

2020 年 11 月 2 日
株式会社オーケーエム

産官学連携強化のための研究開発センターを滋賀県野洲市に開設

～2020 年 11 月より稼働開始、流体制御に関する広範囲の研究開発を強化～

各種流体制御バルブの開発・製造・販売を行う株式会社オーケーエム（本社：滋賀県日野町、代表取締役社長：村井米男、<https://www.okm-net.jp>、以下「オーケーエム」）は、滋賀県野洲市に「(株)オーケーエム研究開発センター（以下「研究開発センター」）」を 2020 年 10 月に竣工、翌月 11 月より稼働を開始します。



■ 研究開発センター新設の目的

【① 研究開発の強化】

研究開発センターでは、顧客の個別ニーズや、エネルギー情勢の変化、環境規制などにより生じる新市場・特殊市場へ対応するため、5 つの各種試験室を設置しています。これにより、長年培ったバルブ技術を活用し、要素技術や新素材、新工法、新プロセス(自動化)など流体制御に関する広範囲の研究開発を強化します。さらには、オーケーエムグループの成長を加速させるためのものづくり基盤や産官学との連携強化に結び付け、世界に貢献する「独創的な技術」を創造します。

この取組みを通じて、新市場・特殊市場での“グローバルニッチトップ”企業確立を目指します。

【② マーケティング機能の強化】

製品開発とマーケティング部署の集約により、顧客の潜在的なニーズをいち早く掴み、より迅速に製品化し市場導入を図ります。これにより、新たな価値を創造し社会へ提供してまいります。

【③ 人材の確保】

JR 大阪駅から約 1 時間、JR 京都駅から約 30 分の JR 野洲駅より徒歩 10 分強というアクセスの良さを活かし、県内や京阪神エリアから優秀な人材を確保します。また、ダイバーシティの推進を含む SDGs への取組みや働き方改革を進め、より良い職場環境を提供することにより、人材の定着を図ります。

■施設概要

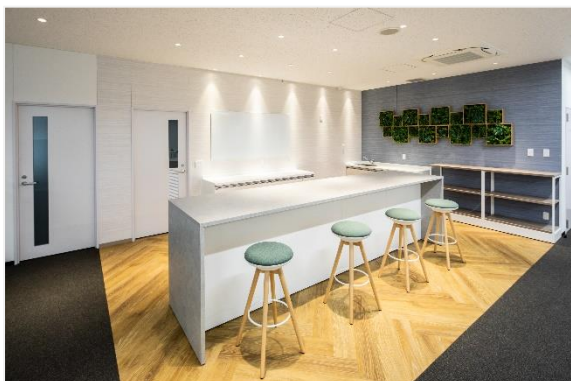
名称	:	(株)オーケーエム研究開発センター
所在地	:	滋賀県野洲市市三宅 446- 1
竣工	:	2020 年 10 月 5 日(月)
稼働開始	:	2020 年 11 月
土地面積	:	4,094.53 ㎡
建物総面積	:	3,269.40 ㎡(延床)
建物階数	:	地上 4 階建
総投資額	:	13.8 億円



エントランスホール



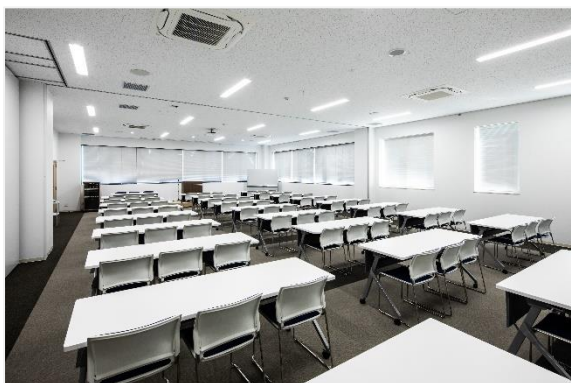
バルブ壁面展示



カフェコーナー



食堂



大会議室



試験室廊下

■会社概要

社名	:	株式会社オーケーエム
代表	:	代表取締役社長 村井 米男
本社所在地	:	滋賀県蒲生郡日野町大谷 446-1
ホームページ	:	https://www.okm-net.jp
創業	:	1902 年 1 月
設立	:	1962 年 5 月 31 日
資本金	:	4 億 9,966 万円
従業員数	:	223 名 ※2020 年 3 月末時点
売上高	:	81 億円 ※2020 年 3 月期
事業内容	:	工業用、建築用、船舶用等各種バルブの開発・製造・販売

<オーケーエムについて>

オーケーエムは、1902 年創業の百年企業で祖業は木挽鋸の製造業でしたが、1952 年より「バルブ」専門メーカーに転換し、常に業界の先端を行く製品開発に取り組んできました。取扱製品も多種多様で、建築、発電、船舶、各種プラント等、幅広い業界にバタフライバルブを中心とした流体制御機器を提供しています。その中でも、顧客と一体になり、顧客の個別ニーズに合わせたカスタマイズバルブを開発し、標準製品では対応できないニッチ市場を開拓してきました。

近年では、SDGs の取り組みの一環として、船舶排ガス用バルブやバラスト水処理装置用バルブ等の販売により、環境保全や生態系保護にも尽力しております。その成果が認められ、2020 年 6 月に経済産業省より「2020 年版グローバルニッチトップ企業 100 選」に選定されました。

■バルブ（弁）とは

主に配管などの内部を通す空気やガス等の気体、水や油等の液体、あるいは粉体等の流体が通る空間の開閉や流体の制御および調節等ができる可動機構をもつ機器の総称です。

■各種認定ロゴマーク



地域未来牽引企業



【本件に関するお問い合わせ先】

株式会社オーケーエム 経営企画課 森川・奥村伸

TEL : 0748-52-2131(代表) FAX : 0748-52-8156

業務用携帯 : 080-9596-7329 MAIL : takafumi-morikawa@okm-net.co.jp

※掲載情報は、発表当時の情報です。その後予告なしに変更されることがございますので、あらかじめご了承ください。