

文献紹介

「ロボットと法」シリーズの論文紹介(1)

「ロボットと刑法」研究会・石井徹哉編

論文紹介にあたって(石井徹哉)

1. エリック・ヒルゲンドルフ「ロボットは有責に行為することができるか?—規範的な基本語彙の機械への転用可能性について—」(伊藤嘉亮)
2. エリック・ヒルゲンドルフ「法と自律型機械——問題概説」(富川雅満)
3. ヤン・C・イエルデン「ロボット工学の刑法的諸観点」(今井康介)

論文紹介にあたって

石 井 徹 哉

2016年5月に閣議決定された「科学技術イノベーション総合戦略2016」によれば、自動走行システムに係る大規模実証実験等を推進し、2020年までに準自動走行システムを市場化し、さらに2020年代前半には非常時等例外的場合以外自動走行が可能となる走行システムの市場化を目標にしている。ここでは、自動車搭載のシステムとネットワーク上のシステムが自動的に接続され、道路環境の変化にも対応可能な仕組みが盛り込まれ、システムによるある種の自律的判断が前提とされている。

自動走行システムは、これからの社会構造の変化の一つの例にすぎず、すでに実用化されつつIoT(Internet of Things)の状況を見るならば、物流、家電、その他あらゆるところに自律型の自動システム(いわゆる「ロボット」)が導入される社会が目前に迫っていることが十分に予測さ

れうる。このような「ロボット」が社会構造の一部を形成した場合、法システムがどのように変容するのかについてはいまだ十分に議論されているとはいえない。他方、ドイツでは、ヴェルツブルク大学のヒルゲンドルフ教授が中心となって同大学の情報学研究室と共同し「ロボット法」の研究拠点を形成され、研究プロジェクトを推進されている。そこで、千葉大学からロボットと刑法に関する研究について助成を受けた(千葉大学研究費獲得促進プログラム)ことから、この問題に関心のある若手研究者を募り、ヴェルツブルク大学における研究拠点での研究成果の一部であるRobotik und Rechtのシリーズの一連の論文集から刑法に関係するものを選び、研究会で報告、議論をおこなっている。研究会の成果として、わが国における研究の一助となることを期待し、ここに掲載するものである。