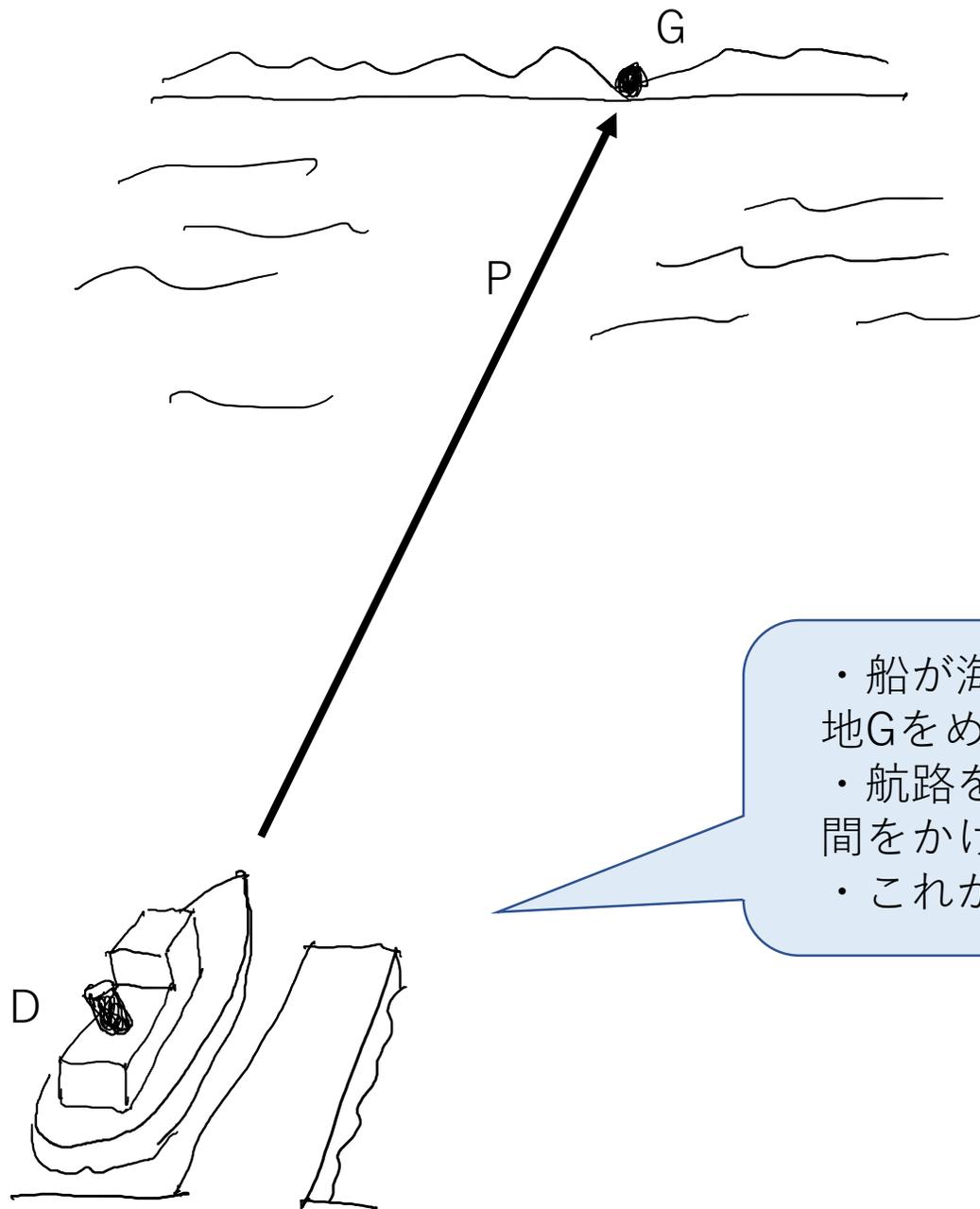


アジャイル型政策形成のイメージ

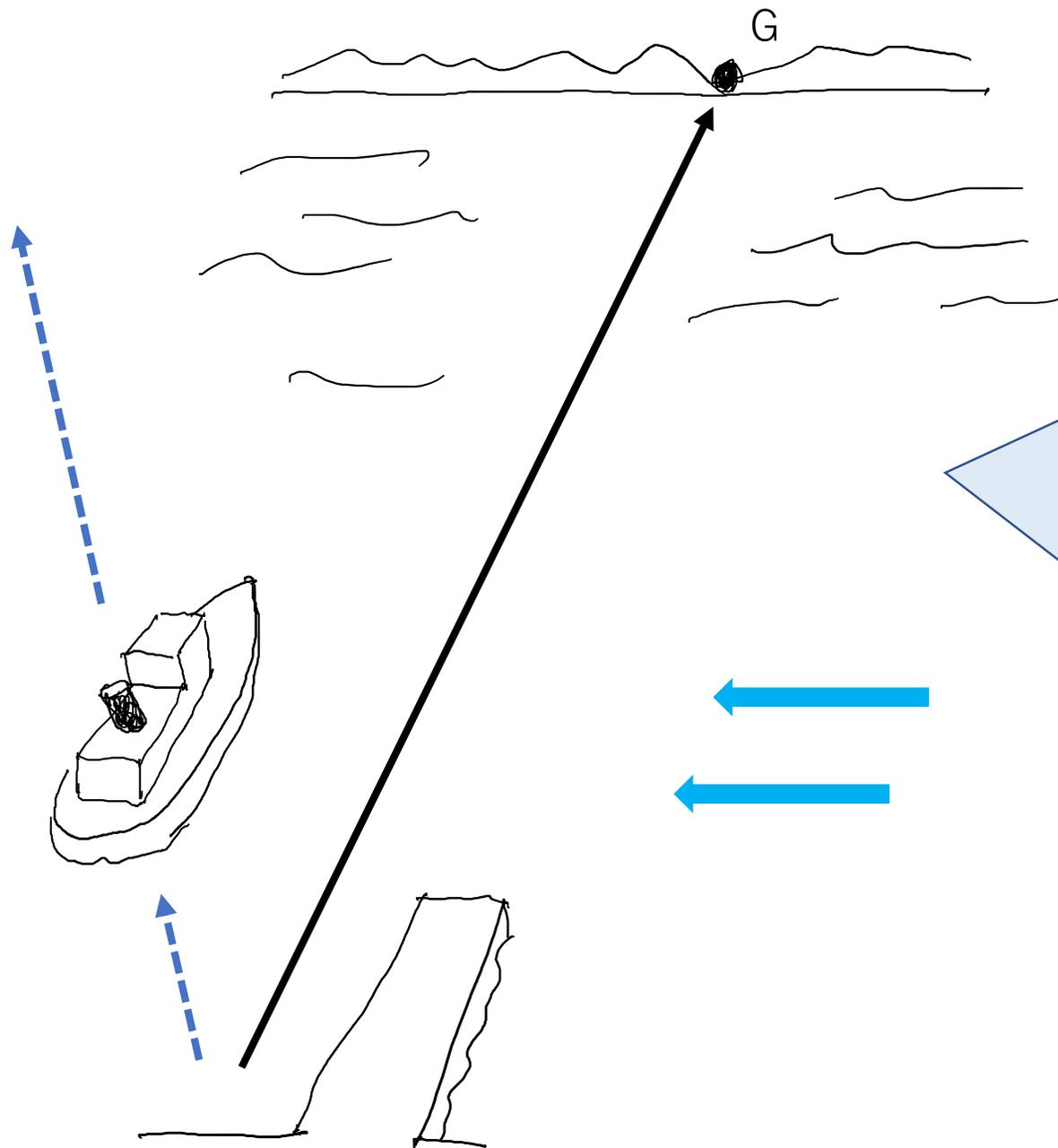
A 出航！



- ・船が海を渡って、目的地Gをめざして出航する。
- ・航路を一定速度で、T時間をかけて到達する予定。
- ・これが「P」

A

無謬性！



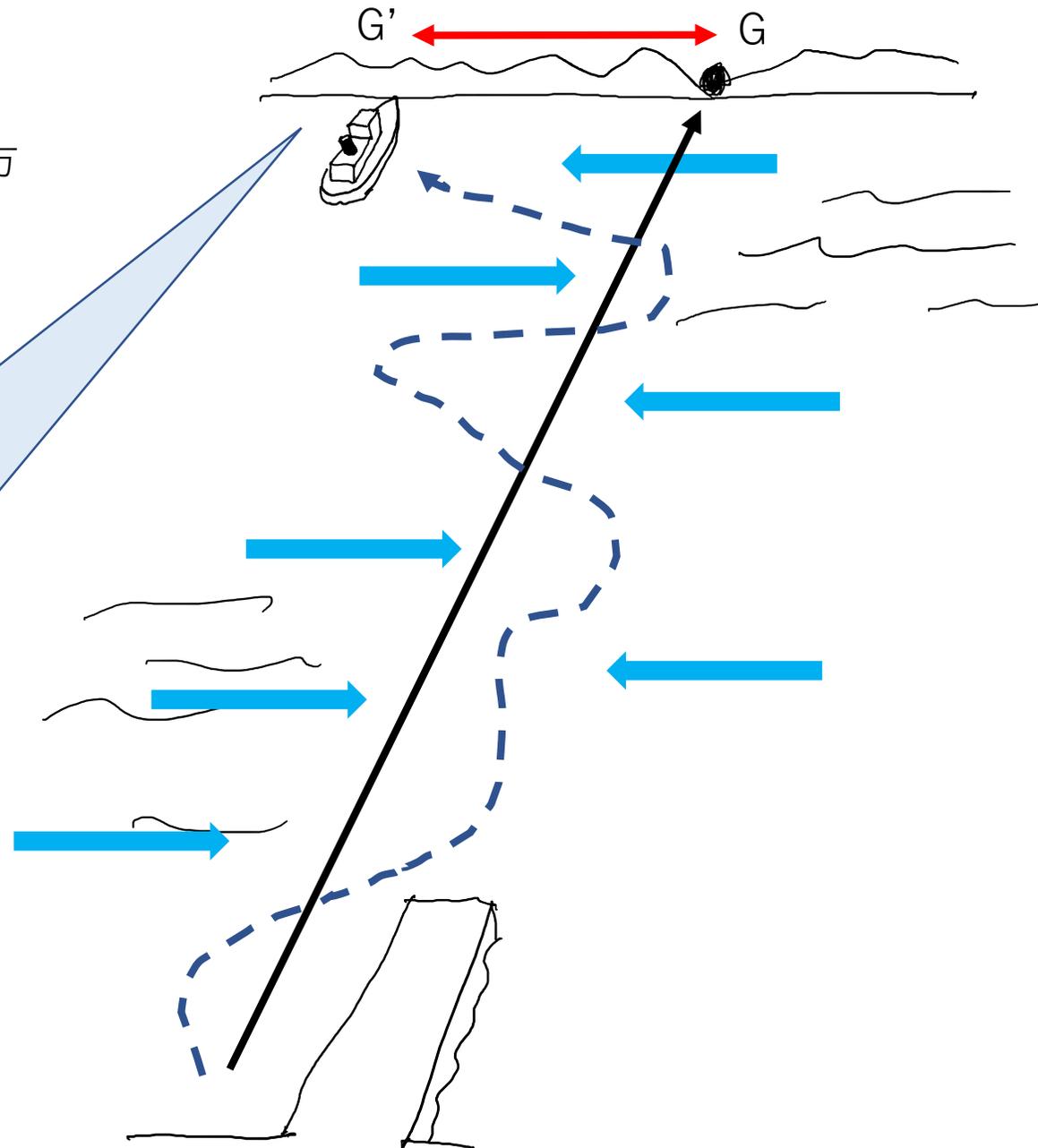
- ・この海域では、右から左への潮流があり、船は次第に左へ流される。
- ・このままの進路を進むと、目的地とはかなり離れたところに到着する。
- ・しかし、自分たちの進む進路は正しいと信じ、そのまま進み続ける態度が「無謬性」

A

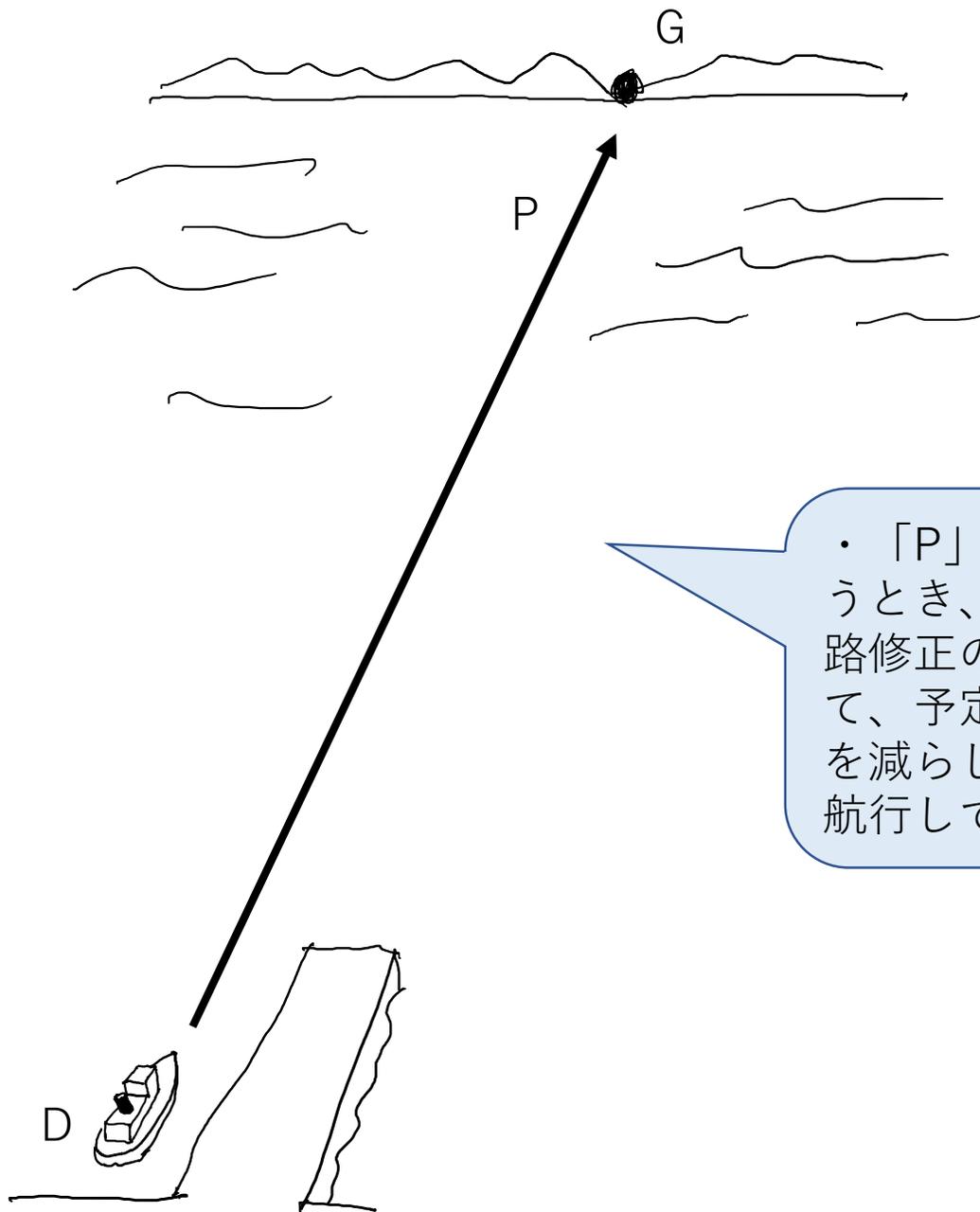
これまでの評価のあり方

船が向こう岸G'に到着後、当初の目的地Gとの乖離を調べ、評価する。

その結果を、次の次の航海にフィードバックする？
次の航海は改善されるのか？



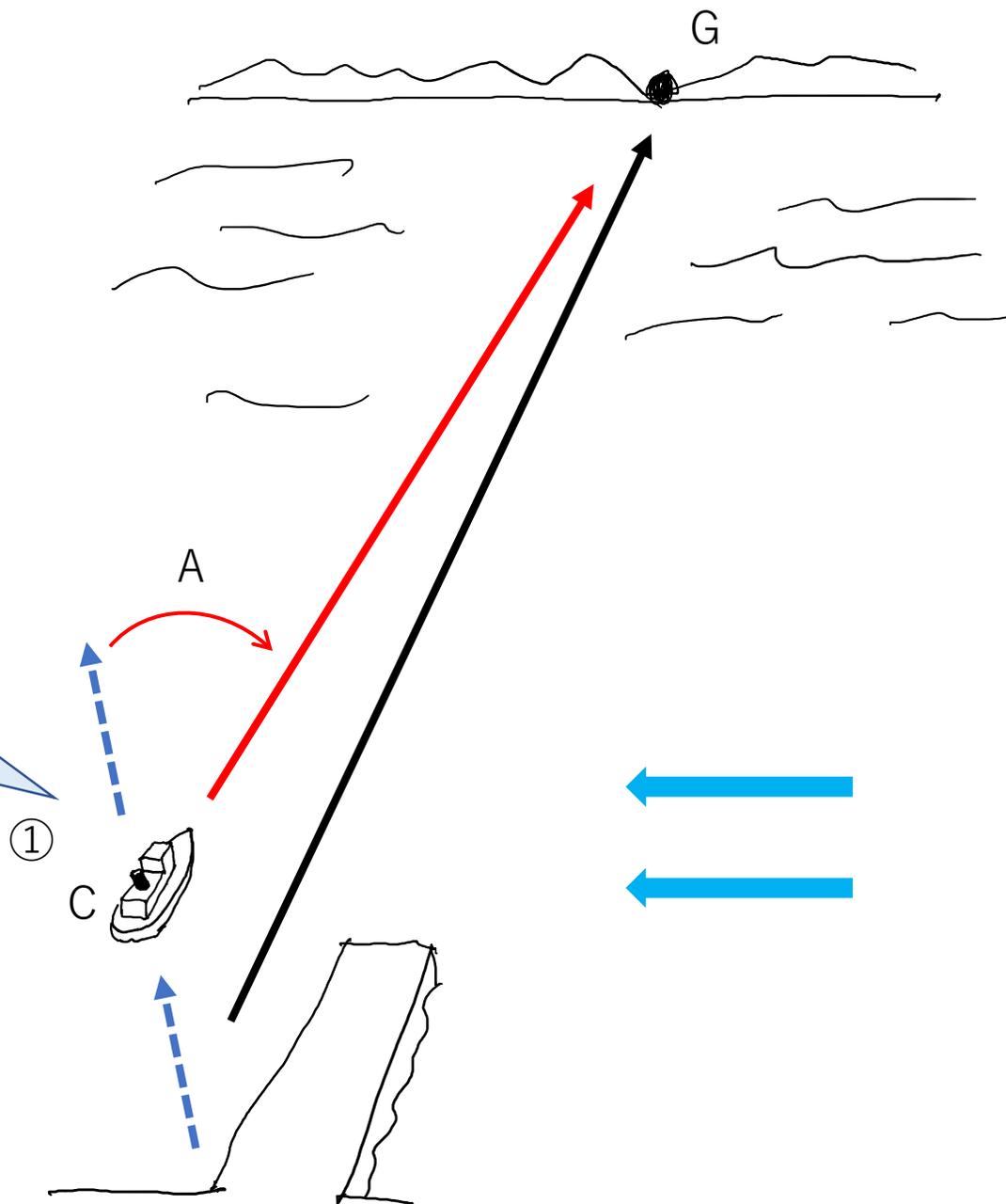
B 出航!



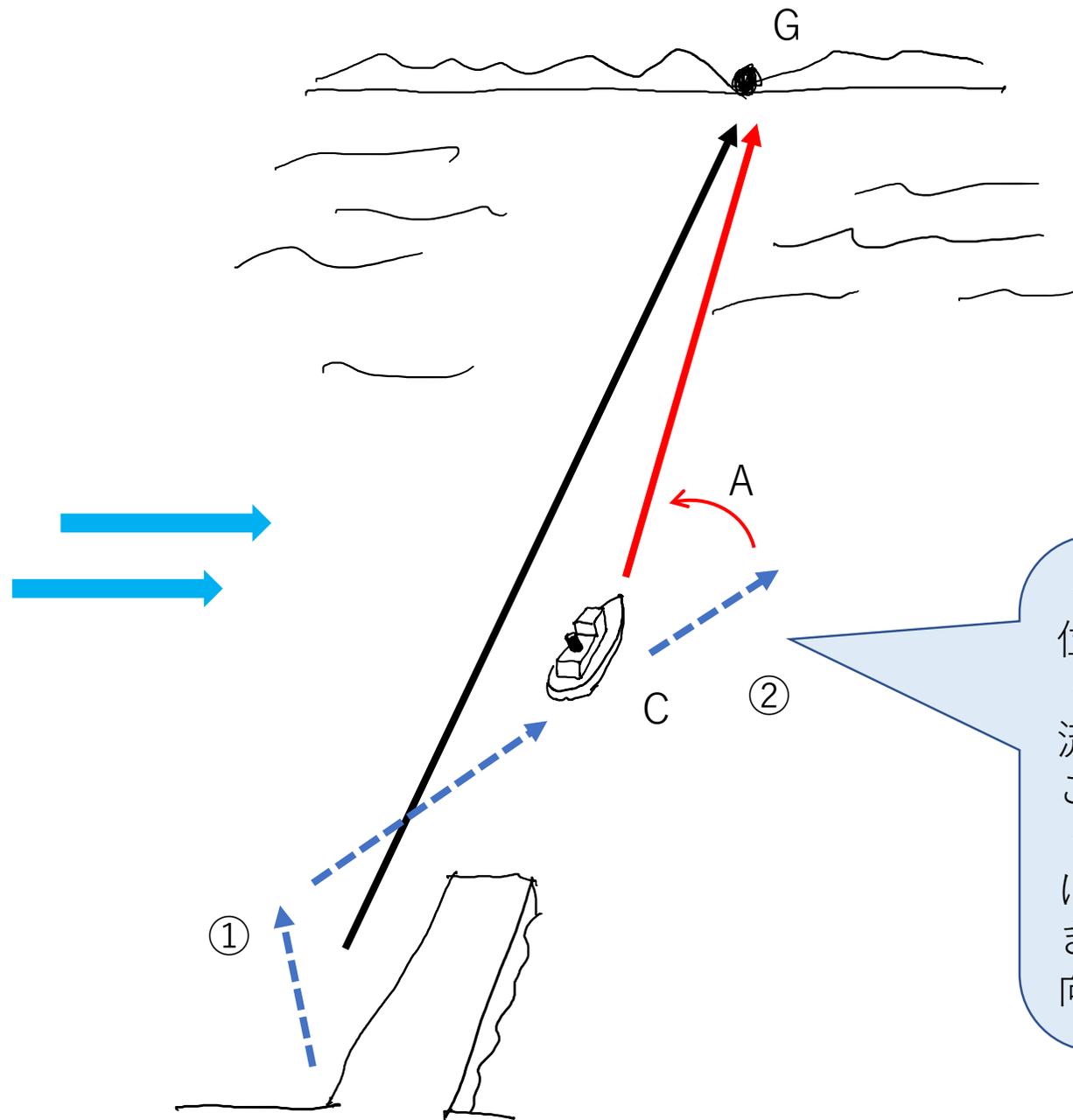
・「P」に従って、目的地Gに向かうとき、できるだけ位置測定と航路修正の頻度を増やすことによって、予定していた航路からのズレを減らし、短い時間、短い距離を航行して目的地に到着する。

B 航路修正①

- ・一定時間後、船の現在位置を測定し、Pで予定していた位置とのズレを把握する。「C」
- ・その地点から目的地へ向かうために、進むべき方向を定め、その方向に舵を切る。「A」

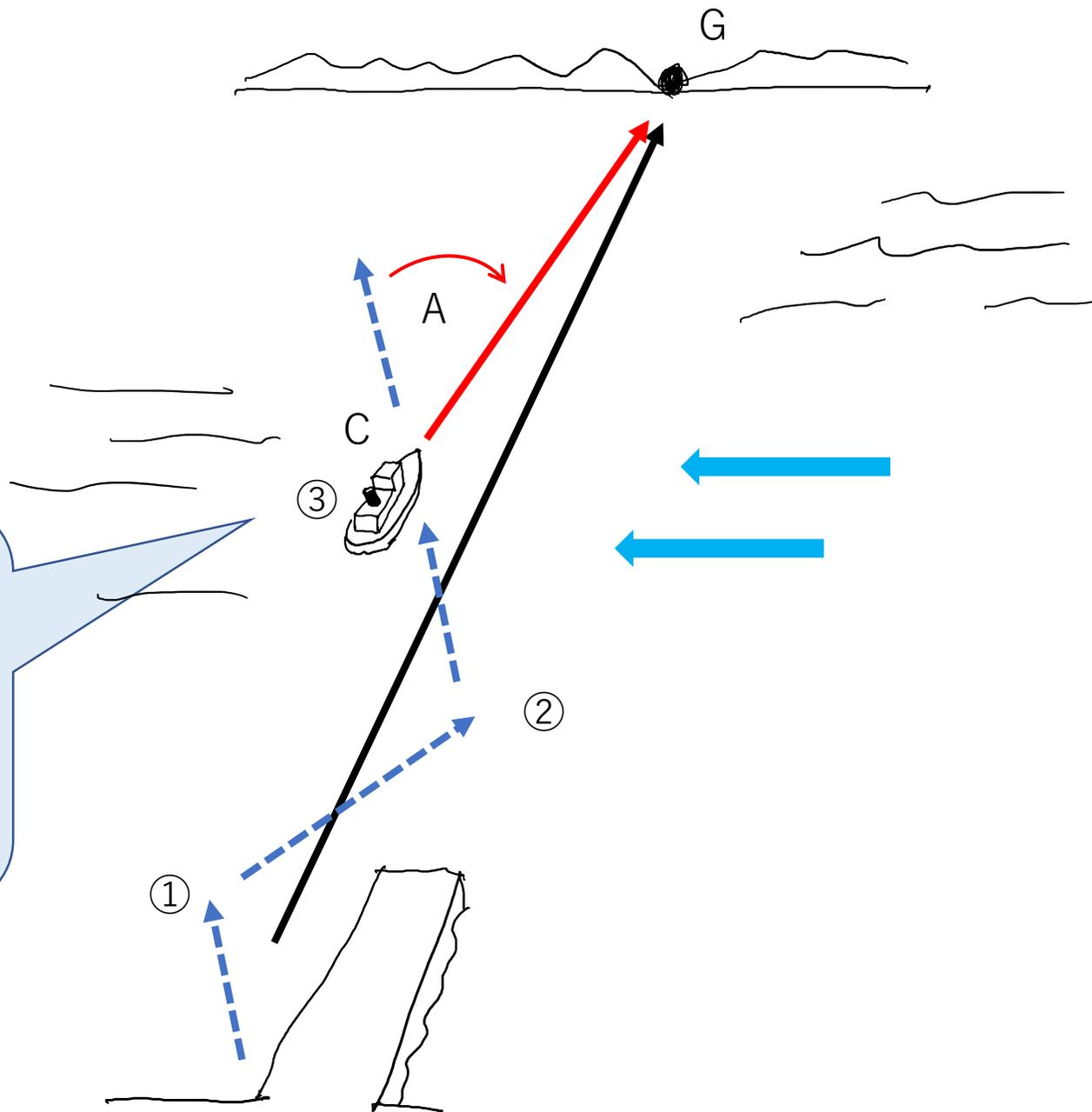


B 航路修正②



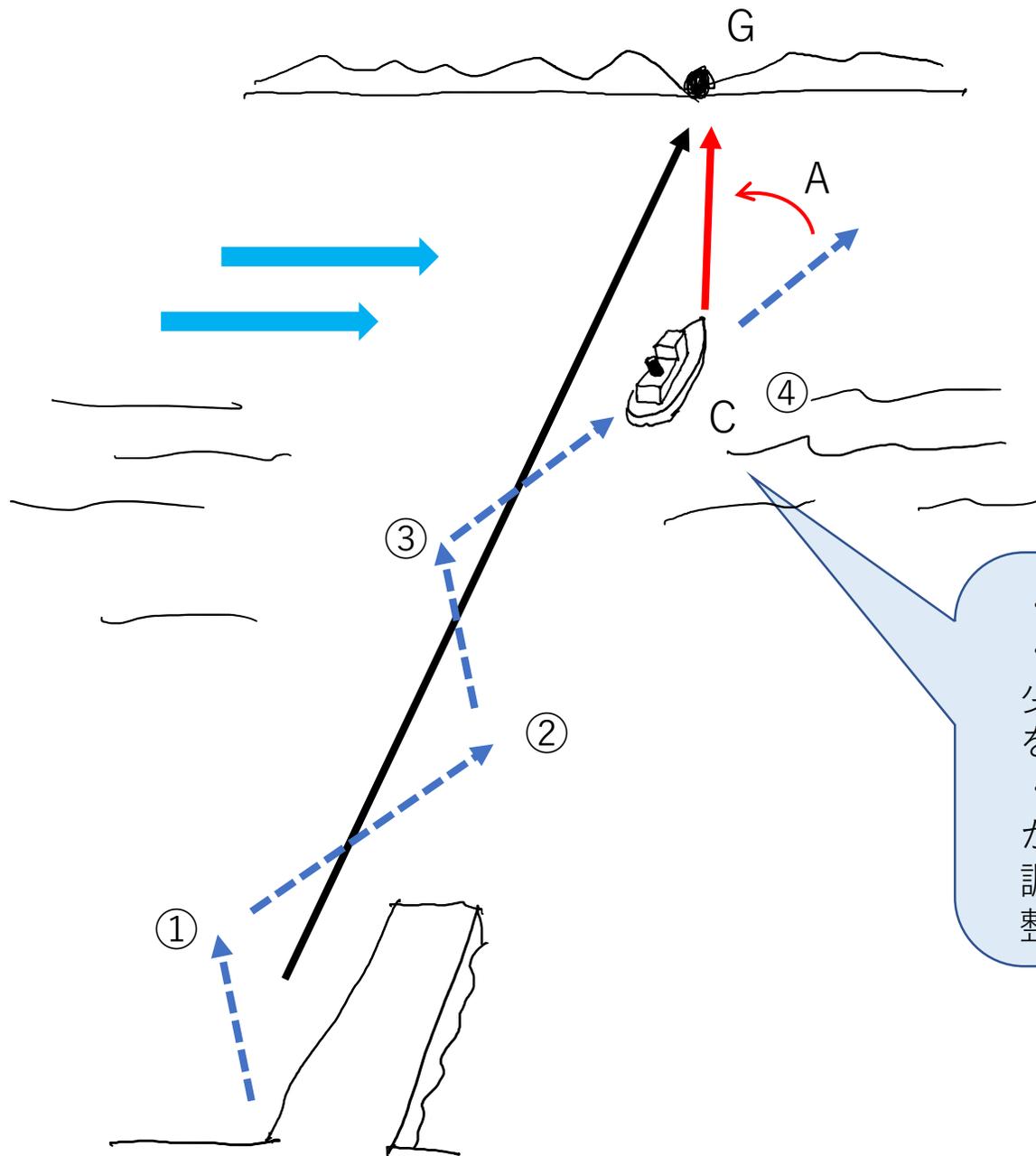
- ・さらに一定時間後、位置を測定。
- ・途中から左からの潮流で右に流されていたことを把握。「C」
- ・現在位置から目的地に向かうために進むべき方向を調べ、その方向の舵を切る。「A」

B 航路修正③



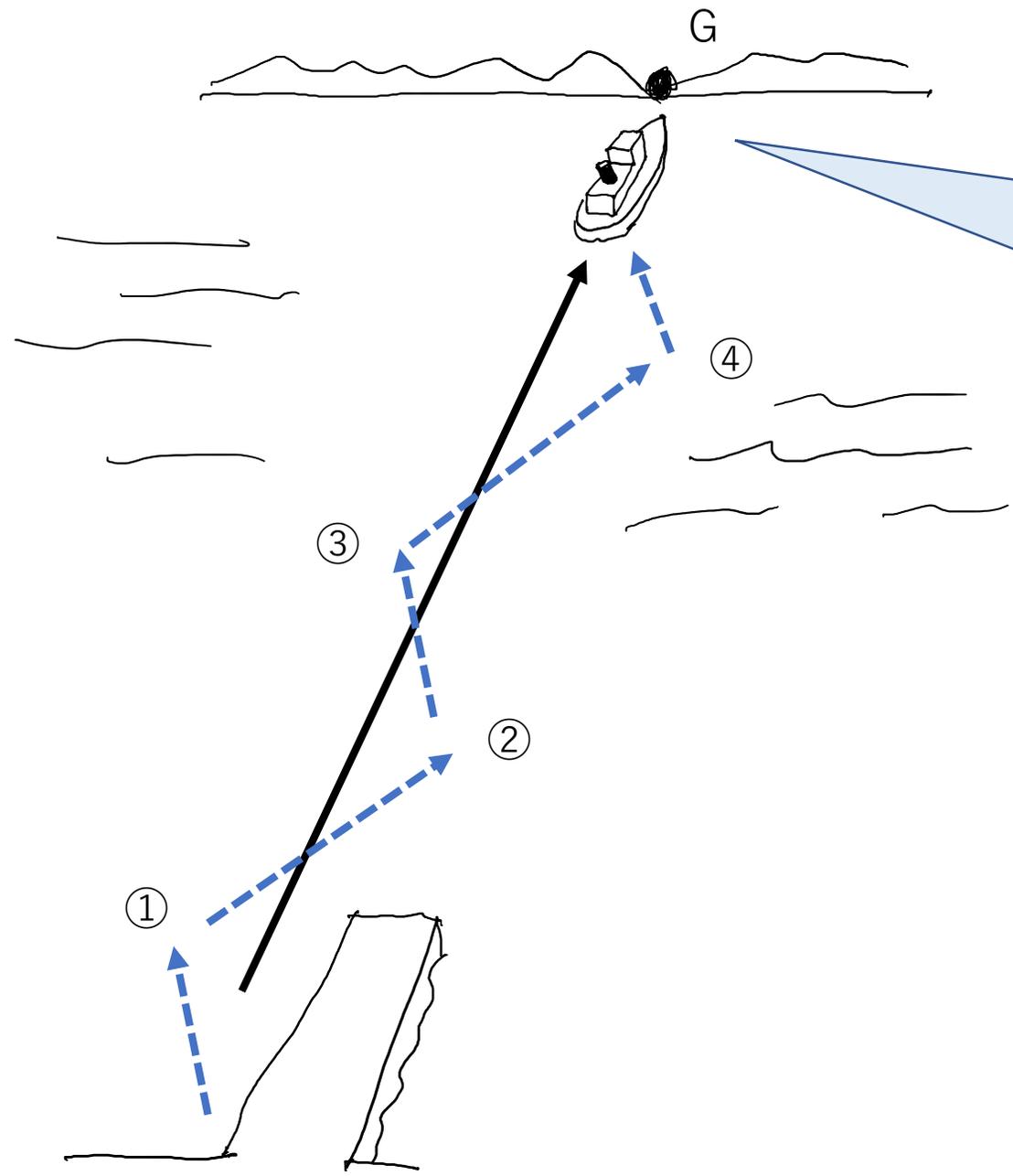
- ・一定時間後、位置を測定し、途中から右からの潮流で左に流されていたことを把握。「C」
- ・現在位置から目的地に向かうため進むべき方向を調べ、その方向の舵を切る。「A」

B 航路修正④



- ・一定時間後、位置を測定。
- ・途中から左からの潮流で少し右に流されていたことを把握。「C」
- ・現在位置から目的地に向かうために進むべき方向を調べ、その方向に進路を調整。「A」

B 到着



・Pで予定した時間に航路をそれほど外れずに、目的Gに到着。

- これまでの政策形成 **A**

- 目的地までの航路を決定したら、それがベストであるとの前提の基に、途中での航路修正をすることなく航行。対岸に着いて、目的地とのズレが生じる。⇒「無謬性」の発想。
- 船が対岸に着いてから、当初の目的地との乖離を調べて、評価を行う。⇒ 評価を実施するタイミングでは、次の航海は始まっており、評価結果が航海の改善に活かされるのか分からない。

- アジャイル型政策形成 **B**

- 目的を明確に定め（KPI）、達成のための方法を明示する（ロジック・モデル）。できるだけ多くの頻度、短い間隔で位置測定と航路修正を行う。具体的な航路修正の方法（方向、速度、舵操作）を用いる。
- 正確な位置を把握するための情報システム（RWD）および機敏な航路修正の方法についてのメニュー（Plan B、Plan C・・・）の用意が必要。
- 位置測定、航路修正について、政策評価で培ってきた知見が有効。