

(株)日立製作所と市が実施する共創プロジェクトにおける今年度の取組について

1 共創プロジェクトの概要

- (1) 市では、デジタルを活用した次世代未来都市スマートシティの実現に向けた共創プロジェクトに関する包括協定を、(株)日立製作所と締結した。(令和5年12月21日締結)
- (2) 当該プロジェクトでは、市が直面する課題のうち、大きく3つのテーマを設定し、(株)日立製作所と市が、課題解決の糸口を共に検討する。

【テーマごとの取組】



【公共交通のスマート化】



3 公共交通のスマート化に向けた取組

(1) 取組概要

慢性的な幹線道路の渋滞や、山側住宅団地における高齢者・免許返納者の移動手段確保等、交通・移動に関する複数の課題解決のため、誰もが移動したいときに移動できる、自家用車利用に代わる新たな移動手段を実現することを理想とし、2035年の将来の「日立市の交通のあるべき姿」をグランドデザイン（資料7-2参照）として、具体的な取組を段階的に計画・実行する。

(2) 令和7年度の取組

ア グランドデザインの実現に向けた検討

交通に関する様々なデータ（交通量、バス乗降者数、人流などのビックデータ等）を収集し、(株)日立製作所の交通シミュレーションツールの活用により、市内の交通状況を可視化・分析した上で、課題への対応策を検討・効果検証を行う。

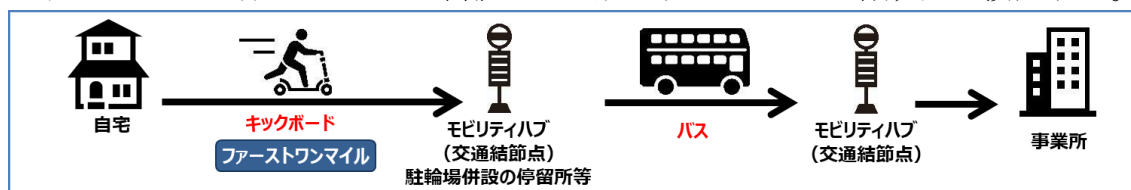
イ 通勤者・高齢者向けモビリティの導入検討

(ア) 通勤者向け

昨年12月に実施した、「モビリティフェス」において利用意向が高かった電動キックボードを活用し、路線バス等へ乗り継いでもらうことで公共交通機関利用への転換を図る。併せて、まちの回遊性を向上させる実証実験を行う。

【実証実験のイメージ】

- ・自宅からバス停までの短い距離での電動キックボードの有効性を検証する。

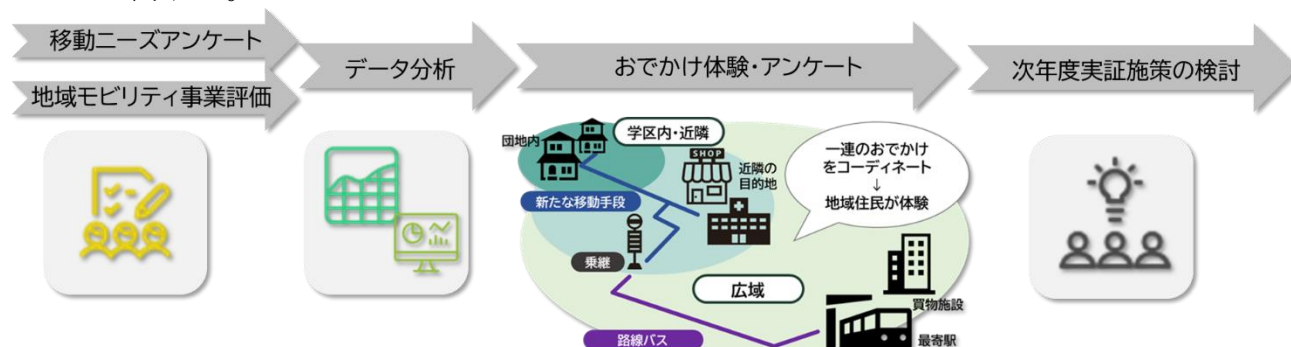


- ・駅周辺での電動キックボードのシェアリング実証により、社会受容性やまちの回遊性について検証する。



(イ) 高齢者向け

山側住宅団地等アンケート調査や、タクシーや路線バスを活用した住民向けのおでかけ体験の実施による、地域住民の移動に関する具体的なお困りごとのヒアリングを通して、地域の実情に合った効果的かつ持続可能な移動手段を検討する。



ウ 統合アプリの機能・デザイン検討

様々な移動手段を組み合わせた経路検索等が可能な統合アプリの導入に向けて、「高齢者向けモビリティの導入検討」の取組と連携し、地域の移動課題や住民ニーズを把握するほか、他自治体の先進事例を調査し、利用しやすいアプリの機能やデザインを検討・設計する。

参考事例 GunMaaS(群馬版MaaS)

先行してサービスを開始していた前橋市の「MaeMaaS」のサービスを継承し、「GunMaaS」としてサービスを開始

主な機能・取組

- スマホひとつで「検索」、「予約」、「決済」が完結
- ・ デマンド交通やシェアサイクルにも対応
- ・ 遅延情報を反映したリアルタイム検索が可能
- 1日乗り放題、マイナンバー連携による若者・高齢者向け割引など、お得なチケットを販売
- スマートフォンの操作に不安がある方向けの相談会を実施
- LINEからでも利用可能



4 令和6年度取組内容（参考）

(1) グランドデザインの作成

2035年の「日立市の公共交通の将来像」を描いたグランドデザインを作成し、令和6年11月に(株)日立製作所と市の共同でニュースリリースしたほか、日立市報新春号（令和7年1月発行）に掲載した。

(2) 「ひたち次世代モビリティフェス」の開催

グランドデザインの実現に向けた取組の第一弾として、自動運転車両や一人乗りモビリティ等の次世代モビリティを体験できる「ひたち次世代モビリティフェス」を開催し、次世代モビリティの有効性や課題等

ア 開催日 令和6年12月7日（土）、8日（日）

イ 場所 日立駅前新都市広場・ヒタチエ周辺

ウ 来場者数 約1,480人（2日間合計）※うち、228人がモビリティを試乗

エ 運行したモビリティ



ベンチ型自動運転モビリティ (PMO)



パーソナルモビリティ (C+walk T/S)



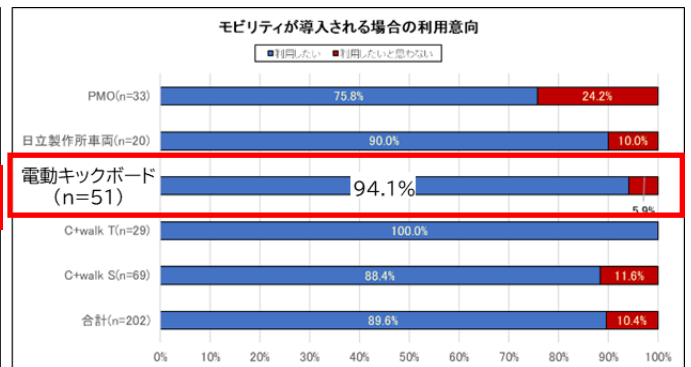
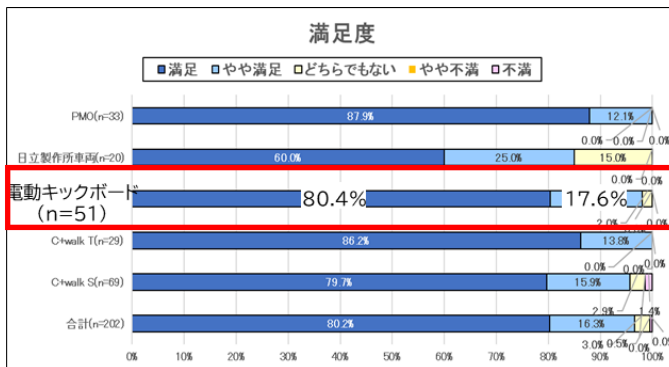
電動キックボード



カート型自動運転モビリティ（日製）

【モビリティ体験試乗者へのアンケート（回答者 202 人）】

- ・電動キックボードの乗車満足度、利用意向については、「満足」「やや満足」と答えた割合が 98%、モビリティが導入された場合「利用したい」と答えた割合が 94.1% となった。



- ・電動キックボードで行きたい場所としての回答が多かった目的地は以下のとおり



以 上