### 高速形状計測と振動分布計測技術の研究開発 (これまでとこれから)

森本吉春 4D センサー株式会社 代表取締役会長 CEO (和歌山大学名誉教授)

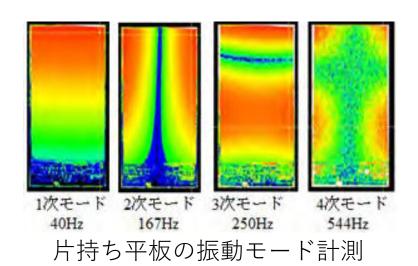
全空間画像計測コンソーシアム第 14 回セミナー (2021 年 3 月 3 日 (水) WEB セミナー)

注:この資料は、「全空間画像計測コンソーシアム第 14 回セミナー」の資料を転載させていただきました。 ご許諾いただきました。森本様と関係者の皆様に感謝いたします。

# 高速形状計測と振動分布計測技術の 研究開発(これまでとこれから)



## 4Dセンサー(株)

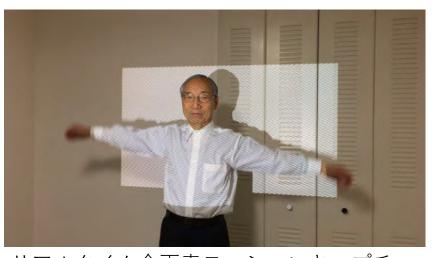


#### 森本吉春

代表取締役会長 CEO (和歌山大学名誉教授)

〒640-8550 和歌山市梅原579番地1 073-454-1004, 090-9993-6972(直通)

> http://www.4d-sensor.com/ morimoto@4d-sensor.com



リアルタイム全画素モーションキャプチャ



## 4Dセンサー株式会社 会社紹介

 $4D(x,y,z,t) = 3D(x,y,z) \times 時間軸(t)$ 高速をアピールするために4次元と命名

### 和歌山大学発研究開発型ものづくりベンチャー

大学の研究成果を実用化するため (一社)モアレ研究所を設立 (2009年)



その以来で入れる設立ため株式会社を設立 その成果を実用化する

- 設立年月日: 2012年2月1日
- 設立時資本金:999万円

#### ベンチャーキャピタルの支援(テック系、政府系、 銀行系)

- リアルテックファンド:東証一部ユーグレナ系VC
- グローカリンク: 研究者集団リバネス系VC
- JST (科学技術振興機構): 政府より出資
- 紀陽銀行リースキャピタル: 地元銀行系VC
- 三菱UFJキャピタル: 都市銀行系VC
- JR西日本イノベーションズ: JR西日本グループ
- セイコーエプソン





# 業務内容

- 高速・高精度・小型・安価な形状・変形・ひずみ・振動の計測装 置の研究開発
- •和歌山大学,モアレ研究所,4Dセンサーの特許技術の有効利用
- 開発した3Dカメラ、4Dカメラ、シャドーモアレカメラ、サンプリングモアレカメラ、OPPA振動分布計、OPPAカメラの販売
- コンサルティングによる技術移転

### 3次元形状・変形・振動計測の世界拠点を目指して

- ・世界最速の3Dスキャナ
- 世界一有用な振動分布計

## 4Dセンサー(株)の特徴

- ◆大学発研究開発型もの づくりベンチャー企業
- ◆自社及び和歌山大学の 特許の利用
- ◆技術系、政府系、銀行 系ベンチャーキャピタル の支援
- ◆働き方改革の導入
- ◆多くの顧客に弊社和歌 山まで来ていただいて いる

### 経営の特色(新しい経営手法の導入)

- > 研究開発者の大部分が外国人
- > フレックスタイム
- ▶基本的に残業ゼロ
- ▶ 最初からプレミアムフライデーの導入
- > テレワーク
- ▶テレビ会議
- フリーアドレスオフィス
- ▶ クラウドの利用(ペーパーレス)

オリジナリティの高い研究開発をする 新しいスタイルの会社



# メンバー(高度技術者集団)































# 顧客実績

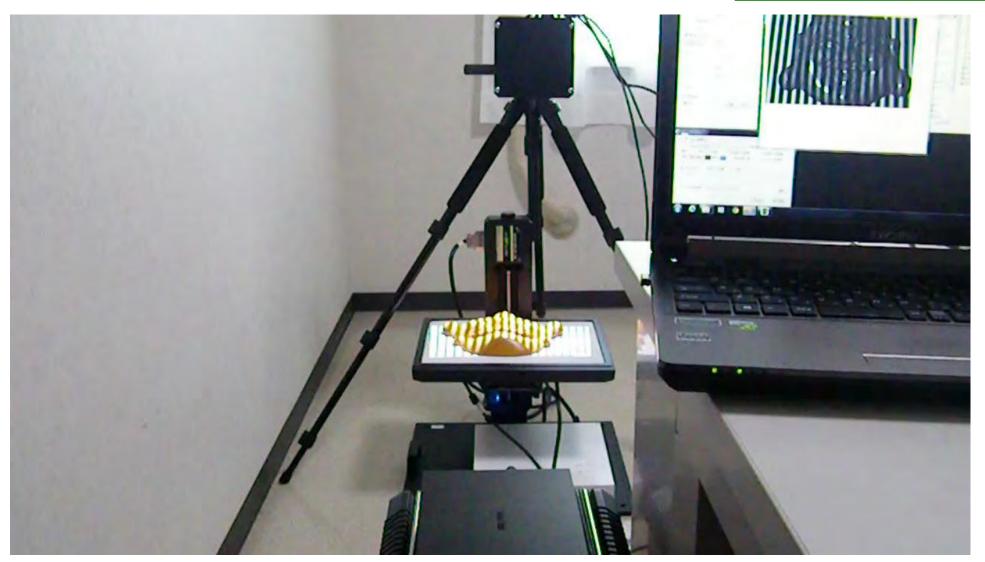
- 自動車会社、製造業、建設会社
- 政府系研究機関、大学
- 中堅・中小企業も
- ◆WEB会議による打ち合わせ
- ◆来社による計測トライ
- ◆現場での計測トライ
- ◆カストマイズ仕様の決定
- ◆コンサルティング

#### 納入実績表

製品	顧客
4D Sensor for Factory Automation	大手製造業、大手自動車会社 、政府系研究機関
4D Sensor for Vibration	大手自動車会社、大手土木建 設会社、高速道路会社
4D Sensor for Material Test	大手建設会社、大手製造業、 大学、政府系研究機関
4D Sensor for Bridge / Tower / Infra	大手電力会社、政府系研究機 関、大手交通機関
その他	政府系研究機関、中堅 · 中小 企業



# 形状計測説明用デモ動画の例



弊社 3 Dカメラの例 (この例は低速な例)

#### 形状計測技術

- ◆ 格子投影法
- ◆ 位相解析法
- ◆ 全空間ーブル化手法

#### 手順

- 1. 格子の投影
- 2. 位相シフト
- 3. 撮影
- 4. 位相解析
- 5. 3次元座標
- 6. 描画

## 格子投影法とモアレ法

### 格子投影法

Grating
Projector
Camera

3次元物体に格子パターンを 投影すると3次元形状に応じ て格子線がゆがむ。

ゆがんだ格子線を解析すると 形状が求められる。

2つの格子を重ねると、元の格子にないパターンの縞 模様が現れる事がある。この縞模様 をモアレ縞という。

変を力撮ばの参のす形テメ影力画照働るのでは、まれいでである。子ビでれっが子を

参照格子

モアレ縞を解析すると、形状や変形が求められる。



# 格子や縞の位相解析

#### 格子やモアレ縞の明るさ変化(位相)を解析

位相が高さや変形に対応

強度分布

$$I = a\cos\theta + b$$

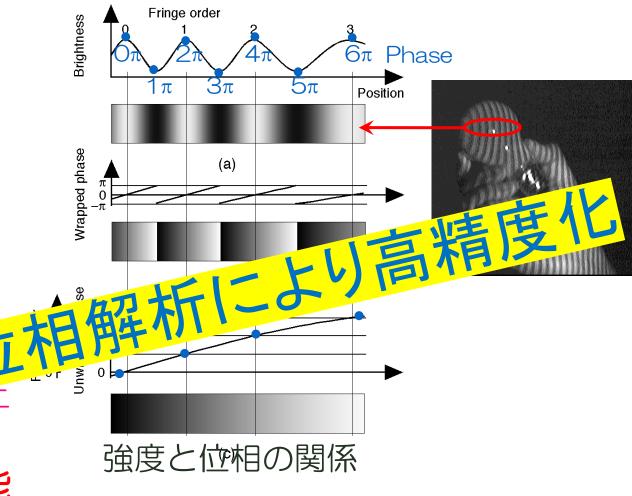
位相シフト中の強度分布

$$I = a\cos(\theta + \alpha) + b$$

- a: 振幅
- θ. 初期位相
- α. 位相シフト量
- b: 背景強度

・位相は1画素ごとに求める。
・位相解析によりている。

位相解析に 格子ピッチの 1/100~1/1000の精度で計測可能





## 4Dセンサーの技術概要

- ◆全空間テーブル化手法
- ◆光源切替位相シフト法
- ◆サンプリングモアレ法
- **◆OPPA法**



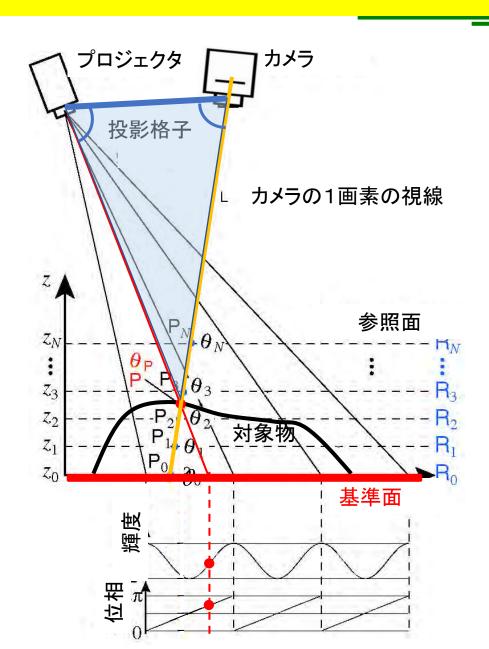
- 高速に形状・変形・き裂・振動を計測
- 高精度(格子ピッチの1/1000程度、精度  $2 \mu m$
- 高速度カメラ(300~50000fps)
- 生産ライン上の部品の検査、人体の運動 計測、自動車の振動分布計測、衝突時の 変形計測
- オンライン、リアルタイム
- 動く物体の計測
- 動く物体からの計測 (ロボット、ロボットアーム)

建物や橋梁などのインフラ計測に応用ドローク



## 全空間テーブル化手法の原理(和歌山大学特許)

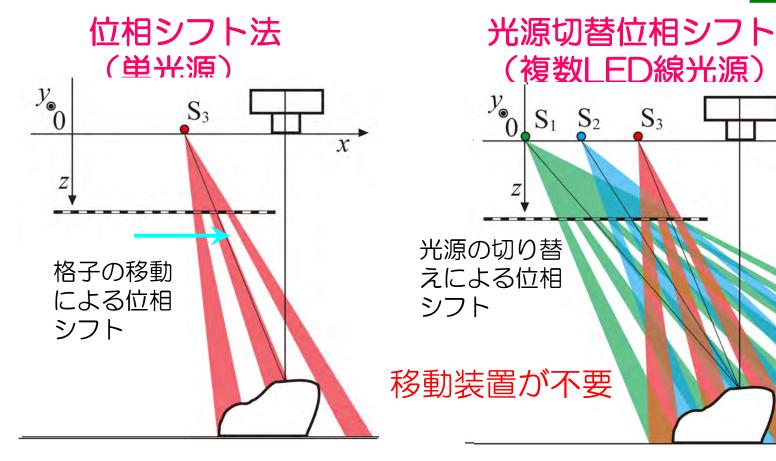
- ・三角測量の計算は時間がかかる。
- ・三角測量の 計算をせず、 表を見るだけ で座標を求め る方法を提案



- ・正確な座標を有する基準面を z 軸に垂直に設置
- ・基準面を z 方向に少しずつ移動
- ・カメラの各画素ごとに、 高さ  $Z_0$ ,  $Z_1$ ,  $Z_2$ ... $Z_N$  と 位相  $\theta_0$ ,  $\theta_1$ ,  $\theta_2$ ... $\theta_N$ , の関係が得られる.
- ・テーブルを見れば、位 相から高さzの値がすぐ に求められる。(高速)
- ・光学系の誤差がキャンセルされる。(高精度)



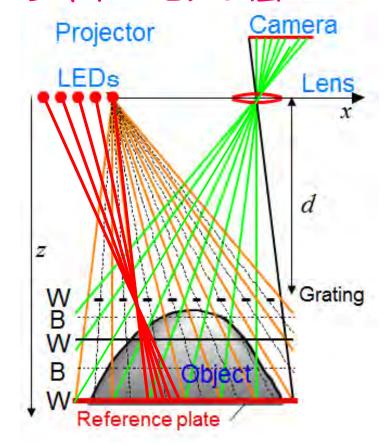
## 各種位相シフト法



高価 デリケート 超高速化不可

小型 安価 超高速化が可能 場所によって位相シフト量が異なるため全空間テーブルが必要

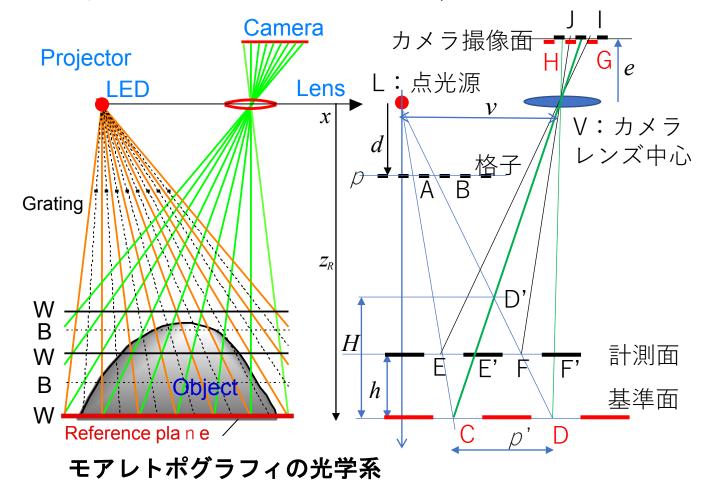
#### 光源切替位相シフト シャドーモアレ法





### OPPA法による形状計測装置の光学系

モアレトポグラフィの光学系において、 $1 \, l' \, v \, f \, e \, N$ 画素に合わせると。どの高さにおいても $1 \, l' \, v \, f \, f \, e \, f \, e$  がの面素となり、高さにより、位相のみが異なる。そこで $1 \, l' \, v \, f \, e \, f \, e$  のフーリエ変換を行い、その部分の位相を求めると、高さ $f \, h \, f \, f \, e \, f \, e \, f \, e$  の



$$\overline{IJ} = \overline{GH} = N \text{ pixels}$$

$$\frac{p}{p'} = \frac{d}{z_R}$$

#### 位相差Θと高さhの関係

$$h = \frac{p\Theta Z_R^2}{p\Theta Z_R + 2\pi vd} = \frac{p'\Theta Z_R}{p'\Theta + 2\pi v}$$

#### ダイナミックレンジH

$$H = \frac{pZ_R^2}{pZ_R + vd} = \frac{p'Z_R}{p' + v}$$

位相差Θ:基準面の位相と計 測面(物体面)の位相の差



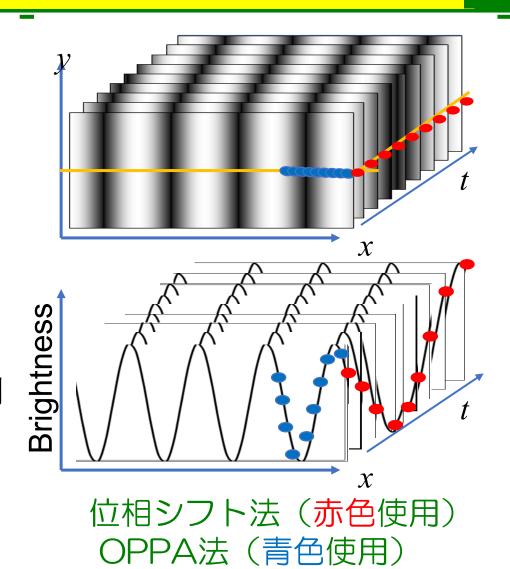
## OPPA (One Pitch Phase Analysis)法による位相解析

#### 位相シフト法(赤点の輝度を使用)

- ▶数枚の画像の同じ画素の輝度の時間変化を計測
- ▶空間分解能が良い
- ▶時間分解能が悪い (動くものには適用できない)

#### OPPA法(青点の輝度を使用)

- ▶1枚の画像の複数画素の輝度の空間変化を計測
- ▶時間分解能が良い (動くものも高速に計測できる)
- ▶空間分解能は少し悪い
- ▶平面状の対象物は精度が良い





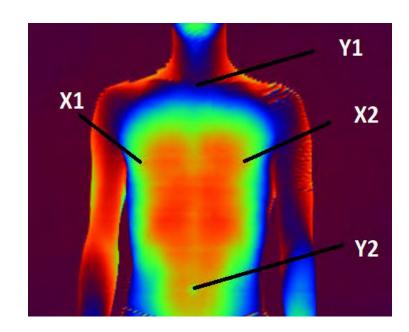
## OPPA法のモーションキャプチャへの応用

## 関節の動きの計測

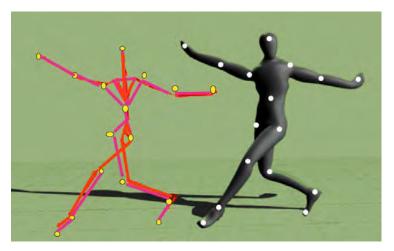


関節の座標データ が得られるだけで、 筋肉の動きなどは わからない。

## 皮膚の動きの計測



全画素の3 次元座標が 得られる。



ボールターゲット の位置で計測

http://www.komatsuprocess.co. jp/product/target/target.html

- オリンピック選手の強化
- 医療の新しい診断法
- 衣服の自動採寸