

Liste des variables comportementales pour le robot– MuMMER User Study 20		
Début (évènement)		
Initiation de l'interaction	initiation	Le robot lève la tête pour signifier qu'il voit l'homme et qu'il va commencer l'interaction
Verbalisations		
Introduction	introduction	« Bonjour, je suis Pepper, je peux vous aider à trouver des magasins... »
Cible	cible	Verbalisation de la direction de la cible (sauf pour la condition 1)
Chemin	chemin	Verbalisation du chemin
Question de compréhension	question_comprehension	« Avez-vous compris ? » « Avez-vous vu le couloir ? »
Répétition	repetition	« Voulez-vous que je vous remontre le chemin ? »
Repositionnement face	repositionnement_face	« Pouvez-vous vous mettre en face de moi ? »
Repositionnement closer	repositionnement_closer	« Pouvez-vous vous rapprocher ? »
Repositionnement côté	repositionnement_cote	« Pouvez-vous faire un pas à gauche/à droite ? »
OK Fin	ok_fin	« Je suis content d'avoir pu vous aider. OK, parlons d'autre chose » : fin de l'interaction
OK	OK	« OK »
Annonce d'un déplacement	Annonce_Deplacement	"Maintenant je vais me déplacer"
Annonce de l'explication de chemin	Annonce_Chemin	"Maintenant je vais vous expliquer le chemin"
Autre	Autre	Le robot dit quelque qui n'a pas de rapport avec la tâche (chatbot)
Orientation de la tête		
Vers l'Humain	humain	Tête tournée vers l'Humain (tête face au corps de l'Humain)
Ailleurs	ailleurs	Tête tournée ailleurs que vers l'Humain
Orientation du corps		
Vers l'Humain	humain	Le corps du robot est tourné face à l'Humain, peu importe l'orientation de ce dernier
Vers le chemin/la cible	chemin	Le corps du robot est tourné face à la cible ou au chemin qu'il explique, mais pas face à l'Humain.
Perpendiculaire à la cible	perpendiculaire	Le corps du robot est orienté entre la cible ou le chemin qu'il explique/poigne et l'Humain.
Ailleurs	ailleurs	Le robot est orienté ailleurs.
Gestes		
Pointing	pointing	Le robot pointe un chemin ou un objet - fin quand il repose le bras
Battements	battements	Le robot fait des gestes qui semblent rythmer la parole, sans signification derrière. - fin quand il repose les bras
Déplacement		
Déplacement human-aware	human_aware	Le robot se déplace de sa position vers l'objectif de position, avec le corps toujours +/- du côté de l'Humain. Angle de rotation < 180° entre sa position de départ et la cible.

Déplacement de dos	dos	Le robot se déplace de sa position vers l'objectif de position en tournant le dos à l'Humain pendant un instant. Angle de rotation > 180° entre sa position de départ et la cible.
Rotation vers objectif	rotation_objectif	Le robot tourne sur lui-même pour se positionner par rapport à la cible/chemin.
Rotation vers humain	rotation_humain	Le robot tourne sur lui-même pour se positionner par rapport à l'humain.