

Szczecin, 30 kwietnia 2025 r.

prof. dr hab. Maciej Witek

Instytut Filozofii i Kognitywistyki, Uniwersytet Szczeciński

ul. Krakowska 71-79, 71-017 Szczecin

tel. 91-444-3286, e-mail: maciej.witek@usz.edu.pl

**Recenzja rozprawy doktorskiej mgr Aleksandry Wasilewskiej
pt. „Perspektywa człowieka w interakcjach z robotami społecznymi.**

**Analiza i pomiar postaw ludzi wobec robotów społecznych”
napisanej pod kierunkiem dra hab. Pawła Łupkowskiego, prof. UAM, Poznań 2025**

Rozprawa mgr Aleksandry Wasilewskiej „Perspektywa człowieka w interakcjach z robotami społecznymi. Analiza i pomiar postaw ludzi wobec robotów społecznych” liczy 410 stron. Składa się ze *Wstępu*, czterech rozdziałów, *Zakończenia*, *Bibliografii*, *Spisu tabel*, *Spisu rysunków* oraz dziesięciu załączników prezentujących wykorzystane przez Autorkę narzędzia i materiały badawcze.

We *Wstępie* Autorka informuje, że celem rozprawy „jest pogłębienie wiedzy na temat postaw, które ludzie przyjmują wobec robotów społecznych” (s. 11). Jednocześnie wyróżnia trzy typy interesujących ją postaw: *afektywne*, które „[odnoszą] się do uczuć i emocji wobec robota lub robotów”, *poznawcze*, które „[obejmują] myśli, przekonania, przypuszczenia, wątpliwości oraz wiedzę na temat robotów”, oraz *behawioralne*, które „[dotyczą] ludzkich zachowań i intencji behawioralnych wobec robotów” (s. 12). Wymienione postawy składają się na wskazaną w tytule pracy perspektywę człowieka w interakcjach z robotami społecznymi. Doktorantka zapowiada, że realizacja celu rozprawy wiąże się z wykonaniem trzech zadań badawczych. Pierwsze z nich polega na przeglądzie dotychczasowych badań dotyczących postaw ludzi wobec robotów, drugie – na analizie językowych przejawów tych postaw na podstawie materiału zgromadzonego przez Autorkę w korpusie COSAR (*Corpus of Speech About Robots*), a trzecie – na ilościowym pomiarze tych postaw za pomocą zmodyfikowanych przez Autorkę zastanych narzędzi psychometrycznych. Zadanie to są realizowane, odpowiednio, w rozdziałach drugim, trzecim i czwartym.

W rozdziale pierwszym, zatytułowanym „Roboty społeczne i postawy wobec nich”, Autorka przedstawia kilka ustaleń terminologicznych. Omawia zastane typologie robotów, a następnie definiuje pojęcia „robot” i „robot społeczny”. Ostatnie z nich charakteryzuje odwołując się do (i) umiejętności robotów społecznych do angażowania się w interakcje

społeczne, zwłaszcza w interakcje z ludźmi, (ii) ich umiejętności komunikowania się z innymi uczestnikami takich interakcji, zwłaszcza z ludźmi, a także (iii) ich autonomii; dodatkowo Doktorantka ogranicza klasę robotów społecznych do robotów (iv) realnie istniejących i (v) ucieleśnionych, wykluczając tym samym z ich grona fikcyjne postacie robotów z utworów z gatunku *science fiction* oraz programy nie posiadające fizycznego „ciała”. Rozdział pierwszy zawiera również wyniki własnego badania Doktorantki na temat rozumienia pojęć „robot” i „robot społeczny” wśród Polaków. Celem tego badania pilotażowego jest nie tyle sformułowanie definicji sprawozdawczych rozważanych terminów, ile rozpoznanie i opisanie „na ile znajome są wskazane pojęcia i na ile intuicje Polaków są zgodne z tym, czym roboty i roboty społeczne faktycznie są” (s. 28).

Ponadto w rozdziale pierwszym mgr Wasilewska charakteryzuje przyjmowane przez ludzi postawy wobec robotów społecznych „jako względnie trwałe tendencje czy dyspozycje do pozytywnego lub negatywnego oceniania robota, emocjonalnego reagowania na robota (przejawiania emocji, uczuć wobec robota), przekonań (myśli, przypuszczeń, wątpliwości czy wiedzy) o naturze i własnościach robota oraz zachowań czy dyspozycji/intencji do zachowań (...) wobec robota.” (ss. 54-55). Postawa afektywna przejawia lub wyraża się w uczuciach i emocjach względem robota lub robotów, postawa poznawcza – w przekonaniach lub innych myślach o robotach, w tym w ocenach robotów, a postawa behawioralna – w zachowaniach i intencjach behawioralnych względem robotów (ss. 46-47). Doktorantka zaznacza, że wymienione przejawy postaw mogą się wyrażać werbalnie lub niewerbalnie, a same postawy mogą mieć różne *kierunki*, tj. być mniej lub bardziej pozytywne, neutralne, bądź mniej lub bardziej negatywne (s. 47); czytamy też, że postawy mogą być jawne lub utajone (s. 47). Doktorantka definiuje też kluczowe dla jednego z jej badań rozróżnienie na postawy społeczne i postawy praktyczne wobec robotów. Różnica między nimi sprowadza się do tego, że postawa społeczna jest „przyjmowana przez człowieka w stosunku do robota(-ów) przed zetknięciem się z jego konkretną reprezentacją”, a postawa praktyczna jest „przyjmowana (...) po zetknięciu się z konkretnym jego przykładem” (s. 49). Innymi słowy, postawa pierwszego rodzaju ma swoje źródło w *społecznie* przekazywanych opiniach i schematach wartościowania robotów, a postawa praktyczna powstaje w wyniku modyfikacji tak rozumianej postawy społecznej przez *indywidualne doświadczenia* z robotami.

Rozdział drugi, zatytułowany „Co wiemy o postawach wobec robotów?”, rozpoczyna się od omówienia metod badawczych stosowanych w obszarze interakcji człowiek–robot (*Human-Robot Interaction*, HRI), ze szczególnym uwzględnieniem pomiaru postaw wobec robotów. Autorka analizuje zarówno metody jakościowe, takie jak obserwacje i wywiady, jak

i ilościowe, obejmujące kwestionariusze i eksperymenty. Nawiązując do wprowadzonego w rozdziale pierwszym rozróżnienia na postawy jawne i niejawne, wyróżnia dwa typy miar (s. 57): miary jawne, takie jak kwestionariusze, wywiady, pytania otwarte i skale, które służą pomiarowi przejawów postaw dostępnych w introspekcji, oraz miary niejawne – takie jak GSR, techniki neuroobrazowania, pomiar czasu reakcji, techniki wykorzystujące torowanie, test utajonych skojarzeń IAT – które dają dostęp do reakcji fizjologicznych. Doktorantka zwraca uwagę na mocne i słabe strony każdej z metod. Następnie przedstawia wyniki dotychczasowych badań empirycznych nad postawami wobec robotów, wskazując na ich zróżnicowanie w zależności od kontekstu użycia robota i cech odbiorców. Zasadniczą część rozdziału stanowi podrozdział 2.3 (ss. 77-136), który zawiera drobiazgowo omówienie wyników dotychczasowych badań nad czynnikami wpływającymi na postawy, w szczególności badań dotyczących uwarunkowań demograficznych (wiek, płeć), cech osobowości (np. otwartości na doświadczenie), przekonań esencjalistycznych i antropocentrycznych, doświadczeń z robotami oraz ekspozycji na utwory z gatunku *science fiction*; autorka zauważa również, że wygląd robotów (np. ich humanoidalność) oraz ich autonomia wpływają na akceptowalność społeczną i praktyczną tych urządzeń. Rozdział kończy się podsumowaniem, w którym wskazane zostają obszary wymagające dalszych, bardziej złożonych badań empirycznych.

Rozdział trzeci, zatytułowany „Korpus mowy o robotach społecznych (Corpus of Speech About Robots)”, poświęcony jest prezentacji oryginalnego, opracowanego przez Autorkę i udostępnionego w publicznym repozytorium korpusu mowy o robotach społecznych (*Corpus of Speech About Robots*, COSAR). COSAR został zbudowany na podstawie 29 365 komentarzy użytkowników platformy YouTube dotyczących szesnastu różnych robotów społecznych, czyli robotów spełniających definicję z rozdziału pierwszego. Mgr Wasielewska opisuje proces selekcji materiałów, kryteria wyboru robotów oparte na wynikach przeglądu z rozdziału drugiego, a także szczegółowo przedstawia procedurę oznaczania (anotacji) komentarzy według przygotowanego zestawu tagów (tagsetu). Korpus pozwala na analizę naturalnych przejawów postaw wobec robotów, które, w porównaniu z danymi uzyskanymi metodami laboratoryjnymi i kwestionariuszowymi omówionymi w rozdziale drugim, mają wysoki stopień ekologicznej trafności. Przedstawiając wyniki swojego badania korpusowego, Autorka opisuje strukturę postaw, emocjonalne nacechowanie języka oraz psychologiczne i behawioralne cechy przypisywane robotom przez komentujących. Istotne miejsce zajmuje analiza wyróżnionych w korpusie odniesień do dzieł *science fiction*, które okazują się istotnym kontekstem dla rozumienia postaw wobec robotów. Rozdział kończy dyskusja na temat ograniczeń użycia danych z Internetu oraz możliwych kierunków dalszych analiz korpusowych.

W rozdziale czwartym, zatytułowanym „Społeczne i praktyczne postawy wobec robotów”, Autorka przedstawia projekt, przebieg i wyniki własnego badania eksperymentalnego mającego na celu przetestowanie empirycznej adekwatności wprowadzonego w rozdziale pierwszym rozróżnienia między społecznymi a praktycznymi postawami wobec robotów. Na potrzeby badania zaadaptowała na język polski trzy skale: *General Attitudes Towards Robots Scale* (GAToRS), *Human-Robot Interaction Evaluation Scale* (HRIES) i *Science Fiction Hobbyism Scale* (SFHS), przeprowadzając ich walidację na próbie 203 osób. Bodźcami użytymi w badaniu były filmy przedstawiające roboty Atlas i Aibo, które w wyniku analizy korpusu COSAR zostały rozpoznane jako roboty wywołujące, odpowiednio, pozytywne i negatywne postawy. Badanie główne z udziałem 318 uczestników miało trzy etapy. Etap pierwszy polegał na przeprowadzeniu pretestu, którego celem było zmierzenie przejawów postawy społecznej. Etap drugi, który następował po dwóch tygodniach od pretestu, obejmował ekspozycję na bodziec filmowy i następujący po niej posttest. Etap trzeci, przeprowadzony po 4 tygodniach od ekspozycji na bodziec filmowy, miał charakter retestu sprawdzającego trwałość ewentualnych przejawów postawy praktycznej badanej w etapie drugim. Autorka zakładała, że ekspozycja na robota wzbudzającego pozytywne lub negatywne postawy wpłynie na praktyczne postawy wobec robotów. Wyniki wykazały jednak brak istotnych zmian ogólnych postaw, choć różnice w odbiorze konkretnych robotów (Aibo *versus* Atlas) zostały zaobserwowane. Zidentyfikowano także zmienne wpływające na postawy, takie jak przekonania o wyjątkowości natury ludzkiej, antropocentryzm, kontakt z fantastyką naukową czy miejsce zamieszkania. Autorka omawia możliwe przyczyny braku potwierdzenia hipotezy oraz wskazuje potrzebę dalszych badań nad naturą postaw wobec technologii.

W *Zakończeniu* Doktorantka przedstawia zwięzłe podsumowanie wyników rozprawy, czyli rezultaty realizacji trzech zadań badawczych wskazanych we *Wstępie*.

Recenzowana rozprawa stanowi interesujące, interdyscyplinarne studium dotyczące postaw ludzi wobec robotów społecznych. Autorka podejmuje temat ważny i aktualny – zarówno z perspektywy nauk społecznych, jak i praktyki projektowania nowych technologii. Rozprawa mgr Aleksandry Wasielewskiej lokuje się na pograniczu psychologii społecznej, badań nad komunikacją, kognitywistyki i *human-robot interaction* (HRI), a także korzysta z metod lingwistyki korpusowej, co świadczy o szerokich horyzontach badawczych Autorki.

Na uznanie zasługuje struktura rozprawy, pozwalająca nie tylko na realizację trzech zadań badawczych wskazanych we *Wstępie*, ale również na przedstawienie ich jako elementów spójnego projektu badawczego. Konstruując korpus COSAR – tworząc zastosowany w nim zestaw tagów i selekcionując źródła danych – Autorka korzysta z wyników przeprowadzonego

wcześniej przeglądu zastanych badań nad postawami wobec robotów społecznych. Podobnie rzecz się przedstawia w wypadku projektu badania dotyczącego postaw społecznej i praktycznej: decyzja Autorki o wykorzystaniu bodźców prezentujących robota Aibo i bodźców prezentujących robota Atlas jako, odpowiednio, pozytywne i negatywne warunki badania jest zasadna w świetle rezultatów wcześniejszego badania korpusowego.

Na szczególne wyróżnienie zasługuje opracowanie i analiza korpusu COSAR. Wykorzystanie danych języka naturalnego, rzadko spotykane w badaniach HRI, wzbogaca dziedzinę o nową metodologiczną perspektywę, pozwalającą na uchwycenie spontanicznych postaw wyrażanych poza kontrolą laboratoryjną. Projekt ten wymagał nie tylko stworzenia i zaimplementowania procedury anotacji, ale także opracowania tagsetu i jego empirycznej walidacji, co zostało wykonane z dużą starannością.

Kolejnym ważnym osiągnięciem mgr Wasilewskiej jest zaprojektowanie i przeprowadzenie rozbudowanego badania eksperymentalnego ($N = 318$), prowadzonego w schemacie pretest–posttest–retest. Mimo że zakładana w literaturze różnica między postawami społeczną i praktyczną nie została empirycznie potwierdzona we wspomnianym badaniu, Autorka nie ignoruje tego faktu. Przeciwnie, analizuje możliwe przyczyny braku efektu i wskazuje na ograniczenia zastosowanej operacjonalizacji oraz potencjalne kierunki dalszych badań. Tego rodzaju refleksyjna postawa badawcza świadczy o dojrzałości i rzetelności naukowej. Warto także podkreślić wysoki poziom metodologiczny adaptacji na język polski trzech skal psychometrycznych: GAToRS, HRIES, SFHS. Proces ten został przeprowadzony w sposób zgodny ze standardami psychometrii, obejmując tłumaczenie, walidację, analizę czynnikową i ocenę trafności.

Podsumowując, wysoko oceniam zarówno zawartość merytoryczną, jak i metodologiczny aspekt rozprawy doktorskiej mgr Wasilewskiej. Uważam, że praca ta stanowi istotny wkład w badania nad postawami ludzi wobec robotów społecznych: dostarcza szeregu nowych danych oraz wypracowuje nowe narzędzia badawcze. Lektura niektórych fragmentów recenzowanej rozprawy pozostawia jednak pewien niedosyt i daje podstawy do sformułowania kilku uwag krytycznych, o których więcej niżej. Należy jednak od razu zaznaczyć, że nie przesłaniają one wartości pracy, a jedynie wskazują możliwe kierunki jej udoskonalenia.

(1) Zacznijmy od oceny sformułowania celu rozprawy, który Doktorantka określa jako „pogłębienie wiedzy na temat postaw, które ludzie przyjmują wobec robotów społecznych” (s. 11). Moje zastrzeżenie budzi zastosowanie w tym kontekście słowa „pogłębienie”, które sugeruje nie tylko opis różnorodności badanych zjawisk, ale przede wszystkim próbę ich wyjaśnienia przez wskazania leżących u ich podstaw mechanizmów. W metodologii badań

naukowych taka wertykalna metaforyka występuje pod postacią fraz „głębia eksplanacyjna”, „prawa głębszego poziomu”, czy „głębokie przyczyny zjawisk”. Tymczasem rozprawa doktorska mgr Wasilewskiej, choć ukazuje wewnętrzne zróżnicowanie dziedziny zjawisk określanych jako postawy ludzi wobec robotów społecznych, nie oferuje zbyt wielu prób teoretycznie ugruntowanego wyjaśnienia przyczyn tej różnorodności i opisanie mechanizmów leżących u podstaw badanych zjawisk. Podsumowując, biorąc pod uwagę treść recenzowanej rozprawy, jej cel lepiej byłoby określić jako *poszerzenie*, a nie *pogłębienie* wiedzy na temat postaw ludzi wobec robotów społecznych.

Nie twierdzę, że recenzowana rozprawa nie realizuje swojego celu. Wprost przeciwnie: jej treść zgadza się z tym, co zapowiada druga część jej tytułu, czyli oferuje analizę i pomiar postaw ludzi wobec robotów społecznych. Moje zastrzeżenie dotyczy jedynie zastosowania frazy „pogłębienie wiedzy” do sformułowania celu rozprawy, która to fraza niepotrzebnie tworzy u czytelnika określone oczekiwania. Dodajmy, że oczekiwania te są wzmocnione przez inne fragmenty *Wstępu*. W tej części pracy Autorka zaznacza, że badania nad robotami społecznymi mogą przynieść nie tylko korzyści praktyczne – tj. szereg wskazówek dotyczących tego, jak projektować nowe modele rozważanych urządzeń – ale również poznawcze. Mogą mianowicie przynieść „lepsze zrozumienie motywacji i przebiegu interakcji człowiek-robot, [dostarczyć] teoretycznych podstaw do wyjaśnienia zmiany zachowań w tych interakcjach, [zidentyfikować] przyczyny pewnych ludzkich uprzedzeń oraz [wzbogacić wiedzę] na temat ludzkiego systemu poznania społecznego, w tym [zbadać] uniwersalność ludzkich procesów poznawczych i ich rozszerzenia na podmioty inne niż ludzkie”, a także „informować nas o elastyczności systemu społeczno-poznawczego człowieka.” (s. 12) Zdaniem Doktorantki, „[b]adania prowadzone w ramach [Jej] rozprawy doktorskiej lokują się (...) w szerszym kontekście (...) psychologicznych badań dotyczących postaw w ogóle” (tamże). Innymi słowy, studia nad postawą człowieka wobec robotów społecznych mogą rzucić nowe światło na mechanizmy poznania społecznego i ich uwarunkowania. Ten zasygnalizowany we *Wstępie* wątek (zob. również podobne odniesienie do elastyczności systemu poznawczo-społecznego w rozdziale pierwszym, s. 51) nie znajduje jednak rozwinięcia w dalszej części pracy.

Należy w tym momencie dodać, że rozpoznając pewne prawidłowości czy schematy w zebranych przez siebie danych, Doktorantka dość często rozważa ich możliwe wyjaśnienia odwołujące się np. do wieku, osobowości, płci, pochodzenia lub specyficznych doświadczeń osób, od których te dane pochodzą, a także do innych możliwych czynników, które mogły mieć wpływ na sytuację badawczą. Wyjaśnienia te mają jednak charakter dość spekulatywny i nie są osadzone w kontekście bardziej podstawowych teorii dotyczących ludzkich postaw

w interakcjach społecznych.

Wydaje się, że w swoich badaniach Doktorantka zmierza nie tyle do ujęcia i wyjaśnienia zgromadzonych przez siebie danych w ramach aparatury pojęciowej wybranej teorii podstawowej – czyli do pogłębienia wiedzy o postawach wobec robotów społecznych – ile do ustalenia ogólnych prawidłowości rządzących swoście badaną sferą zjawisk. Być może dlatego podsumowując wyniki swoich badań korpusowych pisze: „celem korpusu było uchwycenie postaw wobec robotów społecznych w ogóle. Okazało się jednak, że postawy te są zróżnicowane i nie tworzą prostych zależności” (s. 217).

(2) Wskazany wyżej brak odniesień do zastanych modeli teoretycznych postaw jest szczególnie widoczny w tych częściach pracy, w których Doktorantka projektuje swoje badania. Na przykład konstruując strukturę tagsetu dla korpusu COSAR, Autorka bierze pod uwagę przede wszystkim kluczowe terminy stosowane w narzędziach testowych – kwestionariuszach i skalach – omawianych w rozdziale drugim. Zabieg ten jest zrozumiały i zasadny: celem projektowanego badania korpusowego jest zebranie danych o wysokim stopniu ekologicznej trafności, a następnie porównanie ich z danymi uzyskanymi w sytuacjach laboratoryjnych oraz danymi zebranymi za pomocą metod kwestionariuszowych. Szkoda jednak, że Doktorantka nie podjęła próby uzasadnienia takiego a nie innego wyboru tagów za pomocą aparatów pojęciowych zastanych teorii – psychologicznych, kognitywistycznych i filozoficznych – dotyczących postaw w interakcjach społecznych.

Moim zdaniem w konstrukcji systemu tagów zabrakło wyraźnej perspektywy teoretycznej, która uzupełniłaby przyjęty przez Doktorantkę punkt widzenia uwarunkowany zastanymi kwestionariuszami, skalami i innymi narzędziami pomiarowymi. Wydaje mi się, że taka perspektywa zapobiegłaby powstaniu w omawianym tagsecie niektórych rozwiązań, które sprawiają wrażenie niekonsekwentnych lub wieloznacznych; „sprawiają wrażenie”, ponieważ wspomniane niekonsekwencje i wieloznaczności mogą być powierzchowna, tj. występować wyłącznie na poziomie leksykalnym, a nie pojęciowym.

Rozważmy na przykład tagi w kategorii PERSONALITY. Odnoszą się one do przypisywanych robotom atrybutów, które odpowiadają oznaczeniom SAFETY, INTELLIGENCE, UTILITY itp. Wyjątek stanowi oznaczenie TRUST. Wzięty dosłownie, ten tag odnosi się do postawy człowieka wobec robota. Być może lepiej byłoby zastąpić go oznaczeniem TRUSTWORTHY, które odnosi się do cechy robota. (Na marginesie: zaufanie jako postawa jest przedmiotem wielu prac z zakresu epistemologii i filozofii społecznej.) Nieco inny problem pojawia się w wypadku interpretacji oznaczeń YES i NO występujących w strukturze tagów głównych BEHAVIORAL oraz COGNITIVE. Omawiając strukturę

pierwszego z nich, Autorka pisze, że YES oznacza „występowanie danej intencji czy zachowania”, a NO – „brak takiej chęci/zachowania” (s. 167). Wydaje się jednak, że NO oznacza nie tyle brak intencji pewnego zachowania, np. intencji użycia robota społecznego, ile odpowiednią kontrintencję lub intencję przeciwną w sensie stosowanym przez Katarzynę Paprzycką i innych teoretyków działania, tj. intencję, by *nie* używać robota społecznego. Ogólnie rzecz ujmując, tag NO może oznaczać albo brak przejawu pewnej postawy, albo przejaw odpowiedniej postawy przeciwnej. Wydaje się, że Autorka ma na myśli drugą z wymienionych opcji, choć niektóre fragmenty rozprawy mogą sugerować pierwszą. Podobna wątpliwość powstaje w wypadku oznaczeń YES i NO występujących w strukturze tagu głównego COGNITIVE. Zdaniem Autorki, tag NO pojawiający się w takim kontekście oznacza sytuację, w której „dana cecha nie została przypisana robotowi w komentarzu/fragmencie komentarza” (s. 166). Wydaje się jednak, że fraza „nie została przypisana” sugeruje w rozważanym wypadku przypisanie cechy przeciwnej, np. stwierdzenie „nie została przypisana cecha poczucia humoru” należy rozumieć jako „została przypisana cecha braku poczucia humoru”.

(3) Omawiając perspektywę człowieka w interakcjach z robotami społecznymi, Doktorantka stosuje czasem terminy, które funkcjonują w kontekstach potocznych i teoretycznych, przy czym nie jest jasne, czy ma na myśli ich sens potoczny, czy techniczny, tj. uwarunkowany określoną teorią. Na przykład w rozdziale pierwszym Autorka omawia definicję robota społecznego przedstawioną przez Bartnecka i Forlizzi (2004), w której kluczową rolę odgrywa odniesienie do zdolności robotów społecznych do interakcji i komunikacji z ludźmi (dodajmy, że definicja terminu „robot społeczny” zaproponowana w rozdziale pierwszym również odnosi się do tych zdolności). Doktorantka pisze, że „[k]omunikacja ta może zachodzić w sposób kooperatywny, jak i niekooperatywny. Bycie społecznym wiąże się ze zrozumieniem, a w niektórych przypadkach naśladowaniem działań człowieka oraz otaczającego go społeczeństwa i kultury, które kształtują wartości, normy i standardy społeczne.” (s. 26) Jak w tym kontekście należy rozumieć komunikację, w szczególności komunikację kooperatywną i komunikację niekooperatywną? Odniesienie do różnicy między tymi dwoma typami komunikacji sugeruje, że roboty społeczne mogą mieć cele działania, które w warunkach kooperacji są zbieżne z celami człowieka, a w sytuacjach strategicznych – rozbieżne z nimi. Dalej: na czym miałyby polegać zrozumienie przez robota „działań człowieka oraz otaczającego go społeczeństwa i kultury”? Czy wymaga ono reprezentowania celu działania i środków, za pomocą których człowiek chce go osiągnąć? Podsumowując, w tym i podobnych fragmentach rozprawy przejawia się dość wyraźnie

tendencja do traktowania robotów społecznych jak ludzkich uczestników interakcji, tj. jak agentów wyposażonych w zdolności do rozpoznawania, formowania i współdzielenia celów działania. Czy jest to zabieg świadomy i uzasadniony względami teoretycznymi?

(4) Kluczową rolę w rozważaniach Autorki – w szczególności w zaproponowanym przez Nią przeglądzie dotychczasowych badań nad postawami wobec robotów społecznych, a także w autorskich projektach przeprowadzonych przez Nią badań i omówieniu ich wyników – odgrywa rozróżnienie na postawy pozytywne i negatywne. Przypomnijmy, że zostaje ono wprowadzone w rozdziale pierwszym: na s. 47 Autorka stwierdza, że opisywane przez Nią postawy – najprawdopodobniej ma na myśli trzy wyróżnione przez siebie komponenty *poznawczy*, *afektywny* i *behawioralny* – różnią się kierunkiem i siłą, przy czym pierwszy parametr określa za pomocą terminów „pozytywny”, „neutralny” i „negatywny”. Mgr Wasilewska zdaje się zakładać, że terminy te mają z grubsza to samo znaczenie niezależnie od tego, czy stosujemy je do mówienia o postawach afektywnych, poznawczych, czy behawioralnych. Tymczasem wiele wskazuje na to, że założenie to jest trudne do utrzymania, a terminy „postawa pozytywna” i „postawa negatywna” mają różne kryteria stosowalności w zależności od tego, o jakich komponentach ogólnej postawy człowieka wobec robotów aktualnie się mówi.

Przedstawiona wyżej uwaga krytyczna miałaby niewielką wagę, gdyby rozróżnienie na postawy pozytywne i negatywne odgrywało marginalną rolę w rozważaniach Autorki. Tymczasem jego rola jest kluczowa. Doktorantka posługuje się odniesieniem do pozytywnego lub negatywnego charakteru postaw w wielu kontekstach, formułując za pomocą wskazanych terminów hipotezy ogólne, porównania, zestawiania i predykcje. Na przykład na s. 137 pisze o przewadze „pozytywnych postaw wobec robotów (...) we wszystkich trzech komponentach postaw”. Stosowanie dystynkcji na postawy pozytywne i negatywne do komponentów afektywnego, poznawczego i behawioralnego pozwala też na mówienie o spójności lub niespójności całkowitej postawy wobec pewnego robota. Na przykład na s. 46 mowa o niespójności postawy, która polega na jednoczesnym przejawianiu *pozytywnej* postawy poznawczej i *negatywnej* postawy afektywnej względem tego samego robota. Czy pozytywny charakter postawy afektywnej polega na tym samym, co pozytywny charakter postawy poznawczej? Kiedy możemy mówić o spójności między oceniającymi aspektami obu wymienionych komponentów postawy?

Frazy „postawy pozytywne” i „postawy negatywne” występują w sformułowaniu wniosków płynących z analiz i przeglądów przedstawionych w rozdziale drugim. Odgrywają też istotną rolę w opisie struktury tagsetu omówionego w rozdziale trzecim – zwłaszcza

struktury tagów AFFECTIVE i BEHAVIORAL – oraz w omówieniu wyników badań korpusowych, w tym wniosków dotyczących wpływu ekspozycji na utwory z gatunku *science fiction* na postawy ludzi wobec robotów. Wskazane frazy odgrywają równie kluczową rolę w projekcie badania opisanego w rozdziale czwartym, w którym wyróżnia się dwa warunki: pozytywny i negatywny. Celem samego badania jest natomiast pomiar tego, jak konfrontacja z egzemplarzami konkretnych robotów społecznych wpływa na pozytywny lub negatywny charakter postaw wobec tego typu maszyn, czyli na *kierunek* tych postaw w sensie określonym w rozdziale pierwszym.

Rozważmy, jak terminy „pozytywna” i „negatywna” stosują się do postaw afektywnych, behawioralnych i poznawczych. Wiele wskazuje na to, że w każdym z tych trzech zastosowań nabierają one innych sensów, co stawia pod znakiem zapytania trafność niektórych porównań i rozważań dotyczących spójności ogólnych postaw wobec robotów.

Stosunkowo łatwo ustalić sens, w jaki opozycja „pozytywna-negatywna” stosuje się do postaw afektywnych. Jak podaje Doktorantka, te ostatnie mierzy się za pomocą podskali Likeability skali Godspeed, a także Robot Anxiety Scale (s. 74). Przejawami postaw afektywnych są emocje, które żywi się wobec konkretnego robota społecznego, pewnego typu robotów lub robotów społecznych w ogóle. Tymczasem emocje dzieli się tradycyjnie na pozytywne i negatywne. Podział ten znajduje swoje odzwierciedlenie w strukturze tagu głównego AFFECTIVE, w ramach którego wyróżnia się trzy atrybuty: POSITIVE, NEUTRAL i NEGATIVE (s. 159). Podsumowując, mówiąc o pozytywnych i negatywnych postawach afektywnych wykorzystujemy znaną dystynkcję na emocje pozytywne i negatywne.

Zauważmy, że w porównaniu z tagami COGNITIVE i BEHAVIORAL, zasadnicze atrybuty tagu AFFECTIVE – czyli POSITIVE i NEGATIVE – nie zawierają w swojej strukturze oznaczeń YES i NO, co sugeruje, że w wypadku oznaczania przejawów postaw poznawczych i behawioralnych tagi YES i NO służą wyróżnieniu postaw pozytywnych i negatywnych.

Powyższa sugestia wydaje się trafna w wypadku postaw behawioralnych. Na s. 195 Doktorantka pisze, że postawy tego typu przejawiają się *chęcią* posiadania robota oraz *chęcią* interakcji z robotem. Przejawy te są oznaczane tagiem YES. Ponadto na s. 153 Autorka zaznacza, że „z postawami behawioralnymi często pokrywają się miary akceptacji (...) robotów”. Podsumowując, postawy behawioralne oznaczone za pomocą tagu YES są pozytywne w tym sensie, że przejawiają się *chęcią* posiadania robota, używania robota lub wejścia w interakcję z robotem. Analogicznie, postawy behawioralne oznaczone tagiem NO są negatywne i oznaczają intencję, by nie używać robota, intencję, by nie posiadać robota, lub

intencję, by nie wchodzić z robotem w interakcję (zob. uwagi o kontrintencjach w punkcie (2) wyżej).

Na marginesie zauważmy, że w Załączniku E na s. 355 Doktorantka wyjaśnia, że przejawem postawy behawioralnej jest „opis zachowania lub intencji behawioralnej (zamiaru negatywnego albo pozytywnego działania) w kierunku robota czy robotów”. Nie bardzo wiadomo, jak rozumieć zamiar negatywnego lub pozytywnego działania w stosunku do robota, skoro tagi POSSESSING, USING i INTERACTING służą oznaczeniu postaw behawioralnych związanych z chęcią, odpowiednio, posiadania robota, używania robota i wchodzenia z robotem w interakcję.

Również postawy poznawcze wobec robotów są określane przez Doktorantkę jako pozytywne lub negatywne. Okazuje się jednak, że ustalenie kryteriów stosowania tych kategorii w tym kontekście nie jest tak proste, jak w wypadku postaw afektywnych i behawioralnych. Co więcej, wiele wskazuje na to, że nie do wszystkich postaw poznawczych stosują się określenia „pozytywne” i „negatywne”. Rozważmy obie kwestie.

Przypomnijmy, że „postawa poznawcza obejmuje myśli, przekonania, przypuszczenia, wątpliwości oraz wiedzę na temat robotów” (s. 12); innymi słowy, komponent poznawczy odnosi się do „naszych myśli i przekonań dotyczących obiektu postawy” (s. 44) Warto jednak zauważyć, że komponent poznawczy w rozumieniu Autorki nie jest jednorodny, co ma pewne znaczenie dla sensu, w jaki o postawach poznawczych można mówić, że są pozytywne lub negatywne. Komponent ten obejmuje „względnie trwałe tendencje i dyspozycje do pozytywnego lub negatywnego oceniania robota” oraz do formowania „przekonań (myśli, przypuszczeń, wątpliwości czy wiedzy) o naturze i własności robota” (ss. 54-55). Innymi słowy, mamy do czynienia z dwoma typami postaw poznawczych lub z dwoma rodzajami przejawów tych postaw: poznawczymi ocenami robotów, czyli osądami w sensie *evaluative judgements*, oraz innymi, nieoceniającymi myślami na temat robotów: przekonaniami, przypuszczeniami, wątpliwościami i innymi stanami poznawczymi (s. 153)

Na czym polega *pozytywna* postawa poznawcza wobec robota (zob. odniesienia do takiej postawy na s. 46, ss. 74-75, s. 106 i s. 177)? W jaki sposób się przejawia? Na s. 161 Autorka wyróżnia w poznawczym komponencie postaw „oceny dotyczące wyglądu robotów; ich cech charakteru; zdolności i zachowań”. Nie wiadomo, jak rozumieć termin „ocena” występujący w tej charakterystyce: czy odnosi się on do czynności lub postawy wartościowania pewnych cech robota jako w ten czy inny sposób dobrych lub złych, czy też do poznawczej oceny, czy robot tę cechę posiada (ewentualnie oceny prawdopodobieństwa, że robot tę cechę posiada). W pierwszym wypadku, pozytywnych charakter postawy poznawczej polega na tym,

że myśl stanowiąca jej treść zawiera pojęcie oceniające; w drugim wypadku różnica między pozytywną i negatywną postawą poznawczą polega na tym, że ta pierwsza przypisuje robotowi pewien atrybut, a druga odmawia mu tego atrybutu; w tym wypadku pozytywna postawa poznawcza zasługuje na oznaczenie tagiem YES, a negatywna – oznaczenie tagiem NO.

Wydaje się, że pisząc o pozytywnej bądź negatywnej postawie poznawczej wobec robota, Autorka ma na myśli pierwszą z wyżej wskazanych interpretacji: rozważana postawa jest pozytywna, jeśli jej treść zawiera pojęcie pozytywnie wartościujące, a negatywna – gdy zawiera pojęcie negatywnie wartościujące. Wchodzące w grę pojęcia są w większości wypadków *opisowo grube*, czyli są tzw. *descriptively thick evaluative concepts*. Mowa o pojęciach wyrażanych przez takie terminy, jak „pracowity” i „leniwy”, „użyteczny” i „zbędny”, czy też „towarzyski” i „gburowaty”; choć każde z nich ma dość wyraźne opisowe warunki stosowalności, ich użycie zawsze wiąże się z oceną – pozytywną lub negatywną – obiektu, który za ich pomocą się opisuje. Inne pojęcia wartościujące są wyrażane za pomocą tzw. terminów podwójnego charakteru (*dual character terms*) lub za pomocą tzw. aspektowych terminów wartościujących (*respect relative evaluative terms*). Przykładami wyrażen pierwszego typu są słowa „inteligentny” i „dyplomata”: w zależności od kontekstu ich wypowiedzenia, mogą one służyć wyłącznie celom opisowym lub dodatkowo wyrażać pewną pozytywną ocenę. Przykładami wyrażen drugiego typu są z kolei frazy „dobry mówca” i „dobry pomocnik”, z których każda określa inny sposób bycia dobrym. Podsumowując, wydaje się, że wyłącznie te postawy poznawcze, w których treściach występują wyżej scharakteryzowane pojęcia wartościujące, mogą być opisywane jako pozytywne lub negatywne.

Nie wiem, czy Doktorantka ma na myśli taką interpretację pozytywnego bądź negatywnego charakteru postaw poznawczych. Recenzowana rozprawa nie podaje wyraźnej definicji terminów „pozytywna postawa poznawcza” i „negatywna postawa poznawcza”. Zawiera jednak sporo przykładów zastosowań tych fraz do opisu postaw, których treści faktycznie zawierają pojęcia oceniające. Rozważmy kilka z nich.

Na s. 103 Autorka wskazuje, że Chien i in. (2019), jako przejaw pozytywnej postawy poznawczej wobec robotów przekonanie, że „roboty nie będą miały złego wpływu na życie codzienne oraz że można im ufać”. Dalej mowa o przypisywaniu robotom „pozytywnych cech osobowości” (s. 105). Frazy „nie ma złego wpływu na”, „godny zaufania” i „pozytywne cechy osobowości” wyrażają pojęcia łączące treść opisową z oceną. Na s. 118 Autorka rozważa postawę poznawczą przejawiającą się w myśleniu o robocie jako użytecznym; w tym wypadku termin „użyteczny” jest opisowo grubym terminem wartościującym (*descriptively thick evaluative term*), a więc rozważana myśl jest oceniająca. Na s. 128 Autorka wymienia takie

przejawy pozytywnej postawy poznawczej wobec robota, jak określanie jego wyglądu za pomocą terminów „uroczy”, „przyjazny” i „godny zaufania”, które również są opisowo grube. Pozytywna postawa poznawcza wobec robota Pepper przejawia się tym, że jest on „kojarzony (...) jako towarzyski i dostępny” (s. 184); terminy „towarzyski” i „dostępny” są opisowo grube. Na ss. 187-188 Doktorantka określa jako pozytywne dwa atrybuty osobowości – inteligencja i użyteczność – najczęściej przypisywane w ramach postawy poznawczej: „inteligentny” jest terminem podwójnego charakteru, a „użyteczny” – terminem opisowo grubym. Na ss. 210-211 mowa o użyciu opisowo grubych słów „uroczy” i „słodki” jako przejawach pozytywnej poznawczej postawy wobec robotów Aibo, Nao, Vector, Cozmo i Paro. Na s. 223 mowa o pozytywnej ocenie robota przez osoby starsze jako „towarzysza i asystenta”; wymienione słowa są terminami podwójnego charakteru. Na s. 224 ponownie przedstawia się pozytywną postawę poznawczą jako postrzeganie robota „jako uroczego (*cute*)”. Podobnie na ss. 234-235 pojawia się wypowiedź „Piesek jest bardzo uroczy, ma ładne uszka i wygląda na zadbanego” jako przykład przejawu pozytywnej postawy poznawczej wobec robota; wypowiedź ta zawiera terminy oceniające „uroczy” i „zadbany” (*thick terms*) oraz „ładne uszka” (*respect-relative evaluative term*). Pozostałe przykłady wypowiedzi wyrażających pozytywne lub negatywne postawy poznawcze zawierają takie terminy oceniające, jak „świetna alternatywa”, „niezdarny”, „naiwny”, „bezużyteczny”.

Lektura niektórych fragmentów rozprawy nasuwa pytanie, czy kwestia pozytywnego lub negatywnego charakteru oceniających postaw poznawczych jest w ogóle istotna. Na przykład w dyskusji na temat pytania 1c) „Czego najczęściej dotyczą wypowiedzi ludzi reprezentujące poznawcze komponenty postaw (osobowości robotów, ich zachowania, wyglądu czy umiejętności)?” (ss. 186-194) praktycznie nie pojawia się kwestia pozytywnego lub negatywnego charakteru tych postaw. Wyjątek stanowi dyskusja na ss. 189-190 dotycząca określeń „słodki” i „uroczy”, których użycie stanowi, zdaniem Doktorantki, przejaw postawy poznawczej dotyczącej wyglądu robotów; roboty, których wygląd określano w ten sposób, są jednocześnie przedmiotem pozytywnych postaw behawioralnych polegających na chęci posiadania robota (ss. 194-196). Również w przedstawionej w Załączniku E dyskusji tagów stosowanych do oznaczania postaw poznawczych (ss. 346-355) Doktorantka nie odwołuje się do przykładów pozytywnych postaw omawianego typu. Warto jednak zaznaczyć, że wiele terminów, za pomocą których Autorka charakteryzuje poszczególne tagi kategorii COGNITIVE, ma charakter oceniający, np. „niezawodność, solidność, rzetelność” (s. 347), „bycie godnym zaufania” (s. 347), „inteligencja, mądrość, kompetencja” (s. 348), czy „bycie bezpiecznym” i „bycie niebezpiecznym dla innych” (s. 348).

Na s. 169 Doktorantka wprowadza atrybut TYPE dla określenia odniesienia do fikcyjnych postaci robotów z utworów z gatunku *science fiction* i określa trzy wartości, które ten atrybut może przyjąć: odniesienie pozytywne, odniesienie negatywne i odniesienie neutralne. Nie określa jednak, jak te typy odniesień mogą się przejawiać. Dyskusja wyników uzyskanych dla tego atrybutu na ss. 197-198 również nie podaje przykładów. Dopiero w Załączniku E na ss. 357-8 znajdujemy przykłady pozytywnych i negatywnych odniesień do postaci z utworów gatunku *science fiction*: „It reminds me of WALLE and that is a good thinkg” i „It is as terrifying as the Terminator”.

Podsumowując, wiele wskazuje na to, że terminy „pozytywna” i „negatywna” nabierają innych znaczeń i mają inne kryteria stosowalności zależnie od tego, czy służą do mówienia o postawach afektywnych, behawioralnych czy poznawczych. Tymczasem w niektórych miejscach swojej rozprawy Doktorantka zdaje się zakładać, że rozważane kategorie mają stabilne, niezależne od kontekstu znaczenia. Na przykład na s. 234 Doktorantka zakłada, że „wynik w skali Osobliwości możemy opisać jako negatywną postawę wobec robota, natomiast wynik w podskali Antropomorfizmu jako pozytywną postawę wobec robota” (mowa o podskalach HRIES-PL). Porównując te wyniki z ustaleniami badania jakościowego, Doktorantka zakłada, że terminy „pozytywne” i „negatywne”, którymi posłużyła się do interpretacji wyników pomiarów uzyskanych dzięki wspomnianym podskalom HRIES-PL, mają to samo znaczenie, co przymiotniki „pozytywne” i „negatywne” pojawiające się w pytaniach badania jakościowego. Zauważmy też, że omawiana w tym samym fragmencie rozprawy podskala Podmiotowości zawiera takie przymiotniki, jak „racjonalny”, „intencjonalny” i „inteligentny” (s. 234), które są wartościujące, choć ich nacechowanie może zależeć od kontekstu i przedmiotu, który za ich pomocą się opisuje. Tak czy owak, na ss. 234-235 Doktorantka klasyfikuje jako przejawy pozytywnej postawy wobec robotów odpowiedzi wyrażające (a) pozytywne emocje w stosunku do robota, (b) pozytywne postawy poznawcze w stosunku do robota oraz (c) chęć posiadania lub użycie robota albo wejścia z nim w interakcję, a także (d) pozytywne opinie wyrażone w odpowiedziach na pytania nieobligatoryjne. Jednorodność tak skonstruowanej kategorii nie jest jednak oczywista. (Na marginesie: mężczyzna, który nie lubi inteligentnych kobiet, może pochwalić swoją znajomą mówiąc, że jest inteligentna – czyli wyrazić swoją pozytywną postawę poznawczą – choć sformułowaniu tej wypowiedzi mogą towarzyszyć negatywne emocje. Nie widzę w tej sytuacji niespójności, a jedynie dwa różne sensy przypisywane dystynkcji wyrażanej za pomocą terminów „pozytywne” i „negatywne”.)

Podsumowując, nie bardzo wiadomo, co zyskujemy formułując za pomocą omawianych

kategorii pytanie badawcze „W jakim kierunku zachodzą zmiany postaw u badanych (np. po obejrzeniu filmu postawy mogą być bardziej negatywne lub pozytywne)?” (s. 236; jest to trzecie pytanie do rozstrzygnięcia w badaniu właściwym dotyczącym postaw społecznych i praktycznych). Różne zmiany mogą zachodzić w ramach różnych składowych postawy wobec robotów. Każdą z tych zmian można prześledzić i opisać za pomocą skonstruowanych przez Autorkę narzędzi. Co zyskujemy dzięki postawieniu pytania o uśredniony charakter postawy jako takiej?

Przejdźmy do oceny formalnego aspektu recenzowanej rozprawy. Praca ma czytelną strukturę umożliwiającą realizację jej celu, o czym była już wyżej mowa. Jest napisana bardzo dobrą polszczyzną. Wysoko oceniam też redakcyjną stronę rozprawy. Znalazłem w niej co prawda nieco błędów językowych, anglicyzmów i usterek redakcyjnych, których przykłady wskazuję niżej. Jest ich jednak niewiele i nie zakłócają one lektury.

Wspomniane usterki językowe i redakcyjne: zbędne „się” we frazie „Potrafią one się rozpoznawać siebie” (s. 25); jedno zbędne „jest” we frazie „jest jest cel” (s. 26); powinno być „to mieszkańcy małych miast” zamiast „to mieszkań małych miast” (s. 29); zamiast konstrukcji „nie tyle ..., co raczej” (s. 32) powinna być konstrukcja „nie tyle ..., ile raczej”; użycie liczby mnogiej rzeczownika „życie” w konstrukcji „część badanych nie wydaje się gotowa na wprowadzenie tego typu robotów do ich żyć” (s. 33) jest anglicyzmem; ponadto często pojawiającym się w pracy anglicyzmem jest użycie czasownika „być” w konstrukcji „okazało się być”, np. na s. 33 powinno być „okazały się zgodne” zamiast „okazały się być zgodne”; brakuje „w” we frazie „funkcjonujemy coraz bardziej rozwiniętym robotycznym ekosystemie”; powinno być „do” zamiast „od” we frazie „Daleko jest więc tym przykładom od robotów” (s. 54); zbędny przecinek po „w tymże badaniu” (s. 93), podobnie zbędne przecinki we frazach „Również w tym badaniu, Amerykanie” (s. 88) oraz „W przeprowadzonym przez nich badaniu,” (s. 108); brak zamknięcia nawiasu po „Craenen i in. 2018” (s. 94); powinien być przecinek pomiędzy „nie jednego” i „a wielu robotów” (s. 144) – konstrukcja „nie jednego, a wielu” służy wskazaniu kontrastu; powinno być „pozwala” zamiast „pozwana” (s. 144); po frazie „tę klasę robotów” (s. 144) powinna być kropka; zbędne „na” we frazie „pozwala na dostosować się do” (s. 145); dwukrotne wystąpienie frazy „na potrzeby” na początku zdania (s. 146); powinien być przecinek po słowie „najczęstsze” (s. 153), które kończy wtrącenie – podobnie w wielu innych wypadkach, gdy Autorka posługuje się wtrąceniami; powinno być TRUST zamiast TURST (s. 155); powinno być „zalecałabym” zamiast „zalecałbym” (s. 175); lepiej „uporządkowanie” niż „organizowanie wyników w tej kolejności” (s. 180) – „organizowanie” w tym kontekście jest kalką z języka angielskiego; niedopasowanie

gramatyczne we frazie „z powodu opisanego, jego zwierzęcy wygląd” (s. 181); sformułowanie „nie wpada w dolinę niesamowitności” (s. 184) jest zbyt potoczne; powtórzenie terminu „robotów” we frazie „dla wszystkich 16 robotów społecznych robotów” (s. 207); brakuje kropki przed „było to szczególnie istotne” (s. 219); ponadto fraza ta zaczyna nowe zdanie, więc powinna zaczynać się wielką literą; niedopasowanie gramatyczne we frazie „postrzegały je jako bezpieczniejsze niż osoby z studiujący psychologię” (s. 223); niedopasowanie gramatyczne we frazie „związków postaw wobec w innymi czynnikami” (s. 228); powinno być „jeden z bardziej” zamiast „jeden a bardziej” (s. 230); zbędne jedno „czy” we frazie „czy odpowiednio czy bodzić” (s. 232); zbędne pierwsze „o” we frazie „byli o informowaniu o tym” (s. 236); zbędne jedno „ma” we frazie „ma na co dzień ma” (s. 240); „zaraportuję” (s. 242) jest anglicyzmem – lepiej użyć „zrelacjonuję”, „przedstawię”, „zaprezentuję” itp.; powinno być „za pomocą” zamiast „zapomocą” (s. 245).

Na podstawie analizy przedłożonej rozprawy doktorskiej pt. „Perspektywa człowieka w interakcjach z robotami społecznymi. Analiza i pomiar postaw ludzi wobec robotów społecznych” stwierdzam, że spełnia ona wymagania określone w art. 187 ustawy z dnia 20 lipca 2018 r. *Prawo o szkolnictwie wyższym i nauce* (Dz.U. z 2023 r. poz. 742, z późn. zm.). W szczególności recenzowana rozprawa prezentuje oryginalne rozwiązanie problemu naukowego, świadczy o ogólnej wiedzy teoretycznej Autorki w dyscyplinie *nauki o komunikacji społecznej i mediach*, a także stanowi dowód Jej umiejętności samodzielnego prowadzenia pracy naukowej. W związku z powyższym wnoszę o dopuszczenie mgr Aleksandry Wasilewskiej do dalszych etapów przewodu doktorskiego i nadanie Jej stopnia doktora w dziedzinie *nauki społeczne* w dyscyplinie *nauki o komunikacji społecznej i mediach*.

Marek Witecz