

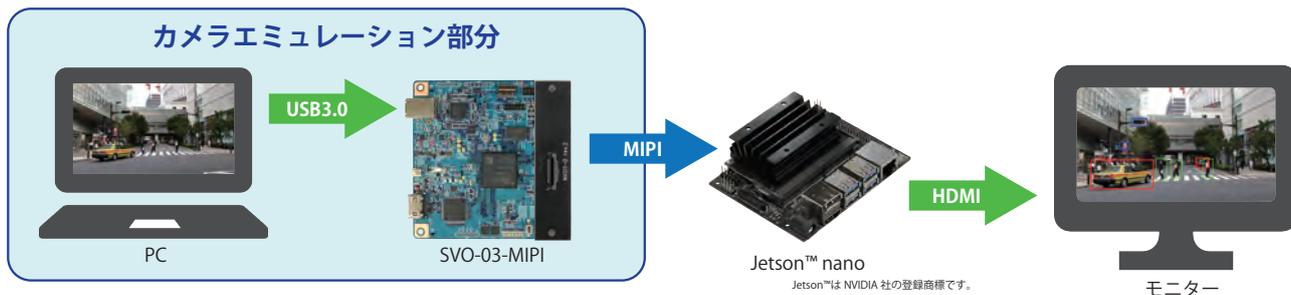
# SVO-03-MIPI + Jetson Nano 映像入力デモ

## ラズパイカメラの代わりに SVO-03-MIPI から Jetson Nano に映像を入力

- ◆ MIPI カメラ代替りの映像ソースとして SVO-03-MIPI を使用
- ◆ I2C 応答により Jetson Nano からはラズパイカメラ (IMX219) が接続されていると認識
- ◆ PC に保存している映像をカメラ映像として繰り返し Jetson Nano に入力可能

## デモ構成

映像は非圧縮AVIファイルであればカメラで録画したもので、ソフトウェアで作成したものでどちらでも使用できます。

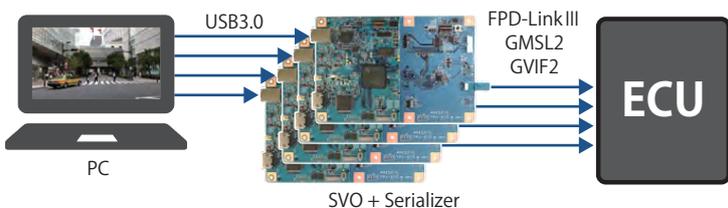


## CASE1 カメラ ECUの開発・検証

- ・ サラウンドビュー機能の検証

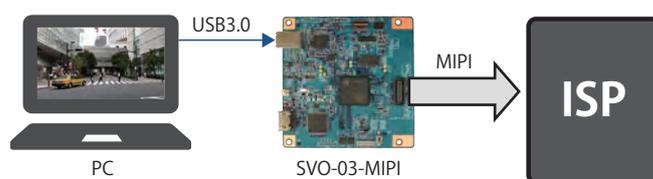
SVO-03-MIPI を実環境で使用するカメラ台数分組み合わせ PC に保存した映像を流す事で実環境のエミュレーションが可能特に検証したいシーンを何度も繰り返し流す事ができスムーズに ECU 開発・検証ができる

- ・ ECU の映像を処理する機能全般のデバッグが容易



## CASE2 ISPの開発・検証

- ・ SVO-03-MIPI から RAW 映像を流す事で実環境のエミュレーションが可能
- ・ 使用する RAW データや映像出力タイミングの調整により、SVO 1 台で様々なセンサ出力の再現可能
- ・ PC から任意のフレームを選択して出力でき、ISP 側の細やかな検証が実機カメラよりも容易



## CASE3 映像 / CAN / LiDAR の 協調エミュレーションシステム

弊社のロガーシステムで取得した映像 / CAN / LiDAR データがあれば、各データを同期して出力可能

