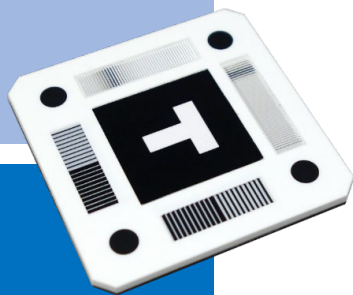


# あらゆるカメラで3次元位置・姿勢計測を

## リーグソリューションズ株式会社

### LEAG Solutions Corporation



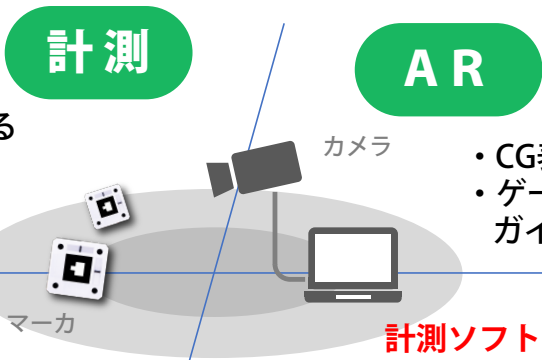
## 高精度マーカ

- 産業技術総合研究所が開発した新しい画像計測ツール
- 1台のカメラで位置・姿勢の6次元計測が可能
- 高精度・屋内外可・コンパクト・低コスト
- 計測・制御・測位・AR（拡張現実）等 幅広い応用

我々はソフトウェアの力で高精度マーカの活用をサポートします

## 応用分野

- ・簡易動作計測システム
- ・狭い空間や屋外でも使える  
モーションキャプチャ
- ・各種研究開発の現場に



- ・CG表示の安定化・高品質化
- ・ゲーム、展示、広告、教育、  
ガイダンス等のARサービスに

- ・各種ロボットの制御
- ・製造、物流、建設、  
宇宙開発等の自動化に

## 制御

## 測位

- ・屋内外精密測位システム
- ・GPSなし、カメラ1台で  
誤差10cm未満の測位を実現

## 製品概要

**LEAG SDK** … 高精度マーカを用いた応用システム構築を支援するソフトウェア開発キット

### LMTLibrary Windows, Linux, C++による開発者のためのソフトウェアライブラリ

#### 機能一覧

|           |   |
|-----------|---|
| 計測機能      | 画像内全マーカ検出<br>2次元コードによるID取得<br>マーカ位置・姿勢の計算 |
| レンズ校正     | グリッドボードによるレンズ歪み校正                         |
| カメラコントロール | USBカメラ制御、画像取得、解像度変更等                      |

#### ライセンスの種類

|            |                   |
|------------|-------------------|
| 開発ライセンス    | 1年間、製品を開発できます     |
| ランタイムライセンス | ユーザ製品へ組み込み販売ができます |

#### 開発ライセンスサポート

1. 年間メールサポート
2. 最新版へのバージョンアップ
3. サンプルコード

#### サポート環境

|      |  |
|------|--|
| OS   | Windows10<br>Linux (※1)  |
| 開発環境 | Windows10 :<br>Visual C++ 2015, 2017<br>Linux :<br>Cmake, g++, gcc<br>ROS (※2) |
| カメラ  | 汎用USBカメラ、産業用カメラ  |

(※1)Ubuntu16.04LTS, Ubuntu18.04LTS  
raspbian10.2, L4T32.3.1[JetPack 4.3]

(※2)ROS kinetic, melodic

#### その他

上記環境以外への対応や評価版、料金体系等については  
info@leag.jp までお問い合わせください。