



Medieninformation

Entscheidungen digitaler autonomer Systeme: Empfehlen sich Regelungen zu Verantwortung und Haftung?

Abteilung Zivilrecht: Aus den Diskussionen am Donnerstag

Die Diskussionen vom 22.09.2022 setzen die Diskussionen vom Vortag fort. Die Medieninformation zu diesen finden Sie [hier](#).

Bonn, 22.09.2022 – Am zweiten Tag der Diskussion kristallisiert sich heraus, dass die Einführung einer verschuldensunabhängigen Gefährdungshaftung, sowohl von Herstellern, als auch von Betreibern von autonomen Systemen, der zentrale Streitpunkt bleibt.

Gutachter Prof. Dr. Zech hebt hervor, dass die von ihm geforderte echte Gefährdungshaftung des Herstellers gerade keinen Produktfehler, also keine Pflichtverletzung, verlange. Es solle auch dann für Rechts- und Rechtsgutsverletzungen gehaftet werden, wenn kein ursächlicher Fehler im System gefunden werden kann. Allerdings müsse sich die spezifische „Autonomiegefahr“ der Systeme realisieren. Eine derart weite Haftung würde – in Verbindung mit dem Kostendruck einer Versicherungspflicht – den besten Anreizmechanismus schaffen. „Gefährdungshaftung als Instrument einer Risikosteuerung durch die invisible hand.“ Dies sei aber nur für Systeme in Hochrisikobereichen angemessen.

Gegen eine Anbindung an ein spezielles KI- oder Autonomierisiko wendet Prof. Dr. Thomas Riehm jedoch ein, dass dieses sich kaum rechtssicher definieren lasse. Damit scheidet für ihn eine Gefährdungshaftung des Herstellers aus und es sei besser, sich auf eine Haftung für Pflichtverletzungen mit einem weiten Pflichtverletzungsmaßstab und einer Beweislastumkehr zu beschränken. Es

Verantwortlich: Die Presseleitung
Direktor des AG Dr. Georg Gebhardt, Hameln
Richter am LG Dr. Christopher Sachse, LL.M., Hamburg
Ltd. Regierungsdirektor Torben Wiegand, Hamburg



könne gut an einen objektiven Maßstab, wie etwa an die StVO für autonome Fahrzeuge, angeknüpft werden.

Dieser Kritik schließt sich Prof. Dr. Rüdiger Wilhelmi an und bemängelt, man versuche das Beweisproblem bei autonomen Systemen mit einer Gefährdungshaftung zu lösen. Sachdienlicher sei eine Beweislastumkehr: „Wenn ich mich entschieden habe, eine black box zu verwenden, muss ich dieses Problem tragen.“

Ann-Kristin Mayrhofer von der LMU München versucht, das spezifische Autonomierisiko hinsichtlich der Unberechenbarkeit und Unvorhersehbarkeit der Entscheidungsfindung zu konkretisieren. Genau dort, wo sich kein eindeutiger Programmierfehler finden ließe, liege doch die besondere Gefahr der selbstlernenden KI. Zech stimmt dem zu und warnt davor, das sektorspezifische Risiko mit dem spezifischen Risiko der KI an sich zu verwechseln. Doch auch die Befürworter einer Gefährdungshaftung für Hersteller sehen die Notwendigkeit für Einschränkungen. Prof. Dr. Ina Ebert sagt dazu: „Es wäre mit Kanonen auf Spatzen geschossen, wenn jede noch so kleine KI, die einen kleinen Vermögensschaden verursachen könnte, der Gefährdungshaftung unterworfen wird.“

Ein weiteres Problemfeld zeigt sich in der Zuständigkeit des Deutschen Gesetzgebers im Verhältnis zur Europäischen Union. Gutachter Zech sieht allenfalls die Möglichkeit für eine enge sektorspezifische Gefährdungshaftung auf nationaler Ebene.

Danach richtet sich die Debatte auf die Haftung des Betreibers von autonomen Systemen. Zur Rechtfertigung einer Gefährdungshaftung des Betreibers argumentiert Riehm: „Die Kontrollmöglichkeiten des Betreibers sind nicht klein zu reden, dieser beherrscht nämlich die Risikoquantität.“ Er schalte das Gerät nicht nur an und aus, sondern bestimme die maßgeblichen Rahmenbedingungen des Einsatzes.



Bei der Gefährdungshaftung der Betreiber von KI sei laut Zech das Zentralproblem, dass – anders als beim Hersteller – Einfluss auf das System und Sachkunde über dieses nicht zwingend gegeben sein müsse. Dem hält Riehm entgegen, dass eine Haftung des Betreibers nicht auf der Einflussmöglichkeit, sondern auf dem wirtschaftlichen Nutzen beruhe, den dieser aus dem Betrieb des Systems ziehe.

Die Beschlüsse der Abteilung finden Sie [hier](#).