

Le futur se rapproche, mais lentement, pas autant que la science-fiction nous le laissait croire. On se rend compte que les règles d'Azimov sur la robotique ne tiennent pas la route — il le savait probablement aussi, c'était d'ailleurs sans doute le sujet de son histoire — la définition d'humain de façon claire, algorithmique et absolue étant toujours inexistante; si elle existe un jour d'ailleurs (bien que l'on puisse reconnaître qu'un humain est une masse avec deux jambes, deux bras et une tête puis un cœur qui bat, un robot peut aussi être la même chose... donc est-ce qu'il est philosophiquement possible de séparer la machine de l'humain? Pourquoi ne pas considérer l'humain comme une machine organique très complexe? Et dans ce cas, comment le robot peut en faire la distinction?)

Notre compréhension de la distinction entre l'humain et le robot est donc pour l'instant très superficielle. Cette distinction a pour but, dans le contexte actuel, d'établir un paradigme de sécurité de ceux-ci dans la mesure où les robots et les humains se côtoient dans un environnement de travail. Ce paradigme de sécurité se définit en trois temps: la conscience de la machine envers son entourage, la tolérance de panne et les signaux explicites.

Par conscience, on parle ici de la détection des êtres humains à l'aide de senseurs, de caméras infrarouges, de capteur de chaleur, de sonde, etc. Donc, la détection d'un organisme qui correspond à un être humain selon une définition donnée par les concepteurs. Cette définition n'a pas à être philosophiquement parfaite dans le contexte où la seule fonction de la machine est la production.

La tolérance de panne est aussi nécessaire. Un mécanisme doit bloquer les mouvements du robot dans le cas où le courant serait brusquement interrompu, et ce, afin d'éviter que, par exemple, un objet qui était en mouvement et maintenu par la machine ne soit projeté dans les airs après que la poigne de celle-ci se soit relâchée.

Finalement, un signalement constant et explicite fait en sorte que les gens savent précisément l'action actuelle de la machine. Les humains entourant la machine n'oublient donc pas qu'elle est présente et que son intelligence est limitée.

Notre évolution concernant la robotique est plutôt primitive et les questions qu'on se pose sont de nature très fonctionnelle et basique, bien qu'indispensable et très contextuelle. On peut penser au moyen de communiquer, à la cohabitation entre les machines et les humains et à l'intégration de ces machines dans le contexte où les gens ne sont pas habitués de les retrouver. Toutes ces questions sont sur les tables des développeurs.