

# Projections, Interactions, Emotions - Journées PsyPhINe 2016

Mardi 13 décembre 2016 - 14:00 - Mercredi 14 décembre 2016 - 18:00  
Nancy, MSH Lorraine (salle internationale)

PSYPHINE PRÉSENTE

## PROJECTIONS INTERACTIONS EMOTIONS

CONFÉRENCIERS

**FRÉDÉRIQUE DE VIGNEMONT**  
(INSTITUT JEAN-NICOD, PARIS)

**PHILIPPE GAUSSIER**  
(ENSEA, CERGY-POINTEAISE)

**MAGALIE OCHS**  
(LSIS, MARSEILLE)

**FILIPPE PAIS**  
(ENSAD, PARIS)

**CHRISTIAN PLANTIN**  
(ICAR, LYON)

**DENIS VIDAL**  
(EHESS, PARIS)

**13 & 14 DÉCEMBRE 2016**  
MSH LORRAINE / NANCY  
(91 AVENUE DE LA LIBÉRATION N.3<sup>ème</sup> ÉTAGE)

CONFÉRENCES ET DISCUSSIONS SUR LA COGNITION EN  
PSYCHOLOGIE · PHILOSOPHIE · NEUROSCIENCES  
INFORMATIQUE · LINGUISTIQUE

"THE KEY OF DANBO"  
COPYRIGHT PEARL-LUCIA BARCOE

INFORMATIONS & INSCRIPTIONS SUR [PSYPHINE.HYPOTHESES.ORG](http://PSYPHINE.HYPOTHESES.ORG)



Argumentaire:

Nous sommes de plus en plus souvent invités à entrer en relation avec des robots ou des machines, que ce soit à des fins pratiques (thérapeutiques, professionnelles, scientifiques) ou ludiques. Mais quel est ce type de relation, qui semble dépasser rapidement le simple usage fonctionnel, la réaction automatique et l'action mécanique, pour s'ouvrir à quelques interactions lors desquelles nous tentons d'interpréter le comportement de ces machines? Nous leur attribuons des intentions, une certaine forme de volonté, parfois même des émotions, tout en reconnaissant par ailleurs leur caractère d'objets construits, programmés par des hommes. Est-il donc légitime de parler d'interaction, et si oui, dans quelles conditions, selon quels critères? L'aspect humanoïde de la machine est-il nécessaire pour que nous soyons enclins à lui prêter des états mentaux? N'est-ce pas parce que nous reconnaissons déjà, dans le robot, une certaine disposition à communiquer avec nous que nous tentons ensuite de le comprendre, de décrypter ses attitudes? Et si nous acceptons de l'humaniser en lui trouvant des airs curieux, en le jugeant sympathique, hautain ou facétieux, pourquoi refuser de le considérer aussi comme intelligent, doté de conscience et d'attention à l'autre? Une machine "artificiellement intelligente"? Qu'est-ce que cela change à l'ensemble de nos échanges (sociaux, juridiques, affectifs)?

Après le succès des [Journées PsyPhIne 2015](#) sur le thème "Tentatives, Tentations, Intentions", le groupe PsyPhIne organise ce nouvel atelier.

Entrée libre dans la limite des places disponibles, inscription obligatoire (inscriptions **jusqu'au 11 décembre**).

[Pour vous inscrire, merci de suivre ce lien](#)

Programme:

[NB: programme prévisionnel, l'ordre des conférences est susceptible d'être modifié]

## Mardi 13 décembre

- 14:00. Ouverture
- 14:10-15:00 :  
[Frédérique de Vignemont](#) (Institut Jean-Nicod, Paris)  
*L'hypothèse du corps étendu*
- 15:00-15:50  
[Filipe Pais](#) (ENSAD, Paris)  
*Out of control! Désobéissance et mauvais comportement des objets*
- 15:50 Pause
- 16:10-17:00 :  
[Philippe Gaussier](#) (ENSEA, Cergy-Pontoise)  
*Berenson : un robot amateur d'art*
- 17:00-17:50  
[Denis Vidal](#) (EHESS, Paris)  
*Ontologie et robotique: une perspective anthropologique sur la robotique humanoïde*

## Mercredi 14 décembre

- 9:30-10:00 accueil
- 10:00-10:50  
[Christian Plantin](#) (ICAR, Lyon)  
*L'émotion comme condition interactionnelle*
- 10:50-12:00  
[Magalie Ochs](#) (LSIS, Marseille)  
*Modélisation et simulation des émotions et des attitudes sociales dans les entités artificielles*
- 12:00 Pause déjeuner
- 14:00-14:50  
[Groupe PsyPhIne](#) (MSH Lorraine, Nancy)  
*Un jeu de construction éclairé*
- 14:50-16:00  
Discussion générale
- 16:00 Fin

Résumés:

**Philippe Gaussier** (ENSEA, Cergy-Pontoise)

*Berenson : un robot amateur d'art*

Le projet Berenson a démarré il y a maintenant plus de quatre ans comme une collaboration entre roboticiens et anthropologues dans le cadre du labex Patrima. Immergé dans les collections du musée du quai Branly à Paris, Berenson est un projet aux multiples facettes. Contrairement à la plupart des robots, Berenson n'a pas été conçu pour être un robot « utile ». Il est avant tout un objet ou un visiteur un peu étrange capable de se diriger vers les objets qu'il préfère et d'exprimer grâce à sa tête expressive l'état qu'il associe à l'objet regardé. Berenson constitue en cela une installation permettant aux visiteurs de se questionner sur les fondements de leurs préférences esthétiques. Berenson a été conçu pour apprendre à associer des objets a priori neutres pour lui à une valence donnée par les visiteurs (social referencing). Il permet ainsi pour les roboticiens d'étudier dans quelle mesure un visiteur sans bagage en robotique peut enseigner à un robot ses propres préférences sous une forme très élémentaire (« j'aime » vs « j'aime moins »). Il permet aussi de tester sous quelles conditions le comportement de Berenson est intelligible de la part des visiteurs i.e. est ce qu'un visiteur peut facilement se rendre compte des objets vers lesquels Berenson se dirige et quel est son avis sur ces objets ? Il permet aussi de tester la capacité de certains modèles neuronaux à reconnaître des vues 2D d'un objet 3D appris à partir d'un très petit nombre de sessions d'interaction avec les visiteurs. On peut ainsi constater que les préférences de Berenson dépendent de l'historique de ses interactions avec les visiteurs. Enfin et peut être surtout Berenson, nous permet de tester sous quelles conditions nous prêtons des intentions à un robot. Nos résultats montrent qu'un élément crucial bien au delà de l'apparence du robot réside dans sa capacité à réagir de manière synchrone aux activités des partenaires humains et nous amène à nous interroger sur le sous-jacent des mécanismes de partage de l'attention et d'attention conjointe.

**Magalie Ochs** (LSIS, Marseille)

*Modélisation et simulation des émotions et des attitudes sociales dans les entités artificielles*

Les interactions humain-machine sont aujourd'hui intrinsèquement sociales et émotionnelles, impliquant souvent une expérience affective dans un contexte social particulier. Doter une machine d'une intelligence socio-émotionnelle signifie lui donner la capacité de sociabiliser aisément avec l'utilisateur et de gérer ses propres émotions et celles de son interlocuteur. Dans cette présentation, nous nous intéresserons à la place de l'intelligence sociale et émotionnelle dans l'interaction humain-machine. Différentes problématiques sous-jacentes à la création d'entités artificielles dotées d'une telle intelligence seront introduites, en particulier celles relatives à la modélisation et à la simulation d'émotions et d'attitudes sociales. Pour déterminer le comportement socio-émotionnel de ces entités durant une interaction avec un utilisateur, des modèles computationnels, construits principalement à partir d'une approche centrée utilisateur, seront présentés.

**Filipe Pais** (ENSAD, Paris)

*Out of control! Désobéissance et mauvais comportement des objets*

Les erreurs, les accidents, les dysfonctionnements et les *glitches* sont des éléments et des sujets qui apparaissent fréquemment dans le travail de nombreux artistes et designers contemporains. Aujourd'hui, ces fonctions esthétiques semblent avoir un rôle très important

dans la création d'un engagement critique avec nos dispositifs numériques. Lorsque l'interface transparente et les stratégies de *smooth design* deviennent la règle, il semble essentiel d'examiner les contre-stratégies qui créent des frictions, des mauvais comportements et un espace-temps de distance critique.

Cette présentation a pour objectif d'analyser le travail de différents artistes et designers contemporains qui travaillent la notion de désobéissance et mauvais comportement des objets, en portant une attention particulière au projet *The Behavior of things*. Ce projet de recherche porté par Emanuele Quinz et Samuel Bianchini, interroge la notion de comportement et, en utilisant une approche théorique et pratique, valorise ce que nous pourrions appeler une *robotique dysfonctionnelle*. En d'autres termes, au lieu de se consacrer au développement de robots de haute performance, il exploite le potentiel esthétique trouvé dans le mouvement et dans le comportement étrange des machines.

**Christian Plantin** (ICAR, Lyon)

*L'émotion comme condition interactionnelle*

Dans le paradigme dominant l'étude de l'émotion, l'émotion est vue comme une condition attachée à la personne. Les études d'interaction approchent l'émotion comme une condition interpersonnelle, ce qui implique une vision différente de la situation, de la composante mimo-posturo-gestuelle, et des rôles émotionnels.

- La situation n'est plus vue comme un stimulus de l'émotion individuelle (situation notée S) mais comme une composante construite et négociée de l'émotion collective (notée  $\Sigma$ )
- Mimiques, postures et gestes (y compris gestes vocaux : l'exclamation) sont considérés non pas comme des indices de l'émotion ressentie "à l'intérieur" mais comme des signifiants de l'émotion. Ils permettent aux participants de "faire de l'émotion ensemble". Sur ce point, nous utiliserons les données d'impacts lexicographiques du mot "émotion".
- L'énoncé d'émotion individuel  $\langle \Sigma, \Psi, \Xi \rangle$  accroche à un individu ("sujet psychologique",  $\Psi$ ) une émotion ( $\Xi$ ) dérivant d'une source de l'émotion ( $\Sigma$ ). L'approche interpersonnelle demande que l'on introduise deux rôles supplémentaires. L'allocateur d'émotion attribue l'émotion à l'allocataire  $\Upsilon$ , ce qui amène à bien distinguer la personne P de la personne émotionnée  $\Psi$ . À l'écrit, l'orchestrateur de l'émotion est un méta-allocateur, qui organise les auto- et hétéro-distributions de l'émotion.

**Denis Vidal** (EHESS, Paris)

*Ontologie et robotique: une perspective anthropologique sur la robotique humanoïde*

Partant des analyses proposées par des roboticiens et des spécialistes d'intelligence artificielle sur la distinction hommes-machines et sur son évolution, je montrerai comment ces dernières peuvent être recontextualisées par le biais d'une approche qui se veut, tout à la fois, ethnographique et anthropologique. M'inspirant d'observations menées chez Aldebaran et dans le cadre du Musée du Quai Branly avec le robot Berenson, je proposerai ainsi deux manières possibles de réinterpréter les formes de relation qui se dessinent aujourd'hui entre humain et robots; et je débattrai de leur compatibilité et de leur validité respective.

**Frédérique de Vignemont** (Institut Jean-Nicod, Paris)

*L'hypothèse du corps étendu*

Selon l'hypothèse de l'esprit étendu, "there is nothing sacred about skull and skin" (Clark and Chalmers, 1998). La question semble se poser d'autant plus de nos jours où les technologies

deviennent de plus en plus intégrées au corps humain, technologies qui ont pour but de restaurer et d'améliorer les capacités existantes, voire même d'ajouter de nouvelles capacités telles que les prothèses myoélectriques et les exosquelettes. Cependant leur intégration n'est pas sans soulever un certain nombre de problèmes. Jusqu'à quel point peut-on véritablement étendre son corps? Et à quel prix pour le corps biologique? Je m'appuierai ici sur l'exemple des outils pour montrer l'étendue mais aussi les limites de leur intégration.

**Manifestation organisée avec le soutien de :**

- [Projet PsyPhIne](#) (MSH Lorraine 2016-2017)
- [MSH Lorraine](#) (USR3261)
- [APEMAC](#), EPSaM (EA4360)
- [ATILF](#) (UMR 7118)
- [LHSP - Archives Henri-Poincaré](#) (UMR7117)
- [Loria](#) (UMR7503)
- [Université de Lorraine](#)

Inscription:

**[Pour vous inscrire, merci de suivre ce lien](#)**

(inscriptions **jusqu'au 11 décembre**).

Contact:

[Contact de personnes par courriel](#)