複数のセンサを一つに統合

多彩な認識プラットフォーム

- 画像と認識情報を統合処理
- 複数のカメラが同期して360°全方位をカバー
- Docker、Python、C++、CUDA、ROS対応の標準SDKを提供
- 外乱光に強いタイムオブフライト式最新カメラ

ToF

ifm – close to you!

画像処理ユニット(VPU)	
バージョン	製品コード
画像処理ユニット(VPU)、 カメラ最大6台接続、ギガビット・イーサネットインターフェース(センサ信号用)	**OVP810**

カメラヘッド			
寸法 [mm]	画像分解能 [ピクセル]	視野角度 [°]	製品コード
90 x 31 x 26	38k	60 x 45	**O3R222**
90 x 31 x 26	38k	105 x 78	**O3R225**
90 x 31 x 26	307,2 K (VGA)	60 x 45	**O3R252**

統合されたアップグレード可能な画像処理システム

O3R画像認識プラットフォームは、無人搬送車(AGV)などの自律走行ロボットから収集した画像と認識情報を、同期して処理を行う総合的なソリューションです。簡単に接続できる信頼性の高いカメラ・センサ間の連携機能により、衝突防止・誘導・位置決め等のアプリケーションに高い精度を発揮します。

また、複数のカメラによる静止物体の分析と寸法測定で、より効果的な処理を実現します。これにより、パレット・木材・荷物・スーツケース等の測定が可能です。

高性能オープンソースツール

システムのコアは高性能画像処理ユニット(VPU)です。yocto-Linux対応、DockerベースでPython、C++、CUDA、ROS等のオープンソースの開発環境をサポートしています。VPUは最大6台のカメラヘッドの画像認識情報を、ギガビット・イーサネットから受取り解析を行います。AGVの安全な自律走行に必要なすべての知覚情報を一元化できます。

独自開発技術の画像認識カメラヘッド

ifmは、プラットフォームのソリューション向けの高性能カメラヘッドも提供しています。60°または105°の視野角度が可能な2D/3Dカメラは、pmdtechnologies製の最新タイムオブフライト技術を採用。同社は、ifmグループ傘下でオートメーションに特化したさまざまな要求に対応する画像処理製品向けセンサを開発しています。

赤外線変調方式により、2D/3Dカメラは強い外乱光の環境下でも物体を高い信頼性で検出します。

BEST FRIENDS

グラフィックディスプレイ
建機・特装車の制御用
プログラマブルHMI

マルチターンエンコーダ
位置と回転運動を正確に検出

ecomatController
高性能32ビットコントローラが
AGVを確実に制御

詳細情報はこちら:
ifm.com/fs/OVP810

製品改良のため、記載事項を予告なしに
変更する場合があります。・04.2025
ifm electronic gmbh · Friedrichstr. 1 · 45128 Essen