



# 第27回 仙台市国家戦略特別区域会議 仙台市提出資料

令和8年5月27日

## 1. 災害に強いまちづくりを加速させるための規制改革提案

### ①津波避難施設の安全性確認の簡便化

鉄骨造建物の迅速な津波避難施設指定に向け、  
「許容浸水深表」等を整備し、**構造安全性を容易に確認できる方法を確立**すること

### ②居住施設における津波被災時の垂直避難

「避難情報に関するガイドライン」に、安全性が確保された**建物の居住者等が屋内安全確保(垂直避難)**することも可能となるよう明記すること

## 2. 近未来技術実証ワンストップセンター等の活用

< 冬季・急勾配・電波不感地帯での自動運転実証実験 >



< 庁舎整備工事現場や農場における四足ロボットの利活用(巡視、点検)の実証実験 >



フィジカルAIの本格実装に向け、先行的な実証実験を多数実施  
⇒ 社会実装に向けた制度的な課題について規制改革を提案

## <提案の背景・課題>

- 運転士不足等を背景に自動運転L4の社会実装に向けた取組を本格化。
- 多様な都市・地理空間を有する仙台市においては、AIベースの車両開発(AI学習)をはじめとして、多くの実証走行の積上げが必要。また、「自動運転先行的事業化地域」の採択も受け、実証回数・期間・エリア・ルート等の拡大が見込まれる。
- 実装を見据え、既存バス路線のバス停を活用した実証を行う場合、手続きや対応に相応のコストと時間を要している。



## <提案の概要>

- ① 自動運転先行事業化地域等の自動運転L4の早期実装を目指す地域において、必要な実証等を迅速に行えるようにするため**既存バス停停留所の利用柔軟化**を可能とすること

既存バス停の利用を柔軟化することで円滑な実証事業が可能となり、  
次世代モビリティの社会実装を強力に後押し

## <提案の背景・課題>

- 山間部等の不整地や段差や路面の切り替わりが頻繁に起こる歩道など、車輪型では困難なケースでも走行・活動できる多足型ロボットの開発が進行中。
- 本市においても、建設・運輸などの現場や、クマ対策や街中での警備・案内といった多種多様なユースケースを視野に様々な実証実験を検討・実施。
- 安心・安全な多足ロボットの社会実装に向けては、人や自然との相互作用がはたらくリアルな社会・都市空間で実証の積上げが必要だが、多足ロボットについては公道走行に係る基準に明確な規定がなく、実証に苦慮している。



※AIにより生成(Microsoft Copilot使用)

## <提案の概要>

- ② **多足ロボットを公道で走行させるための基準を明確化**すること
- ③ 多足ロボットの**実証実験を行う際の道路使用許可申請の柔軟な対応**を可能にすること

実世界での豊富なデータ学習機会の創出によりフィジカルAIの開発を促進し、  
様々なユースケースでのフィジカルAI(ロボット)の社会実装を強力に後押し

東北で深刻な人口減少・労働供給制約により生じる社会インフラ維持に係る諸課題をフィジカルAIで解決  
仙台・東北における多種多様なエッジケースでの実証・実装サイクルを通じた  
現実世界とのすり合わせ力の強化により、“安心・安全なフィジカルAI”を日本の勝ち筋に

## <仙台市のポテンシャル>



109万人が暮らす杜の都  
(無数のエッジケース)



学都・研究機関の集積  
(研究力・人材育成)



## < 研究開発・技術実証支援 都市基盤整備 >

様々な環境下・エッジケースでの実証



クマ対策や建設現場など  
ユースケース拡大

国産ロボットの開発



©Airbus

HAPS(“空飛ぶ基地局”)など  
次世代通信インフラ整備

## <社会実装>

交通・運輸

医療・介護

建設・土木

農林水産

コンテンツ

長寿・抗加齢

フィジカルAI

AI

フィジカルAIによる  
産業・人材トランスフォーメーション(AX)  
・アドバンスドエッセンシャルワーカーの育成  
・新しい仕事、働き方、暮らしの創出

フィジカルAI実装の拠点都市として、規制改革を通じ日本をリード