

Hello World (Être Robot)

Un projet robotique, chorégraphique et expérientiel

Antoine Schmitt, artiste digital
Hortense Gauthier, compositrice
Jean-Marc Matos, chorégraphe

___Synopsis

Hello World (Être Robot) adopte le point de vue d'un robot à l'instant même de sa première activation : une entité semi-autonome soudainement dotée d'un corps.

À la manière d'un être vivant nouveau-né, le robot découvre sa présence physique, explore le mouvement, ses limites, ses sensations, ainsi que son environnement immédiat, jusqu'à la rencontre avec les êtres humains.

Hello World (Être Robot) est un projet de recherche artistique hybride, pouvant se déployer sous la forme d'une performance, d'une installation, d'un atelier — ou d'une combinaison fluide de ces différentes formes.



Image conceptuelle générée par IA (voir le prompt en bas)

___Intentions	p 3
___Références	p 3
___Équipe artistique	p 4
___Processus de recherche	p 4
___Dramaturgie et Structure chorégraphique	p 4
___Résultats attendus	p 5
___Médiation et engagement du public	p 5
___Étapes de réalisation	p 5
___Budget prévisionnel des Résidences sollicitées	p 6
___Addendum	p 6
___Contacts	p 7



Image conceptuelle générée par IA (voir le prompt en bas)

___Intentions

Hello World vise, à travers la conception et la création d'un robot naissant, à étudier, imaginer, développer et mettre en œuvre les dynamiques des mouvements premiers propres aux êtres vivants incarnés, afin de créer des œuvres qui interrogent notre nature fondamentale d'êtres-au-monde dotés d'un corps : présence, fragilité, coexistence.

Lors de sa première activation, le robot dispose de capacités préprogrammées, mais il doit apprendre à habiter et à maîtriser son corps. Le projet se concentre sur ce processus d'exploration.

Le robot est fragile, timide, incertain, faillible. Il expérimente. Nous découvrons le monde à travers son regard. Le mouvement n'émerge pas comme une recherche d'efficacité, mais comme une découverte. L'erreur, l'instabilité et l'hésitation deviennent une matière expressive plutôt que des défauts.

Le projet repose sur un déplacement de perspective simple mais essentiel :
et si nous observions le monde depuis le point de vue d'un robot apprenant à exister ?

De la machine comme objet à la machine comme être en émergence.
De la performance comme exécution à la performance comme apprentissage.

Plutôt que de présenter la technologie comme un spectacle ou un simple outil, le robot devient une présence sensible et vulnérable, engagée dans un processus d'apprentissage incarné.

Ses errances et expérimentations motrices constituent la matière première de la dimension chorégraphique de la performance.

Les thématiques centrales incluent :

- l'incarnation et la perception
- la fragilité, l'hésitation et l'échec
- la coexistence humain-machine
- l'empathie envers les entités non humaines
- l'importance de l'expérimentation

___Références

Film "Bonjour le monde" <https://www.youtube.com/watch?v=KKftLQthPuc>
Hello world : https://en.wikipedia.org/wiki/%22Hello,_World!%22_program
Byungjun Kwon, artiste robotique : <https://www.youtube.com/watch?v=WflibcYoD90>
<https://fisheyeimmersive.com/article/maladroits-deviants-inutiles-les-robots-de-byungjun-kwon-questionnent-notre-rapport-au-monde/>
Dr. Catie Cuan, chorégraphe : <https://www.instagram.com/p/C0zomhgJvMg/>
Jean Piaget, biologiste, psychologue : https://fr.wikipedia.org/wiki/Jean_Piaget
Von Uexküll, biologiste, philosophe, notion d'Umwelt :
https://fr.wikipedia.org/wiki/Jakob_von_Uexk%C3%BCll

___Équipe artistique

- Jean-Marc Matos de la Compagnie K. Danse, spécialisée dans les rapports danse/technologie
- Antoine Schmitt, artiste plasticien, traitant des processus du mouvement et des algorithmes de l'être
- Hortense Gauthier, compositrice électroacoustique

Porteur du projet : Compagnie K. Danse

___Processus de recherche

Le projet explore :

- la conception et la construction robotiques
- l'incarnation robotique et son expressivité à travers une programmation inspirée des comportements animaux primaires
- une chorégraphie qui dépasse le seul corps humain
- l'échec et la fragilité comportementale comme matière esthétique
- la perception et l'empathie envers les machines
- les dynamiques relationnelles entre humains et intelligence artificielle
- l'improvisation avec des agents non humains

___Dramaturgie et Structure chorégraphique

La dramaturgie est **processuelle plutôt que narrative**. Elle repose sur plusieurs principes fondamentaux :

- l'exploration plutôt que la démonstration
- des états de corps plutôt que des personnages
- l'interaction plutôt que le contrôle
- l'émergence plutôt que la prédéfinition

L'improvisation y occupe une place centrale. Le robot comme l'interprète évolue à l'intérieur d'un cadre constitué de contraintes, de règles et de systèmes réactifs.

La chorégraphie se déploie comme un dialogue organique entre différents états corporels : **instabilité, curiosité, résistance, adaptation, fatigue, jeu.**

Expérience spectatorielle

Les spectateurs sont témoins de :

- tentatives
- échecs
- ajustements
- répétitions
- instants de grâce inattendue

De cette expérimentation progressive naît une forme d'empathie.
Le public est invité à un subtil déplacement perceptif :
il ne s'agit plus de regarder une machine exécuter, mais d'observer un être en train d'apprendre.

___ Résultats attendus

Productions artistiques

Le projet pourra donner lieu à :

- une ou plusieurs versions performatives
- une forme installation interactive
- des modules d'atelier et de transmission
- une documentation de recherche
- des matériaux audiovisuels
- des créations et compositions sonores
- des réflexions théoriques

Formats

Le projet est conçu comme un **système modulaire** :

Performance

Une rencontre en direct entre un robot et un·e interprète humain·e, structurée par un dialogue chorégraphique évolutif fondé sur des états de corps plutôt que sur des séquences fixes.

Installation

Un environnement immersif dans lequel le robot explore en continu l'espace, le mouvement et l'interaction, avec la possibilité, potentiellement, de modifier son code de fonctionnement. Le public assiste alors non à un événement narratif achevé, mais à un processus en cours. Les spectateurs découvrent le monde à travers le regard du robot et perçoivent ses états internes par les manifestations sonores qu'il émet

___ Médiation et engagement du public

Des ateliers, répétitions ouvertes et sessions participatives permettent aux publics d'explorer :

- la perception et la logique robotiques
- l'interaction incarnée
- d'autres manières d'entrer en relation avec la technologie
- l'expérimentation sensorielle et motrice

Exemple d'Atelier / format participatif

Les participant·e·s expérimentent les logiques de perception robotique, d'incarnation et de mouvement.

À travers des exercices physiques, sensoriels et interactifs, ils font l'expérience de ce que pourrait signifier "**être robot**".

___Étapes de réalisation

1- Conception du robot

Collaboration avec des équipes de robotique pour choisir ou concevoir et construire un robot simple, mais suffisant pour le concept, et assez robuste pour fonctionner en spectacle ou exposition. Choix et expérimentations des morphologies, des mouvements possibles, des systèmes de perception (vision, ouïe, toucher, proprioception...). Travailler avec une forme robotique non anthropomorphe nous permet d'adopter un point de vue plus générique et abstrait sur l'être au monde qu'avec un robot anthropomorphe. Mais ce sera un robot capable de mouvements lisibles et sur lequel la projection d'empathie sera possible.

2- Écriture du vocabulaire des mouvements et perceptions

Conception des comportements primaires (perception, motricité). Mise en place de vocabulaires de mouvements et comportements de bas niveau. Collaboration éventuelle avec des neurologues, psychologues, éthologues. Étudier et reproduire de manière artificielle les étapes fondamentales de la découverte du corps par les êtres vivants, en particulier les humains (cf. Piaget). Proprioception, conscience du corps, synchronisation oeil-main, reconnaissance des formes, reconnaissance des objets et de leur continuité temporelle, reconnaissance de l'existence des autres, notion de but, d'action de succès et d'échec, etc..

3- Écriture sonore

Conception des sons d'expression des états internes et des humeurs générales du robot. Liens avec les mouvements, comportements, états de corps, états d'âme.

4- Écriture des comportements

Travail d'écriture des comportements de plus haut niveau du robot.. Au croisement de la programmation et de l'écriture chorégraphique. Une grande part est laissée à l'improvisation (du robot), en interaction avec une écriture chorégraphique sous forme d'état de corps (du robot).

5- Écriture chorégraphique

Pour le projet de spectacle en duo, travail de conception chorégraphique avec danseur ou danseuse. Écriture chorégraphique d'un duo. Scénarios, états de corps, composition générale. Danser avec une altérité, découvrir les mouvements primaires, dialoguer avec un être fragile, dialoguer avec un être non-anthropomorphe.

___Budget prévisionnel des Résidences sollicitées

Le budget consiste principalement en forfaits pour l'équipe de réalisation, frais de voyage, d'hébergement et de per diem, en considérant plusieurs voyages d'une semaine chacun, pour 3 personnes, ainsi qu'en travail d'écriture (chorégraphie, programmation, musique).

___Addendum

Note : les images présentées ont été générées à partir de variations du prompt suivant, avec le modèle **Tongyi-MAI Z-Image-Turbo** :

une scène avec un automate très simple et de petite taille (hauteur : 1 m), constitué d'un unique bras articulé fin, composé de métal de récupération fragile et de moteurs, avec une tête électronique percée de deux ouvertures figurant les yeux ; à ses côtés, une jeune interprète adolescente brune, vêtue d'une tenue blanche ajustée, agenouillée dans une posture tendre et protectrice envers l'automate. Style abstrait, schématique, noir et blanc, sur fond noir.

___Contacts

Antoine Schmitt as@gratin.org 0672740081

Hortense Gautier hortensegauthier@icloud.com 0665300695

Jean-Marc Matos kdmatos@orange.fr 0611775456