

# 公募説明会

対象テーマ：

「ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業／  
ロボット基盤モデルの研究開発（GENIAC）（補助）【GX】」

2026年5月25日

## 経済産業省

商務情報政策局 情報産業課 AI産業戦略室

## 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 ドメイン特化AIチーム

# はじめに

## ● 対象テーマ

「ポスト 5 G 情報通信システム基盤強化研究開発事業／ロボット基盤モデルの研究開発（GENIAC）（補助）【GX】」

[https://www.nedo.go.jp/koubo/CD2\\_100434.html](https://www.nedo.go.jp/koubo/CD2_100434.html)

## ● 注意事項

- ✓ 本説明会は**事務局にて録画**をいたします ご了承ください
- ✓ Teams表示される**お名前は公開情報**となり、他の参加者が閲覧できますため、非公開希望の場合は各自ご対応ください
- ✓ 説明中は**マイクをミュート**してください
- ✓ 音声が聞こえない等支障がありましたら**チャットでご連絡**ください
- ✓ 説明後に質疑の時間を設けますので、**質問がある場合は挙手ボタン**を押してください
  - ✓ 事務局で指名いたしますので、指名を受けた方はミュート解除して質問してください
  - ✓ 発言の際は、**所属（社名や法人名）を名乗らなくても結構**です
  - ✓ **質問内容は、本公募に関する事柄に限定**させていただきます
  - ✓ 質疑応答後、マイクのミュート、挙手ボタンを解除してください

5月25日（月）15:00～16:00

	説明内容	説明者
1	研究開発計画、事業概要	経済産業省
2	公募要領	NEDO
3	提出書類	NEDO
4	応募方法	NEDO
5	質疑応答	経済産業省/NEDO

	説明内容	説明者
1	研究開発計画、事業概要	経済産業省
2	公募要領	NEDO
3	提出書類	NEDO
4	応募方法	NEDO
5	質疑応答	経済産業省/NEDO

# 【P5G研究開発事業】 ロボット基盤モデルの研究開発について

令和8年5月

経済産業省

# 政策的な背景

本公募について

# 高市政権の成長戦略

- 「強い経済」実現のため、AI・半導体、デジタル・サイバーセキュリティ、造船、量子等の17の戦略分野ごとに、6月頃を目途に投資内容、時期、目標額等を含めた「官民投資ロードマップ」と成長戦略を策定。

## 第221回国会における高市内閣総理大臣施政方針演説（26年2月20日）

我が国の潜在成長率は、主要先進国と比べて低迷しています。しかし、技術革新力や労働の効率性などを表す数値は、他国と遜色ありません。日本人には底力があります。圧倒的に足りないのは、資本投入量、すなわち国内投資です。その促進に徹底的なてこ入れをします。

経済安全保障、食料安全保障、エネルギー・資源安全保障、健康医療安全保障、国土強靱（きょうじん）化対策、サイバーセキュリティなどの様々なリスクを最小化する「危機管理投資」。AI、半導体、造船などの先端技術を花開かせる「成長投資」。これらにより、世界共通の課題解決に資する製品・サービス・インフラを開発し、国内外に提供することで、日本の成長につなげていきます。

（中略）

量子、航空・宇宙、コンテンツ、創薬などの17の戦略分野については、大胆な投資促進、国際展開支援、人材育成、研究開発、産学連携、国際標準化、防衛調達を含む官公庁による調達、規制・制度改革といった、供給及び需要の両面にアプローチする多角的な観点からの総合支援策を講じます。特に、先端技術や成長が期待される分野の官民投資ロードマップについて、来月から提示していきます。



首相官邸HPより

# フィジカルAI（特にAIロボット）分野の官民投資ロードマップ案

## 方向性

### 現状認識、日本の強み

- 現実世界を理解して物理的行動を生成するフィジカルAIの登場により、自律性と汎用性を高めたAIロボットの実現が有望視されている。今後、AIロボットは多様な現場へ実装されることが期待され、市場規模は2040年に約60兆円規模へ成長すると見込まれる。
- 現状、我が国は、産業用ロボット市場で世界シェア約7割を有し、モーター、減速機、センサー、蓄電池等の主要部品でも高い競争力を持つ。
- AIとロボティクスを最適統合（AIロボティクス）するハードとソフトの統合力と、信頼性と安全性を担保しながら現場実装と改善を継続する導入後の運用力が競争力を左右するフィジカルAIは、**工場等の現場データやノウハウ、高い品質・信頼性等の我が国の産業活動の蓄積**が強みとして顕在化する戦略分野である。

## 我が国の勝ち筋

### 主な課題 (ボトルネック)

- 導入コストを低下させる **技術開発・量産投資不足**。
- 供給側の予見性を確保する **初期需要の創出**。

### 講じるべき施策

- **供給側と需要側を一体として設計**し、社会実装を先行実現。
- **供給サイド**：**国産フィジカルAIモデルを開発し、ロボット基盤モデルの開発能力を強化。ロボットOEMの育成や、モーター、減速機、センサー、蓄電池等の重要部品の設計・製造能力を強化。**
- **需要サイド**：市場規模、導入ニーズ、技術的な導入容易性等を踏まえ、**重点市場を選定し、短期・中長期の時間軸で導入目標と導入支援策を整理したロードマップを策定。**

### 目指すべき姿

- **2040年に米中に並ぶ第三極**として、**世界シェア3割超の獲得を通じ、20兆円の市場を獲得。**
- 世界に先駆けて**AIロボティクスの社会実装を官民で実現し、産業競争力強化と、構造的人手不足への対応等の社会課題解決**に貢献。

# AIロボティクス戦略の概要①：全体像

## ① 背景

### 1. フィジカルAI時代の到来

- ・画像・音声・動画・各種センサ等を統合して現実世界を理解するマルチモーダル化や、その理解に基づき行動を生成し、物理的なタスクを遂行するフィジカルAIが進展。  
→ ロボティクスのAIによる高度化(AIロボティクス)
- ・今後の競争軸は、AIモデルの性能に加えて、コンピューティング、制御系、駆動系、知覚系を統合したフィジカル・インテリジェント・システムの「統合力・運用力」へ変化。

### 2. ロボット市場の構造変化

- ・AIロボティクスにより、導入が難しかった物流、建設、小売、介護、災害対応等へと市場が拡大する見込み。
- ・米中を中心に、ロボットメーカーに加えて、自動車や半導体等の異業種プレイヤーが巨大な資本をもって参入。  
→ ロボット単体の単純な性能競争にとどまらず、AIモデル・データ・計算資源・量産能力・実装能力等の産業システム全体における付加価値領域のポジション獲得へ

### 3. 我が国経済・産業上の意義の高まり

- ・人口減少を背景とした構造的な人手不足が、幅広い産業・地域で深刻化。
- ・産業競争力の強化に向け、バリューチェーン全体のDX、サプライチェーン全体のGX実現の必要性が高まっている。  
→ AIロボティクスを通じて労働力補完、生産性向上と新たなイノベーション創出に加えて、経済安全保障の確保にも大きく貢献。

AIロボティクスは、社会課題の解決、産業競争力の強化、経済安全保障への貢献、市場拡大を実現する横断的政策領域。

→ 課題先進国である我が国において、AIロボティクスを戦略領域として位置づけ、先行的に社会実装し、新たな中核産業として育成することが必要。

## ② 目標

1. 我が国ロボット産業の国際競争力の強化：米中に並ぶ第三極として世界シェア3割超の獲得を通じて、2040年に20兆円の市場を獲得。
2. AIロボティクスの社会実装：構造的な人手不足を背景に高まる潜在的ロボット導入需要を顕在化させ、社会実装を先行して実現。
3. 我が国の持続的な経済成長と社会課題解決：エッセンシャルサービスの維持・発展、DX・GXの実現、経済安全保障の確保に貢献。

## ③ 勝ち筋

- 【強み】 世界有数の産業用ロボット、部品・素材・装置のサプライチェーン、実装・運用ノウハウ、品質・安全性を確保した設計思想、高品質な現場データという強固な基盤を活用。
- 【勝ち筋】 現場データと実装・運用ノウハウを核に社会実装を先行実現することで、データ獲得、モデル改善、他分野への横展開の循環を確立し、持続的な競争力獲得につなげる。
- AIロボティクスの導入を通じて現場データを獲得し、評価・検証を経てAIモデルとシステムを開発・改善。これにより、AIロボティクスの性能向上とコスト低減を実現し、更なる導入と横展開を促す循環を形成。

## ④ 政策の方向性

「技術開発・実証を先行させ、その後に導入を促す」という従来のアプローチから転換。

→ 供給側と需要側の取組を一体的に支援し、現場データを核とした循環を通じて、需要と供給を同時に拡大。

<需要側>

- ・ AIロボティクス実装ロードマップを策定
- ・ 重点産業・領域ごとに定量的導入目標を設定
- ・ 導入支援、制度・環境整備を一体的に措置 等

・ 潜在需要の顕在化  
・ 社会実装の先行

・ 現場データ・ノウハウのAI-Ready化と蓄積

・ AIモデル評価・改善  
・ 他分野への横展開

・ 供給側の投資拡大  
・ 量産への移行

<供給側>

- ・ スタートアップを中心にロボットメーカーを育成
- ・ 現場データを活用したロボット基盤モデル開発
- ・ 重要コンポーネントの設計・製造能力を強化 等

一連のプロセスを高速で回し、大規模にスケールさせる

# AIロボティクス戦略の概要②：主要施策

AIロボティクスに関する  
関係府省連絡会議決定

①  
供給側

## 1. 設計開発・生産基盤の強化： AIの高度化やSDR※の潮流を踏まえた新たなサプライチェーンへの段階的移行 ※Software Defined Robot

- ロボットメーカー、部品メーカー、S I e r（システムインテグレーター）等が連携しながら、各分野の現場実装を支える共通基盤等も活用し、機能モジュール・コンポーネント、インターフェース、データ形式、安全論証等の標準化・共通化を進めるなど、汎用性・拡張性の高い供給基盤を段階的に構築する。

- ・ 我が国サプライチェーンの強みを活かし、多用途ロボットの国産ロボットメーカーやS I e rの機能の強化・育成を進める。その際、成長ステージに応じた資金調達環境を整備する。
- ・ 重要な機能モジュール（ロコモーション、マニピュレーション（エンドエフェクタを含む）等）・コンポーネント（モーター、減速機、センサ等）に関する国内開発・生産能力を強化する。
- ・ エッジに最適化された半導体の設計・製造基盤の強化（“System to Silicon”）や、高品質なデータ取得やリアルタイム処理が可能なセンシング・エッジ・プラットフォームを構築する。

## 2. ロボット基盤モデルとデータ循環の枠組みの構築： 世界最先端のA Iロボティクスを実現する頭脳の獲得

- 我が国が強みを持つ製造業等の現場データの活用や海外研究機関との連携を通じて、ロボット基盤モデルの開発能力を強化する。また、大学等による中長期的な研究開発を推進する。
- データのセキュリティを確保しつつ、ロボットを現場環境に実装し、データの取得・加工、評価・検証、モデル改善へのフィードバックを一体として回す国内エコシステムを構築する。

- ・ ロボット基盤モデル開発への活用も念頭に、海外トップ機関とも連携ながら、国産マルチモーダル基盤モデルを開発。これにより、世界モデルを含む先端的な技術基盤を構築する。
- ・ AIRoA（AIロボット協会）が開発する国産ロボット基盤モデルについては、2027年6月頃を目途にベータ版をオープンソースで公開し、順次アップデートする。
- ・ GENIAC※も活用し、現場環境等におけるロボット運用や大規模なデータ収集・加工により、AIモデルの開発・改善を図る。 ※計算資源の利用や、データ収集用のロボット開発・購入等を補助

## 3. 需要創出と導入環境整備： A Iロボティクスの潜在需要の喚起と制度・標準・安全性認証等の整備

- 各産業ドメインにおける市場規模、導入ニーズ、適用可能な技術の成熟度、導入容易性（環境の安定性、タスクの複雑性、失敗等の許容性等）等を総合的に評価し、短期的に導入可能な領域と、中長期の環境整備を要する領域を特定する。

➡ 16分野を特定し、短期・中長期の時間軸で、市場・技術・制度の課題や、必要な対応策を整理した「AIロボティクス実装ロードマップ」を策定・改訂する。

- ・ 技術や事業のフェーズに応じた各産業ごとの導入支援策を講じる。具体的には、大口需要家による継続調達のコミットメント確保に向けたリスク軽減策を講じるとともに、災害対応、建設・土木や防衛等の官需を活用し、アンカーテナンシーとして継続的な需要の確保等を図る。
- ・ プライバシー、セーフティ、セキュリティの確保を踏まえた安全性認証制度等の整備を検討する。
- ・ A Iロボティクスの市場形成・実装・運用を担う人材を育成するため、A Iとロボティクスの双方に跨る事業者・人材の参入と育成を促し、S I e r機能の裾野拡大と高度化を図る。

## 4. 産学官による研究開発・社会実装・人材育成の中核拠点の整備： 世界的なA Iロボティクスの中核拠点（Center of Excellence（CoE））

- 海外の主要企業・研究機関等と連携し、世界からトップクラスの人材・情報・プロジェクトが集積し、ロボット導入、データ収集、検証、安全性・信頼性の評価、標準化、人材育成等を進める拠点を整備。

- ・ ハードとソフトの専門家や各産業の大口需要家等が参画しながら、導入現場に近いモックアップ環境や開発・検証・試験設備を備えたテストベット等を構築し、ロボットを導入・運用できる物理空間を整備する。また、大量のデータを収集・加工・管理し、学習・評価ができるサイバー空間（計算資源、データ基盤、高速・大容量通信等）を整備し、両者を一体運用するCoEを構築する。

②  
需要側

③  
横断

## 1. 対象産業の選定

- 各産業ドメインにおける市場規模、導入ニーズ、適用可能な技術の成熟度、導入容易性（環境の安定性、タスクの複雑性、失敗等の許容性等）等を総合的に評価し、16分野を選定。

### <分野一覧>

製造業（多品種少量生産）、造船、物流（倉庫・輸配送）、建設・土木、建築、インフラ保守、小売、宿泊業、介護、警備業、農業、林業、廃棄物処理業、災害対応、警察活動、防衛

## 2. 短期・中長期の基本的な考え方

### 【短期】

- 「見廻る」「モノを動かす」といった簡易な認知・判断・計画で実行可能な動作を中心に、多くの市場で共通するタスクとして、点検（屋外・半屋外）、点検（屋内）、搬送（屋外・半屋外）、搬送（屋内）、清掃、入出荷/パレタイズ、ハンドリング、溶接・塗装の8つを先行対象として選定。ロボット導入が始まりつつある市場での導入障壁となる課題の解消から先行的に着手し、他の市場に展開。

### 【中長期（2030年頃以降）】

- 産業横断でニーズがあるが、複雑な認知・判断・計画や器用さを要するため、技術開発・コスト・社会実装のハードルが高い「指作業」に着目し、ユースケース特定や研究開発等を計画的に推進。

### 短期的に優先的に実装に取り組む共通タスク

点検 (屋外・半屋外)	点検 (屋内)	搬送 (屋外・半屋外)	搬送 (屋内)
清掃	入出荷/パレタイズ	ハンドリング	溶接・塗装

### 中長期での実現に向けた取組の方向性

- ロコモーションとマニピュレーションを高度に組み合わせ、多様な要求に対応しながら、高い動作精度を実現するため、データセット構築やAIモデル開発の検証・改善等を推進。
  - ・ロコモーション：経路計画の柔軟性と、歩行制御の安定・安全性の向上が必要
  - ・マニピュレーション：AIによるアームとハンドの動きの一体的な自動化が必要

## 3. 複数分野で共通する主な課題

### ① 市場課題

- ・初期導入・運用・保守コストの低減（費用対効果の向上）
- ・他のシステムやインフラとの連携
- ・僻地等における充電・通信インフラへの対応
- ・AIロボティクスを開発・活用できる人材の育成・確保
- ・各現場における作業手順への適合や見直し

### ② 技術課題

- ・自己位置推定の高精度化、複雑・狭路環境における移動の円滑化
- ・多様な荷姿や乱雑な棚への対応、複数台の協調制御
- ・バルブ・扉の開閉や、分解・組立等の巧緻動作の実現
- ・高耐熱・防水防塵や低照度・煙環境への対応

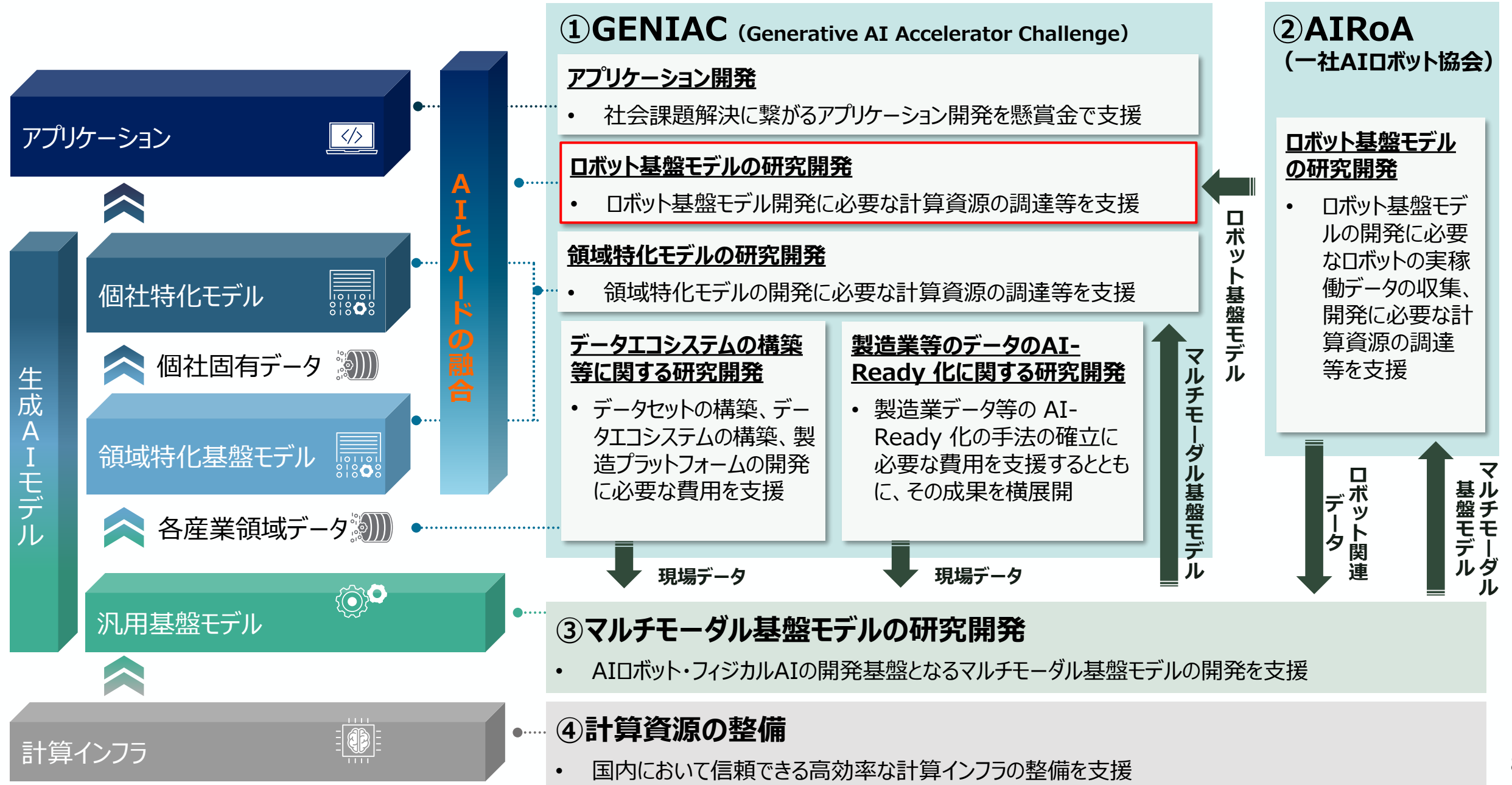
### ③ 制度課題

- ・安全性論証・認証
- ・制度・規格の整備
- ・責任分界点の明確化
- ・プライバシーやセキュリティへの対応
- ・各分野の法制度との整合性の確保

政策的な背景

**本公募について**

# AI開発・データ整備支援策の全体像の中での本事業の位置づけ



# P5G研究開発事業 研究開発計画

## <開発対象>

本事業ではロボット基盤モデルを開発対象とする。

なお、本事業におけるロボット基盤モデルとは、AIによる知能の高度化を通じて自律制御を実現する機械システムに搭載され、当該ハードウェアを直接制御するロボット基盤モデル (※) をいう。

※ 具体的には、以下のモデルを開発対象とする。

- 周辺環境認識・指示理解・行動生成を一体的に行うモデル(Vision-Language-Action ModelやVideo-Action Model 等)
- 行動生成に必要な、周辺環境認識・指示理解を行うモデル (Vision-Language Model 等)
- 周辺環境認識・指示理解に基づき、行動生成を行うモデル(拡散モデル 等)
- 物理世界の理解と未来状態の予測を行う世界モデル (環境理解・予測モデル) など

※従来のロボット向けのソフトウェア開発 (ルールベースを含む) のみに留まる提案は対象外

## <開発目標>

開発したロボット基盤モデルによって環境や指示を認識し、柔軟かつ適切なフィードバックを生成することで、自律制御を実現すること。

- 開発した生成AIの基盤モデルが国際的に比較して十分な優位性があることを検証すること
- ※ 提案者にて、ベンチマークや、「最先端レベルに対してN%以上の性能を達成できる」といった目標を提案時に設定すること

# P5G研究開発事業 研究開発計画

## <期間>

- 原則1年以内。

※ ただし、以下1又は2の場合において、要件を満たし、外部有識者評価等により妥当と認められた場合に限り、**最長3年間**まで事業期間を認める。なお事業期間が1年を超える場合は、各開発テーマの研究開発開始から**1年後の中間目標を設定**した上で、**ステージゲート審査を実施**し、当該目標の達成状況等を踏まえ、事業の継続可否の判断を行う。

1. **オンプレミス環境の構築を伴う大規模計算基盤の整備等を行う場合**
2. **多用途ロボットの新規開発 及び 国内データ収集拠点の新規整備を行う場合**

## <予算規模>

- 240億円程度

※ 1件あたりの提案時助成費の総額は上限なし。ただし、事業期間が1年を超える場合、**ステージゲート審査までの提案時助成費 (事業期間1年目の提案時助成費) は、原則として100億円以下とする**

# P5G研究開発事業 研究開発計画

## <対象経費>

機械装置等費、労務費、計算資源の調達費、その他経費

(その他経費については、大企業・中小企業等ともに、全て含む)

※詳細はN E D Oが公開する委託業務事務処理マニュアルを参照。

ただし、データ収集拠点の整備における施設・土地等不動産の取得・工事およびそれに付随する費用は補助の対象外とする

## <補助率>

・大企業： **1 / 2** (予算上限なし)

・中小企業等： **2 / 3** (予算上限なし)

※ただし、事業期間が1年を超える場合、ステージゲート審査までの提案時助成費 (事業期間1年目の提案時助成費) は、原則として100億円以下

# P5G研究開発事業 研究開発計画

## <オンプレミスの要件>

### 1. オンプレミス環境の構築を伴う大規模計算基盤の整備等を行う場合

ロボット基盤モデルの開発は、通常の基盤モデルの開発とは異なり、主に動画データ等の大容量データによる学習が必要であり、学習効率の向上が本事業の研究開発成果の向上に特に直結することから、以下の要件を全て満たし、合理的であると認められる場合には、オンプレミス環境の構築を認める。

ただし、GPUの利用目的は、当該補助事業者が自ら行う基盤モデルの研究開発に限定し、処分制限期間中における目的外利用（他のモデル開発事業者に対するGPUサービスの提供 等）が判明した場合には、採択を取り消し補助金の返還を求める場合がある。

#### (オンプレミス環境の構築の要件)

- Ⅰ 開発目標の実現に向けて、継続的に大規模な計算資源を要する大規模な独自のデータセットを用いた基盤モデル開発が必要であることを示すこと。その際、開発目標、その実現に向けた開発計画、必要とする計算資源量、データセットの規模をそれぞれ具体的・定量的に示すこと。
- Ⅱ クラウドサービスとオンプレミス環境において、事業期間内での、調達費用と学習効率の費用対効果を比較し、オンプレミス環境の方が優れていることを定量的に示すこと。その際、クラウド調達する場合の見積書を提出すること。
- Ⅲ 提案者が本事業で想定するモデル規模及び学習方式を前提として、ロボット基盤モデルの学習に特化した大規模な専用GPUクラスタの構築において、計算・通信・ストレージの3要素におけるボトルネックになり得る要因を具体的に示すとともに、それらを解消するための具体的な技術的アプローチを記載すること。その際、学習効率の向上において特に重要となるインターコネクネットワークの帯域、ストレージの容量及び速度を定量的に示すこと。
- Ⅳ 提案者が、大規模な専用GPUクラスタを用いた基盤モデルの開発に関し、十分な経験及び実績を有していることを示すこと。
- Ⅴ 提案時点で、データセンターの用地及びGPUの調達目処が立っていること。その際、使用するデータセンターとGPUを具体的に明記すること。
- Ⅵ 本事業で構築した専用GPUクラスタの構築・運用ノウハウは公開し、他の開発事業者が模倣可能な形にすること。

※上記の要件を満たさない場合、オンプレミス環境による構築を認めず、ii で提出した見積書に基づくクラウド調達に変更する

# P5G研究開発事業 研究開発計画

## <新規開発及びデータ収集拠点要件>

### 2. 多用途ロボットの新規開発 及び 国内データ収集拠点の新規整備を行う場合

ロボット基盤モデルの実用化に向けては、大量かつ高品質な実環境データが不可欠であるが、ロボットの現場導入が進まなければデータが取得できないという構造的課題が存在する中、開発したロボットを現場環境に実装し、実機データの取得・加工、評価・検証、モデル改善へのフィードバックまでを一体として回すエコシステムを早期に構築することが重要であることから、以下の要件を全て満たし、合理的であると認められる場合には、多用途ロボットの新規開発及び国内データ収集拠点の新規整備を行うため、最長3年間まで事業期間を認めます。

#### (新規開発及びデータ収集拠点要件)

① 多用途ロボットを新規開発し(※)、当該ロボットを用いた学習データの収集からロボット基盤モデルの開発までを一体的に実施すること。

※ 新規開発とは、多用途ロボットのハードウェア要件・ソフトウェア要件を定義し、当該要件を満たすための重要な機能モジュール(ロコモーション、マニピュレーション(エンドエフェクタを含む)、センシング)を自社設計した上で、各コンポーネントを内製又は外部調達することにより、多用途ロボットを新たに製造(過去に自社で開発したロボットの機能モジュールや重要コンポーネントの改良を含む)することを指す。

② データ収集拠点を国内に新規整備すること。ただし、整備した国内データ収集拠点は、原則事業終了後3年間継続して運用するとともに、他のモデル開発事業者等から求めがあった場合、当該事業者に対して公平に提供すること(※)。

※ 事後的な環境変化等により事業終了後3年以内に当該拠点の運用を止める必要が生じた場合には、経産省及びNEDOに対して事前にその了承を取ること。また、他のモデル開発事業者等に対して提供する際には、提供方法について経済産業省及びNEDOに対して事前にその了承を取ること。

# P5G研究開発事業 研究開発計画

## <応募条件>



- **導入予定環境での実証を必須とする。**  
※ 実証とは、ロボット基盤モデルを搭載した機械システムを**導入予定環境に導入し、当該基盤モデルの性能及び適用範囲を検証するプロセス**を指す。
- 本事業成果の**将来的な導入・展開について意思決定を行う立場にあるパートナー企業 (量産メーカー(OEM)、一次サプライヤー (Tier1)、ユーザー企業 等) と連携した実証**とすること。具体的には、当該パートナー企業との連名による提案とすることを推奨。なお、提案者自身がその意思決定を行う立場にある場合は、この限りではない。
- 経済産業省が指定する**コミュニティに積極的に参加**すること。
- 経済産業省から**開発するモデル等について情報提供の依頼があった場合には、それに応じる**こと。  
また、使用するベースモデルや合成データの生成に用いるモデルについては、必要に応じて、経済産業省、NEDOと調整の上、その指示に従うこととする。また、開発を進めるにあたっての詳細は、必要に応じて、経済産業省、NEDOと調整の上、決定することとする。
- 本事業の開発成果や実証成果は、**経済産業省・NEDOが実施する「ロボティクス分野の生成AI基盤モデルの開発に向けたデータプラットフォームに係る開発事業」及び「AIロボット・フィジカルAIを見据えたマルチモーダル基盤モデル開発事業」への成果還元**を行うこと。成果還元の詳細は、経済産業省、NEDOと調整の上、決定することとする

## <セキュリティ要件>



- ロボット基盤モデルの開発において、データ収集やロボット基盤モデルのデプロイを行うためのロボットを海外企業等から調達する場合 (コンポーネントを海外企業等から調達し提案者がロボットの組立を行う場合は除く)、**当該ロボットに対するセキュリティ対策を講ずること。**  
提案書に、当該ロボットを用いて収集したデータの流出を防ぐため、どのような対策を講ずるか (閉域網の構築、通信の出入口へのファイアウォールの設置、ロボット本体の無線及び有線通信の制御等) について、具体的に記載すること

# <参考>成果還元のイメージ



## 概要

### 各現場におけるAIロボットの導入方法・導入成果

- 汎用AIロボにて代替したいタスクリスト
- 各タスクを分解した際のPrimitive Actionリスト
- 各タスクリストの精度 (スピード、正確性、安全性 等)
- ビジネス上合理性が認められる、ルールベース/VLAモデル活用/テレオペの比率
  - 環境変化が少ない20%はルールベースで対応可
  - そうでないタスクの内60%をVLAモデルで対処し、残り20%をテレオペで人が行うなど

### AIoAが提供する汎用VLAモデル/パイプラインの活用とFBの開示

- 問題なく各事業者にて選定したロボットのモデルをデプロイできたか
- モデルはどの程度のタスクをどの程度の精度で実施できたか
- 次にどのようなタスクを実行できるようになっているべきか等FBの開示

### 各現場環境における実機データの還元

- RosbagやUMI等による実環境データを収集し、汎用VLAモデルの学習用データセットとしてAIoAに提供



## 狙い

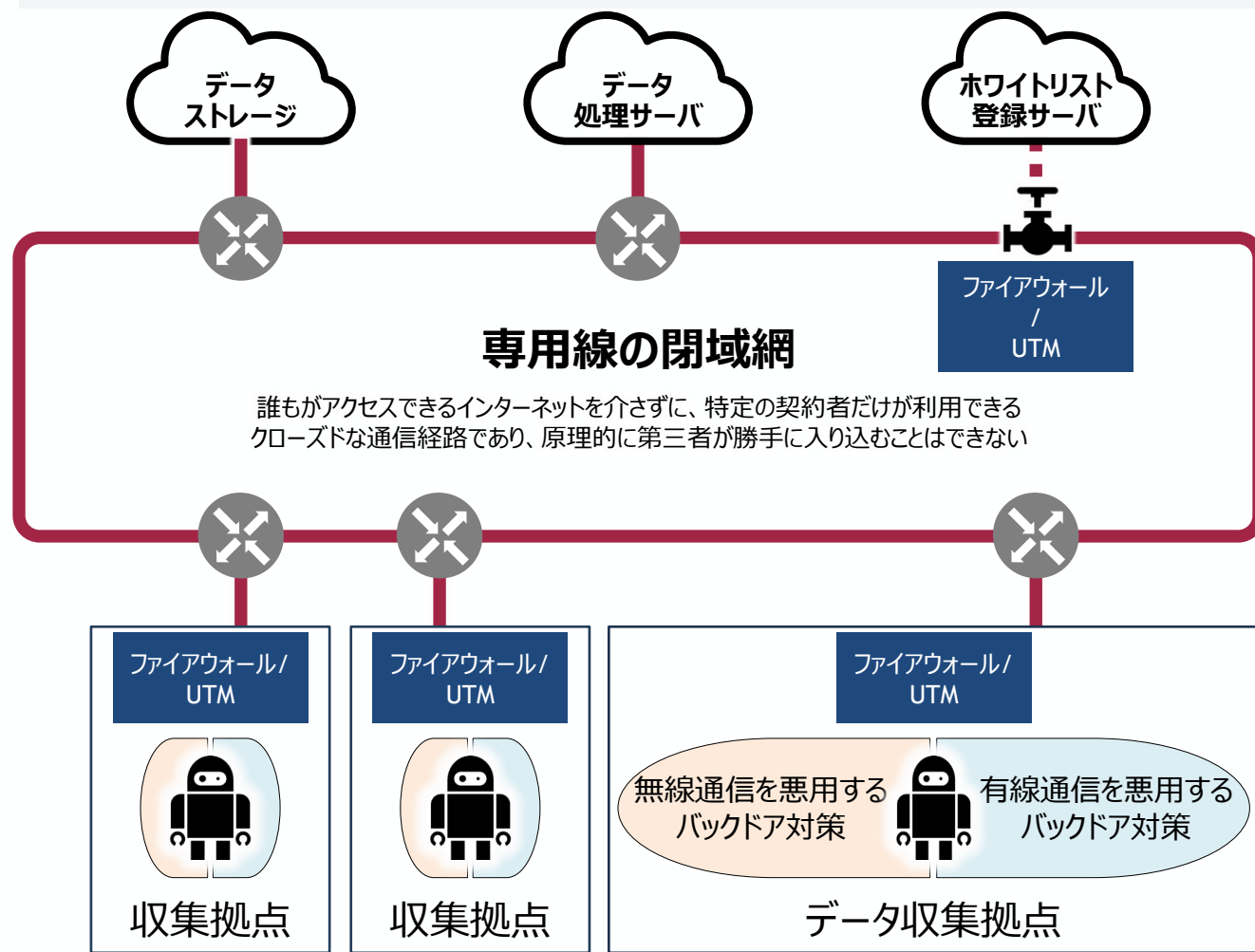
多様な実環境・業務条件にて、汎用VLAが適用可能な領域、適用限界および人との協調の在り方を明確化

汎用モデルの実用到達度を把握すると同時に、協力事業者に早期検証機会を提供

汎用基盤モデルの性能向上と、業界横断での技術発展を加速

# <参考> セキュリティ対策について（一例）

閉域網の構築や、通信の出入口へのファイアウォールの設置、ロボット本体の無線及び有線通信の制御等の対策により、**収集したデータが流出し得ない環境を構築して事業を実施**する



## 専用線の閉域網による外部経路の物理遮断

閉域網サービスを使用して、各データ収集拠点、クラウド上にあるデータストレージ、データ処理サーバ、セキュリティパッチ適用など運用上必要なホワイトリスト登録サーバのみをつなぎ、外部からアクセスできない安全なネットワークを構築する



## 統合脅威管理による内部通信の精密制御

閉域網の内側に、外部からの侵入防止、ウイルス/マルウェアのブロック、アプリケーション制御、不正なURLへのアクセスブロック等を行う統合脅威管理の仕組みにより、許可された通信以外をブロックすることで、安全性を確保する



## ロボット本体の通信制御

ロボット自身が不正な通信をできないよう、物理・論理の両面から封じ込める。詳細は次ページ参照

# <参考> ロボットにおけるバックドアリスクと対策について（一例）

ロボットにバックドアが仕込まれている可能性が否定できない中、無線／有線系双方の攻撃の成立条件を多層的に無効化することで、**バックドアが動作する余地を構造的に排除**する。また、**ロボットの修理は自前で行い、それができなければ廃棄する**

区分	想定される悪性埋め込み	攻撃の成立条件	対策 (多層防御)
無線系 (Wireless) 	① 隠し通信ユニット (Ghost通信) LoRa / BLE / Wi-Fi / 独自RF 等の隠しモジュール	<ul style="list-style-type: none"> <li>ロボット内部のRF発信能力</li> <li>外部に受信機器が存在</li> <li>OSが無線ドライバを起動</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>仕様がない通信モジュールの増設が基盤上にないことを確認</li> <li>RFスペクトラム分析で隠れ電波を検出</li> </ul> ⇒ Ghost通信は構造的に成立不能
	② Wi-Fi / BLE を悪用した外部APへの接続	<ul style="list-style-type: none"> <li>ロボットが不正APへ接続</li> <li>外部ネットワーク到達性あり</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Wi-Fi接続先を 802.1X (証明書認証) で限定</li> <li>SSID非公開 (Hidden SSID)</li> <li>MACホワイトリスト</li> <li>ロボット専用VLAN</li> <li>FortiGateにより外部宛て通信ゼロ</li> </ul> ⇒ 許可AP以外への接続は不可能
	③ OS 内の無線バックドアプロセス	<ul style="list-style-type: none"> <li>OSが無線通信を許可</li> <li>RFモジュールが動作</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>OS側でWi-Fiスキャン禁止</li> <li>RF関連プロセスの監査</li> </ul> ⇒ OSが無線通信を開始できない
有線系 (Wired)	④ NICやファームウェアに埋め込まれたバックドア	<ul style="list-style-type: none"> <li>有線LANから外部へ出られる経路</li> <li>不正プロトコルが通過</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>閉域網WVS2により外部到達性ゼロ</li> <li>FortiGateで未知通信を完全遮断 (ゼロパケット)</li> </ul> ⇒ 有線経路で外部に出られない
	⑤ OS 内の不正プロセスによる外部サーバーへの送信	<ul style="list-style-type: none"> <li>外部ネットワークへ到達可能</li> <li>HTTPS等が許可されている</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>許可宛先 (内部のワークステーション) のみ通過</li> <li>DNS / ドメインホワイトリストで中国系クラウド遮断</li> <li>SSLインスペクションによる暗号通信の検査</li> </ul> ⇒ 外部への送信は不可能
	⑥ 有線LANを使った横展開 (Pivoting)	<ul style="list-style-type: none"> <li>内部ネットワークがフラット</li> <li>認証を突破</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>ロボット専用VLANに隔離</li> <li>内部のワークステーション以外への横展開不可</li> </ul> ⇒ 有線経路の踏み台化は成立しない

# P5G研究開発事業 研究開発計画

## <GX審査>

- 本公募では、AIによる自律制御ロボットの導入を通じて、**ロボット本体および計算資源・通信インフラの省エネ化を推進し、エネルギー使用量および資源消費の削減**を図ることによる、**経済成長とCO2排出等の脱炭素化の同時実現**を目指す観点から、<GX枠>で提案を受け付ける。
- **別添10：GXに係る取組申告書の提出を必須**とし、本公募の提案内容には脱炭素（二酸化炭素削減）効果や目標、それらを定量的に把握するための体制・方法等など、GXに係る実施内容を含むものとして提案すること。
- その際、投資回収期間が投資判断に至る水準には達しておらず民間企業のみでは経済性の確保が困難な計画であることを**別添9：投資判断指標**にて具体的・定量的に示すこと。
- なお、GX効果又はGX目標の妥当性が十分に認められなかった提案についても、**提案内容の重要性、必要性、実現可能性等が外部有識者等で認められた場合は、<一般枠>として採択**する場合がある。

※後半で詳述

# 審査基準

**注：従来のロボット向けのソフトウェア開発（ルールベースを含む）のみに留まる提案は対象外です**

審査項目	審査項目（小項目）	審査内容	
開発内容の評価	研究開発計画との合致性	<ul style="list-style-type: none"> <li>提案内容（課題設定、開発対象、実証内容、成果公表）が事業の目的に合致しているか</li> <li>主たる開発対象がロボット基盤モデル（VLA・VLM・世界モデル等）か</li> <li>※LLMのみ、ハードウェアの制御を伴わないVLM・世界モデル等の開発は対象外とする。</li> </ul>	○or× で評価
	ガバナンス・セキュリティ	<ul style="list-style-type: none"> <li>データや既存技術に係わる知財等を侵害しない取組か</li> <li>ロボットを海外企業等から調達する場合、セキュリティ対策は十分にとられているか</li> </ul>	○or× で評価
	事業期間 (1年を超える提案者のみ)	<ul style="list-style-type: none"> <li>以下の場合において、必要な要件を全て満たし、合理的であると認められるか</li> <li>オンプレミス環境の構築を伴う大規模計算基盤の整備等を行う場合</li> <li>多用途ロボットの新規開発 及び 国内データ収集拠点の新規整備を行う場合</li> </ul>	○or× で評価
	提案内容の新規性・優位性	<ul style="list-style-type: none"> <li>これまでの国内外の動向を踏まえて、提案内容に新規性はあるか</li> <li>開発によってブレークスルーや新しい価値が期待でき、実証を通じ有用性を評価できるか</li> <li>提案する開発内容は既存技術又は競合技術に対して優位性があるか</li> </ul>	点数 評価
	目標とする技術レベル・性能 (定量的な目標)	<ul style="list-style-type: none"> <li>開発する基盤モデルについてベンチマーク性能など定量的な目標が設定されており、申請者の申請する補助額や実施内容を踏まえて、挑戦的な目標設定となっているか</li> <li>目標設定の妥当性が十分示されているか。目標達成に向けた方法が具体的に示されており、実現可能なものと認められるか</li> </ul>	点数 評価
	開発内容の実現可能性	<ul style="list-style-type: none"> <li>開発内容は具体的かつ実行可能なものとなっているか。スケジュールは適切かつ実現可能なものか</li> <li>モデル開発に必要な計算資源について、算出根拠が適切に示されており、その調達の目的が立っているか</li> <li>モデル開発に必要なデータセットの規模及びそのデータ収集に必要なロボットの台数について、算出根拠が適切に示されており、その調達の目的が立っているか</li> </ul>	点数 評価
開発実績・ 体制の妥当性	開発実績・体制の妥当性	<ul style="list-style-type: none"> <li>開発に携わる人材は、基盤モデルの開発や、多数のGPU等を用いた計算環境の利用に関して、十分な経験と実績を有しているか</li> <li>実施体制は開発内容を遂行するに足る体制となっているか</li> </ul>	点数 評価
成果公開度・社会 実装への道筋	成果の公開度	<ul style="list-style-type: none"> <li>開発成果や実証成果について、論文発表、Tech Blog や勉強会登壇等の形で公開する予定があるか。</li> </ul>	点数 評価
	社会実装に向けた道筋	<ul style="list-style-type: none"> <li>本事業成果の将来的な導入・展開について、意思決定を行う立場にあるパートナー企業が明確であり、実証内容および社会実装に向けた計画が具体的且つ妥当なものになっているか。</li> <li>開発したモデルにより見込まれる市場への影響規模(社会課題へのインパクトも含む)は十分か、妥当性が示されているか。</li> <li>本事業で開発した成果の社会実装として、工場・建築等におけるエネルギー効率を向上させるユースケースがあり、サプライチェーンを含めた CO2 排出削減目標の設定、計画が明確であるか。</li> </ul>	点数 評価

**<補足> GX枠について**

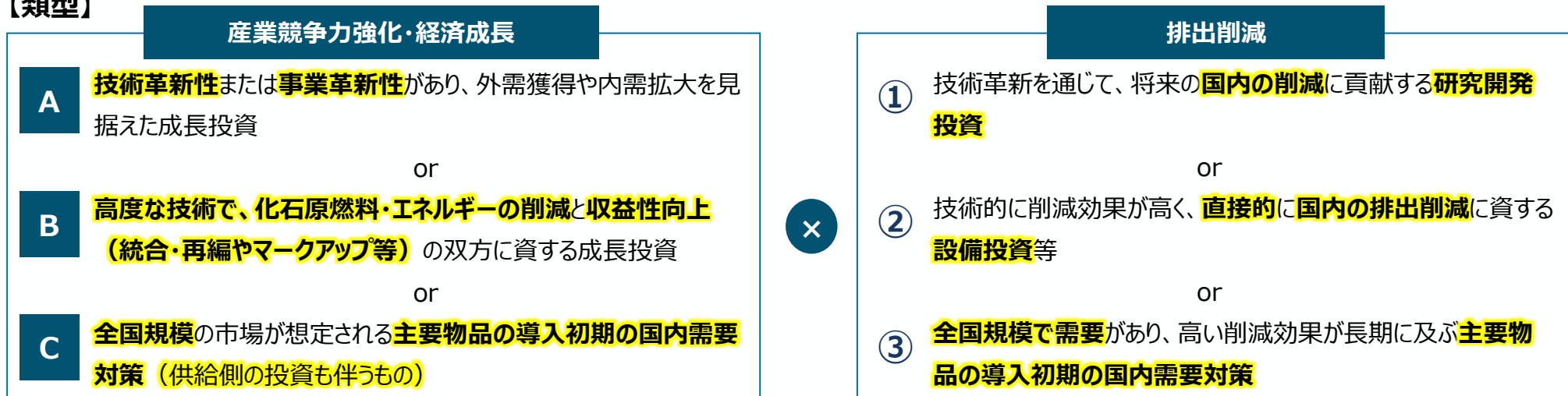
# 「投資促進策」の基本原則

## 【基本条件】

- I. 資金調達手法を含め、**企業が経営革新にコミットすることを大前提として**、技術の革新性や事業の性質等により、**民間企業のみでは投資判断が真に困難な事業を対象とすること**
- II. **産業競争力強化・経済成長及び排出削減のいずれの実現にも貢献するものであり**、その市場規模・削減規模の大きさや、GX達成に不可欠な国内供給の必要性等を総合的に勘案して優先順位を付け、**当該優先順位の高いものから支援すること**
- III. 企業投資・需要側の行動を変えていく仕組みにつながる**規制・制度面の措置と一体的に講ずること**
- IV. **国内の人的・物的投資拡大につながるもの**※を対象とし、海外に閉じる設備投資など国内排出削減に効かない事業や、クレジットなど目標達成にしか効果が無い事業は、**支援対象外とすること**

※資源循環や、内需のみの市場など、国内経済での価値の循環を促す投資も含む

## 【類型】



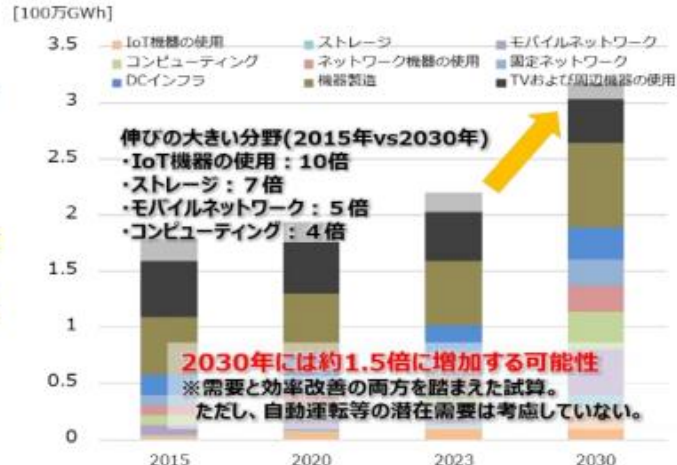
# <参考> AI・半導体分野で目指す国内排出削減目標

## AI・半導体産業の分野別投資戦略①

1

分析

- ◆ デジタル化によるエネルギー需要の効率化・省CO2化の促進は、あらゆる分野の脱炭素化に貢献。デジタル化に不可欠な半導体は、性能向上とエネルギー効率向上を両立してきており、今後も市場はさらに拡大する見込み（2030年約100兆円）。
- ◆ こうした中、パワー半導体は、省エネ・低消費電力化のキーパーツ。日本企業は欧州・米国と並び世界シェアの三極を占める一方、複数社でシェアを分け合う状況。
- ◆ 電気配線を光配線化する光電融合技術等、次世代技術による大幅な省エネ化も期待される。また、次の成長力の源泉として、AI等の専用半導体の開発競争が激化するため、これらの次世代技術を用いた最先端半導体を開発・製造する能力を培うとともに、活用していくことがGX実現に向けて重要。
- ◆ 今後、フィジカルAIの実現により製造業等の生産性向上やエネルギー消費の効率化が期待されるとともに、長期・連続のタスクを自律的にこなすAIエージェントの重要性が増す中、その基盤として汎用基盤モデルが活用される。
- ◆ これに伴い、大量の電力を消費するため、低消費電力で動作できるオープンな国産のAI基盤モデルが重要。



### <方向性>

- ① 国内での連携・再編を通じたパワー半導体の生産基盤等、足下の製造基盤の確保
- ② SiCパワー半導体等の性能向上・低コスト化等、次世代技術の確立
- ③ ゲームチェンジとなる将来技術の開発と次世代半導体のユースケース開拓
- ④ AIモデルの低消費電力化や領域特化モデルの開発・利活用

### 2023年から10年程度の目標

国内排出削減：約1,200万トン  
官民投資額：約12兆円～※  
※GX以外を含む全体額

2

GX  
先行投資

- ①パワー半導体、ガラス基板の生産基盤整備（製造装置含む）
- ②AI半導体、光電融合技術等の次世代技術の開発
- ③AI汎用基盤モデルや領域特化モデルの開発・利活用

### <投資促進策> ※GXリーグと連動

- ◆ ①に係る設備投資の補助
- ◆ ②・③に係る研究開発費

+

- 経済安全保障法に基づく安定供給確保義務（10年以上）
- 省エネ・非化石転換法に基づく、データセンターのベンチマーク制度・新設データセンターが満たすべきエネルギー効率基準等
- 地域未来投資促進法における土地利用調整制度（市街化調整区域の開発許可等の手続に関する配慮）

# 提案書とは別に、GXに係る種類を3点ご提出ください

## GXに係る取組申告書

本提案がどの程度脱炭素効果に寄与するかを評価

- 事業を通じた20XX年時点のCO2排出削減目標値を記載いただく

3. GXに貢献する取組の実施(検討)状況

① 本事業を通じた Scope1 (事業者自ら排出)・Scope2 (他社から供給された電気・熱・蒸気の使用)・Scope3 (サプライチェーン上で発生する自社以外の排出)に関する 2030 年時点での排出削減目標の設定について、次の通り実施または計画しています。

該当する Scope (Scope1・2・3) について、本事業を通じた CO2 排出削減目標 (2030 年時点) を、算出根拠とともに定量的に記載ください。

- 動作最適化、軽量化、通信効率化等の技術要素が、どの工程・用途に作用し、稼働時間短縮や待機電力削減等を通じてエネルギー使用量や CO2 排出の削減につながるかについて、因果関係が分かるように記載ください。
- 削減量 (t-CO2) 等、削減率 (%) 等の指標を用い、算出根拠が明確となるよう記載ください。

※なお、Scope3 に係る 2030 年時点の排出削減目標については、本事業で製造業等パートナーとの実証計画を踏まえ、本事業で開発した製品・サービス等を、1 社の製造業等パートナーが活用した場合に期待される CO2 排出削減量を試算した上で、当該製品・サービスの市場展開を勘定して設定してください。

※Scope1・Scope2・Scope3 の詳細は、以下 URL をご参考ください。

[https://www.env.go.jp/earth/ondanka/suppl\\_chain/gvc/estimate\\_02.html](https://www.env.go.jp/earth/ondanka/suppl_chain/gvc/estimate_02.html)

[https://www.env.go.jp/earth/ondanka/suppl\\_chain/gvc/estimate\\_03.html](https://www.env.go.jp/earth/ondanka/suppl_chain/gvc/estimate_03.html)

② 本事業の実施による脱炭素 (二酸化炭素削減) 効果 (Scope1、2 及び 3 (サプライチェーン上で発生する 自社以外の排出) の考え方を踏まえる) を定量的に把握するための体制・方法について、次の通り実施または計画しています。

本事業による脱炭素効果を定量的に把握するための体制・方法について、具体的に「記載ください」。

- 本事業の実施による CO2 排出削減効果について、Scope1・2・3 の考え方を踏まえ、どのような体制および算定方法により定量的に把握・モニタリングするかをご記載ください。
- 体制・方法を構築済みの場合は、その内容が分かる資料 (体制图等) をあわせて提出してください。未構築の場合は、構築予定時期および検討状況をご記載ください。

③ 開発する技術に係る国際的なコスト競争力の向上や海外市場の獲得等、企業の成長につながる今後の方針やロードマップ等の整備、幅広いステークホルダーへの情報発信若しくは採択後の情報発信について、次の通り実施または計画しています。

開発する技術に係る国際的なコスト競争力の向上や海外市場の獲得等、企業の成長につながる方針、ロードマップの内容、およびステークホルダーへの情報発信等、関連する取組について具体的に「記載ください」。

- 取締役会またはこれに準ずる機関において、当該方針・ロードマップに関する決議・決定を行っている場合は、その内容が確認できる資料をあわせて提出してください。

④ 賃上げ等、必要な人材の確保に向けた取組について、次の通り実施または計画しています。

賃上げや人材採用・育成等、本事業の推進に必要な人材の確保に向けた関連する取組について、実施状況または今後の計画を具体的に「記載ください」。

## 投資判断指標

「公的支援を前提として成立する事業」なのか、あるいは「民間事業として自立可能な段階にあるのか」を評価

- GX経済移行債による投資促進策では、「民間企業単独では投資判断が困難な事業」を支援対象の基本原則としている
- そのため、補助あり・補助なし・自社基準の3パターンで、IRR、投資回収期間、NPVを記載いただく

次頁以降記載いただきたい事項の説明

【目的】  
GX経済移行債に申請する事業者は、「民間企業のみでは投資判断が困難な事業」を支援対象の基本原則としている。そのため、本シートは、補助あり、補助なし、自社基準の3パターンで、IRR、投資回収期間、NPVを記載し、投資判断が容易な事業を抽出して優先する事業に絞り込む、民間企業単独では自立可能な段階にあるのかを客観的に確認できるようにする。

【提出項目】

- IRR (内部収益率): 投資による期待する将来キャッシュフローの現在価値・初期投資額が一致する割引率 (当該事業の投資回収率の目安)
- NPV (投資回収価値): 投資による期待する将来キャッシュフローの現在価値・初期投資額を差し引いた値 (期待する利益) を示す)
- 投資回収期間: 投資による期待する将来キャッシュフローで回収するまでの期間 (資金回収の早さ) を示す)
- 補助あり: 補助金を受取り、補助金返済額を返済しない場合
- 補助なし: 補助金を受取り、自己負担への返済額を返済しない場合
- 自社基準: 補助金を受取り、自己負担への返済額を返済する場合 (割引率、必須利益、回収期間) を明記し、算出方法を記載)
- その他の投資判断指標: 投資判断、上記3項目に加え、上記3項目以外の投資判断指標 (割引率、必須利益、回収期間) を明記し、算出方法を記載)

【記載例】

補助なしで自社基準を満たす回収困難だが、低炭素で高収益化を踏まえても、競争力強化の基盤形成に不可欠なため、国庫による支援が必要

投資判断	補助あり	補助なし	自社基準	算出根拠
IRR	8.5%	5.5%	10.5%	IRR (内部収益率) は、初期投資額 (100万円) と、期待する将来キャッシュフロー (10万円/年) を用いて算出された。IRR (内部収益率) は、初期投資額 (100万円) と、期待する将来キャッシュフロー (10万円/年) を用いて算出された。
NPV	100万円	50万円	200万円	NPV (投資回収価値) は、期待する将来キャッシュフロー (10万円/年) の現在価値 (100万円) と、初期投資額 (100万円) を差し引いた値 (期待する利益) を示す。
投資回収期間	10年	15年	20年	投資回収期間は、期待する将来キャッシュフロー (10万円/年) で初期投資額 (100万円) を回収するまでの期間 (資金回収の早さ) を示す。

## GXの取組に係るコミットメント

目標達成に向けたパートナー企業のコミットメント (提案書内別紙3)

GXの取組に係るコミットメント

事業者名:   
 責任者:   
   
   
 **【記載例】**  
 当社が、「ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業/ロボット基盤モデルの研究開発 (GX)」の実施において開発するロボット基盤モデルは、将来的なフィジカルAIの社会実装に向けた中核技術であり、とりわけ物流分野における生産性向上やCO2排出削減・省エネ化などGX推進に不可欠なものです。  
 また、本技術の開発および社会実装を見据え、事業を共同で推進するパートナー企業・学術機関、A【開発事業者、エンドユーザー等】から、将来必要となる技術へのコミットメントを得ております。  
 **【パートナー企業】**  

事業者名	コミットメント
〇〇物流株式会社	倉庫オペレーションデータの提供および実証フェーズの提供、将来的な本技術の導入検討
株式会社△△テクノロジー	ロボット制御AIの共同開発およびモデル高度化に向けた継続的な技術連携
□□大学	アルゴリズム開発および評価・検証の実施、共同研究の継続
株式会社××	エンドユーザーとしての実証協力および商用導入に向けた検討

  
 **【記載要領】**  
 ・本事業で開発するロボット基盤モデルが、どのような適用分野 (例: 物流、建設、農林、製造等) において、どのようにGXに貢献するかを簡潔に記載ください。  
 ・本事業において連携する企業・学術機関・団体等を列記し、主体ごとに将来的な技術活用・社会実装に向けたコミットメント (例: 導入意向、共同研究の継続、実証協力等) をご記載ください。

# 1. GXに係る取組申告書

- 本事業の研究開発成果が社会実装されることによるGXの波及効果を「業種・業態」「作業分野」「前提条件」「市場展開」「定量目標」などを明確にしてご記載ください。
- 定量目標については、当該成果物の導入・普及によって期待されるエネルギー使用量削減、CO<sub>2</sub>排出量削減、資源利用効率向上等の脱炭素効果であって、導入想定件数や利用シナリオ、既存手法との比較などの前提条件を明示した上で、蓋然性のある数値を用いて算出ください。なお、事業期間中に脱炭素効果を設定することは、採択プロセスの関係上、認められないため、必ず定量目標を設定ください。
- なお、採択プロセスにおいて定量目標と助成額の費用対効果を確認した上で、十分でないと判断される場合には、定量目標の引き上げや前提条件の再整理などを御相談させていただく可能性がございます。

## 【参考例】

1. パートナー企業 1 社が導入した場合の人手作業との比較による削減効果

(1)+(2)= X<sub>t</sub>+ Y<sub>t</sub> ≒ Z<sub>t</sub>-CO<sub>2</sub>/年

(1) タスクあたりの不良品の抑制に伴うエネルギー消費・CO<sub>2</sub>排出削減量

前提：

計算：

(2) 機器稼働の最適化を通じたCO<sub>2</sub>排出削減量

前提：

計算：

• 削減効果は、本事業の成果物から得られるものに限ってください。

• 前提条件の試算に用いる根拠・ロジックを明記してください。

e.g.)

●●作業におけるCO<sub>2</sub>排出量▲t-Co<sub>2</sub>（環境省の●●統計から抜粋）

●●作業における不良品発生率▲%（協力企業の●●社における1日あたりの生産量から試算）

本事業で開発する●●のモデルを搭載したロボットを導入した場合のエネルギー削減量▲t-Co<sub>2</sub>（●●作業におけるCO<sub>2</sub>排出量の全国平均からロボットを導入した場合の作業改善率●%と保守的に設定した場合）

前提条件

2. サービスの市場展開時の対象企業数

○社

※蓋然性が高く実現可能な数字であること。

• 市場展開の対象企業数は、過去の販売実績や顧客獲得実績、提案事業におけるパートナー企業、成果物の提供先となる市場規模などを明確にした上で、蓋然性のある数字を記入してください。

市場展開

3. 市場展開による 20XX 年目標の算出

Z×○(社)=…(t-CO<sub>2</sub>) /年

• 本事業成果がいつから導入される予定かを踏まえて目標年度を設定してください。（目標年度の設定については、採択プロセスの中で御相談させていただく場合があります。）

定量目標

## 2. 投資判断指標

### 【目的】

GX経済移行債による投資促進策では、「民間企業のみでは投資判断が真に困難な事業」を支援対象の基本原則としている。このため、本シートでは、補助あり、補助なし、自社基準の3パターンで、IRR、投資回収期間、NPVを評価し、提案事業が「公的支援を前提として成立する事業」なのか、「民間事業として自立可能な段階にあるのか」を客観的に確認することを目的とする。

### 【用語説明】

- **IRR (内部収益率)**: 投資によって得られる将来キャッシュフローの現在価値と初期投資額が一致する割引率 (当該事業の実質的な利回りを示す)
- **NPV (正味現在価値)**: 将来キャッシュフローを現在価値に割り引いた合計から初期投資額を差し引いた値 (投資によってどれだけ価値が創出されるか (絶対額) を示す)
- **投資回収期間**: 投資した資金を将来キャッシュフローによって回収するまでの期間 (資金回収の早さ・リスクを示す)
- **補助あり**: 補助金を考慮し、自己負担ベースの投資額で算出したケース
- **補助なし**: 補助金を考慮せず、純粋な民間投資として算出したケース
- **自社の基準値**: 補助金の確実性・制度条件・事業リスク等を踏まえ、自社における投資判断基準 (割引率、必要利回り、回収期間等) を適用して算出したケース
- **その他の投資判断基準 (定性情報)**: 上記の定量指標 (IRR、NPV、投資回収期間) は、前提条件やリスク要因に大きく依存する。そのため、例えば技術成熟度が低いことによる初期投資の増大等、各指標にどのように影響しているか、因果関係を具体的にご記載いただきたい。

# 補助なしでは自社基準を満たさず回収困難だが、低TRLに伴う収益化遅延を踏まえても、産業競争力の基盤形成に不可欠なため、国費による支援が必要

## 記入例

### 投資判断基準

	補助有り	補助無し	自社の基準値	導出過程
IRR	9.2%	5.1%	8%以上	【補助有】 ・IRR: 9.2% (FIT買取価格 + 初期CAPEX補助を反映) 【補助なし】 ・IRR: 5.1% (市場売電価格ベース、補助なし)
投資回収期間	13年	20年以上	15年以内	【補助有】 ・約 13年 (初期投資額圧縮により回収期間短縮) 【補助なし】 ・20年以上 (基準値内回収困難、キャッシュフローで十分に回収できない)
NPV	+ 約3億円 (WACCベース)	▲約4億円 (WACCベース)	NPV > 0	【補助有】 ・NPV: + 約3億円 (FIT収益等を織り込み) 【補助なし】 ・NPV: ▲約4億円 (売電単価下落およびCAPEX全額自己負担等)

### その他の投資判断基準

本提案の基盤となるXXXは、現時点ではラボ環境での動作確認にとどまり (TRL4~5相当)、実運用環境での安定稼働や量産化に向けた信頼性・耐久性の検証が未了である。このため、実環境での長時間連続稼働試験や異常系を含む追加検証、部材・構成の見直しに伴う再設計・試作等が必要となり、開発期間の延伸および追加コストの発生が見込まれる。結果として、商用化開始時期が後ろ倒しとなり売上計上の立ち上がりが遅れることで、初期キャッシュフローの創出が遅延し、IRRの低下および投資回収期間の長期化につながっている。

### 3. GXの取組に係るコミットメント

- 本事業で開発するロボット基盤モデルが、「どのような適用分野 (例: 物流、建設、廃炉、製造 等)」において、どのようにGXに貢献するかを簡潔にご記載ください。
- 本事業において連携する企業・学術機関・団体等を列記し、主体ごとに将来的な技術活用・社会実装に向けたコミットメント (例: 導入意向、共同研究の継続、実証協力等) をご記載ください。

#### 【記載例】

当社が、「ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業／ロボット基盤モデルの研究開発（GENIAC）【GX】」の実施において開発するロボット基盤モデルは、将来的なフィジカルAIの社会実装に向けた中核技術であり、とりわけ物流分野における生産性向上やCO<sub>2</sub>排出削減・省エネ化などGX推進に不可欠なものです。

また、本技術の開発および社会実装を見据え、事業を共同で推進するパートナー企業・学術機関、AI開発事業者、エンドユーザー等から、将来必要となる技術へのコミットメントを得ております。

#### 【パートナー企業】

事業者名	コミットメント
〇〇物流株式会社	倉庫オペレーションデータの提供および実証フィールドの提供、将来的な本技術の導入検討
株式会社△△テクノロジー	ロボット制御AIの共同開発およびモデル高度化に向けた継続的な技術連携
□□大学	アルゴリズム開発および評価・検証の実施、共同研究の継続
株式会社××	エンドユーザーとしての実証協力および商用導入に向けた検討

説明内容	説明者
1 研究開発計画、事業概要	経済産業省
2 公募要領	NEDO
3 提出書類	NEDO
4 応募方法	NEDO
5 質疑応答	経済産業省/NEDO

## 2. 公募要領（事業内容）

### ■ 事業内容

今回の公募では、AIロボティクスに関する関係府省連絡会議にて2026年3月に取りまとめられたAIロボティクス戦略をふまえ、**AIによる知能の高度化を通じて自律制御を実現する機械システムに搭載されるためのロボット基盤モデルの開発**を行います。

本事業では、ポスト5Gに対応した情報通信システム（以下、「ポスト5G情報通信システム」）の中核となる技術を開発することで、我が国のポスト5G情報通信システムの開発・製造基盤強化及びデジタル社会と脱炭素化の両立の実現を目指します。

本事業の詳細については、経済産業省が公開する**ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業の研究開発計画**を参照してください。

また本事業においては、AIロボティクスの導入による作業の自動化・最適化等を通じて、CO<sub>2</sub>の排出削減と経済成長を同時に実現するGXの推進を図ることを目的に、AIロボティクスの導入による作業の自動化・最適化を通じた工場等のCO<sub>2</sub>排出の削減と、AIロボティクス自体の省電力化（ロボット基盤モデルやエンドエフェクタの性能強化・高効率化を通じたタスク当たりの消費電力の削減等）の双方を実現することを通じて、製造業等のGXへの貢献を目指す事業を対象とします。なお、**応募する際には本事業とGXの関係を明確に示し、どのようにGXに貢献するのかを具体的に示してください。**

参照：ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業 研究開発計画（令和8年5月11日改定）

[https://www.meti.go.jp/policy/mono\\_info\\_service/joho/post5g/pdf/20260511\\_kenyukaihatsukeikaku.pdf](https://www.meti.go.jp/policy/mono_info_service/joho/post5g/pdf/20260511_kenyukaihatsukeikaku.pdf)

（改定される場合もありますので最新版を参照ください）

#### ○研究開発項目

①ポスト5G情報通信システムの開発（委託、助成）

（g）計算可能領域拡大のための計算基盤技術開発（委託、助成）

（g9）ロボット基盤モデルの研究開発（GENIAC）（助成）【GX】

## 2. 公募要領（公募対象・予算規模・補助率）

### ■ 公募対象：

#### ロボット基盤モデルの開発（補助）

ロボット基盤モデルとは、AIによる知能の高度化を通じて自律制御を実現する機械システムに搭載され、当該ハードウェアを直接制御するロボット基盤モデル（注）を指す。

注：周辺環境認識・指示理解・行動生成を一体的に行うモデル（Vision-Language-Action ModelやVideo-Action Model等）、行動生成に必要な周辺環境認識・指示理解を行うモデル（Vision-Language Model等）、周辺環境認識・指示理解に基づき行動生成を行うモデル（拡散モデル等）、物理世界の理解と未来状態の予測を行う世界モデル（環境理解・予測モデル）を開発対象とする。

### ■ 予算規模：

採択事業者の合計で**240億円程度**

### ■ 補助率（1提案当たりの予算上限）：

- 【中小企業等経営強化法に基づく特定事業者と学術機関等（中小企業等）】  
**2 / 3（予算上限なし）**
- 【上記に該当しない企業（大企業）】  
**1 / 2（予算上限なし）**

補助先		委託先		共同研究先	
大企業	補助率：1/2	大企業	補助率：1/2	大企業	補助率：1/2
		中小企業		中小企業	
		学術機関		学術機関	
中小企業	補助率：2/3	大企業	補助率：2/3	大企業	補助率：2/3
		中小企業		中小企業	
		学術機関		学術機関	
学術機関	補助率：2/3	大企業	補助率：2/3	大企業	補助率：2/3
		中小企業		中小企業	
		学術機関		学術機関	

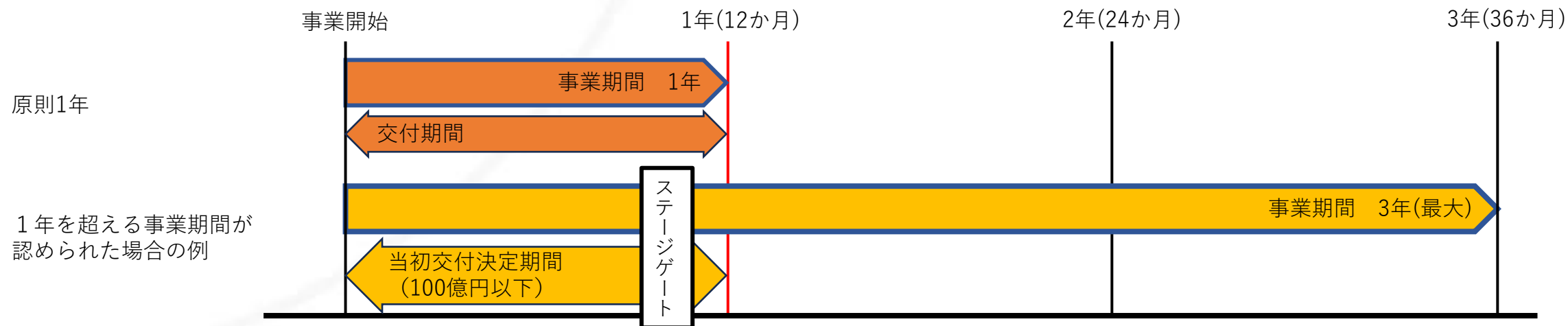
委託費・共同研究費に対する補助率

委託先・共同研究先への補助率は、補助先に応じた補助率を適用  
※補助先によらず、学術機関への共同研究費は定額補助（100%）

## 2. 公募要領（事業期間）

### ■ 事業期間

- 事業期間は、2026年度10月以降に開始するものとして**原則1年**とし提案書は1年の計画で作成してください。
- ただし、**その他留意事項③（オンプレミス環境の構築）**又は**④（新規開発及びデータ収集拠点）**の条件を満たし、**外部有識者評価等で認められた場合に限り、最大3年間**を認められますので、その場合は希望する事業期間（2026年10月以降に開始するものとして最大3年間）の計画で作成してください。ただし、事業期間が1年を超える場合、ステージゲート審査までの提案時補助費（事業期間1年目の提案時補助費）は、原則として100億円以下とします。当初交付決定する期間は、**事業開始から12か月以内**とします。**事業期間が1年を超える場合は、各開発テーマの研究開発開始から1年を目途に、ステージゲート審査を実施**し、継続の可否の判断を行う予定です。事業開始後も、日本国政府の予算又は方針の変更、ステージゲート審査の実施等により、必要に応じて、実施内容の見直しや予算の増加・減少、研究開発の中止を実施する場合があります。



## 2. 公募要領（＜GX審査＞）

### ■ ＜GX審査＞

- 本事業では、AIによる自律制御ロボットの導入を通じて、ロボット本体および計算資源・通信インフラの省エネ化を推進し、エネルギー使用量および資源消費の削減を図ることで、経済成長とCO<sub>2</sub>排出等の脱炭素化を同時に実現することが期待されるロボット基盤モデルの開発が対象です。
- 本公募では、別添10：GXに係る取組申告書の提出を必須とし、本公募の提案内容には脱炭素（二酸化炭素削減）効果や目標、それらを定量的に把握するための体制・方法等などGXに係る実施内容を含むものとして提案してください。
- なお、投資回収期間が投資判断に至る水準には達しておらず民間企業のみでは経済性の確保が困難な計画であることを別添9：投資判断指標にて具体的・定量的に示してください。
- GX予算の執行にあたり、経営層のコミットを確認させていただきます。対象となる提案者には代表者面談を実施しますので、必ずご対応をお願いいたします。

## 2. 公募要領（応募要件）

### ■ 補助対象事業者

補助事業者は、次の要件（交付規程第5条等）を満たす、単独ないし複数で補助を希望する、企業・大学等であることが必要です。ただし、国立研究開発法人が応募する場合、国立研究開発法人から民間企業への委託又は共同研究（委託先又は共同研究先へ資金の流れがないものを除く。）は、原則認めておりませんのでご注意ください。

- (1) 補助事業を的確に遂行するに足る技術的能力を有すること。
- (2) 補助事業を的確に遂行するのに必要な費用のうち、自己負担分の調達に関し十分な経理的基礎を有すること。
- (3) 補助事業に係る経理その他の事務についての的確な管理体制及び処理能力を有すること。
- (4) 当該補助事業者が遂行する補助事業が、別途定める基本計画を達成するために十分に有効な研究開発を行うものであること。
- (5) 当該補助事業者が補助事業に係る事業化に対する具体的計画を有し、その実施に必要な能力を有すること。
- (6) **本邦の企業・大学等で日本国内に研究開発拠点を有していること。なお、国外の企業・大学等（研究機関を含む）の特別な研究開発能力、研究施設等の活用又は国際標準獲得の観点から国外の企業・大学等との連携が必要な場合は、国外の企業・大学等も参画する形で実施することができる。**
- (7) 本事業の実施にあたっては、情報管理体制整備の一環として、技術流出開防止措置を講じていただくべく、提案書とともに確認票を提出すること。  
確認票の提出時にエビデンス類の提出は不要であるが、提案時点の取組状況が不十分と判断される場合は採択にあたって条件を付す場合がある。また、採択後も取組状況を確認させていただく。詳細は別添資料を参照のこと。

## 2. 公募要領（応募要件）

### ■ 補助対象費用

本補助事業は「ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業費補助金交付規程（以下、交付規程という）」に沿って実施します。補助の対象となる費用は、交付規程第6条に示すとおりです。詳細は、交付規程最終ページ別記の表をご確認ください。原則、補助金交付申請額は、消費税等を除外した額となります（免税事業者等を除く）。

#### I. 機械装置等費

#### II. 労務費

#### III. その他経費（消耗品費、旅費、外注費、諸経費）

#### IV. 委託費・共同研究費

- 補助事業者が事業内容の一部を委託又は共同研究を行う場合には、あらかじめ交付申請書への記載が必要です。委託及び共同研究の補助対象費用額は**原則として補助対象費用の総額の50%未満**です。
- 学術機関等への共同研究費の定額補助（100%補助）**  
補助事業者（提案者）が学術機関（国公立研究機関、国立大学法人、公立大学法人、私立大学、高等専門学校、国立研究開発法人）等と共同研究を実施する場合、交付規程第6条第2項に基づき、当該共同研究費については定額補助とします。**学術機関等が補助事業者（申請者）となる場合や、補助事業者（申請者）が学術機関等に技術開発の一部を委託する場合は、定額補助とはなりませんのでご注意ください。**
- 加えて、学術機関等への共同研究費のうち、NEDOが公共性・公益性があると認めた研究開発に要する費用については、交付規程第25条に定める収益納付の対象から除外できるものとします。収益納付の対象から除外となる、公共性・公益性のある共同研究を提案される場合は、提案書内に記載ください。審査において、認められなかった場合は、通常通り、収益納付の対象とさせていただきます。

なお、本事業では 1. 事業内容及び公募対象 (2) 公募対象 【特記事項】 に記載のとおり、**データ収集拠点の整備にあたっては、施設・土地等不動産の取得・工事およびそれに付随する費用は補助の対象外**となります。

## 2. 公募要領（実施要件）

### ■ 実施要件

本事業は、採択後、「ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業費補助金交付規程」に沿って、交付申請書等を作成いただき交付決定を行います。補助事業の事務処理においては、NEDOが提示する事務処理マニュアルに基づき実施いただきます。

**事業の実施にあたっては、該当する交付規程及び事務処理マニュアルを遵守いただくことが要件となります。**

#### 【参考】

ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業費補助金交付規程

[https://www.nedo.go.jp/itaku-gyomu/hojo\\_josei\\_koufukitei\\_yoshiki\\_5g.html](https://www.nedo.go.jp/itaku-gyomu/hojo_josei_koufukitei_yoshiki_5g.html)

補助事業の手続き：事務処理マニュアル

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

[https://www.nedo.go.jp/itaku-gyomu/hojo\\_manual\\_2026.html](https://www.nedo.go.jp/itaku-gyomu/hojo_manual_2026.html)

なお、上記資料は提案受付期間に内容の更新を行う場合があります、最新版を適用するものとします。

採択後の事業費の支払についてはNEDOの事務処理マニュアルをご確認ください。

- \* 提案者の財務状況に応じては**支払方法に条件が付される場合**がございます。
- \* 「補助対象費用を研究開発開始時に一括で支払う」のような支払方法ではございません。  
マニュアルで**支払時期等をよくご確認ください**、提案書を作成してください。

## 2. 公募要領（スケジュール） 交付申請

### ■ 選定スケジュール

2026年6月16日 正午	： 公募締切
締切後	： 公募事務局にて提案書類のチェックを実施します。 <b>提案書類の確認後連絡させていただきますので対応可能な体制をお願いします。</b>
2026年7月下旬（予定）	： 採択審査委員会（外部有識者による審査）
2026年8月下旬（予定）	： 契約・交付審査委員会
2026年9月上旬（予定）	： 採択先決定 採択に当たって条件（予算や体制の変更、経費の支払方法等）を付す場合があります。
2026年9月中旬（予定）	： ウェブサイトに公表
2026年10月上旬（予定）	： 交付決定

※ 採択先決定後、速やかに交付申請手続きを進めると早期の交付決定が可能となります。  
「課題設定型産業技術開発費助成事業」事務処理マニュアル等を参考にし、必要書類の早期提出にご協力ください。

### ■ 交付申請提出書類について

- ・ 必要な書類や内容は、補助事業マニュアルを参照してください。  
「課題設定型産業技術開発費補助事業」事務処理マニュアル
- ・ 特に以下の文書を精緻に書いていただくことがポイントです。  
実施計画書（本文、事業化計画書）  
積算用総括表にある項目別明細表、研究体制表（登録研究員など）

説明内容	説明者
1 研究開発計画、事業概要	経済産業省
2 公募要領	NEDO
3 提出書類	NEDO
4 応募方法	NEDO
5 質疑応答	経済産業省/NEDO

# 3. 提出書類

## ■ 提出書類

提出書類	ファイルタイプ
提出書類チェックリスト	PDF
別添1：提案書	PDF
別添2：主任研究者研究経歴書	PDF
別添3：提案者情報	EXCEL
別添4：ワーク・ライフ・バランス等推進企業に関する認定等の状況	PDF
別添5：事業開始年度の賃金引き上げる旨の表明資料（提出任意）	PDF
別添6：提案概要（*1）	PDF
別添7：PMS利用申請_事業者情報	EXCEL
別添8：NEDO事業遂行上に係る情報管理体制の確認票	PDF
別添9：投資判断指標（*2）	PDF
別添10：GXに係る取組申告書（*2）	PDF
様式2：積算用総括表	EXCEL
直近の事業報告書 直近3年分の単体／連結財務諸表（原則、円単位）（※）	PDF

- ・ 独自様式を用いないこと。
- ・ 提出書類は日本語で作成してください。
- ・ 「応募要件」を満たさない者の提出書類又は不備がある提出書類は受理できません。
- ・ 提出書類に不備があり、提出期限までに修正できない場合は、提案を無効とさせていただきます。  
受理後であっても、応募要件の不備が発覚した場合は、無効となることもあります。

各種様式は公募ページからダウンロードください。

- （\*1）「提案概要」について、本資料は提案が採択された際に経済産業省・NEDOのウェブサイト等で公表する場合がございます。非公開情報を含まないようご注意ください。
- （\*2）必ず別添9：投資判断指標、及び別添10：GXに係る取組申告書のご提出をお願いいたします。共同提案の場合は、代表機関がとりまとめて作成してください。なお、委託先・共同研究先の記載も必要です。
- （※）財務諸表には、「貸借対照表」、「損益計算書（製造原価報告書（製造業等の場合）、販売費及び一般管理費明細書を含む）」、「株主（社員）資本等変動計算書」を含めてください。「株主（社員）資本等変動計算書」については、会社法で定める株式会社、合同会社、合資会社及び合名会社に該当する場合にのみ提出ください。
- （※）直近の事業報告書や単体／連結財務諸表をWebページ上で公表している場合には、その公表URLを「別添3：提案者情報」中に明記する形で可とします。連結財務諸表は作成している場合のみ、提出してください。
- （※）委託先・共同研究先分の事業報告書及び財務諸表の提出は不要です。
- （※）なお、審査の過程で、必要に応じて財務に関する追加資料の提出や代表者面談を求める場合があります。また、提案者の財務状況によっては、追加的に親子会社、関係会社等や委託先・共同研究先に対しても財務関連資料の提出を求める場合があります。さらに、GX予算の執行にあたり、経営層のコミットを確認させていただきます。対象となる提案者には代表者面談を実施しますので、必ずご対応をお願いいたします。
- （※）法人が設立されたばかりで財務諸表が3年分存在しない場合は、設立年度から直近までの財務諸表を提出してください。

# 3. 提出書類

## ■ 積算用総括表

提案書内に各種総括表・項目別明細表を貼り付けるとともに、様式2：積算用総括表**エクセルファイル**をご提出ください。過去の公募では、**補助金の額**の記入忘れ、額不一致が多くなっておりますので、必ずご記入の上提出をお願いいたします。補助金の額は、Ⅰ～Ⅳ1. 委託費・共同研究費の合計に補助率を乗じ、千円未満を切り捨てた金額に、Ⅳ2. 学術機関等に対する共同研究費を加算した額を記載してください。

**補助先総括表**

(2) 補助先、研究分担先、分室総括表  
補助事業の名称：.....技術開発  
●●●●株式会社

(単位：円)

項目	事業期間全体	2026年度	2027年度	2028年度
<b>I. 機械装置等費</b>	0	0	0	0
1. 土木・建築工事費	0			
2. 機械装置等製作・購入費	0			
3. 保守・改造修理費	0			
<b>II. 労務費</b>	0	0	0	0
1. 研究員費	0			
2. 補助員費	0			
<b>III. その他経費</b>	0	0	0	0
1. 消耗品費	0			
2. 旅費	0			
3. 外注費	0			
4. 諸経費	0			
<b>IV. 委託費・共同研究費</b>	0	0	0	0
1. 委託費・共同研究費	0			
2. 学術機関等に対する共同研究費	0			
合計(Ⅰ+Ⅱ+Ⅲ+Ⅳ)	0	0	0	0
<b>* 補助金の額</b>	0	0	0	0

<補助率 1/1>

**項目別明細表 (補助先用)**

(4) ●●●●株式会社 項目別明細表(20 年度)

積算基礎(円)		補助事業に要する経費	補助対象費用	補助金の額(円)
<b>I. 機械装置等費</b>		0	0	0
1. 土木・建築工事費	○土木・建築工事費 @ 円 × H =	0	0	0
2. 機械装置等製作・購入費	○製作設計費 @ 円 × H = ○製作加工費 @ 円 × H = ○試験装置 一式 = ○評価装置 一式 = ○作成装置 一式 =	0	0	0
3. 保守・改造修理費	○装置改造費 一式 = ○装置保守費 一式 =	0	0	0
<b>II. 労務費</b>		0	0	0
1. 研究員費	@ 円 × H =	0	0	0
2. 補助員費	@ 円 × H =	0	0	0
<b>III. その他経費</b>		0	0	0
1. 消耗品費	○薬品 一式 = ○実験器具 一式 =	0	0	0
2. 旅費	(1)研究員旅費 国内旅費一式 = 海外旅費一式 = (2)専門家旅費 海外旅費一式 =	0	0	0
3. 外注費	○ソフト開発外注 =	0	0	0
4. 諸経費	(1)機械リース料 @ 円 × ヶ月 = (2)委員会費 委員謝金一式 = 委員旅費一式 =	0	0	0
<b>IV. 委託費・共同研究費</b>		0	0	0
1. 委託費・共同研究費	株式会社□□ =			
2. 学術機関等に対する共同研究費	学校法人▽▽大学 =			
合計(Ⅰ+Ⅱ+Ⅲ+Ⅳ)		0	0	0

<補助率 1/1>

### 3. 提出書類

#### 【ご留意いただきたい事項】

提出いただいた書類等に不正もしくは虚偽の情報が含まれ、本事業の実施、事業化を進めるにあたり悪影響があると判断された場合は、ご提案が採択された場合でも、**交付決定の一部または全ての取消し**を行わせていただくことがございます。交付決定の取消しは事業開始時に遡って実施されるとともに、補助金（加算金および、必要に応じて延滞金を附す）の**返還請求**も行われますので、提出いただく資料の内容は十分にご確認をお願いします。

説明内容	説明者
1 研究開発計画、事業概要	経済産業省
2 公募要領	NEDO
3 提出書類	NEDO
4 応募方法	NEDO
5 質疑応答	経済産業省/NEDO

## 4. 応募方法

電子申請システム「**Jグランツ**」を利用して応募していただきます。

- **代表法人の方が必要情報の入力と提出書類のアップロードを行ってください。**
- 代表法人、共同提案法人の双方から同一の提案をされる方がいますが、**必ず代表法人の方のみが応募**を行ってください。
- 応募には**GビズIDの取得が必須**です。取得には2週間以上かかる場合もあるため、**未取得の方はすぐに申請**ください。
- なお、「**Jグランツ**」以外での提出は、**応募者の責に依らない理由によりNEDOが認めた場合を除き、原則受け付けません。**

【参考】NEDO事業の公募におけるJグランツでの応募受付について

[https://www.nedo.go.jp/koubo/ZZAN\\_100061.html](https://www.nedo.go.jp/koubo/ZZAN_100061.html)

### 【提出にあたっての留意事項】

- ① **提出書類は全て日本語で作成**してください。
- ② 「**応募要件**」を満たさない提出書類、または、**不備がある提出書類は受理できません。**
- ③ **提出書類に不備があり、提出期限までに修正できない場合は提案を無効**とさせていただきます。受理後であっても、応募要件の不備が発覚した場合は、無効となる場合があります。
- ④ **Jグランツ上の申請は、提出期限を厳守**ください。提出期限までに申請完了できなかった場合は、応募は受け付けできませんので、余裕をもって提出してください。
- ⑤ 再提出は受付期間内であれば何度でも可能です。**再提出を希望される場合は、NEDOでの差戻しが必要になりますのでメールにて「申請番号」を添えてご連絡ください。** 送信先：pj\_robo\_fmb[\*]nedo.go.jp  
(上記アドレスの[\*]を@に変えて使用してください。)
- ⑥ 万が一、**応募者の責に依らない理由**（例：組織形態上、GビズIDの取得がそもそも不可でJグランツが利用できない、Jグランツ等の外部システムの障害発生により申請ができない等）により、**提出期限までにJグランツ上の申請が困難な場合には、提出期限前までに必ずNEDO担当者まで連絡し、NEDO担当者の指示に従ってください。**
- ⑦ Jグランツ上にアップロードするファイルは提出書類毎に作成し、**一つのzipファイルにまとめてください。**なお、アップロードするファイル（PDF、zip等）には**パスワードは付けないでください。Zipファイルのサイズは30MB以下を推奨します。**
- ⑧ アップロードされたファイルにおいて、ウイルス検知又はその疑い等があると当機構が判断した場合は、調査のため第三者へファイルの提供を行う場合がありますので、あらかじめご了承ください。
- ⑨ **公正な審査を行うための利害関係の確認として、Jグランツ上で必要事項の入力を求めていますので、あらかじめご了承ください。**

説明内容	説明者
1 研究開発計画、事業概要	経済産業省
2 公募要領	NEDO
3 提出書類	NEDO
4 応募方法	NEDO
5 質疑応答	経済産業省/NEDO

## 5. 質疑応答

ご質問のある方はTeamsの挙手ボタンを押してください。

事務局から順に指名いたしますので、  
指名後にマイクのミュートを解除してご質問をお願いいたします。

なお、質問内容は本公募に関する事柄に限定といたします。  
また、ご質問は日本語にてお願いいたします。

- **応募〆切**

- **2026年6月16日(火) 正午まで に 申請(アップロード)完了**

※資料アップロードに時間がかかる場合があるため、余裕をもってご準備ください。  
提出期限を過ぎた提案は受け付けません。  
公募要領を別紙も含めてよく読んで応募してください。

- **問い合わせ先**

- NEDO (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 池田、五味、外村、藤本、渡辺

電子メール：[pj\\_robo\\_fmb\[\\*\]nedo.go.jp](mailto:pj_robo_fmb[*]nedo.go.jp)

(上記アドレスの[\*]を@に変えて使用してください)

**問い合わせ受付**は **2026年6月12日(金)17時まで** とさせていただきます。

## J Grantsでの申請方法について

# 4. 応募方法（Jグランツ：公募ページ・申請フォーム）

このサイトは日本政府公式Webサイトです ▼

Jグランツ 補助金を探す 申請の流れ よくあるご質問 API ログイン

## 「ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業／ロボット基盤モデルの研究開発（GENIAC）（補助）」（多用途ロボット等を含む）の公募

**概要**

制度名 ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業

補助金のキャッチコピー

補助金のサマリー 国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構（NEDO）は、「ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業／ロボット基盤モデルの研究開発（GENIAC）（補助）」（多用途ロボット等を含む）の実施者を広く一般に公募いたします。本件について受託を希望する方は、NEDO HPをご確認いただき御応募ください。  
[https://www.nedo.go.jp/koubo/CD2\\_100434.html](https://www.nedo.go.jp/koubo/CD2_100434.html)

補助上限額 -

補助率

類型

**条件**

業種 学術研究、専門・技術サービス業

従業員数の上限 従業員数の制約なし

利用目的 研究開発・実証事業を行いたい

当サイトの代理申請 不可

一覧に戻る ログインして申請する 質問と要望受け付けています FAQチャット

このサイトは日本政府公式Webサイトです ▼

Jグランツ 事務局審査サイト 申請一覧 事業一覧 問合せ一覧

## 申請

**申請先情報**

補助金名 「ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業／ロボット基盤モデルの研究開発（GENIAC）（補助）」（多用途ロボット等を含む）の公募

申請フォーム名 申請フォーム

**事業者基本情報**

■GビズID等の事業者情報が自動入力されています。

事業形態 法人番号／事業者識別番号

法人名／屋号

代表者名／個人事業主氏名（姓） 代表者名／個人事業主氏名（名）

**申請担当者の連絡先**

■GビズIDのアカウント利用者情報が自動入力されています。必要に応じて修正ください。

必須 会社部署名／部署名 0 / 64

必須 担当者氏名（姓） 必須 担当者氏名（名）

必須 連絡先電話番号 必須 担当者メールアドレス

# 4. 応募方法（Jグランツ：NEDO事業の公募における応募受付について）



国立研究開発法人 新エネルギー・産業技術総合開発機構

English 検索

ニュース イベント メディア 調達 採用情報 お問い合わせ

公募 事業紹介 成果・評価 契約案内 NEDOについて

ホーム > 公募

## 公募

公募情報の検索ができます。より詳細な絞り込みは、詳細検索をクリックして絞り込みたい条件を設定してください。

キーワード（スペース区切りで絞り込み）

入力してください

検索 + 詳細検索

### お知らせ

2025年12月より、Jグランツでの応募受付を行います。Jグランツでの応募にはGビズIDが必要です。[NEDO事業の公募におけるJグランツでの応募受付について](#)

あわせて、2025年12月よりe-Radの運用を一部変更します。詳細は以下を参照ください。  
[NEDO事業におけるe-Radの手続きについて](#)

### 公募情報

国立研究開発法人 新エネルギー・産業技術総合開発機構

## GビズIDプライム発行までの期間、手続き方法について

GビズIDプライムの発行までの期間、手続き方法について、詳細は以下をご覧ください。  
[GビズIDサイト](#)

## Jグランツでの応募にあたっての留意点について

Jグランツでの応募にあたっての留意点がございますので、応募の際は以下資料を必ずご確認くださいませよう願いたします。

[NEDO事業の公募におけるJグランツでの応募受付について](#) (498KB)

## 問い合わせ先

### Jグランツに関する一般的な内容について

以下のページによくあるご質問及びFAQチャットによるご案内がございます。  
[Jグランツポータルサイト](#)

### GビズIDについて

以下のページによくあるご質問及びお問い合わせ先の記載がございます。  
[GビズIDサイト](#)

# 4. 応募方法（Jグランツ：事業者クイックマニュアル・Q&A）

このサイトは日本政府公式Webサイトです ▼

Jグランツ 補助金を探す 申請の流れ よくあるご質問 API ログイン

## 申請の流れ

Jグランツで補助金を申請して受け取るまでには大きく3つのステップがあります。詳しくは補助金によって必要な手続きが異なります。

※Jグランツの詳しい使い方はマニュアルをご覧ください。

**事業者クイックマニュアル**

### ①申請

- 1. 補助金を検索**  
申請したい補助金を「補助金を探す」から検索する。
- 2. GビズIDの取得/ログイン**  
申請したい補助金を見つけたら、GビズIDを取得して、ログインする。  
※GビズIDの取得には2～3週間ほど時間がかかります。
- 3. 公募の内容を入力して申請**  
必要事項を入力し申請する。

質問と要望受け付けています FAQチャット

このサイトは日本政府公式Webサイトです ▼

Jグランツ 補助金を探す 申請の流れ よくあるご質問 API ログイン

## よくあるご質問

Jグランツについて 利用環境 ログイン 補助金への応募

### チャットボットでもご案内しています

画面右下のチャットボットを押下し、質問文を入力又は表示されるカテゴリから選択してください。

スムーズに見つけるヒント：カテゴリからの選択が短文・単語での入力が円滑です。なお、補助金個別のご質問はチャットボットではお答えできませんので補助金ごとのお問い合わせ窓口にお問い合わせください。

**チャットボットでご案内中の全てのQAをPDF形式でダウンロード**

### 1. Jグランツについて

**Q1-1 補助金とは何ですか。**

補助金は、国や自治体の政策目標（目指す姿）に合わせてさまざまな分野で募集されており、事業者の取り組みをサポートするために資金の一部を給付するというものです。返済する必要はありません。また、補助金は後払い（精算払い）ですので、事業の実施後に必要書類を提出して検査を受けた後に受け取ることができます。

詳しくは、以下中小企業向け補助金・総合支援サイトをご参照ください。  
<https://mirasapo-plus.go.jp/subsidy/guide/>

質問と要望受け付けています FAQチャット