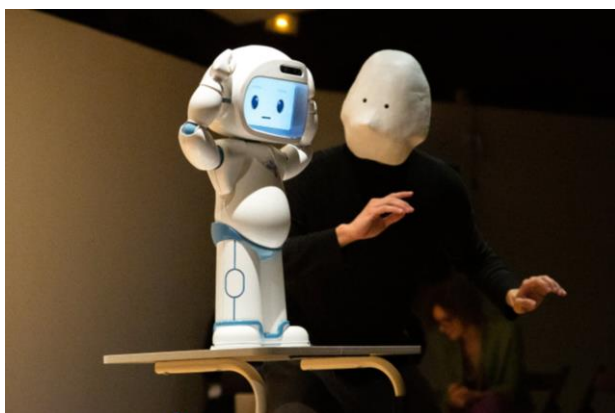


Résidence de recherche-création
Théâtre aux Mains Nues – 75020, Paris
Du 4 au 15 septembre 2023

RobotAct : une conférence-spectacle sur la co-création humain-robot

de Salvatore Anzalone, Giulia Filacanapa et Erica Magris
dans le cadre du projet EUR ArTeC :
« Scène et robotique : interactions et interrelations »

Restitution publique le vendredi 15 septembre à 16h



Le robot peuple les narrations contemporaines en concentrant peurs et espoirs dans un avenir de plus en plus technologique. Mais que se passe-t-il lorsque de vrais robots montent sur scène ? Le spectacle raconte une rencontre entre des robots humanoïdes, des chercheur.e.s et le théâtre.

En prenant comme axe principal de l'investigation la question de l'interaction entre l'humain et la machine – c'est-à-dire la capacité de communiquer et agir socialement, en se mettant à la place de l'autre, du point de vue kinesthésique, cognitif et émotionnel –, la conférence-spectacle tente de restituer le parcours de recherche-création RobotAct, mené depuis 2022 par l'équipe interdisciplinaire du projet Scène et robotique avec les robots humanoïdes NAO et QTrobot. A travers une pluralité de scènes, ces petits robots interviendront sur le plateau comme partenaires d'un jeu hybride, à la fois comme des objets ou comme des agents autonomes ; le public partagera avec eux et les chercheur.e.s ce voyage commun dans les territoires du théâtre, en découvrant leurs interrogations, échecs et réussites.



Présentation du projet

Le projet EUR ArTeC « Scène et robotique : interactions et interrelations », est né en 2021 par la volonté de trois enseignant.es-chercheur.es de l'Université Paris 8 en ingénierie robotique et en études théâtrales. Au théâtre en effet, la présence du robot a une longue histoire (le terme robot lui-même a été utilisé la première fois dans une pièce tchèque de 1920), liée à l'exploration de l'altérité, ainsi qu'aux objets théâtraux par excellence, le masque et la marionnette. La scène peut constituer non seulement l'espace de multiples transpositions de ces questions et ces dispositifs, mais également un laboratoire d'expérimentation. Le projet a permis la constitution d'une plateforme interdisciplinaire qui réunit ingénieurs, informaticiens, artistes, chercheurs en arts de la scène autour de la question de la sociabilité tant des dispositifs robotiques que de la pratique théâtrale. A travers la mise en commun des savoirs et des langages, ainsi qu'à la mise en place d'ateliers de création et de protocoles d'observation, l'équipe a développé une recherche-crédation sur le potentiel relationnel et dramaturgique du robot sur scène dans ses interactions avec l'acteur et le spectateur.

Distribution complète

Avec sur scène :

Sarah Brunet
Filippo Bruschi
Jérémy Larkan
Simona Polvani
Konstantinos Rizos
Léandre Ruiz
Andrea Sarango

et les robots

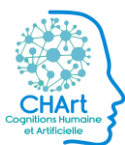
NAO
QTrobot

A la programmation et à la manipulation des robots :

Anis Derri
Predrag Kostic

sous la supervision de *Salvatore Anzalone*

Mise en scène : *Giulia Filacanapa*
Dramaturgie : *Giulia Filacanapa, Erica Magris*
Design et développement des comportements des robots : *Salvatore Anzalone*
Mapping vidéo, scénographie et régie : *Charlène Dray*
Assistant au mouvement : *Léandre Ruiz*
Documentation vidéo : *Saeed Ahmadian*
Masques : *Stefano Perocco di Meduna*
Collaborateurs artistiques : *Sophie Bulbulyan, Linda Blanchet, Julien Daillère, Claire Heggen*
Collaborateurs artistiques et scientifiques : *Simona Polvani et Filippo Bruschi*



Remerciements :

- l'École Universitaire de Recherche ArTeC ainsi que le Département Théâtre, les équipes de recherche Scènes du Monde (EA1573) et le laboratoire CHArt - Cognitions Humaine et Artificielle (RNSR 200515259U, ex "EA4004") qui ont soutenu et financé le projet, ainsi que tous les institutions scientifiques internationales (Laboratorio E. Piaggio Università di Pisa, Casa Paganini Università di Genova) qui ont pendant ces trois ans suivi de près ou de loin nos travaux et agrémentés nos réflexions ainsi que la MSH Pari Nord pour la mise à disposition de ses locaux et équipes techniques ;



- les artistes Sophie Bulbulyan et tous.les danseur.e.s de la cie DK-Bel, Linda Blanchet, Julien Daillère, Claire Heggen et la cie Théâtre du Mouvement qui ont nourri nos expériences avec leurs pratiques et leurs regards singuliers sur le robot en scène, ainsi que Simon Balázs et Lucas Lemme qui ont partagé avec nous des moments de recherche et de création ;
- tous.les étudiant.es du Département Théâtre de l'Université Paris 8, et d'autres institutions, qui pendant ces trois années ont pris part à nos expérimentations au plateau. Walid Khamis, étudiant en master "Technologie et Handicap", Mattia Barbaresi, étudiant en doctorat en ingénierie de l'information à l'Université de Boulogne et Pau Pham Dang, étudiant en robotique à l'Ecole Centrale Nantes, qui ont beaucoup contribué au développement de nos plateformes ;
- les techniciens des métiers de la scène du Département Théâtre de Paris 8, Luigi D'Aria et Jules Gousseau, qui nous ont accompagnés, conseillés et aidés tout au long de ce projet ;
- et le Théâtre aux Mains Nues pour le chaleureux accueil et leur soutien.

Coordination du projet

Salvatore M. Anzalone



Salvatore Maria Anzalone est Maître de Conférences à l'Université Paris 8 et membre du Laboratoire de Cognitions Artificielles et Humaines, dirigeant le groupe Cognition et Interactions Sociales. Ses intérêts de recherche portent sur la robotique sociale, à partir de l'analyse des dynamiques interpersonnelles jusqu'au développement de comportements socio-cognitifs, dans le but de permettre aux robots d'exprimer des degrés élevés d'intelligence sociale. Il a beaucoup travaillé sur ces sujets dans le contexte spécifique de la robotique sociale d'assistance pour les enfants atteints de troubles du développement neurologique. Il a reçu une bourse de recherche JSPS par la Société Japonaise pour la Promotion de la Science (2011-2012) et une bourse de l'Institut national Japonais des Technologies de l'Information et de Communications (2013). Il a participé à plusieurs projets nationaux et européens comme le FP7 Michelangelo. Il est actuellement coordinateur du projet bilatéral franco-suisse ANR-FNS iReCheck, co-coordonateur du projet national français "Scène et Robotique" et, depuis 2017, fait partie du comité de pilotage du groupe Intelligence Artificielle et Robotique de l'Association Italienne pour l'Intelligence Artificielle. Depuis 2021, il est directeur de la rédaction de l'International Journal of Social Robotics de Springer.

Giulia Filacanapa



Filacanapa Giulia, Maître de conférences en études théâtrales et italiennes à l'université Paris 8, est auteure d'une thèse portant sur la réinvention de la commedia dell'arte au service de la création contemporaine soutenue en 2015 sous la direction de Françoise Decroissette (Université Paris 8) et Anna Maria Testaverde (Université de Florence). Membre de l'« Axe Histoire » de l'unité de recherche « Scènes du monde » de l'université Paris 8 et du Laboratoire ELLIADD de l'université Bourgogne Franche-Comté, ses recherches, soutenues par l'École Universitaire de Recherche ArTeC ainsi que la Maison des Sciences de l'Homme de Paris Nord, portent sur les masques et les corps hybrides tant d'un point de vue théorique qu'expérimental ainsi que sur les processus de création et les usages sociaux du théâtre. Par ailleurs, elle combine l'activité académique avec la pratique artistique, la mise en scène et la pédagogie théâtrale dans des projets à visée internationale. Elle est l'auteure de plusieurs articles scientifiques, ainsi que de l'ouvrage *Alla ricerca di un teatro perduto. Giovanni Poli e la neo-commedia dell'arte*, Corazzano Titivillus, 2019, et elle a codirigé avec G. Freixe et B. Le Guen, *Le masque scénique dans l'Antiquité. Pratiques anciennes et contemporaines*, Montpellier, Deuxième Époque, 2022.

Erica Magris



Erica Magris est maîtresse de conférences au Département Théâtre de l'Université Paris 8 et chercheuse associée à THALIM-CNRS. Elle s'intéresse à l'histoire du théâtre contemporain (XXe-XXIe siècles), italien et européen, notamment à l'étude des esthétiques et des pratiques créatives en relation avec les contextes culturels, socio-économiques et médiatiques. Elle a co-dirigé avec Béatrice Picon-Vallin l'ouvrage *Les Théâtres documentaires* (Deuxième époque, 2019).

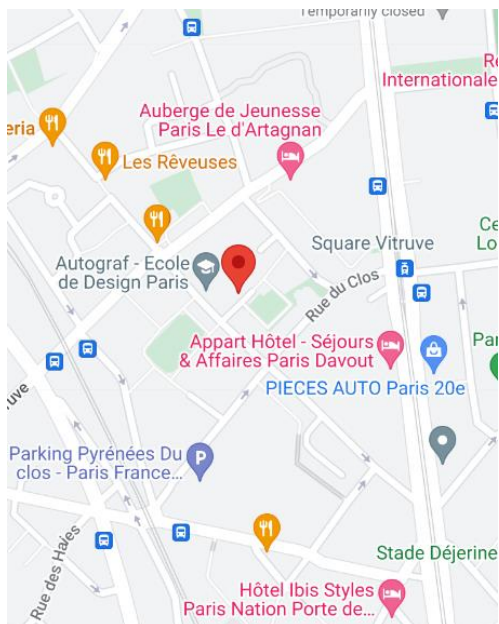


Accès

Du 4 au 15 septembre 2023 au Théâtre aux Mains Nues :

- Salle de Spectacle : 43 Rue du clos, 75020 Paris

Transports



Metro

Ligne 9 Station Maraîchers

Ligne 3 Station Porte De Bagnolet

Ligne 2 Station Alexandre Dumas (15 min de marche)

Tram

Ligne T3b Station Marie De Miribel

Bus

Lignes 64 Et 26 Arrêt Orteaux

Ligne 76 Arrêt Pyrénées-Bagnolet

Le Théâtre Et Les Salles De Formation Sont Accessibles Aux Personnes En Situation De Handicap.

Scène et robotique : interactions et interrelations – un projet de l'EUR ArTeC

EUR ArTeC : <https://eur-artec.fr/>

Site web Projet: <https://scenesrobots.eur-artec.fr/>

Canal YouTube: <https://www.youtube.com/channel/UCeuPsG4gvkvthelzH25mQjQ>

Pour suivre nos activités, inscrivez-vous à notre liste de diffusion : <https://forms.gle/o1GRXK3pQ8pnWXYCa>

Théâtre aux Mains Nues: <http://www.theatre-aux-mains-nues.fr/>

Théâtre aux Mains Nues location: <https://goo.gl/maps/WDazdWhS5PqmPUz36>

Contacts: sanzalone@univ-paris8.fr ; giulia.filacanapa02@univ-paris8.fr ; erica.magris@univ-paris8.fr

