**Planificación anticipada de accidentes de tráfico: Toma de decisiones compartida entre humanos y vehículos autónomos**

David M. Shaw & Christophe O. Schneble

14 de diciembre de 2021

**Abstract:**

En este artículo resumimos algunas propuestas descritas anteriormente para la gobernanza ética de los vehículos autónomos ("coches inteligentes"), las criticamos y ofrecemos una solución alternativa. En lugar de programar los coches para que reaccionen a las situaciones de colisión de la misma manera que los humanos, hacer que los humanos programen respuestas preestablecidas para una amplia gama de escenarios potenciales diferentes, o aplicar teorías éticas particulares, sugerimos que las decisiones se tomen conjuntamente entre los humanos y los coches. Dado que los seres humanos carecen de la capacidad de procesamiento necesaria y los ordenadores no tienen la capacidad ética necesaria, el paradigma médico de la planificación anticipada de la atención médica puede ser reformado para este nuevo contexto. La planificación anticipada en caso de colisión ofrece una forma de combinar las preferencias éticas de los humanos con las capacidades avanzadas de procesamiento de datos de los ordenadores para permitir la toma de decisiones compartida en situaciones de colisión.

**Referencia:**

Shaw, D.M., Schneble, C.O. Advance Car-Crash Planning: Shared Decision Making between Humans and Autonomous Vehicles. *Sci Eng Ethics* **27,**75 (2021).