

# 作業対象物認識モジュール群

丸山健一、川端聡、河井良浩 (独)産業技術総合研究所

## 概要:

産業技術総合研究所が開発している3次元物体の認識機能を応用し、指定された対象物体の位置・姿勢を共通形式で出力するモジュール群です。

## 特徴:

- ◆ステレオカメラで取得した画像から、対象物体の形状モデルを基に位置・姿勢を算出します。
- ◆共通のインタフェース仕様を採用していますので、他コンソ\*)の認識モジュールと相互に利用可能です。

## インタフェース:

\*) 三菱電機コンソ、東芝コンソ、他

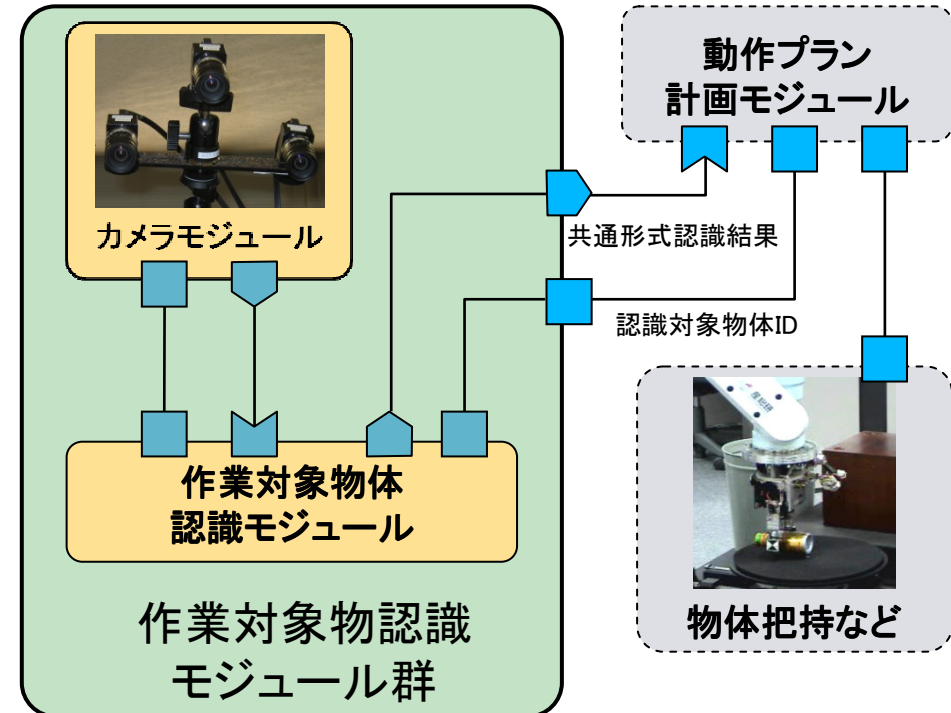
ポート名	入出力信号等の意味
トリガ入力 (サービスポート)	認識を行う物体のID
結果出力 (データポート)	カメラID, 物体ID, 認識候補No, 座標系No, 認識確度, エラーNo, 位置・姿勢行列

(OpenRTM-aist-1.0.0-RELEASE, Ubuntu 10.04 LTS)

## ライセンス(公開条件):

産業技術総合研究所が著作権を保持します。

詳細については別途お問い合わせください。



## 連絡先:

独立行政法人 産業技術総合研究所  
 知能システム研究部門 タスクビジョン研究グループ  
 河井 良浩  
 email: irtsp-vvv@m.aist.go.jp

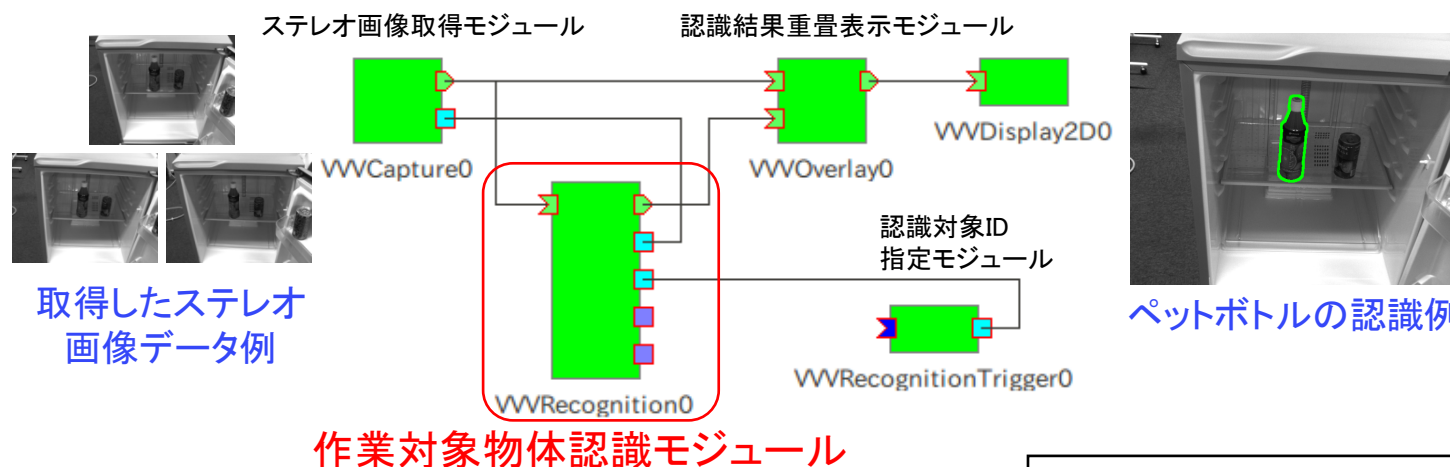
第3版 2010.12.15 更新

# 詳細インタフェース



次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト・作業サブWGの共通インタフェースに準拠

## 作業対象物体認識モジュール接続例



トリガ入力(サービスポート)

認識行う物体のID

結果出力(データポート)

【型】TimedDoubleSeq

【要素数】 $20 \times n$

【配列内容】

カメラID, 物体ID, 認識候補No, 座標系No,  
認識確度, エラーNo, 予備1, 予備2,

$r000, r001, r002, t0x,$

$r010, r011, r012, t0y,$

$r020, r021, r022, t0z,$

...