

図 II.5-3 画像登録支援ツールの GUI の状態遷移

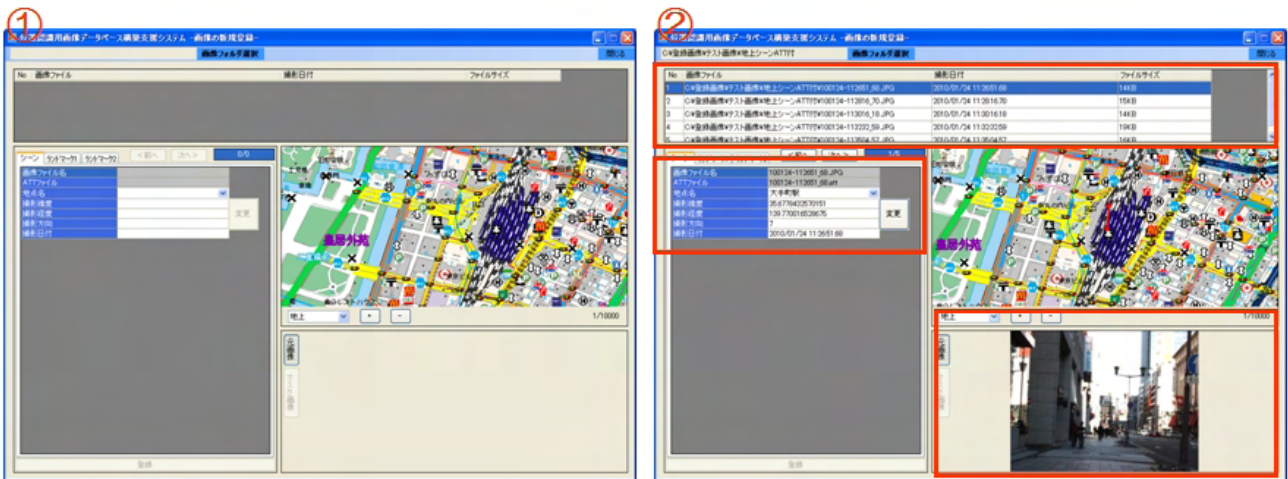


図 II.5-4 新規登録画面その 1

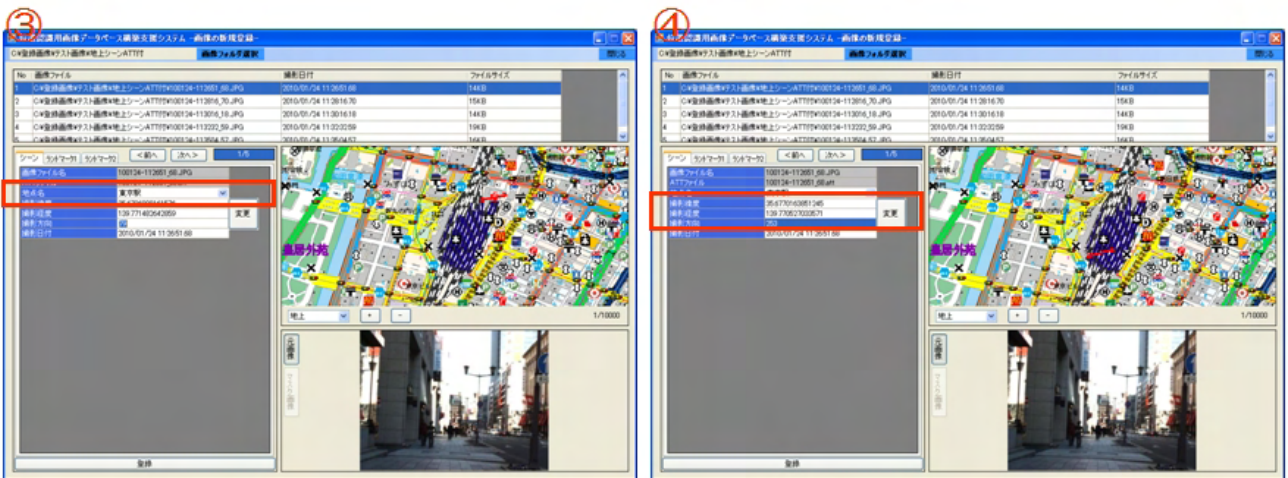


図 II.5-5 新規登録画面その 2

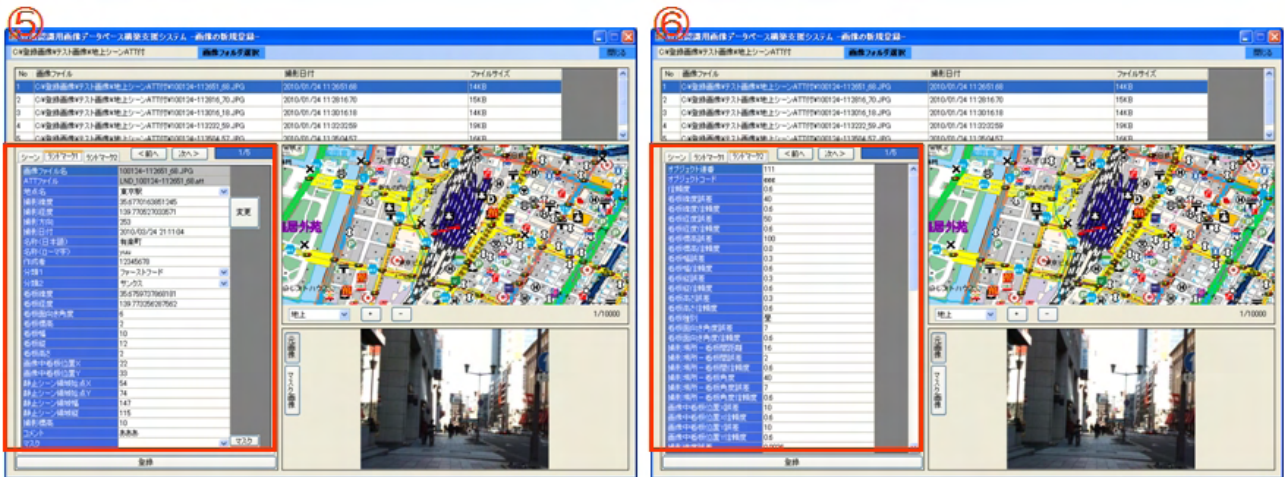


図 II.5-6 新規登録画面その 3



図 II.5-7 新規登録画面その 4

段目は、登録画像（左）とシーン画像認識のために抽出した特徴点画像を確認している様子（右）、3段目は、マスク画像の作成例（左）とランドマーク画像認識のために抽出した特徴点画像を確認している様子（右）を示している。

画像登録支援ツールの使用感については、各研究分担者やその関係者からフィードバックを得てプロジェクト期間中に改良を行う。

2. 測位誤差評価では、図 II.5-11 に示すような東京駅八重洲近辺の屋内外を含む約 1km の実証ルートにおいて、本プロジェクトで開発する視覚障害者歩行支援システムの測位誤差調査を行う。GPS、Wi-Fi 測位、ランドマークベース画像認識、シーンベース画像認識、RFID、PDR のそれぞれ単

独の測位結果及びそれらのデータを統合した場合の測位結果、さらにはそれを用いてルートマッチングまでした場合の結果を、実験中のシステムのユーザをビデオや写真等で記録してその位置を地図に転記するなどして得られる参照値（Ground Truth）と比較して、それぞれの測位結果の誤差を算出するとともに地図上に可視化する。

図 II.5-12 は、八重洲地下街に設置した RFID タグの配置図を示している。ここで配置される RFID タグはアクティブ型で IEEE802.15.4 に準拠するものである。PDR センサモジュールでこの RFID の電波を受信し測位をすることができる。