

自己位置推定システム with Vision-based Navigation Software

AGVの導入検討や環境確認用ツール

デモ内容

ノートPCとカメラで自己位置推定および地図作成の検証が可能

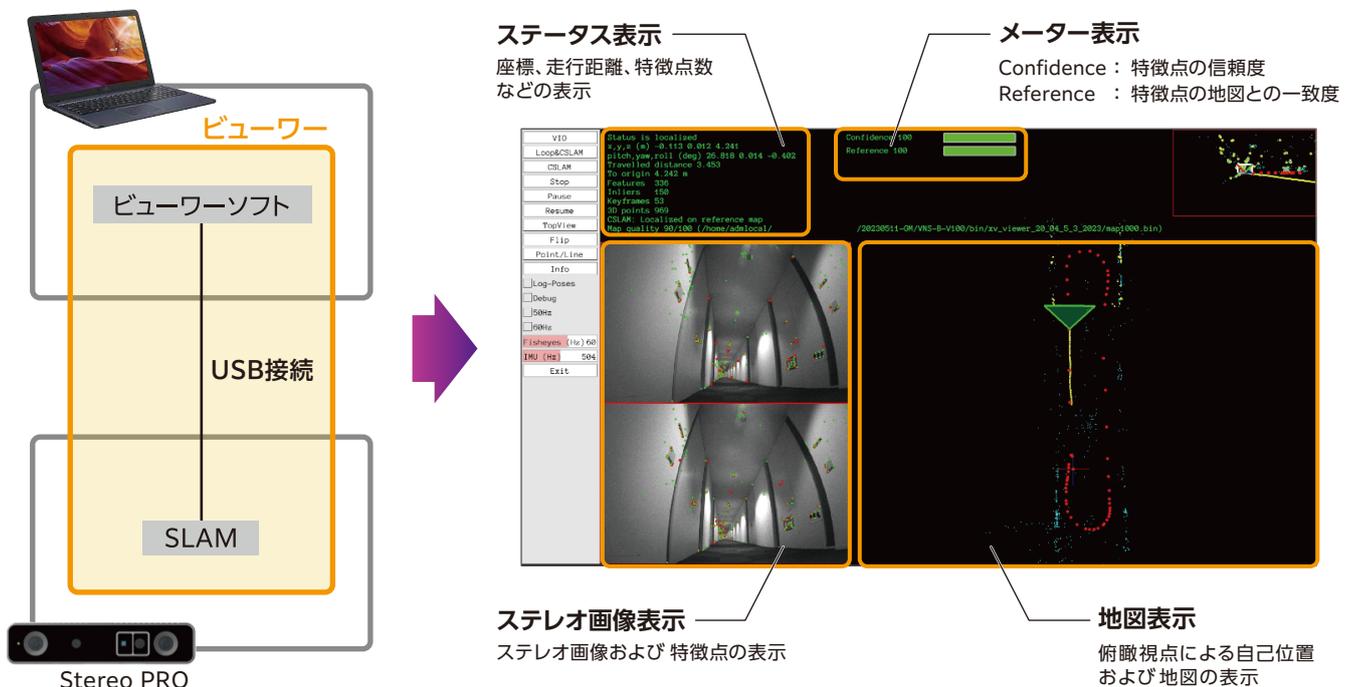
見どころ

- AGVへの本格導入前に手軽な精度検証や環境確認を実現*
- 特徴点の信頼度や地図の一致度など品質指標となるデータを細分化表示

処理内容

- ① ステレオカメラで撮影
- ② 画像から特徴点を検出し、距離を測定
- ③ 特徴点の変化量をもとに自己位置の推定および地図作成を実施

※導入時にはSDKによる開発が必要です。



自己位置推定システム with Vision-based Navigation Software

キヤノン株式会社が開発した位置姿勢計測や地図作成機能をもつ高精度なソフトウェアと、HMS社が提供するステレオカメラを組み合わせ提供する、サービスロボットソリューション。Visual SLAM技術を活用したAGV、AMR、ドローンなどの自動化や無人化を実現。