



小金原・河原塚地域で実施 グリーンスロモビリティを活用した高齢者の移動と健康実証調査

千葉大学予防医学センターとヤマハ発動機株式会社が共同して行う、「グリーンスロモビリティを活用した高齢者の移動と健康に関連する実証調査」のモデル地域に松戸市が選定されました。（同時に大阪府河内長野市も実施）

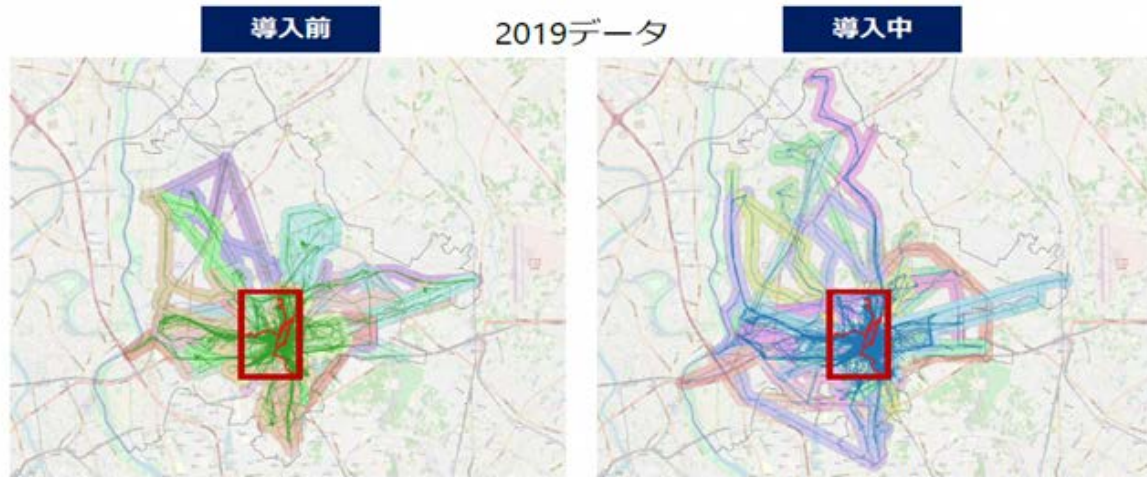
令和3年10月から12月の約2カ月間、河原塚地域と小金原地域で実証調査を行い、年度末を目途に調査結果が報告される予定です。

※本事業は、調査研究に協力するもので市は地域との総合調整を行い、予算化していません。

<前回調査との違い>

2019年実証調査は、国土交通省の事業で、主に利用者を対象に4週間追跡したところ、GPSにより行動範囲が1.5倍に広がるなどの効果が見られた。

2019年度実証における行動範囲の変化

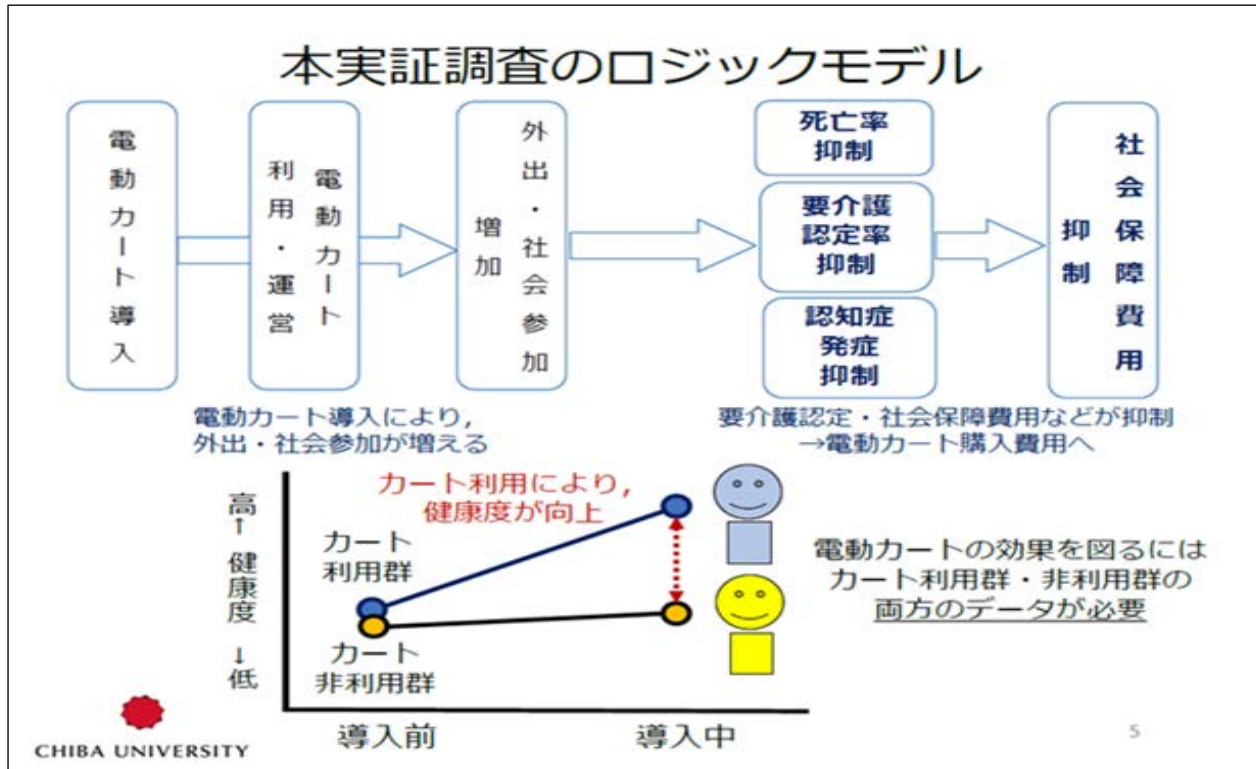


調査地域近隣に傾斜がある参加者（28人/58人中）に注目し、
日常行動範囲の変化を確認したところ…

導入前に比べ、導入中は行動範囲が**1.5倍**に



今回の調査は、利用期間を延ばし、利用者（対象群）と未利用者（非対象群）を比較し、社会参加の増加により要介護認定率などが抑制され、ひいては社会保障費の抑制になるとの仮説に基づいて行うものであります。



●調査地域

①小金原地域（小金原地区会：20町会）

(1) 実証期間 令和3年10月25日（月）～12月19日（日）の8週間

(2) オープニングセレモニー

日時 令和3年10月24日（日）13時30分

※試乗会は14時から実施

会場 小金原中央商店街内

出席者 千葉大学予防医学センター教授・近藤 克則氏

ヤマハ発動機(株)技術・研究本部研究開発統括部長・飯田 実氏

小金原地区会長・渋谷 寛之氏

松戸市長・本郷谷 健次

(来賓) 一般社団法人日本自動車研究所代表理事・研究所長／東京大学
名誉教授・鎌田 実 氏(グリーンスローモビリティの先駆者)



やさシティ、まつど。
matsudo

②河原塚地域（4町会）

（1）実証期間 令和3年10月18日（月）～12月12日（日）の8週間

（2）出発式・試乗会

日時 令和3年10月17日（日）11時30分から

会場 河原塚南山自治会館（松戸市河原塚165番地の7）

●具体的な調査内容

高齢者を中心に、グリスロ利用者群（200件）・非利用者群（300件）に分け募集中

- ① 自記式アンケート（調査前・調査後）
- ② 行動範囲調査（GPS・歩数計）調査1週間前から1か月程度（100件）



- ③ バーコードによる乗車履歴管理

●走行ルート

地域によりスーパーへの買い物や駅への路線バス等がないなど不便な地域を中心に要望をいただきつつ、グリスロの特徴である低速を考慮し、警察などの関係機関と協議しながら決定するものです。

走行ルート（案）

- ①小金原地域（別紙）
- ②河原塚地域（別紙）

●今後の予定

- ①年度末を目途に調査結果が報告される予定
- ②調査地域が拡大したことによる利用状況や高齢者以外の拡張性を検討
- ③対費用効果を踏まえ、国の制度などを活用し推進するよう調査研究中



やさシティ、まつど。
matsudo

●グリーンスローモビリティとは

グリーンスローモビリティとは、時速20km未満で公道を走ることができる、電動車を活用した小さな移動サービスのことです。このモビリティは自動車よりも運転が簡易で高齢者も運転しやすく、高い導入ポテンシャルを有しています。また、軽量・コンパクトであることから道幅が狭く今まで公共交通機関を整備できなかった地域の足になることも期待されています。

環境省では、地域交通の大幅な低炭素化と、ラストワンマイルの確保、観光振興、中心市街地の活性化など地域が抱える様々な交通課題の解決を同時に進められる「グリーンスローモビリティ」の導入を推進します。

<無償貸与車両> 7人乗り電動カートヤマハ製 AR-07 (7人乗) 2台



AR-07

7人まで座れるパワフルな搬送力

- ・座席3列全てにゆったりとした空間を実現し、低床フロアで乗り降りもスムーズ。
- ・観光案内に、地域住民の足に、地域ブランディングに。地域が抱える様々な交通課題を解決。

自動車規格

小型

乗車定員

7

バッテリー



手動運転 自動運転



【本件に関する問い合わせ先】

〒271-8588 千葉県松戸市根本387-5

松戸市福祉長寿部 担当：中沢

松戸市福祉長寿部地域包括ケア推進課 担当：川鍋・村松

☎047-366-7343

FAX047-366-0991 ✉ mckaigoyobou@city.matsudo.chiba.jp