

Séminaire International de Sémiotique à Paris (2023-2024)

Énonciation(s) et passions dans les territoires sémiotiques ouverts par l'Intelligence Artificielle

Séance du 31 janvier 2024

Alexandre Gefen (CNRS)

Que pense ChatGPT ?

Chiara Cappelletto (Université Statale de Milan)

Le visage est une équivoque : l'interaction homme-machine à la lumière de la chaleur

L'interaction être humain et machine rentre dans la famille hautement sophistiquée de relations que nous entretenons avec les artefacts depuis la fabrication et l'usage des instruments, à partir de l'amygdale utilisée par l'Homo herectus il y a 800.000 ans. Les machines constituent un ensemble d'instruments doués de différents degrés d'agentivité – tout d'abord agentivité motrice et assurément affective – et de différentes formes visuelles qui vont de l'anthropomorphisme (poupée, mannequin, marionnette...) à l'abstraction géométrique (voiture, Amazon Alexa...).

Agentivité et forme participent et même orientent l'interaction dont nous pouvons (ou pas) faire expérience, en vertu de ce que nous allons appeler « material performative agency » (Cappelletto, Calbi à paraître). Un cas spécifique de machines est celui représenté par les robots, et notamment par ceux qui jouent un rôle important dans le suivi médical de gens malades ou dans le baby-sitting des enfants. Les robots sont des machines qui imitent notre structure anatomique, capables de se mouvoir et de parler de « vive voix ». Or, malgré ces habilités, les êtres humains ont du mal à leur faire confiance. Pour surmonter un manque de disponibilité à interagir avec eux de manière efficace, les chercheurs ont concentré leurs efforts sur le visage et notamment sur les yeux, en accord avec l'hypothèse que – les yeux étant « la porte de l'âme » – plus les yeux des robots ressemblent aux yeux humains, plus les humains reconnaîtront les machines comme des égaux. Pourtant, cette sorte de solution picturale ne marche pas. Les choses sont plus compliquées. Nous allons argumenter que 1) l'interaction avec une machine, et notamment un robot, requiert un contact corporel, une chorégraphie gestuelle entre le corps humaine et la structure mécanique ; 2) ce qui rend un corps crédible est ce qui le rend vivant, à savoir 3) la chaleur qu'il disperse, l'humidité et la texture de la surface touchée, les sons émis. Bref, il serait une erreur de continuer à penser que regarder un « visage expressif » nous est nécessaire et suffisant pour attribuer (voir reconnaître) à un objet inorganique, une machine, la propriété d'être notre semblable, à savoir vivant. Ce sont plutôt ses caractéristiques corporelles (bien que produites de manière artificielle) qui entrent en jeu. Sur ces bases théoriques, nous avons conçu l'étude expérimentale *Warming up Technotouch* impliquant l'utilisation du robot social NAO. L'étude vise à évaluer les effets sur l'acceptabilité et la préférence de l'interaction avec un partenaire robotique en plaçant la chaleur et la froideur de ses mains comme variable expérimentale. Les phases expérimentales, l'hypothèse de départ de la recherche, la méthodologie, la technique et le cadre théorique dans lesquels nous avons recueilli et analysé les données seront décrits.