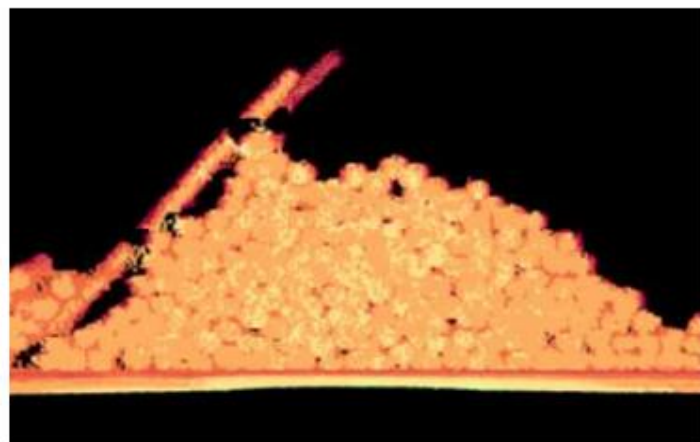


OWL TreeLogDetector

丸太検知支援ソフト

OWL（三脚利用時）にデジタルカメラを装着して、OWLの3Dセンサの点群とカメラ画像から丸太の末口直径計測を行うことができます。計測結果はcsvで出力されます。3Dセンサの長所（自身発行の光による窪み部分の検出可能、マーカー等使わずに大きさの測定可能）とカメラ画像の長所（高解像度による位置精度の高さ）を利用しています。山土場で末口を揃えての検知を行えば、需要者への直送も可能になります。



OWL3次元点群

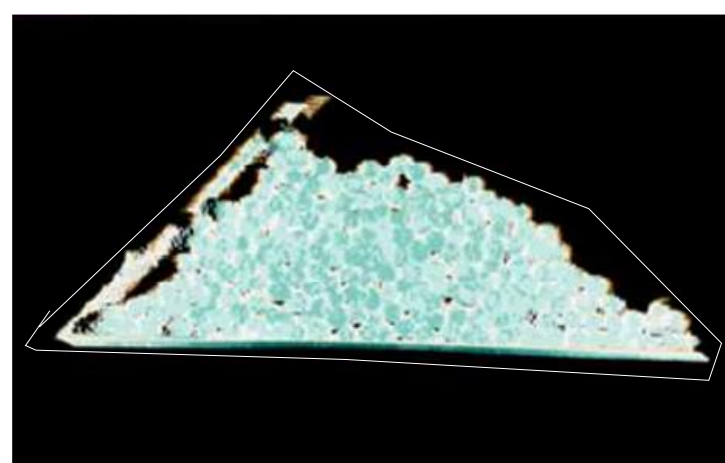
+



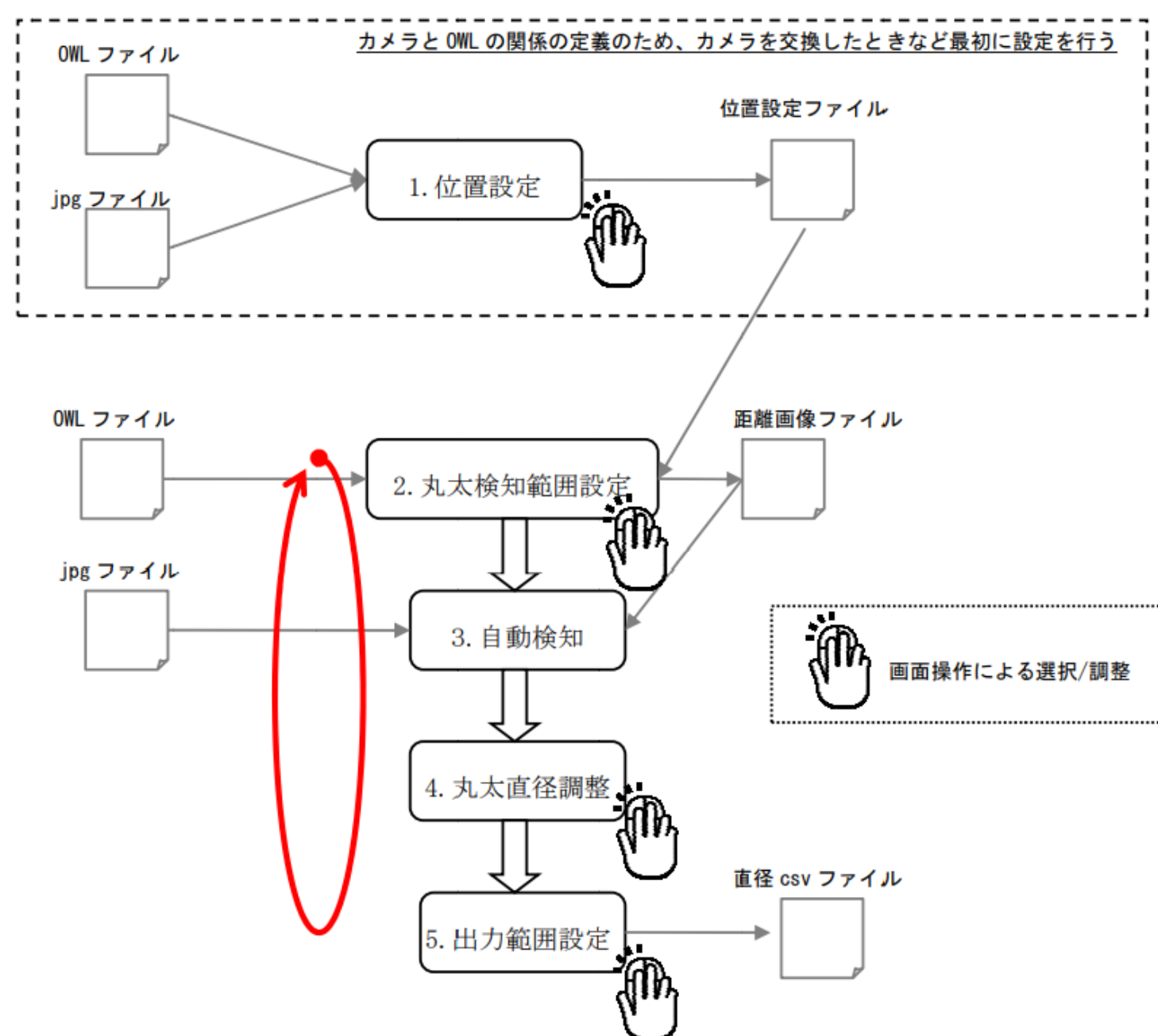
保存画像



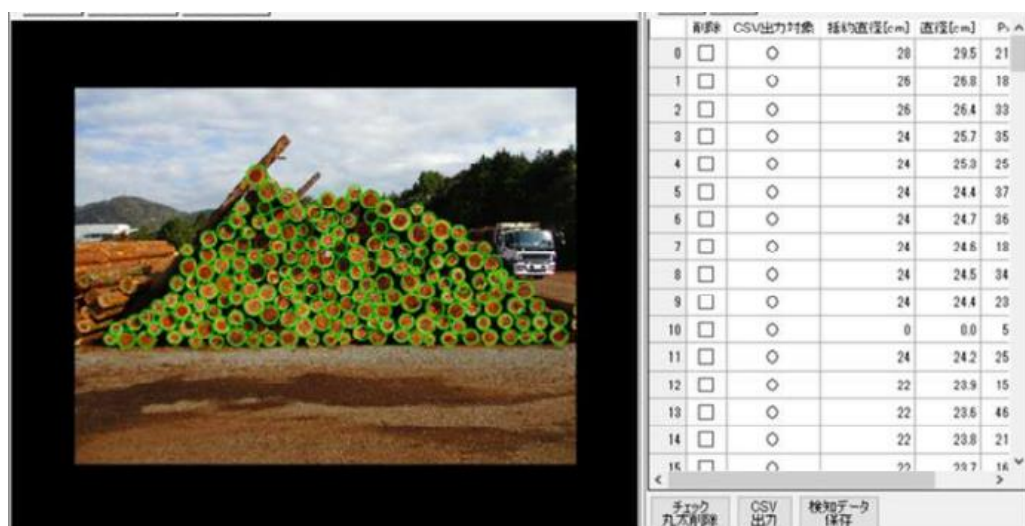
画像と3D点との対応定義（カメラ交換時等の初期設定時のみ）



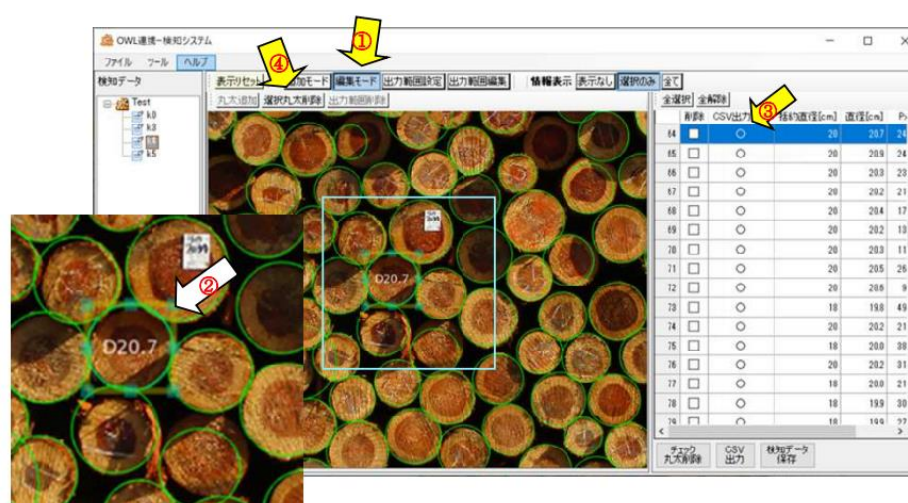
領域指定



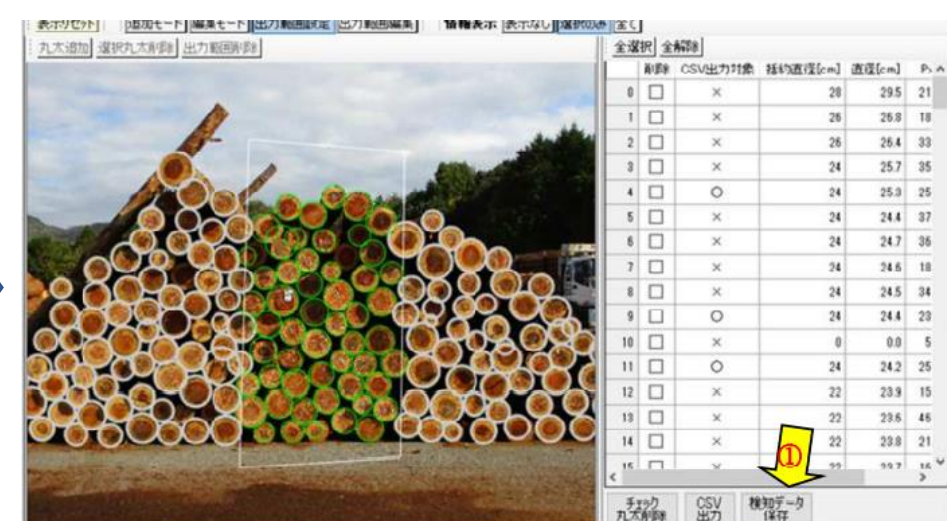
処理フロー



自動検知



丸太位置／直径の修正／削除



出力範囲設定（一部出力の場合）