

2021年7月7日

ITD Lab 株式会社

株式会社デジタルメディアプロフェッショナルと連携し

同社の Visual SLAM と当社ステレオカメラの相互接続性を確立・検証

-- AGV, AMR, スモールモビリティ向けステレオカメラ事業を加速 --

超高性能なステレオカメラの開発とライセンス販売を手がけるITD Lab株式会社（本社：神奈川県横浜市緑区、代表取締役 実吉敬二・紫垣卓男、以下ITD Lab）は、株式会社デジタルメディアプロフェッショナル（本社：東京都中野区、代表取締役社長 大澤剛、以下DMP）と連携し、DMPが開発したVisual SLAMソフトウェア「ZIA™ SLAM」とITD Labのステレオカメラの相互接続性を検証・確立しました。これにより、自律走行する移動体やロボットを開発するお客様に対して、手軽で高性能なパッケージソリューションを提供する事が可能となりました。

ITD Labは、各種の移動体やロボット向けに世界最高レベルのステレオカメラを提供しています。これらアプリケーションでは、共通して3次元空間認知機能に対する根強いニーズがある為、その実現の為に、人間の眼に相当する高性能ステレオカメラが必要とされています。衝突回避やピックアップロボットなどと並び、自律走行も3次元空間認知の代表的アプリケーションの一つですが、自律走行型の移動体やロボットを開発するに当たっては、今後はITD LabのステレオカメラとDMPのZIA™ SLAMのパッケージソリューションを手軽に利用できる事になります。高性能で高品質な自律走行システムを、短い開発期間、少ない開発リスク、低コストで実現可能である事を意味し、これらの開発を手がけるお客様のビジネス拡大を強力にバックアップします。

DMP 代表取締役社長 大澤剛氏は、「カメラセンサーを活用した SLAM 技術は自律ロボットを実現する上で高い品質基準が求められる最先端基幹技術です。今回、ITD Lab 社様と連携し、業界最高水準の精度を実現する同社製ステレオカメラと当社 ZIA™ SLAM 及び ZIA™ MOVE の相互接続性を確立できた事を大変うれしく思います。当社は、自律ロボット市場からの高い技術要望に応えられるソリューションベンダーになるべく、日々製品・サービスの高精度化・高性能化を追求しています。今後も、当社技術や製品・サービスの提供だけでなく、ITD Lab 社様をはじめとしたパートナー様との連携を通じて、お客様のロボティクス製品開発全般をサポートしてまいります」と述べています。

ITD Lab のステレオカメラは、膨大な計算量を抱えるステレオマッチングをカメラ内蔵 FPGA (Field Programmable Gate Array) ワンチップで全て処理する為、毎秒 60~160 フレームの超高速カメラであるにも拘らず、システムのコスト・大きさ・消費電力を大幅に抑えています。しかも視差画像の中で物体の輪郭がハッキリと表現される為、高価な LiDAR を使う事なく 衝突回避や自動運転のシステムを組む事が可能です。このような特徴のおかげで、DMP の ZIA™ SLAM とのパッケージソリューションで自律走行を実現しつつ、同時に衝突回避や危険領域判定、更にはロボットピッキングなどの 3 次元空間認知のアプリケーションと一緒に機能搭載する事が可能となります。このような多くの長所を持つ ITD Lab のステレオカメラは、自動車やスモールモビリティ (建機、農機、シニアカー、車椅子、AGV、AMR)、FA ロボット、お掃除ロボットだけで無く、小さくて消費電力が少ない事からドローンへの搭載にも適しています。

【ITD Lab 株式会社とは ?】

ITD Lab は、“スバル・アイサイトで使用されているステレオカメラ” の発明者である元東工大准教授 実吉敬二(現在 ITD Lab 代表取締役 会長 兼 CTO) が創業メンバーの一人となって設立された会社です (設立 2016 年 5 月)。実吉は、1998 年にスバルを退社後 東工大で教鞭を取るかたわら、退官する 2017 年までのほぼ 20 年に渡ってスバルとは独立してステレオカメラ技術の改良・改善に取り組んで来ました。ITD Lab は、実吉のこの蓄積を引き継いでステレオカメラの研究開発をスタートさせました。

本社は神奈川県横浜市緑区長津田町の東工大横浜ベンチャープラザの中にオフィスを構え、代表取締役会長 実吉敬二、代表取締役社長 紫垣卓男、その他 取締役 2 名、社員 12 名を擁しております。

<本件に対する問い合わせ先>

ITD Lab 株式会社 総務部 課長 黒柳 妙子

電話 : 045-532-5281 メール : taeko@itdlab.com