



カラス認識装置 CROWNY

2009年11月
開発中

目的 カラスによる被害の防止

カラスを認識し、撃退装置に（カラスの存在・方位角の）信号を伝えるインタフェースを提供します。

用途 (例)

ゴミステーション

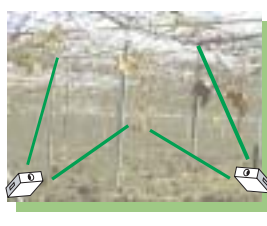


農業



ビニールハウスのガード

果樹園



項目	仕様
電源電圧	4~6V
消費電流	200mA
検出対象	カラス
出力	・カラスの有無（2レベル） ・カラスの位置（X, Y）
分解能	・CIF（352×288） ・UYVYフォーマット
内蔵カメラ	CMOS視野角45°（水平）
処理速度	15フレーム/秒
装置寸法	20×40×50 mm
インタフェース	・ZigBee（無線ネットワーク） ・RS232C ・USB（いずれか）

原理 カラスの視的特徴と行動パターンから認識



イメージセンサ(生画像)



画像処理(前処理画像)

画像処理

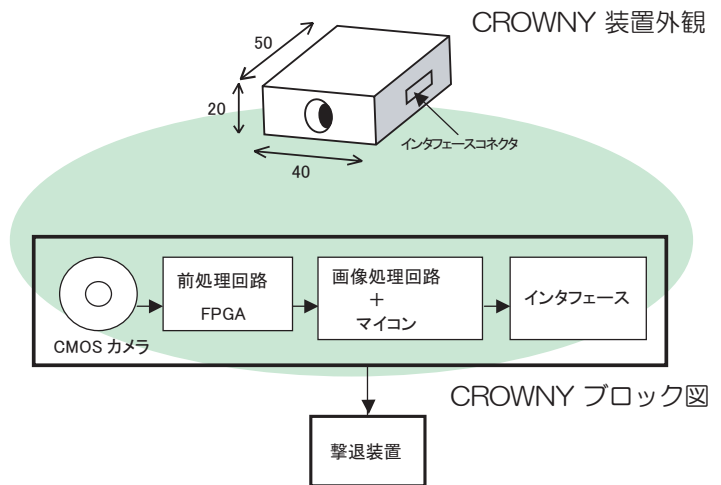
カラスの視的特徴

- ・黒色
- ・尖った形状のシルエット
...など

行動解析

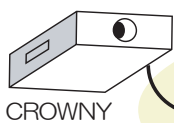
行動パターン

- ・ピョンピョン動き回る
- ・エサ捕食時は行動的
...など



撃退装置 (例)

ロボット・サイレン・空砲・衝撃波・（カラスの嫌う）超音波など用途に応じ様々な撃退装置に応用できます。

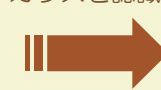


CROWNY



撃退ロボット

カラスを認識



株式会社 システムワット

〒651-0084 神戸市中央区磯辺通4-1-38 タツミ三宮ビル4F

TEL : 078-230-2505 / FAX : 078-230-2506

E-mail : robocube@watt.co.jp / URL : http://www.watt.co.jp/