

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）
 実施予定先一覧

別添 1

No.	開発テーマ	採択事業テーマ	実施予定先
1	ロボット基盤モデルの研究開発（GENIAC）	製造・物流現場の省人化とGX実現を目的とする、5本指ハンド搭載国産双腕二足ヒューマノイドによる触覚つきVLAモデルの研究開発	株式会社アトム
2		製造業の量産ライン工程を代替する双腕ロボット向け失敗予見型高速VLA基盤モデルおよび遠隔協調運用システムの開発	SB Intuitions株式会社
3		建設・製造現場の電動工具作業を代替する電動工具特化型の双腕ロボット用AI基盤モデル（Tool-VLA）の研究開発	株式会社XNOVA
4		小売物流業等の現場業務を代替するモバイルコンピューター・ヒューマノイド向けロボット基盤モデルの研究開発	KDDI株式会社
5		国産ヒューマノイドを活用した領域特化型ロボット基盤モデルの研究開発	Telexistence株式会社
6		自動車製造の位置合わせを対象とするヒューマノイド向けVLA/物理状態世界モデルの研究開発	株式会社Highlanders
7		岩石等支障物除去工程、土砂掘削積込工程の自律作業を実現する自走式汎用マニピュレータ向けVLAモデルの開発	日立建機株式会社
8		プラント産業の巡視点検業務高度化ソリューション構築に向けた4足歩行ロボットロコモビ ュレーション技術及びVLAモデル開発	FastLabel株式会社
9		環境高度理解基盤モデルの開発と屋内移動ロボット業務への適用	株式会社Preferred Networks 株式会社Preferred Robotics
10		日本住宅環境に特化したロボット基盤モデルの研究開発 － AI Data Factory による大規模行動データ収集とVLA(視覚言語行動モデル)の構築 －	株式会社MW
11		物流倉庫のピッキング・ソーター投入におけるスライダー式ロボットアーム向け、多品種対応の ためのロボット基盤モデルとデータ収集デバイスの開発・実証	Muso Action株式会社
12		AIロボットを活用した出品および検品作業の自動化に関わる研究開発	株式会社メルカリ
13		双腕セミヒューマノイドによるコンタクトリッチな製造組立作業の自律化に向けたVTLAモデルの開発	ugo株式会社

（実施予定先は五十音順で表記）