

## 阿南・那賀・美波 定住自立圏共生ビジョン（素案）に関する パブリックコメント（意見募集）の実施結果について

阿南市・那賀町・美波町では定住自立圏構想の推進に関して、圏域の将来像や定住自立圏形成協定に基づき推進する具体的な取組を策定するため、阿南・那賀・美波 定住自立圏共生ビジョン（素案）についてのパブリックコメント（意見募集）を実施いたしましたところ、実施状況は次のとおりでした。

今回、お寄せいただいた御意見の要旨、並びに御意見に対する中心市（阿南市）の考え方を公表いたしますとともに、御意見を頂きました方々の御協力に厚くお礼申し上げます。

### 1 実施状況

#### 1) 募集期間

平成23年7月29日（金）から同年8月11日（木）まで

#### 2) 資料公表場所

- ①阿南市企画政策課、各支所及び各住民センター
- ②那賀町企画情報課
- ③美波町総務企画課
- ④各市町ホームページ

#### 3) 提出方法

直接提出、郵送、ファクシミリ及び電子メール

#### 4) 提出者数

2人

#### 5) 意見件数

6件

2 お寄せいただいた御意見とその御意見に対する市の考え方

| お寄せいただいた御意見の要旨  | 御意見に対する市の考え方  |
|---|---|
| <p>具体的な取組内容について</p>   |   |
| <p>第4章の「具体的な取組内容」における各事業について、もっと具体的な実施事項を掲げるべきではないか。</p>                      | <p>「具体的な取組内容」の各事業については、圏域形成協定に示された取組内容に沿って、各政策分野ごとに事業概要や役割分担を取りまとめたものです。</p> <p>詳細な実施事項については、関係機関等との調整を要する事業も多いことから、1市2町でさらに協議を重ねて計画を立てることとしています。</p> |
| <p>各事業の5年間の「事業計画」についてほとんどが未定となっているが、せめて平成24年度（初年度）については何をやるか策定表示すべきではないか。</p> | <p>事業計画の矢印は5年間で順次事業を実施していくことを示しており、平成24年度からスムーズにスタートできるよう、早期に実施体制の構築や必要な予算編成等に着手する予定です。</p>   |
| <p>地域連携クリティカルパスはクリニカルパスの誤りではないか。</p>  | <p>クリティカルパスとは、もともと工業会において生産性を上げるために開発された手法を医療に当てはめたものですが、ご指摘のように「臨床の＝クリニカル」という言葉を引用してクリニカルパスと呼ばれることも多くなっていることから、文中の「注釈」に追加させていただきます。</p>              |
| <p>共生ビジョン全体について</p>   |   |
| <p>総体的に、実現意欲に満ちたものであってほしい。</p>  | <p>今回の共生ビジョンは、阿南市・那賀町・美波町の市民や町民が安心して定住できる圏域をつくるため、圏域の課題や将来像、各政策分野で取り組むべき事業を取りまとめたものであり、このビジョンの実現に向けて、1市2町が一体となって積極的に取り組んでいきたいと考えております。</p>            |

| お寄せいただいた御意見の要旨  | 御意見に対する市の考え方  |
|---|---|
| パブリックコメントの実施について  |   |
| <p>今回のパブリックコメント実施を知らない人が多い。広く意見を求めるのであれば、住民に共生ビジョンの内容がわかるように行政として努力してもらいたい。</p>       | <p>パブリックコメントについては関係住民の皆様から幅広く意見を募ることを念頭に、新聞等で周知に努め、周辺町にも協力をいただき、市役所、役場、支所、住民センター等で書類を備えるとともに各ホームページに掲載いたしましたところ。また、昨年度から定住自立圏の取組を広報誌やホームページでお知らせしてきました。今後とも、定住自立圏及び共生ビジョンについて住民の皆さんに御理解いただくよう広報に努めてまいりたいと考えております。</p> |
| 共生ビジョンの内容について   |   |
| <p>全体的に具体性が無く、周辺町の考えが見えない。特に「地域の生産者等の連携による地産地消」のところで協定にある水産物についての具体的な取組方法が見えてこない。</p> | <p>ビジョンに盛り込まれた事業の実施にあたっては、1市2町それぞれの特性を活かすことが重要であると考えており、地産地消についても、地元農水産物魅力アップ事業のなかで、他の産物との相乗効果により、水産物の供給・消費拡大に取り組んでいく予定です。</p>  |