可視光通信を用いた広域 AR システムに関する研究
プロジェクタと環境設置タグ間の可視光通信によるプロジェクタの投影位置・姿勢の推定
東京大学/檜山 敦

Step1
Each tag recognizes its own pixel coordination.

Step2
Each tag transmits its own coordination in real world and projected surface.

Step3
Superimpose information according to projectors location and orientation.

第1図 システムの処理の流れ

第2図 試作した投影システム

第3図 試作した環境設置タグ

第4図 画素情報のエンコード

第9図 利用イメージ