~第1回ミーティング 変形ARマーカーの検出~

ER17076 安井 理

目次

- 1. 目的
- 2. 先行研究結果
- 3. 今後の課題

目的

現在QRコード、ARマーカーなどの二次元バーコードの利用が 様々な場所で利用されている。

本研究では、二次元バーコードをより高精度に判定を可能とし、 多様な場面で利用できるように、歪んだ二次元バーコードの読み 取りを可能とする方法を解明する。



キャッシュレス決済



ロボットの認識機能

- ① Faster-R-CNNで環境画像に張り付けたARマーカーの読み取りが可能(Faster-R-CNNの正常性の確認)
- ② Faster-R-CNNでは台形に変形させたARマーカーは読み取りができないが、アーチ状、旗状、円状に変形させたARマーカーは読み取り可能
- ③ 仮想空間で円柱に張り付けたARマーカーの検出が可能

- ① Faster-R-CNNで環境画像に張り付けたARマーカーの読み取りが可能(Faster-R-CNNの正常性の確認)
- ② Faster-R-CNNでは台形に変形させたARマーカーは読み取りができないが、アーチ状、旗状、円状に変形させたARマーカーは読み取り可能
- ③ 仮想空間で円柱に張り付けたARマーカーの検出が可能

先行研究結果①

アノテーションデータの作成を行い、それをもとに学習することで テスト画像でのARマーカの読み取りが完璧にできる









本来	ID = 1	ID = 8	ID = 16	ID = 22
推論	ID = 1	ID = 8	ID = 16	ID = 22
結果	0	0	0	\bigcirc

- Faster-R-CNNで環境画像に張り付けたARマーカーの読み取りが可能(Faster-R-CNNの正常性の確認)
- ② Faster-R-CNNでは台形に変形させたARマーカーは読み取りができないが、アーチ状、旗状、円状に変形させたARマーカーは読み取り可能
- ③ 仮想空間で円柱に張り付けたARマーカーの検出が可能

先行研究結果②

アーチ状、旗状、円状に変形させたARマーカーは読み取りが可能だが、台形に変換させたARマーカーは読み取りが不可能

アーチ状



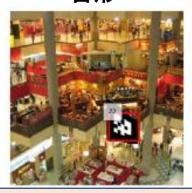
アーチ状



旗状



台形



円型



本来

ID = 0

ID = 1

ID = 2

ID = 3

ID = 4

推論

ID = 0

ID = 1

ID = 2

ID = 22

ID = 4

結果

 \bigcirc

 \bigcirc

 \bigcirc

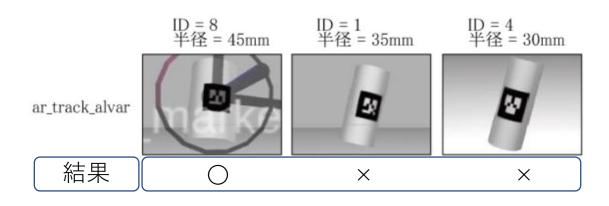
X

 \bigcirc

- Faster-R-CNNで環境画像に張り付けたARマーカーの読み取りが可能(Faster-R-CNNの正常性の確認)
- ② Faster-R-CNNでは台形に変形させたARマーカーは読み取りができないが、アーチ状、旗状、円状に変形させたARマーカーは読み取り可能
- ③ 仮想空間で円柱に張り付けたARマーカーの検出が可能

先行研究結果(3)

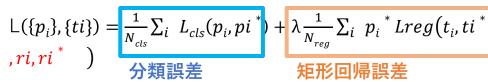
Faster-R-CNNの損失関数の式にARマーカーの変形度合いを追加することで、仮想空間上で円柱に 張り付けて歪ませたARマーカーの判定を可能にすることを確認した



提案手法 20 結果

提案手法

Faster-R-CNNの以下の損失関数に変形度合いを 追加させた式を用いて機械学習を行った



IDなどの分類 →mAPに関係

矩形回帰誤差

Ground true boxに近づける回帰 →loUを用いて計算

円柱の半径 r_i, r_i を追加



変形度合い

先行研究結果③

今回の提案手法は仮想空間上で、歪ませたARマーカーほとんど誤差なく判定が行えることを確認した。

実験	1	2	3
評価内容	mAP	IoU	変形誤差[mm]
ar_track_alvar	0.40	-	_
提案手法	0.96	0.77	0.81

今後の課題

• 台形に変形させたARマーカーの認識

• 仮想空間上ではなく、実際に円柱にARマーカーを張り付けて歪ませたARマーカーの検出が行えるかどうかの検証を行い現実世界で利用可能か検証

• 現在、検証の行われていない色の変化のあるARマーカーの認識