

Perspektywy rozwoju odpowiedzialności cywilnej za inteligentne roboty



Leszek Bosek

Profesor Uniwersytetu Warszawskiego, doktor habilitowany nauk prawnych, Sędzia Sądu Najwyższego; pracuje w Katedrze Prawa Cywilnego, kieruje Pracownią Prawa Medycznego i Biotechnologii. W latach 2016–2018 kierował Prokuratorią Generalną Skarbu Państwa, a następnie Prokuratorią Generalną Rzeczypospolitej Polskiej.

✉ bosek@wpia.uw.edu.pl

<https://orcid.org/0000-0003-3850-0038>

Perspectives on Development of Civil Liability for Intelligent Robots

Robots are one of important symbols of the technological revolution of the turn of the 20th and 21st centuries. The article focuses on the analysis of the basis of civil liability for damage caused by intelligent robots, with particular emphasis on the Council Directive 85/37 of 25 July 1985 on the approximation of the laws, regulations and administrative provisions of the Member States regarding liability for defective products. The analysis of the creative case-law of the Court of Justice of the European Union shows that the directive provides a sufficient basis for attributing responsibility for intelligent robots.

Słowa kluczowe: odpowiedzialność za produkt, produkty autonomiczne, roboty, odpowiedzialność cywilna, odpowiedzialność na zasadzie ryzyka

Key words: product liability, autonomous products, robots, civil liability, strict liability

<https://doi.org/10.32082/fp.v2i52.200>

1. Uwagi wprowadzające

Przedmiotem opracowania są perspektywy rozwoju odpowiedzialności cywilnej w związku z obserwowanym rozwojem zastosowań robotyki. Robotyka jest jednym z ważnych symboli rewolucji technologicznej przełomu XX i XXI w., czego znany przykładem jest masowo wprowadzany do obrotu po 2000 r., w tym w Polsce¹, robot Leo-

nardo da Vinci². Jest on coraz szerzej stosowany w różnych dziedzinach chirurgii, ponieważ pozwala uzyskać wyższy poziom precyzji zabiegu, także wykonywanego na odległość, niż zabiegi realizowane tradycyjnymi metodami przez człowieka.

¹ [-zdjecia,3820242.galop,t,id,tm.html](#) (dostęp: 21.06.2019).

² E. Singer, *The slow rise of the robot surgeon*, MIT Technology Review, <https://www.technologyreview.com/s/418141/the-slow-rise-of-the-robot-surgeon/> (dostęp: 21.06.2019).

¹ <http://torun.naszemiasto.pl/artykul/torun-robot-da-vinci-w-szpitalu-przy-ul-batorego>

Szczególne wyzwania i perspektywy rozwoju prawa cywilnego rodzi jednak rozwój robotów wykorzystujących samokorygujące się algorytmy. Wskazuje na to rezolucja Parlamentu Europejskiego z 16 lutego 2017 r. zawierająca zalecenia dla Komisji w sprawie przepisów prawa cywilnego dotyczących robotyki³. Potwierdzeniem tego wskazania jest Komunikat Komisji do Parlamentu Europejskiego, Rady Europejskiej, Europejskiego Komitetu Ekonomiczno-Społecznego i Komitetu Regionów z 24 kwietnia 2018 r. *Sztuczna*

wiało się choćby w adaptacyjnej wykładni niektórych przepisów o odpowiedzialności cywilnej w tym tych kreujących podstawy odpowiedzialności na zasadzie ryzyka⁶. Przed wejściem w życie przepisów o odpowiedzialności za produkt niebezpieczny wprowadzenie do obrotu rzeczy niebezpiecznej było kwalifikowane jako czyn niedozwolony, najczęściej na podstawie elastycznie interpretowanego art. 415 k.c.⁷ W opracowaniu, nawiązując do komunikatu Komisji, położono jednak szczególny nacisk na przepisy o produkcji nie-



Szczególne wyzwania i perspektywy zmian prawa cywilnego rodzi rozwój robotów wykorzystujących samokorygujące się algorytmy.

*inteligencja dla Europy*⁴, w którym podkreślono celowość zapewnienia odpowiednich ram etycznych i prawnych, opartych na wartościach Unii i zgodnych z Kartą praw podstawowych Unii Europejskiej, w tym opracowania wytycznych w sprawie stosowania dyrektywy o produkcie niebezpiecznym w świetle postępu technologicznego⁵.

W artykule podjęto próbę ustalenia, czy postulowane przez Parlament i Komisję kierunki zmian legislacyjnych są uzasadnione, czy też wystarczającą odpowiedzią na wprowadzanie na szerszą skalę inteligentnych robotów może być rozwój orzecznictwa. Funkcjonalna interpretacja przepisów o odpowiedzialności cywilnej pozwalała przez ostatnie dziesięciolecia na skuteczne pokonywanie ograniczeń wynikających z niedostosowania prawa do szybko zmieniającej się rzeczywistości społeczno-gospodarczej, co przeja-

zawiało się choćby w adaptacyjnej wykładni niektórych przepisów o odpowiedzialności cywilnej w tym tych kreujących podstawy odpowiedzialności na zasadzie ryzyka⁶. Przed wejściem w życie przepisów o odpowiedzialności za produkt niebezpieczny wprowadzenie do obrotu rzeczy niebezpiecznej było kwalifikowane jako czyn niedozwolony, najczęściej na podstawie elastycznie interpretowanego art. 415 k.c.⁷ W opracowaniu, nawiązując do komunikatu Komisji, położono jednak szczególny nacisk na przepisy o produkcji nie-

bezpiecznym. W dotychczasowych cennych opracowaniach dotyczących sztucznej inteligencji i robotyki⁸ problem ten nie został wystarczająco opracowany.

6 Zob. art. 435 k.c. i jego odpowiedniki w prawie niemieckim.

7 Zob. Z. Brodecki, P. Sukiennik, *Odpowiedzialność za produkt*, „Monitor Prawniczy” 2001, nr 7, s. 419–420 i wskazane tam: Uchwała SN z 30 grudnia 1988 r., III CZP 48/88; Uchwała SN z 21.11.1980 r., III CZP 50/80; Wyrok SN z 22 września 1986 r., IV CR 279/86; Wyrok SN z 6 sierpnia 1981 r., I CR 219/81. Zob. też E. Łętowska, *Ochrona niektórych praw konsumentów. Komentarz*, Warszawa 2001.

8 B. Alarie, A. Niblett, A.H. Yoon, *How artificial intelligence will affect the practice of law*, „University of Toronto Law Journal” 2018, t. 68, s. 106 i n.; B. Alarie, A. Niblett, A. Yoon, *Law in the future*, „University of Toronto Law Journal” 2016, t. 66, s. 423 i n.; E. Brynjolfsson, A. McAfee, *The second machine age. Work, progress, and prosperity in a time of brilliant technologies*, New York 2014, New York 2014; V. Buch, I. Ahmed, M. Maruthappu, *Artificial intelligence in medicine. Current trends and future possibilities*, „British Journal of General Practice” 2018, March, s. 143 i n.; A. Chłopecki, *Sztuczna inteligencja. Szkice prawnicze i futurologiczne*, Warszawa 2018; P. Devarapalli, *Machine learning to machine owning. Redefining the copyright ownership from the perspective of Australian, US, UK and EU law*, „European Intellectual Property Review” 2018, t. 11, s. 722 i n.; M. Ford, *Rise of the*

3 Dz.U. UE C 252/239.

4 Com (2018) 237 final.

5 Zob. też dokument roboczy Komisji *Liability for emerging digital technologies*, SWD(2018) 137 final. Odnotowano w nim obowiązek poszanowania praw podstawowych i ochrony danych osobowych, uwzględniając specyfikę systemów wyposażonych w sztuczną inteligencję oraz praw własności intelektualnej w związku z rozwojem sztucznej inteligencji.

Poza zakresem opracowania pozostają zatem przepisy o odpowiedzialności publicznoprawnej oraz konstrukcje prawne i organizacyjne, które pozwalają na zarządzanie ryzykiem w gospodarce (np. tworzenie nowych agencji unijnych, publicznych rejestrów robotów, tworzenie szczególnych reguł ich atestowania i wprowadzania do obrotu) oraz mogą mieć znaczenie dla ogólnego poziomu bezpieczeństwa podmiotów prawa cywilnego w związku z zastosowaniami inteligentnych robotów⁹.

2. Rezolucja Parlamentu Europejskiego

Punktem wyjścia Parlamentu Europejskiego jest konstatacja, że brak normatywnej lub powszechnie akceptowanej definicji robota. W związku z tym Parlament Europejski w pkt 1 rezolucji wzywa Komisję do zaproponowania wspólnej unijnej definicji systemów cyberfizycznych, systemów autonomicznych, inteligentnych robotów autonomicznych oraz ich podkategorii, przy uwzględnieniu następujących cech inteligentnych robotów:

- zdobywanie autonomii za pomocą czujników lub wymiany danych z otoczeniem (wzajemne połączenia) oraz wymiany i analizy tych danych;
- zdolność samokształcenia na podstawie zdobytego doświadczenia i interakcji z otoczeniem (kryterium fakultatywne);
- przynajmniej minimalna forma fizyczna;

robots. Technology and the threat of a jobless future, New York 2015; J. Kaplan, *Artificial intelligence. What everyone needs to know*, Oxford 2016; C.E.A. Karnow, *The application of traditional tort theory to embodied machine intelligence* (w:) R. Calo, A.M. Froomkin, I. Kerr (red.), *Robot law*, Cheltenham–Northampton 2016, s. 51 i n.; U. Pagallo, *The laws of robots, crimes, contracts and torts*, Dordrecht 2013; T. Pietrzykowski, *Ludzkie, niezbyt ludzkie. Esej o podmiotowości prawnej i wyzwaniach XXI wieku*, Katowice 2016.

9 Zob. choćby Dyrektywę 2001/95/WE Parlamentu Europejskiego i Rady z 3 grudnia 2001 r. w sprawie ogólnego bezpieczeństwa produktów (Dz.U. L 11 z 15.1.2002, s. 4–17 ze zm.), a także Decyzję wykonawczą Komisji (UE) 2019/417 z 8 listopada 2018 r. ustanawiającą wytyczne dotyczące zarządzania unijnym systemem szybkiej informacji „RAPEX” utworzonym na mocy art. 12 Dyrektywy 2001/95/WE w sprawie ogólnego bezpieczeństwa produktów oraz funkcjonującym w jego ramach systemem zgłoszeń (Dz.U. L 73 z 15.3.2019, s. 121–187).

- dostosowywanie swoich zachowań i działań do otoczenia;
- brak funkcji życiowych w sensie biologicznym.

Parlament Europejski ocenia, że należy wprowadzić kompleksowy unijny system rejestracji zaawansowanych robotów na rynku wewnętrznym UE i wzywa Komisję do określenia kryteriów klasyfikacji robotów, które będą musiały być rejestrowane. Parlament wzywa także Komisję do zbadania, czy pożądane jest, by systemem rejestracji i rejestrem zarządzała specjalna europejska agencja robotyki i sztucznej inteligencji.

Kluczowym założeniem przyjętym przez Parlament Europejski także z punktu widzenia odpowiedzialności cywilnej jest uznanie, że przy opracowywaniu robotów i sztucznej inteligencji zasadnicze znaczenie ma dopilnowanie, by człowiek mógł zawsze sprawować kontrolę nad inteligentnymi maszynami (pkt 3 rezolucji).

Rezolucja w szczególności odnosi się do zastosowań robotów w medycynie oraz cywilnoprawnych ocen skutków tych zastosowań.

Parlament Europejski zwraca uwagę na potrzebę zdefiniowania minimalnych wymogów zawodowych, jakie musi posiadać chirurg, aby móc posługiwać się robotami chirurgicznymi i obsługiwać je (pkt 33). Zasadnicze znaczenie ma bowiem przestrzeganie zasady kontrolowanej autonomii robotów, zgodnie z którą o wstępnym planie leczenia i ostatecznym wyborze sposobu jego realizacji decyduje zawsze chirurg.

Parlament Europejski uważa, że odpowiedzialność cywilna za szkody spowodowane przez robota jest kluczową kwestią, którą również należy przeanalizować i zająć się nią na szczeblu UE, aby zapewnić konsumentom i przedsiębiorstwom ten sam poziom efektywności, przejrzystości i spójności przy gwarancji pewności prawnej w całej Unii Europejskiej, z korzyścią dla obywateli, konsumentów i przedsiębiorstw (pkt 49).

Parlament Europejski podkreśla przy tym, że przyszły instrument prawny powinien być oparty na szczególowej ocenie przeprowadzonej przez Komisję w celu określenia, czy należy zastosować odpowiedzialność na zasadzie ryzyka, czy też podejście zakładające zarządzanie ryzykiem (pkt 53).

Parlament odnotowuje jednocześnie, że odpowiedzialność na zasadzie ryzyka wymaga jedynie dowodu powstania szkody oraz ustalenia związku

przyczynowo-skutkowego pomiędzy szkodliwym funkcjonowaniem robota a szkodą, jaką poniosła dana osoba (pkt 54).

Parlament Europejski zaznacza, że podejście zakładające zarządzanie ryzykiem nie skupia się na osobie, „która działała w sposób niedbały”, jako ponoszącej odpowiedzialność indywidualną, ale na osobie, która może, w określonych okolicznościach, zminimalizować ryzyko i podjąć działania w odniesieniu do negatywnych skutków (pkt 55).

Parlament jest zdania, że po wskazaniu ostatecznie odpowiedzialnych stron ich odpowiedzialność powinna zasadniczo być proporcjonalna do poziomu instrukcji, jakie wydano robotowi, i stopnia jego autonomii, a zatem im dany robot ma większą zdolność uczenia się lub większą autonomię i im dłużej trwało „szkolenie” robota, tym większa odpowiedzialność powinna spoczywać na osobie prowadzącej szkolenie; zauważa w szczególności, że – poszukując osoby,

samochodowych – taki system ubezpieczeń mógłby zostać uzupełniony funduszem, aby można było naprawiać szkody w przypadkach, które nie są objęte ubezpieczeniem (pkt 57–58).

3. Reżim odpowiedzialności deliktowej

3.1. Odpowiedzialność według podstaw – niebezpieczny produkt

Rekomendację Parlamentu Europejskiego należy w pierwszej kolejności konfrontować z dorobkiem orzecznictwa i doktryny powstałym na tle Dyrektywy Rady 85/37 z 25 lipca 1985 r. w sprawie zbliżenia przepisów ustawowych, wykonawczych i administracyjnych państw członkowskich dotyczących odpowiedzialności za produkty wadliwe¹⁰. W jej motywach nieprzypadkowo podkreślono, iż: „niezależna od winy odpowiedzialność ze strony producenta jest jedynym właściwym środkiem rozwiązania tego problemu,



Kluczowym założeniem przyjętym przez Parlament Europejski także z punktu widzenia odpowiedzialności cywilnej jest uznanie, że przy opracowywaniu robotów i sztucznej inteligencji zasadnicze znaczenie ma dopilnowanie, by człowiek mógł zawsze sprawować kontrolę nad inteligentnymi maszynami.

która jest rzeczywiście odpowiedzialna za szkodliwe zachowanie robota – nie należy mylić umiejętności wynikających ze „szkolenia” robota z umiejętnościami zależącymi ściśle od zdolności robota do samodzielnego uczenia się; zauważa, że przynajmniej na obecnym etapie odpowiedzialność musi spoczywać na człowieku, a nie na robocie (pkt 56).

W zaleceniach Parlamentu zwrócono również uwagę na możliwość, iż rozwiązaniem złożonego problemu ustalania odpowiedzialności za szkody spowodowane przez coraz bardziej autonomiczne roboty może być ubezpieczenie obowiązkowe, na wzór ubezpieczeń

charakterystycznego dla obecnych czasów rosnącej technicyzacji, poprzez sprawiedliwe rozłożenia ryzyka tkwiącego w nowoczesnej technologicznie produkcji” (motyw 2).

Pomimo wskazanego odwołania do sprawiedliwości odpowiedzialność za szkodę wyrządzoną przez produkt niebezpieczny nie jest oparta na zasadzie słuszności. W przepisach statuujących odpowiedzialność na zasadzie słuszności ustawodawca odwołuje się bowiem wprost do względów słuszności albo zasad

¹⁰ Dz.U. L 210 z 7.8.1985, s. 29.

współzycia społecznego, jak choćby w art. 417[2] k.c. Z przywołanego motywu oraz konstrukcji okoliczności egzoneracyjnych w art. 3 dyrektywy wynika także, iż z pewnością nie jest to odpowiedzialność na zasa-

Została ona implementowana do polskiego prawa Ustawą z dnia 2 marca 2000 r. o ochronie niektórych praw konsumentów oraz o odpowiedzialności za szkodę wyrządzoną przez produkt niebezpieczny¹²,

„Niezależna od winy odpowiedzialność ze strony producenta jest jedynym właściwym środkiem rozwiązania tego problemu, charakterystycznego dla obecnych czasów rosnącej technicyzacji, poprzez sprawiedliwe rozłożenia ryzyka tkwiącego w nowoczesnej technologicznie produkcji”

dzie winy. W orzecznictwie i literaturze za ugruntowany można uznać pogląd, że dyrektywa wprowadza odpowiedzialność obiektywną na zasadzie ryzyka¹¹.

11 Wyrok TS z 10 stycznia 2006 r., Skov AEG v Bilka Lavprisvarerhus A/S, C-402/03, a także Wyrok TS z 29 maja 1997 r., C-300/95, Komisja przeciwko Wielkiej Brytanii. Zob. też: E. Bagińska, *O odpowiedzialności za produkt*, „Państwo i Prawo” 2009, z. 9, s. 35; B. Gnela, *Odpowiedzialność przedsiębiorców za szkody wyrządzone przez produkt niebezpieczny* (w:) A. Śmieja (red.), *Odpowiedzialność cywilnoprawna w obrocie gospodarczym*, Wrocław 2011, s. 41; M. Jagielska (w:) A. Olejniczak (red.), *System prawa prywatnego*, t. 6: *Prawo zobowiązań. Część ogólna*, Warszawa 2009, s. 873; J. Kuźmicka-Sulikowska, *Okoliczności wyłączające odpowiedzialność za szkodę wyrządzoną przez produkt niebezpieczny*, „Przegląd Prawa i Administracji” 2015, C, cz. 1, s. 491; P. Machnikowski (red.), *European product liability*, Cambridge 2016, s. 41; S. Sikorski, *O odpowiedzialności za szkodę wyrządzoną przez produkt niebezpieczny*, „Prawo Spółek” 2003, nr 12, s. 37; M. Kępiński mówi w tym kontekście o odpowiedzialności niezależnej od winy: *O zakresie odpowiedzialności za produkt niebezpieczny* (w:) *Rozprawy prawnicze. Księga pamiątkowa Profesora Maksymiliana Pazdana*, Kraków 2005, s. 1035–1036 i 1040. Odmienne też, jak się wydaje, Z. Strus, *Odpowiedzialność za szkodę wyrządzoną przez produkt niebezpieczny*, Palestra 2001, z. 1, s. 25.

w postaci art. 449[1]–449[11] zgrupowanych w ramach tytułu VI[1] w księdze trzeciej k.c.

Z orzecznictwa wynika, że dyrektywa, a ściślej przepisy ją implementujące, wprowadziła odpowiedzialność na zasadzie ryzyka i opiera się na zasadzie harmonizacji maksymalnej¹³.

Artykuł 449[1] 2 k.c. definiuje dla celów dyrektywy produkt jako rzecz ruchomą, choćby została połączona z inną rzeczą; jest nim także energia elektryczna.

Oznacza to, że serce inteligentnego robota – oprogramowanie, decydujące o jego autonomiczności, *prima facie* nie mogłoby zostać zakwalifikowane samo w sobie jako produkt. Oprogramowanie nie jest rzeczą ruchomą w rozumieniu art. 45 k.c., a jako dobro niematerialne nie jest produktem, za który producent odpowiada¹⁴. W literaturze na rzecz stanowiska

12 Dz.U. nr 22, poz. 271 ze zm.

13 Wyrok TS z 25 kwietnia 2002 r., C 183/00, Gonzalez Sanchez v Medicina Asturiana SA, a także Wyrok TS, Komisja przeciwko Francji, C-52/00; Wyrok TS, Komisja przeciwko Grecji, C-154/00. Zob. też P. Machnikowski (red.), *European product liability*, dz. cyt., s. 30 i n.

14 B. Gnela, *Odpowiedzialność za produkt*, „Zeszyty Naukowe – Akademia Ekonomiczna w Krakowie” 1998, nr 134, s. 38; M. Jagielska, *Odpowiedzialność za produkt*, „Monitor Prawni-

odmiennego przywołano jednak szereg argumentów, w tym ten, że termin „rzecz ruchoma” trzeba interpretować funkcjonalnie, ponieważ ustawodawca, definiując produkt, przyjął szeroką i pojemną formułę pozwalającą na uznanie, że produktem są też dobra intelektualne (np. programy komputerowe) i w ogóle wszelkie „przypadki przedmiotów, które z uwagi na komercyjny sposób funkcjonowania w obrocie lub ze względu na zagrożenie, jakie stanowią dla otoczenia, zbliżają się w swym charakterze do typowych towarów, jakimi zajmuje się reżim odpowiedzialności za produkt”¹⁵.

Uznając, że program komputerowy sam w sobie nie jest produktem, można stwierdzić także, że jako komponent produktu, który staje się jego nośnikiem, jako rzeczy ruchomej, będzie mógł być zakwalifikowany jako produkt¹⁶. Innymi słowy, ponieważ produkt autonomiczny jest z reguły lub powinien być postrzegany

jako składnik nośników będących rzeczami ruchomymi i oprogramowania¹⁷, to niezależnie od tego, czy przyczyną szkody będzie samo jego oprogramowanie, czy także inne elementy, poszkodowany będzie mógł domagać się odszkodowania za wyrządzoną szkodę, jeżeli zostanie wykazane, że cały produkt (układ) wykazuje cechy produktu autonomicznego, a przez to niebezpiecznego.

Pojawia się pytanie, czy „autonomiczność” robota, tj. możliwość wyboru takiego działania, które nie zostało uwzględnione w pierwotnym algorytmie, może decydować o jego kwalifikacji jako niebezpiecznego.

Zgodnie z art. 449[1] 3 zd. 1 k.c. niebezpieczny jest produkt niezapewniający bezpieczeństwa, jakiego można oczekiwać, uwzględniając normalne użycie produktu. O tym, czy produkt jest bezpieczny, decydują okoliczności z chwili wprowadzenia go do obrotu.

Produkty niebezpieczne ze swej natury nie podlegają regulacji przepisów o odpowiedzialności za produkt niebezpieczny, o ile szkoda została wywołana normalnym użyciem produktu¹⁸. Wydaje się jednak, że nie jest to pogląd do przyjęcia bez zastrzeżeń. W art. 449[3] Kodeksu cywilnego ustawodawca posłużył się zwrotem „produkt niezapewniający bezpieczeństwa, jakiego można oczekiwać, uwzględniając normalne użycie produktu”. Przepis ten można interpretować w świetle szerzej określonych pojęć dyrektywy, tj. jej art. 6 ust. 1, w którym mowa o takim sposobie użycia produktu, którego można rozsądnie oczekiwać¹⁹. Każdy może rozsądnie oczekiwać, że dopuszczony do obrotu inteligentny robot nie będzie zagrażał bezpieczeństwu konsumenta. Jeżeli producent nie wprowadzi takich zabezpieczeń, które uniemożliwią rozwój algorytmu w kierunku niebezpiecznym dla osób lub mienia, powi-

-
- czy” 2000, nr 8, s. 495; P. Ruchała, R. Sikorski, *Kodeks cywilny. Komentarz*, Warszawa 2016, s. 1894; Z. Strus, *Odpowiedzialność za szkodę wyrządzoną przez produkt niebezpieczny*, „Palestra” 2001, z. 1, s. 29; odmiennie i trafnie P. Machnikowski (red.), *European product liability*, dz. cyt., s. 46–47; F. Mohmand, *Pojęcie produktu niebezpiecznego w rozumieniu przepisów kodeksu cywilnego o odpowiedzialności za produkt* (w:) M. Pyziak-Szafnicka (red.), *Odpowiedzialność cywilna. Księga pamiątkowa ku czci Profesora Adama Szpunara*, Kraków 2004, s. 145, 147–148. M. Chajda i J. Kuźmicka-Sulikowska postulują *de lege ferenda* szersze ujęcie. M. Chajda, *Przesłanki odpowiedzialności za szkody wyrządzone przez leki jako produkty niebezpieczne* (w:) M. Załucki (red.), *Rozwój prawa własności intelektualnej w sektorze farmaceutycznym*, Warszawa 2010, s. 2–3; J. Kuźmicka-Sulikowska, *Pojęcie produktu niebezpiecznego na gruncie przepisów kodeksu cywilnego dotyczących odpowiedzialności za szkodę wyrządzoną przez ten produkt* (w:) J. Mazurkiewicz (red.), *Księga dla naszych kolegów. Prace prawnicze poświęcone pamięci doktora Zygmunta Masternaka, doktora Andrzeja Ciska, doktora Marka Zagrosika*, Wrocław 2013, s. 254–255.
- 15 F. Mohmand, *Pojęcie produktu niebezpiecznego w rozumieniu przepisów kodeksu cywilnego o odpowiedzialności za produkt* (w:) *Odpowiedzialność cywilna. Księga pamiątkowa ku czci Profesora Adama Szpunara*, dz. cyt., s. 148–149.
- 16 J. Rajski, *Odpowiedzialność za produkt niebezpieczny w świetle nowych przepisów kodeksu cywilnego*, „Przegląd Prawa Handlowego” 2001, nr 100, s. 25.

- 17 Chodziłoby o przypadki kierowania rzeczą przez układ autonomiczny niejako z zewnątrz. W tym przypadku również należałoby jednak postrzegać program komputerowy i jego nośniki jako funkcjonalnie pojęte części składowe produktu.
- 18 Z. Banaszczyk, P. Granecki, *Produkt niebezpieczny per se i niebezpiecznie wadliwy a odpowiedzialność producenta z art. 449[1] i nast. KC*, „Monitor Prawniczy” 2002, nr 17, s. 80.
- 19 M. Jagielska, *Podstawy odpowiedzialności za produkt*, Warszawa 2004, s. 66; też (w:) A. Olejniczak (red.), *System prawa prywatnego*, dz. cyt., s. 907. Zob. też M. Jagielska, *Odpowiedzialność za produkt*, Kraków 1999, s. 139 i n.

nien ponosić odpowiedzialność za ryzyko rozwoju algorytmu. Ryzyko to jest bowiem znane już w chwili wprowadzenia produktu do obrotu i jest immanentnie wpisane w produkt. Oczywiście producent nie będzie odpowiadał za korzystanie z robota w sposób inny niż normalny. Za normalne użycie produktu może być uznane użycie go zgodnie z przeznaczeniem oraz z instrukcjami i opisami dostarczonymi przez

Ponadto, kierując się funkcjonalną interpretacją dyrektywy, zaprezentowaną w wyroku TSUE z 5 marca 2015 r., w połączonych sprawach: C-503/13 i C-504/13, Boston Scientific Medizintechnik, można uznać odpowiedzialność producenta nie tylko za poszczególne roboty, niezależnie od jednostkowej ich niewadliwości, lecz także za określoną ich serię, np. produkty autonomiczne niebezpieczne *per se*. Trafny jest bowiem pogląd



Każdy może rozsądnie oczekiwać, że dopuszczony do obrotu inteligentny robot nie będzie zagrażał bezpieczeństwu konsumenta.

producenta, jak również takie jego wykorzystanie, które, nawet gdy nie odpowiada jego przeznaczeniu, może być przewidziane przez producenta lub inne osoby odpowiedzialne.

Nie ulega wątpliwości, że użycie produktu autonomicznego będzie normalnym jego użyciem, jeżeli w tym zakresie został dopuszczony do obrotu lub wskazują na to informacje producenta. Umieszczenie przez producenta stosownych informacji o produkcie, choćby ze wskazaniem, że spełnia on wynikające z przepisów prawa parametry dotyczące cech jakościowych, nawet jeśli jest to potwierdzone (np. certyfikatami), nie prowadzi do automatycznego zwolnienia producenta z odpowiedzialności. Wyłączenie takiej odpowiedzialności za produkt jest możliwe dopiero wtedy, gdy konkretne właściwości i jakość wyrobu, które stały się w danym przypadku przyczyną szkody, wynikają z zastosowania się przez producenta do norm prawnych wiążących bezwzględnie (*ius cogens*)²⁰. Taką możliwość wyłączenia odpowiedzialności przewiduje bowiem przepis art. 449[3] § 2 zd. 2 k.c. Producent nie poniesie także wyjątkowo odpowiedzialności, jeżeli wykaże inne okoliczności egzoneracyjne stypizowane w art. 449 [3] § 2 k.c.

TSUE, iż za tym kierunkiem wykładni przemawia szczególnie ranga życia i zdrowia konsumenta, a odpowiedzialność producenta nie może być ograniczona jedynie do udowodnienia, że konkretny produkt jest wadliwy, jeżeli ryzyko jest związane z wadliwością serii.

Za prezentowanym kierunkiem wykładni przemawia także wyrok z 29 maja 1997 r., C-300/95, Komisja przeciwko Wielkiej Brytanii, w którym Trybunał Sprawiedliwości wyjaśnił, że okoliczności egzoneracyjne muszą w dyrektywie być interpretowane ściśle. Stan wiedzy zdaniem Trybunału Sprawiedliwości musi być mierzony obiektywnie według poziomu światowego, a nie lokalnego, choć decyduje o tym fakt, czy wiedza ta jest dostępna.

Pewną wskazówką co do dopuszczalności funkcjonalnej interpretacji dyrektywy jest także wyrok z 10 maja 2001 r., C 203/99 Veedfald, w którym Trybunał dokonał funkcjonalnej wykładni pojęcia produktu. Uznał mianowicie, że naturalny narząd człowieka do przeszczepu może być kwalifikowany jako produkt niebezpieczny. W wyroku z 25 kwietnia 2002 r., C 183/00, Sanchez, Trybunał uznał natomiast, że świeża krew może być produktem niebezpiecznym. Orzeczenia te wskazują niewątpliwie na funkcjonalną interpretację dyrektywy.

W wyroku wielkiej izby z 21 grudnia 2011 r., C-495/10, Centre hospitalier, Trybunał Sprawiedliwości przyjął natomiast, że poparzenia spowodowane

20 J. Kuźmicka-Sulikowska, *Pojęcie produktu niebezpiecznego...*, dz. cyt., s. 268.

wadliwością systemu regulacji ciepła przy operacji chirurgicznej mogą być podstawą odpowiedzialności świadczeniodawcy, a art. 13 dyrektywy nie stoi na przeszkodzie ustanowieniu przez państwo członkowskie „systemu przewidującego odpowiedzialność usługodawcy za wyrządzone szkody, nawet jeżeli nie można mu przypisać jakiegokolwiek winy, pod warunkiem jednakże, że poszkodowany lub wspomniany

szkody, rodzaju szkody i stanu zdrowia poszkodowanego w momencie zastosowania tego produktu oraz wszystkich pozostałych okoliczności, które w konkretnym przypadku przemawiają za spowodowaniem szkody lub przeciwko niej; dotyczy to także informacji, które konsument ma prawo uzyskać od producenta.

W wyroku z 21 czerwca 2017 r., C-621/15, Sanofi Pasteur, TSUE uznał za zgodne z dyrektywą francu-



Nie należy wykluczać ustalenia odpowiedzialności producenta, jeżeli przyczyną okazała się nie tyle autokorekta algorytmu ujawniająca niebezpieczny charakter określonego robota, ile cała seria ujawniająca brak wystarczających zabezpieczeń w algorytmie albo innych gwarancji bezpieczeństwa, decydujących łącznie o niebezpiecznym charakterze tej serii produktów.

usługodawca zachowają możliwość pociągnięcia producenta do odpowiedzialności na podstawie omawianej dyrektywy, jeżeli zostaną spełnione określone w niej przesłanki⁹. Innymi słowy, założenie o maksymalnej harmonizacji prawa odpowiedzialności za produkt nie stanęło na przeszkodzie przypisaniu odpowiedzialności świadczeniodawcy na podstawie szczególnych przepisów krajowych o odpowiedzialności na zasadzie ryzyka.

W wyroku z 20 listopada 2014 r., C-310/13, Novo Nordisk Pharma, TSUE uznał za zgodne z dyrektywą domniemanie związku przyczynowego przy szkodzie wyrządzonej zastosowaniem produktu leczniczego określone w prawie niemieckim. Trybunał podkreślił przy tym, że domniemanie jest zgodne z treścią i celami dyrektywy, jeżeli opiera się na ocenie: składu i dawkowania zastosowanego produktu leczniczego, rodzaju i czasu trwania jego zgodnego z przeznaczeniem stosowania, czasowego związku z wystąpieniem

skie domniemanie związku przyczynowego pomiędzy wprowadzeniem do obrotu szczepionki a powikłaniami przez nią prawdopodobnie spowodowanymi, nawet jeśli z przedłożonych przez biegłych dokumentów wynika, że nie ma bezpośredniego dowodu na szkodliwe działanie szczepionki.

Podsumowując, wydaje się, że w praktyce orzeczniczej TSUE wyraźnie zarysowała się tendencja do funkcjonalnej (ochronnej) interpretacji przesłanek odpowiedzialności producenta za produkt, zwłaszcza w sprawach, w których zaangażowane są najistotniejsze dobra osoby jak życie i zdrowie. Nie należy więc wykluczać ustalenia odpowiedzialności producenta, jeżeli przyczyną okazała się nie tyle autokorekta algorytmu ujawniająca niebezpieczny charakter określonego robota, ile cała seria ujawniająca brak wystarczających zabezpieczeń w algorytmie albo innych gwarancji bezpieczeństwa, decydujących łącznie o niebezpiecznym charakterze tej serii produktów.

3.2. Odpowiedzialność deliktowa według podstaw – ogólna formuła

Odpowiedzialność producenta za produkt niebezpieczny nie wyłącza odpowiedzialności innych podmiotów za szkodę na innych podstawach, w szczególności na podstawie art. 415 k.c. Pojawia się zwłaszcza pytanie jak szeroko można zakreślić odpowiedzialność

nie wymaga szczegółowego opisu działań nakazanych przez przepis prawa. Obowiązek działania może być wyprowadzany z przepisów ustawy, zarówno tych szczegółowych, jak i ogólnych²³, a także z zasad współżycia społecznego²⁴. Kontrowersyjne jest jednak, czy obowiązek zapobiegania negatywnym skutkom można wywieść z samego etycznego obowiązku niewyrzą-



Odpowiedzialność producenta za produkt niebezpieczny nie wyłącza odpowiedzialności innych podmiotów za szkodę na innych podstawach, w szczególności na podstawie art. 415 k.c. Pojawia się zwłaszcza pytanie, jak szeroko można zakreślić odpowiedzialność operatora inteligentnego robota na zasadach ogólnych.

operatora inteligentnego robota na zasadach ogólnych. Wspomniany art. 415 k.c. operuje elastyczną formułą winy, umożliwiającą uwzględnienie różnych czynników zarówno o charakterze obiektywnym, jak i subiektywnym.

Zgodnie z art. 415 k.c. nikt nie odpowiada za przypadek²¹, choćby wyrażający się w błędzie maszyny lub właśnie niebezpiecznej autonomicznej decyzji tej maszyny dotyczącej korekty kodu źródłowego, pod warunkiem że maszyna jest dopuszczona do obrotu, posiada odpowiednie atesty, a jej operator sam nie popełnił błędu, przyczyniając się do szkody.

Prawo cywilne, w odróżnieniu od prawa publicznego²², dla przyjęcia odpowiedzialności za zaniechanie

na kim ciążył prawny, szczególnie obowiązek zapobiegnięcia skutkowi”. Na konieczność ograniczenia odpowiedzialności za zaniechania do sytuacji, gdy obowiązek działania wprost wynika z przepisu prawa wskazywała doktryna na długo przed wprowadzeniem obecnego art. 2 k.k. Por. W. Wolter, *Swoistość zaniechania jako czynu zabronionego*, „Państwo i Prawo” 1982, t. 8, s. 38; por. też Z. Ziemiński, M. Tarnawski, *O pojmowaniu zaniechania*, „Państwo i Prawo” 1996, t. 7, s. 38.

23 M. Sośniak, *Bezprawność zachowania jako przesłanka odpowiedzialności cywilnej za czyny niedozwolone*, Kraków 1959, s. 137; Z. Banaszczyk w: K. Pietrzykowski, *Kodeks cywilny. Komentarz*, Warszawa 2019, s. 898; K. Pietrzykowski, *Bezprawność jako przesłanka odpowiedzialności deliktowej a zasady współżycia społecznego i dobre obyczaje* (w: *Księga pamiątkowa ku czci Profesora Adama Szpunara*, dz. cyt., s. 172; M. Pyziak-Szafnicka w głosie do Wyroku SN z 13 czerwca 2001, OSP 11/2002, poz. 140.

24 M. Sośniak, *Bezprawność zachowania...*, dz. cyt., s. 138; P. Granecki w głosie do Wyroku TK z 4 grudnia 2001, SK 18/00, Palestra 11–12/2002, s. 127. Wyrok z 2 grudnia 2003 r., III CK 430/03, niepubl.; Wyrok z 14 maja 2003 r., I CKN 463/01, OSP 2/2004, poz. 59 z głosem Z. Radwańskiego, tamże.

21 W. Borysiak, *Brak objaśnionej zgody pacjenta, a odpowiedzialność lekarza za brak ostrożności i przypadek*, „Studia Iuridica” 2008, nr 49.

22 W obowiązującym od 1997 r. Kodeksie karnym metoda ta przybrała charakter bezwzględnie wymogu. Art. 2 k.k. stanowi bowiem: „Odpowiedzialności karnej za przestępstwo skutkowe popełnione przez zaniechanie podlega ten tylko,

dziania drugiemu szkody²⁵. Wydaje się, że granicę odpowiedzialności wytycza obowiązek ostrożności określony w art. 439 k.c. Potencjalnie poszkodowany powinien bowiem sam aktywnie przeciwdziałać zagrażającej szkodzi, w tym korzystając z roszczenia prewencyjnego określonego w art. 439 k.c., a nie oczekiwać na nią beczynnie. Źródłem prawnego obowiązku działania sprawcy może być wyjątkowo jego własne uprzednie działanie²⁶, które stworzyło niebezpieczeństwo dla dóbr chronionych^{27,28}. Zarzut zawinionego zaniechania należy jednak konstruować bardzo ostrożnie, jeżeli obowiązek działania rekonstruowany jest z samych zasad współżycia społecznego, ponieważ brak działania jest z zasady korzystaniem przez sprawcę z wolności i autonomii prywatnej lub wykonywaniem prawa podmiotowego²⁹.

Ponadto, jak trafnie stwierdza Sąd Najwyższy³⁰, odszkodowania może żądać tylko ten, przeciw komu

było skierowane działanie sprawcy, roszczenie odszkodowawcze nie przysługuje natomiast osobom, które jedynie pośrednio poniosły szkodę. Stanowisko to potwierdził Sąd Najwyższy w uchwale pełnego składu Izby Cywilnej z 8 października 2010 r.³¹, uznając, że uprawniony do żądania odszkodowania jest tylko ten, kto bezpośrednio poniósł szkodę w następstwie określonego zdarzenia (wyjątkiem od tej zasady jest art. 446 k.c.), trudno bowiem uznać, że w razie wypadku komunikacyjnego osobą bezpośrednio poszkodowaną jest Skarb Państwa albo że działanie sprawcy było skierowane przeciwko Skarbowi Państwa. W orzecznictwie wielokrotnie podkreślano, że w znaczeniu prawnym poszkodowanym jest ten tylko, kto jest chroniony przez naruszoną normę prawną³².

Odnosząc powyższe do operatora autonomicznego robota, można stwierdzić, że odpowiedzialność na podstawie art. 415 k.c. nie powstanie z pewnością w każdym przypadku wyrządzenia przez robota szkody. Odpowiedzialność na podstawie art. 415 k.c. może ponieść tylko ten, kto wie o niebezpieczeństwie, które ujawniło się wskutek autokorekty algorytmu robota, albo osoba, która powinna wiedzieć o niebezpieczeństwie, pod warunkiem że spoczywa na niej prawny obowiązek zapobiegania niebezpieczeństwu. Jak zauważa Parlament Europejski w omówionej wyżej rezolucji, odpowiedzialność może ponosić nie tylko ten, kto działała w sposób niedbały, ale także osoba, która może, w określonych okolicznościach, zminimalizować ryzyko i podjąć działania w odniesieniu do negatywnych skutków. Artykuł 415 k.c. nie uzasadnia jednak przypisania odpowiedzialności za sam skutek, na zasadzie ryzyka. W szczególności nie można przypisać odpowiedzialności operatorowi za nieprzewidywalne, niebezpieczne i powodujące szkodę zachowanie robota. Niemożliwy do spełnienia byłby obowiązek ciągłego kontrolowania autonomicznego robota – tym bardziej że jego użytkownik nie będzie z zasady dysponował kodami źródłowymi ani specjalistyczną wiedzą. Nie można też od nikogo wymagać badania staranności producenta produktu autonomicznego co

25 A. Koch, *Związek przyczynowy jako podstawa odpowiedzialności odszkodowawczej w prawie cywilnym*, Warszawa 1975, s. 41; M. Sośniak, *Bezprawność zachowania...*, s. 137–139; S. Galiński, *Odpowiedzialność cywilna za nieszczęśliwe wypadki*, Warszawa 1971, s. 122; A. Szpunar, *Czyny niedozwolone w Kodeksie cywilnym*, „Studia Cywilistyczne” 1970, t. 15, s. 57–58.

26 W Wyroku z 12 maja 1972 r., II CR 95/72, OSNC 2/1973, poz. 28, SN stwierdził: „czynem sprzecznym z zasadami współżycia społecznego, nakazującymi udzielenie pomocy słabszemu, którego życie jest zagrożone, jest odmowa takiej pomocy, mimo iż udzielenie jej nie grozi niebezpieczeństwem dla życia lub zdrowia odmawiającego, zwłaszcza zaś w sytuacji, gdy pomocy tej odmawia osoba, która swym lekkomyślnym zachowaniem przyczyniła się do powstania zagrożenia życia”.

27 Tak w szczególności doktryna i orzecznictwo niemieckie. N. Jansen, *Das Problem der Rechtswidrigkeit bei § 839 Abs. 1 BGB*, „Archiv für die civilistische Praxis” 2002, t. 3, s. 524. Zwolennikiem tej koncepcji jest F. Błahuta, *Komentarz do kodeksu cywilnego*, t. 2, Warszawa 1972, s. 870.

28 W wyroku z 2 grudnia 2003 r. III CK 430/03 SN uznał, że można właścicielom dyskoteki postawić zarzutu bezprawnego zaniechania, jeżeli narazili oni klientów swojej dyskoteki na niebezpieczeństwo i pobicie przez innych uczestników wskutek niedostatków ochrony.

29 M. Nazar w głosie do wyroku SN z 13 czerwca 2001, OSP 1/2002, poz. 3.

30 Uchwała (7) z 27 kwietnia 2001 r., III CZP 5/01.

31 III CZP 35/10.

32 Wyroki Sądu Najwyższego z: 13.10.1987 r., IV CR 266/87; 14.1.2005 r., III CKN 193/04; 24.9.2008 r., II CSK 177/08; 11.12.2008 r., IV CSK 349/08.

do wyposażenia robota w niezbędne zabezpieczenia. Na nikim bowiem nie ciąży powszechny obowiązek ustawicznego badania, czy dopuszczone do obiegu (atestowane) roboty gwarantują bezpieczeństwo. Nie

na zabieg, a także za samo przeprowadzenie zabiegu powołując się na fakt, iż czynności te przeprowadził robot. Naruszenie tych obowiązków może uzasadniać odpowiedzialność lekarza na podstawie art. 415 k.c.

Lekarz nie może się zwolnić z odpowiedzialności za należyte poinformowanie pacjenta oraz odebranie od niego zgody na zabieg, a także za samo przeprowadzenie zabiegu powołując się na fakt, iż czynności te przeprowadził robot.

można bowiem na nikogo nakładać obowiązku badania kwalifikacji zawodowców³³, w tym przypadku producentów najbardziej zaawansowanych technologicznie produktów. Przyjęcie odmiennego poglądu rodziłoby ten skutek, że korzystanie z autonomicznych robotów byłoby zbyt ryzykowne dla lekarzy i podmiotów leczniczych, co z kolei hamowałoby rozwój nowych technologii w zakresie ochrony zdrowia, co najmniej zniechęcając polskie podmioty do nabywania takich zaawansowanych produktów.

Ponadto w niektórych typach stosunków prawnych operator robota nie może zwolnić się z odpowiedzialności wskazując, że wykonał je robot. Przykładowo w prawie polskim tylko lekarz może odbierać zgodę od pacjenta i udzielać mu świadczeń zdrowotnych (art. 31–34 u.z.l.), z zastrzeżeniem świadczeń pielęgniarских i położnych. Tylko więc odebranie od pacjenta skutecznej zgody przez lekarza, po adekwatnym poinformowaniu go o ryzyku związanym z wykorzystaniem robota i alternatywnych metodach leczenia, a także przeprowadzeniu zabiegu zgodnie z regułami sztuki, zwalniać go będzie z odpowiedzialności za ingerencję w integralność cielesną pacjenta. Lekarz nie może się zwolnić z odpowiedzialności za należyte poinformowanie pacjenta oraz odebranie od niego zgody

Podsumowując, samo posługiwanie się atestowanym robotem jako narzędziem jest bez wątpienia dopuszczalne, jednakże nie jest ani szczególną okolicznością ekskulpacyjną, ani szczególną podstawą – w braku szczególnego przepisu – przypisania odpowiedzialności za skutek.

3.3. Inne podstawy odpowiedzialności deliktowej

Z przedstawionych już uwag wynika, że robot inteligentny nie może odgrywać samodzielnej roli – nie może być traktowany w świetle prawa deliktowego jako samodzielny autonomiczny podmiot prawa. Robot na gruncie obowiązującego prawa nie może zostać zakwalifikowany jako podwładny podlegający kierownictwu w rozumieniu art. 430 k.c., a tym bardziej art. 429 k.c.

Jednak poszukiwanie podstaw ochrony poszkodowanych przed szkodami wyrządzonymi przez robota medycznego wymaga uwzględnienia także art. 435 k.c. Pojawi się bowiem pytanie, czy wykorzystywanie robotów i szerzej – urządzeń bazujących na energii elektrycznej w działalności leczniczej – uzasadnia przypisanie prowadzącemu zakład opieki zdrowotnej odpowiedzialności za szkodę na zasadzie ryzyka na podstawie art. 435 k.c. Czy można tu mówić o „przedsiębiorstwie lub zakładzie wprawianym w ruch za pomocą sił przyrody” oraz szkodzie wyrządzonej „przez ruch przedsiębiorstwa lub zakładu” w rozumieniu art. 435 k.c.?

33 R. Longchamps de Bérier, *Uzasadnienie projektu Kodeksu Zobowiązań*, t. 4, Warszawa 1935, s. 212.

Ocena z pewnością musi być dokonywana *in casu*, co decyduje o istocie działalności przedsiębiorstwa³⁴, i czy możliwe byłoby osiągnięcie zakładanych celów

Roboty medyczne, jak inne wyroby medyczne, powinny być atestowane, aby zabiegi mogły zostać uznane za legalne.



Samo posługiwanie się atestowanym robotem jako narzędziem jest bez wątpienia dopuszczalne, jednakże nie jest ani szczególną okolicznością ekskulpacyjną, ani szczególną podstawą – w braku szczególnego przepisu – przypisania odpowiedzialności za skutek.

zakładu bez użycia sił przyrody³⁵. Przykładowo podmioty lecznicze i indywidualne praktyki lekarskie nie powinny być tylko z tego względu, że wykorzystują energię elektryczną, kwalifikowane do kategorii podmiotów, o których mowa w art. 435 k.c., ponieważ procesy diagnostyczne i leczenie nie wymagają *ex definitione* użycia sił przyrody. Uważam, że zasadnicze zaostrenie odpowiedzialności lekarzy i podmiotów leczniczych nie powinno dokonywać się bez jednoznacznej decyzji ustawodawcy. Z tych samych względów wykluczyć trzeba zaostrenie odpowiedzialność lekarza lub podmiotu leczniczego na podstawie art. 4 Ustawy o prawach pacjenta i Rzeczniku Praw Pacjenta. Przepis ten wprost bowiem wiąże odpowiedzialność za naruszenie prawa pacjenta z winą, a dodatkowo odsyła nieprzypadkowo do art. 448 k.c., czyli reżimu odpowiedzialności deliktowej. Nie można natomiast mówić o winie lekarza, jeżeli posługuje się on atestowanym i dopuszczonym do obrotu w Polsce robotem.

3.4. Ekskurs: odpowiedzialność za eksperymentalnego robota

Odpowiedzialność producenta za szkodę wyrządzoną przez robota medycznego nie obejmuje szkód wyrządzonych przed wprowadzeniem go do obrotu, w szczególności szkód wyrządzonych w fazie eksperymentalnej.

Zasadniczą podstawę prawną tworzy tu Rozporządzenie UE 2017/745 w sprawie wyrobów medycznych. Umożliwia ono producentowi – w ramach badań klinicznych (art. 61–82) nowych zrobotyzowanych urządzeń medycznych – zapewnienie, by były one bezpieczne. Jednakże odnotować trzeba, że w zakresie odpowiedzialności cywilnej za badania kliniczne rozporządzenie odsyła do prawa krajowego (art. 69). Oznacza to, że w rachubę wejdą przedstawione wyżej podstawy odpowiedzialności za zasadzie winy.

4. Reżim odpowiedzialności kontraktowej

Znaczenie umów w gospodarce rynkowej jest ogromne. Dlatego zagadnienie odpowiedzialności za niewykonywanie lub nienależyte wykonanie umów ma istotną wagę. Zasadą tej odpowiedzialności jest wina (472 k.c.). Jeżeli strony nie umówiły się inaczej, wykonanie zobowiązania powinno respektować standard należytej staranności (art. 355 k.c.).

Jeśli uzna się za w pełni skuteczną prawnie klauzulę przewidującą określony sposób wykonania zobowiązania z udziałem robota i pominięciem ewentualnej wadliwości oświadczenia woli spowodowanej deficytem informacyjnym, nie będzie podstaw w reżimie kontraktowym do przypisania odpowiedzialności za przypadek, chyba że strona umowy przyjęła odpowiedzialność za przypadek (zależeć to będzie od wykładni oświadczenia woli – art. 65 k.c.).

Wprowadzenie zaostrojonej odpowiedzialności kontraktowej za szkodę wyrządzoną przez robota wyma-

34 Wyrok SA w Łodzi z 19 czerwca 2013 r., III APA 14/13.

35 Wyrok SN z 23 maja 2012 r., I PK 198/11.

gałoby szczególnego przepisu prawa. Można byłoby rozważyć wprowadzenie takiego przepisu dotyczącego stosunków konsumenckich.

Wydaje się, że rozwiązaniem problemu ryzyka za szkodę spowodowaną przez inteligentnego robota nie będzie natomiast umowa ubezpieczenia od odpowiedzialności cywilnej. Pomijając hipotetyczny przypa-

dzoną przez wprowadzone do obrotu i normalnie użytkowane autonomiczne urządzenie, nawet jeśli jej przyczyną będzie sama autonomiczność, tkwiąca niejako w samym autonomicznym robocie. Wniosek ten uzasadnia obserwacja dotychczasowego teleologicznie zorientowanego orzecznictwa Trybunału Sprawiedliwości, adaptującego przepisy dyrektywy do jej



Samo ubezpieczenie od odpowiedzialności cywilnej zawierane przez niektóre grupy zawodowe, jak lekarze czy zakłady opieki zdrowotnej, nie będzie rozwiązywało problemu braku odpowiedzialności za szkodę wyrządzoną przez autonomicznego robota.

dek dobrowolnego ubezpieczenia przez same podmioty prowadzące działalność gospodarczą od samego ryzyka związanego z wykorzystaniem robota i wyrządzoną przez niego szkodę, wymagałoby to bowiem zasadniczej reorientacji praktyki ubezpieczeniowej lub orzecznictwa albo zmian legislacyjnych. Samo ubezpieczenie od odpowiedzialności cywilnej zawierane przez niektóre grupy zawodowe, jak lekarze czy zakłady opieki zdrowotnej, nie będzie rozwiązywało problemu braku odpowiedzialności za szkodę wyrządzoną przez autonomicznego robota. Jak wskazano, na ogólnych podstawach odpowiedzialność cywilna nie będzie co do zasady wchodzić w rachubę.

5. Wnioski

Sformułowane uwagi prowadzą do wniosku, że na gruncie obowiązującego prawa najistotniejszą podstawą odpowiedzialności za szkodę wyrządzoną przez inteligentnego robota tworzy Kodeks cywilny implementujący Dyrektywę Rady 85/37 z 25 lipca 1985 r. w sprawie zbliżenia przepisów ustawowych, wykonawczych i administracyjnych państw członkowskich dotyczących odpowiedzialności za produkty wadliwe. Umożliwia ona co do zasady przypisanie odpowiedzialności producentowi za szkodę wyrz-

celów. Nie należy również z góry wykluczać opracowania wytycznych do tej dyrektywy, jak to proponuje Komisja Europejska w komunikacie z 24 kwietnia 2018 r. *Sztuczna inteligencja dla Europy*³⁶, zaznaczając jednak ich niewiążący dla orzecznictwa charakter.

Ogólne podstawy odpowiedzialności deliktowej i kontraktowej nie zapewniają natomiast w wystarczającym stopniu bezpieczeństwa poszkodowanemu. Oczywiście operator ponosić może odpowiedzialność za nieprawidłowe posługiwanie się robotem, ale nie jest to odpowiedzialność za skutek, lecz za brak należytej staranności; z natury rzeczy bowiem nie może odpowiadać za autonomiczne decyzje robota, na które nie ma wpływu.

Nie należy również z góry wykluczać ewentualnych analiz *de lege ferenda* w zakresie odpowiedzialności kontraktowej – zgodnie z rezolucją Parlamentu Europejskiego – ale powinny być one prowadzone na gruncie prawa umów konsumenckich, w ramach podstawy traktatowej do kształtowania prawa konsumenckiego. Na gruncie obowiązującego prawa kontraktowego nie ma bowiem wystarczających podstaw do przypisania odpowiedzialności za szkodę wyrządzoną przez robota.

³⁶ Com (2018) 237 final.

Bibliografia

- Alarie B., Niblett A., Yoon A.H., *How artificial intelligence will affect the practice of law*, „University of Toronto Law Journal” 2018, t. 68.
- Alarie B., Niblett A., Yoon A., *Law in the future*, „University of Toronto Law Journal” 2016, t. 66.
- Bagińska E., *O odpowiedzialności za produkt*, „Państwo i Prawo” 2009, z. 9.
- Banaszczyk Z. (w:) K. Pietrzykowski (red.), *Kodeks cywilny. Komentarz*, Warszawa 2019.
- Banaszczyk Z., Granecki P., *Produkt niebezpieczny per se i niebezpiecznie wadliwy a odpowiedzialność producenta z art. 449[1] i nast. KC*, „Monitor Prawniczy” 2002, nr 17.
- Borysiak W., *Brak objaśnionej zgody pacjenta, a odpowiedzialność lekarza za brak ostrożności i przypadek*, „Studia Iuridica” 2008, nr 49.
- Brodecki Z., Sukiennik P., *Odpowiedzialność za produkt*, „Monitor Prawniczy” 2001, nr 7.
- Brynjolfsson E., McAfee A., *The second machine age. Work, progress, and prosperity in a time of brilliant technologies*, New York 2014.
- Buch V., Ahmed I., Maruthappu M., *Artificial intelligence in medicine. Current trends and future possibilities*, „British Journal of General Practice” 2018, March.
- Chajda M., *Przesłanki odpowiedzialności za szkody wyrządzone przez leki jako produkty niebezpieczne* (w:) M. Załucki (red.), *Rozwój prawa własności intelektualnej w sektorze farmaceutycznym*, Warszawa 2010.
- Chłopecki A., *Sztuczna inteligencja. Szkice prawnicze i futurologiczne*, Warszawa 2018.
- Devarapalli P., *Machine learning to machine owning. redefining the copyright ownership from the perspective of Australian, US, UK and EU law*, „European Intellectual Property Review” 2018, t. 11.
- Ford M., *Rise of the robots. Technology and the threat of a jobless future*, New York 2015.
- Gnela B., *Odpowiedzialność przedsiębiorców za szkody wyrządzone przez produkt niebezpieczny* (w:) A. Śmieja (red.), *Odpowiedzialność cywilnoprawna w obrocie gospodarczym*, Wrocław 2011.
- Gnela B., *Odpowiedzialność za produkt*, „Zeszyty Naukowe – Akademia Ekonomiczna w Krakowie” 1998, nr 134.
- Jagielska M. (w:) A. Olejniczak (red.), *System prawa prywatnego*, t. 6: *Prawo zobowiązań. Część ogólna*, Warszawa 2009.
- Jagielska M., *Odpowiedzialność za produkt*, „Monitor Prawniczy” 2000, nr 8.
- Jagielska M., *Odpowiedzialność za produkt*, Kraków 1999.
- Jagielska M., *Podstawy odpowiedzialności za produkt*, Warszawa 2004.
- Kaplan J., *Artificial intelligence. What everyone needs to know*, Oxford 2016.
- Karnow C.E.A., *The application of traditional tort theory to embodied machine intelligence* (w:) R. Calo, A.M. Froomkin, I. Kerr (red.), *Robot law*, Cheltenham–Northampton 2016.
- Kępiński M., *O zakresie odpowiedzialności za produkt niebezpieczny* (w:) *Rozprawy prawnicze. Księga pamiątkowa Profesora Maksymiliana Pazdana*, Kraków 2005.
- Koch A., *Związek przyczynowy jako podstawa odpowiedzialności odszkodowawczej w prawie cywilnym*, Warszawa 1975.
- Kuźmicka-Sulikowska J., *Okoliczności wyłączające odpowiedzialność za szkodę wyrządzoną przez produkt niebezpieczny*, „Przegląd Prawa i Administracji” 2015, C, cz. 1.
- Kuźmicka-Sulikowska J., *Pojęcie produktu niebezpiecznego na gruncie przepisów kodeksu cywilnego dotyczących odpowiedzialności za szkodę wyrządzoną przez ten produkt* (w:) J. Mazurkiewicz (red.), *Księga dla naszych kolegów. Prace prawnicze poświęcone pamięci doktora Zygmunta Masternaka, doktora Andrzeja Ciska, doktora Marka Zagrosika*, Wrocław 2013.
- Łętowska E., *Ochrona niektórych praw konsumentów. Komentarz*, Warszawa 2001.
- Longchamps de Bérrier R., *Uzasadnienie projektu Kodeksu Zobowiązań*, t. 4, Warszawa 1935.
- Machnikowski P. (red.), *European product liability*, Cambridge 2016.
- Mohmand F., *Pojęcie produktu niebezpiecznego w rozumieniu przepisów kodeksu cywilnego o odpowiedzialności za produkt* (w:) M. Pyziak-Szafnicka (red.), *Odpowiedzialność cywilna. Księga pamiątkowa ku czci Profesora Adama Szpunara*, Kraków 2004.
- Pagallo U., *The laws of robots, crimes, contracts and torts*, Dordrecht 2013.
- Pietrzykowski T., *Ludzkie, niezbyt ludzkie. Esej o podmiotowości prawnej i wyzwaniach XXI wieku*, Katowice 2016.
- Rajski J., *Odpowiedzialność za produkt niebezpieczny w świetle nowych przepisów kodeksu cywilnego*, „Przegląd Prawa Handlowego” 2001, nr 100.
- Ruchała P., Sikorski R., *Kodeks cywilny. Komentarz*, Warszawa 2016.
- Sikorski S., *O odpowiedzialności za szkodę wyrządzoną przez produkt niebezpieczny*, „Prawo Spółek” 2003, nr 12.
- Singer E., *The slow rise of the robot surgeon*, „MIT Technology Review”, <https://www.technologyreview.com/s/418141/the-slow-rise-of-the-robot-surgeon/> (dostęp: 21.06.2019).

- Sośniak M., *Bezprawność zachowania jako przestanka odpowiedzialności cywilnej za czyny niedozwolone*, Kraków 1959.
- Strus Z., *Odpowiedzialność za szkodę wyrządzoną przez produkt niebezpieczny*, „Palestra” 2001, z. 1.
- Szpunar A., *Czyny niedozwolone w Kodeksie cywilnym*, „Studia Cywilistyczne” 1970, t. 15.
- Wolter W., *Swoistość zaniechania jako czynu zabronionego*, „Państwo i Prawo” 1982, t. 8.
- Ziemiński Z., Tarnawski M., *O pojmowaniu zaniechania*, „Państwo i Prawo” 1996, t. 7.