

仕様書

ロボット・AI部

1. 件名

「次世代人工知能・ロボット中核技術開発／人工知能技術適用によるスマート社会の実現シンポジウム」の企画・立案・運営および成果訴求の手法検討、調査、資料作成業務

2. 目的

「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」は、現在の人工知能・ロボット関連技術の延長線上に留まらない革新的な要素技術の研究開発を狙いとして、人間を超越する又は人間に匹敵する人工知能、センサー、アクチュエータ等を新たな技術シーズとして研究開発し、これまで人工知能・ロボットの導入について考えもつかなかった分野での新たな需要の創出や我が国が強みを有する分野との融合による産業競争力の強化につなげていくことを目指している。

「人工知能技術適用によるスマート社会の実現」は、人工知能技術戦略で定めた「生産性」、「健康、医療・介護」、「空間の移動」の重点分野において、人工知能技術の社会実装を推進するための研究開発を目的とし、具体的には、これまで研究開発、導入が進められてきた人工知能モジュールやデータ取得のためのセンサー技術、研究開発インフラを活用しながら、サイバーフィジカル空間を結合した、スマートな社会を実現するための研究開発・実証を行うことを目指している。

2015年度に開始した「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」は、9年間の事業期間の5年目となり中核技術開発の節目を迎える。また、「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」から「人工知能技術適用によるスマート社会の実現」に移行した2テーマも3年間の研究開発を経て今年度終了となる。そのため、これまでの成果を振り返り、未来を展望するシンポジウム等の企画・立案・運営等により研究開発成果の対外PRの効果を最大化する各種業務を委託するものである。

3. 内容

内容は以下の通りとする。

なお、詳細な内容については、NEDOと協議し決定するものとする。

(1) 研究開発成果の対外PR効果を最大化する方法の調査・検討

シンポジウムの企画・立案に先立って、シンポジウムの対象となる「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」および「人工知能技術適用によるスマート社会の実現」内の各テーマの研究開発状況を把握して、研究開発成果の対外PR効果を最大化する方法の調査・検討を行う。シンポジウムで発表するテーマ数は65件程度（別紙1参照）を想定する。

また、「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」内のNEDOが指定する「次世代人工知

能技術を搭載したロボット」について、ロボットの実機によるデモ展示や映像の提示、研究者によるプレゼンテーション等により、特に「最新の研究開発状況と研究者や政策側の意図を正しく伝える観点」や「見学者が未来を感じられるようにする観点」から研究開発成果の対外PR効果を最大化する方法の調査・検討を行う。対象となるロボットの候補は10体程度（別紙2参照）を想定する。

検討にあたっては、対象とするロボットの研究者や専門家(AIやロボットの技術者、コンサルタント、科学技術コミュニケーター等)を含めた委員会等の会議体を設置するなどして行い、検討結果は最終報告書にも含めることとする。

(2) シンポジウムの企画・立案・運営

(1)の調査・検討結果を踏まえて、「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」・「人工知能技術適用によるスマート社会の実現」プロジェクトにおける研究開発成果の対外PRの効果を最大化するイベントとしてシンポジウム等を企画する。

シンポジウムにおいては、事業者からの口頭発表の他、対象となるテーマごとにポスターセッション用のブース等を設置して研究開発内容に関する現物・パネル等の展示も行い、来場者との接触や商談の機会を増やすような取組を行うこととする。

企画・立案・運営に際しては、主な取り組みとして

- ① シンポジウムの名称やコンセプトの検討
- ② 会場（講演会場、ポスター会場、ロボット展示、控室等）の選定、および、確保
- ③ 本シンポジウムに効果的な集客をできるような基調講演の企画・運営
- ④ 研究成果の口頭発表の企画・運営
- ⑤ 研究成果のポスターセッションエリアの企画・設営・運営
- ⑥ 「次世代人工知能技術を搭載したロボット」の展示エリアの企画・立案・運営
- ⑦ 成果を効果的に訴求するための、ポスターセッション用のポスターや来場者への配布資料の企画・作成・印刷
- ⑧ 研究成果の発信効果を広げるための施策の企画・立案・実施

例えば

- 講演は同時通訳付きにする
- オンラインで講演や展示の様子が見られる
- 講演はリモートからも質疑応答ができる

等

- ⑨ 本シンポジウムの集客（ターゲットは「次世代の人工知能やロボットの技術に興味がある企業、大学関係者」）

等を定量的な目標の元に実施するものとする。

また、特に上記⑥については、「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」内のNEDOが指定する「次世代人工知能技術を搭載したロボット」について、その成果を効果的に訴求

するために

- ⑥- (1) 展示エリアの全体コンセプト検討
- ⑥- (2) 見学者が未来を感じられるような展示エリアの設計
- ⑥- (3) 展示エリアの設営、装飾、運営（最大4台程度のロボットの運搬含む（精密機器扱い。要エアサス車）（別紙3参照））
- ⑥- (4) 配布するパンフレット等の作成
- ⑥- (5) コンセプト紹介用映像の作成（最大3分程度、著作権はNEDOに所属）

等を定量的な目標の元に行うこととする。

シンポジウムの実施は、2020年1月16日（木）と17日（金）に首都圏で行うものとし、実施手法（開催規模、会場、効果的な宣伝・集客、運営方法等）に関する設計・提案を行い、必要な費用も委託費に見積もることとする。

【参考】2018年度に開催のシンポジウム(来場者数：200名程度)

https://www.nedo.go.jp/ugoki/ZZ_100817.html

<https://www.cho-monodzukuri.jp/event/show/id/wdmkme6fdf>

4. 業務期間

NEDOが指定する日から2020年3月19日（木）まで

5. 予算額

2,000万円以内

6. 最終報告書

- ・ 提出期限：2019年3月19日（木）
- ・ 提出部数：電子媒体CD-R（PDFファイル形式）1部
- ・ 提出方法：「成果報告書・中間年報の電子ファイル提出の手引き」に従って提出のこと。

<http://www.nedo.go.jp/itaku-gyomu/manual.html>

7. 報告会等の開催

委託期間中又は委託期間終了後に、成果報告会における報告を依頼することがある。

以上

別紙 1

シンポジウムの対象テーマ 65 件程度は NEDO で公開している「次世代人工知能・ロボット
中核技術開発」紹介ハンドブックを参照のこと。

http://www.nedo.go.jp/library/pamphlets/ZZ_pamphlets_00009.html

分野名	テーマ数	対象テーマの 掲載ページ
「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」 革新的ロボット要素技術分野	7	P.20～24、26、27
	8	P.34～40、42
	10	P.53～59、63～65
「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」 次世代人工知能技術分野	15	P.84～98
	9	P.103～109、111、112
	5	P.113～114、117～119
「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」 AIコンテスト	6	P.158～163
「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」 人材育成	1	P.167
人工知能技術適用によるスマート社会の実現	4	P.110、115、116 P.113

別紙 2

「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」内の NEDO が指定する「次世代人工知能技術を搭載したロボット」の候補 10 体程度は NEDO で公開している「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」紹介ハンドブックを参照のこと。

http://www.nedo.go.jp/library/pamphlets/ZZ_pamphlets_00009.html

分野名	テーマ数	対象テーマの掲載ページ
「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」 革新的ロボット要素技術分野	2	P.55
		P.58
「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」 次世代人工知能技術分野	8	P.89
		P.97
		P.109
		P.111
		P.112 (2体)
		P.117
		P.118

別紙 3

輸送対象のロボットの候補は以下のとおり

なお、ここに記載のロボット候補以外に 1 体程度、追加の可能性がある

出展ロボット	寸法(mm)W×D×H	重量(kg)	運搬に関する情報	必要電源
Nextage Nextageの詳細は(※1)参照	1500×600×1700 腕をフルに伸ばした場合	150Kg (台座含む)	大阪府豊中市 ⇄ 会場	AC電源 100V
Torobo Toroboの詳細は(※2)参照	1650×1000×1600 腕をフルに伸ばした場合	100Kg程度 (台座含む)	愛知県名古屋市 ⇄ 会場	DC24V
Nextage Nextageの詳細は(※1)参照	1500×600×1700 腕をフルに伸ばした場合	150Kg (台座含む)	奈良県生駒市 ⇄ 会場	AC電源 100V
Baxter Baxterの詳細は(※3)参照	2610×2000×1850 腕をフルに伸ばした場合	111Kg	東京都新宿区 ⇄ 会場	AC電源 120V、6A ※100Vだと不調になる可能性が高い

(※1) <http://www.kawadarobot.co.jp/nextage/>

(※2) <https://robotics.tokyo/ja/products/torobo/>

(※3) http://www.nihonbinary.co.jp/Products/Robot/baxter_research.html