

$$\frac{\partial L}{\partial q^i}(t, q(t), \dot{q}(t)) - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^i}(t, q(t), \dot{q}(t)) = 0, \quad i = 1, \dots, n.$$

# MYoACT

マイオアクト

## AI × バイオメカニクスで 業界に革新を

MYoACT サービス内容のご紹介

# たった一つの動画から 精度の高いデータを生成



## 3D可視化

関節角度、床反力、関節トルク、筋活動の数値を取得。  
3Dモデルでの表示・可視化。



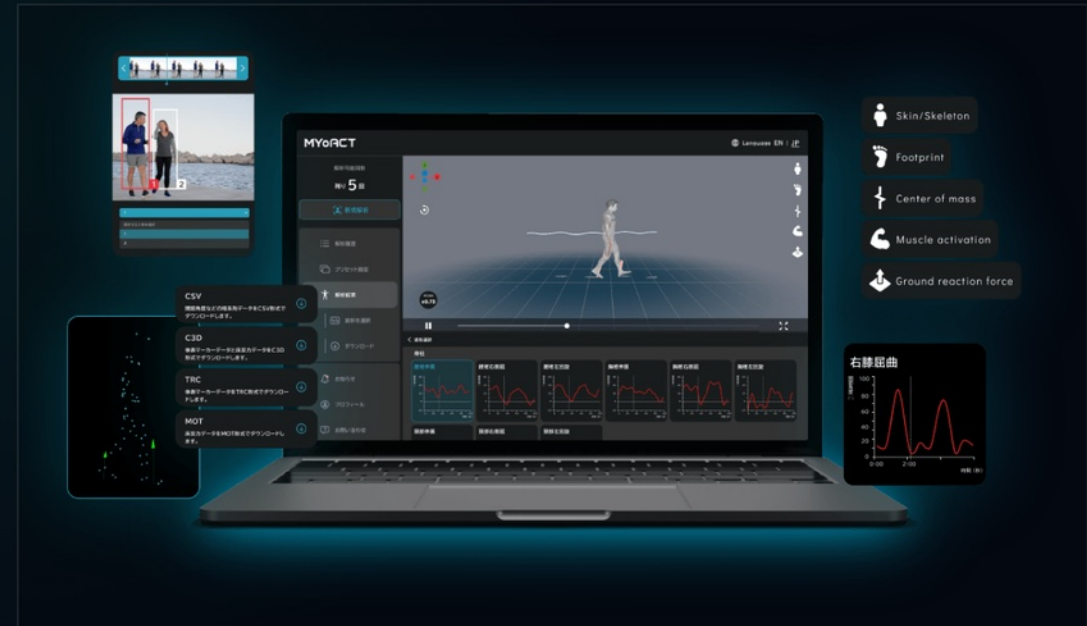
## 設備不要

モーションキャプチャーやフォースプレート、キャリブレーションが不要。スマートフォンだけで解析可能。



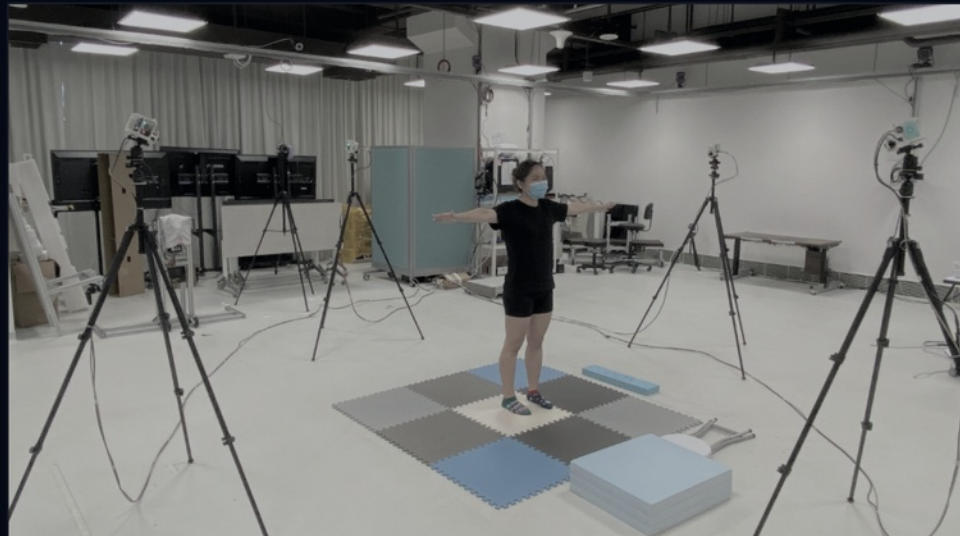
## 広範な応用：様々な分野での活用

医療、スポーツなど人の動きに関わるあらゆる領域に最適な解析を提供。



# 動作解析の常識を変える。

## 従来の方法



- × 高価な専用機器
- × 被験者へのマーカー装着
- × 複雑なキャリブレーション

## MYoACT



VS

- ✓ 動画だけで解析可能
- ✓ マーカーレス
- ✓ キャリブレーション不要

# お持ちのデバイスで、解析まで完結

STEP 01



お持ちのデバイスで撮影



STEP 02



MYoACT  
筋骨格動作解析

誰でも、どこでも、手軽に高度な動作解析を実現します。

# コアテクノロジー

01

## 姿勢推定

1つの画角から撮影した動画から3次元で360度あらゆる角度から動作姿勢を見ることができるようになります。

02

## 床反力推定

重力に対する反作用の力を動画のみで解析することができます。従来はフォースプレートなどのハードウェアが必要でした。

03

## 筋骨格動作解析

床反力を逆力学によって各関節にかかる力と向きに変換し、それを実現するための各筋肉の活動量を計算します。

$$\Phi(\varepsilon) = J[f + \varepsilon\eta] = \int^b L(x, f(x) + \varepsilon\eta(x), f'(x) + \varepsilon\eta'(x)) dx$$

# 世界トップレベルの解析精度

## 関節角度

誤差

**5.65°**

相関係数

**0.98**

## 床反力

誤差

**0.05**

相関係数

**0.85**

## 関節トルク

誤差

**0.01**

相関係数

**0.83**

## 筋活動

精度

**世界トップ  
レベル精度**

相関係数

**0.55**

# MYoACT Engine API

MYoACTはAPIも公開しております。  
貴社のサービスにMYoACTを組み込むことも可能です。



# 料金プラン

料金プランは、オンラインでの打ち合わせの際にご案内いたします。

[オンライン打ち合わせを予約する →](#)

※予約ページが開きます

# 会社概要

## Company Overview

### 🏢 会社名

株式会社ORGO

### 📍 本社

〒060-0042  
札幌市中央区大通西18丁目2-7 アジエステート大通西プラザ 2F

### 📅 設立

2020年8月7日

### 💰 資本金

9,900万円

### 📁 事業内容

筋骨格動作解析システム研究・開発

### 👥 役員

代表取締役	薦田 典佳
取締役（研究開発）	上野 亮
取締役（製品開発）	中菌 拓巳

### 🔬 共同研究

国立健康危機管理研究機構

国立大学法人 北海道大学

国立大学法人 旭川医科大学病院

$$\frac{\partial L}{\partial q^i}(t, q(t), \dot{q}(t)) - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^i}(t, q(t), \dot{q}(t)) = 0, \quad i = 1, \dots, n.$$

# MYoACT

マイオアクト

## AI × バイオメカニクスで 業界に革新を

株式会社ORGO  
<https://orgo.co.jp/>