

## 3次元形状モデルの位相データの圧縮

6AD-5

増田 宏, 青野 雅樹, 大淵 竜太郎

日本アイ・ビー・エム株式会社 東京基礎研究所

### 1 はじめに

最近、製造業では設計データの3次元モデル化が急速に進行している。それに伴い、自動車や家電業界では3Dモデルのデータ量の膨大さが問題になり始めている。一つにはエンジン部品のような複雑な形状を3次元化する必要があるからであり、もう一つには非常に多数の部品を同時に扱う必要性からである。今後、3Dモデルが設計のマスターモデルになっていくと、データ量の大きい3次元データを多数保持したり、ネットワークを通じて高速にデータをやりとりすることが必要になってくる。しかし、現状では3次元モデルのデータ量が非常に大きいため、膨大なデータ容量を必要としたり、データ転送に非常に時間がかかるという問題が生じる。

このような問題点を解決する一つの方法は、3Dモデルデータを圧縮することである。しかし、CADモデルに適した圧縮方法の提案はほとんどなく、また従来のテキストベースの圧縮法を流用しただけでは圧縮率は低い。本稿では、3次元形状モデルの位相データについて圧縮方法を考え、実験を行なったので報告する。

### 2 位相データの圧縮手法

3次元形状モデルのうち、三角形メッシュモデルに関しては、構造が単純で最適化処理が行ないやすいため、losslessなデータ圧縮法が提案されている[1, 2]。しかし、通常、サーフェスモデルやソリッドモデルでは、面の穴や1角形や2角形も許しており、三角形メッシュの手法は適用できない。そこでここでは、ワイヤフレームとサーフェスの混在も許した任意の位相の3Dモデルデータを圧縮、解凍するために以下の手法を用いる。

1. 3Dモデル  $M$  に可逆な位相変形操作（オイラー操作）を施し、多様体サーフェスモデル  $\{S_i\}$  と、連結なワイヤフレームモデル  $\{W_i\}$  に分離する。さらに  $S_i$  の各面を分割し、三角形メッシュモデル  $T_i$  に変換する。
2.  $\{T_i\}$  と  $\{W_i\}$  を spanning tree 等を用いて encode する。さらに、これらから元の位相構造  $M$  を復元する

位相操作のためのデータを encode する。

3. encode されたデータに辞書ベースの圧縮手法を適用し、データの圧縮を行なう。

解凍は、この手順を逆に辿り、辞書ベース圧縮データの解凍、三角形メッシュとワイヤフレームの復元、サーフェスの復元 ( $T_i \rightarrow S_i$ )、元の位相構造の復元 ( $\{S_i\} + \{W_i\} \rightarrow M$ ) という手順で行なう。

#### 2.1 位相操作

まず、可逆であるオイラー操作を用いて位相データを圧縮しやすい形態に変形する。ここでは座標値情報を使わず位相データのみを用いるので、幾何データの誤差に影響されない確実な圧縮が実現できる。手順は以下の通り。

(A) 最初に3Dモデルをワイヤフレーム部分とサーフェス部分に分離する。サーフェス部分に非多様体稜線が含まれていたら、多様体の集合になるようにさらにサーフェスを分離する。分離する操作を行なったときには、同一であった位相要素のIDのペアを table に保持しておく。

(B) 図1のような手順で、face を三角形に分割する。追加した vertex, edge はそれぞれIDを table に保持する。loop の連結 (a) を行なったときは、外郭 loop 上の一つの edge (どれでもよい) のIDと、loop を反時計周りに辿る向き of 始点のIDを table に保持する。

#### 2.2 Spanning Tree の encode

図2は、すべての vertex を通る spanning tree を示している。ワイヤフレーム、サーフェスのいずれの場合も、まず、spanning tree を作成する。vertex は辿られる順に番号付けされる。図2の spanning tree は (1 2 3 (4 (5 6 7 8 9 10) 11) 12) と記述できるが index が連続しているため、連続する頂点の個数を用いて (3(1(7)1)1) のように encode できる。

#### 2.3 ワイヤフレームの encode

ワイヤフレームモデルは、spanning tree とそれに含まれない edge の両端点の index ( $sv_i, ev_j$ ) ( $sv_i < ev_j$ ) で表現できる。後者は  $sv_i$  でソートし、( $sv_i - sv_{i-1}, ev_j - sv_i$ ) ( $i > 1$ ) を encode されたデータとする。

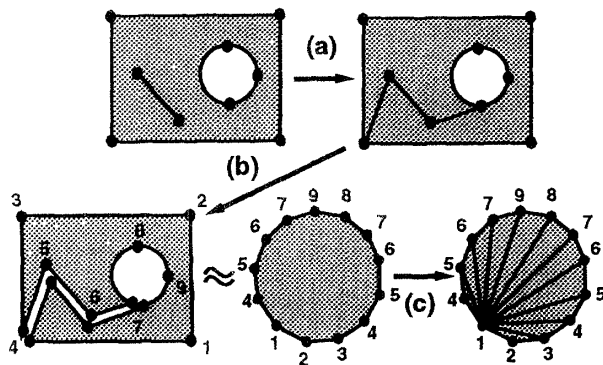


図 1: 位相操作の手順.

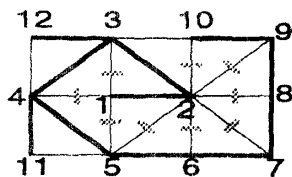


図 2: Spanning Tree.

### 2.4 サーフェスデータの圧縮

本手法では、サーフェスモデルは三角形メッシュモデルに変換されているので、既存の三角形メッシュ圧縮手法を利用することができる。ここでは、Taubin の提案した方法 [1] を採用した。この手法は、大雑把にいうと、図 2 で spanning tree にはさまれ、辺を共有して連なる三角形を encode していくもので、始点番号 (図の番号とは異なる)、三角形の個数、三角形 1 個につき 1 ビットのフラグで三角形の列を表現できる。

ただし、三辺すべてが spanning tree 上にない三角形の場合には例外処理が必要である。Taubin は、jump edge を導入したが、ここではもっと単純に三角形の三頂点の index で面を表現するものとする。頂点の index は、ワイヤフレームモデルと同様に、ソートして差分を取ることでデータ量を小さくする。

### 2.5 位相要素の naming

三角形メッシュモデルから元の位相構造を復元するには、2.1 で示した位相要素のテーブルが必要である。ここで、位相要素を示す ID は、解凍後も同じ名前前で参照できていなければならない。そこでこの ID として、解凍するときに生成される vertex, edge, face の順番を位相要素の index となるように table を記述しなおす。もし、edge や face が曲線/曲面の式を持つ場合には、この index で記述されたポイントを持つ。

なお、table の encode では、index を列挙した場合と、すべての vertex, edge に関して、table に含まれるか否

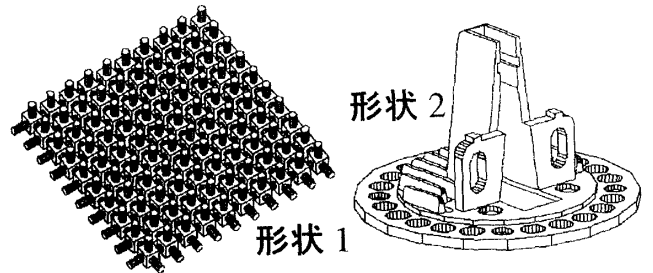
かを示す 1 ビットのフラグを付加した場合とを比較し、データ量が小さい方の encode 法を用いる。index を列挙する場合には、ソートした後に差分をとることでデータ量を小さくする。

### 2.6 辞書ベースの圧縮

上記の方法で encode されたデータを、辞書ベースの圧縮法を施したものを最終的な圧縮データとする。本手法では、位相的に近傍のデータには近い index が割り振られるために、encode されたデータには 0,1,2 に大きな偏りができ、圧縮しやすくなる。また、類似の位相構造を encode すると、同一の数字列が割り当てられる傾向があるため、大幅なデータ圧縮が可能になる。

## 3 結果とまとめ

図 3 の形状 1, 2 のワイヤフレーム表現とサーフェス表現において、edge, face を頂点 index で表現した ASCII データ、それを gzip で圧縮したデータ、本手法で圧縮したデータとを比較した。圧縮率の欄は、上は ASCII データ、下は gzip 圧縮データの何%まで圧縮されたかを示している。これにより、本手法により大幅なデータ圧縮が実現できることがわかる。今後は、幾何データの圧縮方法と組み合わせて実際の CAD モデルに適用していく予定である。



形状番号	要素数	ASCII データ量	Gzip データ量	本手法 データ量	圧縮率
形状 1 ワイヤフレーム	15,600 EDGES	153.89 KB	54.75 KB	0.23 KB	0.15 % (0.42 %)
形状 2 ワイヤフレーム	3,304 EDGES	29.72 KB	12.67 KB	0.66 KB	2.23 % (5.24 %)
形状 1 サーフェス	5,520 FACES	495.52 KB	186.59 KB	11.43 KB	2.31 % (6.12 %)
形状 2 サーフェス	1,116 FACES	93.35 KB	38.80 KB	4.21 KB	4.51 % (10.84 %)

図 3: 圧縮率 (上は ASCII, 下は gzip との比較)

### 参考文献

- [1] G.Taubin 'Geometric Compression Through Topological Surgery,' IBM Research Report RC-20340, Lan. 1996.
- [2] M.Deering, 'Geometry Compression,' SIGGRAPH'95, 1995.