

2023年1月10日

## リンクウィズ株式会社の株式譲渡について

株式会社 INCJ（本社：東京都港区、代表取締役社長：勝又 幹英、以下「INCJ」）は、リンクウィズ株式会社（本社：静岡県浜松市、代表取締役：吹野 豪（以下「リンクウィズ」）の一部株式について、アルコニックスベンチャーズ株式会社（本社：東京都千代田区、代表取締役：鈴木 匠、以下「アルコニックスベンチャーズ」）が運営するアルコニックスグローバルイノベーションファンド投資事業有限責任組合（以下「アルコニックスグローバルイノベーションファンド」）および株式会社 AMG（本社：京都府京都市、以下「AMG」）に譲渡することを決定し、このほど譲渡が完了しましたのでお知らせします。

### <ご参考情報>

#### 1. 対象会社

- ・ 事業者名：リンクウィズ株式会社
- ・ 設立：2015年3月
- ・ 所在地：静岡県浜松市
- ・ 代表者：代表取締役：吹野 豪
- ・ 事業内容：産業用ロボット向け制御ソフトウェアソリューション（品質管理、トレーサビリティ、DX化）の開発・提供
- ・ URL：<https://linkwiz.co.jp/>

#### 2. 株式譲渡先

- ・ 事業者名：アルコニックスベンチャーズ株式会社
  - ・ 設立：2021年8月
  - ・ 所在地：東京都千代田区
  - ・ 代表者：代表取締役：鈴木 匠
  - ・ 事業内容：コーポレートベンチャーキャピタルファンドの運営、出資先企業の事業支援、協業促進
  - ・ URL：<https://alconixventures.com/>
- 
- ・ 事業者名：株式会社 AMG
  - ・ 設立：1980年10月
  - ・ 所在地：京都府京都市
  - ・ 事業内容：ベンチャー投資・LP投資・オルタナティブ投資

### 3. これまでの支援内容

- ・ 支援決定公表日：2017年1月17日
- ・ 支援決定金額：4億円（上限）
- ・ 実投資額：4億円
- ・ プレスリリース：産業革新機構はリンクウイズ株式会社への出資を決定

<https://www.incj.co.jp/newsroom/upload/docs/1484623669.01.pdf>

### 4. Exitの経緯

#### (1) 出資について

リンクウイズは、独自のアルゴリズムを活用した産業用ロボット制御のシステムソフトウェアを開発・販売するベンチャー企業である。INCJは、産業用ロボットの導入が容易になることで、中小企業の製造業現場における深刻な労働力不足解消などに繋がると期待し、2017年1月に4億円を上限とする支援を行うことを公表した。

#### (2) 出資後の事業進捗

INCJの出資以降、リンクウイズは、従来の検査・加工システムとは差別化された技術的な強みを活かし、大企業とのオープンイノベーションを推進。ロボット制御システムの活用やデータの取得・解析により、製造業におけるDXの推進や、生産性向上、人的リソースの代替によるコスト削減に貢献している。

#### (3) Exitの経緯・内容

初回投資から約5年が経過し、リンクウイズは製造業における省人化などにおいて一定の実績をあげた。INCJは、ハンズオン支援を行ってきたが、今後の同社の事業展開を考え、アルコニックスグローバルイノベーションファンドおよびAMGへの株式譲渡が最も適切と判断し、保有するリンクウイズの株式の一部を両社に譲渡することとした。

### 5. 主務大臣（経済産業大臣）意見

意見なし

### 株式会社INCJについて

株式会社INCJは、2018年9月、既存の官民ファンドである株式会社産業革新機構から新設分割する形で発足しました。産業革新機構は、2009年7月、産業や組織の壁を越えて、オープンイノベーションにより次世代の国富を担う産業を育成・創出することを目的に設立されましたが、根拠法である産業競争力強化法の改正法の施行に伴い、同機構は株式会社産業革新投資機構に商号変更し、新たな活動を開始しました。株式会社INCJは、産業革新機構の事業を引き継ぐ形で、既投資先のValue up活動や追加投資、マイルストーン投資、EXITに向けた活動を主要業務として、2025年3月末まで投資活動を行っていきます。

URL：<http://www.incj.co.jp/>

<本発表資料のお問い合わせ先>

株式会社 産業革新投資機構 経営企画室 広報 奥村、野々宮（報道関係）

東京都港区虎ノ門 1-3-1 東京虎ノ門グローバルスクエア

電 話 : 03- 5532-7086

URL : <https://www.j-ic.co.jp/jp/>

<https://www.incj.co.jp/>