

2024年8月吉日

株式会社アイヴィス  
先進技術研究開発本部

## Japan Robot Week 2024 展示会出展のご案内

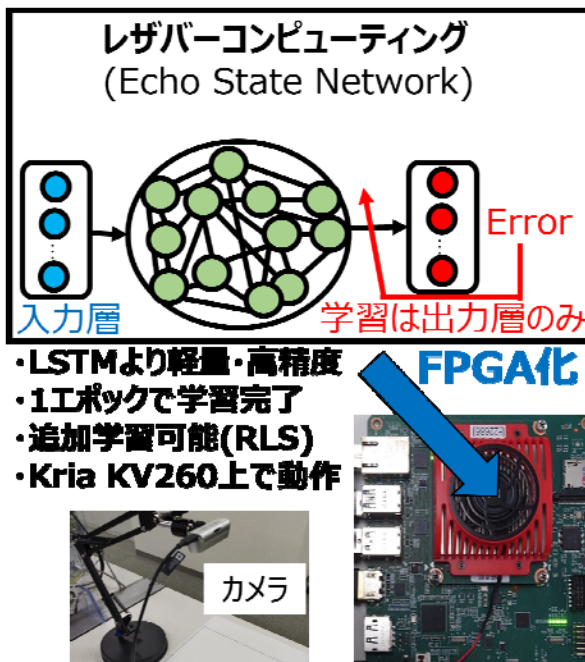
弊社は、来る9月18日(水)～20日(金)東京ビッグサイト 東4・5・6ホールにおきまして開催されます「Japan Robot Week 2024」に出展する運びとなりましたので、ご案内申し上げます。

弊社では、計算コストが安く動的パターン認識性能のすぐれた**レザバーコンピューティングの応用研究**を行っており、**活用例としてジェスチャー認識デモ**を展示致します。レザバーモデルにより指先の動きをリアルタイムに学習し動作の分類を行います。学習セットを変更し学習することで同じレザバーモデルで、指先の動き以外のジェスチャーや動きパタンの分類にも適用できます。デモでは、エッジFPGAにて、現場で収集したデータを短時間に追加学習し即時運用の実演を行います。**深層学習では真似できない、追加データのみ1回提示するだけでの追加学習が可能です。**

将来のレザバーコンピューティング技術の応用展開として、**SLAM (Simultaneous Localization And Mapping)技術との連携**が期待できます。グローバルなナビゲーションはSLAMが担当し、ローカルにおいてはレザバーをベースとした危険予測の世界モデルが自律移動ロボットの安全な移動機能を実現します。そのために弊社は画像SLAMの研究開発も行っており、その要素技術として画像SLAM専用の全天球ステレオカメラも展示致します。

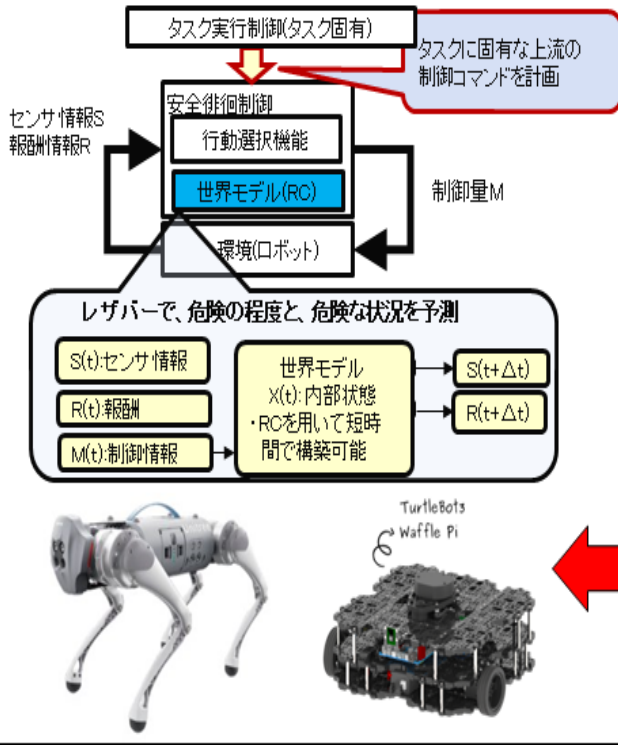
弊社は**小間番号 J-13**に出展いたしますので、ご多忙中とは思いますが是非この機会にご来場賜りますようお願い申し上げます。

### 【 出 展 内 容 】



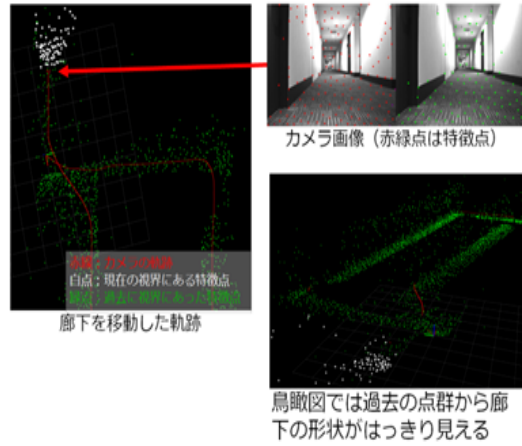
【 将来の、レザバーコンピューティング技術の応用展開の例 】

レザバーコンピューティングを世界モデルとして安全な自律移動機能を獲得



SLAM

Simultaneous Localization and Mappingの略で、自己位置推定と環境地図作成を同時に行う技術



- ・グローバル: SLAMのマップ
- ・ローカル: レザバー世界モデル

【お問い合わせ先】

株式会社アイヴィス 先進技術研究開発本部  
 担当: 松本 茂樹 E-mail: [shigeki.matsumoto@ivis.co.jp](mailto:shigeki.matsumoto@ivis.co.jp)

※レザバーコンピューティングモデルの追加学習に関する成果の一部は、NEDO(国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構)の委託業務の結果得られたものです。