

研究課題別事後評価結果

1. 研究課題名： 能動的分散協調視覚による群衆の3次元行動理解

2. 個人研究者名

延原 章平（京都大学大学院情報学研究科 准教授）

3. 事後評価結果

群衆の移動行動を理解・予測することで、実社会に参加して人と同じように移動できる自立エージェントの実現を目指し、個人視点映像と俯瞰視点映像を入力として、不完全な情報から多様なアプローチで人々と協調移動するための基盤技術の開発を試みた。

群衆の移動軌跡推定、物体の形状・姿勢推定、視線推定など、開発した要素技術はそれぞれ完成度が高く、特にカメラを配置するだけでキャリブレーションできる技術は有用性が高いと評価できる。また、高齢者見守り支援、自動運転支援、動物の行動観察・解析など、社会実装へ向けた取り組みも認められる。

開発した各要素には前提条件・制約があるため、実用的に組み合わせた際の限界や課題を明らかにすることが、よりよいシステムの実現に繋がると考えられる。引き続きユースケースを定めた実証実験を実施し、多様な環境に適用できる仕組みの構築を期待したい。