

# 空の移動革命社会実装大阪ラウンドテーブル 第2回協議

**1. 令和3年度予算事業説明**

**2. 質疑応答・意見交換**

**3. 情報提供**

- ・万博基本計画について(博覧会協会)
- ・「空の移動革命」促進に向けたシンポジウム2021について(三重県)

# 令和3年度予算事業説明

空飛ぶクルマ社会実装推進事業費 【令和3年度当初予算額(案)】 **2,000万円**

## 事業目的

空飛ぶクルマによる移動サービスが2023年に大阪で開始され、2025年大阪・関西万博で多くの人に体験していただけるよう、「空の移動革命社会実装大阪ラウンドテーブル」を活用し、制度設計やインフラ整備、安全性確保、社会受容性向上などの課題等について実務的な協議や調査・検討、実証実験等を積み重ね、様々なステークホルダーと連携して、**社会実装に向けた取組みを加速**する。

### (1) RT協議運営支援、調査委託(1,000万円)

#### ① RT事務局機能強化 (事務局運営支援)

RT参画プレイヤーによる専門・実践的な協議を通じた経験・知見の集積

#### ② 上記①を踏まえた論点整理にかかる調査委託

①を前提に、大阪での具体的な運航プランの確立に向け、解決すべき課題や論点を整理

### (2) 実証実験補助(1,000万円)

#### 実証実験の経費を補助

- ・1件あたり上限500万円
- ・補助率1/2

実地での実証実験でのみ得られるデータや取組結果等をRTにて共有

#### 大阪版ロードマップの策定

整理すべき具体的な課題や論点等を踏まえ、優先順位をつけて取り組むロードマップの策定

#### 国への提言の取りまとめ

制度設計等、国の官民協議会での議論に資する、説得力のある提言の取りまとめ

# 令和3年度予算事業説明

## (1) RT協議運営支援、調査委託 (1,000万円)

### ① RT事務局機能強化 (事務局運営支援)

#### RT事務局運営支援を委託

##### ■ 委託内容 (案)

##### ・協議の場の設定、日程調整、進捗管理

リアル(オフライン)での協議に加え、日常的な協議の積み重ねを可能とする、バーチャル(オンライン)で協議できる環境を整備(チャット、Webミーティング、ダッシュボードで議論の進捗見える化、など)

##### ・議論の取り纏め (議論テーマ設定 (ワーキンググループ組成) )

### ② 上記①を踏まえた論点整理にかかる調査委託

#### RTでの議論結果や参加企業へのヒアリング結果等を前提に、大阪での具体的な運航プランの確立に向け、解決すべき課題や論点を整理に資する調査を委託

##### ■ 調査内容 (案)

- ・航空法、電波法などの現行法令による規制に対するアプローチ(法整備、規制緩和(特区))
- ・求められる離発着場の仕様、設置に適した場所、管理運営主体・手法のあるべき姿
- ・飛行高度やルートなどの制約を踏まえた、個別具体的な運航ルート
- ・府内で実施される実証実験の検証データの取りまとめ

調査内容は、RT参加メンバーのご意見も踏まえ、今後精査

# 令和3年度予算事業説明

## (2) 実証実験補助 (1,000万円)

【基本的な考え方(案)】 ※RT参加メンバーのご意見も踏まえ、今後精査

### (補助対象事業・要件)

- ・2023年度の府内での事業スタート、その先の2025年万博での実用化に向け、府内で実施する実証実験
- ・ドローンやヘリを活用したものであっても、「空飛ぶクルマ」の実現に向けた実証実験であれば対象
- ・検証データ(営業秘密に該当する事項は除く)は、RTの議論にフィードバックし、(1) 調査業務と連動

### (補助対象事業者)

- ・企業規模(中小企業、大企業)は問わない
- ・JVの応募も可(但し、応募の際、代表となる社から申請すること)
- ・府内、府外を問わない(海外企業も可)

※RTに参加していない事業者からの応募も可能。但し、RT(Blue Table)への参加を採択の条件とする

### (補助対象経費)

- ・機器レンタル料、設置工事費、安全対策費、運搬費、保険料、モニター謝礼、旅費、フィールド使用料など

【補助の対象外となる経費】

人件費、借入れに伴う支払い利息、公租公課、不動産購入費、飲食・接待費、税務申告・決算書作成等のための税理士等に支払う費用、汎用性のあるパソコンや量産用機械の購入費用、販売促進費用、その他公的資金による補助対象として社会通念上不適切と認められる費用

### (補助額・補助率)

1件あたり上限500万円×2～3件程度(補助率1/2)

# 令和3年度予算事業説明

## 今後のスケジュール

