

[Main Title]

日本のAIロボティクス戦略における

知財戦略

2040年・20兆円市場獲得に向けた妥当性評価と7つの課題解決提言

投資ロードマップと知財基盤の構造的ギャップを埋めるために

現在: 2024-2025

知財戦略の構造的欠如

「AIロボティクス
戦略」始動。

基盤技術へ300億円超、
ロボット基盤モデル
へ205億円の
巨大投資。

目標: 2040

フィジカルAI・AIロボット分野で
世界市場シェア30%超、
20兆円の市場獲得。

戦略策定（2025年11月）と「知財推進計画
2026」（2025年6月）の間に5カ月の時間差
と政権交代による断絶が発生。戦略分野の知
財空白が致命的なリスクに。

日本の競争力：4つの強固な知財基盤

Japan's AI Robotics Potential



ハードウェアの 知財優位

産業用ロボット特許シェア
世界第2位（約21%）。精密減速機・サーボモーター・特殊センサーなどコアコンポーネントで世界市場の約90%を支配。



AIフレンドリーな 著作権法

著作権法第30条の4。世界で最も柔軟な学習データ収集環境。「思想又は感情の享受」を目的としない利用の広範な許容。



世界最高水準の SEP紛争解決

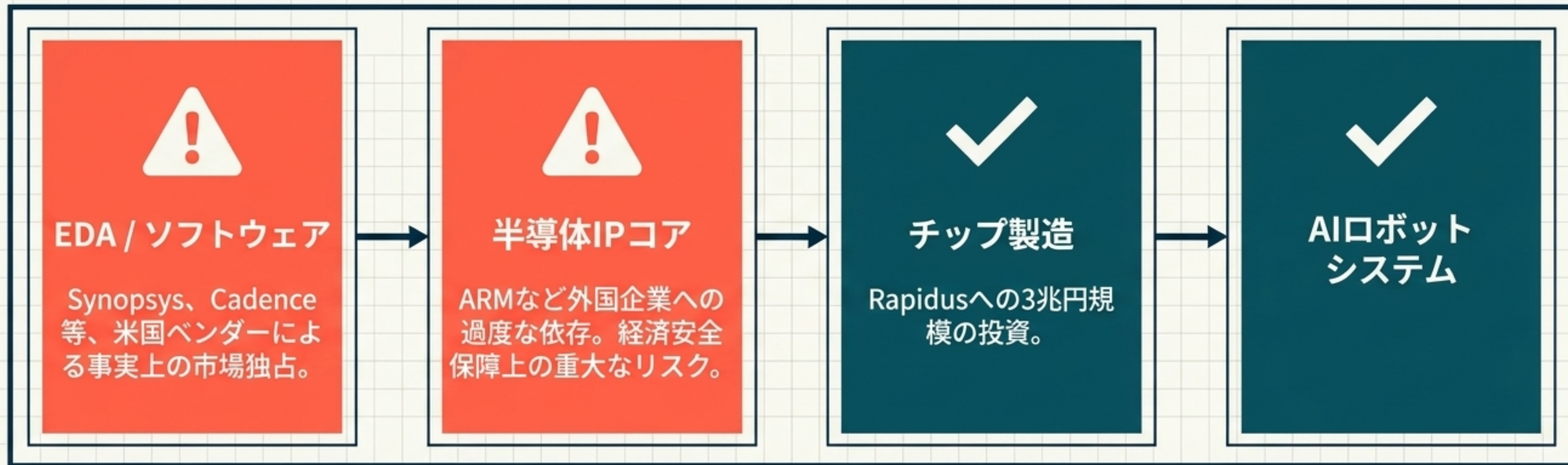
2026年導入の「SEP訴訟ガイドライン」と「SEP調停制度」。世界で最も統合された標準必須特許フレームワークが東京に完成。



企業価値担保権 (2026年施行)

革新的な知財金融。無形資産全体を担保とする資金調達が可能になり、ロボットスタートアップの環境が激変。

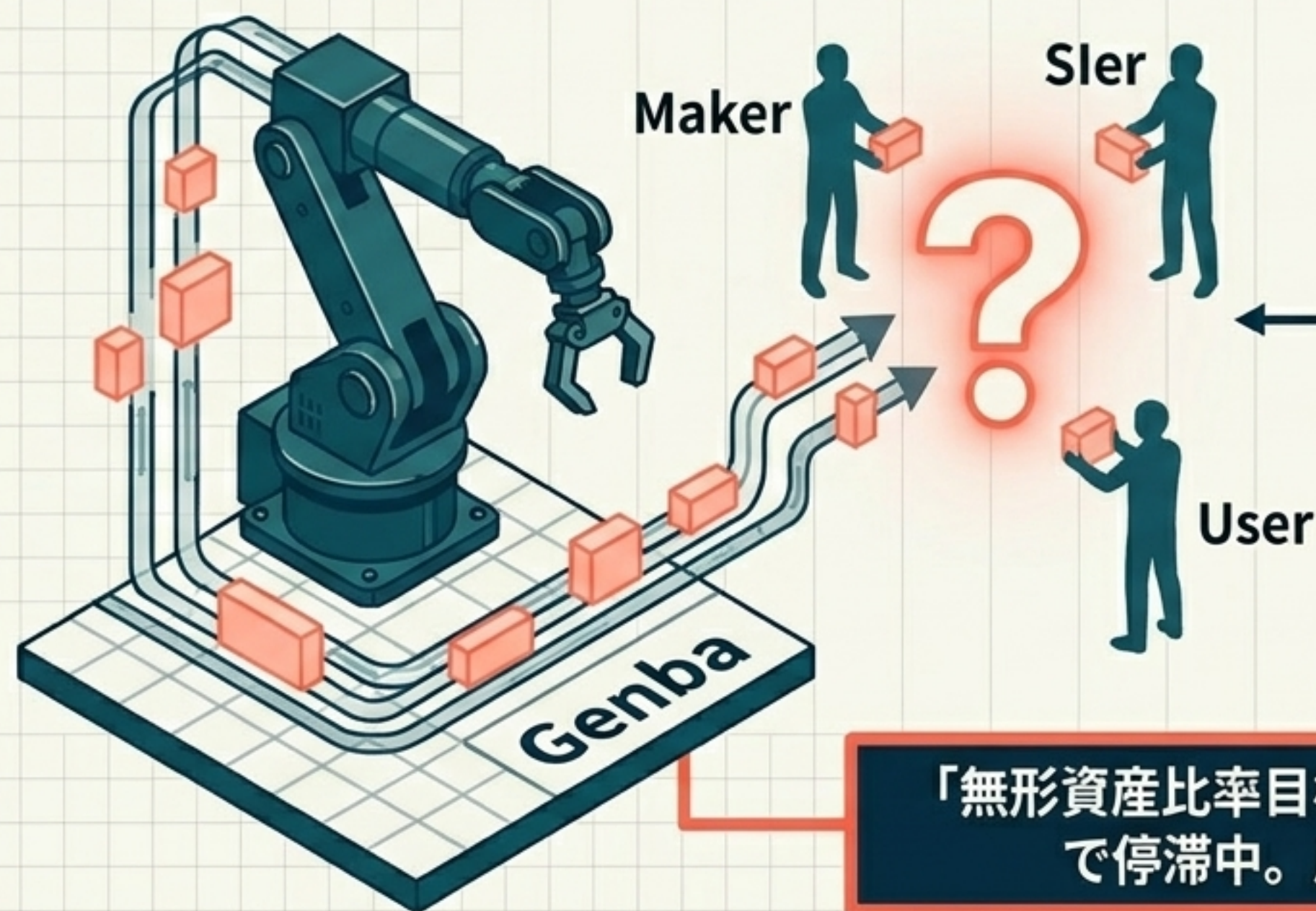
脆弱性 1: System to Silicon 上流のチョークポイント



チップ製造とロボット開発に巨額投資を行う一方、それをつなぐEDA・IPコンポーネントが海外依存状態。知財連携戦略が完全に欠落している。

脆弱性 2: 「現場知」データのブラックホール

AIロボットの競争力の核心は「現場データ」だが、その権利設計が未整備。

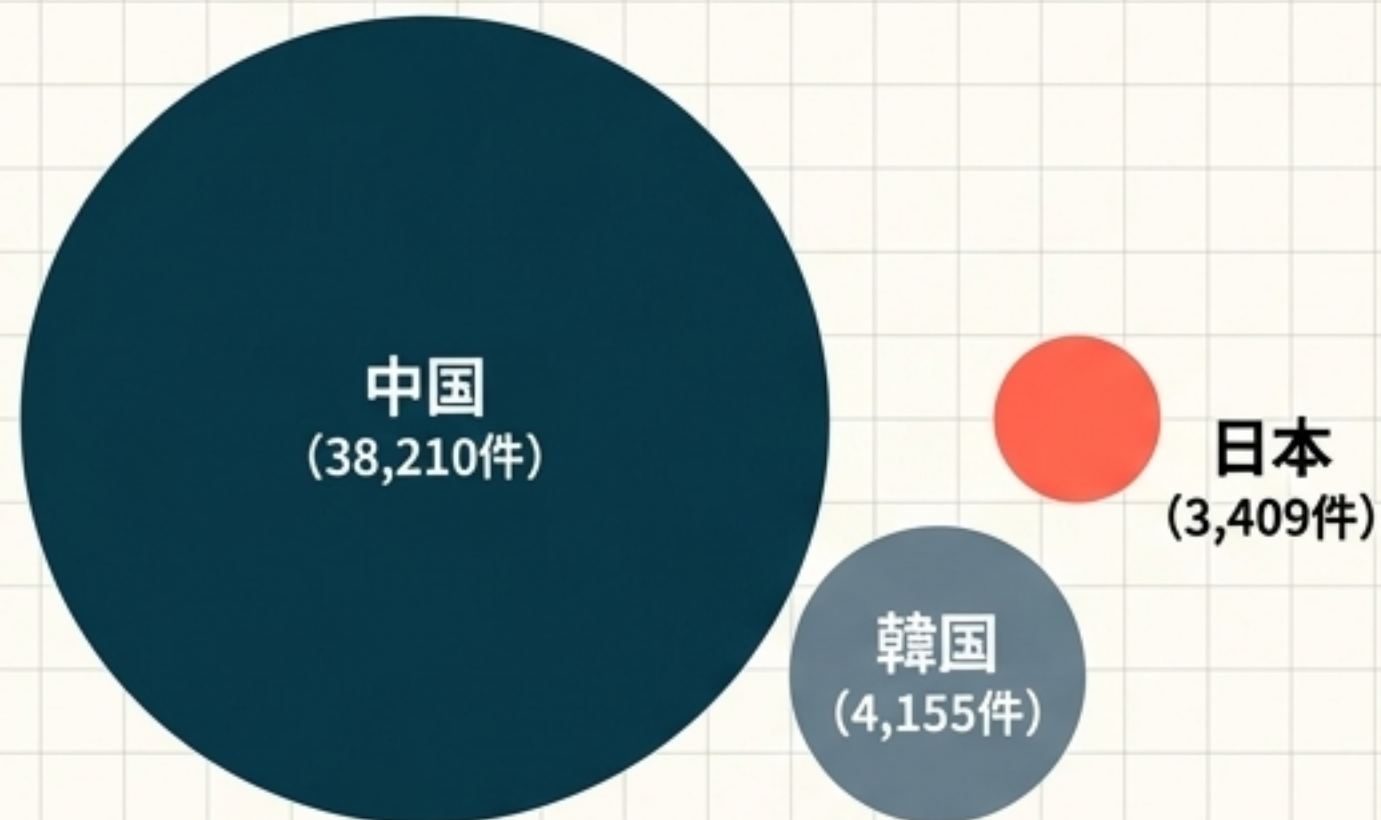


- 生成データの帰属は誰か？（ロボットメーカーか、導入Slerか、運用企業か）
- 「産業データスペース」構想は存在するが、具体的な法的枠組み（ルール）が不在。
- 中小企業がデータ提供する際の知財保護メカニズムが欠如。

「無形資産比率目標（日経225で50%超）」に対し、現状は約32%で停滞中。産業データの価値化が追いついていない。

脆弱性 3: AI特許のグローバル格差と制度的空白

生成AI特許の圧倒的劣勢



日本は中国の1/10以下。

現行法の限界

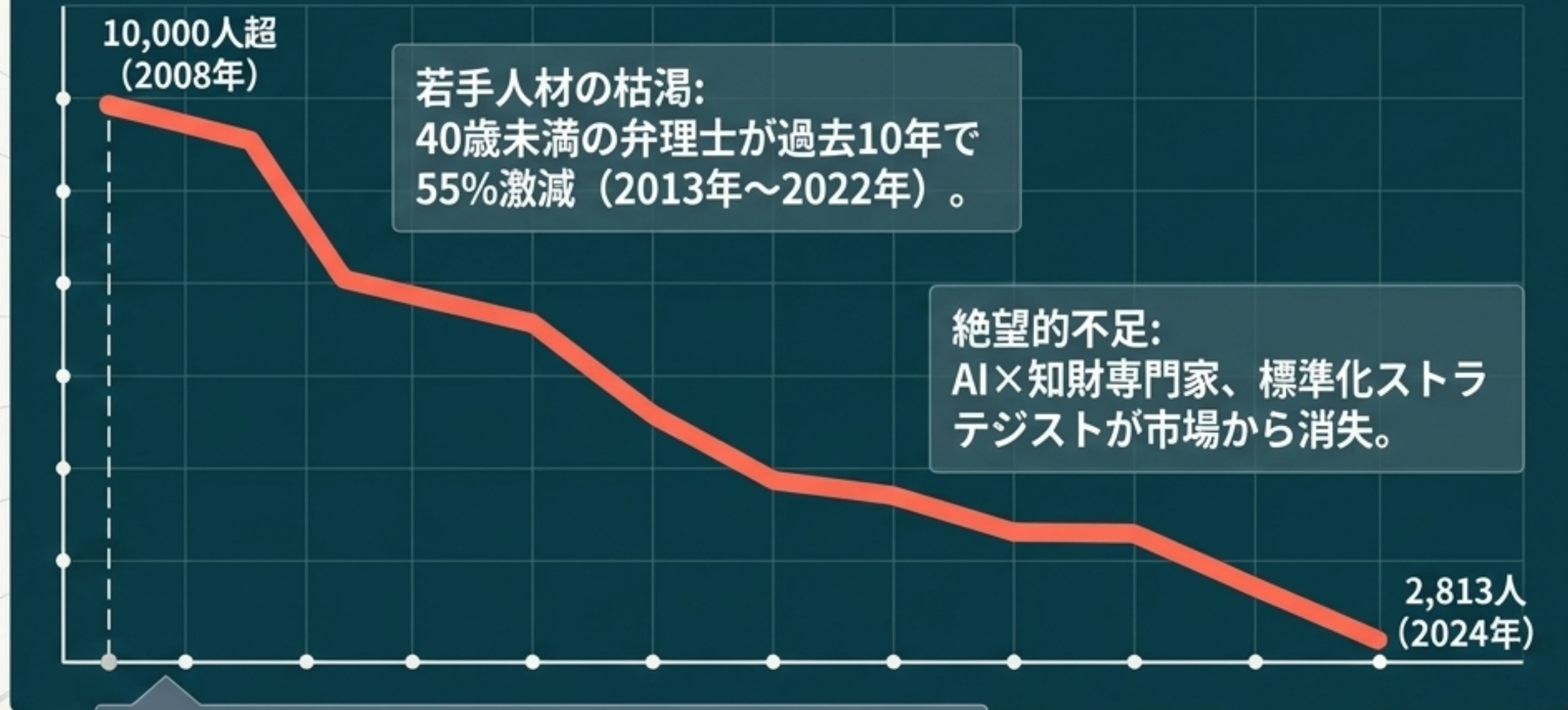


- DABUS事件判決（東京地裁・IP高裁）。
- 「発明者は自然人に限定」という現行法の限界。

基盤モデルが自律的に最適化・改良を行う次世代AIロボットにおいて、技術成果を保護する法制度が完全に空白状態。

脆弱性 4: 知財実行人材の構造的崩壊

弁理士試験受験者の推移



WIPO知財意識調査 (2025年) : 日本は74カ国中64位。
APAC14カ国中で「最下位」。

危機警告: このままでは10年後の2030年代に
「知財実施能力」そのものが消滅する。

グローバルな障壁: EU AI法と技術秘匿のジレンマ

フィジカルAI・協働ロボットはEU AI法において「ハイリスクAI」に分類。2026年8月より本格適用。



The Conflict

開示義務:

- 動作ログの提出、説明可能性の担保、人間による監視 (Human Oversight) 設計の義務化。

知財リスク:

- コンプライアンス対応が、貴重な技術ノウハウやデータ情報の意図せぬ流出 (営業秘密の喪失) に直結する懸念。

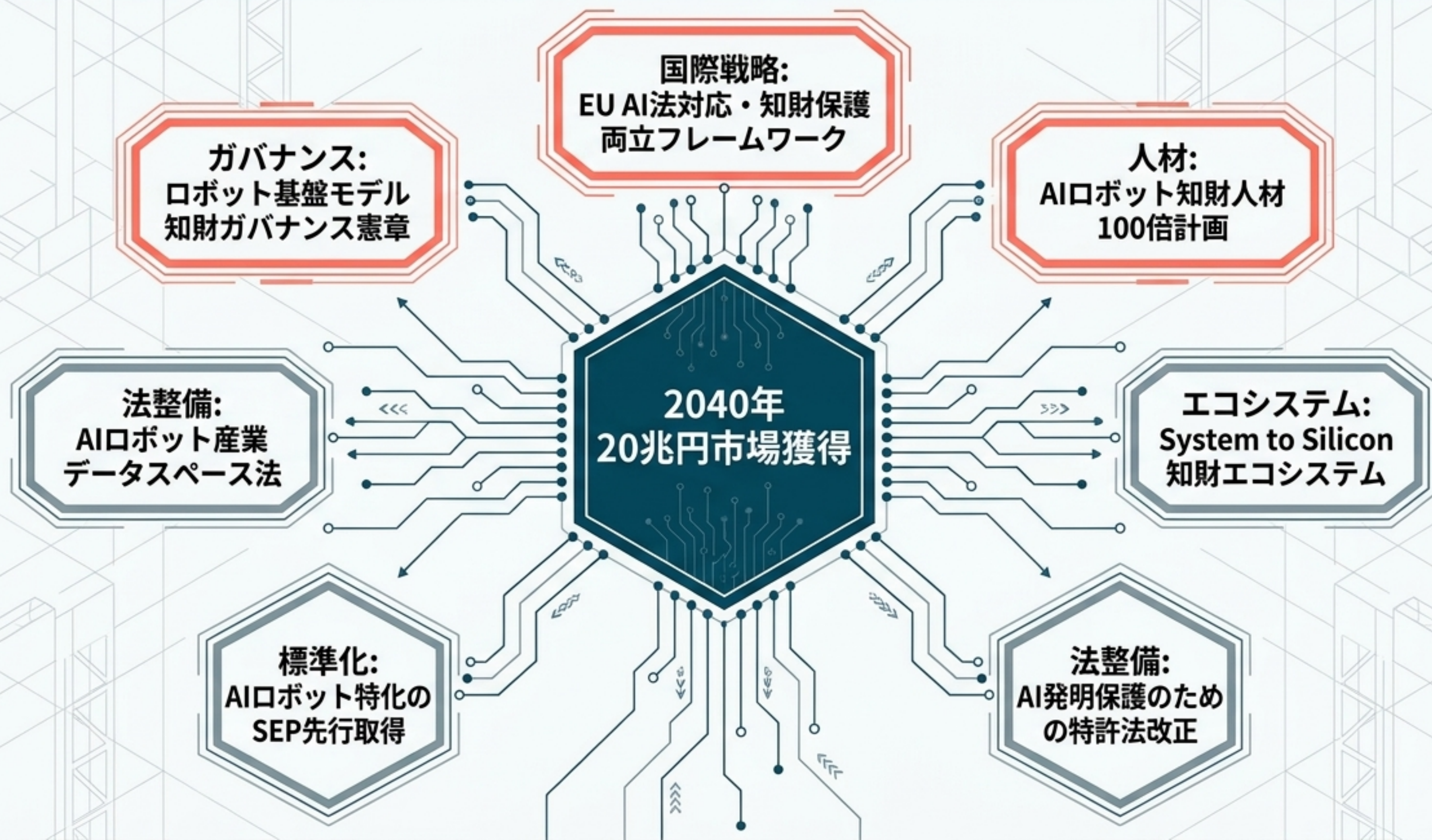
欧州輸出を狙う戦略において、コンプライアンスと知財保護のバランス設計が完全に抜け落ちている。

妥当性評価：技術野心に対する知財基盤の診断

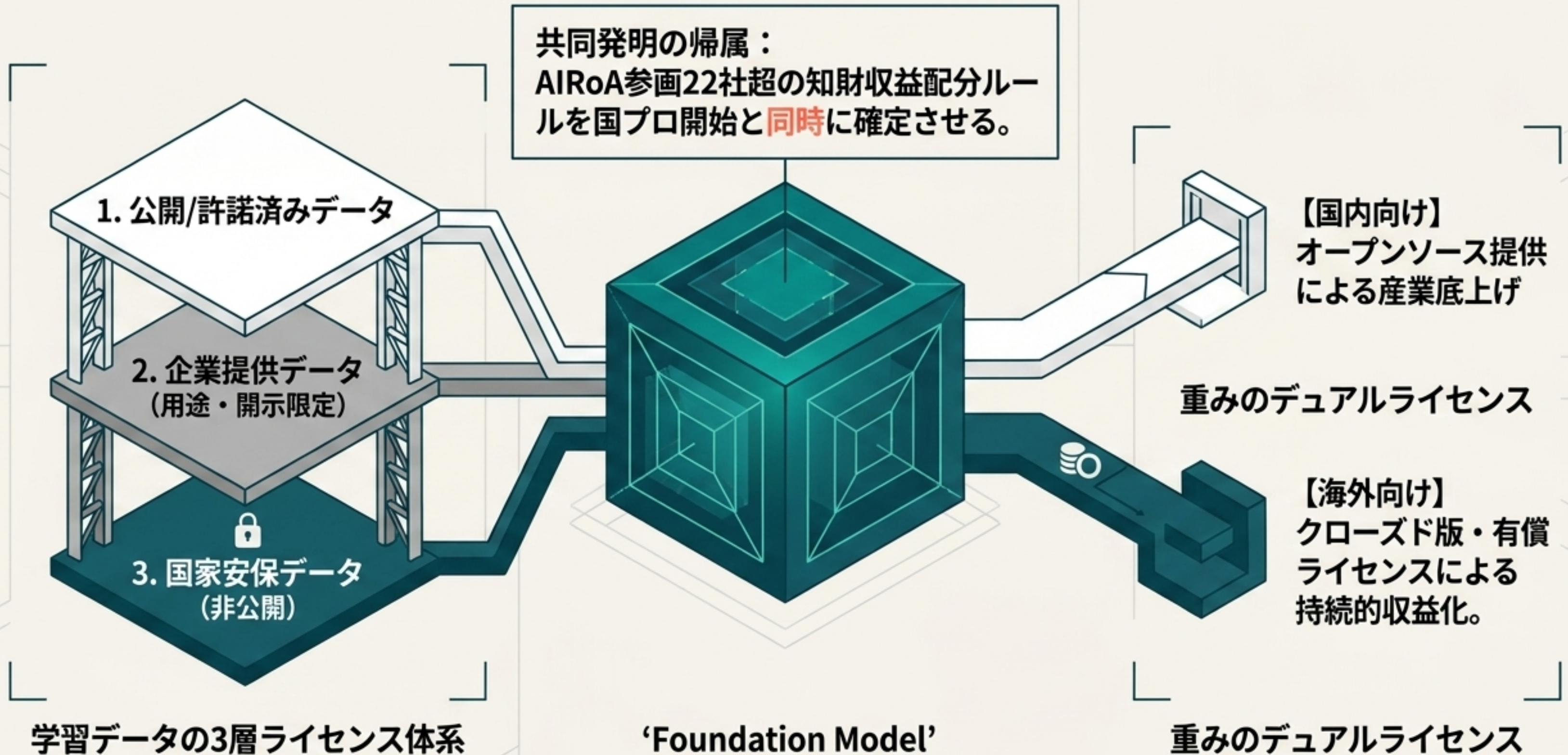
評価軸	評価	根拠・課題
ハードウェア知財の維持	● ◎ 妥当	減速機・サーボ等で世界シェア90%維持。
基盤モデルへの投資規模	◐ * 概ね妥当	205億円は国内最大。 ただし知財収益化モデルが不明。
データ権利設計	✗ 重大な欠缺	産業データスペースの権利帰属ルール未整備。
AI発明の特許保護	✗ 制度的空白	DABUS判決後の立法対応なし。 自律型AI発明が保護不能。
知財人材育成	✗ 危機的	若手弁理士55%減、AI専門知財人材の枯渇。

結論：「産業政策の野心」を支えるべき知財基盤が、致命的な「静かなボトルネック」となっている。

解決策の提言：知財基盤を再構築する7つのアクション



提言 1: ロボット基盤モデル知財ガバナンス憲章



提言 2 & 4: 「現場知」の権利化と次世代AI特許法

AIロボット産業データスペース法



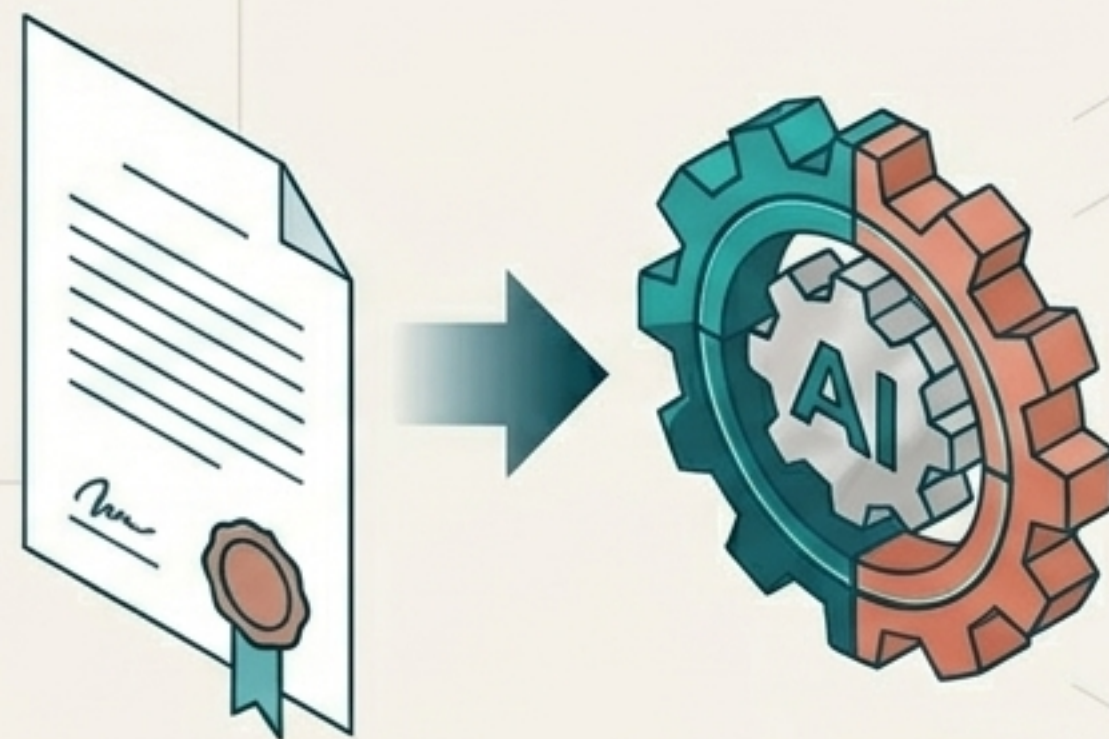
権利三分法：

- (a) ロボット本体データ＝メーカー帰属
- (b) 運用改善データ＝ユーザー企業帰属
- (c) 協調動作データ＝共有

インセンティブと防衛：

データ提供企業への**税制優遇**（R&D拡充）と、
安上重要な「現場知」の**国外流出ブロック**。

AI特許法改正（ポストDABUS）



人間の「**創作的寄与**」を認定・立証する社内
プロセスの標準化と審査実務への反映。

完全自律型AIによる技術成果を保護する**新類型**
「**AI生成技術成果保護権**（仮称）」の創設検討。

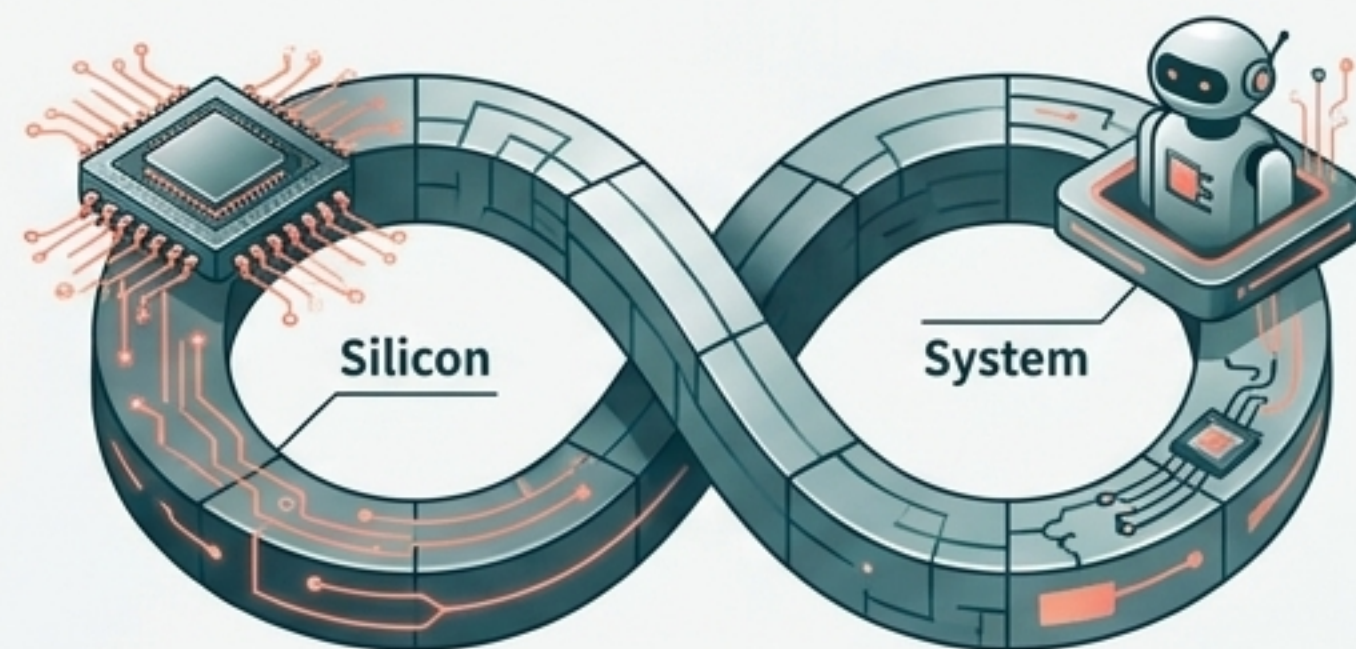
提言 3 & 5: SEP主導権とStoSエコシステムの独立

AIロボットSEP先行取得



- NEDO補助金によるISO/IEC/IEEE等WGへの先行参加費用支援。
- 特許庁(JPO)による「SEPランドスケープ」の定期公開と戦略的出願支援。

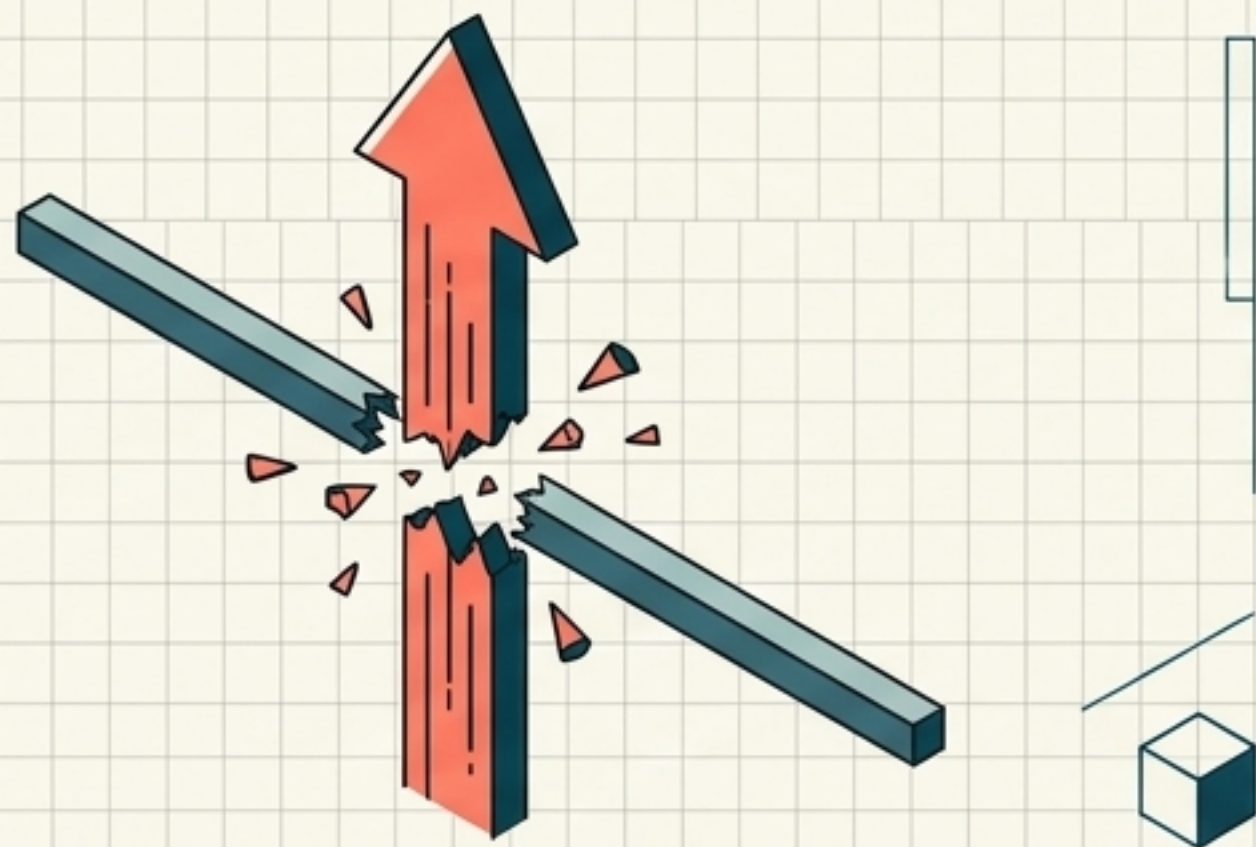
StoS知財エコシステムの構築



- **オープンソース戦略:** RISC-V等を活用した国産EDA・IPコアの産学連携開発により海外依存を脱却。
- **Rapidus連携:** 2nm半導体設計と基盤モデル最適化の共同知財戦略の策定。イノベーション拠点税制の拡充。

提言 6 & 7: 知財人材100倍計画とEU規制突破フレームワーク

人材の緊急ブースト



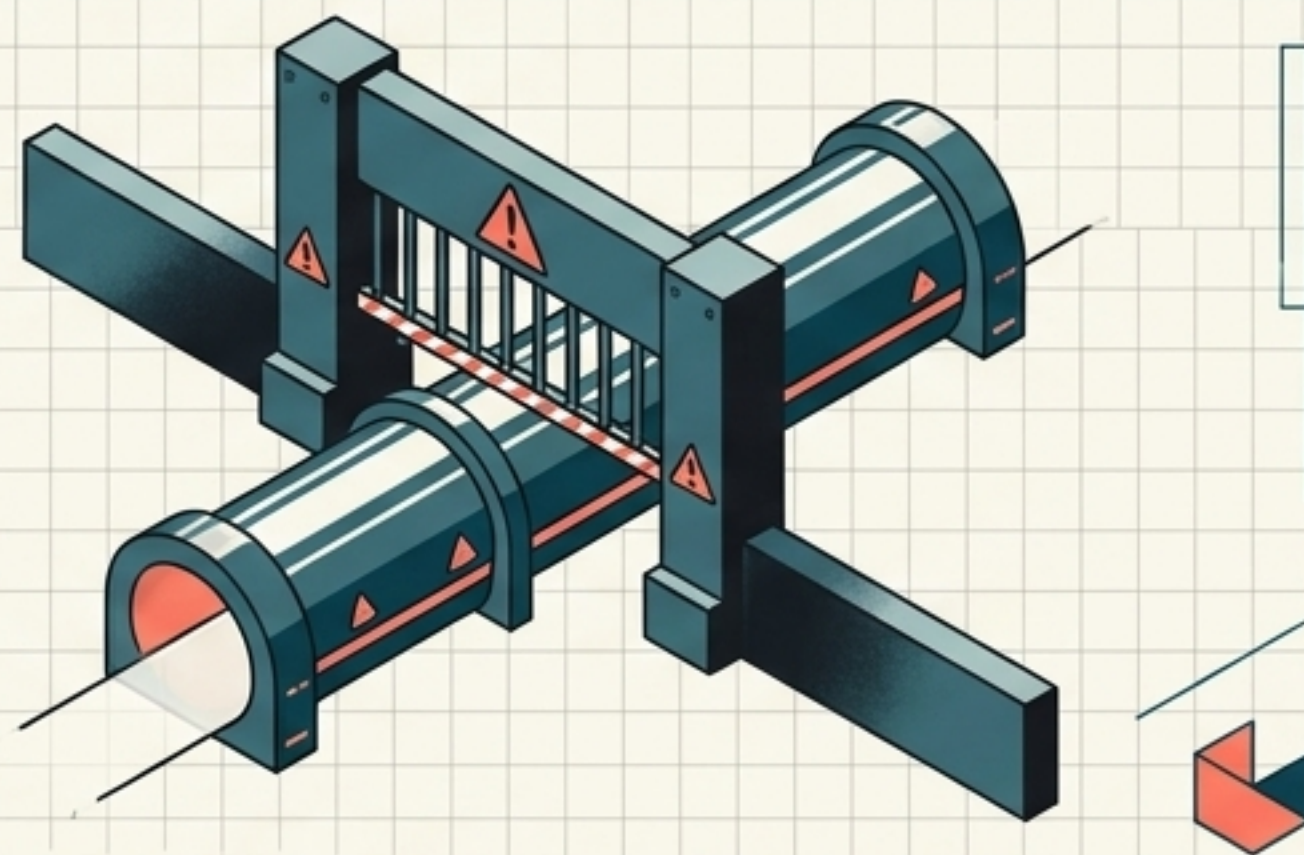
経済的ハードル撤廃:

弁理士試験手数料を大幅軽減 (28,200円 → 5,000円)。

教育の義務化:

大学院AI×知財融合コース創設。NEDO参画企業エンジニアへの知財教育を「参加条件」化。

EU AI法への戦略的適応



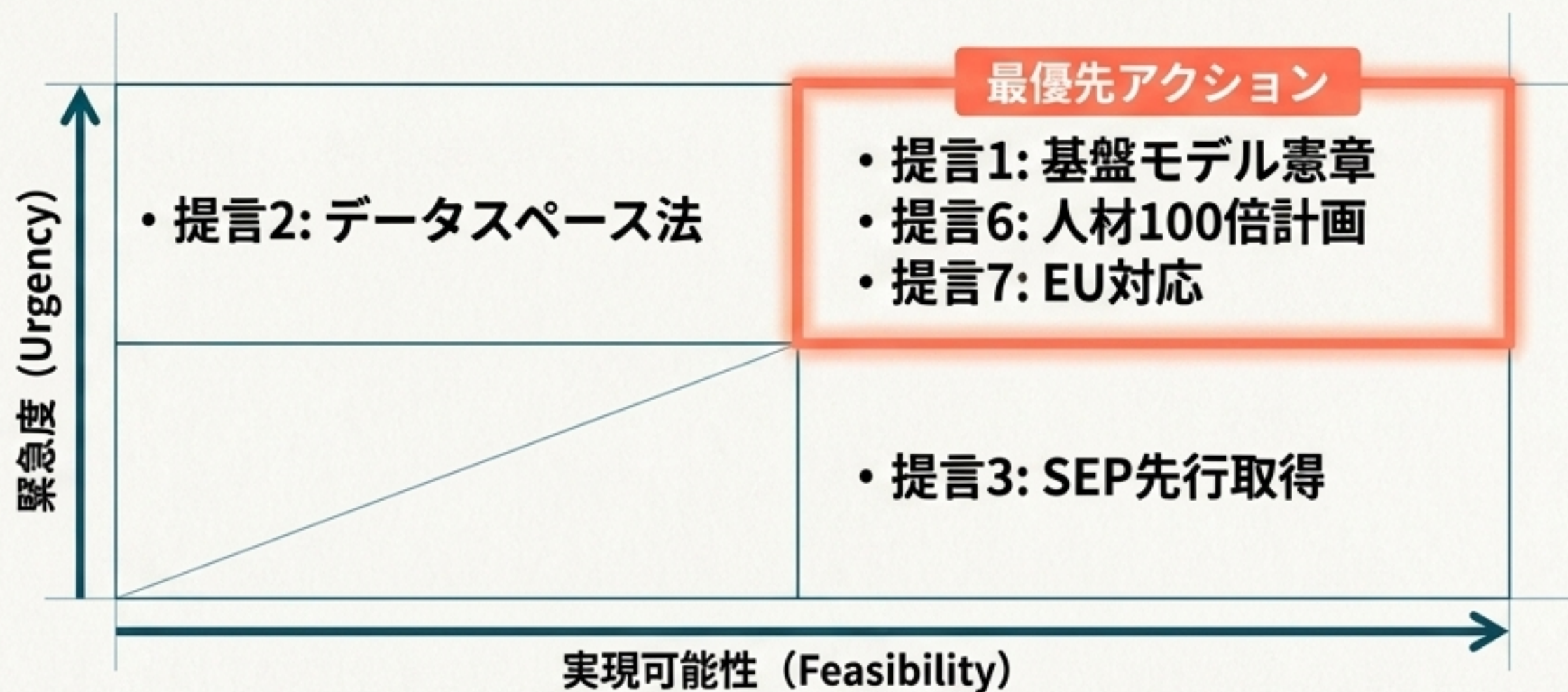
ミニмум開示設計原則:

アルゴリズムを非公開のまま安全性を証明する抽象化レイヤー設計をJARA等主導で標準化。

相互承認:

二重規制コストを削減する日欧間の認証相互承認 (MRA) の交渉推進。

実行マトリックスと結論：2026年「骨太の方針」に向けて



「現場力 × 安全 × 品質」

技術の野心は、実行可能な知財戦略と一体化して初めて結実する。
2026年夏の「骨太の方針」において、知財を投資ロードマップの中心に
据え直すことが、2040年・20兆円市場獲得の絶対条件である。