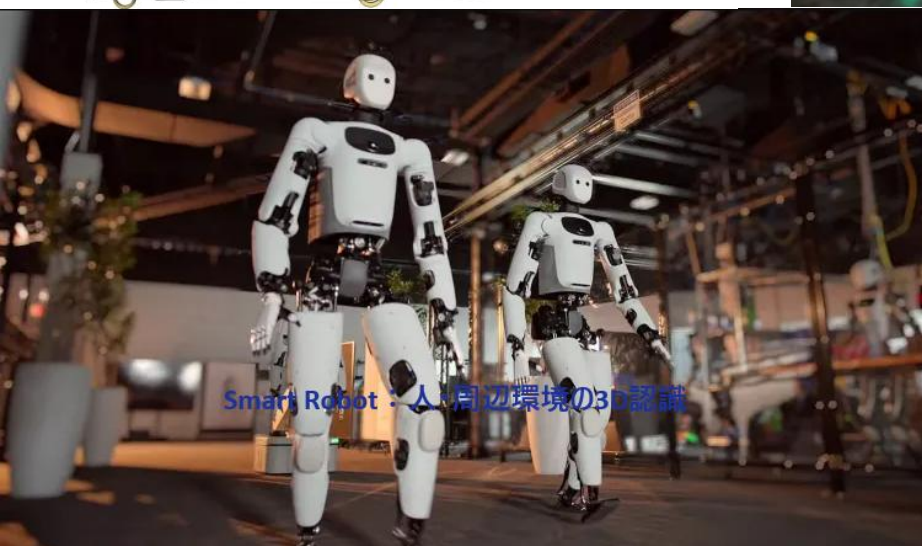
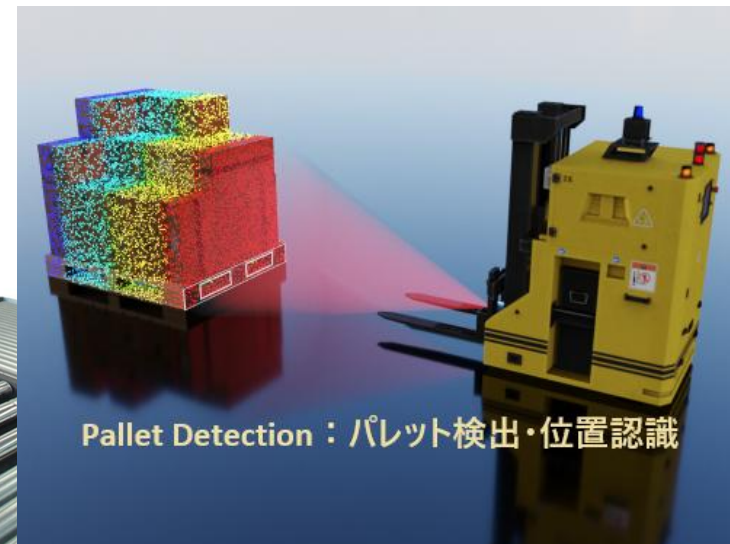
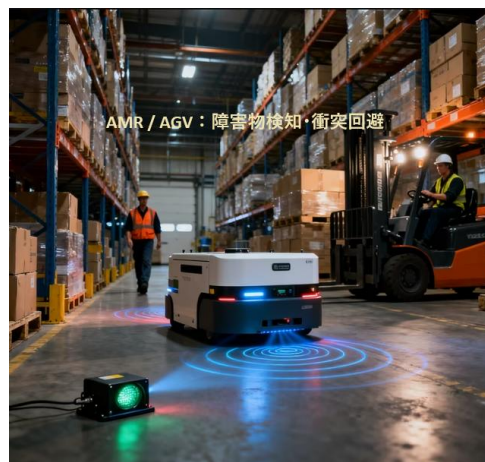


産業・ロボティクスのための **3D**ビジョンソリューション

ロボットに、なぜ**3D**ビジョンが必要なのか

- 2D Vision：物体を認識し、画像上の位置（X・Y）を取得
- 3D Vision：X・Yに加え、奥行き（Z）を取得し、距離・高さ・形状などの3次元情報を把握
- 3Dビジョンにより、ロボットは対象物までの**距離や周囲の空間を把握**し、より正確かつ自律的に判断・動作できます。

Percipio 3D Visionで実現できること



幅広い産業分野に対応するPercipio 3D Vision

- Percipioの3Dビジョン技術は、ロボティクス・物流・FAなど、幅広い用途に活用されています。

用途	代表的な要件
AMR / AGV	障害物検知・衝突回避
Logistics	荷物計測・仕分け
Pallet	パレット検出・位置認識
Robot Guidance	Eye-in-Hand / Eye-to-Hand
Pick & Place	位置・姿勢認識
Smart Robot	人・周辺環境の3D認識

- 「認識」から「計測」「位置決め」「自律動作」まで、3D情報を活用した幅広いアプリケーションに対応します。

Percipioについて

- Percipioは、産業・ロボティクス向けの3Dセンシング技術と製品を提供する3Dビジョンメーカーです。
 - 2015年設立
 - 500+顧客数
 - 100K+出荷実績
- Robotics | Logistics | Factory Automation

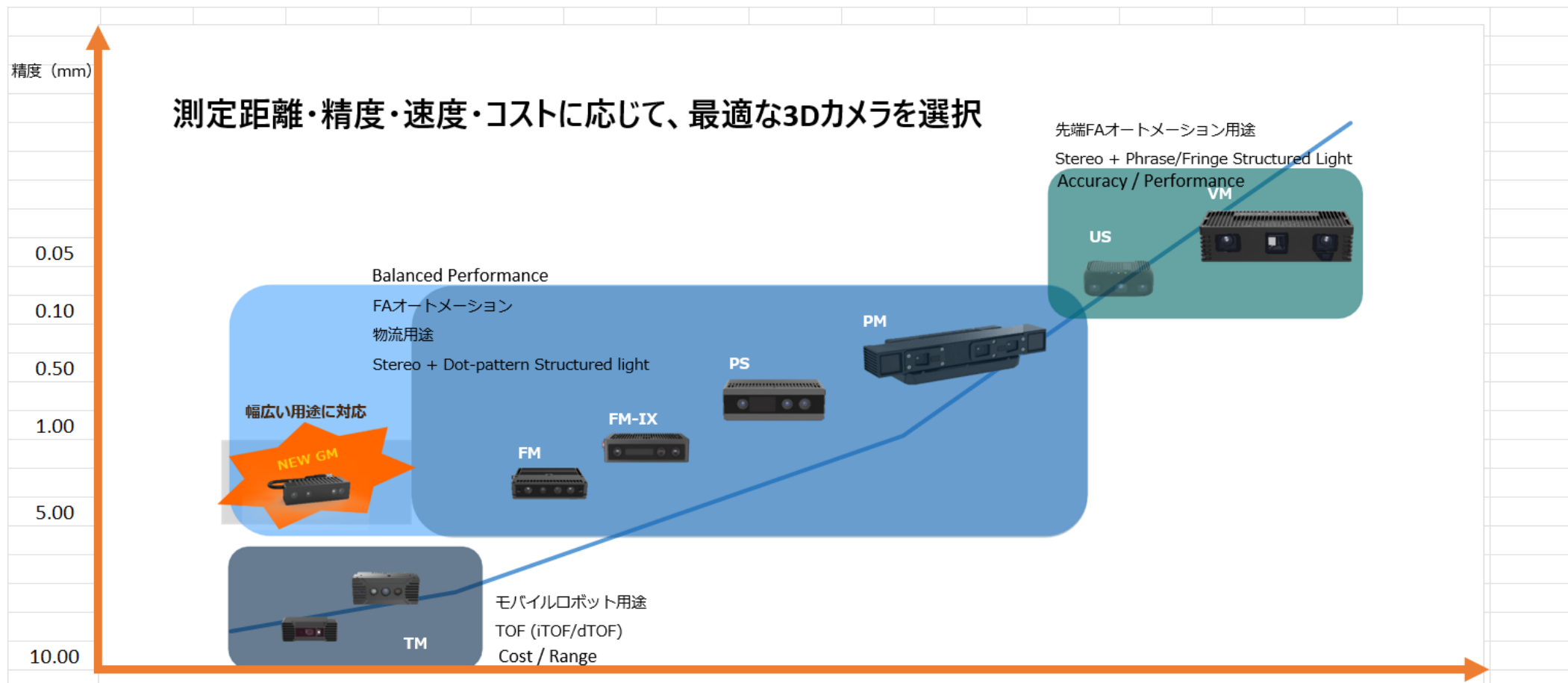
Percipioが選ばれる理由

- **多様な3Dセンシング技術**
- 用途・距離・精度・環境に応じて、最適な3Dセンシング方式を選択できます。
 - Stereo
 - Structured Light
 - ToF
 - ASIC / FPGA Depth Engine
- **幅広い産業アプリケーション**
- ロボティクス・物流・FA・計測など、幅広い産業アプリケーションに対応しています。
 - Robotics
 - Logistics
 - Factory Automation
 - Measurement

製品ラインアップと共通開発環境

- 幅広い製品ラインアップ
- コスト・速度を重視する用途から、高精度・高性能が求められる用途まで、要件に応じた3Dカメラをラインアップ。
 - Cost / Speed → Accuracy / Performance
- 共通SDKによる開発環境
- Percipio製品は共通のUnified SDKに対応。異なる製品間でも共通の開発環境を利用でき、評価・開発・システム組み込みを効率化します。
 - OS：Windows / Linux / ROS
 - API：C / C++ / C# / Python

用途・性能で選べる製品ラインアップ



システム要件に合わせた最適な製品選定

- Percipioは、さまざまな要求に対応する3Dカメラをラインアップしています。

用途	Robotics / Logistics / FA
測定距離	Short ↔ Long
精度	Standard ↔ High Accuracy
速度	Standard ↔ High Speed
製品ポジション	Cost-oriented ↔ Performance-oriented

- 用途・環境・システム要件に応じて、最適な3Dカメラをご提案します。

GM Family

ロボティクス・物流向けのコンパクト**3D**カメラ

- コストパフォーマンスと産業用途への適応性を両立
- GM Familyは、ロボティクス・物流用途に適した、小型・低消費電力・低遅延の3Dカメラシリーズです。

Compact	コンパクト設計
Low Power	低消費電力
Low Latency	低遅延
High Frame Rate	高フレームレート
Industrial Interface	産業用途に適したインターフェース

GM461 / GM465の使い分け

- **GM461**

- **Speed & Cost**

- コストと処理速度を重視したモデル。AMRなど、リアルタイム性が求められる用途に適しています。

- 主な用途

- AMR
- 障害物検知
- パレット検出

- **GM465**

- **Accuracy & Flexibility**

- 精度と柔軟性を重視したモデル。Speed / Accuracyの2つの動作モードを備え、用途に応じた使い分けが可能です。

- 主な用途

- ロボットガイダンス
- ピッキング
- 物流

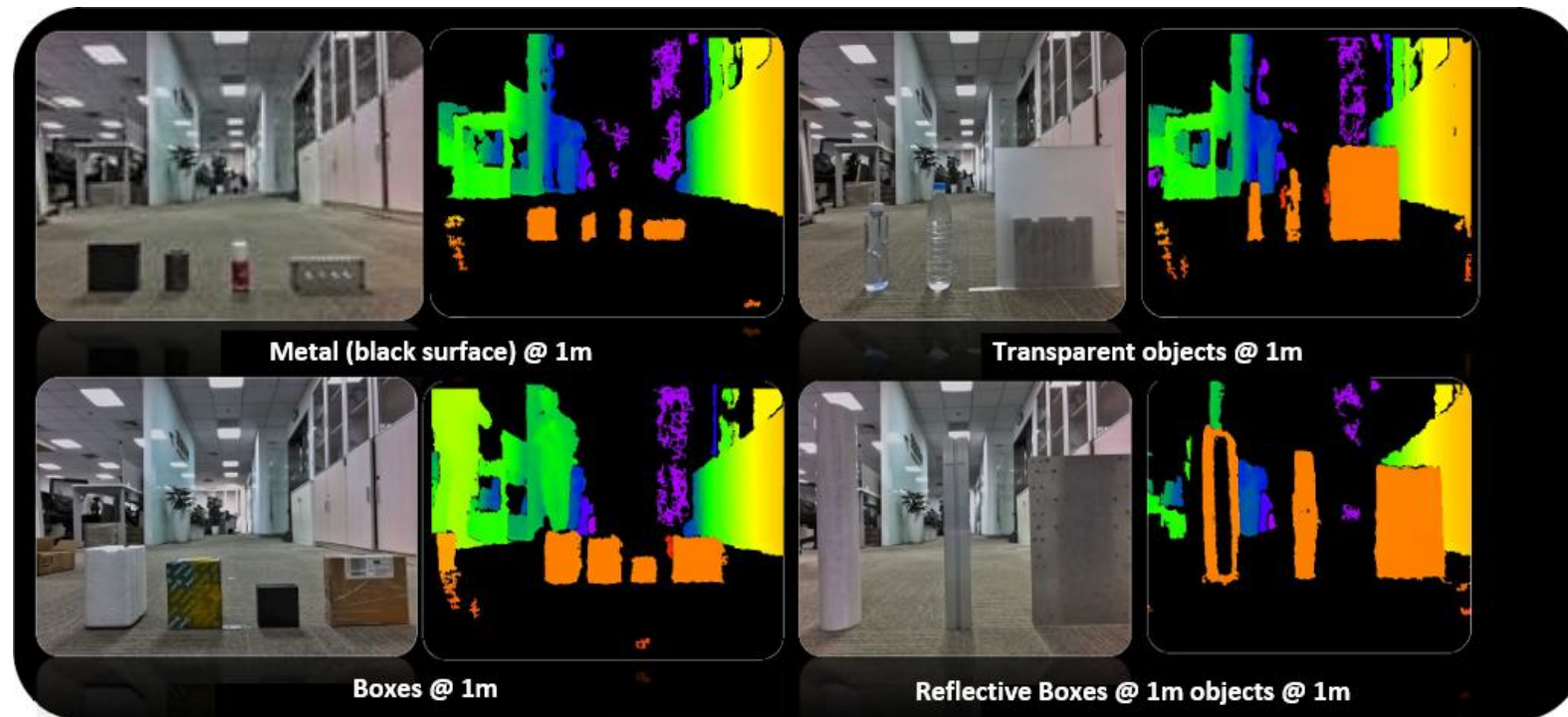
用途・要件から見るモデル選定

- リアルタイム性・コスト重視 → GM461 | 精度・柔軟性重視 → GM465

代表的な要件	推奨モデル
コスト	GM461
高フレームレート	GM461
AMR・障害物検知	GM461
高精度	GM465
ピッキング	GM465
用途に応じたモード切替	GM465

GM461：多様な対象物を安定して3D認識

- AMR・障害物検知など、リアルタイム性が求められる用途を想定



- 黒色物体・透明物体・段ボール・反射物など、さまざまな対象物を認識

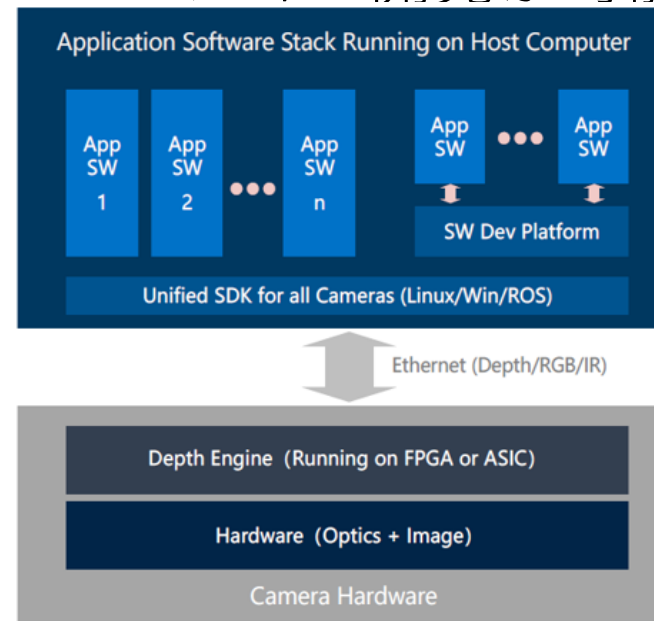
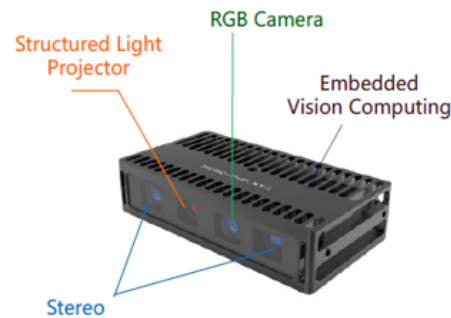
GM461 / GM465 主要仕様比較

- GM461はリアルタイム性、GM465は高精度と用途の柔軟性を重視。

	 GM461	 GM465	
特長	Speed / Cost	Accuracy / Flexibility	
解像度	640 × 400	1280 × 960 / 640 × 480	
FPS	Max. 30 fps	Speed : 30 fps / Accuracy : 10 fps	
Interface	Ethernet 100	Ethernet 100	
Baseline	66 mm	66 mm	
Mode	Speed	Speed / Accuracy	

GM Familyのシステム構成

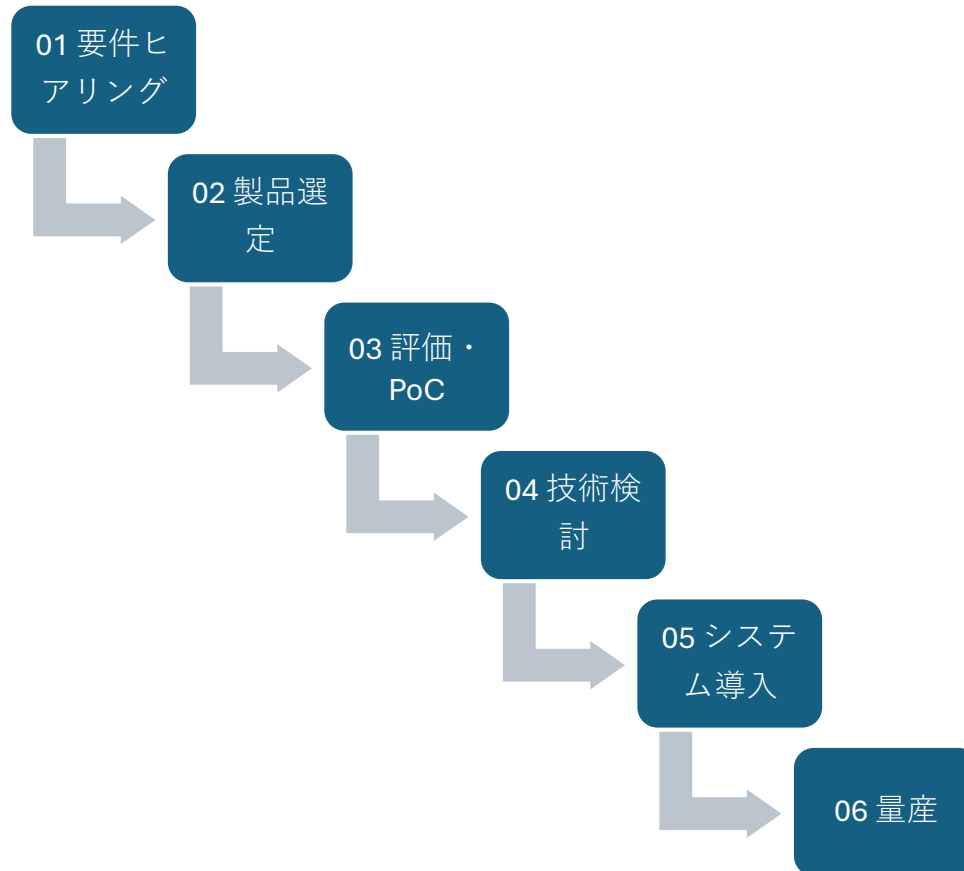
- カメラ内部でDepth処理を行い、Ethernet経由でRGB / Depth / IRデータを出力
- Unified SDKにより、Linux / Windows / ROS環境でアプリケーション開発が可能



- カメラ側でDepth処理を行うことで、ホスト側の処理負荷を軽減し、システムへの組み込みを効率化。

製品選定から量産までサポート

- お客様の用途・システム要件を確認し、製品選定から評価・PoC、システム導入、量産までサポートします。



用途に最適な**3D**カメラをご提案します

- 対象物・測定距離・精度・速度・システム要件などをもとに、最適なモデルを選定します。

1

製品選定

用途・要件から最適なモデルをご提案

2

評価・PoC

実際の対象物・環境で評価

3

仕様・価格

システム構成に合わせてご相談

- お気軽にお問い合わせください。