

摘要

近年の建築では BIM (Building Information Modeling) と呼ばれるコンピュータ上に現実と同じ建物の立体モデルを再現し , 可視化するワークフローが注目されている . 従来の配管 BIM は高精度な Lidar センサを用いて配管モデルの推定を行なわれていたが , 振動に弱く高価である . そのため , Lidar センサより安価である RGB-D カメラを使用し , 従来の点群データのみを用いた 3D 再構築を行わず , 取得画像と関連する点群データに基づき配管のアイソメ図を作成を目標とする .

謝辞

本研究の遂行にあたり、ご指導くださった立命館大学理工学部ロボティクス学科馬書根教授、田陽助教に深く感謝の意を表します。また、研究室合同セミにおいて貴重なご意見を頂いた同学科野方誠教授に深く感謝の意を表します。最後に、日頃から研究に対するご指摘、ご協力頂いた生物知能機械研究室の皆様、特にソフトウェア班の皆様に深く感謝の意を表します。

目次

第 1 章	序論	1
1.1	研究背景	1
1.2	既存研究	3
1.3	研究目的	6
1.4	本論文の構成	7
第 2 章	RGB-D 画像に基づく配管 6D 姿勢推定とアイソメトリック図生成	9
2.1	全体構成	9
2.2	RGB-D 画像に基づく配管 6D 姿勢推定	9
2.2.1	検出クラス	9
2.2.2	インスタンスセグメンテーション	10
2.2.3	姿勢推定	10
2.3	接続関係推定	10
2.4	配管経路の探索	10
2.4.1	アイソメ図の描画	11
第 3 章	実験	13
3.1	データ収集	13
3.1.1	配管画像の取得	13
3.1.2	センサーモデルの導入	13
	参考文献	15

図 目 次

1.1	アイソメ図の例	2
1.2	従来のアイソメ図取得方法	2
1.3	RGB-D カメラを用いて取得した配管画像の例	2
1.4	物体検出 YOLO の検出方法	3
1.5	インスタンスセグメンテーション Mask RCNN のフレームワーク	4
1.6	Gen6D の姿勢推定方法の流れ	5
1.7	SAM-6D の姿勢推定方法の流れ	6
1.8	新規のアイソメ図取得方法	6

表 目 次

第 1 章 序論

配管は気体、液体、粉粒対などの流体を輸送や配線の保護などを目的とする管のことである。配管は電気配線やケーブルを保護する電気配管や、生活に必要な水を家庭や学校などに輸送する水道管など様々な場面で使用されており、私達の生活において重要な役割を担っている。そのため、配管を運用するにあたって常に耐久性と安全性を保ち続ける必要がある。

1.1 研究背景

BIM とは、Building Information Modeling の略称で、コンピュータ上に建築物や土木構造物などの立体モデルを形成し、設計から維持管理までのプロセスをデジタル化する新しいワークフローの一環である。この BIM モデリングはこれまでの 3D モデリングとは大きく異なる。従来の 3 次元モデリングでは平面図などの 2 次元上で作成した図面を元に別途 3 次元のモデルを作成していた。そのため、図面と 3 次元モデルが連動しておらず、設計変更がある度に図面と 3D モデルの両方を修正する必要があり効率的ではなかった。しかし、この BIM 手法は一つのデータを修正すると全てのデータが連動し、関係する図面の該当箇所が自動修正され、従来の方法よりも高効率で作業を行うことが可能になる。

配管は建築物の中でも日常生活に欠かせない存在である。生活に必要な物資を運送したり電線やケーブルを保護するために使用されるなど幅広い面で活用されているため常に耐久性と安全性が求められている。その配管の図面を作成する際にはアイソメトリック（アイソメ）図と呼ばれる立体を斜めから見た視点で表示した等角図が用いられる。アイソメ図の例を図 1.1 に示す。

このアイソメ図の最大の特徴は、図面を見るだけで配管のルートを手感的に理解しやすくなる点である。設計図には平面図、立体図、系統図など、さまざまな種類があるが、配管の場合には配管同士が複雑に重なり合うことが多い。このため、左右上下からの視点では配管を見分けることが困難である。一方、アイソメ図は配管のルートや交差する配管の前後関係を立体的に描画する手法として有効である。

従来のアイソメ図作成方法を図 1.2 に示す。

従来、アイソメ図を取得するためには、Light Detection and Ranging (LIDAR) と呼ばれる、レーザー光を用いて離れた物体の形状や距離を測定できるセンサを使用していた。LIDAR センサは、距離情報を活用して三次元情報を取得できるだけでなく、広い測定範囲や高い精度を持つ点が評価されている。しかし、その一方で、他のセンサと比較して高価であるというデメリットがあり、多くの人々が容易に利用できるものではなかった。

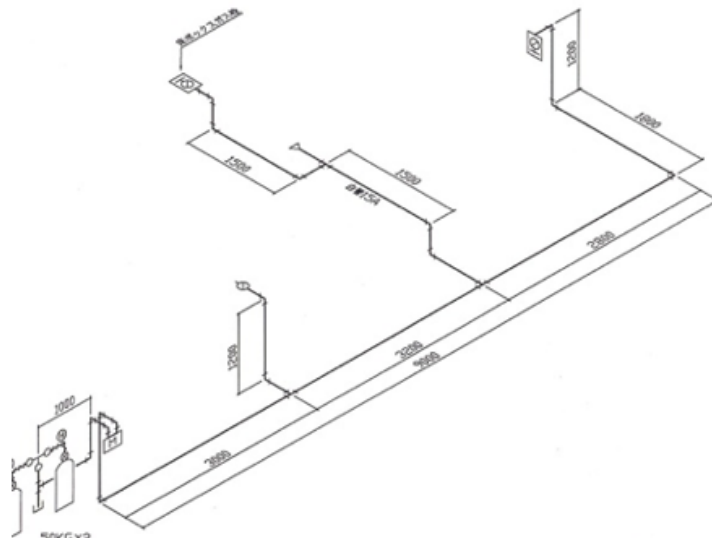


図 1.1: アイソメ図の例

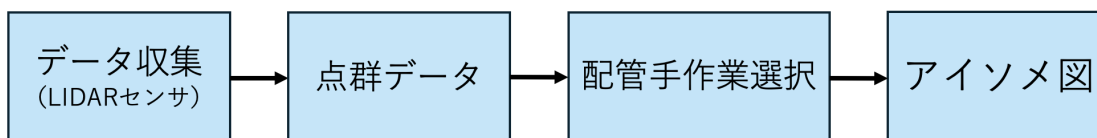


図 1.2: 従来のアイソメ図取得方法

このような背景を受けて、近年ではLIDAR センサよりも安価な RGB-D カメラを用いた認識手法が研究され始めている。RGB-D カメラとは、カラー画像と深度画像を同時に取得可能な、カラーカメラと深度センサが一体化したカメラである。このカメラを用いることで、従来の LIDAR センサに比べて低コストでありながら三次元情報を取得することが可能となる。図 1.3 に RGB-D カメラを用いて取得した配管画像の例を示す。



図 1.3: RGB-D カメラを用いて取得した配管画像の例

さらに、近年の画像認識分野では、機械学習を用いた研究が注目されている。機械学習を導入することで業務効率化や生産性向上を実現できるだけでなく、人手不

足の解消にも貢献できる。そのため、今後も人工知能技術の利用は一層加速することが予測される。

1.2 既存研究

機械学習は、コンピュータが膨大なデータを学習し、データのパターンを抽出する技術である。また、深層学習は人工知能の急速な発展を支える技術の一つであり、人間の脳の構造を模倣したニューラルネットワークを活用した機械学習手法である。深層学習は従来の機械学習と異なり、特徴量を手動で指定することなく、コンピュータ自身がデータから特徴量を抽出し、より深く学習することで、複雑な処理を行えるようになった。この技術は、画像認識や音声認識、データ分析など、さまざまな分野で顕著な成果を上げている。

近年、深層学習を活用した画像認識技術の研究は急速に進展しており、物体認識における主要なタスクである物体検出やインスタンスセグメンテーション、さらに6D姿勢推定においても注目を集めている。本稿では、これらの技術的概要と代表的な手法について紹介する。

物体検出における代表的なモデルとして、YOLO (You Only Look Once) を挙げる。このモデルは、同時期に発表された Fast R-CNN と並び、物体検出分野に大きな影響を与えた。YOLO は、Convolutional Neural Network (CNN) を基にしたニューラルネットワーク構造を使用して、画像中のオブジェクトを検出する。

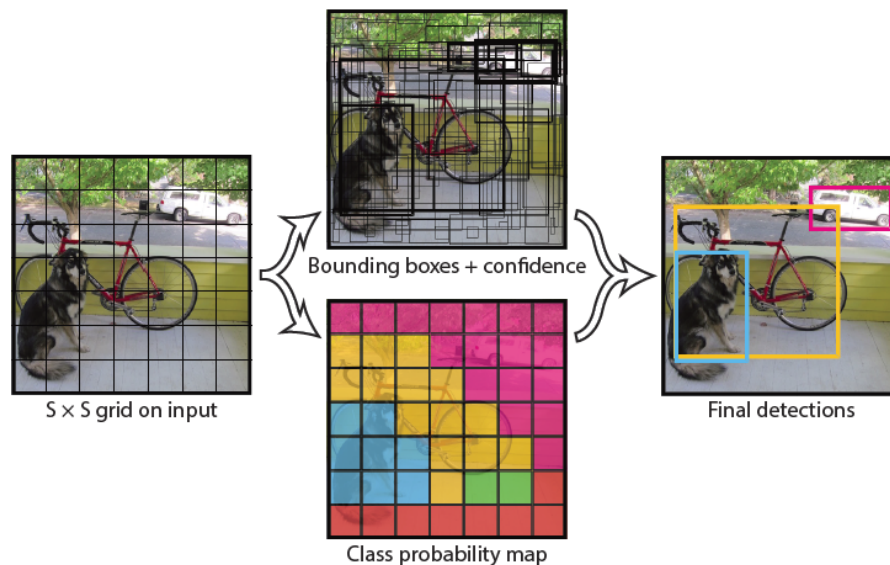


図 1.4: 物体検出 YOLO の検出方法

CNN の中には畳み込み層やプーリング層など、画像の特徴を抽出するための層が含まれており、これにより人手による特徴抽出作業が不要となる。YOLO の特徴は、従来物体検出で行われていた境界設定と物体検出を二段階に分けて処理する手法を、一度に処理できる点であり、これにより推定速度が大幅に向上した。

YOLO のアルゴリズムでは、まず入力画像を $S \times S$ のグリッドセルに分割し、各セルで複数のバウンディングボックスと、その信頼度を計算する。物体の中心が特

定のグリッドセル内に存在する場合、そのセルは物体を検出するように学習される。次に、バウンディングボックスの推定が行われ、各グリッドセルは B 個のバウンディングボックスを持ち、それぞれに信頼スコアを予測する。信頼スコアとは、物体が背景でなく、認識したい物体を含んでいる確率である。さらに、各グリッドセルは複数のクラスに対する条件付き確率を予測し、これを前述のバウンディングボックスの信頼スコアと掛け合わせることで、各バウンディングボックスに対するクラスごとの信頼スコアを得ることができる。この信頼スコアを基に、どのバウンディングボックスが正解の物体を推定しているかを判断する。この手法により、入力から出力までの全層の重みを一度に学習する End-to-End モデルが物体検出分野で主流となり、効率的で高精度な物体検出を実現することができる。

インスタンスセグメンテーションは、画像内の物体をピクセル単位で領域分割し、各領域に対応するクラスを識別する技術である。物体検出が物体の位置を矩形で囲むだけであるのに対し、インスタンスセグメンテーションは物体の輪郭や形状を正確に捉えることができるため、物体の詳細な認識が可能となる。インスタンスセグメンテーションの代表的なモデルとして Mask R-CNN がある。

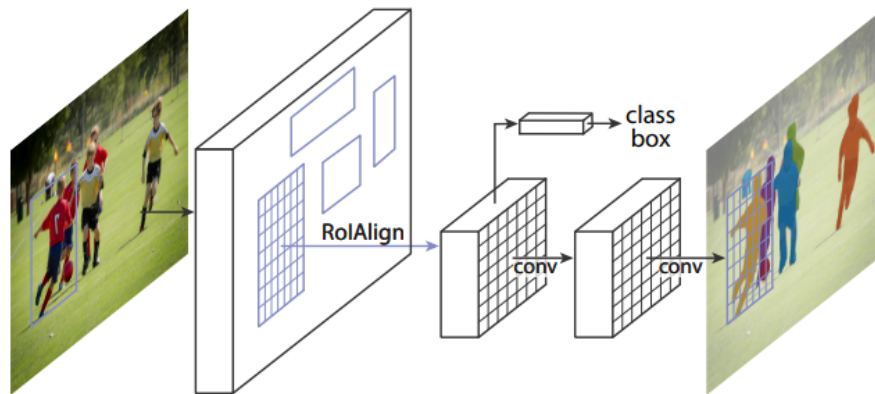


図 1.5: インスタンスセグメンテーション Mask RCNN のフレームワーク

Mask R-CNN は、物体検出において成功を収めた Faster R-CNN を基に、物体の位置を特定する領域提案ネットワーク (Region Proposal Network, RPN) と、物体の輪郭をピクセル単位で予測するマスク予測ネットワークを組み合わせた構造を持つ。具体的には、RPN が画像内で物体が存在する可能性のある領域を提案し、その後、提案された領域に対してマスク予測ネットワークが物体の輪郭を正確に予測する。このプロセスにより、物体の形状を詳細に認識することができ、従来の物体検出手法では対応できなかった、より複雑で精緻な解析が可能となる。

次に、6D 姿勢推定について紹介する。6D 姿勢推定は、物体の位置 (X, Y, Z) に加え、回転や向き (Roll, Pitch, Yaw) も推定する技術であり、物体の正確な姿勢を把握することができる。この技術により、配管の向きの特定やアイソメ図の作成など、実際の応用において重要な役割を果たす。6D 姿勢推定には、RGB カメラや RGB-D カメラを利用する手法が主に使用されている。

RGB カメラを用いた代表的な手法の一つが、Gen6D (Generalizable Model-Free 6-DoF Object Pose Estimation from RGB Images) である。

この手法は、3D データを使用せず、カラー画像のみで物体の 6D 姿勢を推定でき

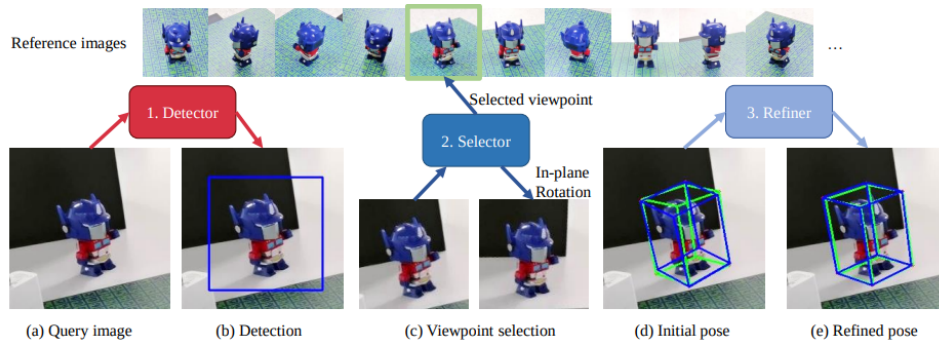


図 1.6: Gen6D の姿勢推定方法の流れ

ることを特徴としている。従来、物体の姿勢推定には、認識対象物の 3D モデルを事前に作成し、それをデータセットに組み込む必要があったため、手間がかかっていた。しかし、Gen6D では、3D モデルを使用せず、カラー画像だけで高精度な姿勢推定を実現する。

Gen6D の学習には、Colmap というソフトウェアを活用する。Colmap は、Structure from Motion (SfM) 技術を用いて、異なる視点から撮影された 2D 画像を基に 3D 点群を再構築し、その点群データを使用して物体の 6D 姿勢を推定する。

Gen6D は、物体の姿勢推定を行うために、Detector、Selector、Refiner という 3 つのステップを経る。まず、Detector では参照画像をもとに物体の領域を検出し、次に Selector では、得られた領域画像と最も近い視点を持つ参照画像を選択する。この参照画像の視点を用いて、物体の初期姿勢が推定される。初期姿勢には誤差が生じることもあるが、Selector はその誤差を最小化することを目指す。最後の Refiner では、選ばれた参照画像からさらに 6 枚の画像を選び、これらの平均と分散を計算して初期姿勢を改良し、最終的な姿勢推定を行う。

ただし、Gen6D にはいくつかの課題がある。特に、学習には事前に SfM で点群データを準備する必要があり、この準備作業には時間と労力がかかる。また、物体が重なり合うオクルージョンのような状況では、正確な姿勢推定が困難になるという課題がある。

一方、RGB-D カメラを使用した手法としては、SAM-6D (Segment Anything Model for 6D Pose Estimation) が挙げられる。

図 1.7 に SAM-6D の姿勢推定方法の流れを示した。Segment Anything は、オブジェクトをゼロショットでセグメント化できるモデルであり、幅広い提案を生成する技術である。Object Matching は、この提案とターゲットオブジェクトの一致度を、セマンティクスや外見、形状を基に評価して有効なものを特定する。Coarse Point Matching は粗い対応でオブジェクトの初期姿勢を推定し、Fine Point Matching はさらに詳細な対応を学習して正確な姿勢を求める方法である。これらのプロセスが連携して、正確なセグメンテーションと姿勢推定を実現する。

また、オクルージョン（遮蔽）による影響を軽減するために、バックグラウンドトークンという仮想点を導入し、欠損領域があっても精度を維持する。このアプローチにより、Gen6D で課題となっていたオクルージョンに対処することが可能となる。

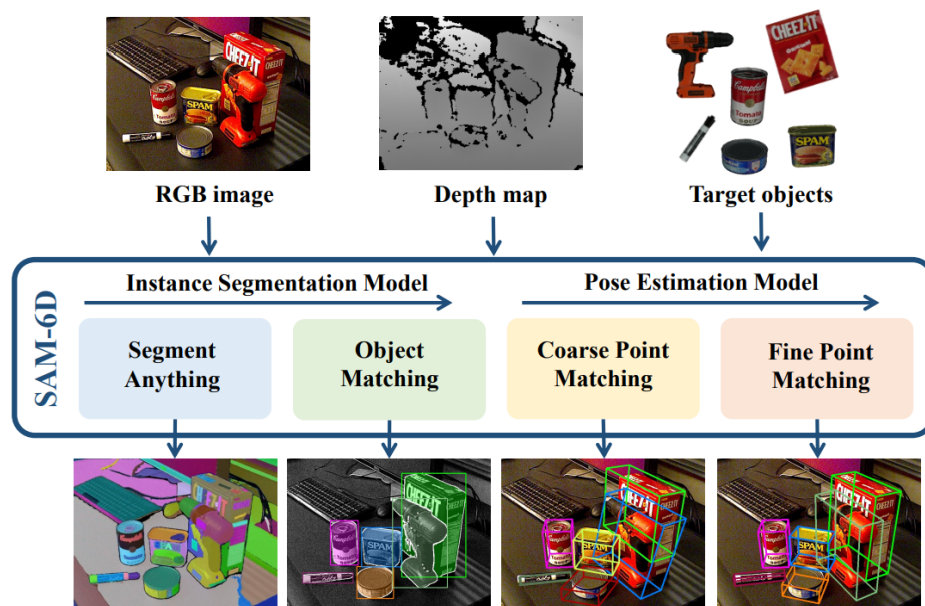


図 1.7: SAM-6D の姿勢推定方法の流れ

1.3 研究目的

本研究では、比較的安価で手軽に利用可能な RGB-D カメラを活用し、計算効率に優れた深層学習ベースの手法を提案することで、一般的に利用可能なアイソメ図生成方法の確立を目指す。図 1.8 に新規のアイソメ図取得方法を示す。

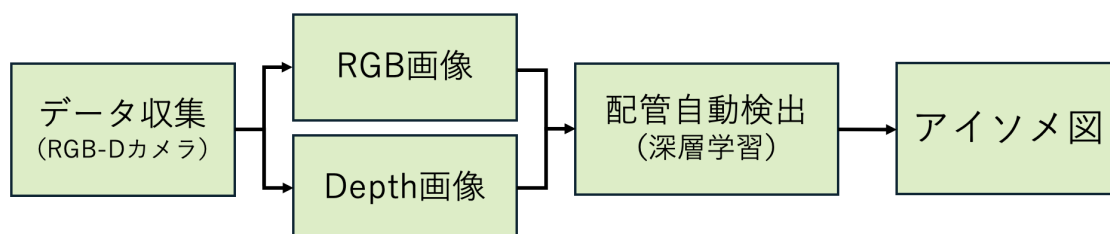


図 1.8: 新規のアイソメ図取得方法

従来の LIDAR センサの代替として RGB-D カメラを使用することで、低コストでアイソメ図を取得することが望める。また、これまで配管検出処理は人間が手作業で行っていたが、本研究では深層学習を活用することで、検出処理の自動化と高効率化を実現する。

本研究の主な貢献は以下の通りである。1 つ目は、RGB-D カメラを利用した低コストで汎用性の高いアイソメ図作成方法を提案し、広く使用可能なアプリケーションを提示したことである。2 つ目は、大規模配管設備のアイソメ図生成を実現するために、仮想環境で配管を構築し、実環境との差異を最小限に抑えた状態でアイソメ図を生成できるようにした点である。3 つ目は、アイソメ図作成に必要な 6D 姿勢推定モデルを比較検証し、本研究に適したモデルを選定したことである。

1.4 本論文の構成

本論文の構成は以下ようになる。第1章では研究背景、既存研究、研究目的について述べる。研究背景では、Building Information Modeling (BIM) の概要や、従来のアイソメ図取得方法について詳述する。既存研究では、深層学習を用いた画像認識分野に関する研究を紹介し、これまでの手法との違いを明確にする。研究目的では、本研究で提案する新たな手法とその貢献について述べる。

第2章では、深層学習を用いた配管 6D 姿勢推定およびアイソメ図作成に至る方法とその流れについて説明する。第2.1節では本章の全体構成を紹介し、全体的な流れを把握できるようにする。第2.2節では、RGB-D 画像に基づく配管 6D 姿勢推定の方法について述べ、実際に使用する物体検出やセグメンテーション、6D 姿勢推定モデルについて説明する。第2.3節では、得られた 6D 姿勢推定情報を基にアイソメ図を作成する手法について述べる。具体的には、配管の接続関係を推論し、アイソメ図を作成するために CAD データに変換する方法を説明する。

第3章では、実環境における配管設備を用いた検証実験を通じて、提案手法の有効性を検証する。第3.1節では使用する機材について説明し、必要な技術的要素を紹介する。第3.2節では、データセットの収集方法およびデータセットの作成方法について説明する。第3.3節では、提案手法の評価指標について述べ、実験結果の比較基準を明確にする。第3.4節では、提案手法の有効性を確認するために行った実験結果について報告する。

第4章では、仮想環境における大規模配管設備での検証実験の結果を示す。第4.1節では仮想環境の構築方法について説明し、仮想環境と実環境との差異を最小化するために導入したセンサーモデルについても詳述する。第4.2節では、仮想環境で取得した配管画像を用いてアイソメ図を生成した結果を示し、その精度や効率について議論する。

第5章は結論にあたり、本研究の成果を総括し、今後の課題と展望について述べる。

第 2 章 RGB-D 画像に基づく配管 6D 姿勢推定とアイソメトリック図生成

従来のアイソメ図作成方法では、3 次元点群を取得可能な LIDAR センサーを利用して図面を作成していたが、LIDAR センサーは高価であり、一般的な利用にはコスト面での課題があった。本研究では、LIDAR センサーよりも安価で入手しやすい RGB-D カメラを活用し、データ収集からアイソメ図作成までを効率的に行うための配管 6D 姿勢推定手法を提案する。本章では、RGB-D 画像を用いた配管 6D 姿勢推定およびアイソメ図生成手法について詳細を述べる。

2.1 全体構成

アイソメ図生成の手順は、データ収集、セグメンテーション、姿勢推定、配管接続関係の推定、配管情報の描画の 5 つのステップに分類される。データ収集では、RGB-D カメラを用いて配管の画像データを取得し、セグメンテーションで位置や形状を抽出する。続いて、得られたデータを基に配管の姿勢情報を推定し、接続関係を特定することで配管構造全体を把握する。最終的に、推定された配管情報を基にアイソメ図を生成する。

2.2 RGB-D 画像に基づく配管 6D 姿勢推定

RGB-D 画像を用いた配管 6D 姿勢推定手法では、RGB 画像と Depth 画像を組み合わせることで物体の形状を正確に把握し、高精度な姿勢推定を実現する。RGB 画像からは色情報を、Depth 画像からはピクセルごとの距離情報を取得することで、物体の形状を 3 次元空間で詳細に表現可能となる。本手法では、配管 6D 姿勢推定のモデルとして SAM-6D を採用し、セグメンテーションと姿勢推定の 2 段階で処理を行う。

2.2.1 検出クラス

アイソメ図作成には配管の特徴を活かした効率的な手法を提案する。図 2.2 に一部配管の例を示す。一般的な配管は両端部分の曲管や T 字管などのつなぎ目を除くと直管であるという特徴がある。そのため、両端の接続部がどの方向を向いているのか

を推論できれば向かい合っている接続部同士のペアを見つけられ、その間を直線で結ぶことでアイソメ図を描画することができる。本研究においては配管全体を認識するのではなく、配管のつなぎ目である曲管及び T 字管のみを認識する。

2.2.2 インスタンスセグメンテーション

セグメンテーションは、画像からピクセル単位で対象物体を認識する手法であり、物体検出がバウンディングボックスの取得に留まるのに対し、より正確に物体の形状を特定できる。RGB-D 画像を活用することで、RGB 画像からの色情報に加え、Depth 画像からの距離情報も利用可能となり、配管の形状を詳細に把握し、姿勢推定の精度向上につなげる。セグメンテーションを行う際には事前に配管画像のデータセットを用意し、学習を行うことで高い精度のセグメンテーションを実現する。データセットには画像から接続部の箇所のみを切り取り、ラベル付けを行うことで、セグメンテーションの学習データを準備する。配管の画像から検出クラスである曲管と T 字管を全てセグメンテーションを行い、それぞれの位置や形状を抽出する。

2.2.3 姿勢推定

姿勢推定では、セグメンテーションで得られたそれぞれの配管に対して推定を行い、3次元空間上の位置情報と回転を求める。姿勢推定には、事前に接続部の 3D モデルを用意することで、セグメンテーションで得られたオブジェクトの形状と照らし合わせることで、正確な姿勢推定を行う。SAM-6D による姿勢推定では、物体表面の点とオブジェクトモデルの点に対応付けるポイントマッチングを用いる。さらに、視野遮蔽（オクルージョン）が存在する場合でも精度を維持するため、仮想的な点であるバックグラウンドトークンを導入している。これにより、欠損領域を含むシーンでも正確な姿勢推定を可能にする。

2.3 接続関係推定

アイソメ図を作成するには、接続部のペアを特定し、正確に配管を接続する必要がある。配管間の接続関係を特定するために、接続部の方向ベクトルを計算し、そのベクトル間の角度差が小さい接続部をペアとして認識する。曲管では出口が 2 つあるため 2 つの方向ベクトルを、T 字管では 3 つの方向ベクトルを算出する。これらのベクトルの角度差が小さく、かつ距離が最も短い接続部をペアとして認識することで、接続関係を推定する。ただし、地面に接続している配管のようにペアが存在しない場合には、ペアマッチングを適用しない。

2.4 配管経路の探索

接続された配管の経路を効率的に探索するため、深さ優先探索（Depth First Search, DFS）アルゴリズムを使用する。DFS は、グラフ構造内のノードを一つの経路で可

能な限り深く進み、行き止まりに達した際に戻って別の経路を探索するアルゴリズムである。この手法により、すべての接続部を効率的に訪問し、再帰的に探索を進めることが可能となる。探索の起点は最も左端に位置する配管とし、接続情報に基づいて配管を順次描画する。

2.4.1 アイソメ図の描画

アイソメ図の描画には、Pythonのezdxfライブラリを使用する。ezdxfはDXFファイルの作成に特化しており、直線や円弧などの描画が可能である。配管の寸法情報は、カメラ座標系で取得した3次元位置データを基に計算される。配管経路探索で得られた接続情報をもとに、ezdxfを用いて正確なアイソメ図を描画する。この方法により、配管システムの構造を視覚的に表現する図面を効率的に作成することができる。

第 3 章 実験

3.1 データ収集

3.1.1 配管画像の取得

配管画像の取得には、大規模な配管設備に対する実験を行うため、シミュレーション環境で配管の画像を取得した。また、配管画像の取得には、RGB-D カメラである Realsense D435i と Azure Kinect DK を使用することを想定する。図 2 には、RGB-D カメラで撮影した配管画像の例と、シミュレーション環境で取得した画像の例を示した。

3.1.2 センサーモデルの導入

シミュレーション環境を実環境に近づけるため、Azure Kinect DK のセンサノイズを計測した。0.5m から 9.5m の範囲で 0.5m 間隔ごとに、実際の距離と測定距離の標準偏差を測定し、その結果を指数関数で近似した。この近似結果をセンサーモデルとしてシミュレーションに導入した。図 3 は標準偏差をもとに近似した結果を示した。

参考文献

- [1] Author(V. Ferrari, T. Tuytelaars, and L. Van Gool): "Simultaneous object recognition and segmentation from single or multiple model views," *International Journal of Computer Vi-sion* ,vol.67, no.2, pp. 159–188, 2006.
- [2] Author(A. Collet, M. Martinez, and S. S. Srinivasa): " The moped framework: Object recognition and pose estimation for manipulation," *The International Journal of Robotics Re-search* ,vol.30, no.10, pp. 1284–1306, 2011.
- [3] Author(M. Aubry, D. Maturana, A. A. Efros, B. C. Russell, and J. Sivic): " Seeing 3d chairs: Exemplar part-based 2d-3d align- ment using a large dataset of cad models," in *Proceeed- ings of the IEEE Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR)* , pp. 3762–3769, 2014.
- [4] Author(M. A. Fischler and R. C. Bolles): " Random sample consen- sus: A paradigm for model fitting with applications to image analysis and automated cartography," *Communications of the ACM* ,vol.24m no.6, pp. 381–395, 1981.
- [5] Author(S. Tulsiani and J. Malik): " Viewpoints and keypoints," in *Proceedings of the IEEE Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR)* , pp. 1510–1519, 2015.
- [6] Author(M. Schwarz, H. Schulz, and S. Behnke): " Rgb-d object recognition and pose estimation based on pre-trained convolutional neural network features," in *Robotics and Au- tomation (ICRA), 2015 IEEE International Conference on, IEEE* , pp. 1329–1335, 2015.
- [7] Author(Guilhem Cheron, Ivan Laptev, Cordelia Schmid): " P-CNN: Pose-Based CNN Features for Action Recognition," *Proceedings of the IEEE International Conference on Computer Vision (ICCV)* , pp. 3218–3226, 2015.
- [8] Author(WANG, Chen): "Densefusion: 6d object pose estimation by iterative dense fusion," *Proceedings of the IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR)* , pp. 3343–3352, 2019.
- [9] Author(LIU Yuan): "Gen6D: Generalizable model-free 6-DoF object pose esti- mation from RGB images," In: *Computer Vision–ECCV 2022: 17th European Conference* , pp. 298–315, 2022.

- [10] Author(REDMON, Joseph; FARHADI, Ali): "Yolov3: An incremental improvement," *In: Computer Vision–ECCV 2022: 17th European Conference* , 2018.
- [11] Author(FISHER, Alex): "ColMap: A memory-efficient occupancy grid mapping framework," *Robotics and Autonomous Systems* , 2021.
- [12] Author(GIRSHICK, Ross): "Fast r-cnn," *In: Proceedings of the IEEE international conference on computer vision* , pp. 1440–1448, 2015.
- [13] Author(Xian, Yongqin and Choudhury, Subhabrata and He, Yang and Schiele, Bernt and Akata, Zeynep): "Semantic Projection Network for Zero- and Few-Label Semantic Segmentation," *The IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR)* , pp. 8256–8265, 2019.
- [14] Author(ZHOU, Tao): "RGB-D salient object detection: A survey," *Computational Visual Media* , 7; 37-69, 2021.
- [15] Author(Hinterstoisser, S., Lepetit, V., Ilic, S., Holzer, S., Bradski, G., Konolige, K., Navab, N.): "Model based training, detection and pose estimation of texture-less 3d objects in heavily cluttered scenes," *In: Computer Vision–ACCV 2012: 11th Asian Conference on Computer Vision* ,pp. 548–562, 2013.