



平成 27 年 12 月 9 日

各 位

会社名 株式会社 マルマエ  
代表者名 代表取締役社長 前田 俊一  
(コード番号: 6264 東証マザーズ)  
問合せ先 取締役管理部長 藤山 敏久  
(TEL. 0996-64-2900)

### 鹿児島大学との共同研究契約の締結に関するお知らせ

当社は、本日開催の取締役会において、下記のとおり、国立大学法人鹿児島大学大学院理工学研究科との共同研究契約を締結することについて決議いたしましたので、お知らせいたします。

#### 記

#### 1. 共同研究契約の理由

当社は、新中期事業計画「Evolution2018」の新分野へのR&Dとして、作業補助や各種ロボットをテーマとして掲げております。

国立大学法人鹿児島大学大学院理工学研究科機械工学専攻の余研究室は、ロボット等の自動機械システムを対象として、その運動と制御、環境との情報交流と自律性、人間との相互作用と協調、作業の省力化等について研究を行っています。

今般、余准教授がこれまで培ってきた研究の成果に基づき、リハビリ装置の研究開発と作業筋力補助ロボットの研究開発の2件について早期の実用化を目指し共同研究契約を締結することといたしました。

なお、研究期間は単年度ごとの契約としておりますが、複数年におよぶ見通しです。

#### 2. 共同研究契約の概要

研究題目	リハビリ装置の研究開発	作業筋力補助ロボットの研究開発
研究目的及び内容	脳卒中の後遺症等による片麻痺に対して有効とされる促通反復療法を省人化・ロボット化するためのリハビリ装置を、鹿児島大学の独自の特許技術などを用いて実用化する研究開発を行い、装置の製品化を目指す。	身体の移動や屈曲を伴う作業が必要な作業の身体負荷を、鹿児島大学の独自のパワーアシストロボット特許技術を用いることで軽減するための研究開発を行い、開発技術の実用化・製品化を目指す。
研究実施場所	鹿児島大学大学院理工学研究科機械工学専攻 株式会社マルマエ本社組立室および本社第2工場	
研究期間	平成 27 年 12 月 9 日 から 平成 28 年 8 月 31 日	

#### 3. 今後の見通し

本共同研究契約の締結による当社の平成 28 年 8 月期の業績に与える影響につきましては、軽微である見通しです。

以 上