

ロボットや機器に『眼』を



RtriloTM

アールトリロ

ロボットや自律移動台車等に搭載可能な コンピュータビジョンソフトウェア

カメラの動画・静止画から、ディープラーニング技術や
各種画像処理を組み合わせることで特定の物体・領域を抽出し、
ロボットや機器の高度な制御を可能にします。

Rtrilo 適用シーン

建設・建築、農業、生産工場等様々なシーンで本製品の適用が可能

Count Result
black screw (S) : 15
black screw (L) : 12
clip : 8
double clip : 3
grating clip : 3

Count: 106
Mean: 61
Max: 106
Min: 1
Date: 2019/05/10 15:32:26

多数の物体カウント

走行エリアと障害物の検出

Rtrilo™

物体とその動きの抽出

物体検出と距離算出

7セグメント文字読み取り

機能概要

各種画像処理とディープラーニング技術を組み合わせ、高度な物体・領域検出を実現

- ディープラーニング技術による物体検出、分類
- 色・形状による領域特定
- 抽出対象領域 (ROI) の絞り込み
- 検出物体の移動・停止の識別
- 検出物体までの距離算出
- 各種アルゴリズムの組み合わせ (物体検出+色・形状+距離算出、物体検出+分類、等)
- 多様な動画像入力 (USBカメラ、ネットワークカメラ、ストリーミング、ファイル)

動作環境 ● OS: Ubuntu16,18 ● ROS: Kinetic, Melodic

提供物 ● ROSノードとして動作可能なバイナリ (一部スクリプトは、ソースコードでの提供)
● 操作マニュアル、設定項目説明書 ● メッセージ仕様書