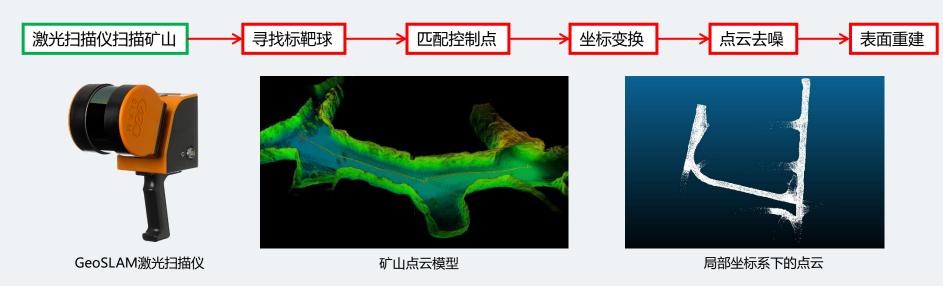


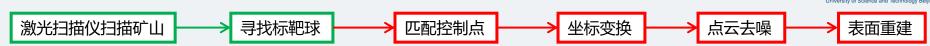


在实际生产中,需要矿山的三维模型<mark>计算体积</mark>,与设计图对比检查<mark>超采、欠采</mark>情况,以及用于<mark>可视化</mark>直观看到整个矿山开采情况。要得到三维模型,首先需要使用<mark>激光扫描仪</mark>对矿山扫描,然后经过如下若干处理流程得到矿山的三维网格模型。



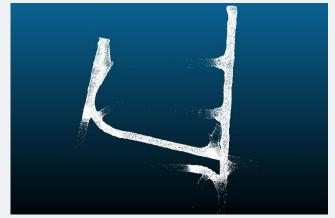
由于人的工作时长、扫描仪电池续航、存储容量等因素,一个完整的矿山,往往需要多次扫描,才能扫描完毕。



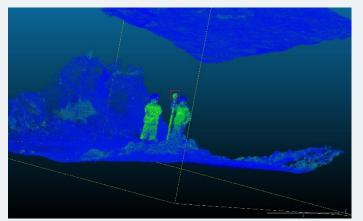


一般矿山都有预先定义的全局坐标,比如把矿山的入口作为原点建立坐标系。为了把各单次扫描得到的局部坐标系下的点云,拼接到一起形成完整的矿山,可以把点云都变换到该全局坐标系下。

地下矿山中,分布着一些<mark>已知其全局坐标的点</mark>,称为<mark>控制点。</mark>在单次扫描前,确定待扫描区域中三个控制点,在控制点放置标志物(比如标靶球),扫描后需要在点云模型中找到这些标志物,依次指定它们在全局坐标系中的坐标,利用三维软件进行坐标变换。



局部坐标系下的点云



点云中的标靶球





指定<mark>每个标靶球对应的控制点坐标</mark>,把<mark>局部坐标系</mark>下的矿山点云变换到<mark>全局坐标系</mark>下。对单次扫描导出的点云都进行上述操作,即可把所有扫描的矿山点云拼接成完整的矿山。





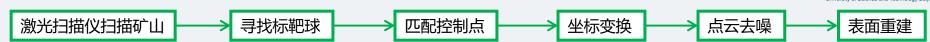


局部坐标系下的点云

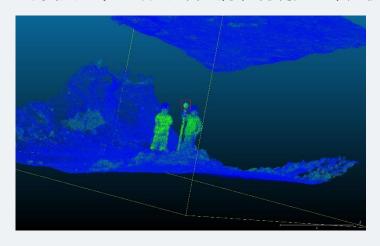
匹配控制点

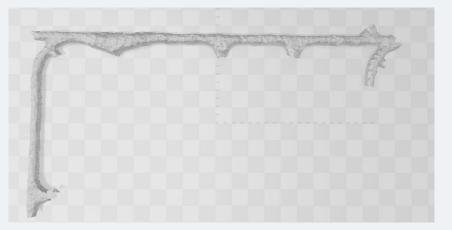
全局坐标系下的点云





需要人工寻找点云中的噪声点并去除,再利用三维建模软件对矿山点云进行表面重建。





点云中的人

重建表面后的矿山模型

可以看到,对矿山点云的处理需要人工利用不同的软件组合完成,过程繁琐。需要把上述操作集成在一个系统中,由程序自动实现对矿山的处理。

## 矿山点云处理系统

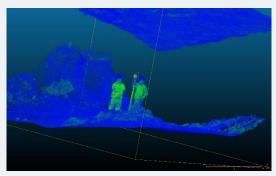


传统方法对矿山点云的处理需要人工利用不同的软件组合完成,过程繁琐。本研究把上述操作集成在一个系统中,由程序自动实现对矿山的处理。

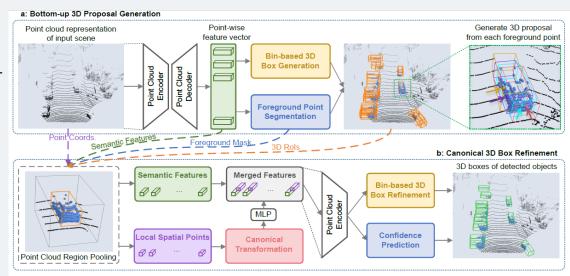
- 噪点去除
- 利用统计特征滤波等方法过滤掉点云中的一些噪点
- 标靶球三维目标检测

使用三维目标检测深度学习网络代替人眼自动定位矿山点云中的标靶球

- 点云配准与坐标变换
- 点云表面重建
- 系统开发



矿山点云中的表靶球与人



三维目标检测网络

## 矿山点云处理系统

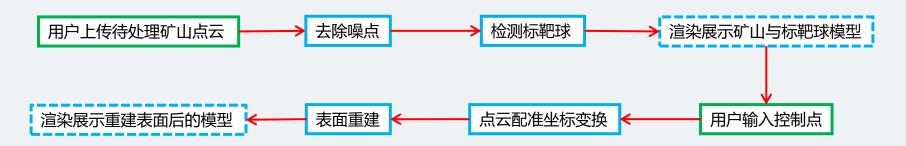
北京科技大学

- 噪点去除
- 标靶球三维目标检测
- 点云配准与坐标变换

利用最小二乘、奇异值分解方法实现标靶球与控制点自动配准,把局部坐标系下的点云变换到全局坐标系下,形成整个矿山模型。

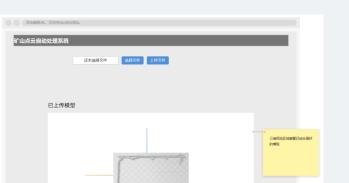
- 点云表面重建
  - 利用泊松等表面重建算法对点云重建表面, 生成网格模型。
- 系统开发

把噪点去除、三维目标检测、坐标变换等上述操作集成封装,利用Vue、Three.js、Django等技术框架开发B/S架构系统。



矿山点云处理系统工作流程设计

## 系统开发









## 标靶球显示

### 简要描述

用户上传点云文件后,显示检测出的三个标靶球

#### url

/ball

#### method

get

#### 参数

无

#### 响应函数功能描述

返回用户上传的矿山模型点云文件urll以及检测出的标耙球坐标值,在前端存有标靶球模型点云文件(该点云模型进行了放大处理,让用户一眼就能看到位置),根据后端返回的坐标进行平移并用不同的颜色渲染

#### 返回示例

```
"url": "/static/raw_mines/1.pcd",
"coordinate": {
    "red_x": 1.21,
```

设计前后端接口, 函数功能





# 感谢观看