

BPN

BPN(British Pendulum Number)は、振り子式スキッドレジスタンステスト (BPT: British Pendulum Tester) により得られる、舗装路面のすべり抵抗を表す指標値である。振子を高さ約40cmから振り下ろし、振子の先端中央に取り付けてあるゴムスライダーが舗装路面に接地、通過して振り上がった際の目盛りを計測する。BPNが大きいほど滑りにくい路面となる。計測方法やデータの整理方法等は、日本道路協会「舗装調査・試験法便覧」に規定されている。



土研 舗装チーム 川上 篤史

歩道の平坦性 $\sigma_{0.5m}$

歩道の平坦性 $\sigma_{0.5m}$ は、小型プロファイラにより得られる、歩道路面の凸凹の程度を表す指標値である。計測は、路面において測線に沿って250mm間隔で路面高さを測定する。連続して並んだ3個の路面高さに対し、両端2個を結んだ直線を基準線とし、その中間点との差を求める。この高さの差を測定区間全体で求めた標準偏差が歩道の平坦性 $\sigma_{0.5m}$ (mm) である。 $\sigma_{0.5m}$ (mm) が大きいほど凸凹が大きな路面となる。計測方法やデータの整理方法等は、日本道路協会「舗装性能評価法別冊-必要に応じて定める性能指標の評価法編-」に規定されている。



土研 舗装チーム 川上 篤史

時空間MRFモデル

時空間MRFモデルとは、時空間画像を領域分割するための確率モデルのことである。従来から、2次元(空間)静止画像の領域分割にMarkov Random Fieldモデルが提案され、その有用性が示されている。これに対し、時空間MRFモデルは、時空間画像の時間軸方向の相関関係に着目し、MRFモデルを時空間モデルとして拡張したものである。時空間MRFでは、8画素×8画素で定義されるブロックを単位として領域分割を行い、画像フレーム間で有するブロックごとの動きベクトルを参照した時間軸方向の相関を定義している。さらに、確率緩和モデルを適用することにより、移動体が重なった場合でも移動体の境界を最適解として求めることが出来るという特長を有する。

参考文献

上條俊介、坂内正夫：時空間MRFモデルに基づく車両と歩行者の統一的トラッキング、情報処理学会CVIM論文誌第10号、Vol.45、No.13、pp.54～63、2004.