



NEDO Challenge

Robot Solutions for Manufacturing

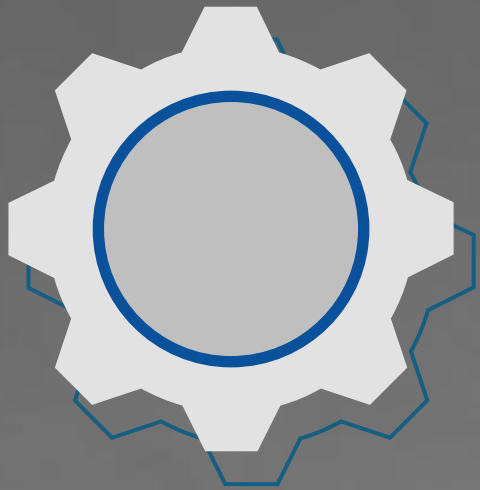
～誰もが使えるロボットを地域のモノづくり現場へ～

NEDO AI・ロボット部ロボットチーム

経済産業省 製造産業局産業機械課ロボット政策室

NEDO Challenge: 地域モノづくり事務局(株式会社三菱総合研究所)



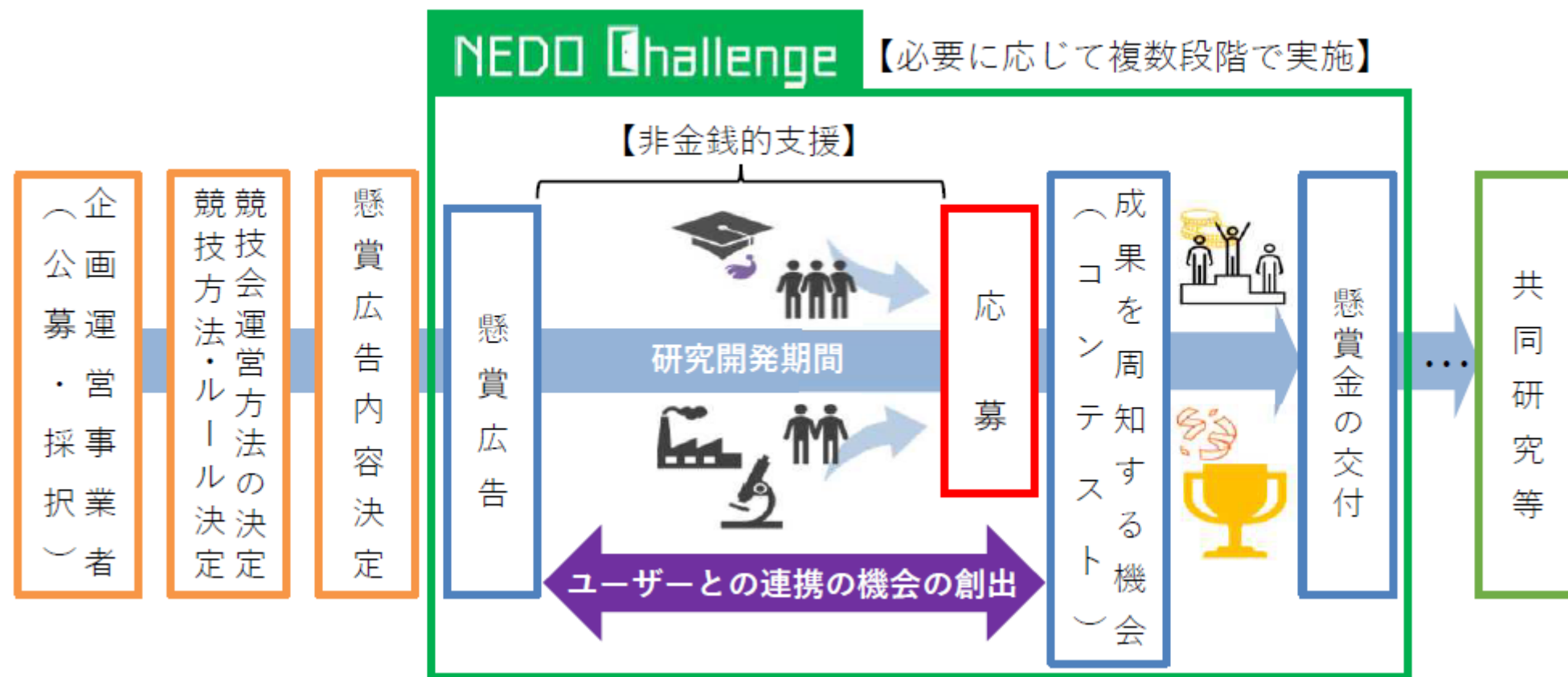


開会挨拶/NEDO Challengeの概要



NEDO Challenge とは

- 懸賞金活用型プログラム「NEDO Challenge」は、研究開発を求める領域・内容を「懸賞広告」として提示して、コンテストにて審査・順位付けして、優れた研究開発成果を上げた参加者（懸賞金候補者）に対して賞金として懸賞金を支払う仕組み



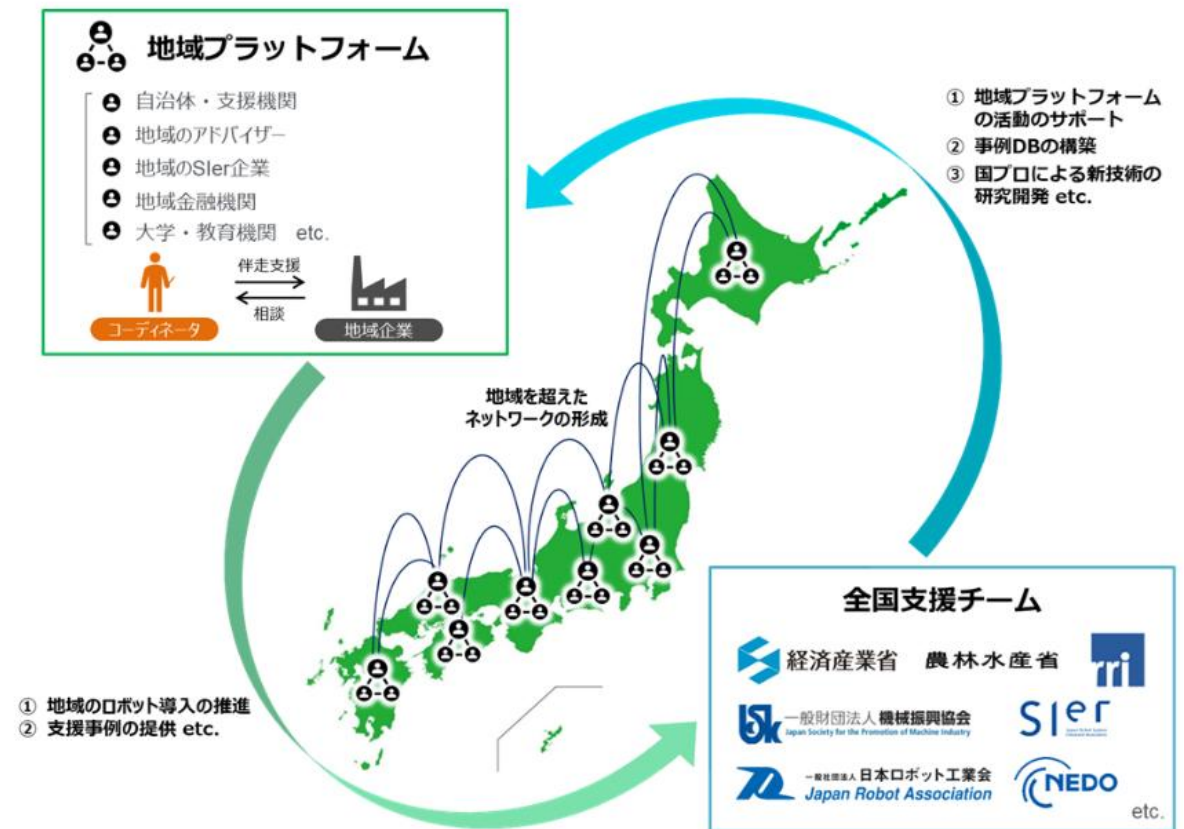
今回のNEDO Challengeの背景

- 経済産業省と連携し、社会課題解決と技術実装の促進を目指します

RINGプロジェクトとの連携

2025年度に経済産業省、各地域の自治体や支援組織、ロボット関係機関等が連携し、ロボット導入支援の取組を加速させるための協議会「全国ロボット・地域連携ネットワーク(略称RINGプロジェクト)」が立ち上がり、主に4つ活動を実施。

- 各地域が抱えるロボット導入支援のサポート
- ロボットコーディネータの育成
- **地域の社会課題解決に資するロボットシステムコンテストの実施**
- ロボット導入の機運を醸成するためのイベントの開催 など



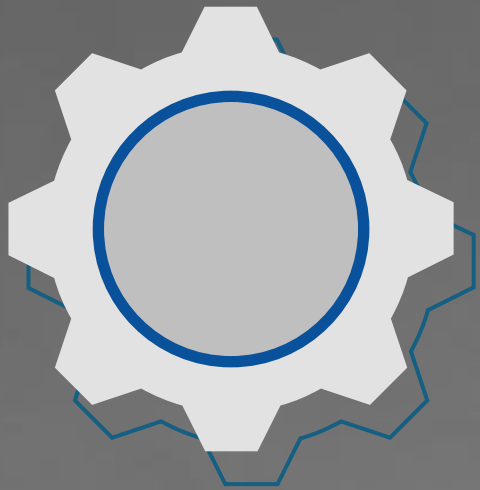
NEDO Challenge, Robot Solutions for Manufacturingの公募の開始

- 懸賞金活用型プログラム「NEDO Challenge, Robot Solutions for Manufacturing」を6/30より公募開始
- テーマは「自動車製造業における表面異常検査の自動化」



本事業の特設サイトは
こちら





NEDO Challenge

Robot Solutions for Manufacturing



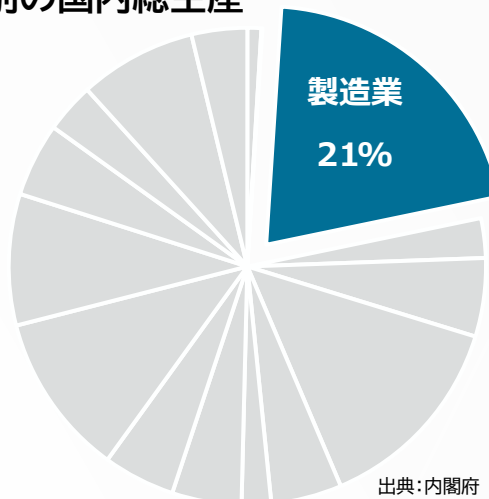
地域製造業の人手不足とロボット活用への期待

- 製造業は国内総生産の約2割を占めているが、少子高齢化の進展や生産年齢人口の減少等を背景として、地域の中堅製造事業者を中心に人手不足が深刻化している。
- 身体的作業が不可欠なタスクや長期的な人手不足に対して、AI・ロボットソリューションの開発・普及および社会実装が期待されている。

製造業の事業規模

製造業の名目GDPは全産業の約2割を占め、単一産業として最大規模

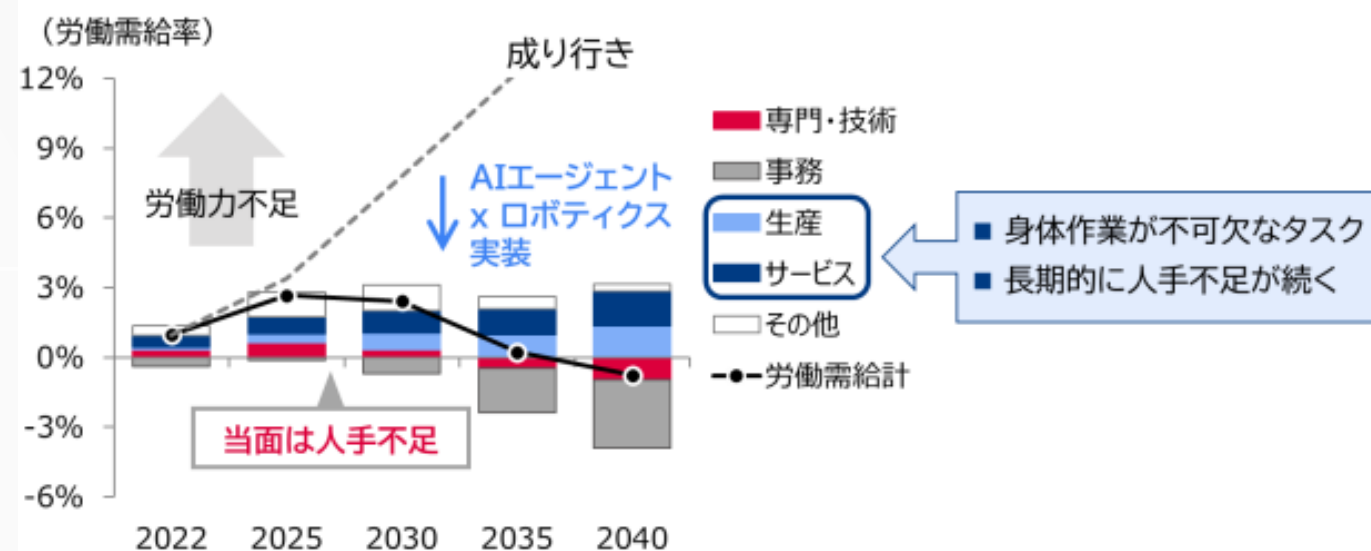
経済活動別の国内総生産



出典:内閣府 2023年度国民経済計算より作成

AI×ロボティクス実装を踏まえた労働需給見通し

身体作業が不可欠なタスクにおいて長期的に人手不足が続く見通し



出典:三菱総合研究所、未来を切り拓く AI ロボティクス

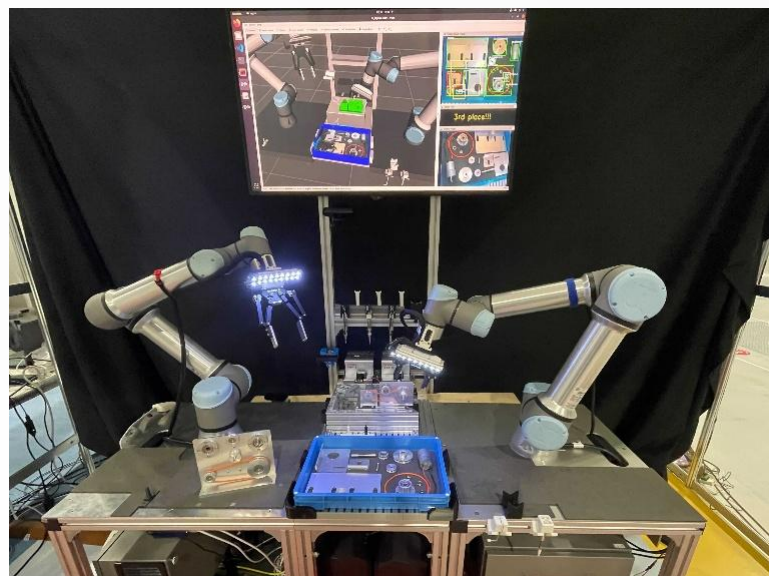
<https://www.mri.co.jp/knowledge/column/i5inlu000002n800-att/nr20251006.pdf> (2026年6月30日閲覧)

検査工程はロボット活用余地が大きい重点領域

- 検査工程は目視依存が残る品質管理の標準化・データ化が十分に進んでいない領域。
- AI等を活用して検査結果を標準化・データ化することで、品質管理の説明力を高め、製造業共通の基盤として横展開できる可能性がある。

製造業各工程のロボット化の取り組み

各社ごとに個別具体的な加工・成形、組立工程においては、それぞれの目的に応じたロボット化が各社で進展



出所: <https://www.omron.com/jp/ja/technology/omrontechnics/2021/20211119-felix.html>
(2026年6月30日閲覧)

ロボット化による効果が期待される工程



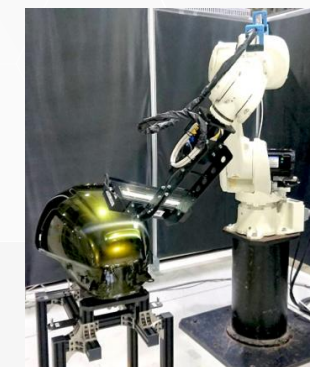
本事業では以下の観点から「検査工程」に着目

【例】検査工程(例:目視検査)

- 検査は多量の対応が必要であるが、付加価値を生まないという固定観念があるため、IT投資が進んでいない
- 目視による点検では、定量データが集積されず、品質管理が不十分
- AI、デジタル化、センサ等、現在急速に発展している技術と親和性が高い
- 属人的・主観的なバラツキに対して標準化による説明力を付加できる
- 外観検査などは製造業の共通工程であり、汎用ソリューション(共通プラットフォーム)として横展開可能



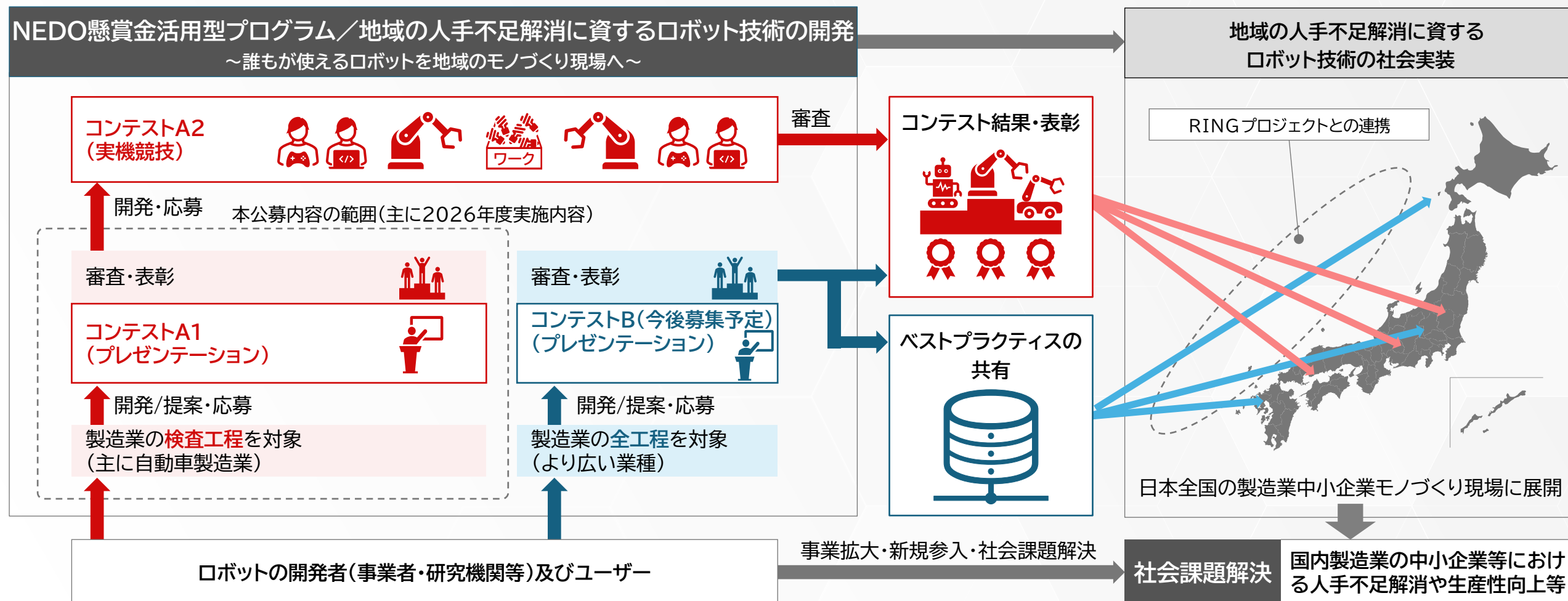
プロセスX,
https://www.youtube.com/watch?v=GPHaX6_DntY (2026年6月30日閲覧)

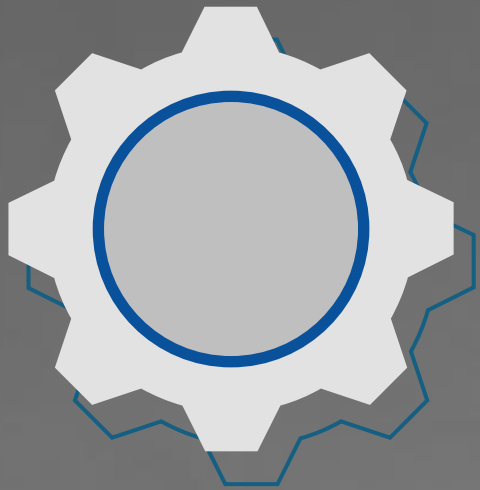


ニューススイッチ
<https://newsswitch.jp/p/33482>

■ メーカーから上位サプライヤー、地域の中小製造事業者に至るまで、広範なサプライチェーンを形成する自動車製造業の検査工程を対象に技術提案を募集。

※ロボット技術の整理・可視化を進め、ユースケースやベストプラクティスなどの知見を整理し、参照しやすい形で共有することを目指す「コンテストB」についても、今後募集予定。





コンテストA1

自動車製造業の表面異常検査の自動化に 活用可能なロボットソリューションの構想提案



自動車製造業の検査工程には未解決課題が残る

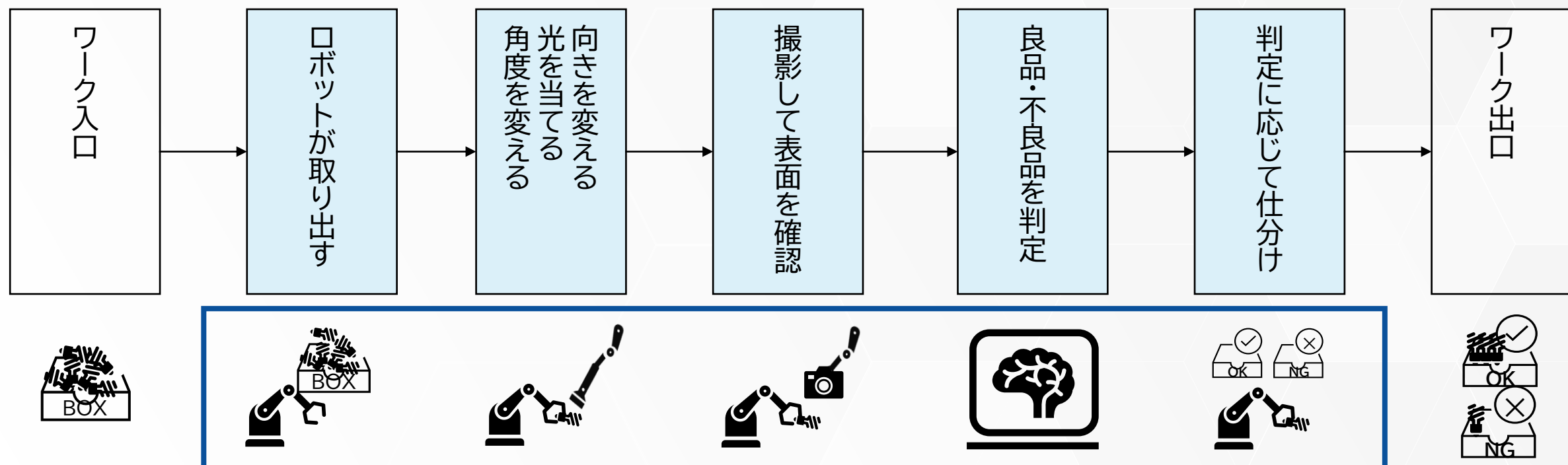
- 自動車製造業の検査工程の中でも表面異常検査は、自動車製造業のサプライチェーン内で広く行われ、他の製造業にも共通する基本的な検査作業であるため、ロボットソリューションの横展開が期待できる領域

調査の結果得られた検査工程の現場ニーズ	テーマに対する要件
撮影環境に左右されない撮影精度	<u>検査対象物の撮影技術</u>
検査対象の形状・特性等の多様性に左右されない撮影精度	
外乱要因に左右されない検知・判定精度	<u>異常の検知・判定技術</u>
人手による作業と同等以上のハンドリング速度	<u>検査対象物の取り扱い技術</u>
多面的な検査を行うためのハンドリング精度	
高度な技術力を要さないティーチング	“利活用の容易性”（成果審査において評価）
ティーチング工数の削減	
前後工程を含む検査プロセスの一体自動化	

本コンテストが対象とする表面異常検査工程

- 表面異常検査では、単に異常を検知するだけでなく、検査対象物の取り出し、姿勢変更、撮影条件の調整、良否判定、仕分けまでが一体的に行われています。
- 本コンテストでは、これらの作業をロボットソリューションとして自動化する構想提案・実機開発を対象とします。

コンテストで目指すロボットによる表面異常検査の自動化



コンテストA全体(A1、A2)で開発を想定するロボットソリューション

- 自動車製造業の検査工程を対象に、撮影技術の高度化、検知・判定技術の高度化、検査対象物の取り扱い技術の高度化を実現できるロボットソリューションを開発。
- A1で構想提案を行い、A2で実機開発を行う2段階のコンテストを開催。

2026年度(主に)

A1:構想提案・プレゼンテーション審査

- ・ 検査対象物、検査対象項目等の分析
 - ・ ロボットソリューション構成案の提案
 - ・ 課題設定の妥当性、実現可能性、汎用性等を総合的に評価
- ※懸賞金の交付には「コンテストA2」へ進むことが必須です

2027年度(主に)

A2:実機開発・競技

- ・ A1の提案内容や競技設計上の検討結果を反映
- ・ 製作したロボットによる競技実施
- ・ 検査性能(精度・速度等)等を総合的に評価

コンテストAで開発を目指すロボットソリューションのイメージ(検査工程の自動化)



アウトカム:自動車製造業の検査工程に導入可能なロボット技術の開発・実装へ

事業テーマ(検査対象)

- 自動車製造業に関連する部品の表面異常検査を対象として、現状の検査工程の自動化を阻害している課題を具体化し、その解決に資するロボットソリューションの構想提案を募集します。

提案を求める内容	具体的な内容
検査対象物	外乱要因(油汚れ、反射、加工痕等)を持つ、及び複雑な形状(凹凸、曲面、狭隘部等)を持つという条件のもとで提案を求めます。提案にあたっては、記載した外乱及び複雑な形状のうち、対応可能な項目を明示してください。 複数の外乱要因や複雑形状に対応可能な提案については、より幅広い現場適用が期待されるものとして評価します。 材質については、金属部品を主な検査対象とします。ただし、非金属部品にも適用可能な技術については、その汎用性を評価します。 大きさについては、数cmから1m四方面程度の部品を対象とします。ただし、複数のサイズ帯に対応可能な提案については、適用範囲の広い提案として評価します。
検査対象項目	表面異常(キズ、打痕、割れ、付着、色ムラ、色差等)を対象として提案を求めます。提案に当たっては、記載している表面異常のうち、対応可能な項目を明示してください。 複数の表面異常に対応可能な提案については、より幅広い検査ニーズに対応し得るものとして評価します。

(参考)表面異常とは

- 「表面異常」とは、作業者が外観上の良否を判定する対象となる、キズ、打痕、割れ、付着、色ムラ、色差等の部品の表面に現れる異常のことを指します。

表面異常の例(アルミ製品)

キズ



打痕



事業テーマ(解決方法の提案)

- 提案内容の具体性や適用可能性を高める観点から、応募者が把握している現場課題・実運用を想定した構成・他業種への汎用性の提案を求めています。

提案を求める内容	具体的な内容
現状課題・難易度の分析	対象検査工程における現在の現場課題の観点の例 人手に依存している作業内容 / 現場で負担となっている事項 / 判定が難しい理由 / 自動化が進まない理由 / 多品種少量生産、タクトタイム制約、生産変動等の有無 / 油污れ、反射、加工痕、複雑形状、柔軟素材等の技術的難所 / 教示、設定変更、保守、設置スペース、コスト等の導入障壁 / 現状の検査精度・検査速度、及び自動化後に求められる水準 可能であれば、作業人数、処理数、検査時間、不良率、誤判定率等の定量情報も記載してください。
現状課題の重要性	• なぜ当該課題が重要か(品質、生産性、人手不足、安全性、事業継続性等への影響) • 放置した場合にどのような問題が生じるか、なぜ今解決が必要か
ロボットソリューション構成案	検査対象物の取り扱い機構、姿勢制御、照明制御、操作UI設計 等。
自動車製造業に限らない他分野への展開可能性・生産性向上・品質確保・人手不足対応への貢献	• 他ワーク又は他工程への展開可能性 品種違いへの対応可能性 / 別の検査対象物、検査対象項目への適用可能性 / 類似工程への応用可能性 • 他業種への展開可能性 • 将来的な性能向上、機能追加、構成拡張等の可能性 検査項目の追加 / 処理能力向上 / 操作性向上 / モジュール化・汎用化 / データ活用の拡張

求める技術要素は撮影・判定・取り扱いの高度化

- ロボットソリューション構成案については、3つの技術要素のうち、対象とする課題に応じて、課題解決に向けた構想を募集します。これらの技術要素を組み合わせた構想も歓迎します。

提案を求める技術要素	具体的な内容
検査対象物の撮影技術	検査対象物の形状・特性や撮影環境の多様性に左右されない撮影精度の実現等。
異常の検知・判定技術	油汚れ、反射、加工痕といった外乱要因に左右されない、高い検知・判定精度の実現や、不良品データが少ない状況における、高い検知・判定精度の実現等。
検査対象物の取り扱い技術	人手による検査対象物の取り出し、仕分け等作業と同等以上の作業速度の実現や、検査対象物の向きを変える等の表面異常検査に必要な動作の実現等。

普及・活用されるロボットであることが重要

- ロボットソリューションの普及・活用促進の観点から、技術要素の高度化に加えて、以下のような要件を満たす構想であることを示してください。

普及・活用促進の観点から求める要素

多品種少量生産の現場に導入が可能であり、複数の検査対象物に合わせた設定変更やティーチングが短時間かつ容易にできること。

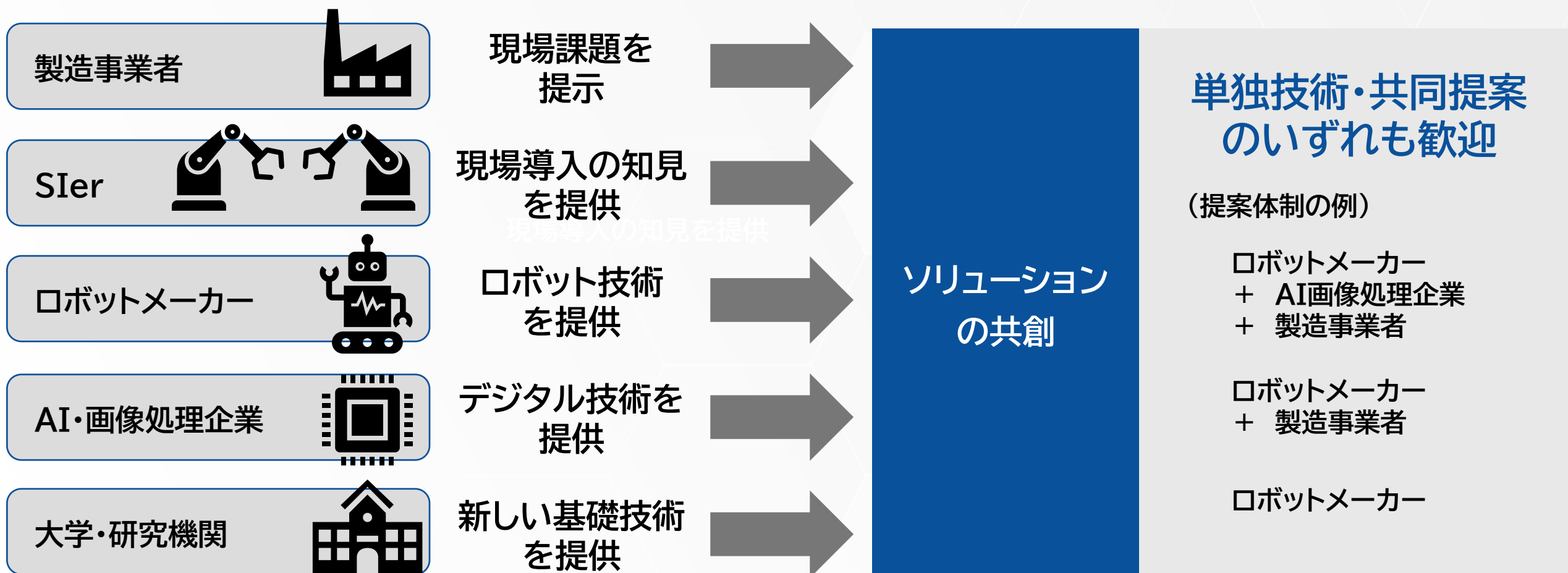
高度な知識・経験を必要とせず、製造現場で一定の保守・運用が完結できること。

導入コストが、自動化しようとする作業にかかっている人件費に見合ったものであること。

- 想定される提案の一例を示します。応募内容を限定するものではありません。
 - 反射によるハレーションで打痕の撮影画像が安定しないという課題に対し、偏光照明で反射を抑制した安定した撮影による表面異常検査ができるロボットソリューションの構想。
 - 許容されるべき加工痕をキズと誤検知してしまうという課題に対し、加工痕とキズを区別できる判定ロジックを備えた識別による表面異常検査ができるロボットソリューションの構想。
 - 凹部のキズを確認する角度調整に時間がかかるという課題に対し、つかみかえによる視点変更を高速で行う検査対象物の取り扱いによる表面異常検査ができるロボットソリューションの構想。

ユーザーとの共同提案を推奨

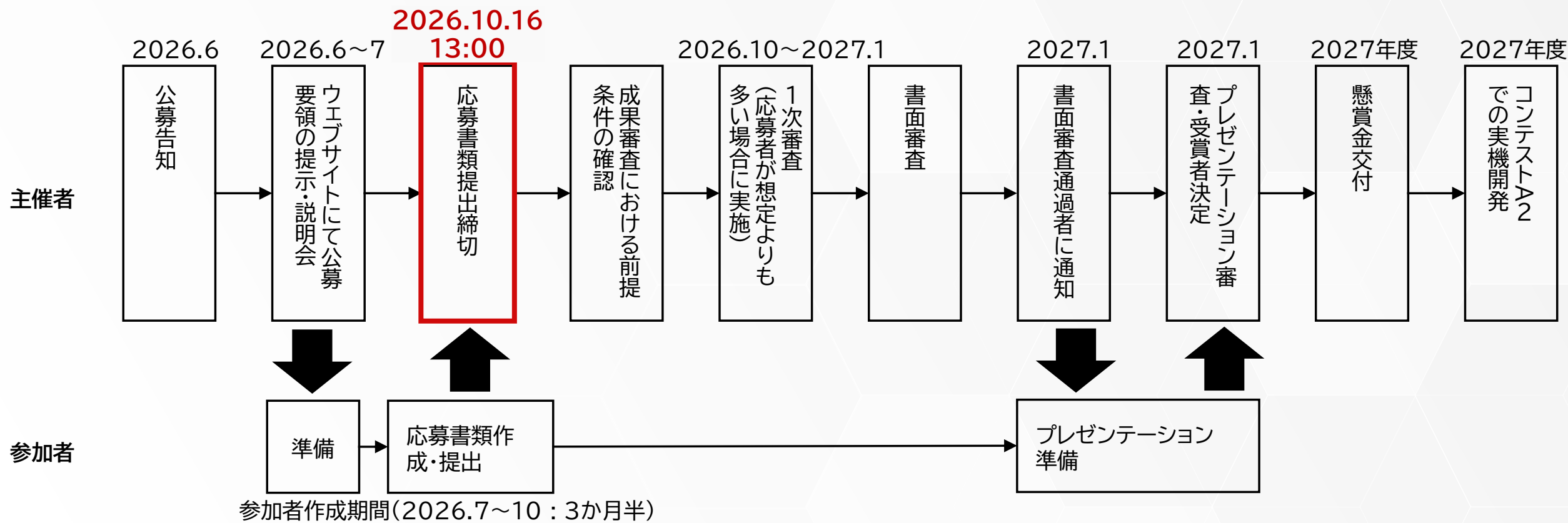
- ロボットソリューションに関する技術を有する応募予定者が、ユーザーとなり得る製造事業者等と連携し、実際の現場課題、検査対象物、検査対象項目、検査条件、要求される検査精度・検査速度等を踏まえた提案を共同で行うことを推奨します。



コンテストA1の審査の流れ

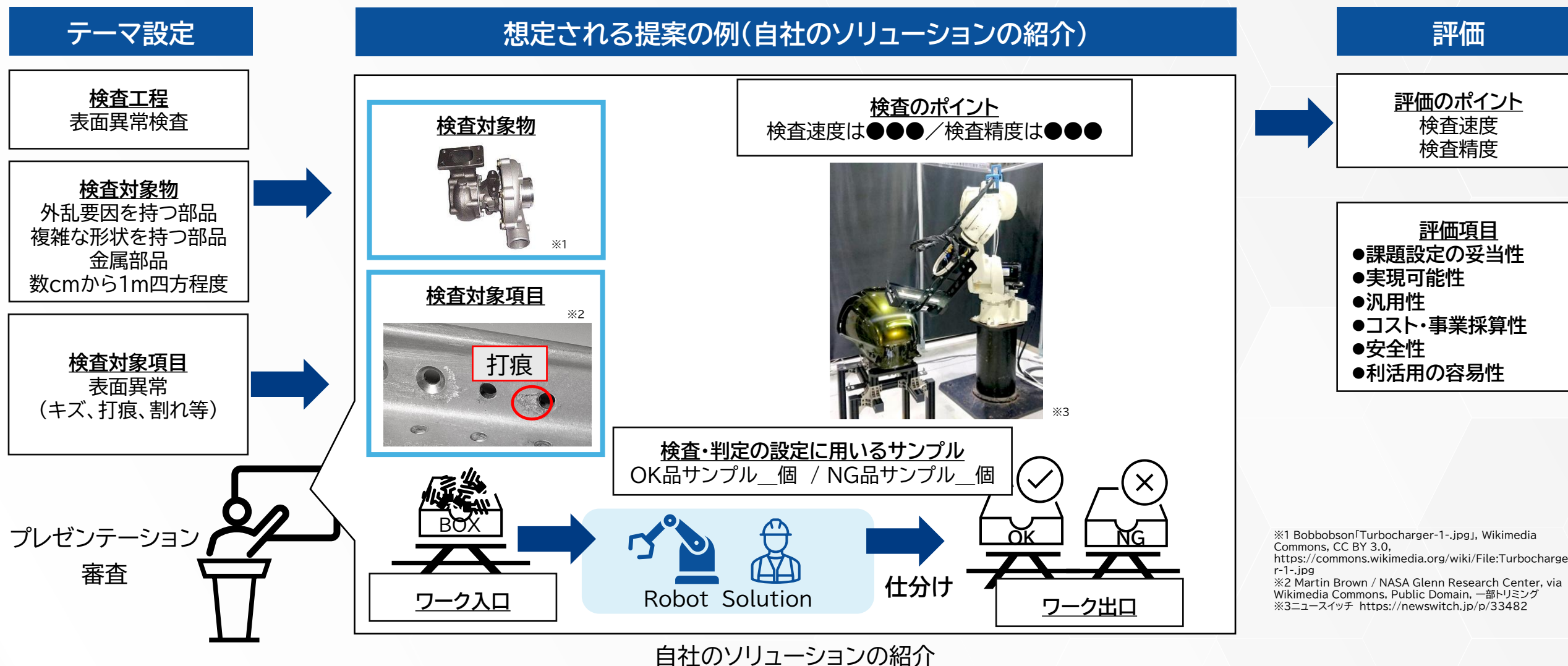
- 「コンテストA1」では、応募書類に基づく書面審査を実施し、コンテスト会場で行うプレゼンテーション審査の対象者を選定します。応募件数が多い場合には1次審査を行い、提案内容、成果物の有無又は水準、将来的な実装可能性等を踏まえて、成果審査対象を絞り込みます。

「コンテストA1」の審査スケジュール



プレゼンテーション審査の実施イメージ

- コンテストA1で実施するプレゼンテーション審査では、テーマ設定と自社ソリューションの提案、各評価項目の性能をご説明いただきます。



成果審査における前提条件

■「コンテストA1」における前提条件は以下のとおりです。

成果審査における前提条件

- 「自動車製造業の表面異常検査の自動化に活用可能なロボットソリューション」である
- ロボット本体及び周辺機器を含むシステム全体について、稼働時の可動範囲が概ね5m×5m程度に収まる構成である
- 成果物が実装予定(改良を含む)の機能・箇所等は既存のカタログ等に記載していない新しいものである
- 検討・開発進捗を示す成果物(実機そのもの又は動作状況や設計が分かる構造図面のデータ等※)がある
- 「コンテストA2」への参加意向がある(「コンテストA1」で受賞した応募者は、次段階である「コンテストA2」に参加し、提案した構想を踏まえた実機開発に取り組む意思がある)

※「開発進捗を示す成果物」の具体例は様式3 応募書類(「コンテストA1」)をご参照ください。

1次審査における評価項目

- 応募数が想定よりも多い場合には、成果審査より前に1次審査を実施します。1次審査における評価項目は以下のとおりです。

1次審査における評価項目

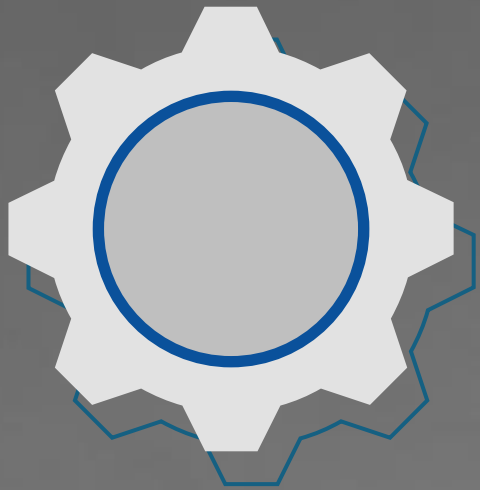
- 高度な成果物の提出(高度な成果物を優先する、①>②>③)
 - ①開発(提案機能を一部でも実現した実機やモックアップがある)
 - ②動的データ(3Dシミュレーション等により動的な動きが分かるデータ)
 - ③静的データ(3Dの静的なデータ)
- 現場実装の可能性の提示(製造業の工場での設置イメージ(3Dデータ)を説明している)
- 汎用性が期待される(①>②>③)
 - ①自動車以外の製造業分野の検査対象物に適用できる
 - ②「提案された検査対象物」以外の、自動車製造業の検査対象物に適用できる
 - ③複数の検査対象項目に適用できる

成果審査における評価項目

- 成果審査では「利活用の容易性」を特に重視します。現場ニーズに即した具体的な課題を解決する共同提案は「課題設定の妥当性」、幅広い検査ニーズを対象とした共同提案は「汎用性」の観点で高く評価します。

成果審査における評価項目

- ①課題設定の妥当性(本コンテストにおける課題設定が具体的かつ根拠をもって示されているか)
- ②実現可能性(開発コンセプト・ロボットソリューションの構成が明確で、要求機能(検査速度・検査精度)を満たす見込みがあるか)
- ③汎用性(そのまま、又は軽微な設定変更や改良で、品種違いへの対応、別の検査対象物への適用、検査対象項目への適用、他の類似工程への応用ができるか、また、自動車製造業分野以外にも適用できるか)
- ④コスト・事業採算性(導入コスト・運用コストを踏まえ、事業採算性の見通しが妥当か)
- ⑤安全性(既存の工程に組み込むことを見据えて、安全性への配慮がなされているか)
- ⑥利活用の容易性(対象とするワークや実際の現場の稼働環境に合わせた調整が可能な設計がなされているか)
- ⑦技術的な新規性(既存の技術と比較して、技術的な工夫や改良に独創性があるか)



懸賞金とスケジュール



懸賞金とスケジュール

- コンテストA:「自動車製造業の表面異常検査の自動化に活用可能なロボットソリューションの構想提案」の公募は**2026年10月16日13時00分**締め切りです。

コンテストA1:「自動車製造業の表面異常検査の自動化に活用可能なロボットソリューションの構想提案」
 (計5,250万円)

1位:1,000万円、2位:750万円、3位:750万円、4位:750万円、5位:500万円、6位:500万円
 7位:500万円、8位:500万円

スケジュール

公募期間

2026年6月30日14時00分～
 2026年10月16日13時00分

1次審査・書面審査

2026年10月～27年1月(予定)

プレゼン審査・表彰式

2027年1月(予定)

「コンテストA2」への**申請(エントリー)をもって交付**

コンテストA2:「自動車製造業の表面異常検査の自動化に活用可能なロボットソリューションの開発」
 (計1億6,000万円(予定))

1位:8,000万円、2位:5,000万円、3位:3,000万円

※「コンテストA2」の懸賞金額については、今後の検討状況に応じて変更となる場合がありますので、あらかじめご了承ください。
 また、「コンテストB」として、ロボットソリューション全般についてユースケースやベストプラクティスなどの知見を募集する予定です。

懸賞金とスケジュール

表彰方法

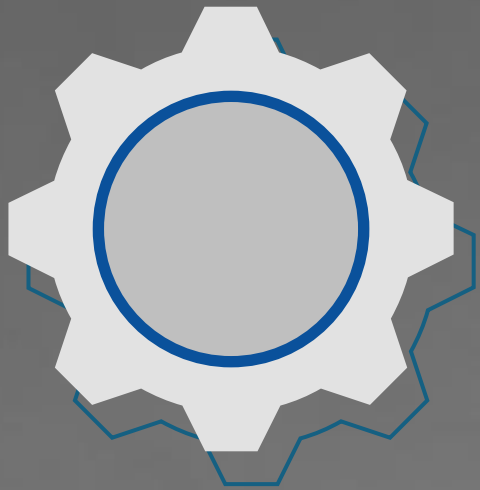
- 表彰は、成果審査にて決定する、各コンテストの懸賞金受賞者に対して、公開形式により行います。

懸賞金分配方法

- 同位受賞者が複数存在した場合は該当順位の懸賞金額と、該当順位から受賞者数分の下位の懸賞金額を合計し、受賞者数で割った額をその順位の新しい懸賞金額とします。なお、金額が受賞者数で割り切れない場合は、1,000円以下の額を切り捨てた金額を新しい懸賞金額とします。(例:1位に2者が特定された場合、1位の懸賞金額と2位の懸賞金額を合計し、これを2で割った額が新しい懸賞金額となります。)

懸賞金支払方法

- 懸賞金は、受賞者決定後に受賞者からの請求書の提出をもって、受賞者にNEDOが一括で支払います。請求書の提出については、別途受賞者へ事務局から案内いたします。
- 懸賞金の受領後に必要な税務等の手続きについては、受賞者が適切に対応してください。
- グループでの受賞の場合は、代表者が請求書を提出してください。NEDOは代表者の指定先口座にグループへの懸賞金全額を振り込みます。



応募予定者への支援



参加者等への支援

- 応募予定者が現場ニーズを踏まえた提案を行えるよう、現場課題や導入ニーズの共有、有識者等への相談機会を参加者支援として実施します。

支援策	対象	支援内容
セミナー (リモート開催)	応募予定者	2026年8月6日 自動車製造業の現場で求められる検査工程の課題感や導入ニーズを講師より共有 応募予定者は自社の技術・アイデアの方向性を確認し、より実装可能性の高い提案づくりを期待
マッチングイベント (対面開催+リモート開催)	応募予定者	2026年8月21日(東京)／2026年8月27日(名古屋) (リモート開催のマッチングイベントも9月上旬に開催予定) ロボットソリューションを有する企業・団体と、ユーザーとなり得る製造事業者等をマッチング 応募予定者はユーザー側との意見交換を通じて、現場ニーズ、自社技術の適用可能性、検査対象物、導入時の課題、共同提案の可能性等を確認し、コンテストA1の提案内容を具体化することを期待
相談会 (対面開催+リモート開催)	応募予定者	2026年9月上旬～中旬(2回開催予定) 有識者やロボット技術の専門家等から応募者へ、現場ニーズとの適合性、導入時の課題、実証方法、事業化上の留意点等について助言
共同研究先候補・関係者との マッチング支援	プレゼン テーション 審査参加者	プレゼンテーション審査後 ユーザー側も参加する交流会を開催し、応募者が自社技術や提案内容を直接説明する機会を設ける ユーザー候補・関係機関との意見交換を通じて、実証協力先や事業化パートナーの探索、提案内容の改善、今後の研究開発テーマの発展を期待

セミナー @8/6(木)17時00分～18時00分 Web開催

テーマ(仮)

現場が求める表面異常検査の自動化とは
—自動車製造業・中小製造業の課題とロボットへの期待—

パネリスト

3名

パネルテーマ

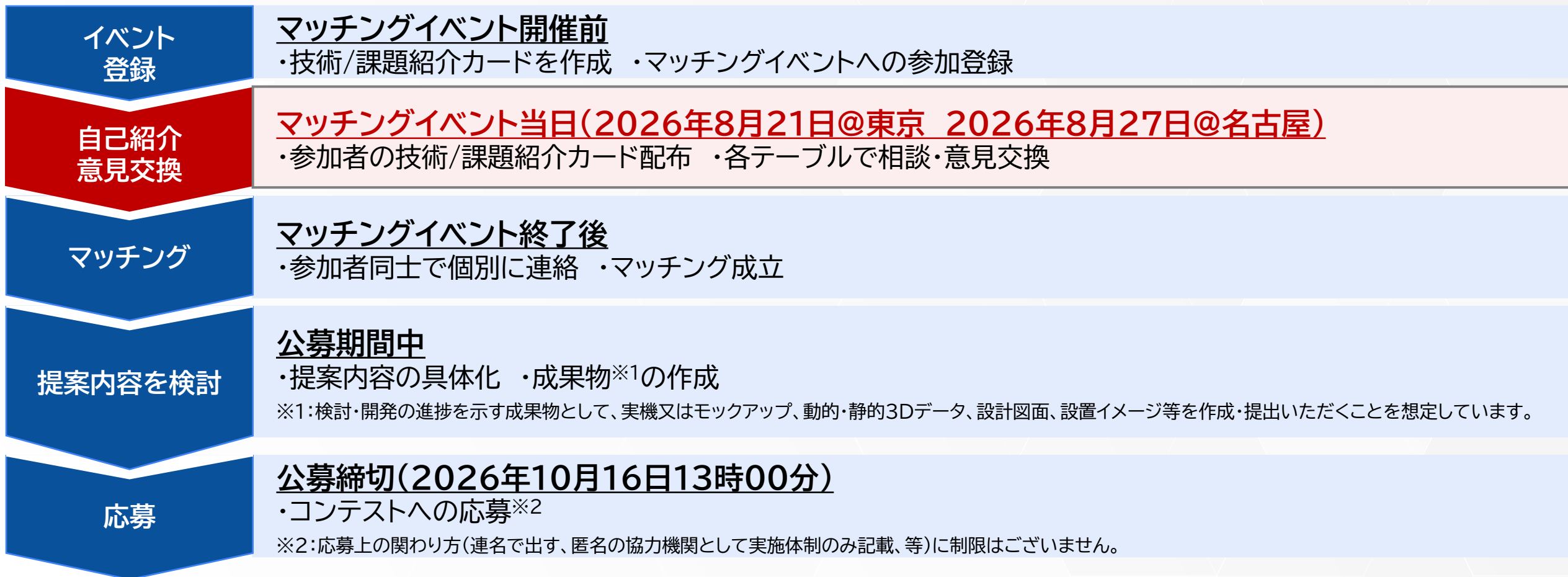
「自動車製造業における表面異常検査の現場課題と、現場が期待するロボットソリューション」

- ①表面異常検査の現場では何が課題となっているか
- ②なぜ自動化が難しいのか
- ③中小製造業・町工場ではどのような制約があるのか
＜質疑応答＞
- ④現場が期待するロボットソリューションとは何か
- ⑤他の製造業にも展開できるニーズ・技術とは何か
＜質疑応答＞

マッチングイベント @8/21(金)東京 8/27(木)名古屋

- ロボットソリューションを有する企業・団体と、ユーザーとなり得る製造事業者等とのマッチングイベントを開催します。

イベントから応募までの流れ

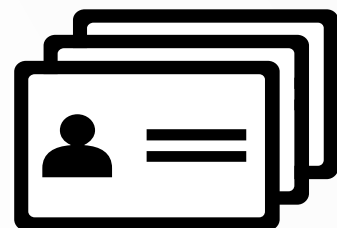


マッチングイベント当日の実施内容

- マッチングイベント当日では、事前にご準備いただく紹介カードをもとにロボットソリューション企業とユーザー企業の相談・意見交換を実施し、提案体制の形成機会を創出します。

マッチングイベントでの実施内容

①紹介カードを配布

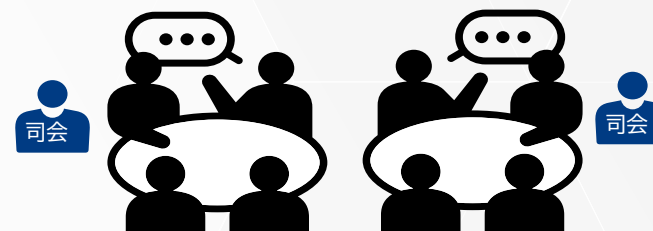


事前に準備いただくもの
(参加登録後に提出)
紹介カード

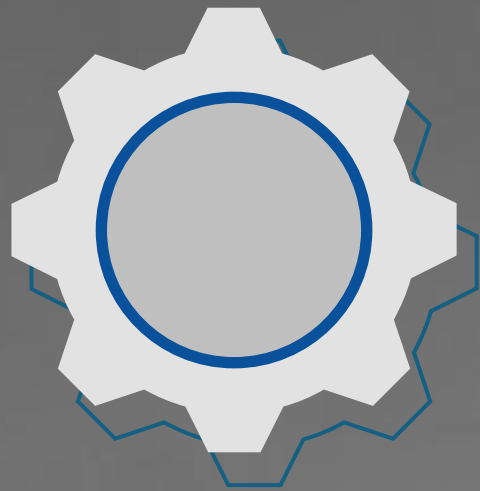
- ・ イベント開催前に参加者の情報、各社の技術や課題を紹介したカードを配布し、**事前に情報収集を行えるように準備**
- ・ **技術紹介カード**はロボットソリューション企業・団体が作成、**課題紹介カード**はユーザー企業が作成

※公開・配布できない資料がある場合は、事前にご相談ください

②テーブルごとに相談・意見交換を実施



- ・ 各テーブルに複数企業が集まり、**各社の課題や技術、活用可能性について相談・意見交換**
- ・ 一定時間ごとに参加企業の組み合わせを変えながら、**複数回の相談機会を設ける予定**



応募手続



応募方法

- 本コンテストへの参加希望者は、「6.2 応募資格」を満たしていることを確認し、事務局の指定する様式に従って、期限内に指定された方法で応募してください。なお、提出する成果が、公募開始時点で、「国の競争的研究費(内閣府の「競争的研究費制度」に該当するもの)」のみで作製されたものの場合、提出を受け付けません。

公募期間 (エントリー 期間)	公募開始:2026 年 6月 30日 公募締切:2026 年 10月 16日 13時00分
応募方法	下記の特設サイト「応募方法」に記載がございます。 特設サイト: https://www.challenge-rr.nedo.go.jp/index.html#contest one how to apply
様式	特設サイトに「応募書類ダウンロード」の項目がございます。(様式1～3)をダウンロードして記入してください。
提出先	特設サイトに「応募方法」の項目に提出フォームがございます。提出フォームより(様式1～3)記入済みファイルをアップロードし、事務局に申請してください。補足資料も提出フォームより提出可能です。

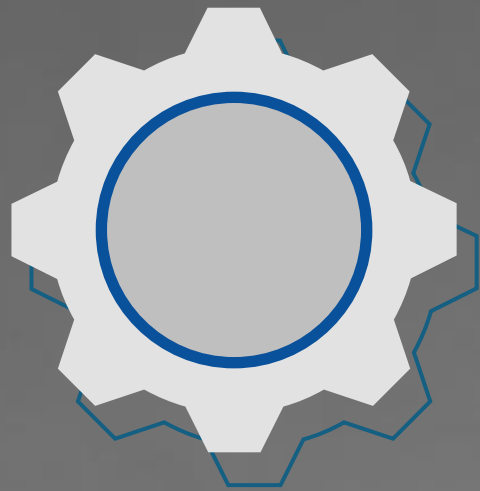
Home 最新情報 事業概要 コンテストA1 コンテストA2 FAQ 懸賞金候補者(プレゼンテーション審査進出者)の紹介 お問い合わせ

募集概要
募集内容
スケジュール
懸賞金候補者への支援等
公募説明会
応募資格
応募方法
コンテスト・表彰式

応募方法
応募書類ダウンロード
下記に掲載された公募要領及び様式をダウンロードしてください。
公募要領
(本紙) 公募要領
(様式1) 申請書
(様式2) 利害関係の確認について
(様式3) 応募書類(「コンテストA1」)
提出方法
本ページ上段より応募書類をダウンロードし、以下のフォームより記入済みの様式ファイルと「検討・開発進捗を示す成果物」に対応する資料をアップロードしてください。
提出はこちら
ファイルサイズが大きい場合の対応は、FAQをご覧ください。
受付期間 2026年6月30日(火) 14時00分～2026年10月16日(金) 13時00分
<https://www.challenge-rr.nedo.go.jp/index.html#contest one how to apply>

応募資格

- 応募資格は以下の条件を満たす者としてします。
 - ① (1) 応募者は日本国に籍を有する者(法人、個人、グループ)とし、当該応募者が日本国内に本応募に係る主たる技術開発のための拠点を有していること。ただし、国外の籍を有する者(企業、大学、研究機関を含む)の特別な研究開発能力・研究施設等の活用、又は国際標準獲得の観点から国外企業等との連携が必要な場合は、国外企業等との連携により応募することができることとする。国外企業等との連携グループにより応募する場合は、我が国に籍を有する者を責任者として設置すること
 - ② 事業管理上、NEDOの必要とする措置を適切に遂行できること
 - ③ NEDO「懸賞金の交付等に関する規程」第5条(応募者の暴力団排除に関する誓約)の事項(※詳細は公募要領をご確認ください)のいずれにも該当しないこと
 - ④ 企画運営事業者(株式会社三菱総合研究所)と利害関係(※詳細は公募要領をご確認ください)にないこと
 - ⑤ 応募締切日時までに開発成果を提出すること
 - ⑥ 「補助金交付等停止措置」に該当中の者ではないこと(「補助金交付等停止措置」の該当者はNEDO ホームページ内に掲載されている者とする)



お問い合わせ先



セミナー、マッチングイベントは特設サイトよりお申し込みください！

公募内容・イベントの詳細については、特設サイト上の公募要領の記載内容をご覧ください。

特設サイト：<https://www.challenge-rr.nedo.go.jp/>

よくあるご質問は特設サイト「FAQ」に公開しております。

<https://www.challenge-rr.nedo.go.jp/#faq>

【お問い合わせ】

ご質問事項は以下の事務局あてに電子メールにてご提出ください。

NEDO Challenge:地域モノづくり運営事務局

(株式会社三菱総合研究所)

メール：[knowledge-prize-rr\[at\]ml.mri.co.jp](mailto:knowledge-prize-rr@ml.mri.co.jp)

メールアドレスは、[at] を@に変更してください。

本事業の特設サイトは
こちら

