

2020年10月16日
東京大学 江崎浩

スタートアップ支援 と スーパー・スマートシティ関連へのコメント

(1) 政府によるスタートアップ等(含 中小企業)からの調達(支出) 目標設定に関して

数値目標の設定だけではなく、その実現のための具体的な施策(案)が必要であると考え。成功事例として、神戸市(企画局 医療・新産業本部 新産業部 新産業課)の Urban Innovation Kobe (UIK)¹の取り組みが挙げられる。スタートアップとデジタルの実務実装能力/リテラシーを持った行政職員が協働する課題解決プロジェクトで、PoC(Proof of Concept)の実証・評価をスタートアップ企業を協働して実施し、その結果をもとに行政システムへの実導入を行う取り組みである。この活動・プロジェクトは、「大阪・京都・ひょうご神戸 コンソーシアム」の拠点に指定されている。

成功の重要なポイントの一つに 民間からの人材の登用が挙げられる。令和2年8月現在で65名の民間人材を雇用している。ハイパージャイアントと呼ばれるGAFAの成長には、ベンダー主導のPUSH型ビジネス構造を、協働型のDev-Opsの構造、さらにはユーザ主導のPULL型構造に、システムの設計・構築さらに運用を、ベンダー側の優秀な人材を確保(=ベンダーからの人材登用)することで変革することで実現させたことが大きく寄与・貢献していると捉えることができると考えられる。

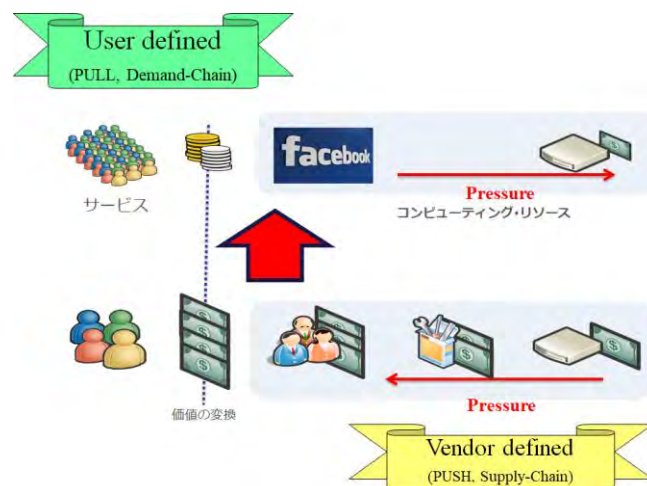


図1. GAFAにおけるDev-Ops型Eco-Systemへの変革

(2) スマート/スーパーシティの企画にあたっての 市民の意見の収集に関して

国内スマートシティの事例として取り上げられている 前橋市では、市民の意見を収集するために、オンラインでの懇談会を開催され、多くのこれまでの説明会などでは収集することができなかった市民の意見・声を収集することができたとのことである。行政側からの情報提供が多かった(非対称性が大きい)これまでの市民との対話の対称性を向上させるとともに、対話の範囲と参加者の多様性を向上させるための積極的なデジタル技術の導入が有効であると考え。

以上

¹ <https://urban-innovation-japan.com/plus-p/>

Urban Innovation KOBE

スタートアップと行政職員が協働する課題解決プロジェクト



協働

行政との協働による
実証実験の実施



メンタリング

事業計画のプランニングや行政との
付き合い方のアドバイス



他都市への展開

ピッチイベントにおいて他都市
へのサービス展開へ

柔軟な発想や優れた技術力を持つ「スタートアップ」と
社会・行政課題を詳しく知る「市職員」が協働して
最適な解決手法を見出し、サービスの構築・実証を目指す

社会・行政課題

行政との協業実績

先端テクノロジー導入

共同開発 + 実証実験

スタートアップ

神戸市職員

市民サービスの向上

市民

行政職員

- 先進的アイデアの収集
- スタートアップとのネットワーキング
- 事業の効果検証
- 仕様書からの開放・調達期間の短縮
「調達の改革」
- 職員のITリテラシーの向上

スタートアップ

- 行政課題の理解向上
- 概念実証。使われるサービスの開発
- 神戸市との取引による信用・実績作り
- メディアへの露出
- 神戸市による調達

民間人材（ジョブ型雇用）の活用

平成27年度以降、新しい専門知識・技術を持つ人材の登用を本格化
民間人材の有期雇用 **65名**（フルタイム24名 非常勤41名：令和2年8月現在）

チーフイノベーションオフィサー

広聴専門官

広報戦略アドバイザー

アフリカ神戸リエゾンオフィサー

クリエイティブディレクター

イノベーション専門官

PRプランナー

DX専門官

業務改革専門官

チーフエバンジェリスト

都市型創造産業統括プロデューサー



取り組み例 給与関係の届出処理の自動化 2018年下期

課題

教員の通勤手当の支給の際、経路の認定作業に約5,500時間を要する

提案

最適経路の検索を自動化し、認定作業を効率化

MONSTARLAB

(株)モンスター・ラボ



教職員課

実績



約1,900時間の業務削減を達成



今後は精度を向上し、2,400時間の削減を目指す

取り組み例 開発許可申請の電子化

2019年下期

課題

用途・設計図・地図などの膨大な開発許可情報を紙媒体で管理

提案

地図情報と連動した電子申請システムの実装



あっとクリエーション(株)



指導課

実績



約1,400時間の業務削減を見込む



今後は事業者の申請自体の電子化を目指す