

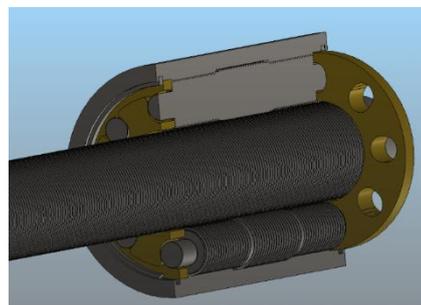
## 国内初の“差動式ローラーネジ”をロボデックス 2026 で初公開

ー ヒューマノイドロボットの関節駆動にも適した国産リニア機構 ー

株式会社サカノシタ（本社：京都市南区、代表取締役：阪ノ下 勝）は、2026年1月21日（水）から東京ビッグサイトで開催される「ロボデックス 2026」にて、国産初となる「差動式ローラーネジ」を公開いたします。ヒューマノイドロボットの関節駆動に用いられるローラーネジは従来海外製が中心でしたが、日本国内の転造加工技術により量産化し、高荷重容量・高効率・長寿命を備えた国産リニア機構としての普及を目指します。



差動式ローラーネジ（外観）



差動式ローラーネジの断面図

### ■ 市場動向：ヒューマノイドロボットで高まる需要

近年、国内外でヒューマノイドロボットの研究開発が加速しており、その関節駆動に高い性能を備えたリニア伝達機構（エネルギーを直線運動の駆動力に変換する装置）が求められています。

特に、高推力、高エネルギー効率、長寿命、そして関節部に組み込めるコンパクトな構造が重要視されています。「差動式ローラーネジ」はこうした要求に適した特性を持つことから、ヒューマノイドロボットの関節アクチュエータで採用される例が増えつつあります。

### ■ 当社製品の特長

#### ・面接触による高荷重伝達

ローラーとねじ軸が“面”で接触する構造により、接触応力を分散し、長寿命化を実現。

#### ・転がり摩擦による高効率

摩擦損失が少なく、低トルクでスムーズな駆動が可能。

#### ・国内転造加工による低コスト化

日本国内での転造加工により、安定した品質と量産性を確保し、従来比で大幅なコスト削減を達成。

### ■ 「第10回 ロボデックス ロボット開発・活用展」出展概要

会期：2026年1月21日（水）～23日（金） 10:00～17:00

会場：東京ビッグサイト 展示場所：南ホール 1F S5-18（京ニブース内）

展示内容：差動式ローラーネジ（外観）及び差動式ローラーネジの断面モデル（3D プリンタ製）

### ■ 本件に関するお問い合わせ

株式会社サカノシタ（開発担当：佐々木広路）

〒601-8025 京都市南区東九条柳下町7 TEL：070-7428-9009

Email：sasaki.hiromichi@sakanoshita.com Web：http://sakanoshita.com/