

# 平成 28 年度研究プロジェクト研究活動報告

研究種別	■ 共同研究 2	公益目的事業 11
主査名	福田弥夫 ・ 日本大学危機管理学部長	
研究テーマ	レベル 4 の完全自動運転と損害賠償責任の帰属	
<b>研究の目的：</b> <p>技術的な進歩が著しい自動運転について、レベル 4（運転者が存在しない完全な自動運転）が実現した場合の損害賠償責任の帰属について検討する。完全自動運転が実現された場合、自動車事故はゼロになるのかといえば、必ずしもそうとはならないと考えられる。これはどのような形で完全自動運転が実用化されるのかと深く関連する。既存の全く自動化されていない車両やレベル 1 からレベル 3 の車両と同じ道路を走行する場合は、レベル 4 の側に問題がない場合でも、相手方の過失等によって事故は発生しうる。レベル 4 だけの走行の場合も同様に、高度化した電子機器等の不具合を原因とする事故は予想される。このようなレベル 4 の段階においてもいわずに発生する交通事故の被害者を、どのようなシステムの下で救済するのかを検討する。</p>		
<b>研究の経過（4 月～9 月）：</b> <p>6 月に第 1 回目の研究会を実施した。講師は日産自動車 I T S 技術顧問の福島正夫氏であった。自動運転に関する技術の状況などを詳細に紹介していただき、技術的な視点からの自動運転についての理解を深めることができた。自動運転に関する内外の状況は激しく変化しており、その内容の把握に努めるとともに、カリフォルニア州などの先進的な州における法整備の状況を研究対象とした。また、アメリカを中心とする先進的な諸国における自動運転と交通事故の賠償責任に関する法的責任の議論の動向に注目しながら検討を進めてきた。カリフォルニアなどの状況は、あくまでも路上走行実験に関しての限定的なものであるが、これからの方向性を考えるには参考となる。各国での路上実験が進行中であるが、レベル 3 での実験に加えて、実際にレベル 4 とその他の車との共存した状況での路上実験を開始した諸国などでの損害賠償責任に関する議論を参考にしながら、10 月以降の研究会への資料整備を中心としたのが主な研究状況である。</p>		
<b>下期へ向けて（課題等）：</b> <p>申請段階で予定していた軽自動車関係者を招いた研究会の実施が困難となったため、その他の選択肢を検討中である。後期では、議論の中心を損害賠償責任と被害者救済の方向性に絞り、レベル 4 であってもおそらくは不可避免的に発生する自動車事故の事故原因を考えると同時に、迅速な被害者の救済を可能とするスキームを模索することとしたい。</p>		
<b>研究メンバー（敬称略）：</b> <p>福田弥夫（主査・日本大学）甘利公人（上智大学）石坂哲弘（日本大学）梅村悠（上智大学）江澤雅彦（早稲田大学）工藤聡一（日本大学）清水恵介（日本大学）高橋雅夫（日本大学）田中夏樹（日本大学）中村良（日本大学）藤村和夫（日本大学）松居英二（弁護士）北村憲康（東京海上日動リスクコンサルティング）大坪護（日本損害保険協会）金泉浩二（日本損害保険協会）和路昌明（日本損害保険協会）</p>		