

1. はじめに

差異を超えて 「共生社会」を構築する

都市科学シンポジウムに寄せて

Constructing a Multicultural Society by Overcoming Differences

藤掛洋子 [都市科学部長／都市社会共生学科教授]

みなさまは「都市科学」と聞くとどのようなイメージをもたれるでしょうか？ 国連は、2050年に世界人口の3分の2が都市に集中すると予測しています。これからも拡大し続ける都市には以下のような社会課題があります。農村から都市への人口移動、国際移動、開発、格差、スラムの問題、人口減少社会、高齢化社会、防災・災害、地球環境・エネルギー問題などです。また、外国の方々、障がいを持たれた方々、子どもや高齢者の方々とともに共生できるまちづくりも求められており、ジェンダーやエスニシティへの理解を深めていく必要があります。また、新興国・途上国にも多くの課題があり都市科学部は持続可能な発展のために一翼を担うことも目指しています。

複雑に交錯する社会問題に向き合うためには、グローバルとローカルの視点、文理融合の視点が必要であり、横浜国立大学は50年ぶりの新学部として2017年4月に都市科学部を開設しました。

本学部では、グローバル・ローカル、リスク共生、イノベーションを視座におき、歴史や文化、ジェンダー、セクシュアリティ、エスニシティ、階層といったさまざまな社会的要素を理解した上で都市を科学します。都市とはけっして無機的なものではなく、人と人がつながり、人と自然がつながり、都市を形成しています。国内外におけるフィールド実践も活発に行

うことから、そこで暮らす人々に寄り添い、実践知を獲得していく仕組みがあります。都市について理解を深めるとともに、都市と関係性の深い農村、スラムなどの問題にも取り組みます。都市の孤立や排除、差別、格差といった課題を知り、解決のための学びも深めていきます。

みえるもののみならず、みえないものを見ていくこと、マクロとミクロの視点を接合させることが重要です。一見、対立軸にみえる双方の、あるいは複数ある「もののみかた」を理解し、複雑な社会を分析し、当事者の方々とともに実践していく力がこれからの社会には不可欠です。都市の課題には多くの矛盾が内包されていることから、柔軟な思考とイノベーションを起こす力、他者とつながり、協働できる力も必要です。

新型コロナウイルス感染症の拡大は、テクノロジーの利用を加速しました。しかし、そこで生きる人々の経験知や実践知、人々の記憶の中にある歴史や思いをAIで全てを捉えることは困難です。人びとの行為と記憶の歴史的な集合体としても存在する都市を捉え、そこで生きる人々の経験知、実践知を統合した総合知をもって都市を科学していく必要があります。

この度、第5回都市科学シンポジウムを2022年2月19日に無事開催することができました。第1部Plenary Sessionでは、横浜国立大学梅原出学長にご挨拶を頂いたあと「複眼的思考から読み解くパラグアイのスラム～コミュニティ・国家・南米大陸～」と題して、話題提供を私、藤掛洋子(都市科学部長・都市社会共生学科教授)が行いました。また、パネリストとして田中伸治都市基盤学科教授、松本由香建築学科教授、三浦倫平都市社会共生学科准教授、司会進行兼パネリスト石川正弘環境リスク共生学科教授をお招きし、ディスカッションを行いました。4学科が連携し、文理融合の視点から総合知をもって、議論を行った大変有意義なものとなりました。さらに、Slidoを使って学生の皆様が多くの質問をして下さいました。そのとりまとめを都市科学部2年生の入江遥斗さんが担当して下

さいました。

第2部 Networking Session では、「都市科学／都市科学部をビジュアルライズする」と題して、都市科学部3年生の猶俣悠介さんが中心となり、都市科学部での学びと社会との接合について議論するとともに、都市科学／都市科学部の専門知・実践知をビジュアルライズしました。41の学生パネルが出たことは大変大きな喜びでした。

シンポジウムの機械操作は下出信次環境リスク共生学科教授と事務の永田満里奈さんが担っていただきました。実施までには16回の打ち合わせを重ねてきました。多くの先生方には打ち合わせにもご参加頂きました。本当にありがとうございました。

AIに飼いならされるのではなく、AIを飼いならしていくことができる未来の都市クリエイターを生み出していくのも私たちの使命です。二項対立や矛盾、差異を超えて都市を科学し、「共生」社会をともに構築していきましょう。そのための一つのステップを都市科学シンポジウムが担っていくと確信しています。皆様との協働に心より感謝申し上げます。

2022年3月吉日

都市科学部長・教授 藤掛洋子

