

Programme Journées AS3

Décision, apprentissage et interaction sociale

23-24 Juin 2025 @ Paris

Adresse :

LUTIN - Cité des Sciences et de l'Industrie
30 Avenue de Corentin Cariou
75019 Paris

Objectifs :

- Établir des scénarios et les comportements pour le robot de cafeteria (scenario 1)
- Établir les métriques et les mesures
- Établir le calendrier des expériences pour que les gens puissent participer
- Comprendre le processus de design d'un objet ou d'un robot
- Se familiariser avec design, art, création artistique
- Réflexions sur le design des robots dans les manips des années prochains (scenarios 2 et 3)

Voyage :

Adresse :

Comment venir au LUTIN : <https://www.lutin-lab.fr/contacts>

Suggestions d'hôtels :

Ceux qui sont dans votre marché (CNRS, CEA, Inria, Université).

Nota bene :

La mission est prise en charge par le budget PEPR de chaque partenaire, chacun fait sa propre mission.

Programme :

23 Juin : 9h-12h30 @ LUTIN, Amphithéâtre Painlevé

Ouverte au public sur réservation, places limités – 120

Lien d'inscription : <https://evento.renater.fr/survey/registration-journee-as3-robotique-sociale-et-design-23-juin-9h00-12h30-76ik7kve>

« Robots sociaux, design de robot et design d'interaction : un dialogue entre robotique, art et design »

9h-9h10

Introduction

Serena Ivaldi (Inria)

serena.ivaldi@inria.fr

<https://members.loria.fr/SIvaldi/>

<https://team.inria.fr/hucebot/>

Serena Ivaldi is a senior research scientist (directrice de recherche) and head of the Human Centered Robotics Team (HUCEBOT) in the Inria Center of the University of Lorraine and Loria. Her research is currently focused on robots collaborating with humans. She is interested in combining machine learning with control to improve the prediction, adaptation, and interaction skills of robots. She strongly believes in user evaluation, i.e., making potential end-users evaluate robotics technologies, to improve usability, trust, and acceptance.

She is the coordinator of the AS3 project "Decision, Learning and Social Interaction" of the French PEPR "organic robotics" program, and holds the Robotics & AI Chair of the Cluster IA ENACT project.

9h10-9h30

L'interaction humain-robot dans la robotique sociale et de service : état des lieux et Perspectives

Presentation by Salvatore Anzalone (Paris 8)

sanzalone@paris8.fr

<https://sites.google.com/site/anzalones/>

Salvatore Anzalone is Maître de Conférences at Université Paris 8, member of the Artificial and Human Cognition Laboratory (CHArt Laboratory). From 2019 he is Co-Director of the lab's research axis Cognition and sociale interactions, modelisation and simulation, part of CHArt's Ethics Committee and associated to the Istituto per la Ricerca e l'Innovazione Biomedica (IRIB-CNR) from Italian National Research Council. From 2021 he is Managing Editor of the Springer's International Journal of Social Robotics. From March 2024 he is Director of the Lutin Userlab, a federative research platform part of the Cité des Sciences et de l'Industrie.

9h30-10h

Déni de service, des robots à mauvais comportements

Presentation by Corentin Loubet (Reflective Interaction – ENSADLAB - PSL)

corentin.loubet@ensad.fr

<https://reflectiveinteraction.ensadlab.fr/>

<https://www.bureaucommun.com/posts/corentin-loubet>

Diplômé d'un master en design objet et espace obtenu en 2020 à l'ESAD de Reims, Corentin s'intéresse tout d'abord à l'affection envers les objets, et plus précisément à la manière dont des objets dits «intelligents» stimulent des réactions émotionnelles particulières chez un-e utilisateur-ice. Peu à peu, il concentre son intérêt vers la notion de curiosité comme possible traduction du processus de collecte de données réalisé par les objets «intelligents». Partant du constat que ce fonctionnement caché et parfois intrusif entraîne une défiance ambiante à l'égard de ces dispositifs, il propose de

s'interroger sur la façon dont le design d'objets à (mauvais) comportements pourrait révéler ce processus. En 2022, il obtient une bourse doctorale SACRe qui lui permet de poursuivre cette recherche dans le cadre d'une thèse à EnsadLab au sein du groupe Réflexive Interaction. Dans ce contexte, il collabore notamment avec la CNIL (Commission nationale de l'informatique et des libertés) en vue de déterminer comment cette approche plastique et expérimentale pourrait répondre, en pratique, à ce besoin d'informations. En parallèle, Corentin co-fonde en 2021 le collectif Bureau Commun au sein duquel il s'intéresse avec plusieurs créateurs, à l'impact du numérique dans la société.

10h-10h30

Design, robots : l'exemple de Robert-Houdin

Presentation by Aurelien Fouillet (ENSCI)

aurelien.fouillet@ensci.com

[https://crd.ens-paris-](https://crd.ens-paris-saclay.ensci.com/chercheurs/chercheur/30362?cHash=a5f8c4b720ff838490046ee663d7c774)

[saclay.ensci.com/chercheurs/chercheur/30362?cHash=a5f8c4b720ff838490046ee663d7c774](https://crd.ens-paris-saclay.ensci.com/chercheurs/chercheur/30362?cHash=a5f8c4b720ff838490046ee663d7c774)

Aurélien Fouillet est sociologue, il est diplômé en Philosophie, ébénisterie et marqueterie. Il est responsable du MS Création et Technologie contemporaine à l'ENSCI les Ateliers et chercheur au Centre de Recherche en Design (ENS Paris Saclay/ENSCI les Ateliers). Ses deux derniers ouvrages sont "La vie des Objets" et "Playtime. Comment le jeu transforme le monde".

10h30-10h45

Pause- café

10h45 – 11h15

Les Mirokaï : pourquoi concevoir des robots de service comme des personnages de fiction ?

Presentation by Samuel Benveniste (Enchanted Tools)

samuel@enchanted.tools

Samuel Benveniste est ingénieur et docteur en informatique. Durant 10 ans au sein de l'Assistance Publique - Hôpitaux de Paris (AP-HP), en tant que directeur technique du Broca Living Lab, il a dirigé des projets innovants axés sur l'utilisation de technologies numériques pour améliorer les soins aux patients, notamment dans la rééducation cognitive et la robotique sociale appliquées à la gériatrie.

En 2021, il cofonde Enchanted Tools avec Jérôme Monceaux, co-créateur des robots Nao et Pepper. En tant que vice-président et directeur scientifique, Samuel supervise le développement des robots humanoïdes Miroka et Miroki et leur déploiement dans le secteur de la santé, visant en particulier à soutenir les personnes âgées et celles et ceux qui les accompagnent.

11h15-11h45

Vers un numérique Sensible : Comment le design peut permettre de créer un récit sensé et sensible des technologies numériques et de la robotique

Presentation by Marine Rouit-Leduc (ENSCI)

marine@meaningful.fr

Marine Rouit-Leduc est designer, fondatrice du studio Meaningful, et Directrice de l'atelier Numérique Sensible à l'Ensci-Les Ateliers (Ecole Nationale Supérieure de création industrielle) où elle explore les interactions entre technologie, esthétique et perception.

Ses recherches portent sur les émotions générées par le numérique, les langages de la lumière et la conception d'expériences sensibles dans des environnements hybrides, physiques et virtuels. Elle s'intéresse particulièrement à la manière dont les machines perçoivent, traduisent et augmentent notre rapport au monde. Elle présente régulièrement son travail à l'international (The Light Library, Milan Design Week 2024 ; Objets Polychromes, Villa Savoye, 2023) et enseigne dans des institutions de référence telles que l'ENSCI, les Beaux-Arts de Paris et Yale University.

11h45-12h30

Table ronde et Q&A du public : design de robots de service : entre fiction et réalité

12h30

Clôture