

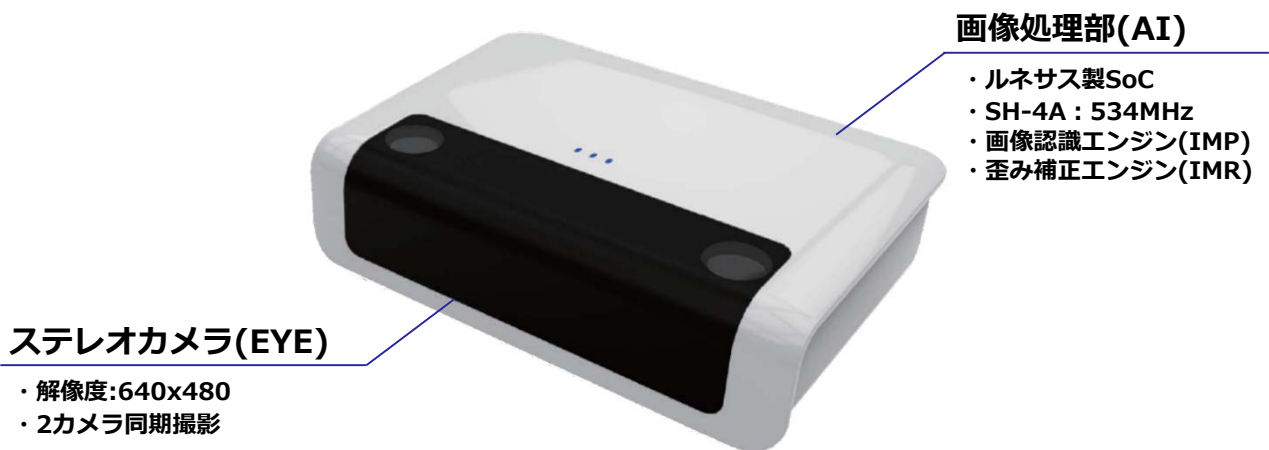
ステレオ画像処理ユニット AiVP(アイブイピー)

AiVP-Ax330/332

AI and Eye All-In-one VP



高性能な画像処理部:人工知能(AI)と同期した2つのカメラ(EYE)がひとつ (All-In-one)になったステレオ画像処理ユニットです



■ 特長

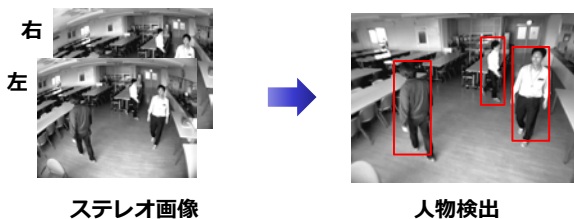
リアルタイム歪み補正

同期した2つのカメラ画像は、レンズ歪みと左右カメラの位置ずれなどを「歪み補正エンジンIMR」によりリアルタイムに補正されます。これにより、後段で行う画像処理をより高精度に行うことができます。



高速・高性能画像処理

視差計算など負荷の高い演算を「画像認識エンジンIMP」によりハード処理します。この為、CPU負荷なく高速に演算可能です。



PoE対応で簡単設置

PoE給電機器と接続することにより、ケーブル1本でLAN通信と給電が可能です。また、カメラ向きはトップ/フロントの2種類から選択可能で壁にも天井にも簡単に設置できます。

トップカメラタイプ
(壁設置イメージ)



フロントカメラタイプ
(天井設置イメージ)



自由度の高いアプリケーション開発

ステレオ画像処理コマンド(開発中)と汎用的な画像処理コマンドで構成された「ソフトウェア開発キットSDK」を使用することで、お客様独自のステレオ画像処理システムを簡単に構築できます。

仕様

プロセッサ部

CPU	SH-4A 534MHz
画像処理	IMP 267MHz
歪み補正	IMR 267MHz
OS	ルネサス μITRON仕様HIシリーズ
Flashメモリ	64MB
イメージメモリ	256MB

ラインナップ

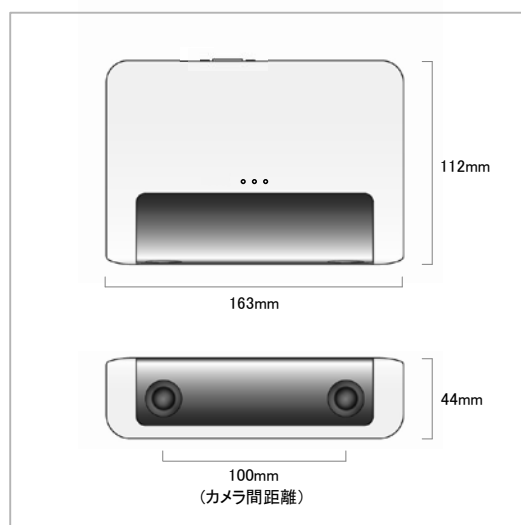
AiVP-Ax332SMT	PoE対応トップカメラタイプ
AiVP-Ax332SMF	PoE対応フロントカメラタイプ
AiVP-Ax330SCT	PoE非対応トップカメラタイプ
AiVP-Ax330SCF	PoE非対応フロントカメラタイプ

※カメラタイプは表面の設置イメージを参照下さい。

ステレオカメラ部

センサ	1/3インチ センサ
解像度	VGA(640×480)
同期方式	2カメラ同期方式

外形寸法



外部インタフェース

LAN	100BASE-TX
映像出力	アナログRGBカラー
電源	DC+12V または PoE

開発環境

OS	Windows® 7 (32bit)
コンパイラ	Microsoft Visual C++® SuperH™ RISC engine C/C++
開発キット	SVP-Ax330SDK (※)

※ステレオ画像処理コマンドは現在開発中です。

アプリケーション例

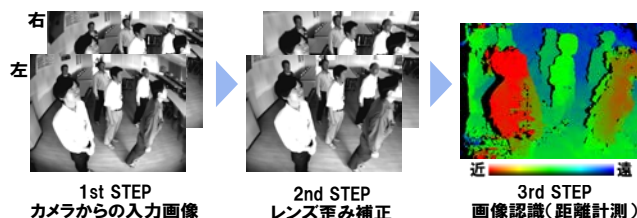
商業施設に設置し来客数カウントや
通行人の動線検知を行います。



【特長】

- ・ 3次元画像処理により距離・高さ計測が可能です。
- ・ LAN経由で結果を遠隔地で確認できます。
- ・ PoE対応により設置コストを削減できます。

【処理フロー】



開発・製造元

マクセルシステムテック株式会社

営業部
〒244-0801 神奈川県横浜市戸塚区
品濃町549-2 三宅ビル

設計部 画像ソフト設計課
〒992-0021 山形県米沢市花沢3091-6

E-mail vp-support@maxell.co.jp

URL <http://www.systemtech.maxell.co.jp>

* μITRONは、“Micro Industrial TRON”の略称です。TRONは、“The Real-time Operating system Nucleus”の略称です。
* Windows 7、Visual C++ は、米国Microsoft Corporationの米国およびその他の国における商標または登録商標です。
* その他、本カタログで登場するシステム名、製品名は各社の商標または登録商標です。
* このカタログに記載されている仕様、デザインは予告なく変更することがあります。