

「革新的ロボット研究開発基盤構築事業」(終了時評価)

2020年度～2024年度 5年間

プロジェクトの説明 (公開版)

2025年12月19日

国立研究開発法人 新エネルギー・産業技術総合開発機構

AI・ロボット部

革新的ロボット研究開発基盤構築事業

プロジェクトの概要

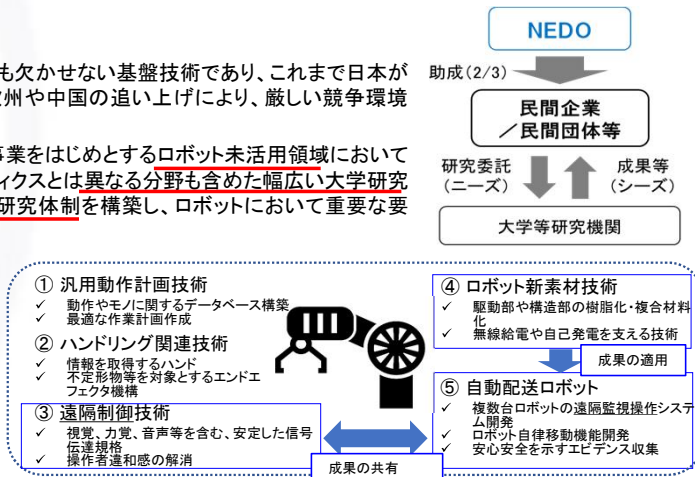
【背景・概要】

ロボットは日本の産業を発展させていく上でも欠かせない基盤技術であり、これまで日本が世界をリードしてきた市場であるが、近年欧州や中国の追い上げにより、厳しい競争環境に晒されている。

本事業では、多品種少量生産現場や配送事業をはじめとするロボット未活用領域においても対応可能なロボットの実現に向け、ロボティクスとは異なる分野も含めた幅広い大学研究者等との連携を図りつつ、産学が連携した研究体制を構築し、ロボットにおいて重要な要素技術の開発を行う。

【実施内容】

産業界と大学等研究機関が協調して研究を推進する体制を構築し、ロボットにおいて重要な要素技術である「汎用動作計画技術」、「ハンドリング関連技術」、「遠隔制御技術」、「ロボット新素材技術」、「自動配送ロボット」について、基礎・応用研究を実施する。



想定する出口イメージ等

アウトプット目標	<ul style="list-style-type: none"> 各研究開発項目において、多品種少量生産現場をはじめとするロボット未活用領域においても対応可能な産業用ロボットの実現に向け、ロボットメーカー等が自社の製品開発に適用可能となる要素技術を8件以上（中間時点で4件以上）確立することを目標とする（TRL2～4）。 各研究開発項目で得られた成果を統合したロボット試作機を製作し、実現現場を模した環境での実証試験を行い、いずれも従来の産業用ロボットと比較して、「自動化率30%向上」、「システムインテグレーションコストの50%削減」を実現することを目標とする。 開発成果を組み込んだ自動配送ロボットや遠隔制御システム等を用い、下記のうち2つ以上の目標を達成すること。10台以上のロボットを遠隔監視・操作可能なシステムの開発、月平均400km以上あるいはのべ1600km以上の走行、実際にサービスインをする環境でサービスとして実運用（プレ運用）し事業としての運用可能性を検証するため週3日以上6か月以上継続した荷物の配送・受領に相当する作業を実施。
アウトカム目標	<ul style="list-style-type: none"> 本事業により得られた要素技術が活用されることで、ロボットの小型化・軽量化が進み、ロボット動作における消費電力削減を実現することを目標とする。また、最適なロボット動作計画を用いることで、無駄な動きを省いた効率的なロボットの動作を実現し、ロボット導入における省エネ化に寄与する。測定指標として、エネルギー効率について、現状（事業開始時）と比較して1.5倍とすることをアウトカム目標に掲げる。
出口戦略（実用化見込み）	<ul style="list-style-type: none"> 本事業では、中長期的視点に立ったリスクの高い基礎・応用研究を対象としながらも、助成事業として民間企業等の主体性に基づいて事業を推進し、成果の確実な社会実装を促進する。 基礎研究を担う大学や研究機関の研究者がロボットメーカー等の企業と緊密に連携して研究開発を実施することで、ロボット関連企業、大学や研究機関との間で人材交流等を行い、産学の連携体制を構築する。 国際標準化活動予定：無 委託者指定データ：無
グローバルポジション	<ul style="list-style-type: none"> プロジェクト開始時：ー → プロジェクト終了時：L D 現状、多品種少量生産現場をはじめとするロボット未活用領域において産業用ロボットの導入はほとんど進んでいないものの、プロジェクト終了時には当該現場での普及が加速されることを見据え、その際に日本が世界をリードできるよう本事業を推進する。

AI・ロボット部
PMgr：細谷 克己 主査(①～④)
PMgr：三浦 一幸 主査(⑤)
関連する技術戦略：ロボット分野(2.0領域)
プロジェクト類型：基礎的・基盤的研究開発



既存プロジェクトとの関係

- 2015～2019年度 NEDOプロジェクト
「ロボット活用型市場化適用技術開発プロジェクト」
- 2015～2022年度 NEDOプロジェクト
「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」
- 2020～2021年度 NEDOプロジェクト
「自動走行ロボットを活用した新たな配送サービス実現に向けた技術開発事業」
- 2021年度 NEDOプロジェクト
「自動走行ロボットを活用した新たな配送サービス実現に向けた屋外環境の整備検討及び研究開発事業」

事業計画

期間：2020～2024年度（5年間）
総事業費（NEDO負担分）：25.3億円（予定）（1/2、2/3助成）

＜スケジュール・評価時期・予算規模＞ 評価対象：2023～2024

年度	2020	2021	2022	2023	2024
研究開発項目① 「汎用動作計画技術」	データベース構築の検討 ロボットシステム評価手法検討	動作／モノデータベースの構築			
研究開発項目② 「ハンドリング関連技術」	把持対象物の情報計測 汎用ロボットハンド(定形物)	データベースとの連携 汎用ロボットハンド(不定形物)			
研究開発項目③ 「遠隔制御技術」	次世代通信技術を活用した遠隔制御技術 通信遅延等の人への影響検討	通信遅延等への対応検討			実証試験
研究開発項目④ 「ロボット新素材技術」	軽量素材・複合材料の検討 軽量・高性能化に向けた評価手法検討	軽量素材・複合材料の開発			
研究開発項目⑤ 「自動配送ロボットによる配送サービスの実現」	自動走行技術開発 監視システム開発	複数台ロボットの遠隔監視操作システム開発	実証実験を通じた安全安心の確立		
予算（億円）	5.5 うち⑤3.0	3.0 うち⑤0.3	5.1 うち⑤1.7	6.2 うち⑤2.7	5.5 うち⑤2.3

報告内容



ページ構成

1. 意義・アウトカム（社会実装）達成までの道筋

※本事業の位置づけ・意義
(1)アウトカム達成までの道筋
(2)知的財産・標準化戦略

- 事業の背景・目的・将来像
- 政策・施策における位置づけ
- 技術戦略上の位置づけ
- 外部環境の状況（技術、市場、制度、政策動向など）
- 他事業との関係
- アウトカム達成までの道筋
- 知的財産・標準化：オープン・クローズ戦略
- 知的財産管理

2. 目標及び達成状況

(1)アウトカム目標及び達成見込み
(2)アウトプット目標及び達成状況

- 実用化・事業化の考え方とアウトカム目標の設定及び根拠
- アウトカム目標の達成見込み
- ※費用対効果
- 非連続ナショプロに該当する根拠
- 前身事業との関連性
- 本事業における研究開発項目の位置づけ
- アウトプット目標の設定及び根拠
- アウトプット目標の達成状況
- 研究開発成果の副次的成果等
- 特許出願及び論文発表

3. マネジメント

(1)実施体制
※受益者負担の考え方
(2)研究開発計画

- NEDOが実施する意義
- 実施体制
- 個別事業の採択プロセス
- 研究データの管理・利活用
- ※予算及び受益者負担
- 目標達成に必要な要素技術
- 研究開発のスケジュール
- 進捗管理
- 進捗管理：事前/中間評価結果への対応
- 進捗管理：動向・情勢変化への対応
- 進捗管理：成果普及への取り組み
- 進捗管理：開発促進財源投入実績
- モティベーションを高める仕組み

＜評価項目 1＞ 意義・アウトカム（社会実装） 達成までの道筋

※ 本事業の位置づけ・意義

（１）アウトカム達成までの道筋

（２）知的財産・標準化戦略

報告内容



ページ構成

- 事業の背景・目的・将来像
- 政策・施策における位置づけ
- 技術戦略上の位置づけ
- 外部環境の状況（技術、市場、制度、政策動向など）
- 他事業との関係
- アウトカム達成までの道筋
- 知的財産・標準化：オープン・クローズ戦略
- 知的財産管理

1. 意義・アウトカム（社会実装）達成までの道筋

- ※本事業の位置づけ・意義
- (1)アウトカム達成までの道筋
- (2)知的財産・標準化戦略



2. 目標及び達成状況

- (1)アウトカム目標及び達成見込み
- (2)アウトプット目標及び達成状況



3. マネジメント

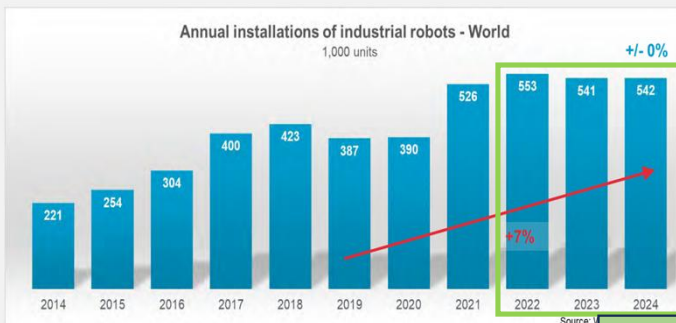
- (1)実施体制
- ※受益者負担の考え方
- (2)研究開発計画

事業の背景・目的・将来像

ロボット産業の市場動向（世界の動向）

- 世界の産業用ロボット販売台数は2013年から2017年の5年間で2倍強に増加、2020年から2021年では27%の増加
- 日本は世界一のロボット生産国。販売台数のシェアは90年代の9割程度よりは低下したものの、世界のロボットの6割弱が日本メーカー製（約38万台中21万台）
- 電気、自動車産業がロボットの最大の導入先。米中貿易摩擦の影響で、販売台数が伸びていた電機・エレクトロニクスは2019年に一時減少、食品等の三品産業やサービス分野では導入が進まず

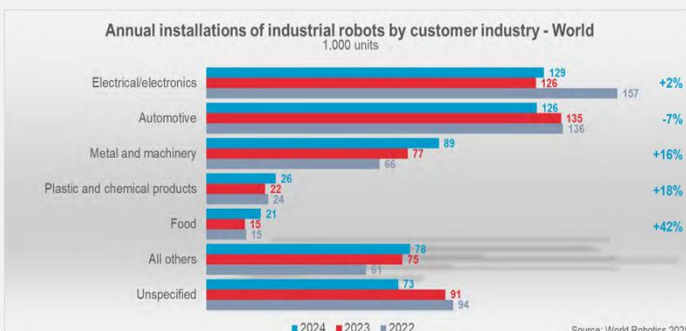
Global robot demand in factories doubles over 10 years



産業用ロボットの年間設置台数（世界）

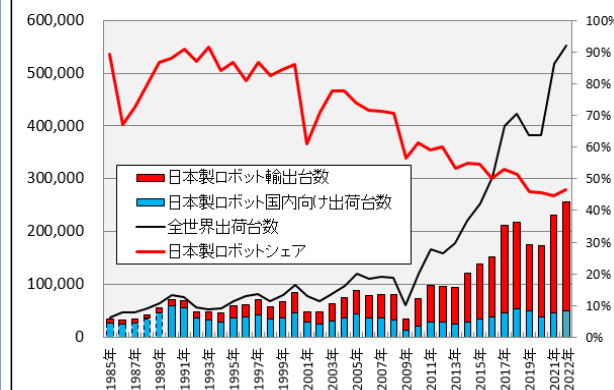
中間評価からの
変更部分

General industries compensate weak automotive industry



顧客産業別ロボットの年間設置台数（世界）

世界の産業用ロボット年間出荷台数の推移



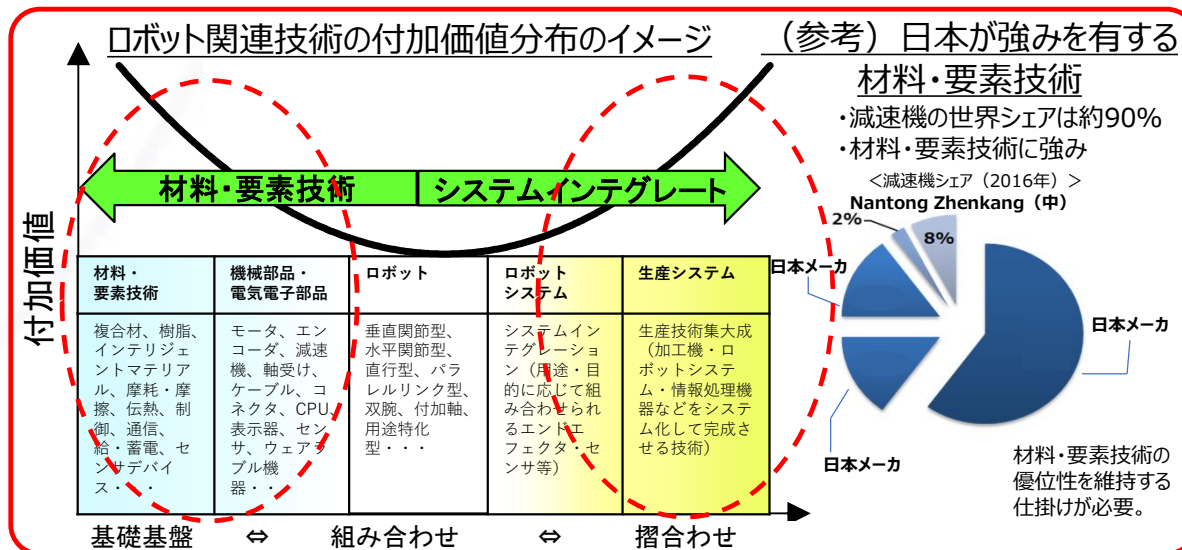
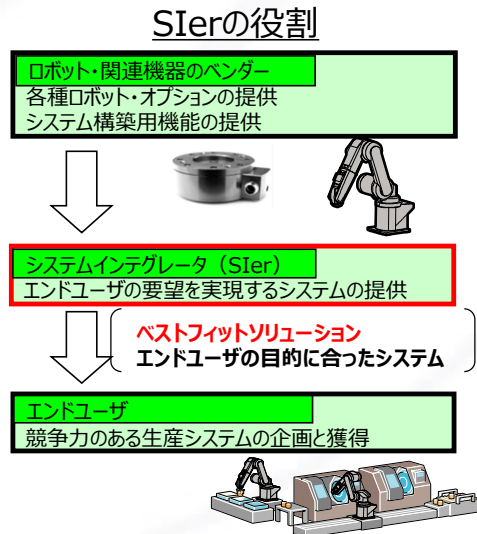
（出典）JARA（日本ロボット工業会）マニピュレーティングロボット年間統計
International Federation of Robotics, World Robotics 2022より推計

日本製ロボットの世界シェア動向

事業の背景・目的・将来像

ロボット関連技術の付加価値分布

- 産業用ロボットのバリューチェーン全体を見渡すと、上流と下流、すなわち、**材料・要素技術とシステムインテグレーションの部分の付加価値(収益性)が高い**U字カーブ構造になっている。
- 例えば、**上流部分の減速機は、日本メーカーの世界シェアは約90%**。引き続き、強みを維持すべく、中長期的視点に立って、大学の抱える潜在的シーズを活用し、**ハンドリング、遠隔制御、素材、汎用動作計画等の基礎・応用研究を実施していく必要がある。**
- 下流部分のシステムインテグレーション**について、コスト的にロボット本体と同額程度とも言われ要対策、日本では、**2018年に「FA・ロボットシステムインテグレート協会」設立**し活動している。（現在会員数約306社）



事業の背景・目的・将来像

新たなプレイヤーの出現

- **AIやIoT技術の取り込み**や、非製造業をはじめとする**ベンチャー企業等新たなプレイヤー**が出現
- **物流、配送、警備**などの分野における**ロボット導入の動きが活発**になっている

海外

日本

モビリティ関連		製造関連		サービス関連
<div>Starship Technologies (米・エストニア)</div> <div>食品や小荷物の配達の変革のため、ロボットを使った新たなサービスを提供。 2014年設立。 非製造分野(配送) BtoC展開</div> <div></div>	<div>Savioke (米)</div> <div>自律走行型デリバリーサービスロボットを開発（エレベーター乗降、障害物回避等が可能）。2013年設立。 非製造分野(配送)</div> <div></div>	<div>Universal Robots (デンマーク)</div> <div>2005年設立の大学発のベンチャー企業であり、協働ロボットの世界No.1のシェア。世界の32,000を超える生産現場に導入。</div> <div></div>	<div>Seismic (米)</div> <div>ロボティクスをアパレルに融合させた Powered Clothingを開発。2015年設立。 非製造分野(ヘルス) BtoC展開</div> <div></div>	
<div>Doog (日)</div> <div>人の近くで動作可能な移動ロボットを開発。2012年設立。 非製造分野(物流)</div> <div></div>	<div>MUJIN (日)</div> <div>ロボット自身に動作を考えさせる、ティーチレス技術であるモーションプランニング技術を開発。2011年設立。 非製造分野(物流)</div>	<div>Asratec (日)</div> <div>ロボット制御システムの企画・開発・ライセンス販売。また、開発支援やコンサルティングなどを展開。2013年設立。 非製造分野</div>	<div>SEQSENS (日)</div> <div>自律移動型のセキュリティロボットを開発。巡回警備業務が可能。2016年設立。 非製造分野(警備)</div> <div></div>	<div>オリイ研究所 (日)</div> <div>ロボットを介して人々の社会参画を実現するテレプレゼンス型ロボットを開発。2012年設立。 非製造分野(家庭)</div> <div></div>

事業の背景・目的・将来像

市場動向・社会変革計画を受けて

- 「ロボットによる社会変革推進計画」において、施策方向性の4本柱の1つ、「Ⅲ. 中長期的課題に対応するR&D体制の構築」に位置づけられる技術開発事業
- ロボット導入比率が低い三品産業や中小企業等に導入するためには、ロボット価格と同額程度と試算されるSI費を半減させることで全体としてロボット導入への障壁を低くし、ロボット導入を拡大させることを目指した事業
- 我が国で課題となる人手不足、COVID-19により「遠隔」「非接触」「非対面」を実現することが求められている状況も踏まえて、幅広い産業分野へのロボットの導入を進めていくことが急務

- 様々な課題に対応できるシステムインテグレータ（メガインテグレータ）を育成し、ロボットの社会実装を更に推進
- 産学が連携し、人材育成やロボット技術の更なる高度化を目指す

エコシステムの構築、協調体制を創出（ユーザー、メーカー、システムインテグレータ、大学、高専等）

今後の施策の方向性

I. 導入・普及を加速するエコシステムの構築

- ・業務プロセス、データ連携等の標準化、安全性、ビジネスモデルの整理
- ・中小企業等へのロボット導入に向け、自治体、金融機関等地域との連携促進

II. 産学が連携した人材育成枠組の構築

- ・産業界と高専等が連携し、教員への支援等を実施する体制構築
- ・スキル標準の海外普及
- ・システムインテグレータに係る技能検定職種の創設等

Ⅲ. 中長期的課題に対応するR&D体制の構築

- ・産業界が協調し、産学連携して基礎・応用研究を実施する体制構築
- ・AI等各コミュニティの緊密な連携、社会実装に向けAIが活用されやすい環境整備

IV. 社会実装を加速するオープンイノベーション

- ・2020年以降もWorld Robot Summitを開催
- ・産業界の強いコミットメントを得つつ、大学等のシーズをビジネスに繋げる仕掛け検討。2024年頃の実施を目指す

「ロボットを取り巻く環境変化と今後の施策の方向性～ロボットによる社会変革推進計画～」より抜粋

政策・施策における位置づけ

革新的ロボット研究開発等基盤構築事業

令和4年度予算額 9.5億円（6.6億円）

(1) ①、(2)
製造産業局 ロボット政策室
(1) ②
商務・サービスグループ 物流企画室

事業の内容

事業目的・概要

- 我が国における人手不足への対応に加えて、昨今の新型コロナウイルス感染症の拡大を契機にあらゆる産業分野で「遠隔」「非接触」「非対面」を実現することが求められている状況も踏まえて、幅広い産業分野へのロボットの導入を進めていきます。具体的には、以下の取組を実施します。

- (1) サービスロボットの社会実装に向けて、ユーザーの業務フローや施設環境の変革を含むロボットフレンドリーな環境の実現が必要です。このため、ユーザー、メーカー、システムインテグレーター等が連携し、当該環境の実現に向けて研究開発等を実施します。
- (2) 多品種少量生産にも対応可能な産業用ロボットの実現に向け、鍵となる、「ハンドリング関連技術」、「遠隔制御技術」、「ロボット新素材技術」、「汎用動作計画技術」等の要素技術に係る基礎・応用研究について、産業界と大学等研究機関とが協調しつつ、研究を推進します。

成果目標

- (1) のプロジェクト終了時（2024年度）までに、屋内においては少なくとも3業種において、ロボットフレンドリーな環境を備えた社会実装事例を創出する。また屋外においても、自動配送ロボットによる配送サービスの実現を目指す。
- (2) のプロジェクト終了時（2024年度）までに、8つの新たな要素技術を確立。また、本事業の成果を活用し、2030年を目途に、ロボットの動作作業の省エネルギー化を目指す（効率を現状の1.5倍）。

条件（対象者、対象行為、補助率等）



事業イメージ

(1) ロボットフレンドリーな環境の実現

※下記画像はイメージ

①屋内環境の整備

施設管理

ロボットと施設との連携インターフェースや、施設設計の標準化を進め、ロボットが活動しやすい施設内環境を整備。



薬剤などの搬送



ビルにおける清掃

小売・飲食

ロボットが、店舗内において在庫管理、品だし、レジ決済をするための商品画像の開発を実施。



店舗での在庫確認



店舗での食器洗い

食品

惣菜盛り付け工程等、多くの人手を要する工程について、ロボットで実現しやすい盛り付け方法の開発や、安価な省人化・無人化ラインの開発を実施。



弁当の盛り付け

②屋外環境の整備

公道における自動配送ロボットの活用に向けた技術開発及び実証を実施するとともに、関連調査及び社会受容性向上を目的とした発信等を実施。



自動配送ロボットの公道走行

(2) 要素研究開発の例

ハンドリング関連技術

用途に応じた最適なエンドエフェクタ適用技術及びエンドエフェクタ知能化技術を確立。



人の手の働きを模倣した機構



把持からモノ情報の取得・利用

遠隔制御技術

あたかもその場にいるような高臨場感が得られる遠隔制御技術や遠隔操作支援技術を確立。



ロボット管理・操作のためのIF



脳モデルの構築から指示の学習

ロボット新素材技術

ロボットに用いられる素材の「軽い」、「小さい」、「柔らかい」の実現。



ロボット用センサへの応用開発

汎用動作計画技術

導入や仕様変更の負担が限りなく少ないロボットシステム（ティーチングレスロボット）技術の確立。



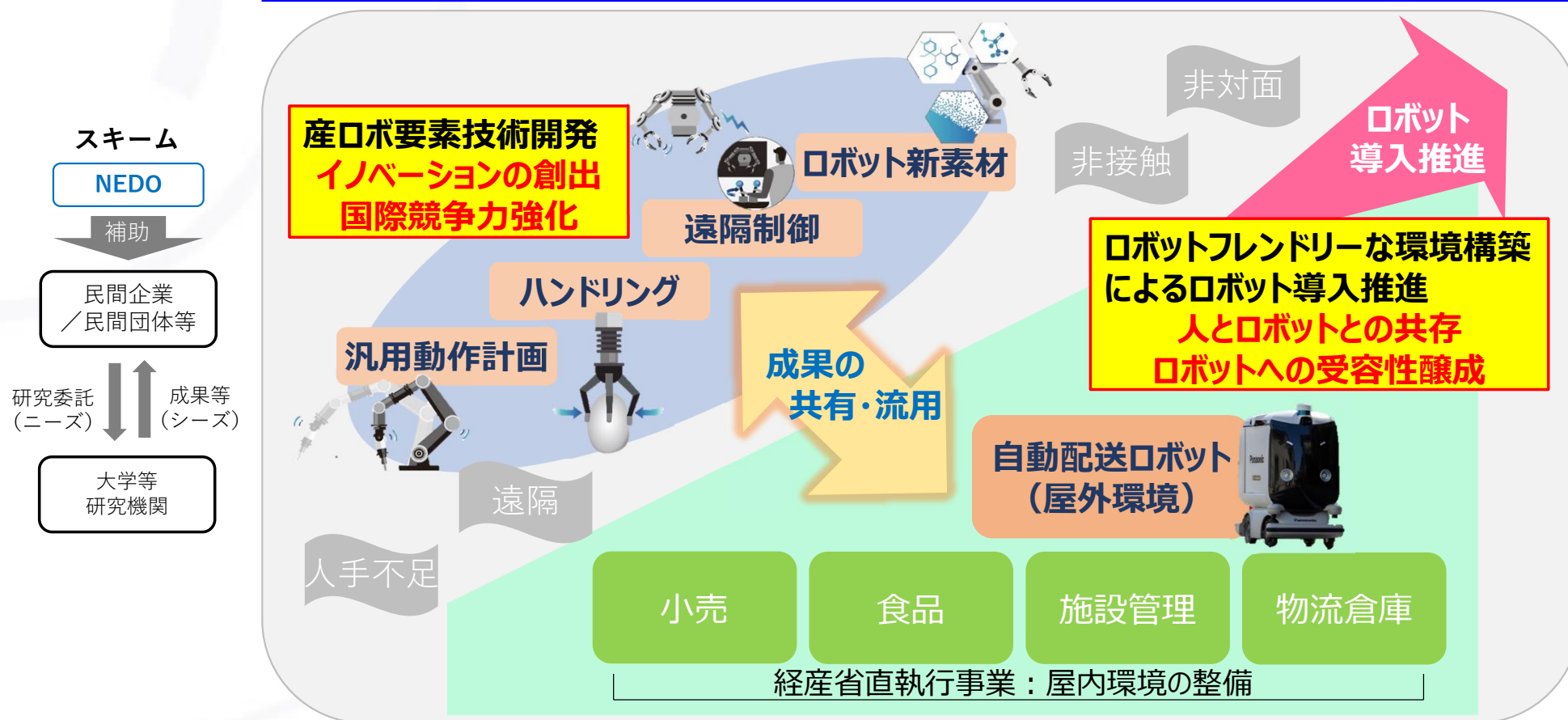
学習による汎用作業計画



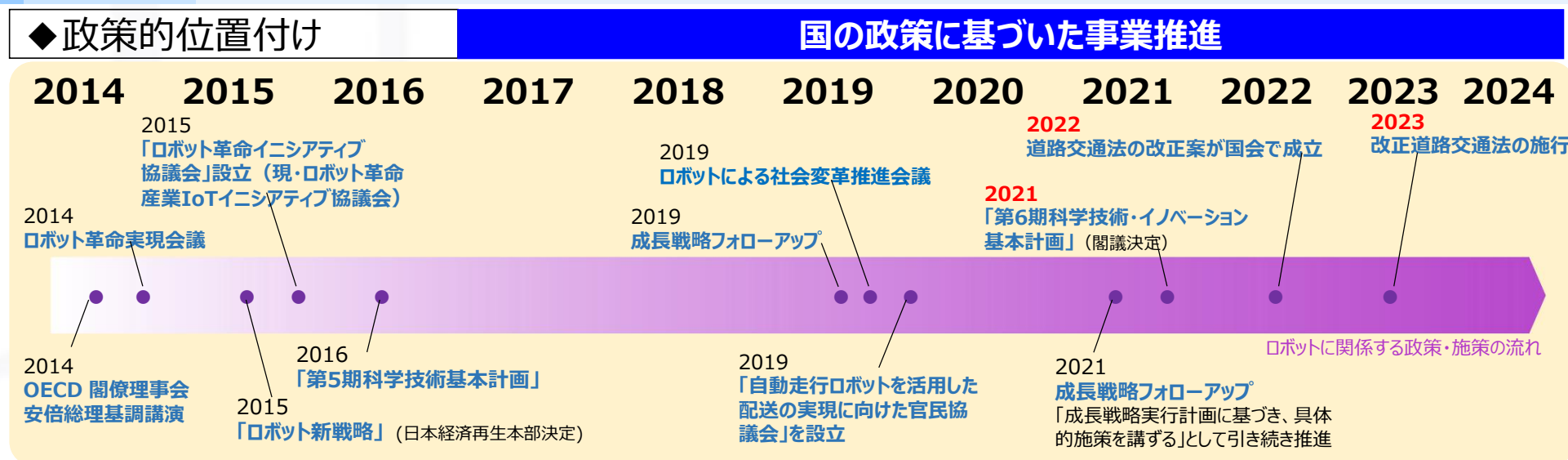
シミュレーションによる作業計画作成

政策・施策における位置づけ

日本の生産年齢人口の減少に備え、幅広い産業分野へのロボット導入を推進する

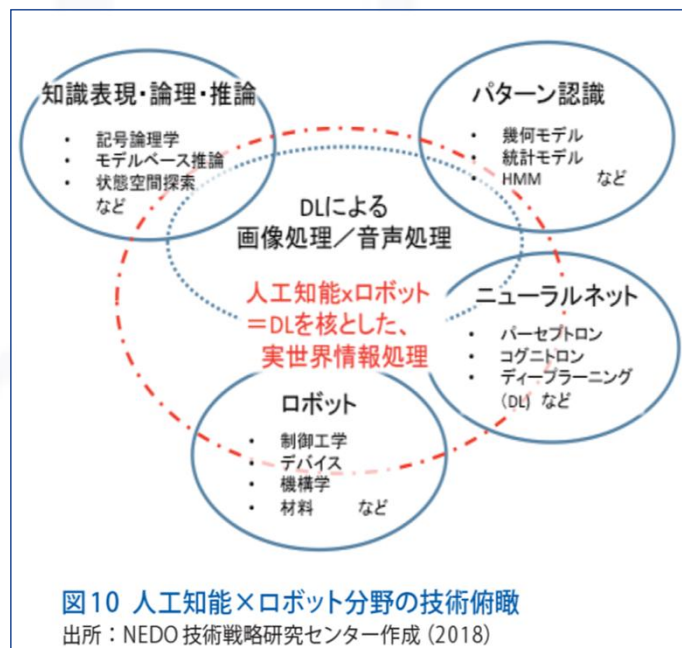


政策・施策における位置づけ



主な政策	具体的内容
「第5期科学技術基本計画」（2016.1）	「超スマート社会」における競争力向上と基盤技術の戦略的強化が提唱され、新たな価値創出のコアとなる強みを有する技術としてロボット等の強化が記されている
「第6期科学技術・イノベーション基本計画」（2021.3）	Society5.0時代にてロボット導入を容易にするロボットフレンドリーな環境の構築推進、中長期的課題に対応する研究開発体制構築について産官学が連携して取組を推進
道路交通法の改正案成立（2022.4）	低速、小型の自動配送ロボットに関する制度化を含む「道路交通法の一部を改正する法律」が成立、2023年に施行
「デジタル田園都市国家構想基本方針」（2022.6）	ラストワンマイルにおけるドライバー不足や買い物弱者対策への活用に向け、低速・小型の自動配送ロボットを活用した配送サービスの社会実装に向けた支援を実施

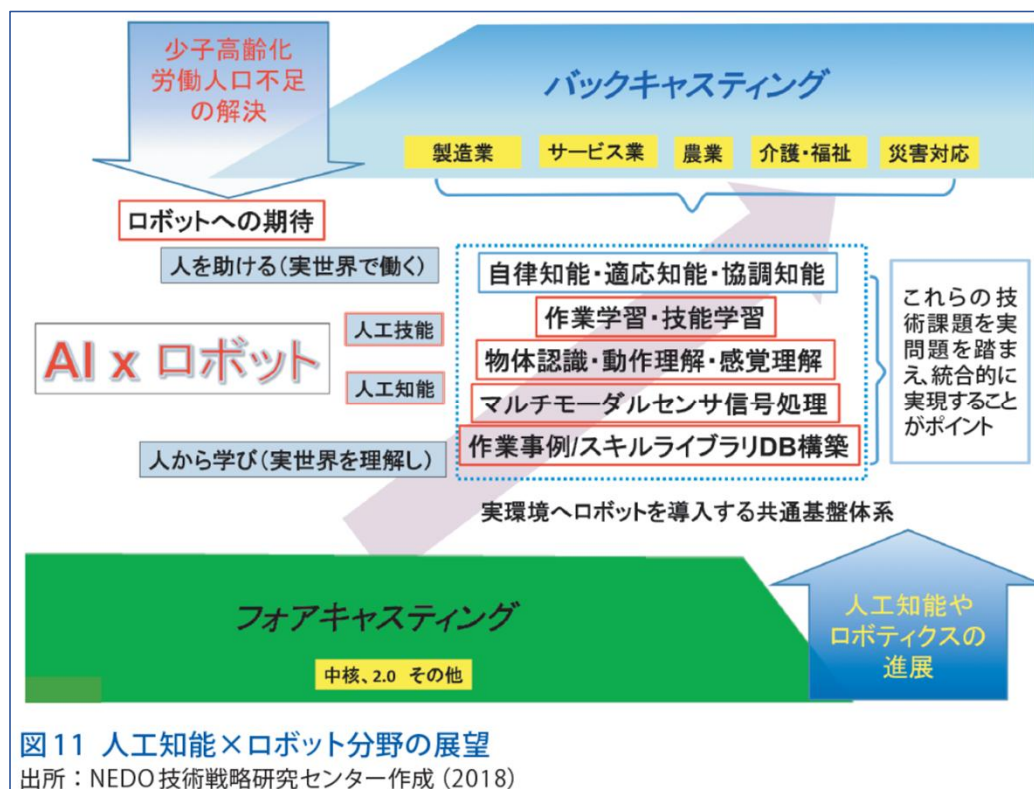
技術戦略上の位置づけ



**生産人口減少への対応
人間作業代替ロボット
DB構築による効率化
ロボットへの受容性醸成**

要素技術開発により課題を解決

NEDO 技術戦略センター発信『TSC Foresight』
Vol.29「人工知能×ロボット分野の技術戦略策定に向けて」より抜粋



外部環境の状況（技術、市場、制度、政策動向など）

◆ 国内外の研究開発の動向と比較

主要国・地域でのロボットに係る取組み

金融危機後のEU経済の土台を築くために、「**研究室から産業へ、そして世界へ**」を掲げ、産学連携によるイノベーション創出の取組みに対し、770億ユーロを助成。ロボットについては、23のプロジェクトを実施（年間2億ユーロを助成）

「Horizon2020」

デンマーク
ドイツ
EU

世界におけるデジタルフロンティアとなることを目指し、「生命科学・環境・ロボティクス等分野の研究開発への税制優遇等支援」、「初等・中等教育でのSTEM人材教育の充実」を推進、また、オーデンセ市では、自治体を挙げて、世界有数の企業とも連携しつつ、ロボティクスに関わる技術、経営に関するプロフェッショナル集団による基礎研究から市場参入までの一気通貫型支援を実施

「Strategy for Denmark's Digital Growth」

中国

各種国策により優先順位をつけた施策を早急に実行していくことが必要

「中国製造2025」

製造業のサービス化・高付加価値化を世界に先駆けて行うことによる**国際標準獲得**に向け、「企業の枠を超えた工場間の水平統合の推進・標準化」や「産学連携を通じた、マネジメントやプロジェクト管理が可能な人材育成の推進」を提言

「Industrie4.0」

ロボット産業発展計画（2016～2020年） 中国製造2025を受け、2016年に工業信息化部が発表した発表したロボット産業振興の総合的計画、①ロボット市場の拡大、②ロボット装備率拡大、③国内ブランドの生産・シェア拡大、④サーボモーター・コントローラーなどのコア技術の国産化などを目標

人とロボットが共生する世界の到来を前提に、「ロボットとのコミュニケーションに関わる技術の研究開発（ティーチング・インターフェース等）」や「ロボットとの協働を前提としたワーカーの育成」を提言

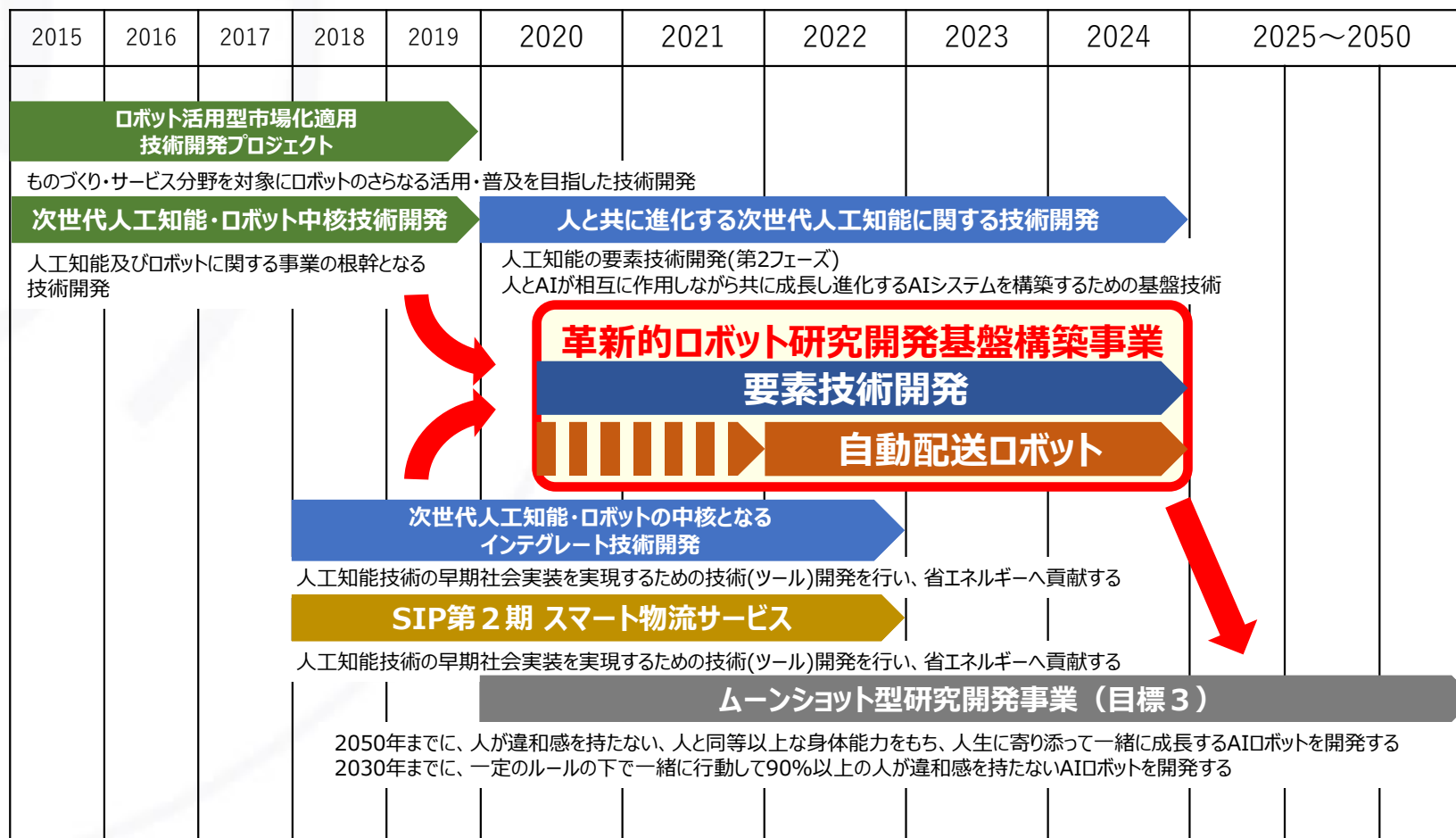
「A Roadmap for US Robotics: From Internet to Robotics」

アメリカ

大規模言語モデル（LLM）や視覚言語モデル（VLM）の登場（2021）により、ロボットが人間の言葉や視覚情報を理解し、課題を解決する能力を獲得しだしている。ロボットのシステムインテグレートも生成AIにより自動生成されだしてきた。

フィジカルAIの提唱（2025/1）
NVIDIA創業者が「フィジカルAI」が強く提唱。「AIが次の産業革命をもたらす」「フィジカルAI時代に突入し、ロボットや自動運転車などが現実世界で知覚・推論・行動する」ことで、社会基盤や産業構造が再構築されるというビジョンが示された。

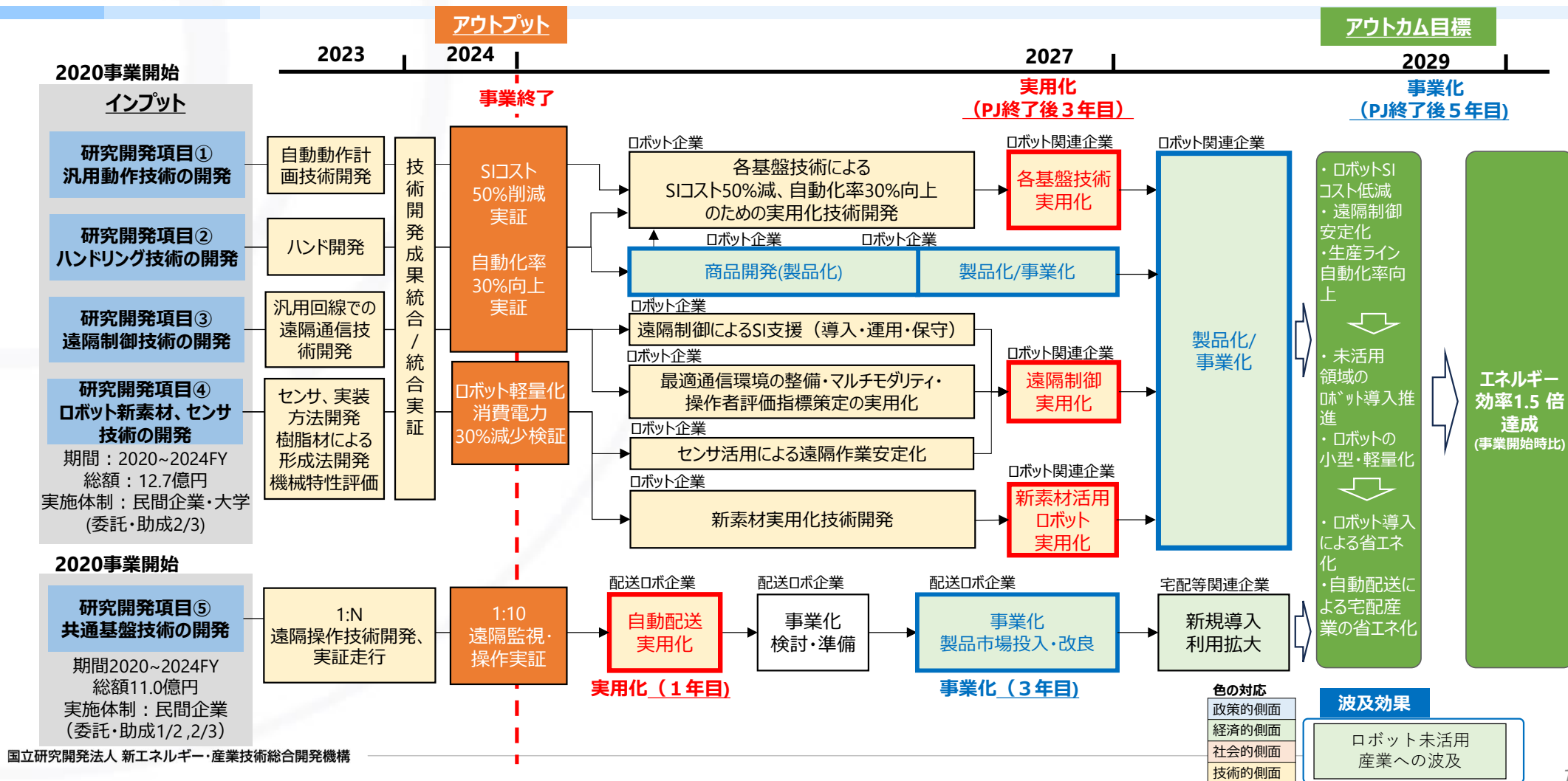
他事業との関係



1. 意義・アウトカム（社会実装）までの道筋 (1)アウトカム達成までの道筋



アウトカム達成までの道筋



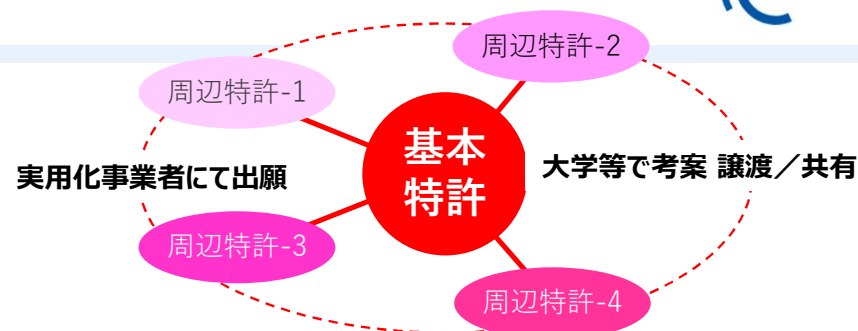
知的財産・標準化:オープン・クローズ戦略

研究開発項目	オープン戦略	クローズ戦略	戦略の考え方
①汎用動作計画技術 ②ハンドリング関連技術	<ul style="list-style-type: none"> 要素技術開発における技術・評価などの論文公開 データ活用の仕組み(著作権、データ作成工フォート等を考慮)を実装しての活用ケースの提示と将来のサービス化 	<ul style="list-style-type: none"> ロボット動作計画支援方法に関する特許取得 詳細データ及びソフトウェアの秘匿化 	<ul style="list-style-type: none"> データ活用の仕組み化により、ロボットSierの開発効率向上と、導入コストを削減 詳細データ及びソフトウェアはロボットメーカ(ROBOCIP組合員企業)での製品・サービス改善に活用
③遠隔制御技術	<ul style="list-style-type: none"> 要素技術開発における技術・評価などの論文公開 リファレンス実装での遠隔制御活用事例開拓と公開 	<ul style="list-style-type: none"> 遠隔制御での特異点回避手法に関する特許取得 詳細データ及びソフトウェアの秘匿化 	<ul style="list-style-type: none"> リファレンス実装での事例開拓により遠隔制御活用市場を拡大 詳細データ及びソフトウェアはロボットメーカ(ROBOCIP組合員企業)での製品・サービス改善に活用
④ロボット新素材応用技術/ センサ応用技術	<ul style="list-style-type: none"> 要素技術開発における技術・評価などの論文公開 	<ul style="list-style-type: none"> 軽量化素材での剛性確保手法に関する特許取得 詳細データ及びソフトウェアの秘匿化 	<ul style="list-style-type: none"> 軽量化素材の特性・課題の公開により、軽量化素材活用ケース拡大による素材コスト低下を期待 詳細データ及びソフトウェアはロボットメーカ(ROBOCIP組合員企業)での製品・サービス改善に活用
⑤「自動配送ロボットによる 配送サービスの実現」	<ul style="list-style-type: none"> 業界団体の活動による市場醸成と競争による業界全体の技術力の向上 	<ul style="list-style-type: none"> 個社の技術・ノウハウ蓄積により他社差別化および競争力醸成 	<ul style="list-style-type: none"> オープン戦略として、ロボットデリバリー協会における安全基準・運用ガイドライン等の策定活動や、個別技術の権利化を進めるとともに、リスクアセスメントやステークホルダーとの意見交換はクローズ戦略として個社ごとに進めた。

※オープン・クローズ戦略：ノウハウの秘匿、知財、標準化、規制の組合せ等により、市場を拡大しつつ本研究開発の成果の優位性を確保する戦略

知的財産戦略と考え方

各事業者にて戦略を策定し事業化を目指す
知的財産権は助成先に帰属する



項目	事業者	考え方
要素技術開発	ROBOCIP (共同研究先)	<ul style="list-style-type: none"> すべての共同研究先と共同研究契約を締結し、研究成果の知的財産権は共同研究先と技術組合の共有 共同研究契約において、技術組合員企業が研究成果たる共有知的財産権を無償実施できる 技術組合員企業各社で本事業の研究成果を持ち帰って実用化することが可能な仕組み
	パナソニックホールディングス 大阪大学（共同研究先）	<ul style="list-style-type: none"> 大阪大で原理に立ち戻った研究を行い、基本特許となるアイデアを考案 → 出願前譲渡契約を行い、パナソニックで出願
	ヤンマーホールディングス (共同研究先)	<ul style="list-style-type: none"> 共同研究先での開発ソフトウェアは知的財産として共有する。
自動配送	パナソニックホールディングス	<ul style="list-style-type: none"> 助成事業に関連する代表的知財として、①複数台モビリティ制御向け遠隔監視技術、②ロボット自律移動における安全停止技術を出願 ロボットの遠隔監視技術について出願状況を調査したところ、全体的に出願数が少ない状況。この分野の出願で優位性を確保していく方針

＜評価項目 2＞ 目標及び達成状況

- (1) アウトカム目標及び達成見込み
- (2) アウトプット目標及び達成状況

報告内容

ページ構成



1. 意義・アウトカム（社会実装）達成までの道筋

※本事業の位置づけ・意義
(1)アウトカム達成までの道筋
(2)知的財産・標準化戦略



2. 目標及び達成状況

(1)アウトカム目標及び達成見込み
(2)アウトプット目標及び達成状況

- 実用化・事業化の考え方とアウトカム目標の設定及び根拠
- アウトカム目標の達成見込み
- ※費用対効果
- 非連続ナショプロに該当する根拠
- 前身事業との関連性
- 本事業における研究開発項目の位置づけ
- アウトプット目標の設定及び根拠
- アウトプット目標の達成状況
- 研究開発成果の副次的成果等
- 特許出願及び論文発表



3. マネジメント

(1)実施体制
※受益者負担の考え方
(2)研究開発計画

実用化・事業化の考え方とアウトカム目標の設定及び根拠

	目 標
アウト プ ット	<p>【要素技術開発】</p> <p>ロボット未活用領域においても対応可能なロボットの実現に向け、</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 「製品開発に適用可能となる要素技術を8件以上確立」 すること。 <p>成果を統合したロボット試作機で実証試験を行い、従来のロボットと比較して、</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 「自動化率30%向上」 ● 「システムインテグレーションコストの50%削減」を実現し、ロボットの更なる普及に資すること。
	<p>【自動配送】</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 開発成果を組み込んだ自動配送ロボットや遠隔制御システム等を用い、適切なリスクアセスメントを行った上で自動配送実証試験を行い、下記のうち2つ以上の目標を達成すること。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 10台以上のロボットを遠隔監視・操作可能なシステムの開発 2. 月平均400km以上、あるいはのべ1600km以上の走行 3. 実際にサービスインをする環境で、サービスとして実運用（プレ運用）し、事業としての運用可能性を検証するため、週3日以上、6か月以上継続した荷物の配送・受領に相当する作業を実施。
アウト カ ム	<ul style="list-style-type: none"> ● 本事業により得られた要素技術が活用されることで、ロボットの小型化・軽量化が進み、ロボット動作における消費電力削減を実現すること。 ● 最適なロボット動作計画を用いることで、無駄な動きを省いた効率的なロボットの動作を実現し、ロボット導入における省エネ化に寄与する。測定指標として、エネルギー効率について、現状（事業開始時）と比較して1.5倍とすること。

2. 目標及び達成状況 (1) アウトカム目標及び達成見込み



アウトカム目標の達成見込み

	達成見込み	課題
事業アウトプット	<ul style="list-style-type: none"> 本事業の最終目標は、実証もでき達成できた。 	<ul style="list-style-type: none"> 実際の現場を模した実証ができたが、実際の使用による多くの条件下での検証が必要で、実用化の中で解決していく必要がある。
実用化/事業化	<ul style="list-style-type: none"> 要素技術は、技術組合企業への引取り渡され実用化を進める取組が進んでいる。 実用化後は、事業化に向け製品としての開発が進める見込み。 一部の技術(③ハンドリング技術、⑤自動配送)では、製品化/事業化の進んでおり、着実にアウトカム達成に向かっている。 	<ul style="list-style-type: none"> 技術組合企業への引取られた要素技術が性能や信頼性確保に向けた技術開発を共同研究先と引き続き連携して開発を進める必要がある。 事業化には、さらに信頼性や収益性についての開発を行う必要があり、またユーザビリティの工場やサービス体制を構築する必要がある。
アウトカム達成	<ul style="list-style-type: none"> 事業化を完了し、ロボットSIコスト低減が進めば、ロボット未活用領域への導入が進み、小型軽量ロボットと最適なロボット動作の相乗効果で、ロボット導入による省エネ効果でアウトカム達成を実現できる。 	<ul style="list-style-type: none"> ロボット関連企業の事業推進への取組が重要であり、本事業の成果を生かしつつ、政策的な総合的なロボット技術に対する取り組みが必要である。

【目標設定時】エネルギー効率1.5倍達成見込

$$= 1 \div (1 - 0.3) * (1 + 0.05)$$

ここで0.3は、消費電力削減30%

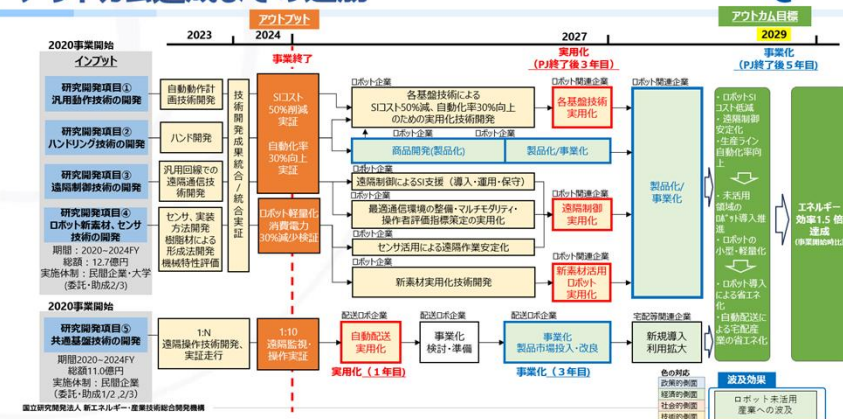
0.05は、汎用動作計画/ハンドリング技術にて、「最適なロボット動作で無駄な動きを省いたロボット動作」の実現で効率5%向上

【事業終了】1.62倍達成見込 (= 1 ÷ (1 - 0.35)) * (1 + 0.05))

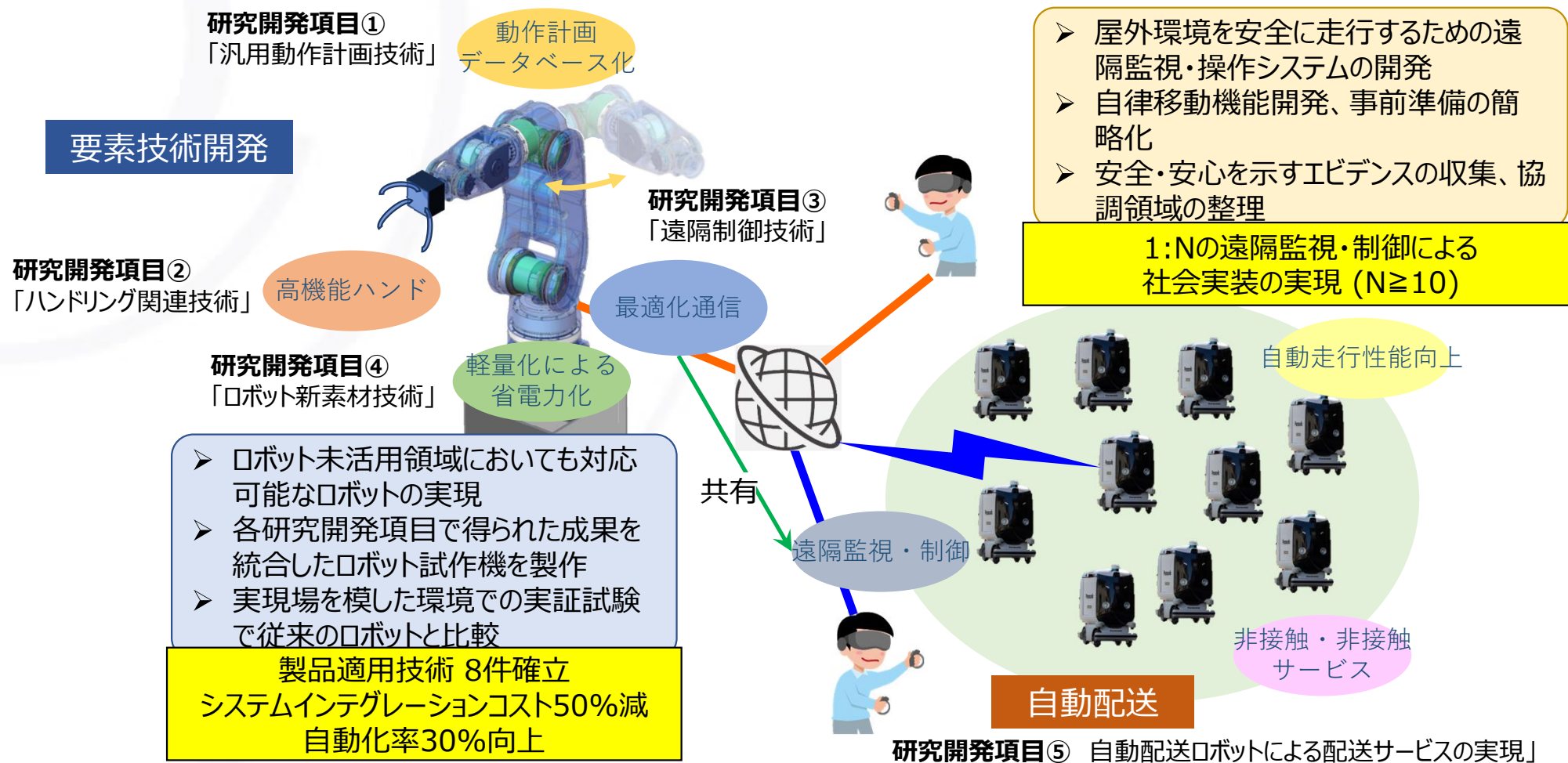
消費電力削減率35%

1. 意義・アウトカム（社会実装）までの道筋 (1) アウトカム達成までの道筋

アウトカム達成までの道筋



本事業における研究開発項目の位置づけ



アウトプット（終了時）目標の設定及び根拠

研究開発目的/目標	研究開発項目	最終目標（2025年3月）	根拠
要素技術開発の確立 ・ROBOCIP ・パナソニックHD/阪大 ・ヤンマー	研究開発項目①「汎用動作計画技術」 研究開発項目②「ハンドリング関連技術」 研究開発項目③「遠隔制御技術」 研究開発項目④「ロボット新素材技術」	8件以上確立	各研究開発項目での目標2件確立
S I コスト削減 ・ROBOCIP	研究開発項目①「汎用動作計画技術」 研究開発項目②「ハンドリング関連技術」 研究開発項目③「遠隔制御技術」	50%削減	数値自体は、SIコスト半減より設定 ロボットシステム構築の作業工程(企画構想、設計、製造、テスト)の各工程のコスト分解から、削減率を設定し、十分チャレンジングであることを確認して決定。
生産ライン自動化率 ・ROBOCIP ・パナソニックHD/阪大	研究開発項目①「汎用動作計画技術」 研究開発項目②「ハンドリング関連技術」 研究開発項目③「遠隔制御技術」	30%向上	全行程人手作業ラインを基準に、3割の人員増加による人手不足対策させることを目標として設定。
ロボットの消費電力削減 ・ROBOCIP	研究開発項目④「ロボット新素材技術」	30%削減	アウトカムの「エネルギー効率1.5倍達成」から、汎用動作計画技術によるロボット動作最適化で、最適化軽量化による効率5% x 軽量化による消費電力30%削減で効率43%=効率1.5倍から設定
自動配送ロボットによる配送サービスの実現	研究開発項目⑤ 「自動配送ロボットによる配送サービスの実現」	・オペレータ対ロボット1:10の遠隔操作・監視 ・走行距離のべ1600km以上 ・配送実運用 6ヶ月	・遠隔操作・監視に関しては、事業開始時点の宅配取扱99,600個/年/人とロボット配送能力18,250個/年/台から算出 ・走行時間240h x 速度6km/h x 1.1(安全率10%) ÷ 1,600km ・継続的な事業化に向けた課題抽出に必要な期間として設定

アウトプット目標の達成状況

研究開発 目的/目標	関連研究開発項目	最終目標 (2025年3月)	成果 (実績) (2025年3月)	達成 度	達成の根拠/解決方針
要素技術開発の確立 ・ROBOCIP ・パナソニックHD/阪大 ・ヤンマー	研究開発項目①「汎用動作計画技術」 研究開発項目②「ハンドリング関連技術」 研究開発項目③「遠隔制御技術」 研究開発項目④「ロボット新素材技術」	8件以上確立	18件確立	◎	目標件数を大きく上回って達成 ROBOCIP 12、パナHD/阪大 4 ヤンマー 2
S I コスト削減 ・ROBOCIP	研究開発項目①「汎用動作計画技術」 研究開発項目②「ハンドリング関連技術」 研究開発項目③「遠隔制御技術」	50%削減	50%削減実証	○	コスト削減に繋がる要素技術を 統合した実証実験成功 計算上50%削減
生産ライン自動化率 ・ROBOCIP ・パナソニックHD/阪大 ・ヤンマー	研究開発項目①「汎用動作計画技術」 研究開発項目②「ハンドリング関連技術」 研究開発項目③「遠隔制御技術」	30%向上	33%向上実証	○	物流現場で取扱う代表的な日 用品(難把持物含む)のハンドリ ングの実証実験成功 計算上33%削減
ロボットの消費電力 ・ROBOCIP	研究開発項目④「ロボット新素材技術」	30%削減	35%削減実証	○	産業用ロボットの典型的な運動 パターンを使用しての消費電力 削減の実証実験成功
自動配送ロボットによる 配送サービスの実現	研究開発項目⑤ 「自動配送ロボットによる配送サービスの 実現」	・オペレータ対ロボット1:10の 遠隔操作・監視 ・走行距離のべ1600km以上 ・配送実運用 6ヶ月	・1:10達成 ・のべ1600km達成 ・6ヶ月運用達成	○	・1:10公道走行: 3実施者 ・走行距離達成: 4実施者 ・実運用(プレ運用)達成: 3者

◎ 大きく上回って達成、○達成、△一部未達、×未達

研究開発成果の副次的成果等

■ 要素技術

- ROBOCIPで構築されたDB（対象物、機器、ハンドリング、軌道、動作環境など各種）は、本年度開始されたNEDO事業(※1)にて、社会実装加速に向け、開発が進められている。
- 本年度開始の先導研究NEDO事業(※2)でも、樹脂による超軽量ロボットの研究開発が進められている。
- WRS2025愛知大会では競技用DBとしても活用された。

※1「ロボティクス分野におけるソフトウェア開発基盤構築(委託)」 ※2「熱溶融積層造形による樹脂製超軽量ロボットの研究開発」

■ 自動配送

- 事業内では、「公道走行での配送」に限定で進められたが、実施者の個社の取り組みとして、屋外私有地や屋内にて配送・搬送での活用を進めている。

例として

- ・長崎スタジアムシティでの牽引型ロボット
- ・TAKANAWA GATEWAY CITYにおける敷地内モバイルオーダーシステムの商品配送

特許出願及び論文発表

要素技術開発 研究開発項目 ①「汎用動作計画技術」、②「ハンドリング関連技術」、③「遠隔制御技術」、④「ロボット新素材技術」

	2020年度	2021年度	2022年度	2023年度	2024年度	計
特許出願（うち外国出願）	1 (0)	5 (5)	22 (11)	11(4)	19(10)	58(30)
論文	0	7	31	58	78	174
研究発表・講演	0	0	13	12	16	41
受賞実績	0	1	0	0	2	3
新聞・雑誌等への掲載	0	4	2	19	75	100
展示会への出展	0	4	8	12	8	32

特許出願及び論文発表

自動配送ロボット 研究開発項目⑤「自動配送ロボットによる配送サービスの実現」

	2020年度	2021年度	2022年度	2023年度	2024年度	計
特許出願（うち外国出願）	1(0)	5(5)	2(2)	2(2)	3(2)	13(11)
論文	0	0	1	1	1	3
研究発表・講演（うちNEDO）	0	5(4)	8(3)	10(4)	4(2)	27(13)
受賞実績	0	0	2	0	0	2
新聞・雑誌等への掲載	0	0	78	36	77	191
展示会への出展	0	0	1	4	5	10

※2025年3月31日現在

＜評価項目 3＞ マネジメント

(1) 実施体制

※ 受益者負担の考え方

(2) 研究開発計画

報告内容



ページ構成

1. 意義・アウトカム（社会実装）達成までの道筋

※本事業の位置づけ・意義
(1)アウトカム達成までの道筋
(2)知的財産・標準化戦略



2. 目標及び達成状況

(1)アウトカム目標及び達成見込み
(2)アウトプット目標及び達成状況



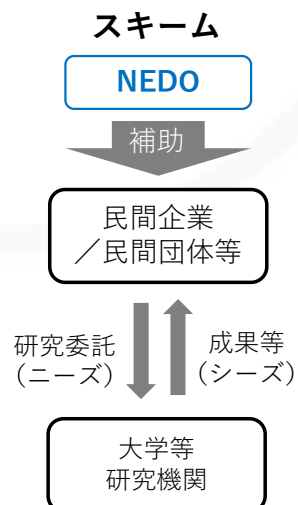
3. マネジメント

(1)実施体制
※受益者負担の考え方
(2)研究開発計画

- NEDOが実施する意義
- 実施体制
- 個別事業の採択プロセス
- 研究データの管理・利活用
- ※予算及び受益者負担
- 目標達成に必要な要素技術
- 研究開発のスケジュール
- 進捗管理
- 進捗管理：事前/中間評価結果への対応
- 進捗管理：動向・情勢変化への対応
- 進捗管理：成果普及への取り組み
- 進捗管理：開発促進財源投入実績
- モティベーションを高める仕組み

NEDOが実施する意義

海外需要が拡大する中、国際競争力を強化していく上で、如何に国内でキープロダクツを育て、ロボット導入を推進し生産年齢人口の減少に如何に対応していくかが重要な課題



■ 日本の生産年齢人口は年々減少していくことが顕著化されており対策が急務である

■ 日本は課題先進国かつロボットメーカを複数擁するものの、ロボット導入数は世界4位、配送ロボットでは事業化で差が開いており、抜本的に技術力を強化し、強力に推進することが必要

■ 個々の民間企業ではスピード感を持った技術開発・共有と協調による実用化は困難

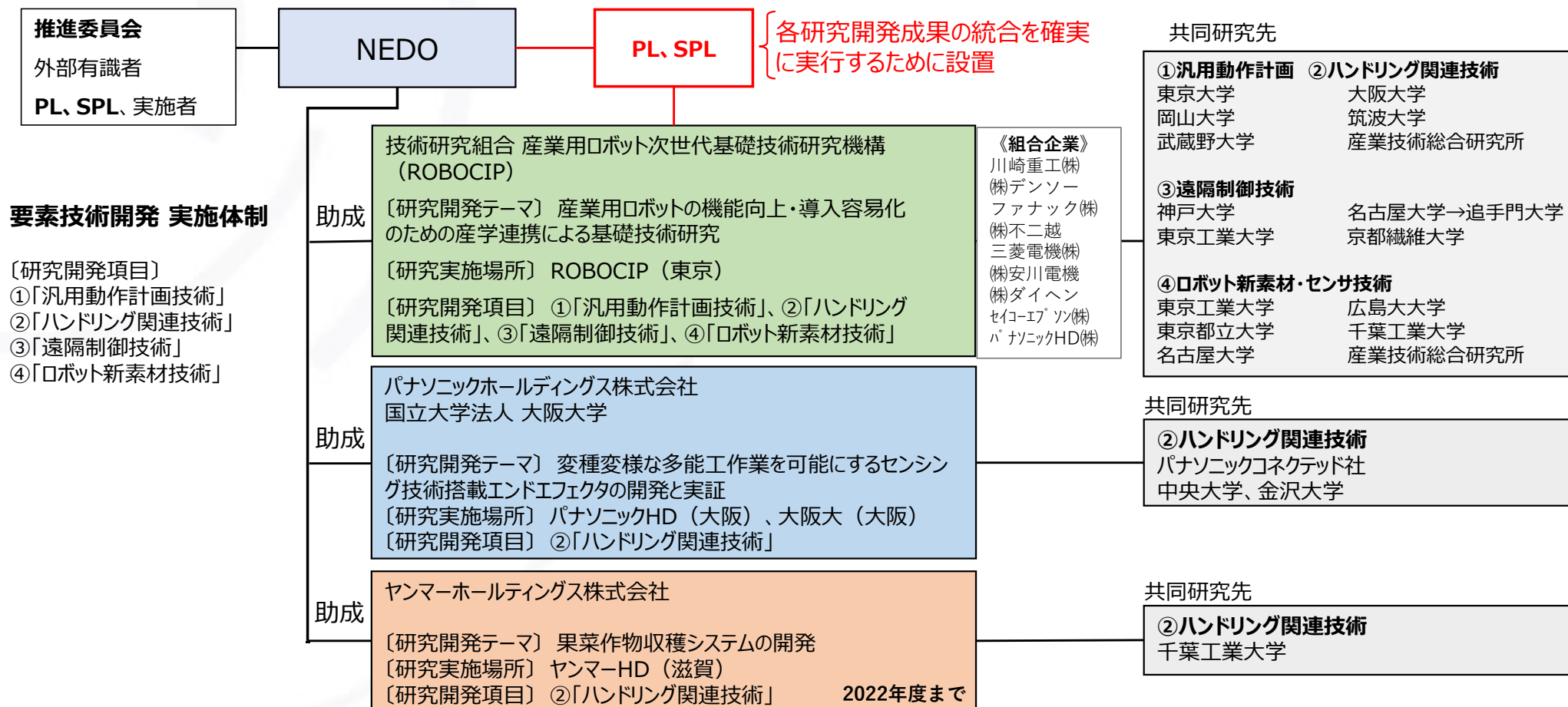
NEDOが関与し推進すべき事業

現在ロボット導入が進んでいないサービスや三品産業分野でのロボット化推進、及び自動配送ロボットによるラストワンマイル物流の実現は、我が国の少子高齢化の中での**人手不足やサービス産業の生産性向上等の課題解決**を図る重要な取組み

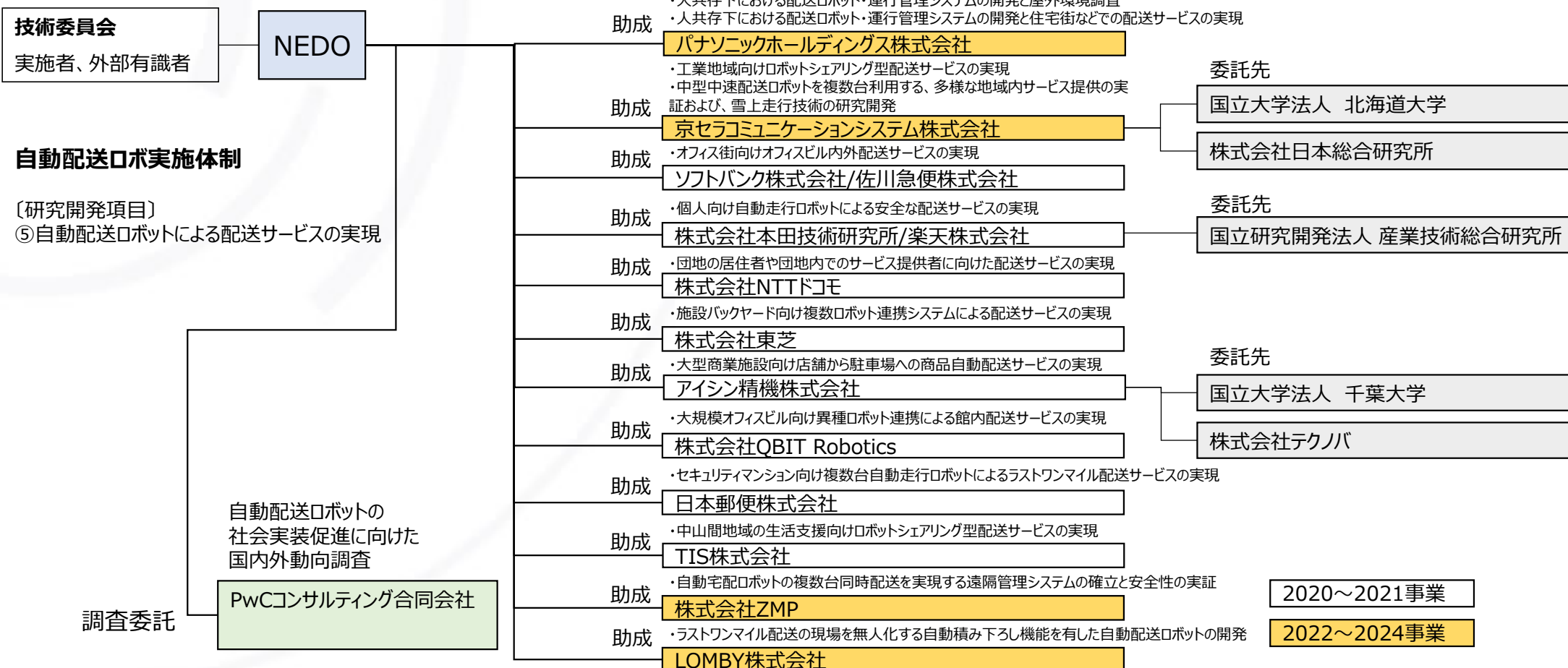
本事業は、少子高齢化の中での人手不足やサービス産業の生産性の向上等の課題解決を図るものであり、これは**日本社会が乗り越えなければならない重大な課題**への対応となる

従来にない新たなロボット技術開発や、自動配送ロボットの早期実用化を実現させるためには難度の高い課題を広範囲に亘って解決し統合する取組みが必要、**民間企業単独ではリスク**があり、市場原理のみで技術開発の推進を図ることは困難

実施体制



実施体制



個別事業の採択プロセス

<既存資料から転記>

【公募】

- ・ 公募内容（本事業では、多品種少量生産現場をはじめとするロボット未活用領域においても対応可能な産業用ロボットの実現に向け、ロボティクスとは異なる分野も含めた幅広い大学研究者等との連携を図りつつ、**産学が連携した研究体制を構築**し、産業用ロボットにおいて重要な要素技術の開発を行います。）
- ・ 公募予告（2020年3月30日）⇒公募（2020年6月30日）⇒公募〆切（2020年8月28日）

【採択】

- ・ 採択審査委員会（2020年9月17日）
- ・ 採択審査項目；NEDOの標準的採択審査項目。
- ・ 採択条件；採択審査委員会では、「我が国の産業用ロボット産業の競争力向上に資する基盤構築を前提とした研究計画を策定した上で、**本事業の他実施者との連携を図ること**。また、事業推進の過程において、本事業の他実施者との連携ができるよう、適宜実施計画の見直しを行うこと。」「事業期間中に各項目で得られた**成果を統合した実証**ができるよう、組合としてのマネジメント体制を構築すること。」等を条件に採択が行われた。
- ・ 留意事項；研究の健全性・公正性の確保に係る取組；公募の際にその他の研究費の応募・受入状況を確認し、不合理な重複及び過度の集中がないか確認した。

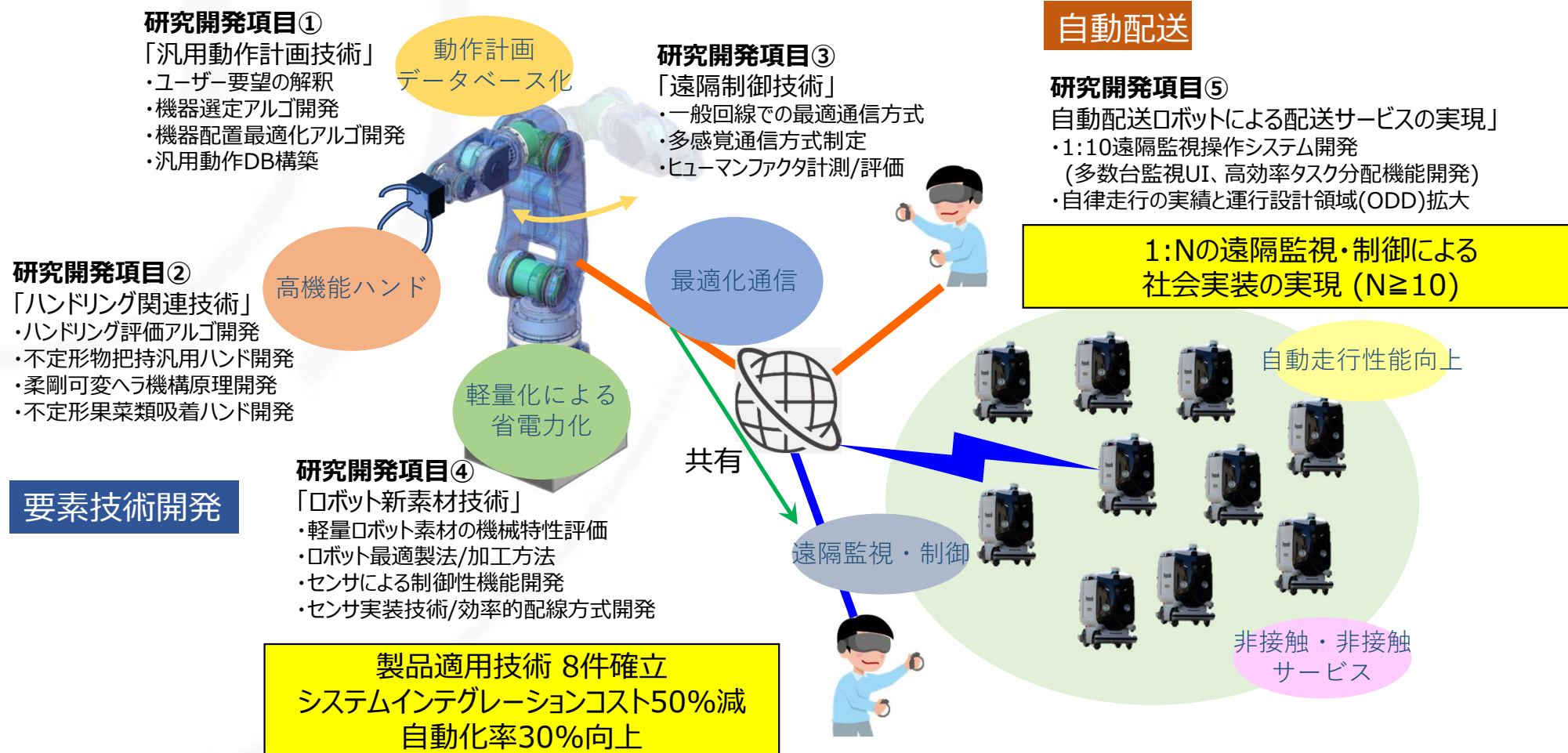
予算及び受益者負担

（百万円）

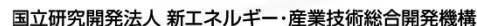
研究開発テーマ	2020年度	2021年度	2022年度	2023年度	2024年度	合計
要素技術開発 ROBOCIP 研究開発項目①②③④	38	237	350	248	282	1,155
要素技術開発 パナソニックHD・大阪大学 研究開発項目②	21	43	48	33	38	183
要素技術開発 ヤンマーHD 研究開発項目②	3	6	13	-	-	22
自動配送 パナソニックHD、KCCS、LOMBY、ZMP 研究開発項目⑤	133	185	223	193	195	929
調査事業	24	20	20	55	46	165
合 計	219	491	654	529	561	2,454

研究開発項目①～④は、要素技術開発であり、本来委託事業であるが、社会実装を強く意識させるために助成事業とし、助成比率2/3となる。
 研究開発項目⑤は、個社の社会実装が非常に近いフェーズのため、助成比率を 大企業：1/2、中小・ベンチャー：2/3と設定された。
 ※ヤンマーは、3年目で目標達成のため早期終了

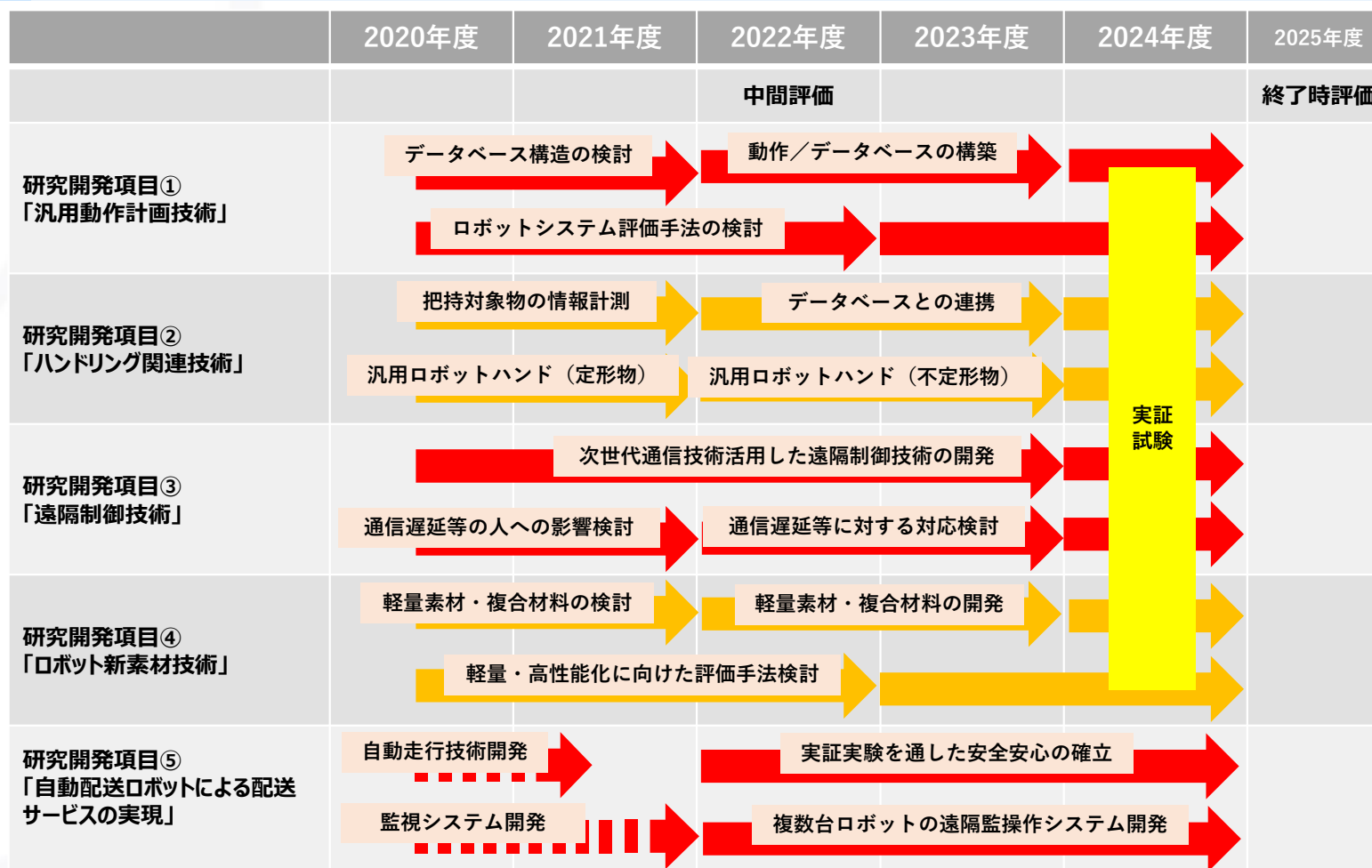
目標達成に必要な要素技術



要素技術と機能モジュールおよび成果の関係図



研究開発のスケジュール



進捗管理

要素技術開発

会議名	主なメンバー	対象・目的	頻度	主催
NEDO技術推進委員会	<ul style="list-style-type: none"> 外部有識者 PL、SPL、PMgr、PT、METI 	<ul style="list-style-type: none"> ロボット活用企業の意見を取り入れる目的で、SIer企業の技術委員を2名追加し、現場の目線も加え外部有識者のレビューを実施。 	<ul style="list-style-type: none"> 2023年 2回 2024年 1回 	NEDO
成果実証推進会議	<ul style="list-style-type: none"> 実施者 PL、SPL、PMgr、PT 	<ul style="list-style-type: none"> 各テーマの成果統合実証を確実にかつ加速させることを目的とし、技術組合(ROBOCIP)の研究開発に絞ってPL、SPLを設置し、SI企業の技術委員のレビューと指導、意見交換を四半期毎に実施。 	<ul style="list-style-type: none"> 四半期に1回 	NEDO
共同研究先訪問	<ul style="list-style-type: none"> 各実施者 PMgr、PT、METI 	<ul style="list-style-type: none"> 開発状況や事業以外の研究などの現場で確認し、課題や意見交換することを目的とし、実施者およびROBOCIP組合企業(9社)、共同研究先(13機関)の訪問を実施。 	<ul style="list-style-type: none"> 2023年 2回 	実施者
PL、SPL会議	<ul style="list-style-type: none"> PL、SPL、PMgr、PT 	<ul style="list-style-type: none"> 成果統合実証を確実に進める目的で、PL、SPLとNEDOで定期的に成果統合の進捗を確認や今後の方向性を議論を実施。 	<ul style="list-style-type: none"> 毎月1回 	NEDO
定例会議	<ul style="list-style-type: none"> 事業者(ROBOCIP)、PMgr、PT 	<ul style="list-style-type: none"> ROBOCIPの成果最大化を目的とし、定期的に研究開発の進捗と予算執行状況、相談事等の確認、今後の方向性を議論。 	<ul style="list-style-type: none"> 毎月1回 	実施者

自動配送ロボット

会議名	主なメンバー	対象・目的	頻度	主催
NEDO技術推進委員会	<ul style="list-style-type: none"> 外部有識者 PMgr、PT、METI 	<ul style="list-style-type: none"> 成果最大化を目的として、推進実施者ごとに技術開発の進捗状況等について外部有識者のレビューを実施。 	<ul style="list-style-type: none"> 年1回 	NEDO
実施者間情報共有会	<ul style="list-style-type: none"> 事業者、PMgr、PT METI 	<ul style="list-style-type: none"> 事業者間で共通の課題や工夫などを共有し事業推進を効率化を目的で実施。 特に1:10運用の具体的要件を整理等を議論。 	<ul style="list-style-type: none"> 2023年 2回 	NEDO
定例会議	<ul style="list-style-type: none"> 事業者、PMgr、PT 	<ul style="list-style-type: none"> 成果最大化を目的とし、四半期毎に研究開発の進捗の確認、予算執行状況、相談事等の確認、今後の方向性を議論。 	<ul style="list-style-type: none"> 四半期に1回 	NEDO

進捗管理：中間評価結果への対応

	問題点・改善点・今後への提言	対応
1	現在の日本の立ち位置、日本または世界における研究の位置づけの総括やそれぞれの分野における達成目標についてのベンチマークも必要。ロボット領域の他の事業や AI 領域の事業等と本事業の連携によるさらなる成果・インパクトの拡大についても検討。	<ul style="list-style-type: none"> ・【要素技術開発】ベンチマークを行い、インパクトがあるAI利用の検討も開始した。またAI 領域の他事業（共進化 PJ/商品情報 DB）と、小売現場のデータ活用や動作計画に必要な情報等について相互に連携 ・【自動配送】 ・中速・中型/中速・小型については調査事業で調査を実施。
2	研究開発項目間の関係性の整理が十分でない。要素開発の全体的なロードマップについて見直しを図ること。	<ul style="list-style-type: none"> ・目標達成に必要な要素技術の関係図を作成 ・アウトカム達成までのロードマップを策定
3	実証実験に必要な知識、手続きなどに加えて、可能な限り技術面での実施者間の情報共有するなどし、研究開発項目・各テーマ間の相乗効果が得られるよう期待する。	<ul style="list-style-type: none"> ・テーマ成果統合のための議論の場を設け、成果統合の実証実験を行った。また要素技術開発事業と自動配送事業の間でも、遠隔操作技術の交流を実施し、事業推進の上で共通する課題や工夫などオープン戦略領域の範囲で交流会を実施した。

進捗管理：中間評価結果への対応

	問題点・改善点・今後への提言	対応
4	System Integrator (SIer) など現場の意見を十分に反映していない。 現場導入を見据えた目標を設定して、評価する指標の設定、実現目標値の設定が必要。	・技術推進委員に2名のSIer企業委員を追加し、四半期ごとに技術指導による現場の意見を伺いながら、最終目標達成に向けた実証実験での目標を設定した。
5	プロジェクトの成果が個別の研究成果を束ねたものとならないよう、関係者で改めて認識共有した上で、事業完了に向けて個別の研究成果をプロジェクト全体の成果として融合していくことが重要と考えられる。	テーマ間で連携して成果統合の実証実験を計画、実行、成果報告を行った。また個社で開発したハンド部のデータなども汎用動作計画のデータベースと連携する取り組みをした。
6	実現したいユースケースが十分に明確化されていないテーマもあり、事業終了時の達成状態をより具体化し、関係者で認識を共有していくことを期待したい。 自動配送ロボットでは、社会受容性を考慮した戦略的な取り組みを望みたい。	【要素技術】 ・アウトカム達成までのロードマップを策定 【自動配送】 ・各事業者が実装実験を通じて社会実装につながるユースケースを検討することで社会受容性を考慮した。さらに自動配送ロボットの社会受容性の向上を目指し、セミナーでの講演や「自動配送ロボット活用の手引き」の発行などの活動を推進した。

進捗管理：中間評価結果への対応

■ 革新ロボ事業 成果統合に向けたキックオフ会議開催

1. 日 時 : 2023年6月15日 (木)
: 15時～17時、懇親会
2. 場 所 : TKP新橋カンファレンスセンター ホール13A

- ・革新ロボ事業関係者（要素技術関係実施者、共同研究先、技術委員、ROBOCIP組合企業、経産省、NEDO）が一堂に会して、今後の成果創出、協力体制構築等について意識合わせ、情報交換を実施。

(総勢 57名参加)



NEDO プレゼン



事業者決意表明



会場写真

進捗管理：動向・情勢変化への対応

日々の実施者とのコミュニケーションや情報収集（展示会、意見交換、調査事業等）を通じて、動向・情勢の把握を行い、必要な計画見直しがないか、NEDOからも積極的に働きかけを行い、必要な計画変更を柔軟・迅速に実施

(1) 生成AIのロボット進展(要素技術)

当初計画されていなかった生成AIを活用した産ロボへの展開に関するトライアルを事業期間中に始めた。何らかの成果が出るまでには至らなかったが、未知物体に対する把持やロボット動作手順生成におけるLLM活用における課題抽出と知見獲得ができた。

(2) 道交法の改定（配送ロボ）

事業開始に比較し、道路使用許可が不要な届出制が整備され走行実験の追い風に変化した。これにより、事業者の実証実験の場所、回数の自由度が増し、研究開発を促進できた。また、そのため課題抽出にも注力できた。



Fujisawa SST
(23/7～)



丸の内地区
(23/8-9)



SAGAサンライズパーク
(23/10～)



ひろしまゲートパーク
(23/11-12)



御堂筋チャレンジ
(24/9)



吉野家・出前館:FSST
(24/11)

進捗管理：成果普及への取り組み

■国際ロボット展 2023出展

日時:2023年11月29～12月2日

会場:東京ビッグサイト

要素技術 6 展示、配送ロボ 4 展示を実施。実演デモを中心に行い、研究内容と成果をより分かりやすく解説。来場者からの質問も多く寄せられた。

ブース来場者 13050人

■研究成果報告会（ROBOCIP主催）

日時:2025年2月27日～28日

会場:羽田イノベーションシティ KAWARUBA(天空橋)

要素技術のROBOCIP主催の成果報告会。セミナー、各研究成果ポスターセッションおよび各研究開発項目の成果統合実証デモも行われました。リアルタイムでの日本-米国間の遠隔操作などの体験でも実施し、多くの来場者の関心を集めました。

来場180人(うち体制外の方87人)、招待外来場社 22社

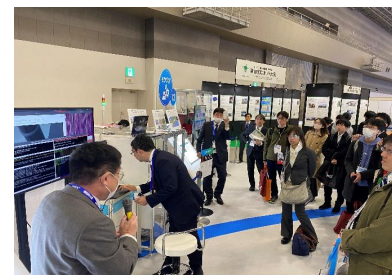
■新産業技術促進検討会シンポジウム(モノづくり日本会議)

日時:2025年3月17日

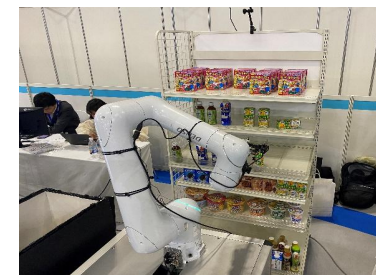
会場:JA共済ビル(永田町)

NEDOのロボット関係事業の最終成果をセミナー講演およびポスターセッションにより紹介しました。たいへん多くの方々に来場いただき、盛況な交流の場となりました。

セミナー157人 アンケート回答52件



遠隔操作のデモ説明



ロボット動作計画デモ展示



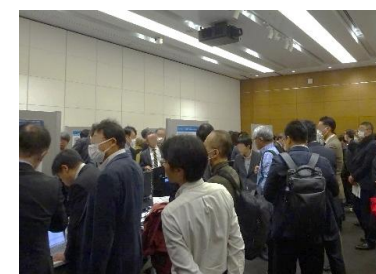
来場者への説明



遠隔操作デモ



セミナー講演の様子



ポスターセッションの様子

進捗管理：成果普及への取り組み

■ 自動配送ロボットに関する自治体首長サミット

日時:2023年10月16日

会場:YouTube Live (オンライン)

自動配送ロボットに関して、自治体の首長（北海道石狩市長、茨城県つくば市長、神奈川県藤沢市長）や取組企業のキーマンより、取組紹介や未来展望を発信していただき、自動配送ロボットの利活用に対する機運醸成を図りました。

参加申込者数の約半数が自動配送ロボットサービスの利活用を検討/調査しているターゲット層の中、視聴回数446回（最大同時視聴者数233人）の聴講結果となりました。

■ 自動配送ロボット活用の手引き

日時:2024年2月(初版発行)／2025年10月(第2版)

公開先：

<https://www.nedo.go.jp/content/100971896.pdf>

新たに自動配送ロボットを活用しようとするサービス提供者が、活用開始までのプロセスや関係法令等を一元的に把握し、サービス提供の具体的な企画を行い易くするための手引きとなる資料をまとめました。



自治体首長サミットの様子



進捗管理：成果普及への取り組み（NEDO特別講座）



自動走行ロボットを活用した配送サービスを普及・発展させていくための人材の育成・交流・研究の活性化に係る特別講座 実施期間：2021～2022年度 拠点：（株）角川アスキー総合研究所

●活動概要

- 「自動走行ロボットを活用した新たな配送サービス実現に向けた技術開発事業」のNEDO事業参画者の取り組み等について全5回のシンポジウム・セミナー実施
- 自動配送ロボット紹介動画作成

●目的（講座の必要性）

- 自動配送ロボットのNEDO事業参画者を中心に自治体、ロボットメーカー等による講演、ステークホルダー間の情報共有の場としてNEDO講座を活用し、サービス実現を加速させる

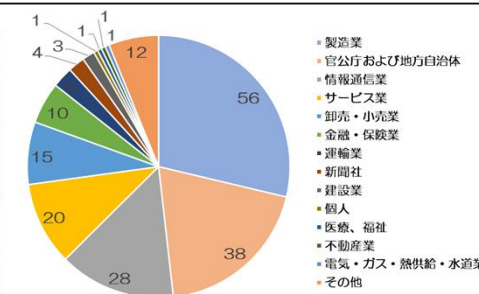
●成果

- 全5回のセミナーを開催し、のべ1,147人が参加。参加者内訳は、製造業やサービス、地方自治体など多岐に渡っており、狙ったターゲット層の参加あり。
また、開催したセミナーについて専用のHPやNEDO HP、経産省HP等で広報を実施。
- 自動配送ロボットのNEDO事業参加者であるLOMBY社とスズキ社の共同開発に繋がった。
⇒セニアカー（スズキ社の電動シニアカー）の部品利用により機体のコスト削減を目指す
- 自動配送ロボットのユースケース例を中心に紹介した動画を作成しYouTube公開
(8/29時点 計8,664回視聴)。TBS「THE TIME,」をはじめテレビや講演会等で活用



第5回セミナー会場の様子

(2022/12/7 横浜ロボットワールドにて)



第5回セミナーオンライン参加者内訳



LOMBYとスズキ 自動配送ロボットを共同開発

(LOMBY HP引用) <https://lombo.jp/2023/03/16>



自動配送ロボット紹介動画

<https://www.youtube.com/watch?v=wHg16wZe500>

進捗管理：成果普及への取り組み



■ 成果動画制作 NEDOチャンネルによる公開



ロボットSIのための要素技術最前線

<https://www.youtube.com/watch?v=ZzCF1k8wnGo>

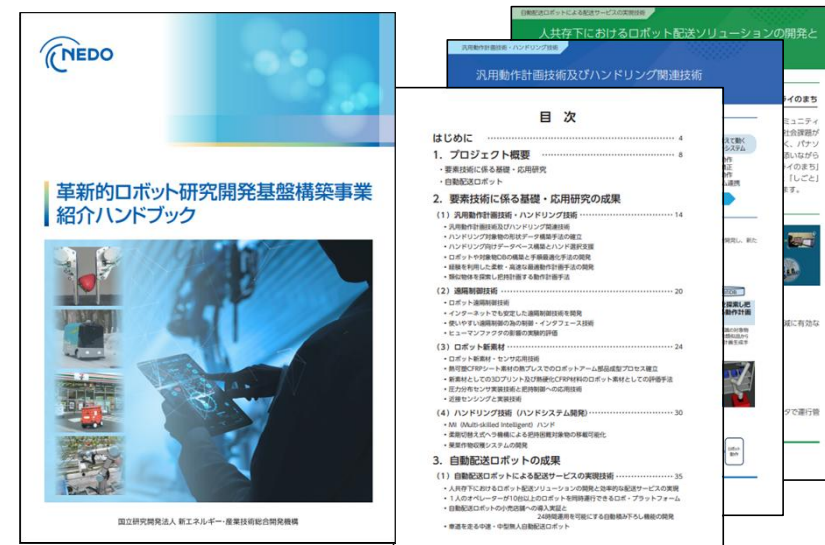
自動配送ロボットによる配送サービスの実現

https://www.youtube.com/watch?v=WIdYV_-IOJ4



■ 成果紹介パンフレット制作 冊子およびNEDO HPで公開

革新的ロボット研究開発基盤構築事業紹介ハンドブック



進捗管理：開発促進財源投入実績

件名	年度	金額 (百万円)	目的	成果・効果
研究開発項目⑤	2022年度	8	最終目標である10台以上の同時制御を実施するにあたり、複数の遠隔操縦者と複数のロボットの効率的なマッチング手法の開発を行い、時間当たりの収益性や配送効率の向上をねらう。	複数台のロボットを同時運行するにあたり、安定的な遠隔監視/操作が可能となった。
研究開発項目⑤	2022年度	18	ロボット自律移動用マップの取得・生成を簡易化することで、マップの開発効率が向上し、マップの整備範囲が広がることが期待され、将来的には自動配送ロボットの普及のスピードアップにつなげることをねらう。	大規模なマップの生成にかかる課題（表示時間やメモリ不足、複数マップの重複箇所の整合処理）を解決できた。
研究開発項目②	2022年度	12	<ul style="list-style-type: none"> ・ハンド市場における日本の国際競争力強化を図るために、開発で得た知見を一般化し、ハンド開発の道標となる指針を作成 ・新機構の拡大製作し、リアルタイムでの実現性確認試験を実施するため 	<ul style="list-style-type: none"> ・ロボットハンドの一般化された指標により、開発の指針を明確に認識できるようになった。 ・新機構の研究が加速し、実現性を前倒しで確認できた。
研究開発項目②	2023年度	8	開発ハンドのコントローラを極小化し、コントローラサイズに起因した実用化の阻害要因を排除することで、事業化・普及促進に向けた加速させるために目標を追加する。	ハイパワーなPC制御から非力な専用小型コントローラが実現したことで、実用化検証が加速した。