

ロボット関連技術PRカード


1. 企業概要

| | | | |
|-----------|---|---------|---|
| 会社名 | けんきゅうじょ ヤマグチロボット研究所 | 代表者名 | 山口 仁一 |
| | | 窓口担当 | 山口 仁一 |
| 事業内容 | ロボット設計、技術指導、知的財産管理 | URL | http://yrt.jp |
| 主要製品 | 人間型・脚式・移動ロボット技術、作業機械のロボット化技術、力制御技術および関連技術 | | |
| 所在地 | 〒191-0062 東京都日野市多摩平 5-14-38 | | |
| 電話/FAX 番号 | 042-584-9074 / 042-584-9067 | E-mail | windows@yrt.jp |
| 資本金(百万円) | — | 設立年月 | 1999年4月 |
| | | 売上(百万円) | — |
| | | 従業員数 | 3 |

2. PR事項

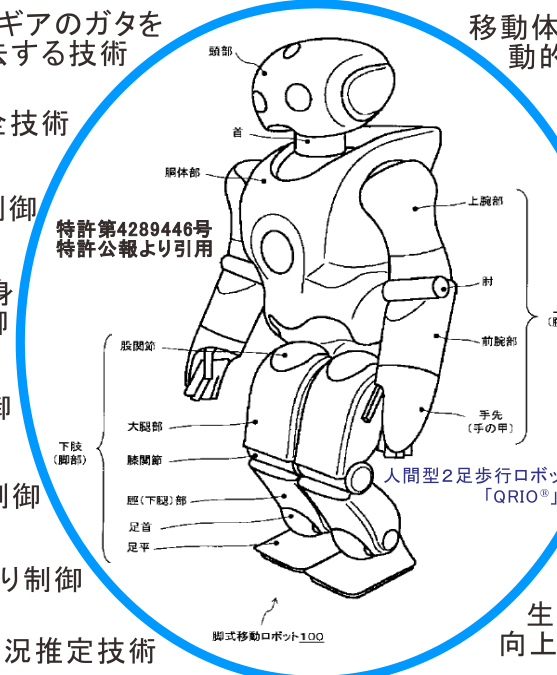
『2足歩行ロボット技術で、様々な製品の差別化や新規開発をサポート』

人間型ロボット開発、力制御装置開発、作業機械等のロボット化などでお悩みの方はお気軽にご相談下さい。




「ピノックル®」
意匠登録第1508921号

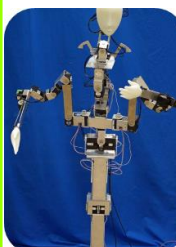
人間等の歩行・身体動作再現技術



人間型2足歩行ロボット「QRIO®」



作業機械の
転倒回避制御
特許第5851037号
特許公報より引用



柔軟把持制御
特許第4289446号
特許公報より引用


移動体の動的安定性計測

力制御モータ及びその応用装置開発


3Dプリンタによる部品試作

複数ロボット協調制御

ロボット全体設計(3Dプリンタ、板金設計対応)



災害対応ロボット
意匠登録第1533365号
特許第6640463号
特許第6618697号



文楽人形の誇張表現機構を持つ人間型ロボット(外装未装着時)
国際会議 ACM SIGGRAPH2021で発表
意匠登録第1698114号
意匠登録第1683203号

対人安全技術

転倒受け身制御

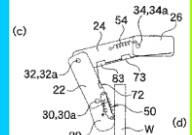
滑走制御

転倒防止制御


起き上がり制御

路面状況推定技術

全身協調運動制御技術・複数モータの安定駆動技術




人間型指モデル
特許第6404596号
特許公報より引用



力制御アシスト駆動ユニット
「がんばっぺ®」
意匠登録第1666823号
意匠登録第1644586号

生産性・耐久性向上技術

2足歩行ロボット技術とその応用



「ピノックル®ミニ」: 日野市立小学校のプログラミング授業で使用されました
意匠登録第1702336号

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)

- 適用分野: 工業分野、教育分野、芸術分野、環境分野、健康福祉分野、医療分野、農業分野、林業分野
- 取得特許: 脚式移動ロボット等に関する150件程の国内外基盤技術特許等の主発明者・共同権利者
ソニー株式会社の人間型2足歩行ロボットの共同開発者・知的財産権共有者
- 代表者の経歴: 「2足歩行ロボットの安定歩行に関する研究」で博士(工学)取得、学会賞多数受賞
- 開発に携わったロボットの例: WABIAN(早大)、QRIO®(ソニー)、がんばっぺ®(福島県)、ピノックル®(日野市)