分类号： TP391 单位代码： 10335

密 级：非涉密论文 学 号： 21325108



硕士学位论文



**中文论文题目：****基于权值软分配**K-Means**改进的点云分割算法及其在大尺度零部件虚拟装配的应用**

**英文论文题目：**Based On Dynamic Weight Distribution K-Means to Improve Point Cloud Segmentation Algorithm in Virtual Assembly and Its Application

申请人姓名： 周彭晨

指导教师： 刘振宇 教授

合作导师：

专业名称： 机械设计及理论

研究方向： 虚拟装配技术

所在院系： 机械工程学院

**论文提交日期 二零一六年三月**

**基于权值软分配**K-Means**改进的点云分割算法及其在大尺度零部件虚拟装配的应用**

****

**论文作者签名:**

**指导教师签名:**

论文评阅人1：

评阅人2：

评阅人3：

评阅人4：

评阅人5：

答辩委员会主席：

委员1：

委员2：

委员3：

委员4：

委员5：

答辩日期： 2016年3月16日

浙江大学研究生学位论文独创性声明

本人声明所呈交的学位论文是本人在导师指导下进行的研究工作及取得的研究成果。除了文中特别加以标注和致谢的地方外，论文中不包含其他人已经发表或撰写过的研究成果，也不包含为获得 **浙江大学** 或其他教育机构的学位或证书而使用过的材料。与我一同工作的同志对本研究所做的任何贡献均已在论文中作了明确的说明并表示谢意。

学位论文作者签名： 签字日期： 年 月 日

学位论文版权使用授权书

本学位论文作者完全了解 **浙江大学** 有权保留并向国家有关部门或机构送交本论文的复印件和磁盘，允许论文被查阅和借阅。本人授权 **浙江大学** 可以将学位论文的全部或部分内容编入有关数据库进行检索和传播，可以采用影印、缩印或扫描等复制手段保存、汇编学位论文。

（保密的学位论文在解密后适用本授权书）

学位论文作者签名： 导师签名：

签字日期： 年 月 日 签字日期： 年 月 日

致谢

**周彭晨** 谨致

二零一六年三月于求是园

摘要

在航空领域，大尺度零部件装配过程检测、总装检测存在两大困难。首先，测量操作困难，并且传统的检测方法如三坐标测量机打点检测效率低，检测数据相较于理想模型不能直观观测，对提高实际装配效率作用有限。其次，大尺度零部件（特别是航天领域中大尺度碳纤维缠绕成型零部件）受力之后容易变形，在装配之前对该零部件的精度无法预知。这造成实际生产中装配过程检测、总装检测的装配精度具有一定的不可预知性。

针对上述问题本文提出了大尺度零部件点云模型虚拟装配及装配精度检测技术。通过3D激光扫描仪快速获取用于装配的大尺度零部件的高精度点云模型[[1]](#endnote-1)，结合设计模型的理想装配位置信息和实际装配的工装定位误差，利用点云模型配准[[2]](#endnote-2)和特征分割[[3]](#endnote-3)等技术获取点装配过程中实际装配信息。针对现有点云模型分割算法的缺陷，为了获取更有效的装配信息进行装配误差的检测并生成指导意义的修配方案，本文借鉴无监督学习中的高维数据特征聚类思想，提出基于权值软分配K-Means[[4]](#endnote-4)改进的RANSAC点云分割算法，改进传统RANSAC算法迭代过程中狭小特征的局部收敛问题[[5]](#endnote-5)。

第一章综述了点云模型虚拟装配和装配精度检测关键技术国内外研究现状，包括虚拟装配与装配精度检测技术、点云模型特征分割技术、高维数据特征聚类技术，讨论了上述技术目前存在的问题，阐述了本文的研究内容和研究意义，介绍了本文的组织结构。

第二章提出了利用点云模型及其相关技术解决大尺度零部件装配精度检测的虚拟装配解决方案。提出了利用点云模型、设计模型、装配工装定位等装配信息在虚拟环境中模拟装配过程，并对装配精度进行检测，并反馈有指导意义的修配方案。解决了航空领域中大尺度零部件的装配精度检测存在的两大问题，从理论和实践论证了方案的可行性。最后，与实际测量结果对比分析方案中存在的缺陷以及需要改进的方面。

第三章主要针对上一章论述的方案中存在的缺陷进行了详细的理论和实践研究。首先，对关键技术点云模型特征分割的基本理论和算法进行研究，分析点云分割算法框架并论证其优缺点。其次，结合上一章的方案，论述方案中的RANSAC分割算法的算法原理、算法实现、性能分析。

第四章主要论述RANSAC算法的缺陷和改进。首先，对RANSAC算法在当前方案中的应用存在的缺陷进行全面的分析。其次，分析权值软分配K-Means算法和高维数据聚类思想，论述其对RANSAC算法缺陷改进的帮助。最后，综合提出基于权值软分配K-Means改进的RANSAC算法原理、算法实现、性能分析。

第五章引入改进的RANSAC算法开发点云模型虚拟装配系统，介绍了系统的总体设计和系统各个功能模块。系统分为点云预处理模块、点云配准模块、点云分割模块、精度检测计算引擎、修配方案模块。分别完成大尺度零部件的虚拟装配模拟，装配精度分析和修配指导方案的生成。该系统为大尺度零部件装配精度检测和修配方案指定提供了高效和高精度的解决方案，提高实际装配生产效率。

第六章总结本文的研究成果，并对今后的研究工作进行了展望。

关键词：大尺度零部件、虚拟装配、装配精度检测、点云模型、无监督学习、聚类、点云分割、权值软分配、K-Means、RANSAC算法

ABSTRACT

**Key words**:

目录

[致谢 I](#_Toc433899604)

[摘要 II](#_Toc433899605)

[ABSTRACT IV](#_Toc433899606)

[目录 V](#_Toc433899607)

[第1章 绪论 1](#_Toc433899608)

[1.1 引言 1](#_Toc433899609)

[1.2 国内外研究现状 1](#_Toc433899610)

[1.2.1 虚拟装配与装配精度检测技术 1](#_Toc433899611)

[1.2.2 点云模型与特征分割技术 1](#_Toc433899612)

[1.2.3 高维数据特征聚类技术 1](#_Toc433899613)

[1.3 研究内容与意义 1](#_Toc433899614)

[1.4 本文组织与框架 1](#_Toc433899615)

[第2章 大尺度零部件点云模型虚拟装配及装配精度预测技术 2](#_Toc433899616)

[2.1 引言 2](#_Toc433899617)

[2.2 面向虚拟装配仿真和修配模拟的零件模型信息表达 2](#_Toc433899618)

[2.3 零件测量点云与几何特征关联融合 2](#_Toc433899619)

[2.4 面向干涉计算的体素与点云模型关联融合 2](#_Toc433899620)

[2.5 零件精度信息与点云块关联融合 2](#_Toc433899621)

[2.6 虚拟环境下混合模型融合应用实例 2](#_Toc433899622)

[2.7 本章小结 2](#_Toc433899623)

[第3章 虚拟装配中点云模型分割基本理论与RANSAC算法 3](#_Toc433899624)

[3.1 引言 4](#_Toc433899625)

[3.2 考虑制造偏差的轴孔配合相对定位求解技术 4](#_Toc433899626)

[3.2.1 微间隙装配过程定位约束要求及装配约束目标函数 4](#_Toc433899627)

[3.2.2 微间隙装配相对定位优化求解及其实例 4](#_Toc433899628)

[3.3 基于改进混合采样概率路径图算法的装配路径规划 4](#_Toc433899629)

[3.3.1 桁架结构高维窄通道装配路径规划介绍 4](#_Toc433899630)

[3.3.2 基于理想模型障碍边界预测的窄通道混合采样 4](#_Toc433899631)

[3.3.3 局部特征碰撞检测与干涉计算 4](#_Toc433899632)

[3.3.4 改进混合采样策略的概率路径图算法实例 4](#_Toc433899633)

[3.4 面向装配干涉分析的装配运动模拟 4](#_Toc433899634)

[3.4.1 重放模式的运动模拟 4](#_Toc433899635)

[3.4.2 定时器驱动运动模拟 4](#_Toc433899636)

[3.5 本章小结 4](#_Toc433899637)

[第4章 基于权值软分配的K-Means改进的RANSAC算法 5](#_Toc433899638)

[4.1 引言 5](#_Toc433899639)

[4.2 面向装配过程干涉消除的修配方法 5](#_Toc433899640)

[4.2.1 干涉可修配障碍空间 5](#_Toc433899641)

[4.2.2 基于干涉可修配障碍空间补偿的概率路径图算法 5](#_Toc433899642)

[4.2.3 修配量计算 5](#_Toc433899643)

[4.3 面向装配精度保证的修配方法 5](#_Toc433899644)

[4.3.1 基于体素消隐的修配模拟 5](#_Toc433899645)

[4.3.2 基于面片模型重网格化的修配模拟 5](#_Toc433899646)

[4.4 本章小结 5](#_Toc433899647)

[第5章 虚拟装配系统开发与点云模型分割算法在其中的应用 6](#_Toc433899648)

[5.1 引言 6](#_Toc433899649)

[5.2 开发平台及工具 6](#_Toc433899650)

[5.3 原型系统总体设计 6](#_Toc433899651)

[5.3.1 系统总体架构 6](#_Toc433899652)

[5.3.2 系统功能模型 6](#_Toc433899653)

[5.4 原型系统实现及应用 6](#_Toc433899654)

[5.4.1 边界表示、点云、体素模型融合模块 6](#_Toc433899655)

[5.4.2 模型装配定位、路径规划装配模拟模块 6](#_Toc433899656)

[5.4.3 修配量计算及修配模拟模块 6](#_Toc433899657)

[5.5 本章小结 6](#_Toc433899658)

[第6章 总结与展望 7](#_Toc433899659)

[6.1 全文总结 7](#_Toc433899660)

[6.2 工作展望 7](#_Toc433899661)

[参考文献 8](#_Toc433899662)

[作者简介 9](#_Toc433899663)

# 绪论

【本章摘要】综述了点云模型虚拟装配和装配精度检测关键技术国内外研究现状，包括虚拟装配与装配精度检测技术、点云模型特征分割技术、高维数据特征聚类技术，讨论了上述技术目前存在的问题，阐述了本文的研究内容和意义，介绍了本文的组织结构。

## 引言

在航空领域，多数机械结构都是由特种材料纤维缠绕成型的大尺寸构件总装成的大型结构，按照习惯我们称之为大尺度零部件，如图 1‑1大尺度零部件所示。大尺度零部件装配过程检测、总装检测存在两大困难：一，航空领域的机械结构装配精度要求很高，而且由于尺寸的限制和装配工艺要求使得测量操作困难，并且传统的检测方法如三坐标测量机打点检测效率低，检测数据相较于理想模型不能直观观测，对提高实际装配效率作用有限；二，航空领域的特种材料纤维缠绕轴向强度和模量高，密度低，但是径向模量相对于传统金属材料要低，因此这种特种材料纤维缠绕成型的零件受力容易变形。因为零件特殊的制造工艺和特种材料的特点导致在装配成型之前对该零部件的精度无法预知。上述两个困难造成实际生产中大尺度零部件装配操作困难，装配精度检测困难。

虚拟装配技术可以为上述问题的解决提供一条新的思路。虚拟装配技术是以实际零件的三维模型为基础，在计算机上借助虚拟现实技术来仿真装配的全过程，通过对装配操作及其相关特性的分析来实现对产品装配的分析和评价，并制定相应的合理方案等[[6]](#endnote-6)。在大尺度零部件装配中运用该技术可以优化产品的装配工艺设计，减少甚至避免低效率的装配过程中的重复操作，从而大大地缩短产品的装配周期，同时提高产品的装配质量和效率。

但是，目前的虚拟装配技术主要应用在产品设计阶段，虚拟装配中通常以理想的零件设计模型为基础，并没有引入实际生产中大尺度零件的尺寸和形状误差等信息。为了将虚拟装配技术应用到加工制造后的装配分析阶段，需要装配模型不是纯粹的理想零件模型，要能够反映加工后的形状、尺寸和定位误差等信息，真实模拟实物模型，这就需要对装配的实际大尺度零件进行3D激光扫描获取点云模型数据。虽然三维点云模型直接代表了实物模型的表面几何信息，但是不能够直接进行装配仿真分析，为了克服这一



图 1‑1大尺度零部件

难题，实现面向装配阶段的虚拟装配，提高大尺度零部件装配效率，研究通过点云模型的特征分割获取虚拟装配过程需要的几何信息的技术是十分必要的。

## 国内外研究现状

国外虚拟装配的研究起始于20世纪90年代中前期，华盛顿州立大学与美国国家标准技术研究所最早进行虚拟装配研究，他们联合开发了虚拟装配设计环境VADE[[7]](#endnote-7)，这标志着虚拟现实技术在装配领域的成功应用，这项研究被认为是虚拟装配研究领域的里程碑。随后，德国、英国、加拿大、希腊等国的著名高校和研究机构都开展虚拟装配的研究。国内对虚拟装配的研究起步于20世纪90年代末期，发展速度比较快，取得了不少研究成果。虚拟装配发展迄今为止可分为三个阶段[[8]](#endnote-8)：

1. 虚拟装配理论的提出与完善阶段
2. 虚拟装配原型系统的开发阶段
3. 虚拟装配在工业界的应用研究阶段

目前国外虚拟装配技术的发展已经进入了第三阶段，以法国达索为代表的大公司开始了虚拟装配的工业应用。国内虚拟装配的研究目前正处于从第二阶段向第三阶段过渡的状态即原型系统开发或部分试用阶段。

点云模型技术早在20世纪80年代就有人提出，Levoy和Whitted提出直接用3D点作为基础图元绘制复杂的三维几何模型[[9]](#endnote-9)，由于当时计算机科学水平的限制并没有引起人们过多的关注。近年来，随着模型多边形复杂度的剧增，点云模型的优势越发明显，以点云为研究对象的基于3D点的计算机图形学已经越来越受到关注。基于3D激光扫描建立点云模型的数字几何处理技术成为图形学中的一个研究热点。如何根据目标设计需求对3D激光扫描仪扫描获取的点云模型进行修改、重用，已成为一个重要问题。作为获取点云模型深度信息关键技术的点云模型的特征分割也由此提出，并成为近年来图形学方面的一个热点问题。

聚类技术随着数据挖掘这些年的发展成为了一个热点研究的领域。聚类分析的目的是将数据划分成有意义或有用的类。当目标是划分成有意义的类，则类能发现数据的自然结构。随着计算机科学的发展，聚类分析在心理学、社会科学、生物学、统计学、模式识别、信息检索、机器学习等广泛领域扮演着越来越重要的角色。目前聚类算法主要分为层次化聚类方法，分为式聚类方法，基于密度的聚类方法，基于网格的聚类方法，基于核的聚类算法，基于谱的聚类方法，基于模型的聚类方法，基于遗传算法的聚类方法，基于 SVM 的聚类方法，基于神经网络的聚类方法等。

### 虚拟装配与装配精度检测技术

### 点云模型与特征分割技术

### 高维数据特征聚类技术

## 研究内容与意义

## 本文组织与框架

# 大尺度零部件点云模型虚拟装配及装配精度预测技术

【本章摘要】

## 引言

## 面向虚拟装配仿真和修配模拟的零件模型信息表达

## 零件测量点云与几何特征关联融合

## 面向干涉计算的体素与点云模型关联融合

## 零件精度信息与点云块关联融合

## 虚拟环境下混合模型融合应用实例

## 本章小结

# 虚拟装配中点云模型分割基本理论与RANSAC算法

【本章摘要】

## 引言

## 考虑制造偏差的轴孔配合相对定位求解技术

### 微间隙装配过程定位约束要求及装配约束目标函数

### 微间隙装配相对定位优化求解及其实例

## 基于改进混合采样概率路径图算法的装配路径规划

### 桁架结构高维窄通道装配路径规划介绍

### 基于理想模型障碍边界预测的窄通道混合采样

### 局部特征碰撞检测与干涉计算

### 改进混合采样策略的概率路径图算法实例

## 面向装配干涉分析的装配运动模拟

### 重放模式的运动模拟

### 定时器驱动运动模拟

## 本章小结

# 基于权值软分配的K-Means改进的RANSAC算法

【本章摘要】

## 引言

## 面向装配过程干涉消除的修配方法

### 干涉可修配障碍空间

### 基于干涉可修配障碍空间补偿的概率路径图算法

### 修配量计算

## 面向装配精度保证的修配方法

### 基于体素消隐的修配模拟

### 基于面片模型重网格化的修配模拟

## 本章小结

# 虚拟装配系统开发与点云模型分割算法在其中的应用

【本章摘要】

## 引言

## 开发平台及工具

## 原型系统总体设计

### 系统总体架构

### 系统功能模型

## 原型系统实现及应用

### 边界表示、点云、体素模型融合模块

### 模型装配定位、路径规划装配模拟模块

### 修配量计算及修配模拟模块

## 本章小结

# 总结与展望

【本章摘要】

## 全文总结

## 工作展望

参考文献

1. François Blais, Michel Picard, Guy Godin (6–9 September 2004). "Accurate 3D acquisition of freely moving objects"[M]. 2nd International Symposium on 3D Data Processing, Visualisation, and Transmission, 3DPVT 2004, Thessaloniki, Greece. Los Alamitos, CA: IEEE Computer Society. pp.422–9.ISBN 0-7695-2223-8. [↑](#endnote-ref-1)
2. Besl P J, McKay N D. A method for registration of 3-D shapes[J]. IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence, 1992, 14(2):239-256 [↑](#endnote-ref-2)
3. Martin A. Fischler and Robert C. Bolles (June 1981). "Random Sample Consensus: A Paradigm for Model Fitting with Applications to Image Analysis and Automated Cartography" (PDF). Comm. of the ACM 24 (6): 381–395. doi:10.1145/358669.358692 [↑](#endnote-ref-3)
4. Zhang, B., Generalized k-harmonic means dynamic weighting of data in unsupervised learning, in First SIAM International Conference on Data Mining. 2001. [↑](#endnote-ref-4)
5. 王亚伟，许廷发与王吉晖, 改进的匹配点提纯算法mRANSAC[J]. 东南大学学报(自然科学版),2013(S1): 第163-167页. [↑](#endnote-ref-5)
6. 李建广，夏平均. 虚拟装配技术研究现状及其发展[J]. 航空制造技术. 2010(03): 34-38. [↑](#endnote-ref-6)
7. Jayaram, S., et al., VADE: A virtual assembly design environment[J]. IEEE COMPUTER GRAPHICS AND APPLICATIONS, 1999. 19(6): p. 44-50. [↑](#endnote-ref-7)
8. 夏平均，姚英学. 虚拟装配的研究综述与分析(II)[J]. 哈尔滨工业大学学报, 2008(06): 第942-947页. [↑](#endnote-ref-8)
9. Levoy M, Whitted T. The Use of Points as Display Primitives[R]. 85-022. Department of Computer Science, The University of Noah Carolian at Chapel Hill, 1985. [↑](#endnote-ref-9)