1 - INTRODUÇÃO

Nos últimos tempos, a pesquisa e principalmente aplicação de carros autônomos vem crescendo muito, devido ao avanço das tecnologias, projetos e ideias criadas anteriormente como concursos como o grand challenge, (Darpa, 2004), que promovia corridas para os carros que dirigem sozinho, puderam ser ainda mais aprimorados, visando cada vez mais fluidez e segurança. (DIAS, Jullierme Emiliano Alves; PEREIRA, Guilherme Augusto Silva; PALHARES, Reinaldo Martinez, 2012)

Wei, Pissardini e Fonseca(2013), afirmam que, “o veículo autônomo teria a vantagem de ser imune ao fator humano, principal causador de acidentes, fornecendo conforto para o seu ocupante”

‘’Cerca de 1,25 milhão de pessoas morrem em acidentes de carro no mundo todos os anos e mais de 90% deles são causados por falhas humanas (SMITH, 2013; GAO; HENSLEY; ZIELKE, 2014);

só nos Estados Unidos, cerca de 10% de todos os empregos envolvem operação um veículo, e pode-se esperar que a maioria destes empregos desapareçam (VARDI,2016).

Outro estudo – FARS, Fatality Analysis Reporting System – realizado nos Estados Unidos indicou que, do total de acidentes ocorridos em 2011, 78,3% dele envolveram fatores humanos (PISSARDINI; WEI; FONSECA JUNIOR, 2013). Independente do valor a ser tomado, fica claro que falhas humanas respondem pela maior parte dos acidentes.’’(RODRIGUES, J. C, 2017).

Em meio a tantas evoluções e a constante propagação das IA(inteligência artificial), um ponto passa despercebido, a questão da ética humana, a ética humana, os possíveis sentimentos inclusos a uma tomada de decisão podem não estar incluídas em um código programado para o robô, o que se torna um debate atual, onde não podemos ter certeza, se uma decisão calculada pelo sistema, ao invés da decisão eticamente correta, conseguiria ser aceita facilmente pela sociedade, que pode não estar acostumada com tanta “frieza”. (UNESCO, 2018).

REFERÊNCIAS:

DIAS, Jullierme Emiliano Alves; PEREIRA, Guilherme Augusto Silva; PALHARES, Reinaldo Martinez. Identificação do modelo dinâmico longitudinal de um carro autônomo. In: Anais do Congresso Brasileiro de Automática, Campina Grande, PB. 2012.

RODRIGUES, J. C. A imprevisibilidade aceitável na direção autônoma: Porque a ausência de respostas éticas não deve impedir a adoção de veículos autônomos. Anais. In: X Congresso de Administração, Sociedade e Inovação (CASI). Petrópolis RJ. 2017.

WEI, Daniel Chin Min; DE SOUSA PISSARDINI, Rodrigo; DA FONSECA JUNIOR, Edvaldo Simões. Convergência de veículos inteligentes e veículos autônomos. Anpet XXVII: Caderno de resumos, 2013.

UNESCO: Inteligência artificial Entre o mito e a realidade. Publicado On Line: Unesco, 2018.