B-2 単一視点による人物の全身運動の三次元計測について

35番 本間 三暉 (視覚情報処理研究室/高橋 章)

Abstract

a

1 研究背景・目的

人の動きなどのノンバーバルな情報を,コミュニケーションに用いたりデジタルアーカイブそこで本研究では機械学習を活用して一台の入力装置で三次元骨格推定を行える複数の手法について実装し,オクルージョンというカメラの手前にある物体に計測する箇所が隠れてしまい,計測の信頼度が下がってしまう状態の有無や,動作の緩急について,それぞれ運動によりの精度を定量的に比較する.

2 研究内容

人の動作の三次元骨格推定を行うには、画像処理による方法やモーションセンサによる方法がある。画像処理による三次元骨格推定は撮影するカメラに、色情報を記録できる一般的な RGB カメラを用いる方法と、カメラと物体の距離も取得可能な RGBD カメラを用いる方法がある (2.1).

モーションセンサによる方法は、光学式や慣性式などがある。光学式は体表面にマーカーを取り付けそのマーカーを複数台のカメラで取り込むことで骨格を推定する。慣性式は加速度、角速度、方位を測定できるセンサを体表面の指定箇所に取り付けることで骨格を推定する(2.2).

本研究では、市販の入力デバイスを使用し、PCで処理可能で複数のカメラで取り込む必要がある光学式モーションキャプチャのような専用の計測空間が不要な3つの方法について性能を比較評価する.

2.1 画像処理による三次元骨格推定

画像処理を用いて三次元骨格推定をしている様子を図1に示す。今回,画像入力装置として RGBD カメラである Intel RealSense D415(以下 RealSense) を使用する。カメラの解像度は 640×360 px,フレームレートは 60 fps とし,実験には明るい室内で撮影を行った。

カラー画像を入力として Google が提供するオープンソースの機械学習ライブラリ MediaPipe Pose を用いることで図 2(a) に示す 33 個の関節の三次元骨格情報取得できる,

カラー画像と深度情報を入力として 3DiVi Inc が提供するライブラリ Nuitrack を用いることで図 2(b) に示す 19 個の関節の三次元骨格情報が取得できる.

2.2 慣性式モーションキャプチャの三次元骨格推定

慣性式モーションキャプチャとして mocopi を用いる. mocopi は市販のモーションキャプチャデバイスで両手,両足,頭,腰の計 6ヶ所に小型センサを装着してリアルタイムに三次元計測を行うことができる。6つの小型センサで計測しているため肘や膝などの関節部の屈曲を正確に表現することはできないが,mocopiのセンサはそれぞれ3つの自由度を持つ角度センサと加速度センサで計測しており,機械学習を用いることで図 2(c) に示すような肘や膝などの関節部を含めた27個の関節位置を推定している。取得するモーションデータのフレームレートは 60 fps とする.

2.3 キャリブレーション

全身運動を計測する前に、まず両腕を水平に上げるポーズをする。水平に上げた両手首の距離を元にスケールを合わせる。また、へその位置を原点として、頭に向かう方向をy軸、右手から左手に向かう方向をx軸、これらに軸の直行する方向をz軸として定めた座標系に統一する。

次に両手を伸ばしたまま胸の前で合わせるポーズをする.手が合わさっている時,両手首が最接近しているので,各骨格情報の座標が最も近づいたフレームを合わせることで時間遅れを修正する.

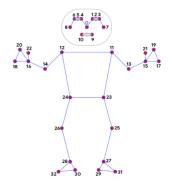
3 研究結果

3.1 実験方法

全身運動をしている人物一人に対して計測を行い、 計測値を人体に当てはめたときに破綻していないか、 肘や膝の関節部分が正しく計測されているか、オク ルージョンが起こった場合どの程度精度が落ちるのか を比較する. 計測をする前に、キャリブレーションに



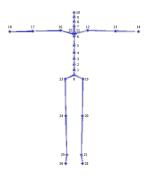
図 1 画像処理による骨格推定の様子



(a) MediaPipe Pose で取得できる関節 位置



(b) Nuitrack で取得できる関節位置 図 2 取得できる骨格



(c) mocopi で取得できる関節位置

必要なポーズを行い、動作が緩やかでオクルージョンなし、動作が急でオクルージョンなし、動作が緩やかでオクルージョンあり、動作が急でオクルージョンありの4種類の運動を行う.

3.2 解析結果

4 まとめ

RGBD による方法では現在問題の修正中である.

参考文献

[1] Google, "mediapipe", https://developers.google.com/mediapipe

URL は 2023 年 10 月 4 日にアクセス