

交通事故訴訟の工学鑑定は匿名で複数名が好ましい

有限会社ウィンディーネット代表 正員 榊原大樹
豊橋技術科学大学 正員 平松登志樹

1. はじめに

交通事故において被害に見合った補償が被害者に為されない事があります。一体何が正しい算定を邪魔しているのか？本研究では交通事故鑑定企業『有限会社ウィンディーネット代表 榊原』の実体験を例に、交通事故訴訟が持つ問題とその改善案の一例を紹介致します。

2. 最後の砦である大学教授の存在

交通事故訴訟では、原告・被告の双方が自らの主張を裏付ける物理的な証明として『工学鑑定』を提出します。鑑定を含む原告と被告の主張を聞いた上で双方の主張の正当性を判断する為に、裁判所は交通事故分野を専門とする大学教授等に結論となる鑑定を依頼します。そして、大学教授が出した鑑定を基に、和解を促したり判決が決定されます。つまり、学識者の出す鑑定結果は、裁判の結論における最重要部分と言っても過言ではありません。

代表 榊原の交通事故訴訟の際（名古屋地方裁判所半田支部、平成12年(ワ)第221号）も、2年の月日を経て遂に結論に至る状況で、既に裁判所から依頼を受けていたN工業大学のO教授によって最終的な鑑定結果が出される予定でした。ところが…予定の期日になっても一向に結論は提出されず、それどころかO教授の消息すら不明と言う最悪の状態に陥ったのです。

実は、裁判所への鑑定結果提出期日の少し前に、O教授は定年退職していたのだった。裁判所の担当者が何度も本人や大学に問い合わせを重ねて…この行方不明の顛末を知ったのは、期日を3ヶ月も過ぎた後の事でした。

不在の人物をあてにしても物事は先に進まないの、裁判所は急遽、M大学のY教授を最終的な結論を出す鑑定人として改めて指名したのでした。ただ、あまりに急な交代で、原告・被告双方の言い分を理解できなかった為か…Y教授の出した工学鑑定はミスを連発し、物理的に有り得ない内容が結論として提出されたのでした。

『大学教授だから』とか『専門分野だから』との理由だけで、大学教授が結論として導いた工学鑑定を完全に鵜呑みにしている現行の交通事故訴訟の制度は、非常に

キーワード 交通事故訴訟、鑑定人、大学教授
連絡先 〒470-2521 愛知県知多郡武豊町東大高豊倉新田5番地9 有限会社 ウィンディーネット
TEL/FAX 0569-73-1479 e-mail :info@win-d-net.co.jp
〒441-8580 愛知県豊橋市天伯町雲雀ヶ丘1-1
豊橋技術科学大学 総合教育院 TEL : 0532-44-6952
FAX : 0532-44-6947 e-mail : tora@las.tut.ac.jp

危うい一面を持っていると言えます。大学教授も人間であり、間違い事も有るはずで。私榊原の訴訟は大学教授が間違いを犯した典型的な例と言えるでしょう。『間違っても最終的には正しい結論が導かれる』…交通事故訴訟では、その様な新制度への改革が望まれています。

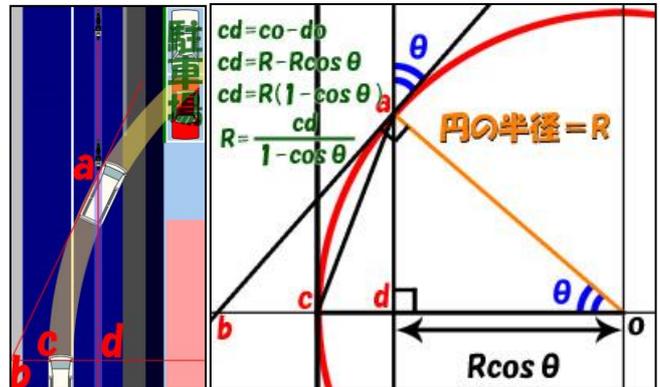
3. 物理的に有り得ない事でも、まかり通る世界

残念な事に私の裁判では、保険会社も大学教授も御伽話の様な鑑定を結論として提出してきました。これにより私榊原は、『実際には出してもいない速度を出した』とされました。彼らの主張を全否定する事が可能である根拠『回転半径と衝突角の関係』について説明します。



【 図1：衝突角による過失の変化 】

本件事故において「どちらに過失が有ったか？」を証明するポイントの1つに『衝突角の値』が挙げられます。衝突角は文字通り『衝突時の角度』を意味しますが、これは同時に『被告車両の回転半径Rの値を決定する』役割も持っています。衝突角をθとするとRとの関係は、



【 図2：衝突角θと回転半径Rとの関係 】

[被告車両車幅:1.67m、車線の幅:3.3m、路肩:2.7m]
cd = 車幅(1.67m) + 車線中央までの距離(1.65m)
cd = 3.32(m)、θ = 衝突角、cd = R - R cos θ となり、
R = cd / (1 - cos θ) 、 R = 3.32 / (1 - cos θ) となる。

つまり、車両の旋回運動を『円運動』とする場合、衝突角 θ の値が決まれば、同時に被告車両の回転半径 R の値も決まる。また、 θ の値が小さい(衝突角が浅い)ほど、半径 R の値が大きくなる事を意味します。

仮に、保険会社が主張する『衝突角が 25° 』であった場合、回転半径 R の値は $35.43\cdots(m)$ になります。Y教授の結論では『衝突角は 38° 』とされたが、その場合の回転半径 R の値は $15.66\cdots(m)$ となります。

残念ながら、双方共『右折を完了できずに駐車車両に衝突する』結果になります。そもそもこんなに大きな回転半径では右折を完了する事自体不可能なのです。

誤解が有るといけないので説明しますが、榊原バイクの走行する車線の中央(点a)で被告車両が 25° や 38° で存在する事は、物理的に可能です。しかし、その先も同じ円弧を描いて右折をした場合、被告車両は駐車車両に衝突する結果となり、結果的に右折を完了できません。被告(車両)は自宅に帰る為に右折したのであって、自殺やテロの願望は一切ありません。保険会社やY教授の言う『浅い衝突角のハンドル操作』は、物理的には再現可能だが、故意に別の事故を起こそうとした事になる為、本件には適さない『選択されない行動』だと言えます。

事、保険会社に対しては、裁判中に何度も訂正する様に注意したが、最後までこの主張を押し通したのです。また、Y教授は双方のやり取りを知っていたはずでしたが、当方が指摘していた『物理的な矛盾』を理解せず、教授自身も物理的に有り得ない衝突角 38° (回転半径 $15.66(m)$)を結論として主張する失態を演じたのです。

結局、裁判では物理的に有り得ない仮定が出て、それを注意される事はありません。それどころか、本来はそれを律する立場である学識経験者ですら同じ様に間違える可能性が有るのです。この驚くべき状況が今の交通事故訴訟の現実です。誤りは訂正される事無く放置され、更なる誤った判断を招く危険性を持っているのです。

4. 従来の方法が持つ問題点と、是正の具体例

前述した通り、大学教授が出す最終結論は裁判において『双方に公平な学識者の判断』として、和解や判決にとっても大きな影響を与えます。物理学には疎遠であろう裁判官の経歴とは別に考えても、専門家の意見を重視するのはごく当然な選択と言えるでしょう。つまり、交通事故訴訟では物理に疎遠な裁判官が考察を行う場合…その精度は『物理を故意に歪めた悪質な主張』により大きく足を引っ張られる恐れが有ります。本件の様に物理的に誤った内容が結論である危険性が常に存在します。可能なら、全ての裁判官に1から物理学を学習して頂き、理解して貰う事が望ましいのですが…実務レベルまでの知識を習得するのに掛かる時間を考えますと、この方法

は理想論であり非効率的・非現実的だと思います。そこで現状の問題点を解決する為に、題名にも有る様『匿名で複数(3人以上)の学識経験者による工学鑑定』が行われる様、抜本的な体制の見直しを提案致します。

まず、匿名である理由は『鑑定の公正中立』を守る為、研究費や寄付金と言った形での民間企業(特に損害保険関連の企業)からの便宜を防止する形が望ましいと思われれます。同時に、正しい判断を惑わせる『大御所を存在させない』事で、鑑定自体の信憑性に注目する体制を作る事ができます。「鑑定歴30年の大先生が言うのだから…」と言った感じで、過去の経歴に引きずられて、判断がぶれる様な事が無い体制を作るべきだと思います。

次に複数名の理由は、1人が間違っても、その誤りに気付く事が出来る体制が作られます。また、O教授の様に消息不明の鑑定人が居ても、他の鑑定から判断する事が可能なら、裁判が何か月も遅延する事はありません。

可能であれば、発表された鑑定に対し、第三者に該当する研究者がその是非について投稿できるシステムを作る事が出来れば、より強固な体制に出来る事でしょう。インターネットにおける掲示板に似た形式を用いて、匿名で固定のIDを与えて鑑定を投稿させ、そのログを収集する事で実現可能です。そして、大学教授に限らず高い精度で正しい判断が行える研究者に対して、工学鑑定の門が開かれる制度が作られます。これは同時に、誤った鑑定結果を排除させる効果も持っています。

複数の鑑定人の採用によるコストの上昇を懸念する声も有るかもしれませんが、そもそも薄氷を踏む様な従来の『単独の鑑定方式』が問題であって、複数人によるコストの上昇は裁判を公正に行う上で最低限必要な経費の一部に他ならないと言えます。過去の問題を認識し今後の改善に繋げる取り組みは、現在公的機関で盛んに行われている事は知っています。上記の改善案は一例です。本書面を読んで頂いた事を機に、現状の交通事故訴訟が持つ問題の片鱗をご理解頂き、関係される皆様には早急に対策を立てて頂きたいのです。そして、上案を叩き台に実現可能な改良をして頂きまして、公平公正な鑑定を実現し、多忙を極める大学教授・准教授の皆さんの負担を減らし、代わりに有能な若い研究者を採用する事で、全ての人のにとって有益な仕組み作りが実現しますよう、ご検討頂けますと幸いです。

参考文献

私自ら出るっ!『大学教授の結論』より抜粋

<http://www.jkokantei.com/4/page401.html>

(有)ウィンディーネット <http://win-d-net.co.jp/>