|  |  |
| --- | --- |
| 产品名称 | 密级 |
|  | 机密 |
| 产品版本 | 共 页 |
|  |

pcl::ShapeContext3DEstimation< PointInT, PointNT, PointOutT >算子功能分析说明书

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 拟制 | 赵宇轩 | 日期 | 2021-09-25 |
| 审核 |  | 日期 | yyyy-mm-dd |
| 批准 |  | 日期 | yyyy-mm-dd |



华为技术有限公司

版权所有 侵权必究

修订记录

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 日期 | 修订版本 | 修改描述 | 作者 |
| 2021-09-25 | 1.0 | 初稿完成 | 赵宇轩 |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

目录

[pcl::ShapeContext3DEstimation< PointInT, PointNT, PointOutT >算子功能分析说明书 1](#_Toc32759)

[修订记录 1](#_Toc11442)

[1.1 pcl::ShapeContext3DEstimation< PointInT, PointNT, PointOutT > 2](#_Toc7321)

[1.1.1 功能介绍 2](#_Toc28433)

[1.1.2 使用场景介绍 2](#_Toc17362)

[1.2 pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::initCompute() 4](#_Toc2308)

[1.2.1 接口功能 4](#_Toc14145)

[1.2.2 接口和IR描述 4](#_Toc6783)

[1.2.3 (高性能)实现方案 5](#_Toc12435)

[1.3 pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::computePoint (std::size\_t index, const pcl::PointCloud<PointNT> &normals, float rf[9], std::vector<float> &desc) 7](#_Toc20962)

[1.3.1 接口功能 7](#_Toc6786)

[1.3.2 接口和IR描述 7](#_Toc30062)

[1.3.3 (高性能)实现方案 8](#_Toc22260)

[1.4 pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::computeFeature (PointCloudOut &output) 12](#_Toc26994)

[1.4.1 接口功能 12](#_Toc8953)

[1.4.2 接口和IR描述 12](#_Toc8401)

[1.4.3 (高性能)实现方案 12](#_Toc28592)

## **pcl::ShapeContext3DEstimation< PointInT, PointNT, PointOutT >**

### 功能介绍

1. 该类实现了3D形状内容描述子(3D shape context descriptor)算法。可用于三维模型的识别、检索等领域。
2. 该类实现的关键接口
   1. 计算初始化接口

bool pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::initCompute ()

* 1. 计算点云中某点的描述子

bool pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::computePoint (

     std::size\_t index, const pcl::PointCloud<PointNT> &normals, float rf[9], std::vector<float> &desc)

* 1. 计算点云的特征

void pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::computeFeature (PointCloudOut &output)

1. 下图是该类的继承关系。

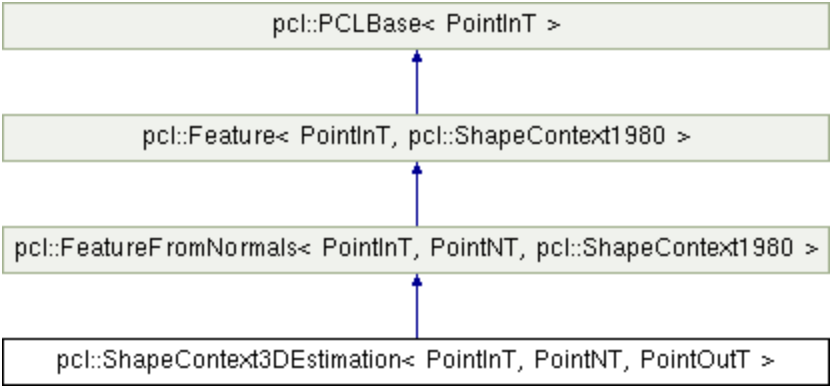


图 1 类的继承关系

### 使用场景介绍

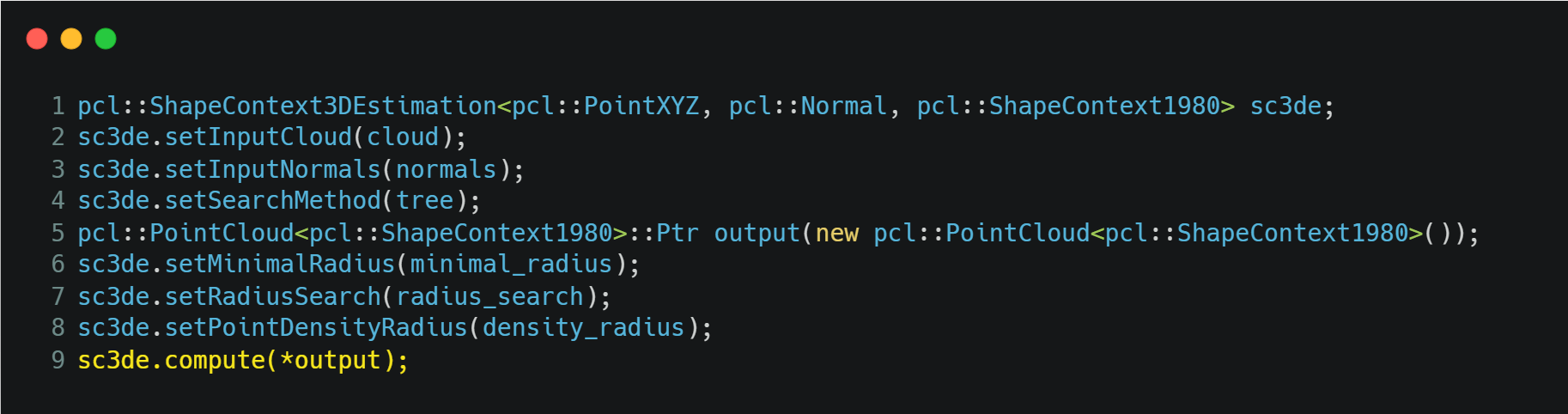


图 2 使用场景

（1）使用场景说明

|  |  |
| --- | --- |
| 行号 | 解释 |
| 1 | 声明一个ShapeContext3DEstimation的实例，记作sc3de |
| 2 | 设置输入的点云，记作cloud |
| 3 | 设置输入的法线，记作，normals |
| 4 | 设置使用kd-tree搜索邻近点 |
| 5 | 声明一个PointCloud的指针，记作output |
| 6~8 | 为sc3de对象设置一系列参数 |
| 9 | 调用compute接口，计算输入点云cloud的特征。其中，compute接口是ShapeContext3DEstimation的父类的父类Feature实现的接口。 |

## pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::initCompute()

### 接口功能

该接口对计算查询点的描述子时需要用到的一系列参数做校验及初始化。

### 接口和IR描述

1. IR原型定义

IR定义：

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Op** | **Classify** | **Name** | **Type** | **Type Range** | **Default\_value** | **Format** |
| pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::initCompute() | Input | search\_radius\_ | double |  | 0 |  |
| Input | min\_radius\_ | double |  | 0.1 |  |
| Input | elevation\_bins\_ | std::size\_t |  | 11 |  |
| Input | azimuth\_bins\_ | std::size\_t |  | 12 |  |
| Input | radius\_bins\_ | std::size\_t |  | 15 |  |
| Input | radii\_interval\_ | std::vector<float> |  | 0 |  |
| Input | phi\_divisions\_ | std::vector<float> |  | 0 |  |
| Input | theta\_divisions\_ | std::vector<float> |  | 0 |  |
| Input | volume\_lut\_ | std::vector<float> |  | 0 |  |
| Output | y1 | bool |  |  |  |

1. 算子的实现接口定义

pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::initCompute()

该实现接口定义中没有入参

除参数以外需要接口需要使用到的成员变量

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 参数 | 类型 | 说明 |
| search\_radius\_ | double | 临近点的搜索半径 |
| min\_radius\_ | double | 搜索的最小半径 |
| elevation\_bins\_ | std::size\_t | 按俯仰角维度划分的bins的数目 |
| azimuth\_bins\_ | std::size\_t | 按转动角维度划分的bins的数目 |
| radius\_bins\_ | std::size\_t | 按径向维度划分的bins的数目 |
| theta\_divisions\_ | std::vector<float> | 按俯仰角维度划分的bins |
| phi\_divisions\_ | std::vector<float> | 按转动角维度划分的bins |
| radii\_interval\_ | std::vector<float> | 按径向维度划分的bins |
| volume\_lut\_ | std::vector<float> | 一个查找表，用于存储按俯仰角、转动角、径向维度划分的bins中的数值。 |

### (高性能)实现方案

行号见源码附件：

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 行号 | 解释 | Tik接口 |
| 4~8 | 进行一些初始化操作，具体有：检查输入点云设置了没有；初始化输入点云的下标集合；初始化搜索表面；初始化搜索树；检查用于临近点搜索的参数设置了没；检查输入法线集合设置了没； | vec\_add  set\_as  for\_range |
| 10~14 | 检查搜索半径是否小于设置的最小半径 |  |
| 17 | 更新描述子的长度 | vec\_mul(vec\_muls) |
| 20 | 计算转动角azimuth区间的大小，单位是角度 | vec\_muls  vec\_rec |
| 21 | 计算俯仰角elevation区间的大小，单位是度 | vec\_muls  vec\_rec |
| 24~27 | 对几个类型为vector<float>的成员变量做初始化（使之为空） |  |
| 30~32 | 对参数radii\_interval\_做初始化，参考论文：  Frome2004\_Chapter\_RecognizingObjectsInRangeDataU的section 2.1的公式(1) | for\_range  vec\_add(vec\_adds)  vec\_rec  vec\_mul |
| 35~42 | 对参数theta\_divisions\_做初始化  对参数phi\_divisions\_做初始化 | set\_as  for\_range  vec\_adds |
| 47 | 对float类型的参数integr\_phi做计算 | vec\_add  vec\_muls（用于deg2rad） |
| 49 | 对float类型的参数e做计算 | vec\_rec  vec\_muls |
| 51 | 对参数volume\_lut\_做初始化 | vec\_muls |
| 53~76 | for循环：对一系列参数进行赋值操作 | for\_range  vec\_adds |
| 56 | 对float类型的参数integr\_r做计算 | vec\_adds  vec\_muls vec\_rec |
| 58~75 | for循环：对一系列参数进行赋值操作 | for\_range  vec\_adds |
| 61 | 对float类型的参数integr\_theta做计算 | vec\_muls(用于deg2rad)  vec\_adds  tik中似乎没有三角函数的接口 |
| 63 | 对float类型的参数V做计算 | vec\_muls |
| 69~74 | for循环：对参数volume\_lut进行计算 | for\_range  vec\_adds |
| 73 | 对参数volume\_lut进行计算 | vec\_muls  vec\_adds vec\_rec |
| 77 | 函数执行成功的出口return true |  |

## pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::computePoint (std::size\_t index, const pcl::PointCloud<PointNT> &normals, float rf[9], std::vector<float> &desc)

### 接口功能

计算点云中某点的描述子。

### 接口和IR描述

1. IR原型定义

IR定义：

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Op** | **Classify** | **Name** | **Type** | **Type Range** | **Default\_value** | **Format** |
| ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::computePoint | Input | index | std::size\_t |  |  |  |
| Input | normals | pcl:PointCloud<PointNT> |  |  |  |
| Input | rf | float[9] |  |  |  |
| Input | desc | std::vector<float> |  |  |  |
| Input | indices\_ | PCLBase<PointInT> |  |  |  |
| Input | search\_radius | double |  | 0 |  |
| Input | input\_ | PCLBase<PointInT> |  |  |  |
| Input | surface | PointCloudInConstPtr |  |  |  |
| Input | elevation\_bins\_ | std::size\_t |  | 11 |  |
| Input | radius\_bins\_ | std::size\_t |  | 15 |  |
| Output | desc | std::vector<float> |  |  |  |
| Output | y1 | bool |  |  |  |

1. 算子的实现接口定义

pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT,PointNT,PointOutT>::computePoint(std::size\_t index, const pcl::PointCloud<PointNT> &normals, float rf[9], std::vector<float> &desc)

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 参数 | 类型 | 说明 |
| index | std::size | 需要计算描述子的查询点的下标 |
| normals | const pcl::PointClout<PointNT> | 一个指向点云的法向量集合的指针 |
| rf[9] | float | 查询点的参考系 |
| desc | std::vector<float> | 用于存放计算好的描述子 |

除参数以外需要接口需要使用到的成员变量

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 参数 | 类型 | 说明 |
| indices\_ | PCLBase<PointInT> | 用于存放点云中所有查询点的下标 |
| search\_radius | double | 搜索临近点的搜索半径 |
| input\_ | PCLBase<PointInT> | 输入点云 |
| surface | PointCloudInConstPtr | 一个指向点云表面的静态指针 |
| elevation\_bins\_ | std::size\_t | 按俯仰角划分的bins的数量 |
| radius\_bins\_ | std::size\_t | 按半径划分的bins的数量 |

### (高性能)实现方案

行号见源码附件：

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 行号 | 解释 | Tik接口 |
| 6~7 | 用指向float数组的指针初始化Map |  |
| 11~12 | 定义两个变量（nn\_indices用于存储临近点的下标；nn\_dists用于存储临近点的距离） |  |
| 13 | 调用searchForNeighbors计算临近点的数量（找不到这个函数的源码？），共有3个返回值（neighb\_cnt返回临近点的数量；nn\_indices储存所有临近点的下标；nn\_dists储存所有查询点到临近点的距离） | for\_range |
| 14~19 | 接口的第一个出口。当neighb\_cnt==0时，置descriptor=NaN，rf=0.f，return false |  |
| 21~22 | 得到距查询点最近的点的下标 | for\_range, scalar\_min |
| 25 | 获取查询点（即同心球的球心） | vec\_sub |
| 28~33 | 接口的第二个出口。当查询点的法线不有限时，置descriptor=NaN，rf=0.f，return false |  |
| 34 | 获取查询点的法线 |  |
| 37~39 | 对x轴的全部三个元素用随机数初始化 |  |
| 40~45 | 计算x轴的坐标（查询点(0,0,0)应该作为向量的头）（猜测）  假设x轴与法线正交，X1X2+Y1Y2+Z1Z2=0反推出x轴的坐标(X1,Y1,Z1)  if：法线的z坐标不为0.f  then：Z1=-(X1X2+Y1Y2)/Z2  if：法线的y坐标不为0.f  then：Y1=-(X1X2+Z1Z2)/Y2  if：法线的x坐标不为0.f  then：X1=-(Y1Y2+Z1Z2)/X2 | vec\_mul,  vec\_add,  vec\_rec,  vec\_sub |
| 47 | 对x轴做向量标准化 | vec\_rec |
| 50 | 检查经过计算后的x轴是否与查询点的法线正交 | vec\_mul,  vec\_add,  vec\_sub |
| 53 | 计算y轴：y轴=法向量与x轴做向量积（cross product），由于x轴与法线正交，他们两个再做×积得到y轴，则x、y与法线皆两两正交。 | vec\_mul,  vec\_sub,  vec\_add |
| 56~115 | 遍历所有临近点 | for\_range |
| 58~59 | 首先排除距离为0的临近点 |  |
| 61 | 获取当前临近点的坐标 |  |
| 65 | 获取查询点与当前临近点的距离r（这里用了平方根，尚不清楚具体意义） | scalar\_sqrt |
| 68 | 定义一个变量proj，表示临近点在法平面的投影 |  |
| 69~70 | 计算临近点在法平面的投影proj | vec\_sub,  vec\_mul,  vec\_add |
| 73 | 对投影向量proj做标准化处理 | vec\_rec |
| 76~78 | 计算投影proj与x轴的夹角phi∈[0,360]  pcl::rad2deg：将弧度转换成角度  std::atan2：返回y/x的反正切值，返回值以弧度表示 | vec\_mul,  vec\_sub,  vec\_add,  tik中似乎没有反三角函数和三角函数 |
| 80~83 | 计算临近点与法线（z轴）的夹角theta∈[0,180]  std::acos：反余弦函数，返回值以弧度表示 | vec\_mul,  vec\_sub,  vec\_add,  tik中似乎没有反三角函数和三角函数 |
| 86 | 从所有半径区间(radii\_interval\_)中找出第一个不小于r（第65行定义）的元素，返回值是指向该元素的iterator，记作rad\_min | for\_range, scalar\_min |
| 87 | 从所有theta区间(theta区间的划分与俯仰角elevation相关)中找出第一个不小于theta(在第83行定义)的元素，返回值是指向该元素的iterator，记作theta\_min | for\_range, scalar\_min |
| 88 | 从左右phi区间(phi区间的划分与转动叫azimuth相关)中找出第一个不小于phi(phi表示一个实际的转动角的值，在第77~78行定义并计算出)的元素，返回值是指向该元素的iterator，记作phi\_min | for\_range, scalar\_min |
| 91~93 | 计算rad\_min,theta\_min,phi\_min所在区间的下标 | vec\_sub |
| 96 | 定义一个储存当前临近点的临近点的下标的容器neighbour\_indices |  |
| 97 | 定义一个储存当前临近点距其他临近点的距离的容器neighbour\_distances |  |
| 98 | 调用searchForNeighbour方法，由3个输入、3个输出。3个输入分别是（\*surface：一个静态点云对象指针，尚不清楚具体含义；nn\_indices[ne]：当前临近点的下标；point\_density\_radius：当前临近点搜索其临近点的搜索半径），3个输出分别是（neighbour\_indices：存储当前临近点搜索到的临近点的下标；neighbour\_distances：存储当前临近点距搜索到的临近点的距离； point\_density：返回当前临近点搜索到的临近点的数量） | for\_range |
| 100 | 若当前临近点查询不到point\_density\_radius范围内的其他点，则直接查询下一个临近点。 |  |
| 103 | 计算w，尚不知道具体意义 | vec\_rec,  vec\_mul,  vec\_add |
| 106 | 检查w是否大于等于0 |  |
| 107~110 | 检查w是否合法（不合法的情况：w==infinity；w==NaN） |  |
| 112 | 更新查询点的描述子：descriptor[l][k][j] += w | vec\_mul,  vec\_add |
| 114 | 检查更新后的查询点的描述子descriptor是否大于等于0 |  |
| 118 | 将rf置0，尚不清楚具体意义 |  |
| 119 | 接口运行正确时的出口。return true |  |

## pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::computeFeature (PointCloudOut &output)

### 接口功能

该接口实现输入点云的描述子的计算。

### 接口和IR描述

1. IR原型定义

IR定义：

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Op** | **Classify** | **Name** | **Type** | **Type Range** | **Default\_value** | **Format** |
| pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::computeFeature (PointCloudOut &output) | Input | descriptor\_length\_ | std::size\_t |  | 1980 |  |
| Input | is\_dense | bool |  | true |  |
| Input | indices\_ | PCLBase<PointInT> |  |  |  |
| Input | input\_ | PCLBase<PointInT> |  |  |  |
| Output | output | PointCloudOut |  |  |  |

1. 算子的实现接口定义

pcl::ShapeContext3DEstimation<PointInT, PointNT, PointOutT>::computeFeature (PointCloudOut &output)

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 参数 | 类型 | 说明 |
| output | PointCloudOut | 输出点云 |

除参数以外需要接口需要使用到的成员变量

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 参数 | 类型 | 说明 |
| descriptor\_length\_ | std::size\_t | 描述子的长度 |
| is\_dense | bool | 点云的所有点是否是有限的？  True表示所有点有限，反之False |
| input\_ | PCLBase<PointInT> | 输入的点云 |
| indices\_ | PCLBase<PointInT> | 输入的点云的点的下标集合 |

### (高性能)实现方案

行号见源码：

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 行号 | 解释 | Tik接口 |
| 4 | 对参数descriptor\_length\_进行校验 |  |
| 6 | 对参数is\_dense赋值 | set\_as |
| 8~26 | for循环：对点云的所有点计算描述子 | for\_range  vec\_adds |
| 13~20 | 检查查询点（当前循环到的点）的数值是否合法 | vec\_adds  set\_as |
| 22 | 定义一个类型为vector<float>的变量descriptor，并用参数descriptor\_length\_初始化 | set\_as |
| 23~24 | 调用computePoint接口计算查询点的描述子，并对接口返回值进行判断 | set\_as |
| 25 | 用计算得到的描述子descriptor更新输出点云output的描述子 | set\_as  vec\_add |