

자율주행시대의 과실책임법제

서울대학교 법학전문대학원

허성욱 교수

01

불법행위법의 목적

- 보상적 기능(compensation): 위법한 가해행위로 인한 피해의 보상을 통한 교정적 정의의 실현
- 예방적 기능(deterrence): 최적주의의무준수 유도를 통한 사회적 후생 극대화
- 위험관리(risk management): 불확실성 하에서 위험으로 인한 사회적 비용의 분산/분담

01

불법행위법의 목적

- 무과실책임법제: **strict liability rule**
- 무책임법제: **no liability rule**
- 과실책임법제: **negligence rule**

02

현행 자동차사고 배상책임법제의 구조

- 자동차손해배상보장법(자배법)상 보유자의 운전자책임
 - 운행지배
 - 운행이익
 - 운전여부, 과실여부 불문
 - 차량의 운행과 사고 사이의 인과관계 있으면 책임인정
- 운전자의 민법상 불법행위책임
 - 과실책임
- 자동차결함으로 인한 제작자의 제조물책임법상 책임
 - 무과실책임
- 보험책임

03

자율주행시대의 책임법제

- 자율주행의 기술적 이해
- 자율주행의 법률적 이해
- 자율주행의 행위자들
 - 알고리즘 설계자
 - 정보제공자(information feeder)
 - 운전자
 - 차량제조회사
 - 네트워크관리자
 - 보험회사

03

자율주행시대의 책임법제

- 과실책임주의의 유지여부: 자율주행에 있어서 ‘과실’
- 제조물책임 or 무과실책임
- 보험제도

03

자율주행시대의 책임법제

- 자율주행 배상책임법제 검토의 전제
 - 교통사고 피해자의 신속한 구제
 - 자동차보험제도의 효율적인 운영
 - 자율주행차 관련 기술개발촉진

04

자율주행의 기술적 단계

- 미국 자동차공학회(SAE: Society of Automotive Engineers) & 연방고속도로교통안전국(NHTSA: National Highway Traffic Safety Administration)의 분류
 - 레벨 0 비자동화(No Automation)
 - 레벨 1 운전자지원(Driver Assistance)
 - 레벨 2 부분자동화(Partial Automation)
 - 레벨 3 조건부자동화(Conditional Automation)
 - 레벨 4 고도자동화(High Automation)
 - 레벨 5 완전자동화(Full Automation)

05

레벨 3 자율주행 책임법제

- 레벨 3 자율주행: 특정한 조건하에서 운전자가 시스템에 차량 제어권을 이전할 수 있으나, 운전자는 항상 제어권을 회수할 수 있는 상태로 대기하여야 함.
- 날씨, 통신, 도로 등 일정 조건이 갖추어진 상태(ODD: Operational Design Domain)에서만 자율주행 가능
- 자율주행사고의 특징
 - 운전자책임의 부존재
 - 제조물책임의 확대
 - 사고원인규명의 중요성

05

레벨 3 자율주행 책임법제

- 자율주행사고 배상책임 법제 방안의 내용, 근거 및 장단점
 - 제1안: 현행법제 적용 방안
 - 제2안: 제작사 무과실책임 방안
 - 제3안: 공동무과실책임 방안

06

자율주행자동차법

- 자율주행자동차 상용화 촉진 및 지원에 관한 법률[시행 2020. 5. 1.][법률 제16421호, 2019. 4. 30. 제정]

Concluding Remark and Q&A
