**Qual é a relevância dos direitos de propriedade intelectual para a inovação?**

Frederico Henrique G. C. da Rocha[[1]](#footnote-2)

frederico@unifan.edu.br

Faculdade Alfredo Nasser / Instituto de Ciências Jurídicas

**Resumo:** A existência de um conhecimento tácito nos campos científico e tecnológico impõe alguns desafios aos mecanismos tradicionais de transferência de conhecimento. Se há informações e práticas que permanecem implícitas e, portanto, não passíveis de serem explicitadas em “peças de conhecimento codificado” (Ribeiro, 2008), alguns dos aspectos que embasam as principais justificativas para a manutenção da proteção de bens intelectuais podem ser questionados. A partir da visão sociológica do conhecimento e de estudos recentes a respeito do conhecimento tácito, testa-se a validade dos principais argumentos e as implicações dos conceitos apresentados pelo arcabouço teórico adotado para a propriedade intelectual.

**Palavras-chave:** Direito de propriedade intelectual. Inovação. Tecnologia.

**Introdução**

Neste artigo, primeiramente será abordada a informação como bem, integrante de um *commons* intelectual e ao qual se impõe artificialmente direitos de propriedade. Dentro dessa tipificação, está o conhecimento científico e tecnológico, sujeito a elementos tácitos especialmente em áreas menos maduras com atividade altamente inovadora, tal como a biotecnologia. Seguindo essa lógica, por exemplo, Janet Hope (2007) propôs alguns questionamentos aos direitos à propriedade intelectual na biotecnologia, os quais são tomados como centrais na discussão a ser empreendida aqui.

**Os tipos de conhecimento tácito**

Os vários tipos de conhecimento tácito trazidos pela bibliografia foram separados por Ribeiro (2008) em três grandes grupos: aqueles que são tácitos devido ao funcionamento do corpo e do cérebro humanos – conhecimento tácito somático; aqueles que são tácitos devido ao desenvolvimento histórico de um domínio técnico ou por matérias de contingência – conhecimento tácito transiente; e aqueles que são tácitos devido à imersão numa sociedade – conhecimento tácito coletivo.

O conhecimento tácito somático, portanto, se refere às habilidades que capacitam alguém a executar a parte comportamental de uma ação. É adquirido por meio de imersão física em uma prática, repetição e/ou tentativa e erros. Segundo Ribeiro (2008, p. 63), sua aquisição requer “habilidades que são adquiridas de maneira inconsciente devido à interação com o mundo físico dentro de uma forma de vida. Tais habilidades funcionam como um *background*, influenciando como as ações são realizadas”. O conhecimento tácito transiente compreende aqueles conhecimentos que estão incorporados nas práticas de uma forma de vida e que permanecem tácitos, mas que, a princípio, podem ser codificados no futuro. O caso do *TEA laser* possui um exemplo claro desse tipo de conhecimento. O *laser* só funcionava se os capacitores fossem localizados por sobre ele, configuração que resultava numa curta distância duas importantes partes do aparato e que, por sua vez, assegurava seu funcionamento. Isso veio a se tornar explícito somente alguns anos depois (Collins, 2001). Portanto, a aquisição deste tipo de conhecimento tácito se dá por meio de imersão numa forma de vida, de modo a “fazer como tradicionalmente se faz”. Tão logo esse conhecimento seja codificado, poderá ser transferido por meio de instrumentos como manuais e procedimentos operacionais.

O conhecimento tácito coletivo é aquele relacionado a habilidades que permitem alguém ser considerado membro de uma determinada forma de vida. Ribeiro (2008) enumera quatro habilidades essenciais: seguir regras, formular ou alterar regras, efetuar reparos ou correções e fazer julgamentos. Ribeiro (2008) cita como exemplo a maneira como o conhecimento científico é construído e modificado ao longo do tempo. Uma discussão pode ser fechada ou novamente aberta conforme os argumentos apresentados por alguém. Novas tolerâncias podem vir a ser estabelecidas com a emergência de novos padrões e conceitos. Quanto à habilidade de reparar, estão relacionadas às capacidades de corrigir erros e lidar com ambiguidades. Um exemplo clássico desse caso é o fato de vermos no visor de uma calculadora de bolso, durante um cálculo financeiro, o número 6,999996 e entendermos 7 (Collins; Kush, 2010). Em outros casos, tal reparo seria inadmissível, e, portanto, cada situação exigiria entendimento do contexto social que a envolve. Nesse ponto, já se entrou na definição prática da habilidade de julgar. Ribeiro (2008, p. 75) a descreve como “a habilidade de localizar (novos) fatos, artefatos e pessoas dentro da história atual ou passada de uma dada forma de vida”. Segundo o autor, é essa capacidade que permite alguém atribuir valores e priorizar alguns elementos de uma situação em detrimento de outros, além de agir de maneira natural e adequada em situações completamente inéditas. Ribeiro (2008) ainda explica que a habilidade de julgar pode atuar de duas formas: por um lado, é utilizada para analisar o quanto determinadas regras podem se ajustar a casos particulares; por outro, o quanto um caso particular pode se ajustar a um conjunto fixo de regras. No sistema legal americano, por exemplo, vemos o primeiro caso, onde decisões tomadas em casos antecedentes auxiliam novas tomadas de decisão. O segundo uso do julgamento pode ser ilustrado em uma linha de produção, onde há regras fixas para atender a critérios de qualidade, e todo o dimensionamento e controle visa deixar o sistema funcionando dentro dos parâmetros estabelecidos por tais regras. Conforme Ribeiro (2008), tais habilidades só seriam adquiridas por meio de imersão em uma forma de vida, e, mesmo com o passar do tempo, não seriam passíveis de codificação.

**Os argumentos contra a propriedade intelectual**

Tendo em mente tais conceitos, ao retornar-se à questão da transferência de conhecimento, levantam-se algumas questões importantes. No caso do conhecimento tácito somático, sua codificação dependeria de que algum conjunto de códigos pudesse representar uma ação ou mesmo que uma tecnologia fosse capaz de reproduzir a parte comportamental almejada pela intenção humana. É fácil prever que nem todas as ações, por mais simples que sejam, possuem maneiras fiéis de representação ou imitação por uma máquina. Mas isso não significa que não poderão vir a possuir. Se alguém quiser construir uma máquina que aplique injeções em humanos, não haveria barreiras, pelo menos teóricas, pois tudo se trata de habilidades físicas e sensoriais – isso se considerarmos apenas o ato de introduzir a agulha e aplicar o conteúdo da seringa no lugar adequado e esquecêssemos de todo o esforço requerido para lidar com crianças ou pessoas que tenham medo de agulhas. Podem existir dificuldades e barreiras tecnológicas a serem vencidas, mas essas poderiam ser resolvidas com o tempo ao se despender investimentos. Porém, até que se consiga desenvolver tal aparato, a habilidade de aplicar injeções continuará sendo, em parte, tácita[[2]](#footnote-3). Mas se em vez de construir tal máquina, se decida apenas escrever um manual de como aplicar injeções em humanos? Não seria difícil imaginar um manual eficiente para tal finalidade. Todavia, esse manual ainda precisaria contar com bastante conhecimento tácito coletivo previamente compartilhado entre escritor e usuário para sua aplicação de forma “adequada”. Em relação à sua transferência, enquanto não houver uma máquina que se possa comercializar, deve ser feita tendo como premissa a existência de um conhecimento tácito coletivo compartilhado. Caso esse já exista e seja suficiente, pode-se optar pela utilização de um manual. Em relação ao conhecimento tácito transiente, como a própria definição diz, é tácito, mas o é apenas temporariamente. Aqui, diferentemente do caso anterior, não é uma mera questão de se querer escolher codificar. Ainda restam coisas a serem entendidas, pois se encontram implícitas na tradição. Na construção do *TEA laser* até se descobrir que a posição funcional do eletrodo era importante, ninguém determinaria que não pudesse ser modificada. Com o tempo isso se tornou claro e, obviamente, muito fácil de ser descrito em um manual. O problema é que um projeto com informações suficientes para que um cientista da área construa um *TEA laser* não ajudaria alguém como o autor desse artigo, que nada entende do campo, a fazê-lo. Aquele projeto só será entendido dentro da forma de vida em que sua linguagem for compartilhada. Em outras palavras, há necessidade de conhecimento tácito coletivo para utilizá-lo.

Até aqui, claramente se percebe que, em se tratando da transferência de tecnologias mais maduras, com altíssimo índice de codificação – onde há situações em que os tipos de conhecimento somático e transiente já foram largamente codificados –, há ainda a necessidade de uma base sólida de conhecimento tácito coletivo compartilhado entre aquele que as detém e aquele que irá adquiri-las. Em relação aos argumentos utilizados para desafiar a propriedade intelectual, o que se revela aqui é o fato de que, onde há conhecimento codificado em grande proporção, esse só é explícito entre aqueles que de fato compartilham os meios utilizados para codificá-lo. O fato de não ser suficiente que o conhecimento tenha sido explicitado, mas que, além disso, o código deva ser compartilhado, desloca o problema mais para difusão que para a codificação. Ou seja, importa menos o quanto o conhecimento a respeito de uma tecnologia é codificado, e mais, o quanto ele é difundido. Nesse sentido, a princípio, os direitos à propriedade intelectual realmente não se justificariam no caso da inovação, não somente pelo fato de que conhecimentos implícitos ainda não foram codificados, mas principalmente pelo fato de que as práticas não tiveram tempo de serem difundidas.

**REFERÊNCIAS BIBLIOGRÁFICAS**

COLLINS, H. *Changing order*: replication and induction in scientific practice. Chicago: The University of Chicago Press, 1992.

COLLINS, H. PINCH, T. *O Golem à solta*: como pensar sobre tecnologia. Belo Horizonte: Fabrefactum, 2010b.

COLLINS, H. PINCH, T. *O Golem*: como pensar sobre ciência. Belo Horizonte: Fabrefactum, 2010a.

COLLINS, H. *Tacit Knowledge, trust and the Q of sapphire*. *Social Studies of Science*, p. 71-85, n. 31, v.1, 2001.

COLLINS, H.; KUSCH, M. *A forma das ações*. Belo Horizonte: Fabrefactum, 2010.

HOPE, J. *Biobazaar*: the open source revolution and biotechnology. Cambridge: Harvard University Press, 2007.

RIBEIRO, R. *Knowledge transfer*. Cardiff: Cardiff University, 2007. Tese (Ph.D.) – School of Social Sciences, Cardiff University, 2008.

1. Professor do Curso de Direito da Faculdade Alfredo Nasser. Cientista Social e Mestre em Sociologia pela UFMG. [↑](#footnote-ref-2)
2. Nenhuma enfermeira se preocupa em qual a força em Newtons deverá aplicar por sobre a injeção de modo a introduzir o medicamento ou qual a grandeza física que lhe faz diferenciar, por exemplo, uma veia de uma cicatriz – cor, volume etc. Ou seja, a enfermeira continuará aplicando uma injeção de forma tácita. Tais problemas seriam enfrentados por aqueles que se aventurarem a construir tal máquina. [↑](#footnote-ref-3)