## 令和 7 年度第 1 回まちづくり拝見研修会(大阪・関西万博)のご案内

「まちづくり拝見研修会」は、まちづくりの第一線で活躍する方々を対象に、各地におけるまちづくり事業の実例について学び、今後の業務に役立てて頂くことを目的に開催しております。

今回は、4月13日から開催される「いのち輝く未来社会のデザイン」のテーマで開催される2025年日本国際博覧会(略称「大阪・関西万博」)です。2025年日本博覧会協会様のご協力のもと博覧会会場をひとつの都市とみたて暑熱対策等のまちづくりにおける課題解決の参考となるアイデアをテーマとした研修会を下記のとおり開催しますのでご案内致します。

皆様方のご参加をお待ちしております。[本研修会は都市計画 CPD 認定プログラムです。]

記

**1. 拝見都市** 大阪·関西万博会場(大阪府大阪市)

2. 開催日時 令和 7 年 7 月 18 日(金)10 時 00 分 ~1 5 時 30 分

3. 日 程 別紙のとおり

4. 集合場所 大阪御堂筋ビル 地下4階 M2会議室

地下鉄本町駅 14 番出口直結(大阪市中央区久太郎町 4-1-3)

(https://www.kanden-kaijyou.jp/conference/midosuji/)

当日は、2025年日本博覧会協会様よりパビリオンのご案内や会場の暑熱対策、無人走行バス等についてご説明頂きます。

## 5. 参加費(税込み)

- ① 都市計画協会の会員団体に所属の方·個人会員の方 11,000円(税込み)※1,2,3,4
- ② 会員外の方

13.200円(税込み)※1,2,4

- ※1 参加費には、大阪・関西万博会場入場チケット料が含まれます。また参加者の方は、各自で万博 D の取得をお願いいたします。
- ※2 既に大阪・関西万博会場入場チケットを購入済みの場合、①に該当する都市計画協会の会員団体に所属の方・個人会員の方は、参加費 5,500 円(税込み)、②に該当する会員外の方は、参加費 7,700 円(税込み)となります。
- ※3 本研修会は公益社団法人日本都市計画学会との共催のため、日本都市計画学会会員の方も参加費は①となります。
- ※4 大阪・関西万博会場入場チケットは、キャンセルができません。参加者へ入場チケットを送付後は、不参加者も入場チケット相当額をご負担いただきます。
- 6.申込方法 当協会ホームページ上に掲載の参加申込書をダウンロードの上、参加申込書に 記載の宛先にメールにてご送信下さい。また、参加申込書に大阪・関西万博会 場入場チケットの有無を記載ください。

**7. 募集人数** 50 名(先着順)

8. 申込締切 定員になり次第締め切ります。

9. 問合せ先 公益財団法人都市計画協会 神谷

TEL:03-3262-3491

E-mail:kamiya@tokeikyou.or.jp



認定番号 44250001、CPD 単位 4.5

## まちづくり拝見研修会(大阪・関西万博)日程(令和7年7月18日(金))

時間 (予定)	行程	場所
10:00 集合	【受付開始】9:45より 大阪御堂筋ビル地下4階のM2会議室にて、受付。	大阪御堂筋ビル
	【主催者挨拶】公益財団法人都市計画協会 業務執行理事 西植 博	
	【来賓挨拶】 国土交通省都市局都市計画課	
	【本日のスケジュール説明等】	
	【講演】 ①「大阪・関西万博について」(30分程度) 2025年日本国際博覧会協会 会場運営局 ②「大屋根リングについて」 (30分程度) 清水建設株式会社 関西支店	
12:00~	解散後、各自昼食、 各自で、大阪・関西万博会場東ロゲートへ移動。	各自
14:00 集合	大阪・関西万博会場東ロゲート(大阪メトロ中央線夢洲駅から階段を上がった付近)に集合。(「都市計画協会」と印刷した A3 用紙を持った職員がおります。)	大阪・関西 万博会場東 ロゲート
	【会場ご案内・説明】 2025 年日本国際博覧会協会 会場運営局 金澤 芳信	
14:15	大阪・関西万博会場東ロゲートから万入場後、パビリオン、暑熱対策等について見学・説明を予定。(見学先については調整中)	大阪・関西 万博会場内
	・(見学先①) 大屋根リングから、リング内の海外パビリオン、シグネ チャーパビリオン、静けさの森などを見学	
	(外周バスにて、東ゲート南停留所から西ゲート北ターミナルまで移動) ・(見学先②) 空クルのモビリティエクスペリエンス(ポート) を見学 ・(見学先③)「未来の都市」を見学し、解散	
16:00 解散	大阪・関西万博会場内で解散、以降自由行動	大阪・関西 万博会場内

<sup>※</sup>今後の調整によりスケジュール・内容等の変更の可能性があります。