



HAL
open science

Concevoir un objet à comportements pour les foyers de jeunes retraités

Dominique Deuff, Isabelle Milleville-Pennel, Ioana Ocnareescu, Gentiane Venture

► **To cite this version:**

Dominique Deuff, Isabelle Milleville-Pennel, Ioana Ocnareescu, Gentiane Venture. Concevoir un objet à comportements pour les foyers de jeunes retraités. Drôles d'objets: un nouvel art de faire, Oct 2021, La Rochelle, France. . hal-03627946

HAL Id: hal-03627946

<https://hal.science/hal-03627946>

Submitted on 1 Apr 2022

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.

CONCEVOIR UN OBJET À COMPORTEMENTS POUR LES FOYERS DE JEUNES RETRAITÉS

Dominique Deuff

dominique.deuff@orange.com
Doctorante en ergonomie et design
Orange, Lannion

Isabelle MilleVille

Chargée de recherche en ergonomie
LS2N, Nantes

Ioana Ocnarescu

Enseignante-Chercheuse en Design
Directrice Strate Research & RbD Lab
Strate école de Design, Sèvres

Gentiane Venture

Professeure en robotique
Directrice du GVLab
Université d'agriculture et de technologie, Tokyo

Objectif

Évaluer l'acceptabilité et l'impact d'une machine sociale dans le foyer de retraités.

Terrains

10



2 phases

- comprendre les utilisateurs et le contexte de la maison

- sonder les réactions face à un robot sonde ayant deux modes de comportement

Milieu d'implantation

Écologie du foyer de jeunes retraités (« jeunes » étant pris dans le sens de retraités depuis peu) ou retraités actifs.

5

France

5

Japon



Espace design Insights inspirants

Références théoriques

- « **Robots faibles** »
Objets ayant des gestuelles dont la perception de faiblesse oblige l'humain à interagir et à s'impliquer dans l'action initiée par le robot (Youssef & Ohshima & Okada, 2014)
- « **Robjets** »
Objet du quotidien qui dispose de comportements (Sciamma, 2012, Mondada et al., 2014)
- « **Objets à comportement** »
Objets dont « les mouvements sont interprétés comme des comportements, évoquant une forme d'autonomie, d'agentivité, d'intentionnalité » (Bianchini & Quinz, 2016 - Quinz, 2021)

Bilan d'observation du couple



Bilan sur la vie à la maison

- Équilibre entre temps partagé et temps à soi
Besoin de conserver un territoire personnel
- Moments privilégiés à deux
Besoin de partager des moments routiniers ensemble ; les repas, les courses, les promenades, les moments devant la télévision
- Sentiment de solitude ressenti par certains
Besoin de présence
- Syndrôme du mari dans les pattes
Besoin de liberté

Perception d'un robot Pepper à la maison

- Souhait d'un objet discret dans ses gestuels et son niveau sonore
Objet non intrusif
- Envie d'un robot domestique à tout faire ou d'un robot avec qui discuter (assistant vocal)
- Attentes autres que fonctionnelles
France : besoin de confort
Japon : besoin d'affectif
- Besoin de contrôler le robot
À l'initiative de l'interaction - l'humain
- Plaisir d'avoir un objet qui use de la lumière et qu'il est possible de toucher

