２０２６年 ７月 ２日
川崎重工業株式会社
国立大学法人大阪大学
ファナック株式会社
株式会社FingerVision
株式会社安川電機

「製造現場視触覚データ収集によるVTLA基盤モデルに向けたデータセットの構築」が経済産業省・NEDO公募事業に採択

－ロボットメーカー3社と大学・センシング企業が連携し、フィジカルAIの社会実装を加速－

川崎重工業株式会社、国立大学法人大阪大学、ファナック株式会社、株式会社 FingerVision、株式会社安川電機は、経済産業省・NEDO (国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構）が公募した補助事業である「ポスト 5G 情報通信システム基盤強化研究開発事業／データエコシステムの構築等に関する研究開発(GENIAC)」に対し、「製造現場視触覚データ収集による VTLA 基盤モデルに向けたデータセットの構築」（以下、本プロジェクト）を提案し、採択されました。

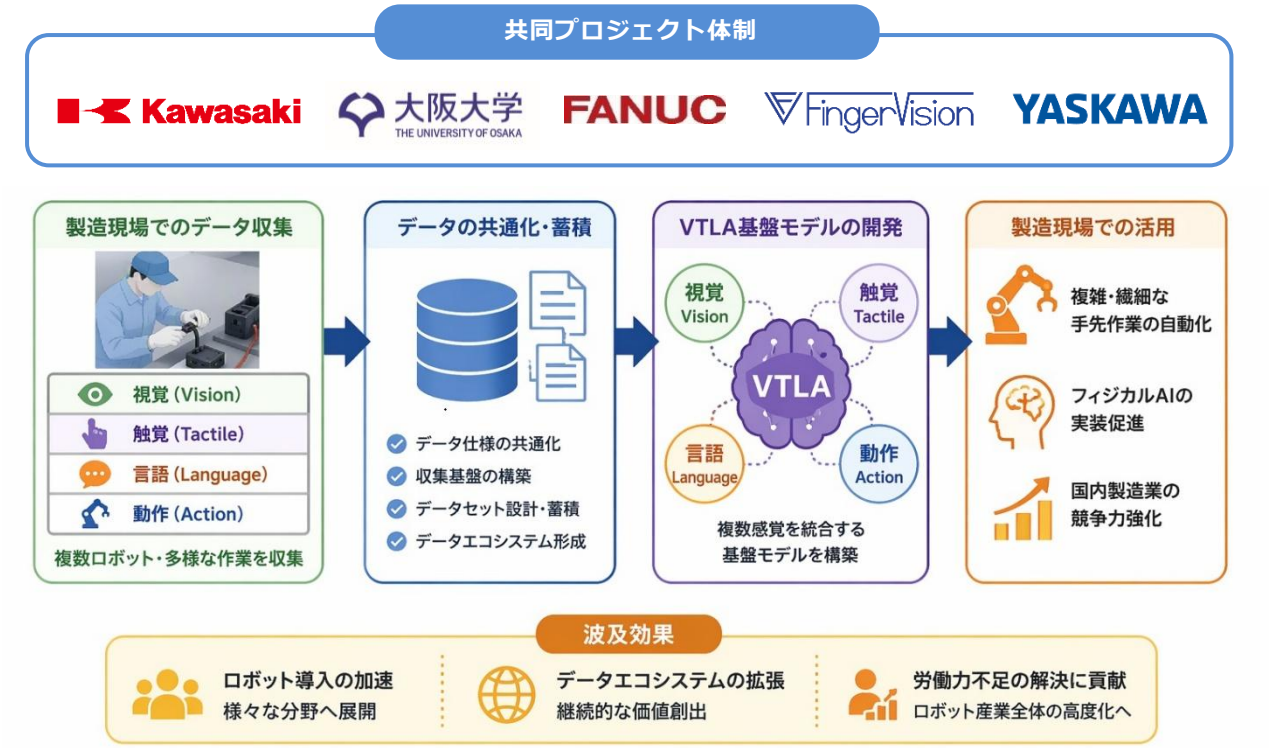
本プロジェクトでは、フィジカルAIの製造現場への実装を促進するため、日本を代表するロボットメーカー3社と、大学、センシング分野やIT分野の企業が連携し、製造現場で収集した視覚（Vision）、触覚（Tactile）、言語（Language）、動作（Action）に関するデータを統合的に扱うことができる「VTLA（Vision-Tactile-Language-Action）モデル」の開発を行います。
また、VTLAモデルに適したデータセットの設計・収集・蓄積を行い、データエコシステムの構築することで、これまで困難であった複雑かつ繊細な手先作業の自動化などを実現します。

なお、実施期間は2026年８月～2027年７月の１年間を予定しており、株式会社ABEJA、国立研究開発法人産業技術総合研究所、国立大学法人東海国立大学機構名古屋大学などの企業・研究機関とも連携し、基盤技術の高度化を図ります。

現在、日本の製造業では、熟練作業者の減少、生産の高度化・多品種化への対応が課題となっており、従来の自動化技術では対応が難しい高度作業のデジタル化が求められています。特に、触覚や力覚などの非視覚情報を含めた作業へのAI活用による自動化の実現が期待されています。

一方で、AI・ロボティクス分野における国際競争が加速する中、日本の製造業が長年蓄積してきた高信頼・高品質な製造データを活用することが産業競争力強化の鍵とされています。

本プロジェクトでは、これらの課題に対し、視覚・触覚など複数の感覚情報を統合したデータ基盤とモデル技術を開発し、製造現場における高度な作業の再現・自動化を実現するとともに、産業競争力の強化に貢献します。



<本プロジェクトの主なポイント>

1）ロボットメーカー３社が共同参画して、データ仕様・収集基盤を共通化し、様々なロボットやデバイスで使用できるデータセットを構築

2）技術の進化スピードを意識した短期間での開発、早期のデータエコシステムの形成

3）触覚情報領域の知見を有するスタートアップ・大学との連携によるVTLAモデルの実証

ロボット業界が一体となって、本プロジェクトを推進することで、製造業のみならず、様々な分野におけるロボット導入を加速し、労働人口減少という社会課題の解決に貢献します。さらに本プロジェクトの終了後も、生み出した成果を基盤としたデータエコシステムの拡張を進め、ロボット産業全体の高度化に寄与していきます。

<参考>

本件に関する経済産業省プレスリリース

https://www.meti.go.jp/press/2026/07/20260702001/20260702001.html

※ニュースリリースに記載している情報は、発表日時点のものです。
変更になる場合がありますので、あらかじめご了承いただくとともに、ご注意をお願いいたします。

以　上