

INTELIGÊNCIA ARTIFICIAL E RESPONSABILIDADE CIVIL: ENQUADRAMENTO

Henrique Sousa Antunes¹

1. CONSIDERAÇÕES GERAIS

A transposição das características da inteligência humana para processos automatizados de interação com o meio ambiente não é, certamente, uma novidade de agora. O que o tempo presente e o futuro imediato trazem à sociedade é, no entanto, a sofisticação técnica e a escala que tornam incontornável a análise das múltiplas dimensões em que a inteligência artificial desafia os quadros jurídicos clássicos que, algum modo, foram servindo para regular as inovações tecnológicas verificadas. Sob a forma de agentes virtuais ou com materialização física, humanoide ou não, as várias expressões da inteligência artificial são já, na atualidade, um vetor da existência humana e condicionarão, de forma ainda mais nítida, a vida na Terra.

Veículos terrestres, marítimos ou aéreos autónomos, veículos espaciais, agentes de *software* na informação ou na contratação, robôs lúdicos, robôs de assistência, robôs terapêuticos, robôs médicos, aplicações digitais diversas na área da saúde, robôs de substituição no mercado de trabalho, a Internet das coisas são algumas evidências da mudança de paradigma na existência humana. A substituição de relações interpessoais por relações entre o homem e a máquina ou entre máquinas terá manifestações cada vez mais abrangentes na singularidade de cada um de nós.

Em nosso entender, as implicações nos regimes de responsabilidade civil serão, no essencial, a expressão de uma tendência aparentemente contraditória nos seus termos: as

¹ Professor Associado da Faculdade de Direito da Universidade Católica Portuguesa. Estas notas foram entregues para publicação nos Estudos de Homenagem ao Senhor Dr. Rui Pena.

novas tecnologias aproximam os utilizadores, mas diluem as identidades dos agentes responsáveis. A realidade obrigará à revisão dos pressupostos clássicos da responsabilidade civil.

Desde logo, o nexos de causalidade. O anonimato que as novas tecnologias permitem exigem a alteração dos critérios tradicionais que assentem na identificação do autor da lesão. A responsabilidade deverá estender-se, de forma inequívoca, aos agentes que tão-só colaborem na prática do dano ou a facilitem. O proveito económico associado aos serviços que prestam permite vinculá-los ao dever de indemnizar. A nova realidade tecnológica reforçará a necessidade de regimes fundados em modelos económicos de causalidade ou em esferas de risco. E reforçará, também, a utilidade das presunções de causalidade ou da facilitação do ónus da prova a esse respeito e, ainda, da responsabilidade solidária.

E, claro, a culpa. O anonimato do autor da lesão e a extensão da responsabilidade a terceiros é a evidência da adequação da responsabilidade objetiva a este contexto. Para essa solução contribui, ainda, o desconhecimento sobre as consequências concretas das novas tecnologias e a tutela que a responsabilidade civil deve permitir ao lesado. A solução da transferência do dever de indemnizar para sistemas de seguro obrigatório ou facultativo ou, mesmo, regimes de segurança social, em qualquer dos casos financiados, essencialmente, por contribuições económicas das empresas produtoras das novas tecnologias, é a resposta desejável ao alargamento da responsabilidade objetiva. Esta opção não deve, porém, perder de vista que a imputação do dever de indemnizar a um comportamento censurável é a matriz da responsabilidade civil. De forma a estimular as condutas adequadas e a prevenir o risco de uma desresponsabilização dos agentes mediante a contratação do seguro, afigura-se justificado estabelecer consequências indemnizatórias diversas em função do grau de culpa do lesante.

Ainda no contexto da culpa, as presunções e a necessidade de prova da ausência de uma conduta censurável poderão ajudar a identificar o autor da lesão. Crê-se, também, sensata a indicação de padrões de comportamento que auxiliem o julgador na determinação do comportamento do *bonus paterfamilias*.

E o dano. A massificação das novas tecnologias reforçará a padronização dos danos e, assim, acrescida relevância deverá ser atribuída à tutela coletiva dos direitos, em sede

contratual e extracontratual. Ainda, a regulamentação mais detalhada da responsabilidade pela violação dos regimes de proteção de dados ou da privacidade é uma tarefa dos tempos mais próximos. Julgamos que os temas justificarão a autonomização de regimes e, sem dúvida, a necessidade de uma maior sensibilização na fixação de danos não patrimoniais e na adoção firme de uma lógica preventivo-sancionatória.

2. A POSIÇÃO DA COMISSÃO EUROPEIA

A Comissão Europeia publicou, no passado dia 25 de Abril, um documento de trabalho sobre o tema (*Liability for emerging digital technologies – SWD(2018) 137 final*). Em traços muito breves, a necessidade de reflexão encontra o seu fundamento, simultaneamente, na tutela do lesado e na exigência de certeza jurídica em benefício dos produtores e prestadores de produtos e serviços de tecnologia digital.

O documento procura identificar os desafios que as novas tecnologias colocam à responsabilidade civil, salvaguardando a importância das regras sobre a segurança dos produtos. A responsabilidade do produtor e os direitos nacionais de responsabilidade servem de orientação, à luz das implicações que, nesse âmbito, têm a interdependência de engenhos e/ou aplicações, a progressiva autonomia das tecnologias consideradas e a essencialidade da recolha, através de sensores, e do processamento, mediante algoritmos, de dados. A análise toma por referência *case studies* em matéria de inteligência artificial e de Internet das coisas.

Imagine-se a utilização de um veículo aéreo não tripulado. Considere-se a hipótese de um drone que é usado para a entrega de uma encomenda. O aparelho é dotado de autonomia plena, compreendendo, nomeadamente, a descolagem, a definição da rota, a prevenção dos obstáculos e a aterragem. As lesões causadas pela queda do drone ou da encomenda, ou por um embate contra outro veículo ou coisa diversa, são equacionáveis em face das regras de responsabilidade civil pelos danos imputados à utilização de uma aeronave e das normas sobre a responsabilidade civil do produtor. Considerando a natureza objetiva de ambas as responsabilidades, o lesado beneficia já de uma proteção efetiva.

E quanto aos veículos de circulação terrestre autónomos? A conjugação de regimes de responsabilidade sem culpa, aplicáveis ao produtor e ao detentor do veículo, parecem oferecer a mesma garantia de indemnização.

Diferente é a resposta acerca dos danos associados à Internet das coisas ou a ciberataques. A impossibilidade ou dificuldade de identificação do lesante constitui uma séria limitação ao exercício da responsabilidade.

No ecossistema de uma casa inteligente, tome-se o exemplo de um detetor de fumo que, recolhendo dados através de sensores incorporados, emite um aviso ao proprietário ou a um quartel de bombeiros sobre a existência de um foco de incêndio. O detetor pode, ainda, comunicar com outras aplicações da casa, como portas inteligentes, forçando a sua abertura de modo a permitir o acesso dos bombeiros. A quem imputar a responsabilidade na ausência do alerta devido? Sabendo que a atuação do detetor depende da transmissão dos dados recolhidos a uma aplicação, que os analisa, e que os produtores ou os prestadores do engenho, do sistema de análise de dados e dos serviços de Internet são diferentes, na ausência de determinação da causa da falha, a que agente deve ser exigida a indemnização?

Em caso de ciberataque, é da própria natureza da atuação o anonimato. Nesse caso, seria adequado ponderar a responsabilidade do produtor, em resultado da falta de adequadas medidas de segurança do produto. Afigura-se, porém, difícil definir, naquele contexto, o que é a segurança com que legitimamente se pode contar na sua articulação com as atualizações de *software*. Será um produto defeituoso apenas porque não permite atualizações? A noção de defeito, além da segurança, compreende, ainda, um objetivo de defesa? Pode a exceção relativa ao estado dos conhecimentos científicos e técnicos ser aplicável? Entende-se possível que o produtor invoque a inexistência de uma vulnerabilidade do *software* ao tempo em que o produto foi colocado em circulação.

A identidade dos responsáveis, a noção de defeito ou a exclusão de responsabilidade estão entre os tópicos que a Comissão Europeia elegeu para o debate que entende promover acerca do impacto das novas tecnologias sobre a responsabilidade civil. Outros temas são, ainda, destacados pela Instituição. A propósito da responsabilidade do produtor, a noção de produto, assente em coisa móvel, na sua relação com o *software*, o conceito de produtor, em razão da dúvida sobre a medida em que o fabricante mantém

um controlo sobre as características do produto no contexto das tecnologias digitais emergentes, a limitação das lesões atendíveis aos danos físicos ou materiais ou, a respeito destes últimos, a coisa destinada e usada em consumo privado, e a um prejuízo mínimo de quinhentos euros.

Acerca dos sistemas de responsabilidade civil em geral, anuncia a Comissão Europeia os seguintes desafios: a indagação sobre a bondade da aplicação do conceito de responsabilidade de um vigilante, ou similar, às novas tecnologias, designadamente à inteligência artificial; a ponderação entre uma responsabilidade fundada na culpa ou de natureza objetiva; a decisão sobre se, e em que medida, a possibilidade ou a impossibilidade de evitar o dano interfere com a definição da responsabilidade, considerando, em especial, a autonomia associada às novas tecnologias; a formulação dos termos da responsabilidade de um utilizador ou de um produtor no caso de um ciberataque anónimo, aceitando, contudo, que a demonstração de uma atuação diligente no uso ou na manutenção/produção do bem afetado exclua a responsabilidade; a determinação do ónus da prova a respeito da culpa, do defeito ou de outras condições de responsabilidade; a reflexão sobre o alargamento dos danos indemnizáveis aos danos económicos puros (pense-se, por exemplo, nos prejuízos causados pela disrupção de algoritmos de transação em bolsa) e aos danos não patrimoniais (neste contexto, abrangendo a eventual indemnização de pessoas coletivas), e a propósito do estabelecimento de limiares ou limites máximos de indemnização; a escolha dos critérios para o exercício do direito de regresso entre os responsáveis; a eventual contratação de um seguro obrigatório de responsabilidade civil, em paralelismo com o regime da utilização de automóveis.

3. TESTANDO AS REFLEXÕES: OS ROBÔS E O DIREITO PORTUGUÊS

O percurso de reforma da responsabilidade civil em razão das novas tecnologias será, certamente, longo. Diversas fases se adivinham nesse caminho. Serve de ilustração relevante o tema dos *robôs*, por referência ao direito português.

São várias as definições possíveis de robô, mas, sem entrar na discussão concreta do tema, parece-nos que na incorporação de um programa (*software*) numa estrutura física (*hardware*) que interage com o meio ambiente descobrimos os critérios elementares do seu conceito. Em Resolução de 16 de fevereiro de 2017, o Parlamento Europeu colocou

a regulação da robótica pelo direito civil entre as prioridades do legislador. Neste âmbito, adquire particular relevância a questão do dever de indemnizar na ótica dos danos causados pelo robô.

Afigura-se necessário olharmos para os diferentes graus de desenvolvimento da inteligência artificial. Na fase em que nos encontramos é, sobretudo, a falta de autonomia genérica dos robôs que define os termos do enquadramento aplicável. O robô é, ainda, um produto da criação e da manipulação humanas. A dependência material relativamente à pessoa física parece afastar a expansão do conceito de pessoa que encontra na abstração o seu fundamento.

Enfim, o desafio a que nos propomos é duplo. Como configurar, na atualidade, a responsabilidade pelos danos causados por robôs? Depois, se o aperfeiçoamento da inteligência artificial levar a uma autonomização sofisticada dos robôs pode esse horizonte justificar a conceção de uma responsabilidade civil dos agentes automatizados, com exigências próprias? Constituirá, no fundo, uma expressão da personalidade eletrónica ou de um estatuto próprio dos robôs?

Serve o facto voluntário como primeiro pressuposto da responsabilidade civil. O conceito de responsabilidade constitui uma expressão da autodeterminação do ser humano. A liberdade de escolha, o exercício de uma faculdade de opção, legitima a sanção indemnizatória aplicada ao lesante.

O direito português estabelece um princípio geral de responsabilidade civil fundada na culpa, tipificando as hipóteses em que o dever de indemnizar prescinde de um juízo de censura ao comportamento do agente (artigo 483.º do Código Civil). Assim, em regra, é necessário o preenchimento das condições que permitem a demonstração da culpa do lesante.

A lei refere-se à imputabilidade do autor como juízo preliminar da reprovação do comportamento lesivo. Só responde pelas consequências do facto danoso quem for capaz de entender e querer no momento em que a lesão foi praticada (artigo 488.º, n.º 1, do Código Civil).

Numa primeira fase de desenvolvimento da inteligência artificial, os robôs carecem de imputabilidade. As reações que condicionam os seus comportamentos são programadas, faltando, pois, o entendimento e uma vontade de ação próprios. Neste

patamar de evolução da inteligência artificial, ao robô associa-se uma atitude mecânica, automatizada, pelo que a disrupção dos procedimentos pré-definidos é a causa do dano. A lesão não pode ser procurada num processo intelectual e volitivo autónomo. A imputabilidade subjetiva só é descoberta na heteronomia da pessoa física que aparece associada à existência ou à atuação do robô. Falta ao robô uma consciência de si próprio e da relação com os outros.

No tempo presente, a responsabilidade continua a ser humana e é no título que relaciona a pessoa com o robô que o fundamento do dever de indemnizar é descoberto. Segundo o Parlamento Europeu, relevam como situações em que a lesão do robô pode ser atribuída a um comportamento humano as hipóteses em que a pessoa se apresenta como fabricante, operador, proprietário ou utilizador.

Vejamos as diferentes hipóteses. O reconhecimento da falta de autonomia dos robôs justifica que a responsabilidade do agente humano seja excluída do enquadramento em regimes que pressupõem uma relação intersubjetiva. O dever de indemnizar é, pois, fundado em ação própria, em comportamento pessoal, de natureza ativa ou omissiva. Parece, assim, inadequado falar em regimes de responsabilidade solidária ou subsidiária ou de responsabilidade por facto de terceiro. O lesante ou o devedor servem-se de uma coisa, perigosa ou não, e, no decurso da sua atividade causam danos a terceiro. É nesse contexto que a responsabilidade é ponderada.

A imputação de danos ao fabricante é, hoje, possível com o regime da responsabilidade civil do produtor. Trata-se de uma forma de responsabilidade objetiva, ou seja, sem culpa. Reconhece-se, porém, as limitações do seu alcance (nesse sentido se pronuncia, designadamente, o Parlamento Europeu – considerandos AH e AI). Desde logo, a exigência de um defeito de fabrico do robô. O produto que determina a responsabilidade do fabricante nos termos assinalados deve ser defeituoso.

O que fazer, pois, quando o robô causa danos no exercício regular da sua tarefa, ou seja, sem que a lesão resulte de um desvio à segurança exigível, considerando a apresentação do produto, a utilização razoável que dele possa ser feita e o momento da sua entrada em circulação (parte-se da noção de defeito dada pelo artigo 4.º, n.º 1, do Decreto-Lei n.º 383/89, de 6 de novembro)? Acresce que o defeito do produto e a relação de causalidade entre esse defeito e os danos causados devem ser provados pelo lesado. É

intuitivo que a sofisticação do desenvolvimento tecnológico e, em especial, da inteligência artificial convertem o ónus da prova em exigência acrescida, de demonstração muito difícil. O próprio conceito de defeito parece aprisionado a escolhas éticas de programação (entre dois ou mais bens em perigo, humanos ou não humanos, que bem ou bens sacrificar?).

Como operador ou utilizador de um robô, o agente humano está, certamente, submetido ao regime geral da responsabilidade civil contratual ou extracontratual. Tal significa associar o dever de indemnizar a um comportamento censurável. No plano aquiliano, onerando o lesado com a prova da culpa do autor da lesão (artigo 487.º, n.º 1, do Código Civil), o que, reitera-se, é, neste caso, solução pouco adequada a uma ponderação razoável das posições respetivas das partes perante o dano. Julga-se, porém, legítimo refletir sobre a aplicabilidade de regimes que invertem o ónus da prova, em benefício do lesado, ou que prescindem de um juízo de culpa para a imposição do dever de indemnizar. Neste âmbito, a disciplina das atividades perigosas merece destaque.

No direito civil português, o legislador estabeleceu um regime geral de responsabilidade com culpa presumida pelo exercício de atividades que, pela sua natureza ou pela natureza dos meios envolvidos, causem danos a terceiros (artigo 493.º, n.º 2 do Código Civil). No direito civil brasileiro, o dever de indemnizar nasce com independência de um juízo de censura ao comportamento do agente (artigo 927, § único: «Haverá obrigação de reparar o dano, independentemente de culpa, nos casos especificados em lei, ou quando a atividade normalmente desenvolvida pelo autor do dano implicar, por sua natureza, risco para os direitos de outrem»).

Os níveis de segurança que a regulação impõe (desde logo, a Diretiva 2006/42/CE do Parlamento Europeu e do Conselho, de 17 de maio de 2006, relativa às máquinas) obstarão, talvez, à qualificação da operação com robôs como uma atividade perigosa, julgando esta pela sua aptidão especial ao surgimento da lesão. Considere-se, no entanto, que, em nosso entender, a perigosidade deve, também, ser aferida pelo grau de envolvimento da atividade com os bens pessoais que serve. Quanto maior for a proximidade da conduta, nomeadamente pela sua reiteração, a bens existenciais, maior a probabilidade de um dano grave. E isso determina a sua perigosidade.

Comum aos operadores e aos utilizadores, também a responsabilidade fundada no incumprimento dos deveres de vigilância parece motivar o dever de indemnizar pelos danos atribuíveis ao uso de robôs. Destaca-se a disciplina da obrigação de reparar os prejuízos causados pela imputação da lesão à falta de vigilância de coisa ou animal (artigo 493.º, n.º 1, do Código Civil). Enquanto ao robô faltar personalidade jurídica, a sua natureza confundir-se-á com uma dessas duas realidades. Afigura-se, assim, desajustado configurar a responsabilidade do utilizador pelos danos causados por um robô no plano da responsabilidade das pessoas obrigadas à vigilância de outrem (artigo 491.º do Código Civil português).

Ressalva-se, porém, que, em tempo que não se crê muito distante, a interação entre o robô e o indivíduo, designadamente no exercício de atividades que impliquem com as emoções do utilizador, determinará um outro olhar da pessoa acerca do robô. A conclusão parece evidente com a humanização da forma. A sensibilidade coletiva cedo rejeitará a aparência de escravidão que a relação descrita sugere.

Na ausência da personificação e da atribuição das inerentes capacidades jurídicas, um regime equiparável ao dos animais julga-se configurável. Nessa hipótese, o utilizador responderia nos mesmos termos de um obrigado à vigilância de animal. Tomando como referência o direito português, o dever de indemnizar encontraria fundamento na responsabilidade subjetiva, embora beneficiando o lesado da culpa presumida do lesante (artigo 493.º, n.º 1, do Código Civil).

O utilizador pode, no entanto, ser especificado como titular de um direito, real ou pessoal, que o habilita a usar o robô no interesse próprio. É, desde logo, o exemplo do proprietário. Nesse caso, a lei portuguesa estabelece para o detentor uma responsabilidade acrescida. Pensando nos animais, prevê a lei o dever de indemnizar, sem culpa, os danos associados ao perigo especial que envolve a sua utilização (artigo 502.º do Código Civil). A transposição deste regime para a hipótese da lesão causada por um robô não parece inteiramente satisfatória. Entre a definição de uma tipologia de danos correspondente à ação de um robô, exigência da disciplina referida, e a limitação da exoneração de responsabilidade aos casos de força maior, regime estabelecido para os acidentes causados por veículos (artigos 503.º a 508.º do Código Civil), muito mais apropriada parece a aplicação destas últimas normas.

A responsabilidade pelos danos causados por animais requer a determinação das lesões típicas da espécie considerada. Ora, a progressão científica da autonomia dos robôs parece dificilmente conciliável com a definição de pressupostos ancorados no tempo. A tipicidade exige a estabilidade dos factos a ela referidos e, por natureza, a robótica é uma ciência em evolução rápida.

A utilização de robôs replica os problemas identificados na mecanização da circulação, designadamente com veículos automóveis. Em ambos os casos, a máquina estende as capacidades humanas para além das limitações físicas do seu utilizador. Desenhado o espaço para o homem, a máquina alargou a esfera de riscos a que este está sujeito. E nessa esfera encontramos riscos mecânicos e riscos pessoais. Nesses termos, o rebentamento de um pneu ou uma síncope cardíaca impõem o dever de indemnizar.

No artigo 503.º do Código Civil, o legislador traça a fronteira da responsabilidade a partir dos riscos próprios do veículo. O artigo 505.º do mesmo diploma esclarece que a exclusão da responsabilidade por referência aos riscos a que o acidente é imputado encontra fundamento numa «causa de força maior estranha ao funcionamento do veículo». Assim, só a prova de que um facto alheio à máquina causou o dano exclui a responsabilidade do detentor. O dever de indemnizar desprende-se de uma tipologia de riscos, como acontece com a responsabilidade pela utilização de animais, para encontrar o seu fundamento na imputação da lesão a qualquer vicissitude ligada ao veículo.

Aliás, é com este sentido amplo que a doutrina e a jurisprudência vêm interpretando a exclusão da responsabilidade do detentor em razão de culpa do lesado. E outra não poderá ser a resposta quando um facto de terceiro contribuiu para a lesão. À lógica da absorção do risco pela culpa substitui-se, hoje, o princípio da concorrência da culpa com o risco.

Interessante é, a este propósito, observar que a posição do Parlamento Europeu sobre a responsabilidade pelos danos causados por robôs acompanha a equivalência com a responsabilidade pelos acidentes com veículos de circulação terrestre. A resolução tomada evidencia a bondade da solução que se descreveu, mesmo quando se crê partir de pressupostos errados.

Pronunciando-se em sentido favorável à consagração de seguros obrigatórios, lê-se: «57. (...) ao contrário do que acontece com o regime de seguros para a circulação

rodoviária, em que os seguros cobrem os atos e as falhas humanas, um regime de seguros para a robótica deveria ter em conta todos os elementos potenciais da cadeia de responsabilidade». Diversamente do que se afirma, o seguro obrigatório de responsabilidade civil automóvel cobre, necessariamente, os danos que descobrem a sua origem na operação da máquina, sem que a lesão seja, pois, imputável a um ato ou a uma falha humana.

A equiparação do regime da responsabilidade pelos prejuízos emergentes da atuação dos robôs à responsabilidade por acidentes com veículos de circulação terrestre tem justificação no tempo presente. Segundo o Parlamento Europeu, «(...) pelo menos na fase atual, a responsabilidade deve ser imputada a um ser humano, e não a um robô» (princípio 56). Precavendo os riscos associados ao desenvolvimento da autonomia dos robôs, considera aquela Instituição que o legislador pode convocar a responsabilidade objetiva: «57. (...) uma possível solução para a complexidade de atribuir responsabilidade pelos danos causados por robôs cada vez mais autónomos pode ser um regime de seguros obrigatórios, conforme acontece já, por exemplo, com os carros». Lembra-se que o Parlamento Europeu se refere a «todos os elementos potenciais da cadeia de responsabilidade» (princípio 57). A exclusão do dever de indemnizar e da consequente cobertura desse dever pelo seguro obrigatório é aferida pela ausência de qualquer contribuição do binómio detentor-máquina para os danos. Tão-só quando a utilização do robô fosse totalmente indiferente à lesão causada seria de admitir o afastamento da responsabilidade.

Julga-se importante sublinhar que a referência à autonomia progressiva dos robôs reforça a justificação de uma disciplina de responsabilidade sem culpa do detentor, mas, sem que, para o Parlamento Europeu, constitua um paradoxo, instrui, também, a reflexão sobre a adequação da mutação do paradigma da responsabilidade humana para a responsabilidade do robô.

Consideramos, porém, que é na ampliação das capacidades humanas pela intervenção de um auxiliar mecânico ao exercício da atividade do detentor respetivo que a analogia com a responsabilidade pelos danos imputáveis à utilização de veículos de circulação terrestre encontra assento. Só hoje conhecemos veículos autónomos e, no entanto, a responsabilidade pelos acidentes com aqueles veículos tem natureza objetiva há décadas. O seguro não é, pois, uma resposta à autonomia do objeto. O risco é, antes, identificado

na automatização dos procedimentos, nas falhas mecânicas, e na sua interação com o ser humano.

Na medida em que os robôs adquiram, progressivamente, autonomia o debate jurídico transita da adequação de um regime de responsabilidade objetiva pensado em função de um risco para a fixação do patamar a partir do qual a responsabilidade é desvinculada do ser humano.

Parece-nos, então, desnecessária a referência à progressiva autonomização dos robôs para a construção de um sistema fundado numa lógica que recolhe, na sua centralidade, a responsabilidade objetiva por acidentes com veículos de circulação terrestre. O fundamento desta responsabilidade, reitera-se, está nos perigos do funcionamento da máquina, riscos da máquina ou da pessoa que a utiliza. As características essenciais do regime em apreço são acolhidas na proposta sobre a responsabilidade dos robôs: a criação de um seguro obrigatório de responsabilidade civil, a vinculação do proprietário à celebração do contrato respetivo e a previsão de um fundo de garantia.

A iniciativa do Parlamento Europeu insta, contudo, a Comissão Europeia a uma reflexão mais ampla sobre as soluções jurídicas possíveis. Fazendo-o, incorre, porém, em algumas ambiguidades quanto ao sentido das suas propostas:

a) o regime de seguros deve atender a «todos os elementos potenciais da cadeia de responsabilidade» (princípio 57). A afirmação responde à pretendida restrição do seguro obrigatório em matéria de acidentes de viação a lesões imputáveis a causas humanas. Como interpretar a contraposição?

- em primeiro lugar, excluindo a natureza subjetiva da responsabilidade (equacionada no considerando AD). É, ainda assim, equívoca a distinção que o Parlamento Europeu faz entre a responsabilidade objetiva e a responsabilidade fundada na gestão de riscos (princípios 53 a 55). Admite-se que o último plano considerado permita repensar a causalidade e, de forma concomitante, a identificação dos sujeitos responsáveis pelos danos («55 – (...) a abordagem da gestão de riscos não se concentra na pessoa que “atuou de forma negligente” como individualmente responsável, mas na pessoa que é capaz, em determinadas circunstâncias, de minimizar os riscos e de lidar com os impactos negativos»);

- em segundo lugar, crê-se que a indicação dos atos e falhas humanas tem como referência o condutor, permitindo, pois, a contraposição estender a contratação de seguros obrigatórios ao fabricante, ao programador e ao utilizador;

b) a exigência de seguro, nos termos indicados, é condicionada a uma avaliação da pertinência e da necessidade de tal regime para categorias específicas de robôs (princípio 59.a)). É questionável se essa limitação, desacompanhada, aliás, da sugestão de critérios de ponderação, não interfere, desde logo em abstrato, com a garantia da efetividade da indemnização, desenhada no princípio 52: «Considera que, seja qual for a solução jurídica aplicável à responsabilidade civil pelos danos causados por robôs em caso de danos não patrimoniais, o futuro instrumento legislativo não deverá nunca limitar o tipo ou a extensão dos danos a indemnizar nem as formas de compensação à parte lesada, pelo simples facto de os danos terem sido provocados por um agente não humano»;

c) num primeiro momento, o fundo de compensação parece desenhado para um fim de garantia: «58. Considera que, à semelhança do que acontece com os veículos motorizados, esse regime de seguros poderia ser complementado por um fundo de garantia da reparação de danos nos casos não abrangidos por qualquer seguro; insta o setor dos seguros a criar novos produtos e novos tipos de ofertas que estejam em linha com os avanços na robótica». E, no entanto, a ambição do Parlamento Europeu revela-se maior: «59.b) Garantir que os fundos de compensação não sirvam apenas para garantir uma compensação no caso de os danos causados por um robô não serem abrangidos por um seguro». Neste caso, falta esclarecer o que fundamenta a proposta: prevenção da insolvabilidade da seguradora? Financiamento de medidas de prevenção ou, mesmo, de precaução dos danos? Financiamento das entidades de fiscalização? Outros fins?;

d) a contribuição para o fundo de compensação ou a contratação conjunta de um seguro de responsabilidade pelos danos imputáveis a um robô são estimuladas com a contrapartida de uma limitação da responsabilidade do fabricante, programador, proprietário ou utilizador do robô (princípio 59.c)). Pretende-se estabelecer limites máximos de indemnização na hipótese de responsabilidade objetiva, preservando a aplicação das regras da responsabilidade civil com culpa? Em qualquer dos casos, procura-se evitar que a limitação da responsabilidade se converta num sacrifício dos interesses do lesado.

Eis algumas perguntas que a concretização da proposta na atualidade suscita. Neste tempo presente, torna-se, ainda, evidente que a emergência de determinados fenómenos de inteligência artificial obrigou o legislador a, desde já, atuar. Assim sucedeu na Alemanha a respeito da regulamentação da condução automatizada e das implicações éticas associadas a decisões tomadas por veículos autónomos. A iniciativa será, em breve, replicada na generalidade dos ordenamentos jurídicos.

A aquisição de uma capacidade genérica de ação sem dependência de uma instrução ou controlo humanos atribuirá ao robô o grau de autonomia suficiente para legitimar o debate sobre a revisão do seu estatuto jurídico. Da responsabilidade do ser humano transitamos para a responsabilidade do robô?

Julga-se desadequado colocar a questão em termos alternativos. A autonomia do robô não exclui a sua utilização ao serviço de um ser humano, em seu proveito pessoal ou económico. Não exclui, ainda, o dever de vigilância que deva ser exercido sobre a sua atividade.

Neste contexto, adquirem relevância os regimes que há pouco excluímos, baseados na intersubjetividade. Entre outros, a responsabilidade dos obrigados à vigilância de pessoa naturalmente incapaz, a responsabilidade do comitente e a responsabilidade do devedor pelos atos praticados pelos seus representantes ou auxiliares.

O que se escreve não olvida que, na ausência de identificação de uma relação de dependência com um ser humano, deve o direito ao lesado a responsabilização da entidade eletrónica. Deve o direito, porque é o próprio legislador a reconhecer a bondade da investigação em inteligência artificial e a necessidade de evitar que as soluções jurídicas comprometam as conquistas científicas no plano da robótica. Como declara o Parlamento Europeu, as normas sobre a responsabilidade, a transparência e a prestação de contas «não devem afetar o processo de investigação, de inovação e de desenvolvimento da robótica» (considerando U).

A afirmação de uma responsabilidade dos robôs pressupõe o reconhecimento da sua autonomia jurídica. Eis o primeiro passo, dado pelo Parlamento Europeu em proposta à Comissão Europeia: «Criar um estatuto jurídico específico para os robôs a longo prazo, de modo a que, pelo menos, os robôs autónomos mais sofisticados possam ser determinados como detentores do estatuto de pessoas eletrónicas responsáveis por sanar

quaisquer danos que possam causar e, eventualmente, aplicar a personalidade eletrônica a casos em que os robôs tomam decisões autônomas ou em que interagem por qualquer outro modo com terceiros de forma independente» (princípio 59.f)). Pretende-se, assim, ratificar a visão daqueles que, excluindo a associação da personalidade jurídica à radicalidade humana, veem na personificação tão-só uma técnica de imputação de direitos e de deveres determinada pela organização dos interesses sociais. Merece esta orientação acolhimento?

E que sentido atribuir à proposta de responsabilização por quaisquer danos? Será o risco da atuação de um robô maior do que o risco associado ao comportamento humano? A pergunta tem legitimidade, pois, como aceita o Parlamento Europeu, «em última instância, existe uma possibilidade de que, numa perspectiva a longo prazo, a IA (inteligência artificial) possa ultrapassar a capacidade intelectual humana» (considerando P). Escassas são as dúvidas quanto à possibilidade de transposição desse raciocínio para a resistência física ou a capacidade técnica dos robôs.

A opção por uma responsabilidade subjetiva, dependente de um juízo de culpa do lesante, encontraria assento nesse patamar em que se descobrem no robô capacidades superiores às do ser humano. Claro que sempre restará questionar a pertinência de um juízo de culpa se o robô se apresentar despido da dimensão ética da ação humana. Reconheça-se, porém, que a culpa tem, na responsabilidade civil, uma expressão racional importante, em razão da prevalência da função indenizatória. Agir como um bom pai de família implica, substancialmente, fazer escolhas sem a ressonância ético-moral que a distinção entre o dolo e a negligência traz ao direito penal. Nesse sentido, julga-se possível utilizar a responsabilidade subjetiva como fundamento do dever de indenizar do robô lesante, adaptando o conceito de imputabilidade às circunstâncias em apreço.

Afigura-se, no entanto, justificada a revisão da referência ao bom pai de família. Desde logo, a expressão tem uma conotação humana que não é replicável na aferição da culpa dos robôs. É um juízo técnico que determinará o comportamento exigível. Depois, em razão da sofisticação das capacidades identificadas e da subordinação da inteligência artificial aos interesses humanos, ao padrão da conduta exigível ao homem médio deve substituir-se a referência ao melhor comportamento possível do robô nas circunstâncias consideradas.

A consagração de um regime de responsabilidade objetiva dos robôs tem de ser devidamente fundamentada. Insiste-se na ideia de que a superação das capacidades humanas advoga em sentido contrário à previsão de um dever de indemnizar sem culpa. A criação de um sistema previdencial participa da lógica da autonomização do dever de indemnizar da apreciação da razoabilidade da conduta, admitindo até a compensação de danos sofridos por causas de força maior. A meio caminho parece situar-se o Parlamento Europeu. Prevê a criação de fundos de indemnização financiados por contribuições devidas no momento da colocação do robô no mercado ou de natureza periódica (princípio 59. d)). A responsabilidade do fundo pode, contudo, ser limitada: «Garantir que a ligação entre um robô e o seu fundo seja patente pelo número de registo individual constante de um registo específico da União que permita que qualquer pessoa que interaja com o robô seja informada da natureza do fundo, dos limites da respetiva responsabilidade em caso de danos patrimoniais, dos nomes e dos cargos dos contribuidores e de todas as outras informações relevantes» (princípio 59. e)).

Crê-se, enfim, que é todo um mundo novo sobre que importa refletir. Nesta ponderação, interessa, ainda, olhar para as lesões causadas ao robô. Negando a personalidade jurídica à entidade eletrónica, pode esta ser tratada como mera coisa, designadamente na ponderação sobre a indemnização de danos não patrimoniais sofridos pelo seu utilizador?

Servem os quadros clássicos do direito civil como critérios de referência para o debate. Acredita-se, porém, que os resultados serão mais do que vinho novo em odres velhos...