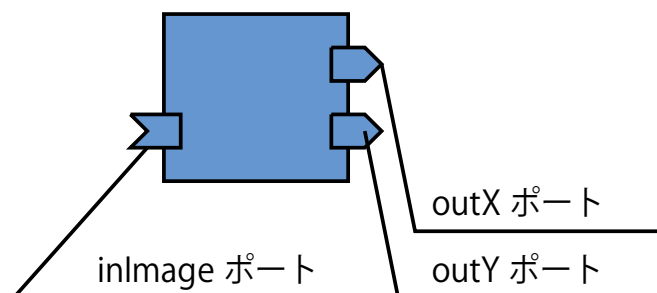


OpticalFlow コンポーネント マニュアル

1. 概要

TWAIN 対応スキャナの画像とりこみを行うコンポーネントです。名刺を読み取る小型スキャナを搭載したロボットを開発するために作りました。TWAIN 対応カメラなどにも応用が利くと思います。



2. インストール

RT ミドルウェア 0.4.2+OmniORB 4.1.2 の環境で動作確認しております。VisualStudio2008 C++ Express Edition でソリューションファイルを開き、コンパイルしてください。

3. 使用方法

(ア)出力ポート

ポート名	データ型	説明	詳細
outX	TimedDouble	動領域重心X	画像の動領域の画像座標系における重心のX座標(左右方向)を-1~+1で出力。
outY	TimedDouble	動領域重心Y	画像の動領域の画像座標系における重心のY座標(上下方向)を-1~+1で出力。

(イ)入力ポート

ポート名	データ型	説明	詳細
inImage	TimedOctetSeq	画像	OpenCV形式の画像入力

(ウ)コンフィグレーション

なし

4. その他

このコンポーネントは大阪大学田窪先生の OpenCV コンポーネント群を参考に作成しました。

5. 問い合わせ

作成者 1 : 菅 佑樹 (早稲田大学 創造理工学部 総合機械工学科 助手)

東京都新宿区大久保 3-4-1 早稲田大学西早稲田キャンパス 59-325 教室

E-mail : ysuga@ysuga.net

著作権等問い合わせ : ナレッジサービス株式会社

URL : <http://kserv.jp/>

E-mail : info@kserv.jp