



清华大学
Tsinghua University

海洋楼空间管理平台搭建

OCEAN BUILDING SPACE MANAGEMENT PLATFORM

汇报人：刘龙祥、罗振华

指导老师：胡振中

时间：2023年6月2日





CONTENTS

01

背景

02

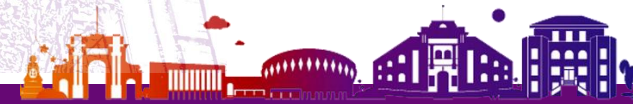
平台概述

03

功能介绍及具体实现

04

总结展望



01

背景

Background





清华园区海洋大楼



存在问题

- ◆ **信息分散**: 各楼层、房间、设备分布和使用信息分散存储, 没有统一平台进行信息集成
- ◆ **安全隐患**: 安全负责人无法得知房间的人员与设备信息, 存在安全隐患

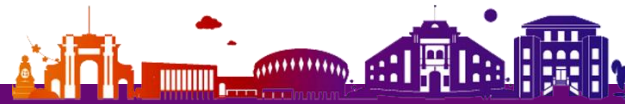


解决措施

- ◆ 借助**三维激光扫描技术**, 对海洋楼进行整体建模, 形成三维可视化立体全景模型
- ◆ 借助**网络与信息管理系统**, 将三维可视化模型部署到云端, 构建海洋楼空间管理平台

漫游展示系统

信息管理系统

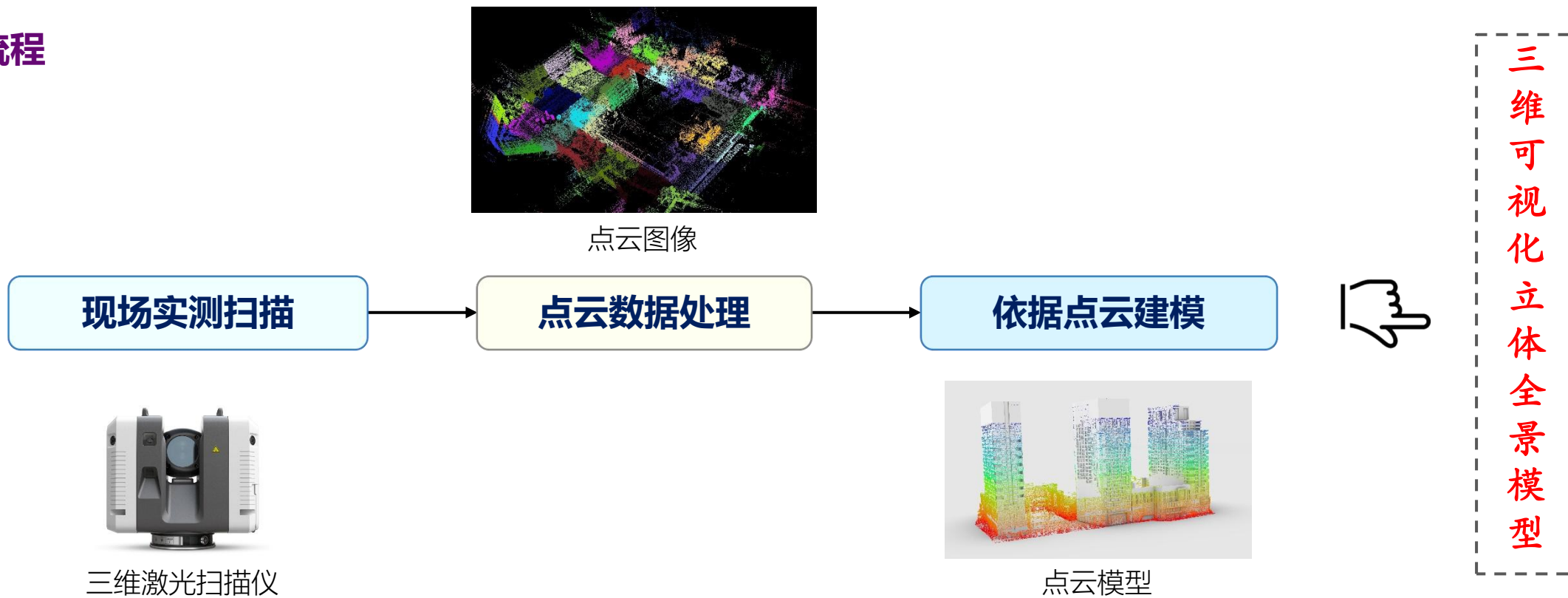




□ 三维激光扫描技术

- 利用**高速激光扫描测量**的方法，可大面积、高分辨率、快速地获取物体表面各个点的(x y z)坐标、**反射率**、**(R.G.B)颜色**等数据信息，为快速复建出1:1真彩色**三维点云模型**提供的一种全新技术手段。

□ 工作流程



02

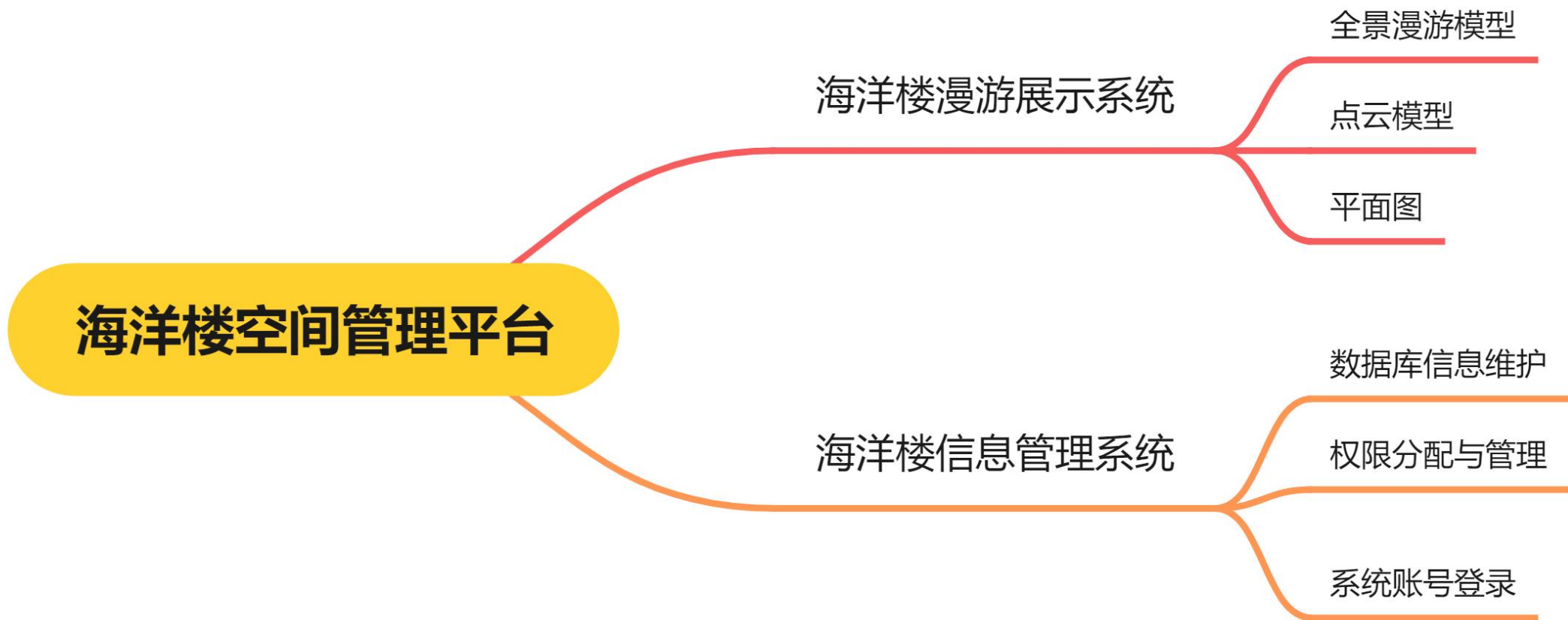
平台概述

Platform Overview



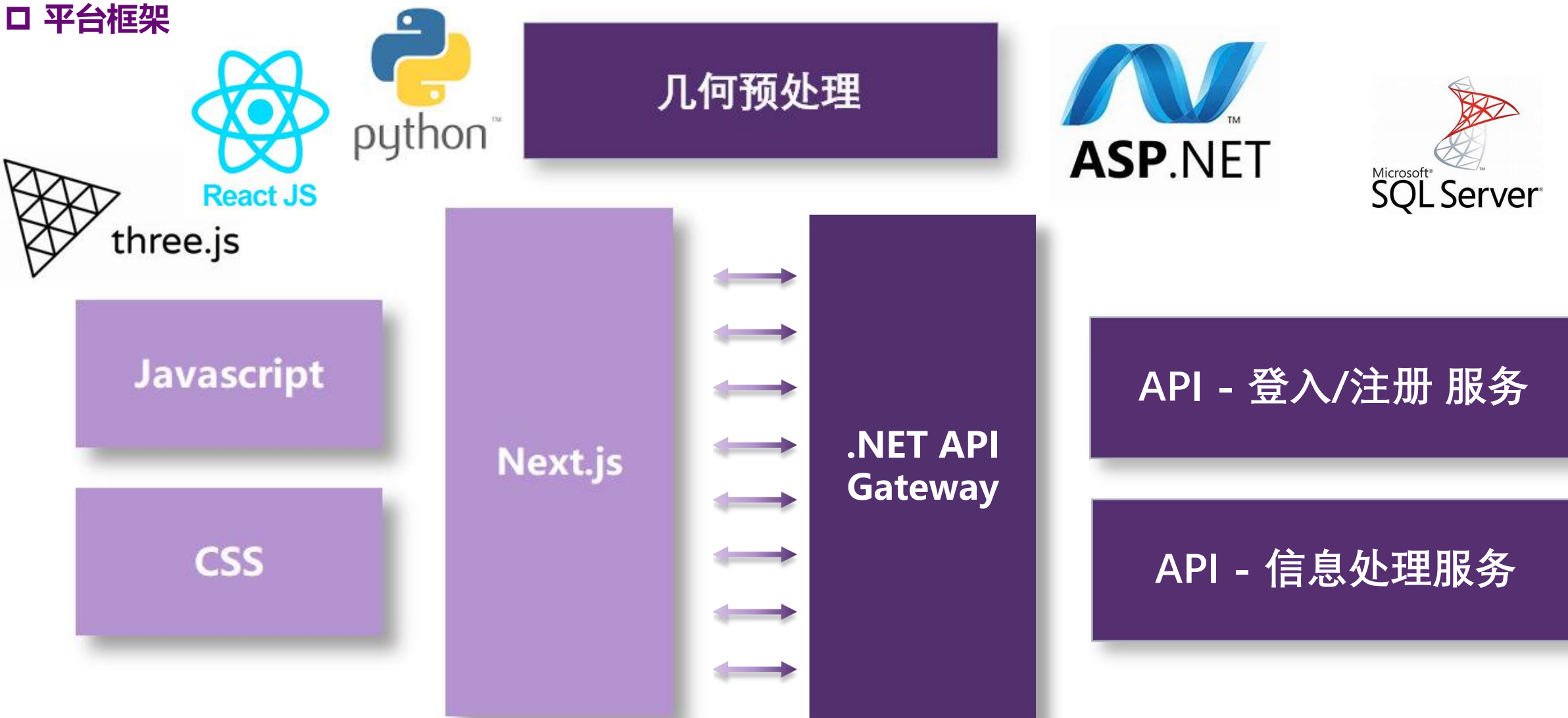


□ 平台结构示意图





平台框架





□ 后端服务

数据导入

身份验证和授权
- JSON web Token

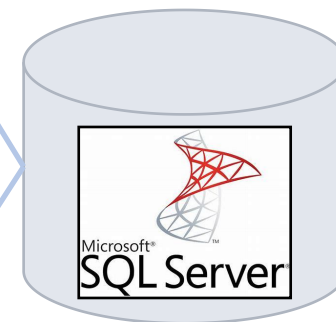
存储数据

数据管理 - 网络协议
REST API 请求
- HTTP POST
- HTTP GET
- HTTP PUT
- HTTP UPDATE

添加数据

信息导出

数据（类与属性映射）
- 标准化信息结构
- .NET Standard 类别库



API Controller

以控制器的方式实现后端 API 的功能，并能与相关的数据库做联动存储与编写数据





□ 前端服务

数据可视化

三维模型渲染

- WebGL
- Three.js



网页交互

- React JS
- Next.js



使用者交互

信息与可视化交互

- javascript
- typescript

Next.js

Next.js

一个构建于 Node.js 之上的开源 Web 开发框架，并支持基于 React 的 Web 应用程序功能，通常利用于服务器端处理和生成静态网站

Javascript

CSS





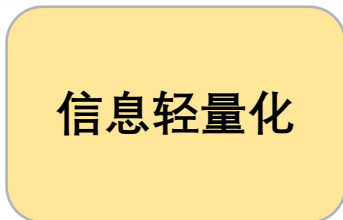
几何预处理



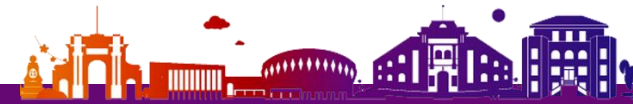
信息模型
- rvt 格式

点云数据
- las 格式

全景照
- png 格式



IfcOpenShell



03

功能介绍及具体实现

Function Introduction and
Realization



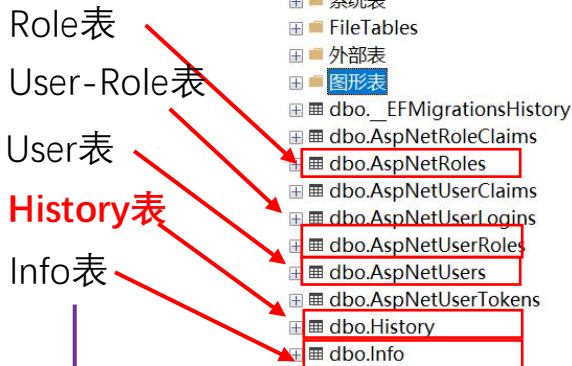


海洋楼信息管理系统

数据库信息管理



Info数据库



```
public class Info
{
    [Key, Column(Order = 0)]
    3 个引用
    public string? RoomNumber { get; set; }
    0 个引用
    public int Floor { get; set; }
    0 个引用
    public float? Area { get; set; } = null;
    0 个引用
    public string? SpaceType { get; set; } = null;
    0 个引用
    public string? SpaceManager { get; set; } = null;
    0 个引用
    public string? SafetyManager { get; set; } = null;
    0 个引用
    public string? SafetyOfficer { get; set; } = null;
    0 个引用
    public string? SafetyAssistant { get; set; } = null;
}
```

Info类

楼层	房间标号	面积	空间类型	空间领用人
1	101		行政办公室	总务
	102		机房	总务
	103	25	行政办公室	总务
	安保中心	58		总务
	仓库	291	科研实验室	
2	2楼玻璃房	197	硕士共享学习空间	
	203	18.51	空置	黄翠

海洋楼部分房间信息

列名	数据类型	允许 Null 值
RoomNumber	varchar(50)	<input type="checkbox"/>
Floor	int	<input type="checkbox"/>
Area	real	<input type="checkbox"/>
SpaceType	varchar(50)	<input checked="" type="checkbox"/>
SpaceManager	varchar(50)	<input checked="" type="checkbox"/>
SafetyManager	varchar(50)	<input checked="" type="checkbox"/>
SafetyOfficer	varchar(50)	<input checked="" type="checkbox"/>
SafetyAssistant	varchar(50)	<input checked="" type="checkbox"/>

Info表



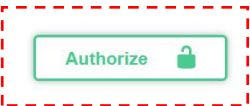


海洋楼信息管理系统

权限分配与管理



授权认证



权限管理

权限管理

```

// GET: InfoApi/OceanBuilding
[HttpGet]
[Authorize(Roles = "Admin")]
0 个引用
public async Task<ActionResult<IEnumerable<Info>>> GetAllRoomInfo()
{
    if (_context.Info == null)
    {
        return NotFound();
    }
    return await _context.Info.ToListAsync();
}

// GET: InfoApi/OceanBuilding/RoomNumber
[HttpGet("{RoomNumber}")]
[Authorize(Roles = "Admin")]
1 个引用
public async Task<ActionResult<Info>> GetSingleRoomInfo_Admin(string RoomNumber)
{
    if (_context.Info == null)
    {
        return NotFound();
    }
    var RoomInfo = await _context.Info.FindAsync(RoomNumber);

    if (RoomInfo == null)
    {
        return NotFound();
    }

    return Ok(RoomInfo);
}

[HttpGet("{RoomNumber}")]
[Authorize(Roles = "user")]
0 个引用
public async Task<ActionResult<Info>> GetSingleRoomInfo_User(string RoomNumber)

```

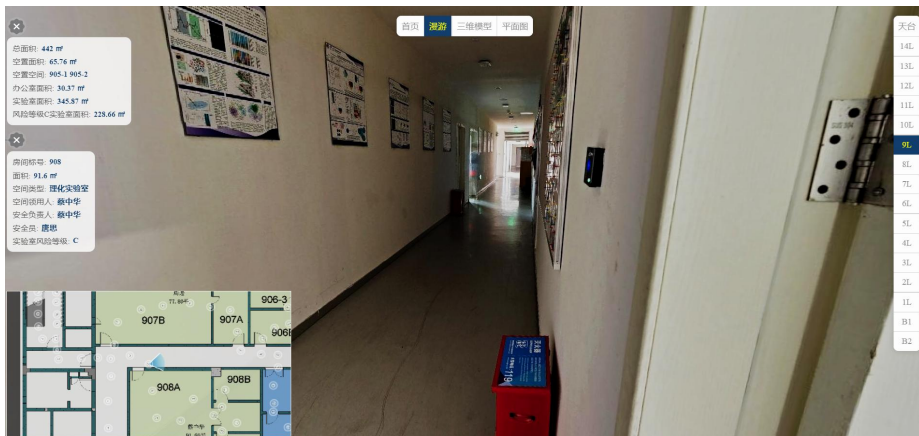


Info		
GET	/Info/GetAllRoomInfo	🔒
GET	/Info/GetSingleRoomInfo_Admin/{RoomNumber}	🔒
GET	/Info/GetSingleRoomInfo_User/{RoomNumber}	🔒
GET	/Info/GetSingleRoomInfo_Teacher/{RoomNumber}	🔒
GET	/Info/GetSingleRoomHistoryInfo/{RoomNumber}	🔒
PUT	/Info/UpdateRoomInfo/{RoomNumber}	🔒
POST	/Info/AddRoomInfo	🔒
DELETE	/Info/DeleteRoomInfo/{RoomNumber}	🔒





海洋楼展示系统



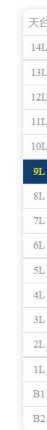
全景图漫游模式



点云浏览模式



平面图显示模式





海洋楼展示系统

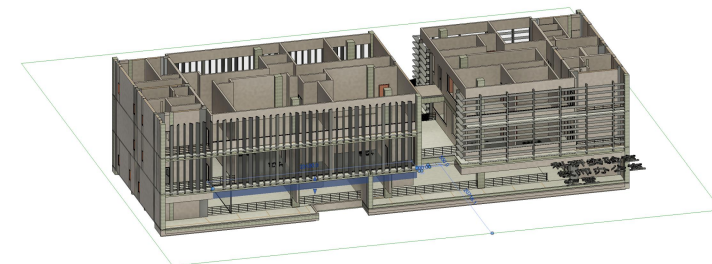
海洋楼九层门号识走向图

2023年空间管理信息

楼层	房间标号	面积	空间类型	空间领用人
1	101		行政办公室	总务
	102		机房	总务
	103	25	行政办公室	总务
	安保中心	58		总务
	仓库	291	科研实验室	
2	2楼玻璃房	197	硕士共享学习空间	
	203	18.51	空置	黄翠

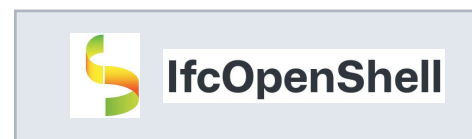


2014年海洋楼信息模型



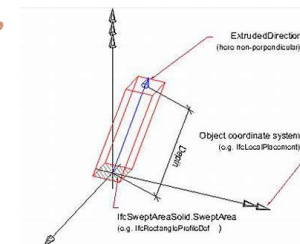
IfcSpace

IfcRectangleProfileDef
 IfcArbitraryProfileDefWithVoids
 IfcArbitraryClosedProfileDef



point_array:[(-3475.2, -2627.86),
 (-3475.2, 6982.95), (
 3224.8, 6982.95), (3224.8,
 -2627.86)],

void:[],
 depth:4200.0,
 elevation:34750.0



生物实验室
 学生办公室
 教师办公室
 办公室
 空置

平面图显示模式

Authorize

Info

- GET /Info/GetAllRoomInfo
- GET /Info/GetSingleRoomInfo_Admin/{RoomNumber}
- GET /Info/GetSingleRoomInfo_User/{RoomNumber}
- GET /Info/GetSingleRoomInfo_Teacher/{RoomNumber}
- GET /Info/GetSingleRoomHistoryInfo/{RoomNumber}
- PUT /Info/UpdateRoomInfo/{RoomNumber}
- POST /Info/AddRoomInfo
- DELETE /Info/DeleteRoomInfo/{RoomNumber}





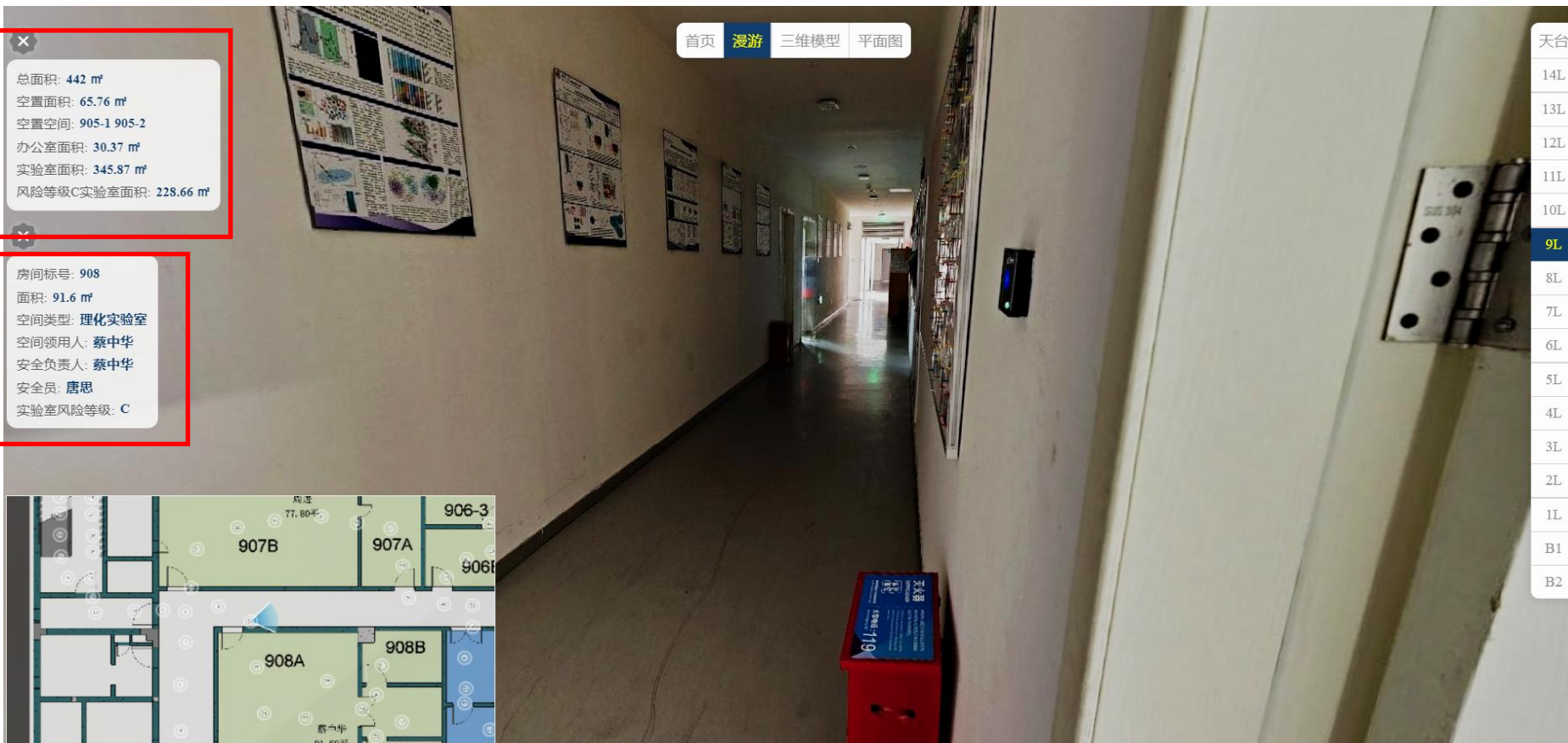
海洋楼展示系统

空间信息

总面积: 442 m²
 空置面积: 65.76 m²
 空置空间: 905-1 905-2
 办公室面积: 30.37 m²
 实验室面积: 345.87 m²
 风险等级C实验室面积: 228.66 m²

房间标号: 908
 面积: 91.6 m²
 空间类型: 理化实验室
 空间领用人: 蔡中华
 安全负责人: 蔡中华
 安全员: 唐思
 实验室风险等级: C

平面图与扫描站位置



首页 漫游 三维模型 平面图

天台

- 14L
- 13L
- 12L
- 11L
- 10L
- 9L
- 8L
- 7L
- 6L
- 5L
- 4L
- 3L
- 2L
- 1L
- B1
- B2

全景图漫游模式





海洋楼展示系统



北京天宝测绘技术有限公司
www.tbchina.com

生成全景图



THREE.TextureLoader





海洋楼展示系统

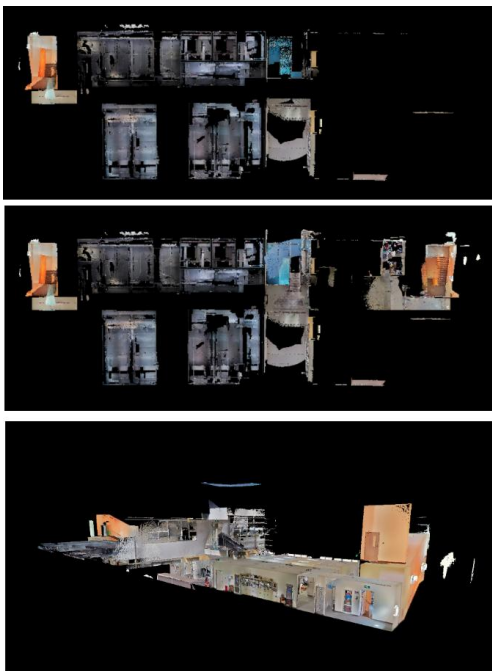
las档案转换

- 颜色转换 - 16 bit 归一化转换 [0,1]
- las 转换并压缩成 pcd (binary)

不采用

分割点云档案: 100000 points/csv file

- 342个4500kb的档案 (约1.5GB)
- 缺点: 传输速率慢,
传输流量占据大,
计算机内存不足 (最多150个)



Level of Detail Down Sampling: OPEN3D

```

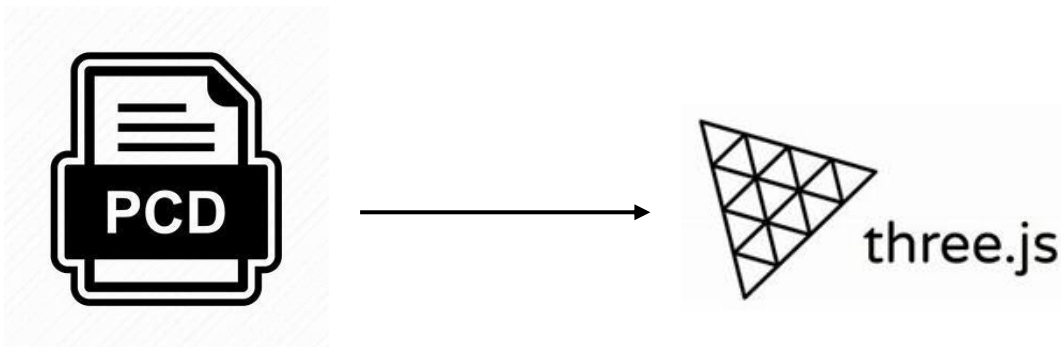
1 import numpy as np
2 import open3d as o3d
3 import laspy
4 import math
5 from tqdm import tqdm
6 import os
7
8 def colorArray_16to8bit(matrix: np.array, name:str = "color"):
9     modified = []
10    for index in tqdm(range(len(matrix)),f"Calculating {name}"):
11        color_8bit = math.floor((matrix[index] +1)/(2**16)*256 -1)
12        if color_8bit>0:
13            modified.append(round(color_8bit/255,4))
14        else:
15            modified.append(0)
16
17    return modified
18
19 f = laspy.read("./Source/laser.las")
20
21 point_cloud = o3d.geometry.PointCloud()
22
23 # points = np.asarray(np.vstack((f.x,f.y,f.z)).transpose())
24 # y_negative = -1 * np.asarray(f.y)
25 points = np.asarray(np.vstack((f.x,f.z,f.y)).transpose())
26
27 if not(os.path.exists("./color.npy")):
28     red = colorArray_16to8bit(f.red, "red")
29     green = colorArray_16to8bit(f.green, "green")
30     blue = colorArray_16to8bit(f.blue, "blue")
31     color = np.asarray(np.vstack((red,green,blue)).transpose())
32     np.save("color", color)
33
34 colors = np.load("./color.npy")
35 point_cloud.points = o3d.utility.Vector3dVector(points)
36 point_cloud.colors = o3d.utility.Vector3dVector(colors)
37
38 pc_downSample = point_cloud.uniform_down_sample(10)
39
40
41 o3d.io.write_point_cloud(f"./testing_overall_100_10.pcd", pc_downSample, write_ascii=False, compressed=True,

```



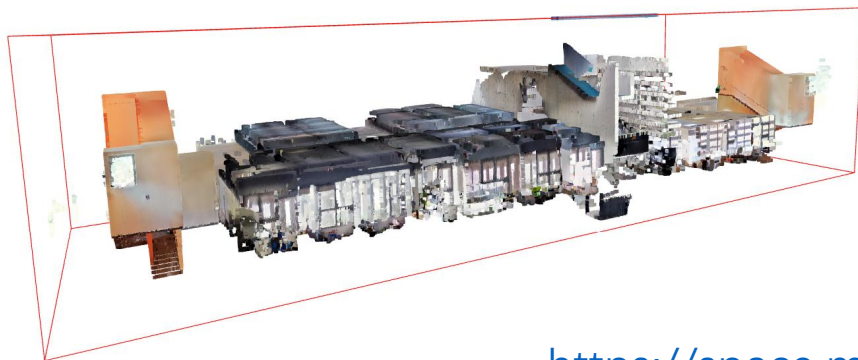


海洋楼展示系统



LAS (1.2GB) -> PCD (50MB)

PCDLoader



<https://space.matrix4.xyz/>

```
function PointCloudCanvas(props:{pointCloudSrc:string}) {
  const canvasRef = useRef(null!);
  const [loader_success, setLoader_Success] = useState<boolean>(false)
  const [progress, setProgress] = useState<number>(-1)
  useEffect(() => {
    if(!props.pointCloudSrc) return

    const loader = new PCDLoader();

    // load a resource
    loader.load(
      // resource URL
      // '/pointcloud/haiyanglou/9L/overall.pcd',
      props.pointCloudSrc,
      // called when the resource is loaded
      function ( points ) {
        setLoader_Success(true)
        const scene = new THREE.Scene();
        const camera = new THREE.PerspectiveCamera(
          70,
          window.innerWidth / window.innerHeight
            ,0.001,
            2000
        );
        const renderer = new THREE.WebGLRenderer({ canvas: canvasRef.current });
        renderer.setSize(window.innerWidth, window.innerHeight);
        scene.add( points );
        const controls = new OrbitControls(camera,renderer.domElement);

        camera.position.set(19.08,7.85,27.04 );
        // console.log(camera)

        camera.rotation.set(-0.2823,0.5955,0.1613)
        function animate() {
          requestAnimationFrame( animate );

          // required if controls.enableDamping or controls.autoRotate are set to true
          controls.update();

          renderer.render( scene, camera );
        }
        animate();
      },
      // called when loading is in progresses
      function ( xhr ) {

        // console.log( ( xhr.loaded / xhr.total * 100 ) + '% loaded' );
        setProgress(Math.ceil(xhr.loaded/ xhr.total * 100) );

      },
      // called when loading has errors
      function ( error ) {
        setProgress(-1)
        console.log( 'An error happened' );
        console.log(error);
        setLoader_Success(false)
      }
    );
  }
}
```



04

总结展望

Summary and Outlook



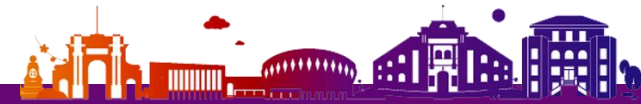
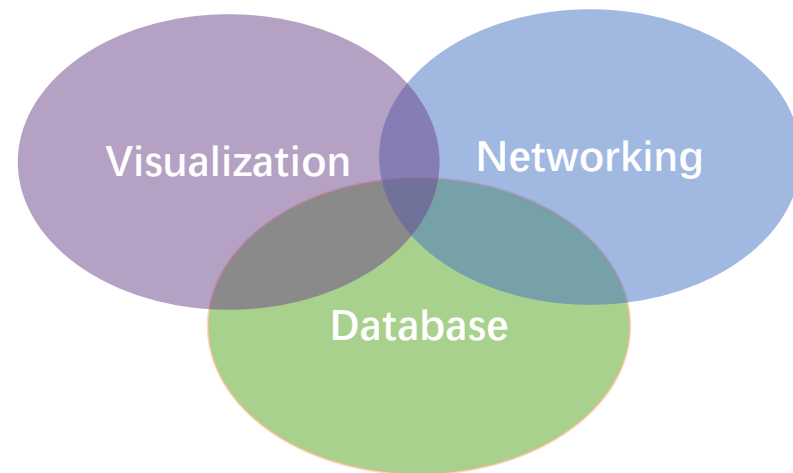


□ 功能总结

- 实现房间信息、用户信息、角色信息以及历史记录存储；
- 实现用户账号的注册与登录，分配不同的角色信息；
- 根据角色信息实现不同API功能接口的分配；
- 多方面利用并处理激光扫描器所收集与生成数据
- 将管理数据与可视化进一步结合，使得空间管理更便捷

□ 下一步计划

- 考虑将关系型数据库转换成非关系型数据库结构，便于在云端存储
- 增加将点云数据与空间信息之间的互动，并有效同页面展示整栋楼的点云数据





谢谢观看

Thank you for watching

 汇报人：刘龙祥、罗振华

 指导老师：胡振中

 时间：2023年6月2日

