

# NOVABOT

## **Acteur et drone. Dialectique du corps en scène et de son image fragmentée**

Expérimentation et observation

Arts de la scène et Robotique

Démonstration

Le projet Novabot consiste en une approche interdisciplinaire, ancrée dans l'articulation des arts de la scène et de la recherche en robotique, du rapport encore inédit entre acteurs et drones. Porté par Youssra Mansar, doctorante en deuxième année de thèse, dirigé par deux chercheurs de l'université d'Aix-Marseille, Louis Dieuzayde, Maître de conférences en esthétique théâtrale, et Julien Serres, Maître de conférences HDR en robotique bio-inspirée, ce projet se fonde sur un processus d'expérimentation qui sera finalisé par une création diffusée à son terme sur le plateau du Théâtre Antoine Vitez à Aix-en-Provence.

Nous mettons en interaction un acteur et un mini-dirigeable robotisé, baptisé Novabot, partiellement déjà conçu mais appelé à être développé dans ses capacités de mouvement et de captation filmique de manière complètement automatisée. L'acteur au travail serait mis sous l'observation de l'œil de la caméra de Novabot qui se déplacerait avec lui en maintenant toujours la même distance. Novabot espionnerait ainsi certains éléments généralement peu perceptibles du corps de l'acteur (œil, main, bouche, nuque...) et projetterait sur des écrans installés sur la scène un montage instantané de ces images capturées. Un tel dispositif de captation permettrait de rendre visibles certains aspects de la fabrique du jeu de l'acteur notamment au travers de ses réactions corporelles que le spectateur n'est naturellement pas appareillé à percevoir.

Notre recherche consistera donc à explorer la manière dont un drone peut venir augmenter la perception de la performance scénique de l'acteur en opérant une qualité de filmage inédite, retransmise en direct, qui la fragmente, la dissocie, focalisant l'attention sur des détails habituellement indétectés. Il s'agira d'examiner de manière presque « spectrographique » la surface du corps pour surprendre les mécanismes qui s'y produisent au contact d'un texte, d'appréhender le processus altérant de la dynamique d'une langue poétique au sein d'un corps mouvant qui l'énonce et qui se phénoménalise à son contact. Le texte investi dans ce projet résulte d'un montage de fragments de l'œuvre de Valère Novarina, auteur de théâtre contemporain dont l'œuvre dynamite et régénère la langue tout en soumettant l'acteur à l'exploit de son énonciation. Louis Jovet définit le jeu comme un « exercice de déséquilibre de soi » et, en effet, chaque langue poétique déforme et reforme le corps en introduisant un déséquilibre qui vise un nouvel équilibre spécifique à son plan d'action : elle produit un processus continu et sous-jacent de vacillement, de relâchement, d'inflexion, de torsion, de reconfiguration et de transformation. Le corps est en quelque sorte déconstruit afin d'être

ensuite recréé selon l'action poétique de la langue qui impulse l'action de jouer. Novabot aura ainsi pour mission de guetter au plus près de l'acteur les indices par lesquels il dévoile le cheminement intérieur de son travail. L'enjeu sera de créer ainsi une sorte d'étude phénoménologique du processus de jeu de l'acteur investi au présent de l'acte d'énonciation. Cette expérimentation sera à même de fournir un matériel de données inédit permettant l'étude des mécanismes de l'énonciation au sein d'un corps en jeu, approfondissant de ce point de vue l'approche théorique de l'acteur. Fragmenter, focaliser et augmenter la perception de la présence actorale auprès du public sera en outre susceptible de créer une immersion de chaque spectateur dans le cœur du procès de fabrication de l'acteur.

### **Bibliographie**

- M. Chénétier-Alev, S. Lepors, F. Thumerel (dir.), *Valère Novarina. Les Tourbillons de l'écriture*, Paris, Les Colloques Cerisy, Hermann, 2020.
- G. Gorjup, M. Liarokapis, *A Low-Cost, Open-Source, Robotic Airship for Education and Research*, IEEE Access, 8, 70713-70721, 2020.
- F. Zhang, Q. Tao, T.J. Tan, P.S.T. Cheng, C.H.O. Sungjin, V. Mishra, J.P. Varnell, "Miniature Autonomous Robotic Blimp", *US Patent App.* 16/280, 579, 2019.
- Joris Weijdom, « La réalité mélangée et le théâtre du futur. Nouvelles Perspectives sur l'art et les nouvelles technologies », IETM, 2017. Lien : <https://www.ietm.org/en/publications>
- N. Yao, E. Anaya, Q. Tao, S. Cho, H. Zheng, F. Zhang, « Monocular vision-based human following on miniature robotic blimp », in *IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*, 2017.  
Lien : <https://www.youtube.com/watch?v=cp1201phPts>
- Z. Paré, *L'Âge d'or de la robotique japonaise*, Paris, Collection Japon, Les Belles Lettres, 2016.