

# 買物公園の日常を

学ぶ、  
考える、  
つくりだす。

歩行者天国化から53年、前回のリニューアルから23年を迎えた旭川の顔「買物公園」。生活スタイルの変化や人々の価値観が多様化する今、これからの買物公園のあり方を考える時期に差し掛かっています。昨年から始まつた社会実験「まちにち計画」やエリアプラットフォームの活動をさらに一步進め、買物公園のすてきな日常を作るために必要な知識や実現までのプロセスなどが学べる「まちにちスクール」を開校します。お店の人、まちの人、通りがかりの人、思いがある方なら誰でも大歓迎。自身のアイデアや知恵を買物公園で実現するための人材を育てます。全国や海外の事例を学びながら、買物公園のるべき姿と一緒に考え、つくりだしてみませんか。

## 旭川買物公園 まちにち SCHOOL

静岡市草薙エリアで活動する  
草薙カルテッドの事例を学びます

# VOL.3

## 広場をマネジメントする まちづくり組織の立ち上げと実際

受講者募集中!

2026.3.1日  
15:00-17:00

参加無料・予約優先・当日参加もOK

ゲスト講師

山本 洋平氏・小林 祐介氏

一般社団法人（都市再生推進法人）  
草薙カルテッド（静岡市）  
(山本氏のみオンライン参加となります)

会場

旭川フードテラス 2F  
まちなか交流館（旭川市5条通7丁目1070）

主催：買物公園エリアプラットフォーム・旭川市  
お問合せ先：買物公園エリアプラットフォーム事務局  
(旭川市地域振興課) TEL 0166-25-5316

応募フォーム



# 旭川買物公園 まちにち SCHOOL

学ぶ、  
考える、  
つくりだす。  
買物公園の日常を



まちにち SCHOOLは、2025年度内に合計3回実施。全て受講された方には「修了証（まちづくりプレイヤー）」を発行します！

## まちにち SCHOOLの特徴

- 講師による講義（インプット）+討議やフィールドワークなどのグループ活動（アウトプット）
- 全3回を受講することで、自らが考え、まちの中で活動できる人材を育成します（1回のみの参加もOK）
- 一緒にまちづくり活動をしていく仲間づくりも可能です

## まちにち SCHOOLはこんな方にオススメ

- 現在、買物公園周辺で中心市街地の活性化に関わっている方
- 買物公園周辺で活動している・活動を検討している方（生活・仕事など）
- 先進的なまちづくりを学び、自身のアイデアを買物公園に反映していきたい方
- 全国の事例を学び、買物公園のエリアマネジメントに関わっていきたい方など

## まちにち SCHOOLで学べること

- 道路空間を利用した全国の先進的なまちづくり事例
- 買物公園の課題解決とエリア価値創出の方法
- まちづくりの実行力を高める方法

### 年間スケジュール

静岡市草薙エリアで活動する  
草薙カルテッドの事例を学びます

2025.6.21  
**VOL.1**

未来の日常のために  
暮らしを、まちを、耕す  
(ゲスト講師：飯石藍氏)

2025.8.9-9.22  
**まちにち計画（社会実験）**

第3回の参加者には  
過去アーカイブ動画の  
URLをお送りいたします

2025.11.16  
**VOL.2**

未来の買物公園を  
支える仕組みを  
学び、考える  
(ゲスト講師：鈴木伸治氏)

2026.3.1  
**VOL.3**

広場をマネジメントする  
まちづくり組織の  
立ち上げと実際

### VOL.3 ゲスト講師

山本 洋平 氏（オンライン参加）

一般社団法人 草薙カルテッド 代表理事

2013年から7年間、草薙商店会長を務め、草薙地区の再開発  
ビジョンの策定にも携わる。行政・地元事業者・住民の間に立ち、  
地域内外の調整役として草薙のまちづくりを牽引してきた。現在は、  
そのビジョンを実行する団体である一般社団法人草薙カルテッドの代  
表理事として、JR草薙駅前広場の運営・管理をはじめ、地域を舞台  
にしたエリアマネジメントを実践している。



### 小林 祐介 氏

一般社団法人 草薙カルテッド 事務局 / ディレクター

静岡市清水区草薙を拠点に、大学生・企業・地域をつなぐ中間  
支援を行うコーディネーター。エリアマネジメントや学生プロジェクトの  
伴走支援、コラボレーションスペース「Takt」の運営を行  
うなど、挑戦や学びが地域と自然につながる仕組みづくりに取り  
組んでいる。現在は、JR草薙駅周辺を中心とした公共空間の利  
活用、学生と企業の接点づくり、探究学習やPBLの支援などを  
通じて、「関わりしおるまち」を育てる実践を続けている。