

Introduction à l’étude de l’imitation du comportement en IHR

Maxime HAUREL – Jules MARGARITTA

Master 1 Sciences Cognitives – IDMC 2022-2023

# Introduction

Dans le domaine de la cognition sociale et plus spécifiquement de l’interaction humain-robot (IHR), une compétence fondamentale est la capacité d’imiter le comportement d’autrui.

L’intégration de l’imitation du comportement chez les robots permettrait de favoriser le développement ou le maintien de certaines facultés humaines. Par exemple, dans une étude récente (Antonioni et al., 2020) des chercheurs ont utilisé des robots NAO conforter la qualité de vie de personnes âgées durant le confinement lié au COVID-19.   
Ainsi, ces robots ont pu réduire le degré d’isolation de ces personnes mais aussi les aider à faire des exercices de gymnastique pour les maintenir en forme en les guidant par des mouvements puis en les invitant à imiter le robot.

# Partie I : Le geste à imiter

# Partie II : Suivi du mouvement de l’humain

# Partie III : Analyse de l’interaction

# Partie IV : Rapport d’expérience

# Sources