

ロボット関連技術PRカード

1. 企業概要

会社名	株式会社ミューラボ			代表者名	伏見 雅英		
				窓口担当	大森 卓		
事業内容	ロボット関連製品の開発・製造・販売			URL	https://mu-lab.com/		
主要製品	クラウン減速機・立体カム機構・電動グリッパ						
所在地	〒960-1296 福島市金谷川1番地 福島大学 ベンチャー・インキュベーション・ルーム						
電話/FAX 番号	024-563-7181/024-563-7625			E-mail	info@mu-lab.com		
資本金(百万円)	99	設立年月	2015年4月	売上(百万円)	-	従業員数	10

2. PR事項

『小型で頑丈なギヤ・小型で精密なカム』

これまでにない全く新しいカタチ【立体カム機構】【クラウン減速機】



株式会社 ミューラボ mu-lab.com

ミューラボは、福島大学の独自技術である『立体カム機構』および『クラウン減速機』の2つの要素技術の開発・製造・販売をおこなっています。

当社の『立体カム機構』と『クラウン減速機』は小型化に向けており、バックラッシュが極めて小さい特徴があります。また、小型にも関わらず大きな出力トルクを実現します。

ミリサイズの精密伝動機構は次世代ロボットを実現するために必須の技術であり、この技術で広く社会のロボット化を支えていきます。

クラウン減速機



φ8mm 試作品

主な特徴

- 低バックラッシュ
ロータ歯車とステータ歯車の歯は常に正逆両方の回転方向で接触
- 大減速比 ■ 高強度
- 逆駆動性 ■ 小型化が可能

2015年度 一般財団法人 FA財団
論文賞を受賞(クラウン減速機)



CROWNROBOXGEAR
CRG シリーズ

[CROWN ROBOXGEAR]
原理説明の YouTube 動画



立体カム機構



φ8mm 試作品

主な特徴

- 低バックラッシュ
2つのフォロアームでカム面を挟み込むように接触
- 広い動作範囲
- 入出力関係を任意に設定可能
一定速度の入力でも、最初は早く、最後はゆっくり等の出力にできる
- 逆駆動性 ■ 小型化が可能

2011年度 一般社団法人 日本ロボット学会
論文賞を受賞(立体カム)




μ dynamics Gripper
RBCK30 シリーズ

3. 特記事項（得意技術以外にPRしたい事項 例：特許情報、応用分野、表彰・認定）

- 特許等出願件数 8 件
- 2011 年 一般社団法人日本ロボット学会論文賞 受賞
- 2015 年 一般財団法人 FA 財団論文賞 受賞
- 2019 年 経済産業省が推進するスタートアップ企業の育成支援プログラム「J-Startup」企業に採択