# 感温液晶粒子の温度・色の変換曲線取得への ニューラルネットワークの応用

A Color-to-Temperature Calibration Method for Thermo-Sensitive Liquid Crystal Particle Using a Neural Network

朱 双 東\*・小 林 敏 雄\*・都 徳 熙\* Shuangdong ZHU, Toshio KOBAYASHI and Deoghee DOH

# 1. はじめに

最近、温度の変化によって色が変わるという特徴を持っ ている感温液晶を利用して、カラー画像処理技術を用いて, 熱伝達や熱対流現象を究明する研究がなされている. 感温 液晶の温度に対する色の特性を定量化する試みとしては色 の NTSC の R. G. B 成分に基づいた rgb 色図座標を用 いるとか、色度図、もしくは、Hue 値が使われている. ところが、感温液晶の温度と色の特性は複雑な非線形であ り、その定式化が困難であるばかりか、計測可能温度幅は 実際の呈色範囲より狭くなっている. そのため、非線形 マッピングに強い、ニューラルネットワークを利用して, 感温液晶の色/温度変換曲線を得る研究がある<sup>1),2)</sup>. 感温 液晶粒子は入射光とカメラが成す相対角度によっても色が 変わるという光学的な性質をもっているので、この相対角 度が大きいような測定の場合には、その相対角度ごとの温 度と色の較正データも必要となり、その較正データも多量 になって、色に対する温度の関係はさらに非線形性をもつ ことになる.

本研究では、その相対角度を考慮しなければいけない温度測定の場合、温度と感温液晶の色の変換曲線を得ることにあたって、ニューラルネットワークを適用しその効果を得たので報告する.

# 2. 感温液晶の相対角度・温度・色の特性

図 1 は感温液晶粒子(AR15C25R,  $d=500~\mu m$ , 比重 1.02)への入射光(冷光線, ハロゲンランプ, 150~W)と カメラ(3 板式 CCD, カラー, Sony DXC-3000A)が 成す相対角度による感温液晶粒子の色相変化を較正する実験である。較正実験は液晶粒子の温度を恒温槽で一定に保 ち, 相対角度を変化させて行った。また, 感温液晶粒子の

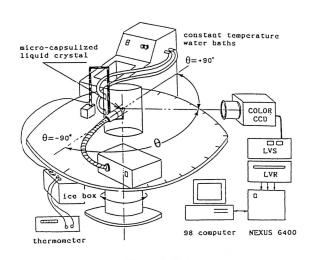


図1 実験図

温度を変化させた場合の相対角度と色の変化の関係を求めている。感温液晶粒子は、恒温水槽内に置かれた細い球形ガラス管(直径2.5 mm 厚さ0.5 mm の)の中に注入されている。液晶粒子の温度は、液晶粒子に近接して設置された熱電対で計測される。液晶粒子、光源、およびカメラを同一平面内に設置し、これらが成す相対角度を $0^\circ$ から45°の間で $1^\circ$ 間隔で変化させカラーデータを採取した。カメラからのR、G、Bアナログ信号の記録には、レーザビデオレコーダー(Sony LVR、LVS5000)を、また画像の解析にはイメージプロセッサ(Nexus6400)を用いた $^{31}$ . また、Hue 値は次のように定義される。

Hue= $COS^{-1} \{(2r-g-b)/(6C)^{1/2}\}$ 

ここで、r=R/(R+G+B)、g=G/(R+G+B)、b=B/(R+G+B)  $C=\{(r-1/3)^2+(g-1/3)^2+(b-1/3)^2\}^{1/2}$  である.

<sup>\*</sup>東京大学生産技術研究所 第2部



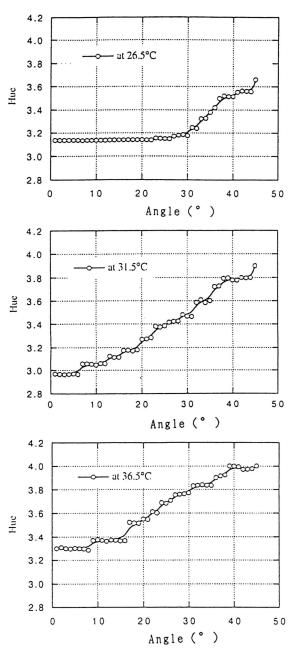
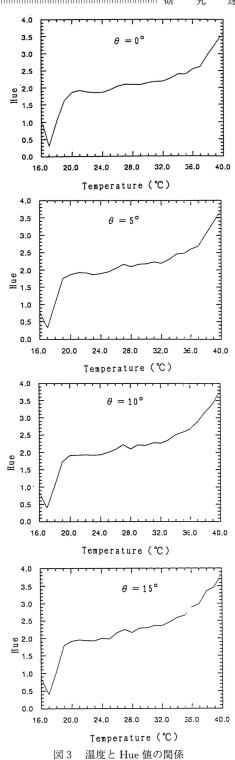


図2 相対角度と Hue 値の関係

図 2 に相対角度を変えた場合の、感温液晶粒子の Hue 値の変化を示す、感温液晶粒子の温度を一定にして角度を変えた場合、Hue 値が相対角度( $\theta$ )により変化しているのがわかる。また、Hue 値と $\theta$  の関係が温度ごとに異なる特性を持つことをもわかる。Hue 値はイメージプロセッサ(NEXUS 6400)から A/D 変換された R、G、B それぞれの濃度値を使う。

図3は相対角度が0°, 5°, 10°, 15°の時, 温度に対す



る Hue 値の関係を示す. 視角によって Hue 値/温度の変換特性にわずかな差があることがわかる. また, 温度が低い領域で一つの Hue 値に対して二つの温度が存在するこ

と、温度に対する Hue 値の関係が平らである部分が存在 することが示されているが、この二つのことは温度と色の 関係を関数化することが困難であることを示している. さ らに、相対角度ごとにもその特性の差があることは、温度 と色の関係を定量的に明確化することを、一層、困難とさ せる.

本報告では、相対角度を考慮し、温度と色の関係を ニューラルネットワークで学習させることにより、温度に 対する色の変換曲線を得ることが出来た.

#### 3. ニューラルネットワークの構造と学習方法

## 3.1 ネットワークの構造

図4は相対角度を考慮し、温度と色の変化特性改善に用 いたニューラルネットワークを表している. 入力層は四つ のユニットがあり、それぞれ相対角度  $\theta$  と図 3 の Hue 値 に該当する R, G, Bの三つがユニットへの入力になる. 出力ユニットは学習温度  $T_N$  である.

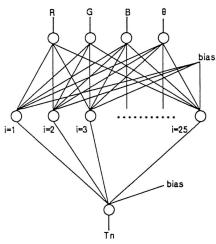


図4 ニューラルネットワークの構造

#### 3.2 学習方法

ニューラルネットワークによる学習はバックプロパゲー ション法で、式(1)に示した誤差関数 E が最小となるよう に結合荷重とオフセット (bias) を調整することである<sup>4)</sup>.

$$E = (1/2) \sum (T_N - T_R)^2$$
 (1)

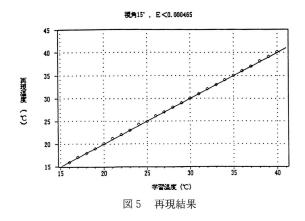
すなわち、相対角度 $\theta$ と、色R、G、Bを入力として、そ れぞれの値に対するネットワークの出力 T<sub>N</sub> を実際の温度 T<sub>R</sub>と一致させる(Eが最小値となるまで)ように、パラ メータ結合荷重とオフセットを調整することである.

学習に用いたパターンは、入力パターンは、相対角度 $\theta$ がそれぞれ0°, 5°, 10°, 15°である4個であり, 出力パ

ターン (教師信号) T<sub>R</sub> が16°C から40°C まで1°C 間隔の 25個であるので、合計100組である.

## 3.3 学習結果

図 5 は  $\theta = 15^{\circ}$ , E=4.65×10<sup>-4</sup>の場合, 実際の温度 T<sub>R</sub> とネットワークに再現して得られた温度 T<sub>N</sub> との関係を示 す. 実線は学習温度が再現温度と等しい理想的な場合の関 係を示し、◇は学習温度に対する実際の再現温度の関係を 示す. この時, 学習回数は5000回, 平均誤差は0.063°C, 標準偏差は0.088°Cであった. 相対角度を考慮しても, ニューラルネットワークはほぼ実際の温度を出力しており, ニューラルネットワークを用いた相対角度・温度・色変換 特性の定式化および較正の有効性を示している.



#### 4.終わりに

ニューラルネットワークを利用して、感温液晶の相対角 度・色・温度の変換特性の定式化および較正を試み,温度 計測が可能となることを示した. また, 相対角度の変化に 対する較正もニューラルネットワークの利用により容易と なった. (1994年12月27日受理)

#### 考文献

- 1) 木村一郎他, 感温液晶を用いた温度場の画像計測, 可視 化情報 Vol. 12 Suppl. No. 1, p. 7 (1992年7月)
- 2) D.H. Doh, T. Kobayashi, T. Saga, S. Segawa, A study on three dimensional particle imaging thermometry and velocimetry using micro-capsulized liquid crystals, FL OMEKO'93, Seoul, pp. 575-582, 1993
- 3) 都 徳熙, 小林敏雄, 佐賀徹雄, 瀬川茂樹, マイクロカ プセル化された感温液晶粒子の光学的特性, 可視化情報 Vol. 13 Suppl. No. 1, p. 163 (1993年7月)
- 4) 靳蕃・範俊波・譚永東,神経網絡与神経計算機原理・応 用, 西南交通大学出版社, 1991.12