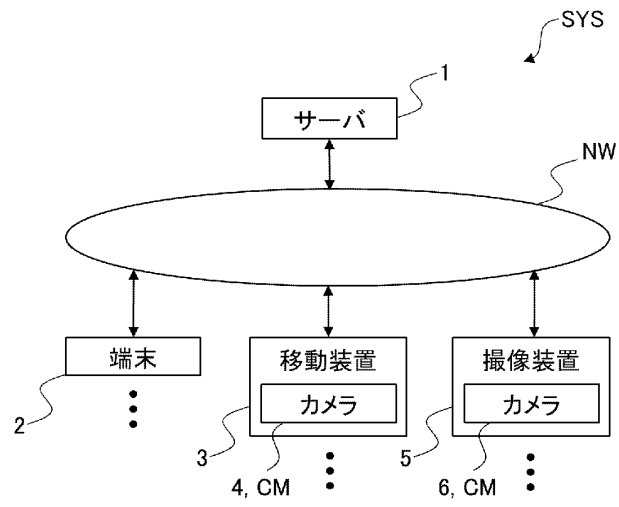


[図1]



サーバ

演算部

11 モデル生成部

12 歪み補正部

13 画像配置部

14 ターゲット検出部

15 ターゲット座標算出部

16 表示制御部

入力部 20

表示部 30

通信部 40

記憶部 50

第1データベース 51

動画データ 511

静止画データセット 512

第2データベース 52

二次元画像 ... 301

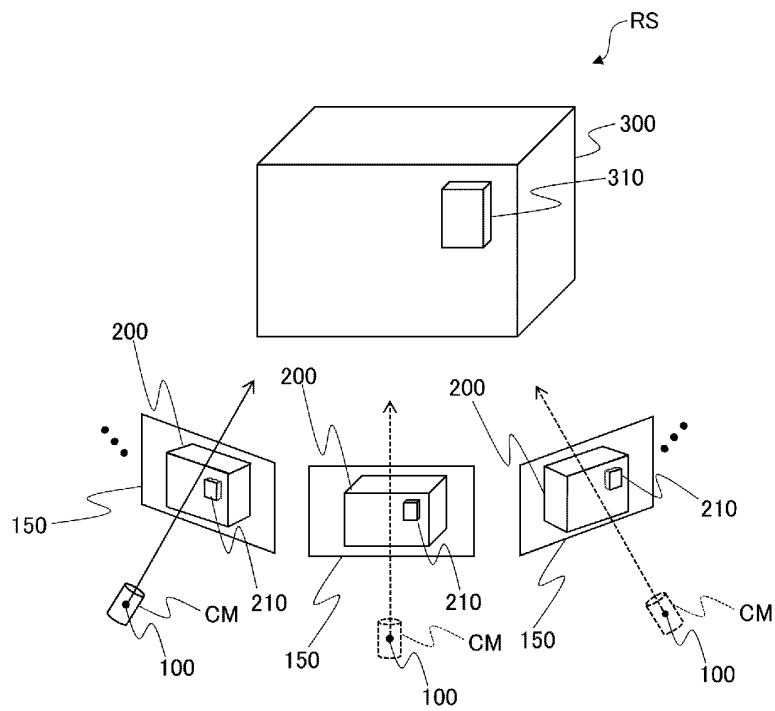
三次元モデル ... 521

撮像位置情報 ... 522

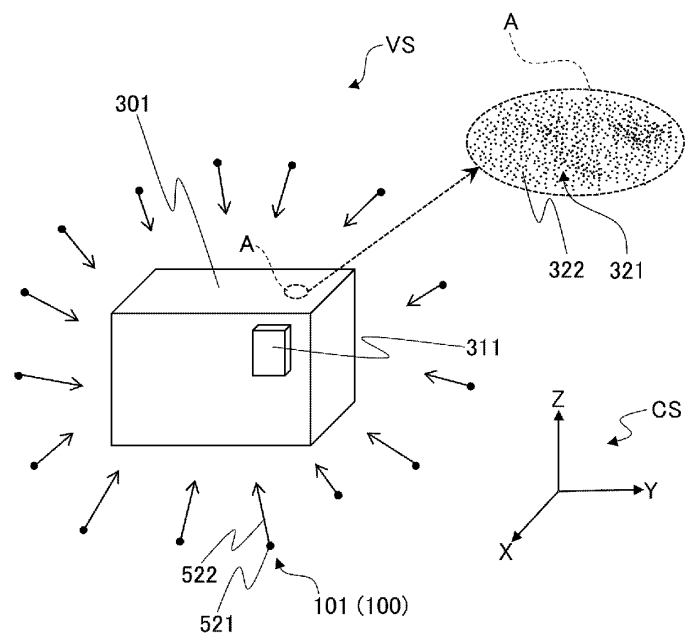
撮像姿勢情報 ... 523

学習済みモデル 53

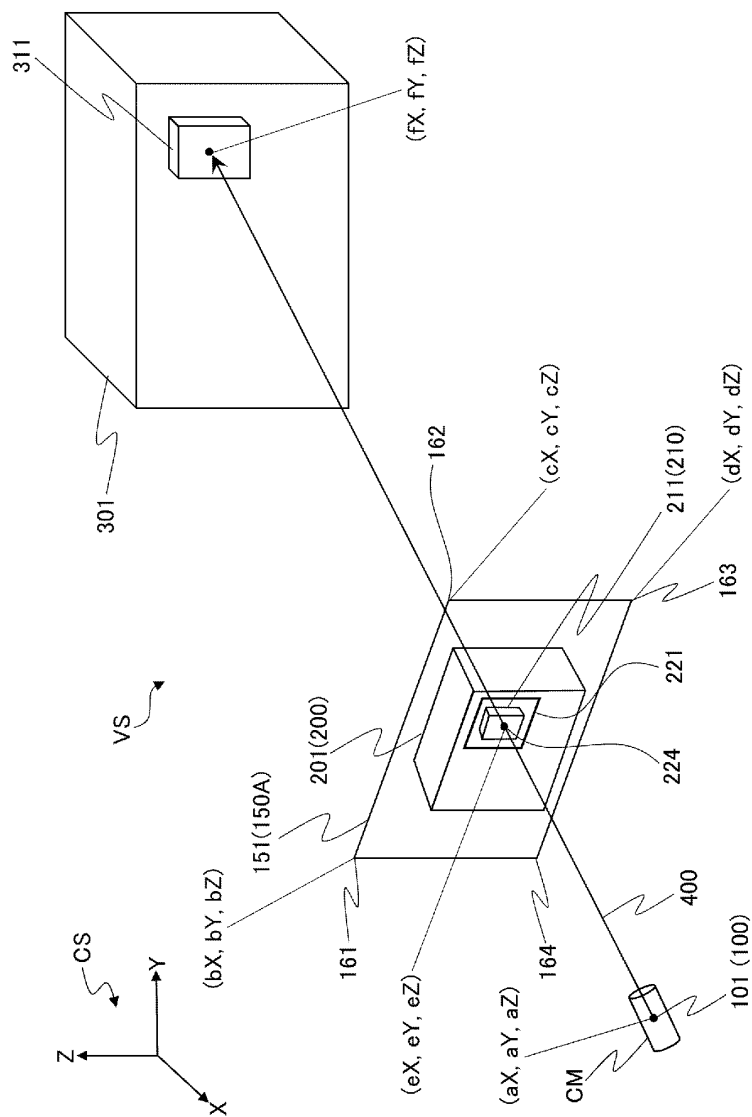
[図3]



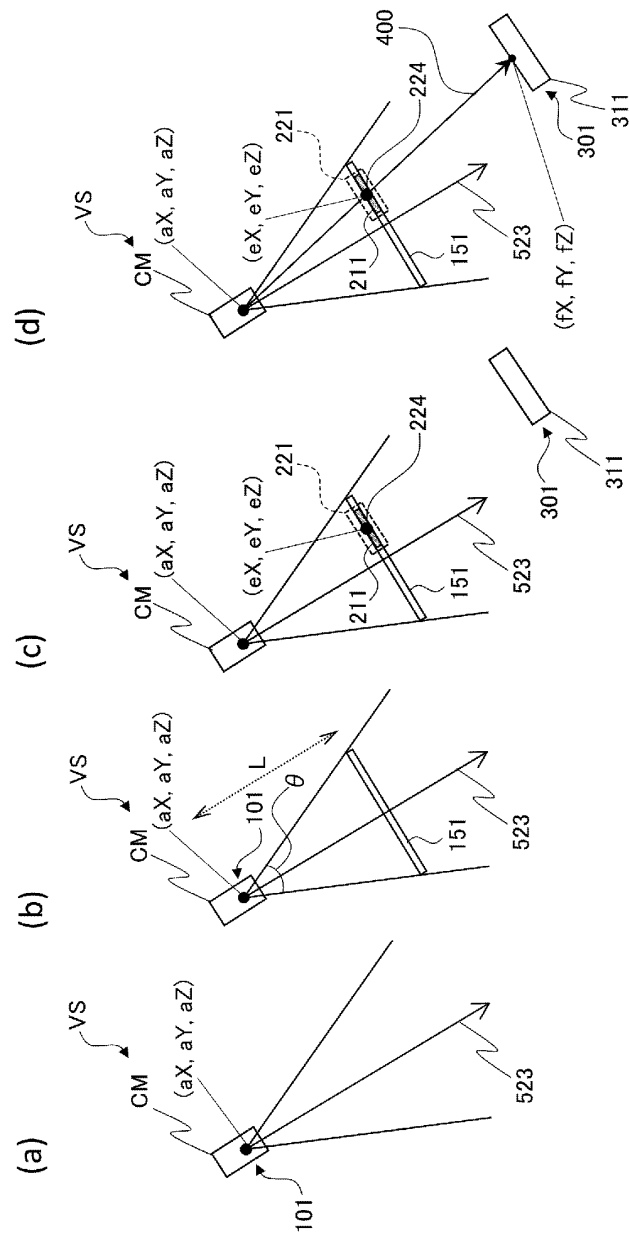
[図4]



[図5]



[図6]



```
graph TD; Start([スタート]) --> S1[S1: 複数の二次元画像に基づいて三次元モデルを生成]; S1 --> S2[S2: 複数の二次元画像のうちの対象二次元画像を取得]; S2 --> S3[S3: 対象二次元画像の歪みを補正]; S3 --> S4[S4: 撮像三次元座標を示す撮像位置情報、及び、撮像姿勢情報を取得]; S4 --> S5[S5: 撮像位置情報及び撮像姿勢情報に基づいて、対象二次元画像を仮想空間に配置]; S5 --> S6[S6: 対象二次元画像に含まれるターゲット像を検出して、ターゲット像を囲むバウンディングボックスを設定]; S6 --> S7[S7: バウンディングボックスにおける特定点の三次元座標を示す第1ターゲット三次元座標を算出]; S7 --> S8[S8: 撮像三次元座標と第1ターゲット三次元座標とを通る直線が三次元モデルに突き当たる位置を示す第2ターゲット三次元座標を算出]; S8 --> S9[S9: ユーザの端末からのリクエストに応じて、三次元モデルを端末に表示]; S9 --> End([エンド]);
```

スタート

S1 複数の二次元画像に基づいて三次元モデルを生成

S2 複数の二次元画像のうちの対象二次元画像を取得

S3 対象二次元画像の歪みを補正

S4 撮像三次元座標を示す撮像位置情報、及び、撮像姿勢情報を取得

S5 撮像位置情報及び撮像姿勢情報に基づいて、対象二次元画像を仮想空間に配置

S6 対象二次元画像に含まれるターゲット像を検出して、ターゲット像を囲むバウンディングボックスを設定

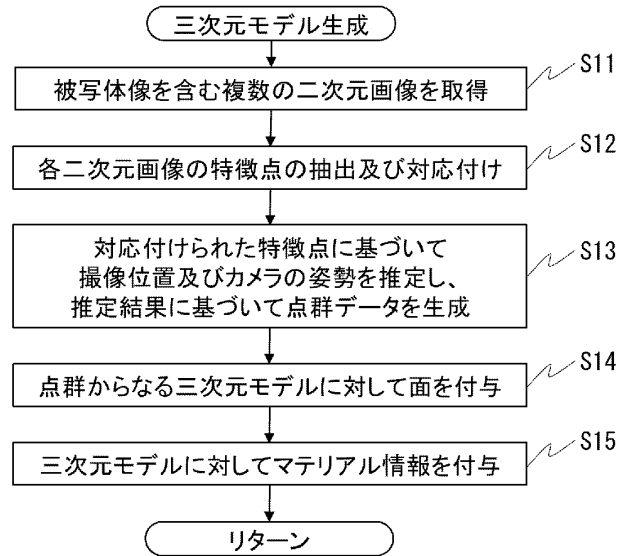
S7 バウンディングボックスにおける特定点の三次元座標を示す第1ターゲット三次元座標を算出

S8 撮像三次元座標と第1ターゲット三次元座標とを通る直線が三次元モデルに突き当たる位置を示す第2ターゲット三次元座標を算出

S9 ユーザの端末からのリクエストに応じて、三次元モデルを端末に表示

エンド

[図9]



[図10]

