



報道関係各位



2018年1月31日
株式会社 ZMP

移動ロボット研究開発向け 3次元 TOF センサ販売開始

ー水平 100° 垂直 85°、移動ロボットの外界センシングにー

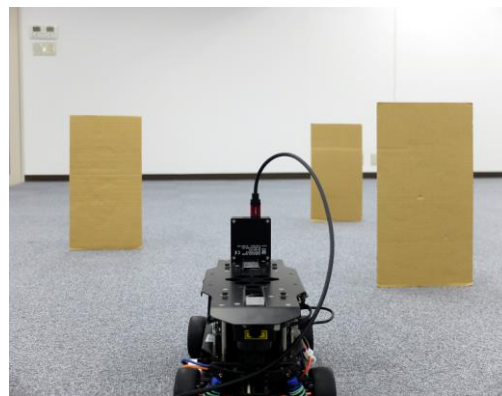
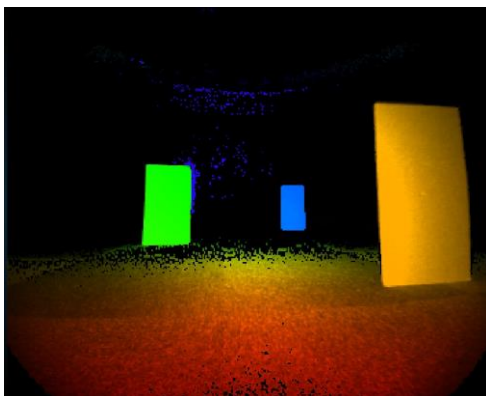
株式会社 ZMP(東京都文京区、代表取締役社長:谷口 恒、以下 ZMP)は、この度、移動ロボット研究開発向けの 3次元 TOF センサの販売を開始いたしました。

本センサは、PMD テクノロジ製で、水平 100°、垂直 85° の視野角で 6m までの距離の計測が可能な 3次元 TOF センサです。照明を当ててカメラで撮影することにより、対象物の形状や奥行きを計測することができ、暗い環境でも計測が可能です。インタフェースは USB3.0 で C/C++ および Matlab の SDK が付属、移動ロボットに搭載しアプリケーションを開発することで、外界センサとして活用が可能です。

ZMP では、移動ロボットの開発プラットフォームとして、実車 1/10 サイズロボットカー RoboCar 1/10、台車型移動ロボット POWER WHEEL II を販売しています。本 TOF センサを、これらの移動ロボットにおける外界センサとして搭載し、実験用ロボットプラットフォームとしてご活用いただけます。3次元 TOF センサは、本日より受注を開始致します。



3次元 TOF センサ



左: 3次元 TOF センサ計測例(色で距離を示す) / 右: ロボット後方から撮影

【実車 1/10 スケール RoboCar 1/10】

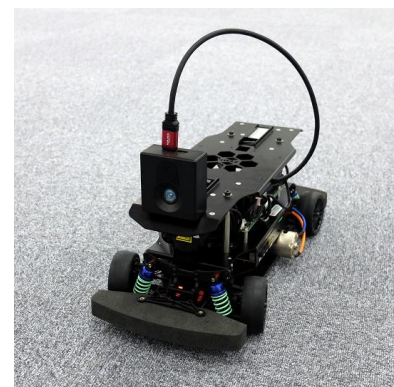
<http://www.zmp.co.jp/products/robocar-110>

【研究開発用移動台車プラットフォーム POWER WHEEL II】

<http://www.zmp.co.jp/products/power-wheel>

【主な仕様】

寸法	62mmx66mmx29mm
TOF センサ	IRS1125C Infinion 3D Image Sensor IC
計測距離	0.5 - 6m
フレームレート	5, 10, 25, 35, 45, 60 fps
照明	4xVCSEL, 850nm
ソフトウェア	C/C++ SDK, Matlab-SDK



3次元 TOF センサ搭載例
(RoboCar 1/10)



解像度	352x287 px
視野角	水平 100°、垂直 85°
インターフェース	USB 3.0
距離解像度	<= 1 % of distance (1 - 6 m @ 5fps) <= 1 % of distance (0.5 - 2 m @ 60 fps)
OS	Windows 7/8, Ubuntu 14.04



POWER WHEEL II

【価格】

センサ単体、また、ロボットとの組み合わせでご提案いたします。詳細はお問い合わせ下さい。

【本件に関するお問合せ】

株式会社 ZMP プラットフォーム事業部

TEL: 03-5802-6901 / FAX: 03-5802-6908 E-Mail: info@zmp.co.jp

【株式会社 ZMP】

<http://www.zmp.co.jp/>

本社：東京都文京区

代表取締役社長：谷口 恒



RoboCar® 1/10



RoboCar® MV2



RoboCar® MiniVan



CarriRo®



CarriRo® Delivery

「Robot of Everything 人が運転するあらゆる機械を自動化し、安全で、楽しく便利なライフスタイルを創造する」というミッションのもと、①ADAS(先進運転支援)、自動運転開発用プラットフォーム RoboCar®シリーズ及びセンサ・システム、②移動体メーカー(自動車、商用車、建設機械、農業機械、物流搬送機器、屋外作業機械等)向け自動運転等の開発支援、実験代行 RoboTest®、③物流支援ロボット CarriRo®の開発・販売を行っています。また、2020年の無人タクシー実現に向け、公道での技術及びサービスの実証実験を重ねています。2017年からは日本初の歩道走行を目指す宅配ロボット CarriRo® Deliveryの実証実験を開始いたしました。ZMPはこれからも世の中に感動を与える製品やサービスを提供してまいります。