
Etudier l'inclusion d'un participant par robot de téléprésence dans un séminaire doctoral : quels défis méthodologiques ?

Amélie Bouquain^{*1}, Christine Develotte^{*2}, and Dorothée Furnon^{*3}

¹DIAFPIC de la Région académique Normandie – Rectorat de l'Académie de Caen – France

²ENS de Lyon-Ifé (ICAR) – CNRS – France

³ECP Lyon II (ECP Lyon II) – Ecole Centrale de Lyon, Université de Lyon – France

Résumé

L'analyse des interactions que nous proposons pour étudier un séminaire doctoral intégrant des participants en présentiel mais aussi à distance, *via* le robot de téléprésence, présente des **défis éthiques** (relatifs à l'accord des participants pour que leurs données soient étudiées par la recherche et qu'il respecte le règlement général sur la protection des données), des **défis techniques** (capturer des flux audio et vidéo depuis des lieux différents) et des **défis analytiques** (dans un contexte poly-artefacté).

Nous développerons particulièrement les défis analytiques pour montrer que si l'analyse peut s'appuyer sur celle des conversations (Traverso 2012, Mondada 2017) elle doit aussi prendre en compte l'expérience utilisateur du participant par robot (Norman et Draper, 1986). Dans ce sens, l'intégration d'une dimension phénoménologique à l'analyse des interactions est à prévoir (Ibnelkaïd 2016) et des entretiens d'explicitation ont donc été menés à différentes phases de la recherche. Le croisement entre l'analyse des interactions et le ressenti des participants nous permet de revisiter différents aspects des recherches traditionnellement menées sur les interactions, par exemple, concernant la prise de parole de l'utilisateur du robot et les normes de la politesse (désignations, termes d'adresse) entre participants.

A la différence des situations où les locuteurs échangent par visioconférence poste à poste (Develotte, Kern, Lamy 2011), ce contexte met les participants en position inégale : d'une part, les affordances du robot ne permettent pas à son utilisateur de percevoir l'environnement à distance de la même façon qu'en présentiel et, d'autre part, la présence du robot de téléprésence dans la salle du séminaire créée pour les autres participants une illusion de réciprocité dans les perceptions (Furnon, 2018). En effet, les participants en salle et à distance ne partagent pas d'environnement commun ni de perception commune de la situation. Le design du robot est conçu pour individualiser l'utilisateur et fournir une illusion de présence (le robot mesure 1m55, est légèrement anthropomorphisé et dispose d'un écran 17' pour s'approcher d'une échelle 1/1 du visage de l'utilisateur). Son utilisateur dispose d'un système de visioconférence avec un champ de vision réduit et une qualité sonore limitée. Cet écart dans les perceptions entre participants engendre la mise au point de stratégies de la part de l'utilisateur du robot pour pallier ses défauts de visualisation par exemple et permettre la prise de parole la plus adaptée à cette situation de formation.

*Intervenant

Les résultats des analyses montrent que la manière dont on va s'adresser ou désigner les individus peut être source de Face Threatening Act (Goffman, 1974) mais aussi de mise en place et d'apprentissage de nouvelles règles de politesse adaptées à ce contexte poly-artefacté.

Develotte, C., Kern, R. Lamy M-N, 2011, *Décrire la conversation en ligne*, ENS Editions.

Furnon, D., 2018, *Usage d'un robot de téléprésence en tant que technologie inclusive : quels enjeux pour l'enseignement traditionnel?*, thèse de doctorat, Université Lyon 2.

Goffman, E., 1974, *Les Rites d'interaction*, Paris : Minit.

Ibnelkaïd, S., 2016, *Identite et alterite par ecran : modalites de l'intersubjectivite en interaction numerique*, thèse de doctorat, Université Lumière Lyon 2.

Mondada, L., 2017, " Nouveau défis pour l'analyse conversationnelle " *Langage et Société*, no160-161, 181-197.

Norman, D.A. & Draper, S. 1986, *User Centered System Design: New perspectives on Human- Computer Interaction*. Hillsdale: Lawrence Earlbaum Assoc.

Traverso, V., 2012, " Analyses interactionnelles : repères, questions saillantes et évolution", *Langue française*, no 175 (3), 3-17.

Politesse ; Interactions ; Robot de téléprésence