

第１回 中心市街地賑わい再生社会実験 専門部会

資 料

目 次

1. 社会実験の基本的考え方
2. 社会実験の実施概要
3. 社会実験の今後の進め方・スケジュール

平成 26 年 8 月 20 日

松山市 都市整備部 都市デザイン課

1. 社会実験の基本的考え方

1.1 背景・目的

松山市中心市街地は、城下町を起源に商業や観光産業のまちとして発展し、約1 kmにおよぶアーケード商店街と地下街には多種多様な商業施設・飲食店が立ち並び繁華街を形成している。また、周辺には官公庁やオフィス、その他都市機能が集積する四国でも有数の市街地である。

しかし、車社会の定着と人口増加時代における市街地の郊外化や大規模商業施設の郊外立地等により、昨今はまちなかの空洞化が懸念される中、点在する時間貸し駐車場によりアクセス利便性は高まった反面、まちなかでの回遊性は低下し、賑わい低下の一因になっている。

その他、松山市の中心市街地及び隣接部には、城山公園、南側には石手川緑地、東側には道後公園等があるものの、現況の松山市の都心部には、身近な広場や緑地、滞留空間等が不足しており、人々がくつろげる場所が少ないのが現状である。

そのような中で、今後、少子・高齢化が急速に進行する中、まちなかの賑わいを取り戻すための各種工夫・仕掛けが求められているところである。

一方、これまでの行政主体の都市づくりは、人口増加と経済成長を背景にした長年のノウハウの蓄積により一定の成果を上げてきたものの、少子・高齢化という未知の時代を迎えるにあたっては、行政だけでなく、市民・企業・大学・専門家等が一体となってまちづくりに取り組むことが必要となっている。

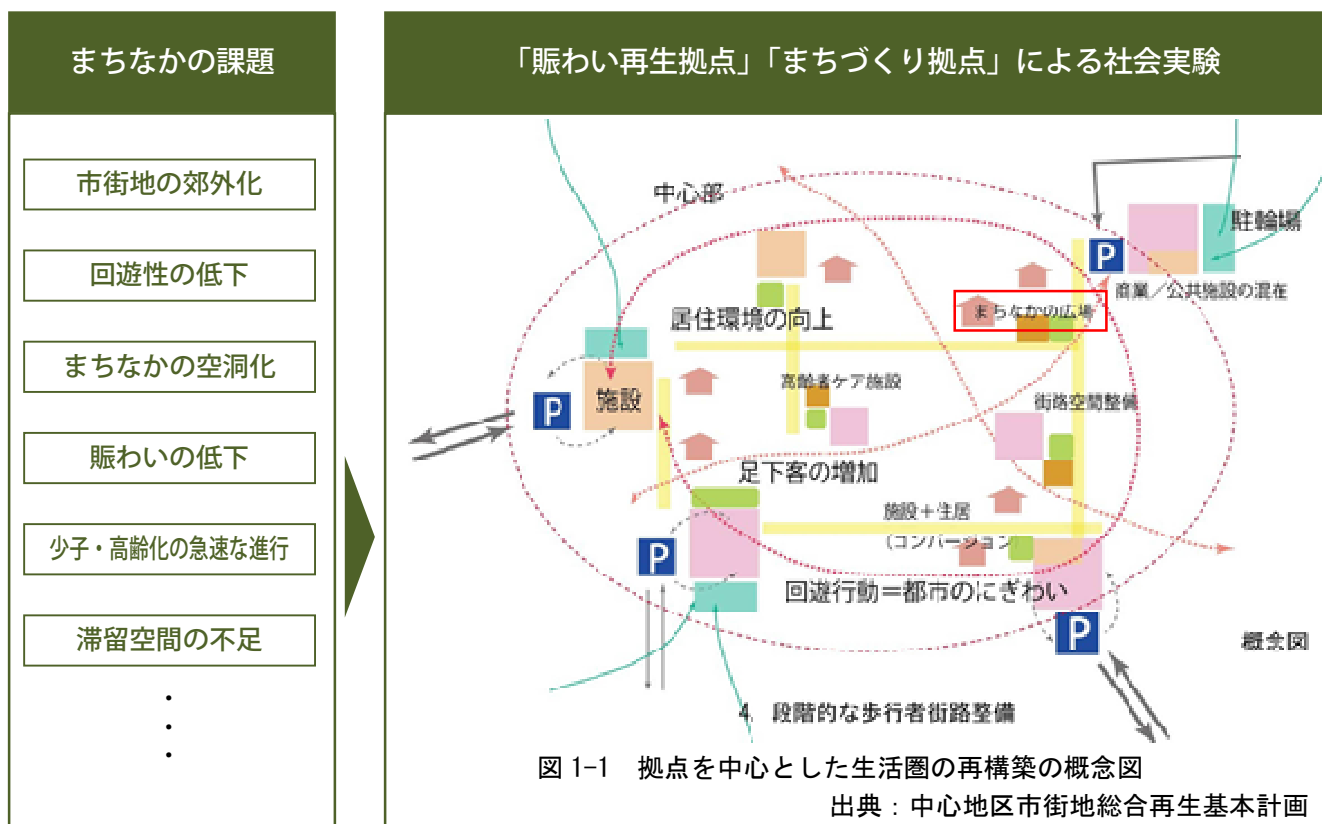
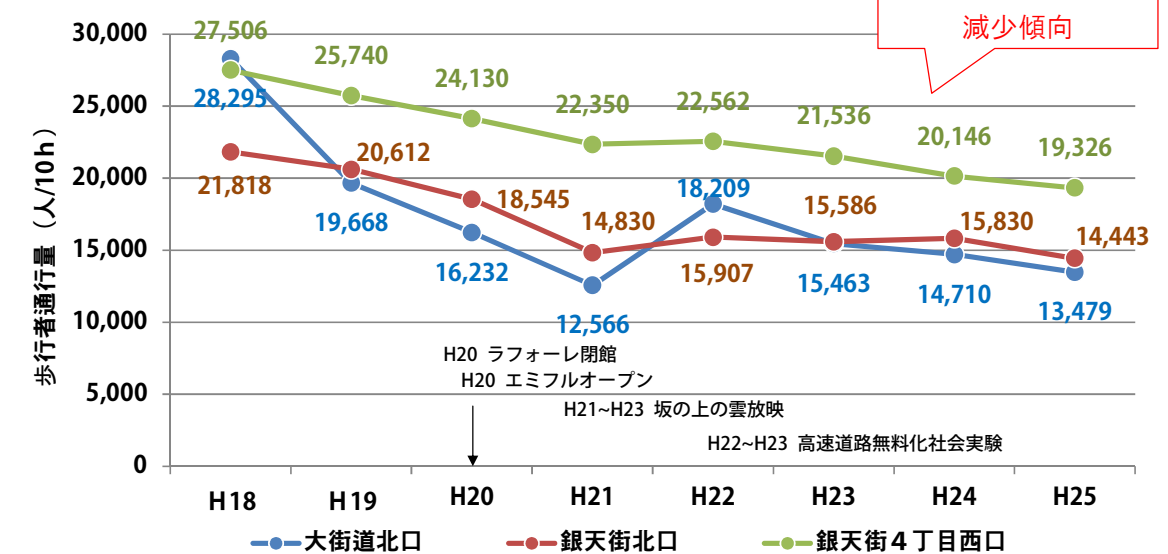
これら課題を踏まえて、本社会実験は、まちなかの低未利用地を広場や交流スペースに転用し、「賑わい再生拠点」として、また、誰もが参加可能な「まちづくり拠点」として位置づけ、様々なプログラム等の試行を通じ、効果的・持続的な仕組みを検証することを目的として行うものである。

(参考：商店街の歩行者通行量の動向)



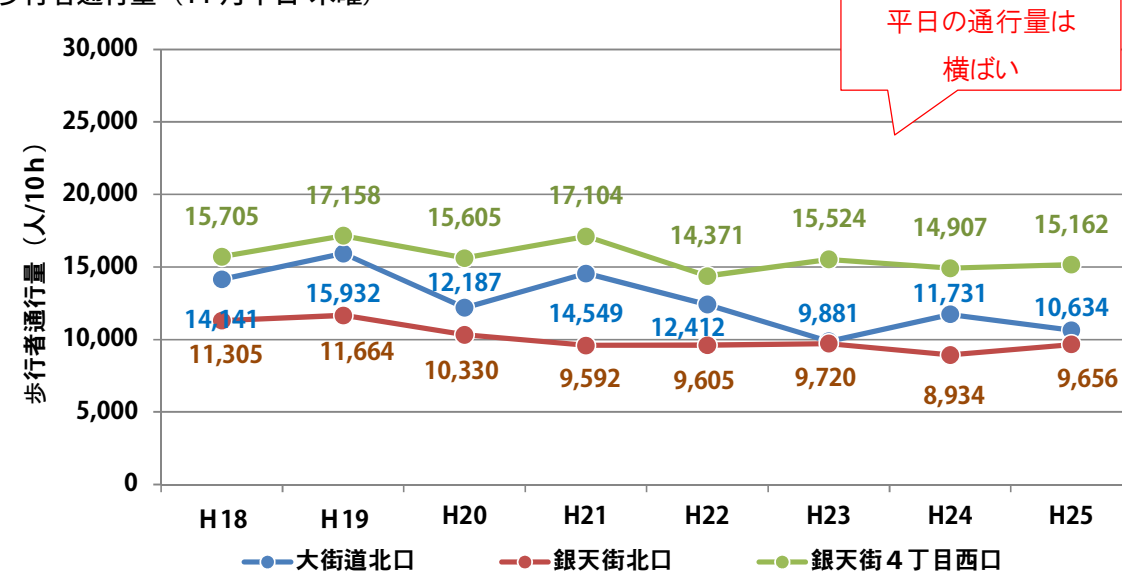
図 調査箇所

1) 歩行者総通行量 (11月休日-日曜)

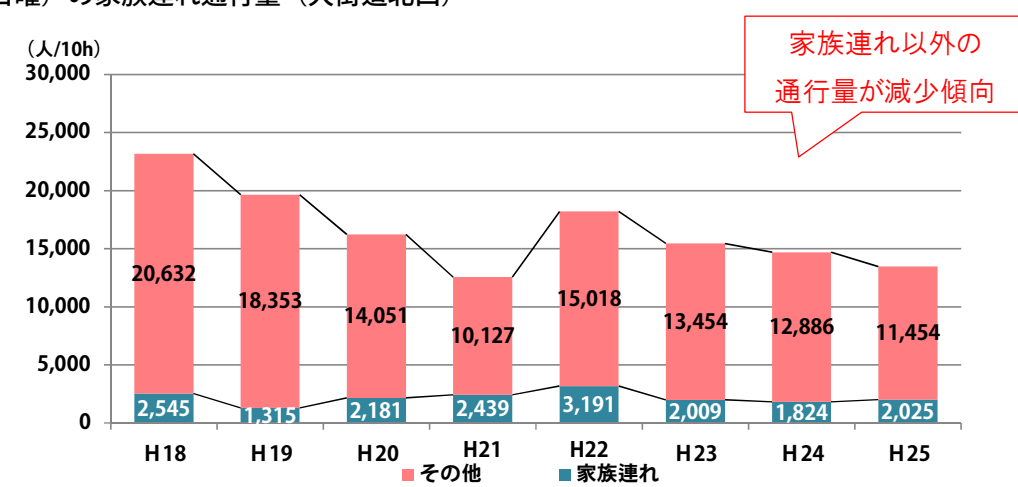


1. 社会実験の基本的考え方

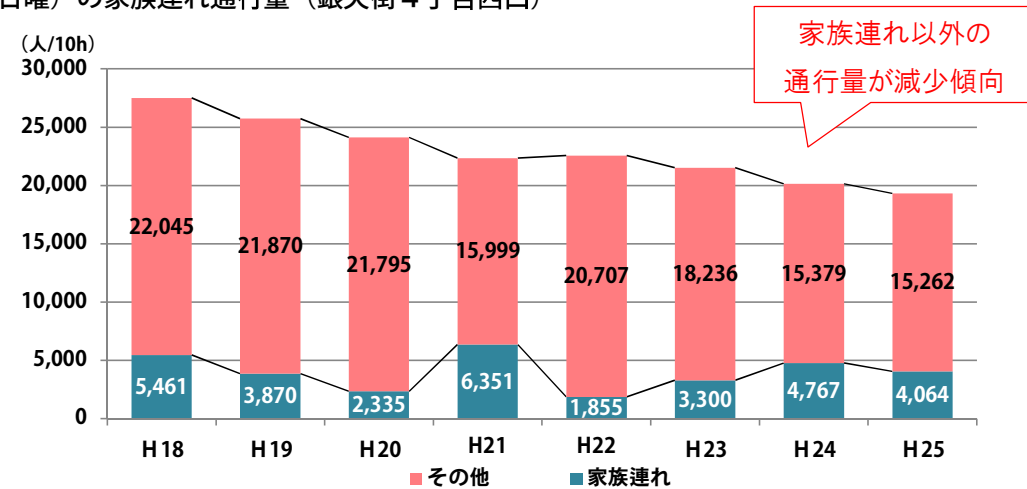
2) 歩行者通行量（11月平日-木曜）



3) 休日（日曜）の家族連れ通行量（大街道北口）



4) 休日（日曜）の家族連れ通行量（銀天街4丁目西口）



出典 「松山中央商店街における通行量調査」 報告書 松山市

(参考：松山市都心部の滞留空間の状況)

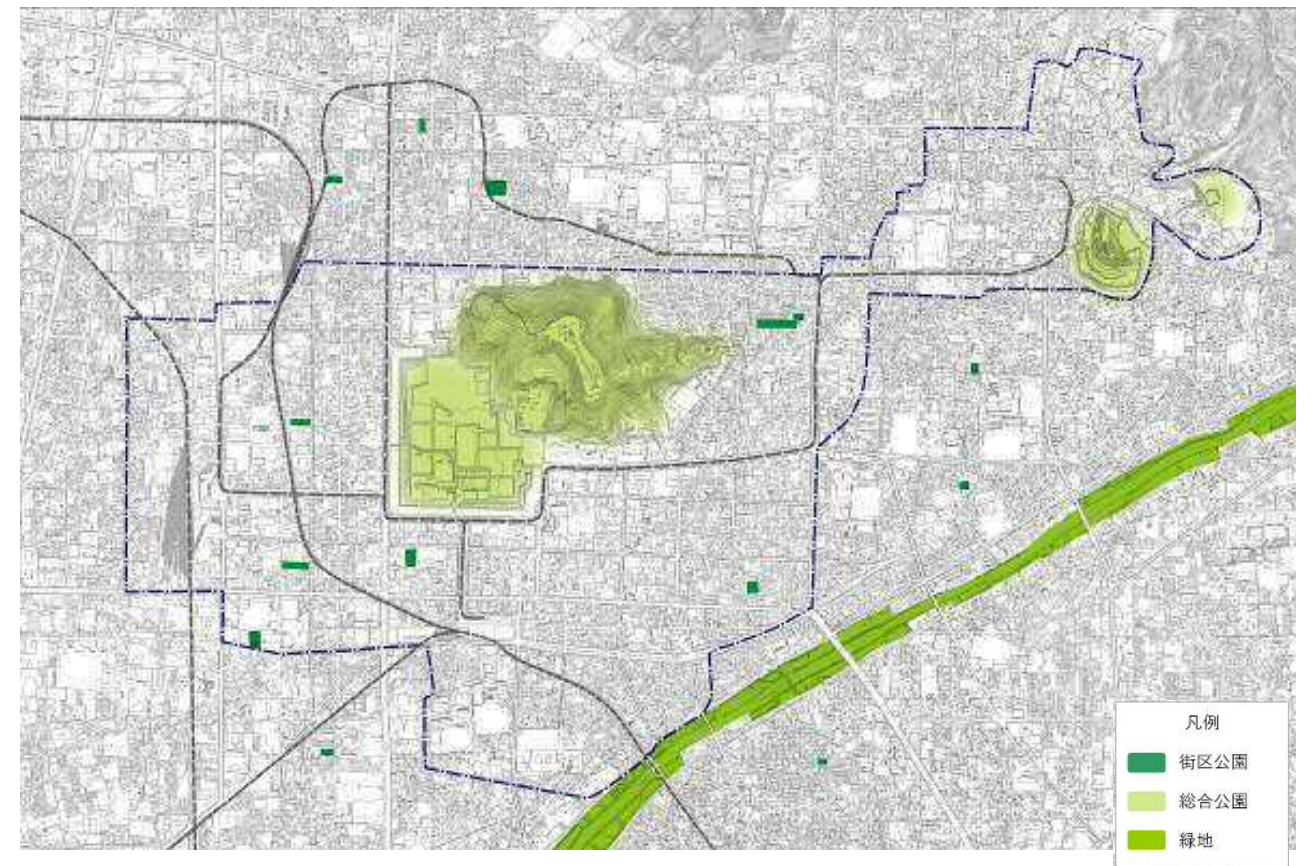


図 松山市都心部における広場・緑地の分布状況

資料：「中心部都市再生ビジョン・中心地区市街地総合再生基本計画」 第1回都市再生懇談会

(参考：商店街の空き店舗率の推移)

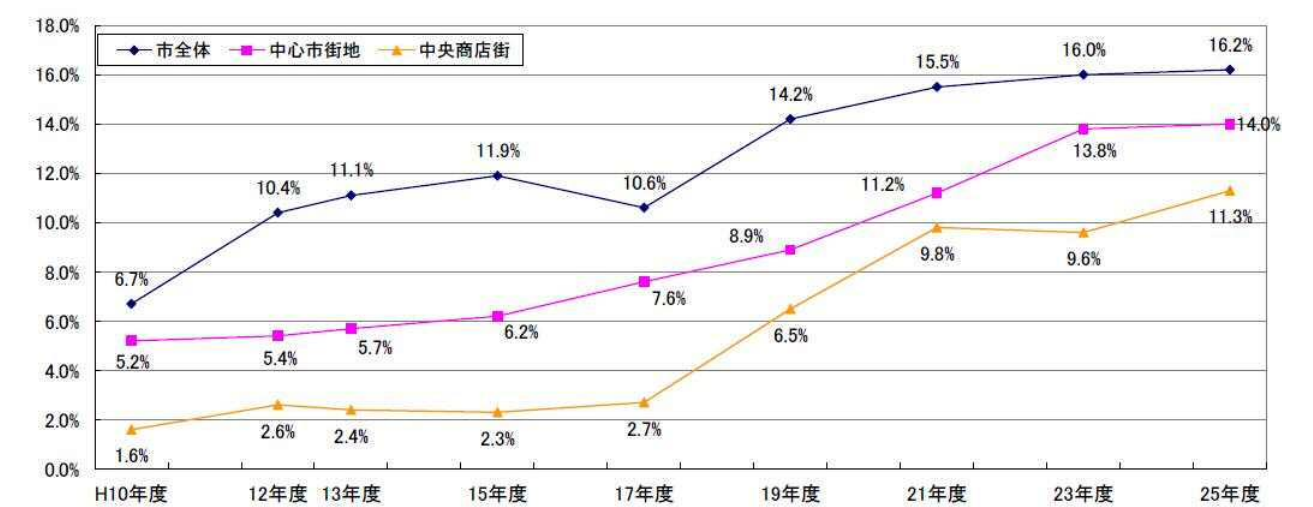


図 空き店舗率の推移

資料：（財）えひめ産業振興財団「商店街実態調査報告書」、「松山市商店街実態調査」

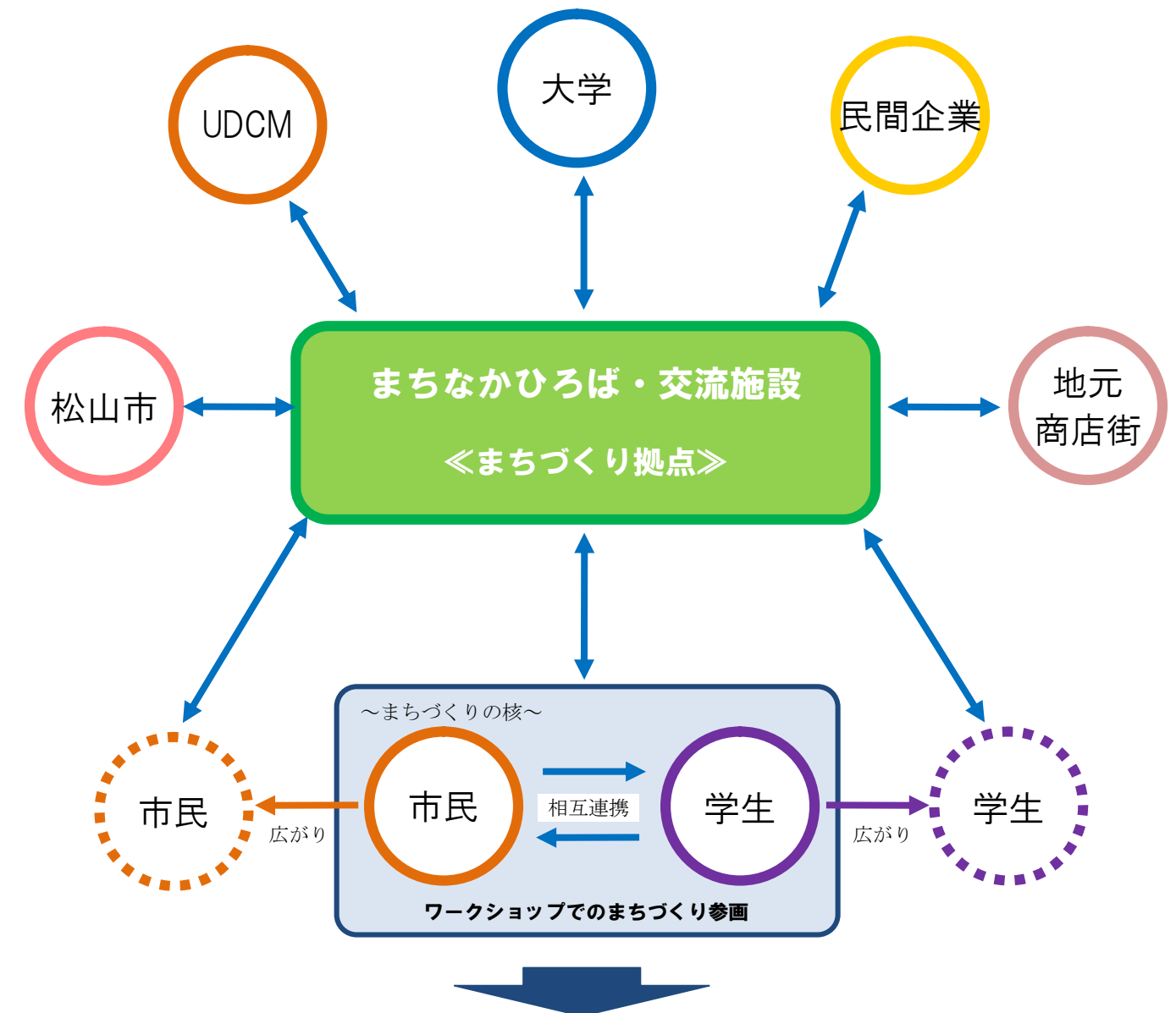
1. 社会実験の基本的考え方

1.2 これまでの経緯



1.3 事業の実施体制（案）とそのねらい

まちなか広場・施設をまちづくりの拠点に、賑わいの再生を目的とした社会実験を通じて、市民、大学、学生、地元商店街、民間企業、松山アーバンデザインセンター、松山市等が連携し、新たなまちづくり体制の構築、まちづくりの担い手育成に取り組む。



めざす方向性

- 新たなまちづくり体制の構築
- まちづくりの担い手の育成

2. 社会実験の実施概要

2.1 実験期間・場所

■ 実験期間

- ・平成 26 年 10 月頃～平成 28 年 2 月末（17 ヶ月間）

■ 施設・設備

[広場] 芝生広場 290 m²

（ミニ噴水、テーブル・チェアなど）

[建物] 多目的スペース（1F）約 45m²

ラウンジ （2F）約 30m²

多目的トイレほか

■ 活動例

- ・雑誌・本の閲覧
- ・休憩スペース、ギャラリー（展示会）
- ・まちづくり講座、ワークショップ
- ・プログラム（イベント等） など



写真：広場（芝生広場）の工事の様子②

2.2 まちなか交流施設広場の現況



写真：広場（芝生広場）の工事の様子①

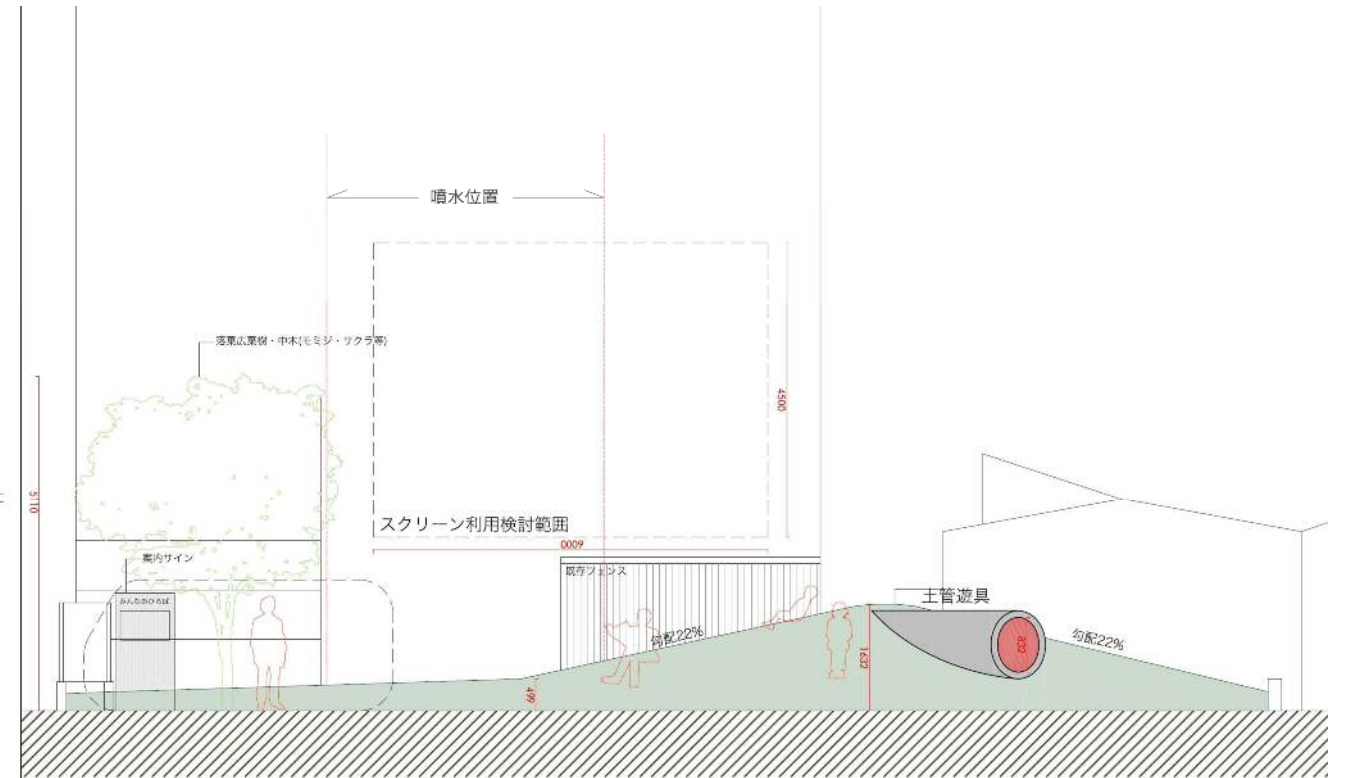
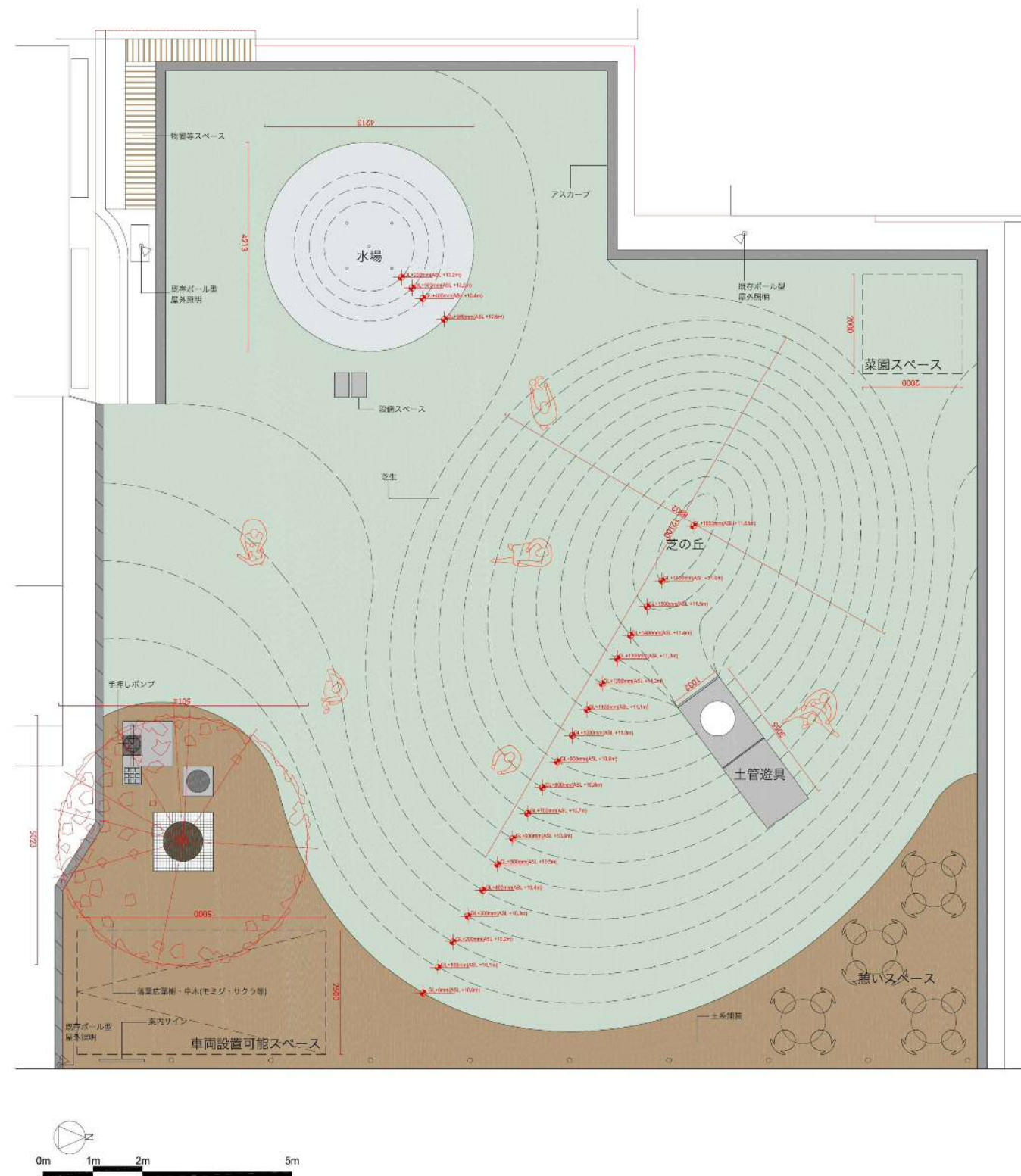


写真：建物（多目的スペース）の様子

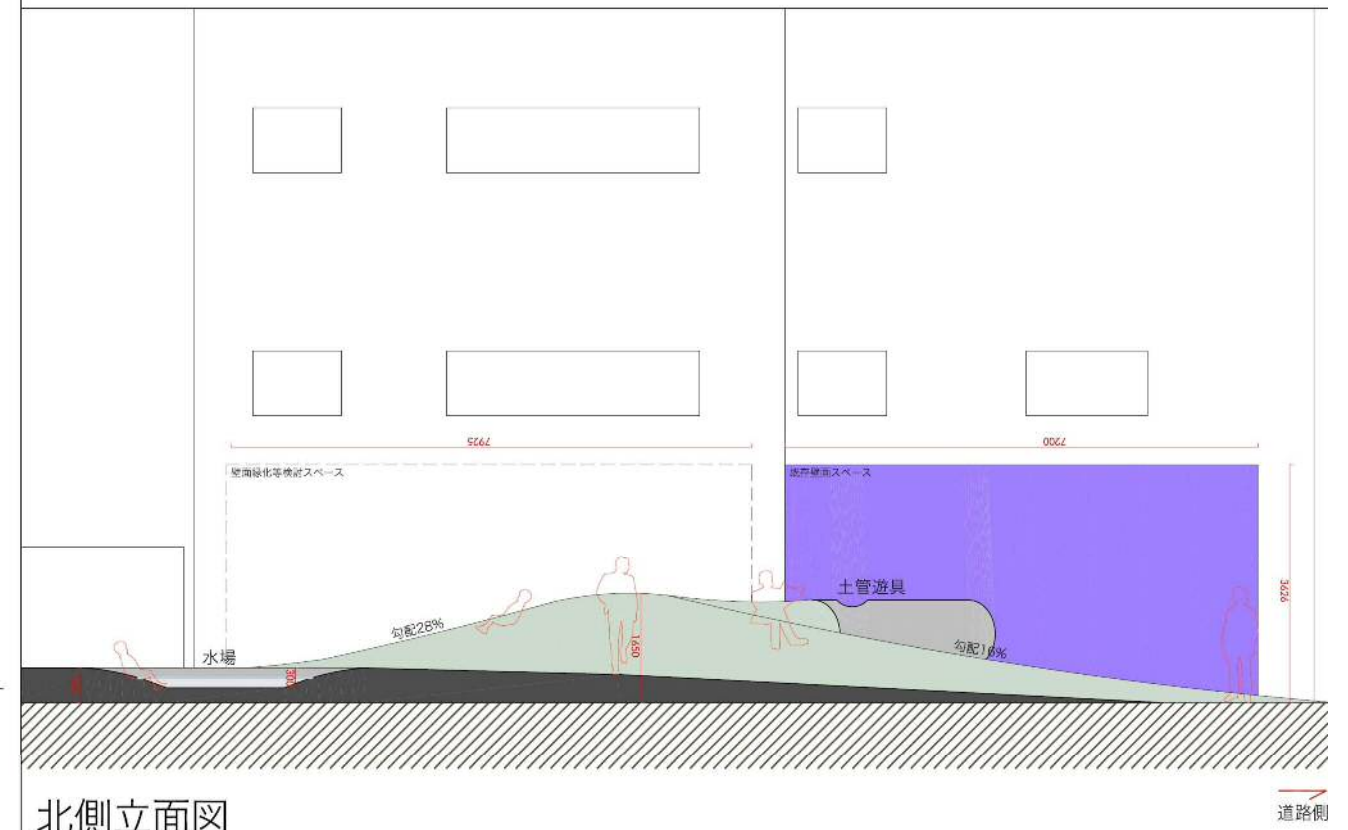
2. 社会実験の実施概要

2.3 まちなか交流ひろばの計画平面図・立面図（案）

広場平面図



西側立面図



北側立面図

2. 社会実験の実施概要

2.5 完成イメージ（案）

