

2018 年 12 月 27 日

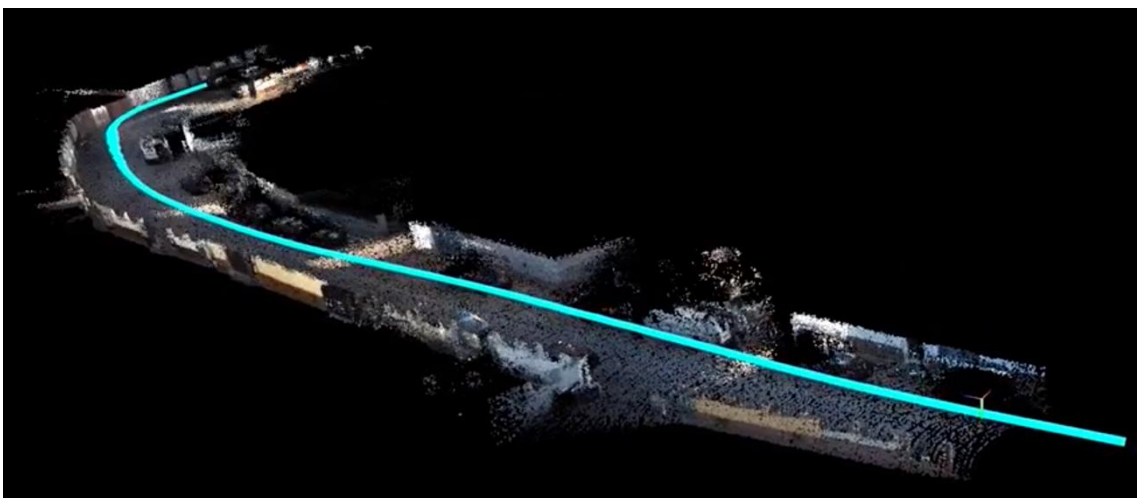
Visual SLAM と LiDAR を技術統合した

Visual-LiDAR-SLAM の開発パートナープログラムを開始

人工知覚（AP: Artificial Perception）の研究開発企業である K u d a n 株式会社（本社：東京都新宿区、代表取締役大野智弘、以下 K u d a n）は、2018 年 12 月 27 日より Visual SLAM と LiDAR を統合した Visual-LiDAR-SLAM を開発するパートナープログラムを新たに開始します。

これまで K u d a n は、Visual SLAM と LiDAR の技術統合を実用可能なレベルに引き上げるべく、各種センサや半導体の組み込みを複数の顧客企業と研究開発を進めてまいりました。この度、当該技術の研究開発完了を持ちまして、開発パートナープログラムを開始いたします。本プログラムにより、自動車の自動運転や 3 次元デジタル地図など、K u d a n の技術を用いて顧客が自身の HW/SW プラットフォームやユースケースに実装することが可能になります。

K u d a n が新たに提供する人工知覚アルゴリズムは、瞬時の位置認識およびリローカライゼーションに用いられる Visual SLAM と、高精度かつ遠距離の 3 次元再構成に用いられる LiDAR 技術を組み合わせることで、機械（ロボティクス）の自律制御に必要なリアルタイムの 3 次元地図構築を理想的に実現します。



図：Visual SLAM と LiDAR によってリアルタイムに取得した 3 次元地図と自己位置軌跡

- ・ 技術デモ動画：<https://www.youtube.com/watch?v=jE-RNOiCjWM>
- ・ 技術ブログ（英語）：<https://www.kudan.eu/kudan-news/visual-slam-and-lidar/>

【K u d a n 株式会社について】

K u d a n は、機械（コンピュータやロボット）の「眼」に相当する人工知覚（AP）技術の研究開発とライセンス提供を行っています。

機械の「脳」に相当する人工知能（AI）と相互補完する基幹技術として、周囲の状況を理解するための「眼」である人工知覚（AP）は、長らく人間の操作や命令に従って機能するだけの存在に留まっていた機械を自律的に機能する方向に進化させる技術です。

現在、独自の人工知覚（AP）技術に加えて、人工知能（AI）や IoT（Internet of Things）との技術融合に向けた、Machine Perception（機械知覚）Deep Perception（深層知覚）や Neural Perception Network（知覚ニューラルネットワーク）に関する研究開発を行っています。

- ・ 会社紹介動画：<https://www.youtube.com/watch?v=gMJb93yNOVo>

■会社概要

会 社 名： K u d a n 株式会社
証券コード： 4425
代 表 者： 代表取締役 大野 智弘

■問い合わせ先

hello@kudan.eu

