

## 審査の結果の要旨

氏名 吳 冰 琰

論文題目 オープンオフィス執務空間における領域に関する研究

本論文は、日本のオープンオフィスを対象とし、執務者の執務空間の利用、動線、交流状況、縄張り行為、対人認知、空間認知または居場所に対する認知など、日常執務に関わる多くの意識と行動の面から領域の特性を解明し、オープンオフィスのあり方について示唆することを目的としている。

序論では、日本のオフィスの現状を概観し、関連する既往研究を概観した上で本研究を位置付けた。

第2章では、実態調査により、オープンオフィスにおける物理環境、空間印象、対人関係、行動などの実態から、「居場所が少ない」、「サブスペースが利用しにくい」、「縄張りを持ちたい」、「対人環境がオフィスの快適性、機能性に影響を与えある」等の問題点が明らかになった。

第3章では、S社の4部署及びE社の8グループの執務者に対して、アンケート調査を行い、執務空間における意識と行動を考察した。

「よく利用する範囲」は、所属関係が現れる「所属中心」、業務関係が現れる「業務中心」、利用目的との関係が現れる「場所中心」という3パターンに分けられ、執務者は属する部署・グループの集団範囲に基づいた領域意識を持つことが確認できた。また、共同で作業する人が多く集団性があることもわかった。

均質なオープンオフィス空間でも、執務者の意識や行動は必ずしも均質ではなく、意識・行動上、所属する部署・グループという集団を認識し、領域を意識し、「ウチ」と「ソト」が存在し、通路の区別があり、執務空間の領域範囲が分かれていることが読み取れた。

「よく使う範囲」は、所属する部署・グループ範囲に基づく「ウチ領域」、共用スペース範囲である「中性領域」、他部署・グループ範囲である「ソト領域」という3領域を意識していることを示した。同じ部署・グループに属する執務者は各領域の認知範囲が一致しており、意識上の同調性がある。同様に、各執務者の動線も部署・グループごとで同調し、各部署・グループには「ウチ動線」が存在し、領域は執務者の意識および行動の同調により現れている。

執務者の動線は経路の所属領域を意識し、「ウチ領域」及び「中性領域」の経路を取り、「ソト領域」を回避する傾向がある。他部署・グループとの交流は、全体的に活発ではなく、直接合うコミュニケーションは少なく、「ウチ領域」以外のオープンの・公的な場所を交流場所として利用する傾向が見られる。また、「ウチ領域」内における自席のアイデンティティは少なく、自席周辺及び隣席の間の縄張りが曖昧化され、領域

の浸透がある。執務者は自席以外の「中性領域」に居場所を求める傾向がある。執務者は執務空間を「ウチ領域」、「中性領域」、「ソト領域」に分け、「ソト領域」に対する排斥性及び「ウチ領域」に対する融合性があることがわかった。

第4章では、執務密度が異なるS社とE社の意識と行動の差から、密度と領域との関係を明らかにした。

高密度執務空間では、領域境界がはっきり意識され、領域の間の排斥性が高く、低密度執務空間では、領域境界が曖昧化され、領域の間の融合性が高い。異なる執務密度によって空間及び人に対する領域意識に差ができ、他領域の空間・人と疎遠また接近する意識が現れ、場所の選択に影響を与えた。

執務密度は執務者の行動動線、交流状況及び居場所のあり方に影響を与え、高密度執務空間では縄張り感が高まり、空間に対する緊張感があり、行動範囲と交流範囲が狭い範囲に留まる傾向が見られ、経路の安定性を求め、全体的に交流意欲が比較的低く、自席以外の居場所への欲求が高まる。一方、低密度執務空間では執務空間に対する一体感が高まり、落ち着き感があり、行動範囲と交流範囲は「ソト領域」に広がる傾向が見られ、動線選択には自由度が高くなり、多様性があり、全体的に交流への意欲が向上し、活発になるため、自席を居場所とする安心感を持ちえることがわかった。

高執務密度空間では領域意識が高まり他領域を排斥する傾向があり、低執務密度空間では一体意識が高まり他領域を融合する傾向を認められた。

第5章では研究結果をまとめ、オープンオフィス執務空間の領域単位による分節、集団性にも基づいた「中性領域」を重視した空間計画は、日本のオフィスのあり方を考える上での手がかりになるとした。

以上のように本論文は、オープンオフィス執務空間における領域の特性を明らかにした。目に見えない領域、集団性は、一見均質に見えるオフィス空間の中で、意識・行動の上での分節となっていること、執務密度も執務者の意識と行動に影響を与えることを明らかにした。

本論文では、オフィスの建築計画の方向を提示するものであり、建築計画学の発展に大いなる寄与を行うものである。

よって本論文は博士（工学）の学位請求論文として合格と認められる。