

カメラのみで 360 度の物体識別と測距、3D 点群生成が可能

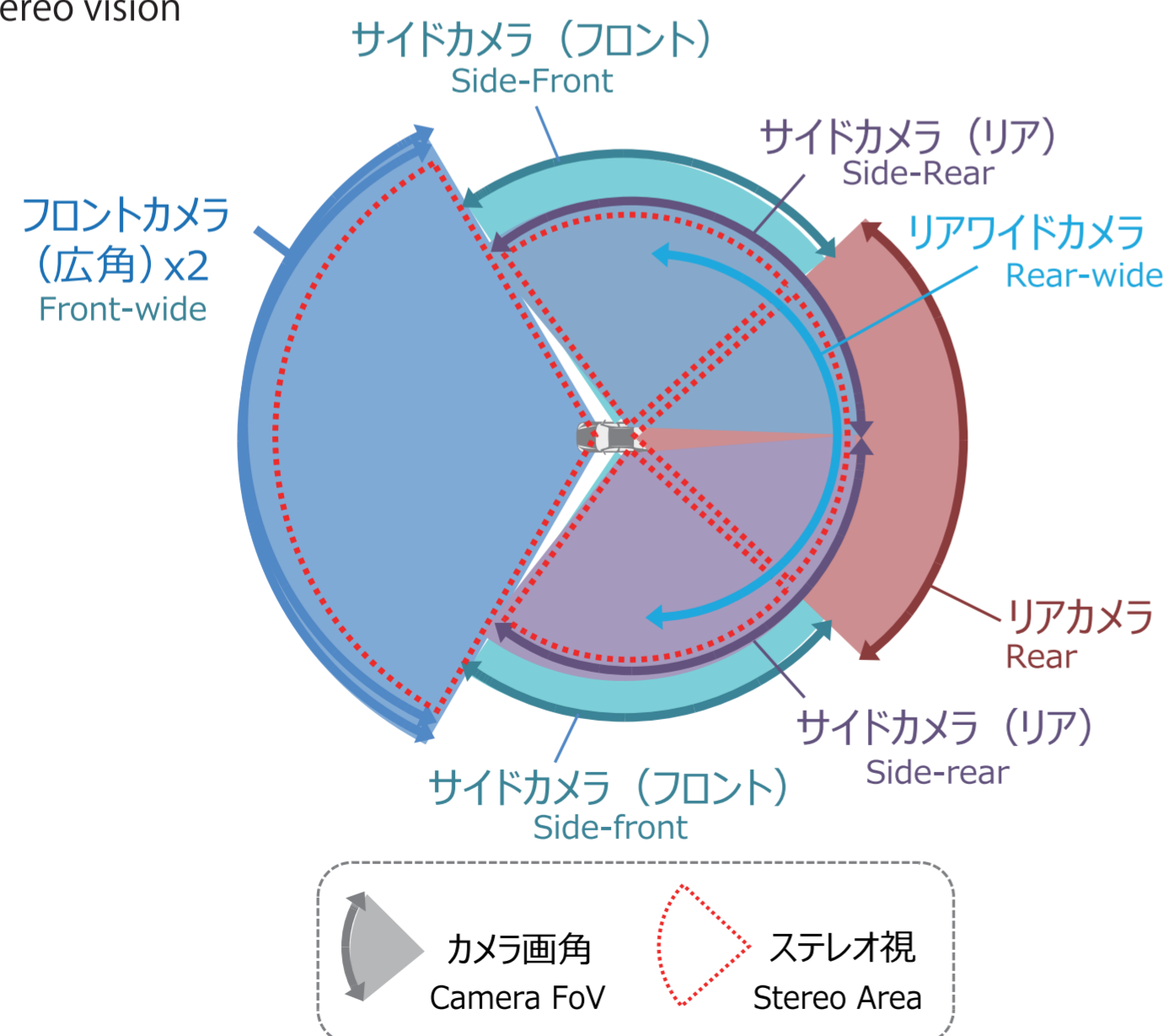
自由度のあるカメラ取付位置による多車種への適用や省センサー化によるシステムコストの低減化

Using only cameras for 360-degree object recognition & 3D point cloud generation, our system enables lower cost, use of less sensors and flexible camera mounting position

### 特長 : Feature

- 開発した視差算出 AI により、異画角、非平行、長基線長のカメラペアでのステレオ視を実現

The disparity generation AI we developed can be applied to a camera pair with different FoV, non-parallel and/or long base line to achieve stereo vision



- 3D 点群情報から freespace や任意の立体物を認識

一般道 AD、自動駐車、SLAM 等に適用可能

Recognizes free space and specific objects in 360 degrees Applicable for not only AD but auto-parking and SLAM

