科学研究費助成事業 研究成果報告書

平成 29 年 4 月 26 日現在

機関番号: 14401

研究種目: 挑戦的萌芽研究 研究期間: 2014~2016

課題番号: 26540045

研究課題名(和文)移動型カメラを用いた任意地点ライブビューの実現

研究課題名 (英文) An Implementation of Any Point Live View using Mobile Cameras

研究代表者

義久 智樹 (Yoshihisa, Tomoki)

大阪大学・サイバーメディアセンター・准教授

研究者番号:00402743

交付決定額(研究期間全体):(直接経費) 2,700,000円

研究成果の概要(和文):本研究の目的は、利用者が指定した任意地点の定点ライブビュー(任意地点ライブビュー)を実現することである。この目的を達成するために、従来、定点ライブビューに不向きと考えられていたウェアラブルカメラなどの移動型カメラを用いた。定点ライブビューの空間差異および時間差異を考慮してライブ映像を配信する点に特徴がある。本研究に関連した研究開発成果により、大阪大学総長顕彰を受賞し、また国内の100人規模のワークショップで優秀論文賞を受賞するに至った。さらに、幾つかの大規模なフィールド実験で任意地点ライブビューシステムを実現した。これらのことから、本研究は、今後の発展も期待される顕著な研究成果を達成している。

研究成果の概要(英文): The goal of the research is realizing the live views of the fixed points arbitrary designated by the users (any point live view systems, APLVS). To achieve the goal, we used mobile cameras such as wearable cameras, which were conventionally regarded as not suitable for fixed points live views. The characteristics of the research are live video deliveries considering spatial differences and temporal differences of fixed points live views. By the research results related to the work, we won the Osaka University President Awards and the excellent paper awards of a domestic workshops of more than 100 attendees. Moreover, we implemented APLVS for some large field experiments. For these, the research established sophisticated results expected to lead the future.

研究分野:ストリーミング配信

キーワード: スマートセンサ情報システム コンテンツ・アーカイブ 移動体通信 ビッグデータ ストリートビュ

1.研究開始当初の背景

ストリートビューやセカイカメラといっ た、利用者が指定した地点の様子を写真で表 示するサービスが提供されているが、写真撮 影時の様子しか確認できず、最近の様子と異 なることがあった。応募者らはこれまで、ラ イブ映像配信に関する研究を推進しており、 ライブ映像であれば最近の様子を表示でき ると考えたことが着想に至った経緯である。 任意地点の映像表示を目的とする研究が ACM TOG や IEEE ISMAR といった近年の国際的に著 名な学術誌で発表されおり、任意地点ライブ ビューは学術的に見て、我が国でも推進すべ き重要な研究課題である。しかし既存研究で は、モデルで代替した映像や地点情報付加済 みの過去の映像を表示しており、任意地点ラ イブビューのように任意地点の最近の様子 を表示できなかった。

2. 研究の目的

ストリートビューの次は定点ライブビュ - である。定点ライブビューとは定点で撮影 されたライブ映像を視聴することである。利 用者が指定した地点に近い定点ライブビュ ーを提供するためには、多くの場所にカメラ を設置する必要があり、設置コストがかかる 問題がある。本研究では、この設置コストを 削減するだけでなく、「任意地点ライブビュ - 」という誰もが不可能と考えていた非常に 困難な問題にチャレンジする。この目的を達 成するために、従来、定点ライブビューに不 向きと考えられていた移動型カメラを用い る。この逆転の発想に本研究の斬新性がある。 ウェアラブルカメラなどの移動型カメラか ら発生するビッグデータ(映像データ)を活 用して任意地点ライブビューを提供する全 体構想がこれまでになく、新しい研究分野を 開拓するものである。

3.研究の方法

近年、ウェアラブルカメラや車載カメラといった移動型カメラが普及しており、街中に多数の移動型カメラがある状況が一般的ラスを考えられる。これらの移動型カメラがあると考えられる。これらの移動型カメラがは、音段から街中ではなり、これらの移動型カメラを指したものであり、これらの移動型カメラを設置するとで、ビス提供者にかかる野生では、しかし、利用者がが定といる移動型カメラを設置した地点を撮影している移動型カメラを場っている移動型カメラを場った地点を撮影している移動型カメラを場った地点を撮影している移動型カメでは、そこで本がに関連を表してライブ映像を配信する。

空間差異とは、利用者の視聴したい地点の 定点ライブビューを、近い地点の定点ライブ ビューで代替する場合に発生する空間的な ズレである。時間差異とは、リアルタイムな 定点ライブビューを、近い時刻の定点ライブ ビューで代替する場合に発生する時間的な ズレである。

(1)移動型カメラの選択戦略

空間差異および時間差異は小さいほど利 用者が指定した地点に近い最近の定点ライ ブビューを提供できるが、これらは独立して 変化するため、利用者の要求に応じて適切な 移動型カメラを選択する必要がある。例えば、 利用者が指定した地点 A が路地で移動型カメ ラがあまり通らない場合、近い地点Bであれ ば1分前に移動型カメラが通って定点ライブ ビューを提供でき、遠い地点Cは繁華街でリ アルタイムな定点ライブビューを提供でき る場合を考える。地点Bの空間差異は小さく て時間差異は大きく、地点Cの空間差異は大 きくて時間差異は小さいことになる。利用者 が地点Aの飲食店の様子を知りたい場合には 地点 B の定点ライブビューを提供し、地点 A の天気を知りたい場合には少し離れていて も天気はあまり変わらないため地点Cの定点 ライブビューを提供することが考えられる。 移動型カメラが多数あると、利用者の要求に 応じたライブ映像に関わる移動型カメラを 選択する点が非常に難しいため、少ない移動 型カメラで基本的な動作確認を行ってから、 多数の移動型カメラを用いて任意地点ライ ブビューを実現する。

(2)ライブ映像の生成戦略

移動型カメラが撮影した映像を保存して おくことで、時間差異が大きい定点ライブビ ューを提供できる。映像のデータサイズは比 較的大きいため、サーバに集約させて保存す る場合、多数の移動型カメラがあると膨大な 記憶容量が必要になる。そこで本研究では、 移動型カメラが映像を保存しておき、サーバ が利用者の要求に応じて移動型カメラから 映像を取得する。映像を取得する際、遅延や 再生途切れが発生する問題がある。特に移動 型カメラは、移動により通信状態が不安定に なるため、研究代表者らが提案してきた手法 を移動型カメラ用に進化させて解決する。サ ーバは、取得した映像から利用者の視聴に適 切なライブ映像を生成する。例えば、利用者 が指定した地点を中心として VGA サイズ (640x480)で映像を表示する場合に、右半 分が移動型カメラ1で撮影されていて左半分 が移動型カメラ2で撮影されていれば、取得 した2本の映像を合成することが考えられる。 選択された移動型カメラから、映像を低遅延 かつ短い途切れ時間で取得して利用者の視 聴に適切なライブ映像を生成する点が難し く、選択された移動型カメラから映像を取得 して合成する基本的な動作確認を行ってか ら、様々な移動型カメラを用いるように進化 させる。

4. 研究成果

(1)空間差異の考慮

本研究では、空間差異を考慮するために、 指定位置撮影確信スコアを提案した。指定位 置確信スコアの基本的な性能を調査するために、利用者が指定した任意地点が撮影され ている写真を検索するシステムを実装した。 写真を映像に置き換えることで、任意地点ライブビューに応用できる。

指定位置確信スコアの算出

指定位置撮影確信スコアの算出処理は、大きく二つに分けられる。

処理 1:検索範囲内に含む写真の抽出

利用者がある位置と範囲を指定した時、指定範囲内の撮影データを取り出す。この検索で取り出された撮影データに対して,以下の撮影確信スコアの算出を行う。

処理2:各写真の撮影確信スコアの算出

取り出された各撮影データに対し、指定位 置と撮影位置間で考慮された距離、方位、遮 蔽物の三つの指標から撮影確信スコアを計 算する。各指標について以下で説明する。

・撮影距離に基づく指標計算

$$C_{distance} = 1 - \frac{dist(P, Q)}{r}$$

で与える。なお、dist(P,Q)の計算は、GPSの 測地系である WGS84 で規定された地球の半径 に基づく、ヒュベニの式を用いる。

・撮影方向に基づく指標

撮影の構図として、3分割構図(写真の縦と横を3分割するように線を引いたとき、分割した線上に被写体を配置する構図)や対角線構図(被写体を対角線上に配置する構図)など、様々な意図をもった構図で被写体を設定した上で、利用者は撮影していると考えられる.指定位置が画角の中央に位置している構図を理想的な構図とし、撮影範囲の中央に指定位置が近いほど値が大きくなるように、撮影方向に基づく指標 Cangle を

$$C_{angle} = 1 - \frac{|angle(PQ) - \theta|}{a/2}$$

で与える。点 Pから点 Qへ向かうベクトルが指す方角を angle(PQ) とすると、この方角と撮影の方角 との差が小さいほど、指定位置が画角の中央に存在し、Cangle は大きくなる。

・遮蔽物を考慮した指標

指定位置と撮影位置の間に建物があれば、 指定位置が建物で隠れて撮影されていることがある。そこで、指定位置と撮影位置の間 に建物がある場合にスコアが低くなるよう に、遮蔽物を考慮した指標を計算する。遮蔽 物については地図データベースに登録され た建物が指定位置と撮影位置間に存在して いるかどうかを判定する。遮蔽物に基づく指 標 Cobstacle を

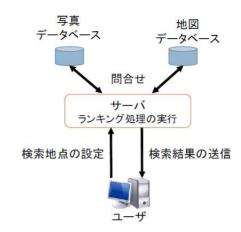


図 1: CoCoPhoto のシステム構成



図 2: CoCoPhoto のスクリーンショット

$$C_{obstacle} = \begin{cases} 1, &$$
 遮蔽物がない場合 $0, &$ 遮蔽物がある場合

で与える。なお、指定位置が建物の領域内であった場合には、その建物を遮蔽物の候補から除外した上で指標を計算する。

各指標は0以上1以下の数値であり、三つの指標から最終的な撮影確信スコアが計算される。本研究では、各指標が大きいほど高

$$S_{mul} = C_{distance} \times C_{angle} \times C_{obstacle}$$

いスコアを与える積型の撮影確信スコア と、重みを付けたうえでいずれかの指標が大 きければ高いスコアを与える線形結合型の 撮影確信スコア

を提案し、評価を行って有効性を確認する。

$$S_{linear} = \alpha C_{distance} + \beta C_{angle} + \gamma C_{obstacle}$$
 設計と実装

利用者が指定した任意地点が撮影されている写真を検索するシステム CoCoPhoto を実装した。図 1 にシステム構成を示す。CoCoPhoto システムは、利用者が検索する位置を指定するクライアントと、クライアントからの検索問合せを実行するサーバ、おびサーバがデータを保存するデータベースには、撮影位置や方向などのメタデータが付加された写真データを保存する写真データベースと、建物データが保存されている建物データベースがある。建物データとは、建物の領域とその

位置を示すデータである。サーバは、クライアントから受信した指定位置を受信し、指定位置が撮影された写真をデータベースを用いて検索する。データベースより得られた写真について、撮影確信スコアを計算し、クライアントにランキングした写真を提供する。クライアントは写真を受信して利用者にランキング順に提示する。

Intel Core i7-3820@3.60GHz の CPU と 16GB のメモリを搭載した OS が Windows の計算機に、サーバおよびデータベースを構築した。データベースへの問合せや、ランキング結果の表示などのサーバの処理は Java8.0 を用いて実装した。データベースマネージメントシステムとして、PostgreSQL9.3 を用いた。

評価

幾つかの指定位置の写真を被験者に閲覧 させ、アンケートを実施して提案手法を評価 した。被験者は 20 代の大学生および大学院 生 20 名である.被験者が任意に地点を指定 して評価を行うと、被験者毎に異なる写真で ランキングすることになる。この場合、写真 の見易さや、指定地点を被験者が知っている といった、ランキングのスコア以外の要因が 結果に影響を及ぼし、提案手法の有用性を正 確に確認できない。そこで、本実験では、指 定位置を予め定めておき、その指定位置で検 索した結果を被験者に閲覧させた。まず、提 案システムによって検索された写真一覧と、 撮影位置が地図に示された画面を提示し、被 験者に検索結果のそれぞれの写真と、地図に 表示された撮影位置を知ることで、写真の撮 影条件を取得してもらった。その後、それぞ れの写真について、アンケート項目に答えさ せた。ただし、提案手法を用いたランキング 順に写真を提示すると、被験者が写真の順番 に何らかの規則があることに気づいてアン ケート結果に影響を及ぼすことが考えられ る。そこで本実験では被験者にはランダムな 順番に並び替えて写真を提示した。

アンケートの一部に、被験者が指定位置を より確認できる写真順に並び替える質問を 設定した。指定位置が撮影されていない写真 は並び替えが困難なため、質問1で映ってい ると判断した写真を対象に被験者に実行さ せた。確認のしやすさの感覚は被験者毎に異 なるため、選択された写真の撮影確信スコア Smul と Slinear の平均値を求め、それらの順 位を比較する。被験者の過半数がランキング した、寺院では6位まで、食堂では4位まで のそれぞれの計算結果を表6に示す。寺院の 場合は、Smul、Slinear ともに大きい値から 順番に上位のスコアを与えていることが分 かる。一方で食堂の場合、Smul、Slinear と もに撮影確信スコアが比較的近い値の写真 が多く、被験者が選択した順位と撮影確信ス コアの順位にずれが生じている。これは、他 のアンケート結果と同様に、物体を被写体と して指定した場合、メタデータから得られる 撮影条件では不足しており、提案手法のよう

表1:アンケート結果(一部)

	平均 S_{mul}	平均 S_{linear}		
寺院 1 位	0.802	2.705		
寺院 2 位	0.623	2.495		
寺院 3 位	0.327	2.125		
寺院 4 位	0.281	2.078		
寺院 5 位	0.257	1.799		
寺院 6 位	0.278	1.856		
食堂 1 位	0.519	2.465		
食堂 2 位	0.682	2.654		
食堂 3 位	0.226	2.118		
食堂 4 位	0.073	1.950		

に物体の大きさを考慮していないスコアでは、より確認できる写真を発見できないためである。

(2)時間差異の考慮

本研究では、時間差異を短くするために、 撮影データベースにアクセスすることなく 撮影データを利用できるデータフロー制御 機構を開発した。提案するデータフロー制御 機構を用いることで、自動的に撮影データを 検索でき、時間差異を短くできる。

時間差異を考慮するための課題

CoCoPhoto などのこれまでのライブビュー 検索システムでは、撮影データをデータベー スに保存していたため、別の視聴端末で利用 するためには、データベースにアクセスして 取得する必要があった。データベースにアク セスすることなく利用することで、データが 生成されると自動的に別の視聴端末に送信 でき、撮影データを早く取得できる。例えば、 Twitter の投稿から撮影データを利用して視 聴する場合、一定間隔で撮影データベースに アクセスして撮影データの更新を確認する ことが考えられる。ライブビュー検索システ ムへの負荷の都合上確認する間隔が数分程 度である場合、撮影データが更新されてから、 視聴するまで長くて数分かかることになる。 データフロー制御機構を用いることで、更新 されると自動的に利用して、撮影データを早 く視聴できる。

宣母宣

取得された撮影データを一時的に保持し、必要に応じて利用する機能を設計する。本研究では、他の視聴端末に撮影データを送信するために、ライブビュー検索システムにおけるデータフロー制御部で、撮影データを一時的に保持して通信を制御する。

・構成要素

データフロー制御部は、プロセス間通信によってライブビュー検索システムに登録された撮影データ間でのデータのやり取りを補助する。撮影データルーティングテーブルには、撮影データを利用する視聴端末が登録される。データフロー制御部は、撮影データの振り分けを行う。撮影データがッファは、データフロー制御部に送信された撮影データ本体を、撮影データを利用す

・視聴端末情報の登録

データフロー制御部を使用する視聴端末 はデータフロー制御部に対して登録要求を 発行する。データフロー制御部における登録 要求の処理手順を、図3に示す。データフロ 制御部への撮影データ送信の有無、および データフロー制御部からの撮影データ受信 の有無で送信する撮影データコンテナの内 容が変わる。データフロー制御部に撮影デー タを送信する場合は、動作要求名を "register"とする。データフロー制御部は、 これらの情報を持つ撮影データコンテナを 受信すると、視聴端末の登録処理を開始する。 まず、受信したデータの譲渡が許可されてい る場合は、撮影データルーティングテーブル に、送信視聴端末 ID を持つ視聴端末に送信 する撮影データは、譲渡が許可されているこ とを登録する。ただし、既に登録されていた 場合はこの操作を省略する。これにより、デ ータフロー制御部が譲渡を許可している撮 影端末からの撮影データを受信する毎に、登 録された視聴端末へ撮影データを送信でき

・撮影データの受信

撮影端末が撮影データを生成し、データフ ロー制御部へ送信すると、データフロー制御 部に対してデータ受信要求を発行する。デー タフロー制御部における受信要求の処理手 順を、図4に示す。この場合、撮影データコ ンテナの、動作要求名を " devote "、送信撮 影端末 ID を自身の ID に設定する。データフ ロー制御部は、これらの情報を持つ撮影デー タコンテナを受信すると、撮影データバッフ ァに撮影データを一時的に保持するための、 受信処理を開始する。まず、撮影データルー ティングテーブルを参照し、この撮影端末の 生成する撮影データを要求する視聴端末が 存在するか確認する。撮影データを要求する 視聴端末が存在する場合、撮影データバッフ ァの、受信要求を発行した撮影端末に対応す る所定の領域に、一時的に保持する。このと き、データ保持領域では排他制御が行われる ため、この操作が終了するまで保持するデー タの読み書きは行われない。一方、データを 要求する視聴端末が存在しない場合は、デー

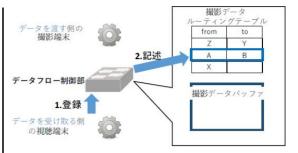


図3:視聴端末情報の登録

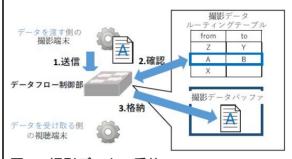


図 4:撮影データの受信

タの受信要求を棄却する。

実装

前節で述べた設計に基づき、CoCoPhoto にデータフロー制御機構を備えた CoCoView を実装した。

撮影データルーティングテーブルおよび 撮影データバッファの構築、視聴端末や撮影 端末からの要求の処理ロジックなど、データ フロー制御部は Java1.8.0_66 で実装した。 視聴端末の新規登録、撮影データの確認、 影データの取得などの機能は、CoCoPhoto の 機能を利用した。撮影データの要求先と送信 先、送信するデータの種類および撮影データ を、Java の連想配列 HashMap を用いて格納し た。端末 ID をキー値とし、その撮影端末を 生成した撮影データを利用する視聴端末を 連想配列でもち、さらに利用するデータ名と データ本体を保持する。

評価

撮影データを利用する幾つかのフレームワークがあるため、CoCoView とそれらの機能比較を行った。結果を表2に示す。提案するデータフロー制御機構を用いることで、CoCoViewにおいて、撮影データを利用できる。fluentd は生成されたデータを受信して他のプログラムに送信して利用できる汎用的なプログラムである。UIMA や CoreNLP は、NLPのために開発された、データを再利用する開発環境である。

CoCoView では、撮影データの視聴中でも、データフロー制御部に登録することで、利用する撮影データを登録でき、「実行中の登録」を行える。fluentd においても、利用する撮影データをタグで指定することで、fluentdの動作中に利用する撮影データを登録できる。UIMA や CoreNLP では、あらかじめモジュールのつながりでプログラムを記述して開発環境に入力するため、プログラムの実行中

表2:データフロー制御部に関する機能比較

フレーム ワーク	撮影デー タの利用	実行中 の登録	利用元 の指定	利用先
CoCoView	0	0	撮影端末	視聴端末
fluentd	0	0		
UIMA	0	×		
CoreNLP	0	×		

に利用元を登録することはできない。「利用元の指定方法」とは、利用する撮影データの指定方法を示す。CoCoViewでは、撮影端末IDを指定できる・fluentdでは、上記した通り、タグで利用元を指定できる。UIMAとCoreNLPは、利用元を登録する機能自体がない。「利用先」とは、撮影されたデータを受信して利用するモジュールを示す。CoCoViewでは、撮影データを生成するプログラムにデータフロー制御機構がデータを送信する。fluentdでは、プログラム自体にデータを送信できるが、中間処理結果となるデータはデータベースに保存されない。

(3)まとめ

本研究では、空間差異を考慮するために、 指定位置撮影確信スコアを提案した。また、 時間差異を考慮するためのデータフロー制 御機構を開発した。これらの技術を用いることで、任意地点ライブビューを実現できる。

今後、移動型カメラ以外で撮影された撮影 データも混在する状況において、任意地点ラ イブビューを実現することを考えている。

5 . 主な発表論文等

[雑誌論文](計2件)

石 芳正、川上 朋也、<u>義久 智樹</u>、寺西 裕一、コンシステントハッシュ法を用いた複数センサデータストリーム配信システムの実現と評価、情報処理学会論文誌、査読有、Vol. 58、No. 2、2017、pp. 343-355、

http://id.nii.ac.jp/1001/00177461/

Tomoki Yoshihisa、Reducing Interruption Time by Segmented Streaming Data-Scheduling in Hybrid Broadcasting Environments、International Journal of Informatics Society (IJIS)、査読有、Vol. 8、No. 3、2016、pp. 141-149、

http://www.infsoc.org/journal/vol08/IJI S_08_3_141-149.pdf

[学会発表](計23件)

Yuki Taniyama、 Tomoki Yoshihisa、Takahiro Hara、Shojiro Nishio、A System to Retrieve Photographs Showing Designated Points、IEEE International Conference on Advanced Information Networking and Applications (AINA2017)、2017年3月27日~2017年3月29日、Tamkang University (Taipei, Taiwan)

Keisuke Nakashima、Masahiro Yokoyama、 Yuki Taniyama、<u>Tomoki Yoshihisa</u>、Takahiro Hara、S3 System for Sharing Social Sensor Data and Analytical Programs International Workshop on Mobile Ubiquitous Infrastructures. Systems, Communications, AppLications And (MUSICAL2016)、2016年11月28日~2016年 12月1日、International Conference Center Hiroshima (Hiroshima, Japan)

中嶋 奎介、谷山 雄基、横山 正浩、<u>義久</u>智樹、原 隆浩、西尾 章治郎、社会センサデータ生成・共有基盤システムの設計と実装、情報処理学会シンポジウムシリーズ マルチメディア 分散 協調とモバイルシンポジウム (DICOMO2016)、2016 年 7 月 6 日~2016 年 7 月 8 日、鳥羽シーサイドホテル(三重県鳥羽市)

Tomoki Yoshihisa、Big Stream Data Distribution: Technologies and Perspectives、International Conference on P2P, Parallel, Grid, Cloud and Internet Computing (3PGCIC2015) (招待講演) 2015年 11月4日、Pedagogical University of Cracow (Krakow, Poland)

谷山 雄基、義久 智樹、原 隆浩、西尾 章 治郎、指定位置を撮影した写真を撮影条件と 地図情報により検索するシステム、情報処理 学会シンポジウムシリーズ マルチメディア 分 散 協調とモバイルシンポジウム (DICOMO2015)、2015年7月8日~2015年7 月10日、ホテル安比グランド(岩手県八幡 平市)

Tomoki Yoshihisa、Dynamic Data Delivery for Video Interruption Time Reduction in Hybrid Broadcasting Environments、International Workshop on Advances in Data Engineering and Mobile Computing (DEMoC2014)、2014年9月11日、University of Salerno(Salerno,Italy)

〔その他〕

異世界放送:

http://www-mmde.ist.osaka-u.ac.jp/~yoshihisa/dwb/

6. 研究組織

(1)研究代表者

義久 智樹 (YOSHIHISA, Tomoki) 大阪大学・サイバーメディアセンター・ 准教授

研究者番号:00402743

(2)研究分担者

塚本 昌彦 (TSUKAMOTO, Masahiko) 神戸大学・工学研究科・教授

研究者番号:60273588