## 



(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 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	認識を行う物体のID
(サービスポート)	
結果出力	カメラID, 物体ID, 認識候補No,
(データポート)	座標系No,認識確度,エラーNo,
	位置·姿勢行列

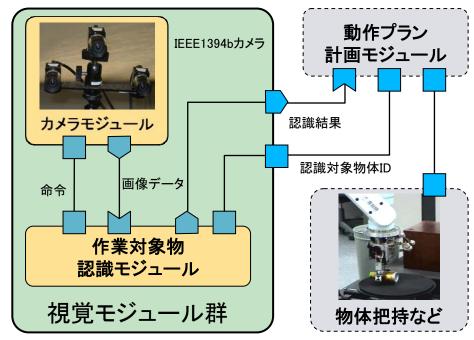
(OpenRTM-aist-1.0.0[C++], Ubuntu 10.04)

## 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

Ver.0.8.1 2011.08.09

# RTC接続例

middleware



