

Cet article a été téléchargé sur le site de la revue Ithaque :

www.revueithaque.org



Ithaque : Revue de philosophie de l'Université de Montréal

Pour plus de détails sur les dates de parution et comment soumettre un article, veuillez consulter le site de la revue : <http://www.revueithaque.org>

Pour citer cet article : **Sicard-Dequoy, S. (2012) « Responsabilité morale et déterminisme : Une approche par le contrôle causal », *Ithaque*, 10, p. 99-114.**

URL : <http://www.revueithaque.org/fichiers/Ithaque10/Sicard-Dequoy.pdf>

Cet article est publié sous licence Creative Commons « Paternité + Pas d'utilisation commerciale + Partage à l'identique » :
<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/2.5/ca/deed.fr>



Responsabilité morale et déterminisme : Une approche par le contrôle causal

Sébastien Sicard-Dequoy*

Résumé

À première vue, la responsabilité morale serait incompatible avec le déterminisme causal, le premier requérant un contrôle total sur sa personne et le second soutenant que nos actions sont fortement influencées (ou même dictées) par celles des autres. Dans cet article, je me positionnerai contre l'incompatibilisme, dont l'erreur résulte de la conception du libre arbitre. Si une personne s'avère jouer un rôle nécessaire dans l'obtention d'une action ou d'une conséquence, elle en est la cause principale bien qu'elle ne détienne pas un contrôle total sur sa personne. Cet article cherchera à établir les conditions permettant d'identifier les personnes jouant un rôle nécessaire dans la séquence causale et celles qui n'en jouent pas. Dans un premier temps, je reprendrai la théorie de John Martin Fisher et de Mark Ravizza : un individu est moralement responsable lorsqu'il détient un contrôle de guidage. Le contrôle de guidage doit être distingué du contrôle régulateur. Sommairement, le contrôle de guidage est détenu par l'individu étant à la source de la séquence causale, et le contrôle régulateur est détenu par l'individu qui peut influencer l'orientation cette séquence causale. Dans un second temps, j'arguerai, contre Fisher et Ravizza cette fois-ci, que la détention du contrôle régulateur permet également d'imputer une responsabilité morale.

La responsabilité morale est sujette à la controverse, un débat incessant fait rage sur ce sujet ; sommes-nous moralement responsables de nos actions ? Deux positions métaphysiques incommensurables rendent cette question beaucoup moins simple qu'elle ne le paraît. D'un côté, le déterminisme causal est une position faisant de plus en plus l'unanimité étant donné les nombreuses

* L'auteur est étudiant à la maîtrise en philosophie (Université de Montréal).

théories physiques la corroborant. Les relations interpersonnelles ne seraient alors qu'un ensemble de séquences causales. De l'autre côté, les défenseurs du libre arbitre soutiennent qu'une personne n'est moralement responsable que si elle détient un contrôle total sur ses actions et sa personne. Intuitivement, la responsabilité morale serait alors incompatible avec le déterminisme. Apparaît ici le cœur de la problématique : nos pratiques quotidiennes sont saturées par des jugements moraux et des attributions de responsabilité, tandis que l'incompatibilisme nous amène à conclure que nous ne sommes pas moralement responsables¹. Dans cet article, j'argumenterai contre l'incompatibilisme. L'erreur de cette position résulte de la conception du libre arbitre : un contrôle causal total sur soi-même n'est pas une condition nécessaire pour la responsabilité morale.

Dans un premier temps, je m'appuierai sur la position de John Martin Fisher et de Mark Ravizza pour établir qu'il y a une responsabilité morale malgré le déterminisme causal. Un individu est responsable de ses actions, des conséquences de ses actions et de ses omissions dès qu'il joue un rôle nécessaire dans la séquence causale, et qu'il peut se reconnaître rationnellement comme tel. Fischer et Ravizza forgent le concept de « contrôle de guidage » pour exposer leurs arguments (que nous reprendrons à tour de rôle). Le contrôle de guidage doit être distingué du contrôle régulateur : le contrôle de guidage est détenu par l'individu étant à la source de la séquence causale, alors que le contrôle régulateur est détenu par l'individu qui peut influencer l'orientation de cette séquence causale. Généralement c'est le même individu qui possède les deux types de contrôle, mais il peut arriver que ce ne soit pas le cas – nous y reviendrons. Selon Fisher et Ravizza, le contrôle de guidage est la condition nécessaire pour être moralement responsable. Dans la seconde partie de l'article, je m'opposerai à cette dernière conclusion de la position de Fisher et Ravizza. J'arguerai que le contrôle de guidage n'est pas une condition nécessaire pour attribuer la responsabilité d'une action (et de ses conséquences) mais seulement une condition suffisante, et que le contrôle régulateur est également une condition suffisante². Ce

¹ Nichols, S. (2007), « After Incompatibilism: a Naturalistic Defense of the Reactive Attitudes », p. 405-406.

² Fischer et Ravizza reconnaissent que l'individu qui détient le contrôle régulateur peut être considéré comme moralement responsable (sans

faisant, dans les cas où le contrôle de guidage et le contrôle régulateur sont détenus par deux individus, ceux-ci seraient tout autant responsables de l'action produite par le détenteur du contrôle de guidage (et des conséquences de cette action).

Le contrôle de guidage, une condition suffisante pour la responsabilité morale

Fisher et Ravizza utilisent plusieurs expériences de pensée afin de clarifier la distinction qui existe entre les deux sortes de contrôle. La première expérience que nous présenterons s'intitule « assassin »³. Imaginons que Sam, un citoyen ordinaire, décide de tuer le maire de sa ville. Il est le seul auteur de sa délibération, personne ne l'a influencé, hypnotisé, menacé ou forcé de quelque manière que ce soit. Sam possède des raisons compréhensibles quoique mauvaises (par exemple, il trouve que le maire taxe trop les personnes riches). Sam dévoile son plan à son ami Jack, qui est tout à fait en accord avec lui. Jack, un neurochirurgien, désire ardemment que Sam exécute son plan et puisqu'il craint que son ami se désiste au dernier moment, il implante une puce informatique dans le cerveau de Sam à son insu. Ainsi, Jack peut contrôler les actions de Sam s'il le désire, se disant qu'il pourrait le forcer à tirer dans le cas où ce dernier se désisterait. Lors de la sortie en public du maire, Sam met son plan à exécution et tue le maire sans aucune hésitation. De cette manière, Jack ne joue aucun rôle dans la séquence causale. S'il n'avait pas implanté la puce, les événements se seraient déroulés de la même façon. Sam est la source causale de la séquence menant jusqu'au meurtre du maire, il

développer cet aspect dans leur livre ni dans leurs articles). Toutefois, ils affirment qu'un individu n'ayant qu'un contrôle régulateur ne peut pas être tenu responsable de l'action commise par l'individu ayant le contrôle de guidage. La responsabilité du premier se limiterait ainsi à une responsabilité par omission - nous y reviendrons en temps voulu. Fischer, J. M. et M. Ravizza (1998), « Responsibility and Control: A Theory of Moral Responsibility », p. 33, note de bas de page.

³ La grande majorité de leurs expériences de pensée sont présentées au début de leur article de 1991. Fischer, J. M. and M. Ravizza (1991), « Responsibility and Inevitability », p. 258-278.

est le seul à avoir guidé le déroulement des événements. Nous pouvons ainsi conclure que Sam détient le contrôle de guidage.

Toutefois, Sam n'avait pas le pouvoir de faire autrement que de tuer le maire puisque Jack l'aurait forcé s'il s'était désisté. Dans une première séquence causale alternative, Sam aurait pu se désister et Jack aurait alors contrôlé ses actions grâce à la puce informatique implantée dans son cerveau. Dans la seconde séquence alternative, Jack aurait pu être celui qui se désiste. Il aurait alors activé la puce informatique pour empêcher Sam de tirer sur le maire. Dans chacune des séquences alternatives, c'est Jack qui détient le contrôle de guidage, il devient donc la source causale en activant la puce. Puisque Jack est celui qui possède le contrôle de guidage dans les séquences alternatives et qu'il peut modifier la séquence principale (celle où Sam tue le maire sans intervention de Jack) sans que Sam ne puisse rien faire pour l'en empêcher, Jack possède ainsi la capacité de réguler le déroulement des événements. Pour résumer, un individu possède le contrôle de guidage seulement s'il est la source de la séquence principale. D'autre part, un individu possède le contrôle régulateur seulement s'il possède le contrôle de guidage dans les séquences alternatives et qu'il a la possibilité de modifier la séquence principale afin qu'elle emprunte le trajet de l'une des séquences alternatives.

La responsabilité de l'action

Fischer et Ravizza expliquent qu'un individu est la source causale d'une action seulement si cette action est sensible aux raisons de l'individu⁴. Cette première précision permet de déresponsabiliser les individus victimes de manipulation. Un individu manipulé ferait l'action A, celle pour laquelle il a été manipulé, même s'il a de meilleures raisons de préférer l'action B. L'action A n'est donc pas sensible aux raisons. À l'inverse, si les actions d'un individu (non manipulé) sont sensibles aux raisons et qu'il acquiert de meilleures raisons pour faire l'action B, il effectuera cette dernière. Cet individu est la source de ses actions puisqu'elles dépendent de ses raisons personnelles. Dans les exemples comme « assassin », l'action peut apparaître comme étant non-sensible aux raisons de l'agent (Sam)

⁴ Fischer, J. M. and M. Ravizza (1998), « Responsibility and Control: A Theory of Moral Responsibility », p. 37.

parce que s'il acquérait de nouvelles raisons le poussant à ne plus commettre son action (tirer sur le maire), il serait tout de même forcé d'accomplir cette action (Jack activerait la puce). Une nuance vise à éclaircir cette ambiguïté, qui apparaît dans les situations où le contrôle de guidage et le contrôle régulateur sont détenus par deux personnes différentes. À ce stade, ce qui importe n'est pas que l'action soit sensible aux raisons mais plutôt que le type de mécanisme menant à l'action soit sensible aux raisons⁵.

Un mécanisme est sensible aux raisons si et seulement s'il existe une séquence causale alternative dans laquelle le même mécanisme produit une action différente à cause de raisons différentes. Dans le cas « assassin », le mécanisme de délibération par lequel Sam en est venu à la conclusion qu'il devait tuer le maire est sensible aux raisons parce que ce mécanisme pourrait conduire à une action différente (par exemple si le maire était accompagné par son fils et que Sam refuse de tuer un homme devant ses enfants). Ainsi, dans la séquence principale, Sam est responsable de son action parce qu'il est la source de son mécanisme de délibération (ce dernier est sensible à ses raisons) et parce que ce mécanisme est la source de l'action (tirer sur le maire). À l'opposé, Sam n'est plus la source de son action dans les séquences alternatives (celles où Jack a activé la puce informatique) parce que le type de mécanisme qui est à l'œuvre (la puce) n'est pas sensible aux raisons de Sam. Ce dernier ne détient plus le contrôle de guidage, et n'est donc plus responsable de son action. En résumé, un individu est responsable de ses actions lorsque ces dernières sont le produit d'un mécanisme sensible à ses raisons. Cette responsabilité concorde avec le déterminisme causal ; la possibilité qu'un mécanisme sensible aux raisons puisse produire des actions différentes selon les raisons permet de conclure que l'auteur de l'action (via le mécanisme sensible à ses raisons) constitue une condition nécessaire pour que cette action se produise. Si la personne avait eu des raisons différentes, elles auraient agi autrement. Puisqu'elle est responsable en tant que cause nécessaire, le libre arbitre se révèle être superflu.

⁵ Fischer, J. M. and M. Ravizza (1998), « Responsibility and Control: A Theory of Moral Responsibility », p. 38.

La responsabilité des conséquences

Imaginons qu'une personne, Elizabeth, prend la décision de lancer un missile sur la ville de Washington. Tout comme Sam dans « assassin », Elizabeth a pris sa décision suite à une délibération autonome, et son mécanisme de délibération produisant l'action (lancer le missile) est sensible à ses raisons. Carla, la voisine d'Elizabeth, prend connaissance de son plan et décide de lancer le missile à la place d'Elizabeth si cette dernière se désiste. Le « jour J » étant arrivé, Elizabeth lance le missile qui se dirige vers Washington comme prévu. Johanne, une résidente de Washington, possède un système de piratage lui permettant de dévier le missile de sa trajectoire. Toutefois, lorsqu'elle aperçoit le missile, il est trop près pour l'empêcher de tomber sur Washington ; elle ne peut que le dévier vers un quartier moins peuplé⁶. Intuitivement, dans la séquence principale, Elizabeth est responsable de la conséquence (un missile frappe Washington) alors que Johanne ne l'est pas. Pourtant Elizabeth, tout comme Johanne, ne peut pas empêcher Washington d'être bombardé étant donné que Carla lancera le missile à sa place si elle se désiste. La théorie de Fisher et Ravizza permet de rendre compte de cette différence de responsabilité.

Pour qu'un individu soit responsable des conséquences, il doit avoir le contrôle de guidage de la séquence causale menant jusqu'aux conséquences⁷. En d'autres mots, l'agent doit constituer une condition nécessaire pour l'obtention de la conséquence. Si la conséquence se produit de manière indépendante à l'agent, ce dernier ne possède aucune responsabilité envers la conséquence⁸. Dans le cas « missile », Washington sera bombardé indépendamment d'Elizabeth. Cette dernière peut tout de même être tenue responsable parce que, dans la séquence principale, elle est une condition nécessaire au bombardement de Washington. À l'opposé, l'action de Johanne ne constituera jamais une condition nécessaire au bombardement de

⁶ Cette expérience de pensée est un mélange des cas « missile 2 » et « missile 3 », nous la rebaptiserons tout simplement « missile ». Fischer, J. M. and M. Ravizza (1991), « Responsibility and Inevitability », p. 264.

⁷ Fischer, J. M. and M. Ravizza (1998), « Responsibility and Control: A Theory of Moral Responsibility », p. 102.

⁸ *Ibid.*, p. 272.

Washington. Cette distinction permet à Fisher et Ravizza d'exposer une précision similaire à celle utilisée par rapport à la responsabilité de l'action. Une conséquence est le produit d'un processus déclenché par l'action. Lorsqu'Élizabeth appuie sur le bouton lançant le missile, elle actionne un processus (le système de direction du missile) qui aboutit à la conséquence (le missile frappe Washington). Pour qu'un individu soit responsable d'une conséquence, le type de processus produisant cette conséquence doit être sensible aux actions de cet individu. Un type de processus P est sensible à une action A seulement si d'une part, le processus de type P déclenché par A produit une conséquence C et si, d'autre part, il existe une séquence alternative dans laquelle un processus de type P déclenché par une action B n'aboutirait pas à C⁹. Dans le cas de Johanne, il n'existe aucune séquence alternative dans laquelle elle pourrait effectuer une autre action qui empêcherait le processus (le système de direction du missile) d'aboutir à la même conséquence (Washington est bombardé). Le processus n'est donc pas sensible à l'action de Johanne, elle n'est pas responsable de la conséquence. Alors que dans le cas d'Elizabeth, il existe une séquence alternative possible (elle décide de bombarder New-York) où un processus du même type (le système de direction du missile) aboutit à une conclusion différente. Le processus est sensible à son action, de ce fait, Élisabeth détient le contrôle de guidage sur les conséquences de cette action, et elle en est donc moralement responsable.

La responsabilité pour l'omission

Dans leur article *Responsibility and Inevitability* (1991), Fisher et Ravizza défendaient une asymétrie entre action et omission, une omission nécessitait un minimum de contrôle régulateur contrairement à l'action qui ne nécessitait que le contrôle de guidage. Suite à plusieurs critiques¹⁰, ils ont modifié leur position de manière à rendre symétriques les cas d'omission et d'action. Ne voulant pas

⁹ Fisher, J. M. and M. Ravizza (1998), « Responsibility and Control: A Theory of Moral Responsibility », p. 112.

¹⁰ Voir, entre autres, Frankfurt, H. (1994), « An Alleged Asymmetry Between Actions and Omissions », p. 620-623.

entrer dans les détails de ces critiques¹¹, je me limiterai donc à la version de leur livre, *Responsibility And Control*. L'omission y est entièrement traitée en termes de contrôle de guidage.

Tout comme c'est le cas pour une action, une omission est le résultat d'un mécanisme¹². Imaginons un individu ne sachant pas nager, Fabien, qui aperçoit un enfant se noyer. Fabien omet de porter secours à l'enfant et celui-ci se noie. Fabien n'est pas responsable de son omission (ne pas secourir l'enfant) parce que le type de mécanisme menant à son omission (son incapacité à nager) est insensible à ses raisons. Peu importe les raisons que pourrait avoir Fabien, il lui est impossible de porter secours à l'enfant. Imaginons un autre individu, Pierre, qui sait nager et qui omet de porter secours à l'enfant. Puisqu'il existe une séquence alternative dans laquelle Pierre a suffisamment de bonnes raisons pour secourir l'enfant (c'est sa fille par exemple) et qu'un mécanisme du même type produit l'action (porter secours à l'enfant), il possède le contrôle de guidage de son omission (ne pas porter secours à l'enfant). Pierre est donc moralement responsable de son omission.

L'imputation des conséquences d'une omission suit un raisonnement symétrique à celui utilisé pour traiter de la responsabilité des conséquences résultant d'une action. Un individu est moralement responsable des conséquences de ses omissions seulement s'il détient un contrôle de guidage sur celles-ci, c'est-à-dire si le type de processus menant aux conséquences est sensible à ses omissions. Laissons tomber le cas de Fabien, puisqu'il ne détient pas le contrôle de guidage de son omission, il ne peut pas détenir un contrôle de guidage sur les conséquences de son omission. Pour ce qui est de Pierre, imaginons que s'il avait porté secours à l'enfant, ce dernier aurait échappé à la noyade. Puisque la conséquence (l'enfant se noie) dépend de l'omission de Pierre, le processus menant à la conséquence est sensible à l'omission de Pierre qui détient ainsi le contrôle de guidage. Imaginons à présent qu'à l'insu de Pierre, un requin se dirige vers l'enfant et que ce dernier attaquera Pierre s'il

¹¹ Pour avoir un bon aperçu du débat sur la symétrie entre action et omission, voir Fischer, J. M. et M. Ravizza (1998), « Responsibility and Control: A Theory of Moral Responsibility », p. 124-145.

¹² Fischer, J. M. et M. Ravizza (1998), « Responsibility and Control: A Theory of Moral Responsibility », p. 132-133.

porte secours à l'enfant. Dans ce cas, Pierre est toujours responsable de son omission (ne pas porter secours à l'enfant). Toutefois, il n'est plus moralement responsable de la conséquence (l'enfant se noie) parce que dans la séquence alternative où il porte secours à l'enfant, le requin attaque Pierre et l'enfant finit tout de même par se noyer. Le processus (la présence du requin) amenant l'enfant à se noyer n'est donc plus sensible à l'omission de Pierre. Finalement, imaginons que Jack ait implanté une puce dans le cerveau de Pierre (tout comme dans « assassin »). Dans ce cas, Pierre ne pourrait pas sauver l'enfant même s'il changeait d'avis car Jack actionnerait alors la puce et le forcerait à s'abstenir. Toutefois, dans cette séquence alternative, bien que Pierre ne soit plus responsable de son omission, cette dernière reste une condition de possibilité nécessaire pour la noyade de l'enfant. Le processus menant à la conséquence reste donc sensible à cette omission (ne pas porter secours à l'enfant). Ainsi, lorsque Pierre détient le contrôle de guidage de son omission (la puce n'est pas activée), il détient également le contrôle de guidage de la conséquence (l'enfant se noie). Dans la séquence principale, Pierre est donc moralement responsable de cette conséquence¹³. Le principe général : un individu est moralement responsable de son omission $\neg A$ seulement s'il existe une séquence alternative dans laquelle une nouvelle raison fait en sorte qu'un mécanisme (du même type que celui ayant produit $\neg A$) produit alors l'action A. Et un individu est moralement responsable de la conséquence C de son omission $\neg A$ si et seulement s'il existe une séquence alternative dans laquelle l'individu effectue l'action A et qu'un processus (du même type que celui ayant mené à C) mène alors à la conséquence C.

Ceci termine l'exposition de la théorie de Fischer et Ravizza concernant la responsabilité morale, et les raisons pour lesquelles le contrôle de guidage est suffisant pour être moralement responsable de ses propres actions, de ses omissions et des conséquences résultantes. Toutefois, les justifications précédentes ne permettent en rien de conclure que le contrôle de guidage est la condition nécessaire pour attribuer la responsabilité d'une action. Dans la prochaine partie,

¹³ C'est par rapport à ce dernier cas que la position de Fischer et Ravizza a changé entre l'article de 1991 et leur livre de 1998.

je défendrai que le contrôle de guidage n'est qu'une condition suffisante. Pour ce faire, j'exposerai les raisons pour lesquelles la théorie de Fisher et Ravizza permet d'imputer la responsabilité d'une action à une personne ne détenant que le contrôle régulateur. Par conséquent, les deux sortes de contrôle ne sont que des conditions suffisantes.

Le contrôle régulateur et la responsabilité morale

Dans un premier temps, nous exposerons les raisons pour lesquels un agent n'ayant que le contrôle régulateur est responsable de ses omissions et des conséquences de ses omissions¹⁴. Bien que Fischer et Ravizza affirment ne pas s'objecter à cette dernière proposition, ils ne la développent nulle part. Toutefois, ils s'opposent à la seconde proposition que nous défendrons, soit qu'un agent ayant le contrôle régulateur est moralement responsable des actions commises par l'agent ayant le contrôle de guidage¹⁵.

La responsabilité pour l'omission et les conséquences

Revenons à l'expérience de pensée « assassin ». Sam était celui qui avait le contrôle de guidage parce qu'il était la source de la séquence causale principale, alors que Jack détenait le contrôle régulateur puisqu'il pouvait intervenir dans la séquence principale en activant la puce implantée dans le cerveau de Sam. Cette séquence principale était présentée du point de vue de Sam et de son action (tirer sur le maire). Il existe une autre version de cette même séquence principale,

¹⁴ À noter que les conséquences de l'omission de l'individu détenant le contrôle régulateur sont les mêmes que celles provenant de l'action effectuée par l'individu ayant le contrôle de guidage. Nous reviendrons sur ce point.

¹⁵ « Clearly, he [the driving instructor who has the regulative control] is not morally responsible for the act of turning the car to the right – he did not perform this action. It is Sally [the student] who has guidance control of the action, and it is Sally who is morally responsible for it [...] It will follow from our accounts that the instructor can be held morally responsible for the relevant omission and consequences in virtue of his exercising *guidance control*. ». Fischer, J. M. et M. Ravizza (1998), « Responsibility and Control: A Theory of Moral Responsibility », p. 33, note de bas de page n°5.

celle exposant la perspective de Jack. Imaginons que Jack est présent lors de la sortie en public du maire, il observe Sam en se préparant à activer la puce au cas où Sam se désisterait. Il se rend compte que Sam est bien décidé à tirer sur le maire et choisit de s'abstenir d'activer la puce. Dans cette version de la séquence principale, Jack possède un contrôle de guidage sur son omission. Le type de mécanisme produisant l'omission de Jack (ne pas activer la puce) est sensible à ses raisons. Nous pouvons aisément imaginer une séquence alternative dans laquelle Jack est celui qui se désiste parce qu'il s'aperçoit que le maire est en compagnie de sa fille et qu'il trouve odieux de tirer sur un homme devant ses enfants. Se désistant, Jack active la puce lui permettant de contrôler les actions de Sam et l'empêche de tirer sur le maire. Le cas de Jack est logiquement identique à celui de Pierre (qui avait omis de porter secours à l'enfant en train de se noyer). Jack détient le contrôle de guidage de son omission et dans la séquence principale, il est moralement responsable de ne pas avoir empêché Sam de tirer sur le maire. Il en va de même pour chacun des cas où le contrôle de guidage et le contrôle régulateur sont détenus par deux individus distincts. Par définition, celui qui possède le contrôle régulateur peut empêcher l'action de celui qui détient le contrôle de guidage à n'importe quel moment. Le premier possède donc un contrôle de guidage sur chaque moment où il omet d'empêcher l'action du second. Autrement dit, pour chaque action effectuée par le second, le premier est moralement responsable d'une omission correspondante. Nous pouvons donc conclure que la détention du contrôle régulateur impute la responsabilité morale par omission.

Détenir le contrôle régulateur est également suffisant pour l'attribution de la responsabilité des conséquences étant donné que le contrôle régulateur se transpose dans un contrôle de guidage par omission. Reprenons le cas « assassin » pour clarifier cette proposition. Comme nous l'avons précédemment exposé, la conséquence (le maire est tué) dépend de l'action de Sam parce que le processus menant à cette conséquence est sensible à l'action de ce dernier. Toutefois, la réalisation de cette conséquence dépend également de l'omission de Jack (ne pas empêcher Sam de tirer), le processus est donc nécessairement sensible à l'omission de Jack. Il

existe une séquence alternative dans laquelle Jack veut empêcher Sam de tirer sur le maire. Nous pouvons imaginer que Jack intervient à la dernière seconde, il ne peut donc pas empêcher Sam d'appuyer sur la détente mais il peut changer la direction vers laquelle Sam pointe son revolver de manière à ce que la balle rate sa cible. Dans cette séquence, l'action de Jack (changer l'orientation du revolver) déclenche le même type de processus (le mécanisme du revolver) qui n'aboutit pas à la conséquence (le maire est tué). Jack détient donc un contrôle de guidage (par omission) suffisant pour être moralement responsable de la conséquence. De manière générale, puisque l'omission de l'agent qui détient le contrôle régulateur est une condition nécessaire pour l'action de celui qui détient le contrôle de guidage, et que l'action de ce dernier est une condition nécessaire pour la conséquence, l'omission du premier est également une condition nécessaire pour la conséquence. Nous pouvons donc conclure que les deux hommes sont responsables des conséquences résultantes.

Le contrôle régulateur est suffisant pour la responsabilité de l'action

Nous devons préalablement effectuer une distinction entre deux sortes de responsabilité par omission. Imaginons que Sam n'ait pas expliqué son plan à Jack, ce dernier n'a donc pas implanté la puce dans le cerveau de Sam. Au lieu d'en parler à son ami Jack, Sam a préféré en parler avec son épouse, Claire. Cette dernière pourrait empêcher Sam de tirer sur le maire en appelant la police, mais elle ne le fait pas parce qu'elle est en accord avec son mari. Pour les raisons que nous avons précédemment exposées, Claire est responsable de son omission (ne pas empêcher Sam de tirer) et des conséquences de son omission (le maire est mort). Intuitivement, l'omission de Claire est moins blâmable que celle de Jack même si elle est une condition nécessaire pour que le maire soit tué. Toutefois, il n'existe aucune séquence alternative dans laquelle Claire aurait pu forcer Sam à tirer. La source de la différence de blâme entre Claire et Jack se trouve dans le contrôle régulateur détenu par Jack. Intuitivement, Jack est davantage blâmable parce que son contrôle régulateur le rend responsable de l'action de Sam, il n'est pas simplement responsable par omission contrairement à Claire.

Afin d'exposer clairement les raisons permettant de justifier notre dernière affirmation, nous devons préalablement observer le contenu des séquences alternatives. Dans « assassin », il y a deux séquences alternatives pertinentes. La première est celle où Jack empêche Sam de tirer sur le maire, la séquence qui nous a permis de conclure que Jack était responsable de son omission (ne pas empêcher Sam) ainsi que de la conséquence de son omission (le maire est tué). La seconde séquence alternative pertinente est celle où Sam se désiste et où Jack active la puce de manière à forcer Sam à tirer sur le maire. Dans cette séquence alternative, Sam n'est plus responsable de son action puisqu'il perd le contrôle de guidage : le mécanisme produisant l'action (tirer sur le maire) n'est plus sensible aux raisons de Sam. À l'opposé, Jack est maintenant responsable de l'action de Sam étant donné que le mécanisme (la puce) est sensible aux raisons de Jack, ce dernier possède alors le contrôle de guidage en plus du contrôle régulateur¹⁶. En résumé, dans les séquences alternatives¹⁷, le mécanisme produisant l'action (tirer sur le maire) est sensible aux raisons de Jack, et ce sont ses raisons qui feront pencher la balance d'un côté ou de l'autre. De plus, dans la séquence principale, nous avons conclu que l'omission de Jack était une condition nécessaire à l'action (tirer sur le maire), signifiant que l'action de Sam est sensible à l'omission de Jack. Par extension, l'action de Sam est sensible au mécanisme causant l'omission de Jack, et donc aux raisons de ce dernier. Bien que le mécanisme de Sam, qui produit l'action (tirer sur le maire), ne soit pas sensible aux raisons de Jack, cette action en elle-même est sensible aux raisons de Jack. Fischer et Ravizza effectuent la distinction entre une action sensible aux raisons et un mécanisme sensible aux raisons afin de mieux identifier les agents jouant un rôle nécessaire dans la séquence causale. Une personne joue un rôle nécessaire dans la production d'une action si cette action est sensible aux raisons de cette personne dans la séquence principale et dans

¹⁶ La différence de blâme existant entre Claire et Jack provient de cette deuxième séquence alternative qui n'existe pas dans la version de Claire. Claire ne peut pas forcer Sam à tirer sur le maire s'il se désiste.

¹⁷ Toutes les autres séquences alternatives ne sont que des variantes des deux séquences que nous venons de présenter.

toutes les séquences alternatives¹⁸. Ce qui est le cas de Jack. Dans les séquences alternatives d'assassin (celles où Jack active la puce), l'action de tirer sur le maire n'est plus sensible aux raisons de Sam. Toutefois, du point de vue de la responsabilité de Sam, ces séquences alternatives ne sont pas pertinentes : un mécanisme extérieur à son contrôle est à l'œuvre. C'est pour tenir compte de ce dernier point que la sensibilité du mécanisme est introduite. Une personne joue alors un rôle nécessaire si le mécanisme produisant l'action est sensible aux raisons de cette personne dans la séquence principale et dans toutes les séquences alternatives à l'intérieur desquelles l'action est produite par ce mécanisme en question. La distinction permet de traiter de la responsabilité, dans la séquence principale, des individus qui ne jouent aucun rôle dans certaines séquences alternatives. Cette distinction s'applique à Sam mais pas à Jack. De par son contrôle régulateur, ce dernier joue un rôle dans chacune des séquences alternatives. La distinction du mécanisme de production de l'action est alors superflue dans son cas. Par conséquent, puisque l'action de Sam est sensible aux raisons de Jack (dans la séquence principale et les séquences alternatives), Jack est moralement responsable de l'action commise par Sam. À l'opposé, Claire n'est responsable que par omission. Puisqu'elle ne peut pas forcer Sam, il existe des séquences alternatives dans lesquelles l'accomplissement de l'action (tirer sur le maire) ne dépend pas de ses raisons. C'est le contrôle régulateur, et non le contrôle de guidage par omission, qui permet l'attribution de la responsabilité morale d'une action commise par autrui.

Conclusion

L'objectif de cet article était de fournir les critères permettant de déterminer les individus moralement responsables ainsi que les justifications permettant d'indiquer pourquoi nous pouvons leur imputer une responsabilité. Dans la première partie, nous avons exposé la théorie de Fischer et Ravizza afin de fournir une réponse partielle au problème de l'identification des individus responsables. Nous avons alors conclu que détenir le contrôle de guidage était une

¹⁸ Fischer, J. M. and M. Ravizza (1998), « Responsibility and Control: A Theory of Moral Responsibility », p. 38-39.

condition suffisante pour être moralement responsable. Cette première partie nous permet de conclure qu'un individu agissant par des mécanismes défaillants (qui ne répondent pas à ses raisons) n'est pas moralement responsable de ses actions ni de ses omissions, pas plus que des conséquences qui en découlent. Nous pouvons également conclure qu'un individu peut être responsable de son action sans être nécessairement responsable des conséquences lorsque le type de processus menant à ces dernières est insensible à son action. Dans la seconde partie, j'ai argumenté que la détention du contrôle régulateur était tout autant suffisante pour imputer la responsabilité morale. Dans un premier temps, un individu détenant le contrôle régulateur est responsable par omission, il est également responsable des conséquences qui en découlent (qui sont les mêmes que celles découlant de l'action commise par l'individu détenant le contrôle de guidage). Fisher et Ravizza pourraient, sans trop de problème, accepter les deux conclusions précédentes. Dans un second temps, j'ai argumenté que l'individu détenant le contrôle régulateur est directement responsable des actions commises par celui qui détient le contrôle de guidage, les actions du second étant sensibles aux raisons du premier. Cette seconde partie nous permet de conclure que nous devons étendre l'attribution de la responsabilité d'un individu à tous ceux détenant sur lui un contrôle régulateur. À titre d'exemple, la responsabilité par omission serait insuffisante pour accuser Jack de meurtre (tout comme Sam) ; il ne pourrait être accusé que de complicité, de négligence criminelle et ainsi de suite. Maintenant qu'il est justifié d'imputer à Jack la responsabilité de l'action commise par Sam (tirer sur le maire), une accusation de meurtre peut également être portée contre Jack. Établir cette forme de responsabilité permet de modifier la conception légale des accusations pouvant être portées contre des individus ayant un contrôle régulateur. Nous pouvons penser entre autre aux généraux militaires, qui peuvent empêcher un soldat de commettre une action ou le forcer à commettre cette action dans le cas où ce dernier se désisterait.

Bibliographie

- Fischer, J. M. (1994), *The Metaphysics of Free Will : An Essay on Control*, Oxford (UK) & Cambridge (USA), Blackwell.
- Fischer, J. M. et M. Ravizza (1991), « Responsibility and Inevitability », *Ethics*, vol. 101, n°2, p. 258-278.
- Fischer, J. M. et M. Ravizza (1992), « Review : Responsibility, Freedom, and Reason », *Ethics*, vol. 102, n°2, p. 368-389.
- Fischer, J. M. et M. Ravizza (1998), *Responsibility and Control : A Theory of Moral Responsibility*, Cambridge, Cambridge University Press.
- Frankfurt, H. (1994), « An Alleged Asymmetry Between Actions and Omissions », *Ethics*, vol. 104, n°3, p. 620-623.
- Nichols, S. (2007), « After Incompatibilism : a Naturalistic Defense of the Reactive Attitudes », *Philosophical Perspectives*, vol. 21, n°1, p. 405-428.