

イメージングライダー

Imaging LiDAR



安心・安全に必要な空間状態のセンシング
Space status sensing for safety and security

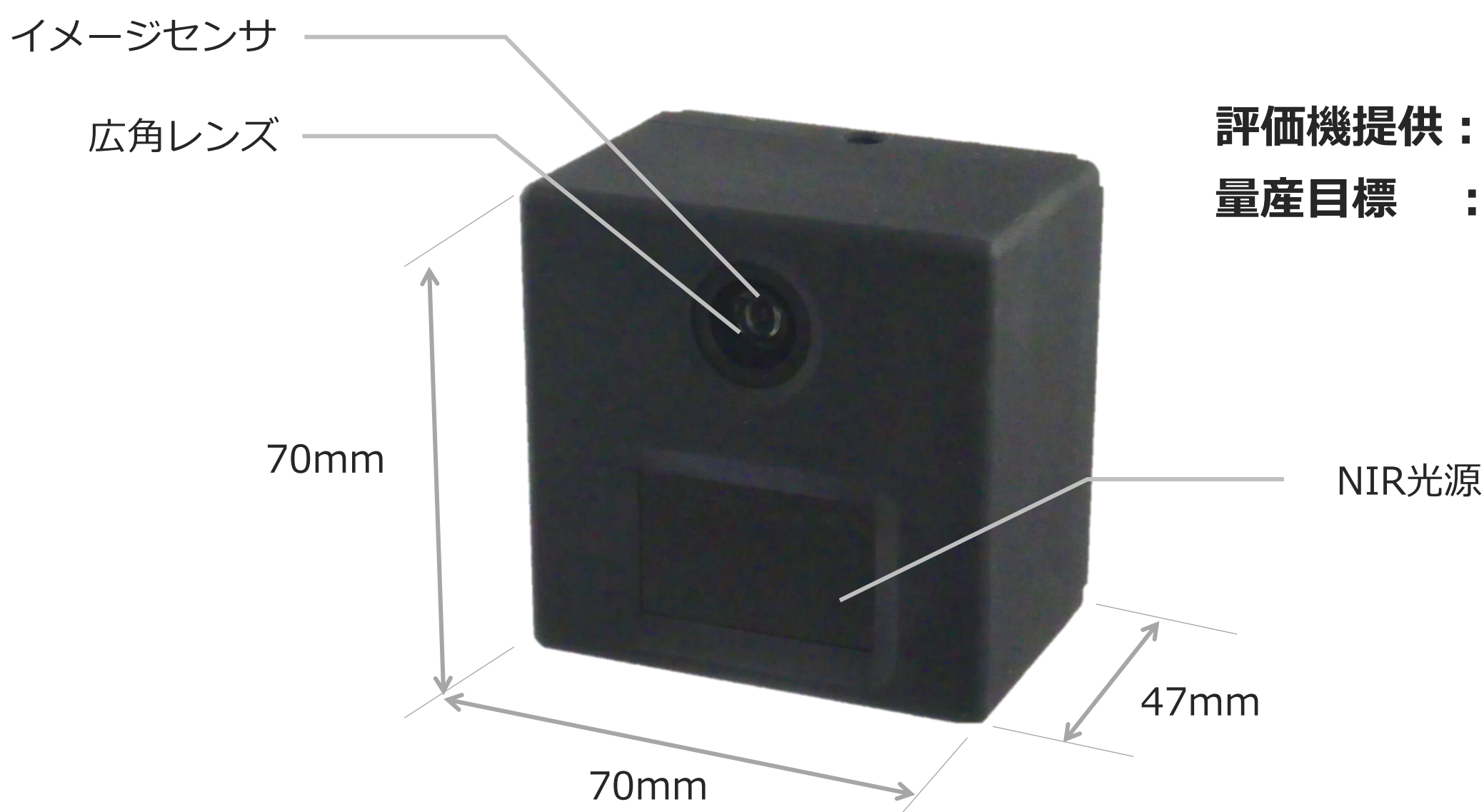
製品説明

- 距離/NIR(赤外)・可視画像*1を視差/時差無く取得
- >10mにおける高精度検知(測距誤差1%)の実現

適用用途例：屋内自律制御、セーフティ、監視 等

*1 展示物は白黒可視仕様

Imaging LiDAR (評価機)



評価機提供：20年1Q～
量産目標：21年度中
(産業用途)

暫定仕様（20年1Q暫定仕様）

項目	単位	諸元	備考
画角	°	H120 × V45	協議可能
画素数	Pixels	H640 × V240	距離/赤外/可視
フレームレート	FPS	12-24	距離/赤外/可視、30FPS@2020年
測距レンジ	m	1～20	参考：反射率30%@屋内
	m	(～15)	参考：反射率30%@屋外100klx
消費電力	W	13	参考：測距誤差 1%@屋内12m
対応規格	—	—	(IEC61496-1 & 3)
筐体	—	防水：IP46	協議可能

イメージングライダー

Imaging LiDAR



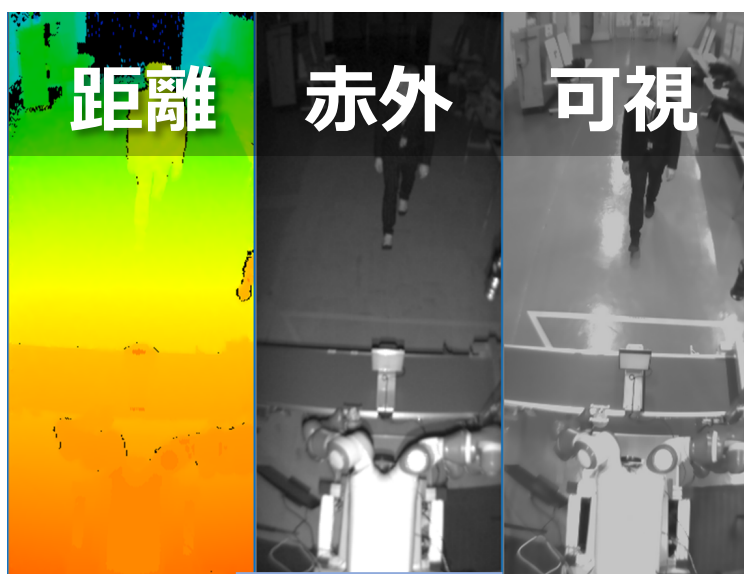
製品コンセプト

現場の安全・働き方改革



センシング

広域・高密度計測



メタ化

空間把握

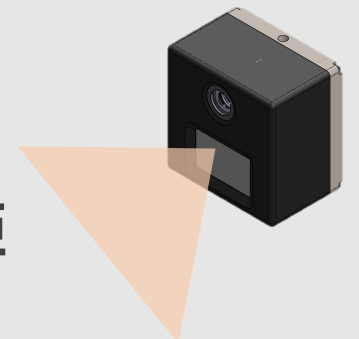


視差/時間差無く2Dと3Dデータを取得

高精度検知 & 後段処理負荷低減

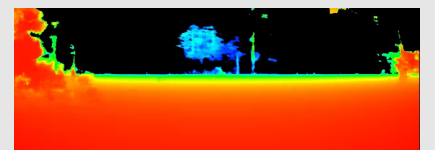
メカレス採用構造

フラッシュ発光による高密度測距



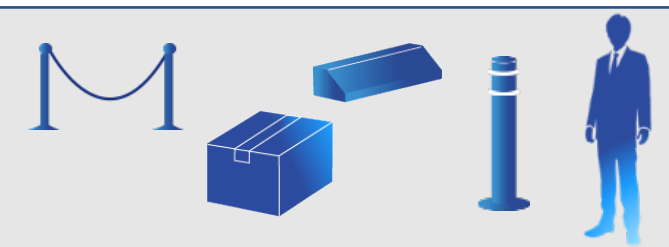
検知能力向上と欠損情報補完

効果的なセンサーフュージョン



物体の詳細把握

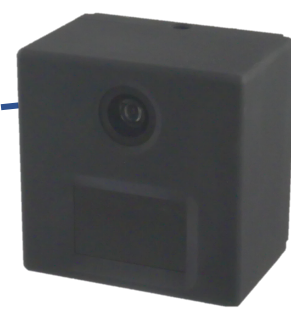
直接測距 & AI活用



絶対座標/速度/加速度/移動方向
物体識別/行動推定 等

空間センシングソリューションの提供

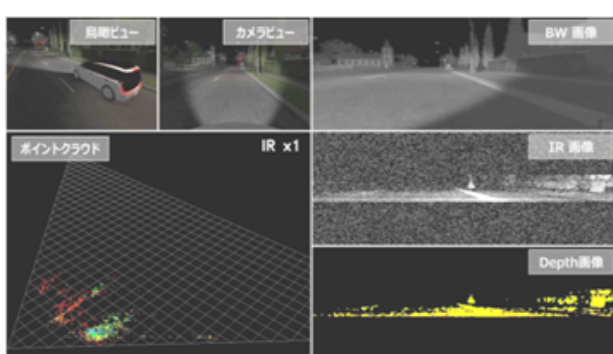
ハードウェア



高精度、高信頼性

空間センシング
開発プラットフォーム

モデルベース



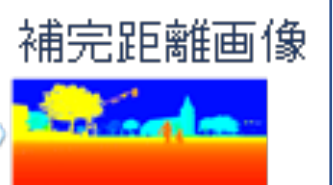
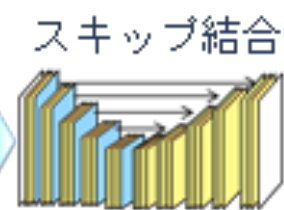
3DCG上でのシステム評価環境

アプリケーション開発



価値あるデータの提供

性能向上スキーム



AIでの外乱影響補完等

ユースケース共同評価



各用途を想定し先行課題抽出