

Платформа для моделирования датчиков машинного зрения

Проведение программных экспериментов по задачам автономного транспорта в виртуальной среде



ОБЛАСТИ ПРИМЕНЕНИЯ

- Автономный транспорт
- Обработка изображений и видео

КОНКУРЕНТНЫЕ ПРЕИМУЩЕСТВА

- Возможность расширения платформы новыми моделями сенсоров машинного зрения (RGB/RGBD камеры, лидары)
- Высокое качество моделирования за счет использования фотореалистичного графического движка UnrealEngine
- Возможность построения виртуальных полигонов

СТАДИЯ РАЗРАБОТКИ

Альфа-версия прототипа платформы

ОСНОВНЫЕ ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

- Поддержка лидаров Livox и RGB-камер среднего качества с наложением матриц дисторсии
- Экспорт данных в виде файлов csv
- Возможность настройки экспериментов:
 - параметры расположения и внешнего вида объектов
 - параметры освещения
 - траектория и частота съемки
 - параметры сенсоров



Пример виртуального полигона





СПбГЭТУ «ЛЭТИ»

ПЕРВЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ

***Больше научно-технических разработок
СПбГЭТУ «ЛЭТИ» на сайте***



***Сайт: ctt.etu.ru E-mail: ctt@etu.ru
Телефон: +7(812) 234-24-84
197022, Россия, Санкт-Петербург
ул. Профессора Попова, д.5 литера Ф***

НАУКА
И УНИВЕРСИТЕТЫ

НАЦИОНАЛЬНЫЕ
ПРОЕКТЫ
РОССИИ