

分析結果(2)

(2)リーダー

1) 多様なアクターにおけるリーダーの有無, 2) マルチアクターの巻き込み
 豊岡市:NPOコウノトリ市民研究所, コウノトリの郷公園, 市長, JAたじま(菊池, 2010; コウノトリ野生復帰検証委員会, 2014)
 佐渡市:(一社)佐渡生きもの語り研究所, 東京工業大学(環境省, 2009)

⇒リーダー「アクター間の関係をつなぎ, 協働プロセスのための意識を高める中心的な人物」(Ansell & Gash, 2008)

⇒「豊岡市ではNPOが行政・JAと協働しつつ生き物調査を企画・運営し, 環境保全型農業のサポート事業を先導」(聞き取り調査)

「佐渡市の管轄のもと, 社団法人が企画・運営を行う生き物調査」(CEPAジャパン, 2014)

「国の事業を通した市外のアクターへの依存傾向」(長田, 2012)

分析結果(3)

(3)環境保全型農業普及における協働プロセス

- 1) 対話を通した信頼構築, 2) 積極的なコミットメント, 3) 成果達成

豊岡市:コウノトリの郷公園建設～「コウノトリ育む農法」体系化までの兵庫県と営農組合の協働(コウノトリの郷営農組合, 2011; 聞き取り調査)

佐渡市:農業者グループの無農薬米の取組みと行政・JAのサポート体制(田中・上岡・岩本, 2008; 聞き取り調査)

野生復帰事業におけるマルチアクター間の協働ガバナンスの土台の有無が, コウノトリ米・トキ米の普及における協働プロセスにも影響を与えたと考えられる。

結論

- 環境保全型農業の普及プロセスにおいては, マルチアクターが会する協議の場があるだけではなく十分で, 協議の場のネットワーク構造のあり方が, 複数のアクターにおいて核となるアクター間のネットワークを広げるリーダーの特性や機能につながり, 結果として, 協働プロセスサイクルの循環につながる。
- 豊岡市と佐渡市におけるこのような協働ガバナンスの差異は, 普及における違いにつながり, 結果として, 保全型農業の作付面積の推移や, 無農薬米の作付面積に表れてきたと捉えられる。

考察

● 豊岡市

- ボトムアップ(農家・地域G)とトップダウン(行政・JA)の統合(ネットワーク構造)
- オーナーシップの醸成

マルチアクターが会する協議の場におけるネットワーク構造の違いが, 複数のアクターにおけるアクター間のネットワークを広げるリーダーの違いにつながり, リーダーがボトムアップとトップダウンの協働に貢献した。結果, 環境保全型農業の体系化に豊岡市一丸となって取り組み, 「コウノトリとの共生」を重視した厳格な基準(農薬・化学肥料7.5割減)による, 「コウノトリ育む農法」という独自の新しい農法を作りだした。

考察(cont'd)

● 佐渡市

国の制度と同等の相対的に緩い基準(農薬・化学肥料5割減)の農法を地域に対して適用した。独自の農法を開発しようとする農家のボトムアップの取組みを行政やJAは十分フォローしなかった。

「マルチアクター間の協働ガバナンスにおいては, 地域の文脈への配慮が十分ではないトップダウン・アプローチも, 地域の取組みを社会全体へ還元する姿勢が不十分なボトムアップ・アプローチも望ましくなく, 双方を統合したアプローチが必要」(Cash, et al., 2006)

「従来の中央政府主導型ではなく, 意思決定への地域住民の参加を重視するコミュニティ・ペースト・マネジメント(CBM)型の自然資源管理においては, オーナーシップが必要」(大沼, 2014)

政策的含意と課題

- 本研究では, 地域の資産となる生き物の野生復帰事業というインセンティブをもった2都市における地域固有の環境保全型農業の普及を取り上げたが, 一般的な環境保全型農業による地域活性化や農村振興に取り組んでいる他の地域においても, 協働ガバナンス・アプローチに基づいた政策展開が有効であると考えられる。
- 佐渡市においても野生復帰事業は成功しているため, 協働ガバナンスにおける両市の違いは, 野生復帰事業における一要因である。
- 豊岡市と佐渡市の比較では, 野生復帰事業の主導権や地理的条件の違いなどのバイアスは否めない。
- 本研究は, 環境保全型農業の普及プロセスを中心とした協働ガバナンスの全体像を明らかにしたものであり, 各々の要素についての掘り下げた分析は, 今後の研究課題である。
 - 環境保全型農業の開発段階における知識統合・創造プロセス
 - 生物種の野生復帰事業は, 遺伝的系統管理に配慮した個体的人工増殖・野生順化訓練という技術的な側面(専門家の協力, 専門知の動員)と, 野生復帰のための地域の生息環境の整備という地域的な側面(地域住民の協力, 地域知の動員)が求められる典型例