设置一个3维的参考网格

将物理单元节点的坐标与参考单元节点的坐 标的差值作为局部结构

[B, Phy_points, ref_points, ref_idx]

Methon 2 Transolver + 3D PointNet

knn()

△ 获取当前点临近40个点的位置信息

Capture local geometry

get_graph_feature()

→ 根据knn() 构造新的数据结构

[B, num_points, feature_dim]

→ [B, num_points, 2*f_dim, K]

模型修改 Transolver: [B, num_points, f_dim]

Current: [B, num_points, 2*f_dim, K]

Transolver 模型

利用max pooling这个操作消去维度K,最后进入

△ 作为前处理