

Abstract

本文が完成してから書きます。

1 研究背景・目的

情報通信技術の急速な進歩により人工現実感、拡張現実感、複合現実感などの応用が広がっている。感染症対策を契機にオンラインコミュニケーションも増加し、インターネット上の仮想共有空間であるメタバースが注目されている。三次元の仮想空間で自分の分身となるアバターを自由に操作するには、体の動きを計測する必要がある。画像処理による方法や専用デバイスを装着する方法などが試みられている。特に画像処理による方法で三次元の情報を取得するためには複数台のカメラを用いる方法があるが、狭い室内であるなどの場所の制約や、限られた予算の中で実装したいという予算の制約などによってこの方法を取るのが難しい場合がある。

本研究ではカメラ1台で三次元骨格推定ができる現行の方法について比較し、それぞれの方法のメリットやデメリット、精度などについて比較する。また、それらを元に組み込みPCでの実装やリアルタイム処理などの高速化、オクルージョンへの対応などの高精度化を目指す。

2 研究内容

今回は三種類の方法で三次元骨格推定を行いそれぞれの精度を比較する。

2.1 RGB カメラを用いる方法

一般的なRGBのデータが取れるカメラで撮影し、OpenPose, 3d-pose-baseline を用いて骨格推定を行う。

2.2 kinect2 を用いる方法

kinect2で撮影し、Microsoft社から提供されているkinectSDKを用いて骨格推定を行う。

2.3 intel RealSense を用いる方法

intel RealSenseで撮影し、cubemos Skeleton Tracking SDKを用いて骨格推定を行う。

2.4 精度比較

三種類の現行の方法を比較する際、画像処理による方法で取得したデータを基準にするのはそれぞれの骨格推定の方法に有利な結果が出てしまう可能性があるため、基準とするデータは画像処理に頼らない独立し

た方法で行う必要がある。そこで、加速度センサと角度センサが搭載されているモーションキャプチャデバイス mocopi を用いて取得した骨格データとの誤差を元に精度を比較する。

3 研究計画と進捗状況**3.1 研究の進め方**

mocopi を装着して学校体操をしている人をRGBカメラ, kinect2, RealSense で撮影し、それぞれのカメラで撮影した映像から三次元骨格推定を行い、推定した骨格の座標と mocopi で測定した骨格の座標のズレを誤差として精度の計測を行う。

3.2 研究方法や装置の概略

本研究では撮影機材としてRGBカメラ, kinect2, RealSense, mocopi を用いる。また、開発環境としてOpenPose, 3d-pose-baseline, kinectSDK, cubemos Skeleton Tracking SDKを使用する。

・撮影機材や開発環境について記述

3.3 進捗状況

現在は、OpenPoseによる姿勢推定を進めている。

4 まとめと今後の予定

今後は記述した方法だけでなく、他にも単一のカメラで三次元骨格推定ができる方法がないかリサーチしつつ、高精度化、高速化、組み込みPCでの実装を目指していく。

参考文献