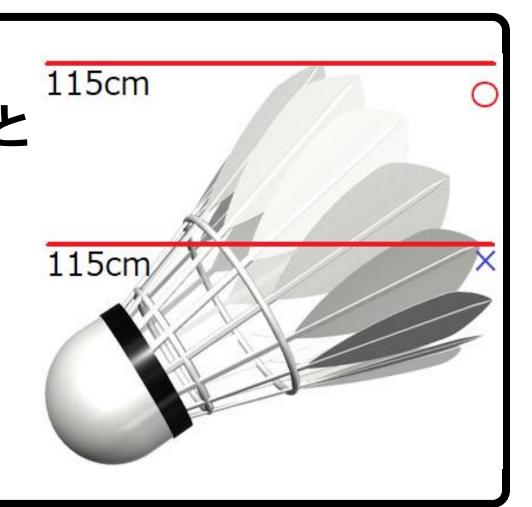


# バドミントンサーブのサービスフォルト判定システムの開発

東京都立多摩科学技術高等学校 佐々木奏大、戸谷結真、仁志俊介

# サービスフォルトとは?

- ・シャトルが115cm以上で打たれること
- ・どこか一部が超えているとフォルト
- ・目視だと誤差が出やすい



### 研究背景

- ・サービスフォルトの判定は競技の公平性を保つために重要
- ・判定が主観的になりやすく、誤審が発生する可能性
- ・正確なショットタイミングの高さの判定が必要

# →正確な判定が求められる

## 研究目的

- ・客観性と正確性:サービスの反則判定を自動化
- ・誤審の減少:練習や試合中の判定ミスを軽減
- ・公平性の向上: 競技全体の公平性を強化

## 設計

#### 開発環境

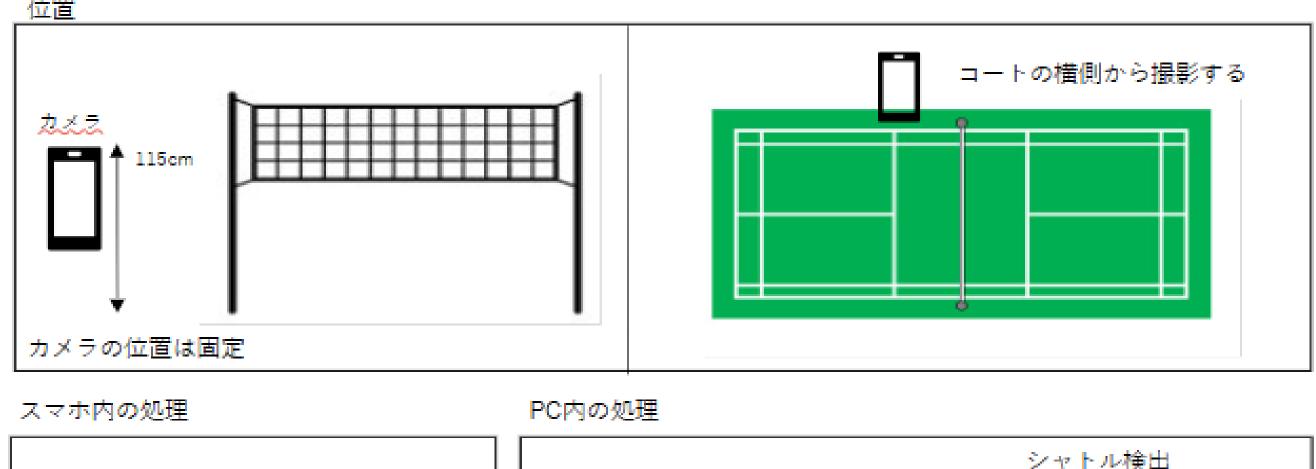
- · 使用言語:python
- ・使用ライブラリ:PyTorch、YOLO、 Open cv シャトル検出
- ・YOLOを用いたシャトルの検出
- シャトルの動きをからショットタイミングを検出し反 則を判定

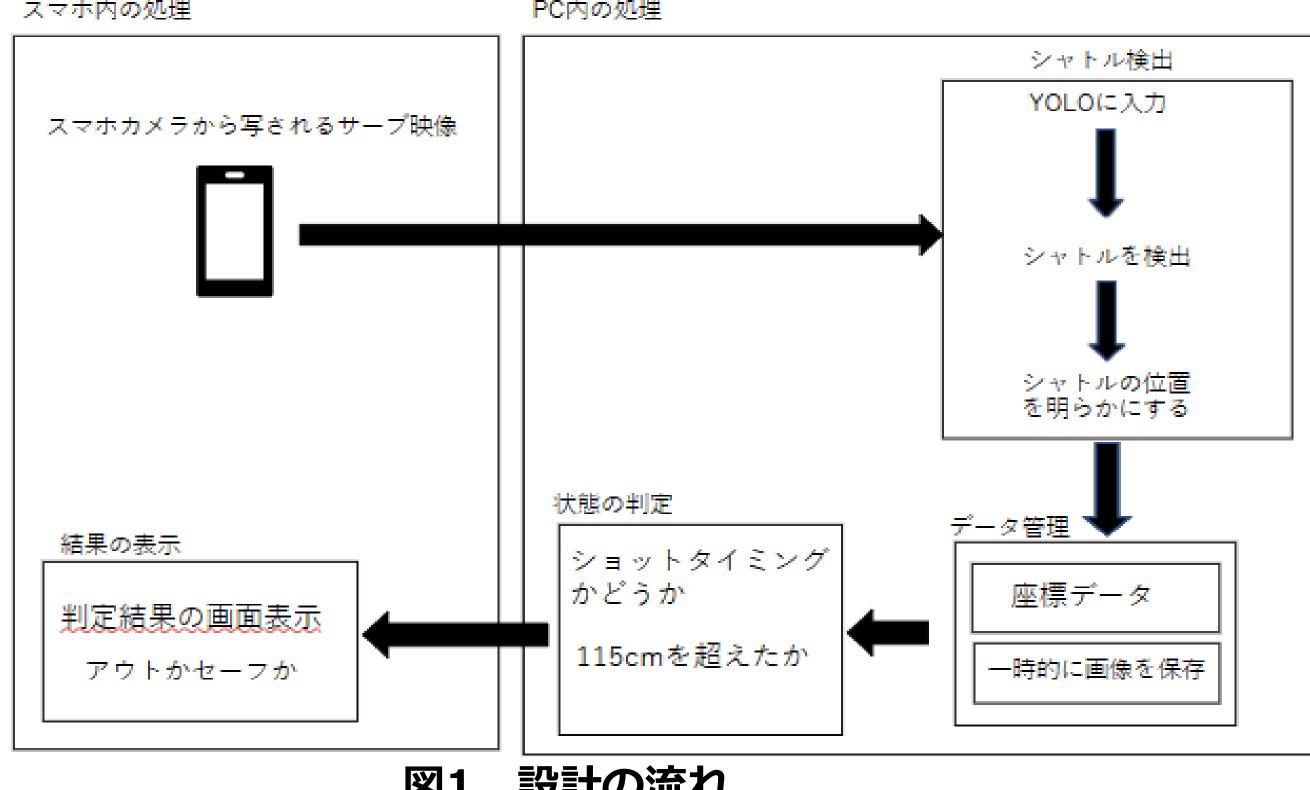
#### 警告機能

- 音声警告: 反則が検出された際に音声で通知
- 画面表示: 画面上に反則時フレームを表示

#### カメラ位置

- ・ カメラを指定位置(高さ115cm)に水平に設置
- 動画はコートの外側から撮影

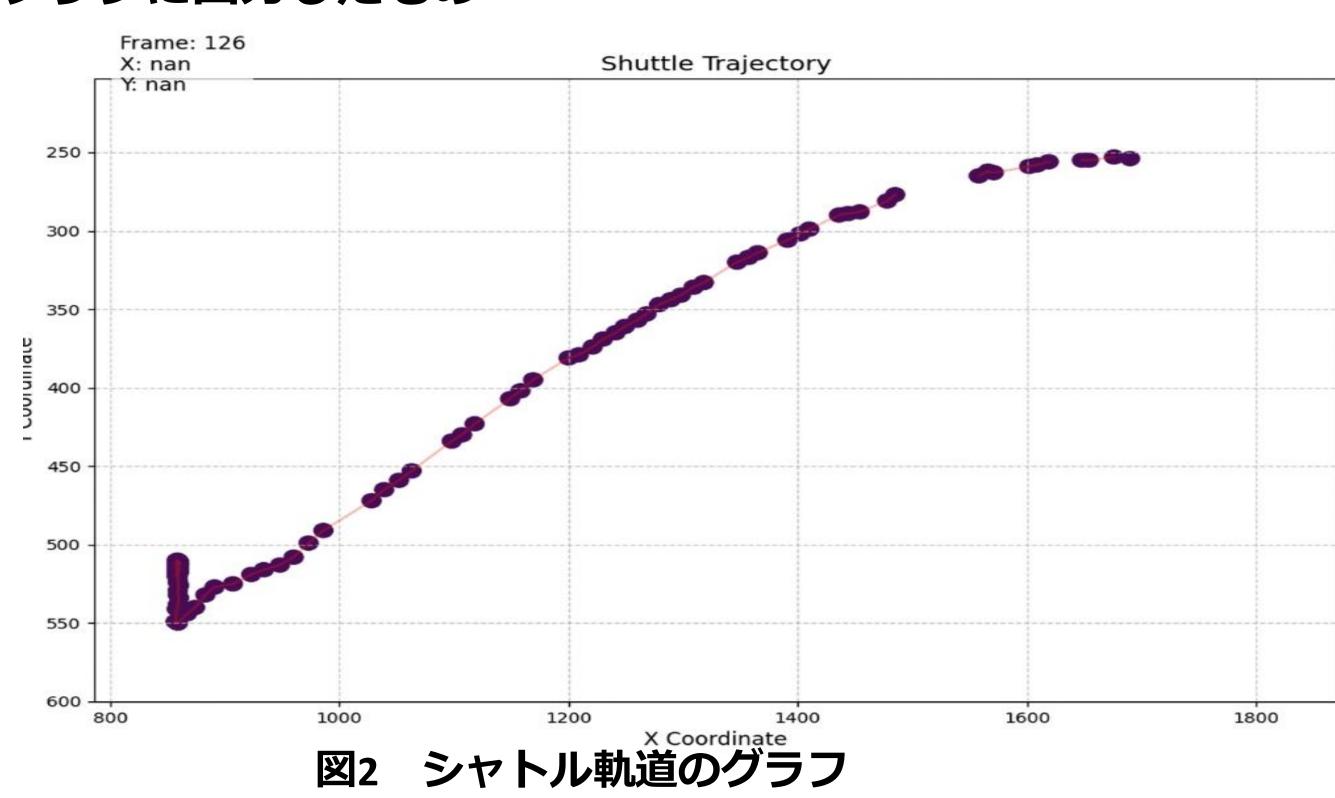




設計の流れ

## 結果

フレームごとのシャトルの座標をcsvファイルにまとめそれを グラフに出力したもの



ショットタイミング測定時のフレームでのフォルト判定手法

- 1. Y座標データの最小値(最高点)を見つけ、そのフレーを 基準点とする
- 2. 基準点より前のデータを逆順に確認し、Y座標が3フレーム 連続で上昇する箇所を探し、はじめフレームをショットタイ ミングとして選定
- 3. 検出したフレームをビデオから抽出し、フォルトを判定、 画像として保存

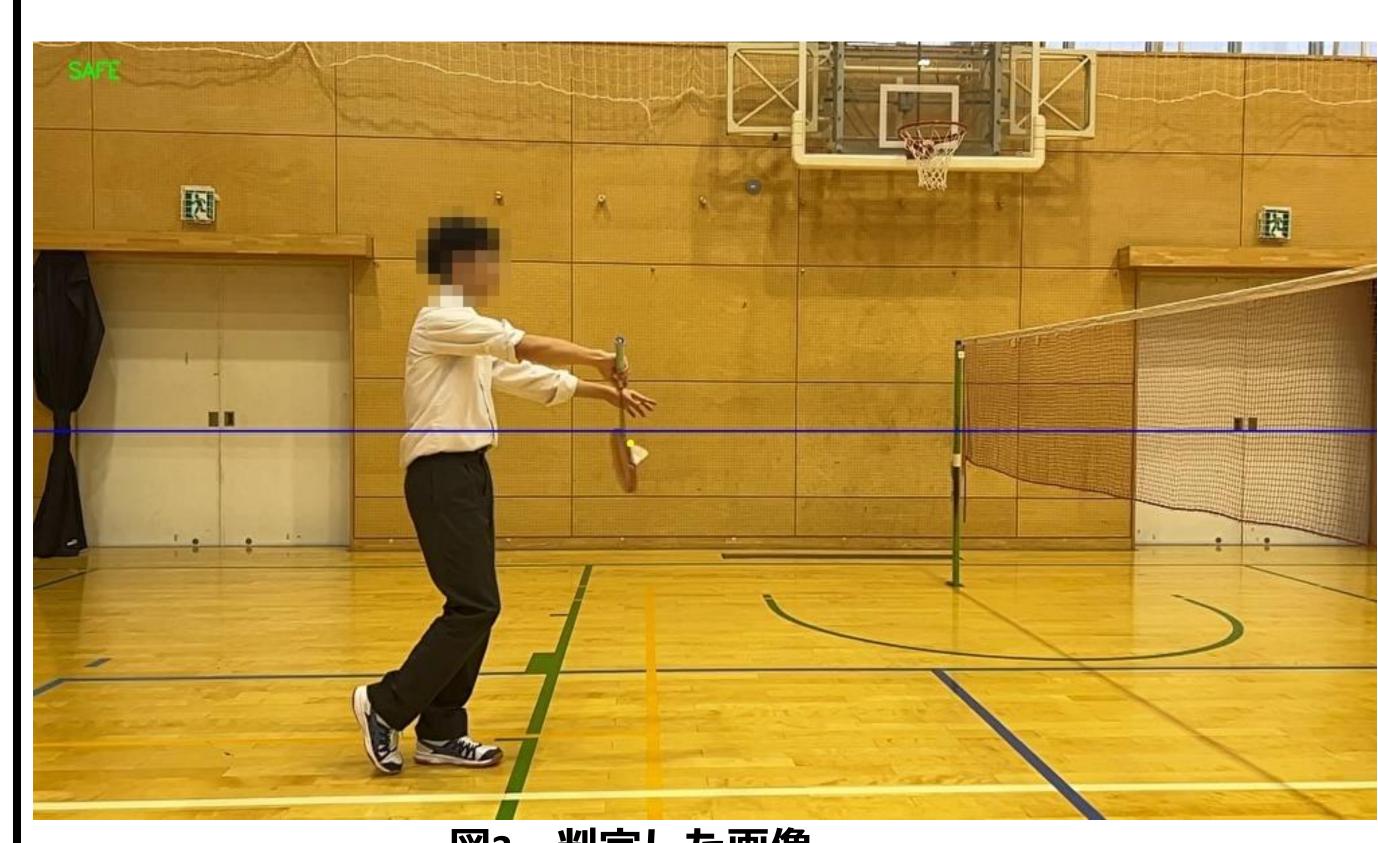


図3 判定した画像

### 考察

- 本システムを実際の競技で運用する際は、シャトルの 動きを複数の視点から把握できるよう、カメラの配置 や台数の最適化も重要になると考えられる。
- カメラのフレームレートによる性能の差で判定の精度 が大きく変わると考えられる。

## 結論

- 動画からシャトルの検出が可能
- ショットタイミングの測定が可能
- 正確なセーフ、アウトの判定の実現

# 今後の課題

- 実際の試合で使用して評価
- ・データセットの改善による検出の精度向上
- ・pcがなくても判定可能にする

## 参考文献

|瀬戸口務 中屋敷かほる 坂東忠秋:画像処理を用いたバドミ ントンショットタイミング測定,情報処理学会大79回全国大会