

平成29年12月 5 日

各 位

会社名 株 式 会 社 A L B E R T  
代表者名 代 表 取 締 役 社 長 上 村 崇  
(コード番号：3906 東証マザーズ)  
問合せ先 執行役員最高財務責任者 村上 嘉浩  
(TEL. 03-5909-7510)

**NVIDIA主催イベントで自動運転等に応用可能な  
深度推定(距離推定) エンジン発表に関するお知らせ**

当社は、2017年12月12日(火)～13日(水)の2日間、ヒルトン東京お台場で開催されるNVIDIA主催のイベント「GTC Japan 2017 (GPU Technology Conference)」に出展し、ディープラーニングを活用した深度推定(距離推定) エンジンを発表しますので下記の通りお知らせいたします。

記

**1. 技術発表について**

「GTC Japan 2017」は、文部科学省および理化学研究所後援の下、NVIDIAが主催する日本最大のGPUテクノロジーイベントで、GPUテクノロジー関係者が一堂に会します。GPUテクノロジーの活用がディープラーニングの分野で急速に広がっている背景を受け、「GTC Japan 2017」では、自動運転、医療、VR(バーチャルリアリティ)など、AI(人工知能)・ディープラーニングの最重要応用領域における貴重なトレーニングとショーケースが提供されます。

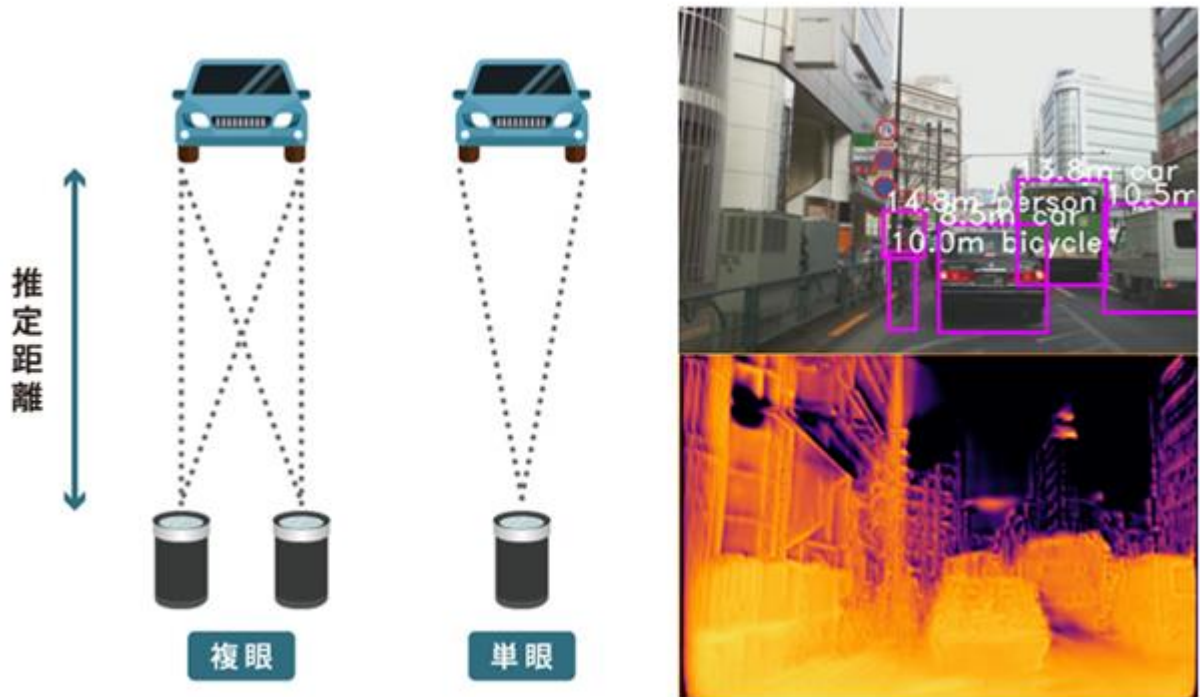
本イベントでALBERTは、自動運転等に応用可能な深度推定(距離推定)エンジンをNVIDIAの自動運转向けAI車載コンピューターであるDRIVE PX Parker AutoCruiseに搭載し、当社展示ブースで発表いたします。また、12日にはNVIDIAのInceptionパートナー70社の中からエントリーされた19社が登壇する「INCEPTION AI スタートアップ サミット」に登壇し、深度推定エンジンのプレゼンテーションを行う他、13日には「ディープラーニング ビジネス/テクニカルトラック」に登壇し、当該技術の発表を行ないます。

**■深度推定(距離推定)とは**

深度推定とは、二次元の映像や画像を解析し、カメラから物体までの距離を推定する技術です。人間の脳は目から見える景色を把握し、物体までの距離を判断することが出来ますが、この判断をディープラーニングを活用して高精度に行なうことが出来るようになりました。深度推定は、自動車の自動運転において人間の目に代わる技術として活用できるほか、工場や倉庫における物資の自動運搬、自動掃除機などの家庭用ロボット、車いすなど、物体の場所と距離を把握して制御する際に必要な、適応領域の広い技術です。

さらに今回ALBERTが発表する深度推定技術では、1つのカメラだけで行なう単眼推定が可能で、且つ極めて安価で汎用的な性能のカメラを用いた場合でも高い推定精度を実現しています。企業が深度推定技術を製品に搭載する際、カメラを含めた追加部品のコストは大きな問題になります。単眼且つ安価なカメラだけで高い推定精度を担保できるALBERTの技術は、こ

の点において高い競争力を発揮します。



単眼カメラによる深度推定イメージ

## 2. 今後の見通し

本技術発表による現時点での業績への影響は軽微であり、今後、業績予想修正の必要性及び公表すべき事項が生じた場合には速やかに開示いたします。

以上