

# 2026年3月公表『AIロボティクス戦略』調査報告

ChatGPT-5.5

## Executive Summary

2026年3月26日に取りまとめられた『AIロボティクス戦略』の本質は、従来の「ロボット導入支援策」を、**フィジカルAI時代の産業政策**へ格上げした点にある。戦略は、ロボットを単なる機械ではなく、AIモデル、現場データ、計算資源、制御、安全認証、導入運用ノウハウまでを一体化した「**フィジカル・インテリジェント・システム**」と捉え直し、供給側の研究開発と需要側の社会実装を同時に設計する枠組みへ転換した。定量目標としては、**2040年までに多用途ロボットの世界市場の3割超を確保し、国内で20兆円規模の市場を獲得すること**を掲げる。対象市場は16分野で、短期は8つの共通タスク、すなわち点検、搬送、清掃、入出荷・パレタイズ、ハンドリング、溶接・塗装などから導入を進め、中長期では「指作業」など高難度タスクへ広げる設計である。さらに、**2027年6月ごろを目途に国産ロボット基盤モデルのベータ版をオープンソース公開する方針**も示された。[\[1\]](#)

ただし、資金面は**戦略単独の配分表**としてはまだ粗い。本文自体は方向性と制度設計を示す一方、実際の資金は、AI・半導体産業基盤強化フレーム、令和8年度予算、NEDO事業、GENIAC支援など既存・関連施策に分散している。確認できる高信頼の一次情報では、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に3,873億円、AI・半導体分野全体には令和8年度当初予算で1兆2,390億円（補正込みで1.5兆円）、さらに2030年度までに10兆円以上の公的支援を呼び水に50兆円超の官民投資を誘発する枠組みが示されている。加えて、AIRoAが受託するNEDOの「AIロボット社会実装用データセット構築と基盤／個別モデル開発」は48カ月・205億円規模である。したがって、2026年5月9日時点での正確な理解は、「専用の大規模予算が単独で確定した」というよりも

、「AI・半導体戦略の大きな財政枠組みの中に、AI ロボティクスを戦略重点として埋め込んだ」である。[2]

公表後の反響は、2026年5月9日時点では政府・産業界・専門家コミュニティに集中している。政府内では4月3日の第2回AI・半導体ワーキンググループで正式に報告され、構成員からは「需要創出から実装まで一気通貫」の方向性に強い賛同が示された一方、「圧倒的な実行スピード」が必要だという注文も付いた。産業界では、日本ロボット工業会[3]が講演・レポートで戦略を取り上げ、[url](#) [山善](#) [turn43search0](#) など4社は同日付でコンソーシアム J-HRTI を立ち上げ、2026年度内の社会実装と2026年7月のデータファクトリー稼働を掲げた。学界・労働政策側では、労働政策研究・研修機構[4]やOECDの議論が、AI導入を補完的なものとしつつも、再訓練・信頼・現場対話が不可欠だと繰り返し指摘している。国際的には、EU-Japan Centre や EBC が、欧州企業に対して本戦略を監視対象として明示しており、少なくとも対日事業や規制ウォッチの観点では、海外でも認識され始めている。[5]

評価は明確に二分される。肯定的には、国内が強い産業用ロボット、部素材、現場実装、品質・安全の知見を、フィジカルAIの競争軸である「統合力・運用力」に接続した点が高く評価できる。また、短期を「見回る」「モノを動かす」共通タスクに絞ったのは、過去の実証偏重政策を繰り返さない現実主義である。対して批判的には、ヒューマノイドを含む多用途ロボットの技術成熟、Sim2Realギャップ、責任分界と保険、各分野の制度改正、Sier人材不足、需要家の投資回収不安が依然として大きい。とくに、会議の議事要旨では、VLAと上半身制御の進展を認めつつも脚移動や高信頼自律動作にはなお大きなブレークスルーが必要だという趣旨の指摘、さらにはPL法・責任分担・ロボットの法的位置づけが不明確だという懸念が明示されている。[6]

本報告の結論は次の通りである。戦略の方向性は概ね妥当だが、2040年の世界シェア3割超・国内20兆円は「到達可能性がゼロではない高位シナリオ」であって、現状の制度・実装速度のままではベースケースではやや届きにくい。実現確率を引き上げるには、官需によるアンカーデマンド、安全評価・認証網、AI-Ready

データ流通基盤、地域 SIer 育成、労働移動と再訓練への投資を早期に補う必要がある。逆に、これらが遅れば、国内は「PoC の量産国」にとどまり、基盤モデル・量産・市場支配で米中に遅れるリスクが大きい。[7]

## 文書の中身

本戦略は、内閣府[8]と経済産業省[9]を中心に進められてきた検討を、AI・半導体の国家戦略と接続した文書であり、章立ては「現状認識」「目標」「施策」「実装ロードマップ」に整理されている。もっとも重要なのは、技術開発と導入促進を別々に扱わず、**供給側と需要側を一体で回すデータ循環型の産業政策**として設計した点である。過去のロボット政策が「個別実証は生むが、量産・普及・継続運用まで届きにくかった」と自己評価した上で、その反省を戦略の土台に置いている。[10]

論点	公表内容	分析
目的	人手不足下でエッセンシャルサービスを維持しつつ、AI ロボティクスを中核産業化する	社会課題対応と産業競争力を「二者択一」でなく同時達成に置いている
定量目標	2040 年までに世界市場 3 割超、国内 20 兆円市場	目標は高いが、政治的な資源配分を引き出すには十分に大きい
対象市場	16 分野。製造、物流、建設、介護、警備、農林業、災害対応、警察、防衛など	需要が大きく、かつ人手不足・危険・反復性の高い領域に集中
短期ロードマップ	8 共通タスクから先行導入。点検、搬送、清掃、パレタイズ、ハンドリング、溶接・塗装等	ヒューマノイド万能論を避け、タスク起点で実装可能性を高めている
中長期ロードマップ	「指作業」など複雑タスクへ拡大	技術・制度・コストの三重課題が残るため、短期と同列には扱えない
供給側	国産マルチモーダル基盤モデル、ロ	文書の核心は「現場データを守

論点	公表内容	分析
施策	ボット基盤モデル、AI-Ready data、Sim2Real 環境、CoE、人材育成	りつつ学習資産化する」ことにある
需要側 施策	導入目標管理、フェーズ別支援、官需活用、標準・認証、SIer 強化	補助金よりも、需要の継続性と責任分界の設計が成否を決める
法制度 ・倫理	プライバシー、セーフティ、セキュリティ、人とロボットの協働、安全性認証制度の在り方を検討	新法一本ではなく、AI 法・AI 基本計画・ガイドライン・既存業法の束ね型
実装ス ケジュ ール	2026 年春にロードマップ見直し予定、2027 年 6 月ごろベータ版公開、AIRoA 事業は 2025～2029 年度	実務上の節目は「2027 年ベータ公開」よりも「2026～2027 年に需要側案件をどれだけ作れるか」

表の内容は、戦略本文、実装ロードマップ、関連会議資料、予算資料を統合して整理したものである。[11]

資金配分については、文書そのものに「分野別の最終確定配分表」はない。したがって、2026 年 5 月 9 日時点で高信頼に言えるのは、**戦略が専用予算だけで走るのではなく、AI・半導体国家投資、NEDO 実証、GENIAC 支援、官需・制度改正を束ねる実装戦略**だということだ。専用色の濃い項目としては、NEDO/AIRoA の 205 億円事業、令和 8 年度のマルチモーダル基盤モデル開発 3,873 億円があり、これらがロボット基盤モデル、データ整備、計算資源・検証環境に接続される。[12]

法制度・倫理面では、本文が直接に新たな包括ロボット法を打ち出したわけではない。むしろ、AI 法、AI 基本計画、AI 事業者ガイドライン第 1.2 版、AISI の安全評価ガイド、ISO 10218-1:2025 や JIS B 8445 など既存・周辺制度を重ね合わせ、分野ごとの規制や安全基準を見直していく構成である。これは柔軟だが、裏を返せば、責任分界や審査・認証の整備を個別制度に委ねるため、実装速度が各省庁・各分野の規制対応力に左右される。[13]

役割分担はおおむね次のように整理できる。全体調整は内閣官房[14]と内閣府[8]、産業政策ととりまとめは経済産業省[9]、通信・データ・AI制度面は総務省[15]、研究人材は文部科学省[16]、建設・宿泊・物流・インフラは国土交通省[17]、農林分野は農林水産省[18]、介護・雇用は厚生労働省[19]、防衛は防衛省[20]、警察は警察庁[21]、災害対応は消防庁[22]が主担当になる。加えて、評価・標準・安全はAIセーフティ・インスティテュート[23]、導入・実証は新エネルギー・産業技術総合開発機構[24]と一般社団法人AIロボット協会[25]、業界標準化と普及は日本ロボット工業会[3]とロボット革命・産業IoTイニシアティブ協議会[26]が担う構図である。[27]

## 公表後の反響

政府内の反応は、「戦略を単独文書で終わらせず、成長戦略とAI・半導体政策に接続する」方向で一貫している。4月3日の第2回AI・半導体ワーキンググループでは、本戦略が正式に報告され、構成員からは、需要創出から実装までを一気通貫で進める方向に強い賛同が示された。もっとも同時に、実行の遅さは致命傷になりうるとして、スピード、ソブリン性、デュアルユース、政府主導の需要創出へのコミットメントも求められた。つまり、政府内の受け止めは「方向性に異論は少ないが、競争相手が米中である以上、通常の行政速度では足りない」というものだった。[28]

制度面の後続措置としては、3月31日にAI事業者ガイドライン第1.2版が公開され、2月6日にはAI基本計画が閣議決定されていた。さらにAISIは4月3日にヘルスケアAI安全評価ガイドを公表し、AI・エージェント・PhysicalAIを含む評価環境の本格整備を2026年度以降の重点として示した。これらは戦略の「制度・倫理・安全」パートを支える実務レイヤーとして機能し始めているが、逆に言えば、現時点では戦略本文よりも実装周辺制度の方が先に具体化している領域もある。[29]

産業界の反応は比較的前向きで、しかも「データと現場」を軸に動いている。日本ロボット工業会[3]は4月27日に「フィジカルAI・ロボティクスの潮流と国内のとりべき戦略」と題する講演を実施し、団体として戦略を業界課題に引き寄せ

て解説した。加えて、[url](#) [山善](#) [turn43search0](#) など 4 社は 3 月 26 日付で J-HRTI を設立し、2026 年度内のヒューマノイド社会実装、2026 年 7 月のデータファクトリー稼働、PoC から実装・運用までの「実装の型」の確立を掲げた。この動きは、戦略の供給側中心主義を補い、民間がデータ基盤と導入再現性に投資し始めたという意味で、最も重要な初期反応の一つである。[30]

一方で、産業界は楽観一色ではない。J-HRTI 設立リリースに添付された調査では、製造業系管理職層の 44.2% がヒューマノイド導入に前向きと回答した一方、最大の期待は人手不足解消であり、最大の懸念は導入・運用コストと作業中の安全性だった。これは、戦略が描く「潜在需要の顕在化」がゼロからの啓発ではなく、**需要は既にあるが、ROI と責任分界がボトルネック**であることを示す。[31]

学界と労働政策の反応は、政策歓迎よりも**条件付き支持**に近い。JILPT や OECD の議論では、AI は仕事を単純に代替するよりもタスクを再編し、労働者のスキルを補完する可能性が大きい一方、信頼できる AI、職場での受容、再訓練、労使対話がなければ利益を広く配分できないことが強調されている。日本における OECD 報告の紹介では、AI がスキルを補完するとみる人が相対的に多い一方、生成 AI の企業内利用はまだ限定的で、研修や利用ルールの整備にもばらつきがある。これは、本戦略が期待する急速な社会実装に対し、職場側の準備がまだ追い付いていないことを示唆する。[32]

国際的な反応は、2026 年 5 月 9 日時点では海外政府の正式声明よりも、**対日ビジネス・規制ウォッチャーの注目**として現れている。EU-Japan Centre は 2025 年末から 2026 年 3 月にかけて、AI ロボティクス戦略の策定過程と年次見直しの仕組みを、欧州企業が監視すべき政策動向として整理した。EBC ニュースレターも 4 月 1 日時点で、海外パートナーと連携する国際ハブ整備を戦略の柱として紹介している。したがって、国際反応はまだ政治外交レベルで大きく可視化していないが、少なくとも**外資・国際法務・日欧事業者のレーダーには入った**と評価できる。[33]

## 評価と論点

### 肯定的評価の具体例

もっとも説得力のある肯定的評価は、戦略が国内の勝ち筋を「汎用 LLM で米中に正面对抗すること」ではなく、**現場データ・制御・安全・運用の総合力**に置いた点である。戦略本文は、フィジカル AI の競争力の核心を「統合力・運用力」と明記し、産業用ロボットで蓄積された国内の優位をフィジカル AI の時代に再定義しようとしている。これは、AI 開発競争を単なるモデルサイズ競争ではなく、物理世界での継続改善競争と捉え直したもので、政策文書としての問題設定は非常に強い。出典は 2026 年 3 月 26 日公表の [url](#) [『A I ロボティクス戦略』本文](#) [turn28view0](#) 。[34]

第 2 回 AI・半導体ワーキンググループでも、構成員から「需要創出から実装まで一気通貫」に強く賛同する発言が記録されており、これは政策の設計思想が産業界・投資家サイドから見ても実務的であることを示す。さらに同会合では、ドメイン特化 AI を垂直統合の強みで構築するのが「唯一の勝ち筋」に近いという趣旨の発言もあり、戦略が**国内の相対優位に基づく選択と集中**として受け止められたことが分かる。出典は 2026 年 4 月 3 日開催、[url](#) [第 2 回 AI・半導体ワーキンググループ議事要旨](#) [turn35view0](#) 。[35]

産業界の具体的な反応としては、J-HRTI 設立が象徴的である。ここで注目すべきなのは、単にヒューマノイドを見せるのではなく、「データ整備から PoC、実装、運用までを見据えた実装の型」をつくることを掲げた点だ。これは戦略が強調する「導入→データ取得→評価→モデル改善→横展開」の循環に、民間が自ら乗りこいた事例であり、肯定的評価が口先ではなく投資行動に転化した数少ない証拠である。出典は 2026 年 3 月 26 日および 4 月 1 日付の [url](#) [山善リリース](#) [turn43search0](#) 、[url](#) [J-HRTI 紹介記事](#) [turn43search2](#) 。[36]

## 批判的評価の具体例

批判の第一は、技術成熟度に対する冷静な指摘である。第1回検討会議の議事要旨では、VLAの進展で上半身動作は大きく前進したが、脚を含む移動やロボット全体としての高度な自律動作にはなお大きなブレークスルーが必要だという趣旨の発言が記録されている。これは、**短期導入できるタスクと、中長期にしか達しないタスクを厳格に分けよ**という批判として読むべきであり、戦略自身が短期タスクを8つに絞った背景とも整合する。出典は2026年1月21日、[url](#) [第1回 AI ロボティクス戦略検討会議議事要旨](#) [turn12view0](#) 。[37]

批判の第二は、法制度と責任分界の曖昧さである。第3回議事要旨では、現場導入に必要な法的手続が分かりにくいこと、ロボットが法律上どう位置づけられるのかが整理されていないこと、PL法上の責任の所在や保険の仕組みを明確化すべきことが相次いで指摘された。これは「安全性認証を検討する」と書くだけでは足りず、**事故時の責任配分と審査手続の見える化がなければ需要家は本格導入しない**という実務的な批判である。出典は2026年3月12日、[url](#) [第3回 AI ロボティクス戦略検討会議議事要旨](#) [turn9view1](#) 。[38]

批判の第三は、業務プロセス側の未整備である。4月3日のABEJA提出資料は、既存業務へのAIの後付けではなく、「AIやロボットが主担当となることを前提に全業務プロセスを見据えたプロトコル化」が必要だとし、部分最適なSaaS導入ではゲームチェンジは起きないという趣旨を示した。これは、戦略が想定する「AI-Ready化」が単なるデータ整形ではなく、**業務設計自体の再標準化**を伴う難事業だという批判的補足である。出典は2026年4月3日、[url](#) [ABEJA提出資料](#) [turn35view1](#) 。[39]

批判の第四は、導入コストと安全への不安がまだ大きいことだ。J-HRTI関連の企業リリースでは、導入前向き層が一定数いる一方で、最大懸念がコストと作業中の安全性であることが示された。言い換えれば、現場は「必要性」は理解しているが、「採算」と「事故責任」をまだ信じ切っていない。出典は2026年3月26日、[url](#) [山善の J-HRTI 設立リリース](#) [turn43search0](#) 。[31]

## 実現可能性とリスク

技術面の実現可能性は、**短期タスクは中程度以上、中長期タスクはまだ低～中程度**というのが妥当だ。点検、搬送、清掃、パレタイズ、溶接・塗装のような反復性が高く、環境が比較的安定している作業は、既存の産業用ロボット、モバイルロボット、視覚 AI、模倣学習を組み合わせれば実装が進みうる。他方、複雑な「指作業」、不定形物操作、屋外非定常環境、自律性の高い対人協働は、Sim2Real ギャップ、データ品質、リアルタイム制御、安全制約、電力・通信制約が同時に効くため、**2026 年時点では依然として難しい**。戦略自身も Sim2Real を主要ボトルネックと認めており、技術サーベイでも同様の論点が共有されている。[40]

法制度面では、戦略の方向性は前進だが、制度の成熟はこれからである。AI 事業者ガイドライン、AI 基本計画、AISI の評価ガイド、国際安全規格は整いつつある一方、需要家が本当に求めるのは、事故時責任、保険、審査期間、現場ごとの規制適合判断、調達仕様の標準化である。会議の議事要旨で責任分界や法的位置づけへの懸念が繰り返されたことから見ても、**制度リスクは抽象論ではなく、すでに導入意思決定の現場で顕在化している**。したがって、**この戦略のボトルネックは技術単独ではなく、認証と責任の実務設計にある**。[41]

社会面では、需要の追い風が非常に強い。人手不足は構造問題であり、介護では 2040 年に 57 万人程度の人材不足が見込まれ、製造業・建設業・サービス業でも自動化ニーズは高まる。他方で、労働政策の観点からは、AI は総雇用を一律に減らすというより、**タスク構成と必要技能を変えるため、再訓練・配置転換・現場対話を先行させないと摩擦が生じやすい**。OECD や JILPT の議論も、信頼できる AI、ガバナンス、従業員との関与を強調している。つまり、社会的受容のリスクは「失業の大量発生」よりも、**技能ミスマッチと現場不信として現れる可能性が高い**。[42]

経済面では、追い風と逆風が同時にある。追い風は、国内が依然として産業用ロボットと主要部材で高い競争力を持ち、AI・半導体国家投資の大枠を利用できることだ。逆風は、サービスロボット分野でのシェア低下、量産投資の大きさ、米中のスピード、需要家側の ROI 不安である。国際レポートでも、Physical AI は有

望でも、2026年時点の産業適用はまだ段階差が大きく、投資は「何が今できて、何がまだ賭けか」を見極めて配列すべきだとされる。したがって、戦略の経済的成否は、技術の優越そのものより、導入コストを下げる市場形成と継続調達を作れるかにかかるとされる。[43]

総合判断として、本報告は、2030年前後までの短期～中期における「8共通タスク」の実装拡大は実現可能性が高いとみる。一方、2040年の世界シェア3割超と国内20兆円は、現状のままでは中位シナリオでは届かない可能性が相応に高い。達成には、①需要側の継続調達、②安全評価インフラ、③データ流通、④Sier・労働移行支援、⑤国際標準化の5点が、今の戦略よりもう一段具体化される必要がある。[44]

## 追加措置と代替案

以下の費用は政府公表値ではなく、既存の3,873億円事業、205億円NEDO事業、1兆2,390億円のAI・半導体当初予算を基準に、本報告が実装規模から逆算した概算である。したがって、制度設計の比較のためのレンジとして読むべきであり、最終的な予算要求額ではない。[45]

優先度

優先度	追加措置	狙い	5年概算	代替案
最優先	官需アンカーデマンド基金	災害対応、建設、インフラ、介護、防衛で継続調達を作り、供給側の量産投資を誘発	3,000～8,000億円	対象を8共通タスクのみに絞り、段階導入
最優先	AISI連動の安全評価・認証ネットワーク	事故責任・保険・調達仕様の不確実性を低減	1,000～3,000億円	まずは災害・介護・物流の3分野で先行
最優先	AI-Readyデータラスト／権利処理	データ共有の法的・実務的コストを下げる	1,000～2,500億円	分野別データペースから開始

優先度	追加措置	狙い	5年概算	代替案
先	基盤		円	
高	地域 CoE・Sler 育成ネットワーク	導入できる企業・自治体を増やす	500～1,500 億円	既存ロボットセンターの機能増強で代替
高	労働移行・再訓練パッケージ	技能ミスマッチと現場反発を抑える	1,000～3,000 億円	重点分野の職種別訓練に限定
中	国際標準・相互認証政策の専任化	国内仕様のガラパゴス化を防ぐ	200～800 億円	JARA・RRI・AISI を中核に民間連携強化
中	ヒューマノイド偏重回避の「8 タスク先行」補助配分	技術リスクを抑えて成果を先に出す	既存予算の再配分中心	2030 年まではタスク特化型比率を高く維持

この中で最優先なのは、**官需アンカーデマンド、安全評価・認証、データトラスト**の3点である。理由は単純で、現状の最大障害が「需要はあるが投資回収と責任分界が見えない」ことだからだ。逆にここを解かずに、モデル開発や PoC 支援だけを積み増しても、過去のロボット政策と同じく「実証は増えたが量産・普及は進まない」に戻りやすい。[46]

代替案としては、ヒューマノイドを政策の象徴にしすぎず、2030 年前後までは「**8 共通タスクを担える多用途ロボット群**」を優先する方が、成果の確率が高い。つまり、タスク起点で AMR、マニピュレータ、点検ロボット、屋内外搬送機、協働ロボットを厚く支援し、その先にヒューマノイドを位置づける「タスク先行型」の方が、政策としてのリスク調整後リターンは高い。これは戦略本文の短期・中長期の考え方とも整合的である。[47]

## 影響予測とプレイヤー

本報告の影響予測は、戦略目標をそのまま達成値とみなすのではなく、現時点の技術成熟、制度整備、需要形成の速度を踏まえた**ベースケース推計**である。前提として、世界の Physical AI・ヒューマノイド市場は長期では大きく伸びうるが、2026 年前後はまだ「何が実務で使えるかの見極め段階」にある。したがって、5 年先と 10 年先では、影響の質がかなり異なる。[48]

項目	5 年スパン	10 年スパン
産業	点検、搬送、清掃、パレタイズ、溶接・塗装などで導入が拡大。介護・防災・建設では官需と実証が増えるが、全面普及は限定的	複雑な操作・対人協働・屋外運用が徐々に広がる。生活関連サービスや家事領域への波及も見え始める
雇用	純減よりも職務再編が中心。保守、運用設計、AI 評価、安全監理、Slr 需要が増加	現場のルーティン身体労働は縮小しやすいが、高度技能・現場統合人材への需要が強まる。再訓練に失敗した層で摩擦が残る
研究開発	国産マルチモーダル基盤モデル、ロボット基盤モデル、評価環境、CoE 整備が前進	国内の強みがセンシング、制御、安全評価、運用実装へ収斂し、基盤モデルそのものより「実装スタック」で差別化する可能性
国際競争力	産業用ロボの優位を維持しつつ、サービスロボで巻き返しの足場を作る段階	実行が成功すればアジア展開を伴う有力プレイヤー群を形成できるが、失敗すれば部材供給国に後退するリスクもある

この表の背景にある判断は次の通りである。5 年以内には、戦略が選んだ 8 共通タスクと 16 分野の組み合わせから成果が出やすく、国家戦略としての見えやすい勝ち筋もここにある。10 年スパンでは、基盤モデル性能よりも、安全評価、センシング、導入設計、継続改善、アジア向け展開でどれだけ優位を固められるかが

重要になる。労働面では、OECD や JILPT の示唆どおり、AI は仕事を「奪う」より「変える」傾向が強いが、再訓練投資が不足すれば政策への反発源になりうる。

[49]

利害関係のマッピングは、戦略本文、AI・半導体 WG、AISI 資料、業界団体資料を踏まえると次のようになる。これは一次資料の単純転記ではなく、本報告による統合整理である。[50]

プレイヤー	主な利害	保有レバー	潜在的摩擦
内閣府[8] / 内閣官房[14]	AI 基本計画・成長戦略との整合、全体統括	政策横断調整、会議体設計	省庁間の優先順位衝突
経済産業省[9]	産業競争力、供給力強化、予算執行	産業政策、補助、制度設計	需要側の規制・調達が他省依存
総務省[15]	AI 制度、通信・データ政策	ガイドライン、制度整備	産業振興とリスク管理のバ

プレイヤー	主な利害	保有レバー	潜在的摩擦
			ランス
国土交通省[17]、農林水産省[18]、厚生労働省[19]	各分野の人手不足対策	規制・基準見直し、実証フィールド	現場安全と導入促進の緊張
防衛省[20]、消防庁[22]、警察庁[21]	官需・危険作業の代替	継続調達、試験運用	安全性・説明責任とスピードの緊張
新エネルギー・産業技術総合開発機構[24] / 一般社団法人 AI ロボット協会[25]	モデル・データ基盤整備	研究開発・実証資金、データ基盤	参加企業間のデータ帰属
AI セーフティ・インスティテュート [23] / 情報処理推進機構[51]	安全評価、共通ルール形成	評価観点、WG、ガイド作成	規制負荷が重過ぎ

プレーヤー	主な利害	保有レバー	潜在的摩擦
日本ロボット工業会[3]/ロボット革命・産業IoTイニシアティブ協議会[26]	標準化、普及、業界利害調整	業界横断調整、標準化提案	ると導入遅延 大企業中心化による中小企業置き去り
大阪大学[52]、東京大学[53]、理化学研究所[54]、産業技術総合研究所[55]	研究主導権、人材育成	基礎研究、CoE、評価ベンチマーク	研究主導と実装主導の時間軸差
<input checked="" type="checkbox"/> url <input checked="" type="checkbox"/> 安川電機 <input checked="" type="checkbox"/> <a href="https://www.yaskawa.co.jp/">https://www.yaskawa.co.jp/</a> <input checked="" type="checkbox"/> <input checked="" type="checkbox"/> url <input checked="" type="checkbox"/> ソニーグループ <input checked="" type="checkbox"/> <a href="https://www.sony.com/ja/">https://www.sony.com/ja/</a> <input checked="" type="checkbox"/> 、 <input checked="" type="checkbox"/> url <input checked="" type="checkbox"/> TELEXISTENCE <input checked="" type="checkbox"/> <a href="https://tx-inc.com/">https://tx-inc.com/</a> <input checked="" type="checkbox"/>	ロボット・センシング・実装市場の拡大	ハード、センシング、量産・実装	標準のオープン化と自社優位の

プレイヤー	主な利害	保有レバー	潜在的摩擦
			両立
<a href="https://sakana.ai/">url</a> Sakana AI <a href="https://sakana.ai/">https://sakana.ai/</a> <a href="https://www.abejainc.com/">url</a> ABEJA <a href="https://www.abejainc.com/">https://www.abejainc.com/</a>	ドメイン特化 AI とモデル開発	ソフト、モデル、業務再設計	データアクセスと収益配分
<a href="https://www.yamazen.co.jp/">url</a> 山善 <a href="https://www.yamazen.co.jp/">https://www.yamazen.co.jp/</a> など導入支援・商社・需要家連携企業	実装速度、PoCの再現性、顧客開拓	現場アクセス、PoC、運用支援	ベンダーロックインと標準化の対立

このマップから分かるのは、政策の成否が「モデル性能」よりも、**誰が需要を作り、誰が安全を証明し、誰が現場統合を担い、誰がデータを握るかの調整問題**にかかっているという点である。利害は一致していないが、逆に言えば、ここを調整できれば国内の優位は作りやすい。[56]

## 参考資料

### 一次資料

- 2026年3月26日: [url](#) 『A I ロボティクス戦略』本文 [turn28view0](#)

- 2026年4月3日開催・4月27日更新: [url](#) [第2回 AI・半導体ワーキンググループページ](#) [turn34view2](#)
- 2026年4月3日: [url](#) [第2回 AI・半導体ワーキンググループ議事要旨](#) [turn35view0](#)
- 2026年3月12日: [url](#) [第3回 AI ロボティクス戦略検討会議議事要旨](#) [turn9view1](#)
- 2026年1月21日: [url](#) [第1回 AI ロボティクス戦略検討会議議事要旨](#) [turn12view0](#)
- 2025年8月8日: [url](#) [NEDO 採択リリース \(AIRoA、205億円\)](#) [turn13search0](#)
- 2026年4月7日: [url](#) [令和8年度経済産業省予算のポイント](#) [turn25search4](#)
- 2026年4月7日: [url](#) [令和8年度経済産業政策の重点資料](#) [turn25search1](#)
- 2026年3月31日: [url](#) [AI 事業者ガイドライン 第1.2版](#) [turn17search0](#)
- 2026年2月6日: [url](#) [人工知能基本計画の閣議決定](#) [turn17search9](#)
- 2026年4月3日: [url](#) [AIISI ヘルスケア AI セーフティ評価観点ガイド](#) [turn17search6](#)
- 2025年: [url](#) [ISO 10218-1:2025 Robotics safety standard overview](#) [turn19search4](#)

## 二次資料・業界資料・専門分析

- 2026年4月27日: [url](#) [JARA 講演会案内「フィジカル AI・ロボティクスの潮流と国内のとりべき戦略」](#) [turn7search0](#)
- 2026年4月28日更新: [url](#) [JARA レポートページ \(AI ロボティクス戦略関連資料\)](#) [turn7search2](#)
- 2026年3月26日: [url](#) [山善の J-HRTI 設立リリース](#) [turn43search0](#)

- 2026年4月1日: [url](#) [山善の J-HRTI 紹介・AI 博覧会出展リリース](#) [turn43search2](#)
- 2025年11月28日: [url](#) [OECD “Artificial Intelligence and the Labour Market in Japan”](#) [turn18search3](#)
- 2026年3月18日: [url](#) [JILPT 資料「職場における生成 AI の活用による従業員への影響」](#) [turn38search6](#)
- 2026年1月20日講演・2026年3月26日掲載: [url](#) [JILPT 「AI 新時代のビジネス、組織、働き方」](#) [turn38search3](#)
- 2026年1月20日講演: [url](#) [JILPT 「日本における人工知能と労働政策について」](#) [turn38search10](#)
- 2025年9月25日: [url](#) [IFR “World Robotics 2025 Industrial Robots”](#) [turn18search8](#)
- 2025年10月7日: [url](#) [IFR “World Robotics 2025 Service Robots”](#) [turn20search2](#)
- 2026年4月14日: [url](#) [BCG “How Physical AI Is Reshaping Robotics Today”](#) [turn42search1](#)
- 2026年4月14日: [url](#) [Roland Berger “Humanoid Robots 2026”](#) [turn42search0](#)
- 2025年11月18日: [url](#) [Deloitte “AI for industrial robotics, humanoid robots, and drones”](#) [turn42search2](#)
- 2026年3月: [url](#) [EU-Japan Centre policy update on Japanese AI robotics policy](#) [turn40search1](#)
- 2026年4月1日: [url](#) [FBC Newsletter](#) [turn40search2](#)

## Open questions / limitations

本報告は2026年5月9日までの公開資料に基づくため、反響の観測期間は公表後およそ6週間に限られる。そのため、労働組合・市民団体・海外政府による体系的な公式反応は、現時点では公開情報上まだ厚く確認できない。また、戦略本文は「今春のロードマップ見直し」を予告しているが、2026年5月9日時点で確認できた公開版の中核は3月26日版であり、各分野の定量導入目標や分野別最終予算はなお流動的である。したがって、本報告の実現可能性評価は、**戦略の方向性**

に対する評価は高い一方、実装の確度は今後の制度具体化に大きく依存するという条件付きで読む必要がある。[57]

---

[1] [3] [9] [10] [11] [13] [16] [22] [23] [34] [40] [43] [46] [47] [49] [52] [57]

[https://www8.cao.go.jp/cstp/ai/ai-semi\\_wg/2kai/siry04\\_2.pdf](https://www8.cao.go.jp/cstp/ai/ai-semi_wg/2kai/siry04_2.pdf)

[https://www8.cao.go.jp/cstp/ai/ai-semi\\_wg/2kai/siry04\\_2.pdf?utm\\_source=chatgpt.com](https://www8.cao.go.jp/cstp/ai/ai-semi_wg/2kai/siry04_2.pdf?utm_source=chatgpt.com)

[2] [26] [45] 令和 8 年度予算のポイント 経済産業、環境

[https://www.mof.go.jp/policy/budget/budger\\_workflow/budget/fy2026/seifuan2026/07.pdf?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.mof.go.jp/policy/budget/budger_workflow/budget/fy2026/seifuan2026/07.pdf?utm_source=chatgpt.com)

[4] [7] [25] [35] [44] [56]

[https://www.meti.go.jp/policy/mono\\_info\\_service/joho/conference/seichosenryakuwg/aisemicon02/gijiyoushi.pdf](https://www.meti.go.jp/policy/mono_info_service/joho/conference/seichosenryakuwg/aisemicon02/gijiyoushi.pdf)

[https://www.meti.go.jp/policy/mono\\_info\\_service/joho/conference/seichosenryakuwg/aisemicon02/gijiyoushi.pdf?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.meti.go.jp/policy/mono_info_service/joho/conference/seichosenryakuwg/aisemicon02/gijiyoushi.pdf?utm_source=chatgpt.com)

[5] [8] [21] [27] [28] [50] [55] 第 2 回 A I ・半導体ワーキンググループ（METI/経済産業省）

[https://www.meti.go.jp/policy/mono\\_info\\_service/joho/conference/seichosenryakuwg/aisemicon02/aisemicon02.html?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.meti.go.jp/policy/mono_info_service/joho/conference/seichosenryakuwg/aisemicon02/aisemicon02.html?utm_source=chatgpt.com)

[6] [37]

[https://www.meti.go.jp/shingikai/mono\\_info\\_service/ai\\_robotics\\_strategy/pdf/001\\_gijiyoshi.pdf](https://www.meti.go.jp/shingikai/mono_info_service/ai_robotics_strategy/pdf/001_gijiyoshi.pdf)

[https://www.meti.go.jp/shingikai/mono\\_info\\_service/ai\\_robotics\\_strategy/pdf/001\\_gijiyoshi.pdf?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.meti.go.jp/shingikai/mono_info_service/ai_robotics_strategy/pdf/001_gijiyoshi.pdf?utm_source=chatgpt.com)

[12] ロボティクス分野の生成 AI 基盤モデルの開発に有効なデータ ...

[https://www.nedo.go.jp/news/press/AA5\\_101877.html?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.nedo.go.jp/news/press/AA5_101877.html?utm_source=chatgpt.com)

[14] [33] Japanese policy and regulatory developments | EJE

[https://ejea.eu/wp-content/uploads/2025/12/japanese-policy-and-regulatory-developments-december2025.pdf.pdf?utm\\_source=chatgpt.com](https://ejea.eu/wp-content/uploads/2025/12/japanese-policy-and-regulatory-developments-december2025.pdf.pdf?utm_source=chatgpt.com)

[15] [32] [54] 報告 2 「AI 新時代のビジネス、組織、働き方」

[https://www.jil.go.jp/event/ro\\_forum/20260120/houkoku/03-report-ishihara.html?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.jil.go.jp/event/ro_forum/20260120/houkoku/03-report-ishihara.html?utm_source=chatgpt.com)

[17] [19] [38] [41]

[https://www.meti.go.jp/shingikai/mono\\_info\\_service/ai\\_robotics\\_strategy/pdf/003\\_gijiyoshi.pdf](https://www.meti.go.jp/shingikai/mono_info_service/ai_robotics_strategy/pdf/003_gijiyoshi.pdf)

[https://www.meti.go.jp/shingikai/mono\\_info\\_service/ai\\_robotics\\_strategy/pdf/003\\_gijiyoshi.pdf?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.meti.go.jp/shingikai/mono_info_service/ai_robotics_strategy/pdf/003_gijiyoshi.pdf?utm_source=chatgpt.com)

[18] [31] [36] 民間企業 4 社によるコンソーシアム「J-HRTI(ジェイハーティ)」を ...

[https://www.yamazen.co.jp/news/entry-2806.html?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.yamazen.co.jp/news/entry-2806.html?utm_source=chatgpt.com)

[20] [29] AI 事業者ガイドライン

[https://www.meti.go.jp/shingikai/mono\\_info\\_service/ai\\_shakai\\_jisso/20260331\\_report.html?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.meti.go.jp/shingikai/mono_info_service/ai_shakai_jisso/20260331_report.html?utm_source=chatgpt.com)

[24] [30] フィジカル AI ・ロボティクスの潮流と日本のとるべき戦略

[https://www.jara.jp/news/2026/260427/info.pdf?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.jara.jp/news/2026/260427/info.pdf?utm_source=chatgpt.com)

[39] ゆたかな世界を、実装する

[https://www.meti.go.jp/policy/mono\\_info\\_service/joho/conference/seichosenryakug/aisemicon02/shiryo06.pdf?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.meti.go.jp/policy/mono_info_service/joho/conference/seichosenryakug/aisemicon02/shiryo06.pdf?utm_source=chatgpt.com)

[42] 介護人材確保に向けた取組について

[https://www.mhlw.go.jp/stf/newpage\\_02977.html?utm\\_source=chatgpt.com](https://www.mhlw.go.jp/stf/newpage_02977.html?utm_source=chatgpt.com)

[48] [51] [53] Humanoid robots 2026

[https://content.rolandberger.com/hubfs/07\\_presse/Roland\\_Berger\\_Humanoid\\_Robots\\_2026.pdf?utm\\_source=chatgpt.com](https://content.rolandberger.com/hubfs/07_presse/Roland_Berger_Humanoid_Robots_2026.pdf?utm_source=chatgpt.com)