

CHAPITRE 3. LE CONTROLE DES DOMMAGES CAUSES PAR LES ENTREPRISES GRACE A LA RESPONSABILITE CIVILE

INTRODUCTION	2
1. ACCIDENTS UNILATERAL	5
1.1. PREMIER CAS : ACCIDENT UNILATERAL AVEC NIVEAU D'ACTIVITE DONNE	5
<i>En présence d'un système de responsabilité sans faute</i>	<i>7</i>
<i>En présence d'un système de responsabilité pour faute</i>	<i>7</i>
1.2. SECOND CAS : ACCIDENT UNILATERAL ET NIVEAU D'ACTIVITE ENDOGENE	9
<i>Comportement de l'agent fauteur du dommage en l'absence de toute forme de</i>	
<i>responsabilité</i>	<i>9</i>
<i>Comportement de l'agent fauteur du dommage en présence de responsabilité sans</i>	
<i>faute</i>	<i>9</i>
<i>Comportement de l'agent fauteur du dommage en présence de responsabilité pour</i>	
<i>faute</i>	<i>10</i>
2. ACCIDENT BILATERAL	11
2.1. TROISIEME CAS : ACCIDENT UNILATERAL AVEC ACTIVITE ENDOGENE	11
<i>En l'absence de responsabilité ?</i>	<i>14</i>
<i>En présence de responsabilité</i>	<i>14</i>
2.2. QUATRIEME CAS : ACCIDENT BILATERAL AVEC NIVEAU D'ACTIVITE ENDOGENE	15
CONCLUSION	16

CHAPITRE 3. LE CONTROLE DES DOMMAGES GRACE A LA RESPONSABILITÉ CIVILE

INTRODUCTION

Lorsque l'on évoque le terme de responsabilité, on pense d'abord à **la responsabilité civile**.

Les principes de la responsabilité civile sont les suivants :

Le droit de la responsabilité : les principes de la responsabilité civile sont énoncés, depuis 1804, dans l'article 1382 du code civil, qui dispose que "tout fait quelconque de l'homme, qui cause à autrui un dommage, oblige celui par la faute duquel il est arrivé à le réparer". Ce principe est complété par l'article 1383 : "Chacun est responsable du dommage qu'il a causé non seulement par son fait, mais encore par sa négligence ou son imprudence."

La responsabilité civile est ainsi encourue par l'auteur d'un dommage, qui doit réparer le préjudice causé à autrui, le plus souvent par l'allocation de dommages et intérêts. Mais elle est aussi encourue quand une personne n'empêche pas un dommage, alors qu'elle le pouvait et le devait. Une autre norme constante du droit de la responsabilité indique que le tiers qui subit un préjudice du fait de l'exécution défectueuse d'un contrat entre deux parties peut en demander la réparation.

Qu'est ce que la responsabilité civile ? C'est donc l'ensemble des règles de Droit qui visent à réparer les dommages causés par l'activité humaine.

Quelles sont les relations entre la responsabilité pénale et la responsabilité civile ? Alors que la responsabilité civile vise à **réparer**, la responsabilité pénale vise à **sanctionner**. En France, on dit que le pénal tient le civil ; c'est à dire Le fait que le pénal tienne le civil en l'état signifie pour moi que le procès civil ne peut pas précéder le procès pénal, en pratique l'action civile est menée en même temps que l'action publique mais il existe des cas où ces deux actions peuvent être disjointes (donc comme aux USA) et exercée dans l'ordre : pénal puis civil. Mais une victime peut être dédommagée civilement même si l'auteur du préjudice n'est pas reconnu coupable au pénal, car si le pénal tient le civil en l'état, il n'y a pas autorité de la chose jugée sur l'action civile (art 528-1, alinéa 2 C. pr. pén.). Ensuite, il est clair qu'en pratique, le juge pénal statuant également au civil a tendance à rendre un jugement identique mais ce n'est pas automatiquement le cas. Aux Etats-Unis, les choses sont différentes, le pénal et le civil sont deux éléments indépendants ; ainsi O.J Simpson avait été acquitté lors de son jugement en pénal, il a pourtant perdu au tribunal civil et il a été condamné à dédommager la famille des victimes.

Quel est l'objectif des économistes au regard de la responsabilité civile ? Calabresi (1970) considère que l'objectif principal d'un système de responsabilité civile doit être la **minimisation du coût social des accidents** ; il estime par ailleurs que la fonction préventive est la plus importante pour les économistes, elle doit constituer l'objectif prioritaire.

Cet objectif de prévention peut être abordé de façons différentes :

- Comme un objectif **exclusif et impératif**, l'unique but étant de minimiser le coût social (lignée normative). C'est le point de vue adopté par **Posner**.
- Mais on peut envisager un point de vue **normatif non impératif** en intégrant une notion chère aux juristes : la justice.

Comment mesure-t-on le coût social, critère central des économistes ?
Le coût social est composé de trois éléments :

- 1) *Les coûts directs*, c'est-à-dire les coûts des dommages de l'accident.
- 2) Les coûts indirects, c'est à dire tous les coûts liés aux moyens mobilisés pour prévenir l'accident.
- 3) Les *frais* liés à la mise en œuvre de la justice.

Le coût social est donc la somme de ces trois éléments ; cependant, on considérera le troisième élément comme étant négligeable, on postule donc que la justice est gratuite. Même avec cette simplification, la tâche n'est pas aisée puisque l'on doit tenter de chiffrer avec précision tous les dommages. On suppose évidemment que plus on consacre de moyens à la prévention moins il y aura d'accidents.

La responsabilité civile a pour objectif de contribuer à réduire les dommages involontaires à la propriété d'autrui et ce en créant des **incitations** dans des contextes marqués par **l'asymétrie d'information**. On va mettre en perspective différents systèmes de responsabilité civile.

On distingue deux grandes familles :

1) La responsabilité pour faute. On tient compte du comportement de l'agent pour déterminer s'il y a eu faute ou non. En droit, le comportement fautif est défini en référence au Bonus Pater Familias. Ainsi, de la même façon, en Economie, le comportement fautif correspondra à ce que n'aurait pas fait l'individu rationnel. On étudie donc le comportement de l'individu rationnel puis on définit à partir de cela une norme de comportement.

2) La responsabilité sans faute. Peu importe le comportement de l'agent, s'il commet un dommage, il paye. Plusieurs exemples courants illustrent cette forme de responsabilité :

- Les accidents de travail ; l'employeur est systématiquement responsable des accidents qui se produisent au sein de l'entreprise.

- La responsabilité automobile. (loi Badinter 1985).

- La responsabilité du producteur vis à vis du consommateur.

La nature du risque et notamment l'information en la matière explique le passage d'une famille à l'autre.

Quelle est la meilleure formule en matière de **minimisation du coût social** ?

Quel est alors le système qu'il faut concevoir ?

Dans les années 60, une partie de la population féminine avait recours à la pilule anti-abortive. Mais 10 % des filles de ces femmes ont contracté par la suite des cancers de l'utérus. Contre qui peut on se retourner dans un cas comme celui là ? Au Etats-Unis, on a appliqué la doctrine de la part de marché c'est à dire que le fabricant est considéré comme responsable et il paye d'autant plus que sa part de marché supposée à l'époque est grande. On constate que le système de la responsabilité pour faute est très délicate à appliquer dans ce genre de situation, c'est pourquoi les sociétés ont davantage recours à la responsabilité sans faute. Mais ce système est il efficace ?

Quelle est la différence entre l'Economie du Droit et l'Economie de la réglementation en ce qui concerne le risque d'accident ?

- **La réglementation.** Il s'agit de la solution pour laquelle on opte généralement en Economie. On interdit donc tel ou tel comportement et par ailleurs on en autorise d'autres. L'Etat est donc à l'origine de la discipline adoptée par les agents. Si la norme est bonne, la réglementation présente l'avantage d'être efficace. Cependant, il est très difficile de définir les bonnes normes surtout dans un contexte où règne l'asymétrie d'information. De plus, le contrôle en matière de réglementation est très coûteux.

- **La responsabilité.** Tout est autorisé mais si un problème survient, on paye. C'est un mécanisme incitatif qui se fonde sur un système conçu ex-post. L'individu est ici au cœur du système. Cela présente l'avantage d'être moins coûteux puisque tout repose sur la désincitation. Il faut alors que le système de responsabilité soit efficace.

On procède alors en trois temps :

- 1) On étudie comment fonctionne la responsabilité civile en tant que mécanisme incitatif.
- 2) On précise les limites du système de responsabilité civile.
- 3) On cherche à pallier les défaillances de ce système.

Exemple : L'une des limites majeures du système de responsabilité civile est qu'il repose totalement sur la capacité à payer des individus. Pour pallier cette défaillance, un principe nouveau est mis en œuvre en France celui du « *respondere superior* ». Les parents vont alors payer pour leurs enfants, l'Etat pour les fonctionnaires, les banques pour les entreprises... Ce nouveau principe vise à responsabiliser à un autre niveau.

1. ACCIDENTS UNILATERAL.

* Soient deux agents : une victime (V), et un agresseur (U).

* Soit D le montant du dommage, celui-ci est connu.

* Deux variables importantes :

- *le niveau de précaution* : on suppose que l'on sait chiffrer la prudence (on utilise le coût d'équipement de sûreté, le coût du temps...)

- *Le niveau d'activité* : le risque d'accident s'accroît avec l'intensité de l'activité.

* Deux types d'accident :

- *Unilatéral*, c'est à dire les accidents pour lesquels une seule des parties a une influence sur la probabilité d'accident ; on suppose que c'est l'auteur du dommage U.

- *Bilatéral* : Les deux parties sont intégrées.

* On suppose que les parties ne se connaissent pas et qu'elles ne peuvent pas négocier.

1.1. Premier cas : Accident unilatéral avec niveau d'activité donné.

L'objectif du *régulateur* est la minimisation du coût social :

Min $CS(X) = p(X)D + C(X)$.

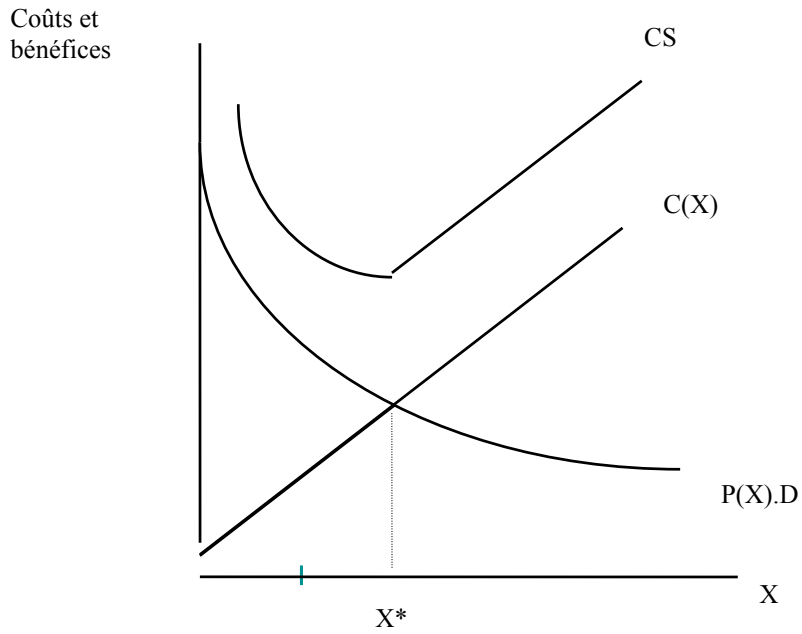
Sc. x niveau de précaution $p(X).D =$ pertes attendues, la fonction est convexe donc $p' < 0$ et $p'' > 0$.

$C(X) =$ coût de prévention, la fonction est linéaire, $C' > 0$ et $C'' > 0$.

Conditions du premier ordre :

Elles déterminent le niveau de précaution optimal : $C'(X^*) + p'(X^*)D=0$
donc $C'(x^*)=- p'(x^*)D$

Le coût marginal de précaution doit égaliser le bénéfice marginal de précaution.



La fonction objectif de l'agent fauteur de l'accident

En l'absence de mécanisme internalisant les coûts de l'accident l'agent générateur de risque exerce son activité avec le niveau de précaution nul.

Le niveau x^* peut-il être atteint par un système de responsabilité ?

En présence d'un système de responsabilité sans faute.

L'agent imposant le risque est légalement le responsable des dommages qu'il provoque, quel que soit par ailleurs le degré de précaution avec lequel il exerce son activité.

Quelque soit x , $R = D$. L'agent générateur de risque fait face à une fonction de coût « sans faute » $K_s(X)$:

$$K_s(X) = C(X) + p(X)D$$

En supposant la neutralité au risque, l'agent minimise ce coût, ce qui implique qu'il adopte un niveau de précaution socialement optimal. L'agresseur cherche à minimiser son coût privé et pour ce, il minimise le coût social.

On aboutit donc naturellement à l'optimum. Dans cette situation, l'Etat n'a pas besoin d'information.

En présence d'un système de responsabilité pour faute.

Avec la règle de responsabilité pour faute, l'agent imposant les risques n'est responsable des dommages qu'il provoque que si son effort de précaution est inadéquat par rapport à une norme ou un standard de comportement « raisonnable » fixé par le tribunal compte tenu des caractéristiques de la situation. On suppose que la norme juridique est efficace, en ce sens qu'elle correspond au niveau de précaution optimal. Dans ce cas, l'agent fait face à la fonction de « coût pour faute » :

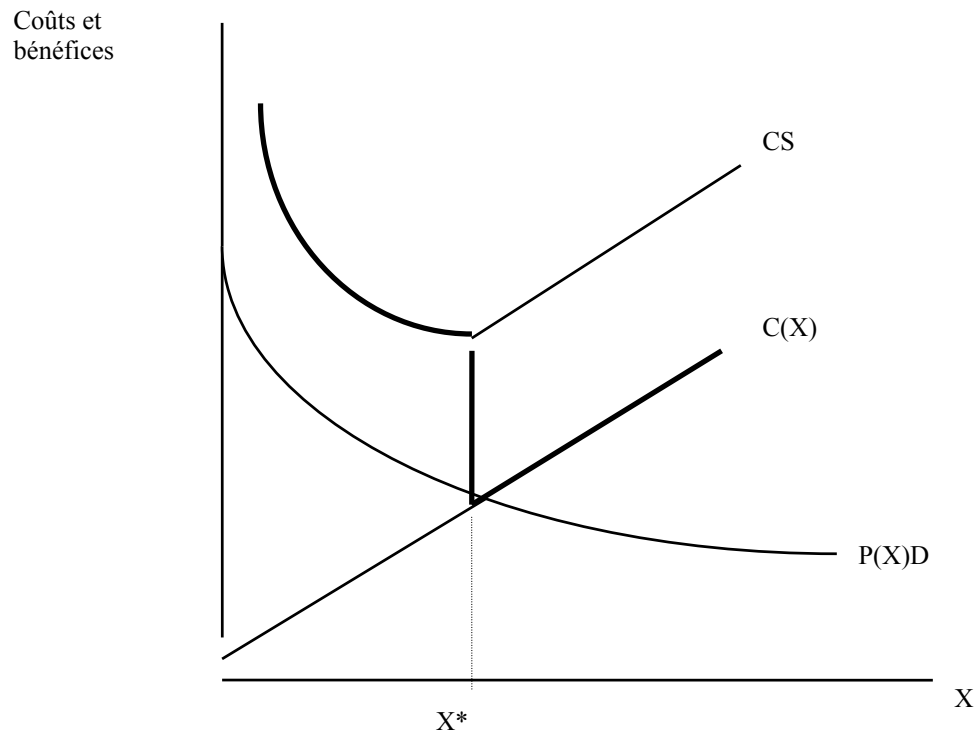
$$K_f(x) = \left\{ \begin{array}{ll} C(x) + p(x)D & \text{si } x < x^* \\ \text{et} & \\ C(x) & \text{si } x \geq x^* \end{array} \right\}$$

Avec une telle règle, l'agent adoptera donc également l'effort de précaution socialement optimal.

Ce résultat repose sur l'existence d'une discontinuité dans la fonction de coût de l'agent lorsque la responsabilité pour faute est appliquée par le tribunal : si il ne respecte pas le niveau de précaution x^* , son coût privé se confond avec le coût social, ce qui n'est plus vrai à partir de x^* puisque le tribunal ne lui impute plus la charge des dommages.

L'intérêt de l'agent est donc de respecter x^* de façon à minimiser son coût privé.

X^* représentant la norme. Le problème est de savoir comment le juge va définir celle-ci. En Economie du Droit, on postule que le juge va agir en ayant en tête la norme économique X^* , il se comporte donc comme si son objectif était l'activité économique optimale. Cette idée est largement admise par des auteurs comme Posner ou Calabresi.



On observe sur le graphique que la fonction de coût est **discontinue**. Dans ces conditions, le système conduit à une solution optimale, cependant dans ce cas l'information peut s'avérer très coûteuse.

La grande différence entre les deux formes de responsabilité ne réside pas dans l'affectation des ressources, c'est **la répartition qui n'est pas la même**. Avec la responsabilité sans faute, c'est **l'agresseur qui paye**. Avec la responsabilité avec faute, c'est la **victime qui paye**.

En cas d'accident unilatéral avec activité endogène les deux systèmes (sans faute et avec faute) ont les mêmes propriétés en termes d'efficacité. Faute de pouvoir déterminer avec précision le niveau de X^*

(comportement de précaution optimal), le système sans faute apparaît supérieur.

1.2. Second cas : Accident unilatéral et niveau d'activité endogène.

La prise en compte du niveau d'activité de l'agent générateur du risque se justifie si l'on admet qu'il influence le risque d'accident.

Soit q le niveau d'activité et $B(q)$ le bénéfice retiré de ce niveau d'activité avec $B'(q) > 0$ et $B''(q) < 0$.

Fonction objectif du régulateur social

Il cherche à maximiser la fonction de bénéfice net social :

$$\text{Max } W = B(q) - q[C(x) + p(x)D]$$

Sc. q, x .

On dérive par rapport à X et q pour obtenir les conditions du premier ordre :

$$\text{/X} \quad (C'(x^*) + p'(x^*)D) = 0 \quad \rightarrow \quad (C'(x^*) = -p'(x^*)D)$$

Le coût marginal de prévention doit être égal la variation marginale du coût du dommage engendrée par l'augmentation de la prévention.

$$\text{/q} \quad B'(q^*) - C(x^*) - p(x^*)D = 0 \quad \rightarrow \quad B'(q^*) = C(x^*) + p(x^*)D$$

Le bénéfice marginal de la prévention doit être égal à la somme du cout marginal de prévention et du cout probabilisé des accidents.

Comportement de l'agent fauteur du dommage en l'absence de toute forme de responsabilité

Il y a une **activité excessive** puisque le bénéfice est maximisé pour $B'(q)=0$; en revanche le niveau de précaution sera insuffisant ($x=0$).

Comportement de l'agent fauteur du dommage en présence de responsabilité sans faute.

Le coût privé de l'agent correspond au coût social puisqu'il supporte la charge des dommages quelque soit son comportement. **L'optimum social est donc réalisé** en termes de prévention et en terme d'activité.

Comportement de l'agent fauteur du dommage en présence de responsabilité pour faute.

On suppose que la norme est fixée au niveau optimal X^* , le problème de l'agresseur est désormais de maximiser par rapport à ses variables de contrôle son coût privé.

$$\max_{q^x} W = \begin{cases} B(q) - qC(X) & \text{si } X \geq X^* \\ B(q) - [q[C(X) + p(X)D]] & \text{si } X < X^* \end{cases}$$

Les conditions du premier ordre sont :

On dérive W par rapport à q :

$$B'(q^*) - C(x^*) = 0 \quad (1)$$

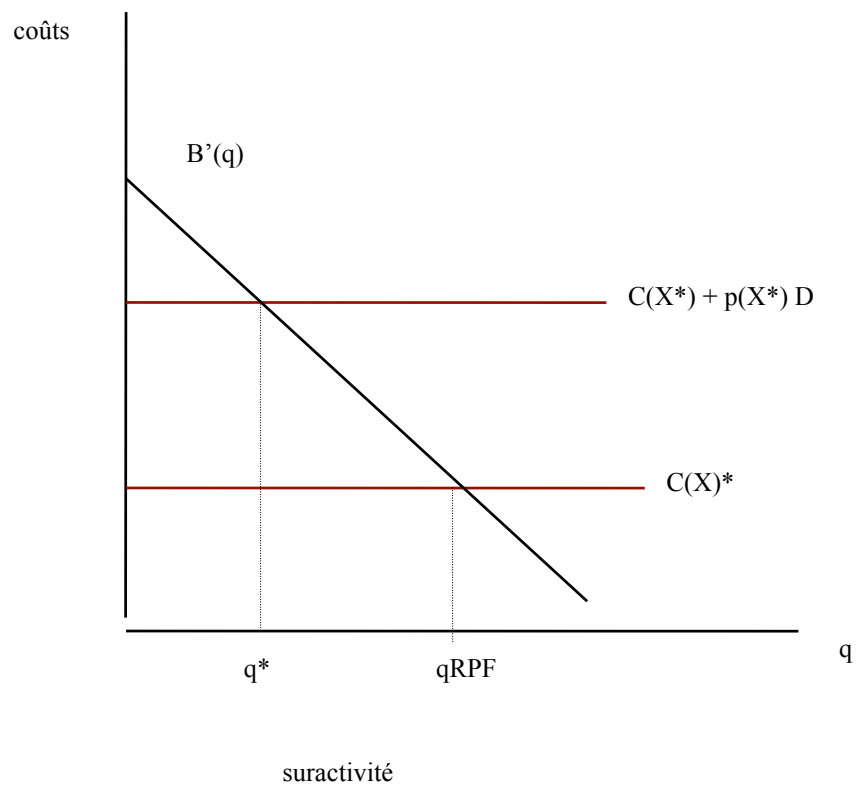
On dérive W par rapport à X

$$C'(x^*) + p'(x^*)D = 0 \quad (2)$$

On constate donc que le niveau de précaution est **efficace** (2) mais que le niveau **d'activité est excessif** (1), puisque $B'(q^*) = C(X^*)$ et non $C'(X^*)$ et $C'(X^*)$ est plus petit que $C(X^*)$.

Pourquoi cette suractivité ?

Par ce que l'agresseur n'intègre pas lors de son calcul de coût privé le niveau d'activité. Et ce car au tribunal, un juge ne peut pas condamner un agresseur pour son niveau d'activité ; cette variable ne peut être déterminante. On ne va pas mesurer les kilomètres effectués une semaine avant les faits par un conducteur particulier à l'origine d'un accident. C'est d'ailleurs la raison pour laquelle on combine responsabilité et réglementation dans le transport routier ; cela permet d'introduire le niveau d'activité ce que ne fait pas la responsabilité civile.



En présence d'activité endogène, le **système sans faute est plus efficace que celui avec faute.**

Conclusion pour les accidents unilatéraux : La tendance des systèmes judiciaires à aller vers la responsabilité sans faute semble justifiée au regard de l'étude économique de ces **deux** premiers cas.

2. ACCIDENT BILATERAL

Examinons le troisième et quatrième cas

2.1. Troisième cas : Accident bilatéral avec activité exogène

Ici, la victime participe à la prévention.

On ajoute aux variables précédentes :

soit y = le niveau de précaution de la victime.

$A(y)$ = coût du niveau de précaution de la victime, avec $A' > 0$ et $A'' > 0$.

Objectif du régulateur social :

$$\text{Min}_{x,y} CS = C(x) + A(y) + p(x,y)D$$

On fait généralement l'hypothèse que les niveaux de précaution sont substituables, c'est-à-dire que la défaillance de l'un conduit l'autre à augmenter son niveau de précaution.

- $p'_x < 0$, la dérivée de $p(x,y)D$ par rapport a x est négative, la probabilité d'occurrence de l'accident diminue avec la prise de précaution par l'agresseur
- $p'_y < 0$, la probabilité d'occurrence de l'accident diminue avec la prise de précaution par la victime
- $p'_{x,y} > 0$, les dérivées croisées par rapport a x et y sont positives, donc si un côté diminue son niveau de précaution, l'autre l'augmente.
- $p_{xx} > 0$, la dérivée seconde par rapport a x est positive, donc rendements croissants de la prise de précaution
- $p_{yy} > 0$, idem.

On passe sous silence le problème de la perception du risque.

Conditions de premier ordre :

$$\text{Min}CS \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} C'(x^*) + p_x D = 0 \\ A'(y^*) + p_y D = 0 \end{array} \right\}$$

Ces deux conditions d'équilibre permettent de définir des fonctions de réaction représentant le niveau optimal de précaution d'une partie quelque soit le niveau choisi par l'autre partie :¹

Fonction de réaction de l'agresseur (x) donne le niveau de précaution de l'agresseur quelque soit le comportement de la victime.

$$\bar{x}(y) = \arg \min_x \{C(x) + p(x,y)D\}$$

Fonction de réaction de la victime (y) donne le niveau de précaution de la victime quelque soit comportement de l'agresseur.

¹ Arg indique la variable à partir de laquelle on minimise.

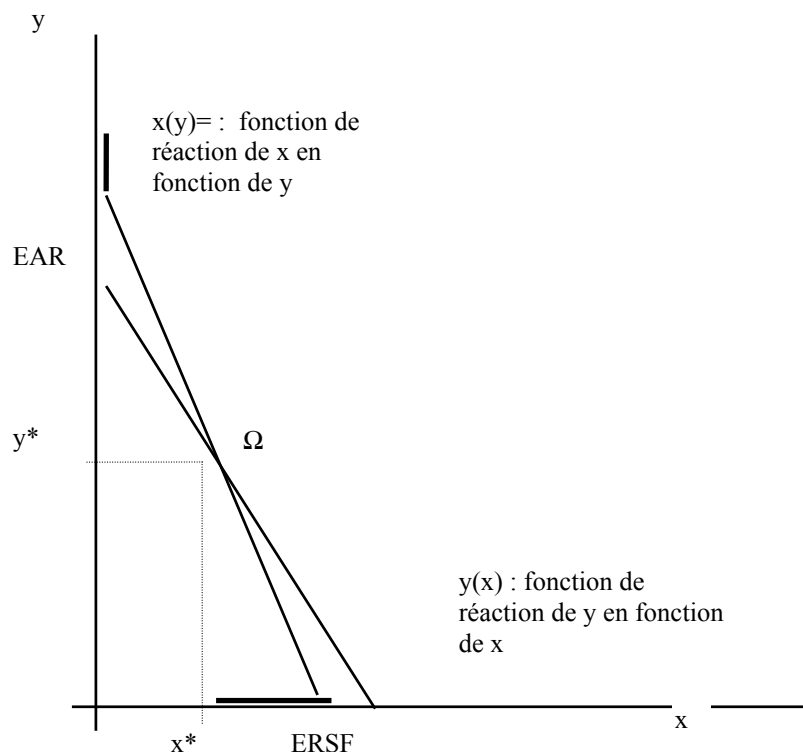
$$\bar{y}(x) = \arg \min_y \{A(y) + p(x, y)D\}$$

On admet que les dérivées croisées sont négatives :

$$\frac{\partial \bar{x}}{\partial y} < 0 \text{ et } \frac{\partial \bar{y}}{\partial x} < 0,$$

Ces **fonctions de réaction** traduisent le fait que si le niveau de précaution d'une partie diminue, il est **efficace** pour l'autre partie d'accroître son effort (les facteurs de précaution sont complémentaires). Dans ces conditions l'optimum social est réalisé à l'intersection des deux fonctions, $\Omega(x^*, y^*)$.

On a alors un optimum social qui est **un équilibre de Nash**. Quelles sont les chances de parvenir à cet équilibre ? On suppose que les deux parties jouent simultanément.



Notes : Si y ne prend aucune précaution, x doit prendre beaucoup de précautions.

C'est un **équilibre de Nash, donc sous-optimal**. Pourquoi ? Car faute de coopérer les deux parties n'exploitent pas la possibilité de

confier la charge de prendre les précautions à la partie qui le fait à moindre coût.

En l'absence de responsabilité

L'agent générateur du risque fixe son niveau de précaution $x=0$. La victime choisit alors y de façon à minimiser son coût privé $A(y) + p(0, y)D$. L'équilibre de Nash ainsi obtenu est caractérisé par un niveau de précaution de la victime, $\bar{y}(0) < y^*$. Cet équilibre est **sous optimal** car l'agent générateur du risque ne prend pas suffisamment de précaution et la victime en prend trop.

En présence de responsabilité

On constate qu'avec le système de **responsabilité sans faute**, les résultats sont inversés. La victime ne pouvant jamais être jugée responsable des dommages elle choisit $\bar{y}=0$ et l'agent générateur du risque a un niveau de précaution excessif $\bar{x}(0) > x^*$.

On en revient alors à la **responsabilité pour faute**, on paye les dommages que l'on a commis, si l'on a pas respecté la norme. On suppose que la norme correspond à l'optimum. On admet que

$$x^N = x^* \text{ et } y^N = y^*$$

D'où le programme suivant pour l'auteur du dommage :

$$K_r(x) = \begin{cases} C(x) + p(x, y^*)D & \text{si } x < x^* \\ C(x) & \text{si } x \geq x^* \end{cases}$$

La solution au problème de minimisation de cette fonction de coût privé est donnée par $x(y) = x^*$. Cela signifie que l'agent n'est jamais déclaré responsable puisqu'il est incité à respecter la norme. La victime se trouve donc résiduellement contrainte de supporter la charge des dommages et à choisir de ce fait y de façon à minimiser ses pertes attendues $\{A(y) + p(x^*, y)D\}$.

On en déduit un comportement social optimal $y(x^*)=y^*$. **L'équilibre réalisé sous un régime de responsabilité pour faute est donc optimal**. Ce résultat tient au fait que la responsabilité pour faute combine deux mécanismes : d'un côté elle impose la charge des coûts des accidents à une partie (la victime) et de l'autre elle permet à l'autre partie d'éviter d'être déclarée responsable en sélectionnant le niveau de précaution optimal

La responsabilité pour faute n'est pas alors l'unique système optimal. On peut envisager un système de responsabilité sans faute mais avec une possibilité d'exonération des agresseurs quand la victime a une part de responsabilité, c'est ce que l'on appelle la responsabilité sans faute atténuée. Il ne faut pas envisager un système unique, il est préférable de concevoir un système qui laisse une marge de manœuvre afin de s'adapter à toutes les situations envisageables.

2.2. Quatrième cas : Accident bilatéral avec niveau d'activité endogène.

Soient :

t = niveau d'activité de la victime.

$u(t)$ = fonction d'utilité de la victime et $u' > 0$; $u'' < 0$.

Les satisfactions nettes attendues des deux parties sont définies de la façon suivante :

Pour l'agent générateur du risque :

$$W_x = B(q) - q[C(x) + p(x, y)D]$$

Pour la victime :

$$B_y = U(t) - t[A(y) + p(x, y)D]$$

Par sommation, la fonction d'objectif social s'écrit :

$$\max_{x, y, q, t} \{B(q) + u(t) - [qC(x) + tA(y) + (q+t)p(x, y)D]\}$$

On obtient les conditions du premier ordre :

$$\left\{ \begin{array}{l} C'(x) + \frac{(q+t)p_x(x, y)D}{q} = 0 \\ A'(y) + \frac{(q+t)p_y(x, y)D}{t} = 0 \\ B'(q) - C(x) + p(x, y)D = 0 \\ u'(t) - A(y) + p(x, y)D = 0 \end{array} \right.$$

Résultat général : Sans entrer dans les détails, aucune règle de responsabilité ne conduit à l'optimum, les deux parties ne peuvent supporter simultanément l'accident ; une seule des deux parties aura alors

un comportement optimal. En terme de niveau de précaution, il existe un optimum ; mais en terme de niveau d'activité, aucun des systèmes ne parvient à l'optimum. On réfléchit alors en terme de second rang et on agit sur le niveau d'activité le plus facile à maîtriser.

CONCLUSION

Pour l'instant, les parties ne pouvaient pas négocier. Que se passe-t-il si les deux se connaissent ? Les accidents présentent alors une nouvelle caractéristique : on peut supposer que les parties sont en mesure de **négocier la fiabilité des produits**. Buchanan pense qu'il faut laisser les parties négocier. La **victime peut désirer un produit légèrement moins fiable moyennant une baisse de prix**. Michael Spence a publié un article en 1990 concernant la responsabilité, les contrats, et la perception des risques. On peut montrer que **si l'information sur le risque est satisfaisante**, et si le prix du produit est concurrentiel alors le prix de vente du produit doit s'ajuster pour refléter à la fois le niveau de risque et la règle de responsabilité qui est applicable par le tribunal.

Par extension, deux questions se posent :

- Quelles **sont les règles de responsabilité** qui vont conduire à l'optimum ?

- Quel est le **rôle du marché** dans la gestion du risque d'accident ?

S'affrontent alors deux grandes logiques :

1) *Caveat emptor*, la responsabilité de l'acheteur, $s = 1$.

2) *Caveat venditor*, la responsabilité du vendeur, $s = 0$.

Avec $s =$ la part des dommages qui pèse sur les deux parties, s appartient $[0 ; 1]$; on suppose que le tribunal fixe s .

Les parties peuvent **négocier leur niveau de précaution** ainsi que leur niveau d'activité.

Le producteur doit fixer son niveau de précaution.

L'acheteur doit fixer son niveau de précaution et son niveau d'achat.

La firme cherche à maximiser son profit.

Le consommateur cherche à maximiser son utilité.

On montre que quelle que soit la forme de responsabilité retenue, la **production de chaque firme sera optimale et que le nombre de firmes sera aussi optimal. Les niveaux de précaution sont eux aussi optimaux.** Ce résultat tient au fait que **lorsque l'information sur risque est complète le prix internalise le dommage.**

Il existe un débat important qui s'intéresse au fait de savoir **si oui ou non les précautions dépendent du prix.** On peut admettre que les parties peuvent négocier pour que le prix dépende des précautions ; ceci est la position de Posner. D'autres auteurs **contestent cette position.** On ne peut pas négocier un prix et ce parce qu'il existe des obstacles à des négociations qui tiennent à la perception des risques des parties. En particulier, ceci est un argument de Spence, il semble que le **consommateur soit systématiquement en position d'infériorité informationnelle.** Par conséquent, le producteur va toujours en profiter pour négocier des prix plus élevés. Cette vision est étayée par l'argument selon lequel les produits sont de plus en plus complexes ; or cette complexification a pour conséquence le fait que la perception des risques ne cesse d'être biaisée.

A partir de là, un meilleur système serait à nouveau la responsabilité sans faute puisque ce système permet de responsabiliser le producteur et de l'inciter à pratiquer le maximum de précaution. Mais, le meilleur système demeure la plus part du temps **la responsabilité sans faute atténuée ;** même s'il est vain de rechercher une règle simple et universelle.

