

VIDVIP Project

日本国内特化型障害物等物体検出モデル

[キーワード] 物体検出、画像認識、歩行者支援、障がい者支援



どんな研究なの？

VIDVIPは歩道移動時のための日本国内特化型障害物等物体検出データセット開発と学習済みモデルを提供するプロジェクトです。

本プロジェクトで開発したデータセットは国内における歩道移動時における歩行者目線の画像データから物体検出のアノテーションを行っており、物体検出と領域検出の2種類のデータセットを開発しております。

本プロジェクトで開発した学習済みモデルを、クリエイティブ・コモンズ表示-非営利-改変禁止4.0国際ライセンスの下で提供しています。



<https://vidvip.tetsuakibaba.jp/#models>



VIDVIPデータセットによる物体検出結果



VIDVIPデータセットによる領域検出結果



こんな応用に期待！

このプロジェクトは視覚障がいを持つユーザの屋外移動支援を目的としてスタートしました。盲導犬や介助者が同行するように、身の回りの障害物をリアルタイムに検出することで、ユーザー単独でも安全に移動できるような支援を目指しています。

その他、歩道走行用のモビリティにおける物体検出にも応用可能です。



こんな研究室です！

本研究室では製品開発から芸術表現、アクセシビリティ技術に関わるインタラクションデザインを研究しています。触覚入力デバイス、視覚メディアを制御するためのインタフェースを開発し、アイデアの考案から設計、開発、実装、ユーザ評価等のモノと人の関わりすべてのプロセスに取り組んでいます。



研究者：馬場 哲晃
(東京都立大学 システムデザイン学部)
詳細はVIDVIP ProjectのWebサイトをご確認ください。
<https://vidvip.tetsuakibaba.jp/>

問合せ先：東京都公立大学法人
産学公連携センター
E-mail：ragroup@jmq.tmu.ac.jp
TEL：042-677-2829

