

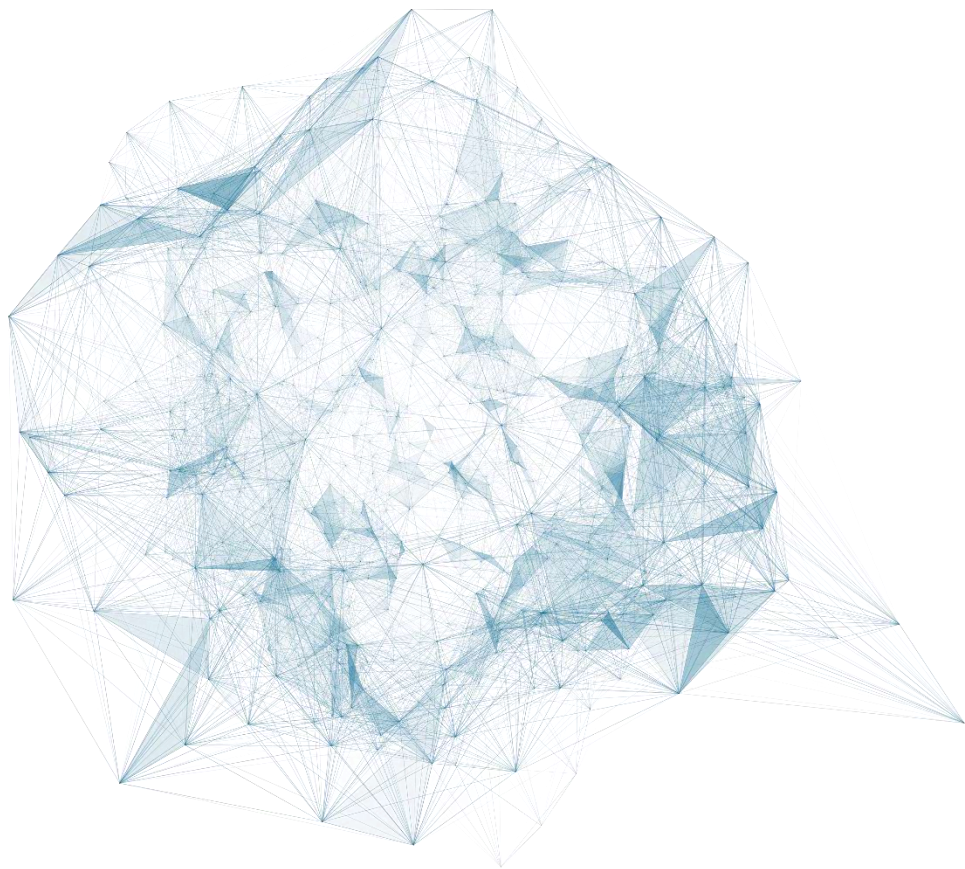


Computermind

Development Stories

開発事例集

～ 製品・システム開発編 ～



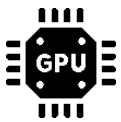
株式会社 **コンピューターマインド**

CTLG_2022_11



AI関連

衛生陶器外観検査自動化	P4
食品異物検査装置開発	P5
リサイクル選別機開発	P6
ペットボトル検出システム開発	P7
青果物外観検査 精度・速度向上	P8
自動車衝突回避システム開発	P9
眼底検査装置への先端技術導入	P10
空調自動調整システム開発	P11
荷物の寸法誤検知の見逃し防止ソリューション	P12
金属加工検査システムC++移植	P13
漁獲物の画像解析システム構築に関する研究開発	P14
骨格抽出検証用ソフトウェア	P15
組み込みデバイス向け機械学習機能開発	P16
AI導入教育支援	P17
AI導入に向けた教育コンサルティング	P18



GPGPU

光線追跡処理GPU化開発	P20
超解像画像開発	P21



点群データ

パレット位置検出	P23
エッジ端末による複数センサSLAM	P24
SLAMによるフォークリフト車両位置推定高精度化	P25
点群データを使用した設備メンテナンスの効率化	P26



データ分析

ダイナミック行動データ解析	P28
位置情報データ処理Python化	P29
報告書データ解析	P30



画像処理

建材外観検査用画像処理PoC P32

カメラ画像処理エンジン開発 P33



制御系ソフトウェア開発

半導体製造装置/FPD製造装置開発支援 P35

電子部品実装関連システム開発支援 P36

ペットボトル外観検査装置開発 P37

カメラ用の交換レンズ制御 P38

スキャンレス・イメージングソフトウェアの開発 P39



金融系ソフトウェア開発

市場系取引管理システム P41

金融商品の業務支援システム(Murex) P42

エネルギー取引・リスク管理システム (ETRM) P43

決済端末アプリ改修 P44



医療系ソフトウェア開発

患者副作用報告管理システム P46

医療系物流システム 開発(SPDシステム) P47

細菌検査システム開発支援 P48



ソフトウェア開発

催事場向けRFIDリーダー用いた決済アプリ開発 P50

運搬物位置特定システム開発 P51

製鉄作業の自動化 P52

高性能AR処理の無遅延サーバサイド処理開発 P53

AI

～ artificial intelligence ～

2012年のILSVRCをきっかけに、第3次AIブームが始まっています。
当社でもいち早くDeepLearningに着目し、これまでに様々な製品、システムを開発してきました。

衛生陶器外観検査自動化

DeepLearningを用いた画像認識技術は高い検出性能と汎化性能により、製造業などにおける外観検査への応用が期待されています。

世の中では多くの研究開発が進められていますが、現状では、「訓練データ（欠陥箇所の画像）の不足」「ワーク撮影するための撮像環境構築の難易度」などから実際の生産ラインへの投入など試験運用も含めた実績は世界的に見てまだ多くはありません。

当社はLIXIL様との衛生陶器外観検査自動化プロジェクトにおいて、PoCによるDeepLearningの物体検知を用いた欠陥箇所検出で成果をあげ、現在ライン投入に向けて本年度内での試験運用開始を進めています。



属人化しがちな目視による検査行程を、最先端技術で自動化

衛生陶器の外観検査自動化をDeepLearning（物体検知）により実現するプロジェクトです。物体検知の精度検証、撮像・ロボット制御プログラムまで搬送系以外全般のソフトウェアを担当しています。

本開発の取り組みに関してLIXIL様とコンピュータマインドの連名で人工知能学会2020年全国大会のインタラクティブセッションにて発表しました。

<https://confit.atlas.jp/guide/event/jsai2020/subject/4Rin1-60/advanced>



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro
開発期間	2018年～
開発人数	PoC 1人 / 本開発2人（予定）
開発言語	C#, Python
使用ネットワーク	SSD512(VGG16)
GPU	GeForce RTX 2080Ti
学習データ数	—
関連技術	<ul style="list-style-type: none"> ・ 深層学習 ・ 物体検知 ・ 前処理 ・ ロボット制御 ・ 高解像度撮像



食品異物検査装置開発

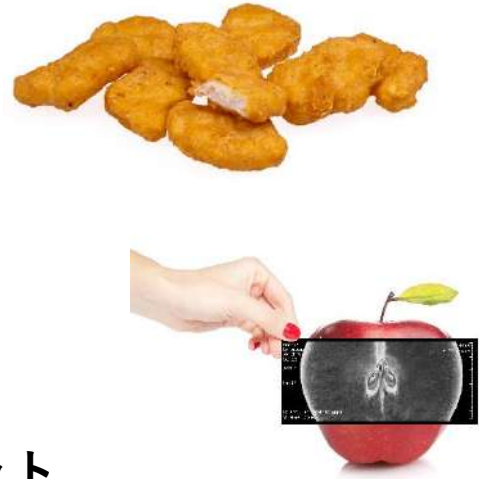
工業製品の部品や、食品などの検査には、X線を用いた検査装置が多く用いられています。通常の可視光を用いた検査装置では物体の背後や内部を検査するために、複数のカメラを用いたり、対象を分解したりする必要があります。

X線画像は、障害物を全て一枚の画像へ落とし込むことが出来るため、大掛かりな装置や手間が不要になります。

可視光画像と比較して、色情報、深度情報等が欠落することにはなりますが、対象物の形状検査であったり、異物検査においては、より特徴をとらえやすくなるメリットがあります。

対象物の形状や、画像内に紛れている異物等の検査をDeepLearningを用いて精度向上させることに取り組んでいます。

また、DeepLearningだけではなく、既存の検査に用いられていない手法で有用である手法の検討も行っています。



既存システムの性能向上、コストカット

検査装置にて撮像した画像に対して、DeepLearningの物体検出技術を適用することにより、以前は取り逃していた異物を多数検出することに成功しています。

また、画像処理の場合、複雑な処理工程を段階的に処理することが多く、1検査当たりの処理時間が長くなってしまうと、全体の生産効率に影響します。

本技術では、1検査（1画像）あたりおよそ100ms以下での高速な検査が可能となっており、生産効率を落とさず、検査精度の向上を図ることに成功しました。

開発例

一般的にDeepLearningでの処理を実施する際には、高性能、高価なGPUが必要となり、装置の生産コストに大きく影響します。

そのため、GPUを使用せずに、PCに標準搭載されているCPUのみで、DeepLearning処理を実行する検証も実施しています。

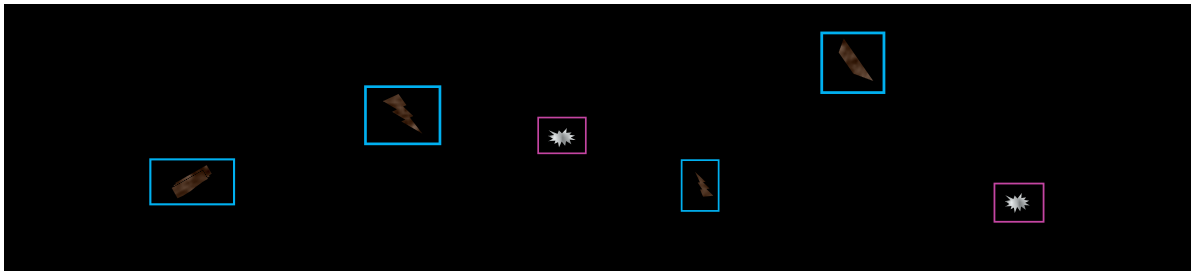
精度、速度を可能な限り維持したまま、GPUを使用しない形での検査処理は装置開発のコスト面で大きなアドバンテージとなります。

項目	詳細情報
OS	Windows 10 pro
開発期間	6ヶ月
開発人数	2人
開発言語	C#,C++,Python
使用ネットワーク	SSD,Yolov3
GPU	開発：GTX1080Ti、RTX2080Ti 動作：GTX1080Ti、RTX2080Ti
学習データ数	2000枚～
関連技術	Openvino

リサイクル選別機開発

ある選別装置では、非DeepLearningの画像処理を用いた手法で、画像に映った素材の位置を特定する機能が組み込まれていました。この方法では、熟練したエンジニアがターゲットとなる素材毎に特徴量をプログラミングし調整を行う必要があり、多くの時間的コスト・人的コストがかかっていました。

DeepLearningによる物体検出では、先述したような熟練者による調整が必要なく、大量のターゲット素材の画像を学習するだけで、既存の画像処理を超える精度で推論が可能となります。また、このような物体検出を実際のシステムに導入する場合、推論時間が問題となる場合がありますが、本システムにおける物体検出の推論時間は、約50msecと非常に高速な推論が可能です。

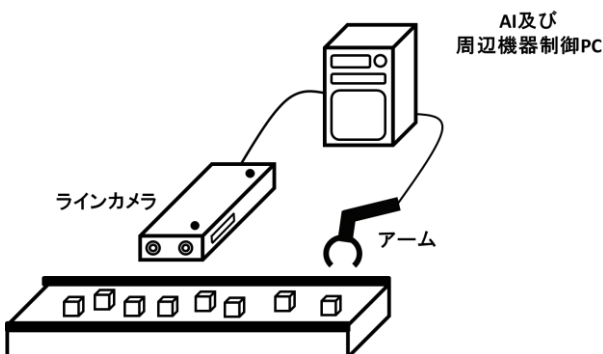


素材の物体検出のイメージ

GUIアプリケーションや選別機の周辺機器制御の実装

本システムの概要に関して記載します。ベルトコンベアにより流れてくる複数種類の物体をラインカメラで撮像し、AIを用いた物体検出を行います。AIによって算出された物体の種類及び位置を利用して、ロボットアームに物体を掴むように指示を出します。本開発はDeepLearningの物体検出の検証・実装だけでなく、カメラ制御やユーザーが実際に選別機を動かすためのGUIアプリケーションの開発も行っています。

また、本開発のDeepLearning関連の実装は、推論処理のみを組み込んだのではなく、学習用のデータセットの作成や、モデルの学習機能も作成しています。このようにAI処理部分のみの実装・検証だけでなく、周辺機器の制御やアプリケーションの作成など幅広い開発を行いました。



開発例

項目	詳細情報
OS	Ubuntu 16.04 LTS
開発期間	6ヶ月
開発人数	3人
開発言語	C++ ,C# CUDA, Python
GPU	開発：Nvidia Geforce RTX 1080Ti 動作：Nvidia Geforce RTX 1080Ti
関連技術	DeepLearning MonoDevelop

ペットボトル検出システム開発

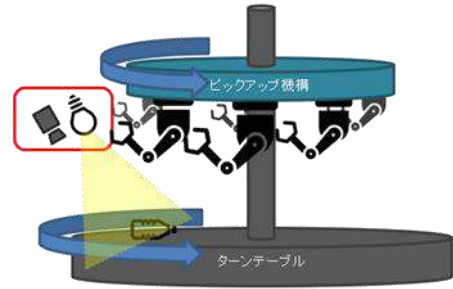
プラスチックごみに含まれるペットボトルを検出するためのシステム開発を行いました。

ターンテーブル上を流れるごみをカメラで撮像し、ペットボトル検出のAIモデルを用いて検出した矩形の中心座標を装置に通知することで、装置天井面に設置されたロボットアームがペットボトルをピックアップします。

産業用カメラを用いて1秒周期で撮像と推論を行い、1回の撮像につき最大3個のボトルを処理することが出来、現在人が手動で行っている作業の省力化を実現しています。

またカメラのキャリブレーション機能を開発し、装置の振動などによりカメラ位置がずれてしまった場合でも、ワンアクションでの座標補正を可能としました。

これにより、装置導入後のメンテナンスコスト削減にも繋がっています。



DeepEyeを用いたお客様自身によるAIモデルの開発

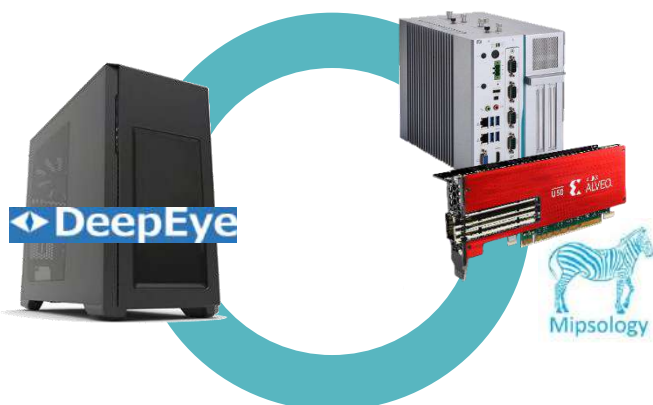
本システムで用いるペットボトル検出のAIモデルは、当社製品の『DeepEye』を用いて作成しております。

『DeepEye』を用いることで誰でも簡単にAIモデルを作成することができ、AI開発にかかるコストを低減し、かつ運用後の保守をお客様自身で行って頂くことが可能となります。

Mipsology社のAIアクセラレータ「Zebra」を介して、XILINX社のFPGA「Alveo U50」を搭載したAVNET社製小型産業用PCにて推論を行っており、高速・省電力・省スペースなシステムを実現しています。

産業用カメラから別のセンサーへの置き換えや、AIモデルを置き換えることにより、ペットボトル以外の対象物にも低コストで適用可能です。

開発例



項目	詳細情報
OS	Ubuntu18.04 LTS
開発期間	6か月
開発規模	3人
開発言語	C#,Python
使用ネットワーク	SSD
AIアクセラレータ	Mipsology Zebra
学習データ数	3000件～
関連技術	カメラキャリブレーション WebSocket PLC制御(MCプロトコル)

青果物外観検査 精度・速度向上

従来の画像処理で動作している外観検査などのシステムに、新たにAIを導入する際には、分類精度は勿論のこと、処理速度や保守性など様々な課題をクリアしていく必要があります。

当社では単にAIモデルの精度向上だけでなく、

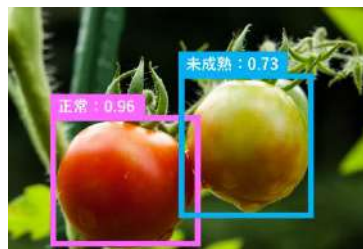
- ・モデルの軽量化や速度の向上
- ・各種ツールの作成
- ・ハードウェアの選定 など

広い範囲でコンサルティングを行っています。



また、必要に応じて適用するAI手法の解説資料の作成や、お客様の興味を持つ技術の解説なども実施可能であるため、お客様自身も知見を深めることができます。

既存モデルのチューニング



野菜の選別のイメージ図

野菜や果物の選別装置に組み込まれているDeepLearningを利用した画像分類、物体検知モデルの高速化、及び精度向上に取り組みました。

既存の学習済みモデルの高速化にはTensorRTを用いており、可能な限り元のモデルの精度を保つようにチューニングを行いました。

その結果、AI部分の処理速度に関しては精度を保ちつつ、画像分類モデルでは約8倍、物体検知モデルでは約3倍の速度向上を実現しました。

開発例

当社ではAI部分の開発だけではなく、既存のシステムにAIを組み込むことも可能です。

また、本開発は当社の技術者がコンサルティングを実施し、お客様の持つDeepLearning全般にわたる疑問への回答や、論文の解説等も行いました。

項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro
開発期間	6ヶ月
開発人数	2人
開発言語	C++, CUDA, Python
GPU	開発：Nvidia Geforce RTX 2080Ti 動作：Nvidia Geforce RTX 2080Ti
関連技術	DeepLearning TensorRTによる高速化

自動車衝突回避システム開発

管理会社が高速道路上で点検作業等を行う際に車線規制を実施しますが、一般車両がこの規制に気づかず規制車線に侵入してしまい、点検作業を行っている作業員や車両に追突するという人命に関する事故が発生しています。

また、工事車両は定期的に動きながら作業を行っているため、従来の技術では車両進行に合わせた規制エリアの設定や、トンネル内や天候の変化による、車両の見え方の違いに対応ができず、限定的な環境下での運用に留まっておりました。

当社では、上記のような従来の技術では実現が難しい課題に対して、DeepLearningの物体検知技術を活用し、この問題を解決するソリューション構築を行っております。



ソフトウェアからハードウェアまで一括提供

DeepLearningによる物体検知などの技術を実用化するには、必ずシステム化が必要になります。

当社ではDeepLearningに加えて、これまで培ってきたハードウェアの制御技術、通信技術からソフトウェアをご提案しました。

また、システムに最適なカメラなどのハードウェア選定まで、システム化に必要なすべての要素をワンストップで一括提供しています。

本開発においても、DeepLearningには、Nvidia社のJetson Xavier AGXをベースとした端末を採用し、WindowsのPCと通信を行い、リアルタイムに物体検知結果を車載モニター画面に表示します。

開発に着手する前に、事前にPoCフェーズを設け、技術的な課題や手法について、お客様と認識を合わせながら、納得感を持って開発を進めていきます。

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows, Linux
開発期間	PoC:3ヶ月 開発:4ヶ月(試作)
開発人数	3人
開発言語	C#, C++
使用ネットワーク	YOLO v4 tiny
GPU	開発: GTX 1080Ti 動作: Jetson Xavier AGX
学習データ数	約16万枚
関連技術	物体検知



眼底検査装置への先端技術導入

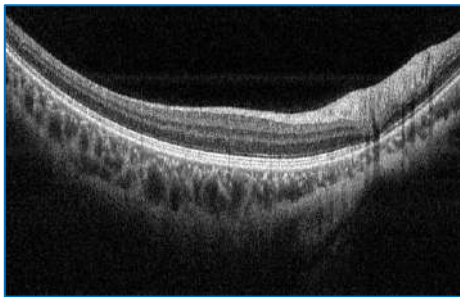
【国立研究開発法人日本医療研究開発機構（AMED）プロジェクト】

現在、超高齢化社会の到来と共に、加齢に伴う眼疾患が増加傾向にあります。

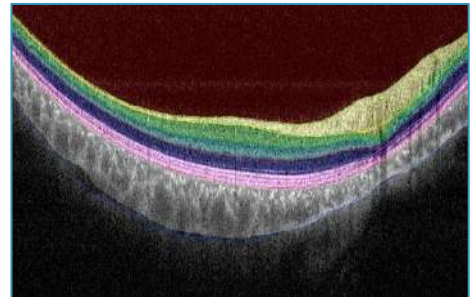
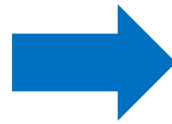
失明や、著しい視力低下は、大きな社会的負担を伴うため、眼疾患の精確な診断・治療は医療現場の課題となっています。

眼疾患の診療は日々進歩していますが、生体組織の情報は必ずしも十分ではなく、病態の把握に限界があります。

本開発では、検査装置メーカー様と協力し、新たな組織特性情報を得るとともに、その情報を最大限生かすためDeepLearning、GPGPU等の先端技術を用い、より多角的に病態を把握する手段を示し、この課題に対応しています。



Deep Neural Network

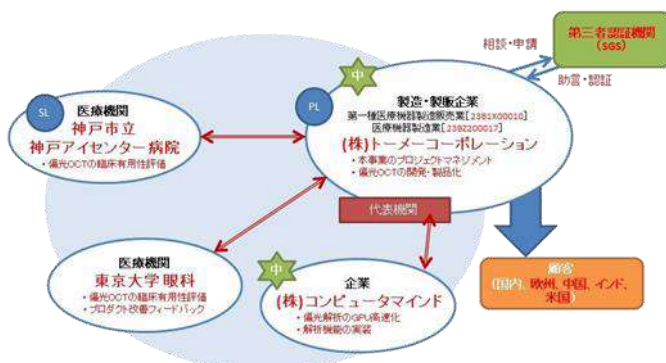


詳細な生体組織情報の取得、診察から結果提示までの高速化

当社ではDeepLearningを用い、これらの識別をセグメンテーション技術にて実施しました。人間でも識別が難しいとされる層の境界を、高速かつ精度高く識別することができています。本技術により、診断の際に重要とされる部位の検出が容易となり、より正確な生体組織情報の取得につながります。

また、装置から取得できるのはあくまで信号情報であり、可視化するためには膨大な数値計算が必要となります。従来手法では、1回の診察データを計算するのに、およそ1時間かかっていました。本計算をGPGPUにて実装しなおし、5分程度まで短縮することに成功しています。

補助事業の実施体制



開発例

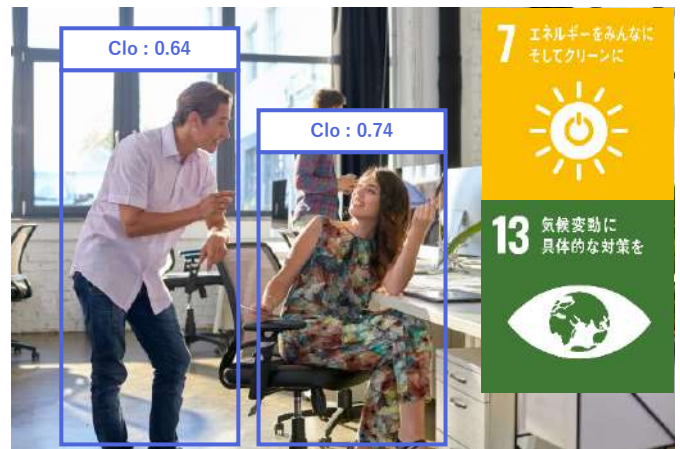
項目	詳細情報
OS	Windows10
開発期間	5年
開発人数	5人
開発言語	Qt,C++,Python
使用ネットワーク	DeepLab V3+
GPU	Quadro RTX 4000
学習データ数	12000枚～
関連技術	CUDA

空調自動調整システム開発

近年、SDGsの一つとして、エネルギーの効率的な活用が注目されております。

オフィスや商業施設では、様々な方が活動を行っており、各人が感じている体感温度には差があり、一括的な温度調節では、有効かつ最適な温度調節をするには限界がありました。そこで、画像から人の検出および服装の推定を行い、人数と着衣量(Clo値)を算出することで、各人の体感温度を定量化するシステムを開発しました。

本システムと竹中工務店様の空調システムを組み合わせることで、局所的な温度管理が可能となり、エネルギーを効率的に活用することが可能となります。



AIエッジデバイス(AE2100)を使用したエンドポイント推論

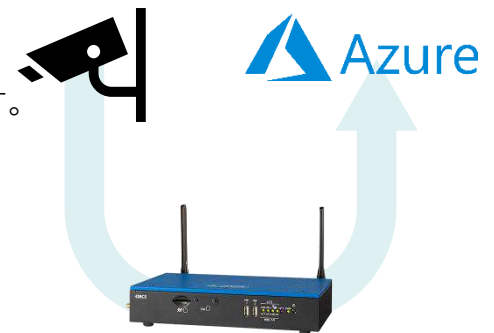
DeepLearning による推定処理はGPUを用いるのが一般的ですが、本システムではCPUでの推論処理に特化したフレームワークである、OpenVINOを使用し、AE2100に搭載されているIntel Movidius上で処理を行っています。

これにより、エッジ端末上でも高速な推論処理を実現しています。

また、AE2100に標準搭載されている機能を用いて、推論結果をMicrosoft Azure へ転送し、クラウドでのデータ保存を行っております。

AE2100は標準でMicrosoft Azureとの連携機能があるため、生産現場などでビッグデータを蓄積していくタスクにも対応可能です。

本システムを活用することで、空調制御の他に、商業施設の店舗内の人流解析、男女比、年齢層解析などのマーケティング分野への適用や、オフィス内の人口密度計測、労務管理などへの適用を考えることが可能です。



開発例

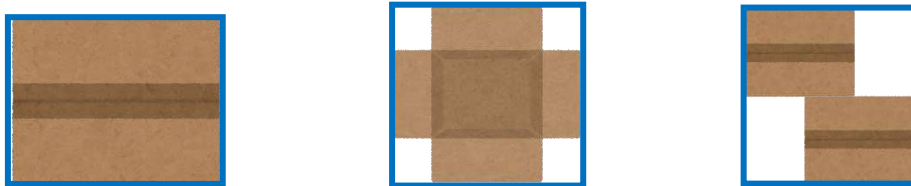
項目	詳細情報
OS	Yocto Linux 2.5.1
開発期間	1年
開発規模	5人
開発言語	C#,C++,Python
使用ネットワーク	SSD(MovilenetV1), DenseNet
AIアクセラレータ	Intel Movidius Miriad X VPU
学習データ数	3000件～
関連技術	OpenVINO, Docker, Microsoft Azure

荷物の寸法誤検知の見逃し防止ソリューション

某物流会社では、コンベアで流れてくるダンボール等のサイズを画像処理で計測し、荷物のサイズを計測するシステムを運用されていました。

しかし、“蓋が開いている”、“複数の荷物がカメラに写り込んでいる”、“不測の事態で破損している”等の状態の際に、正しい荷物のサイズを計測できない問題がありました。

本システムでは、DeepLearningと画像処理を組み合わせ、画像から貨物の形や大きさ（幅、長さ、高さ）を計測し、上位システムでの計測値との差分が大きいものを誤検知の可能性のある貨物としてユーザに通知するアプリケーションの作成まで行いました。



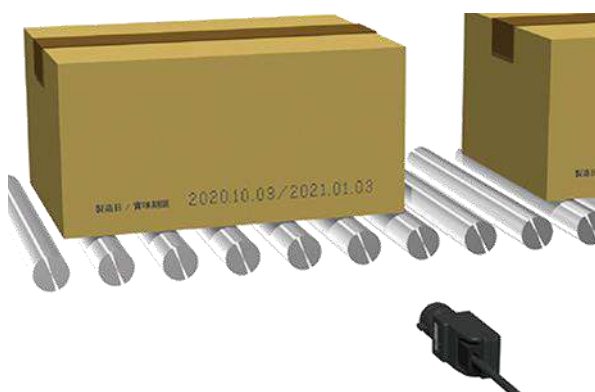
運用を見据えたアプリケーションの開発

本システムの開発にあたり、お客様は既存の運用のサポートとして、AIを導入したいとの要望からスタートしました。

精度の高いAIモデルを開発することも重要ですが、お客様の運用にフィットしなければ、本来の意味での業務改善が成功したとは言えません。

そこで、お客様の運用方法をつぶさにヒアリングし、様々な提案を行った上で、アプリ部の開発においてはDeepLearningと画像処理を逐次的に行いRDBに登録するサービスと、その結果をRDBから参照し可視化とファイル出力が行えるGUIアプリからなるシステム構成を開発し、既存の運用を阻害することなく、スムーズにAIを導入致しました。

また、運用環境ではコストの高いGPUを用いず、複数台のPCを並列稼働させる仕組みを実現して1日で数万単位の荷物を解析する動作環境を実現しています。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro
開発期間	2021/7~2022/3
開発規模	3名
開発言語	Python, C# Windows form
使用ネットワーク	detectron2(Segmentation)
GPU	(学習のみ)
学習データ数	800枚程度
関連技術	

金属加工検査システムC++移植

AIを用いたソフトウェアの実装には、ライブラリの豊富さや開発の容易さからPythonを使用するケースが一般的になっています。

ただし、インタプリタ言語であるPythonは、実行速度が遅く、高速化を試みたとしても、実運用に耐えうる処理速度の実現が困難なケースもありました。

枝切りや量子化などでモデルを軽量化することで、高速化を図る手法もありますが、精度が変わってしまったり、ボトルネックがモデル以外にあった場合にあまり効果を発揮しないこともあります。

本件では、お客様が実装されたPythonのコードをC++へ移植し、高速化を実現しております。



C++への移植で実行時間が半分以下に

Pythonはライブラリ単位での高速化の努力が世界的に続けられていますが、コード全体を最適化してCPUの命令に直接置き換えるC/C++とは速度の面では比較になりません。

本件では、Pythonコードでは1データの解析に2秒以上の時間がかかっていたところ、C++化によって1秒を切る高速化を実現しました。

お客様が作成されたCUIツールの利用をもっと便利にするGUIインタフェースの作成も請け負っており、データの加工・解析がより快適になります。



利用するAIライブラリ・ソフトウェアの追加などの要望にも柔軟に対応しております。

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro
開発期間	2019
開発規模	3人
開発言語	C++/Python
使用ネットワーク	Yolov3、U-Net 等
GPU	GeForce RTX 20シリーズ等
学習データ数	任意(学習用のツールも含めて開発)
関連技術	C/C++ 物体検出 セグメンテーション

漁獲物の画像解析システム構築に関する研究開発

地球温暖化等の様々な原因により、世界的に水産資源は減少しております。今後も我々が魚を食べ続けるためには、現状の水産資源を正確に把握し、水揚げ量をコントロールする必要があります。

現状の資源評価は、人手に頼っている部分が多く、資源評価の高度化と評価対象種拡大のため、漁業現場からこれまで以上の漁獲物に関する情報を取得する必要がある一方で、漁業現場での作業増大は避けるべき事項であることと言えます。

そのため、画像解析技術を導入し、漁港等の水揚げ市場における漁獲物の画像データを用いて尾数や生物情報を迅速に収集・解析処理するシステムの開発・構築を目指し、研究開発を行っています。



画像の撮影から解析までを行うシステムの構築に係わる検証

本件では、まず水揚げされた漁獲物を漁港で撮影するステップからスタートしました。CCS株式会社と合同で、常に水を扱う漁港での耐久性と、屋外使用による汎用性を兼ね備えた撮像システムを構築しました。

撮像条件(カメラと照明の関係等)の選定には、当社の画像処理のノウハウを活かし、より画像処理がしやすい撮像条件の選定をサポートしております。

取得した画像のサーバへのアップロードなど、今後の実運用を見据えて様々な検証を行っています。

今後は、本システムの早期実現および様々な漁港で使用できる汎用化を目指し、撮像システムやシステム構成の最適化の検証を行っていく計画です。



開発例

項目	詳細情報
OS	Ubuntu 18.04.5 LTS
開発期間	半年
開発規模	2人
開発言語	C#, Python
使用ネットワーク	MaskRCNN、SOLOv2
GPU	GeForce GTX 1080 Ti
学習データ数	約5000
関連技術	<ul style="list-style-type: none"> ・ 深層学習 ・ セグメンテーション ・ 画像処理 ・ OpenCV

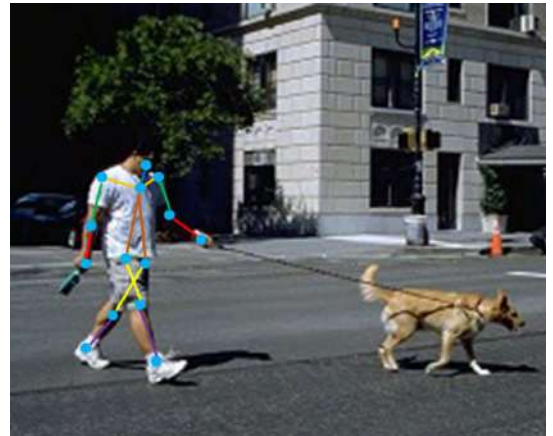
骨格抽出検証用ソフトウェア

人の関節などの位置を推定する技術を「骨格抽出」や「姿勢推定」と言います。骨格抽出は、自動運転分野で歩行者の検出で使用されており、スポーツ分野では人の動きを解析し、指導や採点でも利用が可能です。

上記以外にもセキュリティ分野や、動線解析など応用の幅が非常に広い技術です。

当社ではDeepLearningを用いた動画・静止画からの骨格抽出に取り組んでいます。

骨格抽出を実行可能なGUIアプリケーションの作成や、DeepLearningモデルが推定した関節位置情報のクレンジングや、結果の解析にも取り組んでいます。



骨格抽出のイメージ図

骨格抽出をアプリケーションから利用する

動画に対してDeepLearningの骨格抽出アルゴリズムを適用し、関節や目などの位置推定を行ない、その結果を解析する開発に取り組みました。

本開発は、「DeepLearningを利用した骨格抽出が、どの程度使用できるか」を判断するためのPoCの側面が強く、新たな学習は行わずに、公開されている既存のモデル、学習済みモデルを使用しました。

お客様が実施する推論・精度評価のサイクルを効率化するために、通常はコマンドラインで実行する骨格抽出の処理を、画面上で条件の設定、実行ができるGUIアプリケーションを開発しました。

このアプリケーションはクロスプラットフォーム対応しており、Windows, Ubuntuで動作します。

当社では上記のように、お客様に合わせた環境での開発が可能です。

本開発では骨格抽出モデルの学習は実施していませんが、モデルの精度向上、骨格抽出モデルの出力する解析結果の分析、アプリケーションツールの作成、モデル学習器の作成などの作業も実施可能です。

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows10 Pro, Ubuntu 180.4 LTS
開発期間	3ヶ月
開発人数	1人
開発言語	Java, Python, Pytorch
使用ネットワーク	公開されているネットワークの使用ライセンスを購入
GPU	開発：Nvidia Geforce RTX 2080Ti 動作：Nvidia Geforce RTX 2080Ti
学習データ数	公開されている学習済みモデルの使用
関連技術	DeepLearning 骨格抽出

組み込みデバイス向け機械学習機能開発

本案件では、組み込みデバイスとして、TI社のDSP向けにサポートベクターマシン(以下、SVM)を利用した二値分類、多値分類、クラスタリング、回帰の四手法を実装しました。

SVMについてはアルゴリズムを国立台湾大学で開発されたLIBSVMに準拠し、各種手法に適用しています。

また、メモリ管理は本デバイス向けに独自に実装したものを用いています。

クラスやインターフェスの設計、エクセルによる理論検証、周辺理論や詳細な数式の式変形をドキュメント化、Windows上での実装、DSPへの適用、速度評価、精度評価までを2か月の期間で実施しました。

組み込みデバイス上で高速に動作

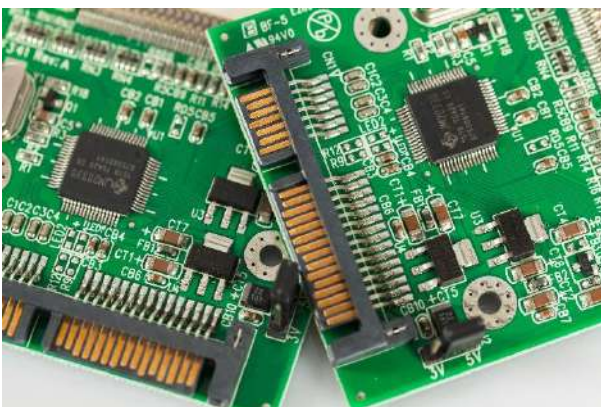
SVMは、第三次AIブーム以前から活躍する機械学習の手法ですが、現在でも、単体で、またDeepLearningとの組み合わせとしても多く用いられています。

しかし、長く使われてきているため、ライブラリとして成熟、複雑化しており、そのまま組み込みデバイスで動作させることは困難です。

こういった背景から、本案件ではこれらを技術資料から再現実装し、最終的にオリジナルに遜色ない形で動作することを確認しました。

$$\frac{1}{vN} - \lambda_n = \mu_n \geq 0, \lambda_n \geq 0$$

$$0 \leq \lambda_n \leq \frac{1}{vN}$$



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows、
開発期間	2か月
開発人数	1人
開発言語	C/C++
使用ネットワーク	サポートベクターマシン (非ニューラル)
GPU	開発：なしorDSP 動作：DSP
学習データ数	-
関連技術	DSP(組み込みデバイス) サポートベクターマシン

AI導入教育支援

AI (DeepLearning) を用いた技術、ノウハウは以前より一般的になりつつありますが、自身の現場で、実装できる程のノウハウや技術者を教育することは難しいと言わざるを得ません。

当社では、DeepLearning x ハードウェア制御 を学ぶことが出来る教育コンテンツを開発しました。

コンテンツはNVIDIAが販売するJetBotを用いた教育コンテンツに加え、お客様が抱えている問題と合わせた教育コンテンツとしてオーダーメイドをすることも可能です。

JetBotは、NVIDIA製のAI用コントローラ Jetson Nanoを使用したミニサイズのAIカープラットフォームです。

TensorRTやYOLOを用いて、衝突回避や物体追従などの自立走行を行うロボットを手軽に実現することが出来ます。

Python言語を用いた基礎的なプログラム処理の流れも開発環境Jupyter Notebookの利用法から学ぶことができます。



AI技術に関する企業向けセミナーの実施

DeepLearningを実装、実現するための基本的な知識を学ぶことが出来ます。

本コンテンツでは、画像処理を用いるためのソフトウェアに関しても具体的なソースコードと共に現役のエンジニアが講義を行います。

自身で実装する以外でも、外部の企業と協業してAI、IoT製品を開発するために必要とされる知識を体験し、学ぶことが出来ます。研修の基礎コースは2日間程度をベースとし、ニーズに合わせてカスタマイズを行うことが可能です。



開発例

項目	詳細情報
研修期間	2日～（カスタマイズ可）
研修体制	10人程度にて対応（オンラインも可能）
関連技術	OpenCV, Darknet(YOLO), SSD, TensorRT

AI導入に向けた教育コンサルティング

AI開発をする場合、当社のようなAIベンダーに依頼するケースが多いと思います。ただし、予算的な理由やデータの機密の関係で自社内で開発したいといった需要もあります。

当社では社内にてAI人材を教育したいというニーズに合わせ、1年程度のスパンをかけたAI導入を行うための教育支援を行っています。

教育の効果を最大限とするために大きく分けて2つのアプローチをとっており、1つ目は「顧客の技術理解に合わせた教育講座の作成と開催」、2つ目は「現場課題における課題解決に向けた定期的な技術指導会の実施」です。

前者はIoTを実現するための基礎的な仕組みの指導や、Windows上で動作するアプリケーションを作成するための技術支援などにも取り組んでおり、AIのモデルを作成して終わりという短絡的な指導ではなく、お客様毎の目標に合わせた形で幅広い技術支援を提供できる提案を行っています。

講師は現役のエンジニアが行うので、深いレベルの技術教育を行うことができます。

定型のない、顧客に合わせた教育カリキュラムの作成

本取り組みでは、当社にてノウハウとして蓄積しているいくつかのカリキュラムを準備していますが、お客様ごとにシステムやAIに対する基礎知識は異なるという現実があります。そのため、当社ではどのような知識を受講者に与えたいかという観点のヒアリングから開始し、教育カリキュラムを作成していきます。

例えば、DeepLearningの仕組みから学びたいというご要望があれば、順伝播や逆伝播処理の知識から講義として開始を行い、実装を学びたいというご要望であればOSS（OpenCVやYolo、Tensorflow）の具体的な実装方法を体験するカリキュラムをご提案できます。

また、Raspberry PiやJetsonを用いたハードウェア上での実装にも対応出来る基礎講義も扱っているので、体験型学習をベースにしたカリキュラムもご提案することが可能です。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows, Ubuntu, Raspbian OS
開発期間	ヒアリング～作成：3ヶ月 ※ カリキュラム内容により変動します 講義：1日～数日程度
規模	～10名程度（1講師あたり）
開発言語	python, C#

GPGPU

～ General-purpose computing on graphics processing units ～

AI (DeepLearning) で使用されているGPUですが、豊富なコア数を有効活用して、演算処理の高速化が可能です。

GPUを効率よく使用するためには専用言語《CUDA》で実装する必要があります。

当社では、いち早くGPUによる高速化の優位性を見出し、案件を成功させて来ました。

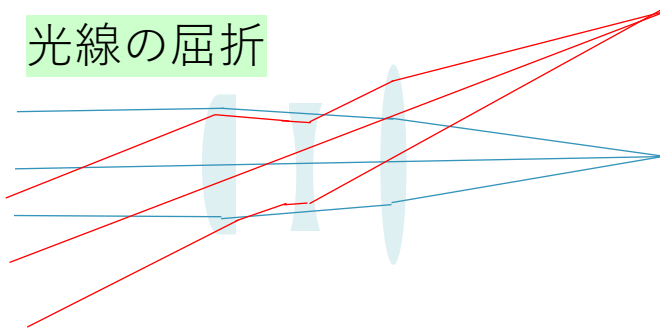
光線追跡処理GPU化開発

光線を用いて光の振る舞い(屈折率など)をシミュレーションすることを光線追跡(Ray Tracing)と言います。

光の起点からあらゆる方向へそれぞれ光線が伸びていき、それら全て様々な要因で光線の向きが変わりながら進むため、どこの対象物に当たるか光線の数だけシミュレートすることは、非常に計算時間が掛かります。

そこで、独立した計算を並列に処理することに特化したGPUを用いることで、一つ一つの光線のシミュレートを並列に計算し、処理時間を高速化しました。

光線の屈折



GPGPUで43倍の高速化

オリジナルのソフトで処理時間のボトルネックとなっている箇所を特定し、原因となっているループ文処理を、Nvidia社が提供しているGPU向け統合プラットフォームのCUDAを用いてGPUで並列計算が実行できるように処理を置き換えました。

また、処理の並列化の実装とともに、計算アルゴリズムの見直しも併せて実施しました。最適化計算アルゴリズムで精度が変わらず、かつ、より高速に収束できるアルゴリズムを提案し、お客様より承認を得て実装しました。

シミュレートの条件をお客様が指定した条件に限定して特定の計算パターンに対して並列計算アルゴリズムを最適化したことで、オリジナルのソフトの処理時間に比べて43倍の高速化を達成しました。

オリジナル(CPU)と高速化対応(GPU)の処理時間比較

処理時間(sec)	
CPU	481.5
GPU	11

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows
開発期間	3ヶ月
開発人数	2人
開発言語	C++, CUDA
GPU	開発: Quadro K4000 動作: GeForce GTX 780
関連技術	GPGPU

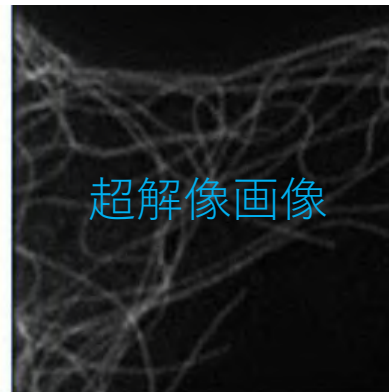
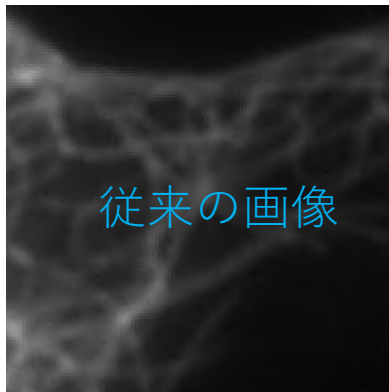
超解像画像開発

SIMとは、教科書や化学番組などでみる生きた組織や細胞などを、高解像画像で撮影できる超解像顕微鏡システムです。

SIMでは構造化照明顕微鏡法（Structured illumination Microscopy）により、従来の光学顕微鏡の2倍の超解像画像を取得が可能です。

従来の光学顕微鏡の限界を大きく上回る分解能を実現し、生きた細胞の微細構造や分子レベルでの観察が可能です。

主に、生物、医学、医療の研究機関や、大学で行われている最先端の研究などに使用されている観察方法です。



例として上記のサンプル画像のように従来の画像より超解像画像のほうが解像度が上がり、よりシャープに見えるようになります。

従来の光学顕微鏡の2倍の高解像度化

SIM、「構造化照明」というパターンで標本をカメラで撮影して、その撮影した画像を画像演算によって元の構造を復元することで、従来の顕微鏡の分解能の2倍の超解像画像を作成しています。

超解像画像作成の画像演算のための処理コストが大きく、CPUでは非常に時間がかかってしまいます。

当社では、画像演算処理にGPUを用いることで、処理時間の短縮を行いました。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro
開発期間	7年（継続してバージョンアップ）
開発人数	1人
開発言語	C++
関連技術	超解像 CUDA

点群データ

～ Point cloud data ～

3次元データを用いて、対象物の測距や3次元の形状情報を取得する技術です。

ロボットの自己位置を取得することもでき、近年注目を集めています。

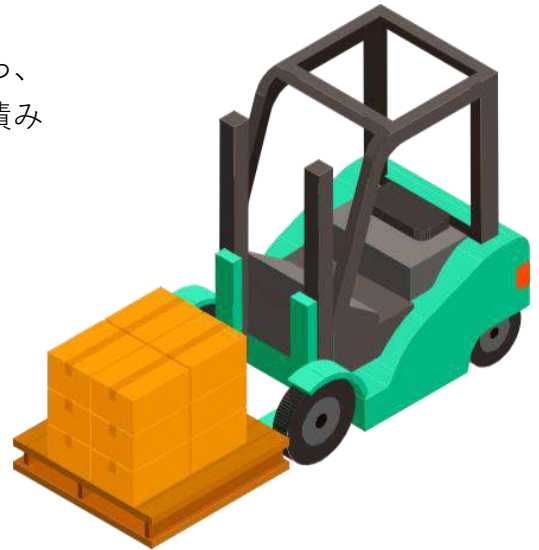
AI、ROS等の技術を組み合わせて最適解をご提案差し上げています。

パレット位置検出

昨今、物流の現場でフォークリフトの自動運転を実用化しようという動きが高まっています。本開発ではSLAM技術を応用し、フォークリフトにLiDARを取り付け現場内のマッピングと共に自己位置推定を行うことで、フォークリフトの自動走行を実現しました。

また、フォークリフトに取り付けられたカメラ情報から、画像認識AIを用いて置かれているパレットの位置及び積みあがっている段数を認識することが可能になりました。

これまでフォークリフトを手動走行していた現場にこのシステムを導入するだけでパレットの自動運搬が可能となるため、導入コストを抑えることに成功しています。



パレットへのツメ差し込み位置の高精度化

このシステムではあるチェックポイントに止まったフォークリフトからパレットを取りに行く際に、正規の配置位置とのずれ量を測定するプロセスを同時実行させることで、チェックポイントからパレットの位置をより正確に把握することが可能になりました。

本開発ではフォークリフトに取り付けているToFセンサーを使用することで対象となるパレットの点群データを生成し、ICPアルゴリズムを使用した既存の正解パレット点群データとのマッチング処理を行うことで、正規の配置位置とのずれ量(縦、横、角度)を測定しています。

本開発では対象物や使用用途に適したToFセンサーの選定も行い、通常ToFでは難しいとされている黒色パレットの点群データ取得も可能になる等、目的に合わせて柔軟に対応できるアルゴリズム設計となっています。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows10 home / Ubuntu 18.04 LTS
開発期間	2021年10月~2022年2月
開発規模	2人
開発言語	Python
関連技術	点群マッチング

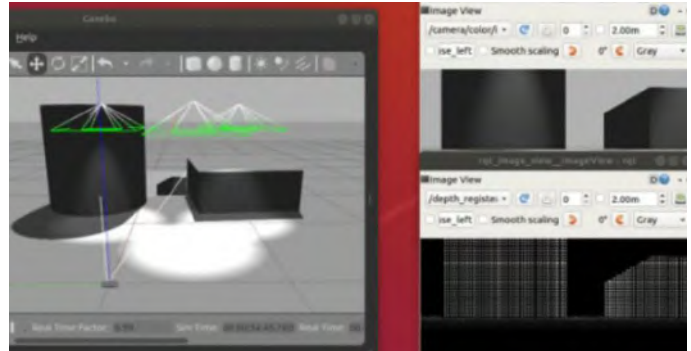
エッジ端末による複数センサSLAM

SLAMで使用するセンサにはそれぞれ得意・不得意な状況があります。それらを相互補完し、様々な環境に対して精度を向上する為、異なる種類のセンサ入力を組み合わせてSLAMを行うシステムのPoC開発を実施しました。

RGB-Dカメラを使用したVisualSLAMと、2D-Lidarを使用したSLAMを併用し、2つのセンサ入力結果を統合し、SLAMを行いました。

システムのベースにはOSSのSLAMシステムを採用し、将来的に搭載可能なセンサやSLAMの実装法などの拡張性を調査しました。

実行環境はJetson Xavier AGX、及びJetson Xavier NXの2つとなり、それぞれにおける実行時速度等の性能評価についても合わせて行いました。



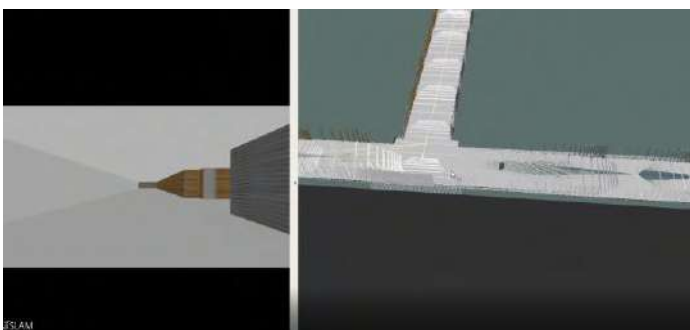
シミュレーション空間によるフィールド試験の提案

SLAM開発において欠かせないフェーズが現実世界でのフィールド試験です。

しかし、実施にはハードウェアの確保、治具の作成と調整、機材のメンテナンス等のコストがかかります。また、ロケーション選定の手間や、屋外であれば天候の問題等も発生し、想定する試験結果を得られないケースもあります。

当社では、このような問題への対策として、シミュレーション空間での試験を提案しています。3Dレンダリングソフトウェアでベースとなる空間を作成し、各種センサのシミュレーターを用いてSLAMのフィールド試験を行います。自動化を行う事で、短時間で多くの試行を行うことや、様々な物理係数等を適用することで多角的な試験を行うことも可能です。シミュレーション空間によるフィールド試験は、現実世界の問題をクリアし、システムの総合的な完成度の向上に繋がります。

シミュレーション環境構築にはお客様ご指定の3Dデータを使用することも可能です。



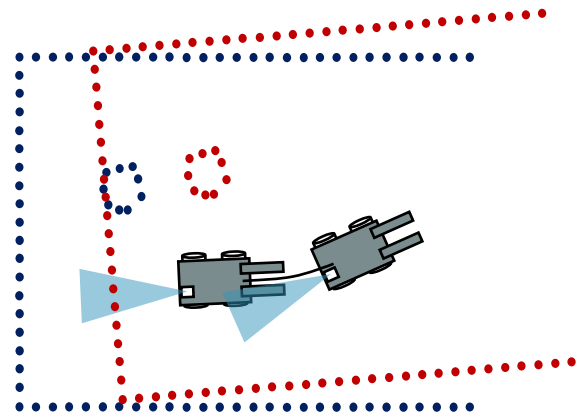
開発例

項目	詳細情報
OS	Linux
開発期間	PoC:3ヶ月
開発人数	1人
開発言語	Python,C++
関連技術	ROS,Docker

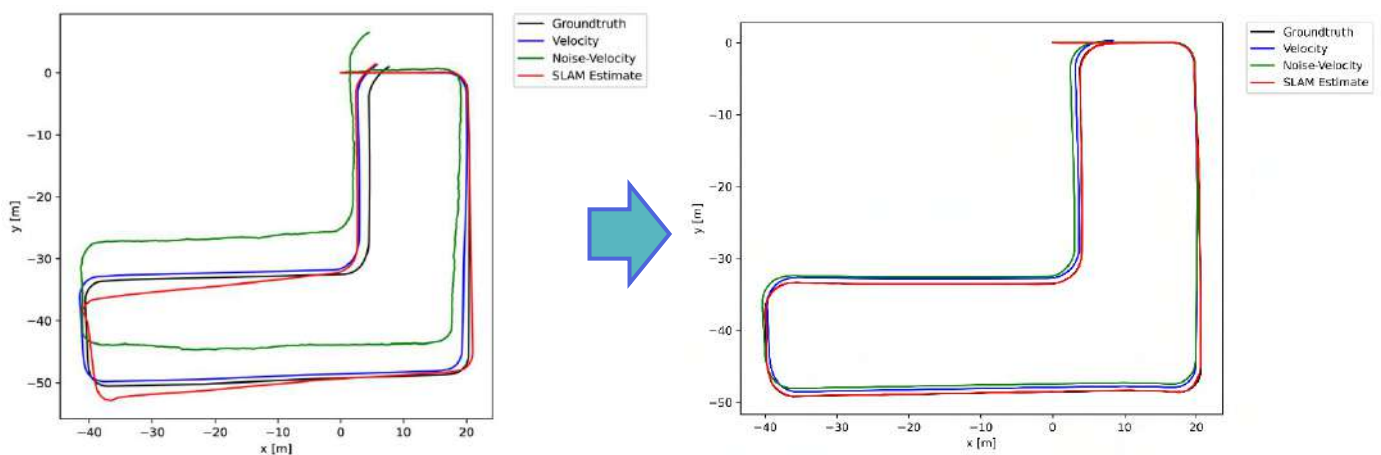
SLAMによるフォークリフト車両位置推定高精度化

物流倉庫にて物品を運ぶフォークリフトの車両位置を推定し、時刻情報と合わせて物品の位置特定を行うため、SLAMアルゴリズムを用いた車両位置特定システムを開発しました。

本開発では、3D LiDARのみを採用したSLAMの課題である精度とセンサー価格のトレードオフ問題を解決するため、フォークリフトのタイヤ回転情報から車両の移動量を推定し、SLAMアルゴリズムの前情報としてその推定量を合わせこむことで高精度化を図る、新たなアルゴリズムを開発しました。



シミュレータ環境を用いることで精度検証を低コスト化



3次元系の精度検証で無視できない大きな要因として、センサー購入や実車両への乗せ換えにかかるコストの問題、また固定化された検証環境やGroundTruthとなる正解データが用意できないという問題があります。

本案件では、それらの解決のためにシミュレータ環境を用意し、アルゴリズムの比較検証を行いました。

最終的に、フォークリフトのタイヤと安価な3Dセンサーを組み合わせることでセンサー規格上の視野角の問題から死角となるポイントでの自己位置推定精度を大幅に向上させることに成功しました。

開発例

項目	詳細情報
OS	Ubuntu 18.04 LTS
開発期間	3か月
開発規模	2人
開発言語	C++、Python
使用フレームワーク	ROS
関連技術	点群マッチング SLAM 3Dモデリング

点群データを使用した設備メンテナンスの効率化

設備をメンテナンスや交換をする際に、既存の設備のサイズや周辺オブジェクトとの距離などを手動で計測しております。

人の手が届きにくい高所であったり、狭い場所などでの計測は非常に手間となり、メンテナンス業務の効率化の妨げになっておりました。

本システムでは、点群データを活用することで、人手で直接計測することなく、既存設備のサイズや周辺オブジェクトの計測を実現し、設備メンテナンスの効率化を図りました。



iPadのLiDARで検出と計測の自動化を実現

点群データを取得するデバイスは数多くありますが、メンテナンス作業員の方の扱いやすさを考慮し、iPadを使用した計測ができないかとのユーザー様のご要望から、iPadで取得した点群データを用いて設備の計測を行っております。

iPadのLiDARとカラー(RGB)カメラを使用し、点群データとカラー画像から対象物の検出と計測を実現しております。

また、iPadのLiDARの精度検証を行ったところ、iPadから取得した点群データのみでは、対象物の形状を正確に把握することができなかつたため、カラー画像も含めて解析をすることで、形状取得の精度を向上をさせました。

なお、iPadによる計測を行うため、Swift言語とObjective-Cを使用してiPad専用のアプリケーションを構築し、メンテナンス業務をより容易にできるようにしました。

通信環境が整っていない状況下でも使用できるよう、本システムの一連の処理はiPad内で行っており、ネットワークに接続することなく、ローカル環境で使用できるシステムとして構築しております。

開発例



項目	詳細情報
OS	macOS
開発期間	2021年6月～
開発人数	本開発2人
開発言語	<ul style="list-style-type: none"> Swift Objective-C
関連技術	<ul style="list-style-type: none"> 画像処理(形状検出) 2D-3D間の座標変換 法線推定

データ分析

～ Data analysis ～

工場のIoT化やスマートフォンの登場などに伴い、様々な種類のビッグデータを取得することが可能となりました。しかし、取得したデータを有効活用するためには、データをクレンジング・解析し有用なデータする必要があります。当社では、機械学習・DeepLearningを用いて御社のデータを有効化し、さらに高度な予測を行うための手助けを行っております。

ダイナミック行動データ開発

Wi-Fi人口統計データとは、スマートフォンアプリの利用者から許諾を得て収集した全国のフリーWi-Fiの利用ログを基に、人々の活動を表すダイナミックなデータです。

Wi-Fiを使った調査では、GPSに比べ、地下街や高層ビル内の人々の位置情報もより正確に捉えることができます。

Wi-Fi接続情報は利用したフリーWi-Fiの名称（SSID）等から具体的にどのチェーン店を利用しているのか把握可能で、業界ごとの分析だけではなく、チェーン店、個別店舗ごとに同様の推計を行うことも可能です。



Wi-Fi接続情報から各業界におけるコロナの影響調査

新型コロナウイルスの感染拡大防止のため、多くの小売り店舗等が営業自粛や時短営業を余儀なくされました。

店舗利用者の状況を把握するため、各店舗で提供されているフリーWi-Fiの利用状況をもとに来店客数や営業状況を推測しました。

今回の調査は、コンビニエンスストア、ドラッグストア等の各業界の大手チェーンにより提供されているフリーWi-Fiのアクセス状況を業界ごとに合算し、都道府県別に分析するものです。

例えば、東京都における月次集計データからは、1月から5月のカフェ、デパート、家電量販店における店舗利用客数が大きく減少していることが推察できます。

また、ウイルス対策によって需要が高まったと考えられるドラッグストアでは、今年の2月、3月が昨年を大きく上回る来店客数があったことがデータから読み取ることができます。

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10 home/Ubuntu 16.04 LTS
開発期間	3ヶ月
開発人数	1人
開発言語	BigQuery、Python
関連技術	<ul style="list-style-type: none"> ・ 地理データ ・ 需要予測 ・ ランダムフォレスト ・ クラスタリング ・ Google Cloud Platform

位置情報データ処理Python化

人や車両などの移動する物体の位置を測位したデータを位置情報と言います。現代ではスマートフォンの普及により、GPSやWi-Fi接続情報を利用して簡単に人の位置情報を取得することができます。

位置情報データをAIの入力データとすることで

- ・ 道路の混雑予想
- ・ イベント開催時における交通誘導
- ・ 災害復旧
- ・ 警備計画 など



の幅広い場面で利用できます。

位置情報データを利用するためには、データクレンジングやデータ整形の前処理が必須であり、これがAIの精度に大きく影響します。

一般的には位置情報データはビッグデータとなるため、処理速度を考慮してSQLを用いて前処理を行います。

SQLでは複雑な処理を記載するのが難しく、単純な処理しか実行できないため、SQLで記載されたクエリをPython化し、複雑な前処理を実行できるようにしました。



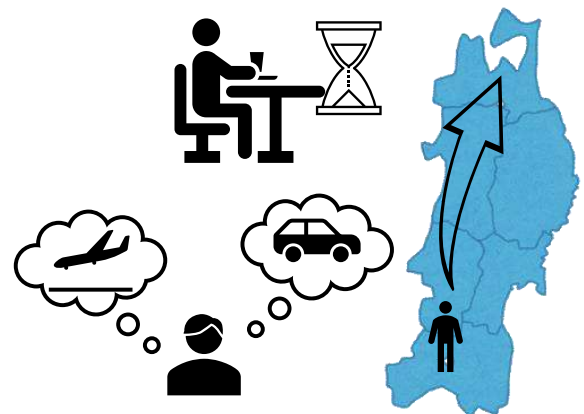
Python化による解析処理の高度化でAIの精度向上を図る

従来はGoogle Cloud Platform(GCP)内に保存された位置情報データに対して、ある人がどこからどこへ移動をしたのか、ある場所にどのくらい滞在したのか、その人の移動手段は何か等の解析をBigQueryで記載されたクエリを用いて実行していました。

そのため、単純な処理しか記載できず、解析としては未だ改良の余地を残している状態でした。そこで、記載された処理を全てPythonに移植し、更に高度な解析アルゴリズムを追加することで解析結果の精緻化を図りました。

また、Pythonに置き換えることで、言語の仕様上どうしても処理速度の低下が発生してしまいます。そこで、アルゴリズムの改善も実施し、可能な限り速度低下を抑えるように工夫をしました。

より精密なデータ解析により、処理データを用いてAIを適用する際に、性能に良い影響があると考えています。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro/Ubuntu 18.04 LTS
開発期間	4ヶ月
開発人数	1人
開発言語	BigQuery、Python
関連技術	Google Cloud Platform (GCP) Google BigQuery

報告書データ解析

提出された報告書に基づき何かしらの合否判断を行う場面というのは、様々な業種・業務において散見されます。そして、長くその業務を続けていると、過去の報告書データがシステムのデータベース内に大量に蓄積されている、ということも珍しくありません。

データサイエンスが注目されている昨今、この情報資産を活用して何かに役立てることができないかと考えるのは自然な流れです。

当社では、これらの蓄積されたデータがどのような利益を生み出す可能性があるかというご相談から、解析に耐えうる形への加工、アルゴリズムの構築、AIモデルの作成、そしてそれらを利用した自動化システムの開発まで、一手にお引き受け可能です。

本事例では実際にこれらに取り組み、ある特定の業務において現在人が行っている判断の8割以上をデータ解析によって補うことができるという試算に到達しました。



日本語の報告書と測定データを組み合わせた解析

通常、日本語で記載された報告書はそのまま機械学習を適用することが非常に困難です。日本語自体の難しさもありますが、報告書特有の専門的な言い回しは通常の言語処理だけでは誤った結果を導くことが多々あります。

また、生の測定データは多くのノイズやイレギュラーパターンを含み、これらを放置したまま使用すると有効な精度を出すためには膨大な量の過去データを必要としてしまいます。

本件において我々は業務を担当する専門家の方々と何度もヒアリングを重ね、自然言語処理による日本語データの加工アルゴリズムを作成しました。測定データについても同様に、データをどのように組み合わせ合否判断に用いるのかという専門家としての視点と、機械学習で自動で選別した場合どれが重要な役割を果たすのかという結果を繰り返し突合せ、高い分析性能を示すアルゴリズムを開発しました。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro
開発期間	8か月
開発規模	3名
開発言語	Python
使用ネットワーク	LightGBM、SHAP
GPU	-
学習データ数	6万件
関連技術	勾配ブースティング 決定木 説明可能AI 自然言語処理

画像処理

～Image processing～

近年、DeepLearningによる画像解析が注目・活用されておりますが、従来の画像処理技術も必要不可欠です。
当社では、長年培った画像処理の技術を活用し、DeepLearningだけでなく、画像処理を含めた多角的な視点でお客様の課題解決に臨みます。

建材外観検査用画像処理PoC

近年、AI技術が進歩し、外観検査をAIで行う事例が増えておりますが、AIによる外観検査も万能ではなく、以下のような課題が存在します。

- ・大量の不良品画像が必要となる
- ・学習データへの依存度が高く、ラベリングに専門性を有する場合がある
- ・見逃し理由の説明がしにくい



本件では、現在人手で行っている外観検査(検品)作業を自動化するため、装置開発から画像処理ソフトの開発までを行いました。

ソフト的視点からの装置設計支援

検査を自動化するためには、まず安定した撮影環境が必要となります。

不良の検出精度を安定させることはもちろんですが、昨今は将来的なAIとの組み合わせも考慮し、画像を撮り貯める目的もあります。

当社では、ソフト開発の観点から、最適な照明・カメラ等のハードウェアの選定および、ハードウェア配置など装置について助言させて頂き、装置開発のサポートをさせて頂いております。

また、装置制御に必要なソフト開発も行っており、画像処理ソフトの開発のみではなく、自動化に必要なソフトを一貫して開発することが可能となります。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows10
開発期間	2019年10月～
開発人数	2～4人
開発言語	C++、C#
関連技術	画像処理 OpenCV 装置設計サポート

開発ベンダーが変わることによる情報のロスを無くし、高品質な自動化ソフトをスピーディーに開発することが可能です。

カメラ画像処理エンジン開発

デジタルカメラでは画像の変換やフィルタ処理や、物体判定、物体認識等、様々な処理が行われています。

その画像処理を行う組み込まれたPythonの拡張ライブラリとしてOpenCV、 Numpy に準拠したAPIの作成を行いました。



リアルタイム処理対応のシステムが実現可能

カメラに搭載されているハードウェアのエンジン性能(HW 処理、 DRP)をフルに生かすことで、従来の画像処理に比べてリアルタイム性の高い画像処理が可能となります。

本開発では、画像処理の一部をDRPと呼ばれるIPコアを使って処理させるDRP開発を中心にAPIの作成を行いました。

DRPとはDynamically Reconfigurable Processorの略であり、論理回路を動的に切り替えながら処理を実行するルネサス独自のハードウェアです。

従来のCPUは、既存の命令セットを組み合わせる一つの処理を実現するのに対してDRPでは一つの処理を複数の論理回路化することが可能となる為、画像処理などの並列性の高いアルゴリズムに関しては、従来の組み込みプロセッサに比べ10倍以上高速に処理することが可能となります。

特定の処理を論理回路化するという点ではASICと同じ性質を持ちますが、DRPではFPGAのように論理回路を書き換えることが可能となります。

FPGAとの違いはより柔軟に論理回路を変更可能という点です。

FPGAの場合は、論理回路を変更する場合は電源リセットが必要になりますがDRPは処理中に論理回路を切り替えて実行することが可能になります。画像フィルタなど複数の処理を順次実行するような処理に向いています。

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows
開発期間	5ヶ月
開発人数	3人
開発言語	C言語
関連技術	DRP 配列操作 クラスタリング 幾何学的画像変換 構造解析と形状ディスクリプタ 特徴検出 モーション解析と物体追跡 物体検知

制御系ソフトウェア開発

～ Control system Software Development ～

当社は創業当初から装置関連のソフトウェア開発に携わって来ました。

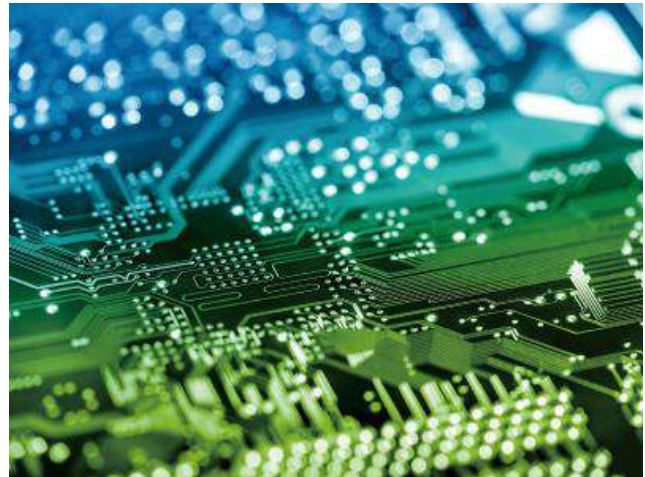
半導体製造装置や顕微鏡の開発などで培った制御系ソフトウェア開発を得意としております。

半導体製造装置/FPD製造装置開発支援

普段私たちが使用しているテレビ・スマートフォンなどの様々な電子機器に使用されている、半導体やFPD（フラットパネルディスプレイ）を製造する装置の制御システムの開発を行っております。

私たちの暮らしをより安全で快適なものにするためには半導体/FPD技術の進化が必要不可欠であり、IT技術の急速な成長に伴い、各種システムの効率化や小型化、省エネ化などが求められます。

当社は長年に渡り制御システムの開発に携わり、進化し続ける技術に貢献できるよう努めております。



EtherCAT通信の導入

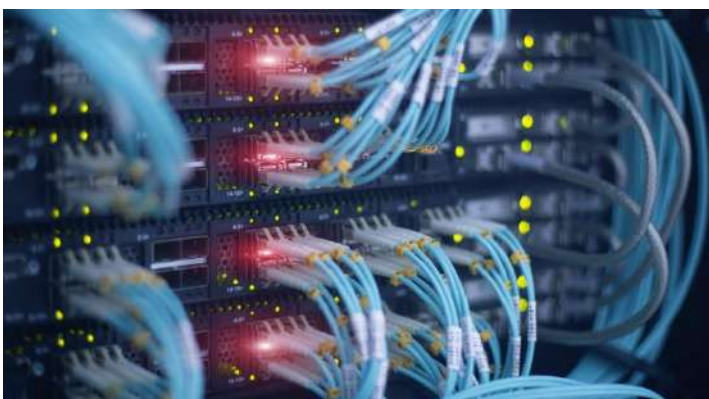
長年の経験を活かし、お客様の各装置に合わせた機能の開発や提案を実施しております。

最近の事例では、EtherCAT通信の導入作業に携わっております。

EtherCATとはイーサネットと互換性のあるオープンなフィールドネットワークであり、高速通信と高精度同期が大きな特徴となっております。

製造装置のプロセスの微細化や処理の多機能化、接続する機器の増加等に伴い、通信量や通信速度の向上が課題として挙げられておりました。

EtherCAT通信に対応することで装置内の通信速度が向上し、高速化によりプロセス性能や生産性の向上を実現することができました。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows, Linux
開発期間	25年
開発人数	48人
開発言語	C、C++、C#、Qt
関連技術	EtherCAT通信

電子部品実装関連システム開発支援

私達が日常で使用しているスマートフォン、パソコンなどの電子機器はすべてプリント基板からできています。

プリント基板を生産する装置は「マウンター装置」と呼ばれ、プリント基板の表面に様々な電子機部品を高速に、かつ正確に配置していきます。

そんな「マウンター装置」を制御するためのソフトウェアの開発が私達の業務です。「マウンター装置」は世界各地の生産工場に導入されており、日々、生活に必要な電子機器の生産を行っています。



顧客ニーズを実現するための開発プロセス

長年に渡るシステム開発のため新規開発、保守、派生開発など数多くの開発が並行して行われています。

「マウンター装置」のシステム開発では、「派生開発」と呼ばれる開発プロセスを用いており、短時間で高品質な製品作りを行っています。

「派生開発」では、お客様の要望を元に「要求仕様書」を作成します。

- ・お客様がどのような製品を望まれているのか
- ・お客様はどのような目的で利用するのか
- ・既存からの変更点は何か

等を明確化し、既存システムからの変更箇所、影響範囲を仕様に落とし込んでいきます。

これにより無駄な開発工数を削減し、高品質な製品作りを実現しています。

お客様の要望を元に作成した要求仕様書をインプットとしているため、開発者は常に顧客ニーズを意識した製品開発を行っています。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro / VxWorks
開発期間	20年
開発人数	5人
開発言語	C++
関連技術	リアルタイムOSによるプロセス間通信 装着ヘッド、部品供給部との独自通信

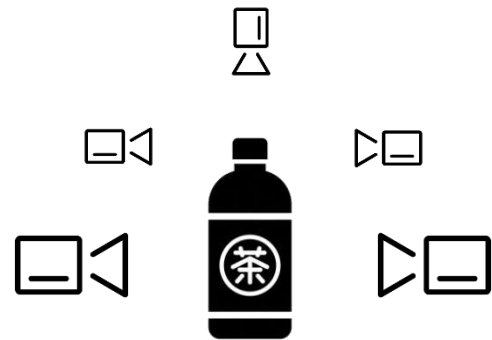
ペットボトル外観検査装置開発

他の製品同様、ペットボトルの製造においても、日々不良品が発生しております。

ペットボトルの形状不良はもちろんですが、印字されている文字の印刷不良であったり、不良の種類は様々です。

本件は、某メーカー様で製品化しているペットボトルの外観検査装置を当社で開発した事例となります。

不良の検査アルゴリズムはメーカー様で開発されているため、周辺のソフトウェア開発が当社の担当領域となります。



ユーザーインターフェースからWebベースへ

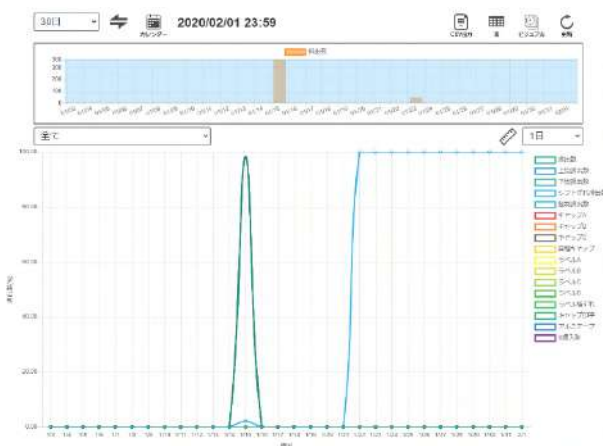
一時開発はメーカー様で行っており、Windowsのネイティブアプリとして開発されておりました。

しかし、本検査装置のユーザ様から、検査装置を「遠隔地から操作したい」や「手元の携帯端末から状態を確認したい」などの声が多かったことから、Webベースのインターフェースの開発を行うこととなりました。

既存機能をWebアプリケーションとして再開発を行い、ユーザ満足度の向上につながっております。

また、過去の検査データをデータベースで管理することで多角的な分析を可能とし、検査精度の向上に繋げることができます。

- ・洗練されたユーザーインターフェース
- ・各種データの履歴保存



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10
開発期間	4年
開発人数	月平均5人
開発言語	C#、HTML(CSS3)、JavaScript
関連技術	ASP.Net Core Node.js PostgreSQL

カメラ用の交換レンズ制御

近年ではスマートフォンに搭載されているカメラの性能が向上したことにより、レンズ交換式カメラを見かける機会は少なくなりましたが、あらゆる場面で写真を撮る機会が多いと思います。いざ撮影した写真を確認したら、ピントがずれていたり、ブレていたり、暗すぎてよく分からない写真が撮れてしまった経験が一度はあるのではないのでしょうか。

そんな失敗を減らすために、カメラ業界は日々進化を遂げており、自動でピントや明るさを調整したり、手振れを抑制したりすることが可能になっております。

これらを実現するために、レンズ内部にモーターやセンサを取り付け、制御しております。



MCUへの組み込みソフトウェア開発

当社では、交換レンズを制御するためのMicro Controller Unit (MCU)への組み込みソフトウェア開発を行っており、交換レンズを制御する以下機能の開発に携わっております。

- ・オートフォーカス機能
- ・防振機能
- ・絞り機能
- ・カメラ本体との通信機能



材質や特徴がそれぞれ異なるレンズにおいて各機能がより良い性能を発揮できるように、オシロスコープなどの検査機器を利用して検証を繰り返し行い、最適なパラメータを導き出しております。

また、各機能の性能向上のため、機能追加や改修などを行っております。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro
開発期間	8ヶ月
開発規模	3人
開発言語	C, C#
関連技術	組み込みソフトウェア

スキャンレス・イメージングソフトウェアの開発

通常のコンフォーカル顕微鏡では、3次元画像を構築する為に焦点深度ごとにZステージの位置を変えイメージングを行います。しかし、この方法では神経細胞の反応に追従できないという課題がありました。

本ソフトウェアは、空間位相変調機を使用した3Dホログラフィック計測を用いて、スキャナーによる駆動を無くし、異なる深度における多点高速イメージングを可能とする装置の制御をおこなっています。

当社では、本顕微鏡システムの産業用カメラの制御やレーザ照射制御などをC++言語を用いて装置メーカー様の開発をサポートしております。

また、制御ソフトだけでなく、C#言語を用いて研究者の方が使いやすい画面ベースのユーザインターフェースを開発しております。

本事例のように、制御から画面まで装置に関わる全ての開発要素をカバーし、装置メーカー様の装置開発をバックアップしております。



産学連携によるソフトウェア開発

本ソフトウェアの開発においては、アルゴリズム部を大学様よりご提供頂き、ソフトウェア開発を当社で行っています。

アルゴリズムについてはMatlab等で試作頂いたものを移植し、当社で開発するソフトウェアに組み込むスパイラル開発を行っています。

アルゴリズムは具体的な形ではなくとも、数式のご提供などからソフトウェアに実装することも可能です。

研究途中のアルゴリズムを組み込んで試すなど、柔軟な対応が可能です。

本案件については、科学技術振興機構(JST)の研究成果最適展開支援プログラム(A-STEP)に採択されている課題であり、当社でこの開発をサポートしています。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10
開発期間	12ヶ月～(開発中)
開発人数	2人
開発言語	<ul style="list-style-type: none"> ・ C# ・ C++ ・ Matlab

金融系ソフトウェア開発

～ Financial Software Development ～

制御系ソフトウェアにつき、長年、金融系ソフトウェアの開発も行っております。
証券やエネルギーなど幅広い金融分野での実績をご紹介します。

市場系取引管理システム

市場系取引管理システムは、デリバティブ、有価証券、資金、為替取引を1つのデータベースで管理することにより、クロスアセットをベースとした柔軟な取引管理を可能にする市場系統合ソリューションです。

多様な金融商品を一元的に管理することにより、ポートフォリオの機動的かつ安定的なリスク管理、最適化を実現します。

- ◆商品を横断する複雑な商品に対応
- ◆様々な市場シナリオを基に将来のリスクと収益のシミュレーションが可能
- ◆STP (Straight Through Processing) の実現



新規導入から保守までを一貫して担当

当社では市場系取引管理システムの新規導入から保守までを担当しています。各種金融商品知識を備えた当社メンバがユーザの現行運用のヒアリング、Fit & Gapの整理、要件定義を担当し、基本設計以降のフェーズも一貫して当社メンバが対応可能です。また導入後のユーザサポートや、問い合わせへの対応も、当社メンバが直接エンドユーザとの窓口立ち対応を行っております。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows
開発期間	10年
開発人数	10~15人
開発言語	C#、VBA、SQL
関連技術	金融工学 クリックワンス SqlServer、Oracle AWS

金融商品の業務支援システム(Murex)

Murexは、フランスMurexS.A.社が提供するアプリケーションです。
主に金融機関にて利用されるシステムで、本パッケージの保守、拡充改善や、SOX対応、顧客先金融機関の合併対応等の開発をいたしました。



金融商品の取引全般を管理

Murexの主な機能は「株式、為替、デリバティブ、金利、債権、アセット等、金融商品管理、ポートフォリオ、Book、ユーザー、権限管理、商品に関する各種イベント実行、マーケット情報、ボラティリティの管理取得、現在価値、プライシング、リスク値（Greeks）の算出、論理価格の算出（ポートフォリオシミュレーション）、定型処理実行、レポートニング、先行処理、後続処理とのデータインターフェース（OLKポート機能）」です。

本システムのカスタマイズから全般的なシステム管理業務まで、幅広く当社で担当いたしました。

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows、Solaris
開発期間	4年
開発人数	3人
開発言語	C++、JAVA、Shell、SQL
関連技術	金融工学 SYBASE

エネルギー取引・リスク管理システム(ETRM)

ETRM(Energy Trading and Risk Management)システムはエネルギー商品のトレーディング、リスク管理を担うシステムです。

当社は欧米でトップシェアを誇る海外製統合型ETRMシステムを担当しています。日本でも電力の自由化に伴い、注目が集まっている分野です。

本システムは各種規制に対応しております。

- ◆トレーディング
- ◆リスク管理
- ◆ロジスティクス
- ◆会計

原油、LNG、電力などあらゆるエネルギー商品を一元管理することが可能です。



国内ユーザ向けのカスタマイズを担当

当社では国内エネルギー企業がETRMシステムを導入する際のカスタマイズから保守までを担当しています。

エネルギー商品取引の知識を備えた当社メンバが日本国内の各種制度への対応や、各企業のニーズに沿った運用設計・開発、リスク計算機能追加、レポート機能追加などを行っています。

また、保守として問い合わせ対応や障害の調査など一貫した対応が可能です。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows
開発期間	4年
開発人数	5~10人
開発言語	C#、VBA、SQL
関連技術	金融工学 SqlServer、Oracle AWS、Azure

決済端末アプリ改修

小売業向けに決済端末に対しての機能追加を行いました。
 商品の会計時に、クレジットカードを挿入したり非接触ICカードをかざす決済端末をご覧になることがあると思います。
 今回は携帯可能な決済端末に、マルチな決済方法への対応だけでなく、従来POSレジ上で行っていた機能の一部を決済端末上でも操作できるようにしました。
 例えば、企業様独自の金券の利用／ポイントサービスへの対応です。
 これにより、キャッシュレス決済であれば、レジまで行かなくても、店員が決済端末を持ち歩くことで売り場のどこでもキャッシュレス決済ができるようになり接客の幅が広がります。



多岐に渡る業務知識による対応

今回のような決済端末を用いた案件においてはプログラムの知識だけではなく、決済端末自体の知識、クレジットカード決済や、POSシステム、等多岐に渡る業務知識が必要となります。

買い物に来られるお客様がどのような決済方法を望まれるか、様々なケースを考慮することが大切です。ポイントや金券で一部の金額をお支払いいただき、残りは全額クレジットカードでお支払い、なんていうケースは一般の小売では良くあります。

そうはいつでも、なんでもできることが必ずしも良いとは限りません。

可能なオペレーションが増えますと、企業様の方での日頃の業務にとってはもしかすると負担になるかもしれません。

企業様の日頃の業務内容などを理解し、決済端末でできるようになることと、従来のオペレーションを踏襲していただく部分などをきちんと整理させていただき、企業様が一般のお客様に提供できるサービスの質の向上に貢献させていただいております。

当社ではこれらの業務知識を持つエンジニアが在籍しており、このような案件も対応することが可能です。

開発例



項目	詳細情報
OS	Linux
開発期間	4ヶ月
開発人数	5人
開発言語	C言語
関連技術	決済端末 (Castle Technology社) 磁気ストライプカード

医療系ソフトウェア開発

～ Medical Software Development ～

医療装置や医療研究開発分野で使用される特殊な装置などの開発を行っております。

また、医療現場のIT化を進めるため、業務効率化のためのソフトウェアも開発しております。

患者副作用報告管理システム

【医薬品医療機器総合機構(PMDA) 一般入札案件】

日々の暮らしと健康維持に欠かせない医薬品ですが、薬の本来の目的である「主作用」に対して、期待しない作用である「副作用」を伴うことがしばしばあります。

副作用は眠気などの軽度なものから、命にかかわる重いものまで、その程度はまちまちで、体質によっても違いがあります。

患者副作用報告システムは、医薬品によって生じた副作用が疑われた場合、副作用が現れた本人、またはその家族から、その情報を収集するための仕組みです。

収集された情報は、医薬品による副作用の発生傾向を把握する等、医薬品の安全対策を進める目的で利用されます。



プライバシー・バイ・デザインに沿ったシステム開発

本システムでは個人情報を取り扱うため、プライバシー・バイ・デザインに乗っ取った設計開発を行っています。

プライバシー・バイ・デザインとは、カナダ・オンタリオ州情報プライバシーコミッショナーのアン・カブキアン博士が1990年代の半ばに提唱したもので、“個人情報をシステムや業務にて「使用する段階」にプライバシー保護の施策を検討するのではなく、その事前段階の「企画・設計段階」から組み込む”という考え方です。

体系的にプライバシー保護に取り組むことで、開発者自身のプライバシーに対する意識向上に繋がり、暗号化技術を用いる事で、セキュリティ面にも大きく寄与しています。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows10、Windows2016Server
開発期間	10ヶ月
開発人数	5人
開発言語	C#
関連技術	プライバシーバイデザイン

医療系物流管理システム(SPDシステム)

S P D (Supply(供給) Processing(加工) Distribution(分配))システムとは、医療現場での在庫管理、各部署への供給、請求・発注業務をサポートするシステムです。

院内の在庫管理部門の作業を効率化し、モノの動きの管理を容易にすることで病院経営をサポートします。

通常の在庫管理機能に加えて、院内作業(手術キット準備、患者情報連携等)への連携機能を搭載しているため、院内の各スタッフの業務もサポートします。



医療機器の管理能力向上

従来のバーコードに加えて、RFIDタグ(非接触ICタグ)を使用することで、検品や棚卸の作業スピードを飛躍的に上昇させます。

また、シリアル番号での管理を可能とし、ロット番号より詳細な医材管理が可能になります。



RFIDタグを用いることで、医療器材に触れずに読み取りや確認可能であるため、衛生面にも配慮した作業が可能になります。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows10 Android
開発期間	10ヶ月
開発人数	5人
開発言語	C#、AndroidJava
関連技術	RFIDリーダー ORACLE

細菌検査システム開発支援

医療装置メーカーが提供している細菌検査システムであり、臨床検査情報システム(LIS)に含まれます。臨床検査情報システムは、病院において電子カルテと連動したシステムであり、電子カルテに含まれる様々な情報を管理・活用するためのシステムです。

電子カルテには様々な情報が記録されていますが、情報を病院内や複数の病院間でわかりやすく共有して有効活用することにより、付加価値の高い医療をサポートします。



柔軟なカスタマイズ性で誰もが使いやすく

医療システムは、病院の特性に合わせて柔軟なカスタマイズ性を持っていることが特長です。一見すると同じ画面に見えても、病院ごとに異なる機能を実現していたり、特定の病院専用の画面を構築したりすることもあります。

病院の要望に応じてカスタマイズをする際には、既に導入している病院において見た目や動作が変わってしまうとユーザに大きな負担となりますので、今までの操作性を維持しながら追加機能を実現させることにこだわっています。

また、電子カルテに誤った内容を記載してしまうと医療事故などの重大なリスクがあるため、開発にあたっては何重ものチェックを行うフローが確立されています。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10
開発期間	継続中
開発規模	8人
開発言語	C#、SQL
関連技術	WPF SQL Server

ソフトウェア開発

～ Software Development ～

前述にてご紹介した「制御」「金融」「医療」の他、様々なソフトウェアの開発実績がございます。
RFIDやARなど近年注目されている分野の開発実績をご紹介します。

催事場向けRFIDリーダー用いた決済アプリ開発

昨今、RFIDリーダー使用したレジを導入している企業が増え、早くかつ正確にレジ作業が行えるようになってきました。また、クレジットカードでの支払いを希望する方も増えています。

大きなイベントでは、レジが大変込み合います。特に、屋外であれば、並ぶ時間を短くしたいと考えるものです。

催事場においては、一般的な店舗と比べて様々な制限がかかります。

使用可能なスペースや電力は限られており、設置や撤去も容易でなければいけないため、大規模なレジの導入は難しいです。

このような経緯から、RFIDリーダーを併用したコンパクト仕様の決済アプリを開発することにしました。



催事場のレジ待ち時間を短縮する

市販の製品、サービス等と組み合わせて催事場で使えるように、タブレット型端末上に下記のような各種機器との連動を含めたレジ機能を搭載しました。

- ・小型のRFIDリーダーによる商品の読み取り
- ・決済端末によるクレジットカード決済
- ・キャッシャー連動によるレシート等の印刷
- ・バーコードリーダー
- ・サーバーによる商品データ、売り上げデータの集中管理
- ・消費税（軽減税率）

拡張性を考慮しており、RFIDリーダーを大きめのものにすることで一度の読み取り可能な商品数を増やすことができます。

また、決済端末を提供する企業の開発が進むことで様々な電子マネーが使用可能となります。

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows（タブレット）
開発期間	2ヶ月
開発人数	3人
開発言語	C#
関連技術	RFIDリーダー カード決済（PAYGATE社端末）

実際の催事場でスタッフにレジ業務を行ってもらった結果、日々の入れ替わりがあったものの大きな問題もなく、実施することが出来ました。

商品を個々にバーコードを読む必要もなく、複数の商品をまとめて処理できます。

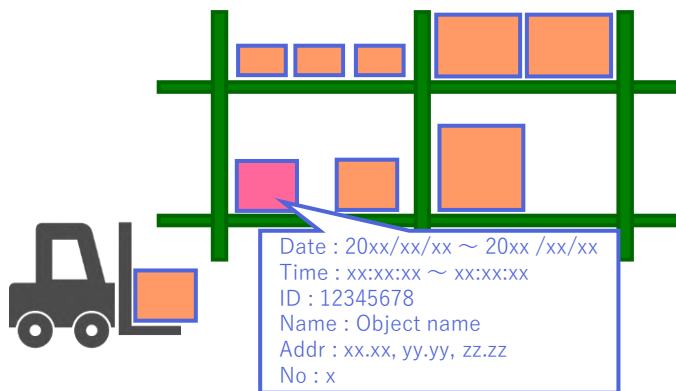
運搬物位置特定システム開発

物流倉庫にて、「ピックアップしたい物品が、どの棚にあるのかを調べるのに手間が掛かっている」という課題がありました。

これは、物品が決まった位置に置かれたままにならず、別の日に別の棚に別の人が移動させていることで、ピックアップしたいときにどこに移動させられたかが分からなくなることが原因です。

そこで、棚に置いた物品情報と位置情報を自動的にデータベースへ保存しておき、物品を移動するごとに情報を追加して、後々データをトレース出来るようにするシステムをお客様に提案しました。

このトレース機能に関して、物品画像での類似画像検索機能を盛り込みました。この機能を導入することで、物品画像での絞り込みも行えるようになり、別の検索キーとの併用で、素早く物品の最新の位置情報をトレースすることが出来るようになります。



QR、RFID等を使用せずに画像処理だけで物品検索を実現

類似画像検索機能について、DeepLearningの特徴量を用いて類似検索することで精度向上を行いました。また、精度向上をする為の施策として背景分離などのアルゴリズムも適用しています。

PoC案件であった為、分離アルゴリズム、特徴量抽出モデル、類似度判定アルゴリズムにおいて、複数の手法を検討し、それぞれ精度比較を行いながら最善の組み合わせを選択したことで、検索精度95%を達成しました。

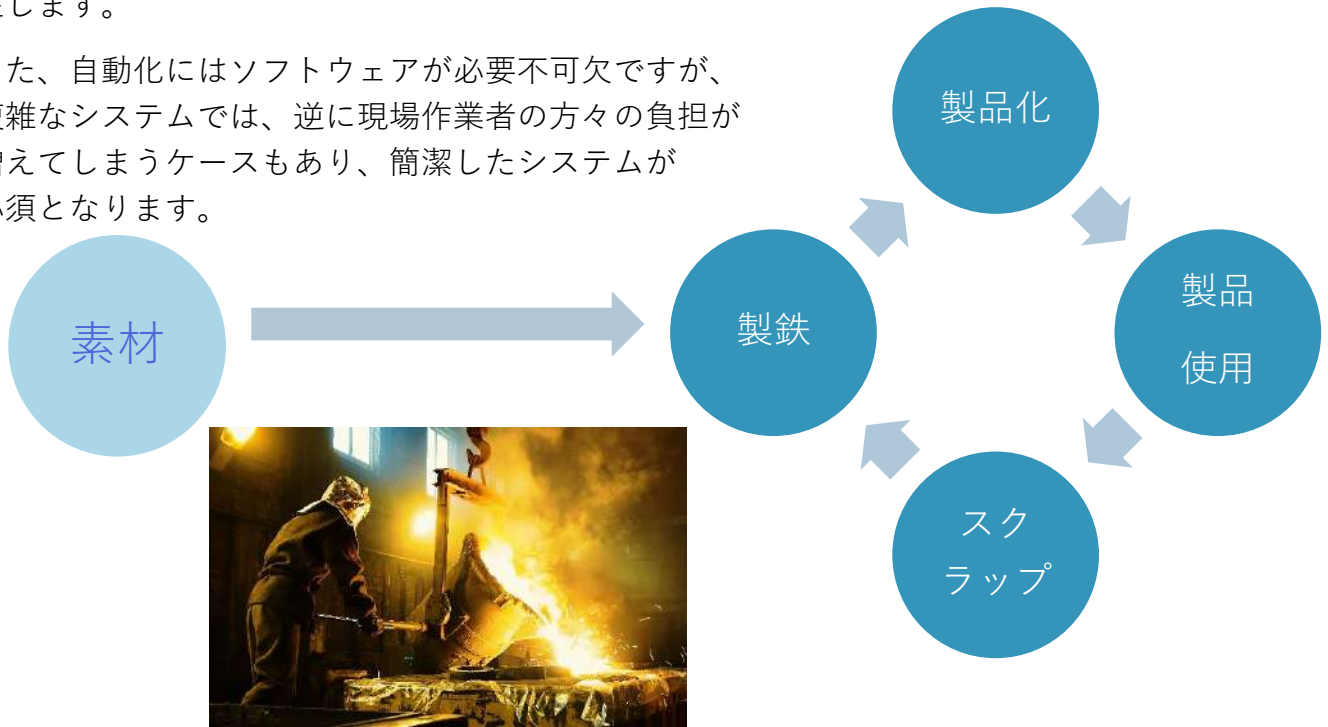
開発例

項目	詳細情報
OS	Windows
開発期間	6ヶ月
開発人数	2人
開発言語	Python、C#
関連技術	DeepLearning 画像処理（エッジ検出、類似度判定） 動体分離

製鉄作業の自動化

製鉄作業は高温の炉や溶けた鉄などを扱うため、危険性の高い現場となっております。危険性の高い現場のため、自動化に取り組んでいますが、まだ自動化できていない現場も存在します。

また、自動化にはソフトウェアが必要不可欠ですが、複雑なシステムでは、逆に現場作業の方々の負担が増えてしまうケースもあり、簡潔したシステムが必須となります。



現場の作業の方々でも扱えるような簡潔したシステムを構築し、安全性の確保や品質の正確性、生産能力向上のサポートをさせて頂いております。

自動化による安全性の確保と正確性

前述のように、危険性の高い製鉄現場を自動化することで安全性を担保することができます。しかし、自動化の効果は安全性だけでなく、品質の正確性向上にも繋がります。溶かした鉄は流体となり、製品の状態を機械的に見極めることは難しいとされてきました。そのため、現在も目視で監視するなど、個人の負担も大きく、かつ安定性に欠けておりました。

これらを機械とソフトウェアに置き換えることで、人は安全な場所での作業が可能となり、判定結果も画像処理で正確に行うことができますようになります。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows
開発期間	4ヶ月
開発人数	2人
開発言語	Python
関連技術	OMRON製カメラ制御 OPCサーバー

高性能AR処理の無遅延サーバサイド処理開発

AR分野において、一般的にはスマートフォンなどのモバイル端末上で3D処理など必要な処理が行われております。

しかし、モバイル端末だけでは、スペックに限界があり、計算リソースの制約が発生するため、仮想物体の画質は高性能PC上での画像処理と比べて粗いものになってしまいます。

今回、多くの計算リソースが必要な画像処理をサーバーサイドに配置しつつ、AIなどを組み合わせることにしました。

ARでは現在のモバイル端末の姿勢に連動させて画像を重ねる必要がありますので、通信環境などの影響を考慮してAIなどの計算手法を組み合わせることで未来のモバイル端末の姿勢を予測させました。そのようにすることで、サーバーサイドに処理がありながらも、高画質CGを表示することを可能とし、モバイル端末特有のリソース制約から脱却することを目指しました。



5Gを見据えて、よりよい画質のAR世界へ

単純にサーバーサイドに画像処理を配置すると、通信遅延などにより仮想物体と現実世界との間に数フレーム分のズレが発生してしまい、ARとして考えるとユーザの体験品質を低下させてしまいます。

当社ではAI (Recurrent Neural Network) や拡張カルマンフィルタなどの計算方式を応用して、通信遅延などを考慮した数フレーム先のAndroid端末の数フレーム先の姿勢予測を行うことでこの問題の解消を目指しました。

画質の点においては、サーバーサイドにおける仮想物体の描画にはUnrealEngineを採用することで、ゲームのようなCGを作成できる環境を準備しています。

その他、

- ・ Android端末が搭載している各種センサー情報
- ・ ストリーミング配信で使用する技術の転用 など

様々な技術を組み合わせることで、処理や通信の遅延によるフレームのズレを減らすような考慮をしており、現実世界との乖離を軽減するよう開発を進めました。

今後、5Gの普及に伴い通信の改善も見込まれます。

開発例

項目	詳細情報
OS	Android、Ubuntu
開発期間	6ヶ月
開発人数	3人
開発言語	JAVA、C、C++、Python
使用ネットワーク	WIFI
GPU	開発：Nvidia Geforce RTX 1080Ti 動作：Nvidia Geforce RTX 1080Ti
関連技術	AR 深層学習 (RNN) カルマンフィルタ



Computermind

Development Stories

開発事例集

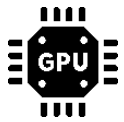
～ 研究開発・Poc編 ～

当社R&D・顧客からのPoCなど様々な形態で日々研究開発を行っております。主に、AI、機械学習、GPGPU、点群データなど、日進月歩の最新技術を使用し開発を行っております。



AI関連

半教師あり学習による物体検出ソフトウェア試作開発	P3
AIを用いた物理方程式解析	P4
GANの技術調査	P5
充足性判定に向けたニューロンカバレッジの実装評価	P6
破面起点解析	P7
深層学習バイナリモデルのエッジデバイス実装評価	P8
外観検査における異常検知手法 山梨大学との共同研究	P9
少量データにおける不良判定学習手法の検証	P10
説明可能AI	P11



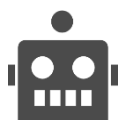
GPGPU

FISH-QUANT CUDA開発	P13
X線CT画像3D復元高速化	P14



SLAM

点群データ関連最新技術の調査・実装	P16
ドローン制御用自己位置推定モジュール	P17



ロボティクス

アームロボットを使用した強化学習	P19
ロボット制御支援	P20



データ分析

半導体製造装置 データ解析モジュール開発	P22
半導体製造装置 計測箇所最適化	P23
マテリアルズインフォマティクス	P24



画像処理

電顕3次元再構築	P26
----------	-----

AI

～ artificial intelligence ～

2012年のILSVRCをきっかけに、第3次AIブームが始まっています。

当社でもいち早くDeepLearningに着目し、これまでに様々な製品、システムを開発してきました。

半教師あり学習による物体検出ソフトウェア試作開発

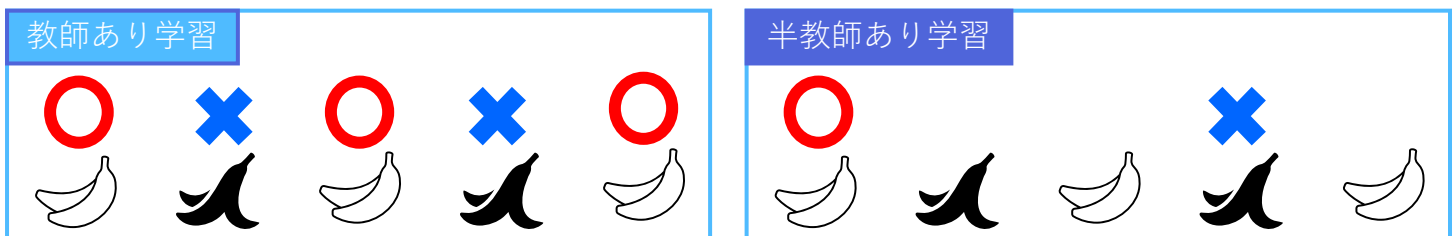
DeepLearningが広まっていくことで、知見がない部門の方たちにも導入を検討してもらう為に、DeepLearningを試すことが出来るアプリケーションの需要が高まっています。

そこで、操作方法がシンプルで分かりやすい画面を持った学習アプリケーションを開発することで、様々な方が簡単な説明で操作できるようになり、独自のデータを用いて学習を行いDeepLearningの導入が有効であるかの判断が素早くできるような仕組みを作りました。

また、本開発では、学習用にGPUサーバーを使用し、複数の学習インスタンスを立て、無駄なくGPUが稼働出来るようにクライアントサーバシステムを使用しました。

また、環境を選ばず利用できるようにウェブブラウザで表示することで、様々なユーザが自由に学習を行うことが出来るようになりました。

半教師あり学習の自動化



本アプリケーションの大きな特徴として、一般的な教師あり学習だけでなく半教師あり学習にも対応している点があります。

簡単な検証で行う際に、ラベルが付いた学習データを大量に用意することはなかなか難しいことだと思います。

そこで、少量のラベル付きデータを用意して学習し、ラベル付与用の学習済みモデルを用意します。その後、これまでに蓄積していた大量の画像データに対して学習済みモデルを用いて推定ラベルを付けることで、大量のラベル付き学習データセットが用意できます。

これを用いて再度学習することで、高精度なモデルを生成することが可能となります。

上記のような手順を独自に行おうとすると、ある程度知見が無いと実行することが出来ません。

そこで、本アプリケーションでは、必要なデータセットをセットして、モデルを指定するだけで、ラベル付けから再学習まで全て自動で実行するシステムを構築しています。

これにより、煩雑な作業を最小限にして、検証において十分な精度のモデルが生成できる為、DeepLearningの検証の機会が増えて、導入までのハードルを下げることが出来ます。

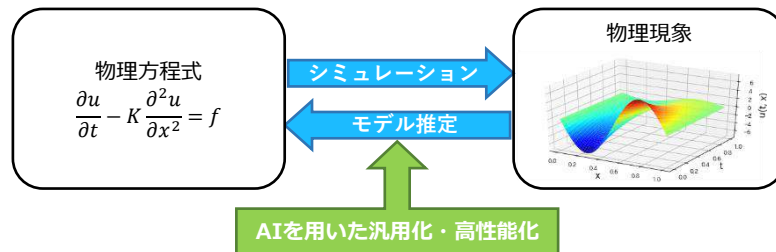
開発例

項目	詳細情報
OS	Ubuntu
開発期間	6ヶ月
開発人数	3人
開発言語	Python
対応ネットワーク	SSD YOLO
GPU	開発：GeForce TITAN X 動作：GeForce TITAN X
関連技術	DeepLearning Docker、ZeroMQ Flask CSS、HTML WinSCP

AIを用いた物理方程式解析

物理現象を分析し、将来の状態を予測する手段として、物理理論に基づいて立式された物理方程式を解くことが現在の主流となっています。

しかし、一般に物理方程式を解くためには高度な知識と技術が必要であり、その専門性をAIの利用で解消する研究が注目を集めています。



本開発では、そのような最新の研究を対象として、論文を元に実装して性能評価を行っています。

そこで発覚した問題点については、AI・物理・数学といった関連分野での多角的な視点で原因を分析し、問題を解決する改良手法を考案してその効果を実証しました。

また、この手法の構造と特性を観察し、物理現象の解析に限らない広い分野に応用する実験も行っており、現在は統計的推定の問題をDeepLearningによって解く研究を進めています。

最新手法の調査と改良

論文で発表される最新の手法は、いずれも従来手法の問題を解決し得るものですが、現実の問題に適用するためには、その性質を明らかにして問題点を洗い出し、改良を加える必要があります。

そのため、論文で述べられた手法を実装するだけでなく、解析対象となる物理理論、手法の拠り所となるAIの理論、そして、多様な理論の共通言語である数学の理論に基づいて手法を分析し、いくつかの改良手法を考案しました。

それらの手法によって、対応する問題が解決することも実証しており、理論に基づく分析とデータに基づくAI処理の融合が効果的であることを示しています。

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows
開発期間	2年～
開発人数	1人
開発言語	Python、Matlab
使用ネットワーク	MLPをベースにした独自ネットワーク
関連技術	DeepLearning Tensorflow (low-level API) 偏微分方程式 統計的推定

GANの技術調査

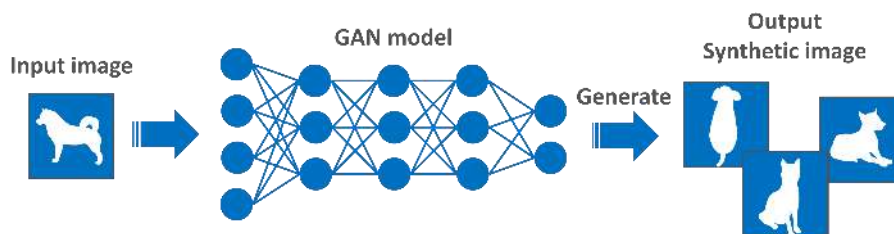
スーパーマーケット等への導入を目的とした製品画像の学習データ生成を、GAN（敵対的生成ネットワーク）を用いて技術研究しました。

小売店には連日新しいパッケージを持つ製品が入荷しており、都度、学習モデルをアップデートしていくことは現実的ではありません。

そのため、パッケージとして現れる可能性を持つ学習データを、GANで生成することにより、未知のパッケージの物体検知を行うことができます。

GANを利用したデータ拡張

当社では、近年様々な場面で利用されているGANを、DeepLearningの訓練データの拡張に利用しています。

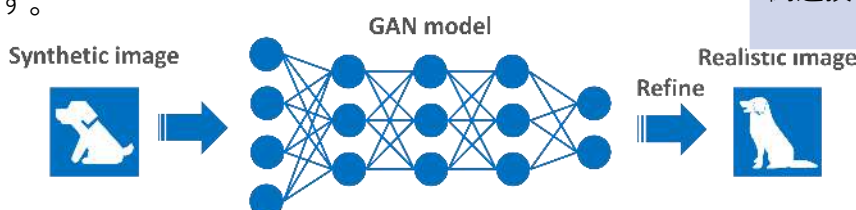


GANを利用した合成画像の作成による訓練データ拡張の一例を以下に示します。この検証では、Food-101 dataset[1]のpancakesクラスの画像に類似した画像を作成するために、GANを使用しています。[1] https://www.vision.ee.ethz.ch/datasets_extra/food-101/

作成したGANモデルは、お皿の画像を入力するとpancakesに変換するように学習を行っています。

また、見た目は実画像と似ている合成画像ですが、実画像とはデータの分布が異なることが多く、合成画像のみを訓練データとして学習されたモデルは、合成データに対しては高い推論性能を示しますが、実データに対しては性能が低下してしまいます。

この問題を解決するために、コンピュータマインドでは合成画像を実画像のように変換してから、モデルの学習を行うGANの研究・利用をしています。



開発例

項目	詳細情報
OS	LUbuntu 16.04 LTS
開発期間	3ヶ月
開発人数	1人
開発言語	Python
使用ネットワーク	CycleGAN
GPU	GTX 1080Ti
関連技術	OpenCV

充足性判定に向けたニューロンカバレッジの実装評価

Deep Learningシステムの開発フローにおいて、質の良いデータが十分に準備されていることは良いモデルを生成するために非常に重要です。

当社では、データが十分に準備されているかを評価する指標として、ニューロンカバレッジあるいはその派生形が有効であるかを判定するための実装評価を行いました。結果として、評価したどの指標もデータが充分であることを判定する可能性を示すことができました。

データ充足性というテーマは世界的に発展途上であるため、今後も取り上げられるであろう興味深いテーマです。

ニューロンカバレッジとデータ充足性の関係

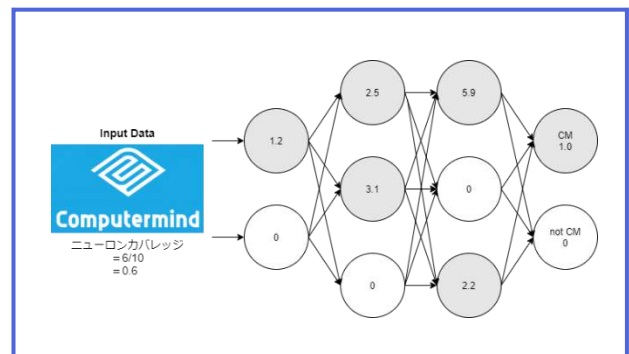
ニューロンカバレッジはモデルのニューロンの発火状況を数値化したした指標です。

様々なデータが存在することにより多くのニューロンが発火する経験を得るという前提のもと、ニューロンカバレッジが大きいとデータが充分であると言えるだろうと推測されます。

この仮説を検証するために、質の良いオリジナルのデータセットに対し一律に変換を加えた質の悪いデータセットを準備しました。

準備した質の悪いデータセットに対してニューロンカバレッジを評価すると、オリジナルの質の良いデータセットで評価した際の数値より減少傾向にあることが確認されました。

今回の調査では傾向がみられることの確認に留まりましたが、ニューロンカバレッジのデータ充足性判定への適用可能性を示すことができました。



オリジナル データ破損 ノイズ付与 ぼかし

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows
開発期間	1年
開発人数	1人
開発言語	Python
関連技術	DeepLearning Data Augmentation Adversarial attack

破面起点解析

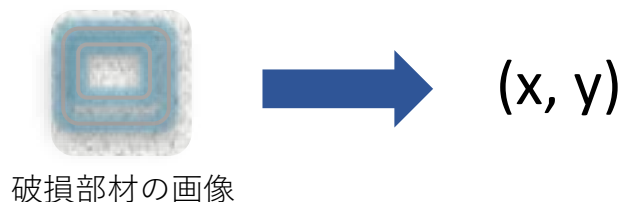
ある工業製品における部材の破損状況の把握をこれまで有識者による目視で行っていました。破損の原因ごとに破損の起点となった部分を推定するタスクとなりますが、破損した部材の撮影画像から機械学習の手法で解析するモデルを作成します。そのプロセスとして以下の2つについてPoCの実施しました。

- 破損の起点位置をXY座標で推定する。
- 破損の起点位置を画像中心からの方向（角度）で推定する。
- 破損の状況（ひびなど）を模式図として出力し、有識者でなくても目視による判定を容易にする。

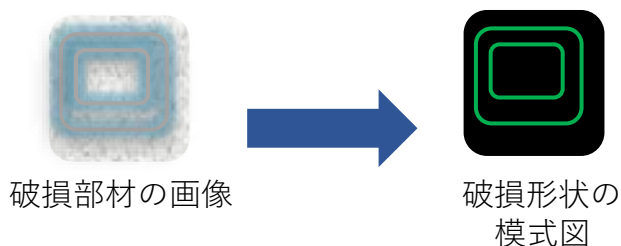
また本アプローチのモデル作成・テスト評価をエンドユーザー様のほうでも行っていただけるよう、その機能を有したGUIアプリケーションの開発も行っています。

深層学習による画像を入力とした回帰モデルの仕様

画像から抽出した特徴量をベースに分類モデルを作るというアプローチはDeepLearningモデルでは多く使われますが、本プロジェクトでは画像から抽出した特徴量から座標や角度を推定するという珍しいアプローチを用いました。



また模式図作成にはGANを用いた画像生成モデルであるpix2pixを用いています。



開発例

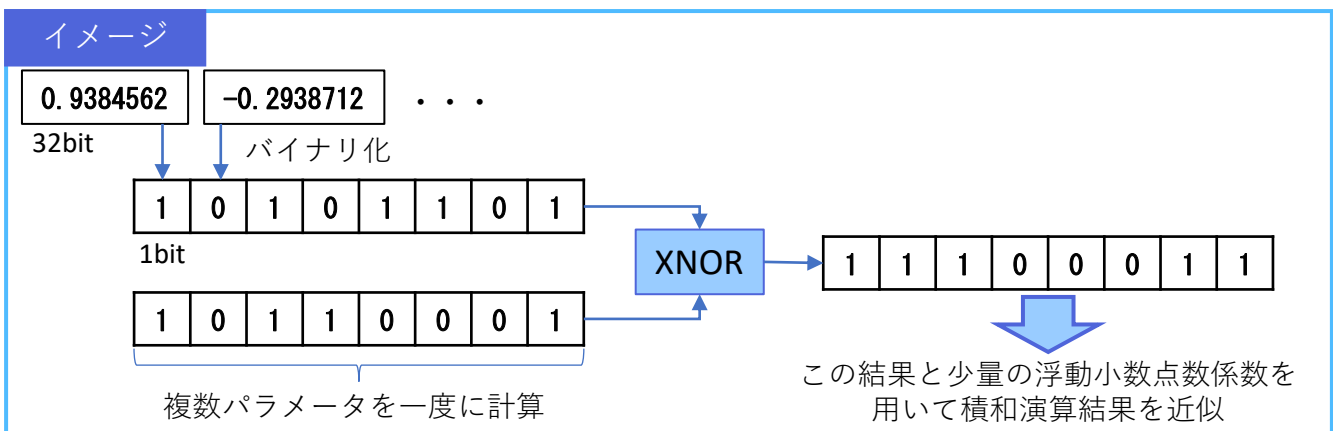
項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro
開発期間	3ヶ月
開発規模	PoC 1人 / 本開発1人
開発言語	Python, TypeScript
使用ネットワーク	VGG16ベース回帰モデル pix2pix
GPU	GeForce 3070
学習データ数	1課題につき50程度
関連技術	

深層学習バイナリモデルのエッジデバイス実装評価

AIというと高性能なマシンでの運用が必要なイメージがありますが、近年で開発の進む自動運転やIoTデバイスなどのように、より現場に近いデバイスに実装しAIによる判断を行うことへのニーズが高まってきています。学習自体は高性能なマシンで行いAIによる判断は小型で軽量のデバイスで行う、エッジデバイスへのDeepLearning実装に取り組んでまいりました。エッジデバイスの場合は小型・軽量ゆえに搭載メモリや処理速度の面で制限があり、推論処理を行う際には省メモリ化と高速化が課題となります。より少ないビット数で深層学習のパラメータを近似する量子化技術の中でも、計算量の多い畳み込み演算部分の入力・重みをバイナリ (1 bit) とし、わずかな浮動小数点型(32bit)の係数で積和演算結果を近似することで省メモリかつ高速に推論を行える XNOR-Net に着目し実装と検証を行いました。

バイナリ化のメリット

- パラメータを浮動小数点型(32bit)からバイナリ(1bit)化することでメモリ容量と回路面積を削減
- 浮動小数点型(32bit)での積和演算を並列のビット演算にして高速に
 …大量に発生する積和演算処理で時間がかかる浮動小数点型の乗算の一部を、ビット演算（加算とビット単位の否定排他的論理和 [XNOR]）に置き換えることで処理の高速化が期待できます。



バイナリモデルの適用先

XNOR-Netをはじめとするバイナリモデルを適用させることでエッジデバイス (FPGA)での推論の高速化と、計算時に確保するメモリ削減が期待できます。またバイナリ化の効果が表れるのはエッジデバイスだけではなく、PCのCPU環境であればSIMD命令を使うことで同様のモデルを実装することも可能です。NVIDIA社製のGPU環境であればTensorCoreを用いたバイナリ演算の高速化など、様々な用途への適用も考えられます。

開発例

項目	詳細情報
OS	Ubuntu
開発期間	6ヶ月
開発人数	1人
開発言語	Python、C
対応ネットワーク	AlexNet 独自作成のCNN
エッジデバイス (FPGA)	Ultra96v2
関連技術	DeepLearning、Vivado、 FINN、Brevitas、 TensorCore

外観検査における異常検知手法 山梨大学との共同研究

外観検査は製造業を中心に様々な業界で品質を保つために必要な工程としてあります。従来の異常検知では、画像処理などを用いてルールベースで行ってありますが、その方法では未知の異常は検知出来ない為、新たな異常パターンが発生しても見落としてしまう可能性があります。そのような中、未知の異常パターンであっても検知できるとして数年前よりDeepLearningを用いた異常検知に注目が集まり、様々な検知アルゴリズムが提案されてきました。

弊社ではこれらの技術のキャッチアップを行うべく、山梨大学安藤教授との共同研究でDeepLearningを用いた異常検知手法について比較検証を実施しました。



異常検知の最新手法を比較検証

DeepLearningを用いた異常が注目されるきっかけとなった手法から、昨今注目されている最新手法までを網羅的に評価し、手法ごとの精度や判定の傾向について一般公開されているMVTecAD^{※1}データセットを利用して比較検証しました。

また、お客様が持っている画像データセットを用いて検証を行うことが出来るように検証環境を整えており、簡単にPoCを取り組むことが可能となっております。

- 検証を行った手法一覧

f-AnoGAN: Fast unsupervised anomaly detection with generative adversarial networks
EFFICIENT GAN-BASED ANOMALY DETECTION
CutPaste : Self Supervised Learning for Anomaly Detection and Localization
Modeling the Distribution of Normal Data in Pre Trained Deep Features for Anomaly Detection
Towards Total Recall in Industrial Anomaly Detection

今後は既存手法をベースにして、実際にお客様が持っているデータに対して高精度になるような特定のドメインに特化した異常検知手法の開発などを共同研究を通して進めていきます。



※1 P. Bergmann, M. Fauser, D. Sattlegger, and C. Steger, "Mvtec ad—a comprehensive real-world dataset for unsupervised anomaly detection," in CVPR, 2019.

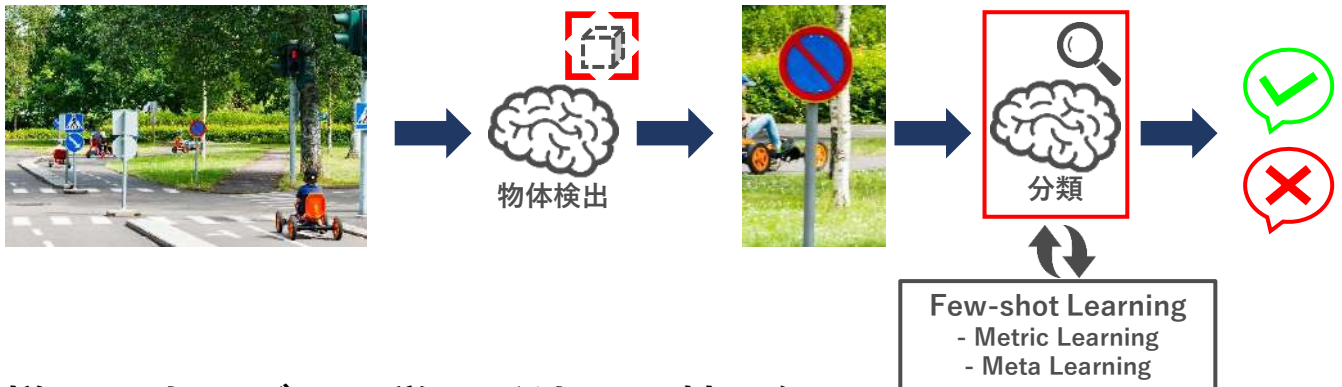
開発例

項目	詳細情報
OS	Ubuntu 18.04 LTS
開発期間	2021年10月～継続
開発規模	大学3名 CM7名
開発言語	Python
使用ネットワーク	f-AnoGAN EfficientGAN GaussianAD CutPaste PatchCore
GPU	Tesla T4 (AWS g4dn.2xlarge)
学習データ数	6642枚 (15クラス)
関連技術	・ 深層学習 ・ 異常検知

少量データにおける不良判定学習手法の検証

ある検査機器メーカーがインフラ設備の点検を自動化する為に、物体検出モデルを用いて開発を行っていましたが、特定の欠陥の発生頻度が小さく中々データが集まらないこともあり、検出出来ても分類を誤判定してしまうという課題を抱えていました。そこで、分類タスクの精度改善を目的として、少量データでも学習可能な手法を使うことでどの程度精度を出すことが可能なのか検証を行いました。

元々、物体検出モデルにて検出と分類を行っていましたが、検出部分の性能は十分であることを考慮し、検出と分類のタスクを別で行うように処理を分割して、分類タスクの手法を変えてどの手法が有効であるか比較しました。



様々な少量データ学習手法の比較評価

少量データでの学習手法として、「距離学習(Metric Learning)」や「メタ学習(Meta Learning)」と呼ばれる学習手法の下記モデルを実装し、精度検証を行いました。

Deep metric learning using Triplet network

ArcFace: Additive Angular Margin Loss for Deep Face Recognition

MagFace: A Universal Representation for Face Recognition and Quality Assessment

On First-Order Meta-Learning Algorithms

コンピュータマインドでは、お客様の抱える課題に合わせて論文等を調査し、有効な手法をピックアップして、幾つかの手法を実際に実装・検証し、実用化に向けて有効であるかどうかを評価するPoCも行っています。

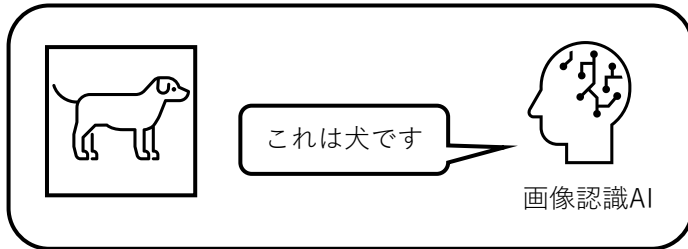


開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro
開発期間	6ヶ月
開発規模	2名
開発言語	Python
使用ネットワーク	TripletNetwork FaceNet MAML
GPU	Tesla T4 (AWS g4dn.2xlarge)
学習データ数	約2500枚
関連技術	深層学習 距離学習 メタ学習

説明可能AI

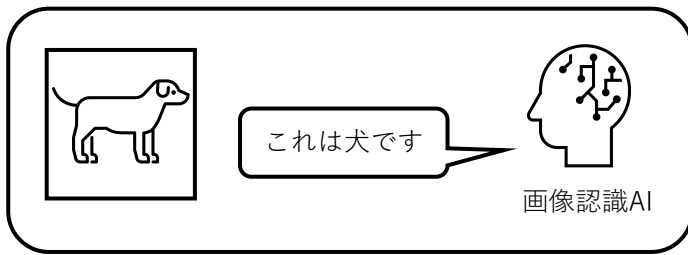
DeepLearningを始めとするAI技術の発展により、大規模なデータに対して単純なルールベースの手法では実現できない複雑な判断を自動で行えるようになりました。しかし、それに伴って予測アルゴリズムも複雑化しており、単にその手続きを追うだけでは「何故AIがそう判断したのか」という判断結果の説明が困難になっています。



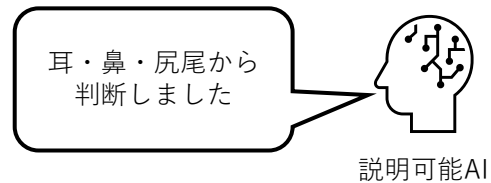
AIによる判断



この問題に対して、AIの予測アルゴリズムから人間に解釈可能な情報を抽出する説明可能AIの技術が研究されており、AIの判断に説明性を持たせる試みが盛んになされています。

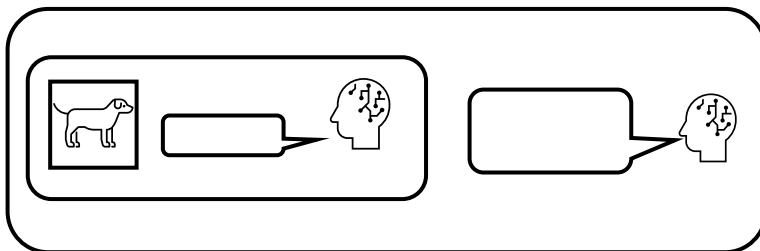


AIによる判断



AIの説明結果についての説明の必要性

説明可能AI技術はAIモデルが持つ数理的な性質を抽出するもので、「説明可能AIが何を説明しているか」については人間が妥当な解釈を考える必要があります。



当社では説明可能AIのアルゴリズム解析も行い、当該技術がどのような説明を行っているかの解釈、及びに必要な説明を得るためにアルゴリズムを改良する調査・研究開発を行っています。

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows
開発期間	1年～
開発人数	1人
開発言語	Python
関連技術	DeepLearning GradCAM

GPGPU

～ General-purpose computing on graphics processing units ～

AI（DeepLearning）で使用されているGPUですが、豊富なコア数を有効活用して、演算処理の高速化が可能です。GPUを効率よく使用するためには専用言語《CUDA》で実装する必要があります。当社では、いち早くGPUによる高速化の優位性を見出し、案件を成功させて来ました。

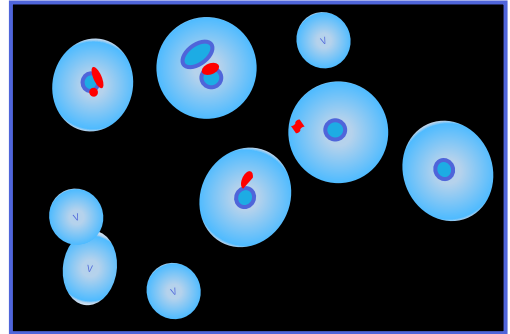
FISH-QUANT CUDA開発

FISH-QUANTと呼ばれるTranscripts(DNA塩基配列)をカウントするアルゴリズムがMATLABで実装されていたながら、

- ・処理時間が過分に掛かっている
- ・MATLABのライセンスを持っていないと利用することが出来ない

という点で有用でありながら使いづらい問題がありました。

そこで、C++/CUDAで解析処理部を実装し、C#で画面を実装することで、MATLABを使わずにFISH-QUANTが利用でき、従来のアプリケーションよりも高速に解析ができるようにしました。



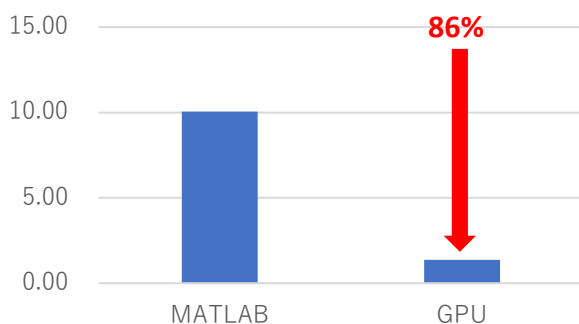
C++/CUDAに置き換えることで7倍の高速化

三次元フィッティングを行っている箇所をC++化して、処理が重くなっているフィッティング処理をCUDAで並列化しました。

MATLAB上では、処理時間が10時間掛かっていましたが、C++/CUDAで処理を置き換えたことで7倍の高速化を達成し、1.4時間で処理を完了させることが出来るようになりました。

また、処理の置き換えによる計算誤差についても検証を行い、90%近くの輝点がオリジナルと同等かそれ以上の精度であることを確認しました。

処理時間比較 (時間)

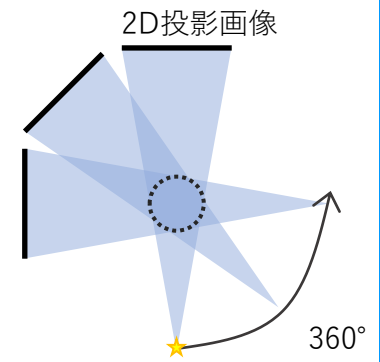


開発例

項目	詳細情報
OS	Windows
開発期間	3ヶ月
開発人数	1人
開発言語	C++、CUDA、C#
GPU	開発：Quadro M6000 動作：Tesla V100
関連技術	MATLAB 3D Gauss Fitting

X線CT画像3D復元高速化

レントゲン撮影は1方向からX線を照射し、被写体内部の2次元写真を撮影します。
 X線CTスキャナでは360° 全方向からX線を被写体に照射し、数百~数千枚の2次元投影画像を取得します。



取得した投影画像を再構成(コンピュータ処理)し、3次元画像(2次元輪切り画像の積み重ね)を生成します。

X線CT画像の再構成には非常に時間がかかる上に、画質をよくするために補正処理を繰り返し行う必要があります。

実際のシステムに載る前のプロトタイプ開発として、GPGPUという技術を用いて時間のかかる再構成~補正処理の高速化を実現しました。

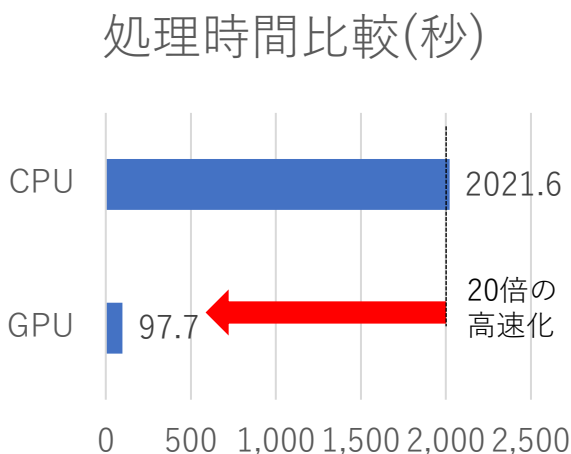
CUDA/C++ による高速化

X線CT画像を3次元復元するための再構成~補正処理の内、処理の重くなっている箇所をCUDAで並列処理することで処理を高速化しました。

再構成処理単体で約43倍の高速化を実現し、処理全体で約20倍の高速化(例：30分→1.5分)を実現しました。

実運用では大量にメモリを使用する処理のため、データフローについての調査と対処方法の検討まで含めて報告しました。

開発例



項目	詳細情報
OS	Win 10 Pro
開発期間	2カ月
開発人数	2人
開発言語	CUDA/C++ (VS2015 pro)
CUDA	9.2
GPU	開発：GTX 1080Ti 動作：GTX 1080Ti
関連技術	GPGPU

SLAM

～ Simultaneous Localization and Mapping ～

近年、AIに並び注目されているのがSLAM(Simultaneous Localization and Mapping)です。

自動運転やロボット掃除などに徐々に実製品に組み込まれて来っており、非常に注目されている技術の一つです。

SLAMに関する開発にも積極的に取り組み、将来的にAI+SLAMの更に高度なソリューション提供を目指しております。

点群データ関連最新技術の調査・実装

現実世界の対象物を3次元カメラ等で撮影し取得した点群データを元に、地形や構造物、生き物の3Dポリゴンメッシュの高解像度化や修復等を行う様々な3次元処理の手法を研究してきました。

点群データは主に建築や自動運転の分野で広く取り扱われていますが、他にも点群ベースの姿勢解析アルゴリズムや、セキュリティ、外観検査への適用など、その用途は多岐に渡ります。

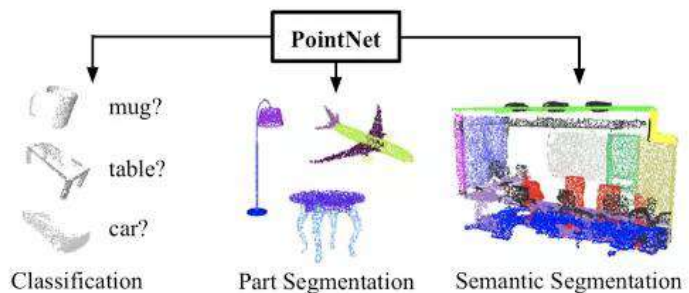


また、近年では点群データを対象とした深層学習モデルにも多数のアプローチが存在しているため、それらによって点群データの分類やセグメンテーションを行うためのより良い手法が常に議論され続けています。

論文解析から実装、改良までを広く対応 製品開発のための技術課題を解決

ソフトウェア、ハードウェア製品開発のための3次元点群処理のトレンドを追い、またその性能評価を行うことで、実用レベルでの手法の検討を行ってきました。

その他にも、複数視点の点群データを統合することによる高解像度な3Dオブジェクトの構築や3Dアニメーションに代表されるポリゴンの変形技法、3D点群のセグメンテーションや点群補完など、様々な技術の実装、評価を行ってきました。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10、Ubuntu 16.04 LTS
開発期間	3年
開発人数	2人
開発言語	C++、C#、python
関連技術	3D reconstruction Open3D 点群マッチング PointNet

また、GPGPUによる高速化や手法の改良、組み合わせによる高精度化にもトライしており、常に進化し続ける3次元処理の分野における技術課題解決をサポートしています。

ドローン制御用自己位置推定モジュール

ドローンの利用方法は現在様々模索されていますが、その中でもここでは「巡回監視」を取り上げます。カメラ搭載ドローンを一定のコース内で巡回させ、周囲の様子を撮影・記録することが目的です。

この時、ドローンはもっぱらGPSを使用して自分の現在位置を特定し、適切に方向転換を行います。しかし、電波の届かない閉所などではGPS衛星からの信号を受信できず自己位置を特定できなくなります。

当社では、単眼カメラ(レンズモジュールが1つのカメラ)を用いて、周囲の情景からドローンの自己位置推定を行い、ドローンの自己位置に変換することを目指しました。



GPS無しで自機の緯度・経度を推定、電波の悪い環境での機体誘導が可能に

ドローンの自己位置をGPSによらず推定するため、OpenVSLAMを用いて単眼SLAMを行う処理を実装しました。

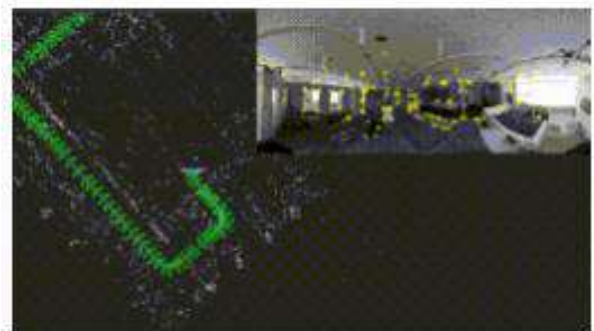
OpenVSLAMとは、カメラに映った画像から特徴点を抽出し、その移動の具合から周囲の地図を作成すると同時に自己位置の推定を行う、Visual SLAMと呼ばれる技術のC++実装です。

お客様の要望により、自己の緯度・経度を求めることになっていたため、ArUcoと呼ばれる

技術を併用しました。これは、ARマーカと呼ばれる特殊な模様をカメラで撮影し、そのカメラに対する角度と紐付けられた番号を推定するものです。

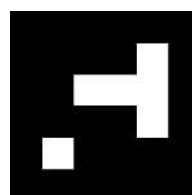
ARマーカの番号と緯度・経度を対応付け、SLAMで求めた自己位置と組み合わせることで、GPSに頼ることなく自己の緯度・経度を求めることが可能となりました。

本開発では、お客様のご要望により、全体をROS2のノードとして実装しています。ROS2ノード単体では、Raspberry Pi 4上で10FPS程度で動作します。



開発例

項目	詳細情報
OS	Ubuntu
開発期間	2ヶ月
開発人数	3人
開発言語	C++
関連技術	OpenVSLAM ArUco ROS 2



CC BY-SA

ロボティクス

～ Robotics ～

様々な分野でオートメーション化の上で欠かせない存在となってきたのが、ロボット分野です。
AI、ROS等の技術を組み合わせて最適解をご提案差し上げています。

アームロボットを使用した強化学習

深層強化学習はカメラで撮影した画像などの複雑な情報を使って学習をし、動作を最適化する能力を持っています。

現在では、深層強化学習を利用したロボットの動作を最適化する研究が盛んに行われています。

ロボットに対して深層強化学習を適用する際に、以下のことが大きな障壁となります。

- ・学習に非常に多くの時間を要する
- ・学習中にロボットが破損する恐れがある

この解決策として、シミュレータ上にロボットを作成して学習する方法があります。ただし、現実の世界とシミュレータの世界では、取得できる情報が完全一致しているわけではないため、シミュレータ上で学習したモデルが、現実世界で上手く動作しないという問題が発生します。(ドメインシフト)

ある世界で学習したモデルを、別の世界に適応させることをドメイン適応と呼びます。当社では深層強化学習をシミュレータ上で実行し、そのモデルを現実世界のロボットに転送するドメイン適応に取り組んでいます。

Real World



Simulator World



シミュレータで高速に学習し、実機ロボットで動かす

深層強化学習で4軸ロボットアームに目的の動作を学習させる開発を行いました。学習はシミュレータを用いてのみ行い、現実世界のロボットによる学習は一切行いませんでした。

そのため、ドメイン適応技術を使用せずに学習を行い、その学習モデルを実機のロボットに転送すると、ドメインシフトにより目的の動作をしません。

当社では、シミュレータ上での学習時にドメイン適応技術を使用することで、実機のロボットでも目的の動作を実行するモデルを作成しました。

開発例



項目	詳細情報
OS	Ubuntu 18.04 LTS
開発期間	6ヶ月
開発人数	1人
開発言語	Python
使用ネットワーク	Deep Q Network
GPU	開発：Nvidia Geforce RTX 2080Ti 動作：Nvidia Geforce RTX 2080Ti
関連技術	深層強化学習 ドメイン適応

ロボット制御支援

これまで、遠隔操作ロボットの分野では、視覚に頼った制御が大部分を占めていましたが、人間が行うさまざまな作業においては、手触りや柔らかさ、弾力性など、いわゆる「力触覚」が重要な要素となります。

この「力触覚」をロボットを通して伝えることで、遠く離れた場所であっても、重さや軽さなどの精緻な感覚をオペレータに伝えることができます。

本開発では、力触覚センサを用いた遠隔2拠点間でのロボット制御システムの開発を行いました。

開発にあたって、ロボットが物に触れた際の反発力や、ロボットの関節の可動範囲を正確に制御する必要があるため、リアルタイム性の高い高速処理、通信を行うことで違和感のない遠隔制御システムを構築することが出来ました。



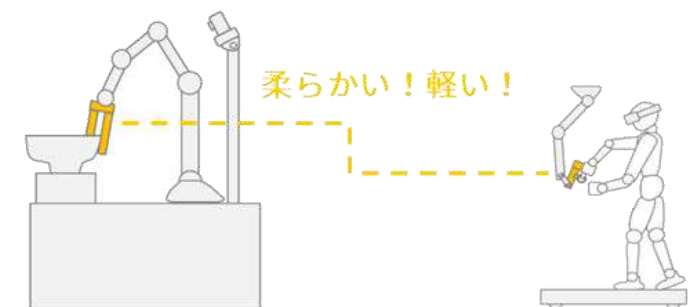
遠く離れた場所から微細な物作りを行えるシステムの実現

オペレータが操作したロボットアームの動作を、遠隔地のヒューマノイドに伝え、動作させるシステムのソフトウェア全体を開発しました。

各ロボット、センサの制御及び通信システムは、全てROS上で構築しており、ロボットやセンサ間で常に最新の状態を交換し続けることで、フィードバック遅延によるロボットアーム制御の暴れ等を無くすことに成功しました。

ヒューマノイドロボットは、汎用のロボット制御ライブラリMoveItにて制御を行っているため、仮に制御対象のボットが別のものになってしまっても、簡単なパラメータ設定だけでシステムを組み替えることが出来ます。

また、開発に当たってGazeboを使用したシミュレーション環境を構築することで実機の無い環境でも柔軟に開発を進めることが出来ました。



遠隔地からでも感触が伝わる

開発例

項目	詳細情報
OS	Ubuntu 16.04 LTS
開発期間	4ヶ月
開発人数	2人
開発言語	C++、python
使用フレームワーク	ROS
関連技術	Gazebo MoveIt リアルハプティクス

データ分析

～ Data analysis ～

工場のIoT化やスマートフォンの登場などに伴い、様々な種類のビッグデータを取得することが可能となりました。しかし、取得したデータを有効活用するためには、データをクレンジング・解析し有用なデータする必要があります。当社では、機械学習・DeepLearningを用いて御社のデータを有効化し、さらに高度な予測を行うための手助けを行っております。

半導体製造装置 データ解析モジュール開発

本開発は、製造装置に紐づいた多くのデータに対し、随時発生する課題を解決するためデータの解析、可視化を行い、最終的に実システム上で動作するモジュールを提供しています。

取り扱うデータは、主に個別の装置に紐づいた温度や製造物の形状、位置などの観測データ、制御パラメータなど多岐にわたります。

それらに対し、古典的手法から近年発表された論文の手法まで、課題にあった手法をご提案し、机上検討、実データ検証、試作運用と手順を踏んで実現していきます。

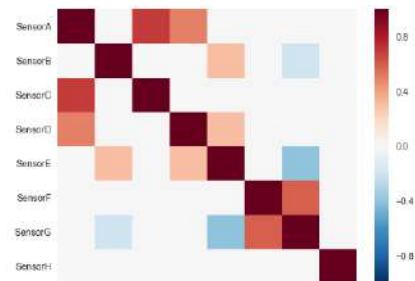
課題に対する理解を深め、現実的な解決を

データ解析における落とし穴として、解析技術者の暴走があります。指定されたデータを解析し、目標性能を出すことに終始してしまい、別の方法で課題が解決できる可能性に目を向けなくなってしまう、というものです。

我々は「お客様が抱えている課題はどんなものか」「解決の方法は何パターン考えられるか」「より低コストで解決できる方法は何なのか」など、お客様と同じ視点で解析に取り組んでいけるよう努めています。

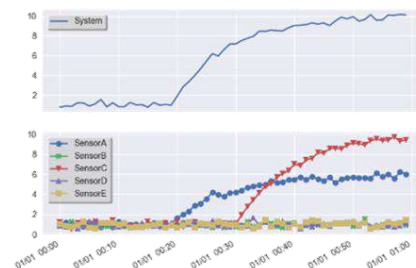
● 通常稼働時におけるセンサーデータの相関構造推定

通常稼働時のセンサーデータを学習させることで、各センサー間の相関関係を推定します。これにより、通常センサーが取りうる値の範囲や、連動するセンサーを抽出することができます。また、意図せず連動しているセンサーを特定することもでき、設計の改善などにも利用できます。



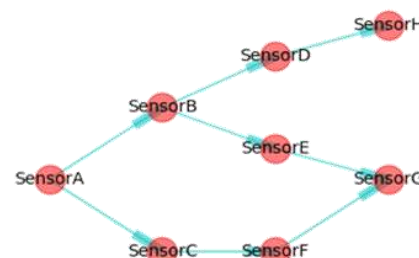
● システム・各センサーの異常検知

あらかじめ学習させた通常稼働時の相関構造を基に、センサーデータの異常度を計算します。システム全体の異常度や、各センサーごとの異常度、特定のセンサーグループの異常度等、様々な粒度で解析・可視化を行うことができます。



● 異常発生時におけるセンサーデータの因果関係推定

異常発生時における各センサーデータの変動を解析することで、センサーデータ間の因果関係を推定することができます。異常が装置内で伝搬していく流れを可視化することができ、異常の原因となったセンサーの特定に活用できます。

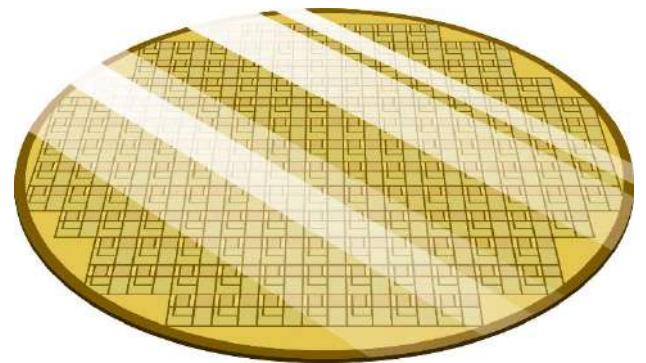


半導体製造装置 計測箇所最適化

半導体の製造工程には、ウェハと呼ばれるシリコンを円板状にカットしたものに微細な電子回路パターンを露光する作業が含まれます。これには非常に高い精度が要求され、ウェハのナノ単位の歪みが品質に影響を与えます。

そのためこの歪みを計測/補正することが必要となりますが、ウェハ全面を計測するのはコストが高く、時間当たりの生産性を示すスループットが低下します。

この課題を解決するためウェハに生じる歪みをモデリング/推定しながら、計測箇所が可能な限り少なくして済み、また歪みが正確に計測できるような計測箇所の組み合わせを最適化によって探索するという問題に取り組んでいます。



課題に寄り添ったソリューションのご提案

本開発で取り扱う課題は非常に専門性が高く、類似の事例もほとんどないため手法選定の段階から手探りのような状態でした。

そのような中でも、お客様へのヒアリングやディスカッションを通して要件を具体化し、課題の本質と解決手段を追求しました。

結果として、多目的最適化や組み合わせ最適化の代表手法から知名度の低い発展的手法まで様々な論文を調査し、それぞれについてアルゴリズム実装/評価を重ねることで適切な手法の選定に繋げることができました。

このような調査力と柔軟性も当社の強みの一つといえます。

開発例



項目	詳細情報
OS	Windows 10 Pro
開発期間	2020年10月～
開発規模	2人
開発言語	Python, C#
関連技術	<ul style="list-style-type: none"> ・（制約付き）組み合わせ最適化 ・焼き鈍し法 ・モデル選択

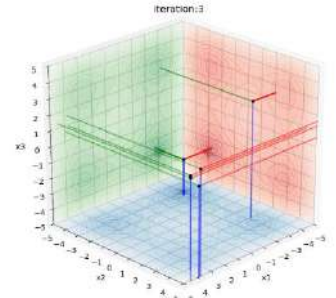
マテリアルズインフォマティクス

マテリアルズインフォマティクス (MI) とは、機械学習を材料分野に応用するという考え方です。

我々は、特にベイズ最適化をベースとした技術を用いて「狙った物性を持った新材料を少ない試作回数で合成する」ことを目標として本課題に取り組んでいます。

ベイズ最適化とはMIにおいて、「組成から物性を予測する」「狙った物性に近づける」という二つの指標から「次に試作すべき組成を提案する」といった動作を行い、一定の効果を示しますが、同時にいくつか課題もはらんでいます。

我々は、材料学を専門とするお客様のもと、ベイズ最適化の発展手法をいくつかの論文から実装し、検証、提供することでこれらの課題解決に寄与しています。



材料分野に限らず、製造実験全般における課題

- **狙いたい物性の間にトレードオフ関係がある**

製品の示す特性といったものは多種多様で、特に材料の分野においては物性の種類は1億ともいわれています。

しかし、それらの物性は一方を狙った性質に近づけるように組成を変更すると、一方は離れていくといったトレードオフの関係が存在します。

こうなると、1つずつ物性を最適化していても、狙った物性には近づきません。

これを解決するために、ベイズ最適化を**多目的ベイズ最適化**に拡張しました。

本手法によって複数の物性を一つの指標に落とし込むことで、

「すべての物性が狙った物性にバランスよく近くなる組成の集合」を探索することができます。

- **新製品は作成に期間がかかる**

製品を新規で作成する場合、受発注処理や原材料調達、スケジュール調整、運搬など時間のかかるプロセスを挟み、すぐに現物が得られるとは限りません。

材料の作成においても1回1回製造された結果を見てから次の組成を決めているようでは、待機時間が長くなってしまい、欲しい物性を得られるまで何年かかるかわかりません。

我々はこれを解決するために、**多点ベイズ最適化**を利用しました。

これは、すでに計測済みの結果から最適の可能性が高い複数の提案を得られるという手法で、一度の注文で複数の結果を得ることができます。

開発例

項目	詳細情報
OS	Windows
開発期間	1年以上
開発人数	1人
開発言語	python
関連技術	ベイズ最適化の拡張

これら二つを組み合わせ、**多点多目的ベイズ最適化**も期待された性能を示しています。

画像処理

～Image processing～

近年、DeepLearningによる画像解析が注目・活用されておりますが、従来の画像処理技術も必要不可欠です。当社では、長年培った画像処理の技術を活用し、DeepLearningだけでなく、画像処理を含めた多角的な視点でお客様の課題解決に臨みます。

電顕3次元再構築

バイオサイエンス分野において、生物組織の構造を三次元的に把握することは生命現象の理解に必要です。

生物組織の構造を三次元化するシステムは多く存在しますが、そのほとんどはデータ処理する過程で高性能なコンピュータを必要とすることと細胞構造に対する専門知識が必要であることが研究者にとって大きなボトルネックとなっていました。

これらの問題を解決することを目指し、一般的なWindows PCで機械学習を用いて簡単な操作で連続断層画像から効率よく生物組織の構造を三次元化が可能なシステムを開発しました。

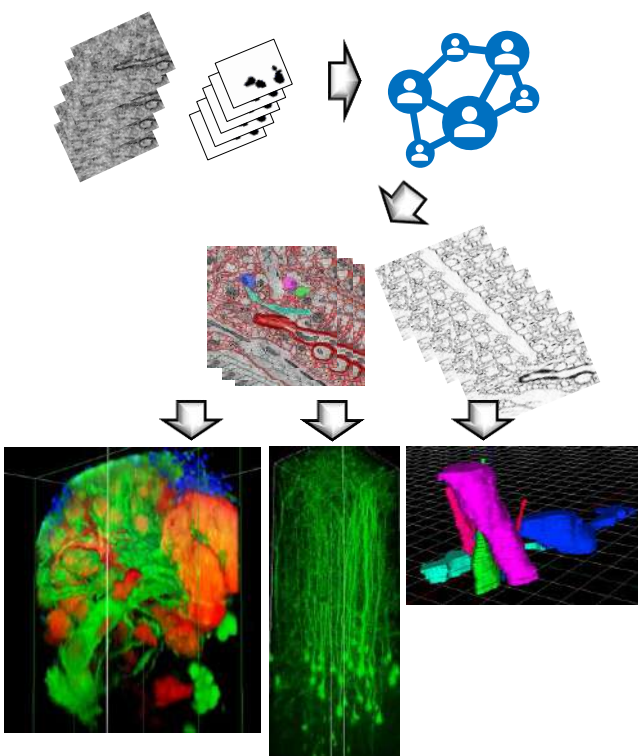
機械学習による効率化により少データ数からの3次元構築

操作が煩雑であること同様、3次元構築に必要な学習データの多さも研究者にとってのボトルネックとなっておりました。

本システムは機械学習を用いて効率よく生物組織の構造を抽出して三次元に再構築することが可能となり、10枚程度の学習データだけでセグメンテーションを行うことが可能です。

簡単な操作で、細胞の形状を視覚的に確認することができます。

本システムにより、研究者は操作方法の理解など、研究とは無関係な作業を省くことができ、多くの時間を研究に集中することが可能となりました。



開発例

項目	詳細情報
OS	Windows 10
開発期間	6ヶ月
開発人数	3人
開発言語	C#.net, C++, Python
使用ネットワーク	U-net
関連技術	動的輪郭 グラフカット (Graph Cut) LiveWire OpenCV OpenGL DeepLearning

掲載内容の一部およびすべてを複製、転載または配布（電子媒体における転送含む）、印刷など、無断での使用を禁止します。

本カタログに記載の会社名及び商品名は各社の商標または登録商標となります。

本カタログの情報は2022年11月現在のものです。仕様と製品は製造・販売元が何ら責任を負うことなく予告なしに変更される場合があります。

株式会社 **コンピューターマインド**



Computermind

東京本社

〒160-0023

東京都新宿区西新宿6丁目6-2 新宿国際ビルディング4F

☎ 03 - 6911 - 1855 (代)

✉ ai.sales@compmind.co.jp

🌐 <http://www.compmind.co.jp/>

本社

〒400-0064

山梨県甲府市下飯田1-10-8

☎ 055 - 230 - 1122 (代)