

Assistants ou agents doubles ?

Comment et pourquoi clarifier, par le design d'objets à comportements, les motivations des assistants personnels intelligents

Corentin Loubet
EnsadLab, groupe Reflective Interaction
Université Paris Sciences et Lettres.

mail : corentin.loubet@ensad.fr
tel : 06.04.13.43.60

Encadrement de thèse :
Samuel Bianchini (direction), PhD - HDR, EnsAD, Université PSL
Filipe Pais (co-encadrement), PhD, Maître de conférences, Noroff University College
Florent Levillain (co-encadrement), PhD, Maître de conférences, Université de technologie de Compiègne



Curae, Corentin Loubet, 2021. Assistant personnel intelligent témoignant, par un comportement, de sa curiosité à l'égard du bien-être de l'utilisateur.
Photo : © Anne Lemaître

Le recours à des assistants personnels intelligents est de plus en plus commun, mais leur viabilité repose sur une collecte d'informations intrusive et cachée. Compte tenu de la défiance ambiante qu'entraîne cette situation et de la dimension robotisée que pourraient prendre ces objets, comment et pourquoi procéder à un design de comportement révélateur de leur fonctionnement ?

Du fait des progrès réalisés dans le domaine des technologies algorithmiques, il est de plus en plus courant de cohabiter avec des assistants personnels dits «intelligents» prenant des apparences variées. Leur fonctionnement repose sur des algorithmes d'apprentissage machine qui nécessitent la captation et l'usage d'informations de diverses natures et notamment de données «personnelles».

Au-delà de leur aspect technique, c'est la viabilité même de ces assistants qui dépend de la collecte et du traitement de ces informations. En effet, ce sont ces renseignements qui leur permettent d'acquérir les capacités opératoires qui font leur valeur, mais également d'alimenter des bases de données privées à des fins incertaines. Ce processus étant difficilement perceptible pour l'utilisateur, cela conduit à une situation de défiance à l'égard de ces objets et réduit les chances de pouvoir apprécier sereinement l'interaction avec de tels agents.

Si, aujourd'hui, ces assistants personnels sont essentiellement statiques (Google Home, Alexa, Siri, ...), leur convergence avec la robotique sociale devrait les voir prochainement se doter d'une capacité d'animation physique entraînant de nouvelles modalités relationnelles avec ces derniers.

C'est dans ce contexte, à la fois de défiance ambiante et de convergence avec la robotique sociale, que cette recherche en design, basée sur la pratique, prend place. Celle-ci vise alors à expérimenter le potentiel d'expressivité des objets dans leur rapport aux données personnelles et à étudier l'impact qu'un tel design comportemental pourrait avoir sur la sérénité des utilisateurs.

Mots clés :

À l'écoute / sur écoute
confiance, curiosité,
données, intelligence,
objets à comportements,
perception, renseignement.

Bibliographie sélective :

Antonio A Casilli, En attendant les robots - Enquête sur le travail du clic, Édition du seuil, Paris, 2019.

Anthony Masure, Essai Design et humanités numériques, coll. «Esthétique des données», B42, Paris, 2017.

Samuel Bianchini, Emanuele Quinz, Behavioral Objects 1. A case study: Céleste Boursier-Mougenot, Sternberg Press, Berlin, 2016.

Pierre-Yves Oudeyer, Linda B. Smith. How Evolution May Work Through Curiosity-Driven Developmental Process, Topics in cognitive science, Wiley, Hoboken, 2016.

Serge Tisseron, Le jour où mon robot m'aimera, vers l'empathie artificielle, Albin Michel, Paris, 2015.

Rob Kitchin, The Data Revolution: Big Data, Open Data, Data Infrastructures & Their Consequences, SAGE, Londres, 2014