

LA VALLE DELL' EDEN

SEMESTRALE DI CINEMA E AUDIOVISIVI

38 / 2021



LA VALLE DELL'EDEN

SEMESTRALE DI CINEMA E AUDIOVISIVI

n. 38
2021

Direttore responsabile/Managing editor
Grazia Paganelli (Museo Nazionale del Cinema)

Direttori/Editors

Giaime Alonge (Università di Torino), Giulia Carluccio (Università di Torino), Luca Malavasi (Università di Genova), Federica Villa (Università di Pavia)

Comitato scientifico/Editorial board

Paolo Bertetto (Sapienza - Università di Roma), Francesco Casetti (Yale University), Richard Dyer (King's College London), Ruggero Eugeni (Università Cattolica del Sacro Cuore di Milano), Tom Gunning (University of Chicago), Giacomo Manzoli (Università di Bologna), Enrico Menduni (Università Roma Tre), Catherine O'Rawe (University of Bristol), Peppino Ortoleva (Università di Torino), Guglielmo Pescatore (Università di Bologna), Francesco Pitassio (Università di Udine), Jacqueline Reich (Marist College), Rosa Maria Salvatore (Università di Padova), Antonio Somaini (Université Sorbonne Nouvelle - Paris 3), Pierre Sorlin (Université Sorbonne Nouvelle - Paris 3), Veronica Pravadelli (Università Roma Tre)

Comitato direttivo/Editorial advisory board

Silvio Alovisio (Università di Torino), Alessandro Amaducci (Università di Torino), Luca Barra (Università di Bologna), Claudio Bioni (Università di Bologna), Gabriele D'Autilia (Università di Teramo), Raffaele De Berti (Università di Milano), Ilaria De Pascalis (Università Roma Tre), Damiano Garofalo (Sapienza - Università di Roma), Michele Guerra (Università di Parma), Ilario Meandri (Università di Torino), Andrea Minuz (Sapienza - Università di Roma), Emiliano Morreale (Sapienza - Università di Roma), Mariapaola Pierini (Università di Torino), Chiara Simonigh (Università di Torino), Andrea Valle (Università di Torino)

Coordinamento della redazione/

Editorial coordinator

Giovanna Maina (Università di Torino)

Redazione/Editorial staff

Lorenzo Donghi (Università di Pavia), Riccardo Fassone (Università di Torino), Chiara Grizzaffi (Università IULM), Giulia Muggeo (Università di Torino), Matteo Pollone (Università di Torino), Gabriele Rigola (Università di Genova), Bruno Surace (Università di Torino), Jacopo Tomatis (Università di Torino), Sara Tongiani (Università di Udine)

In copertina:

Sharon Stone in *Basic Instinct* (1992)

L'editore è a disposizione del proprietario dei diritti sulla foto, che non è stato possibile rintracciare per richiedere la debita autorizzazione

Progetto grafico:

Fabio Vittucci

La Valle dell'Eden

Semestrale di cinema e audiovisivi

Publicato con il contributo di

Dipartimento Studi Umanistici, Università degli Studi di Torino; Dipartimento di Studi Umanistici, Università degli Studi di Pavia; Dipartimento di Italianistica, romanistica, antichistica, arti e spettacolo, Università degli Studi di Genova.

© 2022 Rosenberg & Sellier



ISBN 9791259931054

ISSN 1970-6391

Registrazione presso il Tribunale di Torino
n. 5179 del 04/08/1998

Editore

Lexis Compagnia Editoriale in Torino
via Carlo Alberto 55 - 10123 Torino

Rosenberg & Sellier è un marchio registrato
utilizzato per concessione della società Traumann s.s.

SOMMARIO

From Leg-Cross to Red Cross. Stardom, femminilità e attorialità di Sharon Stone <i>Alberto Scandola</i>	7
La linea orizzontale. Tracce di architettura nel cinema di Nicholas Ray <i>Francesca Vercesi</i>	15
Superfici di luce: i cinegiornali di moda francesi degli anni Cinquanta come teatri d'ombre <i>Eleonora Sforzi</i>	25
<i>Nastri d'acciaio</i> and <i>Vita di un porto</i> . Industrial Poems of Post-War Reconstruction in the Italian Non-Fiction Cinema <i>Rossella Catanese</i>	33
Visioni d'Italia. Il paesaggio tra ruralità e industrializzazione nei film della Montecatini <i>Paolo Villa</i>	41
Engaging Visual Culture: <i>MIAC, the Italian Museum of Moving Images</i> or <i>Museo Italiano dell'Audiovisivo e del Cinema</i> <i>Giovanna Santaera</i>	49
« <i>McMafia</i> is a True Global Product» ...is it? Produzione e ricezione della serie BBC <i>Luca Antoniazzi</i>	69
Il dispositivo robotico: dal cinema alla realtà e ritorno <i>Lorenzo Denicolai</i>	81
Il virtuale nell'epoca dell'immagine del mondo <i>Paolo Bertetto</i>	89

Lorenzo Denicolai

Introduzione

Leo Elster è un giovane uomo che ha parti del proprio cervello ricostruite in materiale sintetico. Durante un colloquio con l'amica Mattie, Leo *mostra* alla ragazza alcuni suoi ricordi, proiettando su un televisore dei video che ritraggono dei momenti della sua vita da bambino. La particolarità dell'atto è che la proiezione di quei video parte direttamente dalla mente di Leo, che ha collegato il proprio corpo al vecchio televisore grazie a due fili che escono dal suo fisico. La sua è una memoria visuale ed è l'eplicitazione di una natura ibrida, ma quasi indistinguibile dall'umanità *tout court*, come peraltro appaiono gli altri *synth* protagonisti della serie britannica *Humans* (2015-2018)¹. In qualche modo, Leo è un dispositivo di visione: un *device* tecnologico che consente di fruire delle informazioni visive; un *assemblage* di eterogeneità il cui scopo è anche la proiezione e la visione di immagini; un *apparato* che organizza differenti livelli di discorsi e che, al contempo, prova a stabilire delle relazioni tra individui e a individuare soggetti di varia natura.

Nel film *Robot & Frank* (Schreier, 2012), un anziano ladro, Frank, soffre di un'iniziale forma di Alzheimer. Uno dei suoi due figli, Hunter, decide di affiancargli come caregiver un robot di ultima generazione. L'umanoide VGC-60L ha quindi il compito di accudire Frank, modificando gradualmente le sue abitudini in fatto di alimentazione, di attività fisica e, in generale, di vita quotidiana, nel tentativo di alleviare gli scompensi dovuti all'avanzare della malattia. Nell'evolversi della vicenda, Frank abbandona la prima sensazione di fastidio verso il robot: avvertito inizialmente come una specie di paramedico-controllore meccanico (un dispositivo di controllo, quindi?), la macchina diventa un agente con cui stabilire un contatto "reale" e una relazione "tra pari".

Questi esempi sono due delle molte narrazioni cinematografiche e medialie che raccontano un nostro ipotetico futuro e da cui è possibile avviare delle riflessioni. I robot, la loro relazione con gli uomini e la loro «singolarità tecnologica»² sono temi frequenti nella storia del cinema, che li ha trattati sia con connotazioni distopiche sia con impronte utopiche. Cito pochi altri casi paradigmatici, tra i molti, non prima di aver evidenziato un aspetto importante. Al di là del contenuto narrativo, è la natura stessa del cinema ad attirare la

1 L'episodio a cui faccio riferimento è il 1x06.

2 R. Kurzweil, *The Singularity Is Near*, Viking, New York 2005; M. Shanahan, *The Technological Singularity*, The MIT Press, Cambridge 2015.

curiosità e l'attenzione dei suoi spettatori per una sorta di singolarità tecnologica *ante litteram*: il cosiddetto “cinema delle attrazioni”³, infatti, appare anche come l'esibizione e l'esaltazione della mostrazione tecnica, oltre che della sua modalità di automatismo che sembra affondare le proprie radici nel concetto di *autómaton* greco. *L'Uomo meccanico* di Deed (1921) è una delle prime rappresentazioni dell'uomo-macchina della storia del grande schermo; in *Metropolis* (Lang 1927), l'androide di Rotwang si erge ad archetipo del robot e di una tecnologia conturbante e inquietante⁴; in *Tempi moderni* (*Modern Times*, Chaplin, 1936), Charlot in fabbrica diventa una sorta di estensione della macchina, mentre in *La casa elettrica* (*The Electric House*, Cline, Keaton 1922) Buster Keaton anticipa, inconsapevolmente, una domotica estrema. La creatura del prof. Morbius, *Robby the Robot* in *Il pianeta proibito* (*Forbidden Planet*, Wilcox, 1956), è invece l'esempio di un robot-servant, cioè di un automa pensato per assistere l'umano nel suo quotidiano. Anche Robby è un caso paradigmatico che contribuisce alla costruzione di un vero e proprio *topos*: è il robot “in viti e ossa” la cui mente è il risultato meccanico di valvole e di circuiti che si attivano come un telegrafo. La sua è una mente che “si mostra” in tutta la sua eterogenea tecnicità compositiva. Nelle varie declinazioni del *topos* – nella sua forma di robot, di umanoide, di androide e di cyborg – vanno per il momento citati anche i protagonisti di *Star Wars*, tra cui i mitici C-3PO (creato sulla somiglianza con l'androide di *Metropolis*) e R2-D2; il robot pistolero di *Il mondo dei robot* (*Westworld*, Crichton, 1973), oltre al franchise avviato dal primo capitolo di *Terminator* (*The Terminator*, Cameron, 1984). Tornerò su altri casi in seguito.

In generale, il cinema e la Science Fiction (SF) hanno prodotto e producono dei quadri narrativi che sembrano in alcuni casi anticipare delle potenziali forme di relazione tra uomo e macchina; vorrei così provare a introdurre problematicamente e con un taglio euristico tale rapporto, in parte attingendo alla teoria del *dispositif*. Per questo, le opere cinematografiche diventano uno spunto per individuare dei punti chiave della relazione uomo-macchina che però va anche analizzata nella realtà della nostra quotidianità postmediale.

Il dispositivo robotico: alcuni appunti di base

Ripartiamo da *Robot & Frank*. L'azione dell'umanoide è molteplice: il robot deve prendersi cura del suo assistito, tuttavia ricopre anche delle funzioni che sono tipiche di altri media, consentendo così a Frank di stabilire delle forme relazionali con la tecnologia e di vivere delle esperienze simili a quelle proposte da talune letture post-fenomenologiche e, in gene-

3 T. Gunning, *The Cinema of Attraction[s]: Early Film, Its Spectator and the Avant-Garde*, in W. Strauven (ed.), *The Cinema of Attractions Reloaded*, AUP, Amsterdam 2006, pp. 381-388; A. Gaudreault, *Cinema delle origini o della «cinematografia-attrazione»*, Il Castoro, Milano 2004. Secondo Telotte, il tema ritorna nel periodo della ‘Machine Age’ (J.P. Telotte, *A Distant Technology: Science Fiction Film and the Machine Age*, Wesleyan University Press, Hanover-London 1999).

4 T. Elsaesser, *Metropolis*, BFI, London 2000.

rale, dai media studies⁵. Nel film, VGC-60L agisce come sveglia, ma possiamo presumere che si comporti anche come un'agenda che ricorda a Frank quali medicine assumere o i suoi appuntamenti. L'umanoide dovrebbe anche predisporre un piano individuale di cura per consentire alla salute dell'uomo di non peggiorare: possiamo quindi immaginare che la sua AI, coadiuvata dal machine learning, sia in grado di interpretare le azioni quotidiane del suo assistito e, attraverso un processo di datificazione, di rielaborarli in una strategia comportamentale. Questo esempio consente innanzitutto di inquadrare il robot come un medium in grado di rimediare in sé altri media, nella ormai tradizionale logica della mediazione e di una lettura prettamente ecologica⁶ di relazione e di scambio tra tecnologie, gli utenti e il mondo. Si potrebbe dire che il robot è uno dei tanti apparati con cui condividiamo la nostra quotidianità. Partendo da questi brevi spunti, vorrei sostenere l'ipotesi secondo cui il robot è un *dispositif* mediale e, in particolare, relazionale, attingendo ovviamente al principio foucaultiano, ma precisando alcuni aspetti. Per prima cosa, considero il robot (sia quelli della SF, sia quelli reali) come un dispositivo mediale perché esso può essere un mezzo di iscrizione (*à la* Kittler): è, cioè, un medium di registrazione, di memorizzazione, di rielaborazione e di trasmissione dell'informazione, oltre che, ovviamente, di visione. In seconda battuta, credo sia utile pensare al *dispositif* robotico anche come una modalità "in-between", in accordo con la lettura offerta, tra gli altri, da de Certeau, da Peeters e Charlier e da Kessler⁷. Rispetto alla linearità teorica più tradizionale, per cui il dispositivo tenderebbe a una natura panottica di costrizione e di controllo, l'interpretazione fornita da questi autori vede nel *dispositif* un'organizzazione eterogenea e "aperta" di elementi⁸, così da permettere di stabilire relazioni affettivo-corporee e di proporsi come una mediazione. Si tratterebbe dunque di configurarsi come una forma dialogica di relazione interdependente tra soggetti e oggetti (Kessler parla anche di umani e non umani) e non più meramente dualistica, come invece è il dispositivo di base. In definitiva, il *dispositif* sarebbe una forma di relazione aperta tra utente e tecnica che darebbe maggiori possibilità combinatorie e interpretative rispetto alla rigidità della visione originale. Va detto che, in fondo, la stessa definizione di Foucault insiste proprio su questa non rigidità che, tuttavia, sembra emergere in altri passaggi teorici.

Per introdurre il dispositivo robotico, in questa sede mi avvalgo prevalentemente delle analisi fornite da Eugeni nella sua introduzione ai due famosi saggi di Jean-Louis Baudry dedicati al dispositivo cinematografico, e nella sua recente ripresa del concetto di *dispositif*

5 D. Ihde, *Technology and the Lifeworld*. Indiana University Press, Bloomington 1990; R. Rosenberger, P.P. Verbeek, (eds.). *Postphenomenological Investigations: Essays on Human-technology Relations*, Lexington Books, Lanham 2015. Per la questione mediale, J. Parikka, *Archeologia dei media*, Carocci, Roma 2020.

6 M. Fuller, *Media Ecologies*, The MIT Press, Cambridge 2005; P. Granata, *Ecologia dei media. Protagonisti, scuole, concetti chiave*, FrancoAngeli, Milano 2015.

7 M. de Certeau, *L'invention du quotidien. 1. Arts de faire*, Gallimard, Paris 1990; H. Peeters, P. Charlier, *Contributions à une théorie du dispositif*, "Hermès", 25, 3, 1999, pp. 15-23; F. Kessler, *Notes of Dispositif*, 2004, disponibile su <http://www.frankkessler.nl/wp-content/uploads/2010/05/Dispositif-Notes.pdf>

8 Anche la lettura di Deleuze risponde similmente a queste linee. Cfr. G. Deleuze, *Che cos'è un dispositivo?*, Cronopio, Napoli 2019.

postmediale⁹. Per lo studioso dei media, il dispositivo può essere *epistemologico, situazionale* e *tecnologico*. Quest'ultimo tipo è facilmente collegabile anche al robot, che è, appunto, un *device*, uno strumento con cui poter agire e compiere delle azioni e con cui è possibile avere delle esperienze. È per sua stessa natura un dispositivo, poiché è il risultato dell'assemblaggio di una serie di parti interne che collaborano al suo funzionamento. L'esempio dell'operatività meccanica della "mente" di Robby è esplicativa in questo senso. Nella realtà, ci sono molte macchine che sono catalogabili in questa tipologia: per esempio, nell'attualità pandemica, gli usi della robotica – in quanto *dispositif* tecnologico – stanno conoscendo una certa importanza nell'ambito medico, anche per espletare compiti e azioni che garantiscano un'adeguata sicurezza per gli operatori sanitari. Penso ai termoscanner visuali che misurano la temperatura corporea, oppure ai caschi CPAP utilizzati nelle terapie intensive e a tutte quelle tecnologie che potremmo inserire, con Ihde, nella cosiddetta forma di *hermeneutic relation* con l'uomo¹⁰. Diciamo che, in generale, questa prima tipologia di dispositivo robotico è meccanicamente distaccata dall'individuo a cui tuttavia rende un servizio.

Tuttavia, alcuni automi, come i social robot, sembrano potersi relazionare con l'utente: questo rapporto potrebbe formare «a disposition determined by a finality and a practice, and in which users, like the machines, are themselves elements»¹¹. Riprendendo uno degli esempi della Machine Age citati in precedenza, il rapporto che si instaura suo malgrado tra Charlot e gli ingranaggi della fabbrica in *Tempi moderni* potrebbe forse essere interpretato come un dispositivo di questo genere. Tale relazione sembra rispondere a ciò che Eugeni presenta come un dispositivo *situazionale*, rimandando al "couplage" di Simondon e soprattutto all'esperienza cinematografica di Baudry: è un sistema in cui l'utente e il robot costituiscono un unicum – sempre tuttavia basato sul continuo riorganizzarsi¹² – che potrebbe manifestarsi in talune modalità estensive della percezione umana tramite il mezzo tecnologico¹³. Si tratterebbe dei casi in cui il robot (o la AI), potenziando per esempio la capacità dell'uomo di vedere, aiuterebbe e sosterrrebbe quest'ultimo a superare i limiti della propria natura. Penso alle molte applicazioni della robotica in cui l'agente artificiale funge da protesi sensoriale e agisce per conto dell'uomo, con un'*agency* che sembra essere un mix fra quella dell'utente e quella della macchina. Peraltro, la maggior parte dei modelli di social robot sul mercato, normalmente utilizzati sia in ambito aziendale sia in quello educativo e sanitario, sono in grado di "vedere". La macchina può cioè offrire una propria visione della realtà circostante e, in alcuni casi, può registrare e trasmettere in streaming

9 R. Eugeni, *Che cosa sarà un dispositivo. Archeologia e prospettive di uno strumento per pensare i media*, in J.L. Baudry, *Il dispositivo. Cinema, media, soggettività*, Morcelliana, Brescia 2017, pp. 5-43; Id., *Capitale algoritmico. Cinque dispositivi postmediali (più uno)*, Morcelliana, Brescia 2021.

10 D. Ihde, *op. cit.*

11 F. Albera, M. Tortajada, *The Dispositive Does Not Exist!*, in F. Albera, M. Tortajada (eds.), *Cine-dispositifs: essays in epistemology across media*, Amsterdam University Press, Amsterdam 2015, pp. 21-44, qui p. 23.

12 Si potrebbe anche rimandare all'*assemblage* di Casetti; cfr. F. Casetti, *Galassia Lumière. Sette parole chiave per il cinema che viene*. Bompiani, Milano 2015.

13 Utile Flusser, secondo cui «photographers are bound up with it. This is a new kind of function in which human beings and apparatus merge into a unity», V. Flusser, *Towards a Philosophy of Photography*, Reaktion Books, London 2000 [1983], p. 27.

ciò che sta vedendo, assumendo per paradosso una funzione simile a una macchina da presa o a un proiettore cinematografico. Il caso della fiction *Humans*, citato in apertura di articolo, sembra corrispondere a questa capacità di “disvelamento” e di visualizzazione della memoria, anche secondo talune inclinazioni di natura medio-archeologica e di studi sulla co-agentività uomo-tecnica di Stiegler¹⁴.

Alcuni social robot (come i diffusi *Nao* e *Pepper* di SoftBank Robotics) sono inoltre dotati di una vita autonoma, ossia di una particolare programmazione che consente loro di agire simulando una spontaneità decisionale. Questi robot possono per esempio reagire agli stimoli motori e sonori dell’ambiente e “cercare” di individuare e di inquadrare con la propria vista meccanica eventuali oggetti e/o soggetti presenti nelle vicinanze, il che li rende somiglianti a degli occhi macchinici¹⁵ (a ipotetiche forme postmoderne di *kino-eye?*). Proprio la capacità di “essere vivi” di questi robot, e conseguentemente la loro potenzialità di inquadrare ciò che avviene nel contesto in cui si trovano, è utile per considerare il rapporto uomo-robot anche come dispositivo *epistemologico*. Quest’ultima forma di *dispositif* si basa sulla potenzialità di avviare e di gestire dei processi di soggettivizzazione. Tale dinamica, centrale in Foucault, ritorna come ipotesi di configurazione di un “io” che si origina nel riflettersi nella macchina¹⁶ e che avvia delle direzioni di riconoscimento del sé. Ora, sebbene l’interpretazione del dispositivo foucaultiano fornita da Agamben¹⁷ evidenzia che il *dispositif* tende a desoggettivare il soggetto, esercitando un controllo e dunque un potere sull’essere vivente, seguendo Eugeni¹⁸ ritengo invece che la nostra condizione di immersione nei media e di postmedialità dovrebbe farci avere delle relazioni eterogenee con la tecnologia, all’interno di continui flussi di riorganizzazione e di linee di determinazione e di codeterminazione dei soggetti implicati. Il rapporto uomo-robot (che è, ovviamente, un medium) appare dunque meno vincolante e restrittivo rispetto alle interpretazioni più tradizionali del *dispositif*, a favore di una proposta basata su costanti scambi relazionali tra gli agenti coinvolti, anche secondo una lettura medio-ecologica. In base a questa linea, si potrebbe intravedere nella capacità robotica – così come quella di altri attuali dispositivi – di leggere e di costituire la realtà e il soggetto come un insieme di dati da rielaborare e

14 B. Stiegler, *Technics and Time 3: Cinematic Time and the Question of Malaise*, Stanford University Press, Redwood City 2010.

15 Acceno alla suggestiva lettura dell’occhio macchinico secondo le categorie animistiche di Epstein per cui la macchina da presa è dotata di un «occhio che non è, neanche esso, un occhio umano» ma che è in grado di tratteggiare l’umano e il mondo. Cfr. J. Epstein, *Il cinematografo visto dall’Etna*, in Id., *L’essenza del cinema. Scritti sulla settima arte*, a cura di V. Pasquali, Biblioteca B/N-Marsilio, Venezia 2002, p. 47.

16 La questione, centrale nella trattazione di Foucault, viene proposta da Baudry riferendosi all’occhio della macchina che sarebbe in grado di avviare una specie di «gioco di riflesso. Fondata sul principio di un punto fisso a partire dal quale gli oggetti visualizzati si organizzano, essa circoscrive a sua volta la posizione del “soggetto”, il posto preciso che egli deve necessariamente occupare», J.L. Baudry, *op. cit.*, p. 58. Parimenti, Parikka sottolinea che «gli oggetti digitali della nostra vita quotidiana sono quindi stratificati in diversi modi [tra cui] il senso tecnologico, ovvero per le condizioni che pongono in qualità di attrattori e canali del potere, della governance, dell’economia e delle relazioni tra umani e non umani», J. Parikka, *op. cit.*, p. 77.

17 G. Agamben, *Che cos’è un dispositivo?*, Nottetempo, Roma 2006.

18 R. Eugeni, *Che cosa sarà un dispositivo?*, cit.

da trasmettere, all'interno di quel processo di datificazione a cui ho fatto cenno e con una certa inclinazione alla materialità della mediazione.

Verso una relazione empatica e un dispositif-apparato

Taluni robot che rientrano nel *dispositif* situazionale sono, come detto, in grado di compiere delle azioni, potenziando o sostituendo l'uomo. Secondo Dumouchel e Damiano¹⁹, la sostituzione robotica prevede anche di poter riversare sul "clone" l'autorità che appartiene al "titolare" del ruolo. In pratica, il robot prende il posto dell'uomo anche dal punto di vista dell'autorevolezza che viene esercitata attraverso la propria presenza corporea e soprattutto tramite il proprio sguardo macchinico. Nella maggior parte dei casi, però, il potere esercitato da tale sguardo è soltanto il risultato della percezione umana: molti dei robot attualmente esistenti non hanno infatti una reale capacità di vedere, ma soltanto di simularla. È dunque l'uomo che "si sente osservato" da una macchina che tuttavia non ha l'intenzionalità per farlo. Può, al massimo, simulare tale atto, secondo una esternalizzazione che non ha alcun fondamento a livello cognitivo (poiché nel robot non è esistente alcun frammento di coscienza). Quanto al corpo, il robot è dotato di una "naturale" fisicità e tangibilità che lo contraddistingue da tutti quei media che, per definizione, tendono a essere diafani nella loro funzione relazionale. La corporeità robotica è evidente anche in molti esempi filmici: si pensi, tra gli altri, all'episodio *Torna da me* di *Black Mirror* (*Be Right Back*, Harris, 2013)²⁰, in cui la rimediazione di Ash in un corpo sintetico provoca il cortocircuito del sensorium alla compagna Martha, o a *Lei* (*Her*, Jonze, 2013), in cui l'AI Samantha "si procura" un corpo per manifestarsi agli occhi di Theodore. Il sostituto robotico costituisce con il destinatario della sua azione e con colui che sostituisce – che lo comanda, lo programma e con cui comunque si relaziona – un dispositivo che si configura attorno a questo particolare *assemblage* collaborativo: esso segna al contempo la comparsa di una relazione uomo-macchina che è solidale e bidirezionale, e che avviene nell'interazione tra un corpo biologico e un corpo tecnologico. Tale dialogo si basa sull'empatia che i robot (in particolare quelli sociali) sono in grado di esercitare sull'uomo e sulla necessaria esigenza umana di antropomorfizzare le tecnologie, con le quali egli può creare una relazione che superi le diversità geno-fenotipiche e bio-tecnologiche. Studi interdisciplinari di robotica hanno ormai dimostrato che i robot sono costruiti con l'obiettivo di stabilire un rapporto affettivo con l'umano²¹: per questo, di norma, gli sviluppatori scelgono di dare alla macchina o un aspetto umanoide/androide (come i "bambini" *Nao* e *Pepper*) o animale (come la foca *Paro* e il cane *Zoomer*) che faciliti la dinamica dialettica costitutiva del *dispositif* e che consenta

19 P. Dumouchel, L. Damiano, *Vivere con i robot. Saggio sull'empatia digitale*, Cortina, Milano 2019.

20 Episodio 2x01.

21 C. Breazeal, *Designing Sociable Robots*, The MIT Press, Cambridge 2002; Id., L. Aryananda, *Recognition of Affective Communicative Intent in Robot-Directed Speech*, "Autonomous Robots", 12, 2002, pp. 83-104; K. Richardson, *An Anthropology of Robots and AI: Annihilation Anxiety and Machines*, Routledge, London 2015.

a quest'ultimo di riorganizzarsi di volta in volta in base anche alle condizioni contestuali. Come detto, però, questi robot sono soltanto in grado di simulare delle reazioni affettive.

L'immaginario cinematografico ci ha invece offerto molti casi di robot in grado di “vivere” e di “sentire” sensazioni umane: basti pensare a *L'uomo bicentenario* (*The Bicentennial Man*, Columbus, 1999), a David di *AI – Intelligenza artificiale* (*AI Artificial Intelligence*, Spielberg, 2001), al mitico cingolato *Wall-E* (Stanton, 2008)²², solo per citare alcuni esempi. C'è dunque un ultimo aspetto da considerare e che vorrei provare a proporre come ipotesi di un *dispositif* robotico epistemologico, sebbene nella realtà si tratti di un caso ancora non esistente. Gli studi di robotica epigenetica – il cui obiettivo è di generare delle intelligenze sintetiche che abbiano un'evoluzione simile a quelle biologiche e che siano dunque in grado di relazionarsi con l'altro e con il mondo²³ – propongono che il robot possa sviluppare una capacità di elaborare “davvero” delle reazioni emotive tramite un approccio «interazionista»²⁴. Il robot dovrebbe cioè essere collocato all'interno di un «anello affettivo»²⁵, facilitando il suo inserimento in dinamiche dialettiche con gli umani, impegnando al contempo entrambi gli agenti in un botta e risposta affettivo coordinato. La sensazione è che l'impostazione interazionista dello sviluppo robotico proponga una sorta di codeterminazione degli agenti (siano essi umani e/o non umani²⁶) in una relazione continuativa che si basa su degli scambi affettivi. In questo modo, secondo un approccio enattivista, si presume che i robot possano sviluppare delle proprie capacità interne di “sentire”, grazie a un «anello di codeterminazione: un circuito affettivo nel senso forte, nel quale le espressioni emozionali e le inclinazioni all'azione degli agenti in interazione si specificano mutualmente – prendono forma in modo codeterminato. [...] Si tratta di fornire a questi agenti robotici i mezzi per strutturare, insieme agli agenti umani, dinamiche ricorsive di coordinazione: processi che, influenzando le emozioni degli interlocutori umani, ne coordinino le disposizioni all'azione con quelle dei robot»²⁷. In definitiva, in questa continua dinamica di determinazione vicendevole, gli agenti umani e gli agenti artificiali sarebbero in grado, ognuno con le proprie capacità, di modificarsi e di costituirsi, anche facendo emergere le eventuali relazioni di “supporto”, per una definizione continuativa di entrambi gli agenti. Questi ultimi sono da considerare

22 Cfr. V. Sobchack, *Animation and automation, or, the incredible effortfulness of being*, “Screen”, 50, 4, 2009, pp. 375-391; Id., *Love Machines: Spielberg/Kubrick, Artificial Intelligence and Other Oxymorons of Science Fiction Cinema*, in C. Martino, F. Monteleone (a cura di), *Science Fiction*, Bulzoni, Roma 2003, pp. 209-224.

23 C. Breazeal, *op. cit.*; Id., L. Aryananda, *op. cit.*; P. Dumouchel, L. Damiano, *op. cit.*; Richardson K., *Technological Animism: The Uncanny Personhood of Humanoid Machines*, in K. Swancutt, M. Mazard (eds.), *Animism beyond the Soul: Ontology, Reflexivity, and the Making of Anthropological Knowledge*, Berghahn Books, New York-London 2019, pp. 110-128.

24 P. Dumouchel, L. Damiano, *op. cit.*, p. 127.

25 Ivi, p. 128.

26 Sembra riproporsi l'animismo di Epstein e, in direzione più tecnologica, quello offerto da Richardson, che intravede nella cultura giapponese un'equiparazione tra agente umano e non umano che si propone anche nella progettazione di umanoidi. Cfr. K. Richardson, *op. cit.*, 2019.

27 P. Dumouchel, L. Damiano, *op. cit.*, p. 138.

a tutti gli effetti gli elementi di un dispositivo (ecosistemico, ecomediale, human-machine) che si modifica costantemente in base agli input vicendevoli e ai suoi campi di applicazione.

Conclusione

In questo articolo ho introdotto l'ipotesi che il robot possa essere considerato alla stregua di un dispositivo mediale. In particolare, partendo dalla teoria del dispositivo cinematografico e tenendo in trasparenza la teorizzazione di Foucault, ho provato a individuare tre tipi di dispositivi robotici, anche rifacendomi alla tripartizione teorica fornita da Eugeni. Per sintetizzare il mio ragionamento, mi servo dei protagonisti della serie TV russa *Meglio di noi* (*Better Than Us*, 2019-) come esempio narrativo a cui far seguire una breve comparazione con la realtà. Nella fiction, la cui ambientazione rimanda al consueto futuro prossimo, i robot sono perfettamente inseriti nel contesto che li circonda e sono divisi in una sorta di piramide sociale. Al livello più basso, ci sono degli umanoidi che eseguono pedestremente gli ordini degli uomini e che svolgono i lavori più pesanti, in una lontana riproposizione degli automi descritti da Čapek nella sua opera *R.U.R.* (1920). Privi di ogni forma di cognizione e di intenzionalità, essi corrispondono più o meno al mio primo tipo di robot-*dispositif*: si tratta di macchine che servono per fare qualche cosa, ma che non esercitano alcuna presa emotiva sull'uomo, proprio come potrebbe essere un comune aspirapolvere-robot domestico. Al livello intermedio, la fiction presenta degli androidi che svolgono alcune mansioni "sociali": sono caregiver, assistenti professionali e innovative sexy-dolls. Queste macchine corrispondono al secondo tipo di *dispositif* che ho individuato e che posso definire anche *assemblage*, poiché costituiscono con l'agente umano una relazione organizzata che consente a quest'ultimo o di avere delle abilità potenziate (una sorta di estensione e di incremento cognitivo), o, comunque, di relazionarsi con delle macchine in grado di simulare delle sensazioni. Al livello più alto appartiene Arisa, l'androide protagonista della serie. Si tratta di un avanzatissimo prototipo di robot senziente, dotato di una forte singolarità tecnologica e che tuttavia, nel corso della vicenda, si inserisce perfettamente in uno di quegli «anelli affettivi» di cui ho accennato sopra: il robot tende così ad acquisire conoscenze, abilità e a vivere esperienze, "sentendole" come gli uomini con cui si relaziona, anche nel tentativo che questo processo sia vicendevole. Questo corrisponde al terzo tipo di *dispositif* robotico che ho introdotto, quello epistemologico, che nella realtà è ancora piuttosto lontano dall'essere tale, sebbene una recente ricerca della Columbia University²⁸ abbia iniziato a supporre una possibile teoria della mente robotica, confermando che la strada per una relazione veramente empatica tra umani e non-umani sia ormai stata imboccata e sia sempre più vicino a manifestarsi.

28 B. Chen, C. Vondrick, H. Lipson, *Visual behavior modelling for robotic theory of mind*, "Scientific Reports", 11, 424, 2021.