

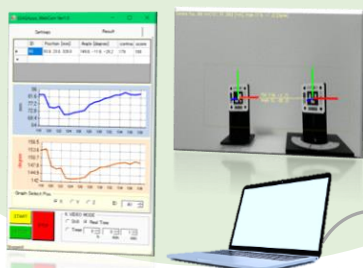
# LEAG-SDK

## 高精度マーカ画像計測 ソフトウェア開発キットシリーズ

高精度マーカ計測システムを迅速に開発  
3次元計測に関する高度な知識は不要

### LEAG App

手軽に3次元計測を行う  
評価用アプリケーション



### LEAG Library

フル機能開発ライブラリ  
C++, C#, Python, ROS等組み込みに  
(WINDOWS, Linuxに対応)



Application

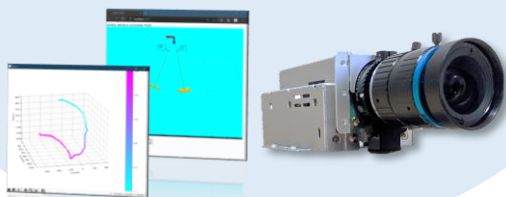
C++API

PythonAPI

WebAPI

### LEAG Cam

RaspberryPi + Camera  
簡易プログラミングツールセット



### LEAG Server

画像ファイルを送るだけ  
サブスクリプションサービス



## リーグソリューションズ株式会社

本高精度マーカ技術は、国立研究開発法人 産業技術総合研究所が  
開発した世界最先端の画像計測技術です

# LEAG App

## 評価用アプリケーション

### ■ 機能一覧

計測機能	マーカ位置・姿勢の計算 カメラ位置・姿勢の計算 間欠計測機能 データグラフ表示、CSV保存機能
レンズ校正	専用ボードによるレンズ歪み校正
ライセンス形態	USB dongle (利用期限：無期限)

### ■ 動作環境

OS	Windows11
対応カメラ	汎用USBカメラ 東芝TELI製 BUシリーズ

### ■ 別売

サポートサービス	1年間メールサポート
----------	------------

# LEAG Cam

# LEAG Library

# LEAG Server

## 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

### ■ 機能一覧

LEAG CAM	LEAG Library	LEAG Server
プラットフォーム ※1		
RaspberryPi4 : / RaspberryPIOS(32bit) / Python3.9  Jetson nanoへの変更は要相談 ※2	Windows11(64bit) /C++, C#, Python3.8 Ubuntu 18.04LTS, 20.04LTS / C++, Python3.9 ROS / melodic, noetic	HTTP通信 WebAPI
利用用途		
高精度マーカ学習用 用途制限なし (商用利用は別途相談)	組込向け 用途制限なし (サーバー向けは別途相談) 商用可 (リリース用ライセンス別売)	モバイル機器向け 用途制限なし、商用可
機能		
マーカ位置・姿勢の計算、マーカ間位置・姿勢の計算、カメラ位置・姿勢の計算、 マーカ軸表示、結果表示、各種3次元変換、マーカパラメータ管理 カメラコントロール、カメラキャリブレーション	マーカ位置・姿勢の計算 カメラパラメータ管理	
提供形態		
ライセンス：USB dongle ライセンス利用期限：無期限 (1年間サポートサービス付) RaspberryPi + PiCamHQ + アルミケース組立済納品 40mm又は80mmマーカ2枚付属 キャリブレーションボード サンプルコード付	ライセンス：USB dongle 開発ライセンス利用期限：1年 (サポートサービス、アップデート付き) 100mmマーカ2枚付属 キャリブレーションボード 校正確認ボード サンプルコード付	月単位でのサブスクリプションライセンス

(※1) Windows: OpenCV4.5.2, Ubuntu: OpenCV4.5.5がインストールされます

(※2) Jetson nano / L4T 32.5.1[JetPack4.5.1] / Python3.6

### ■ 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。

リーグソリューションズ株式会社  
〒277-0882 千葉県柏市柏の葉5-4-6  
東葛テクノプラザ 611

URL: www.leag.jp  
お問合せ E-mail: info@leag.jp

