
論 説

自由なき世界に刑罰はあり得るか？

——自由意志と（刑事）責任の関係について（3）

上 田 正 基

第1章 はじめに

第2章 帰結論証（Consequence Argument）——他行為可能性と決定論との非両立性

（以上、神奈川法学 56 巻 1 号）

第3章 他行為可能性は責任の要件か？

（以上、神奈川法学 57 巻 1 号）

第4章 源泉性としての自由（意志）は決定論と両立するのか？

1 はじめに

第3章で検討した自由の源泉性モデルとは、道徳的責任に必要な自由を次のように定式化するものであった¹⁾。

行為者 S がする（した）行為 A が自由であるのは、行為 A の源泉が行為者 S の自身の内にある（あった）ときに限る。

すなわち源泉説とは、「行為者 S が自由意志をもつのは、他の仕方で行為することができるかどうかによらず、行為者 S が自身の行為の源泉であるときに限る」とする見解であり²⁾、行為者がなし得た別の可能性ではなく、まさに現実にとどのような仕方で行為がもたらされたという行為者が行った

1) 高崎将平『そうしないことはありえたか？——自由論入門』65 頁（青土社・2022 年）。

現実の行為過程に注目する自由理解である³⁾。

このような源泉説によれば、「源泉である」ということがどのような場合に認められるかが問題となる。これに関して、源泉説の一つと理解される、Harry G. Frankfurt の見解⁴⁾(二階の意欲説・階層理論)によれば次のように定式化される⁵⁾。

行為者 S の行為 A が自由であるのは、行為 A が行為者 S の持つ二階の意欲と調和しているとき、かつそのときに限る。

この見解によれば、行為者 S の行為を動機付ける一階の欲求(「S は A をすることを欲する」という言明で表される欲求)が、行為者 S の二階の意欲(何らかの一階の欲求が、自らの行為を動機付ける欲求になることを欲するという二階の欲求)と一致しているという形で、行為者 S の選択の源泉が行為者 S 自身に位置づけられるときに、行為者 S は自由意志を有することとなる。

また、源泉説に属すると理解される別の見解(John Martin Fischer 及び Mark Ravizza による理由応答性説)⁶⁾によれば、道徳的責任に必要な自由(源泉性)は次のように定式化される⁷⁾。

行為者 S が行為 A を自由に選択するのは、行為者 S が①適切な理由応答メカニズム⁸⁾のゆえに (because of an appropriately reason-

2) JOSEPH KEIM CAMPBELL, *FREE WILL* 5 (2011) [日本語訳: ジョセフ・K. キャンベル (高崎将平訳) 『自由意志』 5 頁 (岩波書店・2019 年)]。

3) 高崎・前掲注 1) 68-69 頁、140 頁。

4) Harry G. Frankfurt, *Freedom of the will and the concept of a person*, in *THE IMPORTANCE OF WHAT WE CARE ABOUT: PHILOSOPHICAL ESSAYS* 11 (1998) [日本語訳: ハリー・G・フランクファート (近藤智彦訳) 「意志の自由と人格という概念」 門脇俊介・野矢茂樹編・監修 『自由と行為の哲学』 99 頁 (春秋社・2010 年)]。

5) 高崎・前掲注 1) 78 頁。二階の意欲説に関しては、拙稿「自由なき世界に刑罰はあり得るか——自由意思と(刑事)責任の関係について (2)」神奈川法学 57 巻 1 号 105 頁、123 頁以下 (2024 年) で参照した文献に加えて、戸谷洋志 『責任と物語』 55 頁以下 (春秋社・2025 年) も参照。

responsive mechanism) 行為 A を選択し、かつ②当該メカニズムを適切な仕方で行為者 S が自分自身のものとみなしている場合に限る。

上記①②は、行為が行為者の理由に基づいていることを保証するものであり⁹⁾、理由応答性説を自由の源泉性モデルとして特徴づけている¹⁰⁾。

二階の意欲説及び理由応答性説は、源泉性を認めるにあたって重要視しているものを異にするが¹¹⁾、自由（意志）及び道徳的責任の判断において現実の因果経過に着目するという点で共通している。それゆえに源泉性としての自由は、決定論とも両立し、決定論的世界においても道徳的責任を基礎づけるようにみえるのである¹²⁾。しかし、果たして本当にそうであろうか。

6) JOHN MARTIN FISCHER & MARK RAVIZZA, S. J., RESPONSIBILITY AND CONTROL — A THEORY OF MORAL RESPONSIBILITY (1998).

刑法分野における詳細な紹介として、真鳥爽「刑事責任論における両立可能論の再定位」一橋法学 22 巻 3 号 1459 頁、1496 頁以下 (2023 年) がある。また、瀧川裕英『責任の意味と制度——負担から応答へ』109 頁以下 (勁草書房・2003 年)、竹川俊也『刑事責任能力論』128 頁以下 (成文堂・2018 年)、及び川崎惣一「道徳的責任は自由意志を前提とするか」宮城教育大学紀要 55 巻 53 頁、59 頁 (2021 年) も参照。

7) Kevin Timpe, *Leeway vs. Sourcehood Conceptions of Free Will*, in THE ROUTLEDGE COMPANION TO FREE WILL, 213, 222 (Kevin Timpe et al. eds., 2017).

8) 行為の理由を適切に認識する能力 (適切な理由の受容性)、及び認識した理由に基づいて行為を選択する能力 (弱い理由反応性=他の仕方で行為する十分な理由が存在し、行為者がこの理由を認識し、他の仕方で行為するような可能世界がすること) を有するメカニズム。See FISCHER & RAVIZZA, *supra* note 6, at 82.

9) CAMPBELL, *supra* note 2, at 89 [キャンベル (高崎訳)・前掲注 2) 104 頁]。

10) Timpe, *supra* note 7, at 222.

11) CAMPBELL, *supra* note 2, at 88-90 [キャンベル (高崎訳)・前掲注 2) 103-106 頁]、及び稲荷森輝一「現代自由意志論の問題点：Pereboom のハードな非両立論を手掛かりとして」北海道大学大学院文学院研究論集 20 号 1 頁、4-5 頁 (2021 年) 参照。

12) 源泉-両立論の諸理論については、李太喜『自由と自己の哲学——運と非合理性の観点から』30 頁以下 (岩波書店・2024 年) も参照。

2 操作論証 (Manipulation Argument)

(1) 概要

源泉性としての自由と決定論との関係を考えてとき、決定論が真であれば（私達の世界で起きる全ての物事が、自然法則と遠く離れた過去の状態とによって決定されているとすれば）、行為者の二階の意欲や理由応答メカニズムのあり方も同じく決定されていることになるように思われる。すなわち、決定論的世界においては行為主体の行為の源泉も、行為主体のコントロールを超える要因によって形成されていると考えられる。このことが行為に対する道徳的責任を失わせることを論証しようとするのが、Derk Pereboom によって（二階の意欲説及び理由応答性説を含む）両立論一般への反論として提示された操作論証である（Pereboom は、世界が決定論的であれ非決定論的であれ、人間は道徳的責任に必要な自由意志を持たないとする自由意志懐疑論を採用¹³⁾）。なお、操作論証で問題とされる道徳的責任とは、基礎的な相応しさに基づく道徳的責任（Basic-Desert Moral Responsibility）であり、それは以下のように定義される¹⁴⁾。

ある行為主体に、ある行為に対して、この意味（基礎的に相応しい）において道徳的に責任があるということは、もし当該行為者が当該行為は道徳的に悪いと理解していたならば、当該行為主体は非難に値し、当該行為者が当該行為は道徳的に模範的であると理解していたならば、当該行為者は賞賛に値するであろうという仕方で、当該行為が当該行為者のものであるということである。ここで問題となっている相応しさ（desert）が基礎的であるというのは、当該行為主体は、当該行為の道徳的地位（moral status）に関する理解を前提として、当該行

13) DERK PEREBOOM, FREE WILL, AGENCY, AND MEANING IN LIFE, 4 (2014).

14) PEREBOOM, *supra* note 13, at 2.

訳については、ダニエル・C・デネット＝グレッグ・D・カルーゾー（木島泰三訳）『自由意志対話——自由・責任・報い』25-26 頁（青土社・2022 年）及び稲荷森・前掲注 11）3 頁を参考にした。

為を遂行したというただそのことだけを理由として、非難されるに値し、又は賞賛されるに値するという意味であり、例えば、単に帰結主義的考慮¹⁵⁾又は契約說的考慮¹⁶⁾を理由とするのではないという意味である。

また操作論証は、次のような主張を出発点とする論証である¹⁷⁾。

ある者が、他の行為主体によって（例えば、行為者の脳を操作する科学者によって）、ある行為をするよう因果的に決定されているならば、直観的にその者は当該行為に対して道徳的責任を負わず¹⁸⁾、このことは、たとえその者が道徳的責任に関する両立論的条件¹⁹⁾を全て充たしているとしても、同様である。

これを前提として Pereboom はまず、プラムが何らかの個人的利益のためにホワイต์を殺すことを決意し、そうすることに成功するという場合において、プラムの神経の状態は他の行為主体によって直接操作されているが、道徳的責任に関する両立論的条件は充たしている²⁰⁾事例（ケース 1）を示し、その事例においてプラムは直観的に免責される（両立論的条件は

15) 帰結主義とは、規範的諸性質はその帰結のみに依存しているという考え方である——すなわち、善き結果の最善の集計を算出するもの、あるいは未来の世界を最善にするものが、何であってもよい。DANIEL C. DENNETT & GREGG D. CARUSO, JUST DESERTS: DEBATING FREE WILL, 6-7 (2021) [Caruso] [デネット＝カルーゾー（木島訳）・前掲注 14] 26 頁 [カルーゾー]。

16) 契約説とは、道徳的規範及び／又は政治的権力はその規範的力を契約又は相互合意という観念から引き出しているという命題である。Id. at 7 [Caruso] [デネット＝カルーゾー（木島訳）・前掲注 14] 26 頁 [カルーゾー]。

17) PEREBOOM, *supra* note 13, at 73.

18) マインドコントロールを規範意識による動機づけの制御を困難とする行為事情として位置づけ、期待可能性を減少あるいは欠如させる責任減少・阻却事由とするものとして、井田良『講義刑法学・総論』424 頁（有斐閣・第 2 版・2018 年）がある。もっとも、このような説明が操作論証の前提と両立するか否かは、なお検討を要する。

19) 両立論一般への反論として提示されているため、この部分は任意の両立論的見解（二階の意欲説、理由応答性説等）に基づく条件が代入されてよい。

道徳的責任にとって十分ではない)と論じる。その後、道徳的責任に関する両立論的条件を充たすということは維持しつつ、事例を徐々に通常の決定論的状况へと近づけていく(ケース2~4)。そして、ケース1~4のそれぞれ隣接する2つの事例の間に、後の事例においてはプラムが道徳的責任を負うが、前の事例においては負わないとされる理由となるような差異はないことを指摘する。以上のようにして、道徳的責任に関する両立論的条件を充たしているとしても(両立論的自由(意志)を有するとしても)、決定論的世界においては、行為者は自らの行為に道徳的責任を負わないことが示される²¹⁾。

(2) 4つの事例による操作論証(四事例論証)

それではケース1~4を順に検討していく。

【ケース1²²⁾】とある神経科学者らのチームは、無線のような技術によって、プラムの神経の状態をいつでも操作する能力を有している。この特定の事例においては、プラムが自身の状況について推論し始める直前にボタンを押すことによって、彼らはプラムの神経の状態を操作する。彼らはその操作がプラムにおいて、強度に利己的な推論プロセ

20) Pereboomによれば、具体的には以下ようになる(PEREBOOM, *supra* note 13, at 75)。

二階の意欲説に基づく条件に関しては次のようなことを充たしていなければならない。プラムのホワイトを殺害しようという実効的な欲求(すなわち彼の意志)が、どのような実効的な欲求を彼が有したいと望むかという二階の欲求と適切に一致している。つまり、プラムはホワイトを殺害しようと意志し、かつ、そのような意志を有することを望んでいるということである。

また理由応答性説に基づく条件に関しては、次のようなことを充たしていなければならない。プラムの欲求は、彼の諸理由に関する合理的考慮によって修正され得るものであり、かつ、その一部は当該考慮から生じており、もし、自らがホワイトを殺したことから生じるであろう自らにとって良くない帰結が、現実には彼が期待しているものよりも過酷なものとなると彼が信じたならば、彼女を殺すことを決意しなかったであろう。

21) *Id.* at 79.

22) *Id.* at 76-77.

スを実現する神経の状態を生み出すことを知っており、そして、その推論プロセスは決定論的にホワイトを殺害するという彼の決意に帰結することを神経科学者たちは知っている。もし、神経科学者たちが介入しなかったならば、プラムはホワイトを殺さなかったであろう。というのも、その場合、彼の推論は当該決意を生み出すのに十分なほど利己的なものにはならなかっただろうからである。しかし同時に、ホワイトを殺そうとするプラムの実効的な一階の欲求は彼の二階の欲求と一致している。加えて、彼の決意をもたらした彼の熟慮のプロセスは理由応答的である。特に、この種のプロセスは、彼の行為の諸理由が異なるものであった一定の状況においては、彼がホワイトを殺すことを差し控えることに帰結したであろう。彼はたびたび利己的であり、ときには強度にそうであるので、彼の推論は彼の性格と矛盾しない。それにもかかわらず、彼は自らの振る舞いを道徳的な理由によって、とりわけ利己的な諸理由が比較的弱い場合には、うまく制御することができるときもあるので、全般的に専ら利己的であるというわけではない。プラムはまた、彼が行為したように行為するよう強いられていたわけではない。というのも、彼は抵抗不可能な欲求ゆえに行為したわけではなく、神経科学者らはこの種の欲求を惹き起こすわけではないからである。

ケース 1 において、プラムの行為は道徳的責任に関する各両立論的条件を充足している。しかし直観的には、彼に自らの決意に対する道徳的責任はない。それゆえ、これらの両立論的条件は道徳的責任にとって十分ではないようにみえる。この直観を説明する一つの候補として Pereboom が挙げるのは、神経科学者の介入が行われなければホワイトを殺す決意をしなかったであろうという事実に加えて、プラムのコントロールを超える神経科学者の介入によってプラムの決意が因果的に決定されていたということである²³⁾。

ケース 2 はケース 1 よりも通常のシナリオに類似するものである（神が

私達とその環境を作り出し、神によって人生の始まりからの全人生が意図的に決定されているというシナリオに類似する)²⁴⁾。

【ケース 2²⁵⁾】 プラムは、ある神経科学者らのチームが、彼を、その人生の初めに、彼の推論が常にではないにせよ頻繁に利己的になるように（ケース 1 のように）、そして時にはとても強くそうなるようにプログラムしていたという点を除けば、まさに普通の人間同様である。そして、そのプログラミングの意図された帰結は、彼の現在の状況において、利己的な理由応答の熟慮プロセスに従事し、ホワイトを殺害しようという決意に至る一階の欲求と二階の欲求の組を有するように彼は因果的に決定されているというものである。プラムは自らの行為を道徳的理由によって制御する一般的な能力を有するが、しかし自らの状況においては、熟慮的推論の強度に利己的な性質ゆえに、彼は殺すという決意をするよう因果的に決定されている。それでもなお、彼は抵抗不可能な欲求ゆえに自らがしたような決意をしたのではない。彼の推論プロセス及び決意の神経的实现（neural realization）は、（因果的来歴は異なるけれども）ケース 1 におけるそれと全く同じである。

ケース 2 においても、プラムは両立論的条件を全て充足しているが、直観的には、彼に自らの決意に対する道徳的責任はない。それゆえケース 2 も、これらの両立論的条件が、個別にもその連言においても、道徳的責任にとって十分でないことを示している。ここで Pereboom は、神経科学者の行ったことで、プラムのコントロールを超えることによる因果的決定が、ケース 1 においてプラムに道徳的責任がないことを説得的に説明するとし、同じ理由でケース 2 においてもプラムに道徳的責任がないというのが直観であるとしている²⁶⁾。プログラミングと決意との間の時間的長さ

23) *Id.* at 77.

24) *Id.*

25) *Id.*

は、道徳的責任の問題とは無関係と思われるからである²⁷⁾。

ケース 3 はさらに通常の状況に類似する。すなわち、後天的な教育・訓練や環境によって人格形成がなされるような場合である²⁸⁾。

【ケース 3²⁹⁾】 プラムは、彼のコミュニティにおける訓練の実践が、彼の熟慮的推論のプロセスの性質を、それらが頻繁に合理的で利己的なものになるが、専らそうであるわけではないように因果的に決定したということを除けば（結果として生じる彼の熟慮的推論プロセスは、ケース 1 及びケース 2 におけるそれと全く同様である）、普通の人間である。この訓練は、彼がこうした実践を妨げたり、変更したりする能力を発達させる以前に完了した。この訓練によって作り出された彼の性格の側面のために、彼は現在の状況において、強度に利己的な理由応答的熟慮プロセスに従事し、ホワイトを殺害しようという決意に至る一階の欲求と二階の欲求の組を有するように因果的に決定されている。プラムは道徳的理由によって自らの行為を制御する一般的な能力を有する一方で、彼は抵抗不可能な欲求のためにそうするよう決意するわけではないが、彼の性格のこの側面及び彼の状況ゆえに、彼は不道徳な決意をするよう因果的に決定されている。熟慮的推論プロセス及び決意の神経的实现は、ケース 1 及びケース 2 におけるそれと同様である。

Pereboom によれば、ケース 3 においてプラムに道徳的責任はあるが、ケース 2 にはない理由を説明するような状況の特徴はない。そして、コントロールする主体が行ったことで、プラムのコントロールを超えることに

26) *Id.* at 78.

27) *Id.*

28) なお、生育歴と責任非難の関係についての刑法分野の文献として、樋口亮介「不遇な生育歴と責任非難」慶應法学 40 号 177 頁（2008 年）も参照。

29) PEREBOOM, *supra* note 13, at 78.

よる因果的決定が、ケース 2 における道徳的責任の欠如を説得的に説明するならば、同じ根拠に基づいてケース 3 において彼に道徳的責任はないと結論づけるのが合理的であるとされる。それゆえ、ケース 1 及び 2 におけるプラムの免責は、通常により近いケース 3 へと一般化される³⁰⁾。

ケース 4 は、通常の決定論的事例である。

【ケース 4³¹⁾】 私達の宇宙で起きる全ての物事は、自然法則と合わさったそれらの過去の状態により決定されている。プラムは普通の人間であり、普通の環境で育ち、そしてここでも、彼の推論のプロセスは頻繁に利己的なものとなるが、専らそうであるわけではなく、ときには強度に利己的なものとなる（ケース 1～3 と同様である）。ホワイトを殺害しようという彼の決意は、彼の強度に利己的ではあるが理由応答的熟慮プロセスから発しており、彼は特定の一階の欲求と二階の欲求とを有している。プラムの熟慮的推論プロセス及び決意の神経的実現はケース 1～3 においてと全く同様である。さらに彼は道徳的理由を把握し、適用し、それによって行為を制御する能力を有しており、そして彼が殺害を決意したことは、抵抗不可能な欲求によるものではない。

Pereboom によれば、ケース 3 とケース 4 との間にも、ケース 3 においてプラムに道徳的責任がないが、ケース 4 においてはあるという主張を正当化するような差異はない。確かに、ケース 4 においては、プラムの決意の因果的決定が他の行為主体によってもたらされているわけではない。しかし、この差異が重要であるとする主張ももっともらしくないとされる。なぜなら、自然発生的に生じた機械（知能的設計者を伴わない機械）によって問題となる状態が作り出されるということを除いて、ケース 1 又は 2

30) *Id.* at 78–79.

31) *Id.* at 79.

と全く同じ事例を想像したとき、その事例でもプラムは道徳的責任を欠くと考えられるからである。したがって、他の行為主体による因果的決定は、ケース 1~3 においてプラムに責任がないという直観へと至らせる事由にとって本質的ではなく、プラムが各ケースにおいて免責される理由(最良の説明)は、彼のコントロールを超える諸要因によって彼の行為が因果的に決定されているからということになる³²⁾。

以上のように、ケース 1 においてはプラムが道徳的責任を負わないということが高度に直観的であり、そして、ケース 1 とケース 2 の間、ケース 2 とケース 3 の間、及びケース 3 とケース 4 の間には、各組について前者においてプラムに責任はないが、後者においてはあるという理由を一貫した仕方でも説明し得る差異はないということになる。したがって、決定論的状况(ケース 4)においては、たとえ行為者が両立論的自由意志を有していたとしても、当該行為者は道徳的責任を負わないこと(両立論的自由と決定論の非両立性 = 両立論の否定)が示される³³⁾。

(3) 操作論証(四事例論証)に対する応答

操作論証とは、以下のように定式化される論証である³⁴⁾。

- (1) 行為者 S が、道徳的責任に関する両立論的(自由の)条件を全て充たすような仕方(X という仕方)で、行為 A をするように操作されているならば、行為者 S は行為 A を自らの自由意志で遂行したのではなく、それゆえ、行為 A をしたことに道徳的責任を負わない。

- (2) X という仕方で行為 A をするよう操作された行為主体は、道徳的

32) *Id.*

33) *Id.*

34) Michael McKenna, *A Hard-line Reply to Pereboom's Four-Case Manipulation Argument*, 77 (1) PHILOSOPHY AND PHENOMENOLOGICAL RESEARCH 142, 143 (2008). 高崎・前掲注 1) 145 頁、及び高崎将平「デネットと操作論証——『自由意志対話』読解」現代思想 52 巻 13 号 47 頁、49 頁(2024 年)も参照。

責任に関する両立論的条件を充たす状態で行為 A をするよう決定された、通常通り動作するいかなる行為主体 (any normally functioning agent) とも、道徳的責任に関連するいかなる点においても、何ら異ならない。

- (3) したがって、もし、行為者 S が、道徳的責任に関する両立論的条件を充たす状態で行為 A をするよう決定された、通常通り動作する行為主体であるならば、行為者 S は行為 A を自らの自由意志で遂行したのではなく、それゆえ、行為 A をしたことに道徳的責任を負わない。

このような操作論証に対する応答は典型的に、強硬な応答 (hard-line reply) と穏健な応答 (soft-line reply) の 2 つに分類される。強硬な応答とは、前提 (1) を否定するものであり³⁵⁾、ケース 1 におけるプラムが道徳的責任に関する両立論的条件を充たし、かつ道徳的責任を負わないという直観に疑義を呈しようとするものである³⁶⁾。穏健な応答とは、前提 (2) を否定するものであり³⁷⁾、Pereboom の事例において取り上げられていない道徳的責任に関する両立論的条件を考察し、ケース 1 とケース 2 の間、ケース 2 とケース 3 の間、又はケース 3 とケース 4 の間に、道徳的責任に関連する差異を見出そうとするものである³⁸⁾。

a 穏健な応答

Alfred R. Mele³⁹⁾によれば、ケース 1 及びケース 2 においてプラムがホワイトの殺害について道徳的責任を負わないという直観に対する最良の説

35) *Id.*

36) Michael McKenna, *Resisting the Manipulation Argument: A Hard-Liner Takes It on the Chin*, 89 (2) PHILOSOPHY AND PHENOMENOLOGICAL RESEARCH, 467, 470 (2014).

37) McKenna, *supra* note 34, at 143.

38) McKenna, *supra* note 36, at 470.

39) Mele の自由理解については、李・前掲注 12) 35 頁以下も参照。

明は、彼のコントロールを超える諸要因によって彼の行為が因果的に決定されているからではなく、彼が推論のプロセスをコントロールできない（ケース 1）又は（何年にも亘る試行錯誤を通じた）諸理由の衡量手続の形成において何の役割も果たせない（ケース 2）といった特定の侵襲的な仕方で作動されていたからである⁴⁰⁾。

Mele は、この主張を擁護するために、ケース 1 及びケース 2（さらには、ケース 3）を改変し、プラムの行為が因果的に決定されていることが、プラムの免責にとって本質的ではないことを示す⁴¹⁾。まず、Mele によるケース 1a においては、神経科学者らのチームは、無線のような技術によって、プラムの神経の状態をいつでも操作する能力を有しているが、それは非決定論的な手段によってであるとされる。すなわち、神経科学者らがボタンを押した場合、わずかな可能性ではあるが、プラムを行動できなくさせてしまい、プラムにホワイト殺害を決意させることに失敗することもあるとされる。このケース 1a において、神経科学者らがボタンを押した結果、プラムの神経状態は彼らが望む通りのものとなり、プラムがホワイト殺害を決意したとする。この場合、プラムがホワイト殺害を決意することは因果的に決定されていないが、ケース 1 と同様にプラムはホワイト殺害について道徳的責任を負わないと Mele は考える。したがって、ケース 1 においてプラムに道徳的責任がないという直観を説明するに際して、プラムの行為が因果的に決定されていることは不要であると結論付ける⁴²⁾。ケース 2

40) ALFRED R. MELE, *FREE WILL AND LUCK*, 142 (2006). また、Mele によれば、ケース 3 は、プラムが訓練によって、成長とともに自らの性格を変更できなくなっているか否かによって、ケース 1 及びケース 2 と同様に説明できるかが異なる (*Id.* at 143)。

なお、侵襲的 (invasive) という用語は、PEREBOOM, *supra* note 13, at 82.

41) MELE, *supra* note 40, at 139-41. 星野徹「行為者性と行為者因果」埼玉大学紀要（教養学部）56 巻 1 号 93 頁、95 頁以下（2020 年）も参照。

42) Pereboom の再反論 (PEREBOOM, *supra* note 13, at 82-89) によれば、例えばケース 1 において、神経科学者らがプラムの推論プロセスの利己性を高めたが、ホワイト殺害を決意するよう因果的に決定する程度までではないという場合には、プラムは操作にもかかわらずある程度有責であると考えられるため、ケース 1 及び 2 において、操作それ自体でプラムの免責を説明することはできないとされる。

についても、神経科学者らのプログラミングが失敗する可能性がある事例（ケース 2a）を検討すれば、同様の結論が導かれる（ケース 3 についても同様の事例は考え得るとされる）。以上のように Mele によれば、ケース 2 とケース 3 との間又はケース 3 とケース 4 との間には断絶があり、前提（2）は成立しないとされる⁴³⁾。

また、前述した Fischer と Ravizza によれば、行為主体が行為に対して道徳的責任を有するのは、当該行為が行為者自身の適切な理由応答メカニズムから発している場合であるとされる。ここで要請されているメカニズムの所有者性（ownership）は、適切な理由応答メカニズムが科学者によって移植されたような場合には、充足されないものであるが、因果的決定論とは両立するとされる⁴⁴⁾。したがって、Fischer と Ravizza も操作論証に対して穏健な応答を採る⁴⁵⁾。

しかし、操作論証に対する穏健な応答は長期的には成功しない。なぜなら、操作論証において用いられた事例において道徳的責任に関する何らかの両立論的条件が欠けているという主張に両立論者が成功したとしても、Pereboom のような操作論証の主張者（非両立論者）は、自らが提示した事例を、当該指摘された条件を充たすように改変することによって、両立論者の主張をいくらでも論駁することができるからである⁴⁶⁾。

b 強硬な応答

Michael McKenna は、穏健な応答に満足せず強硬な応答をしている。McKenna は、ケース 1～4 の全てにおいてプラムが道徳的責任に関する両

43) Mele が提案する操作論証の一例である、受精卵論証（the zygote argument）については、MELE, *supra* note 40, at 188-95 を参照。

44) FISCHER & RAVIZZA, *supra* note 6, at 230-39.

なお、Fischer と Ravizza は、道徳的責任は歴史的現象であるとし、行為主体が道徳的責任を負うために存在しなければならない来歴を検討しており、それに関する要件がメカニズムの所有者性である（*Id.* at 230-31）。

行為者が持つ性質がどのようにして獲得されたかという歴史的観点については、高崎・前掲注 1）158-159 頁、及び森村進「法における自由の意義」『自由と正義と幸福と』1 頁、58-61 頁（信山社・2021 年）も参照。

45) CAMPBELL, *supra* note 2, at 67-68 [キャンベル（高崎訳）・前掲注 2）80 頁]。

46) McKenna, *supra* note 34, at 143-44; McKenna, *supra* note 36, at 470.

立論的条件を全て充たすことを認め、決定された行為主体（ケース 4 のプラム）と操作された行為主体（ケース 1～3 のプラム）との間の類似性を強調したうえで、前提（1）の信頼性を揺らがせようとするのである⁴⁷⁾。

ここで McKenna の目標は、「ケース 1 のプラムは自由に行為しており、道徳的に有責である」と示すことではなく、「ケース 1 のプラムが自由に行為しておらず、道徳的に有責ではないということは明白ではない」と示すことである⁴⁸⁾。なぜなら、操作論証において非両立論者は、「ケース 1 のプラムは自由に行為しておらず、道徳的に有責でもない」という直観は明確であり、その直観はケース 4 にも引き継がれると主張し、それを非両立論の結論の論拠として用いているからである。これに反対する両立論者は、「ケース 1 のプラムは自由に行為しておらず、道徳的に有責でもない」という直観に十分な疑義を呈することができさえすれば、前提（1）を否定することができるのである⁴⁹⁾。

この目標のために McKenna は、Pereboom とは検討方向を逆転させ、最初に、ケース 4（決定された世界で単に行為するだけのプラムの事例）において表されている、プラムの顕著な行為主体的・道徳的性質（the sali-

47) McKenna, *supra* note 34, at 144.

なお、Frankfurt も強硬な応答をする論者の一人であり、次のように述べている。「操作者は、介入を通じて、ある人格に特定の感情や思考だけでなく、新たな性格をも与えることに成功するかもしれない。その場合、当該人格はその性格を有することが導く選択及び行為に対して道徳的に責任を負う。そもそも私達は不可避免的に、私達がコントロールを有さない状況によって形作られ、維持されているのである。私達が服している諸原因は、私達を根本的に変更することもあるかもしれないが、それによって、私達が道徳的に有責な行為主体でなくなるといことがもたらされるわけではない。それらの原因が私達の環境を形成する自然的力によって作動しているか、他の人間行為主体による操作を意図した設計を通じて作動しているかは無関係なのである」(Harry Frankfurt, *Reply to John Martin Fischer*, in *CONTOURS OF AGENCY: ESSAYS ON THEMES FROM HARRY FRANKFURT* 27, 28 (Sarah Buss & Lee Overton eds., 2002))。このような Frankfurt 自身の立場に従うならば、二階の意欲がどのように形成されたかという行為の来歴は、道徳的責任にとって重要ではないことになる。しかし、このような結論は、生育歴と刑事責任の関係等に鑑みれば、直観に反するように思われる。

48) McKenna, *supra* note 36, at 472-73.

49) McKenna, *supra* note 34, at 155; McKenna, *supra* note 36, at 472-73.

ent agential and properties) に注目する⁵⁰⁾。この場合、McKenna は、ケース 1～4 の全てにおいてプラムが道徳的責任に関する両立論的条件を全て充たすことを認めているので、ケース 4 のプラムは、道徳的責任に関する両立論的条件を全て充たす（行為主体的・道徳的性質を有する）、私達と同じ普通の道徳的行為主体となる⁵¹⁾。また、McKenna は前提 (2) を受け入れているので、ケース 3～1 のプラムも行為主体的・道徳的性質を有するということになる。

では、私達が最初にケース 4 のプラムに対してとるべき態度はどのようなものであろうか。まず、「ケース 4 のプラムは自由に行為しており、道徳的に有責である」と認めることはできない。なぜなら、まさにそれは、操作論証を用いて否定しようとした結論を論点先取的に述べているにすぎないからである⁵²⁾。同様の理由から、「ケース 4 のプラムは自由に行為しておらず、道徳的に有責ではない」と認めることもできない⁵³⁾。したがって、ケース 4 のプラムに対してとるべき態度は、「ケース 4 のプラムが自由に行為しておらず、道徳的に有責ではないということは明白ではない」という不可知論的態度である。

そして、McKenna は前提 (2) を受け入れているので、Pereboom と同様に、ケース 4 からケース 1 に向かってケース 4 における態度を一般化することができる。それゆえ、McKenna によれば、ケース 1 のプラムに対してとるべき態度も、「プラムが自由に行為しておらず、道徳的に有責ではないということは明白ではない」という不可知論的態度であるべきとされ⁵⁴⁾、前提 (1) は否定されることになる。

このような強硬な応答に対して Pereboom は次のように主張する⁵⁵⁾。
ケース 4 のプラム（通常の決定論的事例における行為主体）に対してとる

50) McKenna, *supra* note 34, at 152.

51) *Id.*; McKenna, *supra* note 36, at 471.

52) McKenna, *supra* note 36, at 471.

53) McKenna, *supra* note 34, at 153.

54) McKenna, *supra* note 34, at 153-54; McKenna, *supra* note 36, at 472.

55) PEREBOOM, *supra* note 13, at 91-99.

べき態度として、彼には基礎的な相応しさという意味での道徳的責任があると信じないことも、道徳的責任がないと信じないことも、最初は認識論的に合理的である。しかし、それらの信念は、そのいずれかを合理的なものにする明確化考慮 (clarifying considerations) に開かれていなければならない。そして、ケース 1 及びケース 2 は、因果的に決定されているということを顕著なものにし、プラムに道徳的責任はないという直観がより明確になるよう構築されているので、これらのケースに鑑みて明確化考慮を行えば、ケース 4 のプラムに対してとるべき態度は、彼には道徳的責任がないと信じるというものになるはずである。したがって、McKenna のように不可知論的態度を維持することはできない⁵⁶⁾。

c Daniel C. Dennett の応答

Daniel C. Dennett⁵⁷⁾ は、操作論証に対してまず、「プラムが操作者のしていることを知っているのか否か」という点を見落としていると主張する⁵⁸⁾。この主張は、道徳的責任に関する両立論的条件に「(行為者が操作されているときには) 行為者は操作の事実を知っている」という条件を含めることを意味する⁵⁹⁾。Dennett によれば、この「操作の事実を知っているか否か」という点に注目すれば、プラムが操作されている事例は以下の 3 パターンとなる。

56) もっとも、ケース 2 及び 1 を経ても不可知論的態度を変更しない両立論者に対して、非両立論者はその変更を強いることはできない (*See. Id.*, at 100)。

また、稲荷森・前掲注 11) 12 頁も、「manipulation argument をもってしても、帰責に関わる両立論的直観と非両立論的直観との対立を解消することはできず」、「両立論者らは、直観を根拠に両立論的帰責条件が不十分であることを主張する非両立論者らに対し、尚も彼らの直観を根拠にそれを退けることができる」とする。さらに、稲荷森は、「両立論者と非両立論者は、各々が自らの立場を守るために自分に都合の良い直観を持ち出しているだけではないだろうか」と述べる (同 13 頁)。

57) 刑法学の立場から、デネットの刑罰思想を論じるものとして、十河隼人「刑罰を語るデネット——カルーソーとの『自由意志対話』を読む」現代思想 52 巻 13 号 210 頁 (2024 年) がある。

58) DENNETT & CARUSO, *supra* note 15, at 57 [Dennett] [デネット = カルーゾー (木島訳)・前掲注 14) 107 頁 [デネット]]。

なお、操作論証の事例において原文は、ドナルドを殺害するエリザベスを用いているが、便宜のために、ホワイトとプラムに適宜修正して引用する。

59) 高崎・前掲注 34) 50-51 頁。

【操作ケース A⁶⁰⁾】 プラムは操作の事実を知っているが、合理的思考のための基礎的能力を破壊されておらず、それゆえ、自らの来歴における全てを再考し、それでもなおそれを是認するか否かを彼自身で決定することができるであろう。

【操作ケース B⁶¹⁾】 プラムは操作の事実を知っており、その操作は何らかの程度及び何らかの仕方ではプラムの能力を奪っており、プラムが問題に対処するために反省する能力を用いることを妨げている。

【操作ケース C⁶²⁾】 プラムは操作の事実を知らない。

操作ケース A においては、プラムは自分自身の自由意志から行為しており、操作ケース B においては、プラムはホワイト殺害に対して道徳的責任を有する他の行為主体によって無能力化されていたので、プラムの責任は少なくとも軽減されているし、おそらく、完全に免責されるべきである⁶³⁾。操作ケース C のプラムは、操作する行為主体によって何らかの仕方では調整されてきたことを知らず、操作者がコントロールする操り人形にすぎないので、プラムには自らが行う全てのことについて責任がなく、責任があるのは操作者ということになる⁶⁴⁾。以上が、操作ケース A～C に対する Dennett の主張である。したがって、Dennett の主張に従うならば、操作論証は「道徳的責任に関する両立論的条件を全て充たしているにもかかわらず、道徳的責任がない」というケースを提示することに失敗していることになり、前提 (1) が否定される⁶⁵⁾。

もっとも、操作論証の事例は、操作者は自身が操作されていることに気

60) DENNETT & CARUSO, *supra* note 15, at 57 (Dennett) [デネット＝カルーザー (木島訳)・前掲注 14) 107-108 頁 [デネット]].

61) *Id.* at 58 (Dennett) [デネット＝カルーザー (木島訳)・前掲注 14) 108 頁 [デネット]].

62) *Id.* [デネット＝カルーザー (木島訳)・前掲注 14) 108 頁 [デネット]].

63) *Id.* [デネット＝カルーザー (木島訳)・前掲注 14) 108 頁 [デネット]].

64) *Id.* at 64 (Dennett) [デネット＝カルーザー (木島訳)・前掲注 14) 118 頁 [デネット]].

65) 高崎・前掲注 34) 51 頁。

がついていないという想定で構築されている⁶⁶⁾にもかからず、「操作の事実を知っている」ことを道徳的責任に関する両立論的条件に含めることによって前提 (1) を否定することは論点先取りになりかねない⁶⁷⁾。しかし、Dennett によれば、自由意志とは何よりもまず自己コントロールされる (to be self-controlled) 能力であり、操作し、コントロールを乗っ取り、自律を破壊しようとする他の行為主体の取組みを検知できるようになる能力である⁶⁸⁾ので、「操作の事実を知っている」ことは道徳的責任に関する両立論的条件に含まれることになる。そして、有責な成人 (responsible adults) は、操作に対抗する能力を実際に有しており、操作者に自らのコントロールを奪われないように合理的措置を講ずる義務を負っており、操作の事実を知れば、自らを操作者からコントロール不可能な状態に置くことになる⁶⁹⁾。例えば、装置の除去を試みたり、操作によって生じたと疑われる欲求に抗うために最善を尽くしたりするであろう (操作の事実を知っていながら、そのような欲求に抵抗しなかったとしたら、プラムは自ら悪行に加担していることになる⁷⁰⁾)。したがって、プラムが操作の事実について知っており、合理的反省及び調査をするための通常の人間的能力が損なわれていないならば、プラムを操作しようとする者は、プラムの思考をコントロールする可能性を有さないことになる⁷¹⁾。以上のように考えれば、「プラムは操作の事実を知っており、道徳的責任に関する両立論的条件を全て充たすが、行為に対する道徳的責任を負わない」というケースを提示すること⁷²⁾は、一貫して想像可能であるとしても、ある重要な意

66) *Id.* at 63 [Caruso] [デネット＝カルーゾー (木島訳)・前掲注 14] 117 頁 [カルーゾー]].

67) 高崎・前掲注 34) 51-52 頁。

68) DENNETT & CARUSO, *supra* note 15, at 57 [Dennett] [デネット＝カルーゾー (木島訳)・前掲注 14] 107-108 頁 [デネット]].

69) *Id.* at 76 [Dennett] [デネット＝カルーゾー (木島訳)・前掲注 14] 117 頁 [デネット]].

70) *Id.* at 70 [Dennett] [デネット＝カルーゾー (木島訳)・前掲注 14] 128 頁 [デネット]].

71) *Id.* at 85-86 [Dennett] [デネット＝カルーゾー (木島訳)・前掲注 14] 153 頁 [デネット]].

味において可能ではないということになる（前提（1）が成立しない⁷³⁾）。

3 小括

操作論証が健全な論証であるとすれば、源泉性としての自由（意志）、あるいは両立論的自由（意志）も決定論と両立しないということになる。そして、以前検討した帰結論証⁷⁴⁾も健全な論証であるとすれば、道徳的責任が決定論と両立しないという結論が導かれ得る。もっとも、帰結論証及び操作論証はともに一定の自由意志概念を前提とするものであるから、そのような前提を用いずに道徳的責任と決定論の非両立性を論証することができれば、道徳的責任についての非両立性をより一層確立することができるかもしれない。そこで、次はそのような論証を検討する。

また、操作論証それ自体に関する議論においても、操作や生育歴といった行為の来歴が行為に対する責任に影響を与えるか否かといった、刑法学の分野にも大きく関連する論点も存在している。他の行為主体による操作と自由な意思決定との関係という点では、同意の任意性や間接正犯に関する議論にも影響を与えるかもしれない。しかし、それらの論点の検討は、刑事立法の制約原理としての責任主義の内容を考察するうえでは、当然必要となるであろうが、ここではひとまず措くこととする。

さらに、操作論証を巡る両立論と非両立論との間の論争それ自体のあり方が、「道徳的責任に必要な自由意志」という概念を直観によって定義することの限界を暗示しているという指摘もある。すなわち、両立論者と非両立論者はともに、それぞれの立場にとって都合の良い直観を持ち出しているにすぎず、そこで持ち出される「道徳的責任に必要な自由意志」という

72) 当然ではあるが、DENNETT & CARUSO, *supra* note 15 [デネット＝カルーザー（木島訳）・前掲注 14）]において操作論証を擁護しようとする Caruso は、このようなケースを提示しようとしている。この点については、高崎・前掲注 34) 54 頁以下も参照。

73) DENNETT & CARUSO, *supra* note 15, at 85 [Dennett] [デネット＝カルーザー（木島訳）・前掲注 14) 153 頁 [デネット]]。

74) 拙稿「自由なき世界に刑罰はあり得るか——自由意志と（刑事）責任の関係について（1）」神奈川法学 56 巻 1 号 89 頁（2023 年）。

概念も、各々の欲求を正当化するための道具立てにすぎないかもしれないのである⁷⁵⁾。しかし、このような各々の欲求を正当化するために「自由意志」概念を直観によって定義するということは、「責任」というもののあり方にも関係しているかもしれない。何者かに行為の「責任」を負わせたいという欲求とそれに基づく実践が先にあり、それを正当化するために当該者を自由な行為者であると宣言しなければならないからこそ、「自由意志」を定義しなければならなくなっているとも考えられるのである。そうであれば、自由は責任のための必要条件ではなく、逆に、自由意志の下になされた行為だから責任を負うという責任概念を定立する結果、論理的に要請される社会的虚構に他ならないとも主張し得よう⁷⁶⁾。

(未完)

操作論証に関して脱稿後に、Gabriel De Marco & Taylor W. Cyr, *Manipulation Cases in Free Will and Moral Responsibility, Part 1: Cases and Arguments & Part 2: Manipulator-focused responses*, 19 (12) PHILOSOPHY COMPASS 2024 に接した。

※ 本研究は、JSPS 科研費 JP22K13302 (若手研究「刑事立法の限界としての責任主義の再検討」) の助成を受けたものである。

75) 稲荷森・前掲注 11) 13 頁。

76) 小坂井敏晶『増補 責任という虚構』244-245 頁 (ちくま学芸文庫・2020 年)。