

平成 30 年 8 月 2 日



株式会社アイヴィス
代表取締役社長 石和田 雄二
03-5800-0780 (代表)
URL> <http://www.ivis.co.jp>

JAXA との共同研究成果(vSLAM)が はやぶさ 2 ミッションに貢献することが発表されました

株式会社アイヴィスは、
国立研究開発法人 宇宙航空研究開発機構 (JAXA) の第 3 回研究提案募集 (RFP) 「研究課題 (7) 探査ロボットのための画像による自己位置推定と環境地図作成技術の研究／広域未踏峰分野・アイデア型」で採択された、JAXA との共同研究「超高感度マルチカメラや深層学習を利用した高付加価値 vSLAM 技術の研究開発」(注 1)の成果が、はやぶさ 2 のタッチダウン運用等のミッションに貢献することが、JAXA から発表されましたのでお知らせいたします。

JAXA プレスリリース (2018 年 8 月 2 日)

「はやぶさ 2 ミッションへのオープンイノベーション事業 (vSLAM 研究) 成果の貢献」

http://www.ihub-tansa.jaxa.jp/topics_vslam.html

注 1 : 共同研究の詳細は当社ホームページ (ニュースリリース/PDF) をご覧ください

<http://www.ivis.co.jp/news/news-20170907.pdf> (2017 年 9 月 2 日)



<http://www.ihub-tansa.jaxa.jp/index.html> (JAXA 宇宙探査イノベーションハブ)

- 記 -

[1] はやぶさ2 ミッションに対する貢献について

はやぶさ2が小惑星リュウグウに到着し、秋に予定されている1回目のタッチダウンに向けて準備が進められています。

当社は、JAXA 宇宙探査イノベーションハブとのvSLAM (Visual SLAM)の共同研究を通じて、はやぶさ2から送信されるリュウグウの画像を利用した、精緻な三次元モデルの再構築作業や、三次元情報等の各種表示ツールの開発等を実施することで、はやぶさ2のタッチダウンミッション等に向けた貢献をして参ります。

[2] リュウグウの3Dモデル再構築例

はやぶさ2がリュウグウの約40kmの距離から連続撮影した画像をもとに、当社でリュウグウの三次元モデル再構築を実施いたしました。例を(図1)に示します。

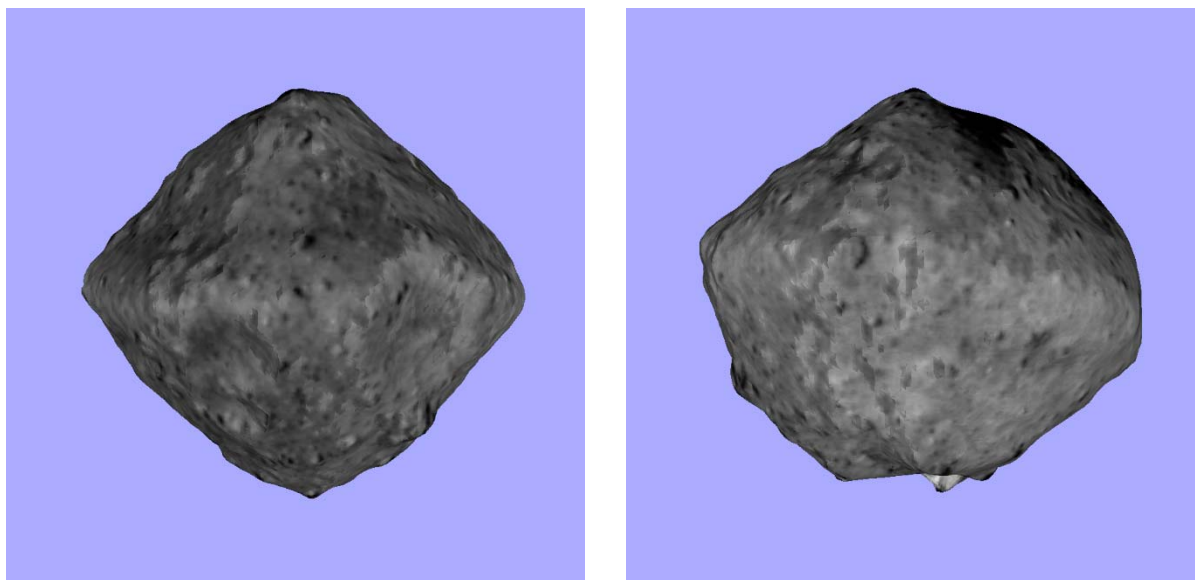


図1：リュウグウのvSLAMによる3次元モデル再構築例

以 上

※当資料の全て又は一部につき、当社及び著作権者の許可なく複製・転載及び印刷・配布を禁じます。