

Title	構造改革に関する政策シミュレーション分析：2000年代初頭の日本について
Author(s)	北浦, 義朗
Citation	大阪大学, 2008, 博士論文
Version Type	
URL	https://hdl.handle.net/11094/49071
rights	
Note	著者からインターネット公開の許諾が得られていないため、論文の要旨のみを公開しています。全文のご利用をご希望の場合は、 〈a href="https://www.library.osaka-u.ac.jp/thesis/#closed"〉 大阪大学の博士論文について 〈/a〉 をご参照ください。

Osaka University Knowledge Archive : OUKA

<https://ir.library.osaka-u.ac.jp/>

Osaka University

氏名	きた 北	うら 浦	よし 義	あき 明
博士の専攻分野の名称	博 士 (経済学)			
学位記番号	第 2 1 7 2 7 号			
学位授与年月日	平成 20 年 3 月 25 日			
学位授与の要件	学位規則第 4 条第 1 項該当 経済学研究科経済学専攻			
学位論文名	構造改革に関する政策シミュレーション分析 —2000 年代初頭の日本について—			
論文審査委員	(主査) 教授 齊藤 慎			
	(副査) 教授 山田 雅俊 准教授 赤井 伸郎			

論 文 内 容 の 要 旨

本論文は科学的知見に基づいた政策立案を行うとの問題意識のもとで、第 1 部で事前評価に焦点を当てた政策シミュレーション分析を行っており、また第 2 部では財政的效果のみではなく経済全体としての影響を測定するために動学的な応用一般均衡モデルを用いている。

全体は、全 2 部 6 章から構成される。第 1 部は 4 章からなり、日本が高齢社会に備えるべき社会保障・財政制度の構造改革の政策シミュレーション分析を行っている。第 1 章では社会保障制度を負担面から捉え、国民健康保険料の地域間公平性のシミュレーション分析を行っている。第 2 章では社会保障制度を給付面から捉え、介護保険給付費の将来推計を都道府県別に行っている。第 3 章では社会保障制度が公費負担を通じて財政に与える影響を考慮し、分立した日本の年金制度を一元化した場合に税・保険料・公債を合わせた負担に関するシミュレーションを行っている。第 4 章では財政構造改革を歳出面から捉え、公務員人件費の削減可能性の分析を行っている。これまでの社会保障制度改革の影響に関する先行研究では一つの社会保障制度内での分析に留まるものが多いが、年金・医療・介護の各制度が公費負担を通じて財政部門へ与える影響、国民負担への影響を分析した点に特徴が認められる。今後の高齢化の進展により、年金・医療・介護の給付が増大するのみならず、公費負担を通じて財政赤字をも増大させ、潜在的な国民の負担が増すことを実証的に明らかにしている。第 2 部は全 2 章からなり、税・財政改革の経済厚生への影響を応用一般均衡分析の手法を用いて評価している。第 5 章では地球温暖化が深刻化する中、既存のエネルギー関連税の炭素抑制効果と、これらの税を炭素従量のグリーン化をした場合の厚生分析を行っている。第 6 章では、日本の財政の持続可能性のため、動学的な応用一般均衡モデルを用いて、どのような規模の財政改革が必要か歳出・歳入の両側面から検討している。第 2 部における研究の新たな視点は、先行研究では時系列分析によって明らかにされた既存のエネルギー関連税の潜在的な温暖化効果ガス抑制効果を一般均衡の枠組みで測定した点にある。分析の結果、既存のエネルギー関連税は 0.9% 程度の CO₂ 排出抑制効果を持っており、これらの税を炭素従量税に切り替えることでさらに 0.2% の CO₂ 抑制効果があるとの結果を得ている。

論文審査の結果の要旨

本論文の主要な貢献は以下の3点にあると認められる。第1には、政策効果を事前に測定し、現実の政策立案に役立てるとの実践的な立場からの研究を行っている点である。第2に、それぞれ個別に議論されることの多い社会保障および財政をリンクさせ、さらには経済的効果も含むモデル設定により、総合的な効果の把握に努めていることである。第3に、従来のモデルでは十分に考慮されていなかった現実の年金制度や所得税制度を詳細に反映させた動学的な応用一般均衡モデルを構築し、移行過程の分析に焦点を当て分析を行った結果、興味深い結果を得ていることである。得られた結果は全体として、これまでになされた分析に新たな知見を付け加えており、現実の政策形成上の貢献も大きい。以上のことから、本論文は博士（経済学）の学位に十分に値するものと判断する。