

清川 清 (Kiyoshi KIYOKAWA, Dr. Eng.) 大阪大学サイバーメディアセンター准教授

(Cybermedia Center, Associate Professor, Osaka University)
 日本バーチャルリアリティ学会 理事 ヒューマンインタフェース
 学会 評議員 IEEE ACM 電子情報通信学会 情報処理学会 会員
 受賞: Elsevier Computer Graphics Best Paper Award 電気通信普及財団賞 情報化月間推進会議議長表彰 日本バーチャルリアリティ学会貢献賞 IEEE SAINT Best Paper Award ACM VRST Best
 Paper Award ICAT Best Paper Award 他

著書:プロジェクターの最新技術 プロジェクターの技術と応用 プロジェクターの最新技術 II (以上 シーエムシー出版) Emerging Technologies of Augmented Reality (Idea Group, Inc.) バーチャルリアリティ学(工業調査会) 映像情報メディア工学総合大事典(オーム社) Handbook of Visual Display Technology (Springer) 以上 共著研究専門分野:人工現実感 拡張現実 3次元ユーザインタフェース

あらまし 広視野映像は VR (Virtual Reality) 環境に おける没入感の向上、状況認識や探索的タスクにおけ る頭部運動の軽減や探索時間の削減等に有益である(1)。 しかし一般の頭部搭載型ディスプレイ(HMD: Head Mounted Display)は 20~40[度]程度の水平視野角し かなく、広視野化には技術的困難が伴う22。従来広視 野HMDを実現するいくつかの手法が知られているが、 それぞれに欠点がある。屈折光学系は古典的な HMD に多く見られるが(図1a)⁽³⁾、視野角の増大と共に光学 歪みが顕著となり複合現実感用途などで重要な光学透 過性を持たせることも難しい。複数の光学系を縦横に 並べるタイリング手法もよく採用されるが^{(1),(4)}(図1 b)、製造コスト、重量、ディスプレイ間の継ぎ目、色 調の不均一などが問題となり、光学透過性の提供も困 難である。Off-axis 反射屈折光学系は、重く複雑にな る傾向がある(図1c)⁽⁵⁾。長原らの双曲面ミラーと楕円 ミラーを用いたデザインは180×60[度]の視野を実現 するが(図1d)⁽⁶⁾、射出瞳が極めて小さいという問題が ある。本研究では、これら従来手法の問題点の多くを 解決する新たな HMD およびそれに適したレンダリン グ手法と輝度ムラ補正手法について検討する。

1. はじめに

広視野映像は VR (Virtual Reality) 環境において没 入感の向上に寄与するだけでなく、状況認識や探索的 タスクにおいて頭部運動の軽減や探索時間の削減に有 益である(1)。しかし一般の頭部搭載型ディスプレイ (HMD: Head Mounted Display)は20~40[度]程度 の水平視野角しかなく、広視野化には技術的困難が伴 う⁽²⁾。従来広視野 HMD を実現するいくつかの手法が 知られているが、それぞれに欠点がある。屈折光学系 は古典的な HMD に多く採用されており、代表的な例 として約110×55[度]の視野を提供するThe LEEP光 学系が知られている(図1a)⁽³⁾。しかし、屈折光学 系は視野角の増大と共に光学歪みが顕著となり複合現 実感用途などで重要な光学透過性を持たせることも難 しい。また接眼レンズの口径を眼幅以上にはできない ため、例えば、180[度]を越える視野の提供は困難で ある。複数の屈折光学系を縦横に並べ全体として広視 野映像を提供する(タイリング)手法もよく採用され るが^{(1),(4)} (図1b)、製造コスト、重量、ディスプレイ 間の継ぎ目、色調の不均一などが問題となり、光学透



過性の提供も困難である。Off-axis 反射屈折光学系は、 リレー光学系から凹面鏡に映像を投影する方式である が、リレー光学系が重く複雑になる傾向がある(図1 c)⁽⁵⁾。長原らの双曲面ミラーと楕円ミラーを用いた デザインは180×60[度]の視野を実現するが(図1d) ⁽⁶⁾、眼に近接した楕円ミラー面の焦点に集光する光束 を観察する必要があり、射出瞳が極めて小さいという 問題がある。すなわち、眼球をスィートスポットから 動かすと映像がケラれて暗くなるため、実用上正面方 向しか注視できない。

本研究では、これら従来手法の問題点の多くを解決 する新たな HMD について検討する。2章で基本アイ ディアを示し、3章で設計の際の検討事項について述 べる。4章では設計支援のために開発したシミュレー タについて述べ、5章では実際に試作したベンチトッ プ型試作ディスプレイおよび、コンテンツを描画する ためのレンダリング手法について述べる。6章では頭 部搭載型試作ディスプレイおよび、輝度ムラを補正す る手法について述べる。

2. 基本アイディア

本研究では、双曲面ハーフミラーを用いた頭部搭載 型プロジェクタ(HMPD: Head Mounted Projective Display) について検討する。一般の HMPD(7)-(14)では プロジェクタを頭部に搭載し、眼前の光学コンバイナ を介して実環境側に映像を投影する。一部を除き(8)、 実環境には適宜再帰反射スクリーンを配置し、利用者 はこの反射映像を光学コンバイナ越しに観察する。 HMPD は、接眼光学系に関わる光学歪みやステレオ視 領域の狭さなどの問題がなく、スクリーンの距離をコ ンテンツに合わせれば輻輳調節矛盾も緩和できるなど の利点がある。ただし、従来の HMPD の視野角は、 プロジェクタの投影画角と一致するため、一般的には 60[度] 程度が上限であった。提案手法では、平面では なく曲面のミラーを用いてプロジェクタの投影画角よ り広範囲に映像を投影する。曲面ミラー上で各方位に 反射した光が再帰反射スクリーン上で向きを反転し、 最終的に曲面ミラーの内側のある1点(利用者の観察 視点)に集光するためには、ミラー形状を二 葉双曲面(の一方)とし、その外部焦点にプロジェク

タの投影中心を、その内部焦点に観察視点をそれぞれ 配置すればよい。このようなレイアウトは、コンピュ ータビジョンの分野では全方位カメラとして古くから 利用されている⁽¹⁵⁾が、双曲面ミラーを半透過にして映 像装置に利用した例は知られていない。以降、このデ ィスプレイデザインを Hyperbolic HMPD もしくは HHMPD と呼ぶ。

図2に提案ディスプレイの概要を示す。利用者の両 眼に対応して二つの双曲面ハーフミラーを設け、それ らの外側焦点に配置したプロジェクタでステレオ投影 を行う。光軸は水平面から傾け、プロジェクタ自身が 視界の妨げとなることを防ぐ。投影映像を適切に歪ま せておくことで、歪みのない広視野映像を観察できる。 HMPD 本来の利点を含む、本手法の主な特長を以下に 列挙する。

大きな射出瞳

HHMPD では、利用者から離れた再帰反射スクリ ーン(通例1~3[m]程度の距離)に投影された映 像を観察するため、従来の広視野 HMD、特に反 射屈折型に比べ眼球運動に対する映像入射角の 変化が小さい。したがって、視線方向に拠らず鮮 明な広視野映像を観察できる。



双曲面ハーフミラーを用いた超広視野頭部搭載型ディスプレイに関する研究

A Super Wide-view Head Mounted Display with Hyperboloidal Half-silvered Mirrors

シンプルな構成

HHMPD はプロジェクタを除いて一組のハーフ ミラーのみで構成され、従来の広視野 HMD より 構成や組み立てが簡単である。また、従来の HMPD より小さいミラーサイズでより広い視野 角が得られる。曲面形状のために顔面にフィットし たゴーグル様となりデザイン的にも有利である。

広いステレオ視領域

従来の多くの広視野 HMD では 60[度] 程度と限 られていたステレオ視野が、HHMPD では最大 130[度] 程度得られる。

その他のHMPD由来の特長

HHMPDはHMPDのその他の多くの利点をその まま継承する。例えば、接眼光学系に起因する光 学歪みの問題がない点、光学透過性を備える点、 輻輳調節矛盾の緩和された映像投影が可能な点 などである。

多様な応用

HHMPD は CAVE 等の没入型投影ディスプレイ の置き換えとして利用でき、さらにそれらと異な り、多人数対応が容易である。また、プロジェク タをカメラに置換(もしくは光学共役な位置に追 加)すれば利用者自身が観察する実環境映像を超 広視野で撮影できる。この設定は利用者行動解析 や視線インタフェースなどへの応用が見込める。 一方、本手法の主な欠点は以下の通りである。

低解像度

広視野の映像を単一のプロジェクタでまかなう ため、それに伴い投影される映像の角度分解能は 低下する。

映像歪み

双曲面ハーフミラーを介することにより投影映像には歪みが生じる。ただし、この歪みは投影される映像ソースをあらかじめ適切に歪ませることで実質的に解消可能である。その手法については、5.2節にて述べる。

焦点ボケ

プロジェクタ、双曲面ミラー、および再帰反射ス クリーンが構成する光学系では像面自体が大き く湾曲した曲面となるため、平面への投影を仮定 した一般のプロジェクタではスクリーン全域に 焦点の合った投影ができない。

映像シフト

双曲面ハーフミラーによる屈折のため、投影映像 を含む実環境全体がやや歪み、特に横方向にシフ トして観察される。

3. デザイン検討

二葉双曲面は一般に以下の式(1)で与えられる。 HHMPDの設計に際しては、ミラーパラメタa、b間 に以下に述べるトレードオフがある。図3に主なパラ メタの関係を示す。

$$\frac{x^2 + y^2}{a^2} - \frac{z^2}{b^2} = -1 \tag{1}$$

アイリリーフ ER はおよそ以下の式(2)で与えられる。 眼鏡を着用した利用者を考慮すれば ER は 20[mm] 以 上である必要がある。すなわち、この場合 a は大きい ほうがよい。

$$ER = \sqrt{a^2 + b^2} - b \tag{2}$$

ミラー頂点とプロジェクタの距離 PMD は、以下の 式(3)で与えられる。PMD はディスプレイサイズに直 結し、実用的には 200[mm] 以下がよい。すなわち、



(3)

a は小さいほうがよい。

$$PMD = \sqrt{a^2 + b^2} + b$$

両眼視野 180[度]を得るには、耳側の視野が真横に 達する必要がある。これに必要なプロジェクタの投影 画角 NPA は以下の式(4)で与えられる。市販のプロジ ェクタを利用する場合、NPA は約 60[度] 以下でなけ ればならない。すなわち、a は小さいほうがよい。



HHMPD のパラメタはこれらの事項を勘案して選 択する必要がある。図4にパラメタbを50[mm]とし た場合のパラメタ a および ER、PMD、NPAの関係 を示す。ERを20[mm]以上、PMDを200[mm]以下、 NPAを60[deg]以下とする条件を満たすためには、図 中の直線1よりも右かつ直線2および3より左の領域 内でなければならない。すなわち、a は凡そ49~ 70[mm]の範囲内である必要があることがわかる。同 様に、パラメタaとbの選択可能な範囲を図5に示す。 パラメタaとbは柔軟に選択できず、限られた組合せ しか許されないことがわかる。また、パラメタbを25、 50、75、100[mm]とした場合のパラメタ a の選択可 能 な 範 囲 の 具 体 的 な 数 値 を 表 1 に 示 す 。



表1 パラメタbに対するパラメタaの選択可能範囲

<i>b</i> [mm]	<i>a</i> [mm] for ER > 20 [mm]	<i>a</i> [mm] for PMD < 200 [mm]	<i>a</i> [mm] for NPA < 60 [deg]	<i>a</i> [mm] satisfying ER, PMD and NPA
25	35.7 <	173.2 >	35.3 >	N/A
50	49.0 <	141.4 >	70.7 >	$49.0 \sim 70.7$
75	58.4 <	100.0 >	106.0 >	$58.4 \sim 100.0$
100	66.4 <	N/A	141.4 >	N/A

4. HHMPDシミュレータ

HHMPD の設計支援のために HHMPD シミュレー タを開発した。ミラーパラメタ a、b およびプロジェク タの投影画角を変更して、投影フラスタム、観察フラ スタム、水平・垂直の視野角などの変化を確認できる。

図6に同シミュレータの画面例を示す。図6 a はパ ラメタ a、b、水平投影画角をそれぞれ 70[mm]、50[mm]、 31.0[度] とした例であり、水平・垂直の視野角がそれ ぞれ 97.1[度]と 70.0[度]、水平ステレオ視野角 87.0[度] になることがわかる。図6 b、c、d は同様の状況でパ ラメタ a を 50[mm] とした場合を示す。パラメタ a が 20[mm] 短くなったことで、水平・垂直の視野角はそ れぞれ 146.2[度] と 89.8[度] に、水平ステレオ視野角 は 135.1[度] に拡大している。図6 e では、さらに水 平投影画角を 50.3[度] に拡げた場合の例であり、水平 視野角が 171.2[度] に拡大している。図6 f ではパラ メタ a、bをそれぞれ 75.0[mm] と 85.0[mm] に増加し、 水平視野角 189.7[度]、ステレオ視野角 119.1[度] を達 成している。

- 5. ベンチトップ型試作システムを用いたレンダリング 手法の開発と評価
- 5.1 ベンチトップ型試作システム

図7に、提案手法の有効性を確認するために製作し たベンチトップ型試作システムを示す。ミラーパラメ タa、bは共に50[mm]とし、メタアクリル透明インゴ ット材を用いて製作した。反射面はAL+SiOコーティ ングとし、反射率は52[%]である。プロジェクタとし ては、LED照明を用いた軽量小型の東芝TDP-FF1AJ を用いた(解像度SVGA、投影画角31.0[度] × 22.2[度])。ミラーおよびプロジェクタは左眼・右眼用 として二つずつ用い、ステレオ視を可能にしている。 一方、プロジェクタを二つ搭載するにあたり、相互の 干渉を避ける目的で全反射の一次ミラーを導入してい る。また、再帰反射スクリーンとしては3M スコッチ ライトハイゲイン反射シート7610を用いた。





5.2 レンダリング手法

HHMPD 試作機を用いて、実際に広視野でバーチャ ル空間を投影するレンダリングアルゴリズムを実装し た。具体的には、キューブマッピングに似た次のよう なマルチパスレンダリングの手法を採用した。

- (1) 正面・左右の3方向について、それぞれ水平画角・ 垂直画角 90 度の領域の直角三角形からなるポリ ゴンメッシュを作成する。
- (2) ポリゴンメッシュを全方位画像と平面透視投影画 像の関係式⁽⁶⁾を用いて適切に変形させる。
- (3) 正面・左右の3方向のシーンを、水平画角・垂直 画角 90 度を対象としてフレームバッファに描画 する。
- (4) (3)で描いたシーンをテクスチャとして用い、(2) にて変形させたポリゴンメッシュ上に描画する。

ポリゴンメッシュは各頂点のみを変換式にしたがっ て正確にマッピングし、メッシュを構成する各三角形 内はそれぞれの3頂点からのバイリニア補間を施し描 画する。これにより、計算コストの高い頂点の変換処 理を削減することになり、計算機の処理の軽減につな がる。また、この補間処理により、本来のマッピング 位置との誤差が生じるが、これはメッシュを充分に密 にすることで、許容範囲に抑えられることを、5.3節 にて示している。加えて、(1)において3方向のシー ンを描画する際、その対象をテクスチャにバインドさ れたフレームバッファオブジェクト(FBO)とすること でもまた処理の高速化を図っている。

5.3 結果と考察

本システムによって得られた視野角、処理速度およ び投影画像の品質について述べる。なお、描画に使用 した PC のスペックは、CPU: Core2Duo 3.0 GHz、 RAM: 2 GB、GPU: NVIDIA GTX 260 である。また、 OpenGL を用いて実装し、33069 ポリゴンのシーンを SVGA (800 × 600) 解像度でステレオ描画した場合を 示している。

(1) 視野角

ミラーパラメタ a、b が 50[mm]、プロジェクタの水 平投影画角 31.0 [度] の条件下での水平視野角について は、4章にてシミュレータにより146.2[度]と算出した。 だが、試作機では顔面や固定具との干渉を防ぐなどの 目的で、ミラーを一部カットしている。また、一次ミ ラーによりプロジェクタの投影光が一部ケラれる。そ こで、本試作機での実際の投影光を計測し、水平視野 角を算出した。図8は、左眼映像のみ投影した様子を 魚眼カメラ Sony ExView (画角 180[度]) により撮影し たものである。また、この際の観察眼とスクリーンの 位置関係および、投影光の及ぶ領域を図9に示した。 投影領域は図中にて灰色で示している。右眼のシステ ムは左眼と左右対称な関係に取り付けられているため、 両眼視野は実際に図10のようになる。実際に、試作機 が水平視野 126.0[度]、ステレオ視野 99.0 [度] を達成 していることを確認した。



双曲面ハーフミラーを用いた超広視野頭部搭載型ディスプレイに関する研究 A Super Wide-view Head Mounted Display with Hyperboloidal Half-silvered Mirrors



(2) 処理速度

処理速度 (frames/sec) について、テクスチャサイズ およびそのポリゴン分割数との関係を**表2**に示した。 処理速度に関して、いずれの条件においても frames/sec は充分な値を示していることがわかる。



(3)映像品質

バイリニア補間を用いての歪み補正の精度について、 テクスチャサイズおよびそのポリゴン分割数との関係 を**表3**に示した。ポリゴンサイズを8×8[pixel]以下 の直角二等辺三角形に抑えることで誤差を充分に小さ

テクスチャサイズ[pixel]	分割数	frames/sec
256×256	$32 \times 32 \times 2$	179.67
	$64 \times 64 \times 2$	146.33
	$128 \times 128 \times 2$	81.14
512×512	$32 \times 32 \times 2$	162.57
	$64 \times 64 \times 2$	141.95
	$128 \times 128 \times 2$	68.66
1024×1024	$32 \times 32 \times 2$	170.74
	$64 \times 64 \times 2$	141.91
	$128 \times 128 \times 2$	61.66
2048×2048	$32 \times 32 \times 2$	96.22
	$64 \times 64 \times 2$	84.73
	$128 \times 128 \times 2$	58.76

表2 ポリゴンメッシュのパラメタと処理速度の関係

表3 ポリゴンメッシュのパラメタと補間精度の関係

テクスチャサイズ[pixel]	分割数	$(\Delta x_{max}, \Delta y_{max})$
256×256	$32 \times 32 \times 2$	(1,1)
	$64 \times 64 \times 2$	(1,1)
	$128 \times 128 \times 2$	(1,1)
512×512	$32 \times 32 \times 2$	(2,2)
	$64 \times 64 \times 2$	(1,1)
	$128 \times 128 \times 2$	(1,1)
1024×1024	$32 \times 32 \times 2$	(5, 5)
	$64 \times 64 \times 2$	(2, 2)
	$128 \times 128 \times 2$	(1,1)
2048×2048	$32 \times 32 \times 2$	(19, 19)
	$64 \times 64 \times 2$	(5, 5)
	$128 \times 128 \times 2$	(2,2)

くできることがわかる。また、テクスチャサイズ 512× 512[pixel]、分割数 32×32×2 の元でのレンダリング 結果と、それを再帰反射スクリーンに投影した映像を 双曲面ハーフミラー越しに撮影した様子を図11に示 す。これより、ミラーによる歪みが概ね正しく補正さ れていることがわかる。

また、観察位置のずれやプロジェクタ取り付け位置 のキャリブレーション誤差、再帰反射スクリーンでの 反射光の拡がりなどの影響により、投影映像にクロス トークが発生することがある。図12は、左プロジェク タより鉛直・水平方向に直線を引いた網目模様を、右 プロジェクタからはそれを 45[度]回転したものを、 600[mm] 離れたスクリーンに投影して、映像を観察し たものである。左眼映像からは鉛直・水平に直線が引 かれたグリッドのみが観察されることが望ましいが、 実際には図中に右眼に投影した映像である 45[度] 回 転したグリッドが観察できる。一方、右眼映像ではク ロストークはほとんど見られない。これは、適切な特 性を持つ再帰反射スクリーンを用いる、装置に適切な キャリブレーンションを施す、適切な位置で観察でき るよう調節・固定する機構を取り付けるなどの方法で 改善が可能である。幾何歪みやクロストークの他に、 色にじみや焦点ボケ、輝度の不均一といった現象も観 察されている。

6. 頭部搭載型試作システムを用いた輝度補正手法の 開発と評価

6.1 頭部搭載型試作システム

図11に、新たに試作した頭部搭載型システムを示す。 用いる双曲面ミラーはベンチトップ型試作システムの ものを流用した。光源として、マイクロプロジェクタ (3M MPro110、解像度 VGA、投影画角 17.7[度] ×14.4[度])を備えている。これらのミラーおよびプロ ジェクタは左眼・右眼用として2つずつ用いることで ステレオ視を可能にし、水平視野角 109.5[度]を供す る。頭頂部には赤外線トラッカ(3rdTech HiBall-3100)を搭載し、また周辺環境には再帰反射スクリー ンと(3M スコッチライトハイゲイン反射シート 7610) を配している。



6.2 輝度補正手法

HHMPD の投影映像には再帰性反射スクリーンや 双曲面ミラーに由来する幾何歪みが観察される。輝度 の不均一が発生する要因として次のものが挙げられる。 光路長の不均一

光源から射出された光が目に届くまでの経路は、 射出するその角度により異なる。これにより、空 気中や光学系の伝達による減衰量に差異が生じる。

光学系上での反射特性

光はハーフミラーや再帰反射スクリーンなどに 様々な角度で入射し、数度の透過・反射を経て目 に至る。入射後の光の進行方向は、入射する角度 により異なる。そのため、投影した光は光学系ご との反射特性・透過特性に従い減衰するため、本 来の投影対象となるピクセルに到達する光量も それに従って減衰する。

平面への投影を想定したプロジェクタの使用

一般に利用されるプロジェクタは、水平面に設置 し、鉛直に立てられたスクリーンに投影したとき 輝度の均一な映像が得られるように補正されて いる。対して、HHMPDでは再帰反射スクリーン の形状は必ずしも最適な条件に一致しない。その ため、プロジェクタ内部でなされる補正は結果的 に不適切な影響を及ぼす。

プロジェクタの投影領域の重なり

本 HHMPD ではステレオ視を実現するために、2 つのプロジェクタを用いている。一方のプロジェ クタから発した光が再帰反射スクリーン上で反

射し、他方の光学系の内部焦点に向かってハーフ ミラーに入射することにより観察画像にクロス トークが発生する。 図12、図13は再帰反射材の特性、特に入射角・距離の違いそれぞれに由来する輝度歪みを撮影したものである。本節では、これら再帰反射スクリーン上での





反射特性について取扱い、これを補正する手法につい て検討する。

6.2.1 輝度補正手法の概要

本項では HHMPD を用いて実装することを前提と して導いた輝度補正アルゴリズムについて述べる。本 手法では、レンダリング時にピクセルシェーダにて、 各ピクセルの輝度を適切に調整する。以下にその具体 的な手順を示す。

(1) HHMPDと再帰反射スクリーンの位置関係に応じ

て、各ピクセルに対する補正係数W_{xv}を算出する。

- (2) 幾何歪み等のその他のひずみを補正した映像の画素値を得る。
- (3) ピクセルシェーダ上で、各画素値に w_{xy} を掛け合わせ、得た結果をレンダリングする。
- (4) HHMPDと再帰反射スクリーンの相対位置が変化 するたびに、(1)を再度実行する。

6.2.2 反射特性のモデル化

前項で述べた補正係数w_{xy}をリアルタイムに導出 するために、再帰反射スクリーンの反射特性を計測し、 その値を元に特性のモデル化を行う。投影距離・入射 角に対する、再帰反射スクリーンの示す反射輝度比を 明らかにするための計測を行った。実際には、 HHMPD 試作機に用いるプロジェクタ MPro110 から 投影された光が、同じく試作機にて用いているスコッチ ライトハイゲイン反射シート 7610 上で反射する光の 明度値を計測する。反射光の計測においては、ビーム スプリッタを用いてプロジェクタと色彩計 CS-100A を光学共役な位置関係に配置し、再帰反射材の明度

(xyY 表色系における Y 値)を取得する。色彩計と平 行に固定したレーザ距離計 Disto Classic 3 により、色 彩計と反射材の距離を計測する。また、ビームスプリ ッタについて MPro110 と対称方向から流入する光の 影響を緩和するため、黒不織布を配している。これら の機材の配置を図14に示した。次に、計測の手順を示す。 (1) プロジェクタより白色の画像を投影する。

- (2) 再帰反射材を距離 Lの位置に置く。
- (3) 色彩計を用いて、再帰反射材の明度を3回計測する。
- (4) 再帰反射材の角度 Θを 5[度]回転させる。
- (5) 色彩計の計測領域が再帰反射材より狭くなるまで(3)-(4)を繰り返す。
- (6) L=1,2,3,4,5[m]について(2)-(5)を繰り返す。

(7) 黒不織布からの照り返し値を計測する。

手順(2)-(6)で計測した値の平均値をとり、手順(7)で計 測した照り返し値を差し引いて距離・入射角について の反射材の明度を得る。

6.2.3 計測結果

結果を図15に示す。図15のグラフはいずれも30度 付近にピークがあり、かつ40-60度あたりに立ち上が りのある形状となっている。これより、再帰反射材の 反射特性を、正規分布の密度関数と分布関数の和で表 される関数を式5としてモデル化した。本関数は、投 影距離 d、入射角 a を引数として反射輝度比を表す。

$$f(\Theta, L) = w_n(L) \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma(L)}} \exp(-\frac{(\Theta - \mu(L))^2}{2\sigma(L)^2})$$

+ $w_{s}(L) \frac{1}{2}(1 + erf(-\frac{\Theta - \mu(L)}{\sigma(L)\sqrt{2}})))$ (5)

図15の計測値を最大値で正規化し、本関数にフィッ ティングした。フィッティングにより係数を割り当て た関数を元に計算した反射特性を図16に示す。本グラ フは投影距離 L (1-5[m])の5つの系列について、入 射角 Øと計測明度値の関係を示したものである。横軸 が入射角 Ø [rad]、縦軸が明度である。今回取得した 特性グラフは、Winburn らにより計測された入射角に ついての再帰反射特性とよく似通っていることが分か る⁽¹⁷⁾。







6.3 結果と考察

本関数を元に、提案アルゴリズムによる輝度歪み補 正の効果を確かめるために、画像ファイルに対して輝 度歪み補正を行うプログラムを作成した。本プログラ ムは、予め入力した再帰反射スクリーンの配置環境に 対して、反射特性による輝度不均一を補正した画像フ ァイルを出力する。図17に投影環境を、図18に入力 画像及び補正画像を示した。この環境にて投影した結 果を図19に示す。また、これらの画像の輝度値の分散 を表4に示す。これらより、輝度補正手法により輝度 値の分散(輝度ムラ)が抑制され、より均質な投影が 可能となっていることが確認できる。







表4 投影画像の輝度の分散値

入射角	50	55	60	65	70
補正前	469.313	653.806	1183.15	1843.76	617.813
補正後	535.858	512.954	685.459	1017.34	643.339

7.むすび

超広視野の映像を投影可能な新しい頭部搭載型プロ ジェクタを検討した。提案手法は、平面ハーフミラー ではなく、双曲面ハーフミラーを採用することにより、 従来の関連手法に比べて広いステレオ視領域や大きな 射出瞳などを確保できる利点がある。試作システムを 通じて、提案手法の有効性を実際に確認した。また、 再帰反射材の反射特性を解析し、静止画像ベースにて レンダリングフェーズでの輝度補正アルゴリズムを検 討し、その有効性を確認した。

これらの研究をベースとして、様々な研究を進展さ せている。例えば、再帰反射スクリーンに光学透過性 を持たせた再帰性半透過スクリーンを開発し、これを 用いて環境設置の再帰反射スクリーンが不要でウェア ラブル環境で利用可能な頭部搭載型プロジェクタを開 発している⁽¹⁸⁾。また、プロジェクタ位置にカメラを配 置することで、利用者とまったく同一の視点から広視 野の映像を撮影する頭部搭載型カメラを試作し、これ を用いた視線追跡手法を開発している⁽¹⁹⁾。今後これら の技術をさらに進展させ、広視野映像を利用する様々 な映像システムについて研究開発をしていく。

参考文献

- Arthur, K. W., "Effects of Field of View on Performance with Head-mounted Displays," ISBN:0-599-73372-1, University of North Carolina at Chapel Hill Doctoral Thesis, (2000).
- (2) Kiyokawa, K, "An Introduction to Head Mounted Displays for Augmented Reality," in Emerging Technologies of Augmented Reality (Ed. Haller, Thomas and Billinghurst), Ch. III, Idea Group Inc, (2006).
- (3) Howlett, Eric M., "Wide Angle Color Photography Method and System," U.S. Patent No.4406532 September 27, (1983).
- (4) The Sensics piSight, http://www.sensics.com/, (2006).
- (5) Sisodia, Ashok, Riser, Andrew, Rogers, John R.
 "Design of An Advanced Helmet Mounted Display (AHMD)," Proceedings of SPIE, Volume 5801, Cockpit and Future Displays for Defense and Security, Darrel G. Hopper, Eric W. Forsythe, David C. Morton, Charles E. Bradford, Henry J. Girolamo, Ed., pp. 304-315, (2005).
- (6) Nagahara, H., Yagi, Y. and Yachida, M., "Super Wide Field of View Head Mounted Display Using Catadioptrical Optics," *MIT Press Presence*, **15**, **5**, pp.588-598, (2006).
- (7) Fisher, "Head-mounted Projection Display System Featuring Beam Splitter and Method of Making Same," U.S. Patent No.5572229, (1996).
- (8) Kijima, Ryugo, Ojika, Takeo, "Transition between Virtual Environment and Workstation Environment with Projective Head-Mounted-Display," *Proceedings of the IEEE Virtual Reality Annual International Symposium 1997*, pp.130-137, (1997).
- (9) Hua Hong, Girardot, A., Gao, Chunyu, and Rolland, J. P., "Engineering of Head-mounted

Projective Displays," *Applied Optics*, **39**, **22**, pp.3814-3824, (2000).

- (10) Kawakami, Naoki, Inami, Masahiko, Sekiguchi, Dairoku, Yanagida, Yasuyuki, Maeda, Taro, and Tachi, Susumu, "Objectoriented Displays: A New Type of Display Systems from Immersive Display to Object-oriented Displays," *Proceedings of the IEEE International Conference on Systems*, Man, and Cybernetics, 5, p.493, (1999).
- (11) Inami, Masahiko, Kawakami, Naoki, Sekiguchi, Dairoku, Yanagida, Yasuyuki, Maeda, Taro, and Tachi, Susumu, "Visuohaptic Display using Head-mounted Projector," *Proceedings of* the IEEE Virtual Reality 2000, pp.233-240, (2000).
- (12) Hua, Hong, Gao, Chunyu, Biocca, Frank and Rolland, Jannick P., "An Ultra-light and Compact Design and Implementation of Head-Mounted Projective Displays," *Proceedings of the IEEE Virtual Reality 2001*, pp.175-182, (2001).
- (13) Hua, Hong, Gao, Chunyu, Brown, Leonard D., Ahuja, Narendra, Rolland, Jannick P., "A Testbed for Precise Registration, Natural Occlusion and Interaction in an Augmented Environment Using a Head-Mounted Projective Display (HMPD)," *Proceedings of the IEEE Virtual Reality 2002*, pp.81-89, (2002).
- (14) Rolland, J., Biocca, F., Hamza-Lup, F., Ha, Y. and Martins, R., "Development of Head-Mounted Projection Displays for Distributed, Collaborative, Augmented Reality Applications," *MIT Press Presence*, **14**, **5**, pp.528-549, (2005).
- (15) Yamazawa, K., Yagi, Y. and Yachida, M., "Omnidirectional Imaging With Hyperboloidal Projection," *Proceedings of the IEEE / RSJ International Conference on Intelligent Robots* and Systems, pp. 1029-1034, (1993).

- (16) Kiyokawa, K., "A Wide Field-of-view Head Mounted Projective Display using Hyperbolic Half-silvered Mirrors," *Proceedings of the IEEE and ACM International Symposium on Mixed and Augmented Reality (ISMAR) 2007*, pp.207-210, (2007).
- (17) Winburn, S., Baker, A. and Leishman, J. G., "Angular Response Properties of Retroreflective Screen Materials Used in Wide-field Shadowgraphy," *Exp. Fluids* Vol. 20 (3), pp. 227-229, (1996).
- (18) Duc Nguyen Van, Tomohiro Mashita, Kiyoshi Kiyokawa and Haruo Takemura, "Subjective Image Quality Assessment of a Wide-view Head Mounted Projective Display with a Semitransparent Retro-reflective Screen," Proc. the 21st International Conference on Artificial Reality and Telexistence (ICAT 2011), (2011)
- (19) Mori, M., Sumiya, E., Mashita, T., Kiyokawa, K. and Takemura, T., "A Wide-view Parallax-free Eye-mark Recorder with a Hyperboloidal Half-silvered Mirror and Appearance-based Gaze Estimation," *IEEE Transaction on* Visualization and Computer Graphics, IEEE Computer Society Digital Library, http://doi.ieeecomputersociety.org/10.1109/TVC G.2010.113, (2010).

この研究は、平成18年度SCAT研究助成の対象として 採用され、平成19年度~21年度に実施されたものです。