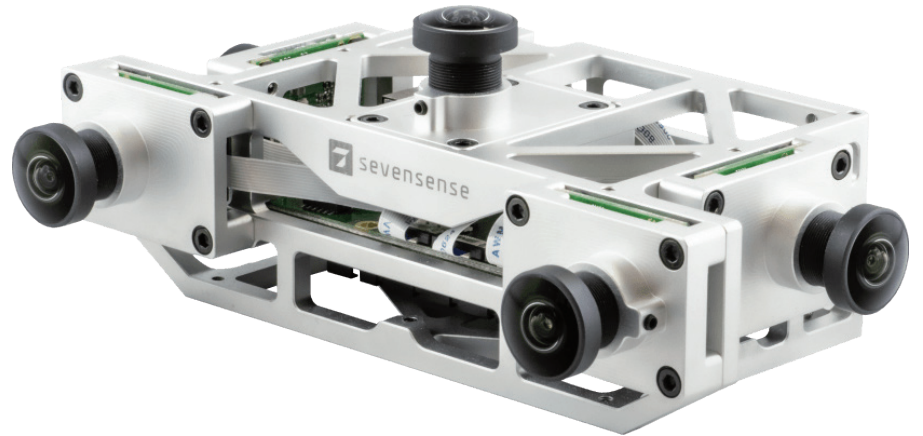


AlphasenseCore

ROS対応 カメラ慣性センサユニット開発キット

5つのカメラによる広視野の映像とIMUデータを同期取得



ROS

- ▶ カメライメージとIMUデータの同期取得
- ▶ 高精度6軸IMU(加速度ジャイロセンサ)搭載
- ▶ ステレオカメラとしてデプス取得可能
- ▶ PTPによるホストコンピュータとの時間同期
- ▶ ギガビットイーサネットでの高速通信
- ▶ ROSドライバ(Ubuntu18.04、Ubuntu20.04)

Sevensense RoboticsのAlphasenseCoreは、5つの高感度カメラと高精度6軸IMUを搭載した最先端のマルチカメラ慣性センサユニットです。カメラ画像とIMUデータは同期取得が可能で、前方の2つのカメラはステレオカメラとしてデプスの取得にも対応しています。センサは出荷前にキャリブレーションされているため、そのままロボットに搭載してすぐにご利用いただけます。

自動走行ロボット、AGV(無人搬送機)、AMR(自律走行搬送ロボット)、自律走行フォークリフトなどのようなロボット・モビリティにも自由に搭載でき、SLAMやオドメトリ、画像認識、シーン理解、デプスセンシングなどの幅広いアプリケーションにご活用いただけるユニットです。

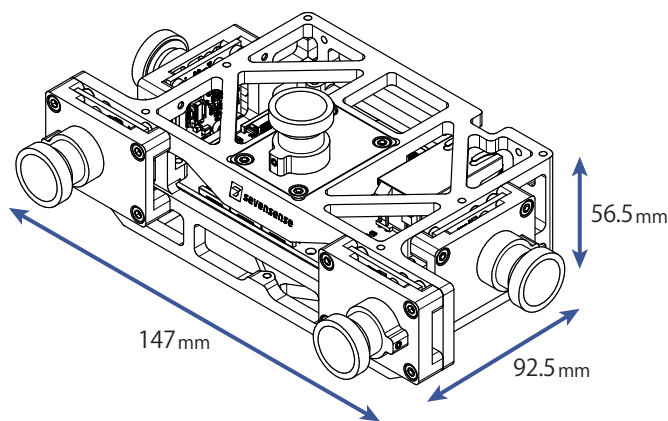


ROS対応カメラ慣性センサユニット開発キット

仕様

シリーズ名	AlphasenseCore
カメラ	キャリブレーション済みカメラ5個、グローバルシャッター、ハイダイナミックレンジ、高感度 - Sony IMX-287 (モノクロ) 720×540 (約40万画素)、最大75fps/カメラ1台、最大58fps/カメラ5台 - Sony IMX-273 (モノクロ) 1440×1080 (約160万画素)、最大30fps/カメラ1台、最大14fps/カメラ5台 自動露光制御機能、オートホワイトバランス機能
レンズ	視野角 : 水平 126°× 垂直 92.4°、対角 165.4° 焦点距離 : 2.4mm
IMU	Bosch BMI085 (6軸MEMS/3軸16ビット加速度計、3軸16ビットジャイロスコープ) データレート : 100, 200 または 400 Hz
信号処理	カメラ画像とIMUを100μs以下の精度で同期 PTP (Precision Time Protocol) によるホストコンピュータとの時間同期
インターフェイス	1000BASE-Tギガネットイーサネット (RJ45コネクタ) ROSデバイスドライバ (Ubuntu20.04 AMD64(x86_64)/ARM64、Ubuntu 18.04 AMD64(x86_64)/ARM64)
電源	動作電圧 : 6-15V 消費電力 : 約12W コネクタ : Molex Nano-Fit 45130-02xx
フレーム	取付穴 : M2.5 (上部、背部、底部) 素材 : アルミニウム (G-Alu340)
重量	260g

寸法 (最大)



構成目録

- AlphasenseCore センサ本体
- データ通信用イーサネットケーブル (3m)
- 電源ケーブル (バラ線)
- ハードケース



価格表

商品コード (型番)	構成 / 内容	価格
AlphasenseCore_DK287M	AlphasenseCore カメラ慣性センサユニット開発キット 40万画素・モノクロ	お問い合わせ
AlphasenseCore_DK273M	AlphasenseCore カメラ慣性センサユニット開発キット 160万画素・モノクロ	お問い合わせ