

2019年8月19日

各 位

会 社 名 株式会社自律制御システム研究所
代表者名 代表取締役社長 太田 裕朗
(コード番号：6232 東証マザーズ)
問合せ先 取締役最高財務責任者（CFO）兼
最高経営管理責任者（CAO） 早川 研介
(TEL. 043-305-5871)

米国オートモダリティ社への出資に関するお知らせ

当社は、本で行われた取締役会にて、オートモダリティ社（AutoModality Inc.、所在地：米国・ニューヨーク州、CEO Dan Hennege、以下「オートモダリティ社」）へ出資を行うことを決定いたしましたので、下記の通りお知らせいたします。

記

1. 出資の背景

当社は、インフラ点検、物流・郵便等の分野を中心に、ドローンを活用した業務効率化・無人化・IoTシステムの提供を行っており、特に、非GPS環境下における、画像処理を活用した「Visual SLAM※1」を用いた自律飛行技術、それをドローン制御に組み込む統合技術に強みを持っております。

一方で、オートモダリティ社は「Perceptive Navigation※2」という、当社とは異なるアプローチによる自律飛行技術のソフトウェアを開発しており、これまで国際的なドローンのソフトウェア開発コンテストで優勝するなどの実績を有します。

オートモダリティ社が有する「Perceptive Navigation」を、当社の制御技術に補完的に取り入れることで、より高度・複雑な非GPS環境下での自律飛行を実現することが見込まれ、より自律飛行の難易度が高いとされる案件の獲得を目指すことができます。

また、両社が互いに得意とする日米におけるマーケティングにおいても相互連携を強めていく予定です。

※1 Visual SLAM:

当社が有する画像処理を活用した、飛行環境全体における相対座標系の自己位置推定技術。

ドローンは飛行中に、カメラを通じて得た空間の情報を処理し、ドローンを取り囲む障害物等の場所を示す地図を作成し、自分の位置情報を推定しています。ドローンに搭載されたコンピューターによって、行うことでドローンはGPSや通信を頼ることなく、自らの位置を理解しながら自律的に飛行することが可能です。

※2 Perceptive Navigation:

AutoModality 社の定義する当該技術は、レーザー光を用いたりモータセンシング技術(Lidar)を活用した、対象物の認識を中心とした自己位置推定技術を組み合わせた非 GPS 環境下に有効な技術。

橋梁点検などの開けた空間において動作可能であること、対象物の絶対位置を認識することでドローンの自己位置推定の精度が高くなること等の強みがあります。

2. 出資の概要

出資金額： 2,800 千米ドル

出資実行の予定日： 2019年8月20日

3. オートモダリティ社の概要

名称	AutoModality Inc.
所在地	米国 本社：235 Harrison St, md 8 Syracuse, NY 13202 開発拠点：208 Devon Drive San Rafael, CA 94903
代表者	CEO：Dan Hennege
事業内容	UAV (Unmanned Aerial Vehicle) の飛行ソフトウェア、 関する研究開発、販売
設立年月日	2015年6月

4. 今後の業績に与える影響

今期の当社連結業績に与える影響につきましては、現段階においては軽微であると考えておりますが、今後、開示の必要が生じた際には、その内容を速やかに開示いたします。

以 上