

日交研シリーズ A-751
平成 30 年度自主研究プロジェクト
「新しいモビリティサービスと総合的都市交通計画」
刊行：2019 年 6 月

新しいモビリティサービスと総合的都市交通計画
New Mobility Services and Comprehensive Urban Transportation Planning

主査：高見 淳史（東京大学准教授）
Takami Kiyoshi

要 旨

都市交通計画・都市計画にとって、自動運転車両（AV）や Mobility as a Service（MaaS）などの新たな技術やサービスが登場しつつある昨今から近未来にかけての時期は重要な転換点である。本研究プロジェクトはこの認識のもと、新技術・新サービスの登場や普及の動向を踏まえつつ、それらを都市の中へ受け入れるにあたっての計画論に関する分析と検討を一層深めることを目的として進めた。成果の中から本報告書に収録した内容は以下の通りである。

第一に、①地域空間構造が複合的公共交通サービスの効率性に与える影響、②AV の普及による交通行動とアクセシビリティへの短期的影響、③相乗り型 SAV（Shared AV）の採算性と利便性、ならびに需要側データのサンプル率が結果に与える影響を、それぞれエージェントベースシミュレーションを用いたシナリオ分析により評価した。特に、①では集約的な土地利用がサービス供給側にとって有利であることが、②では郊外側の地域でアクセシビリティの向上が大きいことがそれぞれ示され、地域の空間構造とあわせた検討の重要性が改めて確認された。

第二に、過年度実施した Web アンケート調査データを用いて、ドライバーとしてのライドシェアリングへの参加意向の分析を実施し、トリップの特性（目的、ライドシェアに起因する到着時刻・移動時間のズレ）や個人属性が参加意向に与える影響を分析し、これを説明する確率モデルを構築した。

第三に、国内外における関連動向の情報のうち、2019 TRB Annual Meeting に見る自動運転関連の研究動向、台湾における LRT・MRT の整備動向を整理した。

キーワード： モビリティサービス、MaaS、自動運転車両、ライドシェアリング

Keywords: Mobility Service, Mobility as a Service, Autonomous Vehicle, Ridesharing