

Czy roboty trzeba uznać za „osoby elektroniczne”?

23 czerwca 2016

Prawo trzeba dostosować do robotów już dziś – tak uważają europosłowie, którzy zaproponowali rezolucję w tej sprawie. Dokument wspomina o nowych kategoriach osób oraz o tak trudnych kwestiach jak odpowiedzialność za działania robota.

We współczesnym świecie nie tylko ludzie mają pewne prawa i obowiązki. Oprócz osób fizycznych mamy też osoby prawne, a niebawem może się pojawić nowa grupa „osób elektronicznych”. Problem ten sygnalizowaliśmy już kilkakrotnie, ale teraz politycy biorą się za to na dobre.

W kwietniu tego roku Komisja Prawna Parlamentu Europejskiego (JURI) zorganizowała wysłuchanie publiczne na temat wyzwań związanych z robotyką. Na tym spotkaniu poruszono problem uosobienia robotów.

„Robot nie jest znany prawu cywilnemu. Czy robot może mieć intencję? Myślę, że odpowiedź jest bardzo prosta w przypadku niezłożonych algorytmów, ale jeśli mówimy o skomplikowanych algorytmach, to myślę, że mamy problem” – mówił Paweł Kwiatkowski z kancelarii Gessel w Warszawie.

Na tej dyskusji się nie skończyło. Na stronie Parlamentu Europejskiego pojawił się projekt sprawozdania europosłanki Mady Delvaux dotyczący prawa cywilnego w odniesieniu do robotów. W dokumencie, który znajdziecie [TUTAJ](#), czytamy m.in., że:

- odpowiedzialność cywilna robotów jest „kwestią krytyczną”, która musi być uregulowana na poziomie UE;
- należy się zastanowić, czy roboty powinny być traktowane jak osoby fizyczne, osoby prawne, zwierzęta lub przedmioty, czy

może należy stworzyć nową kategorię osób;

- odpowiedzialność za działania robota powinna być proporcjonalna do instrukcji wydanych robotowi oraz do poziomu jego autonomii;
- powinno się utworzyć europejską agencję ds. robotyki i sztucznej inteligencji, która mogłaby służyć wiedzą na temat spraw technicznych i etycznych;
- polityka dotycząca robotyki powinna uwzględniać kwestię prywatności i ochrony danych;
- należy stworzyć mechanizmu nadzoru nad testami robotów prowadzonymi „na żywo” (np. w przestrzeni publicznej, a nie tylko w laboratorium);
- powinno się unikać „dehumanizacji” usług związanych z opieką nad ludźmi;
- należy ustanowić zasady dotyczące leczenia ludzi poprzez wstawianie robotycznych protez.

Powyżej wymieniono tylko małą część zagadnień ujętych w dokumencie. Wiele z nich robi wrażenie trudnych i dyskusyjnych. Przykładowo „dehumanizowanie” opieki wydaje się złym pomysłem, ale z drugiej strony tanie roboty mogłyby pozwolić na leczenie większej liczby ludzi za mniejsze pieniądze. W pewnym momencie możemy dojść do miejsca, w którym pojawi się konflikt pomiędzy zachowaniem ludzkiego charakteru opieki a wydajnością tej opieki.

Bardzo trudna jest kwestia odpowiedzialności robotów. Udzielone instrukcje i poziom autonomii wydają się dobrymi wytycznymi, ale czym właściwie jest „poziom autonomii”? Pytaliśmy kiedyś w Dzienniku Internautów o to, czy robotyczne auto powinno zabić kierowcę, jeśli mogłoby ocalić więcej osób. W tym pytaniu problemem nie jest poziom autonomii, ale sposób korzystania z tej autonomii i przyjęte wcześniej priorytety.

Dodatkowo pytanie dotyczy sytuacji ekstremalnej, w której trudno oceniać wydawane instrukcje.

Tak się składa, że mieliśmy już pierwszy wypadek robotycznego auta. Trudno nawet ocenić czy naprawdę była to wina robota czy człowieka. Tego typu problemy wydają się ciągle od nas odległe, ale projekty takie jak auta Google przypominają nam, że rozwój i upowszechnienie odpowiedniej technologii może nastąpić szybciej niż się spodziewamy. Nie bez powodu w USA już rozważa się kwestię uznawania algorytmu za kierowcę. Obecnie prawo wciąż jest konstruowane tak, że kierowcą może być tylko człowiek.

Co ciekawe, twórcy robotów wcale nie cieszą się z planów Parlamentu Europejskiego. W wypowiedzi dla Reutersa przedstawiciel firmy VDMA wyraził obawy, że prawo może stworzyć bariery biurokratyczne zanim technologie robotyki na dobre się rozwiną. Pytanie tylko co byłoby gorsze. Stworzenie prawa dla robotów zbyt szybko czy stworzenie go zbyt późno?

Autorstwo: Marcin Maj

Źródło: DI.com.pl