

ロボットや機器に『眼』を



RtriloTM

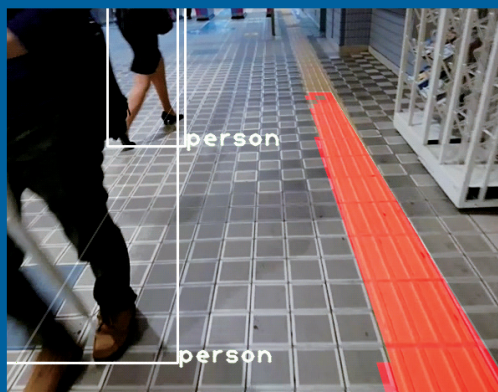
アールトリロ

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

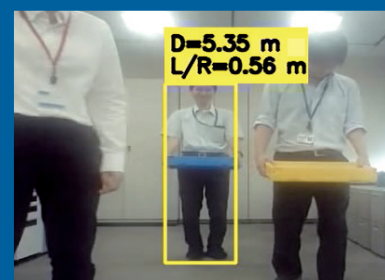
カメラの動画・静止画から、ディープラーニング技術や
各種画像処理を組み合わせることで特定の物体・領域を抽出し、
ロボットや機器の高度な制御を可能にします。

Rtrilo 適用シーン

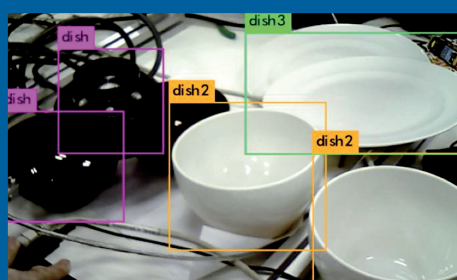
建設・建築、農業、生産工場等様々なシーンで本製品の適用が可能



走行エリアと障害物の検出



ピンポイントでの物体検出



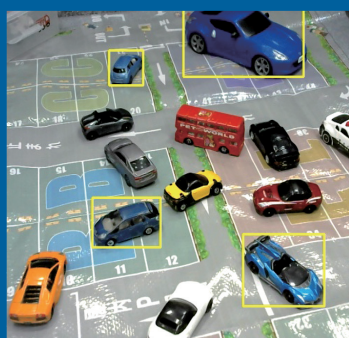
把持対象の特定



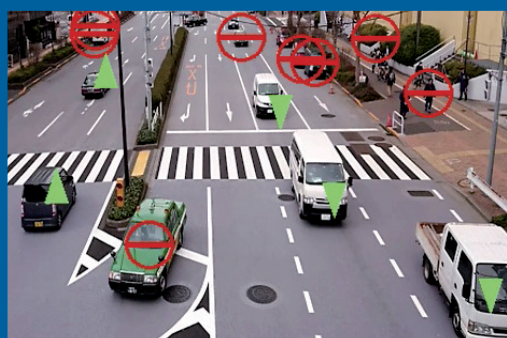
Rtrilo™



7セグメント文字読み取り



色・形による物体検出



物体とその動きの抽出

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 (YOLO、SSD、VGG、GoogLeNet、ResNet等) 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: Ubuntu16.04 ● ROS: Kinetic

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