

目標3

「2050年までに、AIとロボットの共進化により、自ら学習・行動し人と共生するロボットを実現」

戦略推進会議

令和8年3月5日

**国立研究開発法人科学技術振興機構
ムーンショット型研究開発事業部**

ムーンショット目標3 PM再公募のスケジュール

10月28日（火）	募集開始
1月7日（水）	応募〆切
1月上旬～2月下旬	書類選考期間
3月21日（土）～3月23日（月）	面接選考期間
4月下旬以降	選考結果の通知・発表

PD・サブPD・アドバイザーについて

	氏名(敬称略)	所属・役職
PD	國吉 康夫	東京大学 次世代知能科学研究センター センター長・ 大学院情報理工学系研究科 教授
サブPD	藤田 雅博	MF AI-Robotics Laboratory 代表
AD	唐沢 かおり	東京大学 大学院人文社会系研究科 教授
AD	近野 敦	北海道大学 大学院情報科学研究院 教授
AD	原田 達也	東京大学 先端科学技術研究センター 教授
AD	細田 耕	京都大学 大学院工学研究科 教授
AD	村上 弘記	株式会社IHI 技術開発本部 技監
AD	横井 一仁	NEDO イノベーション戦略センター ユニット長

募集・選考の方針等（1）

2050年目標達成に向けて、**2030年ターゲットにおいて汎用自律人型AIロボットへの注力が明記。**

<ムーンショット目標>

（研究開発構想から抜粋）

2050年までに、AI とロボットの共進化により、自ら学習・行動し人と共生するロボットを実現

<2050年ターゲット>

- ・ 2050 年までに、人が違和感を持たない、人と同等以上な身体能力をもち、人生に寄り添って一緒に成長するAI ロボットを開発する。
- ・ 2050 年までに、自然科学の領域において、自ら思考・行動し、自動的に科学的原理・解法の発見を目指すAI ロボットシステムを開発する。
- ・ 2050 年までに、人が活動することが難しい環境で、自律的に判断し、自ら活動し成長するAI ロボットを開発する。

<2030年ターゲット>

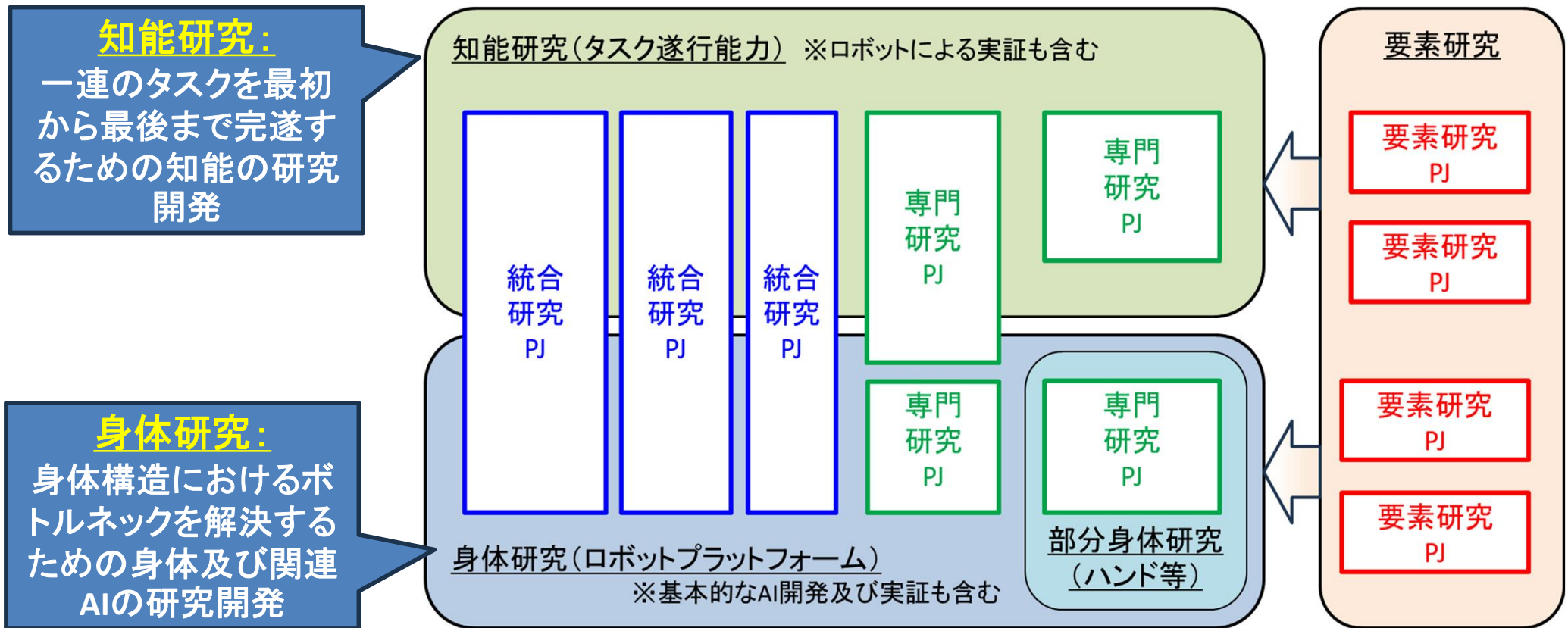
- ・ 2030年までに、特定の現場における特定のタスクについて、人による支援のもと、**実用上違和感なく状況の変化に対応しながら一連のタスクを完遂でき、民間投資対象となり得る汎用自律人型AIロボットのプロトタイプを開発**する。
- ・ 2030年までに、あらゆる状況に対応できる**汎用自律人型AIロボットの実現に向けた開発要素の基礎を確立**する。

募集・選考の方針等（2）

異分野融合を加速する研究体制の構築：

近年のAIロボット研究では、知能研究と身体研究の融合にとどまらず、例えば認知科学や生体力学といった異分野の知識の重要性が増しています。知能と身体を統合的に進める**統合研究**に加え、特定の分野に特化して集中的に研究を行う**専門研究**や、新規性の高い基礎を担う**要素研究**の3つの研究枠を設けることで、**広い分野を網羅する研究ポートフォリオを構築**します。

目標3の後半5年で想定しているプロジェクト構成例



募集・選考の方針等（3）

公募するプロジェクト研究枠の概要

	統合研究	専門研究	要素研究
期間	5年(2030/11終了)	5年(2030/11終了)	3年(2028/11終了) (評価で2年間継続の可能性有)
各PJ予算 (直接経費)	5年総額上限30億円	5年総額上限10億円	3年総額上限1億円
採択数目安	2~3	2~4	4~8
概要	統合的に汎用自律人型AIロボットの 実現を進める研究開発。(基本的に 全身型を想定していますが、それ以 外を排除するものではありません。)	汎用自律人型AIロボットを 部分的に実現するための研 究開発。企業やスタートアッ プ主体の提案も歓迎します。	AIロボットの作り方や性能 を大きく変える可能性のある 新規性の高い研究。
主な条件	知能研究と身体研究、産学連携、 社会への実装・適用、倫理的・法的・ 社会的課題(ELSI)への対応も含 めた統合的な研究開発であること。	ハンドなどは動力源やサイズ 含めて人型AIロボットに装着 する前提であること。	
留意事項	1PJは2050年も中心的に研究して いる若手チーム。	補完関係にある他PJとの連 携や共同研究への発展も有 り。	小規模チーム構成でも可。 若手の斬新なアイデアも 歓迎。

End Of Presentation