

dans les airs les éléments visuels surimposés sur son image à l'écran. Certains étaient plus doués que les autres. Chacun avait sa propre stratégie d'interaction, inventait en quelques secondes sa propre grammaire gestuelle adaptée à cette situation inédite.

Nous avons passé beaucoup de temps à étudier les premiers balbutiements gestuels de ces visiteurs sur vidéo. Un long chemin était encore nécessaire afin de trouver les bases de ce nouveau langage interactif. De retour à Lausanne, nous avons pris deux décisions : créer une société dont le but serait d'amener sur le marché ce nouveau type d'ordinateurs et repenser entièrement l'interface gestuelle que nous avions mise en place.

Pour transformer Wizkid en un vrai produit, il fallait mettre à plat l'ensemble du design et la conception de la machine. Nous voulions une machine solide capable de fonctionner de manière fiable chez des particuliers pendant plusieurs années. Nous voulions des moteurs qui permettraient un mouvement extrêmement fluide et absolument silencieux. Pour concevoir ces éléments, nous avons décidé de collaborer avec BlueBotics, une entreprise qui travaille – entre autres – sur des robots spatiaux destinés à être déployés sur la planète Mars.

Le design du prototype new-yorkais montrait aussi son manque de maturité technique. Nous nous étions contentés de juxtaposer un écran, un cou robotisé et une unité centrale d'ordinateur. La base aurait pu être ronde au lieu de rectangulaire, l'écran plus petit ou plus grand. L'objet lui-même était donc essentiellement un collage sans unité. Après plusieurs semaines d'exploration, Martino est arrivé avec une autre proposition. La base était devenue verticale pour

