

事業者名：肥後第一交通 株式会社

<2030年のSDGs達成に向けた経営方針と目指す姿>

「地域に信頼されるタクシー会社であること」と「地域交通を守るのはタクシーしかない」との思いの元に、我々は急な出産の手助け「ママサポートタクシー」、お子様の送迎の手助け「子どもサポートタクシー」、遠隔地の方々への「お墓参りサポートタクシー」など多種多様なサービスを提供し地域貢献を目指します。

<SDGsに関する重点的な取組み及び指標>

三側面 (分野に☑)	SDGsに関する重点的な取組み	指標
<input checked="" type="checkbox"/> 環境 <input type="checkbox"/> 社会 <input checked="" type="checkbox"/> 経済	・CO2削減の取組としてEV車や天然ガス・ガソリン・電気各種のハイブリッド車の積極的な導入	・現在LGP車47台ハイブリッド車7台の車両数54台を、2024年までにLGP車29台・ハイブリッド車24台・EV車1台へ目指します。
<input type="checkbox"/> 環境 <input checked="" type="checkbox"/> 社会 <input type="checkbox"/> 経済	・免許返納サービス(免許証を返納された方への支援) ・障害者割引サービス(障害手帳を所持された方への支援) ・ママサポートタクシー(妊婦の緊急時出産送迎・赤ちゃん検診等のお母さんの手助け支援) ・子供サポートタクシー(学校・塾・習事の送迎) ・乗り合いタクシー(交通公共機関が不便な方々への支援)	・熊本第一交通(株)と共に地域支援を産科、小児科、塾、育成クラブ等などと連携強化し、現在の熊本中央区・西区・東区から営業空白地帯である北区を2023年以内・南区を2024年以内に拡大します。
<input type="checkbox"/> 環境 <input type="checkbox"/> 社会 <input checked="" type="checkbox"/> 経済	・DXを推進し、業務効率の向上を図る	・ICT点呼の導入により運行管理者の業務時間を月200時間から2024年までに180時間を目指します。 ・モタクアプリ使用者を現在利用者300人から2024年までに500人に増やし配車室の業務時間を月240時間を200時間にします。

<パートナーシップ>

・公共交通機関の利用が困難な方々やお年寄りの足として乗合タクシーの運行を行っています。  
・営業地区の清掃活動や湧水の保護を積極的に行っています。  
・台湾積体回路製造(TSMC)が進出する熊本県菊陽町の交通インフラを無くす為に9人乗りジャンボタクシーを シャトルバスとして利用し、原水駅と肥後大津駅からの往復を2023年に実現予定です。  
・事象実験を取り組んでいます。  
・三井住友海上様とのパートナーシップ  
・ANAクラウンプラザホテル熊本ニュースカイ様・KKRホテル熊本様と送迎及び熊本観光役とし魅力豊かな熊本の発信源になります。

・「SDGsに関する重点的な取組み」には環境・社会・経済の三側面の全てについて、重点的な取組みを記載してください。なお、取組みが複数の分野に該当する場合は、それぞれの分野にチェックを入れてください。  
・「指標(更新時に向けた数値目標)」には、それぞれの取組みに対する「目指す姿」の実現を念頭に、更新時までの数値目標を記載してください。  
・「パートナーシップ」には、企業やNPO法人、行政など関係機関との連携があれば記載してください。

○ SDGsに関する重点的な取組み及び指標に係る進捗状況(※更新の場合のみ。)

○登録状況:第 期登録(登録年月日:令和 年 月 日)

<SDGsに関する重点的な取組み及び指標>

三側面 (分野に☑)	取組みの状況	前期の指標	実績
<input type="checkbox"/> 環境 <input type="checkbox"/> 社会 <input type="checkbox"/> 経済			
<input type="checkbox"/> 環境 <input type="checkbox"/> 社会 <input type="checkbox"/> 経済			
<input type="checkbox"/> 環境 <input type="checkbox"/> 社会 <input type="checkbox"/> 経済			

・「登録状況」及び「登録番号」を記載してください。  
・「取組みの状況」には、前回登録申請した際の重点的な取組みの実施状況や指標の達成状況を記載してください。指標が未達成の場合は、その理由等も記載してください。