

Stereo Kit

ステレオキット

iniVation社のStereo Kit(ステレオキット)は
イベントベースのステレオカメラを実現できる統合パッケージです。
すべてのモデルが研究・開発用途に最適化されています。



イベント&フレーム
DAVIS346

解像度	QHGA 346×260
最大スループット	最大12 MEPS
フレーム	カラーorモノクロ同時出力
レンズマウント	CSマウント



高解像度版
DVXplorer

解像度	VGA 640×480
最大スループット	最大165 MEPS
フレーム	—
レンズマウント	CSマウント



エントリータイプ
DVXplorer Lite

解像度	QVGA 320×240
最大スループット	最大100 MEPS
フレーム	—
レンズマウント	M12マウント

アプリケーション

- 1. ステレオ視による3次元再構成 (3D Reconstruction)**
2台のカメラで取得した非同期イベントから3D画像を生成
- 2. ロボティクスや自律移動体 (SLAM/VIO)**
マルチカメラ同期やIMU利用でナビゲーションやSLAMに最適
- 3. 動きの検出・追跡 (Motion Detection / Tracking)**
高速動作対象の視覚情報をリアルタイムで取得
- 4. イベントベース画像処理／ニューラルネット訓練用データ収集**
高速かつ省データなイベントストリームを収集

技術仕様 (例: DVXplorerモデルの場合)

解像度	640×480
イベント出力	最大165MEPS(100万イベント/秒) (200μsタイムスタンプ、ディレイ<1ms、110dB ダイナミックレンジ)
同期・トリガー機能	デジチェーン/外部トリガー入力対応(Syncケーブル)
IMU搭載	6軸(ジャイロ最大3.2kHz、加速度最大1.6kHz)
筐体・接続	CSマウント(Liteモデル:M12)、USB 3.0 Micro-B、重量100g、アルミ製

以下のユーザーにおすすめ

- **アカデミック** 視覚処理、SLAM、AIの研究での高速データ取得
- **ロボティクス開発者** 自立移動体、アーム制御などにおけるリアルタイム視覚入力
- **設備開発者** 高速ラインの異常検出や動作解析
- **AI/CVエンジニア** 新しいデータ形式(イベントストリーム)によるAIトレーニング

パッケージ内容

イベントカメラ (×2)

3つのカメラモデルから選択可

光学・同期アクセサリ

- CSマウントまたはM12レンズ×2
- 三脚(小型×2、中型×1)
- ステレオプレート×2
- Syncケーブル×1
- USBケーブル×2
- キャリングケース×2

一体型設計

同期設定済み、アクセサリ付属で導入可能

高精度の同期

デジチェーン方式で同期

柔軟なソフトウェア対応

iniVation社のDV SDK
(Python/C++API, ROS)

※仕様は予告なく変更される可能性がございます。