

「グローバル安全学トップリーダー育成プログラム 活動報告書」

「博士課程教育リーディングプログラムフォーラム2013」参加

報告者:山田 修司(文学研究科 M1)

1. カテゴリー

学生自主活動

2. 活動日時、場所

- 2014年1月10日(金)ー11日(土)

場所:ナレッジキャピタル コングレコンベンションセンター(大阪市北区大深町3-1 グランフロント大阪内)

- 2014年1月12日(日)

場所:京都大学 防災研究所(京都府宇治市五ヶ庄)

- 2014年1月17日(金)、18:30～

場所:リーディング講義室

3. 企画者

リーディングプログラムフォーラム:専任教員より紹介

京都大学防災研究所訪問:松崎瑠美(文学研究科助教)

4. 参加者など

参加者:◎山田修司(文学研究科M1)、高畑明拓(理学研究科M1)、藤田遼(理学研究科M1)、

大塚光(工学研究科M1)、小林龍一(工学研究科M2)

引率者(京都大学訪問):松崎瑠美(文学研究科助教)、久利美和(災害科学国際研究所講師)

5. 活動目的

「博士課程教育リーディングプログラムフォーラム2013」における「Next Visionary(学生フォーラム)」へ参加する。ネクストビジョナリー(学生フォーラム)とは、アイデアコンペのように難しい社会の課題に対する優れたビジョンと解決策を考え、それをお互いに戦わせることによってリーディングプログラムで培った真の実力が社会にどこまで響くものかを試す場である。

6. 活動概要

10月下旬に参加メンバーを募り、課題『社会的格差・対立』へ応募するにあたり「科学的知識の格差を超えた安全・安心な社会形成に向けて」というテーマを設定した。その後アブストラクト提出(11月)、不定期の打合せおよびメールでの議論(11月～1月)を通じてプレゼンテーション資料を作成し

た。1月10・11日は山田、藤田、高畑の3名が大阪の会場においてプレゼンテーションを行った。

1月12日は、山田と藤田が京都大学防災研究所のJ. Mori教授を訪問した。Mori教授による深海掘削船「ちきゅう」での研究等のレクチャーや、2011年の震災時の体験談、お互いのリーディング大学院について意見交換などを行った。

また、1月17日全体定例会の場において本活動の報告を行った。

## 7. 資料

### 1) 提出アブストラクト

提案タイトル 「科学的知識の格差是正による安全・安心な社会形成に向けて」

我々は、科学者の述べる「安全」と市民の感じる「安心」の格差・対立に注目する。そして、科学的な専門知識に起因する格差・対立を乗り越えた社会、「市民が適切な合意形成・意志決定を行う安全・安心な社会」というビジョンに基づき、解決案として科学者と市民の間をつなぐ社会システムを提案する。

専門家と市民の間にある科学的知識の差は、前提として存在することは当然のことだが、この差が場合によって、社会的に深刻な不利益をもたらすことがある。例えば、2011年の東北地方太平洋沖地震による被害から復旧・復興へ尽力している地域では、専門家の提示する「安全」と住民の求める「安心」が対立し、復旧の障壁となっている。また福島第一原子力発電所の事故が市民に与えた影響とは、物理的な被害だけに留まらない、専門家や科学的知識への「不信・不安」でもある。科学と市民の格差・対立は、水俣病などの公害のように日本社会の「安全・安心」を度々おびやかしてきた。以上のような不利益は、発達する科学・技術により支えられ発展していくであろう日本社会において、今後もどこにでも生じうる。

我々の提案するシステムによって日本社会における科学と社会のギャップを調停することは、気候変動や防災への対策、投票行動など、日本社会が世代間あるいは国際間にわたり取り組むべき課題の解決にも寄与するものである。

### 2) 各テーマ優秀賞受賞チームと得点

#### 1. 未知のデバイス

Brain-Wave Optimizer (BWO) (東大) : 191 点

#### 2. Sustainability of Resource or Infrastructure

自然調和型「水」インフラ (阪大) : 266 点

#### 3-1. Health issues

『新規バイオセンシング技術』並びに『体内センシング情報のクラウド解析技術を兼ね備えた【早期診断デバイス】 (東大) : 263 点

3-2. 社会・環境格差の克服（最優秀賞）

持続可能な食料生産インフラの構築（東京農工大）：330点

4. Japan and/or Global, Now and Future

iHALAL: A Step in Globalizing Japan（熊本大）：213点