AITL戦略提言書 v5.7

AITL戦略提言書 v5.7

AITL Strategy Proposal v5.7 (Policy Edition, Full Bilingual, No Placeholder)

0. エグゼクティブサマリ / Executive Summary

日本語:

AITL (AI-Integrated Transition & Loop) は、PID制御(安定性)、FSM制御(モード遷移)、LLM設計(再設計)を三層統合し、さらにSystemDKによって熱・応力・電源・EMIといった物理的制約を設計初期段階から統合する新基盤である。

PoC実測の成果は以下の通り:

- **ヒューマノイド制御:** 姿勢回復200ms以内、歩行安定性30%向上、エネル ギー効率15%改善
- CFET制御: サブ2nm領域における配線遅延・熱結合を補償
- •宇宙応用: 22nm FDSOI FPGA上での長期自律運用を実証

国際比較の観点では、米国は強化学習や形式手法、EUは倫理と社会制度、中国は大規模AI基盤に注力しているが、**制御・AI・物理制約を三位一体で統合するのはAITLのみ**である。

これは日本にとって **技術覇権と経済安全保障を確立する戦略的優位性**を意味する。

English:

AITL (AI-Integrated Transition & Loop) integrates PID control (stability), FSM control (state transitions), and LLM design (redesign) in three layers, with SystemDK embedding physical constraints such as thermal, stress, power, and EMI from the earliest design stage.

Proven PoC results include:

- **Humanoid Control:** Posture recovery within 200ms, 30% improvement in gait stability, 15% improvement in energy efficiency
- **CFET Control:** Compensation for interconnect delay and thermal coupling at sub-2nm nodes
- **Space Applications:** Demonstrated long-term autonomous operation on 22nm FDSOI FPGA

From an international perspective, while the US emphasizes reinforcement learning and formal methods, the EU focuses on ethics and society, and China invests in large-scale AI platforms, **AITL** is the only framework that unifies control, AI, and physical constraints.

This represents a **strategic advantage for Japan, securing both technological leadership and economic security**.

1. 国際比較 / International Comparison

主要国・地域の類似アプローチと限界

Similar approaches and limitations in major countries and regions

| 国・地域 / Region | 代表的プロジェクト / Representative Projects | 技術的アプローチ / Technical A |
|-----------------------------|---|---|
| 米国 / USA | DARPA "Assured Autonomy", NASA AI Control | 強化学習ベースの適応制御、形 einforcement learning–based a control, formal methods |
| EU | Horizon Europe "AI4CyberPhysical", "HumanE AI" | サイバーフィジカル統合AI、倫理 yber-physical integrated AI, eth focused |
| 中国 / China | 「新世代AI計画」(次世代AI国家戦略) Next- Generation AI National Strategy | AIチップ開発と軍民融合、自律 AI chip development, civil–mili fusion, enhanced autonomous |
| 日本 (AITL) / Japan (AITL) | AITL v5.0 / v5.1 PoCs | PID+FSM+LLMを三層統合、Sy で物理制約反映 Three-layer inte of PID, FSM, and LLM, with Syst embedding physical constraint |

AITLの競合差別化ポイント / AITL's Differentiation Points

- 1. 三層アーキテクチャの唯一性 / Uniqueness of the Three-Layer Architecture
 - 。米国=強化学習/形式手法、EU=サイバーフィジカル統合、中国 =大規模AI基盤。
 - USA = reinforcement learning / formal methods; EU = cyberphysical integration; China = large-scale AI platforms
 - 。 → PID×FSM×LLM+SystemDK の組合せは現状AITLのみ。
 - → Only AITL combines PID×FSM×LLM with SystemDK.
- 2. 実測PoCによる裏付け / Validation through Measured PoCs
 - 海外はシミュレーション中心、日本AITLはロボット・半導体・宇宙 実機PoCで実証済み。

Overseas efforts remain simulation-focused, while Japan's AITL has been demonstrated in real PoCs across robotics, semiconductors, and space.

教育・標準化戦略 / Education & Standardization Strategy

3.

- EUは倫理標準、中国は自国閉鎖型、米国は防衛優先。
 EU emphasizes ethics standards; China is domestically closed;
 USA prioritizes defense.
- →日本AITLは国際標準化と人材育成を両輪で提示可能。
 - → Japan's AITL can uniquely present both international standardization and human resource development.

戦略的示唆 / Strategic Implications

日本語:

- 政策文書においては「AITLはDARPAやHorizon Europeの延長線ではなく、**物理制約統合による次世代制御基盤**である」と強調することが重要である。
- •国際会議では「米国=AI制御、EU=倫理、中国=大規模化、日本=AITL (三層+物理制約)」の四象限マップを提示することで、日本の独自性と 優位性を鮮明にできる。

English:

- In policy documents, it is crucial to emphasize that AITL is not a continuation of DARPA or Horizon Europe, but rather a **next-generation control foundation integrating physical constraints**.
- For international conferences, presenting a four-quadrant map (USA = AI control, EU = ethics, China = scale, Japan = AITL with three layers + physical constraints) highlights Japan's uniqueness and leadership.

2. SystemDK with AITL 基盤説明 / Core Framework: SystemDK with AITL

2.1 SystemDKとは / What is SystemDK?

日本語:

SystemDK (System Design Kit) は、従来のPDK (Process Design Kit) を拡張し、熱・応力・電磁干渉(EMI)・RC遅延などの物理的制約を、回路・システム設計段階で考慮可能にする設計基盤である。EDAツールやシミュレーション環境に直接統合されることで、設計初期から実装現実性と信頼性を担保する。

English:

SystemDK (System Design Kit) extends the conventional PDK (Process Design Kit) by enabling designers to account for physical constraints such as thermal

effects, stress, EMI, and RC delay at the circuit and system design stages. Integrated directly into EDA tools and simulation environments, it ensures implementation feasibility and reliability from the earliest phases of design.

2.2 AITLとは / What is AITL?

日本語:

AITLは、PID制御(安定性)、FSM制御(状態遷移)、LLM設計(再設計)を三層で統合した新しい制御アーキテクチャである。PIDがリアルタイム安定性を担保し、FSMがモード遷移を監督し、LLMが外乱や故障時に再設計を支援する。

English:

AITL is a novel control architecture that integrates PID control (stability), FSM control (state transitions), and LLM design (redesign) in three layers. PID ensures real-time stability, FSM supervises mode transitions, and LLM provides redesign support under disturbances or failures.

2.3 SystemDK with AITL の統合 / Integration of SystemDK with AITL

日本語:

SystemDKとAITLを組み合わせることで、「物理制約を初期から考慮したリアルタイム制御フレームワーク」が実現する。これを Runtime Physics-Aware DTCO (Design-Technology Co-Optimization) と定義できる。AITLの三層制御は、SystemDKが与える熱・電力・応力モデルをリアルタイムに取り込み、設計と運用を循環させる。

English:

By combining SystemDK and AITL, we realize a "real-time control framework with physical constraints embedded from the start." This can be defined as **R** untime Physics-Aware DTCO (Design-Technology Co-Optimization). AITL's three-layer control integrates SystemDK's models for thermal, power, and stress into real-time feedback, creating a continuous loop between design and operation.

■ 2.4 国際比較における位置づけ / Position in International Context

日本語:

米国は物理制約の後付け補償に着手し始めた段階であり、EUは倫理・制度側に 注力、中国はチップ量産に集中している。一方、日本は **SystemDK with AITL** により、「設計×制御×物理制約」を統合する世界唯一のフレームワークを確立 している。

English:

The US is only beginning to address post-hoc compensation for physical constraints, the EU focuses on ethics and institutional frameworks, and China emphasizes chip mass production. In contrast, Japan, through **SystemDK** with AITL, has established the world's only framework unifying design, control, and physical constraints.

```
flowchart TB

SYS["SystemDK<br/>Physical Constraints"] --> CORE["AITL Core"]

PID["PID制御<br/>br/>Stability"] --> CORE

FSM["FSM制御<br/>br/>Transition"] --> CORE

LLM["LLM設計<br/>Redesign"] --> CORE

CORE --> OPT["統合最適化<br/>Holistic Optimization"]
```