

ロボット関連技術PRカード

1. 企業概要

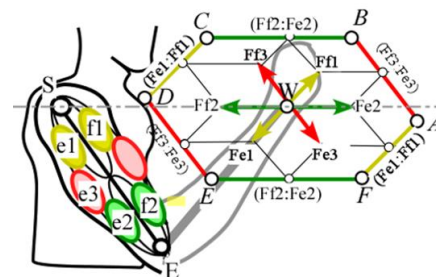
会 社 名	株式会社 けいさんりきがくけんきゅう 計算力学研究センター(略称:RCCM)			代表者名	石井 英之		
				窓口担当	松井 隆明		
事業内容	受託解析・各種工学ソフトウェア開発			U R L	http://www.rccm.co.jp/		
主要製品	コンピュータシミュレーションの受託解析やソフトウェアの開発・販売・コンサルティング						
所在地	〒142-0041 東京都品川区戸越 1-7-1						
電話／FAX 番号	03-3785-3033／03-3785-6066			E-mail	office@rccm.co.jp		
資本金(百万円)	73	設立年月	1982 年 4 月	売上(百万円)	940	従業員数	60

2. PR事項

『 ロボットの手足の出力設計をコンピュータ解析でお手伝いします 』

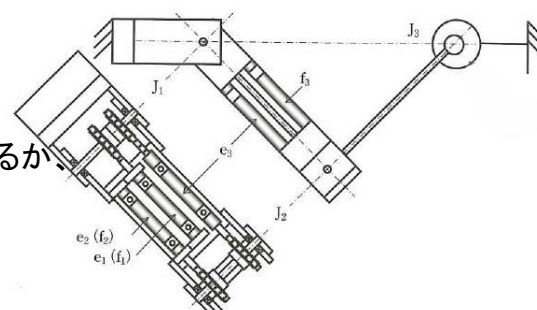
当社では、構造・流体を始めとして、土木や医療等の幅広い分野でのコンピュータ解析を扱っています。

その中でも弊社独自開発の「実効筋力評価システム FEMS」は上下肢の発揮する筋力や運動時の筋活動を短時間で計測・分析することが可能なシステムです。



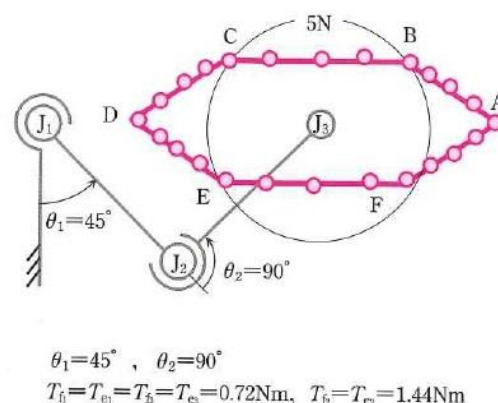
このシステムは人間の手足だけでなく、ロボットのアームやレッグにも適用することができます。

各実効筋の最大出力の大きさを設定すれば、ロボットのアームやレッグがどの方向にどれぐらいの力を発揮できるか、逆にある一定の方向に出力したい際はどの部位を働かせるかをシミュレーションすることができます。



システムは買取の他、レンタルも用意しています。解析だけを単発で弊社に委託することも可能です。

その他構造解析による強度解析や流体解析による熱解析など、様々な事象をシミュレーションすることができますので、何らかのシミュレーションが必要だと感じた際は、まずは弊社までお気軽にご相談下さい。



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）

弊社技術に関しては以下の専門書が出版されております。

- ・「二関節筋 運動制御とリハビリテーション」 熊本他（医学書院）
- ・「二関節筋の協調制御理論 重力が育てた運動制御のメカニズム」 熊本他（医学書院）