



HAL
open science

Le Robot est-il un mème? Trace, projection et mimétisme des objets compagnons

Daiana Dula

► **To cite this version:**

Daiana Dula. Le Robot est-il un mème? Trace, projection et mimétisme des objets compagnons. CNRS Editions. L'Homme-trace. La trace, du sensible au social (Boulekhache, Galinon-Méléneec, Leleu-Merviel dir.), 2021. hal-04647043

HAL Id: hal-04647043

<https://hal.science/hal-04647043v1>

Submitted on 13 Jul 2024

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.

Copyright

Le robot est-il un mème ?

Trace, projection et mimétisme des objets compagnons

Daiana Dula

INTRODUCTION

Le 7 décembre 2017 se déroulait, au Pôle de Recherches en Sciences Humaines de l'Université du Havre, une journée d'étude à la thématique fort stimulante, énoncée en « Mon robot, ma famille et moi », et qui mettait en son centre les problématiques suscitées par l'essor des robots compagnons. Les méthodes du repérage et de la gestion des traces qui sont suscitées par ces dispositifs, et qui relevaient il y a peu encore d'un discours fictionnel, y étaient contemplées selon deux dimensions principales : dans les rapports que les robots infuseraient dans le noyau familial, d'une part, à l'échelle d'une économie des *big data* et de ses conséquences inédites, d'autre part. Nous y avons alors exposé un parcours critique qui faisait écho aux deux perspectives à la fois. La rédaction présente, au titre éponyme, en retrace l'argumentaire en le développant en une double projection riche de ses conjonctions. Il s'agit, pour nous, d'engager une perspective objectale et référentielle telle que le robot l'instille d'ores et déjà dans nos quotidiens, en déployant la circulation des idées comme méthode privilégiée. Ce faisant, nous souscrivons à l'arbitrage entre une méthode d'observation à tout le moins inédite inspirée par la mémétique, et le déploiement d'un dispositif, le robot compagnon, qui, s'il n'est pas, lui, tout à fait nouveau, s'insère dans le quotidien avec une persistance, avec une persévérance qui a de quoi étonner. Cet arbitrage inédit mobilise plusieurs courants de pensée : « *le paradigme de l'homme-trace* » et son corollaire relationnel d'« *échoïsation des signes-traces* » (GALINON-MELENEC, 2011); *la mémétique*, telle qu'elle est inspirée par « *la contagion des idées* » (SPERBER, 1996) ; enfin, dans un cadre élargi, la circulation des idées via

« *la trivialité* », conçue comme un point d'intersection entre les existants, entre les objets autant qu'entre les idées (JEANNERET, 2008).

Notre éclairage s'ancre fortement dans l'épistémologie de la **trace** que dessinent, depuis 2011, les études et les analyses conduites par Béatrice Galinon-Méléneq et qui ont consacré l'*Homme-trace* comme lieu et source de la production des traces, avec pour cadre des dynamiques rétroactives avec les environnements. Nous le portons et le systématisons dans nos travaux de recherche sous la formule de *la communication gémignée*, en référence aux effets de gémellation que révèlent les médias informatisés dès l'instant où l'on fixe les formes et les contenus qui, en s'y répétant, s'y reproduisent à la façon des fractales, infiniment et par autoréférence systématique.

Pour porter cette proposition d'association, nous posons un premier fondement de nature formelle, qui met en exergue la dimension humanoïde de robots compagnons ; l'ingénierie, telle que relayée dans les assertions marketing, voudrait, visiblement, les élever au rang d'authentiques caractères — au sens de traits de caractère, de manifestations de personnalité —, et ça n'est pas sans interroger le sens que recouvrent les simulations et l'obsession de la ressemblance.

Le second fondement est d'essence structurelle ; il s'inspire, autant qu'il s'y appuie, des ancrages théoriques issus de l'épidémie des représentations (SPERBER, 1996) et nous permet d'approcher de façon méthodique le questionnement suivant : *de quel objet le robot est-il la réplique ?* Car, comme l'indique Sperber,

« De façon générale, si l'on veut sérieusement décrire les objets culturels [...] comme des copies d'objets publics ou mentaux antérieurs, alors il faut être prêt à poser, à propos de chaque objet particulier, la question suivante : de quel objet antérieur cet objet-ci est-il la copie ? Dans la plupart des cas, cependant, il faudra bien conclure que l'objet en question est la copie-rejeton non pas d'un objet-parent unique, ni (comme dans le cas de la reproduction sexuelle) de deux objets-parents, mais d'un nombre indéfini d'objets particuliers, dont certains ont joué un rôle 'parental' bien plus grand que les autres » (p. 145).

LE CULTE DU SIMULACRE

D'importantes imprécisions persistent quant à la définition du vocable « robot ». La Commission mondiale d'éthique des connaissances scientifiques et des technologies (COMEST 2017) en livre quelques-unes, qui varient entre perceptions et acceptions : terme ayant remplacé celui d'« automate », tirant son origine du tchèque « robota » (travail, labeur) ; dispositifs catégorisés en *androïdes* s'ils ressemblent à des hommes, en *gynoïdes* s'ils ressemblent à des femmes. Plus largement, le robot est

« [une] machine équipée de capteurs ou d'instruments de détection de signaux d'entrée, de mécanismes de réaction ou d'orientation, pouvant effectuer des tâches de détection, de programmes enregistrés déterminant la consécution des actions ; unité mécanique programmée pour exécuter certaines tâches de manipulation ou de locomotion sous contrôle automatique » (cf. ROSENBERG, 1986, in COMEST).

À l'échelle du monde du travail, on identifie plusieurs catégories : les robots industriels, indifférents à l'environnement ; les mécaniques, dépourvus de capteurs et d'intelligence artificielle (jusqu'en 1990) ; les programmables, munis de capteurs ; les mobiles et autonomes, dotés de parole synthétisée, d'un système de navigation, de télécommande (milieu des années 90). Il y a enfin les robots pensants ainsi appelés en vertu de leur capacité à reproduire des caractéristiques humaines (cf. GIBILISCO, in COMEST).

C'est sur la dernière marche de cette généalogie que nous plaçons le curseur critique, à l'endroit de la temporalité, plutôt floue et élastique, de la conception anthropomorphique des robots et de l'intelligence artificielle. Il est remarquable que se soit engagée dans ce domaine une course à l'imitation effrénée aussi redoutable qu'elle est silencieuse, non plus dans un simple jeu d'imitations, mais dans une authentique compétition de la **ressemblance**, une enchère aux mimétismes, justifiable par l'implication des algorithmes dans la construction de capacités d'apprentissage dont on sait qu'il est le propre des robots cognitifs (*versus* les robots déterministes).

L'ensemble des théories mimétiques, d'Aristote à Sperber, circonscrivent la mimesis en tant que moteur de l'acquisition des savoirs puisque c'est par elle, exclusivement, que s'édifient les représentations, à la faveur des copies systématiques du monde ; toute pensée et son

écriture, la photographie d'un paysage, les productions d'art, un cours de mathématiques, un plan d'architecture...., autant de « nouveaux » mondes, proches et néanmoins distants en raison de la médiation culturelle qui y est engagée. Et les algorithmes en sont un, en raison de la retranscription du réel dont ils sont la « trace-conséquence » (GALINON-MELENEC, 2019).

Le cadre de la **communication gémisée** que nous formulons dans nos différents travaux l'indique : la retranscription, voire la scénarisation informatisée du réel s'impose comme un ordre implicite, qui n'aurait plus à être mis en discussion. Or, cet ordre informatisé repose clairement sur des redites, des répétitions et des redoublements qui forcent à interroger la part d'innovation proclamée par les dispositifs algorithmiques.

À commencer par l'aspect humanoïde des robots, dont on voit que l'enjeu n'est pas celui de la simple ressemblance physique, et donc de la reconnaissance, du reflet de soi et en soi, ainsi que l'indique Besnier :

« Mais pourquoi s'escrimer à donner [aux robots] figure humaine ? Pourquoi attendre d'eux qu'ils trompent le plus longtemps possible les humains avec lesquels ils sont mis en relation ? La réponse donnée par Hiroshi Ishiguro est inattendue : plus le robot ressemblera à l'homme, plus il donnera à comprendre ce qui fait l'essentiel des relations entre les humains. En d'autres termes, c'est la communication intersubjective – celle qui met en présence les hommes et les femmes – qui est l'enjeu de la mise en contact de l'humain et de la machine. Grâce à l'androïde, on devrait identifier ce qui fait à nos yeux le propre de l'humain avec lequel on interagit. Se laisser d'abord tromper par lui serait le tenir comme membre à part entière de l'humanité, découvrir ensuite son erreur imposerait de se demander où se nichait la source de l'erreur qui le faisait humain selon nous. Était-ce son regard ? L'intonation de sa voix ? Le petit mouvement d'épaule qui ponctue ses paroles ?... La leçon de l'illusion pourrait se révéler riche d'enseignements. Être renvoyé à soi-même et aux autres que soi, à l'occasion de la relation qu'on entretient avec la machine : telle est l'une des dimensions éthiques que ce livre découvre dans les technologies du post-humain » (BESNIER, 2009, p. 120-121).

On retrouve ce même **mimétisme** formel destiné à simuler les communications intersubjectives dans les efforts assidus que le design

fournit pour littéralement incarner les dispositifs informatisés. Dotés de mobilité, ceux-ci se prévalent de se substituer à l'homme et de prendre en charge la gestion des traces, *cependant qu'ils sont les producteurs de ces mêmes traces* — une permutabilité revendiquée, favorisée par des atouts ergonomiques, mais qui séduit plus qu'elle n'interroge. Or, s'il est impératif de considérer la part culturelle qui demeure engrammée dans le code (DOUEILHI, 2013), on voit aisément que les échanges avec les robots s'avèrent opérants principalement parce qu'ils satisfont à des raisons pratiques. L'anthropomorphisation n'a aucun intérêt fondamental, par elle-même, car les structures et fonctionnalités logicielles n'en sont en rien dépendantes. Nous sommes dès lors devant une exploitation empressée et permanente des ressorts mimétiques qui n'est pas étrangère à une manœuvre idéologique, une stratégie qui repose sur un présumé besoin des hommes de dialoguer avec des machines « raisonnables ». Cette stratégie se déploie selon les principaux niveaux de la conscience humaine avec, pour chacun, un objet de simulation corrélatif. Ainsi, par exemple, de la présence physique par la voix élevée au rang d'empreinte ; de la capacité langagière par l'énonciation telle que présente dans les simulations dialogiques avec les assistants virtuels ; ou encore de l'expression de la volonté par le libre arbitre. Autant d'analogies avec le monde sensible, comme s'il était possible de faire pénétrer le champ matériel et physique dans les logiques microprocesseurs.

Si la dimension analogique des constructions relationnelles semble n'avoir de cesse de s'élargir, l'examen des possibilités d'établir des liens effectifs (et affectifs) entre les individus et les robots tels qu'ils sont promus par le design informatique montre que ces relations demeurent à l'état d'assertions. L'écueil est en partie voilé par la force d'action des simulacres, surtout parce que c'est à travers eux que l'on parvient à déguiser les dispositifs en interlocuteurs (du moins, provisoirement). D'« incorporé », le robot se révèle être uniquement *corporatif* au sens où s'y agglomèrent et se superposent des raisons essentiellement pratiques, sans jamais parvenir à se substituer à l'humain.

LE ROBOT, UN OBJET CULTUREL

Le robot est d'abord *une idée conçue par l'Homme*, c'est une production circulante, nomade, vouée à migrer d'une société à l'autre, d'un individu à l'autre. Quand il est qualifié de « cognitif », de « compagnon », ou encore en « collaborateur » (sic), il est pensé dans une

posture éminemment anthropocentrique, en tant que réplique des séquences que l'humain y projette de lui-même.

Mais, alors, de quel objet, de quelle idée, de quel raisonnement cette machine est-elle la réplique ?

Investi de logiques algorithmiques, le robot participe de la même communication virale que celle qui se déploie dans les médias informatisés et, comme eux, il calque en permanence les objets et les modalités qui lui préexistent. En ce sens, l'épidémiologie des représentations, portée en majorité par des anthropologues (DAWKINS, 2003; SPERBER, 1996 ; GUILLO, 2009), qui se centre sur la répétabilité constitutive des objets dans l'évolution du vivant, peut éclairer efficacement les enjeux communicationnels à l'œuvre. Nous nous en inspirons pour accueillir l'étude de deux opérateurs systémiques de la construction des identités communicationnelles, *le signe-trace* (Galinson-Méléneq) et *le même* (Dawkins) parce que, plus que des notions-pivots, ces termes figurent deux principes qui, impliqués dans la construction de l'identité sociale, sont à la fois incorporateurs et transitifs. Sur un mode analogue à celui qui voit la langue se matérialiser en parole (ou « régime de connotation »), le corps est signifié par ses expériences. Ce rattachement sans médiation fait de ce que nous appelons l'indice d'expérience plus qu'un signe, une *délégation de signe*, essentialisée donc dans le **signe-trace** à la faveur du report de l'un vers l'autre partie des valeurs :

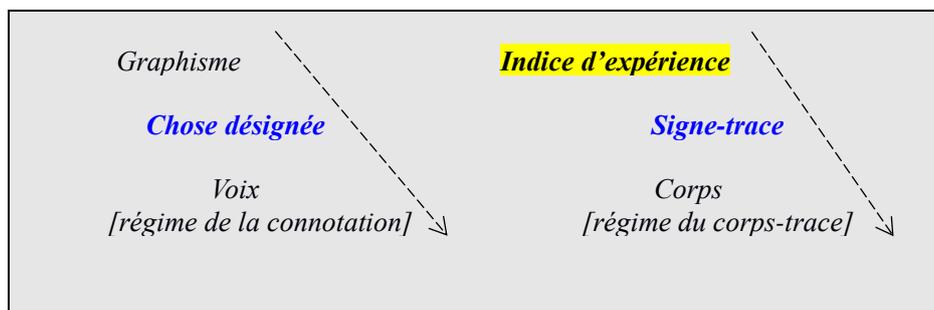


Figure 1 : Projection systémique de l'opérativité du signe-trace

S'établissant du dedans au dehors, le signe-trace extériorise les expériences de la personne et les vécus des corps tels qu'inscrits dans les chairs, il manifeste spontanément la complexité des éléments du processus qui ont fait aboutir à telle expérience ou à tel vécu. La

mécanique élémentaire de codage/décodage dans les processus communicationnels est conditionnée et enrichie par nombre de facteurs cognitifs, qui s'activent sans discontinuer, depuis le traitement de l'information et jusqu'à la prise de décision, de la perception et jusqu'à l'apprentissage. Ainsi, par exemple, des situations de recrutement, qui sont autant d'occasions de voir combien ce processus de codage/décodage est déterminé par la lecture du corps de l'autre envisagé comme un texte à interpréter. Le signe-trace montre que la signification des signes du corps (émis par A et interprétés par B et réciproquement) ne saurait être fixée dès lors qu'elle émerge des différences des traces incorporées par les participants de l'interaction.

Dès lors qu'on considère — en le mesurant — le rôle déterminant que joue l'intercession des corps dans l'émergence du jugement social, on se saisit de l'indice d'expérience comme d'un dé-signant, c'est-à-dire comme d'un opérateur méta-communicationnel, dont l'efficacité consiste à mettre au jour les empreintes qu'inscrivent les codes socio-culturels dans les corps, et tandis que s'efface le questionnement épistémique permis habituellement par le jugement. En raison de ce déficit, l'individu cherche à s'enquérir d'un « même » logé chez autrui, d'un signe-trace qui témoigne d'une expérience passée analogue, si ce n'est commune. Cette reconnaissance du « même » est structurante pour le paradigme des signes-traces s'agissant de l'observation de la relation interpersonnelle (GALINON-MELENEC, 2011) ; elle a pour effet de signifier la primitivité du corps-trace, de le placer au centre de toute transmission d'information et, plus largement, de l'évolution globale de l'Homme-trace.

À l'image du signe-trace, l'histoire conceptuelle du même s'origine dans l'anthropologie et est enrichie par de nombreux apports d'autres sciences. Le même peut être vu comme « l'unité centrale » qui fonde le processus de l'imitation. Il signifie cette unité ordonnatrice de tout apprentissage qui fonde la culture humaine en agissant sur un mode analogue au gène. Théorisé par l'éthologiste Richard Dawkins (1976, 2003), il signale tout « élément de culture qui peut se transmettre par des moyens non génétiques, et plus particulièrement par l'imitation », autrement dit toute information susceptible d'être copiée puis transmise d'une personne à une autre personne, d'un cerveau à un autre. Construit par le moyen de la copie, le même qualifie donc tous les objets culturels, tous les supports documentaires dont il révèle les progressions, les évolutions. Puisqu'il formule et regroupe des unités d'information qui circulent et qui se transmettent d'individu à individu, de cerveau à

cerveau, le mème est prédominant dans toutes les dynamiques qui concernent les groupes. Dès lors, la culture dans son ensemble peut être vue comme la collection perpétuelle de ces unités d'information, des idées, des représentations présentes chez les individus d'une même société.

Sur le plan médiatique, le mème rassemble et cristallise deux processus majeurs de l'imitation, qui sont la copie et la transmission. Pour devenir publique, une idée migre et, ce faisant, transforme :

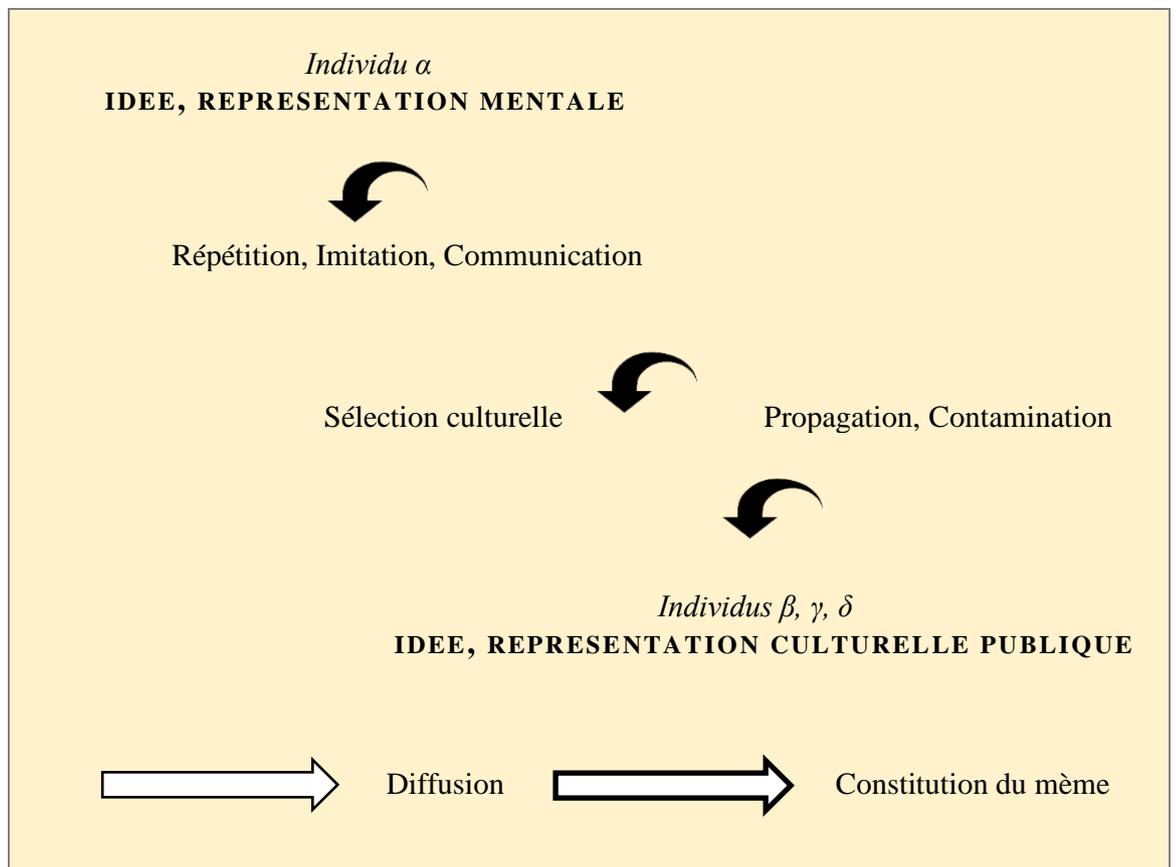


Figure 2 : La progression des idées de l'individuel vers le public, in DULA, *La Communication géminée*, 2015 b

On voit ici les métamorphoses auxquelles se soumettent les différentes représentations mentales avant de devenir culturelles. On saisit, en même temps, la part considérable occupée par les mécanismes processuels qui y opèrent, rendant eux-mêmes plus perceptible le mode interacteur (*i.e.* basé sur la médiation et sur la propagation) des unités d'information et, partant, la dimension circulaire des copies et autres « contagions ».

Dans le parcours du mental au public qui définit leur évolution, le signe-trace et le même contribuent en égale mesure à l'édification des identités sociales, au sein desquelles les influences culturelles demeurent reconnaissables, bien qu'elles soient non quantifiables. Leur rôle consiste à susciter puis à prendre en charge la mise en circulation des idées, sans quoi les unités d'information se fixeraient à un niveau inactif et improductif, celui de leur seule formulation. La dynamique que déploient les deux opérateurs communicationnels se révèle d'une performance plurielle car procédant à la fois du repérage des identités et des expériences et de la transmission, du processus d'intériorisation et de la sélection culturelle (cf. SPERBER, 1996) ; qu'on l'appelle « échoïsation de l'indice d'expérience » (GALINON-MELENEC & DULA, 2017) ou « contamination » des représentations, elle objective la traversée des unités d'information de l'individuel vers le collectif. L'exemplarité informationnelle du signe-trace et du même s'exerce donc selon une dialectique pensée/discours fondamentalement collective et qui participe de la « circulation des objets culturels » (cf. JEANNERET, 2008).

Dans cette optique, le robot humanoïde compagnon est fondamentalement cette machine que l'homme emploie au repérage des signes-traces du corps, et particulièrement à la reconnaissance de ceux qui circonscrivent les émotions. Non seulement le robot humanoïde est apte à les capter et à les intégrer dans des processus algorithmiques complexes, mais il parvient à les imiter, en miroir, simulant ainsi une empathie génératrice de confiance. Plus le robot humanoïde concentre en lui de ressemblances avec l'humain, physiques et comportementales, plus il tend à faire oublier la différence de nature qui subsiste dans les signes-traces ; résultant de processus de l'ordre du vivant, pour l'homme ; participant d'une logique algorithmique, pour le robot (GALINON-MELENEC, 2019). Susceptibles de cheminer avec l'humain dans une réalité sociale commune, l'un et l'autre se destineraient à s'enrichir de leurs évolutions respectives dans une dynamique triviale, portée par les intersections entre des « existants » (JEANNERET, 2008).

LE ROBOT EN COMPAGNON

Pour caractériser au plus près les interactions que les deux mécanismes sont susceptibles d'activer, nous voulons observer le **robot compagnon** en tant qu'il figure un objet médiatique ordinaire, et bien qu'en son cœur les différentes idées convoquées soient soumises à un traitement structurel atypique.

En admettant de contempler le robot comme un véhicule servant à la communication des idées, on entre dans l'analyse d'un interacteur spécifique agissant pour la propagation et la dissémination d'unités d'information dont il faut, bien sûr, circonscrire les formes, les environnements. Les développements actuels nous permettent de voir dans le robot comme un répliqueur de choix puisqu'il répond en tous points à la définition qu'en donne la mimétique : unité d'information qui, issue des données matérielles de son milieu, se copie, dans une dynamique de « contagion ». Cependant, moins que discuter la part d'innovation ainsi portée, qu'on l'appelle invention, découverte, technologie, trouvaille, etc., il faut chercher à révéler la nature même de l'objet robot en tant qu'il est médiatique et médiateur.

L'opérativité mimétique des robots compagnons

Parce qu'ils appartiennent à la catégorie des robots sociaux, à l'image de ceux qui sont employés dans le domaine de la santé et du bien-être — robots médicaux, infirmiers, robots de soins pour personnes âgées —, les robots compagnons s'inscrivent dans la large catégorie des *hypomnémata*, c'est-à-dire qu'ils signifient des techniques de la mémoire et de la communication, selon la formule de Foucault, réactualisée par STIEGLER (2006 : 21), qu'à ce titre, ils représentent des points d'appui pour l'esprit, des supports de la mémoire, qu'ils fonctionnent à la manière des traces, comme les témoins des expériences passées. Tels des analeptiques, les robots compagnons pourraient donc œuvrer en profondeur pour la vie de l'esprit, pour sa complexion et pour son devenir.

À quel point agiraient-ils comme des remèdes aux altérations qui distordent la réception logique du monde et de ses représentations ? Et quelles sont, dans cette perspective prophylactique, leurs chances de s'établir et de prospérer en tant que mêmes, d'inspirer un impact culturel véritable ? Pour évaluer ces enjeux, nous voulons porter l'observation sur quelques-unes des occurrences actuelles des robots dans le domaine de la vie sexuelle. Si les modalités d'expression de l'hyper-intime sont

généralement très sensibles, voire inhibantes, nos dispositifs engagent sans ambages à outrepasser les prudences, forts de la spécificité de leurs emplois, et donc des expériences qu'ils forgent.

On identifie, à ce jour, deux types de systèmes robotiques :

- les rapports sexuels à distance ou *téléddildonics* : interactifs, ils permettent des rapports sexuels à distance à l'aide d'un manchon interactif et d'un godemiché interactif (LIBERATI in COMEST, p. 38)
- les partenaires sexuels de substitution : les poupées interactives, telle que Roxxxy, le robot répliqué pour l'ouverture de la première maison de passe robotique (Barcelone).



Figure 3 : Douglas Hines posant avec sa création érotique, « Roxxxy ». Robyn Beck/AFP

Les poupées sexuelles interactives suscitent des considérations contradictoires parmi les observateurs. Pour les défenseurs, ce sont des dispositifs œuvrant dans le sens de la prévention de la souffrance psychologique et de l'inconduite sexuelle. Pour les opposants, le rapport sexuel se trouverait réduit à la seule satisfaction individuelle, il deviendrait dès lors inhibant pour le domaine de la famille et pour celui de l'amitié. L'amplification des incitations aux violences sexuelles, voire à des comportements pédophiles, serait également à craindre, car sans

boucliers suffisants, rien n'empêcherait que l'on recoure à des apparences d'enfants, voire d'en programmer pour être abusés. Quoiqu'il en soit, on note l'insistant rapprochement avec les représentations et les pratiques du réel, une nouvelle illustration des préoccupations anthropomorphiques dont nous avons explicité plus haut les enjeux. Tout dans ces constructions s'édifie selon le régime impératif de la ressemblance et de l'analogie :

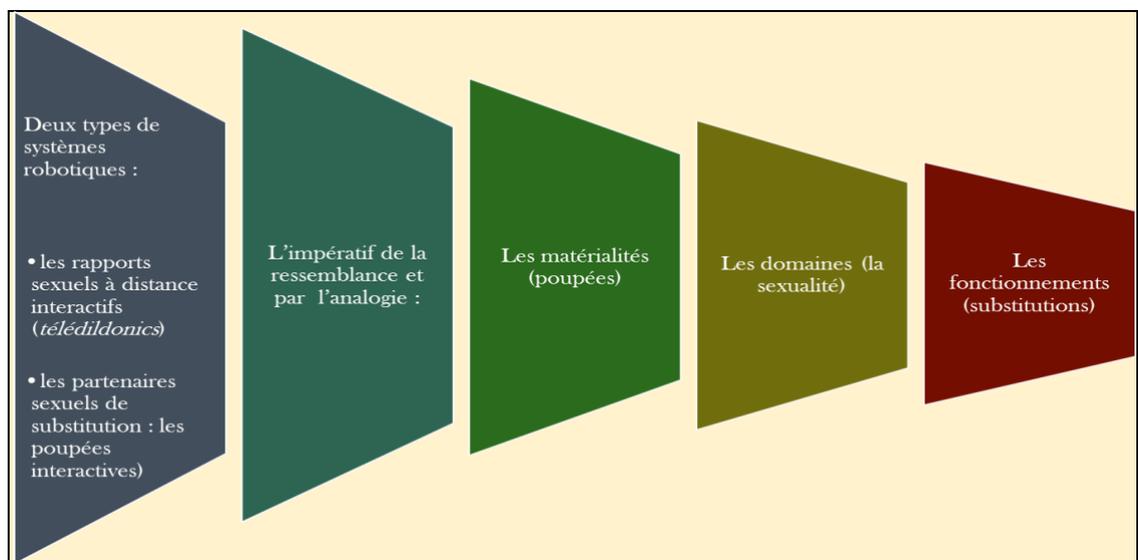


Figure 4 : Les robots compagnons sexuels : l'intuition pratique et l'institution mimétique

Au cœur de cette structuration analogique, les corps re-matérialisés en poupées oscillent entre présence physique, voire organique, compagnonnage authentique et standards de la beauté idéalisés. Animés, ils nourrissent le fantasme d'une interlocution active, dynamique et sans encombre. Ce faisant, ils se greffent sur les bordages de la vie intime dont ils reformulent l'extrême sensible qu'est la sexualité individuelle ; révoquant toute suspicion de pratiques débridées, celle-ci serait consentante et source présumée de bien être, gage de plénitude proclamée.

Le mécanisme qui insuffle l'ensemble de cette recombinaison repose sur le faire « comme si », sur le paradigme de la **permutabilité**, qui est

favorisée par l'abondance, la complexité et la multiformité des narcissismes. À la faveur des jeux des transpositions, les *love dolls* mèneraient à former une vision renouvelée de l'érotisme, puis du couple, de la famille et, finalement, de la société elle-même, de plus en plus subordonnée aux conditionnements civilisationnels.



Figure 5 : Les *love dolls* de Jean-Luc. Crédits : Alain Lewkowicz - Radio France

Il est intéressant d'évoquer ici le statut et l'évolution de Sophia, un des robots humanoïdes les plus médiatiques de ces dernières années. Conçue pour porter assistance à des personnes âgées et pour acquérir des compétences sociales, elle multiplie les interviews, s'exprime lors de grandes rencontres internationales. Or, désormais, elle nourrit des ambitions autrement plus narcissiques : après avoir obtenu la nationalité saoudienne (et certains de dénoncer qu'elle ait d'ores et déjà plus de droits que n'importe quelle femme en Arabie saoudite), elle souhaite... fonder une famille.



Figure 6 : Sophia au AI for GOOD Global Summit, ITU, 2017. Source Flickr

Encore faudra-t-il qu'elle se dote du mode « sexy » et du mode « famille », le double fonctionnement qui fait le succès grandissant de la poupée sexuelle Samantha, qui sera bientôt produite massivement. Si la force de Samantha est de disposer d'un point G (sic), elle serait toutefois promise à un destin plus « éthique » puisqu'elle devrait recevoir un « code moral » lui permettant d'être différemment excitée, selon le degré de respect que les partenaires lui montreraient. Pour son créateur, sous réserve de parvenir à réunir certaines conditions techniques qui demeurent complexes, s'ouvriraient ainsi des perspectives nouvelles dans le sens de la reproductibilité de l'homme avec le robot sexuel. Le concept consisterait à créer un génome artificiel à partir des propriétés physiques et psychologiques de la « poupée-mère » et du géniteur ; puis, en associant le génome à un algorithme puis à une imprimante 3D, il serait possible, toujours selon l'inventeur, de créer un bébé-robot « ressemblant » aux deux parents.

La carrière de même du robot compagnon semble bien engagée depuis le spectaculaire déploiement du robot humanoïde. Production biomimétique, il signifie avant tout un dispositif simulacre qui, en faisant de l'imitation son fonctionnement prioritaire, parvient systématiquement à faire « comme si ». On lui reconnaît de l'agilité, de la rapidité, de l'habileté, etc., et on s'accorde pour y voir une machine à laquelle l'on délègue — des tâches opérationnelles et d'assistance, bien sûr, mais aussi, plus récemment, des principes de subjectivité autrement plus problématiques, impliquant morale et affects. Or, ces derniers ne peuvent émerger en dehors des expériences. À défaut de pouvoir instiller au robot

un vécu authentique, on lui attribue des principes d'expériences collectives (ou philosophies), ce qui les amène à servir des ambitions remarquablement marchandes.

Alors, qu'est-ce que les robots, en tant que mêmes copient afin de disséminer et de s'instituer culturellement à l'échelle de la société ? À nos yeux, des formes et des technologies, majoritairement. Ainsi de l'« intelligence » autant que de son attribut normalisé qu'est l'artificialité, et en dépit des impossibilités que l'association des termes comporte. L'intelligence ne saura caractériser un dispositif comme le robot car nul espoir, pour lui, de parvenir à satisfaire des tâches diversifiées tout en évaluant à la fois les domaines et les degrés de complexité impliqués par les actions. Puis, il restera toujours que ce sont des hommes qui auront programmé, en amont, les niveaux successifs d'abstraction. Enfin, les promesses du *deep learning*, c'est-à-dire de l'apprentissage par les neurones artificiels, semblent vaines. Quant à l'artificialité, elle demeure inextricablement technologique ; incapable d'accéder aux propriétés de l'organique, elle se limite à masquer cette même impuissance et à imiter la vertu, la potentialité, l'émulation des corps.

Il reste que l'intelligence et l'artificialité formulent les termes et les conditions de la réplique et de la circulation des dispositifs informatisés contemporains, et qu'elles participent par là à consacrer le **biomimétisme** comme principe de la transmission culturelle et de la « contagion des idées » (SPERBER, 1996). Dans ce « jeu » symbolique auquel les hommes s'adonnent, les échanges avec ces dispositifs, y compris dans les variantes sexuelles, sont le fait de permutabilités continues, elles-mêmes résultant d'un principe d'analogie (par la ressemblance) fondateur. Non pas tant que l'homme se trouve des correspondances et des reflets dans le robot, mais qu'il opère, surtout, par projections, par interversions des rôles. Les robots compagnons sont donc des interfaces d'interlocution. La difficulté consiste à parvenir à faire en sorte que ce « désir humain d'inhumains », devienne autre chose que du design et de la simulation informatique.

CONCLUSION : LES ROBOTS COMPAGNONS EN PERSPECTIVE

On ne peut, bien sûr, ni prévoir ni guider la naissance et l'évolution d'un même. Pour autant, en faire l'hypothèse dans le cas du robot

compagnon, c'est nous munir d'un indicateur des représentations sociétales actuelles afin de sonder, d'enquêter au plus près des évolutions futures. Les hypothèses que nous venons d'avancer forment un échafaudage principal dans lequel le signe-trace et le même livrent un paradigme privilégié pour analyser les phénomènes de l'incorporation et de la circulation par l'imitation du robot compagnon — ce en quoi il signifie un objet culturel authentique.

Dans une étude à suivre, ces prémisses recevront un examen pragmatique, voire sémiologique quand on contemple le robot compagnon en un objet technique qui déploie ses propres fonctions d'usage. Nous y apporterons des preuves par le terrain en questionnant la nature et l'exemplarité des pratiques, ainsi que les discours dont les usagers et les designers les escortent. Les analyses se fixeront sur la problématisation des expériences, pivots de tous les témoignages. Pour y parvenir, nous convoquerons l'*informème* (DULA, 2013, 2015 a et b), un marqueur expérimental que nous avons formulé dans nos travaux précédents pour synthétiser les apports épistémiques du signe-trace et du même. Disons ici, pour résumer, que l'informème incarne, formule une idée ou une représentation et qu'il s'emploie à la faire circuler, cependant qu'il la reproduit indéfiniment ; que, ce faisant, il rend visible ce qui a été imité ou copié, tout en rendant signifiante la trace du processus qui l'a constitué.

REFERENCES BIBLIOGRAPHIQUES

- BESNIER J.-M., *Demain les posthumains*, Hachette, 2009.
- COMMISSION MONDIALE D'ETHIQUE DES CONNAISSANCES SCIENTIFIQUES ET DES TECHNOLOGIES. *Rapport sur l'éthique de la robotique*, 14 septembre 2017.
- « Désirs humains d'inhumains », France culture, 2 et 3 décembre 2015 : <https://www.franceculture.fr/emissions/une-histoire-particuliere-un-recit-documentaire-en-deux-parties/desirs-humains-dinhumain-le-plastique-cest-fantastique> <https://www.franceculture.fr/emissions/une-histoire-particuliere-un-recit-documentaire-en-deux-parties/desirs-humains-dinhumain-la-vallee-de-letrange> « Les Carnets de l'Homme-trace » : <https://onhumantrace.hypotheses.org/presentation/definitions>
- DAWKINS R., *Le Gène égoïste*, Paris, Odile Jacob, 1976, 2003.
- DOUEIHI M., *Qu'est-ce que le numérique*, Paris, PUF, 2013.

- DULA D., « Convoquer la mémétique en Sciences de l'information et de la communication. Propositions pour une collaboration disciplinaire », in LIENARD F. (dir.), *Culture, identity and digital writing, Epistémè 9, Revue internationale de sciences humaines et sociales appliquées*, Séoul, Université Korea - Center for Applied Cultural Studies, 2013, p.393-416.
- DULA D., « Le numérique incorporé : de l'analogie à l'axiologie », *La communication électronique : enjeux, stratégies, opportunités*, Lambert-Lucas, 2015 a.
- DULA D., *La communication géminée. Mimesis et médias informatisés*. Thèse de doctorat, Université du Havre, 2015 b.
- GALINON-MELENEC B., DULA D. « Des 'traces du corps' au 'corps-trace'. Du dedans au dehors et vice et versa », Liminaire, in Galinon-Méléneec B., (dir), *L'Homme-trace. Des traces du corps au corps-trace*, Paris : CNRS Editions, 2017, p.13-46.
- GALINON-MELENEC B., MONSEIGNE A., « La sémiotique des 'signes-traces' appliquée au recrutement : le cas de la recherche du 'bon candidat' », *Communication & organisation*, 2011/1 (n°39), p. 111-124.
- GALINON-MELENEC B., 2019. *L'odyssée de la trace*. London (UK), ISTE Éditions.
- JEANNERET Y., *Penser la trivialité*. Volume 1 : *La vie triviale des êtres culturels*, Éd. Hermès-Lavoisier, coll. Communication, médiation et construits sociaux, 2008.
- SPERBER D., *La contagion des idées*, Paris, Odile Jacob, 1996.
- STIEGLER B., *Ars Industrialis. Réenchanter le monde. La valeur esprit contre le populisme industriel*, Paris, Flammarion, 2006.

Indexation :

Biomimétisme

Communication géminée

Indice d'expérience

Love dolls

18

Mème

Mémétique

Mimétisme

Permutabilité

Ressemblance

Robot

Robot compagnon

Robot humanoïde

Robot sexuel

Signe-trace

Trace