

*Голубев А.С.,
бакалавриат 2 курс
Московский государственный юридический
университет имени О. Е. Кутафина
г. Москва, Россия*

КОЛЛИЗИОННОЕ РЕГУЛИРОВАНИЕ ТРАНСГРАНИЧНЫХ ОТНОШЕНИЙ С УЧАСТИЕМ ИСКУССТВЕННОГО ИНТЕЛЛЕКТА

***Аннотация:** Настоящая статья посвящена проблеме коллизионного регулирования трансграничных отношений с участием искусственного интеллекта (ИИ). Актуальность исследования обусловлена стремительной цифровизацией международного экономического оборота и отсутствием единообразных норм, позволяющих определить применимое право в условиях автономного функционирования ИИ-систем. В работе выявлена ограниченность традиционных коллизионных привязок, основанных на территориальной локализации субъекта, по отношению к распределенной и децентрализованной природе ИИ. На основе анализа доктрины и судебной практики автором предлагается концептуальная модель коллизионного регулирования, адаптирующая принципы автономии воли и наиболее тесной связи к специфике алгоритмической автономии.*

***Ключевые слова:** Искусственный интеллект, коллизионное право, трансграничные отношения, автономия воли, международное частное право.*

*Golubev A.S.,
2nd year Bachelor's degree
Kutafin Moscow State Law University
Moscow, Russia*

CONFLICT-OF-LAWS REGULATION OF CROSS-BORDER RELATIONS INVOLVING ARTIFICIAL INTELLIGENCE

***Abstract:** This article addresses the issue of conflict-of-laws regulation in cross-border relations involving artificial intelligence (AI). The relevance of the research is driven by the rapid digitalization of international economic relations and the lack of uniform rules for determining the applicable law in the context of autonomous AI systems. The study identifies the limitations of traditional conflict-of-laws rules, which are based on the territorial localization of the subject, when applied to the distributed and decentralized nature of AI. Based on an analysis of legal doctrine and judicial practice, the author proposes a conceptual model for conflict-of-laws regulation that adapts the principles of party autonomy and the closest connection to the specifics of algorithmic autonomy. Special attention is paid to developing mechanisms for resolving conflicts and differentiating liability among developers, operators, and users. The conclusion assesses the prospects for implementing the proposed model within the framework of international legal cooperation and the activities of international organizations.*

***Keywords:** Artificial Intelligence, conflict of Laws, cross-border relations, party Autonomy, private international law.*

Современный этап технологического развития характеризуется стремительным внедрением искусственного интеллекта в трансграничные операции, от международных контрактов до глобальных цепочек поставок. Отсутствие единообразных коллизионных норм создает ситуацию правовой

неопределенности, когда автономные ИИ-системы одновременно взаимодействуют с юрисдикциями разных государств. Эта фрагментация правового поля особенно опасна в условиях, когда алгоритмы самостоятельно принимают решения без четкой территориальной привязки. Указанные обстоятельства актуализируют поиск механизмов гармонизации международного частного права.

Ключевая проблема заключается в уникальной природе искусственного интеллекта, который бросает вызов традиционным коллизионным принципам. Автономность принятия решений, отсутствие четкой локализации субъекта права и многокомпонентность трансграничных операций осложняют применение классических критериев ближайшей связи. Судебная практика демонстрирует растущее число случаев, когда стандартные коллизионные привязки не позволяют однозначно определить применимое право, создавая риски для стабильности международного экономического оборота.

Целью исследования является разработка концептуальной модели коллизионного регулирования, адаптированной к специфике правоотношений с участием ИИ. Предлагаемый подход сочетает модифицированные принципы автономии воли сторон и критерий наиболее тесной связи с инновационными механизмами разрешения конфликтов. Модель направлена на минимизацию юридических рисков за счет создания предсказуемых правил выбора права при сохранении гибкости для динамично развивающихся технологий.

Для достижения поставленной цели решаются следующие задачи: во-первых, проводится анализ действующих коллизионных норм международного частного права на предмет их применимости к отношениям с ИИ; во-вторых, выявляются специфические вызовы через изучение арбитражной и судебной практики; в-третьих, разрабатываются ключевые

элементы регулировочной модели; наконец, оцениваются перспективы ее внедрения в рамках деятельности международных организаций.

Традиционные коллизионные критерии, основанные на территориальной привязке к месту жительства или местонахождению субъекта, демонстрируют ограниченную применимость в отношении искусственного интеллекта. ИИ-системы функционируют в распределенной цифровой среде, что исключает их однозначную географическую локализацию. Данное обстоятельство создает правовые пробелы при определении юрисдикции и выборе применимого права, поскольку классические коллизионные принципы предполагают четкую пространственную идентификацию субъектов правоотношений.

Автономный характер принятия решений искусственным интеллектом усложняет применение классического принципа «закон места совершения действия». Действия ИИ-систем могут одновременно затрагивать несколько правопорядков без явного территориального центра принятия решений. Это ставит под сомнение адекватность традиционных коллизионных привязок, поскольку установление локализации юридически значимого события становится проблематичным в условиях децентрализованного функционирования технологий искусственного интеллекта.

Распределённый характер разработки, обучения и эксплуатации ИИ-систем создаёт существенные сложности в определении надлежащей юрисдикции для разрешения споров. Различные этапы создания алгоритма могут осуществляться на территории нескольких государств, что усложняет идентификацию центра управления или места причинения вреда. Автономность функционирования ИИ дополнительно усугубляет проблему локализации правоотношений, поскольку система способна принимать решения без прямого вмешательства человека. Данная особенность ставит под сомнение применимость традиционных коллизионных привязок, ориентированных на географическую привязку субъектов права.

Отсутствие единых международных стандартов регулирования ИИ приводит к возникновению коллизий между правовыми системами различных государств при трансграничном взаимодействии. Национальные законодательные подходы демонстрируют принципиальные различия в определении правосубъектности и ответственности автономных систем. В условиях, когда одни страны признают ИИ объектом права, а другие рассматривают возможность наделения его ограниченной правосубъектностью, формируются предпосылки для конфликта юрисдикций. Эта правовая фрагментация существенно затрудняет прогнозирование применимого права и повышает риски для участников трансграничных отношений.

Адаптация принципа автономии воли к отношениям с участием искусственного интеллекта требует переосмысления традиционных подходов к определению волеизъявления сторон. Особенность ИИ-систем заключается в их способности к самообучению, что отличает их от роботизированных механизмов с заранее заданными функциями. «На наш взгляд, понятия „искусственный интеллект“ и „роботизированный механизм“ следует разграничивать, поскольку „роботизированный механизм“ имеет ограниченный объём функций, заданный его разработчиком, в то время как „искусственный интеллект“ способен к самообучению [5, с.138]». Это свойство создает необходимость разработки специальных механизмов установления действительного волеизъявления при заключении сделок с участием автономных систем.

Применение критерия ближайшей связи осложняется отсутствием четкой территориальной привязки для цифровых субъектов и распределенных ИИ-систем. Традиционные коллизионные привязки, такие как место совершения действия или место нахождения ответчика, теряют однозначность в условиях цифровой среды. Распределенный характер разработки и эксплуатации ИИ-систем создает сложности при определении

юрисдикции, наиболее тесно связанной с правоотношением. Это требует разработки новых подходов к установлению территориальной принадлежности правоотношений с участием ИИ.

Автономность функционирования ИИ-систем ставит под сомнение традиционные методы установления действительной воли сторон при заключении сделок. Способность искусственного интеллекта к самостоятельному принятию решений на основе самообучающихся алгоритмов усложняет идентификацию первоначального волеизъявления разработчика или пользователя. Данная специфика требует пересмотра классических доктрин о формировании и выражении воли в контексте цифровых правоотношений. Разработка новых критериев должна учитывать динамический характер взаимодействия между человеком и автономными системами.

Автономный характер принятия решений искусственным интеллектом существенно усложняет процесс установления юрисдикционной привязки при разрешении трансграничных коллизий. Традиционные коллизионные критерии, основанные на территориальной привязке к месту регистрации или основной деятельности субъекта права, теряют свою эффективность в условиях децентрализованного функционирования ИИ-систем. Это создаёт ситуацию правовой неопределённости, когда классические подходы к определению применимого права не учитывают специфику алгоритмической автономии. Необходимость адаптации существующих механизмов обусловлена цифровой природой отношений, возникающих при взаимодействии ИИ с трансграничной средой.

Разработка новых коллизионных подходов к установлению ответственности за действия ИИ требует учёта отсутствия прямого контроля человека над принятием решений. Специалисты предлагают использовать критерии места причинения вреда, локализации разработки алгоритма или места нахождения оператора системы в качестве потенциальных привязок.

Особое внимание уделяется необходимости дифференциации ответственности между разработчиками, операторами и конечными пользователями ИИ-систем. Подобные механизмы должны обеспечивать баланс между защитой прав потерпевших и стимулированием технологического развития.

Международные организации активно разрабатывают стандарты правового регулирования искусственного интеллекта. Организация Объединенных Наций в рамках Глобального договора о цифровом сотрудничестве рассматривает этические аспекты применения ИИ. Организация экономического сотрудничества и развития утвердила Принципы искусственного интеллекта, направленные на обеспечение надежности и безопасности технологий. Европейский Союз представил проект Регламента об искусственном интеллекте, устанавливающий риск-ориентированный подход к регулированию.

Подходы к унификации коллизионных норм в сфере ИИ демонстрируют существенные различия между правовыми системами. Европейская модель ориентирована на гармонизацию материально-правовых норм через директивы и регламенты. В странах Азиатско-Тихоокеанского региона преобладают отраслевые принципы саморегулирования технологических компаний. Американская практика сочетает федеральные стандарты безопасности с законодательными инициативами отдельных штатов, что создает сложности для формирования единых коллизионных механизмов.

Формирование глобальных регуляторных стандартов сталкивается с институциональными и нормативными вызовами. Отсутствие единого координационного центра осложняет согласование позиций государств с различными правовыми традициями. Различия в понимании ответственности за действия автономных систем создают барьеры для унификации коллизионных привязок. Проблема технологического неравенства между

странами требует разработки дифференцированных механизмов имплементации международных стандартов.

Традиционные коллизионные нормы международного частного права, как показало исследование, недостаточно адаптированы к регулированию отношений с автономными системами искусственного интеллекта. Их системная несостоятельность проявляется в неспособности учесть отсутствие четкой локализации субъекта и особенности алгоритмического принятия решений. Это создает правовые пробелы, требующие разработки специализированных подходов, комбинирующих модифицированный принцип ближайшей связи с цифровой локализацией существа правоотношений.

Предложенная гибридная модель коллизионного регулирования основана на трехуровневой системе критериев, включающей автономию воли, центр алгоритмических интересов и предсказуемость последствий. Такой подход формирует методологический каркас, позволяющий минимизировать конфликты юрисдикций в трансграничных операциях с ИИ. Он обеспечивает баланс между гибкостью правового регулирования и необходимостью правовой определенности в условиях технологической динамики.

Эффективная имплементация разработанной модели возможна через прогрессивную гармонизацию норм в рамках деятельности международных организаций, таких как ЮНСИТРАЛ и Гаагская конференция. Ключевым элементом этого процесса должна стать разработка типовых протоколов определения применимого права для ИИ-транзакций. Подобные механизмы позволят создать унифицированные подходы без ущерба для разнообразия национальных правовых систем.

Внедрение адаптивных коллизионных механизмов для отношений с участием ИИ выступает критическим условием обеспечения правовой стабильности в цифровой экономике. Достижение этой цели требует

скоординированных действий законодателей, разработчиков ИИ-систем и международных арбитражных центров. Формирование предсказуемой правовой среды будет способствовать снижению рисков и повышению доверия к трансграничным операциям с использованием автономных систем.

Список литературы:

1. Адещенко К.Р. Возможности искусственного интеллекта в гражданском процессе // Экономика. Информатика. — 2023. — №3. — С. 704–711.
2. Братановский С.Н. «Разумные машины» – в глазах правоведа // Государство и право. — 2019. — №1. — С. 201–204.
3. Лаврова И.Г. Проблемы ответственности роботов и искусственного интеллекта // Вопросы российского и международного права. — 2025. — №4. — С. 267–271.
4. Попова Е.В., Дада О.Д. Глобальное управление искусственным интеллектом: роль международных площадок обсуждения // Известия Иркутского государственного университета. Серия Политология. Религиоведение. — 2025. — №52. — С. 89–102.
5. Родионов А.В. Трансграничные сделки, заключаемые с участием электронных агентов // Современная наука: актуальные проблемы теории и практики. — 2025. — №2. — С. 135–138.
6. Ручкина Г.Ф., Демченко М.В. Правовое регулирование искусственного интеллекта, роботов и объектов робототехники в транспортной сфере: отечественный и зарубежный опыт // Сравнительное правоведение. — 2021. — №2. — С. 40–44.