

「生物多様性国家戦略 2012 - 2020」のポイント

生物多様性条約第 10 回締約国会議（COP10）において採択された愛知目標の達成に向けた我が国のロードマップを示すとともに、昨年 3 月に発生した東日本大震災を踏まえた今後の自然共生社会のあり方を示すことを目的として改定

< 第 1 部 戦略 >

- 食料や水、気候の安定など、生態系から得ることのできる恵みである「生態系サービス」に着目し、生態系サービスと人間生活との関わりから生物多様性の重要性について記載。
- 生物多様性に支えられる自然共生社会を実現のするための基本的な考え方として「自然のしくみを基礎とする真に豊かな社会をつくる」ことを提示。
- 生物多様性の危機として、地球温暖化や海洋酸性化といった「地球環境の変化による危機」を第 4 の危機として位置づけ。

< 4 つの危機 >

第 1 の危機（人間活動や開発による危機）

第 2 の危機（自然に対する働きかけの縮小による危機）

第 3 の危機（人間により持ち込まれたものによる危機）

第 4 の危機（地球環境の変化による危機）

- 現在も生物多様性の損失が続いている現状に加え、人口減少の進展やエネルギー・物資の生産・流通が一極集中した社会経済システムの脆弱性等の社会状況を踏まえ、生物多様性に関する課題を 5 つに整理。
- 課題の 1 つとして、自立分散型の地域社会を目指していくことを基本としながら、生態系サービスの需給関係にある地域を「自然共生圏」として捉え、生態系の保全・回復等の取組を地域間の連携・交流により進めていく考え方を提示。

< 5 つの課題 >

- 1 生物多様性に関する理解と行動
- 2 担い手と連携の確保
- 3 生態系サービスでつながる「自然共生圏」の認識
- 4 人口減少等を踏まえた国土の保全管理
- 5 科学的知見の充実

○ 生物多様性の保全及び持続可能な利用に関するわが国の目標として、長期目標（2050年）及び短期目標（2020年）を提示。

< 長期目標（2050年） >

生物多様性の維持・回復と持続可能な利用を通じて、わが国の生物多様性の状態を現状以上に豊かなものとするとともに、生態系サービスを将来にわたって享受できる自然共生社会を実現する。

< 短期目標（2020年） >

生物多様性の損失を止めるために、愛知目標の達成に向けたわが国における国別目標の達成を目指し、効果的かつ緊急な行動を実施する。

○ 生物多様性に関する施策を展開するにあたっての7つの基本的視点を提示。

< 7つの基本的視点 >

- 1 科学的認識と予防的かつ順応的な態度
- 2 地域に即した取組
- 3 広域的な認識
- 4 連携と協働
- 5 社会経済における生物多様性の主流化
- 6 統合的な考え方
- 7 持続可能な利用による長期的なメリット

○ おおむね2020年までに重点的に取り組むべき施策の大きな方向性として「5つの基本戦略」を提示。

< 5つの基本戦略 >

- 1 生物多様性を社会に浸透させる
- 2 地域における人と自然の関係を見直し、再構築する
- 3 森・里・川・海のつながりを確保する
- 4 地球規模の視野を持って行動する
- 5 科学的基盤を強化し、政策に結びつける（新規）

○ 国の他、地方自治体、事業者、NGO・NPO等の民間団体、学術団体・研究者、市民といった様々な主体の自主的な取組と主体間の連携・協働の重要性について記載するとともに、各主体の役割として期待される点についても記載。

< 第2部 愛知目標の達成に向けたロードマップ（新規） >

- 愛知目標と同様に、5つの戦略目標毎にわが国の国別目標(計13目標)を設定。
- 国別目標の達成に必要な主要行動目標(計48目標)を設定するとともに、可能なものについては目標年次や国別目標の達成状況を把握するための指標(計81指標)を設定。
- 主要行動目標については、2014年又は2015年初頭に予定されているCOP12における愛知目標の中間評価の結果も踏まえ、必要に応じて見直し。
- 指標についても、指標の継続性にも配慮しつつ、見直しや充実を図る。

< 第3部 生物多様性の保全及び持続可能な利用に関する行動計画 >

- おおむね今後5年間の政府の行動計画として、第2部で示した「愛知目標の達成に向けたロードマップ」の実現をはじめ、生物多様性の保全と持続可能な利用を実現するための約700の具体的施策を記載。
- 施策の達成状況を分かりやすいものとするため、可能なものについては数値目標（必要に応じて目標年時を記載、計50目標）を設定するとともに、現状値を記載。
- 東日本大震災からの復興・再生に関する生物多様性関連の施策と今後の自然共生社会づくりに向けた施策についても記載。