

Aula 7 Teoria económica da Responsabilidade civil (“tort”) I

4. Teoria económica da responsabilidade civil extra-contratual (“tort”)

4.1 Uma visão geral da teoria da responsabilidade.

4.2 Precaução sem responsabilidade e com responsabilidade incondicional: acidentes unilaterais e bilaterais

4.3 Incentivos sob regras de negligência

4.4 Precaução e níveis de actividade

1

Bibliografia

⌘ Obrigatória:



Cooter e Ulen cap 5 (2014) ou cap. 8 (2004)

⌘ Complementar:

⌘ Rodrigues, V. (2007) cap. 3 Acidentes

⌘ Shavell, caps. 8, 9 e 10.

⌘ Clássicos:

⌘ A origem deste ramo da análise económica do direito deve-se em muito à obra pioneira de Guido Calabresi “The Costs of Accidents” (1970)

2

4.1 Uma visão geral da teoria da responsabilidade civil .

A delimitação da área de **propriedade, contratos** e “**acidentes**” (responsabilidade civil extra-contratual) nem sempre é clara. Ela é clássica no *direito comum* anglo-saxónico, mas não no direito civil continental europeu.

A discussão de alguns **exemplos** ajuda à clarificação:

1- Num bar o Manuel insulta o João e agride-o no nariz. O João processa o Manuel por danos à sua reputação e ao seu nariz.

2 – Em campanha eleitoral, um candidato do Partido A acusa a candidata e, ao tempo, Presidente da Câmara do Partido B, de corrupção. A Presidente da CM põe um processo por difamação. O candidato defende-se ao abrigo da liberdade de expressão.

3 – Aditivos colocados na gasolina, diminuem a performance de motores e estragam alguns carros. Os seus proprietários processam a companhia.

Será que estes casos podem ser classificados e abordados no âmbito da teoria dos contratos ?
E no da teoria da propriedade?

Porquê?

3

4.1 Uma visão geral da teoria da responsabilidade civil .

O ramo do **direito de propriedade** (“direito das coisas” no Código Civil) pretende facilitar a cooperação e promover a eficiência ao definir direitos de forma clara. (Se os custos de transacção forem baixos interferências externas com os direitos serão voluntariamente dirimidas).

O ramo do **direito dos contratos** (“direito das obrigações” no Código Civil) pretende facilitar a cooperação ao estabelecer contratos credíveis.

O ramo do direito da **responsabilidade civil extra-contratual**, lida com externalidades (“acidentes”) e o uso de *regras de responsabilidade (liability rules)*, pretende levar a comportamentos eficientes *quando os custos de transacção são elevados*.

Nota: O que aconteceria se os custos de transacção fossem baixos?

4

4.1 Uma visão geral da teoria da responsabilidade civil .

Para haver *responsabilidade civil* numa relação entre dois agentes (o queixoso e o arguido), ou seja para que haja lugar a compensação, é necessário que haja:

1- Dano (*harm*) – O queixoso deve ter sofrido uma diminuição de bem-estar.

2- Relação de Causalidade – O acto ou ausência de acto do réu deve ter provocado o dano.

3 – Quebra de Dever – O acto, ou sua ausência, deve constituir quebra de dever ao queixoso por parte do arguido.

Há danos materiais e imateriais, há compensações perfeitas (repõe-se o nível de bem estar inicial) e imperfeitas.

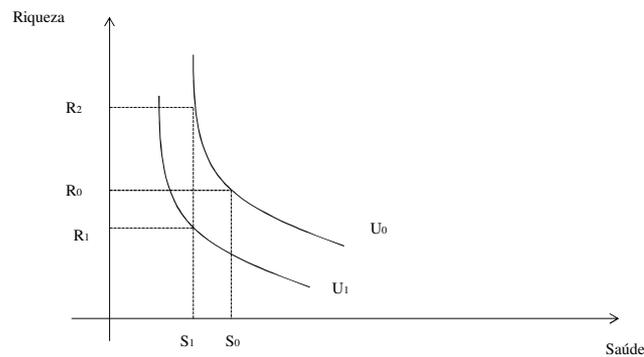
A **causalidade** deve ser *próxima* e identificável no meio de outros factores.

Um **teste de causalidade** é: e se não tivesse havido a acção x , teria havido o dano D à mesma?

A **compensação** em geral nunca é perfeita (interpretar fig. 8.1, pg.212).

5

4.1 Uma visão geral da teoria da responsabilidade civil .



A **compensação perfeita e imperfeita** (fig 1 Cooter e Ulen da pag 179 (2014) ou fig. 8.1, pg.212 (2004)).

6

4.1 Uma visão geral da teoria da responsabilidade civil .

A quebra do dever, remete para a ideia de *precaução razoável*, e da possível **negligência** na actividade do arguido (em acidentes unilaterais) ou do arguido e do queixoso (em acidentes bilaterais).

A **precaução** pode ser uma **variável discreta** e dicotómica (pôr ou não cinto; praia vigiada ou não) ou pode ser uma **variável contínua** (níveis de atenção na condução)

A **negligência**, quando a precaução é contínua, pressupõe a existência de um nível de **precaução padrão**, abaixo do qual o comportamento é *negligente* e acima do qual o comportamento é *não negligente*.

Convém distinguir entre **acidentes “unilaterais”** em que só o causador do acidente é que toma uma acção em que pode ser mais ou menos cauteloso (precauído) e



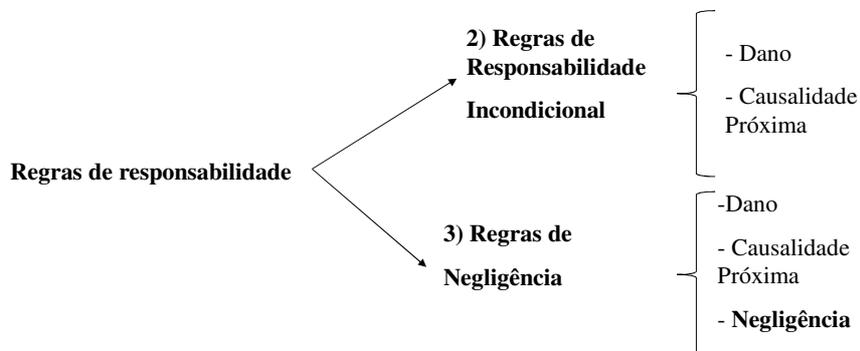
De acidentes bilaterais em que ambas as partes podem tomar acções, nomeadamente de precaução.



7

4.1 Uma visão geral da teoria da responsabilidade civil .

1) Regra de Não Responsabilidade



8

4.1 Uma visão geral da teoria da responsabilidade civil .

O objectivo da teoria económica da responsabilidade civil é analisar os efeitos nos incentivos de **diferentes regras de responsabilidade civil**. A análise pode ser **positiva** (efeitos nos comportamentos dos agentes) ou **normativa** (escolha da regra óptima em termos de maximizar a eficiência).

Os modelos de análise podem ser mais simples ou complexos. O modelo inicial (simples) considera que:

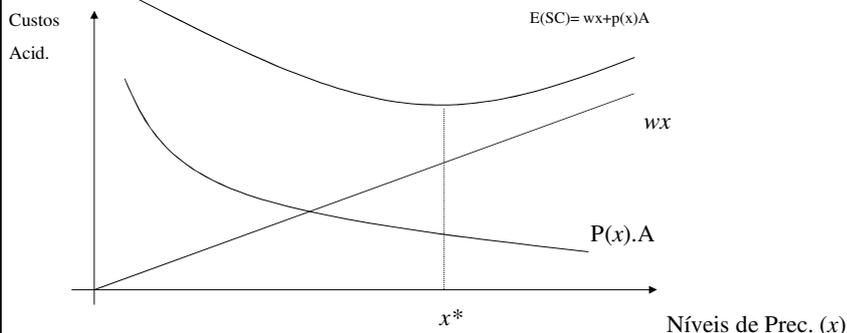
- 1 - A única variável que afecta a probabilidade de acidente (p) é o nível de precaução (x).
- 2 - Só há dois tipos de custos nos acidentes: os **danos** (A) provocados pelo que provocou o acidente na "vítima" e os **custos de precaução** (wx).
- 3 - Não há outros custos sociais (nem custos administrativos, nem danos sobre terceiros)
- 4 - Não há seguros a cobrir o risco envolvido.

O objectivo da selecção da regra de responsabilidade, é o de escolher a regra que leva os agentes a minimizarem os custos totais esperados dos acidentes. ($\min \{p(x).A+wx\}$).

9

4.1 Uma visão geral da teoria da responsabilidade civil .

O objectivo da regra de responsabilidade é criar os incentivos correctos para se alcançar o **nível óptimo de precaução (x*)**. O nível óptimo de precaução **x*** é o que *minimiza os custos totais esperados dos acidentes* (verifica-se quando $w=-p'(x^*).A$)



No nível óptimo... $w = -p'(x^*).A$

...o custo marginal social da precaução = benefício marginal social da prec (redução no valor esperado dos danos)

10

4.2 Precaução sem responsabilidade e com responsabilidade estrita.

1-A regra de ***não responsabilidade (no liability)*** é a regra implícita quando a lei não cobre um dado risco, ou pode ser uma **regra explícita que isenta o causador do acidente** de qualquer responsabilidade, pelo que ele não terá incentivos para ser precavido.

A vítima internaliza os custos e benefícios marginais da precaução, dando-lhe incentivos ótimos para uma precaução eficiente. **A regra da não responsabilidade leva à precaução eficiente caso só a vítima é que possa tomar precaução.**

Analiticamente, seja,

v – subscrito para vítima

w_v : custo unitário da precaução para a vítima.

Facilmente se verifica que o valor esperado dos custos para a vítima é dado pelo custo de precaução da vítima mais o valor esperado do acidente :

$$E(Cv) = w_v x_v + p(x_v) \cdot A:$$

Pelo que a precaução da vítima será ótima (x_v^) quando o custo marginal para a vítima iguale o benefício marginal $w_v = -p'(x_v) \cdot A$*

11

4.2 Precaução sem responsabilidade e com responsabilidade estrita.

2. A regra de ***responsabilidade incondicional com compensação perfeita por danos (strict liability with perfect compensation)*** atribui toda a responsabilidade dos danos ao causador do acidente.

A regra da responsabilidade incondicional leva à precaução eficiente do causador do acidente. De facto este internaliza os custos e benefícios marginais da precaução, dando-lhe incentivos ótimos para uma precaução eficiente. Já a “vítima” tem incentivos nulos para se precaver pois com compensação total é “indiferente” caso haja ou não acidente.

A regra da responsabilidade estrita com compensação total de danos leva à precaução eficiente caso só o causador do acidente é que possa tomar precaução

Facilmente se verifica que o valor esperado dos custos (com compensação) para a vítima é dado por:

$$E(Cv) = w_v x_v + P(x_v) \cdot A - P(x_v) D, \text{ com } D = A, \quad E(Cv) = w_v x_v$$

Pelo que a precaução da vítima será ótima (x_v^) para $x_v = 0$*

12

4.2 Precaução sem responsabilidade e com responsabilidade estrita.

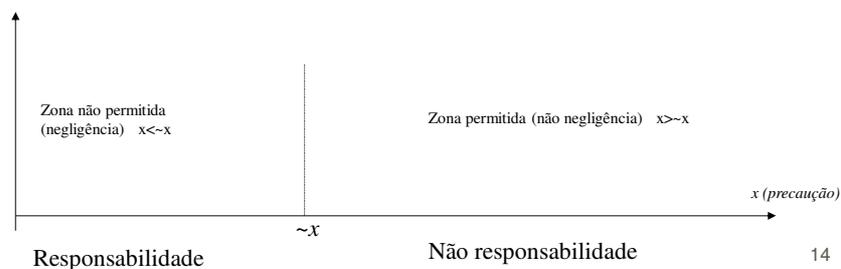
A regra de *não responsabilidade* e *responsabilidade incondicional com compensação perfeita por danos* (*strict liability with perfect damages*) são **casos limite** que só são eficientes em situações unilaterais limite, respectivamente quando só a vítima ou só o causador do acidente podem tomar medidas de precaução (acidentes “unilaterais”).

Caso haja situações de **precaução bilateral** nenhuma das regras é eficiente. Este dilema, da ineficiência de ambas as regras com precaução bilateral é resolvido com a **regra da negligência**.

13

4.3 Incentivos sob regras de negligência.

Uma regra de negligência impõe um **padrão legal de cuidado ou precaução** ($\sim x$) que os agentes devem cumprir para evitar a responsabilidade civil. Ela existirá se houver negligência.

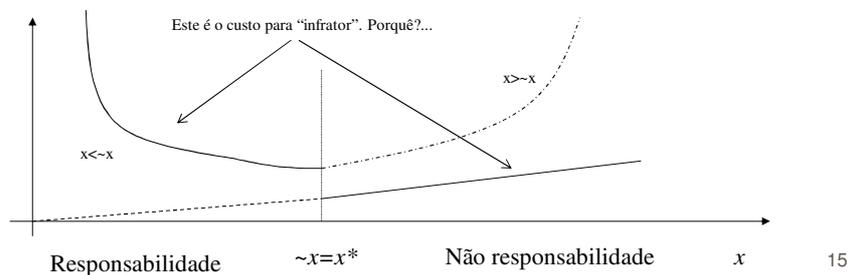


14

4.3 Incentivos sob regras de negligência.

3) Com **regra de negligência** e se a lei estabelecer um **padrão eficiente de precaução/qualidade** ($\sim x = x^*$) então o nível de negligência de equilíbrio por *parte do infractor* é o nível eficiente. A fig 4 (2014, p.195) ou 8.4 (2004, pg. 327) mostra a função custo para o “infractor”. É mínimo para $x = x^*$ (vizinh. positiva).

Dado o comportamento do infractor (se $x > \sim x$), não vai haver compensação da vítima. Logo esta defronta a situação de **não responsabilidade** e vai ter incentivos para comportamento eficiente.



4.3 Incentivos sob regras de negligência.

Há várias regras de negligência.

3.1- Negligência simples

- Se há falta do infractor ($x_i < x_i^*$) então responsabilidade é do infractor.
- Se não há falta do infractor ($x_i > x_i^*$) então responsabilidade não é do infractor.

3.2- Negligência com defesa de contribuição negligente.

- Se infractor está em falta ($x_i < x_i^*$) e vítima não ($x_v > x_v^*$) então infractor é responsável
- Se infractor não tem falta ($x_i > x_i^*$) ou vítima em falta ($x_v < x_v^*$), infractor não é resp.

3.3- Negligência comparada

Infractor em falta e vítima não (infractor suporta 100% indem.); Infractor em falta e vítima em falta (vítima suporta 100% indem.); negligência de ambas as partes, cada um suporta em proporção do grau de negligência.

4.3 Incentivos sob regras de negligência.

4 – Responsabilidade estrita com defesa de contribuição negligente.

- Se vítima tem culpa, então infractor **não** é responsável.
- Se vítima não tem culpa, então infractor **é** responsável.

Ex: Acidentes com bens de consumo

No modelo simples, assumindo compensação perfeita e padrões de negligência estabelecidos aos níveis eficientes, qualquer forma da regra de negligência dá ao “infractor” e à vítima, incentivos para níveis de precaução óptimos.

O modelo pode, contudo, ser complicado:

- 1- se considerarmos outra variável para além do **nível de precaução, o nível de actividade** (ver 4.4. no final).
- 2 – Se considerarmos **erros** no estabelecimento dos padrões de negligência (próxima aula)

17

4.4 Precaução e Níveis de Actividade.*

É claro que a **probabilidade de um acidente** depende dos **níveis de precaução**, mas também do **nível da actividade** geradora dos acidentes. Nesta secção considera-se que os agentes adoptam *níveis óptimos de precaução para cada nível de actividade e varia-se este nível.*

Que tipo de incentivos dão as diferentes regras no caso de acidentes unilaterais?

- 1- Regra de não responsabilidade** – Se o causador não é responsável ele adoptará níveis excessivos de actividade, logo temos ineficiência.
- 2- Regra de responsabilidade incondicional** – Se o causador é totalmente responsável pelos acidentes (pagando os danos provocados), e se estes dependem da precaução e do nível de actividade ele ajustará estas variáveis de forma óptima. Logo temos eficiência.
- 3- Regra de negligência** – Se o causador só é responsável se fôr negligente ele utilizará o nível de *precaução* adequado para **não** ser negligente pelo que não pagará os danos em caso de eventual acidente. Neste caso o nível de *actividade* será excessivo, pois maior actividade em nada afecta os custos suportados pelo causador de acidentes.

* Este tópico está melhor tratado em Shavell pgs 193 e seguintes do que em Cooter e Ulen. V. Rodrigues dá um exemplo numérico semelhante ao de Shavell (as funções têm o mesmo andamento). Adoptamos aqui o exemplo numérico de Rodrigues.

18

4.4 Precaução e Níveis de Actividade.*

Nível Activ. (1)	Benef. Total (2)	Custo de Precaução Optima (3)	Danos Totais de Acidentes (4)	Bem estar Social (5)= (2)-(3)-(4)	Benef. Tot líquido de Custos de precaução= (2)-(3)
0	0	0	0	0	0
1	2000	150	500	1350	1850
2	3000	300	1000	1700	2700
3	3450	450	1500	1500	3000
4	3550	600	2000	950	2950
5	3500	750	2500	250	2750

Nota 1. Exemplo numérico de Rodrigues que usa as mesmas funções de Shavell. Benefícios marginais decrescentes e negativos (!) na passagem de nível 4 para 5. A probabilidade de acidente é função linear do número de actividades (mantendo a precaução no óptimo).

Nota 2 Com responsabilidade incondicional existe internalização

19

4.4 Precaução e Níveis de Actividade.*

O problema da regra da negligência é que põe padrões para o nível de precaução, mas não para o nível de actividades.

As leis em geral não estabelecem esses padrões pois seria muito difícil estabelecer um padrão para um nível óptimo de *actividades* (que aliás variaria de pessoa para pessoa) e os tribunais, em caso de acidente não as indagariam pois o custo de obter informação seria elevadíssimo.

É mais fácil determinar níveis adequados de cuidado do que de actividades.

O problema da *regra da negligência* é mais relevante se os danos causados por um nível excessivo de actividades for significativo.

Conclui-se pois que em caso de **acidentes unilaterais** a regra da responsabilidade incondicional é mais desejável para alcançar a eficiência para os níveis de actividade .

É em caso de **acidentes bilaterais em termos de actividades?** Aqui **nenhuma** regra é eficiente. A **responsabilidade incondicional de uma das partes** não é, pois a outra parte não tem incentivos para reduzir a sua actividade. **A da negligência também não** pois nenhum dos agentes, com precaução moderada, tem incentivos para ter o número de actividades óptimo (será excessivo).

* Este tópico está melhor tratado em Shavell pgs 193 e seguintes do que em Cooter e Ulen. V. Rodrigues dá um exemplo numérico semelhante ao de Shavell (as funções têm o mesmo andamento). Adoptamos aqui o exemplo numérico de Rodrigues.