المسؤولية المدنية التقصيرية عن أخطاء الروبوت – دراسة مقارنة بين نظرية حارس الأشياء في القانون الكويتي ونظرية النائب الإنساني في القانون الأوروبي –

أ. هشام عماد محمد العبيدان
كلية القانون الكويتية العالمية
دولة الكويت

الملخص

في الوقت الذي اعتمد فيه المشرع الأوروبي عام ٢٠١٧ قواعد تتضمَّن تغييراً جذرياً في مفهوم وأركان المسؤولية المدنية عن أخطاء الروبوت، نجدُ فيه أنَّ الجمودَ التشريعيَّ في القانون المدني الكويتي قد أدَّى إلى صعوبة الانتقال نحو عصر الذكاء الاصطناعي.

فالمشرع الأوروبي انتقل من نظرية حارس الأشياء؛ التي تقول بأنَّ الروبوت شيءٌ جامدٌ خطرٌ يجب أن يكون محلَّ حراسةٍ، إلى نظرية النائب الإنساني؛ التي تقول بأنَّ الإنسان سيكون نائباً بقوة القانون عن الروبوت الذكي القادر على محاكاة الذكاء البشري. ومع هذا الانتقال، فإنَّ قواعد المسؤولية المدنية التقصيرية عن أخطاء الروبوت في طورها للتغيير بشكل جذري.

ونحاول من خلال هذا البحث تحديد الخطوات المطلوبة من المشرع الكويتي بغاية الوصولِ إلى نصوص قانونية مدنية معاصرة في ظلِّ فقدان القواعد العامة القائمة في القانون المدني لقدرتها على تنظيم الوقائع التي يكون الروبوت طرفاً أساسياً فيها.

ولكن هذه المهمة تتطلَّب منَّا التحليل العميق لنصوص قواعد المسؤولية التقصيرية في القانون المدني الكويتي التي يمكن تطبيقها على أخطاء الروبوت بغرض تحديد نقاط عدم مناسبتها للواقع بالمقارنة مع نظرية النائب الإنساني في القانون المدني الأوروبي، ثم استنتاج مجموعة من القواعد المقترحة للمشرع الكويتي بغرض مواكبة التطور التشريعي في هذا الإطار.

ويهدف هذا المجهود البحثي إلى تمهيد الطريق التشريعي لرؤية كويت جديدة ٢٠٣٥؛ فهذه الرؤية الطموحة بحاجة إلى بيئة تشريعية مواكِبَة للعصر حتى تكون رؤية واقعية قابلة للتطبيق في مجال تشغيل الروبوتات العامِلة بالذكاء الاصطناعي.

الكلمات المفتاحية: قانون الروبوت، الذكاء الاصطناعي، القانون المدني الأوروبي، نظرية النائب الإنساني عن أخطاء الروبوت.

المقدمة

عندما تطوَّرت الصناعة وبات بإمكان الإنسان أن يستخدم آلاتٍ ميكانيكيَّة تتحرَّك بشكلٍ مُتواترٍ وبطاقةٍ ذاتيَّةٍ مثل الآلات الصناعيَّة والسيارات؛ فكان يجب على القانون أن يُنظِّم المسؤولية الآتية من هذه الأشياء الخطرة بشكل أكثر صرامة تجاه مستخدمها، فكانت نظرية حارس الأشياء التي تفترض الخطأ في حارس الشيء.

أمَّا ونحن في هذا العصر، عصر «الذكاء الاصطناعي» «Artificial Intelligence»، فقد بتنا نتحدث عن الآلة التي تُحاكي الذكاء البشري، فتفكِّر وتتحدَّث وتقوم بالمهام، وحتى تتعلَّم من المحيط ومن أخطائها وتطوِّر ذاتها وتتجنَّب الأخطار، وبالتالي فإنَّ معظم قواعد المسؤولية المدنية التقصيرية الناشئة عن تشغيل الآلات الذكيَّة تلك بحاجةٍ فعليَّةٍ إلى إعادة نظر.

فالحماية القانونيَّة الصارمة للمضرور من الآلة الميكانيكيَّة الخَطِرَة باتت غير واقعيَّة للحماية من الآلة الذكيَّة؛ فالأخيرة -التي يُصطلح على تسميتها «الروبوت» - «Robot» تستطيع تجاوز المخاطر بشكل ذاتي يُحاكي الذكاء البشري، وبل يتجاوزه من حيث سرعةِ ردِّ الفعل والقدرة على التكيُّف واستباق الأمور وعدم التقلُّب أو المزاجيَّة أو النوم أو غير ذلك من عيوب الطبيعة البشريَّة.

إلاَّ أنَّ الروبوت بالمقابل -الذي لا شخصيَّةً قانونيَّةً له - قادرٌ على تحقيق أضرارٍ فادحةٍ بالإنسان والمجتمع المحيط بدائرة تشغيله، ممَّا يجعل من مسألة قواعد المسؤوليةِ التقصيرية عن أخطائه من أكثر الإشكاليَّات القانونيَّة أهميَّةً وجدلاً.

وفي ظلِّ رغبة الكويت بتحقيق رؤية كويت جديدة ٢٠٣٥، فيبدو لزاماً على المشرع الكويتي مواكبة أحدث التطورات القانونيَّة في مجال المسؤولية التقصيرية عن الروبوت؛ بغرض توفير البيئة التشريعيَّة الملائمة لجذب الاستثمارات التكنولوجيَّة، وتسخير البنية التقنيَّة، وتثمير رؤوس الأموال في قطاع التصنيع والبرمجة والتشغيل التكنولوجي.

فلا يكفي لتحقيق رؤية كويت جديدة ٢٠٣٥ إدخال أحدث ابتكارات الذكاء الاصطناعي الذي يُشغِّل الروبوتات، بل يجب التمهيد للإطار القانوني الملائم والمُشجِّع على استثمار مثل هذه الابتكارات في جميع قطاعات الدولة، من الصحَّة إلى التعليم إلى الاقتصاد.. إلخ.

ومن هنا يجدر بالباحث القانوني أن يقوم بالمقارنة العميقة بين نظرية حارس الأشياء النافذة وفق القانون المدني الكويتي والتي لن يجد القضاء سواها للتطبيق على منازعات حوادث الروبوت من جهة، وبين نظرية النائب الإنساني الأوروبي التي نشأت بغرض مراعاة خصوصيَّة الذكاء الاصطناعي الذي تتمتَّع به الآلة الذكيَّة.

فبخصوص قواعد المسؤولية التقصيرية يكمن الفرق الأساسي بين هاتَيْن النظريَّتَيْن في أنَّ نظرية حارس الأشياء تفتَرض الخطأ في الحارس، فيما غيَّرت نظرية النائب الإنساني هذه القواعد، واقترحت عدَّة أشخاص يقومون على تشغيل الروبوت، بحيث يمكن تسميتهم بالنائب الإنساني بتحمل المسؤولية المدنية عن هذا الروبوت.

ومن هنا جاء هذا البحث بغرض المقارنة العميقة للقواعد القانونيَّة، مع تقديم مقترح شخصي هادف لتعديل القانون المدني الكويتي؛ بغرض الاستخدام المرن والآمن للروبوت في الواقع العملي، الأمر الذي سيُسهِم بلا شكٍّ في تمهيد الطريق التشريعي نحو رؤية كويت جديدة ٢٠٣٥.

أهداف البحث

تتمثَّل أهداف البحث بتحقيق ما يلي:

- توضيح كيفيَّة إسقاط قواعد المسؤولية التقصيرية على وقائع الأضرار التي يتسبَّب بها الروبوت وفق نظرية «حارس الأشياء» النافذة في القانون الكويتي.
- تحليل قواعد المسؤولية التي جاء بها المشرع الأوروبي تحت تسمية: «نظرية النائب الإنساني».
- تقييم كافَّة القواعد المدروسة واختيار أفضلها بالنظر إلى إمكانيَّات الروبوت في الوقت الحالي.
- تقديم مقترح لتعديل القانون المدني الكويتي بحيث يواكب التطوُّر التشريعي المُتعلِّق بالمسؤولية التقصيرية عن تشغيل الروبوتات، رؤية كويت جديدة ٢٠٣٥.

أهميَّة البحث

تكمن أهمية البحث في كونه حجر أساس في تطوير المنظومة التشريعيَّة المدنية الكويتيَّة بخصوص المسؤولية التقصيرية بشكل يسهم بتوفير البيئة التشريعية الملائمة لعصر الذكاء الاصطناعي في الكويت صناعيًّاً وتجاريًّاً ومدنيًّاً بصفة عامَّة، وإسباغ

المزيد من العدالة على قواعد القانون المدني بخصوص المسؤولية عن أخطاء الروبوت بصفة خاصَّة.

منهج البحث

١ - **بخصوص نظرية حارس الأشياء**، وحيث إنَّ تنظيم المسؤولية التقصيرية عن أخطاء الروبوت تُعتَبر مسألةً غير منصوص عليها بنصٍّ خاصٍّ في القانون المدني الكويتي، فإنَّنا سننتهج **المنهج التأصيلي** فيما يتعلَّق بمحاولة تأصيل وقائع أخطاء الروبوت على قواعد حارس الأشياء النافذة في القانون المدني الكويتي.

٢ - أمَّا بخصوص نظرية النائب الإنساني، سننتهج المناهج التالية:

- **المنهج الوصفي**؛ لدى شرح الأفكار الحديثة التي جاءت بها نظرية النائب الإنساني، وتوضيح الفلسفة التي قامت عليها.
- **المنهج التأصيلي**؛ وذلك فيما يتعلَّق بتكييف قواعد نظرية النائب الإنساني على القواعد العامة.
- **المنهج التحليلي النقدي الاستنتاجي المقارن**؛ حيث سنقوم بالقراءة العميقة التفصيليَّة للقواعد التي اعتمدها البرلمان الأوروبي، بهدف تقديم النقد البنَّاء، وذلك بالمقارنة مع نصوص القانون المدني الكويتي، ثم نستنتج القواعد الأكثر مناسبة للبيئة التشريعية الكويتية المعاصرة للذكاء الاصطناعي بأجياله الحالية.

إشكالية البحث

تتمثَّل إشكاليَّة البحث بالتساؤل التالي:

«كيف يمكن تطوير قواعد القانون المدني الكويتي بخصوص المسؤولية التقصيرية عن حراسة الأشياء الذكيَّة تمهيداً لرؤية كويت جديدة ٢٠٣٥، بالمقارنة مع قواعد النائب الإنساني في القانون المدني الأوروبي؟»

مُخطَّط البحث

المبحث الأول: المسؤولية المدنية التقصيرية عن الروبوت في القانون الكويتي

المطلب الأول: تطبيق نظرية حارس الشيء على الروبوت

أولاً: انطباق مفهوم «الشيء الخَطِر» على الروبوت

ثانياً: قيام الروبوت بفعل غير مشروع خلال حراسته

المطلب الثاني: مسؤولية حارس الشيء عن الخطأ المُفتَرَض للروبوت

أولاً: الخطأ المُفتَرَض في حراسة الروبوت والضرر الناتج عنه

ثانياً: حدود افتراض الخطأ في حراسة الروبوت

المبحث الثاني: المسؤولية المدنية التقصيرية عن الروبوت في القانون الأوروبي

المطلب الأول: نظرية النائب الإنساني عن الروبوت

أولاً: الأساس الفلسفي لنظرية النائب الإنساني

ثانياً: الأساس القانوني لنظرية النائب الإنساني

المطلب الثاني: قيام مسؤولية النائب الإنساني عن الروبوت

أولاً: تحديد النائب الإنساني

ثانياً: أركان مسؤولية النائب الإنساني

المبحث الأول
المسؤولية المدنية التقصيرية
عن الروبوت في القانون الكويتي

انطلاقاً من تكييف الروبوت على أنَّه شيء خطر واجب الحراسة، فإنَّ المسؤولية المدنية التقصيرية عن الروبوت في القانون الكويتي ستستند على تطبيق نظرية حارس الأشياء (المطلب الأول)، وعلى قيام مسؤولية حارس الشيء عن الخطأ المُفتَرَض للروبوت (المطلب الثاني).

المطلب الأول
تطبيق نظرية حارس الشيء على الروبوت

سنرى من خلال دراسة العناصر الأساسية المطلوبة لتطبيق نظرية حارس الأشياء، كيف أنَّها النظرية التي تنطبق على وقائع المسؤولية الخاصة بحارس الروبوت وفق القانون المدني الكويتي.

وبالتالي، سنتعمَّق في كيفية تطبيق مفهوم الشيء الخطر على الروبوت أولاً، ثم تحديد كيف يمكن للروبوت أن يتسبَّب بالضرر للغير ثانياً.

أولاً: انطباق مفهوم «الشيء الخَطِر» على الروبوت

سنتعمَّق في هذه الفقرة بالعناصر المطلوبة وفق القانون الكويتي لقيام حالة حراسة الشيء تأصيلاً على الروبوت كشيء خطر، وهذا ما يتطلَّب البحث في الروبوت كشيء محل الحراسة أولاً، ثم تأثير توقف الروبوت عن الحركة الذاتية على صفة الشيء الخطر ثانياً.

١ - الروبوت كشيء خطر محل للحراسة

نصَّ القانون المدني الكويتي على أنَّه:

«... تُعتبر الأشياء التي تتطلَّب عناية خاصَّة لمنع وقوع الضرر منها السيارات والطائرات وغيرها من المركبات الأخرى والآلات الميكانيكيَّة والسفن، والأسلحة والأسلاك والمعدات الكهربائيَّة والحيوانات والمباني، وكل شيء آخر يكون، بحسب طبيعته أو بحسب وضعه، ممَّا يُعرِّض للخطر»[1].

(١) المادة ٢٤٣ - ٢، القانون المدني الكويتي، رقم ٦٧، عام ١٩٨٠. «... يعرض المشروع في المادة (٢٤٣) للمسؤولية عن الضرر الناجم بفعل الأشياء الخطرة، وهي تلك التي تتطلَّب عناية خاصَّة =

ومن هذه القواعد الجزئية بإمكاننا الخروج بمبدأ عام، هو أنَّ الشيء الخطر «يتطلَّب عناية خاصَّة لمنع وقوع ضرر منه»[٢]؛ وهو ما يُمثِّل القاعدة الأساسية في «المسؤولية عن أفعال الأشياء» «Liability for the Acts of Things»[٣].

ويبدو أنَّ التوصيف الأقرب للروبوت وفق القانون الكويتي هو أنه شيء خطر[٤]؛ لأنَّ تعداد الأشياء المذكورة في النص السابق ما هو إلاَّ على سبيل المثال[٥]؛ ويمكن تأصيل الروبوت على أنَّه شيء خطر بناءً على احتمالَيْن:

- **الخطر الفيزيائي**؛ وهو يكون للروبوت الميكانيكي الذي يمكن أن يُسبِّب ضرراً من الاصطدام به أو بسبب الحركة الخطرة لهذا الروبوت.
- **الخطر غير الفيزيائي**؛ وهذا الخطر يكون للروبوت البرمجي، مثل الروبوت الذي يقوم على إدارة حسابات العملاء في البنوك الافتراضية، فهذا الروبوت له وجود مادي متمثِّل بالهاردوير، لكن نشاطه الخطر يكون عبر عمله داخل سوفتوير حواسيب البنك والعملاء؛ حيث إنَّ أخطاء هذا الروبوت خطرة على أموال المودعين في الواقع الرقمي الافتراضي داخل برامج الحاسوب.

والآن نتساءل:

ما هو تأثير الذكاء الاصطناعي الذي يتمتَّع به الروبوت على توصيفه القانوني الحالي؟

= لمنع وقوع الأذى منها للناس في أرواحهم أو أموالهم». انظر: المذكرة الإيضاحية للقانون المدني الكويتي، شرح المادة ٢٤٣.

(٢) محكمة التمييز الكويتية، الطعن رقم ٢٠١٢/١٥٥٣، جلسة ٨ – ١٢ – ٢٠١٣.

(٣) Malone, Wex S., Ruminations on Liability for the Acts of Things, Louisiana Law Review, Vol. 42, No. 3, Spring 1982, page 979.

(٤) بينما في القانون الألماني تنشأ القرينة في المسؤولية عن الأشياء تبعاً للأضرار التي تسببها تلك الأشياء، دون الحاجة لتوصيفها على أنها أشياء خطرة. انظر:
«Departing from the German model, Article 1384.1 of the Code Civil, discussed later, creates a presumption of liability for any harm caused by things, but this is not restricted to things which are inherently dangerous». See: Reid, E., Liability for Dangerous Activities, International and Comparative Law Quarterly, Vol. 48, 1999, page 733.

(٥) «وإذا كان المشروع قد جاء، في الفقرة الثانية من المادة (٢٤٣) ليخص بالذكر أشياء معينة على اعتبار أنها تتسم بالخطورة وتتطلب لذلك عناية خاصة لمنع وقوع الأذى منها، فما ذلك إلا على سبيل التمثيل لا الحصر، مراعاةً منه أن هذه الأشياء هي التي تحدث في واقع حياة الناس أكثر ما يلاقونه من صروف الأذى». انظر: المذكرة الإيضاحية للقانون المدني الكويتي، شرح المادة ٢٤٣.

يمنح الذكاء الاصطناعي الروبوت القدرة على الحركة الذاتية بطريقة تُحاكي ذكاء البشر؛ ولذلك يبدو الروبوت بعيداً كل البعد عن مواصفات الآلة الميكانيكية القديمة التي تَصوَّرها القانون المدني الكويتي؛ حيث إنَّ تلك الآلة هي آلة خطرة بحدّ ذاتها أي بماهيَّتها الذاتية دون النظر إلى تحديد وتقدير إمكانياتها على الحركة الذاتية.

بينما نرى أنَّ الحركة الذاتية في نظر المشرع الكويتي ما هي إلاَّ عنصر من عناصر الخطر التي تجعل الروبوت يتَّصف كشيء واجب الحراسة لا أكثر، تماماً مثل باقي الآلات التي تتحرك نتيجة وجود محركات تمنحها القدرة على الحركة الميكانيكية(٦).

كما أنَّ الحركة الذاتية تنفي إمكانية حدوث الفعل غير المشروع من الروبوت بطريقة سلبية إلاَّ بعد إيقافه عن التشغيل؛ فطالما أنَّ الروبوت قد تمَّ تشغيله فلا يتصوَّر أن يكون في موقف سلبي إزاء المحيط؛ لأنَّه يتحرَّك بالطريقة نفسها التي اعتاد عليها الإنسان وفق منهج الذكاء الاصطناعي.

٢ - تأثير توقف الروبوت على صفة الشيء الخطر

أمَّا إن تمَّ إيقاف الروبوت عن العمل أثناء تأدية وظيفته؛ كأن يتوقَّف عن العمل خلال تشغيل الطائرة أو القطار أو الباخرة، ولذلك يخضع توصيفه بالشيء الخطر لاحتمالَيْن:

- **أن يكون مكان توقف الروبوت عن العمل مكاناً خطراً؛** فهنا يبقى وصف الشيء الخطر منطبقاً عليه، وتبقى مسؤولية حارسه تجاه المضرور من توقفه هذا بناءً على قاعدة الخطأ المُفتَرَض منه، وهو الاحتمال القائم بالنسبة للروبوت الفيزيائي.

فهنا يأخذ الروبوت حكم الشيء ذي الوجود المادي ولكن الجامد تماماً، والذي يمكن تصنيفه على أنَّه شيء خطر وفقاً لطبيعته وظروفه ووضعه(٧)؛ كأن يكون

(٦) السنهوري، عبد الرزاق، الوسيط في شرح القانون المدني الجديد، نظرية الالتزام بوجه عام، مصادر الالتزام، دار إحياء التراث، بيروت، ١٩٦٨، الصفحة ١٠٨٩.

(٧) «... لا يفرق (القانون المدني) بين الأشياء حسب طبيعتها من الحركة أو من الثبات أو من الحياة أو من الموت فحسب الشيء لكي تثبت المسؤولية عن الضرر الناجم عنه أن يكون نتيجة ذات طبيعته أو وضعه، مما يتميز بالخطورة، من حيث إنه يعرض الناس للخطر في أرواحهم أو في أموالهم، وسواء بعد ذلك أن يكون منقولاً أم عقارًا، حيًا أم جمادًا، بناءً أم غير بناء». انظر: المذكرة الإيضاحية للقانون المدني الكويتي، شرح المادة ٢٤٣.
انظر في قضاء محكمة التمييز الكويتية: الطعن رقم ١٩٩٩/١٠٩، جلسة ٢٥ - ١٠ - ١٩٩٩.
انظر أيضاً لدى: تناغو، سمير، مصادر الالتزام، مكتبة الوفاء القانونية، الإسكندرية، ٢٠٠٩، الصفحة ٢٩٦.

ترتيب الروبوتات المعروضة للبيع في المتجر على رفوف لا تتحمَّل وزنها؛ الأمر الذي أدى إلى سقوط إحداها وإيذاء أحد المُتسوِّقين من هذا المتجر، فهنا الروبوت تحول إلى شيء جامد ولكنه «خَطِر»؛ نظراً لعدم توافر إمكانيات عرضه بشكل آمن، ولهذا تقوم مسؤولية مالكه عن حراسته خلال العرض.

- **أن يكون مكان توقُّف الروبوت مكاناً آمناً مُنعَزلاً عن حركة المحيط،** فهنا يصبح الروبوت المتوقِّف عن النشاط مثله مثل أيٍّ من مُمتلكات صاحبه؛ أي يتحوَّل إلى شيء آمن غير خطر، فلا يمكن أن تنطبق عليه نظرية حارس الأشياء.

وبالتالي، فإنَّ الروبوت يُعتبر شيئاً خطراً في حالة تشغيله نظراً لحركة الذاتية التي تستند إلى الذكاء الاصطناعي القابل للانفلات، أمَّا عندما يتمُّ إطفاؤه فإنَّه ينقلب إلى شيء، وعندها تتحكم طبيعته ووضعه الذي يقف فيه في مدى تكييفه كشيء خطر؛ أي أنَّ الروبوت الجامد هو فقط القابل لأن يكون شيئاً غير خطرٍ وفق ظروف وملابسات الواقع[٨].

ولكن كيف يُشتَرط على الروبوت كشيء خطر وفق هذا التوصيف أن يتسبَّب بالضرر للغير؟

ثانياً: قيام الروبوت بفعل غير مشروع خلال حراسته

تتطلَّب دراسة هذه الفكرة التعمُّق في قيامٍ حالة حراسة الروبوت أولاً، ثم في قيام الروبوت محل الحراسة بالفعل غير المشروع ثانياً.

١ - قيام حالة حراسة الروبوت

نصَّ القانون المدني الكويتي على أنَّه:

«كل من يتولَّى حراسة شيء ممَّا يتطلب عناية خاصَّة لمنع وقوع الضرر منه يلتزم بتعويض الضرر الذي يحدثه هذا الشيء...»[٩].

وانطلاقاً من توصيف الروبوت على أنَّه شيء خَطِر وفق ما يحتاجه تطبيق نظرية حارس الأشياء، يمكن اعتبار الشخص القائم على تشغيله حارساً له وفق القانون المدني.

ولكن الحراسة تلك تواجه الإشكاليات التالية:

(٨) د. السنهوري، عبد الرزاق، مرجع سابق، الصفحة ١٠٩٦.
(٩) المادة ٢٤٣ - ١، القانون المدني الكويتي، رقم ٦٧، عام ١٩٨٠.

- **الحراسة الفعلية للروبوت؛** إنَّ حارس الروبوت هو الشخص المسؤول عن تشغيله، وهذا يعني أنَّ الحارس ليس مالك الروبوت دائماً، بل قد يكون الحارس هو مشغله وفق عقد إيجار مثلاً، تأصيلاً على ما قد جاء في المذكرة الإيضاحية للقانون المدني الكويتي من أنَّ: «الحراسة وليست الملكية، هي مناط المسؤولية...»[١٠].

أما بالنسبة للشخص العامِل المُستخدِم للروبوت لدى مشغله -كأن يكون مستأجر الروبوت شركة يقوم فيها كادر فني على تشغيل الروبوت -، فالرأي المستقر هو أن يُسأل المُشغِّل الذي يتبع له العامِل عن أفعال الروبوت غير المشروعة تماماً مثلما يُسأل مالك أو مستأجر السيارة عن أخطاء سائقها رغم أنَّ الأخير هو قائدها في الواقع[١١]؛ لأنَّ المُشغِّل يمارس سيطرة فنية وإدارية على عامِله الذي بدوره يكون هو القائد لهذا الروبوت، إلاَّ إذا قام الدليل على أنَّ السيطرة قد انتقلت للعامِل أو السائق[١٢]، كما في حالة مخالفته لأوامر المالك أو المُشغِّل.

ورغم منطقيَّة هذا الرأي، إلاَّ أنَّه يضع مالك أو مشغل الروبوت في حرج وضغط كبير إزاء كل خطأ من أخطاء عُمَّاله، هذا إلى جانب مسؤوليته عن أخطائهم استناداً على مسؤولية المتبوع عن أعمال التابع؛ ولذلك يمكن الاكتفاء بمسؤولية المتبوع تلك، واعتبار العامل بشَخْصه حارسًا للروبوت الذي يقوم على استخدامه، وفي حال عسره يستطيع المضرور الرجوع على صاحب المؤسَّسة المالك أو المُشغِّل للروبوت تأسيساً على مسؤولية المتبوع.

- **الحراسة المشروعة أو غير المشروعة للروبوت؛** فالمُشغِّل المشروع للروبوت هو مالكه أو مستأجره، إلاَّ أنَّ حراسة الروبوت كشيء خطر تنتقل إلى الحارس غير المشروع كالسارق؛ حيث يُصبح سارق الروبوت هو الشخص الذي يخضع الروبوت -كشيء خطر - لسيطرته وإدارته[١٣].

(١٠) المذكرة الإيضاحية للقانون المدني الكويتي، شرح المادة ٢٤٣.
(١١) تناغو، سمير، المرجع السابق، الصفحة ٢٩٦.
(١٢) المرجع السابق.
(١٣) «العبرة في كل ذلك بالحراسة الفعلية وليس الحق القانوني على الشيء». انظر: تناغو، سمير، المرجع السابق، الصفحة ٢٩٦.

فمعنى الحراسة وفق المذكرة الإيضاحية للقانون المدني هي السيطرة الفعلية «التي تمكن صاحبها من الهيمنة والتسلُّط عليه (الشيء الخطر/الروبوت) لحساب نفسه»[١٤]، فـ: «العبرة ليست بالملكية بل بالسيطرة الفعلية»[١٥]، وقد أقرَّت محكمة التمييز الكويتية هذا المبدأ[١٦]، كما أكَّدت على أنَّه يجب في السيطرة الفعلية التفريق حتى بين الأشقاء كما أقرَّت هذه المحكمة[١٧].

- **الحراسة المُفتَرَضة للروبوت**؛ تأصيلاً على المذكرة الإيضاحية للقانون المدني الكويتي التي جاء فيها أنَّه: «يُفترَض في مالك الشيء أنه حارسه، ما لم يقم الدليل على غيره»[١٨]، وقد نصَّ قانون المرور الكويتي على مثل هذه القرينة[١٩].

وبالتالي يمكننا استخراج مبدأ الحراسة المُفتَرَضة للروبوت من قرينة افتراض حراسة الروبوت على عاتق مالكه حتى يثبت العكس[٢٠]، فإذا قامت «السيارة ذاتية القيادة» - «Self-Driving Car»[٢١] التي تعمل بموجب نظام سائق آلي (روبوت) بخطأ أدى إلى حصول حادث مروري، فهنا تقوم القرينة على حراسة مالك هذه السيارة لنظام القيادة الذاتية لحظة وقوع الحادث حتى يُثبِتَ هذا المالك

(١٤) المذكرة الإيضاحية للقانون المدني الكويتي، شرح المادة ٢٤٣.

(١٥) د. السنهوري، عبد الرزاق، مرجع سابق، الصفحة ١٠٨٧.
وقد أكَّد جانب من الفقه الأمريكي الذي درس القانون والقضاء الفرنسي على أنَّ حارس الأشياء هو الذي يملك الاستعمال، والسيطرة، والتوجيه للشيء. انظر:
«… the person having the use, control, and direction of the thing». See: Moreteau, Olivier, Codes as Straight – Jackets, Safeguards, and Alibis: The Experience of the French Civil Code, Louisiana State University Law Center (1995), page 287.

(١٦) محكمة التمييز الكويتية، الطعن رقم ١٩٨٢/٢٦، جلسة ٢٤ – ١ – ١٩٨٣.

(١٧) محكمة التمييز الكويتية، الطعن رقم ٢٠٠٥/٢٤، جلسة ٧ – ١٠ – ٢٠٠٨.
وهذه السيطرة تقابل مبدأ الإشراف والعناية في جانب من الفقه الأمريكي. انظر:
Malone, Wex S., op. cit., page 982.

(١٨) المذكرة الإيضاحية للقانون المدني الكويتي، شرح المادة ٢٤٣.

(١٩) «يُعتبَر كل من مالك المركبة الآلية أو المُرخَّصة باسمه أو حائزها أو المسؤول عنها مسؤولاً عن أيَّة مخالفات لأحكام هذا القانون أو لائحته التنفيذية أو القرارات المُنفِّذة له، ما لم يقدم دليلاً مُقنعاً على أنَّ الذي كان يقود المركبة وقت وقوع المخالفة شخصاً آخر مع تقديم كافة البيانات للإرشاد إليه». انظر: المادة ٣٠، قانون المرور الكويتي، رقم ٦٧، عام ١٩٧٦.

(٢٠) «هناك قرينة قانونية على أنَّ مالك الأشياء هو حارسها». انظر: تناغو، سمير، مصادر الالتزام، مرجع سابق، الصفحة ٢٩٥.

(٢١) De Bruyne, Jan and Vanleenhove, Cedric, The Rise of Self – Driving Cars: Is the Private International Law Framework for non – contractual obligations posing a bump in the road?, IALS Student Law Review, Vol. 5, Issue 1, Spring 2018, page 14.

العكس؛ أي أنَّ السيارة كانت مؤجَّرة أو مسروقة لحظة الحادث، وذلك بغضّ النظر عن إمكانية نفي المسؤولية الجزائية على السائق، حيث تبقى مسؤوليته المدنية التقصيرية عن حراسة السيارة كما أكَّدت محكمة التمييز الكويتية[٢٢].

٢ - قيام الروبوت محل الحراسة بالفعل غير المشروع

تأصيلاً على نص القانون المدني بقيام حراسة الأشياء على: «... شيء ممَّا يتطلَّب عناية خاصَّة لمنع وقوع الضرر منه ...»[٢٣]، فيجب أن يقوم الروبوت بحركته الذاتية بالفعل غير المشروع الذي أدَّى إلى حدوث الضرر تحت السيطرة الفعلية لحارسه[٢٤]، أي ببساطة أن يكون للروبوت دور البطولة في تحقيق الضرر بفعل خطورته.

ولكن تظهر في هذه الحالة الإشكاليات التالية:

- **الفعل الإيجابي من الروبوت؛** فالشيء الخطر يجب أن يُبادر إلى القيام بالفعل غير المشروع لا أن يتَّخذ موقفاً سلبياً من الحادثة[٢٥]، فببساطة إن كان الروبوت في حالة التشغيل وقام بالفعل، فهنا يكون الفعل إيجابياً خلال حراسة الروبوت، بينما إن كان الروبوت واقفاً عن الحركة الذاتية خلال صيانته مثلاً وفي مكان مُنعزل غير خطر فلا يمكن الحديث عن شيء خطر في هذه الحالة، ولذلك لا تقوم مسؤولية حارس الأشياء هنا لأنَّها لم تقمْ على أساس تحمل التبعة بل الخطأ المُفتَرَض[٢٦].
- **الاتصال المادي بالروبوت المخطئ؛** نتساءل هنا هل يجب أن يكون هناك اتصال مباشر بين الروبوت والمضرور حتى تقوم مسؤولية حارس الأشياء الخطرة؟

فهل يجب حدوث التحام مادي مباشر بين الروبوت والمضرور؟

تأصيلاً على أنَّ حارس الشيء مسؤول عن تعويض المضرور من الشيء الخطر لمجرَّد الفزع من وجوده كالعربة المتوقفة في غير محلَّها مثلاً[٢٧]، فإنَّ هذه المسألة تُقاس على الروبوت أيضاً.

(٢٢) محكمة التمييز الكويتية، الطعن رقم ٢٠٠٥/١٠١٥، جلسة ١٧ - ٣ - ٢٠٠٩.
(٢٣) المادة ٢٤٣ - ١، القانون المدني الكويتي.
(٢٤) كما هو عليه الأمر في الشيء الخطر. انظر: تناغو، سمير، المرجع السابق، الصفحة ٢٩٥.
(٢٥) تناغو، سمير، المرجع السابق، الصفحة ٢٩٧.
(٢٦) د. السنهوري، عبد الرزاق، مرجع سابق، الصفحة ١٠٩٠.
(٢٧) المرجع السابق.

فيمكن أن تتوقَّف سيارة ذاتيَّة القيادة على قارعة الطريق لوجود خطأ في إحداثيَّات الروبوت الذي يقودها، فهنا إن كانت سيارة أخرى ذاتيَّة القيادة تسير خلفها فاضطرَّ الروبوت الذي يقودها لتفادي السيارة الأولى، ونتيجةً لذلك اصطدم بالمارَّة؛ فهنا تكون السيارة ذاتيَّة القيادة الأولى قد تحوَّلت إلى شيء خطر نتيجة موقعها الخاطئ دون أيِّ اتِّصال مادي مع السيارة الثانية التي اصطدمت بالمارَّة.

كما أنَّ مجال تطبيق المسؤولية دونَ اتِّصال ماديٍّ يمتد أيضاً إلى روبوتات السوفتوير التي تُسبِّب الأضرار دونَ اتصالٍ مباشرٍ ولكن بفعل إيجابي، فيما يمكن للروبوتات أن تسبِّب الأضرار بالناس بسبب وجودها في غير مكانها تماماً مثل السيارات أو غيرها من الأشياء الخطرة ذاتية الحركة.

- **نقطة التمييز بين فعل الروبوت وخطأ الإنسان؛** تصبح معالجة المسائل القانونية دقيقة عند الحديث عن مساهمة الإنسان في حركة الشيء الخطر محل الحراسة، فهل يُعتبَر الروبوت الذي يسهم الإنسان في تحريكه شيئاً خطراً ذاتي الحركة، أم شيئاً بسيطاً يُسأل عنه الإنسان كما يُسأل عن أخطائه الفردية؟

لقد طال النقاش القانوني في هذه المسألة، إلاَّ أنَّ الرأي الأرجح هو اعتبار الأشياء التي يسهم الإنسان بتحريكها أشياء خطرة، وأنَّ مسؤولية الإنسان عنها هي مسؤولية حارس الأشياء حتى وإن كان هو من يُحركها[٢٨]؛ فيكون خطأ حارس الروبوت انفلات السيطرة الفعلية منه؛ ممَّا سبَّب ضرراً للغير.

ولكن ماذا عن آثار انطباق مفهوم الشيء الخطر على الروبوت على مسؤولية حارس الشيء عن الخطأ المُفتَرَض لهذا الروبوت؟

المطلب الثاني

مسؤولية حارس الشيء عن الخطأ المُفتَرَض للروبوت

ينشأ عن فكرة تأصيل الوضع القانوني للروبوت على أنَّه شيء خطر محل الحراسة وفق نظرية حارس الأشياء، أنَّ مسؤولية حارسه ستكون مفترضةً عن أخطاء الروبوت.

وسنرى فكرة الخطأ المُفتَرَض في حراسة الروبوت أولاً، ثم حدود افتراض الخطأ في حراسة هذا الروبوت ثانياً.

(٢٨) تناغو، سمير، المرجع السابق، الصفحة ٢٩٨.

أولاً: الخطأ المُفتَرَض في حراسة الروبوت

على اعتبار أنَّ فكرة الخطأ المُفتَرَض تقوم على أساس افتراض قانوني، فهي تمثِّل استثناءً عن القاعدة العامة في أنَّ الخطأ واجب الإثبات من المضرور، وهذه الوضعية الاستثنائية تتطلب دراسة مفهوم افتراض الخطأ من الروبوت أولاً، ثم كيفية قيام الخطأ المُفتَرَض من هذا الروبوت ثانياً.

١ - مفهوم افتراض الخطأ من الروبوت

سنرجع في هذه الفقرة لاقتباس نص القانون المدني الكويتي، ولكن مع التركيز على أفكار أخرى فيه، حيث نجد النص التالي:

«كل من يتولَّى حراسة شيء ... يلتزم بتعويض الضرر الذي يحدثه هذا الشيء، ما لم يثبت أنَّ ...»[٢٩].

ويظهر من هذا النص بشكلٍ واضح أنَّ مسؤولية حارس الأشياء قائمة بقوّة القانون ما لم ينفيها هذا الحارس، دون حاجَة إلى أن يثبتها المضرور في مواجهة هذا الحارس حتى يتحصَّل على تعويض لأضراره.

وبخصوص خطأ حارس الروبوت، فبمجرَّد قيام صفة الشيء الخطر في الروبوت، فإنَّ مالكه أو مشغله المستأجر - حسب الأحوال - يُسأل عن أفعال الروبوت غير المشروعة بغير حاجة لإثبات قيام الخطأ فيه.

٢ - كيفية قيام الخطأ المُفتَرَض من حارس الروبوت

على الرغم من أنَّ خطأ حارس الروبوت مفترض، إلاَّ أنَّ المضرور من أفعال الروبوت غير المشروعة عليه إثبات بعض الأمور حتى تقوم قرينة الخطأ المفترض تلك.

فكيف للقاضي أن يُقيمَ مسؤولية حارس الروبوت إن لم يثبت لديه بالدليل أنَّ الروبوت وهو في حالة الشيء الخطر قد قام بالفعل غير المشروع؟

كما أنَّ مسؤولية حارس الأشياء لا تقوم لسبب إلاَّ لغاية تعويض المضرور، فهل تعرَّض هذا المضرور حقاً لأضرار جرَّاء أفعال الروبوت غير المشروعة؟

يجب أن يسأل القاضي نفسه هذه الأسئلة قبل إقامة حالة الخطأ المفترض في حارس الروبوت وفق نظرية حارس الأشياء، وهذه الوضعية تضع على المضرور واجب إثبات ما يلي:

(٢٩) المادة ٢٤٣ - ١، القانون المدني الكويتي.

- **إثبات ملكية الشيء الخطر؛** فكما مرَّ معنا أنَّ مالك الروبوت يُفترض فيه حراسته كشيء خطر حتى يُثبِت العكس، وبالتالي على المضرور من الروبوت أن يقيمَ دعواه بالتعويض على مالك الروبوت مع إقامة الدليل على هذه الملكية، ويمكن إقامتها بسهولة إزاء السيارات أو الطائرات ذاتية القيادة، ولكن بالنسبة لباقي المنقولات يمكن للمضرور إثبات هذه الملكية بحيازة المدعى عليه للروبوت؛ لأنَّ الحيازة سند الملكية في المنقولات.

وهنا للمدعى عليه بالتعويض نفي صفة الملكية تلك من جهة، أو نفي حراسته الفعلية للروبوت في وقت قيامه بالفعل غير المشروع من جهة أخرى.

- **إثبات وقوع الضرر من فعل الروبوت؛** فلا تقوم مسؤولية حارس الروبوت حتى يُثبِتَ المضرور أنَّ هذا الروبوت كان في حالة تشغيل أو في وضع خطر على المحيط ممَّا أدّى إلى حدوث الضرر.

- أمَّا إن كان الروبوت في حالة توقف عن الحركة الذاتية وفي مكانه الآمن المعتاد، فلا تقوم مسؤولية حارس الروبوت بناءً على نظرية حارس الأشياء في هذه الحالة؛ لأنَّ الروبوت ليس في حالة تشكل خطراً.

وهنا يُفترَض في الروبوت أنَّه قد قام بالتدخل الإيجابي في إيذاء المضرور حتى يستطيع حارسه إثبات العكس ونفي مسؤوليَّته عبر إثباته أنَّ تدخل الروبوت غير قائم أو أنَّه كان سلبياً في ظروف معتادة غير خطرة، لا تندرج ضمن مفهوم نظرية حارس الأشياء.

فإن استطاع المضرور إثبات كل هذه العناصر، فكيف لحارس الروبوت نفي مسؤوليته المُفتَرَضة عن أفعال الروبوت غير المشروعة؟

ثانياً: حدود افتراض الخطأ في حراسة الروبوت

عند الحديث عن قواعد المسؤولية الصارمة التي يَفتَرِض فيها المشرع بقوة القانون وجود ركن من أركانها، فيثور التساؤل حول الاستثناءات التي رتَّب المشرع عليها نفي المسؤولية.

وبناءً عليه، سنرى إمكانية نفي الخطأ المفترض في حراسة الروبوت أولاً، ثم إمكانية نفي العلاقة السببيَّة بين الخطأ المفترض والضرر الآتي من الروبوت ثانياً.

١ - إمكانية نفي الخطأ المفترض في حراسة الروبوت

نتساءل هنا:

طالما أنَّ المشرع قد افترض عبر نص صريح في القانون قيام الخطأ في جانب حارس الأشياء الخطرة كالروبوت، فهل يجوز لهذا الحارس أن ينفي خطأه؟

وبمعنى آخر هل يجوز لحارس الأشياء الذي يُفترض خطؤه بقوة القانون أن يُثبت أنَّه قد قام هو وتابعوه بكل واجباتهم وبكل الإجراءات المعقولة لتجنُّب فعل الروبوت غير المشروع، ورغم ذلك انفلت الروبوت؟

الواقع القانوني يقول بأنَّ النص القانوني الخاص أسبق عن العام في التطبيق، وأنَّ النص الملزم واجب التطبيق دون إمكانية تقدير ذلك من القضاء، ويُستثنى من ذلك ورود نص استثنائي يقوم على تقييد النص الخاص الملزم.

وفي حالة حارس الروبوت كشيء خطر، فإنَّ القانون المدني الكويتي قد نصَّ على افتراض خطأ هذا الحارس بمجرد إثبات واقعة الحراسة والضرر كما مرَّ معنا، ولكنَّ المشرع الكويتي لم يستثنِ من تلك القاعدة أية حالة من حالات قيام الحارس بالإجراءات المعقولة لتفادي الضرر[٣٠].

ولذلك فقد جاء في المذكرة الإيضاحية للقانون المدني الكويتي أنَّه: «تُلزِم المسؤولية حارس الشيء عن الضرر الناجم عن فعله (فعل الشيء)»[٣١]؛ وبالتالي، فإنَّ إثبات العناية الواجبة للسيطرة على الشيء لن تنفي خطأ حارس الأشياء[٣٢]، وقد أكَّدت محكمة التمييز الكويتية أنَّ أساس الخطأ في حراسة الشيء: «مفترض وقوعه من حارس الشيء افتراضاً لا يقبل إثبات العكس»[٣٣].

وهو الأمر الذي يدفعنا للتأكيد على أنَّ الخطأ المفترض في جانب حارس الروبوت هو خطأ غير قابل للنفي[٣٤]؛ أي أنَّ قرينة افتراض الخطأ في هذا الحارس لا يمكن إثبات عكسها[٣٥].

فبخصوص روبوت العناية الصحية مثلاً، فإن قام هذا الروبوت بواجباته في المستشفى بغرض سحب بيانات العملاء وعينات التحليل وتحديد الأمراض الممكنة التي

(٣٠) المادة ٢٤٣ – ١، القانون المدني الكويتي.
(٣١) المذكرة الإيضاحية للقانون المدني الكويتي، شرح المادة ٢٤٣.
(٣٢) تناغو، سمير، المرجع السابق، الصفحة ٢٩٨.
(٣٣) محكمة التمييز الكويتية، الطعن رقم ١٩٣/١٩٨٥، الجلسة ٢٥ – ٦ – ١٩٨٦.
(٣٤) د. السنهوري، عبد الرزاق، مرجع سابق، الصفحة ١٠٩٨.
(٣٥) تناغو، سمير، مرجع سابق، الصفحة ٢٩٥.

قد يُعانون منها، إلاَّ أنَّ إحدى نسب التحليل جاءت غير دقيقة رغم استخدام الروبوت وفق الأصول العلمية، ورغم مراقبة إحدى المرضات له، فهنا لا يمكن لصاحب المشفى -مالك الروبوت- أن يدفع بقيام تابعيه بالإجراءات المعقولة لتفادي هذا الخطأ.

فهنا تلتصق قرينة الخطأ في حراسة الروبوت في مالك المشفى، حتى وإن لم يكن قد قام بأي إهمال في الرقابة والصيانة وفق العادة.

وهذا يعني أنَّ التأصيل الصحيح لمسؤولية حارس الروبوت هي أنَّها مسؤولية تستند إلى عدم تحقيقه نتيجة معينة[٣٦]؛ وهي استغلال الروبوت دون تسبيب أضرار بالناس والمحيط، وليس بذل عناية لتحقيق تلك النتيجة، فهذه النتيجة يجب أن تتحقَّق وإلاَّ اعتبر المشرع حارس الأشياء مخطئاً في رقابة الروبوت بقوة القانون، وهو ما أكَّدت محكمة التمييز الكويتية على عدم قبول محاولة حارس الأشياء بنفي الخطأ منه[٣٧].

٢- إمكانية نفي العلاقة السببيَّة بين الخطأ المفترض والضرر الآتي من الروبوت

على الرغم من عدم وجود أية إمكانية قانونية لحارس الروبوت حتى ينفي خطأه في حراسة الشيء الخطر، فإنَّ هذا لا يعني افتراض المسؤولية بشكل مطلق عليه دون وجود أية إمكانية لنفيها.

فلو تمَّ فرض المسؤولية المطلقة على حارس الأشياء، فإنَّ مسؤوليته كانت ستأخذ طبيعة تحمل التبعة وليس الخطأ المفترض.

وقد نصَّ القانون المدني الكويتي على أنَّ مسؤولية حارس الأشياء قائمة: «... ما لم يُثبِت أنَّ هذا الضرر قد وقع بسبب أجنبي من قوة قاهرة أو حادث فجائي أو فعل المضرور أو فعل الغير»[٣٨].

وبناءً عليه، فإنَّ حارس الروبوت لن يستطيع التملُّص من خطأه الشخصي بالرقابة على الروبوت، إلاَّ أنَّه قد يستطيع نفي مسؤوليته عبر العلاقة السببيَّة نفسها بين خطئه المفترض في حراسة الروبوت وبين الضرر الذي تسبب به الروبوت[٣٩]، على أن يكون هذا

(٣٦) المرجع السابق، الصفحة ٢٩٩.
(٣٧) محكمة التمييز الكويتية:
الطعن رقم ١٣/١٩٩٥، جلسة ١٨ - ٦ - ١٩٩٥.
الطعن رقم ١٦٧٣/٢٠١١، جلسة ١١ - ١٠ - ٢٠١٢.
(٣٨) المادة ٢٤٣ - ١، القانون المدني الكويتي.
(٣٩) تناغو، سمير، المرجع السابق، الصفحة ٢٩٩.

السبب الأجنبي النافي للمسؤولية[٤٠] ممَّا لا يد للحارس في تشكيله كما أقرَّت محكمة التمييز الكويتية[٤١].

وتتمثَّل حالات نفي العلاقة السببيَّة بالاحتمالات التالية:

- **القوة القاهرة؛** كأن تحمل الرياح العاتية جسد الروبوت الصلب وتضربه بسيارة فتحطِّمها، فهنا لا يمكن الربط بين خطأ حارس الروبوت في تحريكه أو صيانته وبين الضرر المتَمثِّل بتحطيم السيارة؛ لأنَّ سبب الضرر هو قوة الرياح العاتية التي لا يمكن مواجهتها (قوة قاهرة) وليس الحركة الذاتية للروبوت.
- **الحادث الفجائي؛** كأن تمر السيارة ذاتية القيادة[٤٢] على طريق مفتوح، وإذْ بشجرةٍ تَسقُطُ أمامها ممَّا دفع الروبوت لإيقاف السيارة فجأةً، وهذا ما أدَّى إلى اصطدام سيارةٍ أخرى تسير خلف السيارة ذاتية القيادة بها، فهنا لا يمكن لصاحب السيارة التي اصطدمت بها من الخلف أن يُطالب بالتعويض عن التوقف المفاجئ؛ لأنَّ سبب الحادث ليس خطأ حارس روبوت السيارة الذكية، بل حادث سقوط الشجرة الفجائي.
- **فعل المضرور؛** فإن رمى أحد المارّة نفسه تحت آلات صناعية ذكية بغرض الانتحار، فلا يمكن لذوي الشخص المُنتحر طلب التعويض من صاحب الآلات الذكية؛ لأنَّ خطأه في حراستها ليس السبب في الحادث، بل خطأ فقيدهم برمي نفسه بغرض الانتحار.
- **فعل الغير؛** كأن يُمسك أحد الأشخاص بروبوت الاستقبال في الفندق ويستخدمه كأداة صلبة لضرب أحد الأشخاص خلال شجار محتدم مما أدَّى إلى إصابة الشخص المُستهدف بإصابات بدنية جسيمة؛ فهنا لم يكن خطأ صاحب الفندق

---

(٤٠) محكمة التمييز الكويتية، الطعن رقم ٢٠٠٤/٤، جلسة ١٧ – ٤ – ٢٠٠٦.

(٤١) محكمة التمييز الكويتية:
الطعن رقم ١٩٨٦/٨٤، جلسة ٧ – ١ – ١٩٨٧.
الطعن رقم ٢٠٠٠/١٤١، جلسة ٤ – ١٢ – ٢٠٠٠.
الطعن رقم ٢٠٠٧/٢٢٣، جلسة ١٦ – ١١ – ٢٠٠٩.

(٤٢) يؤكد جانب من الفقه النمساوي على أن هذا النوع من السيارات ينتمي إلى «الأنظمة المؤتمتة» «Autonomous Systems»، انظر:
Opitz, Paul, Civil Liability and Autonomous Robotic Machines: Approaches in the EU and US, Transatlantic Technology Law Forum)TTLF) papers, No. 43, Stanford - Vienna, 2019, page 1.

مالك الروبوت بحراسته هو سبب الحادث، بل خطأ الشخص الذي استخدمه كأداة للضرب والإيذاء.

وبعد وضوح تأصيل المسؤولية عن الروبوت وفق نظرية حارس الأشياء في القانون الكويتي، فكيف تبدو ملامح نظرية النائب الإنساني التي تبنَّاها القانون الأوروبي؟

المبحث الثاني

المسؤولية المدنية التقصيرية عن الروبوت في القانون الأوروبي

يمتلك المشرع الأوروبي وجهة نظرٍ مُختلفةٍ تماماً إزاء طريقة التعامل القانوني مع وقائع الروبوتات؛ فالقانون المدني الأوروبي للروبوتات الصادر عام ٢٠١٧ قد جاء في إطار المناقشة واستشراف المستقبل أكثر منه إقراراً لقواعد راسخة.

جاء هذا القانون على أساس توصية لجنة قواعد القانون المدني بشأن الروبوتات لعام ٢٠١٥، وقد اتَّخذ البرلمان فيه قراراً بالموافقة بتاريخ ١٦ فبراير ٢٠١٧، ورغم عدم النص الصريح على مدى إلزامية قواعد هذا القانون، لكنَّ نصوصه تميل إلى معاني الإرشاد والتوجيه لدول الاتحاد الأوروبي وليس الإلزام(٤٣).

ومن هذا المنطلق، فقد كشف جانب من الفقه العربي عن نظرية النائب الإنساني كنظرية مختلفة عن نظرية حارس الأشياء فيما يخص المسؤولية التقصيرية عن الروبوت(٤٤)، وبالتالي انطلق النقاش حول التحليل النقدي لهذه النظرية.

ويبدو لنا أنَّ تحليل قواعد القانون المدني الأوروبي للروبوت يتطلَّب البحث في نظرية النائب الإنساني عن الروبوت (المطلب الأول)، ثم قيام مسؤولية النائب الإنساني عن الروبوت (المطلب الثاني).

المطلب الأول

نظرية النائب الإنساني عن الروبوت

على اعتبار الغموض الذي يُحيط بنظرية النائب الإنساني عن الروبوت كما ظهرت من القانون المدني الأوروبي للروبوتات، فيجدر بنا البحث العميق في الأصل الفلسفي لنظرية النائب الإنساني أولاً، ثم المفهوم القانوني لهذه النظرية ثانياً.

---

(٤٣) للمزيد من المعلومات، راجع:
https://www.europarl.europa.eu/doceo/document/TA - 8 - 2017 - 0051_EN.html?redirect (4 - 9 - 2020).

(٤٤) القوصي، همام، إشكالية الشخص المسؤول عن تشغيل الروبوت (تأثير «نظرية النائب الإنساني» على جدوى القانون في المستقبل) – دراسة تحليليَّة استشرافية في قواعد القانون المدني الأوروبي الخاصِّ بالروبوتات – ، مجلة جيل الأبحاث القانونية المعمقة، مركز جيل البحث العلمي، طرابلس، لبنان، العدد ٢٥، مايو ٢٠١٨، الصفحة ٧٧.

أولاً: الأساس الفلسفي لنظرية النائب الإنساني

حتى نستطيع الوصول إلى استيعاب كامل للأصل الفلسفي الخاص بنظرية النائب الإنساني، علينا توضيح مفهوم هذا النائب أولاً، ثم التفسير الاجتماعي لمسؤوليته ثانياً.

١ - مفهوم النائب الإنساني المسؤول عن الروبوت

نصَّ القانون المدني الأوروبي للروبوت لعام ٢٠١٧ بشكل صريح على مسؤولية الإنسان كنائب عن الروبوت، عندما قال في المادة: AD

«... حالات تغطية المسؤولية حيث يمكن إرجاع سبب فعل الروبوت أو إغفاله إلى **نائب إنساني** مُحدَّد مثل الصانع أو المشغل أو المالك أو المستخدم... ».

«... liability cover cases where the cause of the robot's act or omission can be traced back to a specific **human agent** such as the manufacturer, the operator, the owner or the user...» (45)

وهنا جاءت تسمية «**النائب الإنساني**» «Human Agent» حرفيةً من نص القانون الأوروبي؛ وهي تعني النيابة عن الروبوت في تحمل المسؤولية قانوناً وليس النيابة لإجراء التصرفات اتفاقاً؛ لذلك فقد عرَّف جانب من الفقه العربي النائب الإنساني المسؤول عن الروبوت كالتالي:

«نائبٌ عن الروبوت بتحمُّل المسؤولية عن تعويض المضرور جرَّاء أخطاء التشغيل بقوَّة القانون»(٤٦)، وقد وافق على هذا الاتِّجاه جانبٌ آخر من الفقه العربي أيضاً(٤٧).

٢ - تفنيد نظرية النائب الإنساني (التحليل المنطقي)

قد يتبادر للذهن بصدد نظرية النائب الإنساني؛ كيف يكون النائب نائباً بقوة القانون؟ أليست النيابة اتفاقية؟ هل هذه النظرية منطقيةً وفق القواعد العامة للقانون؟ أليس مَن يقوم بالضرر هو الآلة وليس الإنسان، فهل من المنطق أن يُسأل الإنسان وفقاً لكونه نائباً بقوة القانون؟

(٤٥) Section AD, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

(٤٦) القوصي، همام، إشكالية الشخص المسؤول عن تشغيل الروبوت، مرجع سابق، الصفحة ٨٧.

(٤٧) جهلول، الكرار، وعودة، حسام، المسؤولية المدنية عن الأضرار التي يسببها الروبوت (دراسة تحليلية مقارنة)، مجلة روت Route للتعليم والعلوم الاجتماعية، تركيا، المجلد ٦، العدد ٥، مايو ٢٠١٩، الصفحة ٧٥٣.

جاء على لسان المشرع الكويتي حرفياً في قانون المعاملات المدنية:

«العنوان بالنسبة للقاصر أو المحجوز عليه هو عنوان من يُقيمُ معه في معيشة واحدة أو مَن ينوب عنه قانوناً، أمَّا عنوان الغائب أو المفقود فهو عنوان مَن ينوب عنه قانونياً»(٤٨)، حيث ينوب ولي القاصر عنه في تحمُّل المسؤولية؛ فهل تنشأ النيابة بين القاصر ووليه بموجب اتِّفاق أم بقوة القانون؟ بالتأكيد بقوة القانون.

فإذاً علينا التفريق بين النيابة عن المسؤولية التي يصحُّ فرضها قانوناً (بقوة القانون)، وبين النيابة لإبرام التصرفات بين شخصَيْن عاقلَيْن التي يجب أن تكون اتِّفاقية (بموجب اتفاق).

بناءً عليه، فإنَّ المشرع الكويتي قد تقبَّل فكرة قيام النيابة بقوة القانون، فهي ليست اتفاقيةً بصفةٍ دائمةٍ كما في الوكالة مثلاً، الأمر الذي يمنح نظرية النائب الإنساني في المسؤولية عن الروبوت سنداً منطقياً، فهي أقرب ما تكون لنيابة الولي عن القاصر قانوناً.

أمَّا بخصوص **نظام مسؤولية المتبوع عن أعمال التابع**، فهو يحتاج إلى شخص يتولَّى المسؤولية عن شخص آخر؛ وهذا غير متوفِّر في العلاقة بين الإنسان والروبوت، ورغم أنَّ الولاية تحتاج أيضاً لوجود شخصين ينوب أحدهما عن الآخر، إلاَّ أنَّ النيابة في الولاية أقرب لحالة العلاقة القانونية بين الإنسان والروبوت، نتيجة تشابُه حالة انعدام الأهلية في القاصر مع حالة عدم وجود شخصية قانونية للآلة في الوقت الحالي.

بينما **مسؤولية الإنسان عن الحيوان** فهي غير مناسبةٍ منطقياً لتنظيم مسؤولية الإنسان عن الروبوت؛ لأنَّ الحيوان مخلوقٌ وليس شيئًا كالروبوت، كما أنَّ طريقة تفكير الحيوان بعيدةٌ كلَّ البعد عن طبيعة الذكاء الاصطناعي، حيث يقوم الروبوت بالتفكير بطريقة تقليد فكر الإنسان، ويتجاوُزُه في كثير من الأحيان أو المهام كالأمور المحاسبية أو تلك التي تحتاج إلى دقة متناهية.

ومن هنا، فإنَّ جميع الأنظمة القانونية لنقل المسؤولية من شيء أو حيوان إلى إنسان لا تتطابق تماماً مع حالة مسؤولية الإنسان عن الروبوت، **ولذلك فقد اختار المشرع الأوروبي أقرب هذه الأنظمة للروبوت «النائب الإنساني عن الروبوت قانوناً»، وهو نظام شبيه بـ: «نيابة الولي عن القاصر قانوناً».**

(٤٨) المادة ٥، قانون نظام المعلومات المدنية الكويتي، رقم ٣٢، لعام ١٩٨٢.

ولهذا، فقد أيَّد جانب من الفقه العربي نظرية النائب الإنساني[٤٩]، والمسألة في الواقع ما تزال محلَّ نقاش وجدلٍ قائم بين الآراء القانونية، فلا يمكن القطع بصحَّة إحداها أو خطئها، وإنَّما نختار النظامَ الأقرب وفق الرأي الشخصي.

بالتالي، لا نرى وصف نظرية النائب الإنساني بالخطأ المنطقي، فإذا كان النائب الإنساني بقوة القانون خطأ، فكيف تقبَّل القانون فكرة النيابة عن القاصر بقوة القانون، وكيف تقبَّل بعد ذلك فكرة الخطأ المفترض عن الأشياء الخطرة بعد ظهور الاختراعات الميكانيكية في الماضي؟ ألا يُخالِف ذلك القواعد العامة من ضرورة توفر ركن الخطأ لقيام المسؤولية؟.

فإذاً، عندما يأتي الواقع باكتشافات جديدةٍ كالروبوتات، تحتاج هذه الاكتشافات إلى بيئةٍ قانونيةٍ مبتكرةٍ حتى تواكبها، وعلى هذا الشكل جاءت نظرية النائب الإنساني استناداً على المادة AD من القانون الأوروبي لعام ٢٠١٧.

أمَّا بخصوص (نيابة الروبوت عن الإنسان في المجتمع)، فهي فكرة فلسفية سنراها في الفقرة رقم (٤)، وهي المُبرِّر «الفكري» وليس «القانوني» الذي يجعل (الإنسان نائباً عن الروبوت أمام القانون)؛ فيكون الإنسان مسؤولاً عن كلِّ آلة تُمثِّل شخصيته في المجتمع، والفرق واضح بين نيابة الإنسان عن الروبوت في المحكمة مثلاً حتى يدفع التعويض عنه، وبين فكرة نيابة الروبوت عن الإنسان ضمن المجتمع كون الروبوت يُمثِّل جزءاً من شخصية الإنسان دون أثرٍ قانونيٍّ مباشر بل اجتماعيٍّ، وبالتالي لا يوجد تناقض بين الفكرتين، بل إنَّ كلاً منهما تكمل الأخرى.

٣ - تحديد العناصر الأساسية لنظرية النائب الإنساني

يمكننا تحديد العناصر الأساسية لنظرية النائب الإنساني كما يلي:

- **الإنسان نائبٌ عن الروبوت وليس حارساً له؛** وهي النقطة الأكثر تطوُّراً فيما يخصُّ الانتقال من نظرية حارس الأشياء من جهة، والأكثر حساسية على أخلاقيات قانون الروبوت وتنظيم الذكاء الاصطناعي بالمعنى الواسع من جهة أخرى.

فالحقيقة التي ما تزال لا تقبل النقاش في جانب من الفقه القانوني هي كون الروبوت آلة حتى وإن كانت فائقة الذكاء، فكيف تكون الآلة منابأً عنها من الإنسان؟ هذه النقطة تعني إمَّا أنَّ الروبوت -كآلة ذكية - أضحى يتمتَّع بحق إنابة

(٤٩) جهلول، الكرار، وعودة، حسام، مرجع سابق، الصفحة ٧٥٣.

غيره، أو أنَّ هذه النيابة هي مجرَّد افتراض قانوني لا أساس تأصيلي لها في القواعد العامة، والإجابة الثانية هي الصحيحة في وقتنا هذا.

- **النيابة الإنسانية بتحمُّل المسؤولية؛** فالنيابة القانونية من الإنسان للروبوت ليست بغرض إبرام التصرُّفات أو إجراء أي تصرُّف قانوني سوى تحمُّل المسؤولية المدنية عن الروبوت، وهذا يعني أنَّ المشرع الأوروبي قد أسَّس بنيانه القانوني على أساس من الضمان الفردي لأخطاء الروبوت، وهذا في الواقع من أضعف الحلول إلاَّ أنَّه المتاح في الواقع الراهن.
- **النيابة الإنسانية في تعويض المضرور؛** أي أنَّ النائب الإنساني يلتزم بدفع التعويض عن الضرر المادي أو المعنوي الذي يتكبَّده المضرور من فعل الروبوت، وذلك من الذمة المالية للنائب الإنساني في ظلِّ عدم الاعتراف للروبوت بالشخصية الافتراضية الإلكترونية[٥٠] حتى هذا الوقت، وعدم حصول الروبوت على ذمة مالية مستقلة عن مالكه.
- **النيابة الإنسانية عن التشغيل؛** وتشمل هذه النيابة تحمُّل النائب الإنساني مسؤولية أخطاء التشغيل خلال الاستخدام العادي أو الصناعي للروبوت من جهة، وأخطاء التشغيل الناتجة عن عيب في التصنيع من جهة أخرى.

وهذه الوقائع تشمل عدداً هائلاً من الاحتمالات التي تقع مسؤولية التعويض عنها على عاتق النائب الإنساني وحده؛ الأمر الذي يُظهِر مدى ثقل مسؤولية النائب الإنساني بما يشابه تلك التي على حارس الأشياء ومنتج البضائع، إلاَّ أنَّ أساس المسؤولية سيختلف كما سنرى.

- **النيابة الإنسانية بقوَّة القانون؛** فالنظام القانوني الذي تقوم عليه نظرية حارس الأشياء لا تعترف بمسألة التقدير لقاضي الموضوع أو اختلاف التكييف بين الأنظمة القانونية، بل إنَّ هذه النيابة الإنسانية مفروضة بقوَّة القانون أي أنَّها من النظام العام الذي لا تجوز مخالفته تحت طائلة البطلان المطلق.

وبالتالي، إن كان هذا تفسير مفهوم النائب الإنساني، فكيف يمكن تفسير هذا المفهوم من حيث الأساس الاجتماعي له؟

(٥٠) القوصي، همام، نظرية الشخصية الافتراضية للروبوت وفق المنهج الإنساني – دراسة تأصيلية تحليلية استشرافية في القانون المدني الكويتي والأوروبي – ، مجلة جيل الأبحاث القانونية المعمقة، مركز جيل البحث العلمي، طرابلس، لبنان، العدد ٣٥، سبتمبر ٢٠١٩، الصفحة ١١.

٤ - التفسير الاجتماعي لمسؤولية النائب الإنساني

يرجع الأساس الفلسفي العميق لمفهوم النائب الإنساني من التفسير الاجتماعي للرابطة بين الإنسان والآلة؛ حيث إنَّ علم الاجتماع يرى في الآلة المملوكة للشخص أكثر من كونها جماداً، فيراها تُمثِّل شخصيَّة هذا المالك(٥١)؛ نظراً للارتباط العاطفي والوظيفي بين الشخص وآلته التي يتعامل معها بشكل يومي ويستغلها في خدمته.

وقد وصل الأمر لدى هذا الفكر إلى اعتبر أنَّ الشيء الذكي هو «نائب إلكتروني» «Electronic Agent» عن الإنسان في المجتمع، وذلك استناداً على مدى «استقلاله الذاتي» (٥٢)«Autonomation».

فعلى سبيل المثال، نظراً للعلاقة العاطفية والوظيفية بين الإنسان وسيارته ذاتية القيادة، فقد افترض هذا الفكر الاجتماعي أنَّ هذه السيارة لم تعدْ شيئاً جماداً لا قيمةً اجتماعيةً له، بل أصبحت السيارة نائبة إلكترونية عن مالكها.

وبهذه الطريقة تكون الروبوتات الذكية قد شكَّلت مُجتمعاً أكثر عمقاً من الناحية الفلسفية والفكرية وأكثر ذكاءً في الوقت نفسه كما يرى جانب من الفقه الصيني(٥٣).

وهذا كله نتيجة انتقال الآلة من المنطق الجامد التقليدي إلى محاكاة الذكاء البشري عبر تقنية الذكاء الاصطناعي؛ أي أنَّ هذا الانتقال قد أنشأ رابطة اجتماعية بين الآلة الذكية كالروبوت وبين مالكها أو مشغِّلها حسب الأحوال، فأصبح الروبوت نائباً إلكترونياً عن شخصية الإنسان في المجتمع؛ لأنَّ الروبوت قد أضحى ببساطة -وفق هذا الفكر - جزءاً من شخصية الإنسان.

وعند الحديث عن أخطاء الروبوت في هذا المجتمع أو «الروبوت السيِّئ» «*Bad Robots*»(٥٤)، تأتي النقطة الحاسمة في هذا الفكر الاجتماعي؛ حيث سينقلب الروبوت من نائب إلكتروني عن شخصية مالكه، إلى مناب عنه من مالكه الإنسان تجاه المجتمع في تحمل مسؤولية التعويض عن الأضرار التي قد يتسبَّب بها الروبوت.

---

(٥١) القوصي، همام، الشخصية الافتراضية للروبوت وفق المنهج الإنساني، مرجع سابق، الصفحات ١٥ و٢٠ و٢٦.

(٥٢) Martinez, Rex, Artificial Intelligence: Distinguishing between Types & Definitions, Nevada Law Journal, Vol. 19, No. 3, Spring 2019, page 1032.

(٥٣) Zhang, Hongmin, Thoughts on the Reconstruction of Legal Regulations of Artificial Intelligence – From the Perspective of Surgical Robot, Advances in Social Science, Education and Humanities Research)ASSEHR), Vol. 184, 2018, page 17.

(٥٤) Lemley, Mark A. and Casey, Bryan, Remedies for Robots, The University of Chicago Law Review,)2019) 89, page 1316.

أي أنَّه يمكن تفسير نظرية النائب الإنساني في أصلها من نظرية النائب الإلكتروني، وهذا التفسير هو تبرير فلسفي لأصل نظرية النائب الإنساني القانونية، فالعلوم القانونية تنبع من العلوم الاجتماعية.

ويبدو لنا أنَّ مفهوم النائب الإنساني قد تمَّ تشريعه حمايةً للناس والمحيط من أخطاء الروبوتات، إلاَّ أنَّ المشرع الأوروبي قد أفرد هذا المفهوم بغرض تنظيم الواقع الراهن قبل استقلال الروبوت.

وبمعنى آخر فإنَّ منح الشخصية الافتراضية الإلكترونية للروبوت ستجعله أهلاً للحقوق والالتزامات كما أشار جانب من الفقه العربي(٥٥)؛ الأمر الذي سيُطيح بجميع الضمانات التي قدمتها نظرية النائب الإنساني بفعل تشكُّل مجتمع إلكتروني جديد، وذلك بحجَّة تطور المجتمعات الإنسانية كما أشار جانب من الفقه البلجيكي(٥٦).

أي أنَّ نظرية النائب الإنساني التي تستند على النائب الإلكتروني ما هي إلاَّ مُقدِّمة للانتقال نحو تمكين شخصية الروبوت من الناحية القانونية مع تجاهل المشرع الأوروبي المخاطر القانونية والأخلاقية لهذا الأمر.

ثانياً: الأساس القانوني لنظرية النائب الإنساني

بغرض تحديد الأساس القانوني لنظرية النائب الإنساني، علينا البحث في تكييف مسؤولية النائب الإنساني من الناحية القانونية أولاً، ثم في الحالة القانونية الخاصة بالنائب الإنساني ثانياً.

١ - تكييف مسؤولية النائب الإنساني

كلَّما ظهرت نظرية قانونية جديدة حتى تملأ الثغرات المتتالية في نظرية الالتزام القديمة ثار النقاش حول أصلها القانوني، فينقلب النقاش من البحث عن حل قانوني لعيوب القواعد العامة التي تكشفها التكنولوجيا المعاصرة إلى نقاش حول تأصيل النظريات الحديثة على قوالب نظرية الالتزام.

---

(٥٥) كأن يرتقي الروبوت في مرحلة التمييز مع ترتيب بعض الحقوق والالتزامات له مثل البشر. انظر في هذه النظرية لدى: القوصي، همام، نظرية الشخصية الافتراضية للروبوت وفق المنهج الإنساني، مرجع سابق، الصفحة ٢٥.

(٥٦) «… normal evolution to follow the social evolution…». See: Van Rossum, Cindy, Liability of robots: legal responsibility in cases of errors or malfunctioning, LLM Paper, Gent University, 2017, page 24.

فعلى الرغم من أنَّ هذا النقاش يبدأ وينتهي في إطار نظري بحت، إلاَّ أنَّ له انعكاسات هامة جداً على الواقع القانوني العملي؛ فالتكييف القانوني الناتج عن تأصيل النظريات الحديثة على القواعد العامة التقليدية سيؤدِّي إلى اعتماد القواعد الجزئية الخاصة بهذا التكييف.

وبخصوص نظرية النائب الإنساني، فإن فرضنا جدلاً أنَّ تكييفها هو أنَّها علاقة نائب ومُناب بين الإنسان والروبوت؛ فإنَّ نتيجة هذا التكييف ستظهر على شكل فرض جميع قواعد النيابة التي تمَّ التأصيل عليها، أي يجب اعتبار العلاقة بينهما رضائية ومحدودة بصلاحيات وبزمن معين، وهو أمر غير ممكن في ظلِّ العلاقة بين مالك ومملوك (الإنسان والروبوت) دون وجود صلاحيات أو زمن أقصى لهذه العلاقة.

كما أنَّ الحديث عن تكييف نظرية النائب الإنساني على قواعد النيابة سيعني أنَّ للمُناب عنه (الروبوت) الحق في عزل نائبه (الإنسان) أو على الأقل حرمانه من بعض أو كل صلاحياته خلال فعالية النيابة؛ وهو أمر مستحيل -على الأقل في الوقت الحاضر- لأنَّه ليس للروبوت شخصية افتراضية قانونية تسمح له بإجراء التصرفات من ناحية، ولا حماية قانونية لحقوقه كونها تندمج في الذمة المالية لمالكه من ناحية أخرى.

ولكن بالمقابل، لا يمكن -برأينا- من الناحية القانونية تكييف نظرية النائب الإنساني على أنَّها تطور لنظرية حارس الأشياء، فهذا التكييف يُلصِقُ وصف الشيء في الروبوت الذي وصفه القانون المدني الأوروبي للروبوتات بالمُناب عنه ووصفت الإنسان بـ: «النائب المسؤول» «Responsible Agents» [٥٧].

كما أنَّه لا مجال من الناحية القانونية لتكييف نظرية النائب الإنساني على أنَّها وصاية؛ لأنَّ القاصر يتمتَّع بشخصية قانونية وإن كانت قاصرة، كما أنَّ مسؤولية المتبوع عن أعمال التابع؛ لأنَّ المتبوع يُشرِف بشكل كامل على أعمال التابع الذي يتمتَّع بأهلية كاملة، كما أنَّ حوالة الدين غير ممكنة بين الإنسان والروبوت؛ لأنَّها تتمُّ بين شخصين برضا الدائن[٥٨].

(٥٧) «… a code should consider humans, not robots, as the responsible agents». See: Annex to the Resolution, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

وقد جاء القضاء الأمريكي على ذكر فكرة السيطرة على نشاط الوكيل الإلكتروني من الإنسان المسؤول عنه. انظر:

«… controlling the agent's activities…». See: O'CONNOR v. Uber Technologies, Inc., 82 F. Supp. 3d 1133, United States District Court, N.D. California, March 11, 2015.

(٥٨) القوصي، همام، إشكالية الشخص المسؤول عن تشغيل الروبوت، مرجع سابق، الصفحة ٨٦.

ونتيجةً لذلك، هل يبدو أنَّ أساس نظرية النائب الإنساني يستند على حالة قانونية خاصة؟

٢ - الحالة الخاصة بالنائب الإنساني

يبدو أنَّ التكييف الأدق لنظرية النائب الإنساني من الناحية القانونية هو أنَّها حالة قانونية خاصة فرضها المشرع الأوروبي بقوة القانون؛ فلا يوجد أية قواعد عامة يمكن تأصيل هذه النظرية عليها.

وبناءً على هذا الرأي، يمكننا القول بأنَّ المشرع الأوروبي قد فرض حالة النيابة القانونية بين الإنسان والروبوت بموجب النص القانوني دون الاستناد على القواعد العامة بخصوص حراسة الأشياء أو تحمُّل التبعة؛ وذلك بغرض التأسيس لمنهج قانوني يتلافى عيوب المناهج الحالية التي لم تعد قادرة على تحديد الشخص المسؤول عن تشغيل الروبوت، والشخص المُتسبِّب بالضرر للغير جرَّاء هذا التشغيل(٥٩).

فالنيابة عن شيء -مهما كان ذكياً - لا يمكن تكييفها بشكل صحيح ومنضبط على أيٍّ من قواعد نظرية الالتزام؛ ولذلك كان لا بد على المشرع الأوروبي أن يتدخَّل حتى يبتكر قواعد جديدةً مناسبةً لهذا العصر، تكفل وجود إنسان مسؤول عن الروبوت في الوقت الذي لا يتمتَّع به هذا الروبوت بأية شخصية قانونية.

وبالتالي فإنَّ الموقف الذي اعتمده المشرع الأوروبي هو الموقف الوسط(٦٠)، وذلك بين حالتين: اعتبار الروبوت مجرد شيء خطر خاضع للحراسة من الإنسان، وبين منحه الشخصية القانونية حيث يكون أهلاً لتحمُّل الالتزامات وتلقِّي الحقوق.

فالحالة الأولى أصبحت من الماضي؛ كون الروبوت بات يفكِّر ويتصرَّف عبر الذكاء الاصطناعي بشكل يُحاكي الذكاء البشري من جهة، أمَّا الحالة الثانية فهي ما تزال مرتبطة بالمستقبل؛ لأنَّ الروبوت مهما وصلت درجة ذكائه فلا يُمكن الاعتماد عليه كشخص طبيعي في الأمد المنظور من جهة أخرى.

ولذلك يمكن القول بأنَّ القانون المدني الأوروبي للروبوتات قد ارتقى بالمكانة القانونية للروبوت من دون شك، ولكن هذا الارتقاء لا يصل إلى مستوى الشخص القانوني الافتراضي كما تحلم شركات تصنيع وبرمجة الروبوتات بعد.

(٥٩) Reed, Chris, how should we regulate artificial intelligence? Philosophy Transactions, 2018, page 5.

(٦٠) القوصي، همام، إشكالية الشخص المسؤول عن تشغيل الروبوت، مرجع سابق، الصفحة ٨٨.

وعلى الرغم من عدم إقرار أية مكاسب عملية للروبوت فيما يخص شخصيته القانونية الافتراضية، إلاَّ أنَّ مُجرَّد النص التشريعي الصريح عن وصف الروبوت بأنَّه مُناب عنه، وأنَّ الإنسان هو نائب، يعني التمهيد للوصول إلى الشخصية الافتراضية.

وقد تأكَّدت هذه الرؤية عندما نص هذا القانون المدني الأوروبي للروبوتات على حالة مستقبلية خاصة للروبوت في المستقبل(٦١)؛ بما يُشير بشكل ضمني نحو الاعتراف بالشخصية القانونية الافتراضية للروبوت.

فإن كان الأساس الفلسفي والقانوني لنظرية النائب الإنساني واضحاً ومنطقياً في المرحلة الراهنة من التطور التكنولوجي، فهل ستكون النتيجة ذاتها إزاء أحكام المسؤولية عن أخطاء الروبوت وفق هذه النظرية الأوروبية؟

المطلب الثاني

قيام مسؤولية النائب الإنساني عن الروبوت

يأتي هذا المطلب حتى يُعالج الفكرة الأكثر حسماً في تقييم نظرية النائب الإنساني؛ حيث ستتم معالجة الأشخاص الذين يُمكن أن يُطلق عليهم وصف النائب الإنساني أولاً، ثم نتعمَّق في خطأ هذا النائب ضمن إطار إقامة مسؤوليته ثانياً.

أولاً: تحديد النائب الإنساني المسؤول عن الروبوت

يمكننا تقسيم حالات النائب الإنساني كما وردت في القانون الأوروبي للروبوت إلى حالتين هما: حالة التصنيع أولاً، وحالة التشغيل ثانياً.

١ - النائب في حالة التصنيع

تُعتبر حالة التصنيع الحالة الأكثر حساسية على أخطاء الروبوت؛ لأنَّها الفترة التي يبدأ فيها تكوين الروبوت كآلة ذكية من حيث التأسيس لهيكله الميكانيكي وبرمجة ذكائه الاصطناعي.

وانطلاقاً من كون «صاحب المصنع أو الصانع» «Manufacturer» هو الشخص المسؤول عن الروبوت كنائب إنساني في حالة التصنيع كما أقرَّ القانون المدني الأوروبي للروبوتات(٦٢)، فإنَّ مسؤولية الصانع تنقسم بحسب الظروف إلى حالتين:

(٦١) «Creating a specific legal status for robots in the long run…». See: Section 59)f), General principles, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

(٦٢) Section AD, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

- **المسؤولية التقصيرية عن الأخطاء في صناعة الروبوت (حصول حوادث نتيجة عيوب في التصنيع)**؛ نقصد هنا المسؤولية التقصيرية الناتجة عن تقصير صانع الروبوت أو تابعيه خلال عملية الصناعة والذي يؤدِّي إلى حدوث ضرر للغير(٦٣)، وليس المسؤولية العقدية عن مخالفة عقد مقاولة توريد المنتجات؛ لأنَّ بحثنا محصور في موضوع المسؤولية التقصيرية ابتداءً من العنوان.

حيث يُسأل الصانع عن أخطاء التصنيع على أساس فكرة تحمُّل التبعة «فكرة انعدام الخطأ» «No - Fault Idea»(٦٤)؛ فينقلب هذا الصانع إلى النائب الإنساني المسؤول عن الروبوت كونه المُنتِج لهذا الروبوت.

وعلى سبيل المثال، لنفرض أنَّ مصنع الروبوت قد بدأ بتجهيز مجموعة من روبوتات المرور التي تحل محل شرطة المرور في تنظيم السير في الطرقات؛ فتقوم بفتح أو إغلاق الطرقات وفق حالة الاكتظاظ، كما تعمل على مراقبة إشارات المرور، وتسجيل مخالفات السير، وإبلاغ دوريات الشرطة في حالات الضرورة.. إلخ.

فالروبوت سيكون على هيئة فيزيائية بسيطة لا تتعدى الصندوق المعدني ومجموعة كاميرات دون حركة ميكانيكية تُذكر، ولذلك فإن كان الصانع سيُسأل عن عيوب روبوت المرور تجاه الغير، فالأمر سيكون على أساس أخطائها في القيام بدورها بتنظيم السير والتعويض عن الحوادث التي تسبَّبت بها للغير.

- **المسؤولية عن أخطاء الروبوت خلال مرحلة التصنيع (حصول حوادث خلال عملية التصنيع)**؛ وهي المسؤولية التي قد تنشأ نتيجة انفلات الروبوت وهو في حالة التشغيل التجريبي قيد التصنيع أو حتى تشكيله خطراً قبل البدء بتشغيله وخلال عملية التصنيع إن برَّرت الظروف هذا الخطر.

ففي حالة الروبوتات الميكانيكية، فإنَّ خضوعها لمرحلة التصنيع والبرمجة سيتطلَّب تشغيلاً تجريبياً ميكانيكياً دقيقاً لها؛ الأمر الذي قد يؤدي إلى إيذاء العمَّال القائمين على التشغيل التجريبي أو حتى الغير، فيكون هنا الصانع هو النائب الإنساني عن الروبوت.

---

(٦٣) انظر في التفرقة بين طبيعة المسؤولية التقصيرية لمورد المنتجات وبين مسؤوليته العقدية، لدى: د. شمس الدين، رمضان، المسئولية المدنية لمقاولي توريد المنتجات والمواد الغذائية)دراسة تأصيلية تحليلية)، مجلة كلية الشريعة والقانون بطنطا، مصر، العدد ٣٤، الجزء الرابع ٢/٢، عام ٢٠١٩، الصفحة ٨٦٦.

(٦٤) CAVERS, David F., The Proper Law of Producer's Liability, International and Comparative Law Quarterly, Vol. 26, October 1977, page 733.

وتجدر الإشارة إلى أنَّ المضرور يستطيع الرجوع على العامِل أو المُستخدَم الذي أخطأ في توجيه الروبوت، أو على الصانع المليء مباشرةً كونه متبوعاً مسؤولاً عن أخطاء تابعه (العامل أو المُستخدَم).

٢ - النائب في حالة التشغيل

تبدو حالة التشغيل أكثر شمولاً لاحتمالات الواقع؛ فهي تشمل من الاحتمالات ما لا يمكن حصره في أشخاص أو حالات معينة، ونتيجةً لذلك فقد ورد تعداد النواب الإنسانيين على سبيل المثال في حالة التشغيل وفق القانون المدني الأوروبي للروبوتات، وذلك كالتالي:[٦٥]

- «**المُشغِّل**» «**Operator**»؛ أي الشخص القائم على وضع الروبوت في حالة التشغيل سواءً أكان مالكه أم مستأجره أم حتى صانعه، وذلك خلال مرحلة التشغيل التجريبي؛ فالمهم في صفة المُشغِّل كنائب إنساني في مرحلة التشغيل، هو أن يكون الروبوت في حالة الحركة الذاتية تحت رقابة وتوجيه الشخص.
- «**المالك**» «**Owner**»؛ وهو يشمل المالك المُشغِّل لهذا الروبوت، وهو على الأغلب زبون الصانع أو مؤجِّر المُشغِّل المستأجر، ولا يوجد على المالك قرينة النيابة الإنسانية على عكس نظرية حارس الأشياء التي تفرض قرينة الحراسة على المالك.
- «**المُستخدِم**» «**User**»؛ نقصد هنا الوقائع التي يَنتُجُ عنها ضررٌ للغير بسبب المستخدِم، أي تلك الوقائع التي تؤدِّي إلى إقامة المسؤولية التقصيرية على المستخدِم تجاه الغير، وليس المسؤولية العقدية الناتجة عن عقد العمل بين المستخدِم ومالك الروبوت مثلاً؛ لأنَّ موضوعنا محصور في المسؤولية التقصيرية منذ العنوان.

فالمستخدِم، وهو الشخص الذي يقوم على الرقابة والتوجيه خلال مرحلة التشغيل لدى المُشغِّل أو المالك، فقد يكون عاملاً لدى الصانع خلال التشغيل التجريبي، أو عاملاً لدى المُشغِّل المستأجر للروبوت، أو عاملاً أو حتى خادماً للمالك، كما قد يكون عميلاً لأي منهم إلاَّ أنَّه انفرد بتشغيل الروبوت وتوجيهه.

كل من هؤلاء الأشخاص قد يُوصَف بالنائب الإنساني إن أدَّى خطؤه في رقابة وتوجيه الروبوت إلى حصول حادث سبب ضرراً للغير، دون أن يكون على المالك أية قرينة بخصوص النيابة الإنسانية.

(٦٥) Section AD, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

ولذلك، فعلى المضرور أن يتتبَّع الشخص المتسبِّب بالحادث، ثم يُلاحقه قضائياً بصفة النائب الإنساني المسؤول عن الروبوت، وهذا ما يضع على المضرور عبئاً إضافياً؛ لأنَّ كل شخص من هؤلاء سيدفع بانتفاء صفته أمام القضاء حتى يثبت العكس.

وبالمقابل فإنَّ افتراض النيابة الإنسانية في المالك هو أمر غير مناسب فيما يخص الروبوت الذي قد تقوم الشركة بتأجيره بشكل احترافي، كما تلعب أخطاء التصنيع والبرمجة في أفعال الروبوت غير المشروعة دور البطولة؛ ولذلك فمن غير العادل افتراض النيابة الإنسانية في المالك، وإلاَّ سينفر الناس من تملُّك الروبوتات.

ولذلك فيمكن للمضرور إقامة دعوى التعويض عن أضرار الروبوت على حائزه وصانعه مبدئياً، أمَّا إن أصبحت للروبوت ذمة مالية مستقلة تكون هي المشغولة بتأدية الالتزامات عن أخطائه، فإن المالك -سواءً أكان مُشغِّلاً أم غير مُشغِّل- ستعود صفته في الدعوى مُجدداً؛ لأنَّه هو مَن يملك الروبوت مع ذمته المالية(٦٦).

ثانياً: أركان مسؤولية النائب الإنساني

سنبحث في أركان المسؤولية التقصيرية وفق رؤية نظرية النائب الإنساني من حيث الخطأ أولاً، والضرر ثانياً، والعلاقة السببيَّة ثالثاً.

١- الخطأ

يجب التأكيد مبدئياً على أنَّ قواعد المسؤولية الخاصة بالروبوت تَفترَض الروبوت وهو في حالة التشغيل والحركة الذاتية وفق منهج الذكاء الاصطناعي، أمَّا الروبوت المُتوقِّف عن العمل فهو لا يتعدَّى وصف الشيء.

وبالنسبة لأخطاء التشغيل فإنَّ ركن الخطأ في مسؤولية النائب الإنساني وفق القانون المدني الأوروبي للروبوتات ينقسم إلى احتمالَيْن:

- **خطأ التشغيل؛** أي الخطأ في تشغيل الروبوت الذي يؤدِّي إلى أضرار بالغير، ويتمثَّل الخطأ في التشغيل بالخطأ الذي يؤدِّي إلى الضرر عبر فعل الروبوت

(٦٦) القوصي، همام، نظرية الشخصية الافتراضية للروبوت وفق المنهج الإنساني مرجع سابق، الصفحة ١٦.

أو إهماله[٦٧] بأداء واجبه[٦٨]، وهي الحالة العامة التي تشمل أية واقعة تشغيل للروبوت سواءً أكان على سبيل التجريب من الصانع أم على سبيل الاستغلال من المالك أو المُشغِّل أو المُستخدِم أيًّا كان.

ولم يفرضْ المشرع الأوروبي نظام الخطأ المفترض الذي لا يتطلَّب إثبات الخطأ بشكل واضح وصريح[٦٩]، بل نصَّ على أنَّ مسؤولية النائب الإنساني عن الروبوت قد تكون على أساس المسؤولية ذات الخطأ المفترض[٧٠]، ولم يُحدِّد النص كيف يمكن أن يكون أساس المسؤولية على غير أساس الخطأ المفترض.

ويبدو أنَّ هذا الأمر هو الذي دفع جانب من الفقه العربي لاعتبار أنَّ الخطأ واجب الإثبات هي القاعدة المُستوحاة من نصوص نظرية النائب الإنساني[٧١]؛ وذلك بشكل ضمني بفعل النفوذ الكبير لشركات التكنولوجيا[٧٢]، فهذه الوضعية قد تؤدِّي بالمشرعين الأوروبيين مستقبلاً نحو اعتماد الخطأ واجب الإثبات، أو على أي أساس

---

(٦٧) يتطلَّب إثبات المسؤوليَّة التقصيريَّة عن الإهمال إثبات الخطأ والعلاقة السببيَّة مثل تلك المسؤوليَّة عن الفعل. انظر في جانب من الفقه الأمريكي:
SPECTOR, Horacio, Fairness and Welfare from a Comparative Law Perspective, Chicago - Kent Law Review, Vol. 79, Issue 2, June 2004, page 532.
إلاَّ أنَّ جانباً آخر من الفقه الأمريكي استشرف أنَّ الخطأ بموجب الإهمال قد يتم افتراضه على الشخص المسؤول عن الروبوت. انظر:
«Further, a negligence claim may stand even in the absence of a)defect) under strict liability principles». See: Barfield, Woodrow, Liability for Autonomous and Artificially Intelligent Robots, Journal of Behavior Robot,)2018) 9, page 198.
وللتعمُّق بالفرق بين المسؤولية التقصيريَّة عن الإهمال والمسؤولية على أساس الخطأ المفترض انظر:
Werro, Franz and Büyüksagis, Erdem, The bounds between negligence and strict liability, Research Gate, June 2015, page 201.

(٦٨) «… whereas the existing rules on liability cover cases where the cause of the robot's act or omission can be traced back to a specific human agent such as the manufacturer, the operator, the owner or the user…». See: Section AD, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

(٦٩) «… strict liability requires only proof that damage has occurred and the establishment of a causal link between the harmful functioning of the robot and the damage suffered by the injured party». See: Section 54, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

(٧٠) «manufacturers, operators, owners or users could be held strictly liable for acts or omissions of a robot…». See: Section AD, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

(٧١) القوصي، همام، إشكالية الشخص المسؤول عن تشغيل الروبوت، مرجع سابق، الصفحة ٨٧.

(٧٢) المرجع السابق، الصفحة ١٠٤.

آخر للمسؤولية[٧٣] بحيث يسمح للشركات الصانعة والمُشغِّلة للروبوتات أن تتملَّص من مسؤوليتها تجاه المضرور.

ذلك على الرغم من أنَّ جانباً من الفقه الأمريكي قد أكَّد على أنَّ الاتجاه العام نحو حل إشكالية الشخص المسؤول عن أخطاء الروبوت يتمثَّل في فرض المسؤولية التقصيرية ذات الخطأ المفترض[٧٤]، أو مع إلغاء ركن الخطأ [٧٥]؛ وبالتالي فإنَّ المشرع الأوروبي قد خالف الحرص العالمي على ضحايا الروبوتات بسبب عدم وضوح نصوصه في هذه النقطة.

- **نفي خطأ التشغيل**: في حالة الخطأ المفترض، على سبيل المثال، تستطيع شركة الأجرة للسيارات ذاتية القيادة التي تستخدم الروبوت أن تتملَّص من المسؤولية عن خطأ الروبوت الذي أودى بحياة أحد المشاة إذا أثبتت القوة القاهرة، كأن يَنقَطِعَ اتصال الروبوت مع الأقمار الاصطناعية فجأةً خلال الرحلة، ممَّا جعل الروبوت يَفقِدَ خريطة المكان الذي تَسيرُ السيارة فيه، ثم يدخل في ممرٍّ للمشاة.

أمَّا إذا كان الخطأ غير مفترض، فهنا بإمكان شركة الأجرة نفي المسؤولية عن الضرر إذا لم يستطعْ المضرور إثبات الخطأ، أو بمجرَّد إثبات الشركة قيامها بكلِّ واجباتها من الاحتياطات اللازمة لتشغيل الروبوت.

بينما في حالة إلغاء ركن الخطأ، فإنَّ شركة الأجرة -وفق المثال- ستبقى مسؤولةً حتى مع ثبوت القوة القاهرة؛ لأنَّ المسؤولية هنا موضوعية تنشأ بمجرَّد ثبوت الضرر والعلاقة السببية بين الروبوت والحادث، بغضِّ النظر عن ركن الخطأ.

- **عدم إدارة الخطر**؛ وهو منهج جديد في إقامة المسؤولية يعني امتناع النائب عن المبادرة بالقيام بالإجراءات التي كانت ستُقلِّل من المخاطر والتأثيرات السلبيَّة

---

(٧٣) Lewis, Seth C., et. al, Libel by Algorithm? Automated Journalism and the Threat of Legal Liability, SAGE, 2018, page 17. See: https://doi.org/10.1177/1077699018755983)19 - 11 - 2019).

حتى وإن كانت نوعية المسؤولية غير معروفة. انظر في القضاء الأمريكي:
Trinity Industries, Inc. v. Greenlease Holding Co., 903 F. 3d 333, United States Court of Appeals, Third Circuit, September 11, 2018.

(٧٤) Barfield, Woodrow, op, cit., page 197. See also:
De Bruyne, Jan and Vanleenhove, Cedric, op. cit., page 19.

(٧٥) «It may, for example, make sense to focus less of our doctrinal attention on moral guilt and more of it on no - fault liability systems». See: Lemley, Mark A. and Casey, Bryan, op. cit., page 1315.

للروبوت[٧٦]، وهذه الحالة بعيدة عن اعتبارات إثبات الخطأ التقليدي بالتشغيل أو الخطأ المفترض[٧٧]؛ ورغم ما يوحيه هذا المنهج من تسهيل على المضرور عبر فرض مسؤولية مطلقة دون وجود ركن الخطأ[٧٨]، إلاَّ أنَّ إقامة مسؤولية النائب الإنساني وفق مبدأ إدارة المخاطر يتطلَّب قدرة هذا النائب على القيام بإجراءات تقليل مخاطر الروبوت هذه مبدئياً[٧٩].

- **نفي المسؤولية عبر إثبات إدارة الخطر**: يستطيع النائب الإنساني نفي المسؤولية عنه وفق نظام إدارة الخطر إذا أثبت أنَّه قام بكلِّ ما يلزم حتى يُخفِّض من مخاطر تشغيل الروبوت، كأن تقوم شركة الأجرة للسيارات ذاتية القيادة بوضع أنظمةٍ أمانٍ وتحكُّم وكبح فرامل إضافية، فيكون الروبوت قائداً للسيارة إلاَّ أنَّ أحد موظفي الشركة بإمكانه إيقافها عن بعدٍ بشكلٍ يدويٍّ عند حدوث أيِّ خطرٍ، فهنا تنتفي المسؤولية عن الشركة إذا قامت بتخفيض احتمال الخطر إلى أقلِّ نسبةٍ مُمكنةٍ، وفي حالة حدوث خطر بعد كلُّ ذلك فإنَّ مسؤولية الشركة تنتفي.
- **أمَّا بالنسبة لعيوب الروبوت التي تؤدِّي إلى قيام المسؤولية التقصيرية أو «غير العقدية» «Non - Contractual Liability»**[٨٠] فهي تخضع للتوجيه الأوروبي لعام ١٩٨٥ الخاص بالمسؤولية على أساس تحمُّل التبعة من المُنتِج أي الصانع؛ وقد فصل فيها القانون المدني الأوروبي للروبوتات لعام ٢٠١٧ فأوجب على المضرور إثبات عيب الروبوت والضرر الحقيقي والعلاقة السببيَّة بينهما[٨١]،

(٧٦) «Notes that the risk management approach does not focus on the person 'who acted negligently' as individually liable but on the person who is able, under certain circumstances, to minimise risks and deal with negative impacts». See: Section 55, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

(٧٧) «One specific approach adopting this rationale is the so called Risk Management Approach)henceforth RMA), which is grounded on the idea that liability should not be attributed on the basis of considerations of fault…». See: European Union's Horizon 2020 research and innovation program under grant agreement No 780073, White Paper on Interactive Robotics
Regulatory Framework & Risk Management Framework, 2019, page 9.

(٧٨) «no – fault plans and absolute liability rules». see: Van Rossum, Cindy, op. cit., page 40.

(٧٩) «the ability)to minimise risks and deal with the negative impacts)». see: Ibid.

(٨٠) Section AH, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

(٨١) «A damages claim based on the Directive does not require a finding of fault on the part of the manufacturer». See: Wagner, Gerhard, Robot Liability, presentation delivered at the Münster Colloquium on EU Law and Digital Economy, Liability for Robotics and the Internet of Things», 12 - 3 - 2018, page 6. See: https://ssrn.com/abstract=3198764)19 - 11 - 2019).

دون ضرورة إثبات خطأ الصانع هنا[٨٢]؛ فقد يكون عيب الروبوت ناتجاً عن سوء التخزين من الموزِّع وليس سوء التصنيع من الصانع، ورغم ذلك يتحمَّل الصانع المسؤولية، وله الحق بالرجوع على الموزِّع في هذه الحالة.

- **نفي الصانع لمسؤوليته التقصيرية عن عيوب الروبوت**: بإمكان الصانع نفي مسؤوليته إذا أثبت عدم وجود عيبٍ في الروبوت، بل إنَّه يعمل بشكلٍ سليمٍ وفق معايير الصناعة، أو إذا أثبت عدم حدوث ضرر لدى المدعي.

كما يستطيع الصانع نفي المسؤولية إذا استطاع نفي العلاقة السببية بين الروبوت والحادث، كأن يكون روبوت الصناعة الغذائية قام بخطأ في خلط المواد الأولية، ممَّا أدى إلى تحسُّس أحد الأشخاص الذين تناولوا هذا المنتج، إلاَّ أنَّ الصانع أثبت أنَّ هذا الشخص لديه أمراضٌ مزمنةٌ كانت هي السبب في حدوث التحسُّس وليس الخطأ في تحضير المنتَج، وأنَّ هذا الشخص لو تناول المنتج السليم كان سيُصابُ بالتحسُّس أيضاً.

٢ - الضرر

لقد فصَّل القانون المدني الأوروبي للروبوتات بالضرر وفق نوع الخطأ:

- **بالنسبة للعيب في الروبوت؛** فالضرر الناتج عنه يجب أن يكون «فعلياً»[٨٣]«Actual»، ولذلك نتساءل هنا: هل قصد المشرع الأوروبي من وصف الضرر الفعلي أو الحقيقي أنَّه ضرر مادي فقط دون المعنوي؟

يمكن تقبُّل هذا التفسير؛ خاصَّةً أنَّ مسؤولية صانع الروبوت كنائب إنساني تستند على فكرة تحمل التبعة وفق التوجيه الأوروبي لعام ١٩٨٥[٨٤]، ولذلك فقد يكون المشرع الأوروبي قد حصر المطالبة على أساس فكرة تحمُّل التبعة على التعويض المادي، بينما تخضع المطالبة بالتعويض المعنوي لقواعد الضرر الواقع سواءً أكان مادياً أم معنوياً على أساس فكرة الخطأ.

(٨٢) «Whereas, as regards non - contractual liability, Directive 85/374/EEC can cover only damage caused by a robot's manufacturing defects and on condition that the injured person is able to prove the actual damage, the defect in the product and the causal relationship between damage and defect…». See: Section AH, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

(٨٣) «… the actual damage…». See: Section AH, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

(٨٤) Section AH, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

فإذا حصلت حالةٌ من الصدمة النفسية لأحد الأشخاص نتيجة اقتراب سيارة ذاتية القيادة منه وهي مسرعةً، فعلى المضرور من هذا الضرر النفسي إثبات وجود خطأ في صناعة روبوت القيادة الذاتية أدَّى إلى انحرافها عن مسارها الطبيعي، وإلاَّ ستنتفي المسؤولية عن الضرر المعنوي.

- **بالنسبة للخطأ بتشغيل الروبوت؛** فلا يُشترط في الخطأ سوى أن يكون واقعاً[٨٥] دون تحديد طبيعته، فقد يكون مادياً أو معنوياً، لكنَّه لا يجوز أن يكون مستقبلياً بل يجب أن يكون حالاً لحظة إقامة مسؤولية النائب الإنساني.

٣ - العلاقة السببيَّة

لقد أكَّد القانون المدني الأوروبي للروبوتات على واجب المضرور من الروبوت بإثبات:

- **العلاقة السببيَّة بين الفعل الضار الصادر عن الروبوت وبين الضرر الذي يُعاني منه هذا المضرور**[٨٦]، فلا يوجد افتراض لهذه العلاقة السببيَّة.

فمثلاً، إن قام روبوت العمليات الجراحية بعمل جراحي فاشل لقلب أحد المرضى[٨٧]، ثم تسبَّب هذا العمل الجراحي بازدياد حالة المريض سوءاً، فهنا على المضرور أنْ يُثبِتَ أنَّ سوء حالته يرجع للعمل الجراحي الذي قام به الروبوت، فيما يمكن للمستشفى التي تملك الروبوت أن تُثبِتَ أنَّ سبب حالة المريض السيئة ترجع لعدم التزامه بتعليمات الطبيب في مرحلة النقاهة التي تلي العملية، وليس بسبب العمل الجراحي ذاته.

كما يمكن للمستشفى -وفق المثال أعلاه - نفي المسؤولية إذا أثبتت وجود أمراضٍ أخرى قائمةٍ لدى المريض قبل القيام بالعملية الجراحية، كانت هي السببَ في المضاعفات التي تعرض لها، وبهذه الطريقة تنتفي المسؤولية لانتفاء العلاقة السببية بين فعل الروبوت والضرر.

---

(٨٥) «… damage has occurred…». See: Section 54, The European Parliament, Civil Law Rules on Robotics of 2017.

(٨٦) «… causal link between the harmful functioning of the robot and the damage suffered by the injured party». See: Ibid.

(٨٧) لم يعد روبوت العمل الجراحي أمراً من الخيال العلمي، انظر في دعوى خاصة بروبوت من هذا النوع أمام القضاء الأمريكي:
Taylor v. Intuitive Surgical, Inc., 389 P. 3d 517, Supreme Court of Washington, February 9, 2017.

- **العلاقة السببيَّة بين فعل النائبِ أو امتناعه وبين مسؤوليته عن أفعال الروبوت**
فقد تكون محل اهتمام مستقبلاً بعد اعتماد منهج إدارة المخاطر الذي يعتمد على فكرة قدرة النائب على القيام بإجراءات تقليل المخاطر.

حيث سيكون نشاط النائب السابق على تشغيل الروبوت والمعاصر له محلَّ بحثٍ بغرض التأكُّد من قيامه بكلِّ ما يلزم حتى يستطيعَ إدارة الخطر، كأنْ يقومَ بوضع كاميرات مراقبةٍ في أماكن تشغيل روبوتات خدمة الزبائن وتعيين موظفين لمراقبتها، ومَنحِهم جهاز تحكُّمٍ عن بعدٍ بحيث يكون هؤلاء الموظفون قادرين على وقف الروبوت فور قيامه بأيِّ حركة خطرة.

الخاتمة

لا تبدو مهمَّة المشرع الكويتي سهلةً بالمطلق في عصر الذكاء الاصطناعي؛ فهو إذ يُقبِل على تنفيذ رؤيةٍ استشرافيَّةٍ طموحةٍ هي رؤية كويت جديدة ٢٠٣٥، فإنَّ تغييراً جذرياً في قواعد المسؤولية التقصيرية عن الروبوت يجب أن يحدث.

فمن غير المنطق أن يُبقِي المشرع الكويتي على نظرته تجاه الروبوت على أنَّه مجرَّد شيء ميكانيكي خطر كالسيارة؛ لأنَّ الذكاء الاصطناعي المُشغِّل للروبوت قادر على إدراك المخاطر وتفاديها أفضل حتى من الإنسان.

وبالمقابل، فإن المشرع الأوروبي كان غامضاً في صياغة القانون المدني للروبوتات لعام ٢٠١٧؛ حيث اعتمد نظرية النائب الإنساني التي ارتقى عبرها في وصف الروبوت دون منحه الشخصية الافتراضية القانونية، لكن أيضاً دون أن يوضِّح أساس وأركان المسؤولية التقصيرية الناتجة عن أفعال الروبوت.

فعلى الرغم من وضوح شخص النائب القانوني في الصانع أو المُشغِّل أو المالك أو المستخدم، إلاَّ أنَّ ركن الخطأ في تشغيله للروبوت لم يكن مُفترضاً بنص صريح.

كما اقترح المشرع الأوروبي لإثبات مسؤولية النائب الإنساني فكرة إدارة الخطر من النائب دون ركن الخطأ التي تتطلب قدرة النائب على تقليل مخاطر استخدام الروبوت؛ ممَّا سيُنهي مستقبلاً أي وجود نظري أو عملي لنظرية حارس الأشياء التي تقوم على أساس الخطأ المفترض.

ولذلك يبدو لنا أنَّ تطوير قواعد القانون المدني الكويتي بخصوص المسؤولية التقصيرية عن حراسة الأشياء الذكيَّة تمهيداً لرؤية كويت جديدة ٢٠٣٥، يتطلَّب من

المشرع الكويتي البحث عن القواعد المبتكرة المنضبطة في نظريات المسؤولية الحديثة وعدم اعتمادها بشكل كامل خاصة في مسألة إثبات الخطأ من جهة، ثم اعتماد سياسة تشريعية مُتدرِّجة في الانتقال نحو منح المزيد من الاحترام للروبوت بعد ضبط أخلاقيات صناعته وبرمجته من جهة أخرى.

النتائج:

- تأصيل قواعد نظرية حارس الأشياء على الشخص المسؤول عن الروبوت تتنافى مع طبيعة الروبوت الذكية.
- تحليل قواعد نظرية النائب الإنساني تُبيِّن أنَّ المشرع الأوروبي كان غامضاً إزاء إثبات خطأ الشخص المسؤول عن الروبوت بغرض إقرار الخطأ واجب الإثبات أو التمهيد نحو منهج جديد في المسؤولية عبر إدارة المخاطر.
- كلتا النظريَّتين (حارس الأشياء، والنائب الإنساني) غير مناسِبَتَيْن في الوقت الحاضر؛ لأن نظرية حارس الأشياء قد تجاوزها الزمن، في حين أنَّ نظرية النائب الإنساني تبدو استشرافية للمستقبل أكثر منها قابلة للتطبيق في الواقع الراهن.

المقترحات (بالنسبة للروبوتات بمقدراتها الحالية):

- اعتماد وصف النائب الإنساني بدل حارس الأشياء على الشخص المسؤول عن الروبوتات العاملة بالذكاء الاصطناعي والقادرة على تفادي المخاطر.
- توسيع دائرة المسؤولين عن الروبوت حتى تشمل الصانع والمشغل والمُستخدِم دون افتراض المسؤولية على المالك.
- اعتماد مسؤولية صانع الروبوت عن عيب الروبوت في حدود الضرر المادي على أساس تحمُّل التبعة.
- اعتماد مسؤولية مالك الروبوت عن فعل الروبوت على أساس الخطأ المفترض فيما يخصُّ الضرر المادي.
- اعتماد مسؤولية مشغل أو مستخدم الروبوت على فكرة الخطأ المفترض فيما يخصُّ الضرر المادي.
- اعتماد المسؤولية على أساس الخطأ واجب الإثبات على جميع المسؤولين عن الروبوت فيما يخصُّ الضرر المعنوي.

- تنتفي مسؤولية الشخص المسؤول عن الروبوت في حالة خاصة لا يمكن افتراض الخطأ فيها خلال مرحلة التشغيل، وهي إن كان الروبوت من النوع القادر على تفادي المخاطر، وأثبت الشخص المسؤول عنه أنَّه قام بتشغيل الروبوت وفق الأصول، واتَّخذ كافة احتياطاته لتقليص المخاطر إلى أقل احتمال ممكن، حتى وإن كان الضرر بفعل الروبوت.
- تأسيس صندوق تأمين اجتماعي لتعويض المضرورين من حوادث الروبوتات؛ حتى يحل محل الشخص المسؤول عن الروبوت في حالات نفي مسؤولية الشخص المسؤول عن الروبوت القادر على تفادي المخاطر بعد ثبوت فعل الروبوت.

المراجع

أولاً: المراجع العربية

١ - المؤلفات

- جهلول، الكرار، وعودة، حسام، المسؤولية المدنية عن الأضرار التي يسببها الروبوت (دراسة تحليلية مقارنة)، مجلة روت Route للتعليم والعلوم الاجتماعية، تركيا، المجلد ٦، العدد ٥، مايو ٢٠١٩.
- تناغو، سمير، مصادر الالتزام، مكتبة الوفاء القانونية، الإسكندرية، ٢٠٠٩.
- السنهوري، عبد الرزاق، الوسيط في شرح القانون المدني الجديد، نظرية الالتزام بوجه عام، مصادر الالتزام، دار إحياء التراث، بيروت، ١٩٦٨.
- د. شمس الدين، رمضان، المسئولية المدنية لمقاولي توريد المنتجات والمواد الغذائية (دراسة تأصيلية تحليلية)، مجلة كلية الشريعة والقانون بطنطا، مصر، العدد ٣٤، الجزء الرابع ٢/٢، عام ٢٠١٩.
- القوصي، همام:

- إشكالية الشخص المسؤول عن تشغيل الروبوت (تأثير «نظرية النائب الإنساني» على جدوى القانون في المستقبل) دراسة تحليلية استشرافية في قواعد القانون المدني الأوروبي الخاص بالروبوتات، مجلة جيل الأبحاث القانونية المعمقة، مركز جيل البحث العلمي، طرابلس، لبنان، العدد ٢٥، مايو ٢٠١٨.
- نظرية الشخصية الافتراضية للروبوت وفق المنهج الإنساني -دراسة تأصيلية تحليلية استشرافية في القانون المدني الكويتي والأوروبي- ، مجلة جيل الأبحاث القانونية المعمقة، مركز جيل البحث العلمي، طرابلس، لبنان، العدد ٣٥، سبتمبر ٢٠١٩.

٢ - أحكام محكمة التمييز منظومة الأحكام العربية على الرابط:

https://www.eastlaws.com/ (12 /11/ 2019):

- الطعن رقم ٢٦/١٩٨٢، جلسة ٢٤ - ١ - ١٩٨٣.
- الطعن رقم ١٩٣/١٩٨٥، جلسة ٢٥ - ٦ - ١٩٨٦.

- الطعن رقم ٨٤/١٩٨٦، جلسة ٧ – ١ – ١٩٨٧.
- الطعن رقم ١٣/١٩٩٥، جلسة ١٨ – ٦ – ١٩٩٥.
- الطعن رقم ١٠٩/١٩٩٩، جلسة ٢٥ – ١٠ – ١٩٩٩.
- الطعن رقم ١٤١/٢٠٠٠، جلسة ٤ – ١٢ – ٢٠٠٠.
- الطعن رقم ٤/٢٠٠٤، جلسة ١٧ – ٤ – ٢٠٠٦.
- الطعن رقم ٢٤/٢٠٠٥، جلسة ٧ – ١٠ – ٢٠٠٨.
- الطعن رقم ١٠١٥/٢٠٠٥، جلسة ١٧ – ٣ – ٢٠٠٩.
- الطعن رقم ٢٢٣/٢٠٠٧، جلسة ١٦ – ١١ – ٢٠٠٩.
- الطعن رقم ١٦٧٣/٢٠١١، جلسة ١١ – ١٠ – ٢٠١٢.
- الطعن رقم ١٥٥٣/٢٠١٢، جلسة ٨ – ١٢ – ٢٠١٣.

ثانياً: المراجع باللغة الإنكليزية

1 - Paper

- **Barfield**, Woodrow, Liability for Autonomous and Artificially Intelligent Robots, Journal of Behavior Robot,)2018(9.
- **CAVERS**, David F., The Proper Law of Producer's Liability, International and Comparative Law Quarterly, Vol. 26, October 1977.
- **De Bruyne**, Jan and Vanleenhove, Cedric, The Rise of Self - Driving Cars: Is the Private International Law Framework for non - contractual obligations posing a bump in the road?, IALS Student Law Review, Vol. 5, Issue 1, Spring 2018.
- **European Union's Horizon 2020 research and innovation program**, under grant agreement No 780073, White Paper on Interactive Robotics Regulatory Framework & Risk Management Framework, 2019.
- **Lemley**, Mark A. and Casey, Bryan, Remedies for Robots, The University of Chicago Law Review,)2019(89.

- **Lewis**, Seth C., et. al, Libel by Algorithm? Automated Journalism and the Threat of Legal Liability, SAGE, 2018.
- **Malone**, Wex S., Ruminations on Liability for the Acts of Things, Louisiana Law Review, Vol. 42, No. 3, Spring 1982.
- **Martinez**, Rex, Artificial Intelligence: Distinguishing between Types & Definitions, Nevada Law Journal, Vol. 19, No. 3, Spring 2019.
- **Moreteau**, Olivier, Codes as Straight - Jackets, Safeguards, and Alibis: The Experience of the French Civil Code, Louisiana State University Law Center (1995).
- **Opitz**, Paul, Civil Liability and Autonomous Robotic Machines: Approaches in the EU and US, Transatlantic Technology Law Forum (TTLF) papers, No. 43, Stanford - Vienna, 2019.
- **Reed**, Chris, How should we regulate artificial intelligence?, Philosophy Transactions, 2018.
- **Reid**, E., Liability for Dangerous Activities, International and Comparative Law Quarterly, Vol. 48, 1999.
- **SPECTOR**, Horacio, Fairness and Welfare from a Comparative Law Perspective, Chicago - Kent Law Review, Vol. 79, Issue 2, June 2004.
- **Wagner**, Gerhard, Robot Liability, presentation delivered at the Münster Colloquium on EU Law and Digital Economy, Liability for Robotics and the Internet of Things», 12 - 3 - 2018. See: https://ssrn.com/abstract=3198764 (19 - 11 - 2019).
- **Werro**, Franz and Büyüksagis, Erdem, The bounds between negligence and strict liability, Research Gate, June 2015.
- **Zhang**, Hongmin, Thoughts on the Reconstruction of Legal Regulations of Artificial Intelligence - From the Perspective of Surgical Robot, Advances in Social Science, Education and Humanities Research (ASSEHR), Vol. 184, 2018.

2 - Cases

- O'CONNOR v. Uber Technologies, Inc., 82 F. Supp. 3d 1133, United States District Court, N.D. California, **March 2015 ,11**.
- Taylor v. Intuitive Surgical, Inc., 389 P. 3d 517, Supreme Court of Washington, **February 2017 ,9**.
- Trinity Industries, Inc. v. Greenlease Holding Co., 903 F. 3d 333, United States Court of Appeals, Third Circuit, **September 2018 ,11**.

Civil Tort Liability for Robot Faults - A Comparative Study between The Guardian Theory in Kuwaiti Law & The Human Agent Theory in European Law -

Hisham Imad Muhammad Al-Obaidan

As long as the European legislature adopted some rules about the liability of man in regard to the robot's faults, we find that the legislative stalemate in the Kuwaiti civil law has made it difficult to move towards the era of Artificial Intelligence.

The European legislator has moved from the guardian theory, to the Human Agent theory; with this movement, the rules of civil tort liability for robot faults are in the process of radically changing.

Through this research, we try to define the steps required from the Kuwaiti legislator in order to reach contemporary civil legal clauses.

But this task requires from us a deep analysis of the tort liability clauses in the Kuwaiti civil law that can be applied to the robot's faults in order to determine the points that are not appropriate to reality, in comparison with the human agent theory in the European civil law.

Then we draw a set of rules proposed for the Kuwaiti legislator in order to keep pace with the legislative development of this framework.

This research effort aims at paving the legislative path for the vision of a new Kuwait 2035.

This ambitious vision needs a legislative environment that is up to date, in order to be a realistic vision can be applied to the field of operating artificial intelligence & robots.

Keywords: Robot Law, Artificail Intelligence, European Civil Law, Human Agent, Civil Tort Liability, Guardian Theory, Human Agent Theory.