



모든 감각의 통합

다용도 카메라-센서 플랫폼

- 이미지 및 센서 정보의 중앙 프로세싱
- 360° 커버 범위를 위한 여러 카메라 동기화
- Python, C++, CUDA 그리고 ROS 뿐만 아니라 Docker 아키텍처를 위한 표준화된 SDK
- 주변광 안정성이 높은 최신 ToF (이동거리시간차) 이미저



ToF

ifm – close to you!

비디오 프로세싱 장치 (VPU)

비전

주문번호

비디오 프로세싱 장치 (VPU: Video Processing Unit)
최대 6대의 카메라 연결, 센서 시그널용 Gigabit 이더넷 인터페이스

OVP810

카메라 헤드

크기 [mm]	이미지 해상도 [픽셀]	조리개 각도 [°]	주문번호
90 x 31 x 26	38 K	60 x 45	O3R222
90 x 31 x 26	38 K	105 x 78	O3R225
90 x 31 x 26	307,2 K (VGA)	60 x 45	O3R252

포괄적이면서 업그레이드 가능한 비전 시스템

O3R 플랫폼은 AGV와 같은 자율이동 로봇에서 이미지 및 센서 정보를 중앙집중식으로 동기화하여 처리하기 위한 포괄적인 솔루션입니다. 카메라와 센서의 간소화된 통합과 신뢰성 있는 상호작용을 통해 충돌 방지, 내비게이션 및 포지셔닝과 같은 관련 기능을 강력하게 구현할 수 있습니다.

또한 여러대의 카메라를 사용하여 정지된 물체의 분석 및 치수 측정을 실현하고, 보다 효과적으로 처리할 수 있습니다. 팔레트, 통나무, 패키지 또는 여행가방 측정이 그 사례입니다.

강력한 개방형

시스템의 핵심은 고성능 컴퓨팅 장치인 비디오 처리장치 (VPU: Video Processing Unit)입니다. yocto-Linux 및 Docker 아키텍처를 사용하면 Python, C++, CUDA 및 ROS와 같은 개방형 개발환경이 지원됩니다. VPU는 Gigabit 이더넷 인터페이스를 통해 센서 정보뿐만 아니라 최대 6개의 카메라 헤드에서 얻은 정보를 분석합니다. 따라서 AGV가 안전한 자율 주행을 위해 필요로 하는 모든 관련 "감각"은 중앙 지점에서 사용할 수 있습니다.

자체 개발한 이미저가 있는 카메라 헤드

ifm은 플랫폼 솔루션의 일부로 적합한 고성능 카메라 헤드를 또한 제공합니다. 2D/3D 카메라는 60도 또는 105도의 조리개 각도를 가지며, pmdtechnologies ag의 최신 ToF (이동거리시간) 이미저가 장착되어 있습니다. ifm 그룹에 속한 이 회사는 자동화 전문가의 비전 제품을 위한 모든 센서를 개발하고 각 요구사항에 정확하게 적용합니다.

변조된 적외선으로 2D/3D 카메라는 주변광에 대한 노출이 증가하더라도 최대의 신뢰성으로 물체를 감지합니다.

BEST FRIENDS



그래픽 디스플레이
특수이동차량 컨트롤용으로
프로그래밍 가능한 HMI



멀티턴 엔코더
정확한 위치 및 회전 움직임
감지



ecomatController
ifm의 강력한 32 bit 컨트롤러는
AGV를 신뢰성 있게 제어합니다.

