

EGOCENTRIC DATA COLLECTION DEVICE

LITCHI EGO

頭部装着型 一人称視点データ収集デバイス

見たもの・行ったことを、そのまま学習データに。LITCHI EGO は広角 RGB カメラ 4 台と構造化光ステレオ深度カメラ 1 台のハイブリッド構成で、両手・身体・作業空間を一人称視点でまるごと記録します。映像・深度・IMU・音声を同期して保存し、模倣学習や VLA など基盤モデル向けのデータ構築にそのまま活用できます。

165°	<0.5%	<1 ms	<400 g
RGB 水平視野角（1台）	深度の空間精度（1 m）	EGO × T1 Pro 同期	本体重量

特長

01 広い視野

1台あたり水平 165°／垂直 130°。4台の配置で手元から周囲の作業空間まで死角少なく記録。最大 1920×1200 @30fps、グローバルシャッター。

02 深度センシング

構造化光ステレオ深度カメラが 1.5 m 以内の近距離作業で物体の位置・距離を高精度に取得。1280×800 @30fps。

03 動きの記録

グローバルシャッターで速い動きのブレを抑制。9軸 IMU（500 Hz）が頭部の動きを同時記録し、画像と IMU を 1 ms 未満で同期。

04 マルチデバイス同期

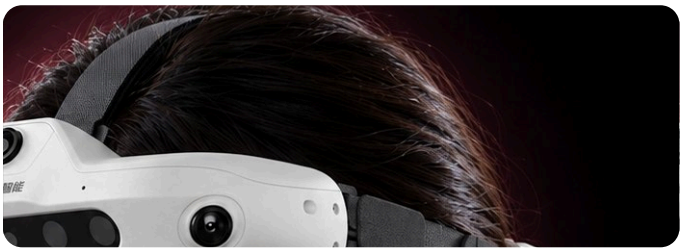
一人称映像・深度・慣性・手の動作を同じ時間軸で記録。外部トリガー入力にも対応し、後処理の位置合わせを削減。

05 軽量・安定装着

400 g 未満の本体と自己適応型の構造で長時間の装着負担を軽減。自己キャリブレーションでパラメータのドリフトを抑制。

06 止まらない連続収集

磁気着脱式バッテリーで交換中も収集を継続。ボタン1つで開始・停止し、セッションを自動命名して保存。





主な仕様

製品構成	広角 RGB カメラ × 4 ＋ 構造化光ステレオ深度カメラ × 1
記録データ	RGB 映像・深度・IMU・音声
推奨作業距離	1.5 m 以内の近距離・高精度作業
RGB 解像度	最大 1920 × 1200 @ 30 fps、グローバルシャッター
RGB 視野角（1台）	H 165° / V 130°
深度 解像度	1280 × 800 ／ 848 × 480 ／ 640 × 480 @ 30 fps
深度 視野角／精度	H 90° / V 65°、空間精度 < 0.5%（1 m）
IMU	9軸・500 Hz
同期精度	画像–IMU < 1 ms ／ EGO–T1 Pro < 1 ms、外部トリガー入力対応
演算プラットフォーム	RK3576 オクタコア ＋ 6 TOPS NPU
メモリ／ストレージ	2 GB LPDDR4X ＋ 64 GB eMMC（microSD 対応）
無線／USB	Wi-Fi 6 ＋ Bluetooth 5.4 ／ USB 3.0 Host・Device
音声	マイク × 4、スピーカー
出力データ	MP4（H.264/H.265）・PTS CSV・IMU CSV・音声ファイル
重量／電源	400 g 未満 ／ 磁気着脱式バッテリー

※ 仕様は予告なく変更となる場合があります。



おすすめ構成：EGO × LITCHI T1 Pro

データ収集グローブ LITCHI T1 Pro と組み合わせると、一人称映像・深度・慣性に加え、手指の関節角度と手のひらの触覚までを同期誤差 1 ms 未満の同じ時間軸で記録できます。

- 「何を見て」「どう手を動かし」「どれだけの力で触れたか」を一度に取得
- 模倣学習・VLA 向けマルチモーダルデータを後処理少なく構築
- 機材導入に加え、作業定義・収集・注釈までのデータ収集サービスにも対応

活用例

- 実世界データセットの大規模構築
- 製造・物流・家事など人の作業行動の研究
- マルチモーダル・物理世界モデルの学習
- ロボットの操作学習・タスク学習のデータ基盤



お問い合わせ　HumansX株式会社
〒108-0073 東京都港区三田2-14-7 ローレル三田505
TEL 03-6665-8958　Mail ihou@humansx.co.jp

価格・納期・デモは
お気軽にご相談ください
humansx.co.jp/contact/