煙シミュレーションのための部分空間法の高速化

須之内 俊樹

中央大学理工学研究科 情報工学専攻 形状情報処理研究室 23N8100018B

2025年2月21日

概要

- 部分空間法:流体シミュレーションの高速化手法
- 部分空間法の前処理の計算負荷が膨大
- 提案手法による計算負荷の軽減と、シミュレーションの変化を評価

流体シミュレーション

工業分野

- 流体と接する製品の設計・製造
- 物理的な正確さ

CG 分野

- 流体の映像の生成に利用
- 計算負荷の軽減、流体の挙動が制御しやすさ
- 物理的な正確さよりも、それらしさ

流体シミュレーションの課題

- 希薄な流体や,水飛沫は手法によっては再現できない
- 近年は高品質な映像が求められ、計算負荷が大きい

流体シミュレーションの数理モデル

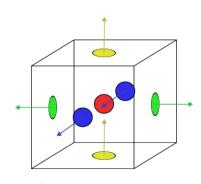
ナビエ・ストークス方程式の離散化

$$oldsymbol{u}(t+\Delta t) = oldsymbol{u}(t) - \Delta t((oldsymbol{u}\cdot
abla)oldsymbol{u} - rac{1}{
ho}
abla
ho +
u
abla^2oldsymbol{u} + oldsymbol{f})$$

- u, f: 流体の速度,外力
- p, ρ, ν: 流体の圧力,密度,粘性
- $\nabla = (\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z})$

スタッガード格子

- 速度と圧力の配置位置を工夫し、計算の安定性を 向上
- 非直交格子への適用が困難



- x成分速度の位置
- y成分速度の位置
- **z成分速度の位置**
- 一 圧力の位置

流体シミュレーションの数理モデル

部分段階法

$$oldsymbol{u}(t+\Delta t) = oldsymbol{u}(t) - \Delta t((oldsymbol{u}\cdot
abla)oldsymbol{u} - rac{1}{
ho}
abla
ho +
u
abla^2oldsymbol{u} + oldsymbol{f})$$

中間子 u_0 から u_3 を用いて,以下のように各項ごとに分割して計算する

$$egin{aligned} oldsymbol{u}_0 &= oldsymbol{u}(t) - \Delta t oldsymbol{f} \ oldsymbol{u}_1(oldsymbol{x}) &= oldsymbol{u}_0(oldsymbol{x}) - \Delta t (oldsymbol{u}_0(oldsymbol{x}) \cdot
abla) oldsymbol{u}_0(oldsymbol{x}) \cdot
abla_0(oldsymbol{x}) oldsymbol{u}_0(oldsymbol{x}) \cdot
abla_0(oldsymbol{x}) oldsymbol{u}_0(oldsymbol{x}) \cdot
abla_0(oldsymbol{x}) \cdot
abla_0(oldsy$$

流体シミュレーションの数理モデル

部分段階法

$$oldsymbol{b} = oldsymbol{W}oldsymbol{u}_2 \ oldsymbol{p} = oldsymbol{A}^{-1}oldsymbol{b} \ oldsymbol{u}(t+\Delta t) = oldsymbol{u}_3 = oldsymbol{u}_2 - oldsymbol{Y}oldsymbol{p}$$

式1は semi-Lagrangian 法[3],式2,3はコリンの射影法[1]

• V, A は離散ラプラシアン行列を用いて ∇^2 を離散化

W,Yは勾配演算子▽を離散化

 $\mathbf{u}_0 = \mathbf{u}(t) - \Delta t \mathbf{f}$ $\mathbf{u}_1(\mathbf{x}) = \mathbf{u}_0(\mathbf{x} - \Delta t \mathbf{u}_0)$

 $u_2 = Vu_1$

(1)

(2)

(3)

先行研究

Visual Simulaton of Smoke [4] [Fedkiw et al. 2001]

- CG において広く用いられる煙のオフラインシミュ レーション手法
- 密度を計算した後、ボリュームレンダリングを用いて描画
- 計算量は空間解像度に依存

計算機実験

- OS:Apple M4 pro, メモリ:64GB
- 解像度 128³, 200 フレーム
- シミュレーション 1800ms/f
- レンダリング 240ms/f

部分空間法

部分空間法 (subspace method)

- 部分空間に射影し、計算負荷を軽減する手法
- 空間解像度を保ったまま高速化可能
- 前処理の計算負荷が大きい

概要

• シミュレーションの前処理として, $A^TA = I$ を満たし, $x = A\tilde{x}$ が成り立つような, $n \times r$ 行列 A を考える

$$\widetilde{\mathbf{x}} = \mathbf{A}\mathbf{x}$$

- \tilde{x} を用いてシミュレーションを行い, $x = A^T \tilde{x}$ を用いて x を求める
- ullet \widetilde{u} は,流体の非圧縮条件 $abla\cdot\widetilde{u}=0$ を満たしていなければならない
- 本研究の高速化の対象は、性質の良い直交基底 A の計算

部分空間法

特異値分解を用いた直交基底の計算

- ullet 既存のシミュレーションの時系列データを T 個用いて,行列 $oldsymbol{A}$ を作成する手法
- 空間解像度を n とする.一般に, $n \gg T \gg r$
- 時刻 t における速度ベクトル u_t を用いて、 $3(n+1) \times T$ 行列 S を定義する

$$\mathbf{S} = \begin{bmatrix} \mathbf{u}_0 & \mathbf{u}_1 & \cdots & \mathbf{u}_{T-1} \end{bmatrix}$$

• S を以下のように特異値分解して得られるユニタリ行列 U を A とする

$$S = U\Sigma V^{\mathsf{T}}$$

● 先に QR 分解を適用し、サイズを小さくすることができる

先行研究

線形項 [2][Treuille et al. 2006]

- \bullet 中間子 u_i から得た基底を U_i , p から得られた基底を P とする
- n × n 行列が r × r 行列に. 各ステップが高速化

$$\begin{aligned}
\mathbf{U}_{2}^{\mathsf{T}} \mathbf{u}_{2} &= (\mathbf{U}_{2}^{\mathsf{T}} \mathbf{V} \mathbf{U}_{1}) \mathbf{U}_{1}^{\mathsf{T}} \mathbf{u}_{1} & \widetilde{\mathbf{u}}_{2} &= \widetilde{\mathbf{V}} \widetilde{\mathbf{u}}_{1} \\
\mathbf{P}^{\mathsf{T}} \mathbf{b} &= (\mathbf{P}^{\mathsf{T}} \mathbf{W} \mathbf{U}_{2}) \mathbf{U}_{2}^{\mathsf{T}} \mathbf{u}_{2} & \widetilde{\mathbf{b}} &= \widetilde{\mathbf{W}} \widetilde{\mathbf{u}}_{2} \\
\mathbf{P}^{\mathsf{T}} \mathbf{p} &= (\mathbf{P}^{\mathsf{T}} \mathbf{A}^{-1} \mathbf{P}) \mathbf{P}^{\mathsf{T}} \mathbf{b} & \widetilde{\mathbf{p}} &= \widetilde{\mathbf{A}} \widetilde{\mathbf{b}} \\
\mathbf{U}_{3}^{\mathsf{T}} \mathbf{u}_{3} &= \mathbf{U}_{2}^{\mathsf{T}} \mathbf{u}_{2} - (\mathbf{U}_{3}^{\mathsf{T}} \mathbf{Y} \mathbf{P}) \mathbf{P}^{\mathsf{T}} \mathbf{p} & \widetilde{\mathbf{u}}_{3} &= \widetilde{\mathbf{u}}_{2} - \widetilde{\mathbf{Y}} \widetilde{\mathbf{p}} \end{aligned}$$

非線形項

- 立体求積法 [5][Kim et al.2013] を用いる。
- 本研究の高速化の対象ではない

部分空間法の課題

空間計算量

一般に,

$$64^3 \le n \le 1024^3$$
$$30 \le r \le 150$$

- $n = 256^3$, r = 50 のとき,行列 A のために 10GB ほど必要
- 削減後の次元の数に制限. r < T
- GPU による高速化が不可能

前処理の計算時間

- 線傾項: $3(n+1) \times T$ 行列の特異値分解,QR 分解の計算量は $O(nT^2)$
- 非線形項: O(rTP3)

スナップショットの分割

$$oldsymbol{\mathcal{S}} = egin{bmatrix} oldsymbol{u}_0 & oldsymbol{u}_1 & \cdots & oldsymbol{u}_{T-1} \end{bmatrix}$$

二分割すると,

$$S_0 = \begin{bmatrix} u_0 & \cdots & u_{T/2-1} \end{bmatrix}$$

$$S_1 = \begin{bmatrix} u_{T/2} & \cdots & u_{T-1} \end{bmatrix}$$

 $O(nT^2)$ の計算負荷が, $O(n(T/2)^2)$ に削減できる

Table: 基底計算の解像度と分割数ごとの実行時間(秒)

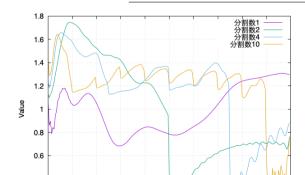
解像度	分割なし	分割数 2	分割数 4	分割数 10
64 ³	23.43	14.56	8.98	3.78
128 ³	190.54	118.49	69.62	33.43

Table: 行列の射影の解像度と分割数ごとの実行時間(秒)

解像度	分割なし	分割数 2	分割数 4	分割数 10
64 ³	3.51	2.82	0.85	0.67
128^{3}	5.21	3.06	3.05	3.98

Table: 基底の累積寄与率の最小値と最大値

解像度	分割なし	分割数 2	分割数 4	分割数 10
64 ³	0.969886	0.972114	0.979512	0.992557
		0.985917	0.990411	0.996893
128 ³	0.940446	0.954735	0.971454	0.988967
		0.96489	0.976306	0.996132



- [1] A. J. Chorin. Numerical solution of the navier-stokes equations. *Mathematics of Computation*, 22(104):745–762, 1968.
- [2] A. Treuille, A. Lewis, and Z. Popović. Model reduction for real-time fluids. *ACM Transactions on Graphics*, 25(3):826–834, 2006.
- [3] J. Stam. Stable fluids. In *SIGGRAPH 99 Conference Proceedings, Annual Conference Series*, pages 121–128, 1999.
- [4] R. Fedkiew, J. Stam, and H. Jensen. Visual simulation of smoke. In *Proceedings of SIGGRAPH 01*, 15–22, 2001.
- [5] T. Kim and J. Delaney. Subspace fluid re-simulation. *ACM Transactions on Graphics*, 32(4):62:1–62:9, 2013.