



J-Startup
KYUSHU

ロボット技術で世界一働きやすい現場をつくる



キック ロボティクス

KiQ Robotics 株式会社

KiQ Robotics (キックロボティクス) 株式会社 (2019年4月25日設立)



滝本 隆

TAKIMOTO Takashi

創設者，代表取締役CEO

博士（工学）

北九州高専准教授

多くの労働負荷が高い生産現場
を見てきた経験

自動化導入を加速するスタート
アップを設立したい！！

辞職

社員	役員3名、従業員3名
所在地	【本社】 北九州市小倉北区浅野一丁目3-1
資本金	8,800万円
業務内容	＊産業用ロボットのパッケージシステムの製造・販売 ＊ロボットハンド開発・製造・販売

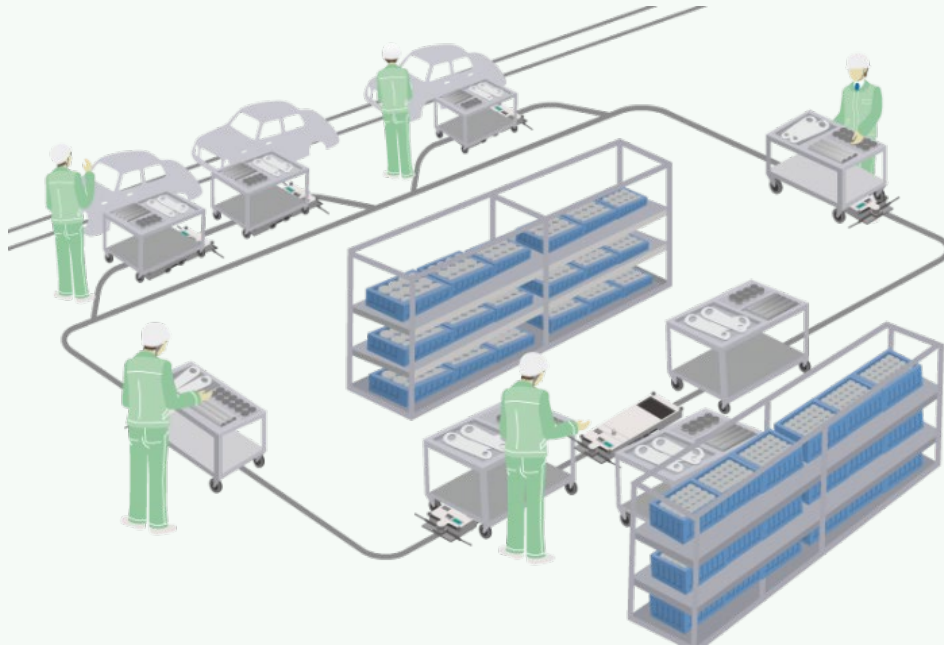
背景：生産現場におけるあらたな自動化・省人化のニーズ

大量生産
労働集約

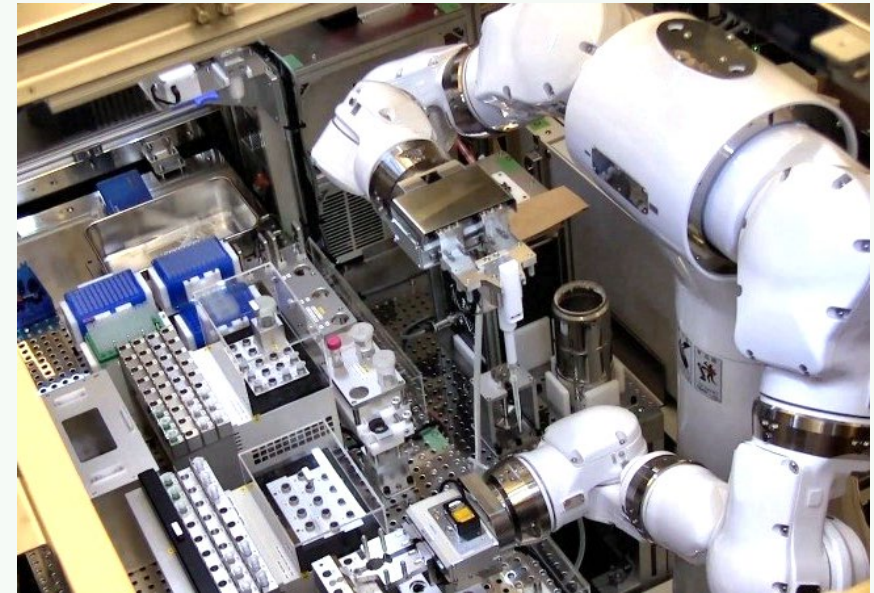


変種変容生産
労働人口減少

例：バックヤード



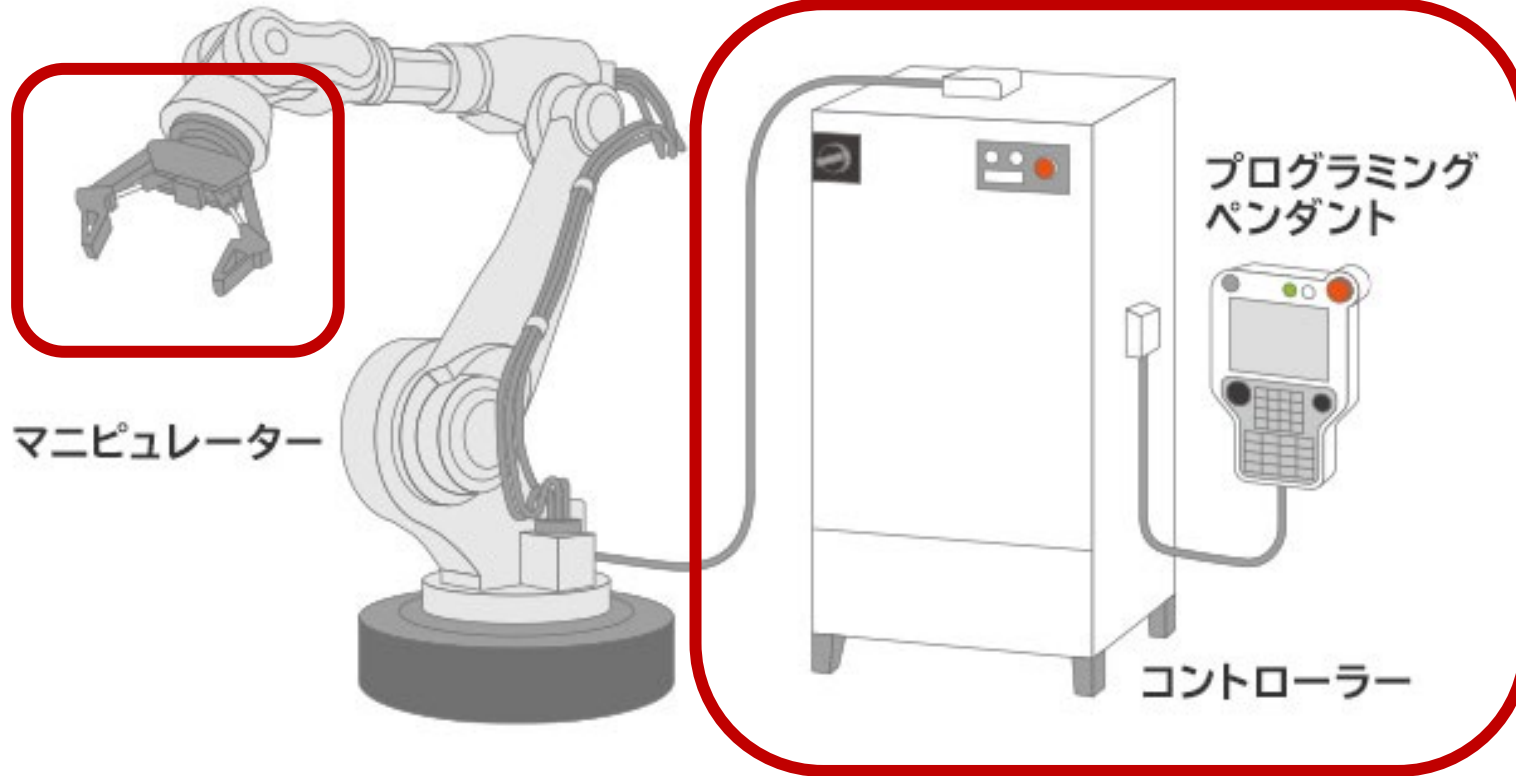
例：理化学分野



単調・3K作業からの解放のための柔軟な自動化・省人化が求められている

課題：ロボット導入はシステムインテグレータの仕事

技術者（ロボットシステムインテグレータ）の担う範疇はかなり広い



対象物に合ったハンドが必要

プログラミングが必要

例1）工作機械への部品着脱

ロボット本体	300万円
ロボット関連装置 (架台、ハンド)	70万円
システムインテグレーション費（設計、組立）	520万円
総額	890万円

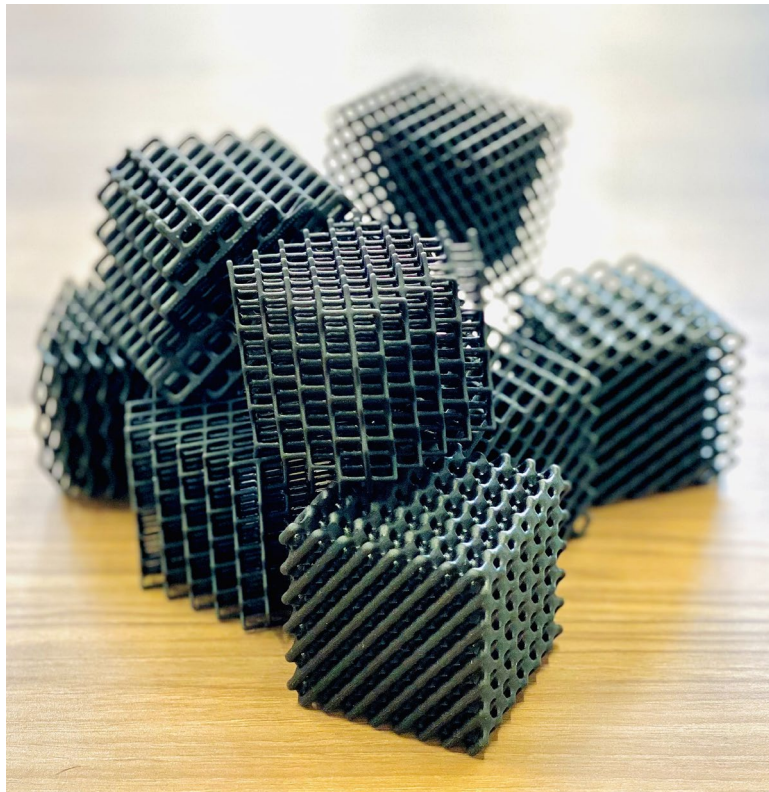
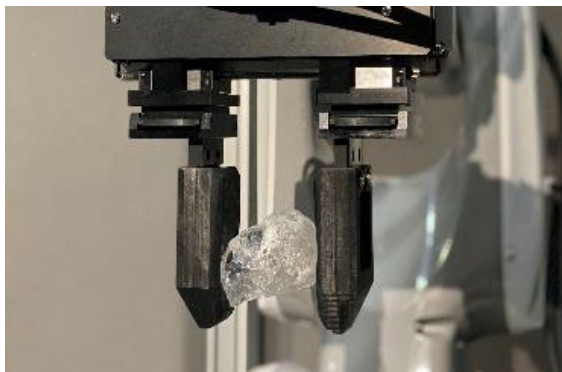
例2）製品の箱詰め

ロボット本体2台	800万円
ロボット関連装置 (ハンド、カメラ)	400万円
システムインテグレーション費（設計、組立）	1,350万円
総額	2,550万円

対象物の安定な「把持」を提供することで
あらゆる生産現場での自動化・省人化を実現します！

コア技術：柔軟指（ソフトハンド）

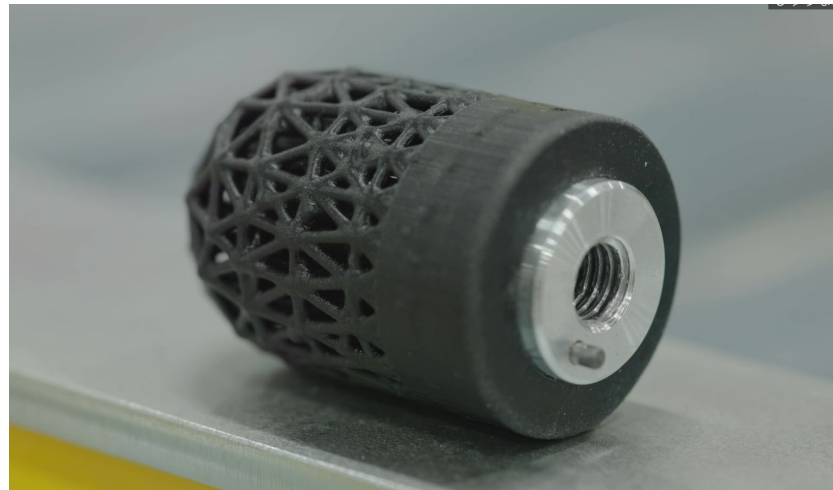
人の指のような「やわらかさ」でなんでもつかめます！



内部の3次元格子（ラティス）構造により硬く耐久性のある樹脂素材に「柔らかさ」の機能を持たせることで不定形物を把持できる。

PCT/JP2020/37587（特許6883908）など4件の特許権

導入事例：通い箱のパレタイズ・デパレタイズロボット（トヨタ自動車）



400万回の繰返変形後でも使用可能

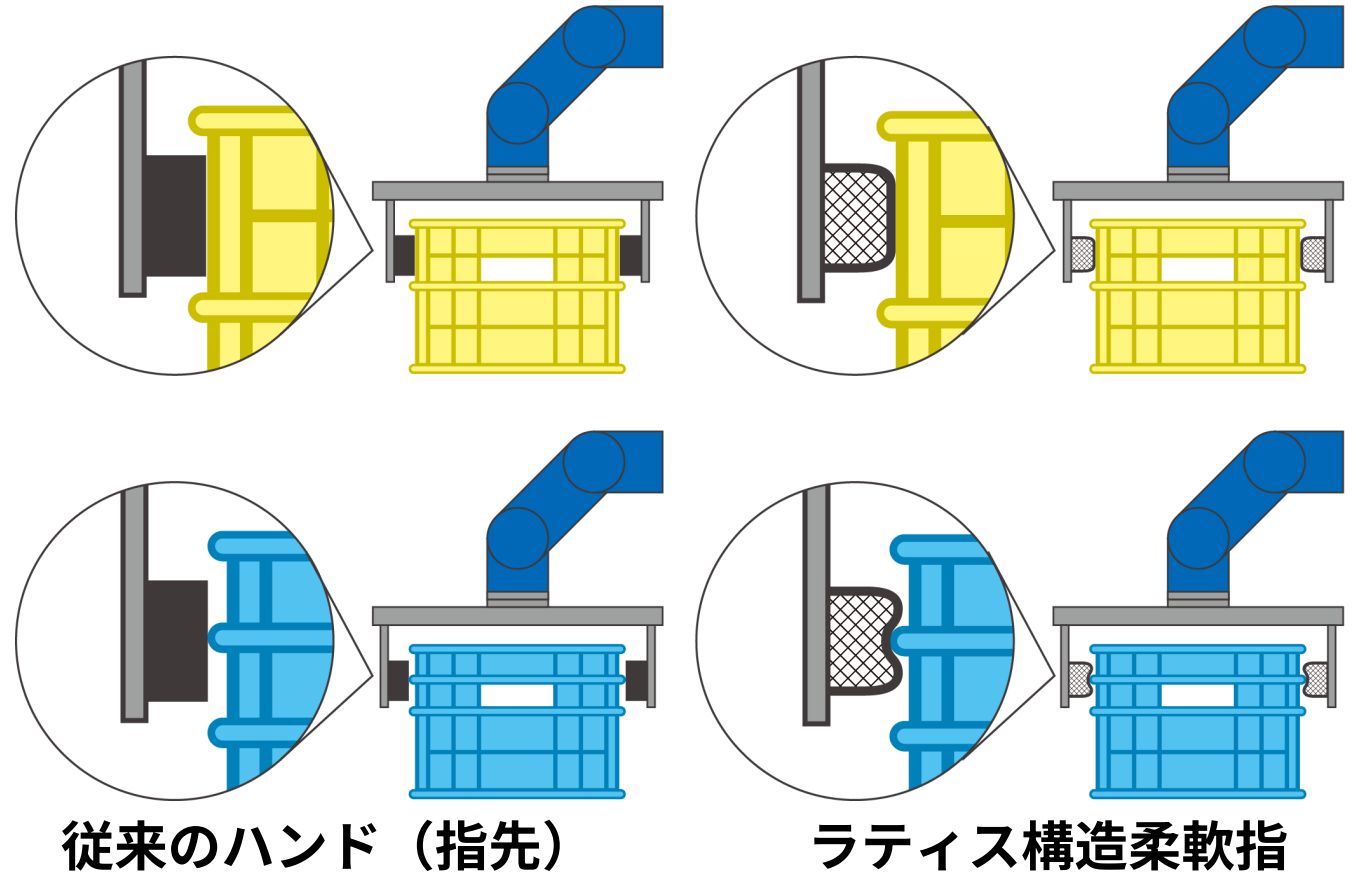


導入事例：ラボオートメーション（東京大学）



ラティス構造柔軟指の特徴：高い形状ならい性

- 把持方向に対して大きく変形することで形状にならう



- 従来の1/2の把持力でハンドリング可能
アクチュエータの小型化⇒ロボット自体の小型化



ロボットのまち北九州を実現！

ROBOT
INNOVATION
CITY OF KITAKYUSHU