

復興庁シンポジウム「浜通り復興リビングラボ～サイエンス×官民共創まちづくり～」

- 「浜通り復興リビングラボ」の開始に際し、リビングラボや官民共創型事業の効果的な進め方等について知見を共有するため、シンポジウムを開催（約140名参加）。
- 同シンポジウムにて、民間企業14社によるリビングラボ実証事業12提案について発表するとともに、「浜通り復興応援ビジネスネットワーク（通称：チーム浜通り）」の結成についても発表。

○日時：令和5年9月19日（火） 13:00～15:00

○会場：双葉町産業交流センター ※オンライン併用

○参加者：福島15市町村（いわき市、相馬市、田村市、南相馬市、川俣町、広野町、楡葉町、富岡町、川内村、大熊町、双葉町、浪江町、葛尾村、新地町、飯舘村）：40名（うち首長・副首長11名）
 民間企業：16社37名
 パートナー：30名（福島国際研究教育機構（F-REI）、福島県、福島イノベーション・コースト構想推進機構、福島相双復興推進機構、UR都市再生機構）
 復興庁関係：16名（開出福島復興再生総局事務局長、荒井福島復興局長他）
 その他（メディア、一般）：14名

<民間事業者からの提案>

リビングラボ実証事業提案として**民間企業14社から12の提案**があった。

<提案一部紹介>

- 東日本電信電話(株)・NTTインフラネット(株)・(株)オリエンタルコンサルタンツ：DXを活用した行政・住民サービス事業の実証
 (例:AIカメラによる人流分析・防犯サービスへの展開等)
- URシステムズ(株)：ChatGPTを活用した市民サービスの向上とデータ収集活用
 (例:空き家問合せ応答システムの開発等)
- (株)ウェザーニューズ：極端化する気象現象を踏まえた安全・安心な街づくり支援
- (株)アルム：浜通り地域における基幹病院と診療所のDtoD遠隔医療体制の構築

<浜通り復興応援ビジネスネットワーク（通称：チーム浜通り）結成>

【目的】リビングラボ事業等を通じて浜通り地域等における復興の状況や施策などの情報共有をしながら、会員間で連携を推進。

【パートナー】F-REI、福島県、福島イノベーション・コースト構想推進機構、福島相双復興推進機構、UR都市再生機構

【会員企業：計25社】※赤字はリビングラボ提案企業（14社）

(株)アルム	(株)ウェザーニューズ	NTTインフラネット(株)
(株)NTTデータ経営研究所	東日本電信電話(株)	(株)ゼンリン
ソフトバンク(株)	(株)ディー・エヌ・エー	(株)電通国際情報サービス
(株)URシステムズ	デロイト トーマツ ファイナンシャルアドバイザー(同)	(株)博報堂
カルチャー・コンビニエンス・クラブ(株)	(株)博報堂	曾澤高圧コンクリート(株)
(株)ヤママップ	住友商事(株)	(株)アバンアソシエイツ
大成建設(株)	(株)フジタ	国際航業(株)
(株)オリエンタルコンサルタンツ	(株)構造計画研究所	東日本高速道路(株)
(一社)Ag Venture Lab	(株)スマートアグリ・リレーションズ	

○石垣参事官から「浜通り復興リビングラボ」の紹介

- ・今年度から実施する浜通り復興リビングラボの背景・目的・概要について説明。
- ・官民共創の組織「浜通り復興応援ビジネスネットワーク」の結成について発表。

○近藤早映 三重大学大学院准教授 基調講演

- ・リビングラボはヨーロッパから発展し、現在、多様なタイプがある。様々な視点を持つ多様な主体が、共通した目的・ビジョンを持ちつつ、各自の立場で動くことで新しいイノベーションが起きる。官民のみならず学も含めた連携も有効。

○先進事例紹介(富山県朝日町・神奈川県横浜市)

- ・朝日町：官民のビジョンの共有が重要。地域にある既存アセットや、思いやりの気持ちを共助のシステムとして活用し、公共交通等に取り組んでいる朝日町の経験を紹介。
- ・横浜市：高齢化等の課題に対応するためには、自助・共助では限界があることから、地域でお金を生みながらお金を回していく仕組みを官民連携リビングラボで作ってきた横浜市の経験を紹介。



石垣参事官の説明



近藤准教授 基調講演



朝日町の取組紹介
 (左: 笹原町長、右: 畠山氏)



横浜市の取組紹介(関口氏)



会場の様子

○パネル・ディスカッション

- ・官民が時間をかけてじっくり議論することが重要。
- ・住民が当事者意識をもち、いろいろな方が参加することが大切。
- ・地元自治体は住民参加のきっかけづくりなど、環境をしっかりと整備する。それがあってはじめて技術が活きてくる。
- ・各地の取組を共有し、ともに学びながら、日本発で世界に発信できるような取組になるといい。



パネル・ディスカッション