

CRISE DO SUJEITO – PERSISTÊNCIA DA PERSONAGEM?

O ATOR DIALOGANDO COM A MÁQUINA: NOVOS CONFLITOS

Saulo Popov Zambiasi (UNISUL)

A utilização da computação, tecnologias de informação e comunicação (TIC), robótica e inteligência artificial, tanto no mundo físico/real como nos mundos virtuais, tem se tornado rotineira. Esses recursos já se encontram tão ligados à sociedade atual que a sua falta poderia gerar uma crise econômica/social mundial. As pessoas têm se utilizado desses elementos em suas atividades comuns do dia a dia para o trabalho e entretenimento, nas fábricas, nos escritórios, nas casas ou em dispositivos móveis pessoais. Por sua vez, as artes performáticas, teatro, dança e outras vertentes artísticas também têm se utilizado dessas novas tecnologias como dispositivos de grande potencialidade para enriquecer os sentidos do público. Para Amaral (2007, p.38), “importante é repensar sobre a essência desta nossa arte e não desperdiçarmos as oportunidades que nos abrem. É preciso nos achegarmos ao novo com perspectivas novas, sabendo distinguir entre o pragmático e os nossos compromissos enquanto artistas”. Gama (2007), afirma que:

Hoje, já temos nos espetáculos de dança, mais comumente, corpos vivos interagindo com imagens, humanas ou não. Softwares são criados para isso. Esses recursos colocam o ator polivalente, diante de novos desafios. [...] Vemos espetáculos que têm como objeto seu próprio processo de criação, deixando à mostra a colaboração de todos os envolvidos na parte criativa. O ator, então, deve se relacionar diferentemente com seus novos parceiros. Deve responder às necessidades que a nova cena lhe exige. Poderíamos estar na iminência de ver um novo ator? Um super ator como queria Meyerhold? O ator pós-dramático? (GAMA, 2011).

A utilização de tecnologias insurgentes pelas artes não visam apenas servir para o enriquecimento da cena, mas também como forma experimentar, testar e dialogar sobre os diversos temas sociais, éticos, morais, políticos, etc. que isso pode envolver.

Com o advento dos atuais avanços dessas tecnologias e, inclusive, relativo barateamento dos produtos eletrônicos, tem se sido possível a utilização de recursos mais elaborados nas artes. Já é possível a utilização de robôs em espetáculos teatrais de forma mais ativa, participando não apenas como elementos secundários, mas como também personagens centrais da cena, interagindo com atores humanos, recitando poemas, dialogando, tal como no espetáculo "RUR, O Nascimento do Robô" de Leonel Moura, nos espetáculos "*Sayonara*", "*Hataraku Watashi*" e "*La Métamorphose de Kafka au Japon*" de Oriza Hirata e Hiroshi Ishiguro, entre outros. Para Abraão (2007), apesar de que muito já se foi discutido sobre a utilização dessas novas tecnologias nas artes, ainda há muito a se experimentar e dialogar.

Enquanto se por um lado tem-se disponível um novo recurso no enriquecimento da cena, por outro tem-se um o debate em relação ao papel do ator-pessoa neste contexto. Para ator humano há o desafio de tentar adaptar seu conhecimento e seu processo de criação à esse novo cenário. De certa forma, para o ator, um robô é um objeto em cena, mas também é um elemento que pode se movimentar e interagir. Diante disso, este artigo dialoga com a percepção do ator-pessoa frente a este novo cenário, como ele vê o personagem interpretado por uma artificialidade e como ele vê seu próprio papel nessa nova frente.

Para que um robô em cena tenha um comportamento interessante e com foco no texto, segundo Zamboni (2014, p.43), é interessante que seus movimentos não sejam apenas como os movimentos automáticos encontrados nos robôs de fábricas. Para ela:

O comportamento dos robôs pode ocorrer de tal maneira que eles são percebidos como agentes de ações intencionais. Por outro lado, eles podem desempenhar ações mecânicas, e não se comportarem como seres animados. Quando o comportamento dos robôs ocorre de forma maquinal, como os movimentos automáticos de robôs industriais, que são unicamente funcionais, é o deslocamento de sua funcionalidade para outros contextos que torna seu comportamento performático. (ZAMBONI, 2013, p.43).

Entretanto, se tal comportamento automático for intencional e possui uma contextualização na cena, segundo Demers (2010, apud ZAMBONI, 2013), este tem o potencial de ser percebido como tendo ação orgânica e fluida. Ele questiona se os robôs estariam no mesmo patamar de outros objetos inanimados quando no caso de estarem participando da cena com grande uma grande complexidade de movimentação e com expressiva complementação da cena.

As pesquisas e resultados práticos na robótica têm evoluído de forma bastante expressiva nos últimos anos em relação à complexidade do comportamento e nas ações dos robôs. A exemplo disso, pode-se citar o Robô humanoide Thespian da *Engineered Arts Limited*. O robô pode passar para um público um conteúdo criado pelo conjunto de roteiro falado, sons, vídeo, movimentação corporal. Ele pode cantar, interpretar personagens, declamar poesias por meio de um conteúdo configurado para cada tipo de apresentação (ROBOTHESPIAN, 2015).

No Brasil, o artista português Leonel Moura montou em agosto de 2010 um espetáculo em que robôs participavam como personagens principais do espetáculo. O espetáculo foi baseado na peça de teatro de Karen Capek chamada “R.U.R.” (*Rossum’s Universal Robots*) de 1920. Moura elaborou uma releitura da história, em sua peça intitulada “RUR, O Nascimento do Robô” em que, segundo ele, pela primeira vez “os robôs representam a si mesmo, contracenando com atores humanos”. Também foi dado aos robôs Babá, Primus e Helena um papel mais ativo, se movimentando a todo o tempo pelo palco e interagindo com os atores humanos (MOURA 2010), (2011), (PIRES, 2011).

Os robôs possuíam uma Inteligência Artificial desenvolvida pelo engenheiro Paulo Alvito que selecionava algumas falas, previamente gravada por atores, para serem ditas por eles durante o espetáculo. Eles também eram programados com “pacote de ações” que podiam ser escolhidas para serem executadas durante o espetáculo, assim, ordens poderiam ser dadas a distância para executar determinadas rotinas. A movimentação era controlada por uma forma de GPS de palco, par que eles não esbarrassem com os atores e suas marcações durante a execução do espetáculo (PIRES, 2011).

Em relação ao processo de criação do espetáculo, o ator Marcos Azevedo que interpretou o cientista Lúcio (apud PIRES, 2011) declarou: “no primeiro dia eu não conseguia chegar na cena em que eu conversaria com o robô porque eu não sabia exatamente como eu reagiria”. Leonel Moura complementou que quando os robôs começaram a interagir, os atores ficaram perdidos, mas que depois acabaram se acostumando.

Pode-se perceber que, em um primeiro momento, houve um impacto para o ator. Os robôs haviam sido criados para a contracenar com os atores e ao robô foi dado uma forma de comportamento que o ator precisava se ajustar para que o espetáculo pudesse funcionar.

Dessa forma, parte do processo para contracenar com esses robôs era conhecer o que eles podiam fazer e como eles se comportavam.

Apesar dos robôs terem um conjunto de falas previamente gravadas, era a Inteligência Artificial deles que escolhia o que falar. Isso acabava por acarretar a necessidade de algumas vezes improvisar o que fazer. Nesse sentido, o ator Beto Matos (apud PIRES, 2011) citou que “se o robô fala em um momento errado, cabe ao ator resolver a questão porque no fundo e, por enquanto, ainda somos nós que estamos no controle”. A atriz Sandra Miyazawa complementou: “Às vezes estamos no meio de uma fala intensa e o robô vem com uma gracinha”.

No espetáculo de Leonel Moura, pode-se observar que os robôs já trazem uma possibilidade da mudança da cena por parte deles. Isso é possível pela programação da Inteligência Artificial dos robôs que, apesar de ser composta por falas previamente gravadas, ainda permitia algumas pequenas mudanças na linha sequencial do roteiro. Ainda assim, neste espetáculo havia a necessidade de se seguir um roteiro, permanecendo aos atores o controle disso e da possibilidade de uma pessoa fazer escolha de ações executadas pelos robôs remotamente.

Beto Matos (apud PIRES, 2011) ainda fala que “o principal no teatro não é a possibilidade do erro, mas como o transformamos em algo inusitado. Se eu gaguejo para um robô, a reação dele é a mesma sempre, ele não improvisa”. Entretanto, isso não deve ser levado como geral, pois cabe às características presentes nos robôs criados para este espetáculo em questão. Já existem robôs, a exemplo do robô humanoide NAO da Aldebaran Robotics, que é equipado com câmeras, microfones, alto-falantes e diversos sensores, permitindo reconhecimento de face, voz e uma certa percepção de emoções (ALDEBARAN, 2015). Esses robôs possuem a possibilidade de agir por si e escolher seu comportamento conforme uma interação diferenciada com uma pessoa ou mesmo outro robô, podendo ter comportamentos roteirizados ou mesmo uma simulação de improvisação.

Ainda existe uma questão muito pessoal de como cada pessoa percebe o robô da qual está interagindo ou contracenando. A atriz Sandra (apud PIRES, 2011) brinca com isso: “quando eu estou tensa ou nervosa e falo com meus colegas para me tratarem com cuidado, eles implicam! Os robôs são mais sensíveis”. Por fim, Pires (2011) diz que ao questionar os atores sobre o espetáculo e a interação com os robôs, eles afirmaram que ainda preferiam lidar com humanos do que robôs.

No Japão, o dramaturgo Oriza Hirata da *Seinendan Theater Company* em conjunto com o diretor do Laboratório de Robótica Inteligente da Universidade de Osaka, Dr. Hiroshi Ishiguro, criaram um projeto atrelando robótica e teatro. O primeiro espetáculo, chamado *Hataraku Watashi* (Eu trabalhador), de 2008, é composto por dois atores humanos (Hiroshi Ota e Minako Inoue) que interpretam um casal (Yuji e Ikue) tentando lidar com a perda do filho. O casal atua com um casal de robôs (Takeo e Momoko) que são empregados do casal e também lidam com a situação em que Takeo perdeu a motivação para o trabalho. Para o espetáculo foram utilizados dois robôs do modelo Robovie R3S da Mitsubishi Heavy (HAMAKER, 2013). O roteiro traz a tona algumas questões:

um robô tem a capacidade emocional para animar e ser animado? E como ele pode ter falta de vontade de trabalhar e viver quando ele está expressamente programado para isso? Assim como as máquinas, também os seres humanos são feitos para trabalhar. Então o que acontece com a psique quando a capacidade física ou emocional para viver e trabalhar vai embora? (HAMAKER, 2013, tradução nossa).

O processo de montagem das cenas do espetáculo se deu pela criação e alteração das marcações dos atores robôs, intervalos de falas e movimentação durante todo o processo, o que gerou grande dificuldade inicial para todos os envolvidos. Contudo, depois de tudo programado, os robôs seguiam a risca o roteiro (TANAKA, 2010).

Ishiguro (apud KALANSUZUKI, 2013, tradução nossa) afirma que a “ideia inicial do projeto *Robot Theatre* era trabalharmos com robôs mais parecidos com os robôs clássicos, mas então eu criei a androide e pedi para Hirata fazer um espetáculo usando a androide”. Com esse novo elemento em mãos, foi montado um segundo espetáculo da dupla, o *Sayonara*. Neste, a atriz Bryerly Long interpretou uma jovem mulher com uma doença terminal e que contracenou com um robô humanoide chamada Geminoid F, com voz de Minako Inoue. O espetáculo explorou o conceito sobre vida e morte dos humanos e também dos robôs (HAMAKER, 2013).

Para Ishiguro (apud KALANSUZUKI, 2013),

o Android Theatre começou com a ideia de se usar robôs no teatro, mas também há o caminho para se aprender a criar robôs mais parecidos com humanos. A psicologia e a ciência cognitiva oferecem muitas ideias sobre o comportamento humano, mas essas são apenas observações gerais, e não nos dizem como os robôs deveriam se comportar em muitas circunstâncias específicas, como por exemplo quando comer. Eu acredito que o tipo de pessoa que melhor observa e entende o comportamento humano são os atores e os diretores de teatro. [...] Nós cientistas da robótica, adquirimos conhecimento sobre como fazer robôs parecerem mais humanos operando-os e adaptando seu comportamento para várias circunstâncias (ISHIGURO apud KALANSUZUKI, 2013, tradução nossa).

A atriz Bryerly Long (apud KALANSUZUKI, 2013), em entrevista, contou sobre suas dificuldades em se atuar com o robô:

quando eu estou trabalhando com o robô, eu tento temporizar tudo o que falo para o androide, também meus movimentos para refletir os movimentos do robô, de uma forma eu me torno mais robótica, pois eu não me movimento muito espontaneamente. Todos os meus movimentos são muito controlados. [...] Não há muita naturalidade e não é algo que representa muito a realidade (LONG apud KALANSUZUKI, 2013, tradução nossa).

Em entrevista, Ishiguro (apud KALANSUZUKI, 2013, tradução nossa) comentou: “Nós queremos desconstruir os estereótipos sobre teatro e mostrar que as vezes os robôs podem ser mais expressivos que humanos”.

A dupla Hirata e Ishiguro montaram mais tarde um outro espetáculo chamado “*La Métamorphose de Kafka au Japon: un robot au lieu d’un insecte*” (A Metamorfose versão Androide). A peça estreou em Outubro de 2014 em Osaka, no Japão, e depois fez uma turnê pela Europa, começando pela França, no Festival de Outono da Normandia, no mês de novembro do mesmo ano. A obra foi encenada com um robô metálico, alto e esquelético e quatro atores franceses (F5, 2014), incluindo a atriz francesa Irene Jacob que elogiou a atuação do robô: “Tem algo bastante teatral e às vezes ele pode sorrir um pouco ou até mesmo rir. É um pouco como uma máscara branca, como.... dizemos em francês ‘*Masque Blanc*’, no teatro” (CHILTON, 2014).

Entretanto, ainda pode-se perceber o conflito do personagem humano ao interagir com a máquina. Segundo Irene Jacob: “Algumas vezes você sente que talvez... Oh! isto é talvez mais que um robô, e algumas vezes você pensa: não, isso é definitivamente um robô. Mas também esse tipo de equilíbrio é interessante. (AFP, 2014a. Tradução nossa). Ela ainda expõe sobre seu processo de interação com a máquina:

A interação que você tem com o robô é através de um cronograma muito preciso. Há um espaço que você pode agir, mas ele pode reagir, e esse espaço é muito limitado. Se ele é muito lento para responder a sua pergunta por causa da precisão dele, então fica claro que é uma máquina.... (AFP, 2014b, Tradução nossa).

Para o processo de montagem dos espetáculos, foi necessário uma boa interação e sincronia entre o dramaturgo Hirata e o roboticista Ishiguro. Cada etapa do processo necessitou de abordagens bastante específicas, circundando entre o que o robô podia fazer e o que poderiam fazer com isso no espetáculo. Era de interesse deles que, por meio do comportamento dos robôs e do encaminhamento da peça, o público pudesse ser comovido com a cena. Oriza Hirata retrata que:

Quando você vê um robô em algo como uma exibição, você pode dizer que as pessoas não se comovem com ele. Eu quero criar uma situação em que o robô pode comover um público, e é por isso que viemos com a ideia desse projeto. Nós trabalhamos de diversas formas diferentes, algumas vezes o professor Ishiguro dizia o que o robô podia fazer e podíamos fazer qualquer coisa com aquilo, e então eu tirava minha inspiração disso. Outras vezes eu perguntava: o robô pode fazer isso? Assim, não tínhamos uma abordagem sistemática, mas lidávamos com as coisas baseadas em caso a caso. (AFP, 2014a, Tradução nossa).

Entre alguns depoimentos do público, citados por Hamaker (2013), foi percebido um certo espanto por parte de algumas pessoas. Uma pessoa, em relação a Geminóide G, no espetáculo *Sayonara*, declarou: “Oh meu Deus, isso é tão assustador!”. Contudo, também teve quem se afeiçoou com as formas robóticas dos robôs Takeo e Momoko no espetáculo *Watarashi Hataraku*: “Isso me lembrou de quando eu assistia Os Jetsons na minha infância” relatou um expectador. E, inclusive, teve até o relato de uma pessoa que falou: “A atriz que interpreta o robô estava realmente boa”. Segundo Hamaker (2013), ela pode não ter lido o programa da peça ou talvez ela tenha achado a Geminoid G convincente demais para ser um robô.

A intenção do projeto “*Robot Theatre*”, segundo Tanaka (apud OSAKA BRAND CENTER, 2009) é que diminuir o constrangimento das pessoas ao lidar com robôs “quebrar essa barreira” e expandir as possibilidades da cena teatral. Por outro lado, existe a possibilidade de potenciais oportunidades de negócios, de vendê-los como produto.

Concluindo, pode-se notar que nesses três espetáculos de Hirata e Ishiguro ainda se tem uma marcação temporal bastante precisa de falas e movimentação. Analisando isso em um cunho mais técnico, constata-se que não há exatamente uma interação entre os robôs e os atores, mas uma atuação do ator adaptada ao cronograma de textos e movimentação dos atores-robôs. Os robôs seguem seu roteiro programado, e ao ator cabe saber trabalhar com isso. Em tempo, no espetáculo RUR de Leonel Moura, apesar de haver uma certa maleabilidade no que os robôs dizem, eles ainda podem ser controlados por alguém pelos “pacotes de ações” e ainda seguem o roteiro do espetáculo.

Isso condiz com a forma de seguir um roteiro sequencial de uma peça de teatro, mas por outro lado, não há um jogo de cena bilateral. A responsabilidade disso fica com o ator humano. A falta dessa forma responsiva entre ambas as partes pode ser uma problemática para o ator que se utiliza da improvisação para o enriquecimento da cena, ou mesmo, pode travancar o processo criativo do desenvolvimento da montagem do espetáculo. Nesse âmbito, o requisito da responsividade, ou seja, de um ator-robô poder perceber as “deixas” dos atores e então tomar sua parte do roteiro para agir e/ou responder aos atores, daria uma maior liberdade no trabalho dos atores, permitindo assim um jogo de cena bilateral.

Por fim, a utilização dos robôs em espetáculos teatrais ainda se encontra em seus primeiros passos. A cada dia surgem novidades da tecnologia envolvendo computação, inteligência artificial, dispositivos eletrônicos e robótica, tanto de protótipos e novos projetos científicos, como de produtos comerciais. Ainda há muito o que ser experimentado, testado, avaliado e discutido, não apenas sobre os robôs, mas também sobre o papel do ser humano nessa conjuntura.

REFERÊNCIAS

- ABRÃO, E.. 2007. **As relações entre arte e tecnologia: a dança híbrida do Cena 11**. Pensar a Prática. v10, n2.
- ALDEBARAN, 2015. **Who is NAO?** Aldebaran Softbank Group. Disponível <<https://www.aldebaran.com>> Acesso 06/2015.
- AMARAL, A.M.. 1997. **Teatro de animação: da teoria à prática**. 3ª edição. Cotia: Ateliê.
- AFP. 2014a. **Robot takes center stage in Kafka's "Metamorphosis"**. AFP News Agency. Disponível <<https://www.youtube.com/watch?v=DllPedBqjjw>>. Acesso 05/2015.
- _____. 2014b. **La Métamorphose Version Androïde de Kafka au Japon**. AFP News Agency. Disponível <<https://www.youtube.com/watch?v=5aTtvsvHNkk>>. Acesso 05/2015.
- CHILTON, M.. 2014. **Kafka's The Metamorphosis, robot style**. Em: The Telegraph. Disponível <<http://www.telegraph.co.uk/culture/theatre/theatre-news/11148151/Kafkas-The-Metamorphosis-robot-style.html>>. Acesso 03/2015.
- F5. 2014. **A Metamorfose, de Kafka, será levada aos palcos com robô no papel principal**. Notícia em Folha de São Paulo. Disponível <<http://folha.com/no1529601>> Acesso 06/2015.
- GAMA, R.N. da. 2007. **As novas tecnologias e o ator pós-dramático**. Revista Polêm!ca. v.19, p.19.
- HAMAKER, S.M.. 2013. **Exploring the Human Side of Robots at Japan Society**. Em JapanCulture-NYC. Disponível <<http://www.japanculture-nyc.com/2013/02/09/exploring-the-human-side-of-robots-at-japan-society>> Acesso 03/2015.
- KALANSUZUKI.. 2013. **Sayonara - Special Interview Hiroshi Ishiguro and Bryerly Isabel Long**. Disponível <<https://www.youtube.com/watch?v=A58s0llbU8w>> Acesso 06/2015.
- MOURA, L. 2010. **RUR – Teatro robótico**. Disponível <http://www.leonelmoura.com/rur_pt.html>. Acesso 03/2015.
- _____, L. 2011. **RUR - Leonel Moura**. Disponível <<https://www.youtube.com/watch?v=aEFN8IUWbqY>>. Acesso 03/2015.
- OSAKA BRAND CENTER, 2009. **Robots: hopes & expectations for robot theater**. em: Osaka Kaleidoscope - Osaka Brand Center. Disponível <<http://www.osaka-brand.jp/en/kaleidoscope/robot/index.html>> Acesso 03/2015.
- PIRES, M.T.. 2011. **Atores contracenam com robôs em peça de teatro**. Revista Veja. Disponível <<http://veja.abril.com.br/noticia/ciencia/robos-atores-assumem-papeis-pela-primeira-vez/>>. Acesso 04/2015.
- ROBOTHESPIAN. **Robo Thespian**. Disponível <<https://www.engineeredarts.co.uk/robothespian>>. Acesso 04/2015.
- TANAKA, N.. 2010. **Can robots be chips off the Bard's block?**. em The Japan Times: Life. Disponível <<http://www.japantimes.co.jp/life/2010/08/15/general/can-robots-be-chips-off-the-bards-block/#.VY8e3HUVikp>> Acesso 04/2013.
- ZAMBONI, J.G.. 2013. **Performance robótica : aspectos expressivos e experimentais em arte e tecnologia**. Dissertação (Programa de Pós-Graduação em Arte) - UnB.