pix2pix を用いた建造物の用途判別精度向上のための 複数点による判定

山﨑幹矢 ○福嶋竜希 原田拓弥 大内紀知 (青山学院大学)

Judgement based on multi-point

for more accurate classification of building usages in pix2pix-generated images

M. Yamazaki, *T. Fukushima, T. Harada and N. Ouchi (Aoyama Gakuin Universirty)

概要 現実に即した社会シミュレーションのため,建築物の用途を推定する研究がなされている. その研究では、建造物の用途を重心座標一点のみで判定しているため、ノイズに対して脆弱である. 本研究では、建物の各頂点で判別を行う手法を提案する. 結果、全体の正解率は 2.3% 程度, 住居の建造物の F 値にも改善が見られた.

キーワード: Pix2Pix, 社会シミュレーション, 航空写真, 地理情報

1 はじめに

社会シミュレーションに環境や市民の実データを組み込む場合,市民のデータはプライバシーなどの観点から,入手が困難である.原田らりは統計データをもとに仮想的な個票を合成したが,町丁目以降のデータが不明瞭であったので,住居にその個票をランダムに割り当てた.結果として,一軒家に複数世帯が居住する人工社会が合成されてしまう.

これに対し、田口ら²⁾は、建築物に居住する世帯数を 推定するため、建造物の用途を推定した。国土地理院 が提供する空中写真と数値地図 5000 (土地利用) を 用いて、pix2pix³⁾ と呼ばれる深層学習モデルを訓練し た.数値地図 5000 は対象地域(首都圏・近畿圏・中 部圏)の土地利用形態を調査した宅地利用動向調査を まとめた地理情報である。宅地利用動向調査はその土 地利用形態に対し、Fig. 1 のように固有の色を与えら れている。このモデルにより、航空写真は土地利用を 表す画像に変換される。また、変換後の画像は建物の 位置情報を持たないため、実際の建造物の重心座標の 画素の値を抽出し、これと Euclid 距離が最も小さい 凡例を用途の推定結果とした。しかし、重心一点のみ での判定は Fig. 2 のようなノイズに脆弱である。

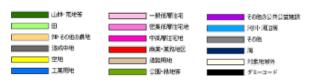


Fig. 1: 田口らが用いた凡例の一覧

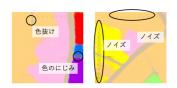


Fig. 2: ノイズの例

2 提案手法

本研究では、田口らのモデルがテスト入力に対して 出力した画像を用いる。そして、建造物の各頂点を用いて同様の判定を行い、その結果の多数決により、建 造物の用途を判別する. また, 多数決が拮抗した場合は, 先行研究と同じく, 重心一点のみで判定する.

3 実験結果

田口らの正解率が 0.6958 であったのに対し,本研究では, 0.7190 であった. Table 1 に住居である,一般低層住宅・密集低層住宅・中高層住宅の F 値を示す. それぞれ +0.015, -0.003, +0.052 ポイントとなり,全体的に改善されている. また,多数決により判定された建造物は全体の 94.79% であったため,複数点を用いる提案手法が有効であったと言える.

Table 1: 先行研究²⁾と提案手法の住居に関する F 値

住居凡例	F 値	
	先行研究 ²⁾	提案手法
一般低層	0.8485	0.8630
密集低層	<u>0.4000</u>	0.3972
中高層	0.5230	<u>0.5750</u>

4 結論と今後の課題

本研究では、建造物の複数点を用いて、pix2pix により出力された画像を評価する手法を提案した。住居のF値は改善されたといえる。一方で、一般・密集低層住宅の違いは面積のみであり、世帯数に大きな差はないと考えられるため、これらをひとつにまとめるといった凡例の見直しが必要である。

参考文献

- 1) 原田,村田:基盤地図情報による合成した世帯構成への 位置情報の付加,計測自動制御学会第12回社会システ ム部会研究会資料,1/6 (2017)
- 2) 田口,原田,大内:現実に近い社会シミュレーション実施のための pix2pix を用いた建造物の用途の判別,計測自動制御学会第22回社会システム部会研究会資料,124/128(2020)
- P. Isola, J. Zhu, T. Zhou and A. Efros: Image-To-Image Translation With Conditional Adversarial Networks, *Proceedings of the IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition*, 1125/1134 (2017)