



RESPONSABILIDAD CIVIL DERIVADA DE LOS DAÑOS PRODUCIDOS POR SISTEMAS DE INTELIGENCIA ARTIFICIAL*

Blanca Aparicio Araque
Becaria de colaboración
Universidad de Castilla-La Mancha

Fecha de publicación: 6 de septiembre de 2023

1. Regulación existente

En primer lugar, hemos de concretar cuál es la normativa actual aplicable a aquellos daños que hayan sido el resultado de un fallo derivado de un mal funcionamiento de un sistema de inteligencia artificial, tanto desde la perspectiva nacional como de la internacional.

De un lado, destaca la Directiva 85/374/CEE¹, que se refleja en el derecho español en los artículos 128 a 149 TRLGDCU². De otro lado, cabe señalar instrumentos de la UE, como la Resolución del Parlamento Europeo de 2017³, el Informe del Grupo de Expertos de 2019⁴, y el Libro Blanco de 2020⁵. Además, destacan la Propuesta de Reglamento en materia de responsabilidad civil por el uso de la inteligencia artificial, de 20 de octubre

* Trabajo realizado en el marco del Proyecto de Investigación PID2021-128913NB-I00, del Ministerio de Ciencia e Innovación y la Agencia Estatal de Investigación (AEI) cofinanciado por el Fondo Europeo de Desarrollo Regional (FEDER) titulado “Protección de consumidores y riesgo de exclusión social: seguimiento y avances”, dirigido por Ángel Carrasco Perera y Encarna Cordero Lobato y en el marco de las Ayudas para la realización de proyectos de investigación aplicada, en el marco del Plan Propio de investigación, cofinanciadas en un 85% por el Fondo Europeo de Desarrollo Regional (FEDER), para el proyecto titulado “Modelos jurídicos eficientes de consumo sostenible”, con Ref.: 2022-GRIN-34487 dirigido por Ángel Carrasco Perera y Ana I. Mendoza Losana.

¹ Directiva 85/374/CEE, del Consejo, de 25 de julio de 1985, relativa a la aproximación de las disposiciones legales, reglamentarias y administrativas de los Estados Miembros en materia de responsabilidad por los daños causados por productos defectuosos, publicada el 25 de julio de 1985.

² Real Decreto Legislativo 1/2007, de 16 de noviembre, por el que se aprueba el texto refundido de la Ley General para Consumidores y Usuarios u otras leyes complementarias.

³ Resolución del Parlamento Europeo, de 16 de febrero de 2017, con recomendaciones destinadas a la Comisión sobre normas de Derecho civil sobre robótica.

⁴ Comunicación de la Comisión al Parlamento Europeo, al Consejo, al Comité Económico y Social Europeo y al Comité de las regiones con el objetivo de generar confianza en la inteligencia artificial centrada en el ser humano.

⁵ Dictamen del Comité Económico y Social Europeo, aprobado en pleno el 15 de julio de 2020. Libro Blanco sobre la Inteligencia Artificial, para dotar de un enfoque europeo orientado a la excelencia y la confianza



de 2020, así como la propuesta de Reglamento de regulación de la inteligencia artificial (Ley de Inteligencia Artificial), de 21 de abril de 2021⁶. Como normativa más reciente, destaca que el 28 de septiembre de 2022 se publican tanto la Propuesta de Directiva sobre Responsabilidad en Materia de Inteligencia Artificial⁷, como la Propuesta de Directiva sobre Productos Defectuosos⁸.

En la Resolución del Parlamento Europeo de 2017 se regula de forma específica el régimen de responsabilidad civil derivado de los daños ocasionados por robots. Para poder catalogar como “robots” a los sistemas, incluye una serie de requisitos, de forma que puedan calificarse en dos categorías: (i) la capacidad de autonomía y aprendizaje del sistema, que incide de manera directa en las circunstancias de la acción u omisión generadora del daño, y dependiendo del grado de autonomía o la participación del responsable del robot en la circunstancia generadora del daño, permitirá determinar el grado de culpa, poniendo de manifiesto circunstancias esenciales para la determinación de la causalidad; (ii) el soporte físico, cuya preocupación no reside en el ámbito de la pérdida o robo de los datos, sino en los daños que estos sistemas puedan llegar a producir⁹.

Respecto a la Propuesta de 2020, propone el Parlamento la posibilidad de establecer reglamentaciones sectoriales específicas con motivo de la amplia variedad de sistemas de inteligencia artificial¹⁰. En esta propuesta se muestran a favor del uso de la normativa de responsabilidad civil por productos defectuosos que se ha venido utilizando hasta la actualidad, citada anteriormente. Sin embargo, también destaca que sería necesario revisar la Directiva de la que provienen dichas normas, adaptando la misma al mundo digital y a los diversos retos que se derivan de su uso¹¹. También incluye la misma varios regímenes de responsabilidad civil, que pasaremos a detallar en el epígrafe siguiente.

En cuanto a la Propuesta de 2021, no considera usuarios a quienes utilicen sistemas de inteligencia artificial para actividades personales que no tengan un carácter profesional, excluyendo a aquellos que utilicen la inteligencia artificial para fines privados¹². Cabe la reflexión en relación con la desprotección del consumidor de este tipo de sistemas al

⁶ Reglamento del Parlamento Europeo y del Consejo, por el que se establecen normas armonizadas en materia de inteligencia artificial, y se modifican determinados actos legislativos de la Unión, en Bruselas, a 21 de abril de 2021, COM (2021) 206 final.

⁷ Propuesta de DIRECTIVA DEL PARLAMENTO EUROPEO Y DEL CONSEJO relativa a la adaptación de las normas de responsabilidad civil extracontractual a la inteligencia artificial. COM/2022/496 final.

⁸ Propuesta de DIRECTIVA DEL PARLAMENTO EUROPEO Y DEL CONSEJO sobre responsabilidad por los daños causados por productos defectuosos. COM/2022/495 final.

⁹ V. JIMENO MUÑOZ J., *Derecho de los daños tecnológicos. Ciberseguridad e insurtech*, ed. Dykinson, Madrid, 2019, pág. 201-202.

¹⁰ V. ATIENZA NAVARRO, M. L., *Daños causados por inteligencia artificial y responsabilidad civil*, ed. Atelier, Barcelona, 2022, pág. 285.

¹¹ *Ibidem*.

¹² *Últ. ob. cit.*, pág. 321.



respecto. Hay más diferencias que presentan las dos Propuestas: mientras que en la del año 2020 el riesgo se vincula al tipo de sistema inteligente empleado y a su autonomía (por ejemplo, de alto riesgo), en la del año 2021, se atiende a su funcionalidad y a los usos potenciales del sistema (se habla de un tipo de riesgo inaceptable, prohibiendo las prácticas que atenten contra los derechos fundamentales, como podría ser el empleo de la inteligencia artificial para manipular a la población mediante técnicas subliminales)¹³. En esta Propuesta los sistemas de alto riesgo se definen por la función que desempeñan y por la finalidad prevista del sistema, conforme a la normativa de seguridad de los productos, clasificándose en: (i) los diseñados para utilizarse con componentes de seguridad de productos sujetos a una evaluación ex ante realizada por terceros, (ii) los sistemas de inteligencia artificial independientes pero con implicaciones en los derechos fundamentales. Destaca de esta Propuesta el hincapié que hace en relación con los sistemas de alto riesgo, entendiéndose que deben diseñarse y desarrollarse de tal forma que su funcionamiento pueda ser vigilado por personas físicas, debiendo el operador del sistema definir las medidas adecuadas de vigilancia humana antes de su introducción en el mercado. A diferencia de lo anterior, indica que los operadores de los sistemas que no son de alto riesgo pueden seguir códigos de conducta de manera voluntaria¹⁴.

De otro lado, en el régimen de responsabilidad especial previsto en la Propuesta de Reglamento de 2020, para los sistemas de alto riesgo, se permite el acceso a los datos generados por sistemas de IA, tanto a la víctima como al operador responsable, siempre que se haga adaptándose a lo establecido en la legislación general en materia de protección de datos¹⁵. La víctima tiene derecho a que se la informe, cuando los datos son empleados en la adopción de decisiones automatizadas, incluida la elaboración de perfiles, que pudieran conducir a una discriminación, así como la importancia y las consecuencias previstas del tratamiento de los datos personales del interesado.

Respecto a la Propuesta de Directiva sobre Productos Defectuosos del año 2022, amplía la definición de *producto defectuoso*, abarcando ahora archivos de fabricación digital y software y también la de *daño*, de forma que se considera como daño la pérdida de datos fuera del ámbito estrictamente profesional. En cuanto a la Propuesta de Directiva sobre Responsabilidad en Materia de IA publicada en ese mismo año, establece nuevas reglas sobre la revelación de información y reducción de la carga de la prueba en los procedimientos de reclamación de daños y perjuicios ocasionados por sistemas de IA.

¹³ Últ. ob. cit., pág. 322.

¹⁴ Últ. ob. cit., págs. 323-325.

¹⁵ NAVARRO NAVAS, S. *Daños ocasionados por sistemas de inteligencia artificial. Especial atención a su futura regulación*, Ed. Comares, Granada, 2022, pág. 71.



2. Vías de responsabilidad

2.1. Régimen de responsabilidad civil por productos defectuosos

2.1.1. Sistema de inteligencia artificial como producto

El primer problema con el que nos encontramos a la hora de recurrir a este tipo de régimen es si podemos identificar algunos sistemas como si de un *producto* se tratase¹⁶. El artículo 136 TRLGDCU, haciéndose eco de la normativa europea, entiende como producto la electricidad, la luz o el gas. De esta manera, se entiende que los sistemas de inteligencia artificial se pueden considerar un producto cuando el robot sea un bien corpóreo al que se le incorpora un programa de ordenador, puesto que recibiría en su conjunto el tratamiento de bien mueble¹⁷. Por tanto, la principal duda surge cuando hablamos de sistemas realmente virtuales que no tienen un soporte físico, como aquellos casos en los que el software no está incorporado a un bien corpóreo¹⁸. Los motivos que exponen para mantenerlos dentro de esa categoría son los siguientes: (1) que la corporeidad o materialidad no se exige en el artículo 2 de la Directiva 85/374/CEE, ni en los artículos 6 y 136 TRLGDCU¹⁹; (2) que puede interpretarse que, en normas como la del artículo 335 del CC²⁰, lo fundamental para considerarse como bien mueble no es la movilidad del bien, sino la aptitud de la cosa para ser integrada en un patrimonio y que sobre ella puedan recaer derechos subjetivos²¹; (3) el hecho de que el software reciba el trato de producto en el Real Decreto Legislativo 1/1996, de 12 de abril, por el que se aprueba el Texto Refundido de la Ley de Propiedad Intelectual, por lo que se le considera bien mueble²². En este sentido, algunos autores se han aventurado y

¹⁶ Así lo entiende M.^a Luisa Atienza Navarro en su obra ATIENZA NAVARRO, M. L., ob., cit., pág. 141, aludiendo al concepto que se da de producto defectuoso por parte de la Directiva 85/374/CEE, entendiéndose que: “*será producto cualquier bien mueble, excepto las materias primas agrícolas y productos de la caza, aun cuando está incorporado a otro bien mueble o a uno invisible*”. Se incluyen dentro de este tipo de producto la electricidad, la luz y el gas, al ser susceptibles de apropiación y ser transportados de un punto a otro sin menos cabo del mueble al que están unidos.

¹⁷ Últ ob. cit., pág. 142.

¹⁸ En esta serie de casos, la mayoría de autores considera que también se debería tratar como producto, V. Navas Navarro, S. «Responsabilidad civil del fabricante y tecnología inteligente», en la Ley n.º 35, sección Ciberderecho, 27 diciembre 2019.

¹⁹ V. ATIENZA NAVARRO, M. L., ob., cit., pág. 143.

²⁰ Se indica literalmente “*se reputan bienes muebles los susceptibles de apropiación no comprendidos en el capítulo anterior, y en general todos los que se puedan transportar de un punto a otro sin menoscabo de la cosa inmueble a que estuviesen unidos*”.

²¹ V. ATAZ LÓPEZ, J., “Daños causados por las cosas: una nueva visión a raíz de la robótica y de la inteligencia artificial”, *Derecho de daños (cuestiones actuales)*, ed. Francis Lefebvre, Madrid, 2020, págs. 317-375, citado en ATIENZA NAVARRO, M. L., ob., cit., pág. 143.

²² V. ARIAS DEL RINCÓN, M. I. “La calificación jurídica de las transmisiones del software en internet”, *Frónesis*, vol. 14, n.º1, 2007, pág. 13, citada en ATIENZA NAVARRO, M. L., ob., cit., pág. 143.



han dado su propia opinión al respecto, proponiendo que, a efectos de una futura revisión de la Directiva anteriormente mencionada, pudiera distinguirse entre productos digitales de “alto riesgo” y de “bajo riesgo”, razonando esta distinción en que la misma se está consolidando en las propuestas de reglamento tanto sobre IA como en materia de responsabilidad civil²³.

Especial consideración debe dársele a los *datos*, en aquellos casos en los que el defecto que ocasiona el daño es causado por datos incorrectos, incompletos o defectuosos²⁴. El principal problema que surge en su calificación como producto se encuentra en que son de difícil apropiación al circular libremente por internet y se pueden reproducir sin trabas²⁵. Incluso pueden proceder de fuentes externas, considerándose en la Directiva 85/374/CEE que en esos casos se debe introducirse una cláusula de exoneración específica para que el fabricante del sistema inteligente pueda, frente a la reclamación de la víctima, oponer que el daño no se debió al sistema en sí mismo, sino a unos datos proporcionados por un tercero²⁶. De otro lado, hay autores que consideran que deberían excluirse los datos como producto, exponiendo como motivo que los datos se suelen proporcionar en un marco contractual, apoyando su fundamento en la postura que mantiene el TJUE, pues ha considerado que la información no puede considerarse producto defectuoso²⁷.

En segundo lugar, ese producto debe poder calificarse como “defectuoso”. En el artículo 137 TRLGDCU se considera defectuoso “*aquel que no ofrezca la seguridad que cabría legítimamente esperar, teniendo en cuenta todas las circunstancias y, especialmente, su presentación, el uso razonable previsible del mismo y el momento de su puesta en circulación*”. Destacan algunos autores que el elemento sobre el que gira el concepto de defecto en el producto es esa “seguridad”²⁸, y en concreto, tal y como se señala en el artículo 6.1 de la Directiva 85/374 CEE, “*la seguridad a la que una persona tiene legítimamente derecho*”. Para valorar la misma se tienen en cuenta las circunstancias antedichas, pero en el caso de los sistemas inteligentes el principal problema es que prima la inseguridad y el desconocimiento de las innumerables y diversas ocasiones en las que pueden ser utilizados. Para valorar esas “expectativas legítimas de seguridad” se puede acudir el criterio de *risk-utility test*, proveniente de los Tribunales

²³ V. NAVARRO NAVAS, S. Daños ocasionado..., ob. cit., pág. 84.SD

²⁴ Últ., ob. cit., pág. 146.

²⁵ V. ATAZ LÓPEZ, J., ob. cit., citado en ATIENZA NAVARRO, M. L., ob., cit., pág. 146.

²⁶ Últ. ob. cit., pág. 147.

²⁷ V. TJUE 10 de julio d 2021 C-65/20, VI v Krone, citada en NAVARRO NAVAS, S. Daños ocasionados..., ob. cit., pág. 85.

²⁸ Últ. ob. cit., pág. 157.



norteamericanos, para descubrir qué se espera por parte del consumidor respecto a determinados productos que exigen para la valoración de sus defectos de una gran información científico técnica²⁹. También destaca varia jurisprudencia al respecto, como la Sentencia de la Audiencia Provincial de Madrid, de 1 de junio de 2020³⁰.

Como veremos posteriormente, a la hora de calcular la responsabilidad del fabricante se tendrá en cuenta la autonomía del objeto que haya causado ese daño al igual que la seguridad que cabría legítimamente esperar respecto al funcionamiento del mismo. También son determinantes las advertencias de los riesgos y las precauciones de uso que el fabricante ofrezca³¹.

En este sentido, destacan varios tipos de defectos: los de *fabricación*, los de *diseño* y los de *información*, siendo estos dos últimos los que más interés despiertan en los sistemas de inteligencia artificial. En relación con los defectos de información, son importantes por los deberes que surgen en el ámbito de la robótica, pues la información no sólo va referida a la publicidad sino también al manual de usuario en el que se indica la descripción de los contenidos, los componentes, las características, las instrucciones, las contraindicaciones, etc. Incluso para que se considere como correcta, será necesario proporcionar al usuario el modo de realizar las diversas actualizaciones del software dado el continuo desarrollo de la tecnología³². Respecto a los defectos de diseño, se suelen relacionar con la programación, pero presentan muchos problemas en el ámbito probatorio puesto que se precisan de conocimientos técnicos muy especializados para poder ser probados. También plantean muchos problemas los sistemas de inteligencia artificial muy avanzados como son aquellos que son capaces de tomar decisiones de forma autónoma, como fruto de un proceso de aprendizaje³³. En el caso de los *vehículos autónomos*, toman sus decisiones mediante un proceso de machine learning, lo que es indicativo según algunos autores de que la decisión errónea del vehículo que se desvía de lo esperable revela la existencia de un defecto de diseño, al no haberse seguido en la fase de programación o entrenamiento las reglas básicas que se deben haber seguido³⁴. En el caso de los *robots*, podrían ser defectuosos en multitud de ocasiones: cuando el problema se hubiese podido

²⁹ Últ. ob. cit., pág. 158.

³⁰ Véase SAP (Sección 9ª) núm. 221/2020, de 1 de junio, en la que se indica lo siguiente: “según el TJUE, la seguridad que legítimamente cabe esperar ha de apreciarse atendiendo a las expectativas legítimas del gran público, y a su vez tales expectativas deben apreciarse atendiendo al destino, características y propiedades objetivas del producto así como las características del grupo de usuarios de que se trate”.

³¹ JIMENO MUÑOZ J., ob. cit., pág. 201.

³² ATIENZA NAVARRO, M. L., ob., cit., pág. 167.

³³ Últ ob. cit., pág. 168.

³⁴ *Ibidem*.



evitar a través de un diseño alternativo razonable, cuando se produzca falta de disponibilidad de los datos o problemas en la calidad de los mismos, cuando se dé un fallo de ciberseguridad o ataque cibernético o debido a la inadecuación o inexistencias de instrucciones o advertencias conforme al estado de la ciencia y de la técnica³⁵.

En tercer lugar, se deben dar los presupuestos recogidos en los artículos 1902 y ss. del CC. La disociación entre el software y el hardware del robot en sí es lo que puede justificar la exoneración de responsabilidad del fabricante del software, siempre que sea capaz de probar que el defecto se debió al diseño del producto terminado en el que se insertó esa pieza correcta. Ahora bien, esa exoneración será difícil de probar. Hemos de tener en cuenta que la responsabilidad del fabricante se extiende a las posibles modificaciones y actualizaciones que se realice en el producto después de comercializarse.

En cuanto a los sujetos responsables, hemos de acudir al artículo 138 TRLGDCU, así como al artículo 1 de la Directiva 85/374/CEE, en los que se indica que el sujeto responsable es el *productor*, que es el fabricante del producto terminado y de cualquiera de los componentes, y el *importador* en la Unión Europea, cuando se trate fuera de productos fabricados en la Unión Europea. Ahora bien, al tratarse de productos derivados de la inteligencia artificial, se plantean una serie de problemas: (i) se trata de productos en cuya creación puede intervenir una gran cantidad de sujetos, (ii) al hilo de lo indicado en párrafos anteriores, cuando el defecto se halla en los datos, de manera que en estos casos no tiene sentido hablar de un importador de los mismos, (iii) en los sistemas inteligentes no siempre puede hablarse de un producto terminado, de forma que la atribución de responsabilidad es realmente complicado, de forma que al aparecer diversos posibles sujetos responsables, no sería justo aplicar la normativa solamente al primer fabricante del sistema³⁶.

En este sentido, destacan la Resolución de 2017, el Informe de Grupo de Expertos de 2019 y el que acompaña al Libro Blanco de 2020, que insisten en la importancia de realizar un control exhaustivo de los sistemas de inteligencia artificial, de forma que se pueda investigar si el defecto del producto se halla en el sistema que se pone en circulación o si, de contrario, aparece con posterioridad al someterse a determinadas mejoras o actualizaciones. La medida más efectiva al respecto es la contenida en la Propuesta de Reglamento de 2020, en la que se indica que se debe modificar la definición de productor, incluyéndose también a los desarrolladores,

³⁵ *Ibidem*.

³⁶ *Últ. ob. cit.*, págs. 151-156.



programadores, prestadores de servicios de actualizaciones y operadores iniciales³⁷.

En cuanto a la prueba, la doctrina y los instrumentos de la Unión Europea hacen latente la necesidad de recurrir a expedientes que minoricen la dificultad de aportar la prueba del defecto de la inteligencia artificial y de la relación de causalidad entre aquel y el daño. Hay dos mecanismos principales, como son: en primer lugar, aplicar la llamada *sospecha de defecto*, de forma que se admite que se dé por probada la causa cuando sea probable que haya sido la que haya irrogado el daño³⁸. Un ejemplo de la aplicación de la causalidad probabilística sería la STJUE 21 de junio de 2017, en la que un laboratorio resultó condenado en primera instancia porque se entendió que la vacuna contra la hepatitis B que fabricaba podía tener como efecto secundario el desarrollo de la esclerosis múltiple.

El segundo mecanismo aplicable, y el más útil en el caso de los daños derivados de sistemas de inteligencia artificial, es la posibilidad de exonerar a la víctima de la necesidad de probar la parte concreta del producto que resulta defectuosa, de manera que basta con acreditar que en su conjunto tiene un defecto. Esto es realmente interesante en los sistemas inteligentes porque hay una interacción múltiple de elementos físicos y digitales que dificultan la prueba. En consecuencia, siempre que el producto final se presente como unidad, se considerará que es suficiente con que la víctima pruebe que el daño ha sido causado por una combinación de productos físicos y digitales, es decir, que el sistema es defectuoso en su conjunto. Como resultado, todos los sujetos que hayan aportado elementos físicos o digitales a dicho producto deberían responder solidariamente en cuanto a fabricantes del mismo³⁹.

El tercer mecanismo aplicable consistiría en obligar a los desarrolladores del software a que registren la información suficiente acerca del funcionamiento del sistema, de forma que si no proporcionan esos datos, pueda presumirse que si los hubiera facilitado habrían sido útiles para el proceso⁴⁰.

De otro lado, hemos de destacar que algunos autores consideran que este sistema legal de atribución de la responsabilidad no se podría aplicar en aquellos casos en los que una inteligencia, que ha sido correctamente construida y programada, reflexiona y razona por sí misma, tomando decisiones independientes e

³⁷ Últ. ob. cit., pág. 157.

³⁸ Últ. ob. cit., pág. 176. Al respecto, hay quienes consideran mucho más acertado admitir que en los casos de incerteza causal se recurra a la teoría de la indemnización parcial.

³⁹ Últ. ob. cit., pág. 177.

⁴⁰ Últ. ob. cit., pág. 178.



imprevisibles para aquellos que la han creado o programado⁴¹. También mantienen que en el caso de la inteligencia artificial no hay riesgo que probar, pues se debe tener en cuenta que el daño que es causado por el robot no se produce por una actuación negligente del fabricante, sino por la propia independencia decisoria del robot, y ese es el supuesto que no se encuentra regulado en nuestro ordenamiento jurídico⁴². También se hacen referencia a otros factores por los que no se considera adecuado este sistema: la posibilidad que se le concede al fabricante de quedar exonerado de culpa en caso de que demuestre que, en el momento de la puesta en circulación del producto, el estado de los conocimientos científicos y técnicos no le permitían conocer de la existencia del defecto. Esta es la denominada causa de exclusión por riesgos en el desarrollo que se incluye en el artículo 140 de la LGDCU. En el ámbito de los daños causados por inteligencias artificiales esta causa de exoneración no debería tener ninguna viabilidad si lo que se quiere es articular una responsabilidad que recaiga sobre el fabricante y no sobre el robot. El fabricante debería responder aún y cuando las reacciones del robot que han provocado el efecto dañoso quedasen completamente fuera de sus posibilidades de conocimiento en el momento de su puesta en servicio⁴³.

Otra cuestión por la que hay autores que rechazan la aplicación de este sistema es porque la actual regulación sobre productos defectuosos se limita a cubrir solamente los daños causados por productos, o robots, que sean destinados a un servicio privativo personal del propio perjudicado, afectando a bienes o servicios del mismo, y excluyendo del ámbito de protección aquellos daños causados por robots utilizados para un uso profesional, empresarial o comercial. Esta exclusión no resulta justa en el ámbito de la robótica, en el que la mayoría de las adquisiciones se realizan por empresarios para sus fines relacionados con su actividad comercial.

Por último lugar, también alegan algunos autores como motivo de rechazo a la aplicación de este sistema que quedarían fuera del régimen de protección los daños morales que sufra el perjudicado a sus parientes o allegados que no deriven de la muerte, de forma que la LGDCU sólo alcanza a los daños morales derivados de la muerte. Por tanto, se plasma así otra deficiencia para llevar a cabo un resarcimiento de la víctima realmente compensatorio en el ámbito de la robótica⁴⁴.

⁴¹ NÚÑEZ ZURILLA, M.C., *Inteligencia artificial y responsabilidad civil. Régimen jurídico de los daños causados por robots autónomos con inteligencia artificial*, ed. Reus, Madrid, 2019, pág. 24.

⁴² Últ. ob. cit., pág. 26.

⁴³ *Ibidem*.

⁴⁴ Últ. ob. cit., pág. 28



2.2. Régimen de responsabilidad civil por hecho propio basado en la culpa

Si bien es cierto que el legislador prescinde de la culpa en ciertas etapas, optando por sistemas de responsabilidad civil objetiva, analicemos tanto sistemas tradicionales como más novedosos, para poder valorar si concurren daños causados por sistemas de IA basados en la culpa.

En primer lugar, la culpa *in faciendo* en la fabricación del robot, en los casos en los que el daño estuviese vinculado causalmente con su defectuosa construcción o ensamblaje físico⁴⁵. Esta culpa originaría la responsabilidad del fabricante y solo podrá exonerar probando que esa relación de causalidad se vio interrumpida por la actuación de un tercero.

En segundo lugar, la culpa *in curando*, por no cumplir correctamente con los deberes de mantenimiento y cuidado del robot⁴⁶. Esta culpa sería atribuible a los propietarios poseedores del sistema inteligente que son los que asumen esos deberes de cuidado.

En tercer lugar, la culpa *in codificando*, que aparecería ante la existencia de errores de código en la programación⁴⁷. Sería imputable a los programadores del sistema inteligente.

En cuarto lugar, la culpa del propio robot, recordando las posiciones doctrinales en relación con la posibilidad de que los robots dotados de IA puedan ser civilmente imputables⁴⁸. De tal forma que, cuando no pueda verificarse culpa alguna en las actuaciones del fabricante, programador o propietario, puede ocurrir que la única actuación negligente sea la del propio robot. En este sentido, han surgido opiniones opuestas que consideran inadecuado dotar de personalidad al robot de forma que se muestran contrarias a la creación de este status jurídico para el mismo⁴⁹, considerando

⁴⁵ V. ERCILLA GARCÍA, “Aproximación a una Personalidad Jurídica Específica para los robots”, Revista Aranzadi de derecho y nuevas tecnologías, Nº 47, 2018, pág. 19, citado en ATIENZA NAVARRO, M. L, ob., cit., pág. 205.

⁴⁶ V. ATAZ LOPEZ, J, ob. cit., pág. 32.

⁴⁷ V. ERCILLA GARCÍA, ob. cit., pág. 19, citada en ATIENZA NAVARRO, M. L, ob., cit., pág. 205.

⁴⁸ V. ATIENZA NAVARRO, M. L, ob., cit., pág. 206.

⁴⁹ En este sentido, destaca la Resolución del Parlamento Europeo de 16 de febrero de 2017 en el que se habla de “la necesidad de formular una definición europea común de los robots inteligente autónomos, así como crear a largo plazo una personalidad jurídica específica para los robots, de forma que como mínimo los robots autónomos más complejos puedan ser considerados personas electrónicas responsables de reparar los daños que puedan causar y aplicar la personalidad electrónicas a aquellos supuestos en los que los robots tomen decisiones autónomas inteligentes o interactúen con terceros de forma independiente”.



que la problemática debe resolverse a través de la aplicación de normas de responsabilidad civil objetiva⁵⁰.

Una vez analizados todos esos criterios de atribución de la responsabilidad, hemos de analizar la última Propuesta de Directiva relativa a responsabilidad extracontractual por daños causados por sistemas de inteligencia artificial, que tal y como indica en su artículo 1.2, habla de las demandas de responsabilidad civil extracontractual subjetiva, basada en la culpa, lo que se traduce en una indemnización de los daños causados de modo intencional o por una acción u omisión negligente⁵¹. Destaca esta regulación que en cuanto a la figura del demandante, las demandas pueden ser interpuestas tanto por las personas que se han visto perjudicadas por la información de salida de un sistema de IA o por la producción por parte de dicho sistema de una información de salida que debería haber producido, como por las personas que los hayan sucedido o se hayan subrogado en sus derechos. Incluso se prevé la posibilidad de que el demandante actúe en nombre de varios perjudicados.

Pues bien, a la hora de interponer una demanda, al introducir el criterio de la culpa supone que el demandante tenga que probar el daño, la acción u omisión, además de la relación de causalidad. En esos casos, se hablará de una omisión del deber de diligencia, pero es necesario aclarar que no en todo caso la omisión del deber de diligencia que esté destinado a proteger contra daños causados por la IA va a dar lugar a la presunción, pues la misma sólo será de aplicación cuando pueda considerarse razonablemente probable, según las circunstancias, que la culpa ha influido en la información de salida que ha dado lugar al daño⁵². Por tanto, el artículo 4.1 de la Directiva establece que para que los órganos jurisdiccionales nacionales presuman el nexo causal entre la culpa del demandado y los resultados provocados por el sistema de IA, se tienen que dar una serie de condiciones. Además, se proporcionan una serie de ejemplos: no se consideraría razonablemente probable que el incumplimiento de la obligación de presentación de determinados documentos o de darse de alta en registros pueda influir en la información de salida producida por un sistema de IA o en su ausencia.

De otro lado, en los apartados segundo y tercero de la citada Propuesta se distingue, de un lado, las demandas que se interpongan contra un proveedor de un sistema de IA

⁵⁰ SANTOS GONZÁLEZ, M.J., “La gran importancia de la regulación de la responsabilidad por daños de los robots inteligentes para el avance de la tecnología y la economía”, *Derecho de los riesgos tecnológicos*, Ed. Eolas Ediciones, León, 2021, pág. 109.

⁵¹ MEMBRADO GIL, C. ‘En el horizonte: la Directiva de responsabilidad civil extracontractual en materia de IA’, en *Derecho y Medicina, desafíos tecnológicos y científicos*, ed. Dykinson, S.L., Madrid, 2023, pág. 118.

⁵² Últ. ob. cit., pág. 119.



de alto riesgo o contra una persona sujetas a sus mismas obligaciones según la ley de IA, y de otro lado, las demandan interpuestas contra los usuarios de estos sistemas. En el apartado quinto menciona las demandas en relación con aquellos sistemas que no sean de alto riesgo y en el apartado sexto habla de las demandas que se interpongan contra el usuario de un sistema de IA en una actividad personal, de carácter no profesional⁵³.

En primer lugar, respecto a las demandas presentadas frente al proveedor de IA de alto riesgo, recordamos que el proveedor es aquella figura que se encarga de desarrollar un sistema de IA o para el que se haya desarrollado el mismo y vaya a introducirlo en el mercado, y que los sistemas de alto riesgo se consideran como tales cuando el sistema esté destinado a ser utilizado como componente de seguridad de uno de los productos contemplados en la legislación de armonización de la Unión que se indica en el anexo II y demás tipos. En estos casos, se exige que el demandante haya demostrado que la información de salida producida por el sistema de IA o la no producción de una información de salida por parte del mismo le causó daños, de tal forma que es una relación que debe demostrar el demandante. Es cierto que se produce una flexibilización de la carga de la prueba, de forma que se establece una presunción del nexo causal *iuris tantum* entre la culpa del demandado y el resultado si se cumplen las previsiones establecidas en los puntos a y b del artículo 4.1⁵⁴. Una vez se prueba que se ha producido un incumplimiento del deber de diligencia plasmado en la desatención de las obligaciones previstas en los capítulos 2 y 3 del Título III de la ley de IA, es necesario que pueda considerarse con una probabilidad razonable que la culpa ha influido en el resultado producido por el sistema de IA.

Ciertos autores⁵⁵ se muestran contrarios a que la carga de la prueba de la culpa, del daño y del nexo causal recaiga sobre el demandante, pues antes de aplicar la presunción se establece como necesaria la valoración de la probabilidad razonable de que ese nexo causal existiera. Se entiende que sirve de nada esa presunción cuando se le acaba exigiendo que pruebe el nexo causal. Por tanto, aunque se prueba el comportamiento omisivo del demandado, de nada sirve si no se considera como

⁵³ *Ibidem*.

⁵⁴ a) que el demandante haya demostrado o el órgano jurisdiccional haya supuesto, de conformidad con el artículo 3, apartado 5, la culpa del demandado o de una persona de cuyo comportamiento sea responsable el demandado, consistente en el incumplimiento de un deber de diligencia establecido por el Derecho de la Unión o nacional destinado directamente a proteger frente a los daños que se hayan producido; b) que pueda considerarse razonablemente probable, basándose en las circunstancias del caso, que la culpa ha influido en los resultados producidos por el sistema de IA o en la no producción de resultados por parte del sistema de IA.

⁵⁵ Véase NAVAS NAVARRO, S, “Régimen europeo en ciernes en materia de responsabilidad civil derivada de los sistemas de inteligencia artificial”, Revista CESCO de Derecho de Consumo, núm. 4, 44, 2022, págs. 38-39.



razonablemente probable que haya influido en el resultado, no siendo de aplicación la presunción *iuris tantum*.

2.3. Régimen de responsabilidad civil objetiva

La responsabilidad objetiva o por riesgo se configura como un mecanismo que permite atenuar la exigencia del elemento culpabilístico de la responsabilidad extracontractual, de tal forma que aquél que crea un riesgo, aunque su actuar sea lícito, debe soportar las consecuencias derivadas de la actividad peligrosa de la que se beneficia⁵⁶.

En este sentido, se podrían identificar los siguientes responsables: (i) el propietario o poseedor: se aplica la teoría que cuando una persona es propietario o posee un robot de manera temporal, sería responsable civilmente de los daños que cause a terceros debiendo resarcir ese daño, (ii) el fabricante, el programador o el diseñador: en la fabricación se exigirá la incorporación desde el principio de características de seguridad y ética, reconociendo que los fabricantes y comercializadores adquieren responsabilidad jurídica respecto de la calidad de la tecnología que producen o manipulan cuando el comportamiento de los robots que ocasionó los daños se podría haber previsto e incluso evitado⁵⁷. También es necesario aludir a la “*responsabilidad de gestión de riesgos*”, que no se centra en la persona que actuó de manera diligente como personalmente responsable, sino en la persona que es capaz, en determinadas circunstancias, de minimizar los riesgos y gestionar el impacto negativo⁵⁸. De otro lado, también se debe diferenciar que cuando la víctima sea el propietario hablaremos de responsabilidad contractual, mientras que cuando la víctima es un tercero, la culpa será de carácter extracontractual.

La Unión Europea, en la Propuesta de Resolución del Parlamento Europeo⁵⁹ propone un sistema de responsabilidad objetiva para resolver los daños que puedan causar los robots y la inteligencia artificial, basada en la relación causa-efecto entre los efectos nocivos del comportamiento del robot, y un sistema de seguros obligatorio, así como un fondo de compensación de seguros. Se indica que la principal consecuencia de la implantación de un sistema de responsabilidad objetiva es que no será necesario demostrar que ha existido culpa en el sujeto responsable del daño, sino que

⁵⁶ Sentencia del Tribunal Supremo de 9 de julio de 1994, ponente D. Francisco Morales, citada en últ. ob. cit. pág. 147.

⁵⁷ Últ. ob. cit. pág. 146.

⁵⁸ Últ. ob. cit. pág. 149.

⁵⁹ Propuesta de Resolución del Parlamento Europeo con recomendaciones destinados a la Comisión sobre normas de Derecho civil sobre robótica.



únicamente exige probar el nexo causal existente entre el comportamiento perjudicial del robot y los daños causados a la persona perjudicada⁶⁰.

Ante la cuestión planteada, se emite Dictamen por parte del Comité Económico y Social Europeo⁶¹ en el que manifiesta su oposición a cualquier tipo de estatuto jurídico para los robots o sistemas de inteligencia artificial por el riesgo moral inaceptable que ello conlleva. Indica que la legislación en materia de responsabilidad tiene un efecto correctivo y preventivo que podría desaparecer si el riesgo de responsabilidad civil dejase de recaer en las personas físicas para recaer sobre el autor por haberse transferido al robot.

2.3.1. Aplicaciones analógicas de las reglas de responsabilidad civil objetiva por daños causados por animales y cosas

De un lado, hay un sector de la doctrina que entiende la aplicación analógica de las reglas de responsabilidad objetiva por daños causados por animales a los daños causados por sistemas de inteligencia artificial. La consideración de robots como animales surge porque un amplio sector de la doctrina entiende que los dotados de inteligencia artificial fuerte no se pueden tratar solo como meras cosas, de forma que pueden equipararse a animales. El problema es que, tras la reforma introducida por la Ley 17/2021⁶², los animales dejan de ser considerados como bienes muebles para ser considerados “seres sintientes”, de forma que en la actualidad los animales tienen una naturaleza diferente a los bienes inmuebles o cosas. Sin embargo, la posición que equipara a los robots con los animales recurre a la analogía para aplicar las normas, de forma que hacen responsables al poseedor de un animal por los daños causados por éste, a excepción de los daños causados por fuerza mayor o culpa exclusiva de la víctima⁶³.

En atención al riesgo creado por el animal, el artículo 1905 del CC establece una regla específica de responsabilidad objetiva porque el sujeto ha creado un riesgo o ha incrementado la posibilidad de su creación, con lo que si se concreta dicho riesgo y se produce el daño, deberá responder, independientemente de su culpa o negligencia. Teniendo en cuenta esta posición doctrinal, la persona que utiliza un robot debe responder por los mismos motivos que se fundamentan en el artículo referido. En estos casos, la responsabilidad recaería sobre el propietario y/o usuario del sistema inteligente, dependiendo de que haya concurrencia de ambos.

⁶⁰ Últ. ob. cit., pág. 116.

⁶¹ Dictamen de iniciativa 070/c 288/01 de 31 de mayo de 2017.

⁶² Ley 17/2021, de 15 de diciembre, de modificación del Código Civil, la Ley Hipotecaria y la Ley de Enjuiciamiento Civil, sobre el régimen jurídico de los animales.

⁶³ ATIENZA NAVARRO, M. L., ob. cit., págs. 231-235.



En conclusión, entienden que los sistemas inteligentes autónomos pueden originar a través de esta aplicación por analogía la responsabilidad de su poseedor o de quien se sirva de él, sea o no propietario, con fundamento en el riesgo de producción de daños⁶⁴.

De otro lado, otra posición doctrinal considera que se puede aplicar el mismo régimen de responsabilidad objetiva que el de los daños causados por las cosas peligrosas. Esto se traduce en la aplicación de los artículos 1908 o 1910 del CC. Respecto al artículo 1908, que hace referencia a los daños producidos por humos excesivos y la caída de árboles, no parece posible su aplicación a los sistemas inteligentes. En cuanto al artículo 1910, tendría una aplicación muy reducida a los sistemas de inteligencia artificial, o en algunos casos como las casas inteligentes si se arrojasen objetos por la ventana o la producción de accidentes derivados de un mal funcionamiento de un ascensor inteligente⁶⁵.

2.3.2. La aplicación de reglas de responsabilidad civil estricta

El fundamento de la responsabilidad civil objetiva por los daños causados por la inteligencia artificial no es otro que el riesgo derivado de su utilización. Se parte de la idea de que la autonomía de los robots permite acudir a criterios diferentes de la culpa para imputar los daños⁶⁶. En el caso de la inteligencia artificial, se entiende que la aplicación de este régimen evita que las víctimas tengan innumerables dificultades a la hora de probar la negligencia por parte de los potenciales sujetos responsables.

Es importante destacar que la responsabilidad objetiva funcionaría con independencia de la imprevisibilidad en el conocimiento de daños futuros⁶⁷. En cuanto a las causas de exoneración posibles, tradicionalmente se han considerado las siguientes: la fuerza mayor, la culpa exclusiva de la víctima y la de un tercero. Ahora bien, con los sistemas derivados de la inteligencia artificial nos encontramos con una realidad diferente, pues, por ejemplo, cuando se trata de vehículos autónomos que sufren un ataque informático, se deberá discutir si se trata de un caso fortuito, que no exoneraría de responsabilidad; o de fuerza mayor, que sí lo haría.

⁶⁴ Últ. ob. cit., págs. 236-238.

⁶⁵ Últ. ob. cit., pág. 240.

⁶⁶ Como autores que defienden esta posición, véase NÚÑEZ ZORRILLA, M.C., ob. cit., págs. 37-39.

⁶⁷ Últ. ob. cit. págs. 37 a 39.



El fundamento que se aporta por parte de los que mantienen esta posición es que cuando el sistema inteligente ya es capaz de entender su entorno y tomar sus propias decisiones, su utilización se traduce en una creación anormal de un riesgo de producción de daños para terceros. Ese riesgo se hace latente en las decisiones tomadas en la propia autonomía del robot, de tal forma que si no es posible identificar las razones concretas de esa toma de decisión o imputar esa decisión a alguna culpa de los sujetos llamados a responder, debería establecerse la responsabilidad objetiva de estos pues se entiende que han asumido el riesgo de que el robot pueda realizar una acción autónoma e incontrolada. En conclusión, cuanto más evolucionen las máquinas robóticas, más fuerte se debe hacer la responsabilidad de sus creadores que son, es definitiva, quienes pueden obtener innumerables ventajas económicas y productivas a través de la introducción del robot en el mercado.

a) La teoría del riesgo

Esta teoría se utiliza para justificar la imposición de fórmulas de responsabilidad objetiva. El conocido criterio del riesgo se presenta con dos vertientes: de un lado, la que identifica el riesgo con la *creación de peligro*, como fundamento de la obligación de indemnizar daños y perjuicios causados por el ejercicio de una actividad que es por su naturaleza peligrosa; y de otro lado, la que se asocia al *riesgo de empresa*, que se aplica a los actos dañosos que se producen con motivo de una actividad que es el fruto de una decisión económica realizada con un mínimo de continuidad y de organización.⁶⁸

b) La peligrosidad de la actividad como fundamento de la responsabilidad objetiva

Se entiende a través de esta vía el riesgo como un criterio de imputación objetivo ante la realización de una actividad peligrosa o la utilización de cosas peligrosas. Esto se traduce en que el sujeto deberá indemnizar los daños, aunque su actuación haya sido diligente, pues se originan por una fuente de peligro que está dentro de su esfera de control. Por tanto, el sujeto responsable será aquel que explote la cosa o actividad peligrosa, de forma que ejerza un control efectivo sobre las mismas⁶⁹.

De otro lado, la responsabilidad objetiva se asocia en la mayoría de las ocasiones a actividades peligrosas y que pueden ocasionar potencialmente daños graves. Los principales criterios que pueden provocar que el ejercicio de una actividad quede

⁶⁸ ATIENZA NAVARRO, M. L., ob. cit., págs. 244-245.

⁶⁹ Últ. ob. cit., pág. 245-246.



sometida a un régimen de responsabilidad objetiva son los siguientes: (i) que el sujeto responsable sea el que pueda controlar y minimizar el riesgo que lleva consigo, de modo que lo pueda valorar y cuantificar, (ii) que se trate de un riesgo abstracto, (iii) que sea imposible eliminarlo a través de medidas de precaución, (iv) que sea un riesgo típico para el ejercicio de esa actividad, (v) que haya una alta probabilidad de causación de daños graves. Esa “peligrosidad de la actividad” es la que justifica la instauración de regímenes de responsabilidad objetiva en los Principios de Derecho Europeo de la Responsabilidad Civil.

Este criterio de imputación de responsabilidad objetiva se regula en base a dos normas. De un lado, el principio de que las personas que lleven a cabo una actividad anormalmente peligrosa responden objetivamente por el daño cuyo riesgo de producción lleva consigo esa actividad⁷⁰. De esta manera, entiende que una actividad es anormalmente peligrosa cuando: (i) crea un riesgo previsible y significativo de daño, incluso aunque se emplee todo el cuidado debido en su ejercicio, (ii) no es una actividad que sea objeto de uso común. De otro lado, la norma⁷¹ que aclara que las legislaciones nacionales pueden establecer otros supuestos de responsabilidad objetiva que se refieran a actividades que no sean anormalmente peligrosas⁷².

En el derecho español, la doctrina y la jurisprudencia mayoritarias parten de la necesidad de que sea el legislador el que establezca los supuestos en que se responde de forma objetiva, sin que haya una fórmula similar a la contenida en las normas indicadas anteriormente. En conclusión, en nuestro derecho los únicos casos de responsabilidad objetiva son aquellos que vienen determinados por ley, como son: la circulación de vehículos, la explotación de energías nucleares, la navegación aérea o la fabricación en serie de productos defectuosos, siendo consideradas todas estas actividades como “peligrosas”. También lo son la prestación de servicios o bienes de consumo que deban integrar determinados niveles de eficacia o seguridad y que requieran controles técnicos, profesionales o sistemáticos de calidad⁷³.

c) El riesgo empresarial como fundamento de una responsabilidad objetiva

La responsabilidad por riesgo empresarial se justificó con base en la idea de que debe responder el sujeto que se encuentra en mejores condiciones para asumir el riesgo e incluirlo dentro de los costes, distribuyéndose de esta manera el coste del

⁷⁰ Recogido en el artículo 5:101 PETL.

⁷¹ Véase el artículo 5:102 PETL.

⁷² Últ. ob. cit., pág. 247-248.

⁷³ Últ. ob. cit. pág. 249-250.



daño entre toda la sociedad. Sin embargo, la formulación del riesgo empresarial como criterio autónomo de responsabilidad objetiva no se ha visto refrendada por ninguna intervención legislativa que sea aplicable en España, ni tampoco ha sido acogida por los PETL.

Otro supuesto son aquellos daños ocasionados por los auxiliares, que en base al artículo 1101 CC, se convierte en el tercer criterio para imputar la responsabilidad (siendo el primero la culpa y el segundo la realización de una actividad potencialmente peligrosa). En estos casos el empresario responde de forma objetiva siempre que sus auxiliares hayan causado el daño de forma negligente en el ejercicio de sus funciones. Esto se recoge en el artículo 6:102 de los PETL, estableciendo que el comportamiento negligente del dependiente se propaga al principal, configurándose así como una suerte de responsabilidad vicaria. De cualquier manera, no se establece una responsabilidad civil estricta por el mero hecho de la actividad empresarial⁷⁴.

Lo que ocurre actualmente es que se realiza una interpretación muy restrictiva de la teoría del riesgo, manifestando desde hace años el Tribunal Supremo que la doctrina del riesgo se incardina en el ámbito de la responsabilidad por culpa (aunque permite presumirla por medio de inversión de la carga de la prueba), sin que sea posible fundamentar a través de la misma una responsabilidad civil objetiva. Destaca en este sentido la STS (Civil) de 15 de marzo de 2021, en la que se señala que: *“el riesgo no es título de imputación jurídica en nuestro Derecho, sino que corresponde al legislador la atribución del régimen jurídico de la responsabilidad a una concreta y específica actividad”*.

En conclusión, en España corresponde al legislador regular el motivo para que el daño se traslade del patrimonio de la víctima al de otro sujeto. En épocas anteriores el Tribunal Supremo sí condenaba a indemnizar los daños en este sentido, pero actualmente hemos vuelto a la culpa como fórmula general, dejando la responsabilidad objetiva como criterio residual.⁷⁵

2.4. Régimen de responsabilidad civil por hecho ajeno

La aplicación analógica de las normas de responsabilidad civil por hecho ajeno a los daños causados por la inteligencia artificial se fundamenta en el principio de equivalencia funcional, de forma que las víctimas de esos daños deben recibir el

⁷⁴ Últ. ob. cit., pág. 250-254.

⁷⁵ Últ. ob. cit., pág. 255-256.



mismo trato que si la actividad fuese realizada por un ser humano⁷⁶. El principal problema que se plantea al respecto es si sería necesario reconocer la personalidad jurídica de los robots para que los sujetos que los utilizan puedan responder conforme al régimen de responsabilidad civil por hecho ajeno. Al aplicar estas reglas se presupone la personalidad del propio robot porque, de no ser así, estaríamos ante un caso de responsabilidad por daños irrogados por animales o cosas, pero no por hecho ajeno⁷⁷.

En el régimen de responsabilidad civil por hecho ajeno, el causante directo del daño es siempre una persona de cuyos hechos dañosos otra debe responder, por el motivo que sea. Por tanto, hay autores que entienden que solo podría defenderse la aplicación de esta norma en caso de que se reconociese personalidad jurídica al robot⁷⁸. Sin embargo, hay otros autores que consideran que la responsabilidad de quien se sirve del robot inteligente es un supuesto de responsabilidad por hecho ajeno, aun cuando a los robots no se les atribuya personalidad jurídica ni se les reconozca capacidad de actuar con autonomía⁷⁹.

Lo que debemos plantearnos llegados a este punto es si para que se originase la responsabilidad civil del sujeto llamado a responder resultaría necesaria la culpa del agente. En puridad, no sería necesaria la culpa en sentido subjetivo del robot para que se originase la responsabilidad civil de su propietario o usuario. Una vez aclarada esa cuestión hay que poner especial énfasis en la negligencia del sujeto responsable, que en la responsabilidad civil por hecho ajeno consiste en no prevenir y evitar que el causante directo del daño lleve a cabo una conducta que sea apta para generar responsabilidad civil, que sea realizada por una persona capaz de entender y querer. Por tanto, es necesario que la acción u omisión del autor material del acto dañoso pueda calificarse de objetivamente negligente o intencional. Para valorarse la negligencia de los robots, según el Informe de Expertos de 2019, en el momento actual debe aplicarse el mismo parámetro que a los humanos (aunque ese parámetro deberá cambiar cuando la tecnología autónoma supere en inteligencia a los humanos). De otro lado, en los Principios de Derecho Europeo de la Responsabilidad Civil, se indica que se sede de responsabilidad por otros, se contempla también como subjetiva, con

⁷⁶ Últ. ob. cit., pág. 215.

⁷⁷ Últ. ob. cit., pág. 243.

⁷⁸ Véase últ. ob.cit., pág. 216. En este sentido, también se pronuncian en NAVARRO NAVAS, S. *Daños ocasionado...*, ob. cit., pág. 60. Entiende la autora que en el caso de que se atribuye la condición de sujeto a los sistemas de IA se les pueden hacer imputables de conductas respecto de las cuales responde un humano. Entiende que en este caso la responsabilidad por hecho ajeno sería el fundamento de responsabilidad adecuado, de forma que deberíamos tener en cuenta la actuación de dos posibles sujetos de derecho, el humano y el sistema de IA, de forma que la actividad o conducta de cada uno de ellos será relevante para establecer si existe esa responsabilidad o no.

⁷⁹ Últ. ob. cit., pág. 217.



base a una culpa presunta por parte de la persona que tiene a su cargo a un menos o a una persona con discapacidad psíquica. Sin embargo, respecto de los empresarios, señala que responde por el daño causado por sus auxiliares en el ejercicio de sus funciones siempre que éstos hayan violado el estándar de conducta exigible. En resumen, tanto en la doctrina como en la legislación europea se equipara la actuación negligente de los robots con la de las personas dependientes, y se considera que quienes se benefician de la actuación negligente de unos y otros deben responder de los daños causados. No obstante, el artículo 1903 del CC indica que la responsabilidad por hecho ajeno es subjetiva, con base en una culpa que se presume. Por tanto, cuando se aprecie que ha habido una actuación negligente por parte del robot, el propietario o usuario responderá por no haber evitado que se lleve a cabo⁸⁰.

3. Conclusiones

Una vez analizados los diferentes regímenes de responsabilidad que se han ido atribuyendo a los daños producidos por sistemas de inteligencia artificial, la primera línea a destacar se encuentra en la diversidad de lagunas que se han ido cubriendo para resarcir, de un modo u otro, los daños que ocasionan este tipo de sistemas. Si bien es cierto que han sido varias las iniciativas legales impulsadas por la Unión Europea, la mayoría de ellas son Directivas, lo que conlleva que los Estados Miembros deban después trasponerlas, ocasionando así una dificultad latente en cuanto a la armonización normativa que sería precisa en estos casos.

En segundo lugar, hemos de destacar que en los últimos años se ha optado por el sistema de responsabilidad subjetivo, lo que se traduce en un proceso probatorio de gran dificultad para las víctimas, que se ven obligadas a probar el nexo de causalidad entre el daño que han sufrido y la acción llevada a cabo por el sistema de IA, algo que en la mayoría de las ocasiones se convierte en un hecho imposible pues en la creación y el desarrollo de estos sistemas intervienen multitud de actores, además de estar formadas por varios componentes, pudiendo haberse ocasionado el fallo en cualquiera de ellos.

En épocas anteriores se consideró más adecuado el sistema de responsabilidad objetivo, que en los sistemas de IA de alto riesgo suprimía la carga de la prueba por parte del demandante, al existir una presunción de causalidad que facilitaba el proceso probatorio. Sin embargo, el principal problema que conllevaba, y así se entendió por diversos autores, fue ocasionar un posible desincentivo de la iniciativa empresarial, al convertirse en un freno para todos aquellos impulsores de sistemas de IA que no querían afrontar las

⁸⁰ Últ. ob. cit., pág. 222.



potenciales indemnizaciones que se derivasen de los daños producidos por “sus máquinas”.

En definitiva, y más con la pronta llegada de sistemas cada vez más autónomos, se convierte en esencial una regulación que pueda cubrir las lagunas existentes respecto a los daños que ocasionan este tipo de sistemas, sin que sea preciso que las víctimas tengan que afrontar un proceso probatorio que será más difícil a medida que avance la tecnología. En ocasiones no será posible atribuir responsabilidad alguna a las personas que los crean, siendo algunas acciones el resultado de las decisiones tomadas por las propias máquinas.

4. Bibliografía

ARIAS DEL RINCÓN, M. I. “La calificación jurídica de las transmisiones del software en internet”, *Frónesis*, vol. 14, nº1, 2007.

ATAZ LÓPEZ, J., “Daños causados por las cosas: una nueva visión a raíz de la robótica y de la inteligencia artificial”, *Derecho de daños (cuestiones actuales)*, ed. Francis Lefebvre, Madrid, 2020.

ATIENZA NAVARRO, M. L., *Daños causados por inteligencia artificial y responsabilidad civil*, ed. Atelier, Barcelona, 2022.

ERCILLA GARCÍA, “Aproximación a una Personalidad Jurídica Específica para los robots”, *Revista Aranzadi de derecho y nuevas tecnologías*, Nº 47, 2018.

JIMENO MUÑOZ J., *Derecho de los daños tecnológicos. Ciberseguridad e insurtech*, ed. Dykinson, Madrid, 2019.

MEMBRADO GIL. C., ‘En el horizonte: la Directiva de responsabilidad civil extracontractual en materia de IA’, en *Derecho y Medicina, desafíos tecnológicos y científicos*, ed. Dykinson, S.L., Madrid, 2023.

NAVARRO NAVAS, S., *Daños ocasionados por sistemas de inteligencia artificial. Especial atención a su futura regulación*, Ed. Comares, Granada, 2022.

NAVAS NAVARRO, S, “Régimen europeo en ciernes en materia de responsabilidad civil derivada de los sistemas de inteligencia artificial”, *Revista CESCO de Derecho de Consumo*, núm. 4, 44, 2022.



Centro de Estudios de
Consumo

PUBLICACIONES JURÍDICAS
<http://centrodeestudiosdeconsumo.com>

NÚÑEZ ZURILLA, M.C., *Inteligencia artificial y responsabilidad civil. Régimen jurídico de los daños causados por robots autónomos con inteligencia artificial*, ed. Reus, Madrid, 2019.

SANTOS GONZÁLEZ, M.J., “La gran importancia de la regulación de la responsabilidad por daños de los robots inteligentes para el avance de la tecnología y la economía”, *Derecho de los riesgos tecnológicos*, Ed. Eolas Ediciones, León, 2021.