

# 会社概要

視覚的位置データで容易に認識



## Vilottaとは

Vilotta Pte Ltdは、シンガポールに拠点を置くテクノロジー企業で、ロボットおよびドローン開発者向けに認識コンポーネントを提供しています。当社のモジュール式ハードウェアおよびソフトウェアソリューションは、高度な視覚センシング、位置特定、マッピングを容易にし、信頼性を高め、すぐに導入できる環境を提供します。

視覚慣性オドメトリ (VIO)、深度マッピング、位置特定に関する専門知識を組み合わせることで、ロボット工学やドローンのイノベーターが堅牢な認識のために Vilotta を活用しながら、アプリケーションの構築に集中できるようになります。

2021 年に設立され、シンガポールのディープテック エコシステムを通じて成長した Vilotta は、安全性、効率性、環境意識が最も重要な業界の顧客をサポートする信頼できるソリューションを提供しながら、世界規模で事業を拡大しています。



# CURRENT & FUTURE IMPACT IN JAPAN

## エンジニアによるエンジニアのための設計

Vilotaは、ドローンとロボット業界における豊富な経験と、実社会における統合課題の解決に長年携わってきた、多様な技術的バックグラウンドを持つロボットエンジニアのチームによって構成されています。私たちの蓄積された経験が、正確で堅牢、そして初日から実社会での使用に適した認識ソリューションを設計する独自の能力を生み出しています。

日本は世界で最も成熟したロボット市場の一つであり、先進的な製造業、サービスロボット、自律物流、農業自動化といった分野が盛んです。こうした多様な用途には、GNSS信号が限られている、あるいは利用できない環境においても、信頼性、一貫性、そして適応性に優れた認識システムが求められます。

Vilotaとの提携により、ロボティクス開発者およびインテグレーターは開発サイクルを短縮し、統合の複雑さを軽減し、高価値アプリケーションの構築に集中できます。Vilotaのモジュール型ハードウェアとソフトウェアはシームレスな導入を実現するように設計されており、プロトタイプから現場対応システムへの移行を迅速かつ確実に実現します。

## 連携パートナー



# Depth Pilot 180

# Build Smarter. Build Faster.



ローカリゼーション  
ソフトウェア内蔵



デュアルデプス  
ステレオ視差



広角視野角

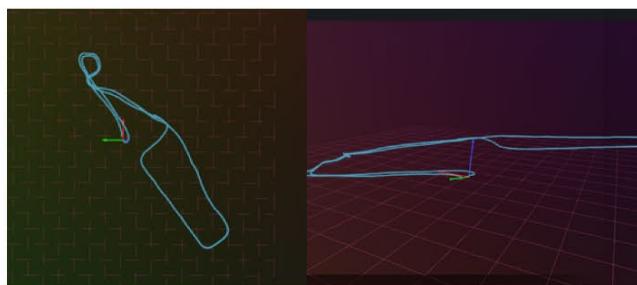


AI処理能力



オープンな  
相互運用

## ローカリゼーション



GNSSが利用できない環境でも堅牢で信頼性の高い  
視覚測位を実現

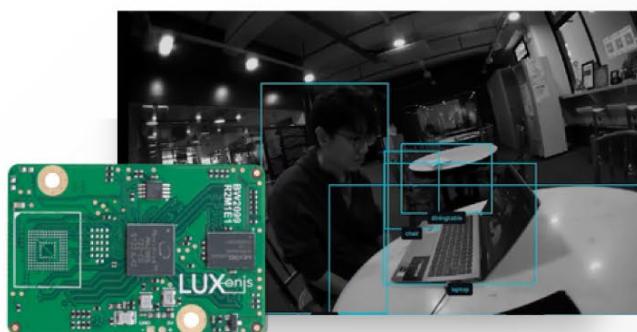
DNNアルゴリズムを搭載したコンピュータービジョンにより、ナビゲーションやアプリケーション用途で、周囲の特徴を認識できます。  
GPSとの融合により、様々な環境に対応可能です。

## 物体検知



デュアルステレオカメラのセットアップは、180°の3D状況認識を備えた重なり合う深度マップを出力します。ステレオカメラは点群データを提供し、VIO推定によりマッピングが可能になります。DNNアルゴリズムをホストするコンピュータービジョンは、ナビゲーションやアプリケーション用途のために、世界に存在する特徴の認識を可能にします。

## CVアプリケーション向けエッジAI処理



オンボードYOLOは、高速かつリアルタイムの物体検出と分類を実現するよう最適化されています。慣性データと組み合わせることで、障害物回避や自動検査などのナビゲーション機能を実現します。

# Depth Pilot 180

## Applications

GNSS が困難な環境向けの産業グレードの位置特定と認識。



お気軽にお問合せください **TEL 03-6662-6595**

