

オープンソース版視覚(OpenVGR)モジュール群



(独)産業技術総合研究所

概要:

ステレオカメラを利用し、指定された作業対象物の検出結果(3次元位置・姿勢)を共通形式で出力するモジュール群です。

特徴:

- ◆ステレオカメラ画像出力、認識結果は共通のインターフェース仕様に準拠していますので、他のモジュールと入れ替えが可能です。

インターフェース:

作業対象認識モジュール:

ポート名	入出力信号等の意味
トリガ入力 (サービスポート)	認識を行う物体のID
結果出力 (データポート)	カメラID, 物体ID, 認識候補No, 座標系No, 認識確度, エラーNo, 位置・姿勢行列

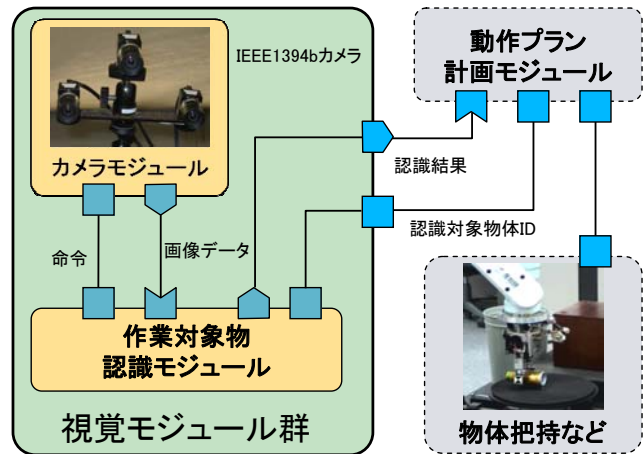
(OpenRTM-aist-1.0.0[C++], Ubuntu 10.04)

ライセンス(公開条件):

ソースファイルをEPLで公開。

産業技術総合研究所が著作権を保持します。

詳細については別途お問い合わせください。



連絡先:

独立行政法人 産業技術総合研究所

知能システム研究部門 タスクビジョン研究グループ

email: openvgr-contact@m.aist.go.jp

第1版 2011.06.24

RTC接続例



Capture共通IF

画像出力(データポート)

```

Img.idl
module Img {
    /* vector and matrix type */
    typedef double Vec3[3];
    typedef double Mat44[4][4];

    /* image */
    enum ColorFormat {
        CF_UNKNOWN, CF_GRAY, CF_RGB
    };

    struct ImageData {
        long width;
        long height;
        ...
    }
}

```

Sense共通IF

トリガ入力(サービスポート)

認識を行う物体のID

結果出力(データポート)

```

【型】TimedDoubleSeq
【要素数】20 × n
【配列内容】
カメラID, 物体ID, 認識候補No, 座標系No,
認識確度, エラーNo, 予備1, 予備2,
r000, r001, r002, t0x,
r010, r011, r012, t0y,
r020, r021, r022, t0z,
...

```

