

# LA RESPONSABILIDAD CIVIL EXTRA CONTRACTUAL DE LOS DAÑOS ORIGINADOS POR ROBOTS A TERCEROS: ¿POR QUÉ NO UNA LEY ESPAÑOLA SOBRE EL RÉGIMEN JURÍDICO DE LA TENENCIA Y USO DE ROBOTS? <sup>1</sup>

Pedro BOTELLO HERMOSA

Profesor de Derecho civil  
de la Universidad de Sevilla

**Sumario:** I. Introducción. – II. La responsabilidad civil extracontractual en nuestro ordenamiento jurídico: 1. Responsabilidad subjetiva o por culpa. – 2. Responsabilidad objetiva o por riesgo. – III. El enfoque de la responsabilidad objetiva o el de gestión de riesgos que propone la resolución del parlamento europeo de 16 de febrero de 2017. – IV. ¿Por qué no una ley española sobre el régimen jurídico de la tenencia y uso de robots hasta la aprobación de la normativa europea? – V. Conclusiones

## I. INTRODUCCIÓN

Al hablar de robótica<sup>2</sup> e inteligencia artificial hacemos referencia a uno de los temas que más interrogantes jurídicos plantea en la actualidad y

---

<sup>1</sup> Este trabajo se incluye entre los resultados del Grupo de Investigación PAIDI SEJ617 “Nuevas dinámicas del Derecho privado Español y Comparado” de la Junta de Andalucía.

<sup>2</sup> La palabra “robot” tiene sus orígenes en una obra teatral checa de ciencia ficción, de Karel Capek titulada “R.U.R” (Rossum’s Universal Robots) (1921). La obra transcurre en una empresa que decide construir nuevos seres artificiales que procuren ayudar a la

seguirá planteando en el futuro, y del cual se derivan diferentes cuestiones de enorme trascendencia jurídica-social que requieren una intervención rápida por parte de la Unión Europea, como, por ejemplo, hasta dónde pueden llegar los fabricantes de robots desde el punto de vista ético a la hora de desarrollarlos, teniendo en cuenta que existe la posibilidad de que a largo plazo la inteligencia artificial supere la capacidad intelectual humana<sup>3</sup>; o cómo podría quebrar nuestro sistema de seguridad social<sup>4</sup> en un futuro cercano si la inmensa mayoría de trabajadores en las empresas acaban siendo robots<sup>5</sup>; o la posibilidad que ya plantea Europa de reconocer a los robots inteligentes como sujetos de derechos con capacidad jurídica<sup>6</sup> para que puedan responder de los daños que originen, ya que la nueva generación de estos robots, gracias a los impresionantes avances tecnológicos de la última década, no solo pueden realizar actividades que antes eran típica y exclusivamente humanas, sino que cada vez se asimilan más a agentes que interactúan con su entorno.

Precisamente para abordar el posible reconocimiento de la personalidad jurídica en los robots, así como las cuestiones éticas derivadas de la relación robot-humano, y la responsabilidad civil por daños causados por robots, la Unión Europea publicó el 16 de febrero de 2017 una Resolución del Parlamento Europeo en la que se incluyen una serie de recomendaciones destinadas a la Comisión sobre normas de Derecho civil sobre robótica (en adelante, la Resolución).

Sin embargo, en el presente trabajo nos centraremos exclusivamente en la responsabilidad civil extracontractual que pueden originar los robots cuando causen daños a terceros, reconociendo al respecto la Resolución

---

humanidad que terminan provocando una “revolución” y confrontación con el hombre, con la consiguiente destrucción de la humanidad.

<sup>3</sup> Afirmación recogida en el considerando P de la introducción de la Resolución del Parlamento Europeo de 16 de febrero de 2017, con recomendaciones destinadas a la Comisión sobre normas de Derecho civil sobre robótica (2015/2013).

<sup>4</sup> Recoge el considerando L de la misma Resolución del Parlamento Europeo que *“no cabe duda de que el desarrollo de la robótica y la inteligencia artificial incidirá en el panorama del empleo, lo que puede crear nuevas preocupaciones relativas a la responsabilidad y eliminar otras; que debe aclararse la responsabilidad jurídica desde el punto de vista del modelo de empresa y de la definición de las tareas de los trabajadores, en caso de que se produzca una emergencia o surjan problemas”*.

<sup>5</sup> El 23 de septiembre de 2019, la Sentencia del Juzgado de lo Social 10 de Las Palmas de Gran Canaria (Proc.470/19) consideró improcedente el despido de una trabajadora que llevaba trabajando 13 años en la empresa y la empresa quería sustituirla por un robot.

<sup>6</sup> Algunos autores incluso entienden que esta sería una opción para obligar a los robots a cotizar en la seguridad social.

en su principio 49 que “*la responsabilidad civil por los daños y perjuicios causados por robots es una cuestión fundamental que también debe analizarse y abordarse a escala de la Unión, con el fin de garantizar el mismo grado de eficiencia, transparencia y coherencia en la garantía de la seguridad jurídica en toda la Unión Europea en beneficio de los ciudadanos, los consumidores y las empresas*”.

Hoy en día existen robots en el campo de los transportes autónomos (donde podemos destacar los automóviles y los drones), en el asistencial, en el médico, o incluso, en el de la compañía a los humanos.

Pero, ¿qué es un robot?

Lo cierto es que cuando hablamos de ellos, la primera idea que se le viene a la mente a las personas es la de una máquina con forma humana, que puede actuar de forma autónoma e interactuar con las personas, lo cual es un error, porque en nuestra sociedad actual la inmensa mayoría de robots no son antropomorfos, sino que suelen estar relacionados con los usos militares, la agricultura, los transportes, la salud, o incluso para uso propio doméstico, como puede ser la aspiradora rumba que cada vez se encuentra en más hogares españoles, o los drones, o como lo demuestra la reciente puesta a la venta en septiembre de 2019 de Spot<sup>7</sup>, el perro-robot diseñado por la popular empresa de ingeniería y robótica Boston Dynamics, al cual puede verse en vídeos de internet abriendo puertas, trotando por el campo, o remolcando un camión enorme con ayuda de otros Spots; o, la posibilidad que existe desde hace pocos años de comprar a Nuka<sup>8</sup>, un robot con forma de bebé foca y fines terapéuticos, a través del cual se pretende activar la comunicación o aumentar la autoestima de personas mayores, con síntomas de demencia, discapacidad psíquica y también para niños hospitalizados.

Así, NAVAS NAVARRO<sup>9</sup> considera que un “*concepto tecnológico de robot que pueda abarcar todos los posibles supuestos podría ser el siguiente: Se trata de un sistema que es capaz de percibir el entorno o contexto en el que se encuentra, que puede procesar la información para planificar una determinada actuación y ejecutarla. En este concepto se comprenden tanto robots-máquinas como entidades de inteligencia artificial. El primer grupo, esto es, el de los robots-máquinas abarca tanto, por*

---

<sup>7</sup> <https://ecodiario.eleconomista.es/viralplus/noticias/10105338/09/19/Siemprequisiste-un-perro-robot-de-ultima-tecnologia-Se-llama-Spot-y-ya-esta-a-la-venta.html>

<sup>8</sup> <https://www.adelerobots.com/es/nuka/>

<sup>9</sup> NAVAS NAVARRO, Susana, “Smart Robots y otras máquinas inteligentes en nuestra vida cotidiana”, en *Revista CESCO de Derecho de Consumo*, N°20, 2016, pp. 86 y 87.

*ejemplo, un brazo mecánico que ensambla piezas en una línea de montaje (así, en el caso, de la industria de la automoción), como una máquina que actúa de forma autónoma a partir de un programa de ordenador; para una finalidad concreta, como sería el caso de un aspirador (como el conocido Roomba). En el segundo grupo, se comprende un abanico de supuestos cuyo denominador común es el tratarse de algoritmos, que se escriben en código binario, y que pueden responder a una finalidad prediseñada o bien que son capaces de tomar decisiones autónomamente e incluso que las mismas resulten imprevisibles para la propia persona o grupo de personas que lo han creado. (...) Los drones o los vehículos completamente autónomos forman parte de este segundo grupo de robots”.*

En relación con ello, sabemos que uno de los principios básicos del Derecho es el de no dañar a nadie, principio que resulta ser el soporte de la convivencia humana y que enlaza con la finalidad fundamental del Derecho, motivo por el cual el comportamiento dañoso contrario a la regla de conducta que protege un interés ajeno obliga a reparar el daño causado.

En España, por ejemplo, si un perro se le escapa a su poseedor y origina un accidente de tráfico sabemos que el Código civil (en adelante C.c.) obliga a su poseedor, o el que se sirve de él, a responder del daño causado; así como también hace responsables a los padres de los daños causados por los hijos que se encuentren bajo su guarda; o, por su parte, la Ley sobre responsabilidad civil y seguro en la circulación de vehículos a motor establece que el conductor de vehículos a motor es responsable, en virtud del riesgo creado por la conducción de estos, de los daños causados a las personas o en los bienes con motivo de la circulación.

Pero, ¿qué pasa si los daños ocasionados a un tercero los ha producido un robot? ¿Existe alguna regulación legal en este sentido?

A día de hoy la respuesta es clara: No.

En tal sentido, expone NÚÑEZ ZORRILLA<sup>10</sup> que “cuando el robot produce un daño, al único sujeto al que puede imputársele la responsabilidad como sujeto en principio culpable, no es al robot, sino a la persona que tiene su titularidad. Ésta será siempre el verdadero sujeto imputable, al que el dañado deberá dirigir su acción, lo que no excluye posibilidad de que el agraviado pueda reclamar del agente material del daño (robot) un contenido concreto de la reparación, si ello es lo que más le satisface.

---

<sup>10</sup> NÚÑEZ ZORRILLA, M<sup>a</sup> Carmen, “Los nuevos retos de la Unión Europea en la regulación de la responsabilidad civil por los daños causados por la inteligencia artificial”, en *Revista Española de Derecho Europeo*, Editorial Thomson Reuters, Núm. 66, Abril-Junio 2018, p. 34.

*Para determinar el sujeto al que debe exigírsele la responsabilidad en el ámbito de los daños causados por la Inteligencia Artificial Fuerte, así como el fundamento o naturaleza de esta responsabilidad, nuestro ordenamiento, a día de hoy, contempla una respuesta que resulta totalmente insuficiente en todos los ámbitos, pudiéndose afirmar que existe una auténtica laguna”.*

En definitiva, ni el ordenamiento jurídico español ni el de la Unión Europea disponen de ninguna previsión especial que regule la responsabilidad civil por los daños y perjuicios causados por robots.

¿Hasta cuándo?

## **II. CLASES DE RESPONSABILIDAD CIVIL EN NUESTRO ORDENAMIENTO JURÍDICO**

La Resolución del Parlamento Europeo considera que el instrumento legislativo que se cree en Europa para regular la responsabilidad civil extracontractual de los robots respecto a los daños que originen a terceros deberá contener un enfoque de responsabilidad objetiva o un enfoque de gestión de riesgos.

Pero, ¿qué tipo de responsabilidad civil existen en nuestro Ordenamiento?

Establece el artículo 1089 del C.c. que *“Las obligaciones nacen de la ley, de los contratos, y de los actos y omisiones ilícitos o en que intervenga cualquier género de culpa o negligencia”.*

Esa última frase que me he permitido subrayar es lo que se conoce como responsabilidad civil, que no es ni más ni menos que la responsabilidad que nace para quien ocasione un daño a una persona o a su patrimonio de forma injustificada, debiendo el causante del daño pagar por ello incluso aunque no hubiese relación entre ellos.

La responsabilidad puede nacer de dos tipos de actos o hechos, como puede ser el incumplimiento de las obligaciones derivadas de un contrato (responsabilidad civil contractual), o la conducta que causa un daño sin que exista contrato entre las partes que (responsabilidad civil extracontractual), como puede ser, por ejemplo, la responsabilidad que se origina en un accidente de tráfico, donde entre los implicados no existe contrato alguno y aun así la persona que originó el accidente queda obligado a responder de los daños (personales y materiales) que haya podido ocasionarle al perjudicado-lesionado; o la responsabilidad civil que nace para el propietario de un inmueble desde el que cae una maceta y origina daños a un peatón.

La responsabilidad civil extracontractual puede tener su origen en un acto de naturaleza civil (como sería la caída de la maceta) o en un acto ilícito de naturaleza penal (por ejemplo, las lesiones que se originen en una pelea), pero ambos casos, sean actos de naturaleza civil o penal, hacen nacer la obligación de reparar el daño causado e indemnizar los perjuicios sufridos por las víctimas, siendo precisamente dicha obligación la que conocemos como responsabilidad civil extracontractual.

Algún autor como O'CALLAGHAN<sup>11</sup>, con el que coincido en su argumento, entiende que aunque la expresión “responsabilidad civil extracontractual” está tan arraigada en la práctica forense, en la doctrina y en la propia jurisprudencia, que es prácticamente imposible evitarla, lo cierto es que no es una definición correcta, ya que, expresa el autor, que *“Distinto es el tema de la llamada —mal llamada— responsabilidad extracontractual; no es tal responsabilidad, no hay sujeción de patrimonio por incumplimiento, sino que se trata de una obligación —la de reparar el daño causado— que nace de un acto ilícito; el que causa un daño debe repararlo y esta obligación no es una responsabilidad sino una obligación; responde al concepto exacto de obligación: relación jurídica en virtud de la cual una persona —el deudor (el que ha causado el daño)— tiene el deber —deber jurídico— de ejecutar una prestación (la de reparar el daño) frente a otra persona —el acreedor (el que ha sufrido el daño)— que tiene el derecho —derecho de crédito— a exigírsela”*.

Sea como fuere, lo cierto es que dentro de esta obligación de reparar el daño que nace de un acto ilícito, o responsabilidad civil extracontractual, se distinguen dos tipos:

- 1º. La subjetiva o por culpa (en la que debido a su actitud, el autor del daño fue el culpable del perjuicio ocasionado, quedando por ello obligado a responder del daño siempre y cuando la víctima pruebe la culpa del autor).
- 2º. La objetiva o por riesgo (en la que la culpa o no culpa del autor del daño es irrelevante, ya que la obligación de reparar nace por la mera producción del daño, con independencia de quién fue el responsable).

El sistema de responsabilidad civil extracontractual parte en nuestro C.c. de la norma esencial contenida en el artículo 1902 C.c., según el

---

<sup>11</sup> O'CALLAGHAN MUÑOZ, Xavier, “La responsabilidad objetiva”, en *La responsabilidad civil y su problemática actual*, Editorial Dykinson, Madrid, 2017, p. 801.

cual, el que por acción u omisión cause daño a otro, interviniendo culpa o negligencia, está obligado a reparar el daño causado, consagrándose así, con carácter general, el principio de responsabilidad civil extracontractual subjetiva o por culpa.

Dicho artículo se refiere a los perjuicios que ocasione uno mismo, es decir, se trata de los hechos propios, o lo que es lo mismo, de aquellos daños causados por la propia persona que ha de responder por ellos.

Este tipo de responsabilidad se fundamenta en la culpabilidad del sujeto causante del daño, y por ello se llama subjetiva o por culpa.

En la responsabilidad civil extracontractual subjetiva o por culpa la carga de la prueba recae en la víctima, siendo la persona que sufre el daño la que deberá demostrar que este se produjo por la culpa o negligencia del agente causante, y que derive de su actuación culposa.

Por tanto, la culpa del autor del daño se erige en un elemento esencial a fin de hacer nacer la responsabilidad civil subjetiva o por culpa, colocándose al mismo nivel que el daño, representando el binomio culpa-responsabilidad la base del sistema de responsabilidad subjetiva que recoge nuestro C.c.

Aunque tradicionalmente la responsabilidad civil se considera un tipo de responsabilidad subjetiva o por culpa por ser ésta la que aparece en el C.c. de 1889, lo cierto es que desde la codificación han sido mucho los acontecimientos que han venido a poner en tela de juicio si un sistema justo será aquel que se base únicamente en la culpa del agente para tratar de todos los supuestos en que se produce un daño que debe ser resarcido.

La insuficiencia del sistema sustentado sobre la culpa del sujeto se puso de manifiesto a finales del siglo XIX, como consecuencia de varios factores, siendo el más relevante el desarrollo tecnológico e industrial que daba paso a las modernas sociedades y que, por propia naturaleza, era generador de nuevos riesgos capaces de producir daños a los ciudadanos, riesgos que no podían ser imputados a una persona concreta por no poder probarse su culpabilidad.

Por tanto, cuando las fuerzas se escapan del control del hombre desaparece el requisito de la culpa y se hace responder por el simple hecho de causarse un daño, que es lo que se conoce como responsabilidad objetiva o por riesgo.

Debido a ello, tras el giro jurisprudencial que se viene produciendo desde mitad del siglo XX, podemos afirmar que nuestros Tribunales apuestan más por un tipo de responsabilidad objetiva que por uno de responsabilidad subjetiva, a lo que muchos autores llaman la “objetivación de

la responsabilidad civil subjetiva”, es decir, que la responsabilidad civil objetiva está pasando a ser la regla general, y la subjetiva la excepción.

En el sentido anteriormente expuesto, apunta O’CALLAGHAN<sup>12</sup> que *“la jurisprudencia va, cada vez más, hacia la responsabilidad objetiva; cuando se prueba una culpabilidad o ésta se presume, no hay problema, pero cuando el caso es extremo, aplica la responsabilidad objetiva de una manera clarísima. (...) En todo lo expuesto hasta aquí, debe matizarse que la doctrina y la jurisprudencia ha llevado la responsabilidad objetiva a la obligación general de reparar el daño que proclama el artículo 1902 del Código civil. Pero, además hay normas en el Código Civil que recogen claramente la responsabilidad objetiva, que son los artículos 1903 a 1910. Y, por último, esta obligación de reparar el daño se halla regulada también, para supuestos concretos, en leyes especiales, totalmente objetiva”*.

La responsabilidad civil objetiva o por riesgo se justifica precisamente en el riesgo creado por el sujeto o institución responsable de la persona que cause el daño, es decir, que no se exige para que nazca la obligación de indemnizar la concurrencia de culpa o negligencia por parte del sujeto que causó el daño, sino que por el simple hecho de crear el riesgo, acabará respondiendo.

Entre ambos tipos de responsabilidad existen dos diferencias fundamentales:

- 1<sup>a</sup>. En la objetiva o por riesgo lo que se requiere para que nazca la responsabilidad será una conducta (acción u omisión) que ocasione un daño, y que simplemente exista un nexo causal entre esa conducta y el daño; mientras que en la subjetiva o por culpa, a parte de los requisitos anteriores, se exige también que exista culpa por parte del agente que cause el daño, por lo que si éste no incurrió en culpa al ocasionarlo debe quedar exonerado de la reparación.
- 2<sup>a</sup>. En la responsabilidad civil objetiva o por riesgo, la carga de la prueba recae en el agente causante del daño, por lo que éste, para liberarse de su presunta responsabilidad, deberá demostrar con ahínco que la única causa del daño fue la culpa de la víctima.

En cambio, en la responsabilidad civil subjetiva o por culpa, la carga de la prueba recae en la víctima, siendo la persona que sufre el daño la

---

<sup>12</sup> O’CALLAGHAN MUÑOZ, Xavier, *Op. Cit.*, p. 806.

que deberá demostrar que este se produjo por la culpa o negligencia del agente causante, y que derive de su actuación culposa.

Dicho esto, y aunque la tendencia de la doctrina y jurisprudencia actual es la “objetivación de la responsabilidad civil subjetiva”, existen en nuestro C.c. situaciones en las que se le otorga directamente una responsabilidad civil objetiva o por riesgo a los posibles daños causados por éstas, como son, por ejemplo:

1°. Los supuestos que regula el 1903 del C.c., que aunque en un principio se consideraban responsabilidad subjetiva, hoy en día en base a la jurisprudencia actual nadie duda que originan una obligación-responsabilidad objetiva, como son:

a. Responsabilidad de los padres por los hechos de los hijos, y los tutores por los de sus pupilos.

En este caso, los padres y los tutores deberán responder por lo que se conoce como *culpa in vigilando*, es decir, por no haber vigilado adecuadamente al menor, o al mayor cuya tutela ejerza.

Como dice ROGEL VIDE<sup>13</sup>, puede que no haya culpa ni negligencia por su parte, cabe que solo haya penurias y sacrificios hechos por el menor, sin la contrapartida de beneficios, y, a pesar de todo, los padres responden siempre.

b. El empresario, por los daños que originen sus empleados, haciéndose en tal supuesto referencia a lo que se conoce como *culpa in eligendo*, es decir, por haber elegido inapropiadamente al empleado.

c. Los titulares de centros escolares no universitarios por los daños ocasionados en horario escolar por sus alumnos, en lo que se conoce como *culpa in educando*, es decir, por no haber educado correctamente a los alumnos.

2°. Obligación de reparar los daños causados por animales (art. 1905 C.c.).

El poseedor de un animal o el que se sirviese de él, es responsable de los perjuicios que causare éste, aunque se le escape o extravíe.

---

<sup>13</sup> ROGEL VIDE, Carlos, *Responsabilidad civil de los padres por los hechos dañosos de sus hijos. En torno al artículo 1903 del Código Civil*, Editorial Reus, Madrid, 2018, p. 39.

La tenencia de un animal justifica por sí misma que su poseedor o usuario haya de afrontar, en términos objetivos, la reparación de los daños que eventualmente pudiera causar.

La responsabilidad sólo vendrá excluida en el caso de que el daño proviniera de fuerza mayor o de culpa del que lo hubiese sufrido.

3°. Obligación de responder por la caída de árboles (art. 1908 C.c.).

Responderán los propietarios de los daños causados por la caída de árboles colocados en sitios de tránsito, cuando la caída no sea ocasionada por fuerza mayor.

Por tanto, el dueño del árbol ha de adoptar las medidas oportunas cuando algún árbol corpulento amenace con caerse de modo que pueda perjudicar a una finca ajena o a los transeúntes de una vía pública o particular, ya que de no hacerlo responderá de los daños que su caída pudiese originar.

4°. Obligación de reparar daños causados por objetos arrojados o caídos (art. 1910 C.c.).

El cabeza de familia que habita una casa o parte de ella es responsable de los daños causados por las cosas que se arrojen o cayeren de la misma.

En la actualidad se aplica este artículo en los casos de reclamación de indemnizaciones por filtraciones de agua a locales o viviendas sitios en plantas inferiores.

La víctima del daño, una vez acreditada la relación de causalidad, puede reclamar directamente al “cabeza de familia” la reparación del daño causado.

Es una muestra clara de responsabilidad objetiva.

En todos los supuestos anteriores, regulados en el C.c., se puede apreciar en la jurisprudencia y doctrina actual que prima la responsabilidad-obligación objetiva.

Pero no solo en el C.c. se pueden contemplar situaciones en las que prima la responsabilidad objetivo o por riesgo, ya que fuera del Código existen diversas leyes especiales que consagran este principio literalmente, como ocurre en:

- 1°. Los daños ocasionados en la navegación aérea (Ley 48/1960, de Navegación Aérea).
- 2°. Los daños nucleares (Ley 25/1964, de Energía Nuclear).
- 3°. Los daños ocasionados en la caza (Ley de Caza 1/1970).

- 4°. Responsabilidad en los daños a los consumidores y usuarios.
- 5°. Los daños ocasionados en los accidentes de tráfico (Real Decreto Legislativo 8/2004, de 29 de octubre, por el que se aprueba el texto refundido de la Ley sobre responsabilidad civil y seguro en la circulación de vehículos a motor). En dicha Ley se establece la obligación con carácter objetivo del responsable de un accidente de indemnizar al lesionado-perjudicado, de modo que una vez que se produzca el siniestro al lesionado-perjudicado le bastará con acreditar la relación causa efecto (nexo causal) para que exista la responsabilidad del conductor del vehículo que originó el accidente.

### **III. EL ENFOQUE DE LA RESPONSABILIDAD OBJETIVA O EL DE GESTIÓN DE RIESGOS QUE PROPONE LA RESOLUCIÓN DEL PARLAMENTO EUROPEO DE 16 DE FEBRERO DE 2017 PARA LOS DAÑOS QUE OCASIONEN LOS ROBOTS A TERCEROS**

Tal y como expone NAVAS NAVARRO<sup>14</sup>, robots y máquinas inteligentes podrían quedar comprendidos en la definición de “producto” que, a efectos de la responsabilidad civil del fabricante, establece el art. 136 del Texto refundido de la ley general para la defensa de los consumidores y usuarios, y que conviene recordar: “...se considera producto cualquier bien mueble, aún cuando esté unido o incorporado a otro bien mueble o inmueble, así como el gas y la electricidad”.

Sin embargo, esta responsabilidad civil del fabricante de un robot cuando pueda entenderse como producto defectuoso no es precisamente el objeto del presente trabajo, ya que en estas páginas pretendemos plantearnos qué tipo de responsabilidad civil extracontractual será la que deba aplicarse al propietario o poseedor de un robot cuando este origine daños a un tercero.

Por ejemplo, si nos encontramos ante un robot con forma de humano<sup>15</sup>, y este origina daños a un tercero, ¿nos encontraríamos ante una responsabilidad subjetiva o por culpa de las que regula el artículo 1903 del C.c. respecto de padres o tutores?

¿Y si es un androide con forma de perro como Spot el que cruza una calle cuando no podía por estar el semáforo en rojo y origina un importante

---

<sup>14</sup> NAVAS NAVARRO, Susana, *Op. cit.*, p. 92.

<sup>15</sup> La androide japonesa Kodomoroid se asemeja muchísimo a una mujer.

accidente de tráfico? ¿Será entonces aplicable la responsabilidad civil objetiva o por riesgo del artículo 1905 respecto a los daños que puedan originar los animales?

La duda de si en ciertos supuestos originados por robots regirá la responsabilidad civil subjetiva o por culpa, y en otros la objetiva o por riesgo, queda totalmente disipada ya que la Resolución no contempla en ningún caso la responsabilidad civil subjetiva como posibilidad, cuando en su principio 53 considera que el futuro instrumento legislativo debe basarse en una evaluación en profundidad realizada por la Comisión que determine si debe aplicarse el enfoque de la responsabilidad objetiva o el enfoque de gestión de riesgos; lo cual descarta automáticamente la posibilidad de una responsabilidad civil subjetiva o por culpa.

La Resolución continúa señalando que la responsabilidad objetiva únicamente exige probar que se ha producido un daño o perjuicio y el establecimiento de un nexo causal entre el funcionamiento perjudicial del robot y los daños o perjuicios causados a la persona que los haya sufrido, mientras que la gestión de riesgos no se centra en la persona «que actuó de manera negligente» como personalmente responsable, sino en la persona que es capaz, en determinadas circunstancias, de minimizar los riesgos y gestionar el impacto negativo.

Es decir, que en base al contenido de la Resolución, la Comisión deberá decidir si el tipo de responsabilidad civil que regirá en los daños que los robots originen a terceros será una responsabilidad objetiva, o, por el contrario, deberá regirse por la gestión de riesgos.

Pero, ¿qué es la gestión de riesgos?

En mi opinión, es ERCILLA GARCÍA<sup>16</sup> quien mejor define la gestión de riesgos al indicar que esta “*consiste en identificar, analizar y evaluar los riesgos potenciales que podrían poner en peligro dañoso a bienes jurídicos susceptibles de protección. (...) La gestión de riesgos es una opción política ante la incertidumbre que surge por la aparición de nuevos elementos, actividades, productos, tecnologías, en el foro público. (...) Por tanto las Administraciones Públicas deberán garantizar que la Gestión de Riesgos identifique y responda constantemente a los cambios. Así, en el ámbito de la robótica y la inteligencia artificial, la evolución de la tecnología determinaría la aparición de nuevos riesgos, la desaparición o la modificación de los ya existentes. Debiendo por tanto las autoridades*

---

<sup>16</sup> ERCILLA GARCÍA, Javier, *Normas de Derecho Civil y Robótica. Robots Inteligentes, Personalidad Jurídica, Responsabilidad Civil y Regulación*, Editorial Thomson Reuters, Navarra, 2018, p. 89.

*públicas, llevar a cabo un análisis pormenorizado y continuo del estado de la ciencia en cada momento, evaluar los riesgos, fijar un nivel de riesgos aceptable y ante la posible incertidumbre científica que pudiera surgir; adoptar las medidas precautorias destinadas a evitar un evento dañoso”*

Tras el proceso de identificar, analizar y responder a posibles factores de riesgo, podemos afirmar que el objetivo de la gestión de riesgos es reducir diferentes riesgos relativos a un ámbito preseleccionado a un nivel aceptado por la sociedad.

Puede referirse a numerosos tipos de amenazas causadas por el medio ambiente, la tecnología, los seres humanos, las organizaciones y la política.

En definitiva, a través de este tipo de gestión se propone identificar posibles riesgos, reducirlos una vez identificados, proporcionar una base racional para la toma de decisiones respecto a ellos, y planificar cómo actuar si llegan a producirse.

LLAMAS POMBO<sup>17</sup> se cuestiona, “¿*Qué mejor para la eventual víctima de un daño que no llegar a serlo? El principio alterum non laedere no deja de mirar la realidad desde la óptica del dañador, destinatario de la prohibición de perjudicar. Frente a ello, si queremos ocupar la perspectiva de la víctima hemos de pensar más bien en un “derecho a la indemnidad” oponible erga omnes.*

*El Derecho civil siempre ha brindado mecanismos de protección preventiva de la posesión (interdictos), de la propiedad (acción negatoria) y de otros derechos subjetivos de carácter patrimonial. Con mayor motivo habrá de hacerlo en relación con ese “derecho a la indemnidad” que tratamos de proteger mediante el Derecho de daños y que se trata de un derecho subjetivo a menudo implicado con bienes y derechos de la personalidad, elevados casi siempre a la categoría constitucional de derechos fundamentales”.*

Si bien la Resolución pide a la Comisión que presente una propuesta de Directiva en la que se apueste por el enfoque de la responsabilidad objetiva o el enfoque de gestión de riesgos, llegados a este punto nos planteamos: ¿y no podrá basarse la legislación futura en una confluencia de ambos enfoques?

Así lo entiende DÍAZ ALABART<sup>18</sup> cuando manifiesta que “*vista la diferencia entre ambas opciones,, no parece que sean incompatibles. Es*

---

<sup>17</sup> LLAMAS POMBO, Eugenio, “Prevención y reparación, las dos caras del Derecho de daños”, en *La responsabilidad civil y su problemática actual*, Editorial Dykinson, Madrid, 2017, pp. 448 y 449.

<sup>18</sup> DÍAZ ALABART, Silvia, *Robots y responsabilidad civil*, Editorial Reus, Madrid, 2018, p. 70.

más, tomando en cuenta la confluencia de dos tipos de interés distintos (el de los empresarios y el de los consumidores), parece aconsejable la utilización de ambas soluciones. Por una parte, la adopción del control de los riesgos derivados de la fabricación y puesta en el mercado de robots con las características mencionadas al inicio de este trabajo, resulta esencial para las empresas. Por otra parte, es prioritario, garantizar a los propietarios o simples usuarios de los robots, la indemnización por los daños que puedan sufrir al utilizarlos, o incluso también a las personas que sin ser usuarios o propietarios de los robots sufren esos daños por la circunstancia de encontrarse cerca del robot en el momento del daño”.

En la misma línea se posiciona ERCILLA GARCÍA<sup>19</sup> al exponer: “En definitiva, en los principios deontológicos elaborados por el Parlamento Europeo, se repite de manera constante la idea de que el objetivo último de toda acción debe evitar cualquier daño a los humanos, de ahí que la evitación de los mismos ha de ir de la mano de una actuación administrativa precautoria y de una facilitación del resarcimiento civil a los ciudadanos”.

Concluyendo con este apartado del trabajo he de reconocer que coincido con ambos autores respecto a que tal vez lo más oportuno para regular qué tipo de responsabilidad debe aplicarse a los daños ocasionados por robots a terceras personas sería la de considerarla como responsabilidad objetiva, si bien la teoría de gestión de riesgos podría ser fundamental de cara a prevenir dichos daños o para responder cuando estos se produzcan a gran escala.

Sin embargo, en mi opinión lo más importante desde el punto de vista práctico no es qué tipo de responsabilidad será el que origine los daños producidos por un roto a un tercero, sino, cómo puede ser reparado en dicho daño la víctima de la forma más rápida y directa posible, tema al que dedicaremos el siguiente apartado.

#### **IV. ¿POR QUÉ NO UNA LEY ESPAÑOLA SOBRE EL RÉGIMEN JURÍDICO DE LA TENENCIA Y USO DE ROBOTS HASTA LA APROBACIÓN DE LA NORMATIVA EUROPEA?**

No hay duda de que desde Europa se prefiere una normativa europea, ya que, como bien narra NÚÑEZ ZORRILLA<sup>20</sup> “los Estados miembros

---

<sup>19</sup> ERCILLA GARCÍA, *Op. Cit.*, p. 127.

<sup>20</sup> NÚÑEZ ZORRILLA, M<sup>a</sup> Carmen, *Op. Cit.*, p. 4.

*están elaborando distintas legislaciones en varios ámbitos de actuación, pero las diferencias normativas entre los Estados podrían acabar obstaculizando el fomento eficaz de la robótica en la Unión, por lo que ésta, en cuanto bloque regional, resultaría menos innovadora y competitiva respecto a otras regiones. La Comisión de Asuntos Jurídicos del Parlamento Europeo considera que, dado que esta tecnología tiene implicaciones transfronterizas, la mejor opción legislativa es una regulación a escala europea”.*

Sin embargo, lo cierto es que la normativa europea que se desprende de las propuestas de la Resolución a la Comisión tratará exclusivamente la responsabilidad civil de los daños que originen los robots a terceros, sino que también tendrá que regular el posible reconocimiento de la personalidad jurídica en los robots, así como las cuestiones éticas derivadas de la relación robot-humano.

¿Y cuántos años puede llevar la aprobación de dicha normativa europea?

Expone DÍAZ ALABART<sup>21</sup> que *“Esta Resolución es principalmente un documento preparatorio para la elaboración de una propuesta de directiva relativa a las normas de Derecho civil sobre robótica. En él se señalan las diferentes cuestiones sociales, económicas, jurídicas y éticas que plantea el desarrollo de la robótica, incidiendo especialmente en la responsabilidad civil. Por su propia naturaleza es un documento que deja temas importantes sin tratar y solamente traza las líneas centrales de esos aspectos, ofreciendo muchas veces distintas alternativas, pero sin dilucidar cuál debe ser la orientación europea de esa futura directiva en temas esenciales, como es decidir quién, de entre los posibles sujetos va a responder de los daños causados por los robots o de la forma en que se vaya a instrumentar la responsabilidad”.*

Como acabo de exponer, a la víctima de un daño producido por un robot no le interesa si le ampara una norma europea o española, ni siquiera qué tipo de responsabilidad civil extracontractual será de aplicación en su caso, sino que lo único que le importa es contra quién puede dirigirse para que le indemnicen lo más rápido posible por el daño que se le ha ocasionado.

Por ello, con la intención de velar por la protección de los españoles y de sus bienes hasta que viese la luz la normativa europea, entiendo que el legislador español podría promulgar una ley que regulase las condiciones necesarias para la tenencia de cualquier tipo de robots en general.

---

<sup>21</sup> DIAZ ALABART, Silvia, *Op. Cit.*, pp. 31 y 32.

En dicha ley, cuya elaboración resultaría bastante compleja, se debería recoger, entre otras muchas cuestiones, algunas tan importantes como, por ejemplo, qué se entiende por robot; hacer una clasificación de ellos; exponer cuáles requieren la obtención de licencia para su compra-uso, y cuáles no; la necesidad de tenerlos registrados con sus matrículas; la necesidad de que cada robot tenga un seguro de responsabilidad civil frente a terceros por los daños que pudiesen originar; fijar literalmente que el tipo de responsabilidad que se deriva de estos daños es la responsabilidad objetiva o por riesgo.

Llegados a este punto puede cuestionarse el lector: ¿qué sentido tiene que el legislador español elabore una ley con fecha de caducidad, ya que como máximo tendría validez hasta que el Parlamento Europeo aprobase la norma de la que venimos hablando a la lo largo del presente trabajo?

Y yo me planteo justo lo contrario, ¿qué sentido tiene que hasta que Europa apruebe la referida norma, los españoles no dispongan de una protección eficaz respecto a los posibles daños que le origine un robot?

Tanto es así, que podemos afirmar que el legislador español ha decidido actuar por su cuenta a la hora de regular la situación de un tipo de robots en nuestro país, como ha ocurrido con los drones y el Real Decreto 1036/2017<sup>22</sup>, que es de diciembre de 2017, mientras que la Resolución de la Unión Europea era de febrero del mismo año.

En dicha norma, tras definir los drones y sus tipos, exigir su matriculación y cumplimiento de certificado, etc. etc., se exige en su artículo 26 una serie de obligaciones generales en cuyo apartado e)<sup>23</sup> se establece

---

<sup>22</sup> Real Decreto 1036/2017, de 15 de diciembre, por el que se regula la utilización civil de las aeronaves pilotadas por control remoto, y se modifican el Real Decreto 552/2014, de 27 de junio, por el que se desarrolla el Reglamento del aire y disposiciones operativas comunes para los servicios y procedimientos de navegación aérea y el Real Decreto 57/2002, de 18 de enero, por el que se aprueba el Reglamento de Circulación Aérea.

<sup>23</sup> Artículo 26. Obligaciones generales:

El operador de sistemas de aeronaves pilotadas por control remoto (RPAS), sin perjuicio del cumplimiento de cualquier otra obligación prevista en este real decreto, deberá cumplir los siguientes requisitos:

c) Disponer de una póliza de seguro u otra garantía financiera que cubra la responsabilidad civil frente a terceros por los daños que puedan ocasionarse durante y por causa de la ejecución de las operaciones aéreas especializadas o vuelos experimentales, según los límites de cobertura que se establecen:

1.º En el Real Decreto 37/2001, de 19 de enero, por el que se actualiza la cuantía de las indemnizaciones por daños previstas en la Ley 48/1960, de 21 de julio, de Navegación Aérea, para las aeronaves de menos de 20 kg de masa máxima al despegue.

que cualquier dron debe disponer de una póliza de seguro u otra garantía financiera que cubra la responsabilidad civil frente a terceros por los daños que puedan ocasionarse durante y por causa de la ejecución de las operaciones aéreas especializadas o vuelos experimentales.

Es decir, que el legislador español ya considera que el dron (un tipo de robot) puede originar daños en su uso, y le impone a sus propietarios o poseedores-operadores, la obligatoriedad de adquirir un seguro de responsabilidad civil frente a terceros, y todo ello a sabiendas de que la Resolución habla de una futura normativa europea que igualmente regulará todas esas situaciones.

Y es precisamente por ello, por lo que considero que, hasta que la ley europea se apruebe, puede ser de gran importancia práctica elaborar una única ley en nuestro país que regule todas las consecuencias jurídicas de la tenencia y uso de un robot<sup>24</sup>, para evitar con ello que cada tipo de robot tenga que tener su propia ley específica.

Sería algo similar a comparar la tenencia de robots en España con lo que ocurre con la tenencia de animales peligrosos, ya que cada tipo de animal peligroso no tiene una ley específica, sino que existe una única general<sup>25</sup> en donde, a parte de definir este tipo de animales; exigir a los propietarios licencia y su registro; etc. etc., exige en su artículo 4, apartado e), la acreditación de haber formalizado un seguro de responsabilidad civil por daños a terceros con una cobertura no inferior a ciento veinte mil euros (120.000 euros).

Sabemos que todos los robots, por inofensivos<sup>26</sup> que parezcan, pueden llegar en algún momento a originar daños a terceras personas. Entonces, ¿por qué no asimilar los robots a los animales peligrosos?

---

2.º En el Reglamento (CE) n.º 785/2004 del Parlamento Europeo y del Consejo, de 21 de abril de 2004, sobre los requisitos de seguro de las compañías aéreas y operadores aéreos, para aquellas aeronaves de masa máxima al despegue igual o superior a 20 kg.

<sup>24</sup> Donde claramente tendrá que diferenciarse los diferentes tipos de robots que pueden existir, y a partir de ahí exigir más o menos cosas respecto a su tenencia y uso, ya que, por ejemplo, no tendría sentido exigirle el mismo seguro mínimo de responsabilidad civil al dueño de una aspiradora rumba que al de un coche autónomo.

<sup>25</sup> El Real Decreto 287/2002, por el que se desarrolla la Ley 50/1999, de 23 de diciembre, sobre el régimen jurídico de la tenencia de animales potencialmente peligrosos

<sup>26</sup> Parece descabellado, pero, ¿por qué no va a originar daños a un niño una aspiradora rumba? O, ¿por qué un robot cuya única finalidad es recordar a una persona enferma las pastillas que ha de tomarse, no puede fallar un día en la dosis o pastilla concreta que necesita la persona?

En tal sentido, aunque sin hacer referencia a los peligrosos, sino simplemente a los animales que contempla el artículo 1905<sup>27</sup>, cuenta ERCILLA GARCÍA<sup>28</sup>: *“Partiendo de todos estos elementos comunes a los animales y los robots inteligentes, parece más que correcta la asunción de la teoría de la responsabilidad del art. 1905 CC, al caso de los robots. En otras palabras, la responsabilidad por los animales, a diferencia de la responsabilidad por las cosas, puede explicar con precisión el riesgo específico que cualquier criatura tendrá a su alrededor debido a sus acciones. De hecho se argumenta que la inteligencia artificial se puede tratar legalmente como animales porque puede crear riesgos comparables a los de los animales. (...) A la hora de redactar un concepto de responsabilidad para los robots, la responsabilidad de los propietarios de los animales podría utilizarse como una base fructífera”*.

Y en la misma línea, NÚÑEZ ZORRILLA<sup>29</sup> expone que la responsabilidad del usuario del robot puede apoyarse, parcialmente, *“el artículo 1905 del Código civil, que contempla la responsabilidad por los daños causados por la tenencia de animales. Una responsabilidad que se funda exclusivamente en el peligro abstracto que entraña la posesión de animales como seres vivos que obran a impulso propio. El precepto atribuye la responsabilidad al poseedor que se sirve del animal; que saca provecho, ventaja o beneficio. El fundamento de este precepto se encuentra en la idea de que es lógico que aquel sujeto que obtiene beneficios de un animal deba pechar con las consecuencias negativas producidas por el mismo con independencia de que haya observado en su custodia toda la diligencia previsible”*.

Con independencia de lo anteriormente expuesto, bajo mi punto de vista no cabe duda de que cualquier norma futura que pueda regular la tenencia y uso de los robots debe exigir, tal y como hace la normativa de los drones, a sus propietarios un seguro de responsabilidad civil obligatorio frente a terceros, ya que esta es la forma de asegurar a las posibles víctimas del futuro que con total seguridad van a ser indemnizadas, más pronto que tarde, por la compañía aseguradora del robot que le originó el

---

<sup>27</sup> Art. 1905C.c.: *El poseedor de un animal, o el que se sirve de él, es responsable de los perjuicios que causare, aunque se le escape o extravíe. Sólo cesará esta responsabilidad en el caso de que el daño proviniera de fuerza mayor o de culpa del que lo hubiese sufrido.*

<sup>28</sup> ERCILLA GARCÍA, *Op. Cit.*, pp. 78 y 79.

<sup>29</sup> NÚÑEZ ZORRILLA, M<sup>a</sup> DEL CARMEN, *Op. Cit.*, p. 32.

daño, sin tener que preocuparse entonces de la solvencia económica del propietario-poseedor-usuario del robot en cuestión.

Dicha posibilidad no es desconocida por el Parlamento Europeo, ya que recoge la Resolución<sup>30</sup> que *“una posible solución a la complejidad de la asignación de responsabilidad por los daños y perjuicios causados por robots cada vez más autónomos, podría ser el establecimiento de un régimen de seguro obligatorio, como ya se aplica, por ejemplo, en el caso de los automóviles; observa no obstante que, a diferencia del régimen de seguros en la circulación por carretera, en el que el seguro cubre tanto las actuaciones humanas como los fallos mecánicos, un sistema de seguros para robots debería tener en cuenta todas las responsabilidades potenciales en la cadena”*.

Aunque no considera necesaria la redacción de una ley concreta para ello, NAVAS NAVARRO<sup>31</sup> aprecia igualmente la importancia vital en este campo de exigir legalmente el seguro de responsabilidad civil obligatorio frente a terceros cuando expone *“en definitiva, una cuestión esencial, en robótica, es la atribución o la distribución de la responsabilidad entre los humanos y los robots u otras máquinas inteligentes cuando causan daños a terceros<sup>54</sup>. Y para ello, no sería necesario una norma específica que regulara la responsabilidad en caso de poseer robots, sino que lo que debería hacer el legislador es regular la responsabilidad civil por la tenencia de bienes potencialmente peligrosos, de modo general, mediante la modificación del Código civil<sup>55</sup>. Y ya se opte por responsabilidad subjetiva (con posible presunción iuris tantum de falta de diligencia como en los supuestos recogidos en el art. 1903 CC) como por responsabilidad objetiva (como los supuestos de los arts. 1905 y 1908 CC), debe imponerse la contratación de un seguro obligatorio con una cobertura mínima por los daños que ocasione el robot”*.

¿Y quién sería responsable del daño, con independencia de que por este respondiese el seguro?

Recoge la Resolución<sup>32</sup> que *“en el actual marco jurídico, los robots no pueden ser considerados responsables de los actos u omisiones que causan daños a terceros; que las normas vigentes en materia de responsabilidad contemplan los casos en los que es posible atribuir la acción u omisión del robot a un agente humano concreto —como el fabricante, el operador, el propietario o el usuario—, y en los que dicho agente podía*

---

<sup>30</sup> Principio 57.

<sup>31</sup> NAVAS NAVARRO, *Op. Cit.*, p. 93.

<sup>32</sup> Considerando Z sobre responsabilidad, apartado AD.

*haber previsto y evitado el comportamiento del robot que ocasionó los daños; que, además, los fabricantes, los operadores, los propietarios o los usuarios podrían ser considerados objetivamente responsables de los actos u omisiones de un robot”.*

Entonces, si un robot en su uso diario causa un daño a un tercero, ¿contra quién deberá dirigirse éste, contra su fabricante, el operador, el propietario o el usuario del robot?

En este sentido, expone la Resolución<sup>33</sup> *“una vez que las partes en las que incumba la responsabilidad última hayan sido identificadas, dicha responsabilidad debería ser proporcional al nivel real de las instrucciones impartidas a los robots y a su grado de autonomía, de forma que cuanto mayor sea la capacidad de aprendizaje o la autonomía y cuanto más larga haya sido la «formación» del robot, mayor debiera ser la responsabilidad de su formador; observa en particular que, al determinar a quién incumbe realmente la responsabilidad de los daños o perjuicios causados por un robot, las competencias adquiridas a través de la «formación» de un robot no deberían confundirse con las competencias estrictamente dependientes de su capacidad de aprender de modo autónomo; señala que, al menos en la etapa actual, la responsabilidad debe recaer en un humano, y no en un robot”.*

Particularmente considero que con esta exigencia que propone la Resolución de identificar el grado exacto de aprendizaje, autonomía y grado de formación del robot para saber el alcance de responsabilidad de su formador, fabricante, propietario o usuario, al fin y al cabo a quien puede acabar perjudicándose es a la víctima, y de ahí que en mi opinión lo más efectivo sería considerar responsable al propietario-poseedor-usuario del robot, tal y como ocurre en la ley sobre responsabilidad civil y seguro en la circulación de vehículos a motor, así como en la que regula la tenencia de animales altamente peligrosos.

Y es que en el caso de un robot pueden intervenir diversas personas en las diversas fases de su fabricación, de ahí que lo más fácil para la víctima que sufrió el daño sería considerar como responsable al propietario-poseedor del robot, y como no, a su compañía aseguradora contra la que podrá interponer la correspondiente acción directa.

En tal sentido, MUÑOZ VILLARREAL<sup>34</sup> expone que *“cuando el daño haya sido producido como consecuencia de un uso negligente de la*

---

<sup>33</sup> Principio 56.

<sup>34</sup> MUÑOZ VILLARREAL, Alberto, “La responsabilidad derivada del Internet de las cosas y de los sistemas de inteligencia artificial”, en *Insurtech y nuevas tendencias de la responsabilidad civil*, Editorial jurídica Sepín, Madrid, 2019, p. 51.

*máquina (robot, androide, dron o cualquier otra forma de IA) se imputará responsabilidad a quien la usaba cuando se produjo la circunstancia causante del daño”.*

Por su parte, el Tribunal Supremo en su sentencia 529/2003, de 29 de mayo de 2003, impuso la obligación de reparar el daño al que tiene la posesión o el interés en la utilización, y en su defecto al propietario. En dicha sentencia se trata el asunto de dos hermanos poseedores de un perro peligroso que causó daños a una persona por un mordisco, los cuales consideraban que el único responsable debía de ser el propietario (una persona jurídica en este caso) del animal, si bien, nuestro Alto Tribunal impuso estableció que *“las personas físicas, hermanos, no eran propietarios (la propiedad era de la sociedad anónima) pero eran poseedores de hecho del perro y se servían de él. Se aplica correctamente, en este sentido, el artículo 1905 del Código civil y se sigue la doctrina jurisprudencial sobre la atribución de responsabilidad a los agentes, como los recurrentes, a quienes se les imputa por estar en la previsión de la propia norma”.*

NÚÑEZ ZORRILLA<sup>35</sup>, en la misma línea, expone que *“el que utiliza el robot puede ostentar la propiedad del mismo, en cuyo caso, la responsabilidad por el daño causado por el robot mientras estaba siendo utilizado por su propietario debe ser imputada a éste, o bien, no ser el propietario, sino por ejemplo, una persona a la que el propietario haya cedido la posesión del robot, en cuyo caso, la responsabilidad debe ser imputada a la persona que lo estaba utilizando en su propio beneficio y que tenía su posesión.*

*Es una responsabilidad objetiva que deriva de la simple tenencia o riesgo, que no responde al concepto de culpa in vigilando, porque aunque el animal (en este caso el robot) se escape o extravíe, o se trate de situaciones que queden completamente fuera de la esfera de control del poseedor, éste, de todas formas responde, con independencia de su comportamiento diligente en la vigilancia del animal-robot”.*

¿Y qué pasaría en los casos en los que el robot que origina el daño no estuviese asegurado, fuese desconocido o fuese un robot robado? ¿Quién respondería entonces del daño?

Imaginemos que el propietario-poseedor del robot es insolvente y no tiene asegurado el robot que acaba de originar un accidente, o que el que lo origina desaparece del lugar sin ser identificado, o, por qué no, que un

---

<sup>35</sup> NÚÑEZ ZORRILLA, *Op. Cit.*, p. 32.

robot que ha sido robado origina con posterioridad un daño<sup>36</sup> ¿Se quedará la víctima sin ver resarcido el daño que se ha visto obligada a soportar en tales supuestos?

La respuesta es evidente: No. Y es que la Resolución<sup>37</sup> contempla la necesidad de que junto al seguro de responsabilidad civil obligatoria se cree un fondo de compensación, cuando expresa que *“tal como sucede con el seguro de vehículos de motor, dicho sistema podría completarse con un fondo que garantizara la reparación de daños en los casos de ausencia de una cobertura de seguro; pide al sector de los seguros que desarrolle nuevos productos y tipos de ofertas adaptados a los progresos de la robótica”*.

Aunque en la dicha redacción no se contemple el supuesto de los daños ocasionados por un robot desconocido o por un robot robado, no cabe duda de que ambos deben quedar englobados en dicho fondo de compensación tal y como ocurre en el fondo de compensación que existe respecto a los seguros de automóviles.

## V. CONCLUSIONES

No hay duda de que la Unión Europea es consciente de la necesidad de regular legalmente la evolución de la robótica debido a los riesgos evidentes que esta puede suponer para la seguridad humana, siendo la prioridad del Parlamento Europeo la elaboración de una norma a escala europea que regule entre otros extremos, el posible reconocimiento de la personalidad jurídica en los robots, las cuestiones éticas derivadas de la relación robot-humano, y la responsabilidad civil por daños causados por robots.

Pero, ¿cuánto tiempo va a tardar dicha norma Europea en ver la luz?

A mi juicio, el tema que más urge regular desde el punto de vista práctico es el tipo de responsabilidad que pueden originar los daños ocasionados por los robots a un tercero, sobre el cual existe una importante laguna legal en España.

¿Debe esperar entonces el legislador español al europeo para poner fin a dicha laguna legal? Particularmente considero que no.

---

<sup>36</sup> Se me ocurre el supuesto de un dron robado, que una vez que lo está usando el ladrón origina un daño a un tercero.

<sup>37</sup> Principio 59.

De hecho, podemos afirmar que ya con posterioridad a la Resolución del Parlamento Europeo de febrero de 2017, el legislador español aprobó en diciembre del mismo año el Real Decreto 1036/2017, en el cual se regula todo lo relativo a los drones (que son un tipo de robot), donde, tras definirlos y recoger diversas obligaciones para sus propietarios-operarios, se exige que todo tipo de dron tenga un seguro de responsabilidad civil frente a terceros.

¿Y por qué no hacer una norma en el mismo sentido, pero que englobe a todos los robots, hasta que se cree la normativa europea? ¿No es más lógico una única ley, que ir aprobando diferentes leyes según para qué robot concreto?

Sería algo similar a comparar la tenencia de robots en España con lo que ocurre con la tenencia de animales peligrosos<sup>38</sup>, ya que cada tipo de animal peligroso no tiene una ley específica, sino que existe una única norma general en donde, a parte de definir este tipo de animales, se les exige a sus propietarios, entre otras cosas, tener licencia, tenerlo registrado, y haber formalizado un seguro de responsabilidad civil por daños a terceros con una cobertura no inferior a ciento veinte mil euros (120.000 euros).

¿Por qué no hacer esto entonces para todos los tipos de robots en una única ley española sobre el régimen jurídico de la tenencia y uso de robots, en la que, tras definirlos, hacer una clasificación de ellos (incluso por peligrosidad), fijar la objetiva como tipo de responsabilidad civil extracontractual, etc. etc., se exigiese un seguro de responsabilidad civil frente a terceros con diferentes límites, dependiendo del nivel de peligrosidad de cada robot?

## **BIBLIOGRAFÍA**

- DÍAZ ALABART, Silvia, *Robots y responsabilidad civil*, Editorial Reus, Madrid, 2018.
- ERCILLA GARCÍA, Javier, *Normas de Derecho Civil y Robótica. Robots Inteligentes, Personalidad Jurídica, Responsabilidad Civil y Regulación*, Editorial Thomson Reuters, Navarra, 2018.
- LLAMAS POMBO, Eugenio, “Prevención y reparación, las dos caras del Derecho de daños”, en *La responsabilidad civil y su problemática actual*, Editorial Dykinson, Madrid, 2017.

---

<sup>38</sup> Comparación perfectamente posible en mi opinión, ya que cualquier tipo de robot antes o después puede producir algún daño a terceras personas.

- ROGEL VIDE, Carlos, *Responsabilidad civil de los padres por los hechos dañosos de sus hijos. En torno al artículo 1903 del Código Civil*, Editorial Reus, Madrid, 2018.
- NAVAS NAVARRO, Susana, “Smart Robots y otras máquinas inteligentes en nuestra vida cotidiana”, en *Revista CESCO de Derecho de Consumo*, N°20, 2016.
- NÚÑEZ ZORRILA, M<sup>a</sup> Carmen, “Los nuevos retos de la Unión Europea en la regulación de la responsabilidad civil por los daños causados por la inteligencia artificial”, en *Revista Española de Derecho Europeo*, Editorial Thomson Reuters, Núm. 66, Abril-Junio 2018.
- MUÑOZ VILLARREAL, Alberto, “La responsabilidad derivada del Internet de las cosas y de los sistemas de inteligencia artificial”, en *Insurtech y nuevas tendencias de la responsabilidad civil*, Editorial jurídica Sepín, Madrid, 2019.
- O’CALLAGHAN MUÑOZ, Xavier, “La responsabilidad objetiva”, en *La responsabilidad civil y su problemática actual*, Editorial Dykinson, Madrid, 2017.