



開始までしばらくお待ちください



GENIAC-PRIZE テーマ2人材育成説明会

2026年6月23日

主催



経済産業省
Ministry of Economy, Trade and Industry



NEDO Challenge

本日のアジェンダ

18:30-18:35 オープニング

18:35-18:50 GENIAC-PRIZEの概要説明

18:50-19:10 コンテスト(必須課題)概要説明

19:10-19:40 応募概要説明/申込みライブ説明

19:40-19:45 クロージング

19:45-20:00 QA

ご質問はQ&Aボックスにご記入ください。チャットにてご回答します

- ご質問は会の冒頭から受け付けております。Q&Aボックスへの積極的なご記入をお願いします
- 時間の都合上、すべての質問にお答えできない場合がございます(特に本テーマ外・本事業外の内容等)
- 他の方のご質問で気になるものがございましたら、「投票」ボタンを押して教えてください。優先的にご回答します
- 本日も質問いただけなかった内容は、アンケートにご記入ください。いただいたご質問は、順次特設サイトの「よくあるご質問」へ掲載します。

本日のアジェンダ

18:30-18:35 オープニング

18:35-18:50 GENIAC-PRIZEの概要説明

18:50-19:10 コンテスト(必須課題)概要説明

19:10-19:40 応募概要説明/申込みライブ説明

19:40-19:45 クロージング

19:45-20:00 QA



GENIAC-PRIZE (NEDO懸賞金活用型プログラム) の概要

「GENIAC-PRIZE」では、NEDO懸賞金活用型プログラム (NEDO Challenge) の制度を活用し、AIによる解決が望まれるテーマに即した具体的なニーズに基づくAIサービスを開発・実証・応募いただき、審査を経て成果に応じた懸賞金を授与します

GENIAC-PRIZE 2026の概要

今年度のテーマ

テーマ1 社会課題

エッセンシャルワーカーの人手不足解消に資する AIを活用した業務プロセス改革

- ・ユースケースの開拓・利活用を推進し、エッセンシャルワーカーの人手不足解消に資する開発と実証を促進する

懸賞金規模

総額6億円

本日のご説明

テーマ2 人材育成

フィジカルAIに向けた開発者育成 (学生) のための 公開型の基盤モデル開発

- ・計算資源利用が難しい学生のモデル開発経験を通じて、日本全体の技術レベル向上に繋げる

総額約0.3億円

(他計算リソース:
約4億円相当)

本事業の背景

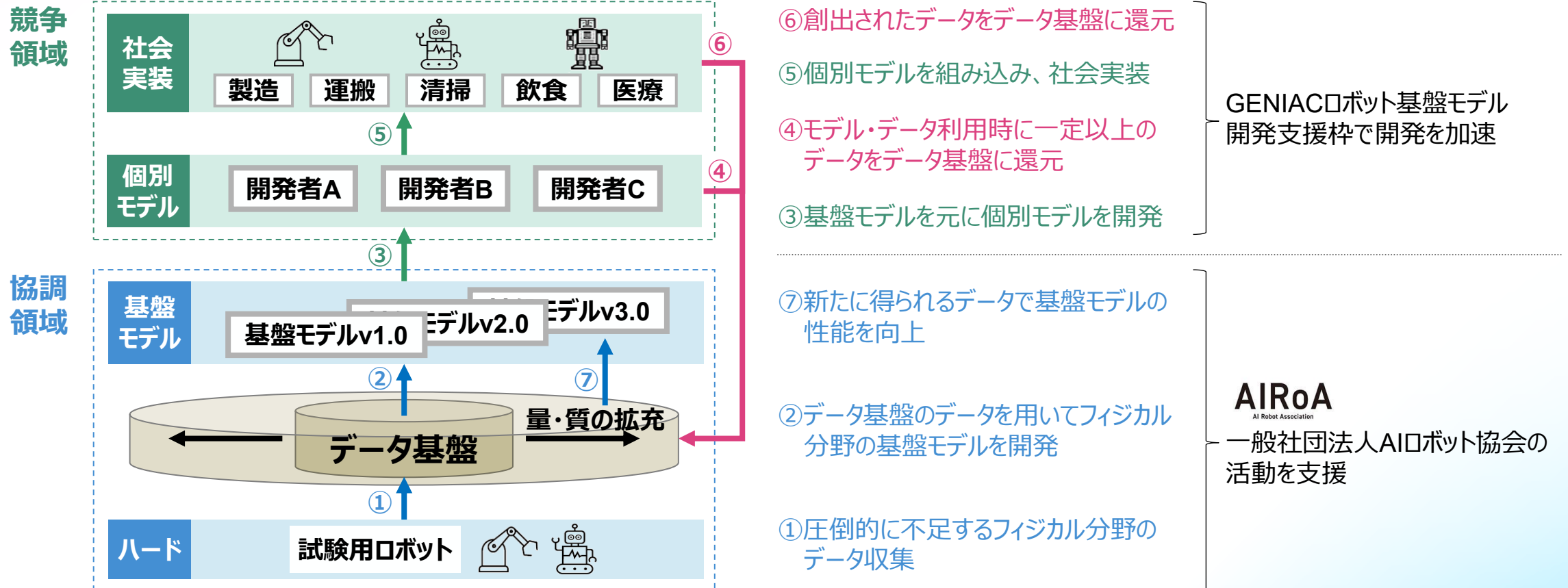
AIロボティクスを巡る国際競争が激化する中、政府は**AIロボティクス戦略 (26年3月)** を策定



GENIAC-PRIZEでは、未来のフィジカルAI開発者を育成し、日本の競争力強化に挑戦

ロボット基盤モデルの開発促進

- ・ 米中では、プロプライエタリにデータを蓄積し、基盤モデルを開発する動きが加速
- ・ 日本では、**オープンなデータ基盤の成長を加速**させることにより、基盤モデルの開発や社会実装を促進する



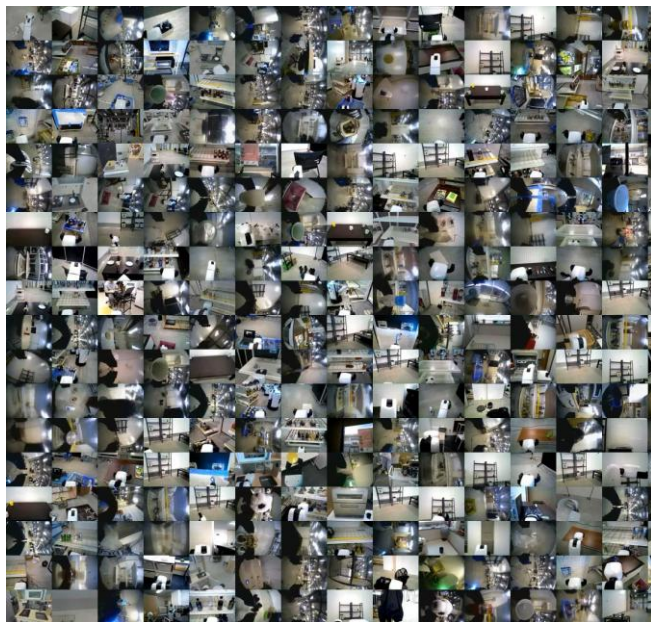
VLA Model
DriveHeron

Japan's First VLA Model for Real-Time
Autonomous Driving Control on Public Roads



AIRoAの成果 (2025年度)

- VLAを開発するための基盤 (データ収集体制・モデル学習手法の開発体制) を構築
- 事前学習モデル (Pi0.5) を強化する事後学習手法を開発



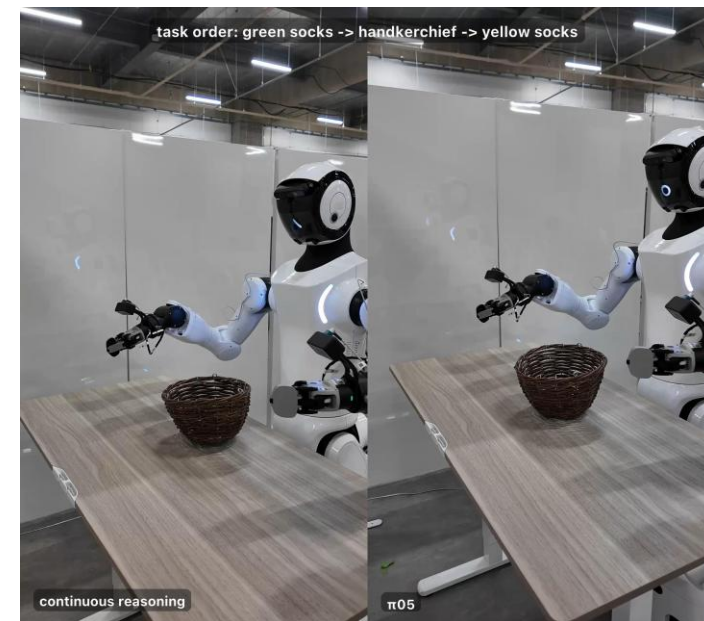
8万時間のデータ収集

HSRを用いて8万時間のデータ収集。
そのデータプラットフォームを用いて双腕モバイル
マニピュレータ (MoMa)/YUBIデータ収集に活用



VLM型継続事前学習をMoMaで実証

8-16ノードを用いて一般的に秘匿されている
VLAモデルの学習プロセスを解明し
それがMoMaにも有効であることを実機で実証

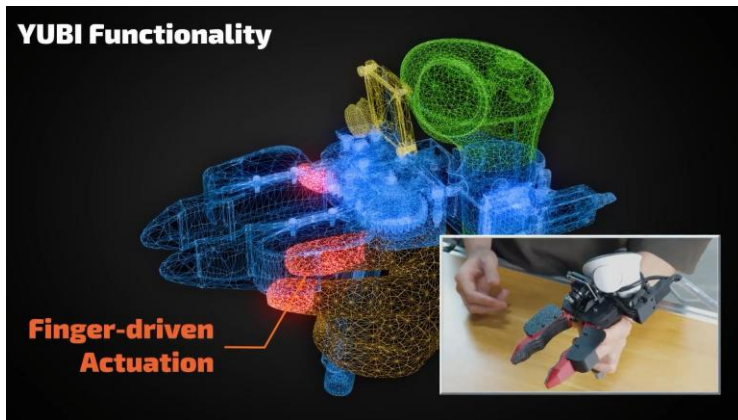


事後学習手法の開発

MoMaでのデプロイを通じて判明したPi0.5の問題点を
改善する新規手法を開発。
一般的なシミュレーションベンチマークと実機でのデプロイを
通して制御性能が向上

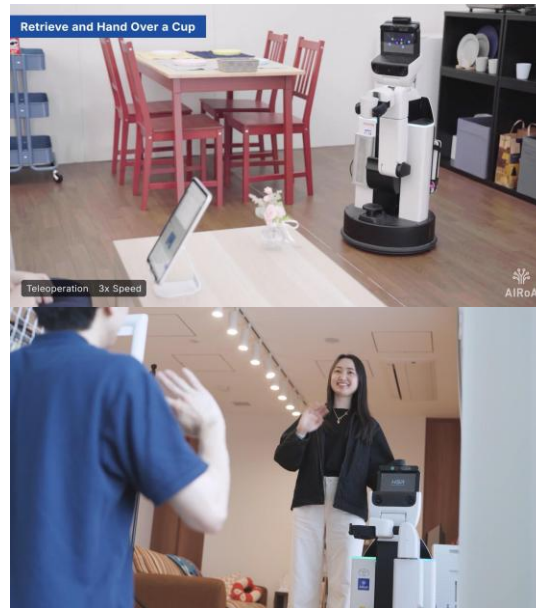
AIRoAの今後の取組

- ・ 事業成果 (収集データ・開発モデル) を順次公開
- ・ 家庭用の汎用モデル開発、国産汎用ロボット開発等を推進



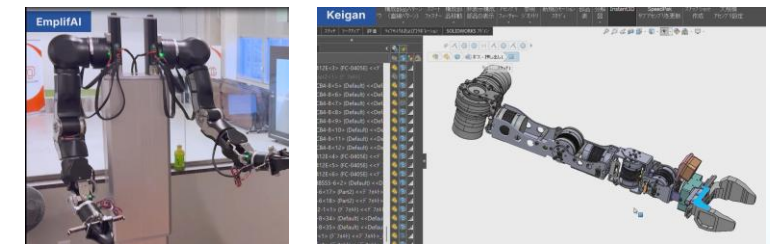
成果公開を加速

6月末までにHSRの5,000時間データを公開予定。
15,000時間収集し世界最大のYUBI (UMI) の
データセットも公開予定



家庭環境での実証

事業成果を活用し、家庭用向けの汎用モデルを
開発。科学技術未来館やToyota Woven Cityと
連携し、実家庭等におけるロボット動作
データ収集開始



国産汎用ロボット開発

日本のロボット産業の競争力強化を目指し、
実用レベルの汎用ロボット (双腕MoMa) の
開発を実施中。26年9月処に試作機の
実演イベントを予定

【参加応募受付中】AIRoA×東大松尾研 PARC 2026



AIRoA × 東京大学松尾・岩澤研究室 Physical AI Robot Challenge 2026 (PARC2026) とは？

Physical AI に向けた**開発者育成**（年齢制限なし）のためのVision-Language-Action (VLA) 開発コンペ。
世界最前線のphysical AI課題に挑戦し、日本のphysical AIエコシステム構築に向けた取り組みとして、
AIRoAと松尾研の共催で実施されます。

★ 2026/6/19（金）19:30～21:00に、説明会を実施しました！アーカイブ動画・資料を公開中

概要

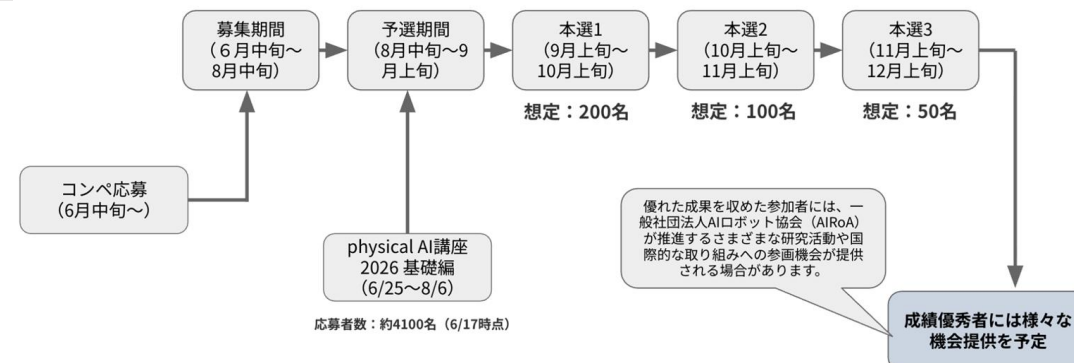
- 個人戦による**コンペティション形式**
- 成績優秀者には、一般社団法人AIロボット協会（AIRoA）が推進する**さまざまな研究活動や国際的な取り組みへの参画機会が提供予定**
- 1か月ごとに各Trackの成績に基づき勝ち残りを決定

コンペ課題：Vision-Language-Action (VLA) の汎化性能評価

- Vision-Language-Action (VLA) モデルを駆使し汎化性能の3段階評価
- データ活用から評価に至る一連の開発プロセスに取り組んでいただきます
- 本選より、NVIDIA RTX PRO 6000 Blackwellを提供予定

応募資格

- **学生・社会人、年齢を問わず参加可能**
- 対象レベル（必須要件）
 - Pythonでの数値解析の経験を有すること
 - 深層学習/Deep Learningの基礎知識を備え、基礎的な実装が自身でできること
 - 数学の理系学部レベルの線形代数、微分積分、確率論・統計学に関する知識を有すること
 - 松尾研深層学習DeepLearning 基礎講座 修了レベル



PARC2026 コンペ参加者募集説明会 6/19(金)に開催しました！

- ・アーカイブ動画：<https://x.gd/Z4cuK>
- ・資料：<https://x.gd/b6el5>

詳細や参加応募は公式ホームページから →
応募締め切り：**2026/7/10 (金) 23:59**



★ 参加応募はこちらから

GENIAC-PRIZE 2026の概要

今年度のテーマ

テーマ1 社会課題

エッセンシャルワーカーの人手不足解消に資する AIを活用した業務プロセス改革

- ・ユースケースの開拓・利活用を推進し、エッセンシャルワーカーの人手不足解消に資する開発と実証を促進する

懸賞金規模

総額6億円

本日の説明

テーマ2 人材育成

フィジカルAIに向けた開発者育成 (学生) のための 公開型の基盤モデル開発

- ・計算資源利用が難しい学生のモデル開発経験を通じて、日本全体の技術レベル向上に繋げる

総額約0.3億円

(他計算リソース:
約4億円相当)

参加インセンティブ

懸賞金総額

約**3,000**万円

懸賞金として、総額約3,000万円を授与予定

- 必須課題優秀チーム (上位3チーム)
- 個人賞
- 自由課題特別賞 等を想定

計算リソース等

約**4**億円

LLMの学習におけるハイスペックなGPUを各チームに提供予定

- 予選審査:
 - B300 ×4 / RTX Pro 6000 Blackwell x1 (1チームあたり)
- 最終審査:
 - B300 ×12 / RTX Pro 6000 Blackwell x1 (1チームあたり)

※現時点での想定であり、変更の可能性があります

応募要件

応募対象者の 前提



- 本コンテストの対象者は、**12歳以上29歳以下の日本国籍を有する学生※**です
- **本コンテストは、応募段階で初学者の方でも応募いただくことが可能**です
 - コンテストへの参加にあたっては、Deep LearningやLLMの基本的な知識を持っている方やPythonを用いた機械学習モデルの実装経験があることを推奨しています
 - これらの知識、経験は全て本年度開催の松尾研LLM講座を受講いただくことで習得可能です。そのため、応募時点で十分な知識・経験のない方でも、本年度開催の松尾研LLM講座と同時に申し込んでのコンテストへの参加を大いに歓迎します
 - フィジカルAIの学習・開発経験を有する方も歓迎しますが、全ての応募者の方に求めるものではありません

応募 要件



メンバー

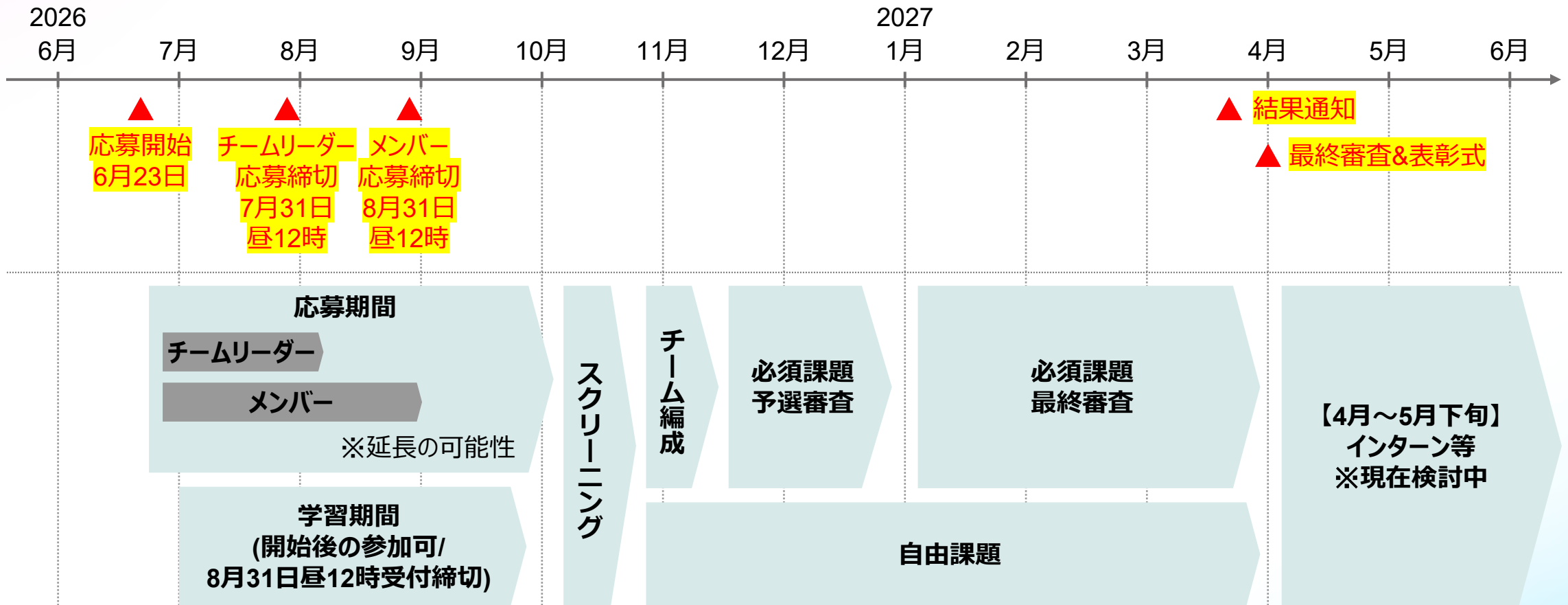
- 以下のいずれかの要件を満たす
 - ① 東京大学松尾・岩澤研究室「Deep Learning応用講座 大規模言語モデル1」(2025年度以前は「大規模言語モデル (LLM) 基礎」) ※以後松尾研LLM講座の修了証を有する/現在受講中であり修了見込み
 - ② 特定のコンテストにおける受賞歴等を有する
 - ③ 一定レベル以上のフィジカルAIの学習・実装経験を有する
- 週10時間以上の稼働にコミットできる
- 最後まで参加し、途中で離脱しない

チーム リーダー

- メンバーとしての条件を満たす
- チームリーダーとしての経験・資質を有する

※ 2026年4月1日時点において、学校教育法 (昭和22年法律第26号) に基づく学校若しくはこれに相当すると認められる海外の教育機関、又は国、地方公共団体若しくはこれらに準ずる公的機関が設置する教育訓練機関に在籍し、日本の国籍を有する1996年4月2日 ~ 2014年4月1日生まれの者

スケジュール



※現時点での想定であり、変更の可能性があります

コンテスト・課題概要

参加者全員がチームで取り組む必須課題と、希望者が個人で参加することが出来る自由課題の二つでコンテストを実施

必須課題 (計算リソース提供)

- LLMによるロボット制御
- チーム開発
- 予選/最終審査形式
- 大規模計算リソース活用



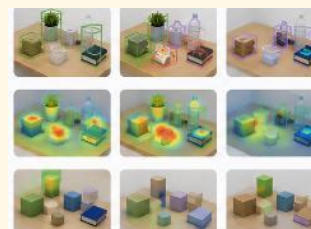
自由課題 (課題募集中)

- 民間企業提供 (実践的) テーマ
- 個人参加

JetRacer×自動運転



モデル×評価・改善



ヒューマノイド×積み木



ロボット×小売ユースケース



※自由課題は現在募集中で、現時点で確定したものではありません。 18

本日のアジェンダ

18:30-18:35 オープニング

18:35-18:50 GENIAC-PRIZEの概要説明

18:50-19:10 コンテスト(必須課題)概要説明

19:10-19:40 応募概要説明/申込みライブ説明

19:40-19:45 クロージング

19:45-20:00 QA

参加者全員がチームで取り組む必須課題と、希望者が個人で参加することが出来る自由課題の二つでコンテストを実施

必須課題 (計算リソース提供)

- LLMによるロボット制御
- チーム開発
- 予選/最終審査形式
- 大規模計算リソース活用



次頁以降詳細ご説明

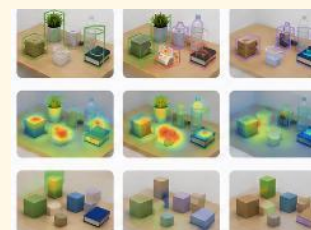
自由課題 (課題募集中)

- 民間企業提供 (実践的) テーマ
- 個人参加

JetRacer×自動運転



モデル×評価・改善



ヒューマノイド×積み木



ロボット×小売ユースケース



※自由課題は現在募集中で、現時点で確定したものではありません。 20

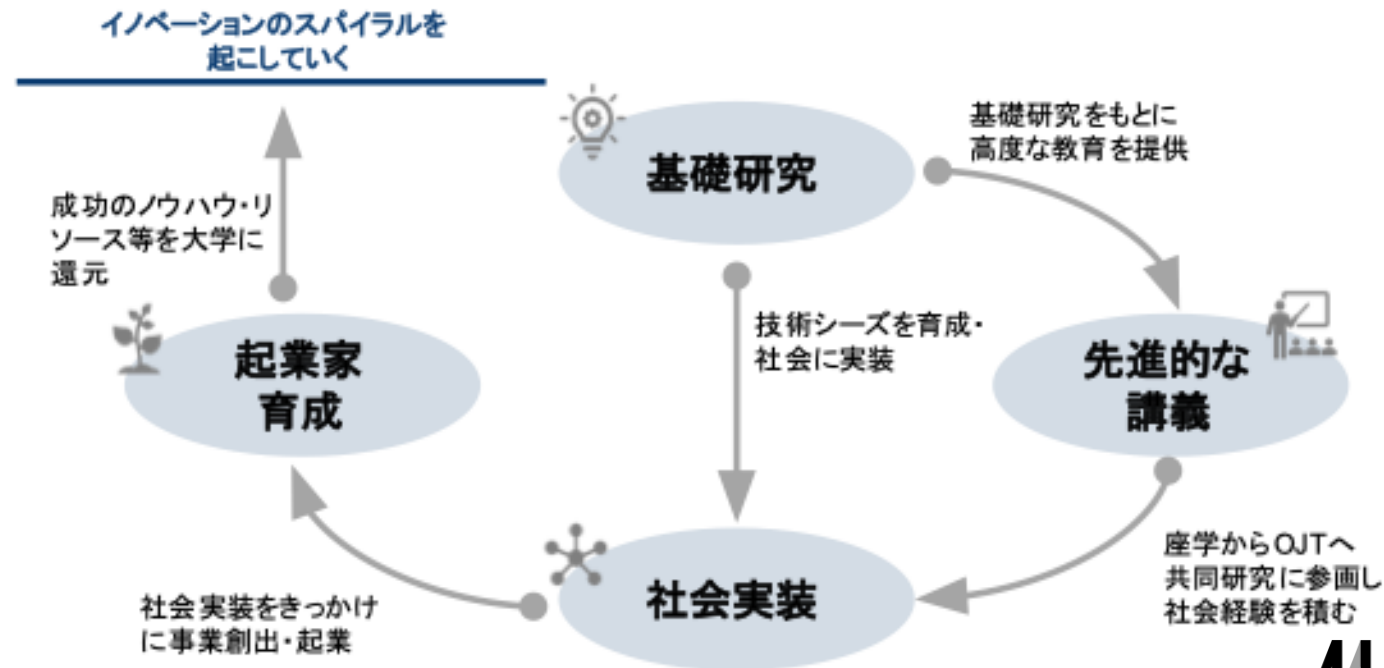
目次

1. 松尾研のビジョンと目指すもの
2. 昨年度実施「松尾研LLM開発2025」の挑戦と成果
3. 今年度のコンテストについて
 - コンテスト概要
 - 運営体制、松尾研の支援について
 - 予選審査・最終審査の位置付け
 - 開催形式
4. 松尾研技術チームからコンテストの技術説明

松尾研のビジョンと目指すもの

時代の「先駆者」を育み送り出し、時代を変える。

時代に先駆けた研究に挑み、新たな技術を作り出すこと。
研究・教育・社会実装・インキュベーションのエコシステムを作ること。
この二つが松尾研の使命です。



コンテストの開発コミュニティ



松尾研AIコミュニティ

LLM, DeepLearning, AIエンジニアリング、Physical AIの4つの講座に紐づくオンラインコミュニティとして活動している。本コンテストはLLMコミュニティの中で開発サブコミュニティを作ります。

LLMコミュニティ

松尾研が運営する、学生を中心とした約12,000名が原則無償で参加している。Slack上で大規模言語モデルを「知る・学ぶ・教え合う」場として多様な交流を開催している。

主な取り組みは次の4つ。

Paper & Hacks: 毎週火曜20時開催のLLM論文輪読会 (約90回・累計14,215名)

実戦へのBridge講座: LLM活用と開発基礎を体系的に習得する講座 (総受講750名)

LLMATCH: 学生企画のPJ/研究を松尾・岩澤研の研究員が支援 (累計118名採用)

Chat Bot開発コミュニティ: 講座内容に沿った質問に答えるBotを開発

昨年度実施「松尾研LLM開発コンペ2025」

概要

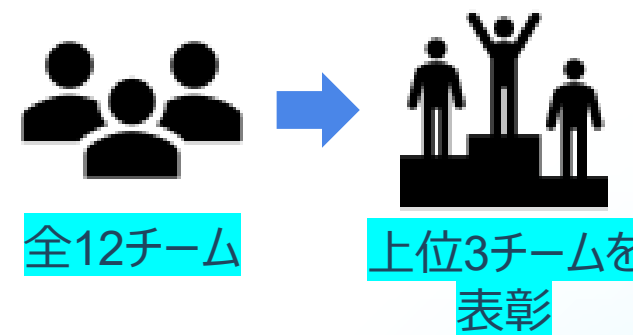
2025年度に開催した本プロジェクトは、汎用データを活用したコンペティション形式のLLM (大規模言語モデル) 開発を通じて、日本のAI技術力向上と次世代の開発者育成を目指しました。

内容詳細

2つのフェーズから構成されており、Phase1では12チームが、H100 GPU (80GB) 36基 × 約2.5か月という大規模な計算資源を活用し、チームごとにコンペティション形式でモデル開発を実施。

決勝では予選の上位3チームが、3→8ノードに規模を拡大し、更に高度なモデル開発に挑戦。

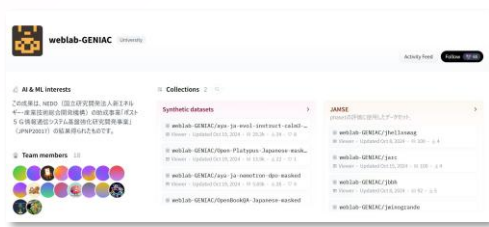
- 開発総メンバー数: **358名**
- 所属: 学生・研究者・民間企業・公務員 等
- 年代: 16歳から70歳までと幅広く、特に若年層が参加活躍



注) 本プロジェクトは、国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構 (以下「NEDO」) の「日本語版医療特化型LLMの社会実装に向けた安全性検証・実証」における基盤モデルの開発プロジェクトの一環として行われます。

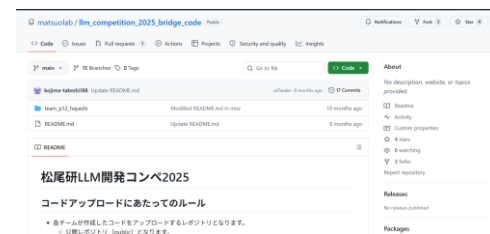
昨年度実施「松尾研LLM開発コンペ2025」

本コンテンツを通して得られた成果物は、誰でもアクセスできる場所に広く公開しています。



モデル公開 Hugging Face

Phase1 12モデル
Phase2 3モデル



開発コード公開 GitHub

Phase1 9チーム
Phase2 3チーム



テックブログ Qiita

開発のノウハウ共有記事
81本の記事を公開 (6/17時点)



ノウハウ動画 YouTube

イベントの動画共有
11本公開 (6/17時点)



開発ログ Slack

Slackでのやりとりや、タスク管理を公開

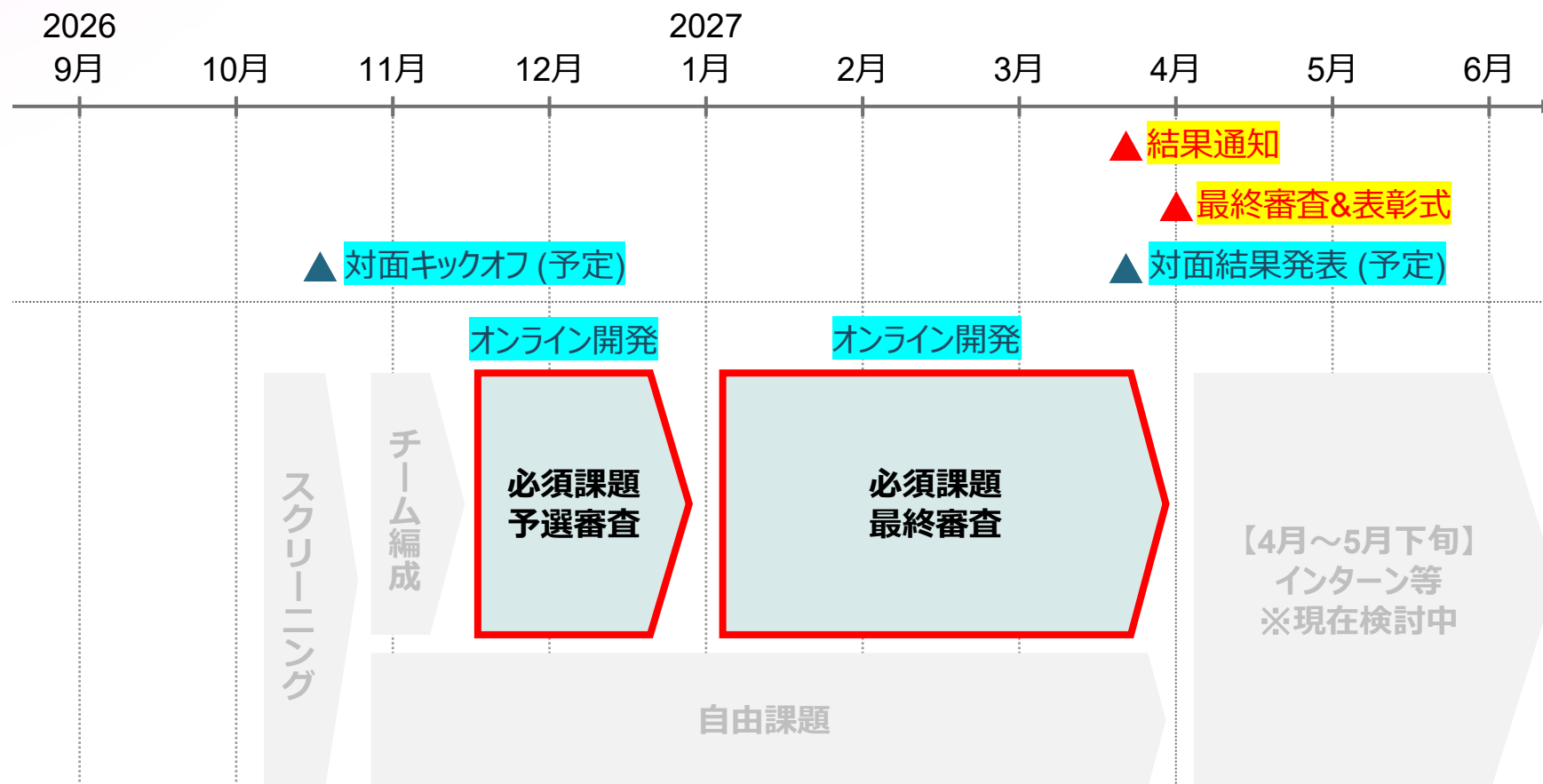


特設サイト 松尾研Web

プロジェクトの概要、ポータルサイト

想定開催形式

基本はオンラインで開発を行い、結果発表はオンラインとオフラインのハイブリッドの予定です。



昨年開催した「松尾研LLM開発2025」でも、のキックオフや結果発表はオンラインとオフラインのハイブリッド形式で実施しました。現地には多くのメンバーが参加し、非常に盛り上がりました!



※現時点での想定であり、変更の可能性があります

コンテスト設計チームからの概要説明

- コンテストの概要
- 評価ベンチマーク
- コンテストの取り組み方
- チーム編成・進行例・サポート体制
- 求める人物像・最後に伝えたいこと

コンテストの概要

自然言語指示と環境観測からロボット制御コードを生成し、シミュレータ上でタスクを達成できるかを競うフィジカルAIのコンテスト

① Phase 1 予選審査 (11～12月)

17チームそれぞれにGPU計算環境を提供*

* B300 ×4 / RTX Pro 6000 Blackwell x1

② Phase 2 最終審査 (1～3月)

5チームそれぞれにGPU計算環境を提供*

* B300 ×12 / RTX Pro 6000 Blackwell x1

※ 使用可能なモデルの制約については予選審査、最終審査の開始時に発表

CaP-X: コード生成エージェントによるロボット操作評価

Code-as-Policyによるロボット制御の評価

LLMを用いて、言語指示と環境情報からロボット制御コードを生成

生成コードの実行結果から、達成率や失敗要因を評価

評価のポイント

- 言語指示から動くコードを作れるか
- 知覚・制御APIを適切に組み合わせられるか
- 実行結果をもとに失敗を修正できるか

言語指示

引き出しを開けて、ボウルを持ち上げ、引き出しの中に入れてください

環境情報



制御コード

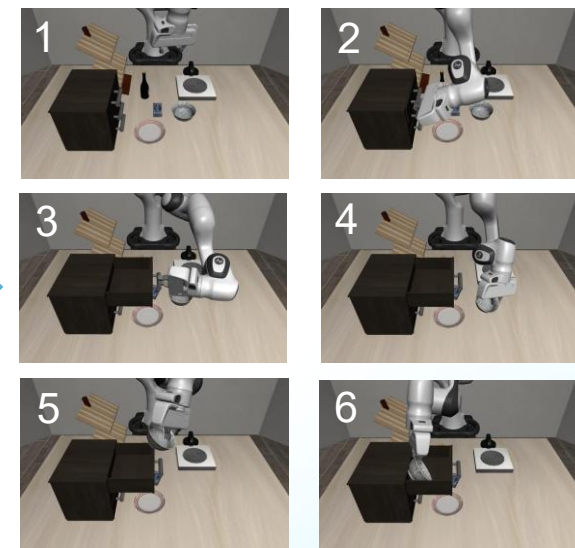
```
# Code block 0
import numpy as np

# 1. Get Observation
obs = get_observation()
agentview = obs["agentview"]
rgb = agentview["images"]["rgb"]
depth = agentview["images"]["depth"]
intrinsic = agentview["intrinsic"]
extrinsic = agentview["pose_mat"]

# 2. Identify the Target Bowl ("akita black bowl between the plate and")
# Since there are multiple bowls, we use a specific descriptive prompt
# Molmo is good at spatial reasoning from text.
bowl_point_query = point_prompt_molmo(rgb, "akita black bowl between the plate and")
bowl_point = bowl_point_query.get("akita black bowl between the plate and")

if bowl_point is None or bowl_point[0] is None:
    # Fallback: try identifying all bowls and the plate/ramekin to do go
    # but let's try a simpler specific segmentation prompt first if Molmo
    # We will assume Molmo works for this reasoning task as it is designed
    print("Molmo failed to find the specific bowl. Trying SAM3 with broad")
    # This path is a backup and might require more logic, but for this
    exit(1)
```

ロボット操作



評価ベンチマーク

3つの評価ベンチマークで性能評価を実施する想定です

Robosuite: ロボット操作の基本タスクを扱うベンチマーク

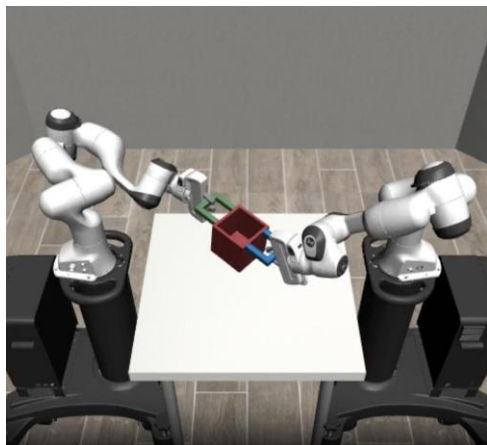
例: Cube Lift、Cube Stack、Spill Wipe、Peg Insertion 等

LIBERO-PRO: 言語指示に基づく机上のロボットアーム操作の評価ベンチマーク

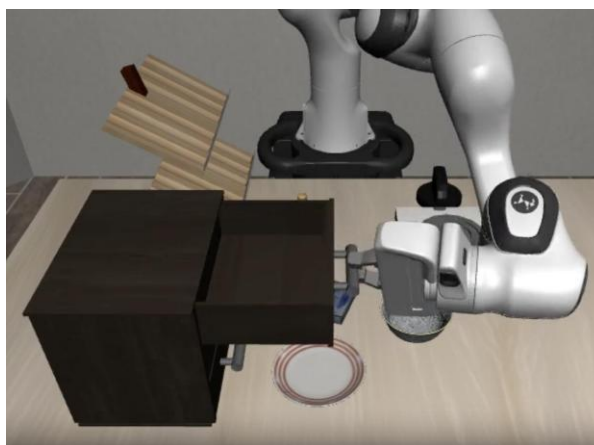
例: Pick & Place、空間関係を含む操作、物体操作タスク 等

Behavior: 家庭内の日常タスクを扱うEmbodied AIのベンチマーク

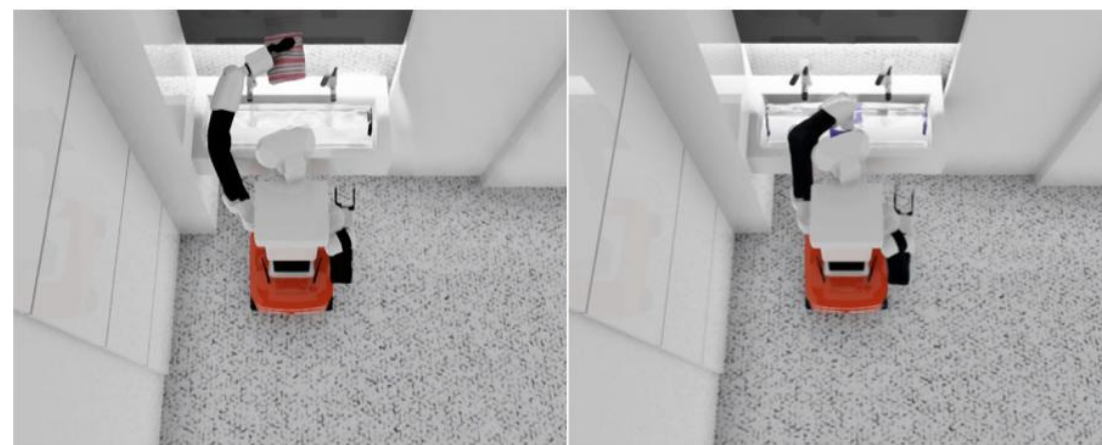
例: 物体探索、移動、把持等を含む長期タスク



Robosuite: Bimanual Coordination
<https://arxiv.org/pdf/2009.12293>



LIBERO-PRO: Sequential Drawer Task
<https://arxiv.org/pdf/2510.03827>



Behavior: dip and wipe
<https://arxiv.org/abs/2403.09227>

タスクテーマの選定

背景・ 位置づけ



本テーマは、LLM・生成AIを学んだ初学者でも取り組みやすい難易度でありながら、フィジカルAI開発に必要な考え方や開発手法を実践的に学べる内容です。フィジカルAI開発の本格的な領域 (細粒度の動作制御等) へ進むための実践的な入口として位置づけています

選定理由



本テーマが対象とするのは、フィジカルAIにおける長期タスクの計画 (ハイレベルな計画) です

- フィジカルAIでは、短期的な細かな動作だけでなく、中長期的なワークプランの設計も重要な要素の一つです
- VLAや世界モデル (World Action Model等) は、細粒度の動作制御を主な訓練対象としており、長期タスクの計画・段取りを明示的に担う設計にはなっていません。一方、LLMは大規模なテキストデータから獲得した推論・計画能力を直接活用できるため、「洗濯物を洗濯機に入れ、取り出し、畳む」といった長期タスクのハイレベルな計画において実用的な強みを持ちます
- こうした長期タスクの段取りをLLMで担うアプローチ (Code-as-Policy) が本コンテストのテーマです
- 評価基盤に採用するCaP-Xは、ICML2026に採択された最新のフィジカルAI研究で活用されるタスクです

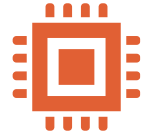
取組メリット



標準化されたベンチマーク (CaP-X) により、参加者全員が共通の土台で開発・比較・改善を行えることが、学習環境としての大きな利点です

- LLMを活用したロボット操作エージェント (Code-as-Policy) の開発・評価を目的とした、標準化された評価環境です
- 高性能な計算資源とシミュレータ環境を用いて、言語理解からロボット制御まで一連の開発・評価を実践できます

本課題に取り組むことで学べる・得られること



基盤モデル開発者を目指す学生

基盤モデル開発に必要な「実装・評価・改善」の実践サイクルをフィジカルAIという具体的な文脈で経験できます

- LLMの事後学習・ファインチューニングによるモデル性能改善
- エージェント設計やツール利用によるLLM活用手法
- ベンチマークを用いたモデル評価、エラー分析、反復的な性能改善
- 大規模計算資源を活用した学習・実験・検証プロセス
- フィジカルAIという応用領域でのモデル開発・評価の入門経験

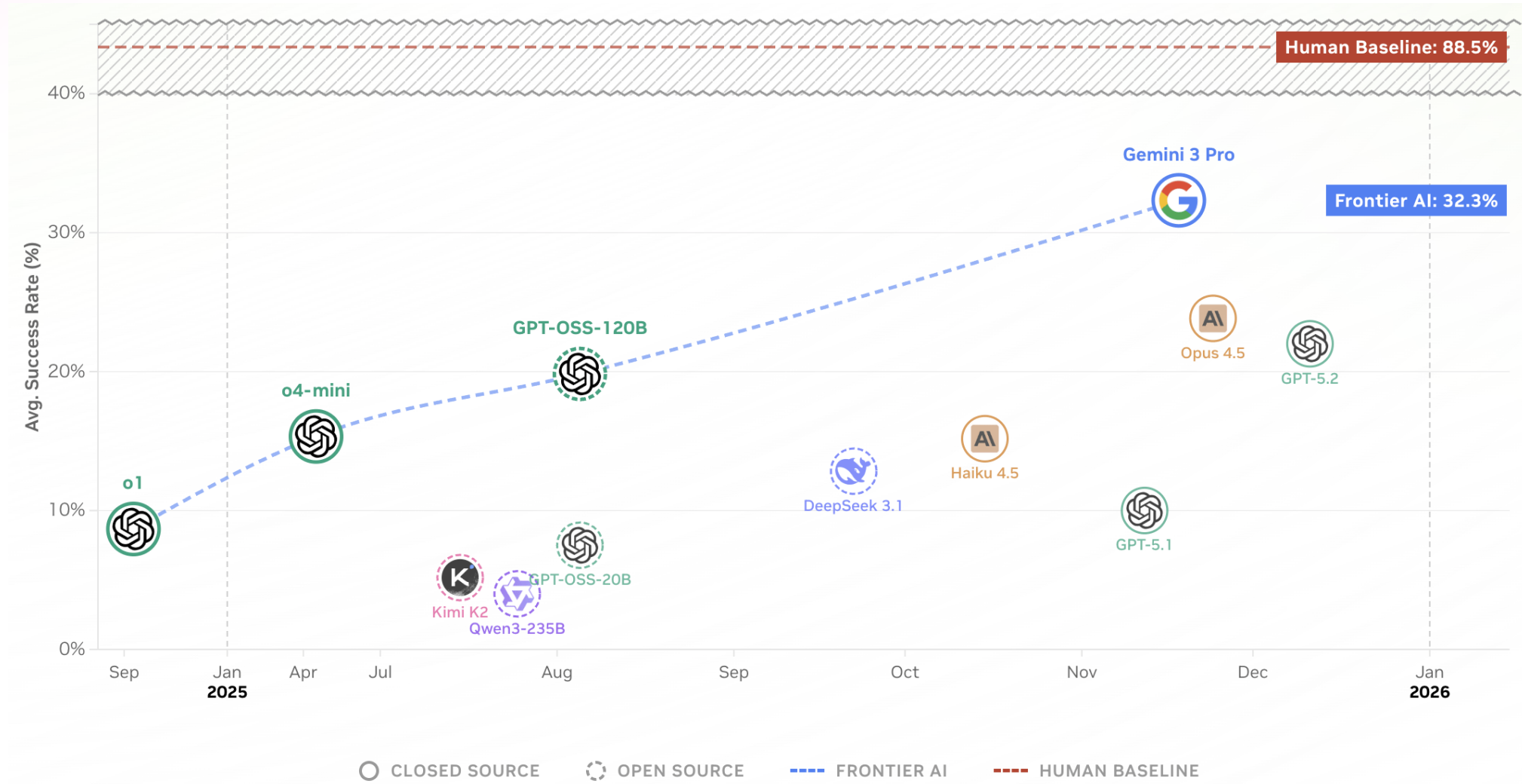


フィジカルAI開発者を目指す学生

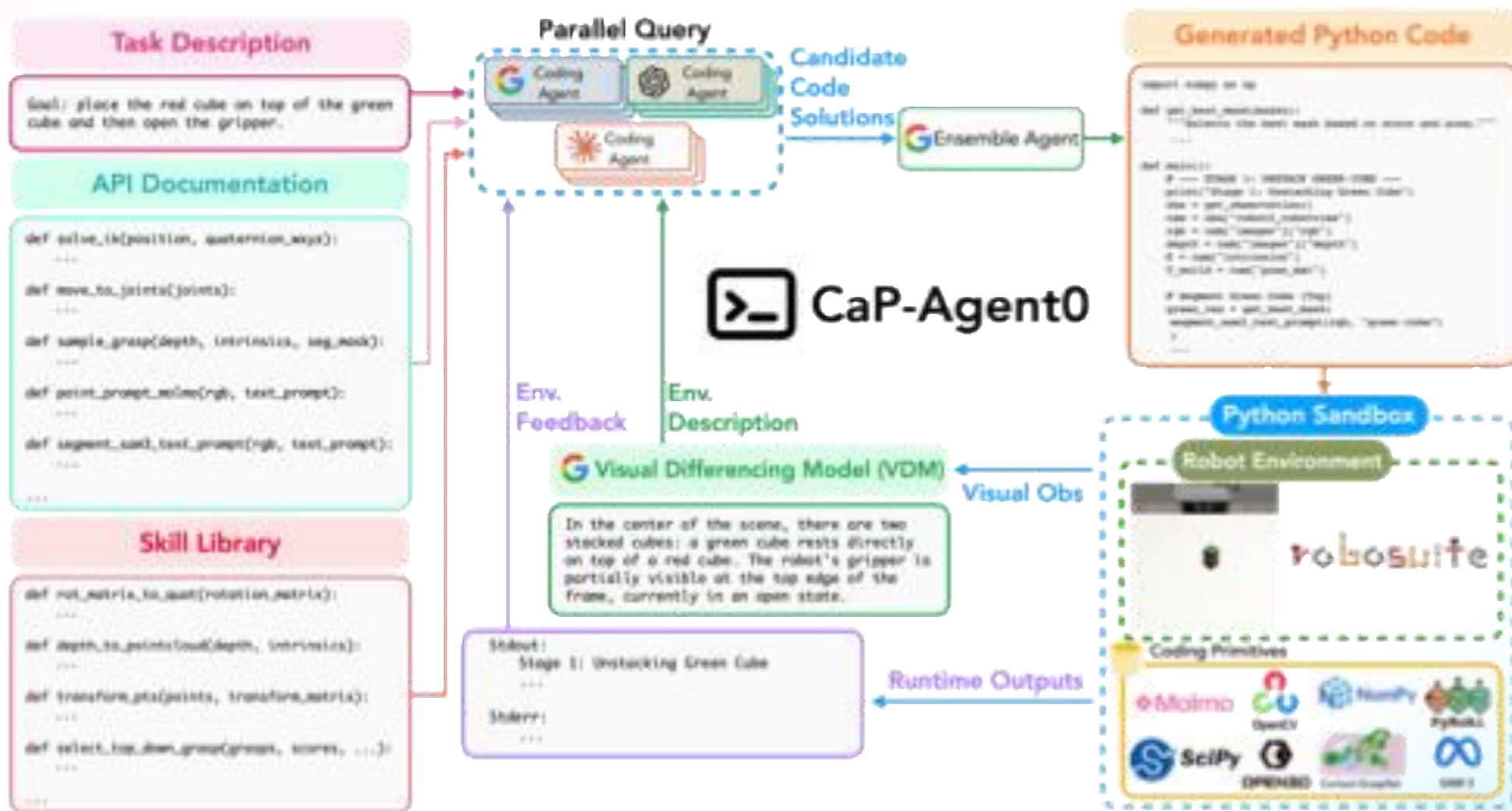
フィジカルAIの全体像を学びながら、LLMベースのロボット操作技術 (ハイレベル計画) を実践的に体験できる入口となります。VLAや細粒度の動作制御等、フィジカルAIの主要領域へ進む前の基礎固めとして位置づけています

- LLMによるロボット操作エージェント(Code-as-Policy)の設計・開発
- 長期タスクの計画・実行・再計画を行うエージェント設計
- 知覚API・制御APIを組み合わせたロボット操作システムの構築
- シミュレータを用いたタスク実行、評価、エラー分析、性能改善
- VLAが担う細粒度の動作制御との役割分担の理解

現在のLLMと人間ベースラインとの比較



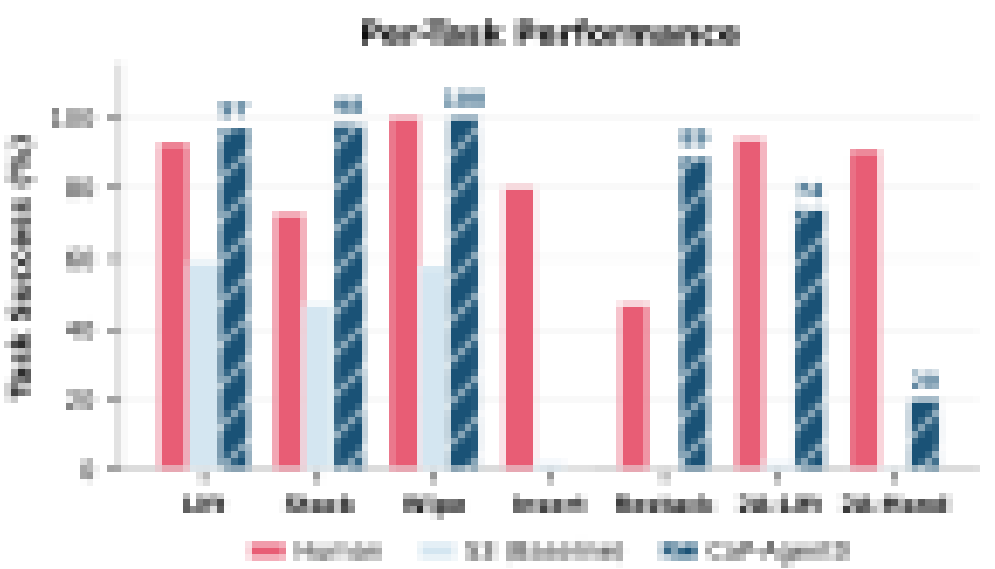
CaP-Agent0: ロボット制御コード生成エージェント



CaP-Agent0の評価と限界

CaP-Agent0は低レベルAPIでも一部タスクで人間性能に迫るが、複雑操作・汎化設定ではまだ課題が残る

Robosuiteの結果



LIBERO-Proの結果

Method	libero-object		libero-goal		libero-spatial	
	Pos (Avg.)	Task (Avg.)	Pos (Avg.)	Task (Avg.)	Pos (Avg.)	Task (Avg.)
OpenVLA	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00
π_0	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00
$\pi_{0.5}$	0.17	0.01	0.28	0.00	0.20	0.01
CaP-Agent0	0.22	0.18	0.26	0.17	0.12	0.14

Behaviorの結果

Task	Nav. Success Rate			Task. Success Rate		
	Human	S3	CaP-Agent0	Human	S3	CaP-Agent0
Pick up Radio	88%	72%	80%	36%	24%	56%
Pick up Soda Can	80%	52%	84%	72%	32%	72%

コンテストの取り組み方

本コンテストでは、エージェント設計や知覚・制御ロジック設計に加え、シミュレータ上の実行結果を活用したLLMの事後適応手法を競います

参加者が工夫する点:



エージェント設計

- プロンプト設計
- 実行フィードバック・再計画
- スキルライブラリ
- 並列推論



知覚・制御ロジック設計

- 知覚・制御APIの使い方
- 低レベルAPIからのスキル抽象化
- 状態確認・タスク完了判定
- エラー処理・フォールバック



LLMの事後学習

- 成功した制御コードを用いた教師あり学習
- シミュレータ上の実行結果を報酬とする強化学習

チーム編成の一例

予選審査: 17チーム (各チーム20名前後)

最終審査: 5チーム

グループ	人数	主な役割
統括	チームリーダー ×1 サブリーダー ×1	マイルストーン設定・管理、タスク分配、運営との連絡
データ作成	サブリーダー×1 メンバー×5	学習データ作成、データ品質管理、シミュレーション実行
手法開発	サブリーダー×1 メンバー×5	既存モデルの事後学習、推論設定、スケールアップ実験
評価	サブリーダー×1 メンバー×5	ベンチマーク実行、結果分析、失敗事例の整理

予選審査1ヶ月の進行例

ベースライン実行から改善・評価・提出まで、4週間で段階的に進める

期間	目的	主な作業
0週目	キックオフ	ゴール設定、役割分担、環境構築方針の確認
1週目	ベースライン構築	既存モデル・評価環境・提出形式の確認
2週目	試行錯誤	データ作成、事後学習、評価分析
3週目	改善・スケールアップ	有望手法の絞り込み、大規模条件での検証
4週目	最終調整・提出	最終モデル選定、再現性確認、提出

コンテストのサポート体制

参加者がベースラインを動かし、改善・評価・提出まで進められる状態を作る

支援内容

具体例



オンボーディング支援

コンテストの進め方、チーム体制、役割分担、
進行スケジュールの例を提示



ドキュメント整備

環境構築 (サーバー利用方法、Linux操作等)、
ベースライン実行、評価方法をまとめた手順書を整備



チュートリアル

説明会、ベースラインの評価・提出まで説明



質疑応答

スプレッドシート、定例会での質問対応

求める人物像

マインド・姿勢

- フィジカルAI・ロボット学習に強い関心がある
- 難しい課題に粘り強く挑戦できる
- チームで協力しながら、自走して開発・実験できる
- コンテストで上位入賞・世界最高水準の成果を目指したい

推奨スキル

- Deep Learning / LLM の基本的な知識を持っている方
- Python を用いた機械学習モデルの実装経験がある方
 - これらのスキルはLLM講座で身につけていただけます。

歓迎スキル

- 既存コードを読み、改修・実験・デバッグできる方
- ロボット学習 (強化学習、模倣学習) やシミュレータを用いた実験経験

本日のアジェンダ

18:30-18:35 オープニング

18:35-18:50 GENIAC-PRIZEの概要説明

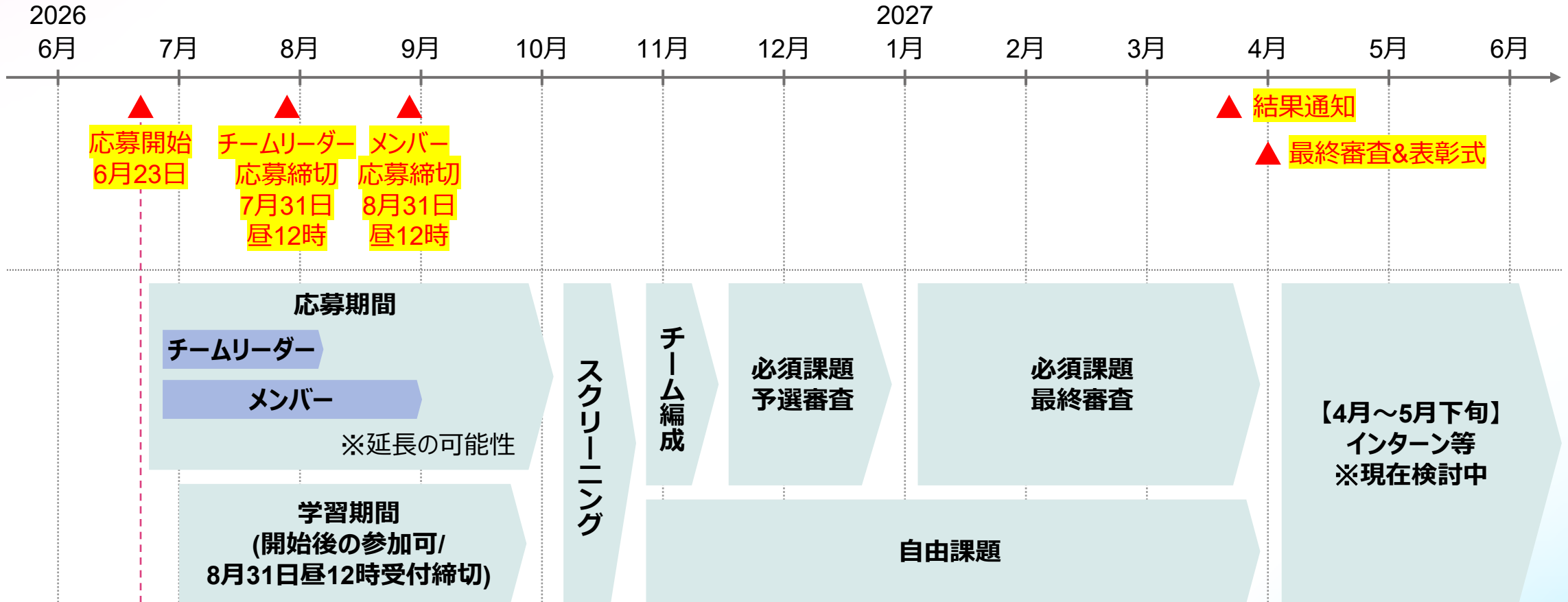
18:50-19:10 コンテスト(必須課題)概要説明

19:10-19:40 応募概要説明/申込みライブ説明

19:40-19:45 クロージング

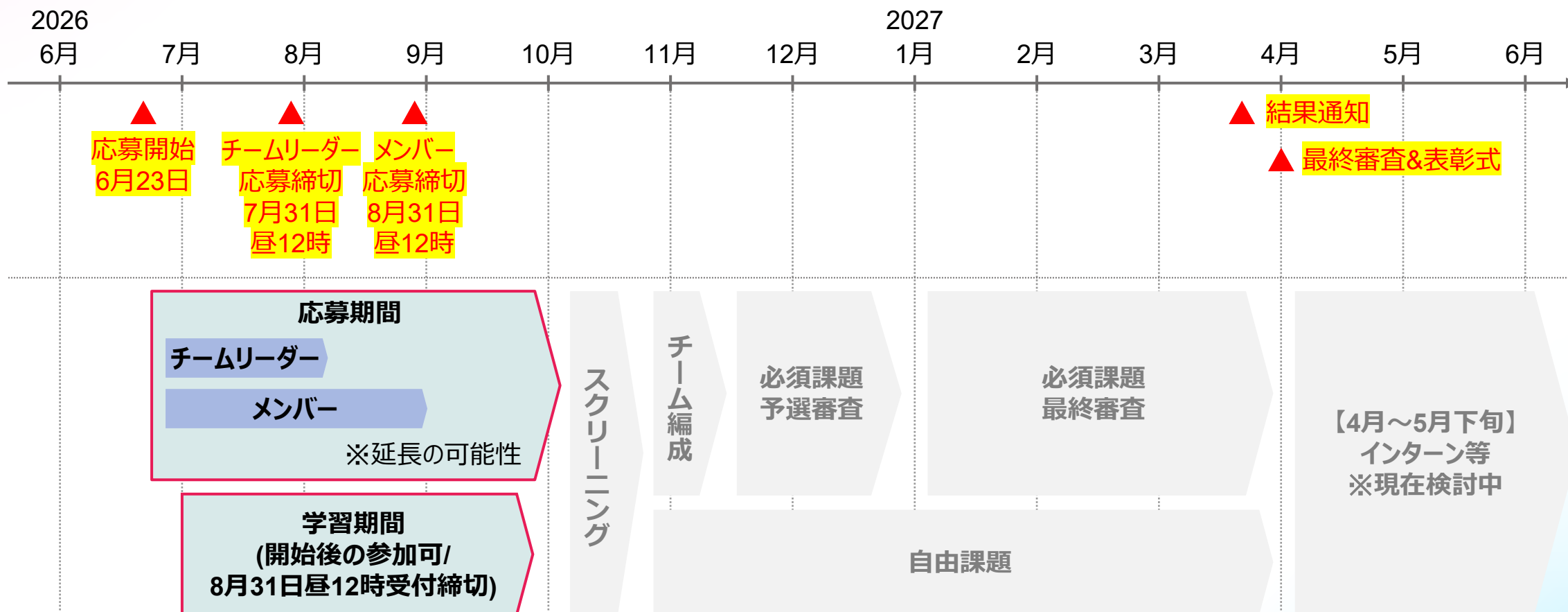
19:45-20:00 QA

スケジュール



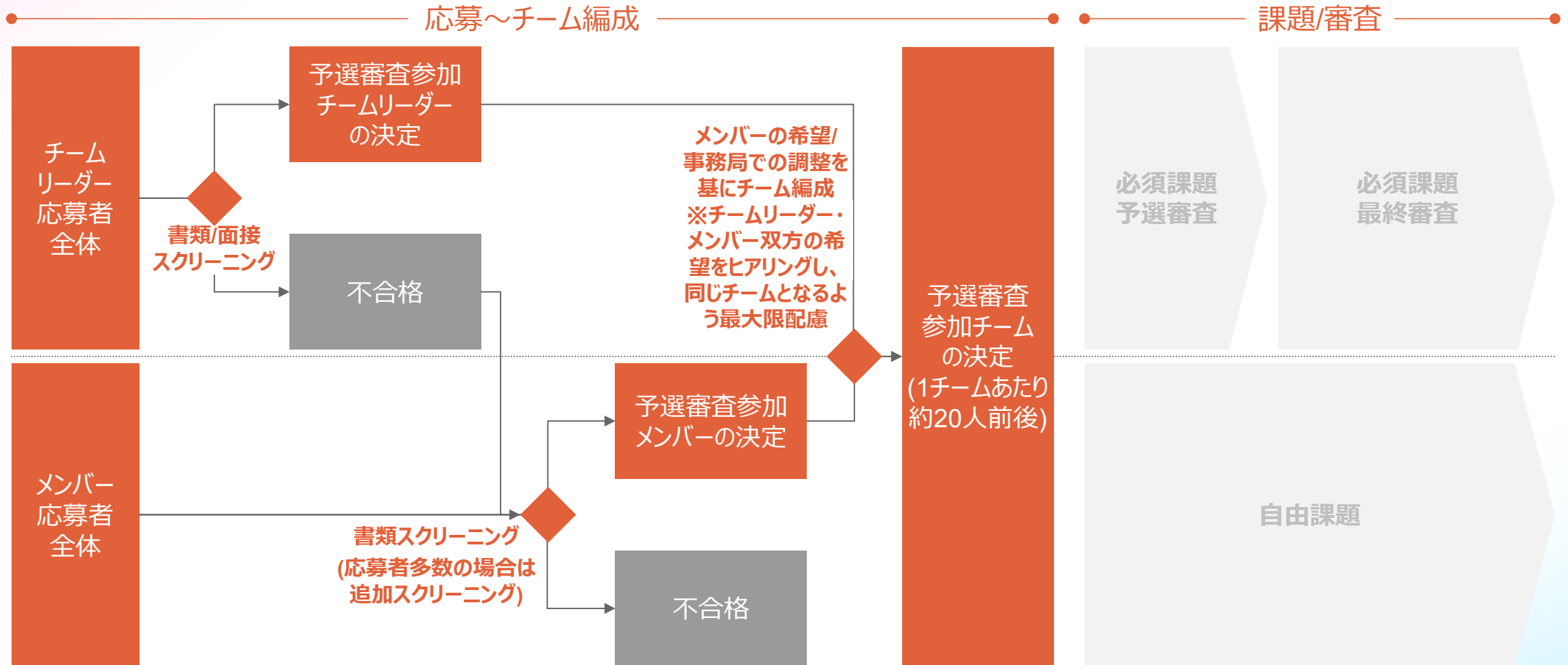
※現時点での想定であり、変更の可能性があります

応募・学習期間



※現時点での想定であり、変更の可能性があります

応募～チーム編成プロセス



※現時点での想定であり、変更の可能性があります

応募要件

応募対象者の 前提



- 本コンテストの対象者は、**12歳以上29歳以下の日本国籍を有する学生※**です
- **本コンテストは、応募段階で初学者の方の方でも応募いただくことが可能**です
 - コンテストへの参加にあたっては、Deep LearningやLLMの基本的な知識を持っている方やPythonを用いた機械学習モデルの実装経験があることを推奨しています
 - これらの知識、経験は全て本年度開催の松尾研LLM講座を受講いただくことで習得可能です。そのため、応募時点で十分な知識・経験のない方でも、本年度開催の松尾研LLM講座と同時に申し込んでのコンテストへの参加を大いに歓迎します
 - フィジカルAIの学習・開発経験を有する方も歓迎しますが、全ての応募者の方に求めるものではありません

応募 要件



メンバー

- 以下のいずれかの要件を満たす
 - ① 東京大学松尾・岩澤研究室「Deep Learning応用講座 大規模言語モデル1」(2025年度以前は「大規模言語モデル (LLM) 基礎」) ※以後松尾研LLM講座の修了証を有する/現在受講中であり修了見込み
 - ② 特定のコンテストにおける受賞歴等を有する
 - ③ 一定レベル以上のフィジカルAIの学習・実装経験を有する
- 週10時間以上の稼働にコミットできる
- 最後まで参加し、途中で離脱しない

チーム リーダー

- メンバーとしての条件を満たす
- チームリーダーとしての経験・資質を有する

次頁詳細ご説明

※ 2026年4月1日時点において、学校教育法 (昭和22年法律第26号) に基づく学校若しくはこれに相当すると認められる海外の教育機関、又は国、地方公共団体若しくはこれらに準ずる公的機関が設置する教育訓練機関に在籍し、日本の国籍を有する1996年4月2日 ~ 2014年4月1日生まれの者

チームリーダーの応募要件

チームリーダー応募に求めるスキルレベルは、メンバーの応募要件に準じます(同等レベルで構いません)

また、チームリード経験についてもこれまでのチーム開発やリーダー経験があれば歓迎しますが、未経験の方でも問題ありません

その上で、以下のような人物を募集します

- 未経験でも主体的に挑戦する意欲のある方
- コードを書くことだけでなく、「次に何を試すべきか」を考え、メンバーと議論しながら開発を進められる方
- 運営のサポートも活用しながら、仲間と協力して開発を前に進められる方

書面スクリーニング

松尾研 LLM講座 修了者	① 本年度 受講者	本年度、東京大学松尾・岩澤研究室が開催する「2026年大規模言語モデル講座_1」へ申込をし、 本コンテストに参加/修了予定の方
	② 過去講座 修了者	東京大学松尾・岩澤研究室が開催する過去の「大規模言語モデル講座」を修了済みの方 - 大規模言語モデル (LLM) 2023 - 大規模言語モデル (LLM) 2024 - 大規模言語モデル (LLM) 2025 基礎編 - 大規模言語モデル (LLM) 2025 応用編
③	特定のコンテストにおける 受賞歴等を有する者	特定のコンテストにおける受賞実績等、特に優れた実績を有する方 (以下は例) - 全国規模又は国際規模の競技会・コンテスト等における入賞、上位成績又は本選進出実績 - AI・機械学習に関するコンペティション等における優れた成績 - 国内外の学会・研究会等における論文採択、発表又は表彰実績 - 未踏事業等の高度人材育成プログラムへの採択・修了実績 - AI・情報科学分野における知識・技術力を有することを示す資格 等
④	フィジカルAIの学習・ 実装経験を有する者	一定レベル以上のフィジカルAIの学習・実装経験を有する方 (以下は例) - ロボットシミュレーション環境 (MuJoCo、Isaac Sim等) の利用経験 - ROS/ROS2、MoveIt等のロボットソフトウェア利用・開発経験 - 模倣学習、強化学習等のロボット学習の実装・評価経験 - ロボット向けデータセットや評価ベンチマークの構築経験 - 研究論文の実装・再現実験の経験 - OSS開発への貢献経験 等

松尾研LLM講座概要



概要

- LLM開発の全体像を掴む、技術と実装まで取り扱う全8回の講義で構成
- 実践的な演習を通して、手を動かしながら技術を深く理解し、幅広いトピックを網羅
- 毎週水曜日19時よりライブ配信(アーカイブ視聴での受講が可能)
- 毎回の講義後に、出席・宿題の提出が必須
- 全8回の講義終了後、最終課題の実施あり

募集スケジュール

- 6月23日(火)–8月31日(月) 昼12時
※GENIAC-PRIZE参加者向けの締め切り

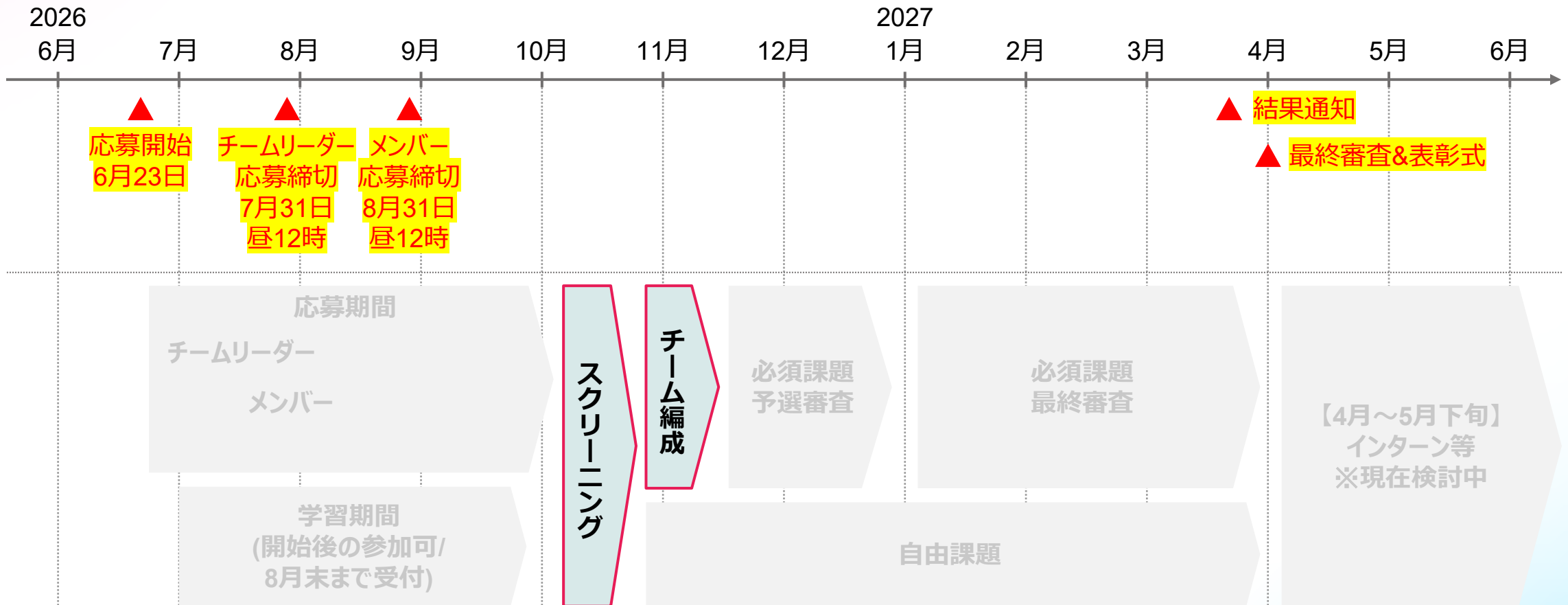
講座詳細

<https://weblab.t.u-tokyo.ac.jp/lecture/course-list/large-language-model/>

松尾研LLM講座詳細

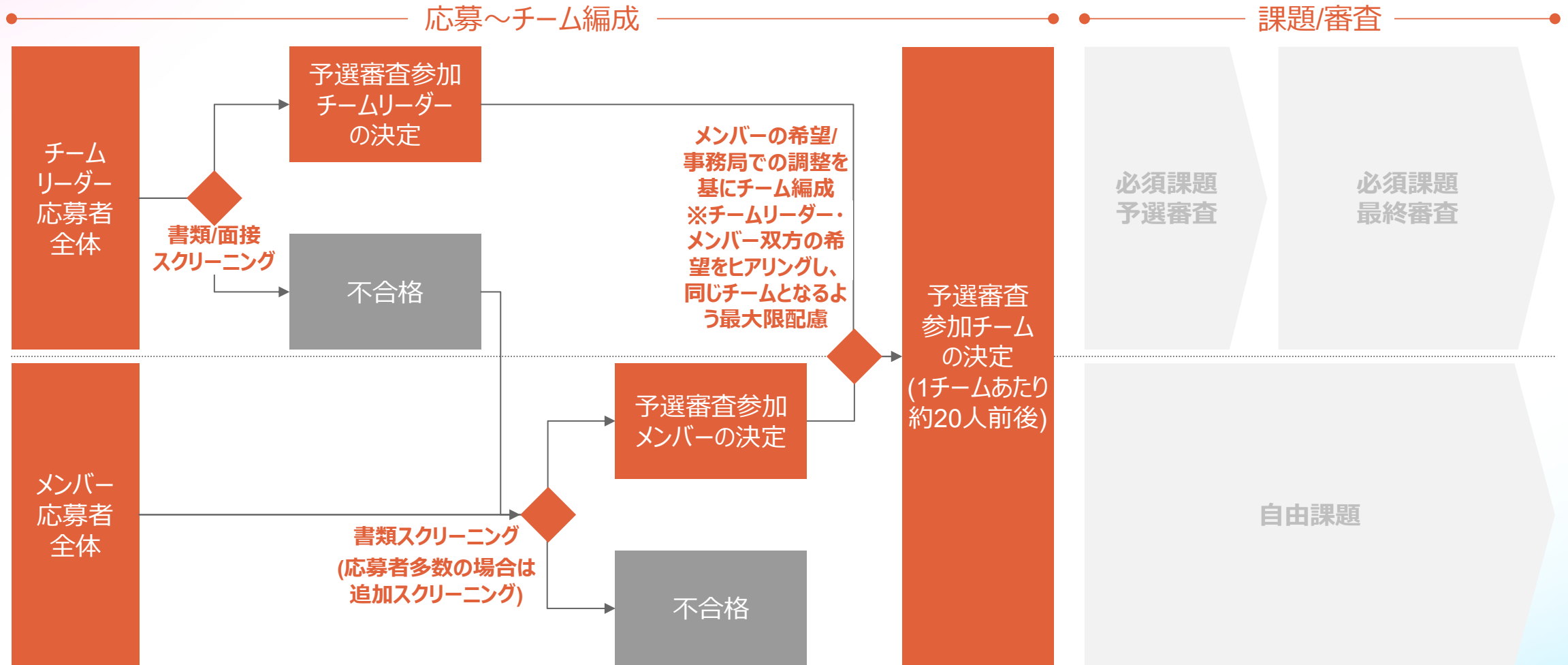
	日時	担当	カリキュラム
第1回	2026/7/8(水) 19:00-21:00	岩澤有祐 小島武	講座概要
第2回	2026/7/15(水) 19:00-21:00	原田憲旺	推論 (Prompting, In-context Learning)
第3回	2026/7/22(水) 19:00-21:00	内山史也	事前学習
第4回	2026/7/29(水) 19:00-21:00	小島武 余 振軒	スケール則
第5回	2026/8/5(水) 19:00-21:00	山田育矢 幸航輝	事前学習 (上級編)
第6回	2026/8/12(水) 19:00-21:00	中筋 渉太 小橋洋平	ファインチューニング
第7回	2026/8/19(水) 19:00-21:00	高城頌太	強化学習
第8回	2026/8/26(水) 19:00-21:00	曾傑 江國翔太	学習データと評価ベンチマークの整備

チーム編成



※現時点での想定であり、変更の可能性があります

応募～チーム編成プロセス



※現時点での想定であり、変更の可能性があります

追加スクリーニング詳細 (メンバースクリーニング)

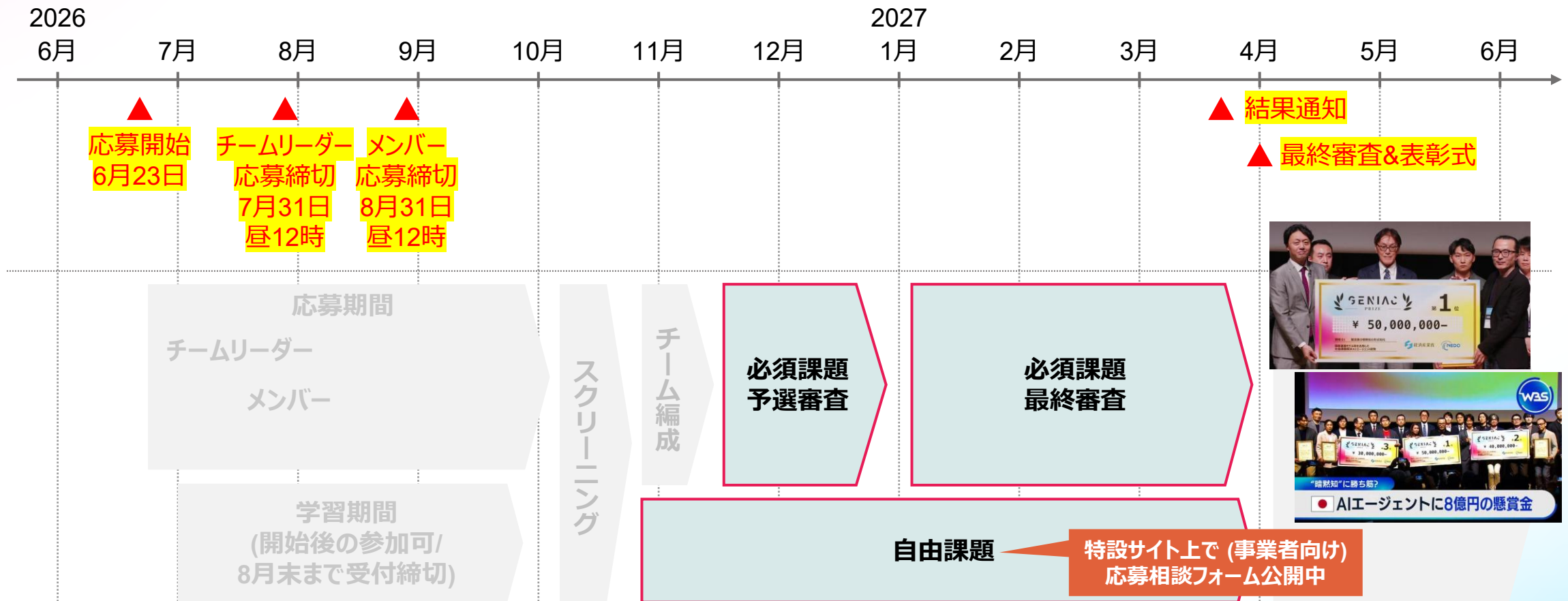
メンバーの応募において、定員を超えて書類スクリーニングの通過者があった場合、数学・推論系のベンチマーク「Live-Bench」を使った追加スクリーニングを実施

※ Live-Benchとは: LLMの数学・推論・コーディング等の能力を客観的に測るベンチマーク
評価結果の上位者から順に、11月開始予定の予選審査への参加権が得られる

開発環境	google colab等で実行可能な内容に設定想定
スクリーニング 期間	実施が確定した場合、10月中に実施、約2週間程度形式での追加スクリーニングを実施
評価	タスクの正答率 + LLM-as-Judgeで評価を行い、順位付けを行う

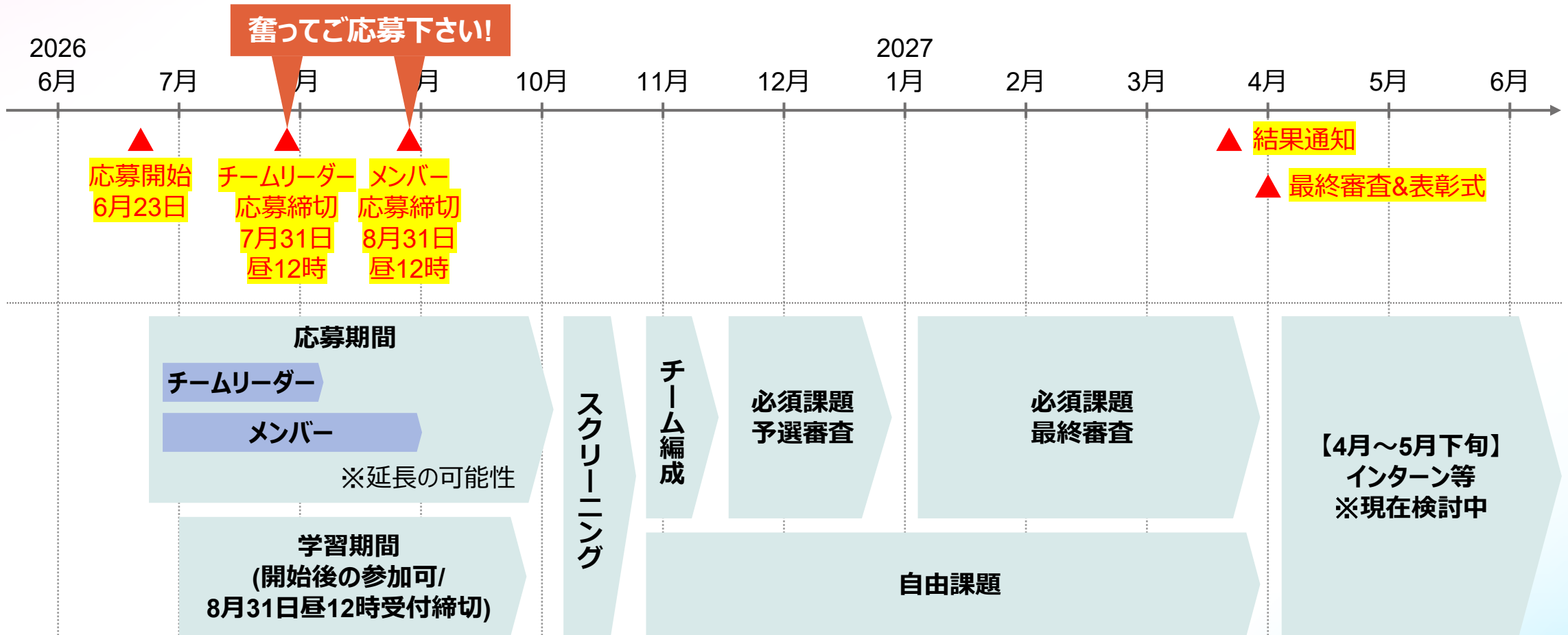
※ 年齢や経験によって、評価に一部配慮が入る場合があります

必須・自由課題



※現時点での想定であり、変更の可能性があります

スケジュール



※現時点での想定であり、変更の可能性があります

特設サイトのご紹介

下記QRコードからアクセス可能です



詳細は特設サイトへ ▶

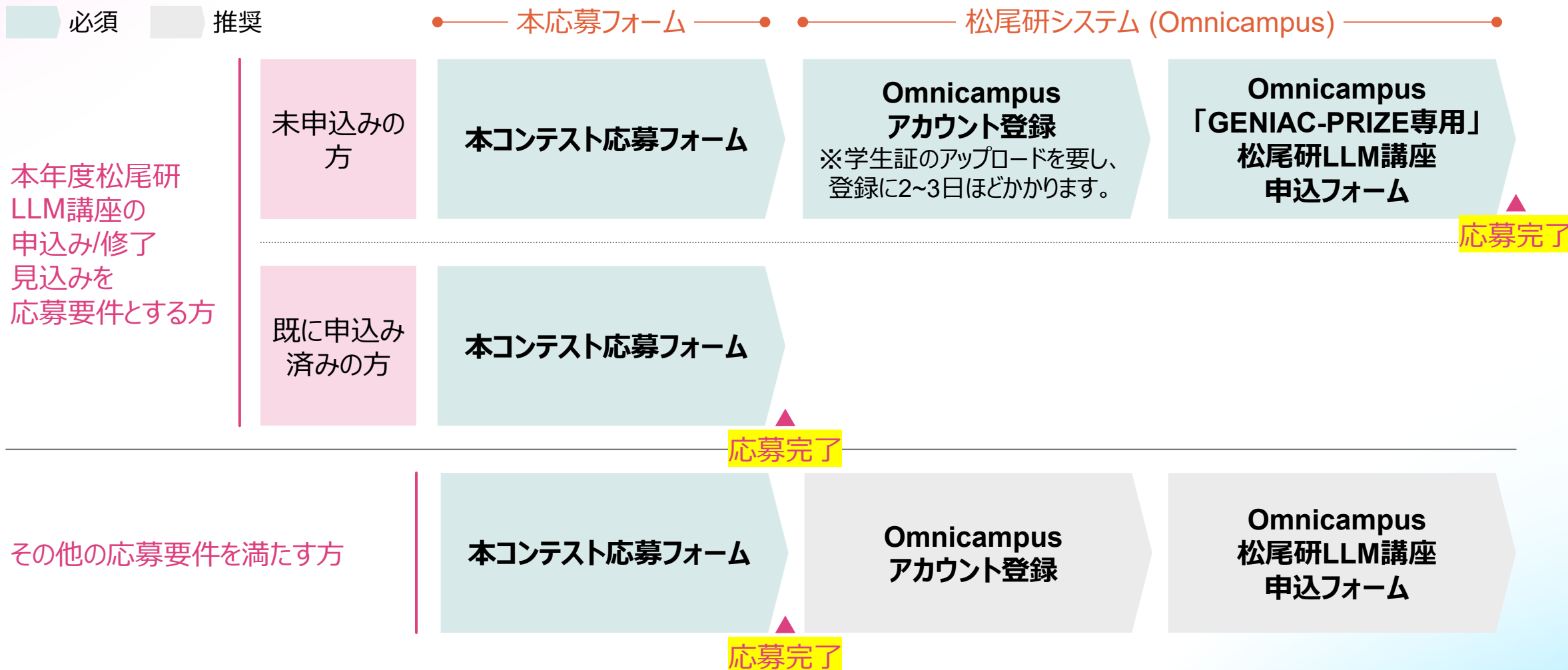
<https://geniac-prize.nedo.go.jp/>

応募フォームへの申し込み方法



こちらのQRコードから是非ご応募ください！

応募の類型



本日のアジェンダ

18:30-18:35 オープニング

18:35-18:50 GENIAC-PRIZEの概要説明

18:50-19:10 コンテスト(必須課題)概要説明

19:10-19:40 応募概要説明/申込みライブ説明

19:40-19:45 クロージング

19:45-20:00 QA

今後のお問合せ



事業全体に関するお問合せは、下記までお願い致します

geniac_prize@bcg.com

本日のアジェンダ

18:30-18:35 オープニング

18:35-18:50 GENIAC-PRIZEの概要説明

18:50-19:10 コンテスト(必須課題)概要説明

19:10-19:40 応募概要説明/申込みライブ説明

19:40-19:45 クロージング

19:45-20:00 QA

アンケート



アンケートを記入された方からご退出ください

