

ZURITA MARTÍN, I.: *La responsabilidad por los daños causados por los robots inteligentes como productos defectuosos*, Reus, Madrid, 2020, 248 pp.

Comentamos una obra que, si bien trata un tema que puede ya considerarse “clásico”, el de la responsabilidad civil por los daños causados por productos defectuosos, lo hace desde un punto de vista totalmente novedoso y de gran actualidad, como es el resultante de que esos “productos defectuosos” sean los denominados robots inteligentes. Se plantea así si podemos entender la inteligencia artificial como un producto defectuoso y si la vigente normativa sobre responsabilidad por productos defectuosos puede considerarse adecuada respecto de los daños causados por los robots inteligentes, realizándose una evaluación del cuerpo de leyes y normas y resoluciones europeas aplicada a la robótica.

El libro que ahora recensionamos es obra de la Profesora Isabel Zurita Martín, Catedrática de la Universidad de Cádiz y actual Decana de su Facultad de Derecho, que cuenta con una larga trayectoria de atención al estudio de la responsabilidad civil que ahora centra en este novedoso ámbito.

Como dice la Profesora Zurita en el capítulo introductorio, nos encontramos actualmente con un avance de la tecnología tan imparable como vertiginoso, transformación que no se ha producido en el campo del Derecho. Los legisladores necesariamente han de ser más reflexivos ante los cambios, pero los ordenamientos jurídicos también han de dar respuesta a los problemas que ahora van apareciendo derivados de las tecnologías robóticas. La robótica es ya una ciencia del presente, y se vislumbra un aumento exponencial de su importancia y de sus efectos o desestabilizantes, entre los que destaca la respuesta que debe dársele en el ámbito de la responsabilidad civil, materia en la que la autora considera que es preciso ya una expresión del legislador. En concreto, el estudio ahora comentado examina la adecuación de la vigente normativa por productos defectuosos a los daños causados por robots, y especialmente las resoluciones judiciales de las dos últimas décadas y la aplicabilidad de su doctrina al campo de la robótica.

Dicho estudio se desarrolla en cinco capítulos sustantivos, precedidos por la mencionada introducción, y un anexo jurisprudencial.

En el capítulo segundo, primero de los sustantivos, se abordan los conceptos previos cuyo conocimiento es necesario para poder entrar al tratamiento del objeto de estudio y aportar soluciones jurídicas óptimas al problema de la determinación de la responsabilidad civil por los daños causados por las máquinas

---

1 Ya de 2004 es su trabajo “Evolución jurisprudencial en materia de responsabilidad civil por productos y servicios defectuosos”, RDPatr., vol. 12, 2004, pp. 533-555.

inteligentes. Se contemplan así los conceptos técnicos de inteligencia artificial y robótica, y su relación con la responsabilidad civil.

Un robot puede presentar diversos grados de sofisticación, dependiendo básicamente de la autonomía y la inteligencia, que inciden particularmente en el marco de la determinación de la responsabilidad civil. Básicamente, los sujetos responsables por los daños que se puedan derivar de su funcionamiento pueden agruparse en dos categorías: fabricantes y usuarios, y aquí se destaca la necesidad de contar con un nuevo marco normativo que dé respuesta específica a cuál debe ser la solución más idónea para atender los intereses de cada agente involucrado y a quién se le puede imputar la responsabilidad por los daños causados por el comportamiento impredecible del robot, pues a partir de un cierto nivel de automatización resulta inviable afirmar con seguridad si las acciones que a través de un sistema así se desencadenan provienen del usuario de tal sistema y le son imputables, de modo que es cada vez más complicado identificar sujetos concretos como responsables de ciertos daños, ante lo que cabe plantearse si el Derecho Civil vigente cuenta con recursos suficientes para resolver las cuestiones de imputación de responsabilidad.

El capítulo tercero se centra en las previsiones de cuál puede ser el tratamiento jurídico de los problemas derivados de la robótica en la Unión Europea. Si bien el Derecho de daños venía resultando adecuado, la cada vez mayor complejidad de las estructuras y sistemas robóticos ha hecho que los ordenamientos jurídicos empiecen a revelarse insuficientes para responder eficazmente a las cuestiones que surgen y satisfacer los intereses de todos los colectivos afectados. En este punto, la autora dedica especial atención a la Resolución del Parlamento Europeo de 16 de febrero de 2017, que recogió recomendaciones destinadas a la Comisión sobre normas de Derecho civil sobre robótica, y al Dictamen del Comité Económico y Social Europeo (CESE) de 31 de mayo de 2017, sobre “inteligencia artificial: las consecuencias de la inteligencia artificial para el mercado único (digital), la producción, el consumo, el empleo y la sociedad”, que la autora valora muy positivamente.

El capítulo cuarto del libro estudia los sistemas de responsabilidad civil en los que enmarcar los daños causados por los robots, analizando los posibles enfoques tenidos en cuenta por el Parlamento Europeo al proponer a la Comisión, en su Resolución de 2017, la consideración de emitir un instrumento legislativo: el de la responsabilidad objetiva y el de la gestión de riesgos.

En relación con la primera, la autora entiende que las dificultades probatorias de la culpa hacen inapropiado el sistema de responsabilidad subjetiva en el sector de las máquinas inteligentes, lo que hace que el Parlamento Europeo haya abogado por la adopción de un sistema de responsabilidad objetiva, que pueda dejar indemne a

la víctima de los daños producidos por una máquina que puede llegar a actuar de forma autónoma e impredecible, si bien no carece de inconvenientes que hacen que no se contemple como una solución completamente óptima, abogándose por la aplicación por analogía de los regímenes tradicionales del Código Civil sobre responsabilidad por hecho ajeno o derivada de la propiedad de las cosas, y la aplicación de normas sobre responsabilidad objetiva en sectores específicos.

El Parlamento Europeo también consideró como solución alternativa la adopción de un sistema de gestión de riesgos, en especial dado el freno que un sistema de responsabilidad objetiva supondría para la innovación tecnológica. Se asume que cualquier empresa debe contar con una adecuada y efectiva política de gestión de riesgos, que ha de desarrollarse en distintas etapas de identificación y análisis de contingencias, hasta culminar con el diseño de las soluciones posibles a cada tipo de riesgo. Así, el sistema de gestión de riesgos se dirige a la determinación del nivel de riesgo aceptable en función del principio de precaución, del que no derivaría responsabilidad civil, que sí nacería, en principio, de adoptarse un régimen de responsabilidad puramente objetiva.

El quinto capítulo se centra en la responsabilidad por los daños causados por productos defectuosos, recogiendo la parte más sustancial y extensa del libro ahora comentado. En esta materia, como señala la mencionada Resolución del Parlamento Europeo de 2017, se cuenta con la Directiva sobre responsabilidad por los daños causados por productos defectuosos, si bien cabe considerar su posible insuficiencia para cubrir la responsabilidad extracontractual en el ámbito de la robótica.

En tal sentido, la autora realiza un profundo estudio de las principales directrices de la Directiva y su trasposición al ordenamiento español, inicialmente a través de la Ley 22/1994 y hoy ubicada en el Texto Refundido de la Ley General para la Defensa de los Consumidores y Usuarios, poniéndolas en conexión con las peculiaridades de la robótica. La Profesora Zurita entiende que los robots entrarían en el ámbito de aplicación de esta normativa.

En lo referente a la “defectuosa” de los productos, como señala la autora, la amplia gama de defectos de que puede adolecer un robot facilita su subsunción en el concepto de producto defectuoso y en el ámbito objetivo de protección de esta normativa, si bien la inseguridad del producto deberá pasar por la delimitación de la “expectativa razonable” de seguridad del usuario, que esperaría que los productos cumplan con los criterios de riesgo-utilidad.

Además, ha de tenerse en cuenta que se atribuye la carga probatoria del defecto al perjudicado por los daños, lo que ha provocado una doctrina jurisprudencial de interpretación amplia de esa prueba, admitiéndose en ocasiones simples

presunciones, si bien en otras sí se ha realizado una exigencia estricta de la prueba del defecto por aplicación de las reglas básicas de atribución de responsabilidad, líneas jurisprudenciales que la Profesora Zurita analiza a fondo.

En el ámbito de los sujetos responsables, la legislación contiene un concepto amplio de productor y sujeto activo del daño. La complejidad técnica de un robot inteligente diversifica considerablemente las personas que intervienen en su creación, pudiendo distinguirse entre dos posibles grupos de actores responsables: los productores y los usuarios, si bien el perjudicado podrá dirigirse en cualquier caso contra el productor. Aquí se destaca que podría hablarse de productor en lo concerniente a la parte mecánica y electrónica de la máquina, y programador en lo relativo a los procesos internos para la actuación de la misma, aunque la distinción entre ambos sujetos no tenga efectos en el ámbito de la responsabilidad frente al perjudicado si bien debe tenerse en cuenta al proponer un nuevo modelo legal. La víctima podrá dirigirse tanto frente al fabricante del robot como a los productores de cada uno de sus componentes, entre los cuales están el fabricante del software, el programador, y del hardware, y al margen se encontrarían también las responsabilidades del propietario y la del usuario del robot, que podrían actuar como agente que interfiere en el nexo causal entre acción y resultado dañoso, afectando a la imputación de responsabilidad al productor, y, como agente causante del perjuicio por su mal uso.

Entre las causas de exoneración del productor resulta particularmente trascendente en el campo de la robótica la referente a los llamados riesgos del desarrollo, que se desmarca del sistema de responsabilidad diseñado sobre la base de la existencia del defecto con independencia de la causa que lo produce y obliga al fabricante a probar que, en el momento de poner en circulación el producto, los conocimientos científicos y técnicos existentes impedían apreciar el defecto del que se derivó el daño, debiendo haber tomado una actitud activa en el campo de la investigación científica o tecnológica previa al lanzamiento del producto al mercado. La Profesora Zurita destaca que en este terreno resulta de especial significación la relación entre la fecha de la puesta en circulación del producto y la continua actualización o mejora del software de que se trate, de modo que el fabricante no podrá exonerarse de responsabilidad si no facilita al usuario el update o upgrade necesario para la correcta funcionalidad del producto, del que aquel dispuso aun después de la puesta en el mercado del mismo: habiéndose garantizado los medios de actualización, recaerá en su caso sobre el usuario la responsabilidad por su falta de diligencia al no incorporarlos a la máquina inteligente.

Para cierto sector doctrinal, la exoneración de los desarrolladores de software se basaría en las “lagunas de desarrollo” (concepto diferente al estado de la ciencia o riesgos de desarrollo), conclusión sin embargo rechazada por la autora, pues

debe tenerse en cuenta la necesidad de contar con una buena política de gestión de riesgos tomando como referencia el principio de precaución, para intentar concretar en cada caso el riesgo aceptable.

De este modo, las exigencias probatorias alejan la normativa sobre productos defectuosos de un sistema puramente objetivo de responsabilidad, pudiéndose categorizar por ello como un régimen de responsabilidad cuasi-objetiva, en que se exige una prueba terminante del defecto del producto. No obstante, como destaca la autora, en el actual sistema lo trascendente es poner el acento en la prueba de la causalidad entre defecto y daño: ello implicará que cuando, a falta de prueba determinante del defecto, haya de ponerse el énfasis probatorio en la conducta de la víctima y en la posible interferencia o ruptura del nexo causal, la cualificación objetiva de este régimen de responsabilidad pierde consistencia, disminuyendo la importancia de las consecuencias de su categorización en el marco de sistemas de responsabilidad de corte objetivo. En ese sentido, cuanto mayor sea la técnica del robot, más fácilmente se podrá detectar el origen del defecto, en tanto más perfeccionada se encontrará la trazabilidad ordenada por la Unión Europea en sus recomendaciones; de modo que podría llegarse al punto en que fuera perfectamente detectable la causa del fallo y, por tanto, el sujeto responsable.

Concluye la parte sustantiva del libro con un sexto capítulo, en que la Profesora Zurita realiza una serie de reflexiones y propuestas. En concreto, entiende que la vigente normativa sobre responsabilidad por los daños ocasionados por productos defectuosos resulta adecuada al ámbito de la robótica, dado que las máquinas inteligentes serían un producto, si bien con una capacidad de autoaprendizaje y consecuentemente una autonomía e impredecibilidad de algunas de sus acciones, punto que habría de resolverse en base al concepto de producto defectuoso como producto inseguro: el robot ha de estar diseñado para realizar una serie de actividades o desarrollar ciertas funciones con la seguridad que cabría legítimamente esperar en el usuario según su naturaleza, en cada caso o escenario específico, de modo que siempre que el robot no responda a estas expectativas, debe calificarse como un producto defectuoso, en tanto inseguro, imputándosele a su fabricante la responsabilidad por los perjuicios causados. Considerar la impredecibilidad como característica intrínseca del robot de modo que el fabricante no estaría obligado a responder por los efectos imprevisibles, lo que podría relacionarse con la causa de exoneración relativa a los riesgos del desarrollo, entiende la Profesora Zurita que claramente no debe fundamentar la respuesta legal, pues la imprevisibilidad del robot no debe asociarse necesariamente con el daño, sino más bien justamente al contrario (el comportamiento eficaz o correcto de la máquina inteligente es lo legítimamente esperado por el usuario).

Aun siendo todavía escaso el casuismo producido hasta la fecha, para la autora puede verse la adecuación de la vigente normativa sobre productos defectuosos a las máquinas inteligentes tomando en consideración los supuestos de accidentes de circulación con resultados lesivos provocados por vehículos no tripulados, en que cabe la disculpa del comportamiento no diligente del peatón, imputando únicamente al fabricante la responsabilidad del accidente, punto en el que la Profesora Zurita estudia diversos casos de la jurisprudencia estadounidense. En cualquier caso, aunque no urgente, sí considera conveniente estudiar posibles mejoras legislativas inmediatas que ofrezcan respuestas más claras y seguras a la tecnificación presente y futura de los productos robóticos.

Concluye la obra con un anexo jurisprudencial que recoge las resoluciones judiciales que han ido interpretando y conformando los conceptos legales más característicos en esta materia en las últimas décadas, resaltando de forma sistematizada algunas de las sentencias que pueden considerarse ejemplificativas de la interpretación, en aspectos distintos, de determinados conceptos que configuran la doctrina legal en esta materia.

Estamos así ante una obra altamente recomendable, tanto para el interesado en el conocimiento genérico de la normativa sobre responsabilidad por daños causados por productos defectuosos como en especial en las soluciones específicas que pueden darse a los cada vez más frecuentes problemas de daños causados por máquinas inteligentes, que la Profesora Zurita, con su habitual solvencia científica, aborda considerando suficiente aquella, si acaso con concretas adaptaciones y sin perjuicio de la necesidad de una futura normativa que los aborde en detalle.

**Francisco Javier Jiménez Muñoz**

Profesor TU de Derecho Civil. Universidad Nacional de Educación a Distancia (UNED).