
Manque de contrôle, stratégie de compensation et conséquences

Le cas des robots sociaux : anthropomorphisme et acceptabilité

Journée de restitution des projets 2022
ACADEMIE 5

Dayle David
Doctorante en Psychologie Sociale (LAPCOS)
dayle.david@univ-cotedazur.fr



Cadre théorique

- La perception de contrôle est un besoin fondamental pour l'être humain (Skinner, 1996), une nécessité psychologique et biologique (Leotti et al., 2010) associé à un instinct de survie (Hendrick, 1943).
- La perception de contrôle sur son environnement est une fonction adaptative (Lachman & Weaver, 1998) qui nous permet d'anticiper et de prédire les actions des autres (Eyssel et al., 2011).
- Face aux robots sociaux, un des moyens de contrôler, prédire et anticiper leurs actions c'est de les anthropomorphiser (e.g., Landau et al., 2015).
- L'anthropomorphisme qui peut se définir comme l'attribution de caractéristiques typiquement humaines à des agents non-humains (Duffy , 2003).
- Projection sur le robot social de nos connaissances sur les relations, les interactions entre humains (Zafari & Kroeszgi, 2020).
- L'anthropomorphisme serait une stratégie de compensation d'un manque de contrôle (e.g., Waytz et al., 2010) qui permet de structurer notre environnement, d'y trouver du sens et de l'ordre.



Cadre théorique

- De quel genre de contrôle/manque de contrôle parle-t-on ?
- Comment percevons-nous le robot social en fonction de si nous nous sentons en contrôle ou pas ?
- Est-ce qu'après avoir anthropomorphisé le robot social, nous regagnons vraiment du contrôle ?



Etude 1 : Développement et validation de l'échelle SRA en français

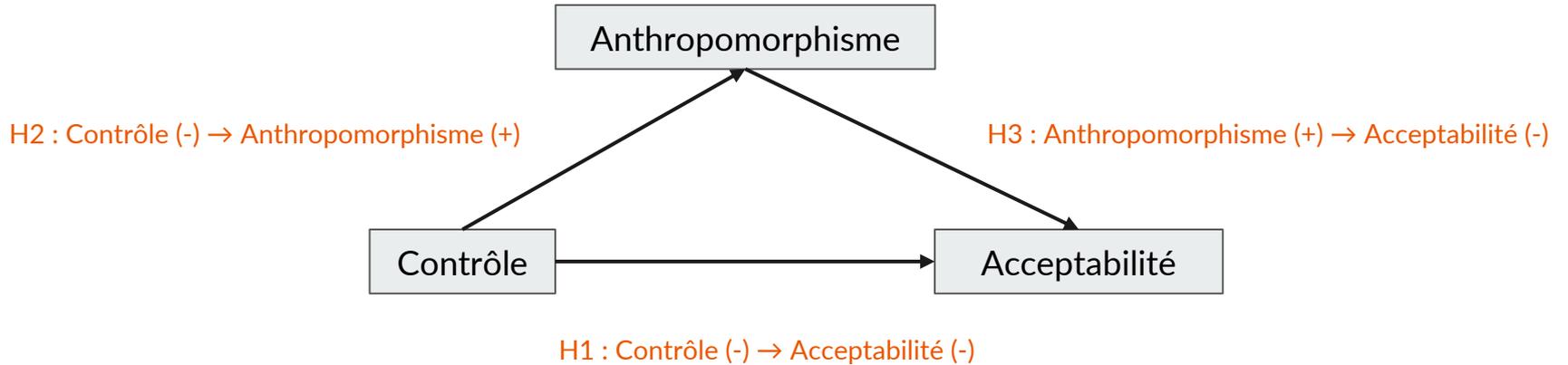
- Objectif :
 - Approche intégrative de l'anthropomorphisme prenant en compte les aspects physiques et mentaux
 - Adaptée aux robots sociaux
 - En français
- N = 450 (re-test : N = 56)
- Echelle composée de 20 items et 5 dimensions :
 - Apparence
 - Comportement
 - Cognition
 - Emotions
 - Morale
- *Article accepté* : International Journal of Human-Computer Studies



Etudes 2-4 : Manque de contrôle, anthropomorphisme et acceptabilité

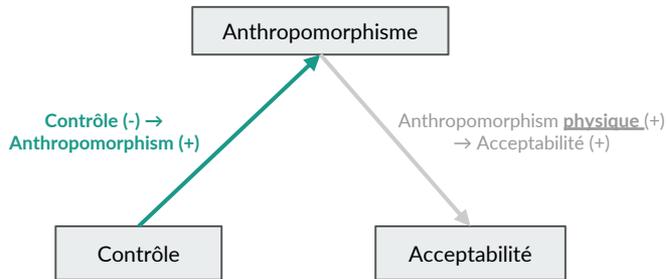
- **De quel genre de contrôle/manque de contrôle parle-t-on ?**
 - Skinner (1996) : distinction entre perception de contrôle général (sur la vie) et perception de contrôle spécifique (à une interaction, un moment, un objet, etc.)
- **Comment percevons-nous le robot social en fonction de si nous nous sentons en contrôle ou pas ?**
 - Le sentiment de manque de contrôle a une relation positive avec les attitudes négatives envers les robots (Zafari & Koeszgi, 2020) et l'acceptabilité dépend des attitudes envers les robots (Stafford et al., 2014 ; Syrdal et al., 2009)

Etudes 2-4 : Manque de contrôle, anthropomorphisme et acceptabilité

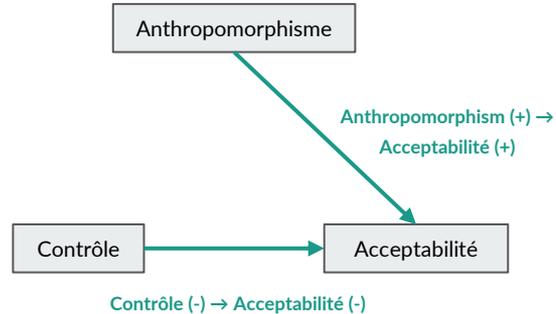


Etudes 2-4 : Manque de contrôle, anthropomorphisme et acceptabilité

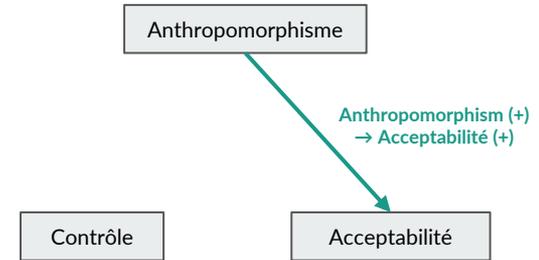
Etude 2 : Contrôle général sur la vie,
anthropomorphisme et acceptabilité (N = 226)



Etude 3 : Contrôle spécifique sur le robot,
anthropomorphisme et acceptabilité (N = 218)



Etude 4 : Contrôle spécifique sur une tâche,
anthropomorphisme et acceptabilité (N = 237)





Etude 5 : étude corrélacionnelle (N = 307)

Contrôle général :

- Anthropomorphisme : .12*
 - Anthropomorphisme PHY : ns.
 - Anthropomorphisme MENT : .13***
- Acceptabilité : .15**
- Contrôle spécifique : .12*

Contrôle spécifique :

- Anthropomorphisme : ns.
 - Anthropomorphisme PHY : ns.
 - Anthropomorphisme MENT : ns.
- Acceptabilité : .32***

Acceptabilité :

- Anthropomorphisme : .27***
- Anthropomorphisme PHY : .34***
- Anthropomorphisme MENT : .21***



Etude 6 : Le regain de contrôle par l'anthropomorphisme

Compensation oui, mais regain de contrôle ? ou juste regain de structure, de sens ?





Et après ?

- **Article études 2, 3 et 4** : “When the lack of control affect anthropomorphisme and acceptability of social robots” - *Social Cognition* (soumission fin mars 2022)
- **Article études 5 et 6** : “Social robots anthropomorphism as compensatory strategy” - *European Journal of Social Psychology* (soumission juillet 2022)
- **Communication études 5 et 6** : “L’anthropomorphisme comme stratégie de compensation d’un manque de contrôle” - 14ème Congrès International de Psychologie Sociale (Juillet 2022)
- Collaboration Nicolas Spatola - Istituto Technologica Italia
- Collaboration Alain Somat - Université Rennes 2

Manque de contrôle, stratégie de compensation et conséquences

Le cas des robots sociaux : anthropomorphisme et acceptabilité

Journée de restitution des projets 2022
ACADEMIE 5

Dayle David

Doctorante en Psychologie Sociale (LAPCOS)

dayle.david@univ-cotedazur.fr