

# Dr. Abdul Rahman Hafiz Abdul Ghani

---

シニア・ビジネス開発マネージャー（プロダクト&プロトタイプ開発ユニット／ビジネス開発センター）  
・ゼネラルマネージャー（コアテクノロジーセンター）・主任研究者（NEDO DTSU／プロジェクトリード）

京都（日本）・abdu307@gmail.com・+81 70-3814-1135・linkedin.com/in/abdulghani-abdulrahman・  
e-Rad 研究者番号: 61034872

## 職務要約

日本 ⇄ GCC (UAE) をつなぐ AI／コンピュータビジョン領域のリーダー。松尾研究室（東京大学）での研究、ExaWizards での応用 R&D・プロダクト化、Wamda AI での起業・政府向けデリバリー、そして AWL での日本におけるシニアビジネスリーダーシップ経験を有します。

エッジ AI、マルチカメラ複数人物トラッキング、ID／セキュリティパイプラインなど、ビジョンシステムを研究から実運用まで落とし込むことを専門とし、産業・政府・学術の各領域で信頼にもとづくパートナーシップ構築を推進してきました。現在は、以下を統合したビジネスサイドの役割に注力しています。

- 1) 国際パートナーシップ／セールス実行
- 2) AI 教育／プログラムのスケール（アジア+MENA）
- 3) 「AI for society」コンサルティング協業

## ハイライト

- ・ **日本（現職）**：AWL にてシニアビジネス開発（Senior BD Manager／General Manager）および NEDO 関連の主任研究者（NEDO DTSU／プロジェクトリード）として、プロダクト化と顧客向け PoC を推進。
- ・ **国際パートナーシップ実行**：信頼と継続性が成果を左右する環境で、ステークホルダー主導の協業を企画・推進・マネジメント（日本 ⇄ GCC）。
- ・ **教育スケール（アジア+MENA）**：パートナーのオンボーディングと現地連携を通じて、AI 教育イニシアチブの国際展開／運用を推進可能。
- ・ **UAE／GCC**：Founder/CEO として政府グレードの AI システムを提供（Face ID 導入、地域認知：Future100）。
- ・ **研究基盤**：松尾研究室（東大）での深層学習×ビジョン研究経験。ICLR・CHI 等の査読付き論文実績。
- ・ **ブリッジ役**：日本 ⇄ GCC（政府／エンタープライズ）の協業創出・推進、および大学連携（インターン受入れ等）を支援。

## 事業領域（ターゲット役割）

- ・ **AI 教育（アジア+MENA）**：パートナー大学／機関との連携、ローカライズ、アウトリーチ、実行体制の確立を通じてプログラムをスケール。
- ・ **国際プロジェクト（コンサルティング）**：GCC 発の機会を日本拠点の AI 組織へ持ち込み、構造化したコンサル／共同プロジェクトとして推進。パイプライン（リード → スcope → デリバリー）を管理。

## 職務経歴

### AWL, Inc.（日本）－ シニアビジネス開発マネージャー／ゼネラルマネージャー

2025 – 現在 – 札幌／東京／京都（日本）

URL: <https://awl.co.jp>

- ・ **2026 年 1 月**に昇進：**シニアビジネス開発マネージャー**（プロダクト＆プロトタイプ開発ユニット／ビジネス開発センター）および**ゼネラルマネージャー**（コアテクノロジーセンター）。
- ・ 小売・インフラ向けエッジ AI ソリューションのイノベーション推進および戦略的な事業開発をリード。
- ・ マルチカメラ複数人物トラッキング（MCT）および次世代エッジ AI システムの開発／Go-to-Market 支援を推進。
- ・ 要件定義、評価指標、プロダクトロードマップにわたり、日越のクロスファンクショナルなエンジニアリングチームを統括。
- ・ **NEDO**: NEDO 関連プロジェクトの責任者として、管理およびドキュメンテーションワークフローを推進（**主任研究者（NEDO DTSU／プロジェクトリード）**）。
- ・ 日本 ⇄ UAE の連携を企画・推進し、**MoU レベルの協業**に発展。共同プロジェクトの検討を継続。
- ・ MBZUAI／Khalifa University とのパイプラインを支援し、日本でのインターン受入れ等を通じてエコシステム連携を強化。
- ・ JETRO UAE 等の現地機関・エコシステムパートナーを通じて、GCC 向けネットワークを構築・維持。

### Wamda AI（UAE）－ 創業者兼 CEO

2019 – 2025 – アブダビ／ドバイ（UAE）

URL: <https://wamda.ai>

- ・ 注意機構に着想を得た「Sharp Vision」と大規模 ID／トラッキングシステムに注力するコンピュータビジョン企業を創業し、経営を主導。
- ・ **USD 0.5M** の資金調達、国際特許出願、パートナーシップ構築、政府向け導入を実現。
- ・ 政府導入システム **Face\_ID** の立ち上げを主導し、2024 年に**約 USD 0.4M** の売上を達成（コンサル＋導入）。
- ・ UAE の将来志向 SME 上位 100 社として **Future100.ae** に選出（2024）。

### ExaWizards, Inc.（日本）－ リード AI エンジニア

2018 – 2023 – 東京（日本）

URL: <https://exawizards.com>

- ・ エッジデバイスを含む環境で、コンピュータビジョン PoC およびプロダクトグレードのソリューションを開発・デプロイ。顧客要件 → データ → デリバリーを橋渡し。
- ・ 教育・医療・セキュリティ領域のプロジェクトに参画。
- ・ 参考リンク（公開）：
  - ・ NVIDIA 開発者ストーリー（プロトタイプ → プロダクト）：<https://blogs.nvidia.co.jp/blog/exawizards-milcube/>
  - ・ 製品: <https://tlnk.jp/#feature-for-parent>
  - ・ Face ID 対応のマルチカメラ複数人物トラッキング: [https://www.youtube.com/watch?v=ZRvDbIN\\_ZvE](https://www.youtube.com/watch?v=ZRvDbIN_ZvE)
  - ・ 医療 AI 連携: <https://exawizards.com/en/archives/24283/>

## 東京大学（日本）－ 特任研究員（松尾研究室）

2016 – 2017 – 東京（日本）

URL: <https://www.u-tokyo.ac.jp>

- ・ 深層学習およびビジュアル認識の研究開発に従事。産学連携プロジェクトに参画し、論文発表および学生指導に貢献。

## Universal Robot Co.（日本）－ 研究開発エンジニア

2017 – 2018 – 東京（日本）

URL: <http://www.normee.co.jp/index.html>

- ・ モバイル／エッジ向け認識システムを開発し、深層学習を用いたなりすまし検知および生体認証パイプラインを改善。

## 福井大学（日本）－ ポスドク研究員

2014 – 福井（日本）

URL: <https://www.u-fukui.ac.jp>

- ・ カルシウムイメージングにおける神経活動の時空間可視化／解析ソフトウェアを開発し、論文投稿に向けた結果整理を実施。

## 初期キャリア（UAE）

2006 – 2008 – 政府向けサービスおよび産業団地ビジネス開発におけるプロジェクト／クライアント担当。

## 学歴

### 福井大学（日本）

- ・ 博士（工学），システム設計工学 – 2014（MEXT 奨学金）

論文題目: “Bio-Inspired Active Robot Vision Toward Understanding of the Brain Mechanism”

- 修士, **Human and Artificial Intelligence Systems** — 2011 (MEXT 奨学金)

論文題目: “Bio-Inspired Methods Toward General-Purpose Robot Vision & the Advanced Robot Platform”

## Ittihad University (UAE)

- 学士, **Computer Engineering** — 2006 (GPA 3.47/4; UAE 政府奨学金)

## 査読付き論文

- [1] Nishanth Koganti, **Abdul Rahman Abdul Ghani**, Yusuke Iwasawa, Kotaro Nakayama, Yutaka Matsuo (2018): Virtual Reality as a User-friendly Interface for Learning from Demonstrations. Demonstrations Track, Conference on Human Factors in Computing Systems (**CHI 2018**). Montreal, Canada, Apr 21–26, 2018.
- [2] **Abdul Rahman Abdul Ghani**, Nishanth Koganti, Alfredo Solano, Yusuke Iwasawa, Kotaro Nakayama, Yutaka Matsuo (2018): Designing Efficient Neural Attention Systems Towards Achieving Human-level Sharp Vision, (**ICLR 2018**), OpenReview: <https://openreview.net/forum?id=rJxqQY0LM> (U.S. Provisional Pat. Ser. No. 62674794, filed 22-MAY-2018).
- [3] **Abdul Rahman Abdul Ghani**, K. Nishanth, Ai Nakajima, N. Kimura, P. Radkohl, S. Iwai, Y. Kawazoe, Y. Iwasawa, K. Nakayama, Y. Matsuo (2018): An analysis of human gaze data for autonomous medical image diagnostics, The 28th Annual Conference of the Japanese Neural Network Society (**JNNS 2018**), Workshop.
- [4] **Abdul Rahman Hafiz** and Hasan Al-Marzouqi (2016): Efficient Neural Network Training Using Curvelet Features, IEEE **IVMSP 2016** Workshop, Bordeaux, France.
- [5] **Abdul Rahman Hafiz**, Al-Nuaimi Ahmed Yarub, Md Faijul Amin, Kazuyuki Murase (2014): Classification of Skeletal Wireframe Representation of Hand Gesture using Complex-Valued Neural Network, **Neural Processing Letters**.
- [6] **Abdul Rahman Abdul Ghani** and Kazuyuki Murase (2014): A Cortex-inspired Episodic Memory Toward Interactive 3D Robotic Vision, IEEE **SSCI 2014 (CIHLI)**, Orlando, Florida, USA (Nominated for best paper award).
- [7] **Abdul Rahman Hafiz**, Kazuyuki Murase (2013): Semantic Spatiotemporal Memory Toward 3D Robotic Vision, **RVSP 2013**, Kitakyushu, Japan.
- [8] Fady Alnajjar, Indra M. Zin, **Abdul Rahman Hafiz**, Kazuyuki Murase (2013): A Tree-Type Memory Formation by Sensorimotor Feedback: A Possible Approach to the Development of Robotic Cognition, **Intelligent Control and Automation (ICA)**, Vol. 4.
- [9] **Abdul Rahman Abdul Ghani**, Md Faijul Amin, Kazuyuki Murase (2012): Using Complex-Valued Levenberg-Marquardt for Learning and Recognizing Various Hand Gestures, IEEE **IJCNN 2012**, Brisbane, Australia.

- [10] **Abdul Rahman Abdul Ghani**, Md Faijul Amin, Kazuyuki Murase (2011): Real-Time Hand Gesture Recognition Using Complex-Valued Neural Network, **ICONIP 2011**, Shanghai, China.
- [11] **Abdul Rahman Hafiz**, Fady Alnajjar, Kazuyuki Murase (2011): A novel bio-inspired vision system: A step toward real-time human-robot interactions, **Journal of Robotics**, Hindawi.
- [12] **Abdul Rahman Abdul Ghani**, Kazuyuki Murase (2011): iRov: A Robot Platform for Active Vision Research and Education, **AMiRE 2011** (Springer).
- [13] **Abdul Rahman Hafiz**, Md. Faijul Amin, Hiroyuki Hase, Kazuyuki Murase (2010): Real-Time Hand Gesture Recognition Using Hand-Tree Representation, **iFAN 2010**, Tokyo, Japan.
- [14] **Abdul Rahman Hafiz**, Fady Alnajjar, Kazuyuki Murase (2010): A Bio-Inspired Dynamic Edge Detection Toward Natural Human-Robot Interaction, **iFAN 2010**, Tokyo, Japan.
- [15] Fady Alnajjar, **Abdul Rahman Hafiz**, Kazuyuki Murase (2010): HCBPM: An Idea toward a Social Learning Environment for Humanoid, **WAC 2010 (ISORA2010)**, Kobe, Japan.
- [16] **Abdul Rahman Hafiz**, Fady Alnajjar, Kazuyuki Murase (2010): A Novel Dynamic Edge Detection Inspired from Mammalian Retina toward Better Robot Vision, **WAC 2010 (ISORA2010)**, Kobe, Japan.
- [17] Fady Alnajjar, **Abdul Rahman Hafiz**, Kazuyuki Murase (2010): HCBPM: An Idea toward a Social Learning Environment for Humanoid Robot, **Journal of Robotics**, Hindawi.
- [18] **Abdul Rahman Hafiz**, Fady Alnajjar, Kazuyuki Murase (2009): A New Dynamic Edge Detection Toward Better Human-Robot Interaction, **FIRA'09**, Inchon, Korea (Springer).
- [19] Fady Alnajjar, **Abdul Rahman Hafiz**, Indra Bin Mohd. Zin, Kazuyuki Murase (2009): Vision-Motor Abstraction toward Robot Cognition, **ICONIP 2009**, Bangkok, Thailand (Springer).
- [20] Fady Alnajjar, **Abdul Rahman Hafiz**, Kazuyuki Murase (2009): A Novel Hierarchical Constructive BackPropagation with Memory for Teaching a Robot the Names of Things, **ICONIP 2009**, Bangkok, Thailand (Winner of travel grant; top 15%).
- [21] Fady Alnajjar, **Abdul Rahman Hafiz**, Indra Bin Mohammad Zin, K. Murase (2008): Vision-sensorimotor Abstraction and Imagination Towards Exploring Robot's Inner World, **IJCNN 2008**.

## 特許

- **Active Vision System for Achieving Sharp Vision** (UAE) — 特許番号 **P6002246/2022**
- **Intelligent Vision System and Methods** (International) — 特許番号 **AE WO2020075147** (Issued Oct 20, 2019)
- **Video Location Tags** — 特許番号 **P2021-168040A** (Issued Oct 21, 2021)
- **Human Tracking Optimization (1)** — 特許番号 **P21003JP00**
- **Human Tracking Optimization (2)** — 特許番号 **1022JP001022JP00**
- **Best-shot Extraction Pipeline** — 特許番号 **P20036JP01**

## 発表・展示 (過去 5 年)

- ・ **2025 年 3 月** — SusHi Tech Tokyo 2025（東京、日本）：UAE 代表団とのスタートアップ／イノベーション展示
- ・ **2024 年 10 月** — GITEX Global 2024（ドバイ、UAE）：政府向け大規模 Face ID およびエッジ AI システム
- ・ **2024 年 1 月** — Intersec 2024（ドバイ、UAE）：セキュリティ／公共安全向け AI 映像解析・顔認証
- ・ **2023 年 10 月** — GITEX Global 2023（ドバイ、UAE）：政府用途向けエッジデバイスでの大規模顔識別
- ・ **2023 年 5 月** — Expand North Star Roadshow – Japan Edition（AWS Startup Loft Tokyo、日本）：UAE-日本スタートアップ・エコシステム／市場拡大
- ・ **2023 年 2 月** — IDEX 2023（アブダビ、UAE）：広域監視およびアクティブビジョン AI システム
- ・ **2022 年 10 月** — GITEX Global 2022（ドバイ、UAE）：生体模倣アクティブビジョンカメラシステム（Sharp Vision）

## メディア・アウトリーチ

- ・ **Abu Dhabi TV (UAE)** — AI 導入と実運用に関する国営 TV インタビュー（公式投稿）：[https://www.instagram.com/tv/CglLrVmKOPd/?utm\\_source=ig\\_embed&utm\\_campaign=loading](https://www.instagram.com/tv/CglLrVmKOPd/?utm_source=ig_embed&utm_campaign=loading)
- ・ **英語字幕**（YouTube）：<https://youtu.be/j7evC8ZqqxY?si=YVRkLyMnWzzqs8AS>

## スキル

**プログラミング:** Python, C/C++, Java, Objective-C

**フレームワーク／ツール:** TensorFlow, OpenCV, MATLAB, Unity, iOS/Android, Arduino

**領域:** コンピュータビジョン、エッジ AI、トラッキング、Face ID、注意機構／アクティブビジョン、プロダクト化、パートナーシップ

## 言語

- ・ アラビア語（母語）
- ・ 英語（上級）
- ・ 日本語（良好）

## 受賞・奨学金

- ・ 2011–2014 — MEXT 博士課程奨学金（日本）
- ・ 2009–2011 — MEXT 修士課程奨学金（日本）
- ・ 2004 — MEXT 交換留学奨学金（日本）
- ・ 2001–2006 — UAE 政府奨学金（Hilal Al Ahmar; 学費全額）

## 活動

- ・ 2010-2014 — 福井大学 国際学生協会（UFISA）書記

## 推薦者

要請により提示可能。