



株式会社アイヴィス

Intelligent Vision & Image Systems



新しい学び・経験を通じてご自身の可能性を広げることができる環境があります。

東京大学の学生様に個別対応いたします。
(おひとりに対しオンラインで会社説明&面接)

◎ 募集職種：システムエンジニア（ソフトウェア開発）

【 会社の特長 】 創業以来34年黒字の安定経営、IT新時代の成長基盤

- ☆ デジタルトランスフォーメーション、先進技術の研究技術開発に注力
- ☆ 顧客は大手先進的企業（トヨタ自動車 etc）、公的機関（JAXA etc）など
- ☆ 充実した新入社員技術研修で基礎技術習得、その後に専門性を習得
- ☆ 幅広い開発分野・活躍の場

WEB会社説明動画（20分版）をご覧ください。

<https://convert.jobtv.mynavi.jp/rlink?uc=25s63015vod01>



株式会社アイヴィス 〒113-0033 東京都文京区本郷3-6-6

創業：1988年 社員数：810名（2024.4.1時点）

連絡先：recruit-tokyo@ml.ivis.co.jp



<https://www.ivis.co.jp/>

マイナビ 2025

リクナビ 2025

キャリアタス 就活

LabBase 就職

TECH OFFER

当社はDX分野での開発や先端技術の研究開発に注力する独立系IT企業です。
若手チームリーダー多数活躍中！

若いうちから技術者として成長・活躍できる環境があります。

当社の平均年齢は33歳、多くの若手技術者が活躍しています。

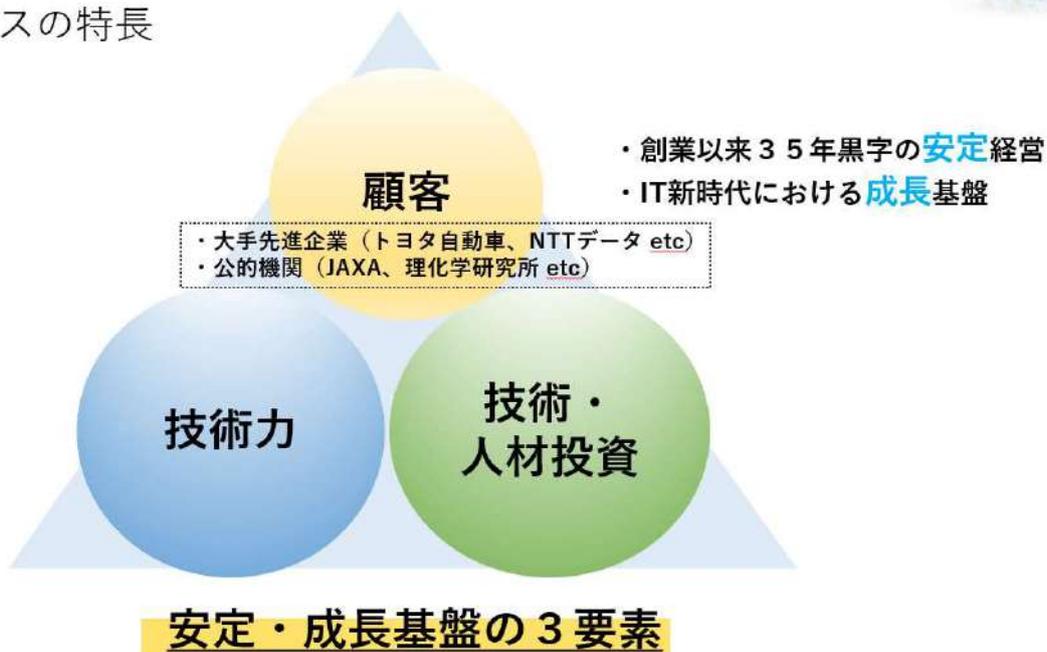
20代チームリーダー、30代のグループマネージャーがいます。

キャリアパスとして「専門技術系」と「マネジメント系」を用意、

各自の適性や希望に叶ったキャリアパスがあります。

若手が成長・活躍できるフラットで自由度が高く風通しの良い環境です。

アイヴィスの特長



組織体制（本社）



新卒採用2025求人票（2025年3月卒業向け）

社名		株式会社アイヴィス IVIS: Intelligent Vision & Image Systems		
本社		〒113-0033 東京都文京区本郷3-6-6 本郷OGI BLDG.	TEL :03-5800-0780	
名古屋支社		〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄1-14-15 RSビル	TEL :052-203-1121	
大阪支社		〒532-0004 大阪府大阪市淀川区西宮原1-4-25 NLC新大阪12号館	TEL :06-7178-0780	
ホームページ		https://www.ivis.co.jp/		
求人内容	職種	技術職：システムエンジニア(ソフトウェア開発技術者)		
	応募資格等	学部学科不問、資格不要		
	募集人数	100名		
応募要項	応募方法	自由応募または推薦応募		
	選考方法	会社説明会(オンライン)→書類選考→一次面接(オンライン or 対面)→二次面接(オンライン or 対面)		
	会社説明会	開催日時	就職ナビ(リクナビ、マイナビ、キャリアタス就活)に掲載	
		開催元	東京本社、名古屋支社、大阪支社	
		参加申込方法	就職ナビより申込み(Web動画説明会、オンラインLIVE説明会)	
	提出書類	書類選考時: 履歴書 面接時: 成績証明書 内定後: 卒業見込証明書、卒業証明書/修了見込証明書、健康診断書		
	面接方法	オンライン or 対面		
その他	採用に関するお問合せは e-mail (recruit@ml.ivis.co.jp) または電話で採用担当をお願いします。			
会社概要	事業内容	1. ソフトウェアの受託開発・研究サービス 2. コンサルテーション・サービス 3. システム・インテグレーション・サービス 他		
	設立	1988/11/10	資本金 5000万円	
	代表者	代表取締役 石和田雄二	売上高 63億3279万円 (2023年3月期)	
	社員数	810名 (2024年4月現在)		
	主要取引先	トヨタ自動車、NTTデータ、BIPROGY、IHI、パナソニック、富士通、防衛省、宇宙航空研究開発機構(JAXA)、理化学研究所、国立情報学研究所、名古屋大学 他		
給与福利厚生	初任給 * 残業代を含まない最低金額	学士	226,000円	
		修士	235,000円	
		博士	265,000円	
	各種手当	住宅手当	15,000円 (本人が賃貸借契約者の場合)	
		その他	専門手当、通勤費、扶養手当、時間外勤務手当、技術資格報奨金 他	
	賞与	年2回(夏:7月、冬:12月)	昇給	年1回(4月)
	勤務地	東京、名古屋、大阪		
	勤務時間	標準勤務時間 9:00 ~ 17:45 (実働 7.75時間、休憩60分)		
	休日	完全週休2日制(土・日)、祝祭日		
	休暇等	年次有給休暇、年末年始休暇、夏期休暇、特別休暇(慶弔、出産、育児・介護休業 等)		
福利厚生	各種社会保険完備、住宅融資制度、退職金制度 同好会(野球、サッカー、バスケット、ゴルフ、ハイキング、囲碁・将棋 等)、福利厚生施設(東急ハーヴェストクラブ 他)			

研究技術開発例

「脳科学を活用した高速かつ効率的な新AI学習方式の開発」

委託元：経済産業省/新エネルギー・産業技術総合開発機構（NEDO）

リザーバコンピューティングを用いた*世界モデルを中核とした自律ロボットの制御システムの開発

*世界モデル（World Models）：人間の「想像」にあたる、限定情報から現実の世界を効率的にシミュレートする技術

- アルゴリズムのFPGA*への実装
 - *FPGA：Field Programmable Gate Arra
- リザーバコンピューティング技術の確立・応用

・次々と入ってくる時系列データをリアルタイムで処理、分析
・高速でシンプルな構造、非線形関数の自由度が高い

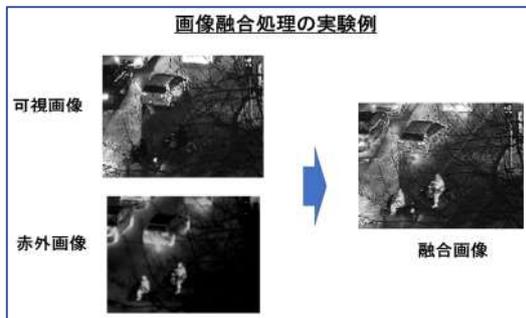


ロボットが、何をしたら何が起きるかを「想像」し行動を上手くプランニングする

「高レジリエンス画像 SLAM*とその情報融合画像生成に関する基礎研究」

委託元：防衛装備庁

*SLAM：Simultaneous Localization and Mapping 自己位置推定と環境地図作成を同時に行うこと



VR (Virtual Reality)、AR (Augmented Reality)、MR (Mixed Reality) 等のデジタル空間の生成・融合・表示に応用できる、明度変化・移動物体のある実環境で機能する高レジリエンス画像SLAM技術を確立し、生成した環境地図等から自由視点かつ高精度の情報融合画像を生成するための基礎研究。

期待される応用例：・モバイルマッピング（レーザースキャン/道路の3Dモデル構築） ・製造業DXに必要なインフラ基盤（遠隔作業ロボットなどの応用） ・構造物等点検システム
・バーチャルツアー ・テレプレゼンス（各種遠隔臨場感・遠隔存在感の実現） ・次世代のストリートビューシステム ・不動産リモート内見 ・無人搬送車 他

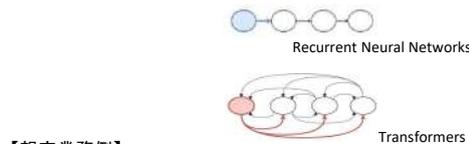
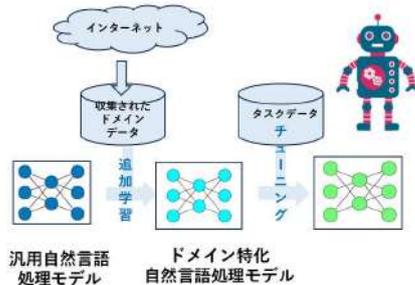
アイヴィスでの各種3次元復元手法の取り組み：

SfM (Structure from Motion)・SLAM (Simultaneous Localization And Mapping)・NeRF (Neural Radiance Fields)

White Paper 作成支援 (Few-shot Learning in Natural Language Processing)

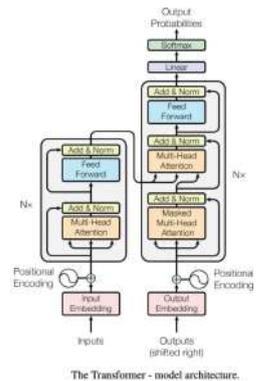
ドメイン特化自然言語処理モデルによる文献の検索性向上技術の開発支援

汎用自然言語処理モデルを特定の業務領域(ドメイン)に応じて最適化。
専門用語や特有な文脈を含む文章を解析する際に業務文書に適し、高精度かつ専門家によるチューニングによらず自動で構築するドメイン特化自然言語処理モデル構築フレームワークを開発。



【想定業務例】

- ・試作品の法規制確認・リスク評価
- ・論文・特許などの専門文書からの情報抽出・分類分け
- ・社内文書(マニュアル・技術文書等)検索



研究技術開発例

「超高度マルチカメラや深層学習を利用した高付加価値vSLAM技術の研究開発」委託元：宇宙航空研究開発機構（JAXA）

【研究提案採択】

本研究開発は宇宙探査ロボットや類似する地上環境での活用を想定した Visual SLAM の技術開発及び性能評価を目的とします。
(注) SLAM(Simultaneous localization and mapping)とは、ロボットの自律走行などに必要な自己位置及び周辺の地形や構造物等の三次元情報を同時に取得する技術で、カメラの画像情報を利用するものを特に Visual SLAM と呼びます。

探査ロボットのための画像による自己位置推定と環境地図作成技術の研究。
独自開発vSLAMをベースに、深層学習技術を適用し、高精度センシング可能な高付加価値vSLAM技術の実現。



【JAXA プレスリリース】

はやぶさ2タッチダウン、小型探査ローバー放出/軌道推定などに取り組み、「はやぶさ2 ミッションへのオープンイノベーション事業成果の貢献」がJAXAからプレスリリース。

「画像ジャイロ/動画像を用いた新しい航法技術の開発（IVIS Visual Positioning System）」委託元：防衛装備庁

無人の航空機でGPSが妨害電波等の影響を受けて衛星との無線通信が途絶すると、一時的に機能が利用できない状況に陥ります。
そこで、画像ジャイロ技術により従来のINS（慣性航法装置）やGPSに代わる自己位置検出システムを開発。
カメラ画像に対し「自己移動量算出機能」「絶対位置算出機能」により正確な自己位置を検出。
当社は当該技術を独自に開発している位置検知用ライブラリに応用した各種システムの実現を推進。



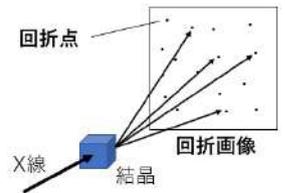
キャプション生成の検証(生成AI)



警告メッセージ 「左前方の車道上に自転車に乗った子供がいます。注意してください。」

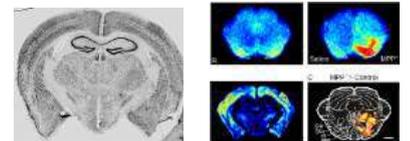
「放射光実験の自動化、実験データ解析」委託元：公的研究機関

- X線回折実験データ解析（深層学習）
結晶方位予測 (ϕ_x, ϕ_y, ϕ_z)、格子定数予測 ($a, b, c, \alpha, \beta, \gamma$) etc
- 実験制御パラメータ（最適測定条件）自動化（深層学習）
実験条件（制御因子 & 固定因子）から結果予測を行い、実験結果との誤差を最小になるよう学習。
予測結果が最良となる制御因子を逆算。



「染色組織標本の陽性細胞の可視化解析方法（受託共同研究）」委託元：科学技術振興機構 共同研究先：順天堂大学医学部

薬品で染色した神経細胞の核を画像処理技術を使い自動的にカウントするシステムです。
このシステムにより、顕微鏡を覗きながら数十万個の細胞を数える作業が不用となり、通常、数日かかっていた集計作業が数十秒で終わり、より多くのサンプルを用いて統計的に信頼のおける結果を得ることができます。
アルゴリズムの実験検証過程で、既存手法に比べ明らかな優位性が確認でき、特許を共同出願・取得しました。



「高位合成による ORB-SLAM の FPGA 実装と評価（共同研究）」共同研究先：九州工業大学 他

日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門主催「ROBOMECH2019 in HIROSHIMA」において共同論文発表

ORB-SLAMは単眼カメラでも動作可能で安価にシステムを構築可能ですが処理負荷が高い問題があります。
FPGAはユーザーが独自にハードウェア回路を実装できるチップであり、演算速度、消費電力、排熱、スペースなどでCPU、GPUより優位性があります。



元実装での特徴点抽出



FPGA化改造した特徴点抽出

