

公益財団法人北九州産業学術推進機構 介護ロボット等開発事業

公益財団法人 北九州産業学術推進機構（以下、「FAIS」という。）では、北九州市が推進する先進的介護の実現に向けた取り組みの一環として、介護作業現場のニーズに即し、また、介護従事者の身体的・精神的・時間的負担の軽減に寄与し得る実用的な介護ロボット等の開発・改良に対して補助します。

1 補助対象

北九州市介護ロボット開発コンソーシアム（以下、「コンソーシアム」という。）会員のうち、開発・改良した成果品を、コンソーシアム事務局（FAIS 国家戦略特区ライン）が指定する北九州市内の施設等において実証することが可能なもの。

※申請時に、コンソーシアム会員で無い場合は、本補助金の交付決定通知が行われた後、加入手続きを行っていただきます。

2 補助額・補助期間

申請者	補助額	補助期間
中小企業者及び大学等研究機関	補助対象経費の2/3以内 かつ年度当たり500万円を上限	平成30年4月1日から 平成31年2月28日までの期間
中小企業者及び大学等研究機関以外	補助対象経費の1/2以内 かつ年度当たり500万円を上限	

※中小企業者とは、中小企業基本法に準拠した中小企業をいいます。

主たる事業として営んでいる業種	資本の額又は出資の総額	常時使用する従業員の数
製造業、建設業、運輸業及びその他の業種（下記以外）	3億円以下	300人以下
ゴム製品製造業（自動車又は航空機用タイヤ及びチューブ製造業並びに工業用ベルト製造業を除く）	3億円以下	900人以下
卸売業	1億円以下	100人以下
サービス業（下記3業種を除く）	5,000万円以下	100人以下
ソフトウェア業又は情報処理サービス業	3億円以下	300人以下
旅館業	5,000万円以下	200人以下
小売業	5,000万円以下	50人以下

従業員は「常時使用する従業員の数」をいい、家族従業員、臨時の使用人、法人の役員、事業主は含みません。また、他社への出向者は従業員に含みます。

ただし、次に掲げる事項に該当する企業は中小企業者から除きます。

- ① 中小企業者以外の企業（以下、「大企業」という。）が単独で、発行株式総数または出資総額の2分の1以上を所有または出資しているもの。
- ② 大企業が複数で、発行株式総数または出資総額の3分の2以上を所有または出資しているもの。
- ③ 役員総数の2分の1以上を大企業の役員または職員を兼務しているもの。
- ④ その他大企業が実質的に経営を支配している力を有していると考えられるもの。

組合のうち、「事業協同組合」および「企業組合」は、中小企業者とみなします。

下記の方は申請者もしくは共同開発者になれません。

- ① 財務内容が著しく不健全である者
- ② 市税滞納者
- ③ 暴力団員、もしくは暴力団員と密接な関係を有する者

3 補助対象経費（消費税を含みます。）

- (1) 機械装置等費 (2) 労務費 (3) その他経費（消耗品費、外注費等）

4 対象分野（次の分野に関する開発）

対象分野	開発の例
介護・福祉 ※経済産業省と厚生労働省が定める重点 6 分野に該当するもの（介護ロボットポータルサイトをご参照ください： http://robotcare.jp/ ）	介護・福祉の現場で必要とされる機器等の開発・改良

5 審査について

採択にあたっては、北九州市内で実施される介護現場へのロボット導入実証事業に関して、現場ニーズに沿った実用的な技術開発について総合的に審査します。

6 申請について

申請書様式等は、平成 30 年 7 月 20 日（金）から、下記のホームページでダウンロードできます。公募要領に事業の詳細、申請書の記載方法などを説明していますので、ご確認ください。<https://www.ksrp.or.jp/fais/tokku/index.html>

(1) 申請期間

期 間 平成 30 年 7 月 23 日（月）～平成 30 年 8 月 17 日（金）

時 間 8：45～12：00、13：00～17：30／月曜～金曜（祝日除く）

申請書は、持参もしくは郵送でも可能。ただし、郵送の場合は、申請受付最終日の 17 時までに必着することが受付条件です。

(2) 申請先並びに問い合わせ先

公益財団法人北九州産業学術推進機構

産学連携統括センター 国家戦略特区ライン

〒808-0138 北九州市若松区ひびきの北 8-1

TEL(093)695-3046 FAX(093)695-3525

（担当） 中村、奥竹、長松

※ご注意

本事業へ応募する内容と同一または同一とみなされるものを、北九州市及び FAIS が公募する他の研究開発助成事業へ併願することは認められません。十分に注意してください。