

ムーンショット型研究開発事業（ムーンショット目標3）における プロジェクトマネージャーの決定について

JST（理事長 橋本 和仁）は、ムーンショット型研究開発事業（ムーンショット目標3）のプロジェクトマネージャー（PM）募集における採択者を決定しました。

ムーンショット型研究開発事業は、超高齢化社会や地球温暖化問題などの重要な社会課題に対し、人々を魅了する野心的な目標（ムーンショット目標）を国が設定し、挑戦的研究開発を推進すべき分野・領域などとして文部科学省により定められた研究開発構想に基づき、研究開発を推進するものです。ムーンショット目標に関する研究開発全体の責任者であるプログラムディレクター（PD）の下、PMは、ムーンショット目標の達成および研究開発構想実現に至るシナリオの策定、研究開発プロジェクトの設計、研究開発体制の構築、研究開発プロジェクトの実施管理などを行います。提案はムーンショット目標ごとに募集し、PDがアドバイザーなどの協力を得ながら選考します。

ムーンショット目標3ではPD交代に伴い、目標の達成のため、新たに研究開発プロジェクトを推進することとしました。研究開発プロジェクトの推進責任者となるPMを募集した結果、計53名の応募がありました。書類選考と面接選考を実施し、計14名を採択しました。（別紙1・2）

今後、ムーンショット目標の達成に向けて、より効果的・効率的な研究開発となるよう、採択されたPMは、PDの指揮の下でムーンショット目標達成に至るシナリオ、研究開発プロジェクトの詳細計画などの作り込み（提案した研究開発プロジェクトの内容の見直しなど）を行います。その内容が妥当であるとPDに認められたPMは、研究開発プロジェクトの実施が可能となります。

詳細は以下のウェブページを参照してください。

URL：<https://www.jst.go.jp/moonshot/index.html>

<添付資料>

別紙1：応募数および採択数

別紙2：プロジェクトマネージャー（PM）・研究開発プロジェクト一覧

別紙3：評価者一覧

参考：選考の観点

<お問い合わせ>

<事業に関すること>

科学技術振興機構 ムーンショット型研究開発事業部

〒102-0076 東京都千代田区五番町7 K's 五番町

桜井 省一（サクライ ショウイチ）

E-mail：moonshot-koubo@jst.go.jp ※お問い合わせは電子メールでお願いします。

<報道に関すること>

科学技術振興機構 広報課

〒102-8666 東京都千代田区四番町5番地3

Tel : 03-5214-8404 Fax : 03-5214-8432

E-mail : jstkoho@jst.go.jp

<科学を支え、未来へつなぐ>

例えば、世界的な気候変動、エネルギーや資源、感染症や食料の問題。私たちの行く手にはあまたの困難が立ちはだかり、乗り越えるための解が求められています。JSTは、これらの困難に「科学技術」で挑みます。新たな価値を生み出すための基礎研究やスタートアップの支援、研究戦略の立案、研究の基盤となる人材の育成や情報の発信、国際卓越研究大学を支援する大学ファンドの運用など。JSTは荒波を渡る船の羅針盤となって進むべき道を示し、多角的に科学技術を支えながら、安全で豊かな暮らしを未来へとつなぎます。

JSTは、科学技術・イノベーション政策推進の中核的な役割を担う国立研究開発法人です。

応募数および採択数

ムーンショット目標名	研究タイプ	応募者数	採択数
ムーンショット目標 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 (PD：國吉 康夫)	統合研究	11	3
	専門研究	23	4
	要素研究	19	7
合 計		53	14

統合研究：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

専門研究：部分的に汎用自律人型 AI ロボットの実現を進める研究開発

要素研究：汎用自律人型 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

プロジェクトマネージャー (PM) ・研究開発プロジェクト一覧

(PM 氏名の五十音順、所属・役職は 2026 年 5 月時点)

ムーンショット目標 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」

【統合研究】

PM 氏名	所属・役職	研究開発プロジェクト名
尾形 哲也	早稲田大学 理工学術院基幹理工学研究科 教授	一人に一台一生寄り添うスマート ロボット AIREC
河原塚 健人	東京大学 次世代知能科学研究センター 講師	多層的な教示と継承を通じて成長する 汎用自律ヒューマノイド
原田 研介	大阪大学 大学院基礎工学研究科 教授	困難な環境における作業を実現する ヒューマノイドの統合的研究開発

【専門研究】

PM 氏名	所属・役職	研究開発プロジェクト名
境野 翔	筑波大学 システム情報系 准教授	力制御がつなぐ情報世界と物理世界
野崎 貴裕	慶應義塾大学 理工学部 准教授	身体性相互作用の秩序に基づく 知能創発ロボティクス基盤
林部 充宏	東北大学 大学院工学研究科 教授	生体模倣ロボティクスが拓く 多感覚統合可能な農業ヒューマノイド
森本 淳	京都大学 大学院情報学研究科 教授	能力が自己強化的に拡張される 身体知能の創成

【要素研究】

PM 氏名	所属・役職	研究開発プロジェクト名
飯田 史也	東京大学 大学院工学系研究科 教授	全身触覚知能による 次世代人型 AI ロボットの創発
河原 吉伸	大阪大学 大学院情報科学研究科 教授	協調安定動作の動力学表現学習と データ駆動プリミティブ生成技術の 開発
竹井 邦晴	北海道大学 大学院情報科学研究院 教授	人の触覚知覚と認知を学び還元する 電子皮膚搭載ロボットハンド
多田隈 建二郎	大阪大学 大学院基礎工学研究科 教授	芯在安全ロボティック要素 － 人身体内の劣駆動機序から学び抽く 本質安全含有メカニズムの創成 －
中川 智皓	大阪公立大学 大学院工学研究科 教授	高効率身体で公共空間を移動する AI ロボット
野中 哲士	神戸大学 大学院人間発達環境学研究科 教授	Learning to learn: 汎用ロボットの ための能動的現場学習の原理
吉村 奈津江	東京科学大学 情報理工学院／国際医工共創研究院 教授	「察し」を備えた 動作アシストロボットの要素研究

※研究開発プロジェクト名は、採択後の作り込み（提案した研究開発プロジェクトの見直しおよび
具体化）を経て変更される場合があります。

評価者一覧

ムーンショット目標 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」

(敬称略、所属・役職は選考終了時点のもの)

	氏名	所属・役職
プログラムディレクター (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
アドバイザーなど外部有識者	藤田 雅博※	MF AI-Robotics Laboratory 代表
	唐沢 かおり	東京大学 大学院人文社会系研究科 教授
	近野 敦	北海道大学 大学院情報科学研究院 教授
	原田 達也	東京大学 先端科学技術研究センター 教授
	細田 耕	京都大学 大学院工学研究科 教授
	村上 弘記	株式会社 IHI 技術開発本部 技監
	横井 一仁	新エネルギー・産業技術総合開発機構 (NEDO) イノベーション戦略センター ユニット長

※副構想ディレクター (サブPD)

選考の観点

主に以下の観点に基づいて総合的に実施した。

目的・趣旨

事業等の趣旨に合致し、事業等が目指す成果の創出が期待されること。

○ 2050年の目標達成に向けて、技術的観点や官民の役割分担を含む社会実装の観点から妥当なシナリオ（成功の仮説）を明確に説明できるものであること。

独創性・優位性

国内外の動向等を踏まえ、提案内容が独創性・優位性を有していること。

○ PMから提案されたプロジェクトの目標や内容（以下「提案内容」という。）が将来の産業・社会に大きなインパクトが期待される革新的なものであること。

目標・計画

実施期間内に達成する目標、実施計画及び予算計画が具体的かつ適切であること。

○ 提案内容が、従来のもものと比べ、より大胆な発想に基づくものかつ挑戦的なものであること。

実施体制

提案内容の遂行に最適な実施体制を構築していること。

○ 提案内容が国内外を問わずトップレベルの研究開発力や知識、アイデアを結集するものであること。

遂行能力

提案内容の遂行に必要な活動実績及び責任能力を有していること。

○ 最先端の研究開発を推進するため、国内外の関連する研究者等の幅広い人的なネットワークや専門的な知識を有すること。

○ 最適な研究開発体制を構築し、進捗状況等に応じて機動的に体制を見直す等のマネジメント力、リーダーシップ力を有すること。 等

なお選定基準は、「ムーンショット型研究開発制度の運用・評価指針」（内閣府、文部科学省、農林水産省、経済産業省：令和2年2月4日、一部改定 令和7年8月22日）による

以上