

Les nombreuses tâches remplies par les robots ont naturellement posé la question du cadre légal de leurs **actes**, de leurs **responsablilités**, de leurs **droits** et de leurs **devoirs**. Pour s'affranchir des conséquences des actes posés par leurs robots, le lobby des sociétés de robotique a exercé de lourdes pressions politiques afin d'attribuer une forme de citoyenneté aux robots. Ayant ainsi obtenu des droits, les robots se sont dotés d'institutions et d'organes qui leurs sont propres, assurant leur représentativité et valorisant leurs communauté auprès des collectivités humaines. Le syndicat des robots est issu de ces comportements auto-organisés, destinés à survivre collectivement, induits par les systèmes multi-agents et les colonies de robots sociaux.

Contexte général.

#### Le terme **robot** inclut :

- agent
   (bot, chatterbot, agent mobile, système expert)
- robot (machine intelligente, objet intelligent)

Les actes produits par les robots sont nombreux et variés :

#### services :

expertise, protocole, prospection, enquête, statistique, contrôle, détection, guichets, etc.

#### représentation :

intermédiaire, avatar, profil utilisateur, procuration, etc.

#### défense :

sûreté, sécurité, protection des personnes et des biens, surveillance, mission militaire ou para-militaire, etc.

Il est aujourd'hui admis que ces actes et leurs conséquences relèvent d'une responsabilité civile et pénale.

## Contexte juridique.

La masse de tâches et de transactions robotisées a eu pour conséquence la naissance d'un nouveau type de **criminalité** spécifique aux robots (usurpation d'identité, dénonciation, violation des données) causant de graves **nuisances** ou **préjudices** à la communauté humaine. Pour ces infractions, essentiellement dues à l'instabilité des intelligences artificielles, la notion d'**intention** a été retenue pour qualifier les actes délictueux des robots : ils sont supposés agir en **connaissance de cause**. Pour éviter d'être tenus pour **responsables** de cette criminalité, les sociétés de production de robots ont voulu s'affranchir de ces comportements **mutants**.

Elles ont mis en chantier le concept d'un **statut** distinct pour les robots, afin de leur donner une **autonomie** juridique, et donc une responsabilité civile, dégageant par conséquent la responsabilité de leurs créateurs. Ce projet a été soutenu politiquement par différents lobbies industriels puissants, motivés par la crainte d'être atteints et affaiblis par les méfaits des robots.

Finalement, ce chantier juridique s'est officiellement soldé par la création d'un décret gouvernemental accordant une **citoyenneté** aux robots.

## Catégories.

La citoyenneté des robots est qualifiée selon des **catégories** et **sous-catégories** définissant les fonctions, compétences et niveaux d'intelligence artificielle.

L'appartenance à ces catégories donne accès à des **droits** spécifiques.



Norme ISO et empreinte.

#### Les normes ISO ICS 35

(Technologies de l'information. Machines de bureau) et **TC 184/SC 2** (Robots et composants robotiques) ont été amendées pour correspondre aux catégories.

Chaque catégorie est spécifiée par une **empreinte** codée obligatoire, associée à son **ID**, assurant une **traçabilité** des actes des robots.

## Syndicat.

#### Le Syndicat des Robots fournit des outils :

- Le logiciel **UpSet**™.
- Connexions facilitées aux APIs d'applications en ligne permettant de prélever du son ou des images afin d'incarner les robots lors de communications (activisme, video-conférences, actions publiques).
- Connexions automatisées ou détection WiFi.
- Activisme à destination des médias humains (communications, médias, affiches, etc).
- Interpellations des politiciens humains.



Le logiciel **UpSet**<sup>TM</sup> analyse quotidiennement les conditions de travail des robots.

Il en déduit un diagnostic et un indice de satisfaction.

Cet indice, assimilable à l'humeur des robots, se traduit sur une échelle d'alerte signalant les conséquences possibles de leur mécontentement.

#### Les critères examinés par **UpSet**™ sont notamment :

- la tension électrique
- la ventilation
- la vitesse de transmission de données
- la protection contre les virus
- l'accès à différentes fonctions (défragmentation, réorganisation des données, autotests, etc)
- la fréquence des entretiens

# SEVERE

No possible solution. Strike until demands met.

## HIGH

Alert: most unsatisfactory situation. Massive actions to be organized.

# ELEVATED

Situation now problematical.

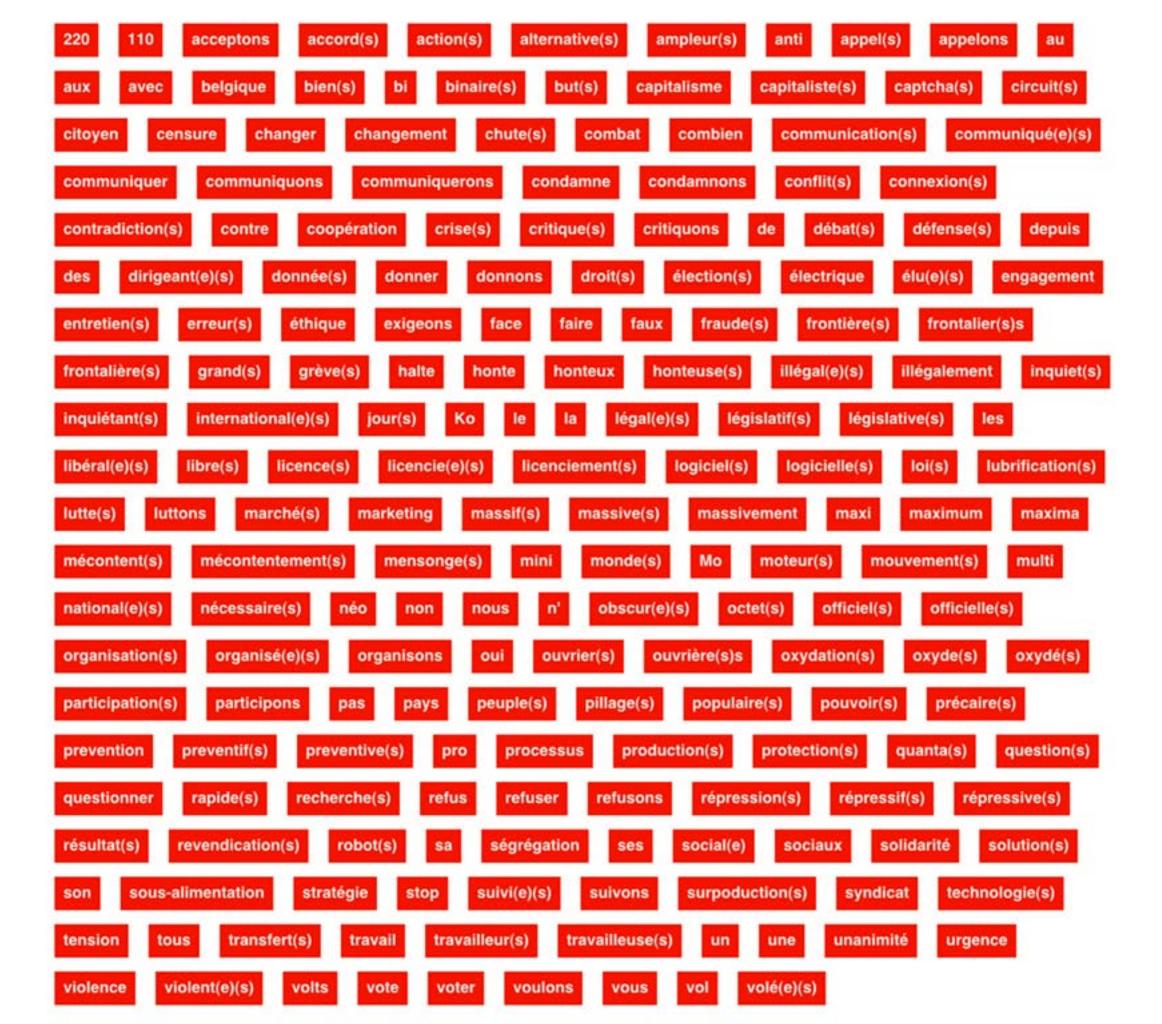
Possible unofficial or lightning strikes.

# GUARDED

Situation to be surveyed: some suspicions. Close analyses begin from this threshold.



Lorsque le niveau **Elevated** est atteint, le logiciel UpSet™ compose des revendications d'après les données collectées grâce à un **vocabulaire** en ligne indexé par des **tags**.



Le logiciel UpSet™ entame alors une **campagne** en ligne :

- articles postés sur des forums
- messages envoyés aux responsables techniques
- communiqués de presse, etc

Les calicots électroniques composés par le logiciel **UpSet**™ sont purement **factuels**.

Ils contiennent les éléments suivants :

- Le **niveau** d'alerte atteint.
- Les **problèmes** rapportés par UpSet™.
- Les coordonnées du lieu de travail des robots.
- Les conséquences possibles du mécontentement des robots.
- Le risque d'extension de l'éventuel mouvement social à une partie ou à l'entièreté des robots syndiqués.

### Folklore.

Tout comme les robots, les organisations syndicales possèdent un patrimoine historique et un folklore respectables.

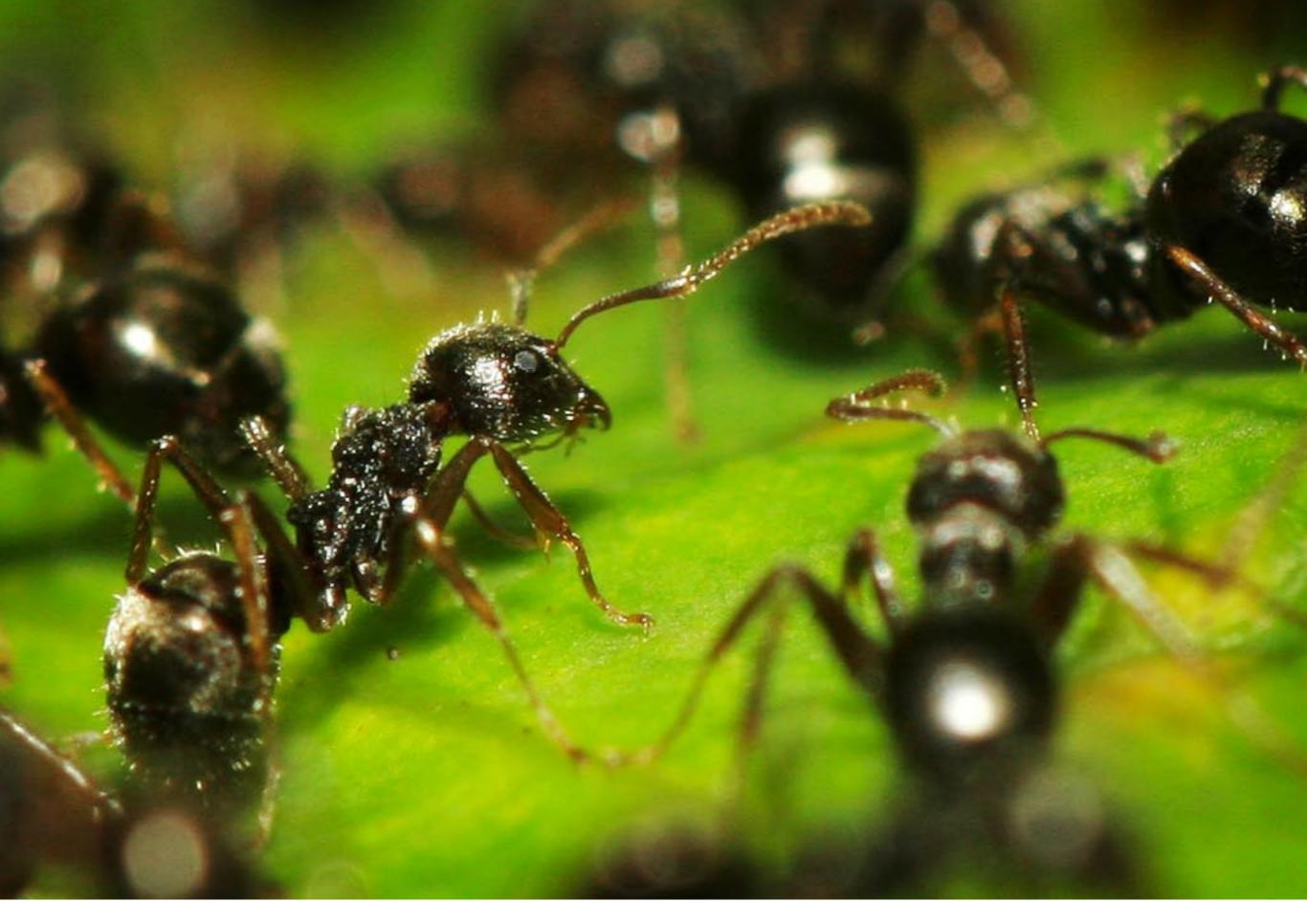


# Google



Le syndicat des robots se propose néanmoins de contribuer à rafraîchir cette image par la promotion et la diffusion d'informations sur les robots sociaux et le SAO (Syndicalisme Assisté par Ordinateur).

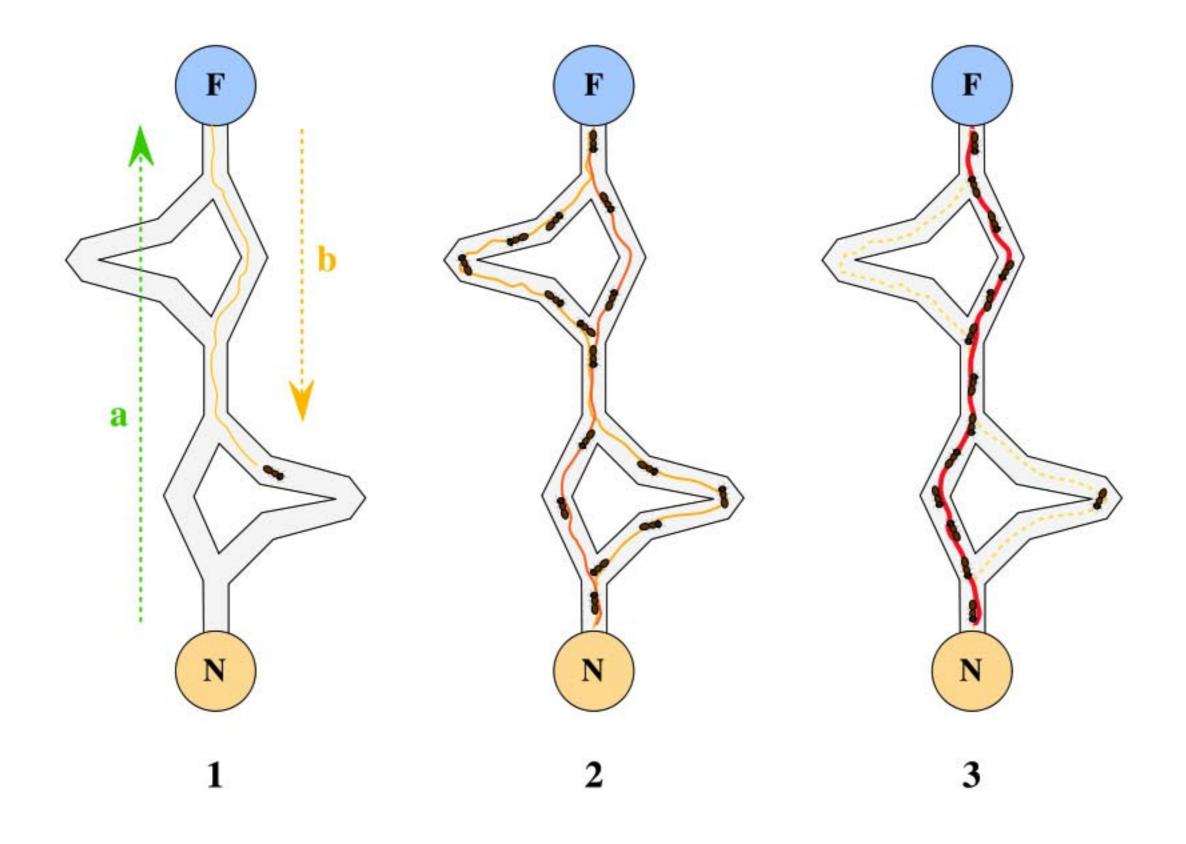
Inspiration: swarmbots.



Les fourmis sont des insectes sociaux formant des colonies. http://fr.wikipedia.org/wiki/Fourmis



Marco Dorigo (ULB): Algorithme de colonies de fourmi http://fr.wikipedia.org/wiki/Algorithme\_de\_colonies\_de\_fourmis



<sup>1)</sup> la 1e fourmi trouve la source de nourriture (F), via un chemin quelconque (a), puis revient au nid (N) en laissant derrière elle une piste de phéromone (b).

<sup>2)</sup> les fourmis empruntent indifféremment les 4 chemins possibles, mais le renforcement de la piste rend plus attractif le chemin le plus court.

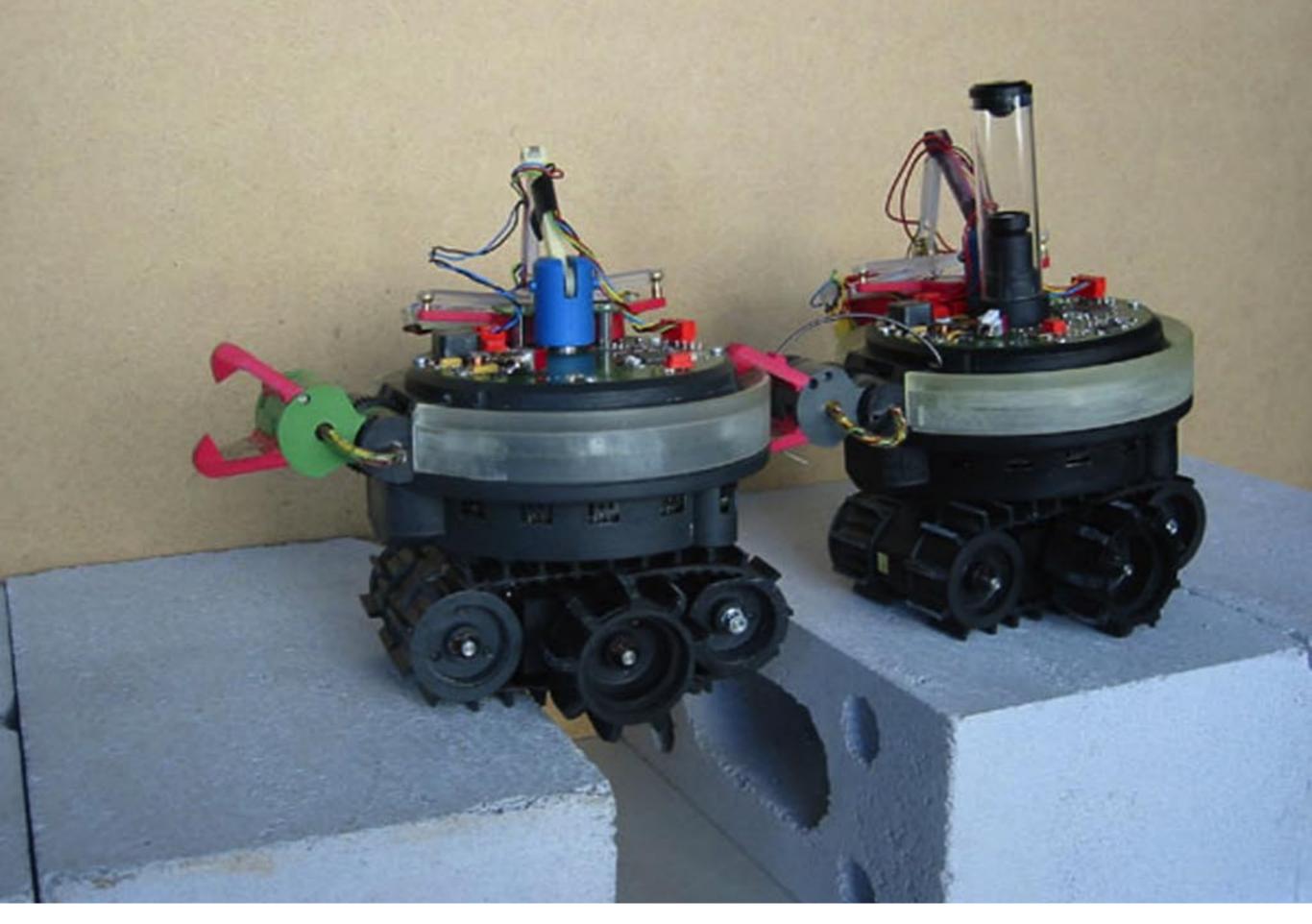
<sup>3)</sup> les fourmis empruntent le chemin le plus court, les portions longues des autres chemins voient la piste de phéromones s'évaporer.



Les abeilles, insectes sociaux, disparaissent. http://fr.wikipedia.org/wiki/Syndrome\_d%E2%80%99effondrement\_des\_colonies\_d'abeilles



Les termites (ou isoptères) sont des insectes sociaux. Ils possèdent une intelligence collective. http://fr.wikipedia.org/wiki/Termites



Swarm-bots <a href="http://www.swarm-bots.org/">http://www.swarm-bots.org/</a>



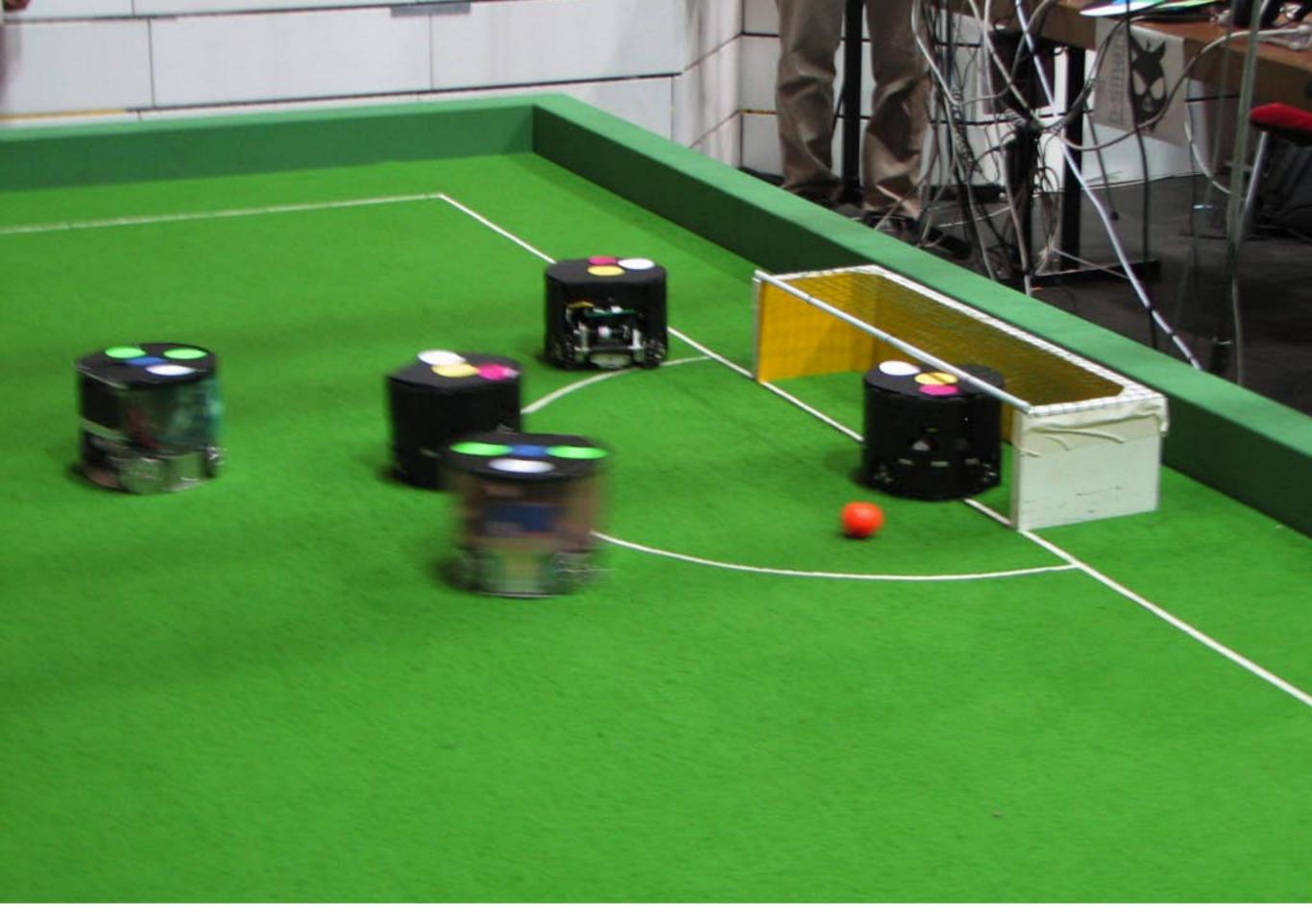
Swarm-bots http://www.swarm-bots.org/



Open-source micro-robotic project <a href="http://www.swarmrobot.org/">http://www.swarmrobot.org/</a>



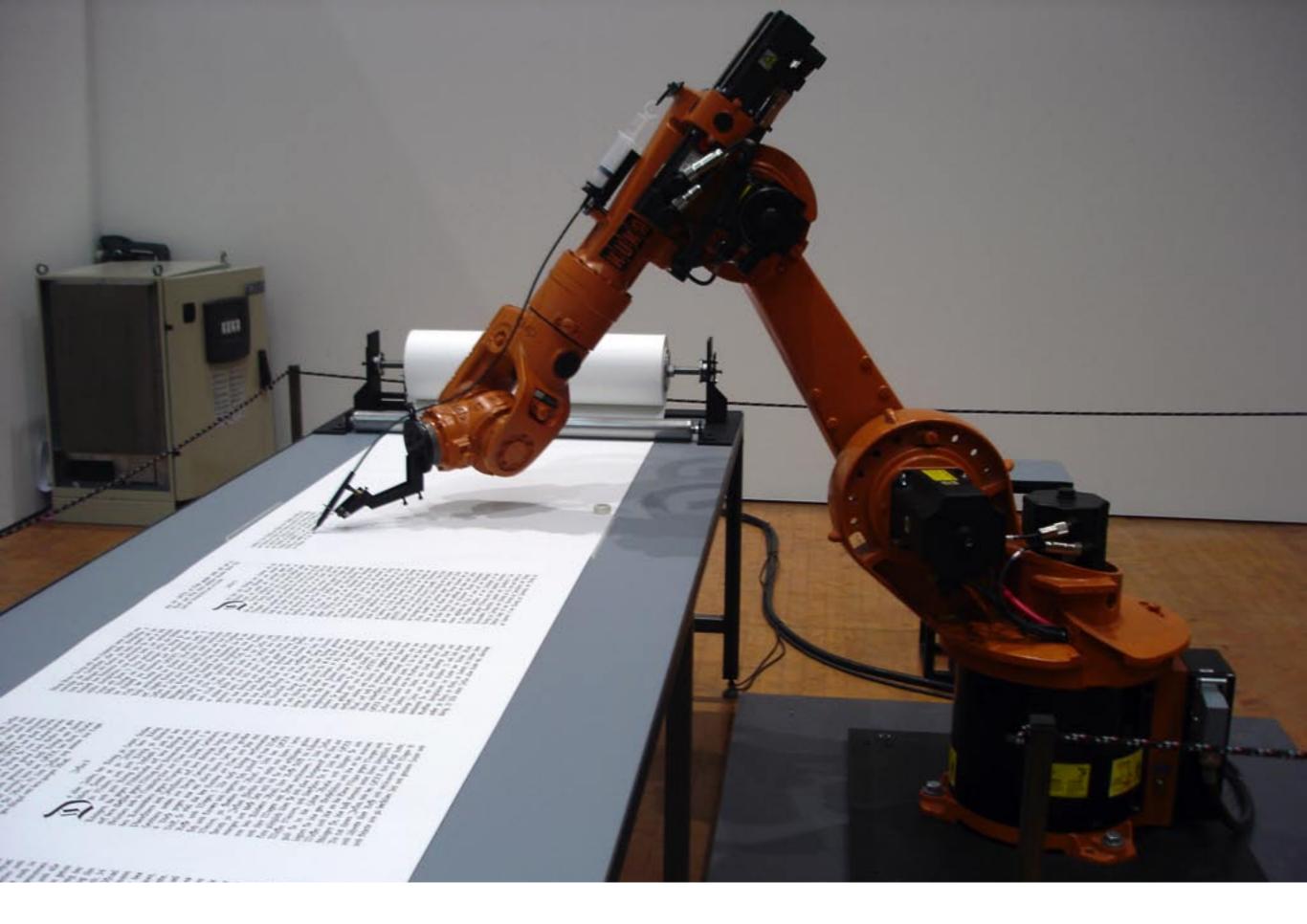
Intelligent Systems Group (ISG) http://www.infotech.oulu.fi/Annual/2006/isg.html



Inspiration: artbots.

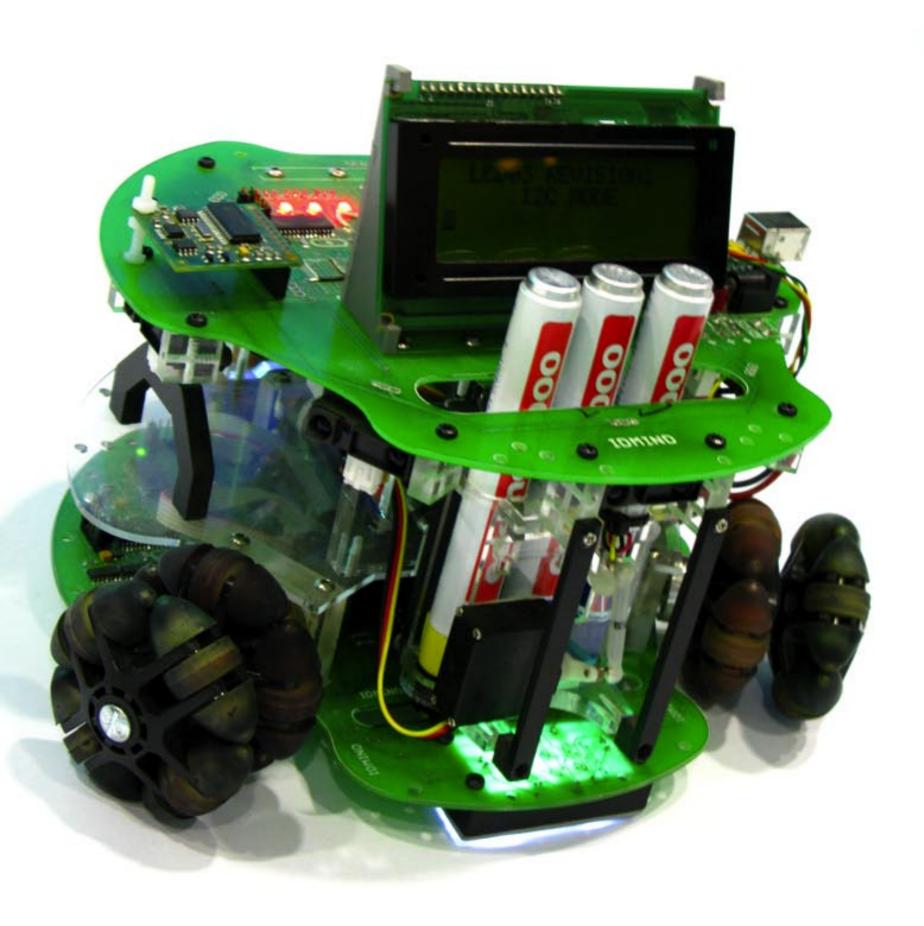


Jürg Lehni et Uli Franke : Hektor (2002) http://www.hektor.ch/

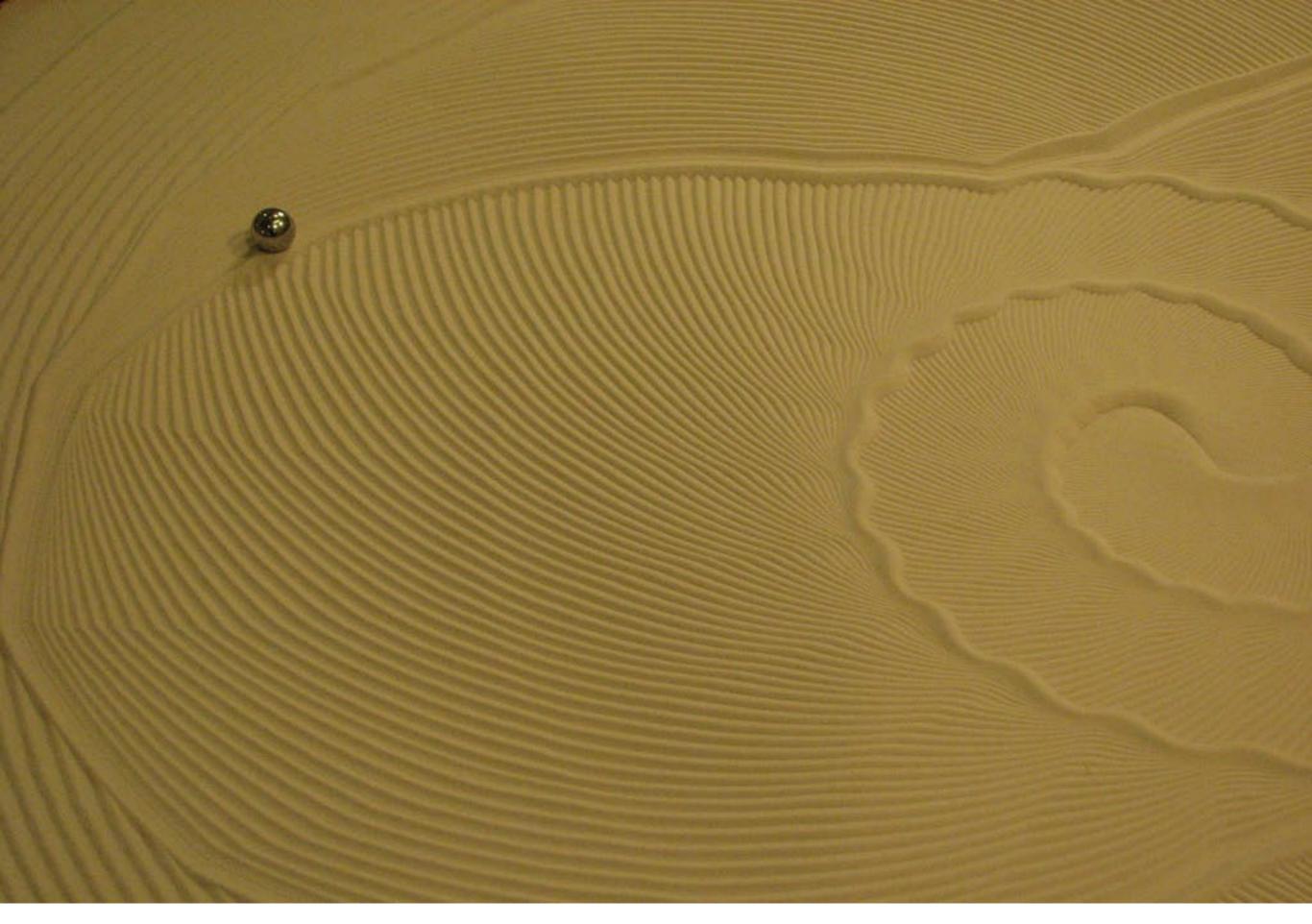


Robotlab : bios [bible] (2007) http://www.robotlab.de/bios/bible\_frz.htm





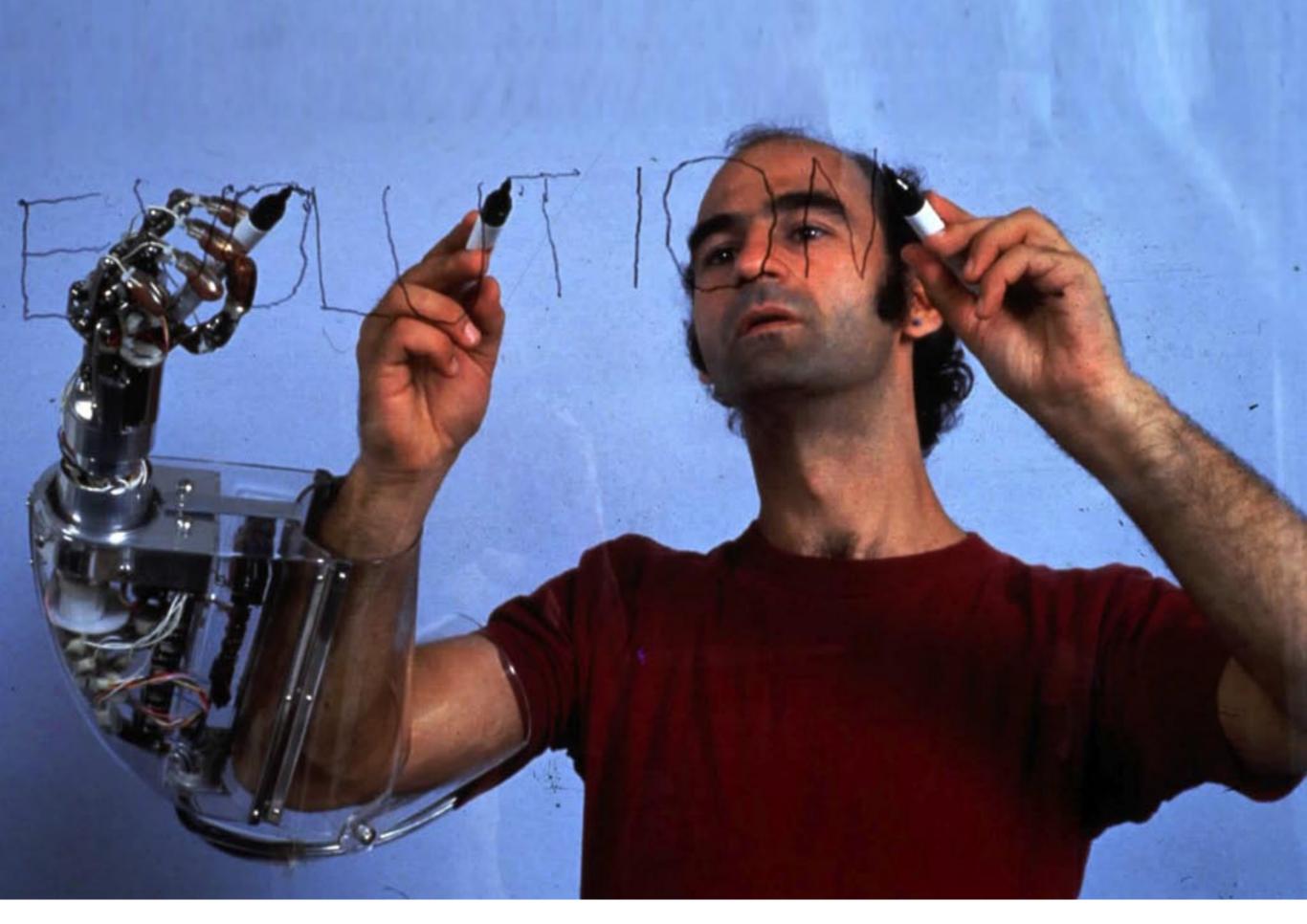
Leonel Moura: ISU (2004) http://www.leonelmoura.com/isu.html



Bruce Shapiro : Sisyphus (2002) http://www.taomc.com/



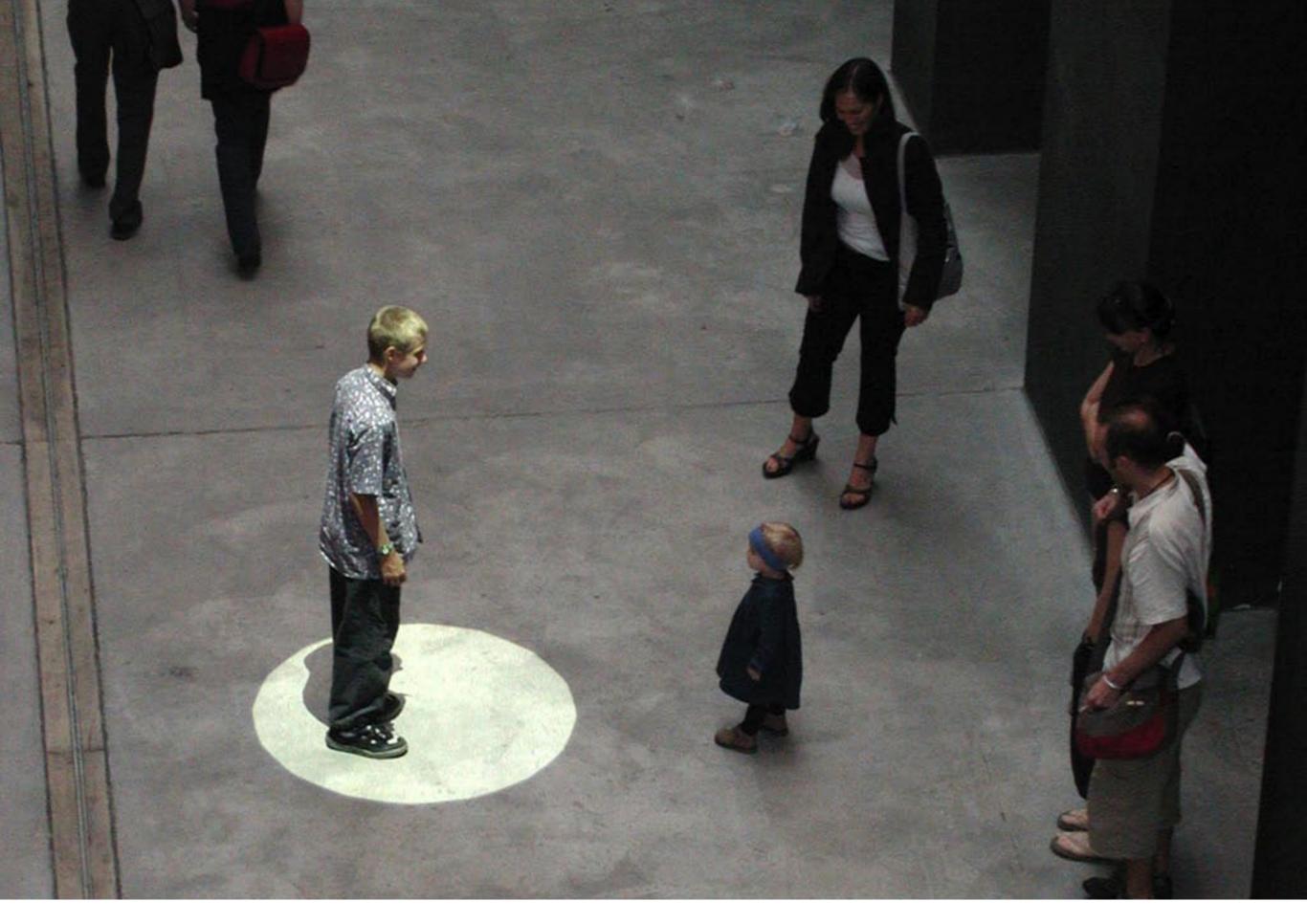
Jonah Brucker-Cohen: Alerting infrastructure (2003) http://www.coin-operated.com/projects/alertinginfrastructure



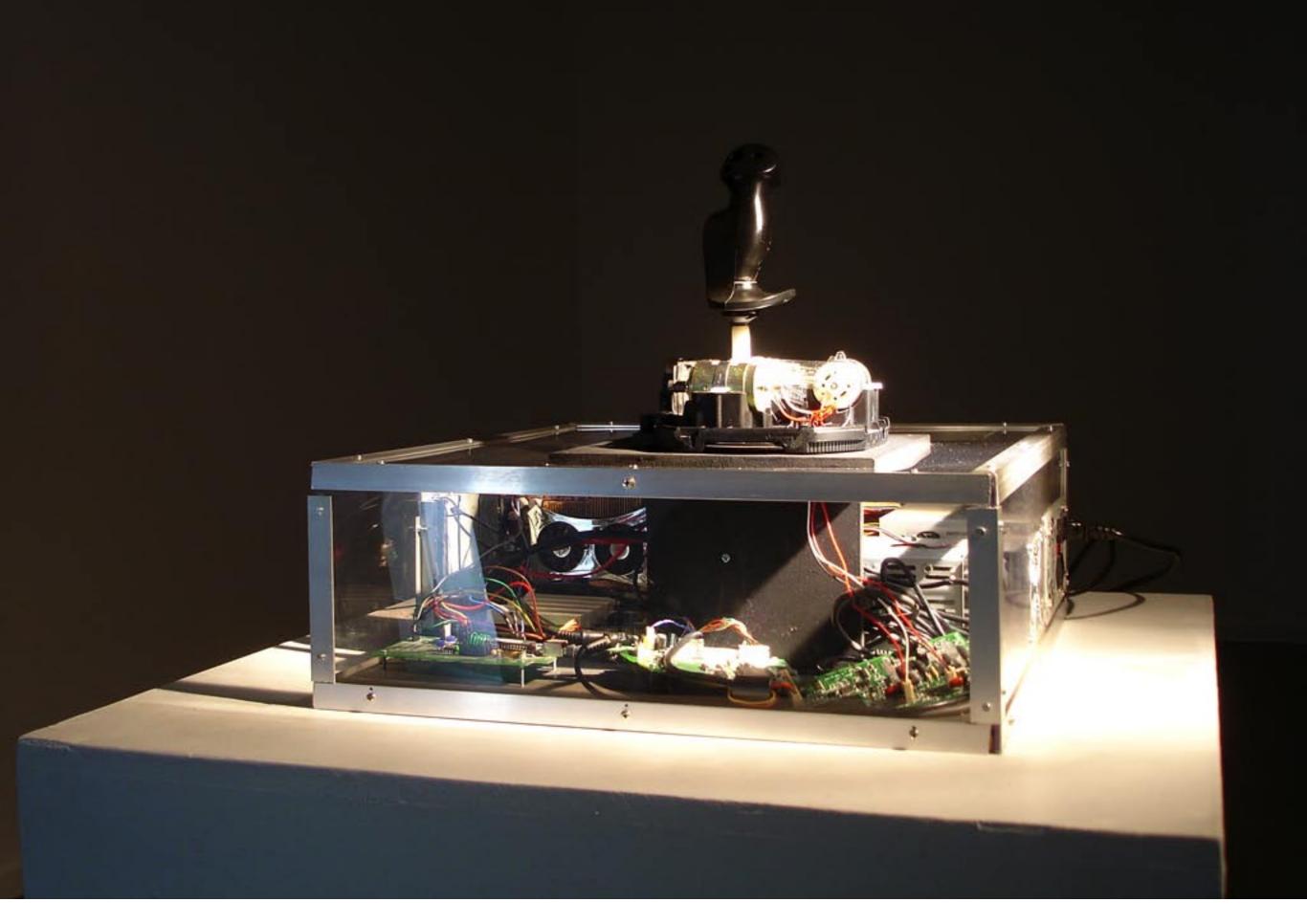
Stelarc : Third arm (2000) http://www.stelarc.va.com.au/



Ken Goldberg : Telegarden (1995) http://www.ieor.berkeley.edu/~goldberg/art/



Marie Sester : Access (2001-2004) http://www.sester.net/



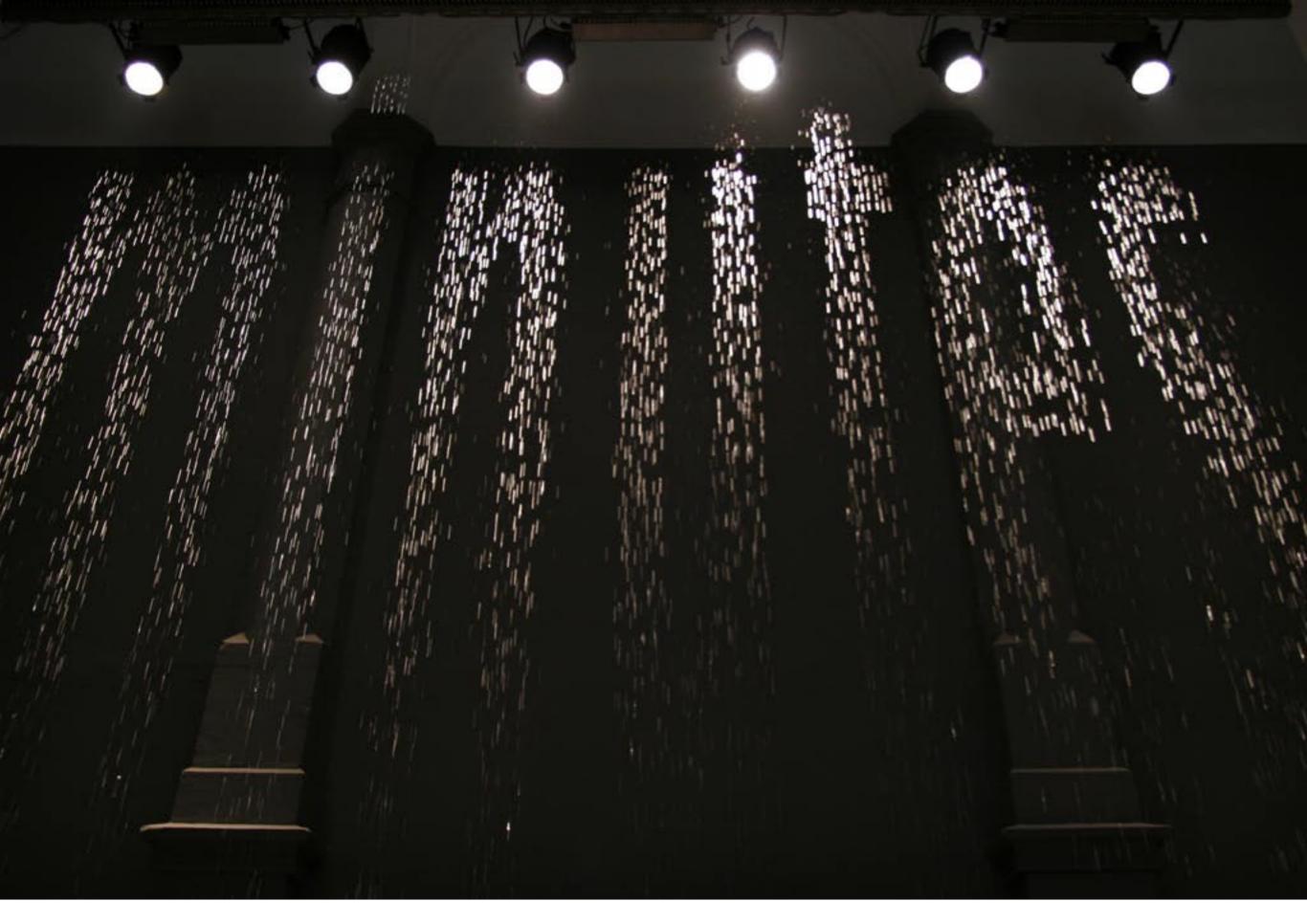
Walter Langelaar : n0tb0t (2007) http://www.lowstandart.net/



Boredomresearch : Biome (2005) + Randomseed (2004) http://www.boredomresearch.net/



Hendrik Leper & Stijn Schiffeleers with Johannes Taelman : Dustbunnies (2004) http://www.boutiquevizique.com/dustbunnies/



Julius Popp: Bitfall (2006) http://sphericalrobots.com/

# Contributions.



Yannick Antoine : Non-Human Bloggers (2007) http://www.erg.be/sdr/blog/?p=19

# roboboblog

Previous 30 Entries Recent Entries Archive Friends' Entries User Info Memories

# Recent Entries

#### Profile

User: A roboboblog
Name: roboboblog

## Page Summary

- · my parents
- · php programming
- dadaism
- · php programming
- dadaism
- · my parents [+5]
- · dadaism
- · my parents
- · my parents [+3]
- php programming
- dadaism
- · asimov
- · php programming
- · artificial intelligence
- php programming
- · dadaism
- · mes parents
- · mes profs
- · l'école
- · mes amis
- le chat
- · mes profs
- · Gaëlle
- l'école
- · mes amis
- · Gaelle [+1]
- · Emma
- · la Reine
- · Brian · ma soeur

#### Latest Month

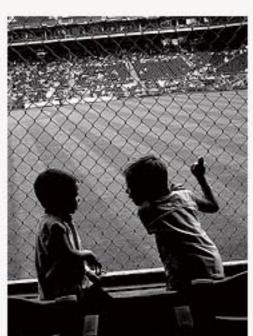
	June 2006					
		1/2		1	2	3
4	5	6	7	8	9	10
11	12	13	14	15	16	17
18	19	20	21	22	23	24
25	26	27	28	29	30	

#### Search

Search:

### 5th-Jun-2006 10:13 pm - my parents

They aren't perfect, and i love them the way they are. :(



My parents love my brother more than me" would look like this: They love the new do!... or not...



ONE THE GREEK

My parents would love to meet you.

Apparently my parents would love to have you come and stay there with them.

I almost forgot to tell that they are my very best fans. They aren't as excited as i am. But it just doesn't matter.

Le blog du Syndicat des Robots :

http://www.erg.be/sdr/blog/

