网络环境下三维可视化信息系统的方法研究*

张立强"2** 张 燕"杨崇俊"刘素红"任应超"芮小平"刘冬林"

(①北京师范大学遥感科学国家重点实验室 地理学与遥感科学学院,北京 100875; ②遥感科学国家重点实验室 中国科学院遥感应用研究所,北京 100101; ③中国科学院地理科学与资源研究所,北京 100101)

摘要 网络环境下三维地形可视化信息系统的研究已经取得了一些进展,但在海量数据管理 和传输、大规模场景建模和逼真显示等方面仍然缺少成熟而简单易行的方法.在综合国内外现状 的基础上,论述了快速访问多尺度、多层次地理数据的椭球四叉树空间索引技术以及流传输与细 节层次渲染技术相集成的原理;提出以视相关和地形坡度为准则,多进制小波和层次三角网技术 为核心的大规模地形场景的简化算法.根据这些理论和技术,借助于 COM 技术设计了一个基于 网络的三维可视化系统.通过把海量空间数据发布到 PCs 上,满足多用户并发浏览、查询和分析 的需要.该系统在军事模拟训练和城市规划等方面有良好的应用前景.

关键词 结构体系 海量空间数据 流传输 多进制小波

目前,随着"数字地球"、"数字省市"、"数 字小区"的提出和建设,以及信息和遥感数据获取技 术的迅猛发展,很大程度上促使传统二维GIS的服务 走向网络化,表现形式向三维立体方向发展,这就对 软件传输和处理海量数据的能力提出了挑战.以三 维地形景观模型为主要内容的数字虚拟系统引起了 人们的极大关注,并日益成为三维GIS、虚拟现实发 展的主流之一^[1].虽然许多研究者已经开发了三维 GIS原型系统,使得三维GIS技术在矿产资源管理、数 字城市等许多领域得到应用,但目前真正研究网络 形式的GIS系统和地形可视化系统的文献和应用系统 很少^[2].网络三维可视化系统关键要解决大容量空间 数据的快速实时传输、动态显示以及多源海量数据的 管理和高效索引.

1 相关工作

1997 年, Lindstrom等人提出了三维地球的初步 设计模型VGIS^[3],对于虚拟三维地球的研究做出了 很好的探索.美国Keyhole公司^[4]在 2001 年开发的 EarthSystem是迄今为止较为完善的网络三维图形信 息系统.但它对计算机的配置特别是显卡要求很高, 一般运行在配有NVIDIA显卡的客户端上.Teler等人 提出了服务器端只渲染最低层次的元素,并把处理 结果以图像的形式返回客户端,而其他的LODs作为

²⁰⁰⁴⁻⁰³⁻⁰³ 收稿, 2005-02-02 收修改稿

^{*}国家"973"项目(批准号: G2000077906)、水灾分析与决策支持项目(Anfas)和国家"863"项目(批准号: 2001AA130020)联合资助

^{**} E-mail: <u>zhanglq@bnu.edu.cn</u>

三维模型传到客户端,可视化工作在客户端进行^[5]. 这样做的好处是最低一层的LOD渲染时间加上图像 传输时间比直接传输三维模型的时间要少;但大量 元素和客户机同时运行时,即使最低层次数据的可 视化过程也会非常复杂,服务器的负载过重.用 Scense8和SGI的OpenGL Vizserver开发的虚拟环境软 件WorldToolKit提供了一个基于client/server虚拟场景 的开发环境^[6].WorldToolKit虽然能够提供高质量的 图形,但所有的渲染工作全部在SGI服务器上完成, 三维场景作为图片传到客户端上,即使客户端的计 算机配置很高,也需要昂贵的服务器.

本文论述了 Internet/Intranet 环境下的三维可视 化系统 GeoVirtual 的数据发布和三维显示的实现方 法. GeoVirtual 提供了一种浏览地球的新途径,用户 使用鼠标(或查询操作)就可以对地球进行定位漫游, 它对客户端的要求不高.由于采用自己的一套核心 技术,使得客户机对象和服务器对象之间能够直接 对话,合理分配系统负荷,从而 Web 服务器不会负担 过重.

2 系统框架

网络三维可视化系统的基本要求是三维场景能 够快速传输到多个客户端,最大限度的减少网络阻 塞,场景的复杂度要适应客户机的实际处理能力.考 虑到:(1)如果将场景的渲染工作放在服务器端,多 用户访问时,即使最低层次元素的绘制都会超出服 务器的运行能力;(2)基于服务器渲染的系统,对服 务器硬件配置要求很高,并且传输到客户端的图片 只能描述二维信息,缺少交互和变换的功能.图1是 我们设计的网络 GIS GeoVirtual 的架构体系.该结构 有如下特点:(1)由于采用了高效的空间索引技术、 渐进传输技术和地形简化算法,客户端场景的显示 速度与数据量大小无关,满足了多用户并发访问的 需要,并且最大限度的减少网络堵塞和传输时间;(2) 采用异步多线程技术,客户机可视化场景的同时能 在后台实时请求和处理地形数据.

2.1 服务器

Web 服务器主要包括若干数据库和一个离线数 据预处理模块. 它主要负责海量数据的存储、索



图 1 基于 COM/DCOM 的结构体系

第6期

引、压缩等,并把被请求的数据提交给客户端.

DEM 数据库、纹理数据库和矢量数据库: 全球的 DEM、矢量数据和纹理数据按照分辨率、空间位置分层次存储在数据库中,并通过内部关联实现无缝集成.索引模块根据客户端的请求在全库内进行快速检索,自动调用不同层次的数据.

三维模型数据库:数据库内记录了模型的名称、 坐标、纹理以及一些重要的描述信息,用以城市或小 区三维建筑的模拟.

属性数据库:记录了地形的坐标、注记、特征点的信息等属性,用以实现地物地貌的查询.

2.2 客户端组件

客户端是与远程用户交互的接口和界面,通过 http 协议与服务器进行通讯.它使用三层结构体系来 实现,即 VC++, JavaScript 和 HTML.

客户端应用程序的场景管理线程负责向 Web 服 务器请求特定区域、一定分辨率和类型的数据. 当数 据位于四叉树的一个结点上时,客户端在共享高级 缓存内为数据分配空间并通过共享内存优先队列向 服务器发送请求,相关请求的级别由场景渲染线程 决定. 当前层四叉树结点中的静态、视相关数据放在 一组哈希表中.哈希表在系统启动时就进行了初始 化,管理器知道哪些结点在表的外面,因此不会向服 务器请求冗余的数据.

2.3 显示管理

本文利用层次传输方法的流能力扩充了基于细 节层次的外存算法,综合了视相关几何流渲染、预 取、内外缓存等理论技术,将其应用到大尺度、高分 辨率的地形数据传输和渲染中.为了减少内存的消 耗,构建三维场景的结点采用算术编码压缩,先传输 可见子结点中较粗的模型,并将其保留在客户机内 存中,渐进可视化更高层次的场景.如果遍历停止, 就用较粗细节层次模型渲染.在遍历四叉树结构搜 索当前待渲染结点的过程中,将流和预取过程分为 两个异步线程进行(如图 2 所示).在交互的过程中必 需的数据放在缓存中,每个细节层次中保留数据块 的缓存,如果块立即使用,就存储在内存缓存中,否 则,放在磁盘缓存中(如图 3 所示).客户端的应用程 序根据本机硬件配置、数据尺度和基于视相关的原则, 确定合适的多进制小波、静态误差和动态误差,利用 三角网构建多分辨率三维场景.从分辨率为几公里 的大场景到分辨率只有几米的城市地区,如果场景 变化的太快,地形管理器跨越四叉树而定位到合适 位置的速度会落后于用户变换场景的速度,这种管 理机制让四叉树能快速定位到合适的空间位置以获 得重要的属性信息和地理空间边界盒,从而决定哪 些数据和模型显示在当前视景体内.





图 3 数据缓存

3 高效的空间索引模型

多分辨率地形模型数据量巨大,因此必须有一 个设计合理的数据库结构存储从粗到细的数据,高 效查询该数据库必须借助空间索引来实现. Samet用 四叉树描述全球的空间数据,并考虑了地球曲率误 差的影响^[7]. Fekete用球面四叉树索引地球的空间数 据^[8]. 还有人提出相似多层次空间数据结构来描述全 球GIS^[9].这些索引方法虽然能实现大规模数据的空 间索引,但计算复杂,占用内存较多,实现起来难度 较大. Ottonson^[10]对椭球四叉树作了较为详细的论述. 本文提出优化椭球四叉树实现全球地理数据的索引. 这里,沿着经纬格网把地球表面划分成若干左右相 邻全等的,上下相邻相似的四边形,四叉树的每个结 点代表的是顾及地球曲率的、等面积的四边形. 假设 待分割的**DEM**大地坐标的范围为($\lambda_{min}, \varphi_{min}$)和 (λ_{max} , φ_{max}), 行列数为 $M \times N$, 每个瓦片有row × col格网点, 那么瓦片在平行圈方向的数目为 q_{λ} = int(N/col),在子 午圈方向的数目为 $q_{\varphi} = int(M/row)$. 经差为 $\Delta \lambda = (\lambda_{max})$ $-\lambda_{\min}/q_{\lambda}$, 纬差为 $\Delta \varphi = (\varphi_{\max} - \varphi_{\min})/q_{\omega}$, 为了能够支 持多层次细节模型,所有的结点均含有数据,所以椭 球四叉树的索引值k, 必须满足:

 $key = \operatorname{int}(\lambda/(2^{i} \cdot \Delta \lambda)) + \operatorname{int}((\varphi - \varphi_{\min})/(2^{i} \cdot \Delta \varphi)) + \sum_{j=1}^{i} (q_{\lambda} \cdot q_{\varphi} \cdot 2^{-j}).$ (1)

为了创建和搜索椭球四叉树,需要从已知索引 值 k 中,知道当前层索引数据的最大坐标(λ_2, φ_2)和最 小坐标(λ_1, φ_1),利用方程(1)和已知参数 $q_{\varphi}, q_{\lambda}, \Delta\lambda$, $\Delta \varphi$ 获得 $\lambda_1, \varphi_1, \lambda_2, \varphi_2$ 的值:

$$\begin{cases} \varphi_{1} = \varphi_{\min} + \operatorname{int}(t - q_{\lambda}) \cdot \Delta \varphi \\ \lambda_{1} = \lambda_{\min} + ((t - \operatorname{int}(t / q_{\lambda})) \cdot q_{\lambda}) \cdot \Delta \lambda \\ \varphi_{2} = \varphi_{1} + \Delta \varphi \\ \lambda_{2} = \lambda_{1} + \Delta \lambda \end{cases}$$

$$(2)$$

椭球四叉树每个结点描述了一定分辨率下确定 的、等边长(以m为单位)的四边形面片.为了方便四 叉树的快速索引,数据集也被分成多层次的金字塔 结构.随着视点和视线不断移近城区,场景会出现三 维建筑实体.靠近视点或用户最感兴趣的实体应先 传输,次要的目标后传输和渲染.在此情况下,采用 一种P-tree的空间索引结构^[11],它类似于R-tree,但增 加了额外的元素g(e)存储地理空间信息.如果在第*L* 层次上的结点*n*是一个内部结点,g(e)表示在该分支中 所有实体集合.返回的集合在包围盒精度高于阈值时,若不含任何特征实体就合并P-tree的内部结点, 否则就遍历P-tree的下一层.P-tree与椭球四叉树通过 一定的阈值相连(如图4所示)来实现多分辨率地形和 三维几何模型的索引.



图 4 空间索引结构

为了验证球面四叉树索引空间数据的效率,本 文对椭球四叉树EQT^[10]和改进的椭球四叉树在检索 效率上作了比较.选用USGS编辑的GTOPO30 的两 个数据块E060N40 和E100N40(如图 5 所示),以及与 之相匹配的影像建立多分辨率金字塔数据结构后, 共有 1463 个DEM和 1463 个影像数据.通过SQL Server2000进行管理,实验结果如表1所示.



图 5 实验用的数据

表1 EQT 算法检索数据所消耗的时间

无细分索引 网格的数目	时间/s	索引网格的 数目(LOD)	时间/s	文件的 个数	点的个数
5	8~9	8	6~7	376	7452
5	<20	9	<15	1425	27075
5	<24	10	<17	1864	35435

从表1和2中可看出,四叉树的索引单元无论是 细分还是没有细分,本文的检索算法在索引效率上 是非常高效的.

表 2 优化椭球四叉树检索数据的性能指标

无细分索引 网格的数目	时间/s	索引网格的 数目(LOD)	时间/s	文件的 个数	点的个数
5	8~9	8	6~7	376	7452
5	<15	9	<13	1425	27075
5	<17	10	<15	1864	35435

4 基于多进制小波变换和层次三角形技术 简化地形

在保持三维场景绘制质量的同时加快显示速度 是可视化领域重点解决的问题. 很多参考文献提出 了用二叉树或者四叉树简化地形场景^[12,13],如果数 据的分辨率很高, 仅靠二叉树(或四叉树)简化的计算 量非常大, 消耗内存多, 难以实现大规模DEM的实 时可视化. 为了迅速将数据模型简化到给定的误差 范围之内,本文提出用多进制小波变换和层次三角 形技术实时简化DEM和纹理.

小波具有良好的视域和频域特性,被省略的地 形细节可以通过合适的小波基重构出来,利用小波 基序列,只需要很少的点就可以逼近原始数据.多进 制小波理论^[14-16]在对称性、光滑性等方面与二进制小 波相比,有其独特的特点,它能解决二进制小波不能 解决的问题.多进制小波将原数据分解成1个低频成 分(地形的轮廓)和M²-1 个高频成分(细部特征).低 频成分经小波变换又可以生成新的高频和低频成分. 根据影像和DEMs的特性,给出适合简化地形模型的 多进制小波变换公式^[15]:

第j层的低频成分{a_{i,k,l}}为

$$a_{j,k,l} = \sum_{n_1} \sum_{n_2} c_{n_1 - M_k C_{n_2} M_k a_{j+1}, n_1, n_2} c_{n_2}, \qquad (3)$$

其高频成分 $\{b_{j,k,l}^{t,s}\}$ 为

$$b_{j,k,l}^{s_1,s_2} = \begin{cases} \sum_{n_1} \sum_{n_2} c_{n_1 - M_k d_{n_2}^{s_2} - M_k a_{j+1}, n_1, n_2} \\ s_1 = 0, 0 < s_2 < M \\ \sum_{n_1} \sum_{n_2} d_{n_1 - M_k}^{s_2} c_{n_2 - M_k} a_{j+1, n_1, n_2} \\ 0 < s_1 < M, s_2 = 0 \\ \sum_{n_1} \sum_{n_2} d_{n_1 - M_k}^{s_1} d_{n_2 - M_k}^{s_2} a_{j+1, n_1, n_2} \\ 0 < s_1, s_2 < M \end{cases}$$
(4)

在多进制小波分解过程中, 第*j*+1 层{*a_{j+1,k,l}*}的低频成 分能够很好的保留第*j* 层{*a_{j,k,l}*}的基本信息.客户端 的应用程序能够根据自己的硬件配置和数据尺度的 大小采用合适的多进制小波构建地形, 接下去, 对多 进制小波变换后的滤波数据, 采用多分辨率三角形 构建地形表面模型. 作者以视相关和地形地貌起伏 为准则, 提出用静态误差和动态误差实现模型的动 态建立.

为了比较本文算法的优越性,作者对本文算法 与Hoppe提出的VDPM 方法^[13]、原始数据不简化直接 显示,在帧速率和内存消耗上作了对比(如图 6,7 所 示).可以看出,随着DEM采样点数目的增长,本文 的方法在帧速率和内存消耗上要优于VDPM方法,大 约能保持 25 帧/秒的速率.由于VDPM三角网建模, 三角形之间需要消耗内存保持拓扑关系,寻找合适 的顶点需要一定的时间.而本文的方法先通过多进 制小波变换剔除冗余点,保留关键的顶点,然后用滤 波数据构建地球表面模型,明显加快了建模速度,降 低了内存的消耗.图 8 是在不同的静态误差ε和动态



图 6 渲染三角形的数目与帧速率的关系图





图 8 多分辨率地表模型

(a) ε = 2.0, γ = 5.0, 10,678 三角形, 42 fps; (b) ε = 1.5, γ = 4.0, 29,479 三角形, 35 fps; (c) ε = 0.5, γ = 2.0, 45,743 三角形, 29 fps; (d) ε = 0.2, γ = 0.5, 64,721 三角形, 25 fps

误差γ下,几幅多分辨率地表模型,同时定量说明了 渲染三角形的数目、以及与之相应的帧速率.

5 实验分析

我们在微机平台上,用 Visual C++6.0, ATL 和 OpenGL 开发了三维 GIS 系统 GeoVirtual. 在如下的 环境进行了实验:服务器的配置是万全服务器,双 CPU, 2.4G 内存;客户端的配置是兼容机 PIII800, 512 兆内存,TNT2M64 显示卡;网络的传输速率为 128 kbps.使用美国 The Defense Mapping Agency 的 JGP95E 5'全球地形数据;USGS 的 GTOPO30 数据;1:25万全球地形数据;1:1万荆江 DEM 数据,全球 影像为 21600×21600 的 "blue marble";30 m 的全国 TM 影像;以及建筑等三维模型库进行了实验研究.

经授权后, GeoVirtual 从服务器上下载注册到客 户机. 在客户机的浏览器上, 地球表面可以叠加湖 泊、道路、标注和建筑物模型等, 能够从多角度观察 和漫游地形场景, 可以通过导航球进行全球的漫游, 并进行一些空间分析, 如可视域分析、路径分析. 图 9~14 是 GeoVirtual 的部分界面.

6 结论和未来的工作

本文讨论了网络环境下全球多分辨率矢量数据、



图 9 初始界面



图 10 按照指定的路线漫游



图 11 DEM(1:25 万)、影像(30 m, TM)及矢量数据(河流) 的集成



图 13 三维几何实体的查询

DEM 和影像动态显示和实时浏览的一些关键技术, 在此基础上设计并实现了一个网络三维可视化系统. 该体系构架在海量空间数据的组织、管理、传输和显 示上有了突破,实现了全 COM 组件体系架构.

在下一步的工作中,除了继续完善该系统的海 量空间数据管理能力和交互式显示功能外,还要将 其与并行处理技术、分布式计算紧密结合起来,真正 解决网络三维 GIS 的信息发布、网络安全、空间分析 查询等问题.

致谢 李小文院士对本文的审阅和指导,评审专家 对本文的改进意见起了很大作用,在此一并表示感谢.



图 12 模拟卫星飞行



图 14 长安街附近的景观



- 1 朱 庆, 李霞飞, 张叶挺. 基于 Web 的 CCGIS 浏览器插件的设计与实现. 测绘学报. 2001, 2(1): 22~27
- 2 Sahm J, Soetebier I, Birthelmer H. Efficient representation and streaming of 3D scenes. Computers & Graphics, 2004, 28: 15~24[DOI]
- 3 David Koller, Peter Lindstrom, William Ribarsky, et al. Virtual GIS: A Real-Time 3D Geographic Information System. Report GIT-GVU-96-02, Proceedings Visualization '95, USA, 1995. 94~100
- 4 Keyhole Inc," EarthViewer". http://www.earthviewer.com/2001
- 5 Teler E, Lischinski D. Streaming of complex 3D scenes for remote walkthroughs.EUROGRAPHICS 2001, Manche-ster, UK, 2001, 20(3): 125~32
- 6 Sense8," WorldToolKit". http://www.sense8.com, 1997
- 7 Samet H. The Quadtree and Related Hierarchical Data Structures.

ACM Computing Surveys, 1984, 16(2): 187~260[DOI]

- 8 Fekete G. Rendering and Managing Spherical Data with Sphere Quadtrees. In: Proceedings of Visualization'90, 1990. 378~385
- 9 Goodchild M F, Shiren Y. A Hierarchical Spatial Data Structure for Global Geographic Information Systems. CVGIP: Graphical Models and Image Processing 1992, 54(1): 31~44[DOI]
- 10 Ottonson P, Hauska H. Ellipsoidal quadtrees for indexing of global geographical data. International Journal of Geographical Information Science, 2003, 16(3): 213~226[DOI]
- 11 Coors V. 3D GIS in Networking environments, Computer, Environment and Urban Systems 2003, 27(4): 345~357[DOI]
- 12 Mark Duchaineauy, Murray Wolinsky, David E. Sigeti, et al.

ROAMing Terrain: Real-time Optimally Adapting Meshes. In: IEEE Visualization '97 Proceedings, 1997. 81~88

- 13 Hoppe H. Smooth View-Dependent Level-of-Detail Control and its Application to Terrain Rendering In: IEEE Visualization'98, 1998, 35~42
- 14 Chitre Y, Atam P. Dhawan. M-band wavelet discrimination of natural textures. Pattern Recognition,1998, 32(4): 773~789[DOI]
- 15 Maggioni M. M-Band Burt-Adelson Biorthogonal Wavelets. Applied and Computational Harmonic Analysis, 2000, 9(3): 286~311[DOI]
- 16 万 刚,朱长青.多进制小波在 DEM 数据有损压缩中的应用. 测绘学报, 1999, 28(1): 36~40