

令和2年度 金沢団地グリーンスローモビリティ等試験運行検証結果

1 試験運行概要

実施主体	金沢団地グリーンスローモビリティ活用委員会	
事業費	決算額 4,550,858円（茨城県補助1/2：2,275,429円） ※予算額 5,000,000円 【内訳】運行支援・評価検証業務委託（㈱日立製作所）1,969,000円 試験運行に係る運営経費 2,581,858円	
運行手段	グリーンスローモビリティ	乗合タクシー
実施期間	令和2年11月2日（月）～29日（日）※土日祝日含む	
導入車両	4人乗りカート 2台	5人乗りセダン型 1台
運転手	茨城交通㈱ 路線バス運転手	電鉄タクシー㈱ タクシー運転手
運行形態	定時定路線型（予約受付なしで運行）	
運行時間帯	8：30～15：30	8：00～16：00
利用方法	利用券（通し番号入）を配布し、乗車時に運転手へ提示 乗車の都度、スタンプを押印	
利用料金	無料	1回100円 期間内乗り放題1,000円

2 試験運行結果

	グリーンスローモビリティ	乗合タクシー
利用者数	延べ1,250人 ※うち、お試し乗車580人 ※体験乗車イベント 77人	延べ440人 ※うち、視察乗車1人
日別、便別平均	44.6人/日、1.5人/便	15.7人/日、1.74人/便
ルート別	北367人、東242人 南278人、西363人	
利用券発行枚数	延べ379枚 ※うち、グリスロ1回のみ利用が195枚（51.4%）	

3 グリーンスローモビリティ運行に係る評価検証

(1) 利用概況	<ul style="list-style-type: none"> ・女性が約6割、70歳以上が約8割と、高齢女性の利用が多くあった。 ・利用者の約4割が団地内施設を目的地としていた一方で、約5割が周回利用（集会所発着）であり、お試し利用も多くあったと考えられる。 ・ルート別で利用者数にやや偏りがあり、集会所から遠方を連絡する北・西ルートで利用が多く、全体的に集会所から200m以遠の
----------	---

	<p>乗降場所での利用が多い傾向にあった。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・約3割の方が団地外の施設（通院、買物等）を目的地としており、乗合タクシーへの乗り継ぎ利用もみられた。
(2) 利用者の声	<ul style="list-style-type: none"> ・利用者アンケートでは、「また利用したいと思うか」の問いに、67%が「とても思う」と回答した。 ・利用者からは、移動手段で必要との声のほか、コミュニケーションの活性化や外出のきっかけになるとの声があった。 ・一方で、段差での振動や寒さ暑さ、一般車とのすれ違い等で危険を感じるといった指摘もあった。
(3) 次年度への課題	<ul style="list-style-type: none"> ・他の公共交通ネットワークとの整合を図る上で、どの程度までの運行範囲をカバーできるかの評価が必要。 ・車両の特性である開放状態での乗車における季節・気温や雨天等の荒天時における運行対応の評価が必要。 ・有償による目的需要、移動機会需要の頻度確認・評価が必要。
(4) 次年度計画	<ul style="list-style-type: none"> ・移動需要の多い団地外施設を含めた運行範囲の拡大。 ・運行期間の延長（2～3ヶ月）。 ・有償による目的移動需要の利用頻度の把握。

4 次年度（令和3年度）事業実施に向けた協議結果

実施主体である金沢団地グリーンスローモビリティ活用委員会において、以下のとおり次年度事業実施に向けた協議を行い、持続可能な運営体制構築等の観点から、令和3年度は、運行範囲を団地から学区へと広げて実証を行うこととした。

- (1) グリーンスローモビリティは、低速で小回りが利くため、団地内の狭隘な道路も走行できるなど、ラストワンマイルの移動需要に対して有効な移動手段となる。
- (2) 単なる移動手段としてではなく、地域住民同士の触れ合いの機会の創出など、コミュニケーションツールとしての役割も期待できる。
- (3) 燃料が電気であり、車両メンテナンスが容易であるなど、維持管理経費が低く抑えられ、地域住民が運転を担うなどの工夫により、安定的な地域運営を行いやすい。
- (4) 20km/h未満の走行速度や、側面にドア、窓が装備されていない等の車両性能上、走行時の他の車両への障害や衝突事故時の安全性の観点から、運行ルートの設定に十分な工夫が必要となる。
- (5) 車両運転業務の交通事業者への委託や、運賃設定による有償輸送を行う場合は、運営経費が著しく増大するため、維持管理経費の低廉化というグリーンスローモビリティの大きな利点が損なわれる。

以 上