

УДК 343.3

## 14.4. Наказание автономных роботов: уголовно-правовые перспективы

DOI: 10.33693/2541-8025-2021-17-3-303-313

©Бегишев И. Р.<sup>1,a</sup>

Казанский инновационный университет имени В. Г. Тимирязова, г. Казань, Российская Федерация

<sup>a</sup>e-mail:

Аннотация. Цель исследования. Разработать и предложить законодателю модель уголовно-правовой реакции государства на потенциальную возможность причинения вреда охраняемым законом общественным отношениям, ценностям и интересам в процессе функционирования автономных роботов. В настоящей статье впервые в теории отечественного уголовного права предпринимается попытка комплексно изложить проблему определения границ ответственности за причинение вреда охраняемым уголовным законом интересам в процессе функционирования автономных роботов, предлагается оптимальный вариант решения указанной проблемы. Выводы. Вариативность правовой взаимосвязи между поведением субъекта, способного подлежать уголовной ответственности, и фактом причинения вреда в процессе функционирования автономного робота позволила разработать конкретную теоретическую модель применения мер уголовно-правового характера в отношении автономных роботов за вред, причиненный в процессе их функционирования. Преследуя цель наиболее полного и всестороннего решения задач УК РФ, адаптации существующих уголовно-правовых норм к тенденциям динамично прогрессирующих цифровых технологий, находим возможным в обозримом будущем, при достижении технологической сингулярности и появлении автономных роботов, предложить законодателю дополнить Общую часть УК РФ новой главой «Меры уголовно-правового характера, применяемые в отношении автономных роботов», придающей уголовному законодательству новый импульс в свете развития сквозных цифровых технологий.

**Ключевые слова:** робот; робототехника; искусственный интеллект; меры уголовно-правового характера; ответственность; общественная опасность; вред; преступление; наказание; автономность; автономный робот; цифровые технологии.

**Для цитирования:** Бегишев И. Р. Наказание автономных роботов: уголовно-правовые перспективы // *Проблемы экономики и юридической практики*. 2021. Т. 17. № 3. С. 303-313. DOI: 10.33693/2541-8025-2021-17-3-303-313.

## PUNISHING AUTONOMOUS ROBOTS: CRIMINAL LAW PERSPECTIVES

DOI: 10.33693/2541-8025-2021-17-3-303-313

©I. R. Begishev

Kazan Innovative University named after V.G. Timiryasov, Kazan, Russian Federation

<sup>a</sup>e-mail:

Abstract. The purpose of the research. To develop and propose to the legislator a model of the criminal-legal reaction of the state to the potential possibility of harming public relations, values and interests protected by law in the process of functioning of autonomous robots. In this article, for the first time in the theory of domestic criminal law, an attempt is made to comprehensively state the problem of determining the boundaries of responsibility for causing harm to interests protected by criminal law in the process of functioning of autonomous robots, and the optimal solution to this problem is proposed. Results. The variability of the legal relationship between the behavior of a subject capable of being subject to criminal liability and the fact of causing harm in the course of functioning of an autonomous robot allowed us to develop a specific theoretical model for the application of criminal measures against autonomous robots for harm caused in the course of their functioning. Pursuing the goal of the most complete and comprehensive solution of the tasks of the Criminal Code of the Russian Federation, adapting existing criminal law norms to the trends of dynamically progressing digital technologies, we find it possible in the foreseeable future, when the technological singularity is reached and autonomous robots appear, to propose to the legislator to supplement the General Part of the Criminal Code of the Russian Federation with a new chapter «Criminal law measures applied to autonomous robots», which gives criminal legislation a new impetus in the light of the development of end-to-end digital technologies.

**Keywords:** robot; robotics; artificial intelligence; criminal measures; responsibility; public danger; harm; crime; punishment; autonomy; autonomous robot; digital technologies.

**For citation:** Begishev I. R. PUNISHING AUTONOMOUS ROBOTS: CRIMINAL LAW PERSPECTIVES // *ECONOMIC PROBLEMS AND LEGAL PRACTICE*. 2021. Vol. 17. № 3. P. 303-313. (in Russ.) DOI: 10.33693/2541-8025-2021-17-3-303-313.

## ВВЕДЕНИЕ

Экспоненциальное развитие цифровых технологий и внедрение робототехнических устройств, систем и комплексов предопределяет необходимость анализа и дефектоскопии существующих моделей охраны общественных отношений.

Возрастающая распространенность роботов, наличие у них программного обеспечения, снабженного сложными интеллектуальными алгоритмами и длинными исходными цифровыми кодами, неочевидность вопросов ответственности за вред, причиненный в процессе их функционирования, актуализируют выработку моделей уголовно-правовой реакции государства на подобные события.

## РЕЗУЛЬТАТЫ ИССЛЕДОВАНИЯ

Акцентируем внимание на следующем обстоятельстве: когнитивные способности современных роботов не дают оснований утверждать о достижении стадии технологической сингулярности (сопоставимости интеллектуального потенциала человека и машины). Данная позиция в целом разделяется в научном сообществе [Соменков, 2019: 75–85]. Мы солидарны с позицией Г. А. Гаджиева, который отмечает необходимость разработки вопроса о субъектности автономных систем повышенных когнитивных способностей, при этом ставя появление последних в качестве условия возбуждения данной дискуссии [Гаджиев, 2018: 15].

Однако вектор развития перспективных систем искусственного интеллекта образует достаточные основания полагать, что указанная стадия развития цифровых технологий потенциально возможна в будущем. Выражаем мнение, что сомнения в обоснованности научных изысканий относительно возможных моделей уголовно-правовой охраны общественных отношений с участием автономных роботов, в том числе вопросов публично-принудительного воздействия на них, является неконструктивной. Высокая автономность была сформулирована в ранее проведенных нами исследованиях, в рамках которых под ней понимается возможность робота к самостоятельному принятию решений и осуществлению действий на основании самостоятельно сформированного поведенческого алгоритма [Бегишев, 2021: 19]. Признак автономности основывается на способности искусственного интеллекта к самообучению, то есть возможности к формулированию нового знания на основании самостоятельного анализа зависимостей внешней среды, выявления объективно действующих закономерностей. В результате этого в программном обеспечении такого робота формируются новые алгоритмы действий, которые изначально не были заложены разработчиком. Данный факт видится особо значимым.

Названные обстоятельства позволяют обоснованно предполагать, что робототехника в дальнейшей перспективе, после придания широкого распространения, может быть использована для совершения преступлений [Грачева, Арямов, 2020: 171; Бегишев, Хисамова, 2021: 40].

Действующее уголовное законодательство в достаточной степени обеспечивает охрану отношений собственности, порождаемых применительно к роботам. Робот как объект вещного права не демонстрирует существенных отличий от иных материальных объектов, в отношении которых такое право возникает. Он обладает экономическим свойством стоимости, может отчуждаться, переходить по наследству и быть предметом иных гражданско-правовых сделок. Ввиду изложенного охрана гражданских прав и обязанностей, порожденных роботами, а также порядок их осуществления, исполнения и реализации не требуют выработки специального уголовно-правового инструментария, модернизации существующих средств и форм публично-правового принуждения.

Иное положение складывается, когда в процессе функционирования роботов причиняется вред охраняемым уголовным законом интересам.

При этом вред, причиненный автономным роботом, по нашему мнению, может обладать свойством общественной опасности, то есть создавать угрозу причинения вреда охраняемым законом общественным отношениям.

В подтверждение данного тезиса обратимся к доктринальным разъяснениям относительно объекта уголовно-правовой охраны – общественных отношений. Выражаем солидарность с мнением В. Ф. Попондопуло [Попондопуло, 2002: 78–101] о том, что суть таких отношений состоит во взаимоотношениях субъектов по поводу различных представляющих социальную ценность объектов: материальных благ, идеальных ценностей, вещных прав, жизни и здоровья. Указанное взаимоотношение состоит в некоей социальной связи – определенном поведении субъектов, которое всегда представляет собой или совершение определенных действий, или воздержание от их совершения. Установленная государством возможность субъектов действовать определенным образом, их воздержание от противоправного поведения, взаимные ожидания правомерного поведения участвующих в правоотношении лиц образуют важную составляющую общественного отношения. Реализация данных возможностей и есть поведение, составляющее суть общественных отношений.

Деяние, запрещенное уголовным законом, проявляет свою общественную опасность в затруднении или ликвидации возможности одного из субъектов действовать определенным образом, бездействовать, находиться в том или ином состоянии – в этом и заключается вред, причиняемый общественным отношениям [Дорогин, 2017: 62]. Представляется, что автономный робот в процессе своего функционирования вполне в состоянии совершить действия или бездействие, которое по своему характеру затрудняло или ликвидировало бы правомерную возможность иного лица реализовывать в рамках общественных отношений свои права и законные интересы. Таким образом, полагаем возможным утверждать, что девиантным проявлениям функционирования автономного робота присуще свойство общественной опасности.

В доктрине уголовного права главенствует постулат о том, что единственным субъектом уголовной ответственности является вменяемое физическое лицо, достигшее возраста уголов-

ной ответственности. Только наличие указанных установленных законом признаков позволяет применять к лицу меры уголовной ответственности, заключающиеся в правоограничениях, применяемых по приговору суда. Не претендуя на ослабление данной, безусловно обоснованной, константы, заметим, что текст уголовного закона содержит указание не только на ответственность, но и на иные меры уголовно-правового характера, имеющие сходную пенализационную природу, сущность которых состоит в охранительной реакции государства на объективно общественно опасное поведение. При этом совершение вменяемым физическим лицом преступления не является обязательной предпосылкой применения таких мер.

Как справедливо утверждает учеными, меры уголовно-правового характера могут иметь место и в тех случаях, когда событие преступления отсутствовало как таковое [Пудовочкин, 2020: 460–473]. Объективным подтверждением тому являются принудительные меры медицинского характера, применяемые в отношении невменяемых лиц.

Из изложенного следует, что применение мер уголовно-правового характера возможно при наличии общественной опасности некоторого события, в контексте нашего изложения – причинения вреда в процессе функционирования автономного робота. Не находим возможным согласиться с позициями тех ученых, которые, рассуждая о сущности общественной опасности, утверждают, что ее детерминантой во всех случаях выступает осознанно-волевое поведение надлежащего субъекта [Гузеева, 2021: 100].

Изложенные рассуждения обуславливают возможность изыскания моделей конструкции мер уголовно-правового характера, применяемых в отношении автономных роботов. При этом, как было показано выше, подобные меры есть адекватная, защитительная правовая реакция государства и общества на объективно имеющую место потенциальную возможность причинения вреда охраняемым законом общественным отношениям, ценностям и интересам в процессе функционирования автономных роботов. Следующая из этого общественная опасность как таковая и порождает необходимость выработки подобных средств уголовно-правовой охраны. Совершенно закономерно суть подобных средств, по нашему мнению, должна сводиться к устранению общественной опасности, исходящей от автономного робота, данной цели должен быть подчинен любой инструментарий, включаемый в содержание указанных мер.

#### МЕТОДИКА ПРОВЕДЕНИЯ ИССЛЕДОВАНИЯ

В настоящем исследовании применялись общенаучные (формальной логики, системного анализа, интерпретации, анализ, синтез, индукции, дедукции, аналогии) и частнонаучные методы (сравнительно-правовой, формально-догматический и метод толкования правовых норм), которые позволили более объемно рассмотреть проблему определения границ ответственности за причинение вреда охраняемым уголовным законом интересам в процессе функционирования автономных роботов.

#### ЮРИДИКО-ТЕХНОЛОГИЧЕСКАЯ ПРИРОДА АВТОНОМНОГО РОБОТА

Роботы, в силу присущих им технологических свойств, существенно повышают причиняющий потенциал общественно опасного посягательства. В данном случае робот может

выступать как средство совершения преступления, то есть предмет материального мира, свойства и качества которого используются при выполнении объективной стороны, либо причинять в процессе своего функционирования вред, не детерминированный виновными действиями или бездействием субъекта. В то же время в УК РФ отсутствует состав преступления, объективными признаками которого охватывается использование робота.

В затронутом контексте существенно следующее: не используя понятия «робот», уголовный закон в отдельных составах преступлений употребляет понятия, которые при определенной технической составляющей робототехнического устройства могут быть ему косвенно тождественны. К примеру, «оружие», «судно воздушного или водного транспорта» и т. д. Иными словами, при наличии в техническом оснащении робота предметов, предназначенных для механического поражения цели, находящейся на удалении, при помощи метательного снаряжения, получающего направленное движение за счет энергии порохового или иного метательного заряда, справедливо утверждать, что такой робот является, исходя из наиболее значимых признаков, оружием. Аналогичное положение складывается в отношении судна, воздушного и водного транспорта.

В то же время утверждать о полном соответствии робота и иных понятий, которыми охватываются отдельные разновидности робототехники, нет достаточных оснований. Отличительной особенностью конструкции современных роботов является наличие в них программного обеспечения повышенной вычислительной производительности (в том числе основанного на технологии искусственного интеллекта), способного к выполнению широкого спектра функций и обеспечению множества действий (механических манипуляций). Подобные разновидности программного обеспечения функционируют на основе заложенных в них элементов цифрового кода, обрабатывающего поступающие от средств управления сигналы и команды и на их основе запускающего определенные алгоритмы. Данные алгоритмы по своей сути есть набор определенных действий, манипуляций робота.

Приведем важное уточнение: действия робота осуществляются за счет его аппаратной составляющей, то есть технической части, включающей в себя сенсоры, сканеры, камеры, датчики, лидары, моторы, двигатели, шарниры, приводы, рычаги управления, механические элементы, элементы питания, иными словами – всю механическую подсистему. В то же время осуществление конкретных движений, манипуляций и действий вышеуказанной подсистемы не представляется возможным в отсутствие программного обеспечения, содержащего цифровой код с определенными алгоритмами действия. Проиллюстрируем изложенное на примере. Для перемещения в пространстве одного из механизмов робота (предположим, составной части, имитирующей руку, в случае с антропоморфным роботом), необходимо:

во-первых, наличие соответствующего элемента цифрового кода (алгоритма) в его программном обеспечении;

во-вторых, либо поступление соответствующего сигнала (инициирующего запуск цифрового кода (алгоритма)), либо данное действие (в нашем случае перемещение в пространстве) должно быть элементом иного цифрового кода (алгоритма);

в-третьих, между программным обеспечением и механической подсистемой должна быть связь (реализуемая посред-

ством датчиков, обрабатывающих поступающие сигналы управления).

Возвращаясь к предыдущему рассуждению, отметим, что используемые в программном обеспечении современных роботов алгоритмы являются достаточно сложными по своей структуре и длине, обеспечивая возможность выполнения сложных, длительных действий, которым свойственны логическая, структурная взаимосвязь, объединенность единым назначением и направленность на выполнение определенной задачи. Таким образом, ввиду описанных возможностей программного обеспечения современные роботы являются достаточно эргономичными – способными к эффективной реализации задач, обычно выполняемых человеком. В данном случае можно утверждать о наличии у робота программных возможностей повышенной автономности. При этом робот реализует перечень конкретных механических действий, predeterminedенных средствами заложенных в него компьютерных программ – при наличии соответствующих команд в его цифровом коде.

В контексте рассуждения существенно следующее: робот может выполнять указанные действия как автономно, так и с использованием команд, поступающих от человека. Однако в этой ситуации каждое движение робота выступает средством реализации человеческой воли, прямо охватывается сознанием человека и его психическим отношением. Такой робот будет сходен по своей природе с любыми управляемыми человеком техническими средствами.

Наши рассуждения концентрируются на робототехнических устройствах, системах и комплексах, механические действия которых predeterminedены заложенными в их программное обеспечение алгоритмами. В случае полного контроля и управления действиями робота со стороны человека рассмотрение вопроса о выработке специальных моделей уголовно-правового регулирования утрачивает свой смысл, поскольку каждое механическое движение робота охватывается и иницируется сознанием и волей человека, что позволяет в полном объеме констатировать виновное отношение надлежащего субъекта. В этом случае робот выступает в качестве средства совершения преступления.

Однако появление комплекса технологических решений, имитирующих когнитивные функции человека (искусственный интеллект), вносит некоторую неопределенность в решение вопроса о субъекте уголовной ответственности. Имитация когнитивных функций человека состоит в возможности компьютерной программы самостоятельно анализировать объективно действующие закономерности окружающей действительности и на основе этого вносить изменения в собственный цифровой код, то есть конструировать для себя новые алгоритмы действий. Иными словами, названный феномен можно поименовать «машинным самообучением». Машинным – ввиду технической природы обучающегося «субъекта», самообучением – в связи с появлением способности самостоятельно формулировать новое знание, создавать информацию, не закладываемую разработчиками, и, исходя из этих данных, корректировать свое поведение. Думается, что, будучи способными к автономному анализу зависимостей и отбору значимых данных, автономные программы потенциально обнаруживают в себе возможность к поиску решений вне заранее установленного разработчиком алгоритма. В то же время в литературе справедливо высказывается озабоченность негативными отклонениями в про-

цессе самообучения таких интеллектуальных систем [Лаптев, 2019: 79–102]. Изложенное видится принципиальным.

Предыдущие рассуждения относительно механизмов действий робота (программной и аппаратной составляющей), ввиду способности компьютерной программы к самообучению, утрачивают свою актуальность и становятся нерелевантными. Описывая процесс совершения механических действий, мы исходили из того, что в цифровом коде компьютерной программы робота имеется строго ограниченный, заранее заложенный разработчиком набор команд, получая которые робот иницирует те или иные алгоритмы действий. В случае получения команды, которая изначально не была предусмотрена программным обеспечением, робот будет неспособен не только выполнить какие-либо действия в целях ее исполнения, но даже обработать ее.

Констатируя возможность компьютерной программы к самообучению, мы неизбежно сталкиваемся с тем, что изначально заложенный перечень алгоритмов действий в процессе функционирования такого робота может измениться в процессе его самообучения. Из изложенного следует, что даже в случае применения в работе, обладающем способностью к самообучению, индивидуально определенного количества алгоритмов их перечень перестает быть исчерпывающим, приобретающая способность к видоизменению сообразно способности робота к самообучению.

Приведенные рассуждения позволяют утверждать, что как минимум существующие разновидности робототехнических устройств являются неоднородными по своим интеллектуальным и техническим возможностям. Развивая предыдущее изложение, выскажем мнение о том, что в связи с появлением в настоящее время или в дальнейшей перспективе робототехнических устройств с программным обеспечением, обладающим способностью к самообучению, осуществлению действий на основании самостоятельно сформулированного поведенческого алгоритма и принятию решений, руководствуясь автономно собираемой и анализируемой информацией, можно обоснованно предполагать создание предпосылок к констатации появления автономных роботов. Тем не менее придерживаемся убеждения, что подобный уровень интеллектуального развития будет достигнут роботами в долгосрочной перспективе. Однако отрицание реальности наступления такого положения видится невозможным: абстрагирование от вопросов автономности роботов есть довольно деструктивная тенденция.

Существующие в настоящее время роботы по своему интеллектуальному потенциалу во всех случаях являются управляемыми. Различия между ними, как ранее отмечалось, состоят лишь в характере человеческого участия. Для роботов, не обладающих расширенными возможностями программного обеспечения, характерно выполнение всех или подавляющего большинства механических манипуляций под управлением и контролем человека. Указанные контроль и управление роботом осуществляются посредством органов управления, в качестве которых могут выступать пульта управления. Последние после ввода соответствующих команд человеком (очевидный пример – подача сигналов клавиатуры и вывод на экран компьютера определенных символов, каждому из которых соответствует некий элемент цифрового кода) направляют в адрес робота команды управления. Получив данную команду, робот определяет ее форму и преобразует в цифровую последовательность, где каждой группе символов соответствует определенное значение. После идентификации и считывания соответ-

ствующих значений робот сопоставляет их с командами, заложенными в его программное обеспечение, и в случае установления тождества реализует тот алгоритм, который соответствует конкретной команде. При этом в роботах, не обладающих расширенными программными возможностями, данные алгоритмы включают узкий перечень действий – к примеру, однократное перемещение в пространстве.

При усложнении алгоритмов и, соответственно, расширении возможностей программного обеспечения появляется возможность совершения комплекса механических манипуляций, объединенных общим назначением, направленных на достижение единой цели, являющихся взаимосвязанными и взаимодополняющими. В данном случае более обоснованно утверждать, что человек (оператор) не контролирует и управляет действиями робота, а инициирует реализацию комплекса действий, предусмотренных конкретной программой такого робота. Таким образом, признак «управляемости и подконтрольности» либо признак «инициирования действия» описывает характер и пределы человеческого участия в функционировании робота. В любом случае сам факт такого участия со стороны человека исключает возможность признания робота автономным.

Признавая отсутствие в настоящее время необходимости выработки правовых моделей регуляции участия автономных роботов в общественных отношениях, мы находим возможным инициирование дискуссии о таких моделях, поскольку появление «сильных» интеллектуальных технологий в будущем представляется высоко вероятным. При этом, согласно вышеприведенным рассуждениям, автономным может признаваться только такой робот, который обладает возможностью самостоятельного принятия решений и способен действовать на основании самостоятельно сформулированного поведенческого алгоритма. Остальные роботы, вне зависимости от характера и степени участия человека, являются управляемыми.

#### ПРОБЛЕМА УГОЛОВНО-ПРАВОВОГО РЕГУЛИРОВАНИЯ АВТОНОМНЫХ РОБОТОВ

Именно признак автономности порождает наибольшую неопределенность при установлении субъекта уголовной ответственности. Исходя из концепции вины, преступлением может быть признано только такое общественно опасное деяние, которое охватывалось сознанием и волей человека, к которому у вменяемого физического лица имелось психическое отношение в форме умысла или неосторожности.

Существующий на сегодняшний день уровень научно-технического развития не позволяет утверждать о наличии у робота таких высокоинтеллектуальных возможностей. Осознание фактического характера и общественной опасности своих действий, наличия в них объективных признаков конкретного состава преступления, очевидно, находится вне рамок когнитивных способностей современных роботов.

Однако в ситуациях, когда алгоритмы, заложенные в компьютерную программу робота, являются достаточно сложными, не всегда возможно утверждать, что лицо, инициирующее реализацию роботом данного алгоритма, в полной мере осознает и предвидит возможность причинения вреда

в процессе функционирования робота. К примеру, в ситуациях, когда для выполнения поставленной человеком задачи робот, согласно заложенным в его компьютерную программу алгоритмам, имеет альтернативный выбор между некоторыми комплексами действий, один из которых предполагает совершение составообразующих деяний. При этом изначально, во время составления данной программы и внедрения в ее цифровой код данных алгоритмов, они не являлись объективно-противоправными, т. е. не предполагали причинение вреда роботом.

Проиллюстрируем изложенное никогда не имевшим место в реальности, но потенциально возможным примером. Производитель высокоавтоматизированного транспортного средства закладывает в его программное обеспечение исчерпывающий перечень алгоритмов действий в конкретных дорожно-транспортных ситуациях. Данный алгоритм действий выражается в последовательном изменении, установлении или прекращении некоторых параметров движения (скорости транспортного средства, направления и траектории его движения). Движение высокоавтоматизированного транспортного средства, предусмотренное данными алгоритмами, полностью соответствует установленным правилам дорожного движения. Пользователь высокоавтоматизированного транспортного средства задействовал автономный режим поездки и самоустранился от управления. Вследствие преломления солнечного света один из датчиков автомобиля неверно истолковал дорожный знак и не предоставил преимущество в движении, что повлекло дорожно-транспортное происшествие, в результате которого был причинен легкий вред здоровью пешехода. Думается, что утверждение о виновности пользователя или разработчика такого транспортного средства не является в полной мере справедливым. Описанная теоретическая ситуация является наиболее типичной, очевидной и понятной, однако сообразно развитию автономных роботов возможности для причинения вреда охраняемым уголовным законом интересам с их стороны могут существенно видоизмениться.

Таким образом, представляются потенциально возможными ситуации, когда событие, содержащее объективные признаки какого-либо состава преступления, имело место в процессе функционирования автономного робота и ни одно лицо не имело к нему виновного отношения. Однако данное событие, причиняющее существенный, требующий применения принудительных мер уголовно-правовой природы вред, объективно присутствовало. Самоустранение от данных ситуаций, как представляется, приведет к недостаточной обеспеченности охраны общественных отношений, что видится недопустимым.

В таких ситуациях текст уголовного закона дает основания для оценки причиненного вреда как невиновного. По отношению к вменяемому физическому субъекту подобная квалификация совершенно справедлива, однако само общественно опасное событие, вызванное функционированием робота, как таковое не получает правовой оценки и, соответственно, не может быть подвергнуто публичному запретительному воздействию, что влечет невозможность восстановления социальной справедливости и предупреждения причинения вреда. В то же время нет оснований утверждать, что робот, ввиду его повышенной автономности, совершил «преступление». Такой подход фундаментально противоречит сложившейся доктрине уголовного права.

### ОБСТОЯТЕЛЬСТВА, ПОДЛЕЖАЩИЕ САМОСТОЯТЕЛЬНОЙ УГОЛОВНО-ПРАВОВОЙ ОЦЕНКЕ

Возникает ситуация, когда фактически можно выделить две группы обстоятельств, подлежащих уголовно-правовой оценке:

1. Поведение субъекта, способного подлежать уголовной ответственности (человека – производителя (разработчика, создателя) или собственника (пользователя, владельца) автономного робота).

2. Факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота.

Важно отметить, что данное распределение возможно только в случае, если робот является автономным, то есть хотя и взаимодействует с человеком, но обладает возможностью самостоятельного принятия решений и способностью действовать на основании самостоятельно сформулированного поведенческого алгоритма.

Относительно первой группы обстоятельств видится возможным традиционный подход, заключающийся в установлении причастности и виновности лица на общих основаниях. Иными словами, в случае если им не были выполнены юридически обязательные, объективно необходимые и реально возможные действия по предотвращению вреда охраняемым уголовным законом интересам, содеянное бездействие подлежит квалификации по признакам соответствующего состава преступления. В случае если лицо демонстрировало невиновное психическое отношение, оно не подлежит уголовной ответственности ввиду отсутствия в деянии состава преступления.

Вторая группа обстоятельств (факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота) вызывает наиболее противоречивые и неочевидные варианты правовых оценок. Важно, что в условиях стремительного развития цифровых технологий, широкого внедрения робототехнических устройств, комплексов и систем перед уголовным правом сохраняется миссия обеспечения выполнения задач охраны конституционного строя, интересов государства, общества и личности от общественно опасного вреда. Выполнение данной задачи, как представляется, должно предопределять формы и содержание уголовно-правовых институтов. Средства, методы, постулаты и инструменты уголовного права должны быть подчинены задачам охраны общественных отношений, предопределяться ими и видоизменяться при появлении необходимости более продуктивной их защиты. В противном случае средства охраны будут подчинять себе предмет охраны, что видится недопустимым, поскольку предмет охраны имеет наибольшую социальную ценность, для его защиты создаются конкретные инструменты и, соответственно, для его защиты они могут быть изменены. Изложенные соображения мы полагаем в основу дальнейших рассуждений.

Представляется, что процесс функционирования автономного робота является объективно общественно опасным, может причинять существенный вред охраняемым уголовным законом общественным отношениям, ввиду чего требует соответствующих мер социальной защиты публично-правовой природы, достаточных по своему характеру для пресечения и недопущения подобного вреда, эффективной охраны общественных отношений, восстановления социальной справедливости.

В затронутом контексте находим уместным привести справедливые рассуждения Л. М. Прокументова о том, что общественная опасность представляет собой объективную реаль-

ность и не зависит от воли законодателя или правоприменителя [Прокументов, 2009: 18–24].

Принимая во внимание значимость общественных отношений, полагаем, что достижение вышеуказанных целей возможно только уголовно-правовыми средствами. При этом видится, что уголовно-правовая оценка содеянного как преступления невозможна ввиду отсутствия надлежащего субъекта, способного демонстрировать виновное отношение.

Действующее уголовное законодательство и доктрина права предполагают возможным применение мер уголовно-правового воздействия, сходных по характеру правоограничений с наказанием и, соответственно, отражающих адекватную реакцию государства и общества на факт причинения общественно опасного вреда в процессе функционирования автономного робота. По нашему мнению, подобными средствами являются меры уголовно-правового характера. Так, к примеру, принудительные меры медицинского характера применяются при отсутствии преступления (лицо является невменяемым и совершает общественно опасное деяние). Кроме этого, меры уголовно-правового характера могут применяться и наряду с уголовной ответственностью (к примеру, конфискация).

Представляется, что, не входя в обсуждение вопроса о виновности или невиновности надлежащего субъекта в случае причинения вреда автономным роботом, возможно применение к последнему мер уголовно-правового характера.

Утверждая о возможности применения иных мер уголовно-правового характера к автономному роботу, мы не отрицаем возможности привлечения к уголовной ответственности его производителя или собственника, равно как и не отрицаем обратного – невозможности ввиду отсутствия вины. В любом случае поддерживаем суждения исследователей о необходимости проверки наличия вины человека по каждому факту причинения вреда автономным роботом [Некрасов, 2019: 134–140].

Данные две группы обстоятельств (поведение субъекта, способного подлежать уголовной ответственности; факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота) сопряжены друг с другом и требуют самостоятельной уголовно-правовой оценки. Думается, употребление термина «сопряженность» является в данном случае наиболее уместным, поскольку он указывает на существование двух взаимосвязанных, но не однородных деяний, каждое из которых предполагает самостоятельную правовую оценку. К примеру, по мнению В. П. Малкова, в ситуациях, когда одно преступление выступает способом совершения другого [Малков, 1974: 55].

Резюмируя изложенное, приходим к положению, при котором имеет место одно событие, состоящее в действиях или бездействии субъекта, способного подлежать уголовной ответственности, и второе событие – факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота, которые, несомненно, должны подлежать самостоятельной уголовно-правовой оценке.

### ВАРИАНТЫ ПРАВОВОЙ ВЗАИМОСВЯЗИ МЕЖДУ ПОВЕДЕНИЕМ СУБЪЕКТА, СПОСОБНОГО ПОДЛЕЖАТЬ УГОЛОВНОЙ ОТВЕТСТВЕННОСТИ, И ФАКТОМ ПРИЧИНЕНИЯ ВРЕДА В ПРОЦЕССЕ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ АВТОНОМНОГО РОБОТА

Две вышеописанные группы обстоятельств, подлежащих самостоятельной уголовно-правовой оценке (поведение субъекта уголовной ответственности и факт причинения вреда в про-

цессе функционирования автономного робота), могут находиться в следующей правовой взаимосвязи:

1. Лицо совершило преступление, использовав автономного робота при выполнении его объективной стороны преступления. В данном случае лицо осознавало общественную опасность и желало наступления последствий, концентрируя волевые усилия на причинении вреда с использованием автономного робота. Подобное устраняет необходимость оценки второй группы обстоятельств, так как робот выступает в качестве средства совершения преступления. Однако данное положение возможно только в том случае, когда лицо совершило преступление умышленно или по легкомыслию, поскольку обязательным признаком является осознание общественной опасности собственных действий, так как факт причинения вреда автономным роботом прямо детерминирован осознанно-волевым воздействием человека.

2. Субъект виновен в неисполнении обязанности, порожденной его правовой взаимосвязью с автономным роботом, при этом данное неисполнение обязанности состоит в прямой причинно-следственной связи с фактом причинения вреда в процессе функционирования автономного робота. Иными словами, лицо виновно в форме небрежности в факте причинения вреда, данный вред состоит в детерминационной взаимосвязи с неисполнением лицом своей обязанности. Вторая группа обстоятельств, то есть собственно факт причинения вреда, не подлежит самостоятельной правовой оценке, так как автономный робот выступает в качестве средства совершения преступления, вред от которого вызван небрежным виновным отношением человека.

3. Лицо не концентрировало волевых усилий на причинении вреда, не осознавало общественной опасности своих действий (бездействий), однако в отношении него существовало должностное и наличествовала возможность при проявлении необходимой внимательности и предусмотрительности предпринять юридически обязательные для него меры по предотвращению вреда охраняемым уголовным законом интересам. Обязательным признаком и необходимой предпосылкой привлечения лица к уголовной ответственности в данном случае является наличие установленной обязанности субъекта действовать определенным образом, находиться в том или ином состоянии. Только имея такую обязанность, лицо может ее виновно не исполнить, не проявить необходимой внимательности и предусмотрительности. Полагаем, что для эффективной охраны общественных отношений следует выработать соответствующие акты нормативного правового регулирования и корреспондировать их уголовно-правовой нормой, устанавливающей ответственность за неисполнение таких обязанностей. Следует обозначить, что лицо виновно не в факте причинения вреда автономным роботом, а в неисполнении собственной обязанности, при этом указанное неисполнение является самостоятельным событием, то есть не совпадает как таковое с фактом причинения вреда (они могут происходить в разное время и в разных местах). Данные события выступают как сопряженные и подлежат отдельной уголовно-правовой оценке. Субъект – за неисполнение обязанности, а факт причинения вреда – на предмет возможности применения мер уголовно-правового характера. Хотя норма об ответственности за неисполнение субъектом обязанностей, порожденных разработкой или эксплуатированием автономного робота, в настоящее время не предусмотрена, ее выработка видится нам необходимой.

4. Лицо не осознавало общественной опасности своих действий, не предвидело общественно опасных последствий, не концентрировало волевых усилий на причинении вреда посредством использования автономного робота, в отношении лица отсутствовала обязанность действовать определенным образом, соответственно лицо лишено было возможности, при проявлении необходимой внимательности и предусмотрительности предотвратить факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота. Иными словами, поведение субъекта не содержит признаков состава преступления, его осознанно-волевыми или небрежными действиями не был обусловлен факт причинения вреда автономным роботом. Указанный факт оценивается в целях установления наличия оснований для применения к автономному роботу мер уголовно-правового характера.

Для удобства восприятия разместим данную информацию в табличной форме (табл. 1).

Таблица 1

Варианты правовой взаимосвязи между поведением субъекта, способного подлежать уголовной ответственности, и фактом причинения вреда в процессе функционирования автономного робота

Варианты правовой взаимосвязи	Поведение субъекта, способного подлежать уголовной ответственности	Факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота
Вариант 1	Лицо виновно в умышленном или легкомысленном преступлении. Лицо осознавало общественную опасность использования автономного робота в рамках выполнения объективной стороны преступления. Факт причинения вреда прямо детерминирован осознанно-волевым отношением субъекта	Факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота не требует самостоятельной уголовно-правовой оценки (робот выступает в качестве средства совершения преступления)
Вариант 2	Лицо виновно в неисполнении обязанностей, порожденных его правовой взаимосвязью с автономным роботом. Данным деянием (неисполнением обязанности) прямо детерминирован факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота	Факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота не требует самостоятельной уголовно-правовой оценки (робот выступает в качестве средства совершения преступления)
Вариант 3	Лицо виновно в неисполнении обязанностей, порожденных его правовой взаимосвязью с автономным роботом, однако данное неисполнение не состоит в детерминационной взаимосвязи с фактом причинения вреда в процессе функционирования автономного робота	Оценивается наличие оснований для применения в отношении автономного робота мер уголовно-правового характера

Варианты правовой взаимосвязи	Поведение субъекта, способного подлежать уголовной ответственности	Факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота
Вариант 4	Поведение субъекта характеризуется как невиновное (лицо не привлекается к уголовной ответственности)	Оценивается наличие оснований для применения в отношении автономного робота мер уголовно-правового характера

Приведенные выше рассуждения позволяют утверждать, что в качестве оснований для применения мер уголовно-правового характера в отношении автономных роботов выступает наличие в компьютерной программе автономного робота элементов цифрового кода, вызвавших факт причинения вреда в процессе его функционирования. При этом указанный элемент компьютерной программы не образован виновным поведением человека.

В первом из описанных вариантов правовой взаимосвязи оба анализируемых события совпадают, факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота прямо детерминирован осознанно-волевыми усилиями человека, который понимал общественную опасность своих действий. Автономный робот выступает исключительно в качестве средства совершения преступления.

Во втором варианте правовой взаимосвязи факт причинения вреда и преступление, совершенное субъектом, также тождественны. Однако преступление, в свою очередь, состоит в неисполнении субъектом обязанности при наличии в своей совокупности признаков должностования и возможности. Факт причинения вреда в данном случае детерминирован небрежным отношением субъекта к исполнению обязанности. Важно обозначить, что лицо не осознает общественной опасности своих действий: более того, субъект не только не концентрирует свои волевые усилия на причинении вреда, но и не проявляет волевое отношение к его предвидению. Вред в описываемой ситуации прямо детерминирован неисполнением обязанности и самостоятельной правовой оценке не подлежит.

В третьем варианте рассматриваемой правовой взаимосвязи видится возможным применение к роботу мер уголовно-правового характера наряду с уголовной ответственностью надлежащего субъекта, который виновен в неисполнении обязанности, вызванной его правовой связью с роботом. Различие со вторым вариантом состоит в том, что вышеуказанное неисполнение обязанности не состоит в прямой причинно-следственной связи с фактом причинения вреда в процессе функционирования автономного робота.

В четвертом варианте правовой взаимосвязи поведение лица характеризуется как невиновное, то есть оно не совершало умышленных или легкомысленных действий, в ходе которых используемым им автономным роботом был причинен вред в отношении субъекта, либо отсутствовала обязанность действовать или бездействовать определенным образом, либо лицо ее надлежащим образом исполнило, однако по не зависящим от него обстоятельствам автономный робот причинил вред. Таким образом, лицо не привлекается к уголовной ответственности, а в отношении автономного робота инициируется процедура применения мер уголовно-правового характера.

#### СУЩНОСТЬ И ЦЕЛИ МЕР УГОЛОВНО-ПРАВОВОГО ХАРАКТЕРА, ПРИМЕНЯЕМЫХ В ОТНОШЕНИИ АВТОНОМНЫХ РОБОТОВ

Сам факт применения данных мер уголовно-правового характера в отношении автономного робота не означает признания робота «квазисубъектом» уголовной ответственности, он отражает объективную необходимость защиты государства и общества от действий таких роботов. Изложенное предопределяет содержание указанных мер – они должны позволять устранять общественную опасность, исходящую от самого робота, ликвидировать причину, обусловившую причинение вреда в процессе его функционирования. В данном контексте не принципиально, в каких формах эти меры будут существовать (уничтожение, помещение на хранение, перепрограммирование, деактивация, разбор на составные части и т. д., и т. п.), важно обеспечение при их реализации устранения угрозы, исходящей от робота.

Таким образом, формы реализации мер уголовно-правового характера, применяемых в отношении автономных роботов, находятся в прямой причинной зависимости с тем фактором (технологическим недостатком, ошибкой цифрового кода компьютерной программы, недостаточной чувствительностью датчиков и т. д., и т. п.), который повлек причинение вреда в процессе функционирования такого робота.

Важно дополнительно отметить, что способность к совершению любых действий приобретает роботом только ввиду наличия компьютерной программы, именно она содержит алгоритмы, реализует которые робот совершает определенные механические действия либо иные манипуляции. В отсутствие программной составляющей робот не может быть использован как автономное устройство. В этой связи именно наличием компьютерной программы предопределяется потенциальная общественная опасность функционирования робота, недостатки программного, а не аппаратного компонента могут привести к релевантным с точки зрения уголовного права отклонениям в процессе функционирования автономного робота.

Из изложенного следует тезис о том, что принудительное воздействие мер уголовно-правового характера должно концентрироваться на программной составляющей робота. В случае если причинение вреда было обусловлено конструктивными, производственными, рецептурными, технологическими и иными недостатками, имевшими место при разработке и создании (производстве) робота, вопрос о применении мер уголовно-правового характера видится необоснованным, поскольку подобные недостатки однозначно охватывались сознанием лиц, ответственных за соответствующие производственные процессы.

#### ВОПРОСЫ РЕАЛИЗАЦИИ МЕР УГОЛОВНО-ПРАВОВОГО ХАРАКТЕРА, ПРИМЕНЯЕМЫХ В ОТНОШЕНИИ АВТОНОМНЫХ РОБОТОВ

В затронутом контексте следует учитывать, что компьютерная программа, примененная при разработке и создании (производстве) робота может содержать открытый или закрытый цифровой код. В первом случае, когда цифровой код открытый, все его элементы поддаются непосредственному изучению, соответственно, предполагается возможным проведение дефектоскопического исследования и выявления ошибок (недекларируемых возможностей, уязвимостей), которые привели к наступлению общественно опасного по-



следствия в процессе функционирования робота. В противоположенной ситуации, когда цифровой код компьютерной программы закрытый и не поддается прочтению (защищен, например, средствами криптографической защиты информации, доступ к нему возможен только при наличии соответствующих ключей дешифрования), выявление в нем недостатков представляется затруднительным. Применительно к компьютерной программе с закрытым цифровым кодом рассуждать об изменениях возможно только в том случае, когда разработчик (создатель, производитель) предоставит соответствующие ключи дешифрования.

В рассуждениях на тему реализации мер уголовно-правового характера в отношении автономных роботов мы исходим из того, что их окончательной целью следует считать устранение общественной опасности процесса функционирования робота, устранения причин и условий, обусловивших причинение им вреда. При этом представляется, что для такого устранения не во всех случаях возможно применение физического уничтожения автономного робота, так как, во-первых, в случае наличия недостатков в цифровом коде компьютерной программы, используемой для обеспечения функционирования автономного робота, поддающихся исправлению посредством внесения изменения в его код, уничтожение устройства видится нецелесообразным как с экономических позиций, так и из соображений соразмерности недостатков и применяемых мер; во-вторых, уничтожение аппаратной составляющей автономного робота, несобственной самостоятельно обусловить причинение вреда, представляется необоснованным и неконструктивным как таковое.

Помимо изложенного, думается, что определение применяемых к автономному роботу уголовно-правовых мер воздействия невозможно без учета общественной опасности вреда, причиненного в процессе его функционирования. В доктрине сложилось устойчивое мнение о том, что общественная опасность обладает качественной и количественной характеристикой [Барышева, Грачева, Есаков, 2019: 60]. Качественная характеристика – направленность деяния на охраняемые уголовным законом общественные отношения, причиненный им вред. Количественная характеристика – степень общественной опасности, зависящая от широкого перечня факторов: характера и величины причиненного вреда, обстановки его наступления и т. д. При этом, как справедливо отмечается Ю. Е. Пудовочкиным, общественная опасность проявляется не только в наступлении вреда, но и в создании непосредственной угрозы его наступления [Пудовочкин, 2009: 24].

Релевантная зависимость общественной опасности и применяемых мер публично-пенитенциарного воздействия отражена в ст. 15 УК РФ, содержащей классификацию преступлений. Данная корреляция неоднократно находила свое отражение в научной дискуссии, в частности, в трудах Т. Д. Устиновой [Устинова, 2015: 63–72]. Безусловно, факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота не является преступлением ввиду отсутствия надлежащего субъекта. Однако корреляция законодательной оценки общественной опасности и санкции видится достаточно интересной и может быть заимствована для целей настоящего исследования.

Исходя из того, что цифровой код, используемый в компьютерной программе автономного робота, может быть либо различным образом изменен, либо удален с носителя цифровой информации, представляется, что меры уголовно-правового характера могут состоять из двух вышеуказанных действий.

Первое из них – изменение цифрового кода компьютерной программы (т. е. перепрограммирование) – должно иметь своим результатом устранение таких элементов кода, в результате реализации которых был причинен вред. В данном случае представляется принципиальным то обстоятельство, что для применения данной меры цифровой код должен поддаваться прочтению. Сообразно этому в тех случаях, когда при создании компьютерной программы автономного робота использовался закрытый код, применение подобной меры невозможно, за исключением случаев, когда разработчик (создатель, производитель) автономного робота окажет содействие посредством предоставления ключа дешифрования к данному цифровому коду компьютерной программы автономного робота.

Второе из предлагаемых действий – уничтожение – представляется возможным сформулировать как приведение цифрового кода компьютерной программы в непригодное для использования состояние, при котором исключается возможность его восстановления. Данная мера может реализовываться как посредством полного стирания цифрового кода компьютерной программы, так и в необходимых случаях путем уничтожения материальных носителей цифровой информации.

Факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота не всегда может быть сопряжен с совершением преступления, однако классификация законодательного описания характера и степени общественной опасности, изложенная в ст. 15 УК РФ, может быть заимствована посредством аналогии. Следует учесть, что сам факт вреда может содержать только объективные признаки состава преступления, соответственно при описании порядка применения мер следует ссылаться не на преступление, а на те объективные признаки, которые наличествуют в факте причинения вреда и описаны в составе преступления, так как только в отношении последнего имеет место классификация общественной опасности. Таким образом, порядок определения вида меры можно описать следующим образом: «В случае если факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота содержит объективные признаки преступления небольшой или средней тяжести, к нему применяется перепрограммирование».

Представляется, что существующее уголовное законодательство демонстрирует определенные различия между преступлениями небольшой и средней тяжести и тяжкими, и особо тяжкими. Подобное различие проявляется, к примеру, в невозможности применения положений гл. 11 УК РФ «Освобождение от уголовной ответственности», в случае если лицо совершило тяжкое или особо тяжкое преступление. Подобное разграничение демонстрируется и в уголовно-процессуальном законодательстве. Так, к примеру, сумма залога по уголовным делам о преступлениях небольшой или средней тяжести не может быть менее 50 тысяч рублей, а по уголовным делам о тяжких и особо тяжких преступлениях – менее 500 тысяч рублей. Таким образом, законодатель демонстрирует различные подходы к оценке общественной опасности данных категорий преступлений.

Исходя из изложенного, представляется возможным применение перепрограммирования в случае, если факт причинения вреда в процессе функционирования автономного робота содержит объективные признаки преступлений небольшой или средней тяжести, а уничтожения, соответственно, при наличии объективных признаков тяжких и особо тяжких преступлений.

## ОСНОВНЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ И ВЫВОДЫ

Комплексно анализируя изложенное, преследуя цель наиболее полного и всестороннего решения задач УК РФ, адаптации существующих уголовно-правовых средств к тенденциям динамично прогрессирующих цифровых технологий, находим возможным в обозримом будущем при достижении технологической сингулярности и появлении автономных роботов стимулировать дополнение Общей части УК РФ следующими положениями:

«Глава 15.3 Меры уголовно-правового характера, применяемые в отношении автономных роботов

Статья 104.6 Основания применения мер уголовно-правового характера в отношении автономных роботов

Основанием применения мер уголовно-правового характера в отношении автономных роботов является наличие в компьютерной программе автономного робота элементов цифрового кода, вызвавших факт причинения вреда охраняемым уголовным законом интересам в процессе его функционирования.

Элементы цифрового кода компьютерной программы автономного робота, вызвавшие факт причинения вреда охраняемым уголовным законом интересам в процессе его функционирования, не должны быть образованы виновным поведением человека.

Статья 104.7 Общие условия мер уголовно-правового характера, применяемых в отношении автономных роботов

Меры уголовно-правового характера, применяемые в отношении автономных роботов, в процессе функционирования которых был причинен вред охраняемым уголовным законом интересам, являются адекватным отражением реакции государства и общества на возможность причинения им такого вреда.

Меры уголовно-правового характера, применяемые в отношении автономных роботов, в процессе функционирования которых был причинен вред охраняемым уголовным законом интересам, не являются альтернативой уголовной ответственности и направлены на обеспечение осуществления задач настоящего Кодекса.

В случае если факт причинения вреда охраняемым уголовным законом интересам имел место в процессе функционирования автономных роботов, имеющих промышленное производство, и было установлено наличие ошибок, недекларированных возможностей и (или) уязвимостей цифрового кода компьютерной программы, предназначенной для функционирования автономных роботов, осуществляется отзывная кампания всей серии указанных роботов для проведения оценки их соответствия требованиям информационной безопасности.

В случае если в процессе функционирования автономного

робота, ранее подвергавшегося мере уголовно-правового характера в виде перепрограммирования, вновь был причинен вред охраняемым уголовным законом интересам, к нему применяется уничтожение.

Статья 104.8 Виды мер уголовно-правового характера, применяемые в отношении автономных роботов

1. К автономным роботам могут применяться следующие меры уголовно-правового характера:

- а) перепрограммирование;
- б) уничтожение.

2. Перепрограммирование есть процесс внесения изменений в цифровой код компьютерной программы автономного робота, в результате которого устраняются элементы цифрового кода, вызвавшие причинение вреда охраняемым уголовным законом интересам в процессе функционирования автономного робота.

3. Уничтожение есть процесс приведения цифрового кода компьютерной программы автономного робота в непригодное для использования состояние, при котором исключается возможность восстановления цифрового кода.

Статья 104.9 Порядок определения вида мер уголовно-правового характера, применяемых в отношении автономных роботов

При решении вопроса об определении вида мер уголовно-правового характера, применяемых в отношении автономных роботов, в процессе функционирования которых был причинен вред охраняемым уголовным законом интересам, должны учитываться характер и степень общественной опасности данного вреда.

1. В случае если факт причинения вреда охраняемым уголовным законом интересам в процессе функционирования автономного робота содержит объективные признаки преступления небольшой или средней тяжести, к нему применяется перепрограммирование.

С учетом обстоятельств указанного факта причинения вреда охраняемым уголовным законом интересам суд может применить к автономному роботу уничтожение с указанием мотивов принятого решения.

2. В случае если факт причинения вреда охраняемым уголовным законом интересам в процессе функционирования автономного робота содержит объективные признаки тяжкого или особо тяжкого преступления, к нему применяется уничтожение».

*Статья проверена программой «Антиплагиат». Оригинальность 89,55%.*

*Рецензент: Бикеев Игорь Измаилович, Первый проректор, проректор по научной работе, профессор кафедры уголовного права и процесса, доктор юридических наук, профессор, заслуженный юрист Республики Татарстан, Казанский инновационный университет имени В. Г. Тимирязова.*

## Список литературы:

1. Соменков С.А. Искусственный интеллект: от объекта к субъекту? // Вестник Университета имени О.Е. Кутафина (МГЮА). 2019. № 2 (54). С. 75–85.
2. Гаджиев Г.А. Является ли робот-агент лицом? (Поиск правовых форм для регулирования цифровой экономики) // Журнал российского права. 2018. № 1 (253). С. 15–30.

## Reference list:

1. Somenkov S.A. Artificial intelligence: from object to subject? Vestnik Universiteta imeni O.E. Kutafina (MGYUA), 2019, no. 2 (54), pp. 75–85.
2. Gadzhiev G.A. Is a robot agent a person? (Search for legal forms for regulating the digital economy). Journal of Russian Law, 2018, no. 1 (253), pp. 15–30.

3. Бегишев И.Р. Об обороте роботов, их составных частей (модулей) (инициативный проект федерального закона). Казань: Изд-во «Познание» Казанского инновационного университета, 2021. 28 с.
4. Грачева Ю.В., Арямов А.А. Роботизация и искусственный интеллект: уголовно-правовые риски в сфере общественной безопасности // Актуальные проблемы российского права. 2020. Т. 15. № 6 (115). С. 169–178.
5. Бегишев И.Р., Хисамова З.И. Искусственный интеллект и уголовный закон. М.: Проспект, 2021. 192 с.
6. Попондопуло В.Ф. Система общественных отношений и их правовые формы (к вопросу о системе права) // Известия высших учебных заведений. Правоведение. 2002. № 4 (243). С. 78–101.
7. Дорогин Д.А., Пудовочкин Ю.Е. Учение о преступлении и о составе преступления: учебное пособие. М.: Изд-во Российского государственного университета правосудия, 2017. 224 с.
8. Пудовочкин Ю.Е. Меры уголовно-правового характера и уголовная ответственность: научная дискуссия и поиск решения // Пенитенциарная наука. 2020. Т. 14. № 4 (52). С. 460–473.
9. Гузеева О.С. Общественная опасность преступления: конституционно-правовой и уголовно-правовой анализ // Lex russica (Русский закон). 2021. № 3 (172). С. 95–106.
10. Лаптев В.А. Понятие искусственного интеллекта и юридическая ответственность за его работу // Право. Журнал Высшей школы экономики. 2019. № 2. С. 79–102.
11. Прокументов Л.М. Общественная опасность как основание криминализации (декриминализации) деяния // Вестник Воронежского института МВД России. 2009. № 4. С. 18–24.
12. Некрасов В.Н. Уголовная ответственность роботов: актуальные проблемы и направления дальнейшего развития // Государство и право. 2019. № 5. С. 134–140.
13. Малков В.П. Совокупность преступлений: вопросы квалификации и назначения наказания. Казань: Изд-во Казанского университета, 1974. 307 с.
14. Барышева К.А., Грачева Ю.В., Есаков Г.А. и др. Комментарий к Уголовному кодексу Российской Федерации (постатейный). под ред. Г.А. Есакова. 8-е изд., перераб. и доп. М.: Проспект, 2019. 752 с.
15. Пудовочкин Ю.Е. Учение о составе преступления: учебное пособие. М.: Юрлитинформ, 2009. 247 с.
16. Устинова Т.Д. Общественная опасность и ее влияние (учет) при конструировании норм Общей части УК РФ // Lex russica (Русский закон). 2015. Т. 100. № 3. С. 63–72.
3. Begishev I.R. On the turnover of robots, their components (modules) (initiative draft of the federal law). Kazan: Kazan Innovation University, 2021. 28 p.
4. Gracheva Yu.V., Aryamov A.A. Robotization and artificial intelligence: criminal and legal risks in the sphere of public safety. Aktual'nye problemy rossijskogo prava, 2020, vol. 15, no. 6 (115), pp. 169–178.
5. Begishev I.R., Khisamova Z.I. Artificial intelligence and criminal law. Moscow: Prospekt, 2021. 192 p.
6. Popondopulo V.F. System of social relations and their legal form (on the right). Izvestiya vysshih uchebnyh zavedenij. Pravovedenie, 2002, no. 4 (243), pp. 78–101.
7. Dorogin D.A., Pudovochkin Yu.E. The doctrine of crime and the composition of crime: a textbook. Moscow: Russian State University of Justice, 2017. 224 p.
8. Pudovochkin Yu.E. Criminal law measures and criminal liability: scientific discussion and searching for a solution. Penitenciarная nauka, 2020, vol. 14, no. 4 (52), pp. 460–472.
9. Guzeeva O.S. Social danger of the crime: constitutional law and criminal law study. Lex russica, 2021, no. 3 (172), pp. 95–106.
10. Laptev V.A. The concept of artificial intelligence and legal responsibility for its work. Pravo. Zhurnal Vysshej shkoly ekonomiki, 2019, no. 2, pp. 79–102.
11. Prozumentov L.M. Public danger as a basis for criminalization (decriminalization) of an act. Vestnik Voronezhskogo instituta MVD Rossii, 2009, no. 4, pp. 18–24.
12. Nekrasov V.N. Criminal liability of robots: current problems and directions for future development. Gosudarstvo i pravo, 2019, no. 5, pp. 134–140. (In Russ.).
13. Malkov V.P. The totality of crimes: issues of qualification and sentencing. Kazan: Kazan University Press, 1974. 307 p.
14. Barysheva K.A., Gracheva Yu.V., Esakov G.A. [et al.]. Commentary to the Criminal Code of the Russian Federation (article by article). Moscow: Prospekt, 2019. 752 p.
15. Pudovochkin Yu.E. The doctrine of the composition of crime: a textbook. Moscow: Yurilitinform, 2009. 247 p.
16. Ustinova T.D. Public danger and its influence (consideration) in construction of the norms of the general part of the criminal code of the Russian Federation. Lex russica, 2015, vol. 100, no. 3, pp. 63–72.

Статья поступила в редакцию 17.05.2021, принята к публикации 07.06.2021  
The article was received on 17.05.2021, accepted for publication 07.06.2021

#### ИНФОРМАЦИЯ ОБ АВТОРЕ

**Бегишев Ильдар Рустамович**, кандидат юридических наук, заслуженный юрист Республики Татарстан, старший научный сотрудник Казанского инновационного университета имени В.Г. Тимирязова, г. Казань, Российская Федерация, <https://orcid.org/0000-0001-5619-4025>, Web of Science Researcher ID: T-2409-2019, Scopus Author ID: 57205305394, eLIBRARY Author ID: 595003, e-mail: [begishev@mail.ru](mailto:begishev@mail.ru)

#### INFORMATION ABOUT THE AUTHOR

**Ildar R. Begishev**, Cand. Sci. (Law), Honored Lawyer of the Republic of Tatarstan, Senior Researcher, Kazan Innovative University named after V. G. Timiryasov, Kazan, Russian Federation, <https://orcid.org/0000-0001-5619-4025>, Web of Science Researcher ID: T-2409-2019, Scopus Author ID: 57205305394, eLIBRARY Author ID: 595003, e-mail: [begishev@mail.ru](mailto:begishev@mail.ru)