

平成28年6月1日

## 福島大学発ベンチャー「(株) ミューラボ」の1年

昨年（平成27年）4月に福島大学が認定した初めての大学発ベンチャーとして、共生システム理工学類 高橋隆行研究室が有するロボットハンドなどを動かす技術を事業展開する「(株) ミューラボ ( $\mu$ Lab.)」の設立について発表しました。

本日は、会社設立後1年を経過し、  
高橋教授から 現在の技術開発及び製品開発等の状況

などについて、発表、報告いたします。

※定例記者会見終了後、12時から「『(株) ミューラボ』への出資等に関するプレス発表」（会場：第2会議室（定例会見と同会場））を行いますので、取材方よろしくお願ひ申し上げます。

（お問い合わせ先）

研究振興課 木村

電話：024-504-2890

メール：kyoudo@adb.fukushima-u.ac.jp

福島大学 第90回定例記者会見 (H28.6.1)

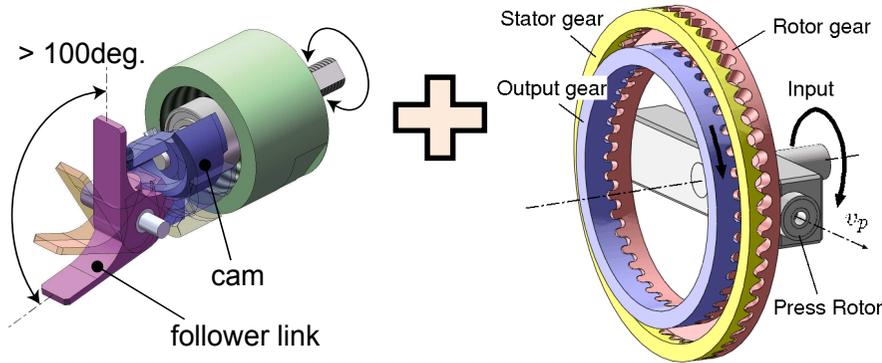
# 福島大学ベンチャー 株式会社ミューラボ

共生システム理工学類 教授 高橋隆行  
株式会社ミューラボ 代表取締役社長 伏見 雅英



# 福島大学発 ロボットをはじめさまざまなメカトロクス機器を高度化する技術 ゼロバックラッシュ・小型・高出力精密アクチュエータ

## 理論上バックラッシュがゼロのメカニズム



### 高精度立体カム機構

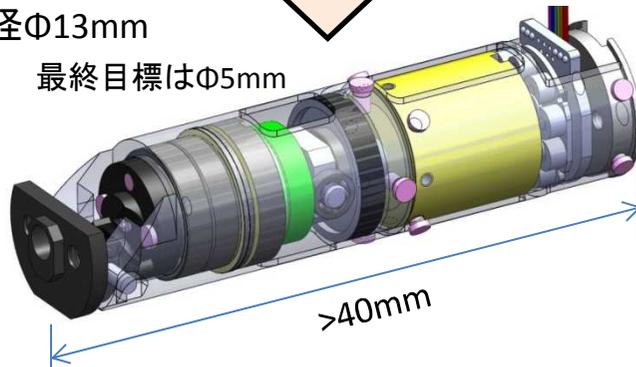
特許第4388566号, 特許第4448554号, EP2163787, US 8,418,572, CA2,688,597

### クラウンギア減速機構

特許第4511635号, 特許第5054853号, 特許第5860549号, 特許第5860548号, EP2278190, US8,210,070, CA2,696,888

直径Φ13mm

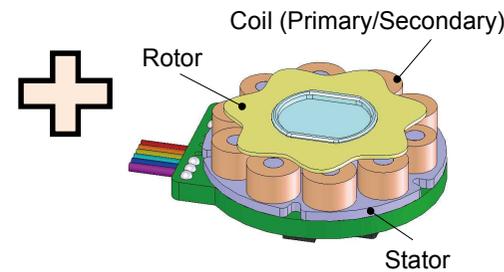
最終目標はΦ5mm



低バックラッシュ小型高出力高精度アクチュエータ

(株)ミューラボの製品 (予定)

## (超小型角度センサ)



### シートレゾルバ

特許第4603973号

※ 共同研究を行っている企業が保有する特許



高精度立体カム機構を用いたロボットハンドの研究が, 第25回日本ロボット学会論文賞を受賞(2011年)。

## ミューラボ設立1年

株式会社ミューラボは, 平成27年4月1日に, 福島大学第1号となる大学発ベンチャーとして設立。

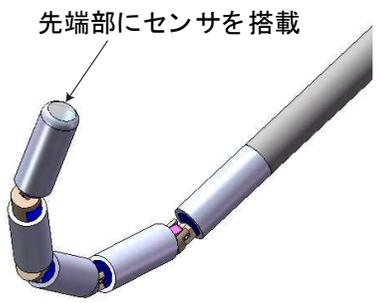
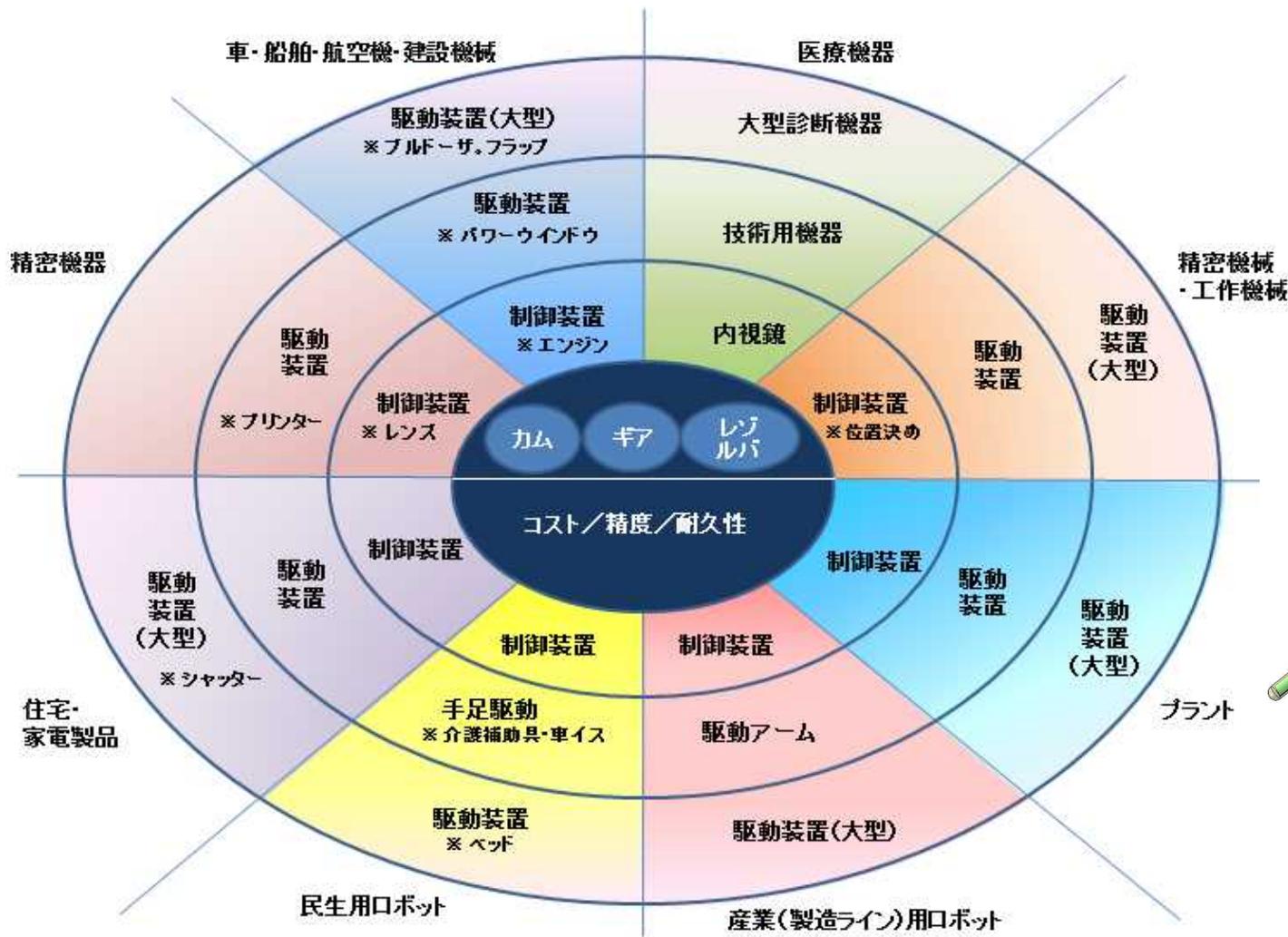
その後, 製品化に向けた技術開発を進めるとともに, 事業発展のための資金調達を行ってきた。



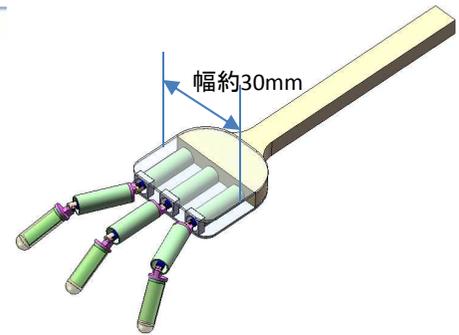
クラウン減速機に関する研究が, 平成27年度FA財団論文賞を受賞(2015年)。

# ▶▶▶ 技術活用領域ビジネスマップ

<技術活用領域ビジネスマップ>



高精度で非干渉な動作を実現できる  
小型医療用マニピュレータの開発



フュージョンテクニク等で利用可能な  
小型医療用ロボットハンドの開発