

## Un algo pour les gouverner tous ?

Joffrey Becker

Anthropologie sociale

Équipe Anthropologie de la vie – Laboratoire d'Anthropologie Sociale

### Résumé :

Les systèmes intelligents d'aujourd'hui ne ressemblent pas exactement aux machines promises il y a des années. Nous ne sommes pas encore prêts de vivre avec des machines anthropomorphes à la fois amies et esclaves. Bien que les humanoïdes retiennent encore beaucoup l'attention, notamment parmi les anthropologues (Becker, 2011 ; Grimaud & Paré, 2011 ; Vidal, 2012), la robotique et l'informatique ne se contentent pas d'imiter les corps et les activités des humains ou des animaux. Elles cherchent aussi à modéliser des phénomènes d'une extrême diversité tout en essayant d'intégrer ces modèles dans des objets de toutes sortes, quelle que soit leur forme.

On ne saurait limiter l'investigation ethnographique à des objets qui, du fait de leur caractère zoomorphe ou anthropomorphe, attirent immédiatement l'attention du plus grand nombre. Au-delà des machines que l'on voit régulièrement dans la presse ou les travaux des anthropologues, il est également nécessaire de prêter attention aux machines que l'on ne voit pas et qui, pourtant, donnent lieu à de nouvelles manières d'organiser les activités humaines. Qu'ils soient orientés vers la production agricole, la domotique ou la logistique, nombre de ces systèmes occupent aujourd'hui une place grandissante qui invite à prêter attention aux environnements dans lesquels ils s'inscrivent mais aussi aux infrastructures dont dépend leur fonctionnement. Ces écosystèmes d'un genre très particulier intègrent des relations entre des acteurs humains, parfois des animaux ou des végétaux, et un système informatisé capable d'intervenir (par le biais d'actions mécaniques ou en lançant des alertes aux acteurs humains) pour assurer à l'ensemble d'atteindre un niveau optimal de performance (Star, 1999). Ce sont des systèmes dits « hybrides » dont le fonctionnement implique que l'environnement lui-même soit équipé. Malgré la diversité qui les caractérisent, ces derniers soulèvent une question transversale liée à la façon dont la transformation d'infrastructures existantes reconfigure les relations et les activités.

En m'appuyant sur une enquête ethnographique conduite en laboratoire et auprès d'utilisateurs de systèmes dits intelligents, je propose d'étudier les *reconfigurations* situées à l'interface des relations entre humains et machines (Suchman, 2007). Je montrerai qu'une telle notion ne peut être limitée à l'étude des interactions de face-à-face. Elle doit plutôt être étendue à d'autres modalités de la relation envers les objets techniques. Je m'appuierai sur deux exemples issus de l'enquête ethnographique, qui touchent à des systèmes d'identification des problèmes et de lancement d'alertes. Le premier exemple provient d'une étude menée en collaboration avec Séverine Lagneaux dans une ferme robotisée de la région Wallonne. Le second exemple est un système de support de vie autonome conçu à l'Université d'Arizona et prévu pour être utilisé dans des environnements extrêmes ou sur une autre planète.

En composant un nouveau type de communauté dans laquelle sont intégrés des humains, des machines, des plantes ou des animaux (Lestel, 2004), ces systèmes ont un impact non seulement sur l'organisation socio-matérielle qui les rend possible, mais également sur l'organisation des activités. Ils impliquent certes le déploiement et l'installation d'infrastructures nouvelles, mais leur mise en œuvre implique également une reconfiguration des agencements relationnels et des activités par l'intégration d'un niveau de médiation permettant d'exercer un contrôle direct sur leur performance. Ces systèmes visent ainsi à saisir les mécanismes permettant de maintenir leur propre stabilité. Ils expérimentent, pour utiliser d'autres termes, les conditions d'émergence de nouvelles formes d'homéostasie sociale.

## Références

- Becker, Joffrey (2011). Récursions chimériques : De l'anthropomorphisme des robots autonomes à l'ambiguïté des relations envers l'image du corps humain. *Gradhiva*, 13, 112-129.
- Grimaud, Emmanuel, Paré, Zaven (2011). *Le jour où les robots mangeront des pommes, conversations avec un geminoïd*. Paris, Éditions Pétra.
- Lestel, Dominique (2004). *L'animal singulier*. Paris, Seuil.
- Star, Susan L. (1999). The ethnography of infrastructure. *American Behavioral Scientist*, 43(3), 377-391.
- Suchman, Lucy (2007). *Human-Machine Reconfiguration, Plans and Situated Actions, 2nd Edition*. New-York, Cambridge University Press.
- Vidal, Denis (2012). Vers un nouveau pacte anthropomorphique ! *Gradhiva*. 15, 54-75.