

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

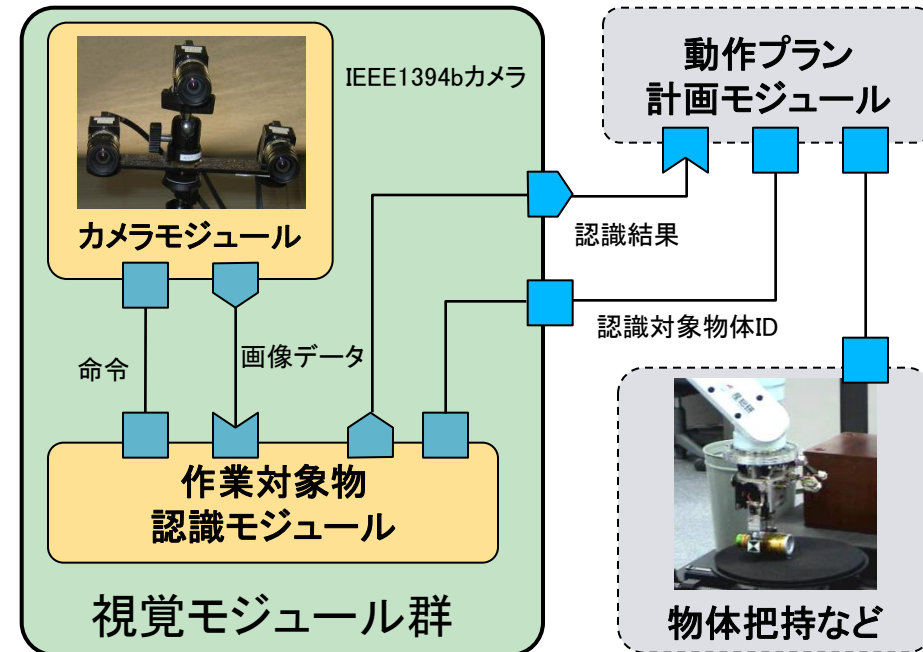
(OpenRTM-aist-1.0.0[C++], Ubuntu 10.04)

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

Ver.0.9.0 2011.12.21

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,
 ...

