

Darstellung gigantischer Punktwolken auf Android Geräten

Jakob Krause

April 6, 2016

1 Einführung

1.1 Motivation

Das Archaeocopter Projekt, welches 2012 von Dr. Benjamin Ducke and Prof. Dr. Marco Block-Berlitz ins Leben gerufen wurde, suchte nach einer Moeglichkeit zur live Darstellung von Punkten waehren der Fluege.

Die Idee ist mit Hilfe der Darstellung feststellen zu können, fuer welche Bereiche des Objektes noch mehr Information gesammelt werden muessen.

Dadurch kann waehrend des Fluges erkannt werden welche Bereiche schwer zu erkennen sind.

Die Darstellung sollte auf einem Android Tabelett implementiert werden.

Die Herausforderung bestand darin trotz der Limitierungen eines Tablett (wenig RAM, schwache GPU) Punktwolken mit mehreren Millionen Punkten fluessig Darzustellen. Dabei muss es moeglich sein jederzeit neue Punkte in die bestehende Darstellung einzufuegen. Zur Zeit existieren nur bedingt geeignete Softwarelösungen fuer das Problem

1.2 Ziele

Hauptziel der Arbeit ist es eine Datenstruktur zu implementieren welche es ermöglicht Punktwolken im 6 stelligebereich auf Android Systemen fluessig darzustellen. Die Punktwolke wird während des Fluges der Drohne berechnet und erweitert., daher muss die Datenstruktur dynamisches Einfügen unterstützen. Um mit der Anzahl an Punkten zurechtzukommen sollen Punkte abhaengig von der Kameraposition geliefert werden. Also bei Sichtbarkeit und in einer sinnvollen Detailstufe.

Das System folgt der Client Server Architektur. Daher muss eine effiziente Loesung fuer den Netzwerkverkehr gefunden werden.

Ein weiteres Ziel der Arbeit war es, die Architektur möglichst modular und plattformunabhaengig zu gestalten um dadurch Austauschbarkeit und Wartbarkeit der einzelnen Komponenten zu gewährleisten.

Es soll möglichst einfach sein eine App fuer iOS oder ein anderes mobiles Betriebssystem nachzureichen. Desweiteren soll eine progressive Auswahl von benutzten Frameworks/Komponenten getroffen werden.

Die App sollte moeglichst intuitiv benutzbar sein.

2 Vergleichbare Arbeiten

Das Interesse an der Darstellung von großen Punktwolken ist durch das Aufkommen von modernen 3D Scanner in den letzten Jahrzehnt stark gewachsen. Durch den Anstieg der Leistungsfähigkeit von Tablets wurde schon einige Ansaetze fuer die Darstellung von sehr grossen Punktwolken gemacht. Allerdings kann keine bestehende Arbeit alle Anforderungen erfuellen.

2.1 KiwiViewer

KiwiViewer ist eine freie 'open-source' App zum erkunden von Punktwolken.

Die App ist fuer Android sowie iOS verfügbar. Multi-Touch Gestensteuerung wird unterstützt.

KiwiViewer [1] bedient sich der "Point Cloud Library" [2] fuer seine Kernfunktionen. Die Punktmenge wird entweder ueber eine SD Karte, eMail oder URL geladen.

Abgrenzung Die App speichert die geladenen Punkte direkt auf dem Tablett. Daher sind die Modelle auch auf dessen Arbeitsspeicher beschränkt. Modelle mit mehreren Millionen Punkten treffen schnell and die Grenzen des RAMs.

2.2 QSplat Verfahren

Erste Vorschläge zur Darstellung von sehr großer Punktmengen wurden durch das QSplat[5] Verfahren gemacht. Die Punktemenge wird durch eine 'Multiresolution' Hierarchie auf Basis von 'bounding spheres' modelliert. Abhängig von der Kameraposition wird die Struktur bis zu einer gewissen Tiefe (Detailstufe) durchlaufen. Das Verfahren kann modifiziert auch zum Streaming von Punktwolken genutzt werden [6] .

Abgrenzung Für HD Displays ist der Algorithmus zu rechenintensiv weil die Berechnung pro Display Punkt von der CPU erledigt wird.

2.3 Multiresolution Octree

Moderne Ansätze benutzen einen Multiresolution Octree[7]. Diese Datenstruktur speichert die original Punkte in ihren äusseren Knoten. Die inneren Knoten beinhalten gröbere Präsentationen für ihre Zellen.

Die Punktdaten werden 'out-of-core' verwaltet, also dynamisch von der Festplatte geladen. Der Octree bietet den Vorteil, dass Punkte dynamisch hinzugefügt werden können.

Abgrenzung Das Paper beschreibt ein Verfahren für Desktop Systeme. Eigenarten von Mobilien Geräten wie Netzwerkverkehr sind nicht berücksichtigt.

2.4 Knn-Tree iOS

Eine weitere Möglichkeit ist ein Knn-Tree zu verwenden[4]. Allerdings mit der Beschränkung, dass die Punktmenge von Anfang an vollständig ist.

Diese Arbeit richtet sich besonders an die Darstellung auf mobilen Geräten. Die Datenstruktur selbst wird auf einem Server gespeichert. Knoten werden auf Anfrage eines Clienten übertragen.

Übertragende Knoten werden mit Hilfe eines LRU-Cache gespeichert. Die Implementierung erfolgte in C++ und OpenGL ES. Für die Netzwerkkommunikation wird 'http pipelining' sowie eine Wavletkompression verwendet.

Die Benchmarks aus dieser Implementierung sollen als Vergleich dienen.

Abgrenzung Die Datenstruktur ist nicht dynamisch, also die Menge der Punkte muss von Anfang an fest stehen. Implementierung erfolgte in C++ für iOS. Netzwerkverkehr erfolgt über Http Pipelining.

3 Gewählter Lösungsansatz

3.1 Datenstrukturen

3.1.1 Dynamic Octree

Octrees sind eine Datenstruktur um 3d dimensionale Daten hierarchisch zu untergliedern. Sie wurde 1980 von Donal Maegher beschrieben. Octrees sind im 3 dimensional das was im 1 dimensional Binarytrees sind und im 2 dimensional die Quadrees.

Die Wurzel repräsentiert einen Würfel welcher alle eingefuegten 3D Punkte beinhaltet. Jeder innere Knoten besitzt 8 Kinder. Diese unterteilen den Raum des Knoten Knoten in 8 gleichgrosse Octanten usw.

Der dynamische Octree unterstützt das Einfuegen von Punkten.

3.1.2 Multiresolution Octree

Die Datenstruktur entstammt aus der Arbeit "Interactive Editing of Large Point Clouds" [7]

Im folgendem wird die Datenstruktur vorgestellt.

Der Multiresolution Octree kann als eine spezielle Form des Octree verstanden werden. Wie beim Octree enthalten die Kinder alle Punkte.

Die inneren Knoten haben ein 3 dimensionale Rasterung gespeichert. Das Raster hat eine feste Anzahl von k^3 Voxel (z.B $k=128$). Jeder Rasterpunkt hat eine Gewicht sowie ein Farbe als RGB Werte gespeichert. Das Raster selbst ist nicht als einfaches Array gespeichert, sondern als Hashtable um Speicherplatz zu sparen. Die Hashfunktion lautet

$$H(p) = (\left\lfloor \frac{x(p)}{cellLength} \right\rfloor, \left\lfloor \frac{y(p)}{cellLength} \right\rfloor, \left\lfloor \frac{z(p)}{cellLength} \right\rfloor)$$

wobei die Koordinate von p relativ zu dem Rasterursprung sind. Die Variable *cellLength* entspricht der Länge eines Voxels.

Einfügen

3.2 Architektur

Die Applikation besteht entspricht einer Client-Server Architektur.

Client und Server sind beide in Java geschrieben.

3.2.1 Server

Der http Server stellt dem Client die Datenstruktur zur Verfügung um benötigte Punkte zu ermitteln. Als HTTP Server kommt "nanohttpd" zum Einsatz, weil es schlank und einfach ist.

Des weiteren liefert er diese Punkte auf Anfrage aus.

Da es nötig ist Punkte kontinuierlich hinzuzufügen kommt ein 'Multi Resolution' Octree[7] zum Einsatz.

Die Knoten des Baumes enthalten lediglich Keys zu den Daten.

Die eigentlichen Punkte werden in einer Key-Value Datenbank gespeichert und für Anfragen zu Verfügung stellt.

Das Model selbst ist auf die Blätter verteilt. Die inneren Knoten erhalten vereinfachte Abbilder von seinen Kindern.mu

- Programmiersprache Java
- dynamischer 'Multi Resolution' Octree
- Google Protocol Buffers

3.2.2 Client

Der Android-Client erhält ein Abbild der Datenstruktur vom Server und synchronisiert diese regelnmaessig. Beim traversieren der Struktur werden an den Server Anfragen gesendet.

Empfangene Daten werden in einem 'last recently used' Cache gespeichert. Dieser Cache wird gleichzeitig von OpenGL als Buffer für die Punkte benutzt.

Es existiert ein Buffer für die Punktposition, die RGB Werte und das Gewicht.

Die Anfragen zum Server laufen über das http Protokoll. Für Anfragen an den Server wird das Volley Framework verwendet. Anfragen werden in einer Warteschlange gespeichert und gesendet. Antworten werden in eigenen Threads verarbeitet.

- Programmiersprache Java
- 'Volley'[3] for asynchrone http Anfragen
- OpenGL ES für das Rendering
- UI

3.2.3 Netzwerktransfer

Bestehende Ansätze machen sich eine Kompression zu nutze um den Netzwerkverkehr möglichst kompakt zu halten.

Unsere Lösung bedient sich vorerst nur einer Serialisierung in Form von "Protocol Buffers". Dabei handelt es sich um eine platform unabhängige Datenstruktur von Google. Die Datenstruktur wird in einem einheitlichen Format festgelegt. Nun kann für jede unterstützte Sprache Klassen generiert werden welche die Daten (de)serialisieren. Das macht es möglich Klienten in anderen Sprachen zu schreiben. Ausserdem verringert es den Overhead merklich im Vergleich zu JSON oder XML. Nachteilig ist das die übertragenden Daten nicht ohne weiteres für einen Menschen lesbar sind.

Spezifizierung der Rasterung

```
1 package DataAccesLayer;
2
3 option java_outer_classname = "RasterProtos";
4
5 message Raster{
6     repeated Point3DRGB sample = 1;
7     message Point3DRGB{
8         repeated float position = 1;
9         repeated float color = 2;
10        required int32 size = 3;
11    }
12 }
```

Als Übertragungsprotkoll kommt HTTP zum Einsatz.

Schwierigkeiten

Benchmarks

References

- [1] Kiwi viewer. <http://www.kiwiviewer.org/>, note = Accessed: 2014-12-03.
- [2] Point cloud library. <http://www.pointclouds.org/>. Accessed: 2014-12-03.
- [3] Volley. <https://github.com/mcxiaoke/android-volley>. Accessed: 2014-12-03.
- [4] Marcos Balsa Rodriguez, Enrico Gobbetti, Fabio Marton, Ruggero Pintus, Giovanni Pintore, and Alex Tinti. Interactive Exploration of Gigantic Point Clouds on Mobile Devices. In David Arnold, Jaime Kaminski, Franco Niccolucci, and Andre Stork, editors, *VAST: International Symposium on Virtual Reality, Archaeology and Intelligent Cultural Heritage*. The Eurographics Association, 2012.
- [5] Szymon Rusinkiewicz and Marc Levoy. Qsplat: A multiresolution point rendering system for large meshes. In *Proceedings of the 27th Annual Conference on Computer Graphics and Interactive Techniques*, SIGGRAPH '00, pages 343–352, New York, NY, USA, 2000. ACM Press/Addison-Wesley Publishing Co.
- [6] Szymon Rusinkiewicz and Marc Levoy. Streaming qsplat: A viewer for networked visualization of large, dense models. In *Proceedings of the 2001 Symposium on Interactive 3D Graphics*, I3D '01, pages 63–68, New York, NY, USA, 2001. ACM.
- [7] Michael Wand, Alexander Berner, Martin Bokeloh, Philipp Jenke, Arno Fleck, Mark Hoffmann, Benjamin Maier, Dirk Staneker, Andreas Schilling, and Hans-Peter Seidel. Special section: Point-based graphics: Processing and interactive editing of huge point clouds from 3d scanners. *Comput. Graph.*, 32(2):204–220, April 2008.