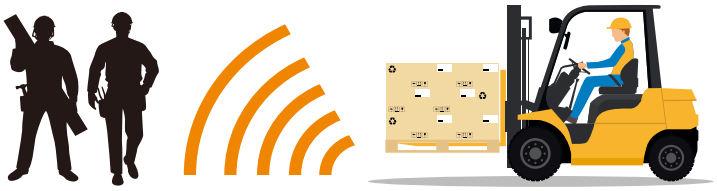
自己位置推定
物体検出



作業に支障を及ぼす障害物を検知します。
障害のサイズや検知感度、障害物までの距離
などは自由 に設定できます。

360度全方位タイプのLiDARを用いたり
複数のLiDARを設置することで
死角をなくすことが可能です。

操作支援

LiDARやカメラを使い
作業空間を認識し、操作対象物の位置や角度のずれを
検出してオペレーターの操作端末に表示します。

操作支援用端末

今まで作業者の感覚に
頼っていたことが
数値で示されます。

空間・環境認識

LiDARをバリアーとして用いることで、ある領域に侵入すると
警告を発するシステムの構築が可能です。
カメラによる認識は天候などの影響が受け易いですが、
LiDARは外乱を受け難く昼夜問わず有効です。

物体認識
対象追跡

カメラを使い、人物だけでなく動物の判別も可能です。
物体を認識し種類を判別します。

対象となる移動体にロックオンして
継続して追跡することができます。
複数のカメラを跨いだ追跡も可能です。

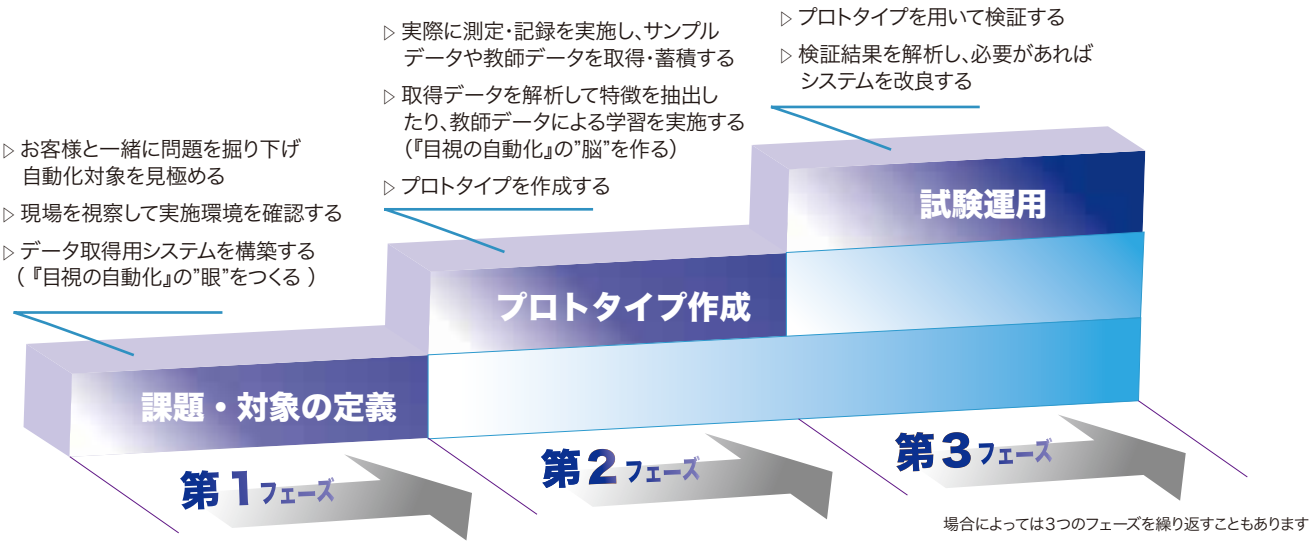
LiDAR

LiDARは、赤外線レーザーを照射し
反射光の戻る時間を正確に測定することで
空間の各点までの距離を測ります。

カメラ

カメラはLiDARに比べて解像度が高く
物体の特徴を正確に判断するのに
有効です。

「目視の自動化」業務プロセス



場合によっては3つのフェーズを繰り返すこともあります

株式会社 APC
URL http://www.oita-apc.co.jp
〒870-0853 大分県大分市羽屋194-4 TEL 097-573-6616 / FAX 097-573-6330