

## Le robot face à moi : objet ou sujet ? Analyse interactionnelle de rencontres homme-machine

Guillaume Nassau, Sciences du langage.

La soumission concerne la question *Analyse : que retirons-nous de ces expériences ?*

Pour cette proposition, nous avons analysé les données issues d'une des phases de l'expérimentation DECIDE menée par le groupe PsyPhINE (André et Boniface 2019). Cette expérimentation portait sur la manière d'appréhender les robots et sur les stratégies utilisées pour tenter d'en définir le fonctionnement. Lors d'une « rencontre » avec un robot se présentant sous la forme d'une lampe de bureau et capable de mouvements<sup>1</sup>, il est demandé à deux personnes de tenter de déterminer si le robot est (1) programmé, (2) contrôlé à distance par une personne, ou (3) doté d'intelligence artificielle. Le film de ces rencontres qui durent 5 à 10 minutes constitue les premières données de recherche. S'y ajoute ensuite une autoconfrontation également filmée. Au cours de cette dernière, les deux personnes sont invitées à visionner leur rencontre avec le robot, à y réagir, et à expliciter les logiques de leurs comportements. L'autoconfrontation permet ainsi de rendre plus solides les données de recherche en évitant l'écueil d'interprétations erronées (André 2020).

Nos premières observations des rencontres avec la lampe ainsi que celle des autoconfrontations permettent d'identifier de nombreuses occurrences d'anthropomorphisme : les personnes s'adressent directement à la lampe, la trouvent « triste » ou « énervée », ou lui attribuent la capacité de « faire ce qu'elle veut ». En ce sens, nos constats correspondent aux conclusions de recherches menées sur les interactions homme-machine : l'être humain a d'une part tendance à « attribuer à l'ensemble de son environnement des intentions, des émotions » (Tisseron, 2015 : 95), et il arrive d'autre part qu'il s'adresse à un robot comme il le ferait avec un humain ou un animal (Singer 2009).

Si ces indices tendent à montrer que le robot est considéré comme un sujet pensant et sensible, il nous semble qu'ils méritent d'être complétés par d'autres observations. En effet, dans cette situation, certaines conduites montrent au contraire que les personnes considèrent le robot comme un objet : les deux personnes peuvent par exemple ignorer les mouvements de la lampe tout en maintenant une interaction à son sujet. Ce type de comportement nous semble indiquer un refus de considérer la lampe comme un partenaire interactionnel. Un autre cas présent dans le corpus est celui dans lequel la lampe est décrite comme une simple manifestation d'intentions qui ne sont pas les siennes, mais celle d'une personne qui la contrôle, ou encore d'un algorithme. Ces indices dressent le portrait d'un objet dont on discute le fonctionnement, la qualité, sans laisser ses mouvements (qui ne sont que des indices de son fonctionnement) interrompre le dialogue. Parler d'anthropomorphisme en ignorant ces aspects nous semblerait ainsi rompre avec la complexité de la réalité. Comme le soulignent Becker et al. (2019 : 14), l'« étrangeté » de ces interactions « ne consiste pas [...] en une seule acceptation ou un seul rejet de la qualité d'« interactant » de l'objet mobile ».

Nous proposons d'échanger sur cette recherche afin d'entrer plus avant dans cette complexité. Nous pouvons évoquer d'une part la possibilité de placer les comportements interactionnels vis-à-vis du robot sur un continuum allant d'objet à sujet. D'autre part, nous pourrions discuter des liens possibles entre ces indices et le contenu du discours : A quels moments la lampe est-elle « objectivée » ? Quand devient-elle sujet ? Comment les stratégies adoptées pour répondre à la question posée influencent-elles les comportements interactionnels ? Nous espérons que les réponses à ces questions permettront de mieux comprendre les mécanismes par lesquels se décident les stratégies interactionnelles dans cette situation de face à face avec un robot.

---

<sup>1</sup> La lampe est équipée de plusieurs articulations le long de son pied et de 5 cinq moteurs qui lui permettent des mouvements très variés.

## **Bibliographie :**

- André V., Boniface Y. (2019). Des balbutiements à DECIDE : les tribulations de la lampe Psyphine. In Collectif Psyphine (ed.). *Que prêtons-nous aux machines ? Approches interdisciplinaires des interactions homme-robot*. Paris : Presses universitaires de Paris Nanterre.
- André, V. (2020, June). Apports de l'autoconfrontation dans l'analyse d'une expérience robotique. In *Workshop sur les Affects, Compagnons artificiels et Interactions*.
- Becker, J., André, V., & Dutech, A. (2019). Qualcom: une expérience sur la qualification des comportements d'une lampe robotique. *Techniques & Culture. Revue semestrielle d'anthropologie des techniques*.
- Singer, P. W. (2009). *Wired for war: The robotics revolution and conflict in the 21st Scentury*. Penguin.
- Tisseron, S. (2015). *Le jour où mon robot m'aimera: Vers l'empathie artificielle*. Albin Michel.