

Rapyuta Roboticsでの ROSの活用

Rapyuta Robotics 最上康太

会社概要



2014年7月 チューリッヒ工科大学発のスタートアップとして誕生

30カ国、200名以上の社員が在籍

東京/大阪とチェンナイ (インド) . シカゴの4拠点体制

ロボットソリューション開発と運用(ハードウェア、ソフトウェア、 AI)

28件の特許+90件申請中

受當歷等



2024年9月 第11回ロボット大賞にて 「日本機械工業連合会 会長賞」を受賞

THE ROBOT AWARD



令和5年度知財功労賞にて 「特許庁長官表彰」を受賞



2023年1月 第9回ものづくり日本大賞 「Connected Industries-優れ た連携」において 「経済産業大臣賞」を受賞



2022年10月 東京都ペンチャー技術大賞にて、 当社の主力製品 「ラピュタPA-AMR」が「優秀 賞」を受賞



2022年4月 第34回中小企業優秀新技術・新 製品賞にて「優秀賞」を受賞



2022年1月 グローバル技術コンペジャパン ベンチャーアワード 審査委員会特別賞

主な投資家 (総資金調達額 106億円)

Goldman Sachs





製品(ROSを活用)



ピッキングアシストロボット PA-AMR



自動フォークリフト Rapyuta AFL



自動倉庫 Rapyuta ASRS









PA-AMR

国内PA-AMR市場の 70%のシェアを獲得



Rapyuta AFL 変化の大き

変化の大きいチャレンジングな環境にも適応

国内物流現場にて稼働中

Rapyuta ASRS

高効率な保管と高速な搬入出を実現

2024/07 現場にて本格稼働開始

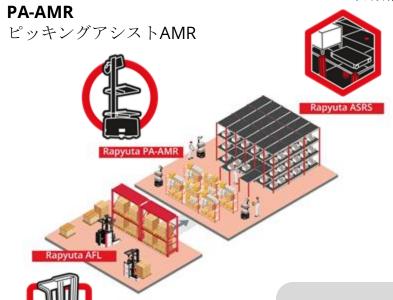
第11回ロボット大賞にて 「日本機械工業連合会会長賞」受賞

製品(ROSを活用)









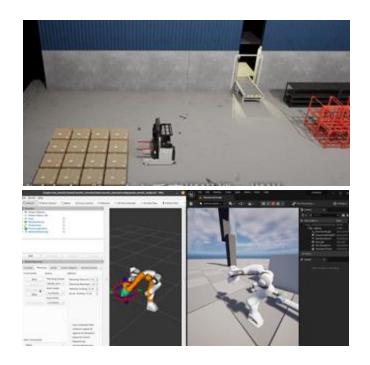




倉庫内作業の自動化を促進することで 物流事業の最適化に貢献

OSS (Multi robot coordination)





rcIUE

Unreal Engine client library for ROS 2 document
ROSConJP 2022 video



ALICA

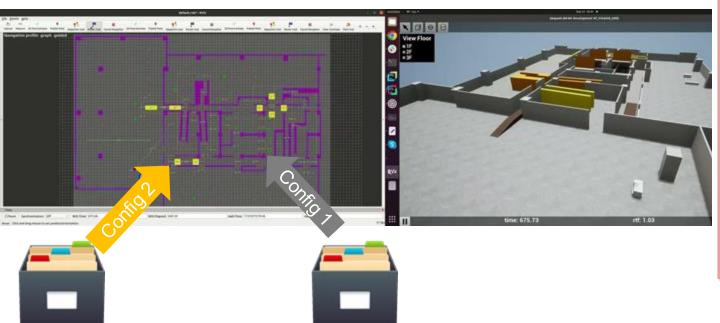
マルチエージェント協調フレームワーク document ROSWorld 2021 video

*東京都補助金の助成を受けて開発されました

Navigation "à la carte" (ROSCon 2024)



ナビゲーションプロファイルの動的切り替え



Navigation à la carte: choose navigation profile and strategy as you go

Mobile robots

17:20 - 17:30 CEST

Jorge Santos (Rapyuta Robotics)

Join me to explore a simple but powerful concept for enhancing robot navigation: seamlessly switching between different navigation profiles. This approach helps robots adapt to changing environments —like different areas within a warehouse or varying conditions at different times of the day— without missing a beat. We'll discuss how navigation profiles and behavior-trees work together to create a more flexible and efficient navigation system.

ROSCon 2024 Program

We're hiring!



積極採用中ポジション

- Robotics Software Engineer
- Field Engineer
- <u>Mechanical Engineer</u>
- Frontend Engineer
- Electrical Engineer AMR / AFL / ASRS

その他

- 採用ページ
- ご質問など: hiring-tyo_sig@rapyuta-robotics.com





Thank you!