

Avis de Soutenance

Monsieur Robin GIGANDET

Psychologie et ergonomie

Soutiendra publiquement ses travaux de thèse intitulés

Percevoir les êtres sociaux dans les agents artificiels

dirigés par Madame Tatjana NAZIR

Soutenance prévue le **mercredi 10 décembre 2025** à 9h00

Lieu : 1er étage, Bâtiment Imaginarium, 99A Boulevard Constantin Descat, 59200 Tourcoing

Salle : Fond documentaire

Composition du jury proposé

Mme Tatjana NAZIR	Université de Lille	Directrice de thèse
M. Thierry CHAMINADE	Aix-Marseille Université	Rapporteur
M. Clément BELLETIER	Université Clermont-Auvergne	Rapporteur
Mme Malika AUVRAY	Sorbonne Université	Examinatrice
Mme Serena IVALDI	Université de Lorraine	Examinatrice
M. Yann COELLO	Université de Lille	Examineur

Mots-clés : Robot social, Agent Social Artificiel, Interaction Humain-Robot, Présence sociale, N400, Perceptual Crossing

Résumé :

Les robots sociaux occupent une place croissante dans nos environnements. Pourtant, la manière dont nous nous connectons et communiquons avec ces agents artificiels et y réagissons reste encore largement inexplorée. Cette thèse a mobilisé des ressources de la psychologie cognitive, de la robotique sociale, des neurosciences et de la psychophysique pour investiguer cette question. En particulier, elle portait sur le traitement cérébral du discours robotique, la sensibilité aux délais de réponse et les conditions d'émergence de la présence sociale avec des agents artificiels afin de caractériser les spécificités des interactions entre les humains et les robots. Le premier axe, inspiré du paradigme du Perceptual Crossing explore l'impact d'une consigne avec incitation sociale sur la présence sociale et la structure de la dynamique avec des agents artificiels dans un environnement minimaliste (N = 392). Le deuxième axe s'intéresse aux attentes temporelles dans les échanges verbaux. L'utilisation d'une méthode psychophysique (N = 210) a permis d'identifier un délai de réponse optimal de 700 ms pour un robot à des questions fermées d'un humain et une tolérance variable selon le style avec lequel il répond. Une étude complémentaire (N = 420) a testé l'effet de délais plus courts ou plus longs sur la perception sociale du robot. Le dernier axe propose deux études EEG mobilisant la composante N400 pour examiner les réactions cérébrales et les frontières cognitives face à un robot parlant de ses émotions (N = 50) et évoquant des actions lui étant impossibles (N = 56).