



IA: modelli tradizionali di responsabilità e nuove prospettive *

M. Floriana Cursi

Professoressa ordinaria di Diritto romano e diritti dell'antichità
nell'Università degli Studi di Roma Tor Vergata

Abstract

(EN): The essay explores the issue of civil liability for damages caused by artificial intelligence in light of Roman legal tradition and its subsequent doctrinal developments. Starting from the frequent comparison between the “intelligent machine” and the *servus* of Roman law, the author highlights its inadequacy: the status of the slave, a person subject to *dominica potestas*, cannot serve as a meaningful parallel for attributing liability to artificial entities. Instead, the analysis identifies in Roman law the origins of strict liability, constructed through an absolute presumption of *culpa in vigilando* or *in eligendo* imposed on the person responsible for supervising others. This model – rooted in the inseparable link between *iniuria* and *culpa* – differs fundamentally from modern vicarious liability, which, following the natural law theories of Thomasius and Pothier, introduced a relative presumption of fault and thus a subjective form of liability. The essay further examines contemporary European legislative initiatives, particularly the *AI Liability Directive*, which tends to objectify liability while maintaining the traditional fault-based structure, mainly by easing the burden of proof on the injured party. Finally, the author discusses the proposal to attribute “electronic personality” to intelligent machines, underscoring its largely symbolic rather than substantive character. The study concludes that modern trends toward the objectification of liability, though differently framed, revive the original Roman rationale of protecting the injured party by assigning responsibility to the subject best positioned to bear the cost of harm.

(ES): El ensayo examina la cuestión de la responsabilidad civil por los daños causados por la inteligencia artificial a la luz de la tradición jurídica romana y de sus desarrollos dogmáticos posteriores. Partiendo de la comparación, frecuente en la literatura, entre la “máquina inteligente” y el *servus* del derecho romano, la autora pone de relieve su inadecuación: la condición del esclavo, persona sometida a la *dominica potestas*, no permite establecer un paralelismo útil para la atribución de responsabilidad a las entidades artificiales. El análisis identifica, en cambio, en el derecho romano los orígenes de la responsabilidad objetiva, construida mediante una presunción

* Il testo riproduce la relazione tenuta nel convegno su *Intelligenza artificiale e responsabilità umana. Uno spazio non libero* presso l'Università degli Studi di Roma Tor Vergata il 7 maggio 2024.

absoluta de *culpa in vigilando* o *in eligendo* impuesta al sujeto encargado de la supervisión de otros. Este modelo – basado en el vínculo inseparable entre *iniuria* y *culpa* – se diferencia profundamente de la responsabilidad vicaria moderna que, a partir de las elaboraciones del iusnaturalismo de Thomasius y Pothier, introduce una presunción relativa de culpa y, por tanto, una forma subjetiva de responsabilidad. El estudio examina también las iniciativas legislativas europeas más recientes, en particular la *AI Liability Directive*, que tienden a objetivar la responsabilidad, aunque manteniendo la estructura tradicional basada en la culpa, principalmente mediante la atenuación de la carga de la prueba del perjudicado. Finalmente, la autora analiza la propuesta de atribuir una “personalidad electrónica” a las máquinas inteligentes, subrayando su carácter más simbólico que real. El trabajo concluye que las tendencias contemporáneas hacia la objetivación de la responsabilidad, aunque adoptan nuevas formas, reavivan la lógica romana originaria de tutela del perjudicado mediante la identificación de un sujeto responsable capaz de asumir el coste del daño.

(FR): L'étude examine la question de la responsabilité civile pour les dommages causés par l'intelligence artificielle à la lumière de la tradition juridique romaine et de ses développements doctrinaux ultérieurs. Partant de la comparaison, fréquente dans la littérature, entre la « machine intelligente » et le *servus* du droit romain, l'auteure en souligne l'inadéquation : la condition de l'esclave, personne soumise à la *dominica potestas*, ne permet pas d'établir un parallèle pertinent pour l'attribution de la responsabilité aux entités artificielles. L'analyse identifie plutôt dans le droit romain les origines de la responsabilité objective, élaborée à travers une présomption absolue de *culpa in vigilando* ou *in eligendo* imposée au sujet chargé de surveiller autrui. Ce modèle – fondé sur le lien indissoluble entre *iniuria* et *culpa* – se distingue profondément de la responsabilité vicariale moderne qui, à partir des théories jusrnaturalistes de Thomasius et de Pothier, introduit une présomption relative de faute et, par conséquent, une forme subjective de responsabilité. L'étude aborde également les initiatives législatives européennes récentes, en particulier la *AI Liability Directive*, qui tendent à objectiver la responsabilité tout en maintenant la structure traditionnelle fondée sur la faute, notamment par l'allègement de la charge de la preuve du lésé. Enfin, l'auteure discute la proposition d'attribuer une « personnalité électronique » aux machines intelligentes, en soulignant son caractère davantage symbolique que réel. L'étude conclut que les tendances contemporaines vers l'objectivation de la responsabilité, bien qu'elles se présentent sous des formes nouvelles, réactivent la logique romaine originelle de protection du lésé par l'identification d'un sujet responsable apte à supporter le coût du dommage.

(DE): Der Aufsatz untersucht die Frage der zivilrechtlichen Haftung für Schäden, die durch künstliche Intelligenz verursacht werden, im Lichte der römischen Rechtstradition und ihrer späteren dogmatischen Entwicklungen. Ausgehend vom häufig gezogenen Vergleich zwischen der „intelligenten Maschine“ und dem *servus* des römischen Rechts zeigt die Autorin dessen Unangemessenheit auf: Der Status des Sklaven, einer Person, die der *dominica potestas* untersteht, erlaubt es nicht, eine sinnvolle Parallele zur Zurechnung der Haftung künstlichen Entitäten gegenüber herzustellen. Stattdessen identifiziert die Analyse im römischen Recht die Ursprünge der Gefährdungshaftung, die auf einer absoluten Vermutung der *culpa in vigilando* oder *in eligendo* des Aufsichtspflichtigen beruht. Dieses Modell – gegründet auf dem unauflöslichen Zusammenhang zwischen *iniuria* und *culpa* – unterscheidet sich grundlegend von der modernen Haftung für Dritte, die, ausgehend von den naturrechtlichen Theorien von Thomasius und Pothier, eine relative Verschuldensvermutung und damit eine subjektive Form der Haftung eingeführt hat. Die Studie befasst sich ferner mit den jüngsten europäischen Gesetzesinitiativen, insbesondere mit der *AI Liability Directive*, die dazu neigen, die Haftung zu objektivieren, dabei jedoch die traditionelle, auf Verschulden beruhende Struktur beibehalten – vor allem durch die Erleichterung der Beweislast für die geschädigte Partei. Schließlich erörtert die Autorin den Vorschlag, intelligenten Maschinen



eine „elektronische Persönlichkeit“ zuzuschreiben, und hebt deren eher symbolischen als tatsächlichen Charakter hervor. Die Arbeit schließt mit der Feststellung, dass die modernen Tendenzen zur Objektivierung der Haftung – wenn auch in neuer Form – die ursprüngliche römische Logik des Opferschutzes wiederbeleben, indem sie die Verantwortung demjenigen Subjekt zuweisen, das am besten in der Lage ist, die Kosten des Schadens zu tragen.

(PT): O ensaio analisa a questão da responsabilidade civil pelos danos causados pela inteligência artificial à luz da tradição jurídica romana e dos seus desenvolvimentos dogmáticos posteriores. Partindo da comparação, frequentemente presente na literatura, entre a “máquina inteligente” e o *servus* do direito romano, a autora evidencia a sua inadequação: a condição do escravo, pessoa sujeita à dominica potestas, não permite estabelecer um paralelo útil para a atribuição de responsabilidade às entidades artificiais. A análise identifica, pelo contrário, no direito romano as origens da responsabilidade objetiva, construída mediante uma presunção absoluta *de culpa in vigilando* ou *in eligendo* imposta ao sujeito encarregado da supervisão de outros. Esse modelo – fundado no vínculo indissociável entre *iniuria* e *culpa* – distingue-se profundamente da responsabilidade vicária moderna, que, a partir das teorias jusnaturalistas de Thomasius e Pothier, introduz uma presunção relativa de culpa e, portanto, uma forma subjetiva de responsabilidade. O estudo examina ainda as iniciativas legislativas europeias mais recentes, em particular a *AI Liability Directive*, que tendem a objetivar a responsabilidade, mantendo contudo a estrutura tradicional baseada na culpa, sobretudo mediante o alívio do ónus da prova do lesado. Por fim, a autora discute a proposta de atribuir uma “personalidade eletrónica” às máquinas inteligentes, sublinhando o seu caráter mais simbólico do que real. O trabalho conclui que as tendências contemporâneas de objetivação da responsabilidade, ainda que em novas formas, reavivam a lógica romana originária de proteção do lesado através da identificação de um sujeito responsável capaz de suportar o custo do dano.

(IT): Il saggio indaga il problema della responsabilità civile per i danni causati dall'intelligenza artificiale alla luce della tradizione giuridica romana e delle successive evoluzioni dogmatiche. Muovendo dal frequente confronto tra la “macchina intelligente” e il *servus* romano, l'autrice ne evidenzia l'inadeguatezza: la condizione dello schiavo, persona sottoposta alla *dominica potestas*, non consente di fondare un parallelo utile per la responsabilità delle entità artificiali. Il contributo individua invece nel diritto romano le origini della responsabilità oggettiva, costruita mediante la presunzione assoluta di *culpa in vigilando* o *in eligendo* a carico del soggetto tenuto al controllo di altri. Tale modello, fondato sull'inscindibile nesso tra *iniuria* e *culpa*, si differenzia radicalmente dalla responsabilità vicaria moderna, che, attraverso l'elaborazione giusnaturalista di Thomasius e Pothier, introduce una presunzione relativa e quindi una forma soggettiva di colpa. La riflessione si estende alle più recenti proposte normative europee, in particolare alla *AI Liability Directive*, che tende a oggettivizzare la responsabilità pur mantenendo la struttura soggettiva del modello colposo, attenuando l'onere probatorio del danneggiato. Infine, l'autrice discute la proposta di riconoscere una “personalità elettronica” alle macchine intelligenti, rilevandone il carattere più simbolico che reale. Il saggio conclude che le moderne tendenze alla oggettivizzazione della responsabilità ripropongono, seppure in forme nuove, la logica romana di tutela del danneggiato mediante l'individuazione di un soggetto responsabile in grado di sostenere il costo del danno.



Sommario: 1. Il superamento del confronto tra macchina intelligente e *servus* romano. – 2. La costruzione della responsabilità oggettiva nel diritto romano. – 3. Il paradigma della moderna responsabilità oggettiva e gli strumenti per alleggerire l'onere della prova del danneggiato. – 4. La responsabilità oggettiva della “persona elettronica”. – 5. Corsi e ricorsi storici in tema di responsabilità oggettiva.

1. Il superamento del confronto tra macchina intelligente e *servus* romano

Negli studi relativi ai sistemi di IA, come ad esempio i sistemi robotici evoluti capaci di emulare autonomamente le facoltà proprie della persona (ragionamento, emozioni, comportamenti, decisioni), spesso si trova richiamata la figura del *servus*, considerato dai Romani contemporaneamente *persona* e *res*. In considerazione di questo peculiare statuto ontologico, la figura dello schiavo è usata quale termine di confronto per la costruzione dello *status* e del relativo regime della responsabilità da algoritmo di nuove entità intelligenti¹.

Da studiosa di diritto romano, il confronto mi ha sorpreso non poco: se ci si ferma all'apparenza, sicuramente lo schiavo compendia i due *status* di *persona* e *res*, come potrebbe dirsi della macchina intelligente, sicuramente cosa, ma capace di interagire nel contesto umano con comportamenti che la avvicinano a un individuo. Se scendiamo oltre la superficie del fenomeno, però, il confronto rileva la sua fragilità: lo schiavo romano è ontologicamente una persona che i giuristi romani riconducono alla disciplina giuridica delle *res*.

Non è un caso che, nel momento in cui lo schiavo causa un illecito, il

¹ Uno dei primi interventi in questo senso è di Luciano Floridi, professore di filosofia ed etica dell'informazione all'Università di Oxford, in un articolo pubblicato nel 2017 sul *Financial Times*, intitolato *Roman law offers a better guide to robot rights than sci-fi*, ove instaura la connessione tra *servus*, dipendente dal *dominus*, e i *robots*, criticando la scelta del Parlamento europeo che in una Risoluzione del 2017, invitava la Commissione europea ad attribuire ad alcuni *robots* «a ‘specific legal status’ as ‘electronic persons responsible’». Cfr. anche U. RUFFOLO, *La ‘personalità elettronica’*, in ID. (a cura di), *Intelligenza artificiale - Il diritto, i diritti, l'etica*, Milano, 2020, p. 213 ss.; e ID., *VI lezione: la personalità elettronica. La personalità elettronica tra ‘doveri’ e ‘diritti’ della machina*, in ID. (a cura di), *XXVI lezioni di Diritto dell'Intelligenza Artificiale*, Torino, 2021, p. 115 s., rispetto alla personalizzazione dello schiavo impiegato nella gestione di attività economiche per conto del proprio *dominus*. Anche tra gli studiosi del diritto romano viene proposta la comparazione tra macchina intelligente e *servus* basata sul confronto tipologico delle due entità: cfr. L. FRANCHINI, *Disciplina romana della schiavitù ed intelligenza artificiale odierna. Spunti di comparazione*, in *Dir. merc. tecn.*, 2020, on line; M. GEMELLI, *Il robot come servus novus: spunti di comparazione e tentativi storici di approccio alla disciplina della odierna intelligenza artificiale*, in *Camm. dir.*, 6, 2023, on line.



dominus ne risponde solo se il *servus* abbia agito con *dolus* o *culpa*, criteri soggettivi di responsabilità della persona, scegliendo se pagare la pena o consegnare a noia lo schiavo colpevole all'offeso. Analogamente, rispetto ai negozi compiuti dallo schiavo, per verificare se il *dominus* debba rispondere (illimitatamente o limitatamente, a seconda del contesto e dell'incarico o meno alla negoziazione) si prendono in considerazione i criteri psicologici del *servus*.

Pur essendo riconosciuto come una *persona*, lo schiavo non è però direttamente responsabile delle proprie azioni. Questo accade non tanto perché è una *persona* reificata, quanto per il fatto di essere sottoposto alla *dominica potestas* del proprio *dominus*, l'unico che può rispondere delle condotte delle persone e cose sottoposte al suo potere. È analoga, infatti, la condizione del *filius familias* che, pur essendo una persona libera e non una cosa, è comunque sottoposto alla *patria potestas* del proprio *pater*, condividendo con lo schiavo lo stesso regime giuridico: si pensi alla consegna nossale del *filius familias* in caso di illecito.

Come appare evidente, è il carattere potestativo del rapporto tra *dominus* e *servus* a qualificare la condizione dello schiavo romano. Il che obbliga, per tornare al confronto con le nuove entità intelligenti, a spostare i termini della discussione dal *servus* alla responsabilità del *dominus* per il fatto del *servus*.

2. La costruzione della responsabilità oggettiva nel diritto romano

Il modello potestativo romano, fondato sulla peculiare logica della famiglia patriarcale, non può tuttavia essere d'aiuto nel tracciare continuità con le moderne forme di responsabilità. Esso non solo è insufficiente, ma si rivela addirittura fuorviante nella ricerca del fondamento dell'attuale modello della responsabilità vicaria che, con le sue irrisolte ambiguità², costituisce oggi la base dogmatica delle soluzioni che gli ordinamenti europei propongono anche per i danni causati dall'intelligenza artificiale: dalla responsabilità del produttore³, a quella della circolazione di autoveicoli, o per esercizio di attività pericolose, oppure da cose in custodia o animali, o infine del padrone e committente⁴.

² Sul punto mi permetto di rinviare a M.F. CURSI, *Danno e responsabilità extracontrattuale nella storia del diritto privato*, II ed., Napoli, 2021, p. 359 ss.

³ Cfr. A. AMIDEI, *Intelligenza Artificiale e responsabilità da prodotto*, in RUFFOLO (a cura di), *Intelligenza artificiale*, cit., p. 125 ss., il quale ritiene che la normativa europea in materia di *product liability*, evolutivamente interpretata o emendata legislativamente «potrebbe rivelarsi lo strumento più idoneo a dare (almeno parziale) mediazione giuridica alle istanze tecnoetiche di settore giudicate meritevoli ...».

⁴ Cfr. U. RUFFOLO, *Intelligenza Artificiale ed automotive: responsabilità da veicoli self-*



Se dunque non è il modello potestativo a fondare la moderna responsabilità vicaria, dove vanno ricercate le sue radici?

Il fondamento della responsabilità per fatto altrui può rintracciarsi nella responsabilità per *culpa in vigilando* o *in eligendo* che i giuristi romani presumono in maniera assoluta, senza cioè prova liberatoria, in capo a un soggetto per i danni arrecati da terzi.

Le ipotesi sono tipizzate e si riferiscono alla responsabilità dell'*habitor* nell'*actio de effusis vel deiectis*, del *dominus*, e alternativamente dell'*inquilinus*, nell'*actio de positis vel suspensis* e, infine, dell'*exercitor* nell'*actio damni et furti adversus nautas, caupones, stabularios*⁵.

Con le prime due azioni si tutela in un caso il danno prodotto dal contatto con qualche cosa gettata o sparsa da un'abitazione che affacci sulla strada (*actio de effusis vel deiectis*), nell'altro il mero pericolo di danno derivante dall'aver posto su una tettoia qualcosa in equilibrio precario (*actio de positis vel suspensis*), nei confronti di chi si trovi a passare per una strada di normale transito. La *ratio* delle azioni è da ravvisare nell'esigenza – resa più pressante dalla costruzione di abitazioni a più piani (*insulae*) – di rendere sicura la circolazione lungo le vie per le quali si è soliti passare. Proprio a questo scopo, la tutela non è data necessariamente contro l'autore materiale del danno, ma, nel primo caso, nei confronti dell'*habitor* della costruzione dalla quale è stato gettato o sparso qualcosa; nel secondo, nei confronti del *dominus* o dell'*inquilinus* della casa dalla quale pende qualcosa. L'eccezione alla regola della responsabilità personale si spiega, infatti, soltanto se si ritiene primaria l'esigenza di garantire la sicurezza delle strade. Nel bilanciamento di interessi tra esigenza risarcitoria e responsabilità soggettiva, la scienza giuridica romana non ha dubbi, introducendo una tutela assoluta, ispirata alla responsabilità oggettiva. Una logica analoga guida la scelta del pretore rispetto all'esercizio dell'impresa, marittima o terrestre. Qualora il danno o il furto sia realizzato dai propri dipendenti – e solo da questi, non dai terzi estranei

driving e driverless, in ID. (a cura di), *Intelligenza Artificiale*, cit., p. 153 ss.; e ID., *La 'personalità elettronica'*, ivi, p. 216 ss.; ID., *VII lezione: la responsabilità da algoritmo. Le responsabilità da produzione e gestione di intelligenza artificiale self-learning*, in ID. (a cura di), *XXVI lezioni*, cit., p. 134 ss.

⁵ Sul collegamento tra l'emergere della nozione di *culpa*, anche nella sua configurazione di *culpa in vigilando* e *in eligendo*, e la patrimonializzazione del danno, rinvio a M.F. CURSI, *Roman delicts and the construction of fault*, in T. MCGINN (ed.), *Obligations in Roman Law. Past, present, and future*, Ann Arbor, 2012, p. 296 ss.; EAD., *La colpa e i profili risarcitori del danno*, in Carmina iuris. *Mélanges en l'honneur de Michel Humbert*, Paris, 2012, p. 227 ss.; EAD., *Modelle objektiver Haftung im Deliktsrecht: Das schwerwiegende Erbe des römischen Rechts*, in *ZRG RA*, (132) 2015, p. 362 ss.; EAD., *The Scope and Function of Civil Wrongs in Roman Society*, in P.J. DU PLESSIS-C. ANDO-K. TUORI (ed.), *The Oxford Handbook of Roman Law and Society*, Oxford, 2016, p. 596 ss.



all'impresa –, l'imprenditore risponde direttamente, proprio al fine di garantire integralmente gli avventori che vengano a contatto con l'attività dell'impresa ⁶.

Il meccanismo inventato dai giuristi romani per giustificare questa responsabilità per fatto altrui, estranea alle logiche tradizionali dell'appartenenza, è la presunzione in capo al *pater* o *dominus*, nei suoi diversi ruoli, di un comportamento colposo consistente nel non aver adeguatamente controllato, e talora scelto, i propri schiavi, i membri della propria famiglia, gli ospiti nella propria abitazione, o i propri dipendenti nell'esercizio dell'impresa.

Il rinvio all'elemento soggettivo della *culpa* non è di per sé una novità: i giuristi, infatti, hanno adattato analogicamente a queste nuove fattispecie tutelate dal pretore modelli di responsabilità personale più risalenti (si pensi alla *culpa aquiliana*). La reale novità, che porta allo snaturamento di un simile criterio, sta nel presumere in maniera assoluta, senza cioè prova liberatoria, questa riprovevolezza in capo ad un soggetto che potrebbe essere diverso dall'autore materiale del fatto illecito, rendendolo comunque responsabile, in virtù del suo ruolo. Viene da chiedersi per quale motivo i Romani abbiano scelto di snaturare lo schema tradizionale della colpa per assicurare in termini oggettivi il risarcimento del danno.

La risposta a questa domanda risiede nell'inscindibile legame che i giuristi romani instaurano tra antigiuridicità (*iniuria*) e colpevolezza (*culpa*): la condotta illecita per essere tale deve essere anche riprovevole, e viceversa. Quella che a noi oggi sembra una costruzione stravagante – la responsabilità oggettiva elaborata attraverso la colpa – per i Romani è l'unica soluzione possibile, in virtù del nesso indissolubile tra *iniuria* e *culpa* ⁷.

L'interrogativo che a questo punto emerge in maniera pressante è un altro: perché ancora oggi si continua a impostare la discussione sulla responsabilità per fatto altrui in termini di *culpa* (*culpa in educando*, *in vigilando* dei genitori, *culpa in vigilando* del padrone dell'animale, etc.), quando il moderno modello della responsabilità oggettiva come responsabilità senza colpa potrebbe garantire quella stessa esigenza di tutela assoluta introdotta dai Romani?

⁶ Cfr. M.F. CURSI, *Danno e responsabilità extracontrattuale nella storia del diritto privato*, cit., p. 98 ss.

⁷ Mi permetto di rinviare al mio *Iniuria cum danno. Antigiuridicità e colpevolezza nella storia del danno aquiliano*, Milano, 2002, *passim*.



3. Il paradigma della moderna responsabilità oggettiva e gli strumenti per alleggerire l'onere della prova del danneggiato

La ragione va ricercata nella tradizione giuridica intermedia e in particolare in due momenti: l'elaborazione da parte del giusnaturalista Christian Thomasius della moderna responsabilità oggettiva come responsabilità senza colpa; e l'interpretazione delle fonti romane sulla responsabilità vicaria che il padre del *Code Napoléon*, il giurista Robert-Joseph Pothier, ha condotto, distinguendo tra responsabilità soggettiva e responsabilità oggettiva nella nuova prospettiva giusnaturalista.

Come è noto, la riflessione dei giusnaturalisti sul danno ruota attorno al precetto del *neminem laedere*, al cui fondamento si pone l'esigenza di custodire l'*aequalitas* tra gli uomini. È proprio il richiamo al precetto di *ius naturale* che porta Thomasius – in una delle sue più famose *dissertationes*, intitolata *Larva legis Aquiliae detracta actioni de damno dato, receptae in foris Germanorum*⁸ – a rinnegare l'eredità romana dell'*actio legis Aquiliae* e dunque a rifondare su nuove basi la logica risarcitoria del danno al di fuori del contratto. Il titolo dell'opera è già di per sé piuttosto eloquente: l'intera trattazione è volta a dimostrare come l'azione di danno recepta nei tribunali tedeschi non abbia più nulla a che vedere con l'antica *actio ex lege Aquilia*.

Il diritto portato di questa novità è da ravvisare nella centralità che assume nella teoria del giurista il precetto di *ius naturae vel gentium* che fissa il dovere di risarcire il danno arrecato a un terzo – imperativo dettato sia dalla *communis tranquillitas* sia dall'*aequalitas humani generis*. Più oltre, in posizione assolutamente subordinata, troviamo il principio secondo il quale «nemo laedendus est». La gerarchia tra i due precetti è impostata in termini eminentemente funzionali: sarebbe inutile, infatti, stabilire che nessuno debba essere leso se, dopo la lesione, non ci si preoccupasse di garantire un adeguato risarcimento.

Le conseguenze di una simile costruzione sono piuttosto rilevanti: privilegiare il risarcimento del danno, rispetto alla lesione che lo ha prodotto, significa concentrare l'attenzione esclusivamente sull'evento dannoso e dunque ammettere in ogni circostanza la sua risarcibilità – sia nell'ipotesi che il soggetto abbia agito con dolo o negligenza, sia nel caso in cui «mero casu alteri damnum datum sit ...»⁹.

Come è evidente, questa è la via che porta direttamente al criterio della responsabilità oggettiva. Il fondamento dogmatico di una simile responsabilità è

⁸ Chr. THOMASII, *Larva legis Aquiliae detracta actioni de damno dato, receptae in foris Germanorum (LX)*, in *Dissertationes academicae*, II, Halae Magdeburgicae, 1774, p. 849 ss.

⁹ Chr. THOMASII, *op. cit.*, p. 850, §§ IV-V (anche se il giurista mette in rilievo la difficoltà di risarcire il *dominus* in alcuni casi di danneggiamento *casu*).



ravvisato nella nozione obiettiva di *iniuria* che appare mutuata dallo *ius gentium* ed è sempre più lontana dalla concezione della *culpa*, ed anzi – si direbbe – segue percorsi assolutamente autonomi, in contrasto con i criteri romani della responsabilità.

Il sostrato ideologico maturato nella riflessione dei giusnaturalisti, che ha lasciato emergere momenti di continuità ma anche di decisa rottura con la tradizione, costituisce la premessa per la costruzione delle esperienze codicistiche europee.

Attraverso la mediazione di Domat¹⁰ e Pothier¹¹, le norme in tema di responsabilità extracontrattuale per fatto proprio e per fatto altrui si riallacciano alla tradizione romana che, come si ricorderà, era incentrata sulla concezione romana dell'identità tra *iniuria* e *culpa*. Non è un caso, quindi, che l'unico criterio al quale è subordinato il risarcimento del danno nel *Code Napoléon* sia la *faute* di colui che arreca il danno, con la precisazione che la responsabilità nasce «non seulement par son fait, mais encore par sa négligence ou par son imprudence»¹².

Nella riflessione di Pothier¹³ sulla responsabilità per fatto altrui, il modello romano fondato sulla colpevolezza dell'agente viene assolutizzato in senso soggettivo per la latente contrapposizione con il criterio della nuova responsabilità oggettiva, quale responsabilità senza colpa. L'effetto di una simile lettura è la coerente introduzione della prova liberatoria in favore del danneggiante, al fine di superare la presunzione di colpa, non più assoluta come per i Romani, ma relativa. Ulteriore conseguenza è lo snaturamento della concezione romana della responsabilità oggettiva, trasformata, sulla base delle nuove categorie dogmatiche del giusnaturalismo, in una forma di responsabilità soggettiva con tanto di prova liberatoria¹⁴.

All'esito di questa vicenda, il giurista moderno si trova dunque a fare i conti con l'eredità romana di una responsabilità vicaria costruita sulla *culpa* (*culpa in eligendo, in vigilando, in educando*) che, distinta ormai dall'*iniuria*, non si

¹⁰ J. DOMAT, *Les lois civiles dans leur ordre naturel*, in *Œuvres complètes de Jean Domat*, I, Paris, 1835, p. 470 (lib. II, tit. VIII, *Des dommages causés par des fautes qui ne vont pas à un crime ni à un délit*).

¹¹ R.J. POTHIER, *Traité des obligations*, in M. BUGNET (a cura di), *Oeuvres de Pothier*, II, Paris, 1848, p. 57 ss. (part. I, cap. I, sez. II, § 2, nn. 116 ss.).

¹² Art. 1383 c.c. fr. (1804).

¹³ R.J. POTHIER, *op. cit.*, pp. 58 (part. I, cap. I, sez. II, § 2, n. 121); 253 (part. II, cap. VI, sez. VIII, § 5, n. 454).

¹⁴ Per una più ampia descrizione della vicenda rinvio a M.F. CURSI, *Danno e responsabilità extracontrattuale nella storia del diritto privato*, cit., pp. 177 ss., 227 ss.



presta a quella oggettivizzazione che aveva consentito ai Romani di garantire il risarcimento del danno in fattispecie nelle quali esso non era immediatamente riconducibile alla colpevolezza dell'agente. La contrapposizione giusnaturalista tra torto soggettivo e torto oggettivo, nel configurare la moderna responsabilità oggettiva come priva di colpa, costringe l'attuale responsabilità vicaria entro i confini della soggettività, perdendo di vista l'obiettivo risarcitorio. Nel graduale scollamento tra struttura e funzione trova dunque spazio la moderna ambiguità interpretativa della responsabilità per fatto altrui.

Questo modello, come si è detto, nelle sue diverse forme, viene esteso anche alle ipotesi di danni causati dall'intelligenza artificiale. E con esso anche le difficoltà già rilevate negli ambiti di applicazione previsti dal legislatore.

Non c'è dubbio che, da un punto di vista dogmatico, la risposta migliore all'esigenza economico-sociale, prima che giuridica, di risarcire il danno nelle ipotesi di responsabilità per fatto altrui sia fornita dal modello della responsabilità oggettiva seguendo il criterio *cuius commoda eius et incommoda*, o il rischio d'impresa, oppure l'idea che il costo del danno debba gravare sul soggetto in grado di sopportarlo nel modo più economico possibile, perché si trova nella posizione più adeguata per condurre l'analisi costi-benefici, comparando i costi necessari a evitare il danno e il costo del danno stesso¹⁵.

La responsabilità oggettiva rappresenta il traguardo mediato della proposta di Direttiva pubblicata dalla Commissione europea nel settembre 2022 sull'adeguamento delle norme in materia di responsabilità extracontrattuale ai danni causati dall'intelligenza artificiale (*AI Liability Directive*). La possibilità del ricorso a forme di responsabilità oggettiva, unitamente alla necessità di una copertura assicurativa obbligatoria¹⁶, viene presa in considerazione nella seconda fase dell'approccio su cui è costruita la direttiva rispetto a sistemi IA con un particolare profilo di rischio. Nella prima fase, gli obiettivi di armonizzazione sono perseguiti con un intervento meno invasivo, tenendo fermo il tradizionale modello soggettivo di responsabilità. Il danneggiante risponde infatti per colpa, anche se viene previsto un alleggerimento dell'onere probatorio del danneggiato. Per un verso, il danneggiato può accedere a informazioni provenienti direttamente dal fornitore, qualora il mezzo sia un sistema IA ad alto rischio. Per l'altro, è stata introdotta una presunzione relativa del nesso causale tra l'evento – l'azione o l'omissione derivante dall'impiego dei sistemi di IA – e la colpa del danneggiante, la cui prova è più o meno rigorosa a seconda che il sistema di

¹⁵ Il richiamo è alla nota teoria di G. CALABRESI, *The Costs of Accidents*, Yale, 1970, con gli aggiustamenti ricordati da C. CASTRONOVO, *La nuova responsabilità civile*, III ed., Milano, 2006, in particolare p. 74 ss.

¹⁶ Indicazioni già emerse nella Risoluzione del Parlamento europeo del 16 febbraio 2017.



IA sia o meno ad alto rischio. Così facendo, si è superata la situazione di stallo derivante dalla difficoltà per il danneggiato di individuare il nesso eziologico tra l'inosservanza di un dovere di diligenza e il risultato prodotto dall'IA da cui consegue un danno. Al danneggiante è comunque riservata la facoltà di dimostrare di aver fatto tutto il possibile al fine di evitare il danno¹⁷.

Al di là dei problemi di allocazione della responsabilità (programmatore, produttore, operatore), questa nuova responsabilità si ispira evidentemente al modello tradizionale della responsabilità per colpa, talora presunta, in ogni caso temperata da una presunzione (superabile) del nesso causale tra colpa e danno. È l'introduzione della presunzione che, come per la responsabilità vicaria, induce a domandarsi se siamo di fronte a una tradizionale responsabilità per colpa, o se sotto questa apparenza si cela una forma oggettiva di responsabilità, lambita di fatto dal meccanismo delle presunzioni.

4. La responsabilità oggettiva della “persona elettronica”

L'alternativa alla responsabilità vicaria è riconoscere alla macchina intelligente una “personalità elettronica”, dotandola di patrimonio con il quale possa rispondere direttamente dei danni arrecati a terzi. Questa è la proposta di Gunther Teubner¹⁸, il quale affronta il tema della soggettività di agenti *software* autonomi, proponendo una capacità giuridica parziale, a metà tra il mero strumento e il soggetto giuridico di pieno diritto, che li renda responsabili oggettivamente (responsabilità da assistenza digitale)¹⁹.

Un orientamento, quest'ultimo, fondato sulla Risoluzione del Parlamento europeo del 16 febbraio 2017 che contiene la proposta di costituire per i *robot* evoluti una innovativa finzione giuridica, attribuendo lo *status* di «persone elettroniche responsabili» a determinati sistemi di intelligenza artificiale.

L'impostazione presuppone una rivoluzione nel rapporto naturalistico

¹⁷ Si legge nella Direttiva che: «la proposta non determina un'inversione dell'onere della prova per evitare di esporre i fornitori, gli operatori e gli utenti dei sistemi di IA a rischi di responsabilità più elevati, che potrebbero ostacolare l'innovazione e limitare l'adozione di prodotti e servizi basati sull'IA».

¹⁸ G. TEUBNER, *Digitale Rechtssubjekte? Zum privatrechtlichen Status autonomer Softwareagenten*, in *AcP*, (218) 2018, p. 155 ss.; ora in P. FEMIA (a cura di), *Soggetti giuridici digitali? Sullo status privatistico degli agenti software autonomi*, Napoli, 2019, *passim*; Cfr. anche G. ALPA, *L'intelligenza artificiale. Il contesto giuridico*, Modena, 2021, p. 139 ss.

¹⁹ G. TEUBNER, *Soggetti giuridici digitali?*, cit., p. 92 ss. Cfr. anche P. MORO, *Macchine come noi. Natura e limiti della soggettività robotica*, in RUFFOLO (a cura di), *Intelligenza artificiale*, cit., p. 45 ss.



persona-cosa, tradotto in termini logico-giuridici di soggetto-oggetto di diritto, e implica il superamento del modello di responsabilità fondato su criteri soggettivi propri della persona umana. Ciò nonostante, l'innovativa proposta non risolve il problema di chi sia tenuto a pagare in caso di danno prodotto dalla macchina. Oltre al fatto che, attribuendo un'autonoma personalità alla macchina intelligente, si potrebbe correre il rischio di deresponsabilizzare chi poteva essere chiamato a rispondere vicariamente, con l'effetto di vedere limitato il risarcimento al fondo patrimoniale attribuito alla macchina intelligente ²⁰.

Insomma, questa soluzione sembra essere più apparente che reale, essendo fondata su una costruzione, giudicata da taluni sostanzialmente inutile ²¹, atteso che la possibilità di costituire un fondo riservato al risarcimento dei danni delle macchine intelligenti può prescindere dall'attribuzione di una specifica soggettività.

5. Corsi e ricorsi storici in tema di responsabilità oggettiva

Per concludere, appare evidente come le diverse soluzioni proposte in tema di responsabilità da algoritmo manifestino la tendenza a oggettivizzare la responsabilità, superando il modello tradizionale fondato sulla colpa. Nonostante la diversa costruzione teorica della moderna responsabilità oggettiva, sta emergendo la *ratio* che aveva originariamente ispirato l'invenzione romana della responsabilità oggettiva: favorire il danneggiato individuando un soggetto responsabile sul quale far ricadere il costo del danno.

Per quanto si è detto, dunque, il confronto tra l'esperienza antica e quella moderna non può esaurirsi nella comparazione tipologica tra macchina intelligente e *servus*: esso si svolge bensì lungo la complessa vicenda che vede il modello romano della responsabilità oggettiva, costruito su una presunzione assoluta di colpa, snaturato nella moderna responsabilità vicaria, impostata sulla presunzione relativa di colpa, e solo di recente recuperato dalla tendenza a oggettivizzare la responsabilità per favorire il danneggiato, assicurandogli il risarcimento del danno.

²⁰ U. RUFFOLO, *La 'personalità elettronica'*, cit., p. 213 ss.; ID., *VI lezione*, cit., p. 115 ss.

²¹ Cfr. G. FINOCCHIARO, *Intelligenza artificiale. Quali regole?*, Bologna, 2024, p. 66 ss.

