

映画制作を支援する複合現実型 PreViz 研究プロジェクト(4) —個別収録したアクションデータ間の半自動調整—

The Research Project on Mixed Reality Based Pre-Visualization for Filmmaking (4) —Semi-Automatic Adjustment of Individually Recorded Action Data—

小川 直昭[†] 種子田 慶介[†] 天目 隆平[†] 柴田 史久[†] 田村 秀行[†]
Naoaki OGAWA[†] Keisuke TANEDA[†] Ryuhei TENMOKU[†] Fumihisa SHIBATA[†] Hideyuki TAMURA[†]

† 立命館大学大学院理工学研究科

† Graduate School of Science and Engineering, Ritsumeikan University

Abstract We are researching MR-PreViz system for filmmaking. This paper proposes the semi-automatic adjustment method of time and space consistency between individually recorded action data.

1. はじめに

我々は、複合現実感技術を用いて映画制作を支援するMR-PreVizプロジェクトを進めている[1]。MR-PreVizでは、重要なアクションシーン等を事前にCG映像化し、これを実物背景に重畳して可視化することにより、本番撮影を効率化することを目指している。

MR-PreVizでは、剣戟やカンフー武闘のシーンは、殺陣師の振り付けによりアクション俳優が演じた動作をモーションキャプチャ(MoCap)や3次元ビデオ[2]等でデータ収録する。ここで、撮影環境の制約から、複数人による対決シーンを1人ずつ個別に収録し、可視化映像上で合成せざるを得ないことが少なくない。この場合、俳優は見えない対戦相手と交わるタイミングや位置に気を配りながら演技するが、完璧な合致は望めない。我々は、1対1のアクションシーンを構築する際に、個別収録したアクションデータ間のタイミングと位置を合わせる手法を開発したので、本稿ではその概要を報告する。

2. タイミングの半自動調整

2人のキャラクタが接触する箇所等、タイミングの一致が特に要求されるフレームをKF(Key Frame)、キャラクタが構えている等の再生速度を変更させても不自然ではないフレームをTCF(Timing Controllable Frame)と呼び、これらを映像を見ながら事前に設定する。そして、片方を基準キャラクタとし、対応するKF同士が時系列上で合致するように調整キャラクタのTCFの再生速度を変化させることによってタイミングを調整する(図1)。

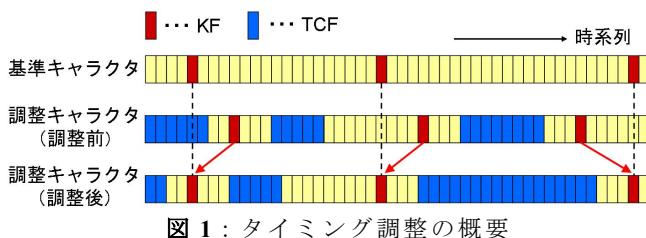


図1：タイミング調整の概要

3. 位置の半自動調整

前節の手法により、タイミング調整の完了した個別収録アクションデータのKFにおいて、2人のキャラクタが接触する3次元位置をCP(Contact Point)とする(図2)。両キャラクタのCPの座標値が対応するKFで一致するように、各キャラ



図2：CPの設定（左）とCPの一一致（右）

ラクタのローカル座標を、KF間で移動させる。

しかし単純に毎フレーム移動させた場合、キャラクタが静止状態のときに地面を滑っているよう見えてしまうため、キャラクタの足が動いている等、キャラクタを平行移動させても不自然でないフレームをPCF(Position Controllable Frame)として事前に設定し(図3)，このフレームでのみ調整キャラクタを平行移動させる。単一PCF当たりの移動量は、当該KFにおける両キャラクタのCPの差分値を当該KFと前KF間のPCFの総数で割った値となる。

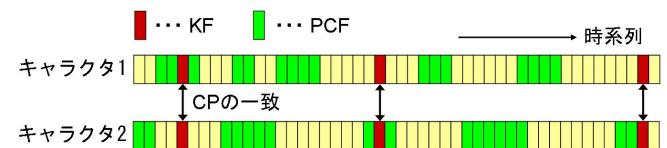


図3：PCFの設定と位置調整

4. むすび

個別収録したアクションデータ間のタイミングと位置合わせを行う方法を開発した。まず1対1の対戦シーンから着手しているが、本手法は1対多の場合にも拡張できる。本研究は、JSTのCREST「映画制作を支援する複合現実型可視化技術」の支援による。

文 献

- [1] 一刈他：映画制作を支援する複合現実型プレビュアリゼーションとキャメラワーク・オーサリング、日本バーチャルリアリティ学会論文誌、Vol.12, No.3, pp. 343 - 354 (2007.9)
- [2] 松山他:3次元ビデオ映像の撮影・編集・表示、同上、Vol.7, No.4, pp. 521 - 532, 2002

† 立命館大学大学院 理工学研究科

〒525-8577 滋賀県草津市野路東1-1-1

TEL.077-561-3395 E-mail: ogawa@rm.is.ritsumei.ac.jp