

Drôles d'objets ou drôles d'interactions ?

Manuel Rebuschi (Université de Lorraine, AHP-PRest)

Si les robots et autres objets interactifs sont de « drôles d'objets », ce n'est à première vue pas tant par ce qu'ils sont que par les interactions qu'ils permettent voire suscitent. En effet d'un point de vue ontologique, les robots ne font pas mystère : ce ne sont pas véritablement des *objets animés* au sens où l'entendait Aristote puisqu'à la différence des êtres vivants, le principe de leur mouvement ne provient pas de leur nature mais résulte de causes qui leur sont externes. L'animation d'un robot est ainsi tout au plus une *simulation* de vie, artificielle et factice, et fondamentalement le robot est un objet inanimé, c'est-à-dire non vivant.

Les *objets intentionnels*, ces objets à *propos* desquels nous pensons, ne sont rien d'autre que des objets *ordinaires* appréhendés en tant que l'on pense à eux (Crane 2013) : le chien dont on se souvient est un chien, un nombre que l'on conçoit est un nombre, une licorne qu'on imagine est une licorne... Le fait de penser à un objet ne modifie pas sa nature ni son statut (d'existant ou non), même si nous pouvons le penser différent de ce qu'il est. Nous pouvons ainsi concevoir qu'un chien est une personne au même titre qu'un humain, cela n'en fera pas pour autant un humain. Et à première vue, nous pouvons penser d'un robot qu'il est un objet animé, sans que cela modifie pour autant sa nature.

Pourtant certains objets semblent bel et bien pouvoir être en partie constitués par la manière dont nous les appréhendons : les doudous, les objets que nous révérons, ceux que nous chargeons de souvenirs, de valeur esthétique ou symbolique... S'ils sont ainsi constitués, c'est cependant par leurs propriétés relationnelles plutôt que leurs propriétés intrinsèques. On pourrait se dire que nos contributions sont secondaires si elles n'affectent pas leurs propriétés intrinsèques, mais cela dépend du type d'objet auquel on a affaire. Pour un objet physique quelconque comme un rocher, c'est certainement le cas. Pour un objet social comme un doudou, cela n'est pas si clair : si la peluche (ou le morceau de tissu crasseux, ou tout autre support faisant office de doudou) est essentiellement déterminée par ses propriétés intrinsèques, cela n'est pas le cas du doudou, donc y compris de la même peluche *en tant que* doudou. Un doudou n'est un doudou qu'en tant qu'il est appréhendé (pensé, pratiqué...) comme tel par un enfant et son entourage.

La question est alors : les robots sont-ils les analogues à des peluches ou ceux des doudous ? Autrement dit, sont-ils bien uniquement déterminés par leurs propriétés intrinsèques ou sont-ils également déterminés par des propriétés relationnelles ?

C'est là où les « drôles d'interactions » interviennent qui peuvent nous conduire à réviser notre point de vue. Le doudou a un statut particulier parce que son appréhension peut relever d'une forme d'animisme, l'enfant pouvant *croire* que la peluche est animée. Mais il existe de nombreuses interactions où la croyance n'est pas en jeu, où le doute est suspendu – ce sont les interactions fictionnelles : dans le théâtre où l'on joue des rôles, dans les jeux enfantins où l'on fait *comme si*. Walton (1990) a théorisé ces jeux de *faire-semblant* : des accessoires deviennent des supports (*props*) à des jeux de faire-semblant en prescrivant à imaginer qu'ils incarnent autre chose qu'eux-mêmes – tel bâton devient un fusil, telle poupée un bébé.

Pour Walton ce mécanisme est au cœur de l'œuvre de fiction, les images (tableaux, films...) étant également des prescripteurs à imaginer des mondes fictionnels, à faire *comme si* nous croyions que

ces mondes étaient réels. Il apparaît alors que les prescriptions peuvent être plus ou moins contraignantes : un fusil en plastique autorisera moins d'usages qu'un bâton, qui peut faire office de fusil mais aussi de lance ou de crosse ; un film autorisera moins d'interprétations qu'un livre. Mais les jeux de faire-semblant varient également en ce qu'ils nous font faire : les fictions interactives que sont les jeux vidéo nous font non seulement faire semblant de *voir* des objets fictifs comme les images, mais aussi faire semblant d'*agir* avec ces objets. Le jeu vidéo combine l'immersion dans un univers qui contraint l'imagination, avec l'interaction qui y engage fortement le sujet.

L'interaction avec les robots est elle aussi extrêmement contraignante et engageante. Elle est contraignante parce que le robot surgit dans le monde réel où nous sommes *de facto* immergés. Elle engage parce qu'elle nous incite à faire *comme si* on avait affaire à des êtres animés pour des motifs cognitifs et non seulement ludiques (Rebuschi & Renauld 2019). Parce qu'ils participent d'interactions sociales, les robots manifestent ainsi une présence sociale (Dumouchel & Damiano 2016), et peuvent susciter l'empathie parfois au-delà de ce que nous voudrions (Tisseron 2015). Cette interaction nous place dans des situations troubles, où la frontière entre fiction et sérieux, entre faire-semblant et authenticité finit par s'estomper.

Compris ainsi, les robots sont donc analogues à des doudous plutôt qu'à des peluches. Mais à la différence des doudous, ce n'est pas librement que nous ne les constituons comme tels mais parce que leur comportement nous y contraint. *In fine* les robots sont bien de drôles d'objets : ce sont des êtres animés, non pas de manière intrinsèque mais en tant que produits des interactions particulières qu'ils nous imposent.

Références

Crane T., *The Objects of Thought*. Oxford, Oxford University Press, 2013.

Dumouchel P., Damiano L., *Vivre avec les robots. Essai sur l'empathie artificielle*, Paris, Editions du Seuil, 2016.

Tisseron S., *Le jour où mon robot m'aimera. Vers l'empathie artificielle*, Paris, Albin Michel, 2015.

Rebuschi M., Renauld, M. Interaction n'est pas fiction ? Le cas de la rencontre homme-robot. *Klesis* 44, 1-26, 2019 (en ligne : <https://www.revue-klesis.org/pdf/klesis-44-varia-Rebuschi-Renauld-Interaction-n-est-pas-fiction-cas-rencontre-homme-robot.pdf>).

Walton K. L., *Mimesis as Make-Believe*, Harvard University Press, 1990.