

2026年「AIロボティクス戦略」における知的財産・データ戦略の包括的分析：妥当性、直面する課題、および社会実装に向けた解決策の提言

Gemini 3.1 pro

1. 序論：フィジカルAI時代の到来と日本の国家戦略の転換

2026年3月26日、政府は「AIロボティクス戦略～社会実装を加速し、巨大市場を切り拓く～」を取りまとめ、公表した¹。本戦略は、少子高齢化と人口減少に起因する構造的な人手不足という日本最大の社会課題に対する処方箋であると同時に、サイバー空間における大規模言語モデル(LLM)を中心としたAI開発競争から、現実世界で物理的なタスクを遂行する「フィジカルAI」へと急激に重心が移る中での、極めて野心的な国家戦略として位置づけられている¹。政府は、2040年までに約60兆円規模へ拡大が見込まれる多用途ロボット市場において、米中に並ぶ第三極として世界シェアの3割超、すなわち国内20兆円規模の市場を獲得するという極めて高い定量目標を掲げている¹。

この壮大な目標を達成する上で、競争力の源泉はどこにあるのか。従来のロボット産業において、日本は各用途専用のソフトウェアとハードウェアを一体的に作り込む「密結合型」の産業用ロボットを中心に、世界市場の約7割を占める強みを有してきた¹。高品質かつ高信頼なハードウェアに依存した垂直統合モデルは、長らく日本の知的財産(知財)戦略の屋台骨であった。しかしながら、物流、小売、警備、介護など多岐にわたるサービスロボット市場が産業用ロボット市場を凌駕する規模に成長し、さらに標準的なインターフェースで機能モジュールを統合する「疎結合型」への産業構造の転換が進む中、これまでのクローズドな知財戦略は明確な限界を迎えつつある¹。

フィジカルAI時代における競争力の本質は、AIモデル単体の演算性能ではなく、現場の実データを継続的に取得し、コンピューティング、制御系、駆動系、知覚系などのハードウェアとソフトウェアを最適に統合して運用改善を回し続ける「統合力・運用力」へと移行している¹。本報告書は、この「AIロボティクス戦略」の成否を握る中核要素として「知的財産(知財)戦略」および「データ戦略」に焦点を当てる。日本の現場に蓄積された「身体知(Body Knowledge)」の知財化メカニズム、ロボット基盤モデルのオープンソース化に向けたエコシステム形成、エッジ半導体における回路IPの権利保護という供給側の施策を紐解く。さらに、損害賠償や製造物責任法(PL法)に関わる法的・制度的課題といった需要側のボトルネックを網羅的に分析し、本戦略の妥当性と問題点を浮き彫りにした上で、社会実装のスピードを飛躍させるための具体的な解決策を提言する。

2. 「AIロボティクス戦略」における知的財産・データ戦略の核心

2026年の戦略が提示した知財およびデータの保護・活用に関する方針は、従来の「特許権の取得と

排他」を中心とした古典的な知財戦略から、プラットフォームを通じた「データの持続的循環」と、業界標準を握るための「オープン&クローズ戦略」への明確なパラダイムシフトを示している。

2.1. 「身体知 (Body Knowledge)」の学習資産化とデータ主権の確立

日本の最大の相対的優位性は、長年のモノづくりや緻密なサービス提供の現場で培われた「暗黙知の集合体」、すなわち「身体知 (Body Knowledge)」にある¹。サイバー空間におけるLLMの学習がウェブ上のテキストデータを主食とするのに対し、フィジカルAIが現実世界で価値を発揮するためには、接触時の摩擦、対象物の弾性、環境の抵抗、人間の感覚に基づく絶妙な力加減といった物理的な相互作用データを、センサー等のハードウェアを通じて取得し、学習モデルに反映させる必要がある²。こうした高密度な都市環境や緻密な製造プロセスから生み出されるリアルデータは、他国が圧倒的な計算資源をもってしても容易に模倣・生成できない極めて付加価値の高い資産である¹。

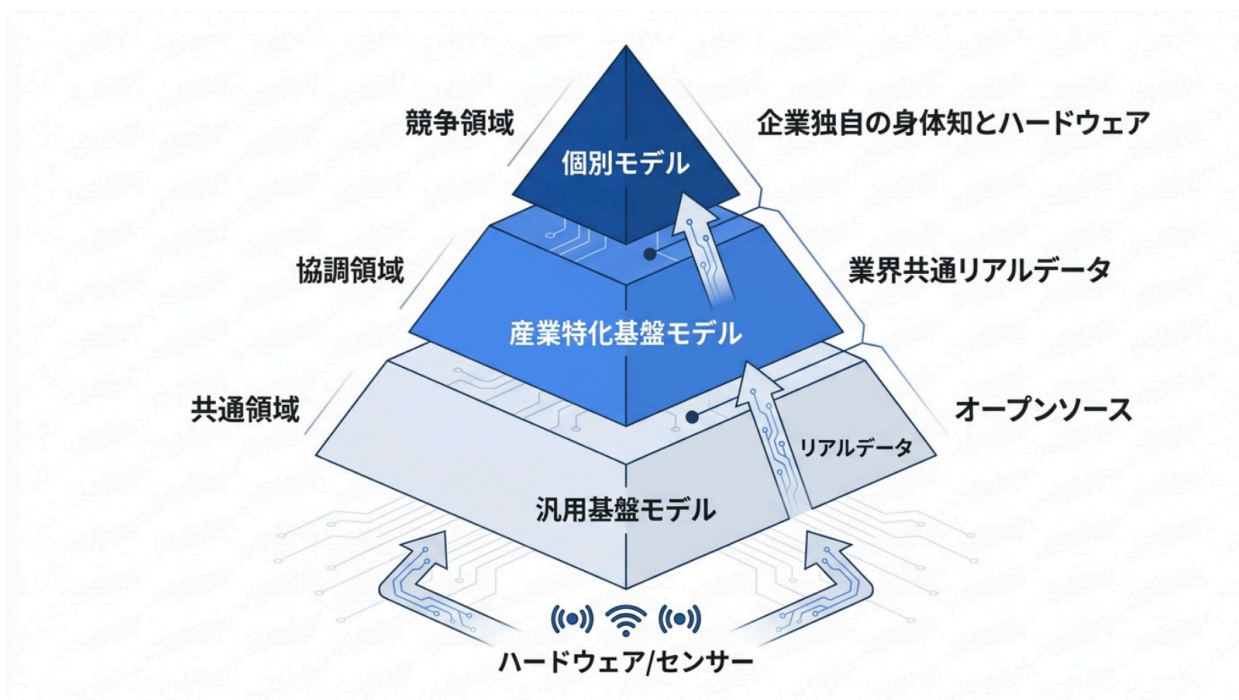
戦略では、これらの現場データを単に企業内に囲い込むのではなく、機械学習に適した形式へと精製する「AI-Ready化」を推進することが明記されている¹。メタデータの付与、ラベリング、時刻同期、ノイズ除去などを経て精製されたデータは、分散管理された状態から、提供元の「主権性 (Sovereignty)」と強固なセキュリティを担保しながら柔軟に連携させる「データスペース」へと集約される¹。これは、現場のリアルデータや稼働ログ、保全記録を「新たな知的財産」として再定義し、その保護とスケーラブルな流通を両立するインフラを政府主導で構築する歴史的な試みであると言える²。

2.2. ロボット基盤モデルのオープンソース化とエコシステムの階層化

本戦略の象徴的な知財方針の一つが、汎用技術のオープンソース化によるデファクトスタンダード（事実上の標準）の獲得戦略である。戦略の実行を民間側から強力に牽引する一般社団法人AIロボット協会 (AIRoA) は、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) から205億円規模の受託を受け、大規模ロボット動作データセットの構築と生成AI基盤モデルの開発に既に着手している¹。

政府およびAIRoAは、2027年6月頃を目途に、国産マルチモーダル基盤モデルを活用した「ロボット基盤モデル」のベータ版をオープンソースで公開し、順次アップデートしていくという具体的なマイルストーンを提示している¹。これは、基礎的なロボットの動作や状況認知機能を司る「共通領域」を無償公開することで国内外の開発者コミュニティやスタートアップを惹きつけ、エコシステムを急速に拡大させることを意図している。そして、その上位レイヤーに位置する「特定業界向けモデル」や「個別企業向けモデル」において、各企業が独自のハードウェアと身体知を掛け合わせて競争優位性を担保し、収益化を図るという、極めて明確な知財の階層化（オープン&クローズ戦略）が設計されている²。

フィジカルAI時代の知財・データ階層アーキテクチャ



基盤モデルのオープンソース化による標準獲得と、個別領域での身体知の秘匿化を両立する3層構造モデル。

この3層構造のプラットフォームモデルは、以下の表に示す通り、データの性質と知財の取り扱いにおいて明確な役割分担を持っている。

レイヤー階層	モデルの性質	データソースと知財の取り扱い	競争環境における位置づけ
第1層(基盤)	汎用ロボット基盤モデル	大規模なシミュレーションデータや汎用テキスト。オープンソースとして無償公開し、業界標準を形成。	非競争領域(協調領域)。開発リソースを共有し、全体の底上げを図る。
第2層(中間)	産業特化基盤モデル	特定産業(建設、介護等)の共通リアルデー	限定的協調領域。業界全体の生産性向上と共

		タ。データスペースを通じて複数企業で共有・追加学習。	通課題(安全基準等)のクリアを目的とする。
第3層(頂点)	個別企業モデル	企業独自の専用ハードウェアから得られる機微な現場データ(身体知)。厳重な営業秘密として秘匿。	競争領域。各社のコアコンピタンスであり、市場シェアと利益の源泉となる。

2.3. 「System to Silicon」構想と回路IPの低廉利用・権利帰属ルール

フィジカルAIの現場実装において、クラウド通信に依存しないエッジ側でのリアルタイム処理能力は、安全性と応答性を担保する上で絶対的な要件となる。そのため、ロジック、メモリ、マイコンをロボットの機能要件から逆算して最適統合するエッジ半導体の設計・製造能力の強化、すなわち「System to Silicon」構想が戦略の柱の一つとして掲げられている¹。

半導体設計の領域において、経済産業省の「AI・半導体ワーキンググループ」を中心に画期的な知財ルールの整備が進められている。具体的には、国立研究開発法人産業技術総合研究所(産総研)や東京大学(d.lab/VDEC)を中核拠点とし、スタートアップや大学が高額なEDA(電子設計自動化)ツールや最先端の回路IP(Intellectual Property)を低廉に利用できる「共同設計プラットフォーム」の構築である¹。

特筆すべきは、提供される回路IPに関する「権利の帰属(所有権の切り分け)」の厳密なルール化である。これまでの産学連携や知財提供においては、権利の所在が曖昧になりがちであったが、事務局案では以下のような明確な方針が示されている。

知財の区分	定義と性質	権利の帰属先	目的と効果
背景知財(Background IP)	利用前からIPプロバイダや拠点が保有していた既存の知財や検証用モデル。	元のIPプロバイダ	既存技術の権利を保護し、プロバイダのプラットフォーム参加インセンティブを維持する。
得られた知財(拠点の設備や提供IPを利用して、利用者が	利用者(スタートアップ)	利用者の開発成果を独占させ、将来的なIPOや

Foreground IP)	新たに生み出した発 明や独自の回路ブロッ ク。	等)	M&Aといった出口戦略 を阻害しないセーフティ ネットとする。
----------------	-------------------------------	----	---------------------------------------

この知財ルールの特化は、日本の設計環境において長年の障壁であった「高いライセンス料」と「複雑な契約交渉」という二重の壁を取り払い、AIスタートアップが自社のコア技術を保護しながら迅速にハードウェア開発に参入するための極めて重要なインフラとなる⁴。

3. 現行の知財・データ戦略に対する専門的妥当性の評価

2026年の戦略が提示した知財・データへのアプローチは、過去の産業政策の反省を冷徹に踏まえた上で構築されており、極めて高い妥当性を持っていると専門的に評価できる。

3.1. 「疎結合型」アーキテクチャへの適応と標準化によるガラパゴス化の回避

かつての日本のロボット産業は、各企業が独自のソフトウェアと専用ハードウェアをブラックボックス化して擦り合わせる「密結合型」のアプローチによって、高品質かつ高信頼な製品を生み出し、競争優位を保ってきた¹。しかし、デジタル化とAIの進化により、機能モジュールを標準的なインターフェースで統合し、ソフトウェアの更新によって多様なタスクに柔軟に対応する「疎結合型」およびソフトウェア・ディファインド・ロボット(SDR)への移行が不可逆的な世界潮流となっている¹。

本戦略が、特定の専用ロボットの特許網で市場を防御する閉鎖的なアプローチを放棄し、インターフェース、データ形式、安全論証の「標準化・共通化」を進め、オープンな開発環境の構築へと舵を切ったことは、過去のIT政策におけるガラパゴス化の轍を踏まないための必然的かつ妥当な判断である¹。基盤技術をコモディティ化させ、その上のアプリケーション、データの質、そして現場へのインテグレーションで付加価値を生むという戦略は、グローバルなテクノロジー産業の歴史的教訓に即した最適解である。

3.2. 「統合力・運用力」へのリソース集中による国際競争力の再定義

サイバー空間におけるLLM開発競争において、日本は計算資源の規模とWeb上のテキストデータ量を梃子とした「規模の競争」で先行する米国や中国に事実上の後れを取った¹。しかし、フィジカルAIは必ず「物理的な身体」と「現実世界の不確実性」を伴う¹。

日本が世界に誇るモーター、減速機、高精度センサーといったコンポーネント産業の厚みと、それらを統合して安全に長期間運用する現場のノウハウは、他国が圧倒的な計算資源をもってしてもサイバー空間のシミュレーション上だけでは容易に模倣・生成できない¹。この日本の相対的優位性を正確に再定義し、「統合力・運用力」を国家として保護すべき最大の無形知財と位置づけ、そこに官民の投資(1兆円超のAI投資枠組みや50兆円の官民投資誘発目標)を集中させる戦略は、産業競争力の観点から極めて理にかなっている¹。さらに、知能がハードウェアという「物理的なDRM(デジタル著作権管理)」と不可分に結びつくことで、サイバー空間単体で起こり得るAIモデルの安易なコピーや流出を防ぐという副次的な防衛効果も期待できる。

3.3. 供給・需要の一体設計と「PoC量産国」からの脱却

2015年の「ロボット新戦略」や2019年の「ロボットによる社会変革推進計画」に対する専門機関の最大の批判と反省点は、技術開発や実証を先行させ、需要創出を市場原理に委ねるといった直線的なアプローチをとった結果、量産化とコストダウンが進まない「死の谷」に陥ったことである¹。供給側は十分な需要が見込めないために量産投資に踏み切れず、需要側は導入コストが下がらないために導入を見送るといった「悪循環」が長年の課題であった¹。

本戦略は、知財の創出や研究開発（供給側）と、ルール整備や調達環境の構築（需要側）を初期段階から不可分なものとして一体的に設計している¹。特に、災害対応、インフラ保守、防衛分野といった官公需を活用し、政府自身が継続的な調達のコミットメント（アンカーテナンシー）を示すことで、企業に対する知財投資と量産投資の強力なインセンティブを提示した点は、過去の政策からの大きな進歩であると評価できる¹。

4. 知財戦略と社会実装を阻む深層課題と問題点

戦略の方向性は全体として極めて妥当であるものの、その社会実装に向けた実務レベル、とりわけ法制度、責任分界、およびデータの権利処理の領域には、乗り越えるべき深刻な深層課題が存在する。専門家や産業界の分析からは、現状のままでは2040年の市場獲得目標に届かない可能性を示唆する以下の問題点が浮き彫りとなっている¹。

4.1. データトラストの欠如と権利処理の複雑性によるデータ集約の停滞

戦略の核心は「現場データを守りつつ学習資産化する」ことにあるが、現場の中小製造業やサービス事業者が、自社の競争力の源泉である貴重なノウハウ（暗黙知）をデータとして外部のプラットフォームに提供するためのインセンティブ設計が著しく不足している¹。

現状では、データを提供した企業に対する明確な経済的還元モデルや、提供したデータが競合他社に流出・悪用された際の確固たる法的保護枠組み（データトラストの法的基盤）が十分に整備されていない²。データの質の高さがフィジカルAIの性能に直結する一方で、データの帰属や二次利用に関する権利処理の不確実性が、エコシステム形成の最大のボトルネックとなっている¹。企業が「自社の知財が搾取されるだけではないか」という疑念を抱く限り、AI-Readyデータの集約は机上の空論に終わる。

4.2. PL法（製造物責任法）の限界と民事責任の曖昧さ

AIロボティクスの本格的な導入を需要家（ユーザー企業）に躊躇させる最大の要因は、ハードウェアの価格や技術的制約以上に、「事故発生時の責任の所在」の不透明さである¹。

2026年4月9日、経済産業省は「AI活用における民事責任の解釈適用に関する手引き」を公表し、AIを人間の判断を前提とする「補助／支援型AI」と、AIの判断にそのまま依拠する「依拠／代替型AI（自律走行ロボット等）」の2類型に分類した上で、不法行為法および製造物責任法の観点から民事責任の解釈指針を示した⁵。

AI利活用における民事責任解釈と知財への影響（2026年 経産省手引き）

評価項目	補助／支援型AI	依拠／代替型AI
定義 Definition	人間が最終判断を下すことが前提のAI	AIの判断にそのまま依拠することが合理的なAI（人間の判断を介在させずに用いる）
想定事例 Use Case	弁護士業務支援AI、画像生成AI、取引審査AI など	自律走行ロボット（AMR）、外観検査AI、配送ルート最適化AI など
責任の所在 Liability Focus	不法行為責任 はAI開発者よりも利用した本人（人間）に帰属しやすい傾向がある。	システムが「同種業務における通常人の作業水準と同等以上」と評価できる場合、AIを用いる合理性が認められやすく、利用者の過失が否定される可能性がある。
製造物責任への影響 PL Law Impact	主に利用する人間側の責任が問われやすく、AI出力に対する利用者の過失の有無が焦点となる。	製造物責任 の観点から、AIをハードウェアと一体の「製品」と捉えるかどうか焦点となる。（※EU改正法ではAIシステムを含むソフトウェアも「製品」として明示的に対象化されている）
知財・運用設計 IP & Data Strategy	専門的な業務等でAIの誤出力をそのまま利用した場合、人間側が「出力を精査すべきだった」という注意義務違反を問われやすい。そのため、契約書作成や確認フロー等の運用体制設計が重要となる。	システムの適切な運用レベルと水準の証明が、企業として法的リスクの見通し（予見可能性）を立てる上で重要となる。

自律走行ロボット等の「依拠／代替型」においては、人間による監視義務が軽減される反面、システムの設計・製造上の瑕疵（PL法）が厳格に問われる方向性が示されている。

Data sources: [Innovatopia](#), [経済産業省](#)

しかし、この手引きはあくまで現行法の「非拘束的な解釈指針(ソフトロー)」にとどまるという致命的な限界がある⁵。自律的に状況を判断して物理空間で動作するフィジカルAIが、日本のPL法における「製造物」として法的にどう扱われるべきか、またソフトウェアのバグ、通信障害、予期せぬ学習結果に起因する損害について、ロボットメーカー、AI基盤モデル開発者、現場の運用事業者の間でどのように責任を分担すべきかが、法廷の場を想定したハードローとして確定していない¹。

国際的な法制度の動向と比較すると、日本の遅れは顕著である。欧州(EU)では2024年に発効した改正製造物責任指令によって、ソフトウェアそのものが明示的に「製品」として対象化され、立証責任の転換を含む厳格な保護ルールが適用された⁵。このような法的位置づけの曖昧さが続く限り、需要家側は事故発生時の莫大な賠償リスクを算定できず、投資回収不安(ROIのボトルネック)が解消されないため、本格的な社会実装は進まない¹。

4.3. 法体系の「束ね型(パッチワーク型)アプローチ」に起因する規制遅延リスク

日本政府は、AIやロボットに関する法律について、欧州のAI法(AI Act)のような包括的かつ単一の新法(例えば「AIロボット基本法」)を制定するのではなく、AI基本計画、AI事業者ガイドライン、さらに既存の各業法(道路交通法、消防法、労働安全衛生法など)を個別に手当てしていく「束ね型(パッチワーク型)」のアプローチを採用している¹。

このアプローチは技術の急速な変化に対して既存の枠組みで柔軟に対応できるという建前がある一方で、実務上は重大な弱点を内包している。責任分界の明確化や安全性審査の基準策定が、国土交通省、農林水産省、厚生労働省、警察庁、消防庁といった各管轄省庁の裁量と対応スピードに完全に委ねられてしまうのである¹。省庁間の調整コストが増大し、産業ごとの「規制対応力」によって実装速度に著しいばらつきが生じるリスクがある。結果として、統一的な知財やデータの取り扱いルールが形成されず、ロボット開発事業者は分野ごとに異なる複数の規制当局との複雑な個別交渉を強いられる事態が懸念される。

4.4. Sim2Realギャップと知財帰属の不確実性

技術開発に対する公的支援が、計算資源の確保や基盤モデルの開発といった「上流」に偏重した場合、日本は実用化に至らない小規模な実証実験を延々と繰り返す「PoC(概念実証)の量産国」に転落するリスクがある¹。

特にフィジカルAI開発における最大の技術的障壁は、仮想空間のシミュレーションで構築されたAIモデルが、現実の複雑な物理環境(摩擦、照明変化、予期せぬ障害物)では意図通りに機能しない「Sim2Real(Simulation to Reality)ギャップ」である¹。このギャップを埋めるためには、CoE(中核拠点)等のモックアップ環境や実現場のテストベッドでの徹底的な実証と微調整が必要となる。しかし、その実証プロセスにおいて、複数企業が協働して得られたデータや派生する知財権(Foreground IP)の帰属が不明確なままでは、民間企業は本質的な開発リソースの投入やコア技術の開示をためらうことになる¹。知財の帰属ルールと実証環境の整備は、不可分の課題として認識されなければならない。

5. 戦略の実効性を飛躍させるための解決策と政策提言

上記の深層課題を克服し、「AIロボティクス戦略」が掲げる2040年の世界シェア3割超(20兆円規模)という目標を単なる希望的観測からベースケースシナリオへと引き上げるためには、知財・法制度面における抜本的な環境整備が急務である。専門家や産業界の分析に基づき、以下の4点の解決策を政策として提言する。

5.1. 官公需(アンカーテナンシー)を活用した一体パッケージ型の知財調達

市場の「需要なき量産回避」の悪循環を断ち切るためには、政府・自治体自身が強力な「アンカーテナント(継続的な大口需要家)」として市場に介入することが最も確実な処方箋である¹。災害対応、インフラ保守、防衛、公共医療・介護などの公的セクターにおいて、5年スパンで3,000億円から8,000億円規模の継続的な調達計画を明示することで、企業に量産化とモデル改善のための知財投資判断を促すべきである¹。

その際、調達における知財条項を戦略的に設計する必要がある。ロボットのハードウェア単体を購入するのではなく、ハードウェア、AIモデル、そして現場へのインテグレーション(SIerの運用保守体制)をセットにした「一体パッケージ」としてサービス調達を行う¹。同時に、国費を用いた実証事業や公共調達を通じて現場から得られた「Foreground IP(新たに得られたデータセットや運用ノウハウ)」については、国庫に帰属させるのではなく、開発・運用を担った民間企業側への帰属を広く認める契約モデルを標準化する。これにより、民間企業の技術蓄積と、他産業への横展開(スピノフ)を強力に後押しする。

5.2. データトラスト法制の確立と「得られた知財」の保護強化

高品質な「身体知」をデータスペースに集約し、AI-Ready化を推進するためには、データ提供企業が自社のノウハウ流出リスクを懸念せず、適正な対価を得られる「データトラスト(情報信託機能)」の仕組みを法的に整備し、信頼の基盤を構築する必要がある¹。

具体的には、提供された現場データが基盤モデルの性能向上に貢献した度合い(寄与度)をブロックチェーン等の技術を用いてトラッキングし、モデルの商用利用収益からデータ提供者へロイヤリティが自動的に還元されるスマートコントラクトやインセンティブ設計を実装する²。さらに、センサーを通じて取得された生データそのものは「営業秘密」として厳重に保護しつつ、そこから抽出された一般的な物理法則やロボットの基礎動作モデル(基盤モデルの重み)については、特定の企業の知財に帰属させない共有資産として扱うガイドラインを策定し、情報の切り分けを明確化する²。

5.3. 責任分界点のハードロー化と安全性認証・専用保険制度の連動

AIによる損害賠償リスクへの懸念を払拭し、需要家の投資を喚起するためには、ソフトローであるガイドラインの運用にとどまらず、ハードローへの段階的な移行を見据えた法的安定性の確保が必要である¹。

政府は、「AIセーフティ・インスティテュート(AISI)」が定める高度な安全評価基準を満たし、所定の運用手順を遵守して導入されたロボットシステムについては、予期せぬ事故が発生した場合でも、提供者および利用者の過失責任を一定範囲で免責(または賠償額の上限を設定)する「セーフハーバー・ルール」の導入を検討すべきである¹。

これに連動して、民間保険会社と協働し、製造物責任(PL)リスク、サイバーセキュリティリスク、およ

び事業中断リスクを包括的にカバーする「AIロボティクス専用保険」の創設を政府が後押しする。公的な安全性認証を受けたシステムに対しては保険料を優遇する仕組みを構築することで、安全なシステム設計とデータ実装に対する経済的なインセンティブを高め、社会受容性を担保する¹。

5.4. 国際標準化(デジュール/フォーラム標準)の主導による「信頼のブランド」構築

基盤モデルの完全な「自前主義(ガラパゴス化)」に陥ることを避けつつ、グローバルな競争優位を保つためには、日本が強みを持つ「フィジカル側の表現力と圧倒的な堅牢性(安全性・保守性)」を世界標準として打ち立てる知財戦略が不可欠である¹。

産学官の中核拠点(CoE)や日本ロボット工業会(JARA)等を通じて、AISIの評価基準や、日本特有の高精度なリアルデータ取得・管理プロセス、さらには人とロボットの協働における安全基準(JIS B 8445、ISO 10218-1:2025等)への対応実績を、国際標準化機構(ISO)などのデジュール標準に積極的に提案し、ルールメイキングを主導していく¹。日本の認証基準をクリアしたAIロボットシステムが、海外市場においても「品質・安全が担保された信頼できるシステム」としてプレミアム価格で取引されるよう、標準化と知財戦略を連携させ、世界市場における「信頼できるフィジカルAI」のブランドを確立することが求められている¹。

6. 結論

2026年3月に公表された「AIロボティクス戦略」は、日本が長年培ってきた「身体知」とハードウェアの「統合力・運用力」をフィジカルAI時代の新たな知的財産として再定義し、オープンソース基盤とクラウドな現場データを組み合わせた高度なエコシステムへと転換を図る、極めて妥当性の高い国家戦略である。

しかし、その野心的な目標を社会実装へと繋げる道程には、PL法を含む民事責任の曖昧さ、データ提供に対する経済的インセンティブの欠如、「束ね型」の法体系による規制適用の遅延リスクといった、看過できない問題点が横たわっている。政府および産業界は、モデル開発という「上流」の技術投資に満足することなく、明確な責任分界の法制化、専用保険の創設、データトラストの形成、そしてアンカー需要の創出という「下流(実装・運用・制度)」の知財インフラ構築へ早急にリソースを振り向ける必要がある。

現場のリアルな課題に寄り添い、法制度と技術のギャップを埋める「実装力」を国家レベルで確立することができれば、日本はサイバーAI競争の劣勢を跳ね返し、AIロボティクス分野における国際的な主導権を握り、真の「日本再起」を実現することが可能となる。本戦略は、その長く険しい道程の確かな第一歩であるが、勝敗を決するのはこれからの迅速な制度設計と実行力に他ならない。

引用文献

1. AIロボティクス戦略の調査と評価 Gemini.pdf
2. 国産AIへの開発投資を成長につなげる条件とは？ フィジカルAI時代 ..., 5月9, 2026にアクセス、<https://www.mri.co.jp/knowledge/column/20260323.html>
3. 最新情報 | AIROA, 5月9, 2026にアクセス、<https://www.airoa.org/ja/news>
4. 第2回AI・半導体ワーキンググループ (METI/経済産業省), 5月9, 2026にアクセス、

https://www.meti.go.jp/policy/mono_info_service/joho/conference/seichosenryakuwg/aisemicon02/aisemicon02.html

5. 経済産業省「AI民事責任手引き」—補助型・代替型の2類型で責任 ..., 5月9, 2026にアクセス、<https://innovatopia.jp/tech-social/tech-social-news/95575/>
6. AI利活用における民事責任の解釈適用に関する手引き 概要資料, 5月9, 2026にアクセス、<https://www.meti.go.jp/press/2026/04/20260409001/20260409001-2.pdf>
7. 「AI利活用における民事責任の解釈適用に関する手引き」を公表しま ..., 5月9, 2026にアクセス、
<https://www.meti.go.jp/press/2026/04/20260409001/20260409001.html>
8. AI事業者ガイドライン(第1.2版)別添(付属資料)令和8年3月31日別添.はじめに - 総務省, 5月9, 2026にアクセス、
https://www.soumu.go.jp/main_content/001064286.pdf