



街友 · 魚菜 · 共生城市

論「6號合作社」行動研究的規劃、提案與落實

報告人：

林惠真 執行長

蕭惠中 博士後研究員



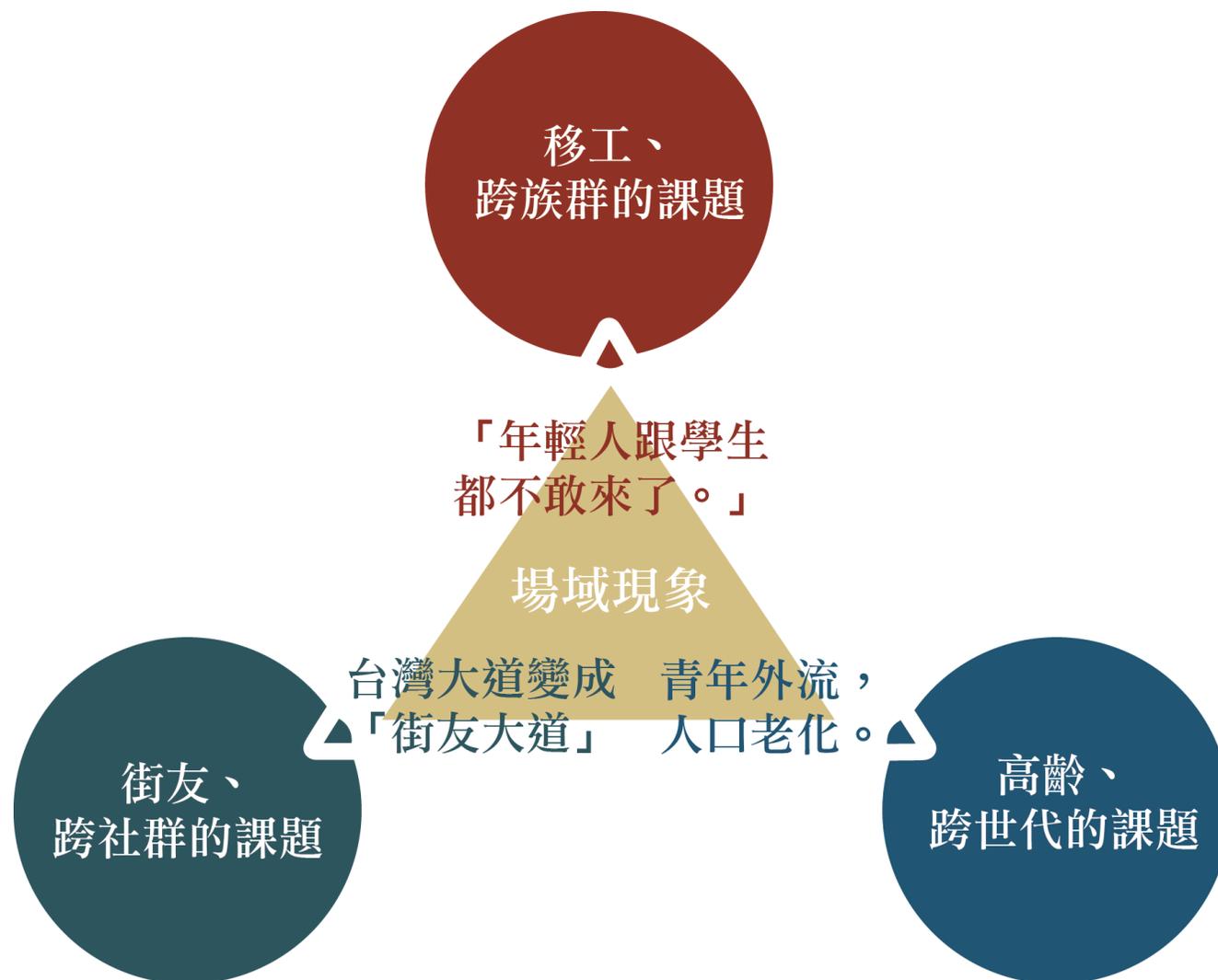
東海大學
人文創新與社會實踐計畫
Humanity Innovation and Social Practice (HISP) Project

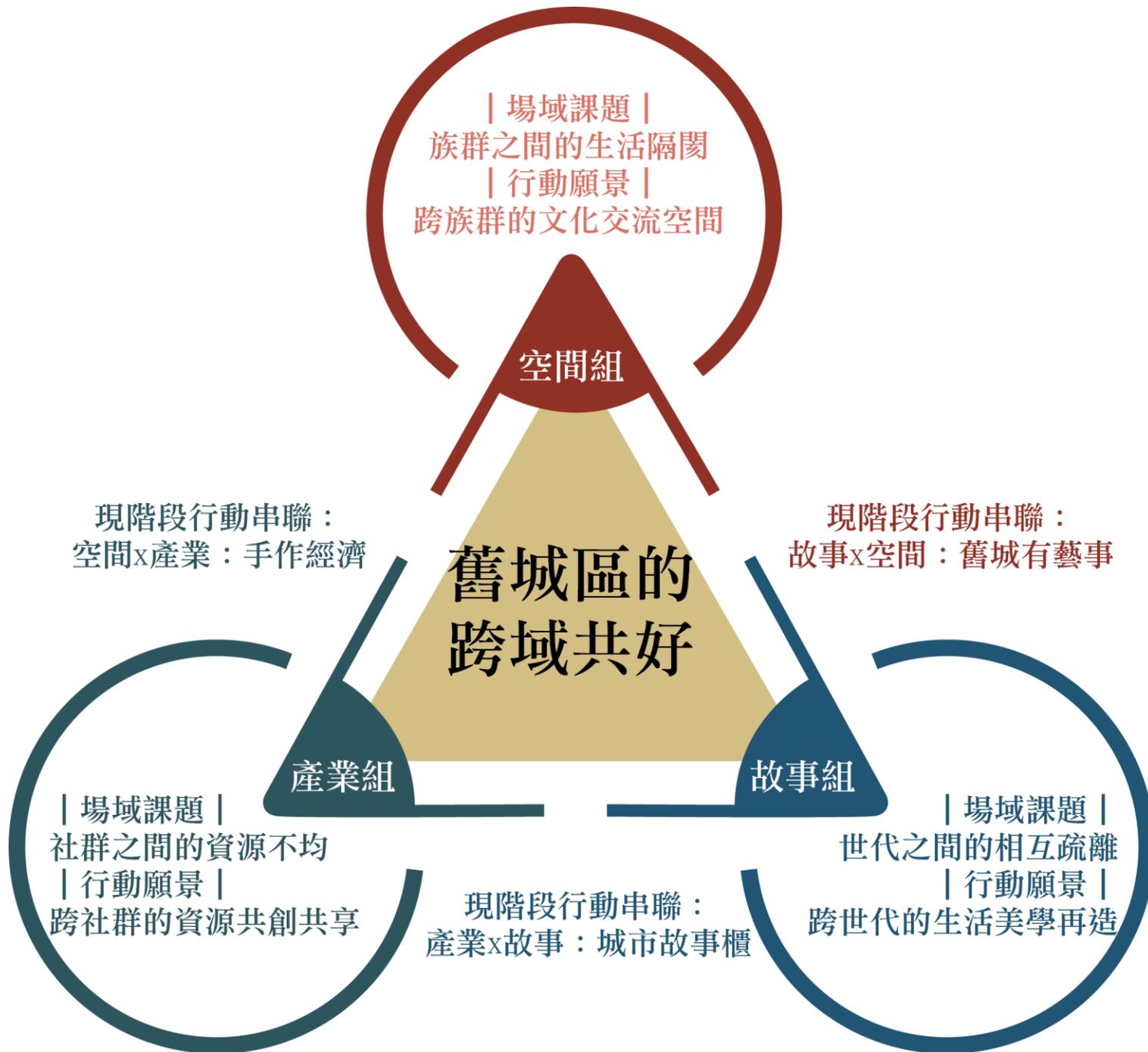
大綱

- 1 | 場域現象與研究課題**
- 2 | 產業組行動軸線的發展歷程**
- 3 | 6號合作社 x 魚菜共生 行動發展**
- 4 | 問題與反思**

一、場域現象與研究課題

臺中市舊城區：又老，又窮，又可怕？





跨域行動一：空間組

💡 場域課題：族群之間的生活隔閡

💡 行動願景：跨族群的文化交流空間



跨域行動二：故事組

💡 場域課題：世代之間的相互疏離

💡 行動願景：跨世代的生活美學再造



跨域行動三：產業組

💡 場域課題：社群之間的資源不均

💡 行動願景：跨社群的資源共創共享



二、產業組行動軸線的發展歷程

產業組行動軸線的發展歷程

市場



農場



社群



跨社群的資源
共創共享

市場再造 活化店家

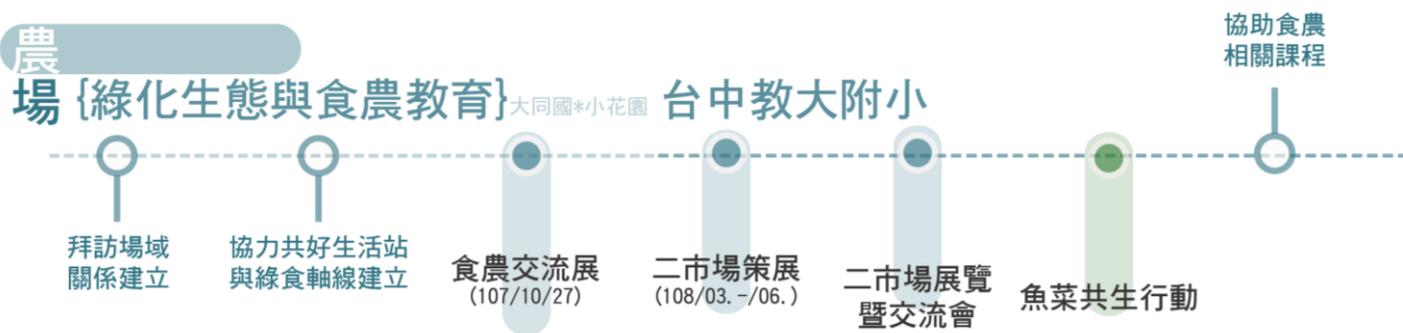
以策展作為媒介，引起在地店家與民衆的關注，翻轉對於市場的想像，提升對於公共事務的關注，希望促成市場自理。





都市農園 綠食共好

希望透過與在地工作團體共同推動都市農園。將可食地景、永續自產安心作物、友善土地之理念與願景推廣至社區居民、社群與鄰近學校團體。



社群串聯 協力自主

串聯在地團體、店家，了解需求並為後續合作奠定基礎。主要合作團體為看見台中城，參與其日常運作，推廣理念商品。



社

群 {街友的社會參與} 看見台中城 (角落微光)

魚菜共生行動

拜訪場域
關係建立

持續蹲點
場域關係維持

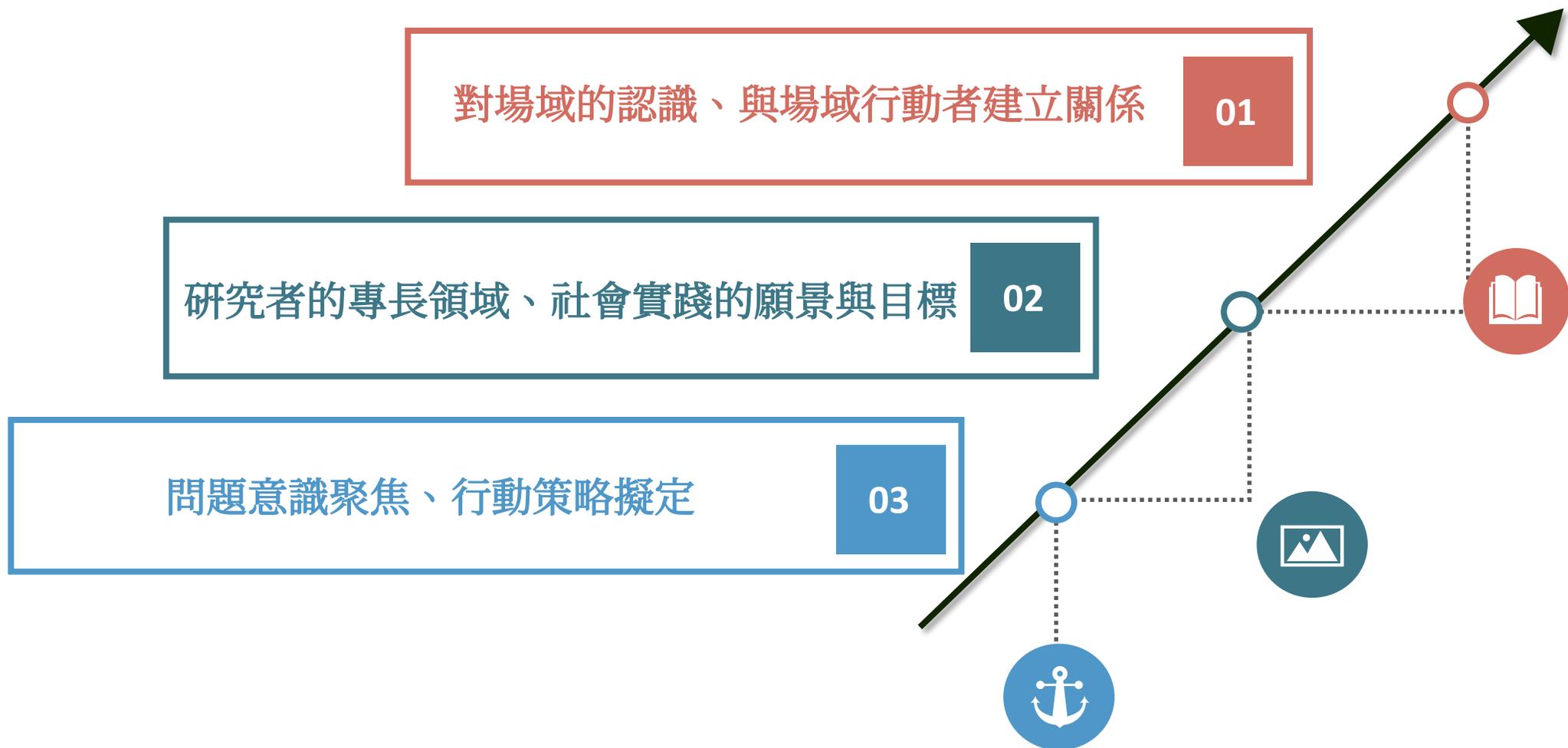
食農交流展
(107/10/27)

六號合作社

二市場展覽
暨交流會

三、6號合作社 x 魚菜共生行動發展

實作場域的行動研究如何規劃與提案？



1. 對場域的認識 與場域行動者建立關係



6號合作社



魚菜共生



1. 對場域的認識、與場域行動者建立關係

職能訓練
魚菜共生工班

社會團結 · 經濟

社區互動



2. 研究者的專長領域、社會實踐的願景與目標



綠化空間、食農教育（環境永續）



街友議題：

- 經濟弱勢
- 缺乏家庭與社會的支持
- 社會的歧視與排斥，加大街友回歸家庭社會、改善生活的困難度

2. 研究者的專長領域、社會實踐的願景與目標



社會和療癒性園藝 (Social therapeutic horticulture)

- 提昇自信和自尊
- 學習工作能力、責任感與倫理，為就業做準備
- 增加社會互動機會、建立社交能力，改善與他人的關係
- 改善身體障礙、提昇肢體能力



能力提昇、社會融入、資源再分配

2. 研究者的專長領域、社會實踐的願景與目標



可食地景作為社會關係再連結的友善場域

- 街友和他人關係的再連結
- 一般民衆、在地社區和街友互動與認識的途徑，增進大眾對於街友的理解
- 在社會關係再連結的過程中，同時創造生計的可能機會
【社會團結・經濟】

3. 問題意識聚焦



於本場域推動可食地景的建造，是否能夠改善街友與社會的關係？



如果能，其實際能扮演的角色、可能的效果以及限制是什麼？



哪些相關條件的搭配，更能夠使得可食地景發揮其效果？

3. 行動策略

團隊深度參與社會局街友輔導相關的可食地景營造過程，並結合各種資源，創造更多街友與社會互動、相互理解、建立關係以及資源共享的機會。

透過種植、料理等日常活動，與街友認識、互動、建立關係。



創造種植、料理的日常活動，讓街友和在地社區居民有更多互動與認識的機會，並嘗試創造生計與就業的可能和機會。



串連更多街友輔導團體，透過創造互動理解街友的平台，共同打造友善街友的城市空間。



四、問題與反思

反思一：要的是什麼樣的「經濟」？

🔍 魚菜共生如何幫助弱勢者如街友？市場規模是否足夠？

📖 社會團結／支持・經濟

反思二：什麼是創新？

 園藝活動的療癒效果已有研究證實，此方案的研究價值為何？

 跨領域的創新：街友輔導 + 可食地景的建構

在一個全新的場域脈絡與對象，進行方案實踐的創新

反思三：大學與地方的夥伴關係



團隊缺乏社工專業？

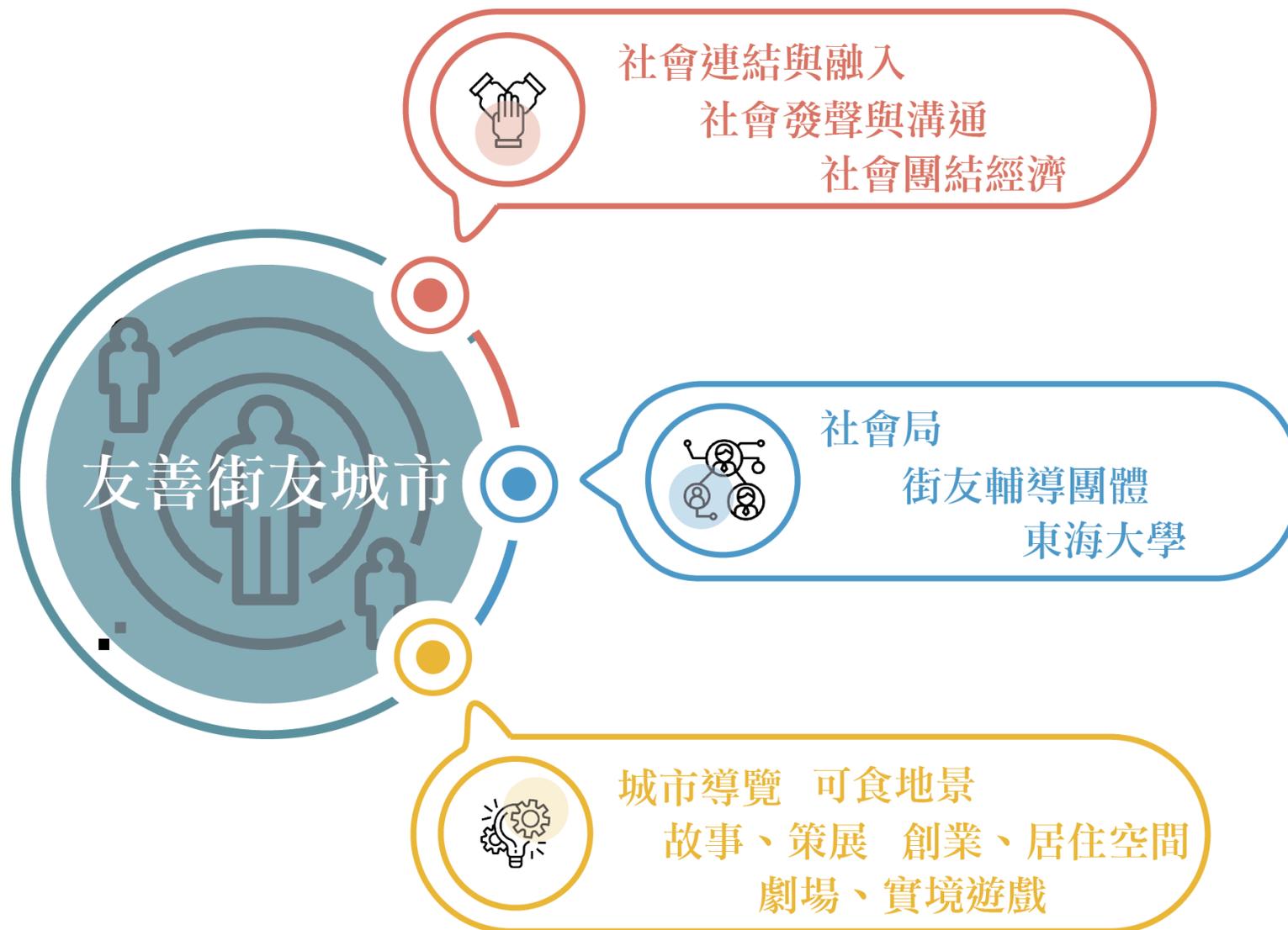
此方案由社會局主導，本團隊的「角色」為何？是否適當？



跨領域的共學共做關係

- 社會局（社工師）、看見台中城（文史、環教）、社區發展協會等
- 專業互補、人力物力的協助
- 研究者、協力行動者、組織者

反思三：大學與地方的夥伴關係



感謝聆聽