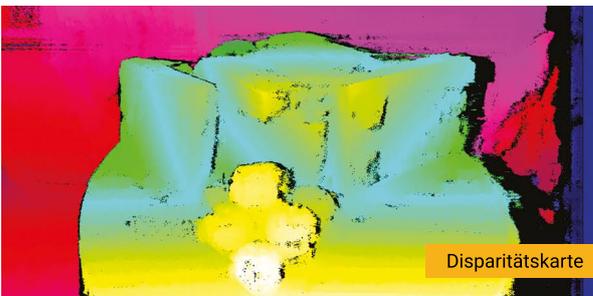
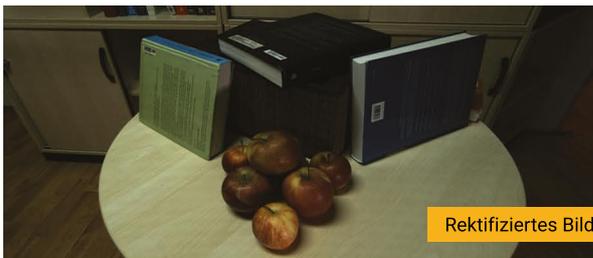
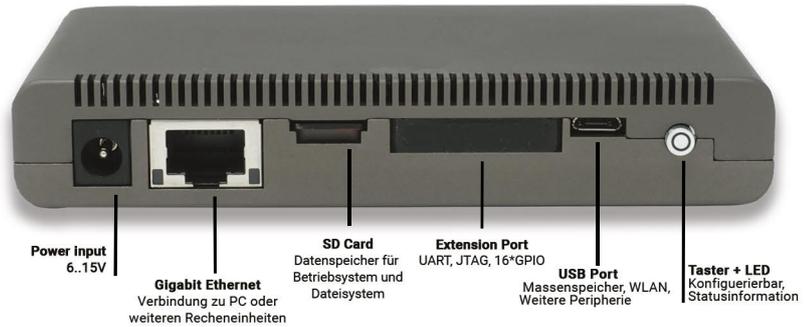


ÜBERSICHT

- ✓ Embedded vision Kamera mit einer Dual-Core CPU und FPGA-Logik
- ✓ Proprietärer Stereo-Algorithmus mit herausragender Robustheit und Auflösung
- ✓ Kontinuierliche automatische Kalibrierung direkt in der Kamera
- ✓ Alle Berechnungen erfolgen in der Kamera
- ✓ Leistungsaufnahme ist kleiner als 7 Watt
- ✓ Komplette Farbverarbeitung der Bilddaten
- ✓ Ausgabe einer dichten Tiefenkarte mit
 - o 1280*720 Pixeln
 - o 128 Disparitäten + Subpixel
 - o 25 Bilder pro Sekunde
 - o Tiefe + Konfidenz, Überprüfung der Konsistenz der Ergebnisse



TIEFENINFORMATION UND PUNKTWOLKE VON DC-SVP IN ECHTZEIT BERECHNET

Die DC-SVP (Stereo Vision Processor) ist eine Embedded Vision Kamera, die ohne externe Hardware unter Verwendung von beschleunigten Algorithmen auf einem integrierten FPGA in Echtzeit dichte Disparitätskarten mit HD-Auflösung bei einer Bildrate 25Hz erzeugen kann.

Auf der Kamera läuft ein Linux-Betriebssystem das verschiedene Funktionen für Netzwerk, USB und ein Dateisystem bereitstellt. Darauf basierend steuert die Kamera-Applikation die Datenverarbeitung, Synchronisierung und Kalibrierung. Abhängig vom der Applikation kann der Benutzer zusätzliche Funktionen integrieren, die auf der Kamera Tiefeninformationen und Bilddaten direkt weiterverarbeiten und auswerten können.

Um über einen Host-PC auf die Rechenergebnisse der Kamera zugreifen und diese darstellen zu können, wird für DC-SVP eine Programmierschnittstelle (API) und eine darauf aufbauende Demo-Applikation zur Darstellung und Konfiguration bereitgestellt.

