

単眼カメラによる障害物検知アルゴリズム

駐車支援システムの後方障害物検知として一般的な超音波センサを、単眼カメラに置き換える事により低価格なシステムを実現します。

適用例としてはフォークリフト・建機などでの低速領域における一定範囲内の障害物検知となります。

リアカメラ検知画像例



静止物体



移動物体



当社では開発したアルゴリズムの組み込みデバイスへの実装に取り組んでいます。実装するデバイスはルネサスエレクトロニクスのR-Carが中心ですが、一部ではFPGAへの実装も取り組んでいます。
 当社はR-Carコンソーシアムに参加しています。



ドライバー警告システム(実験車両)

