

Cours Magistral Perception et Action dans les APSA

Aurore MEUGNOT - MCF

aurore.meugnot@universite-paris-saclay.fr

RAPPEL CM1 Introduction: ≠ APSA...

Comment l'être humain **perçoit** et **agit** dans le contexte des **APSA** ?

Perspective de la psychologie expérimentale



2 'visions': approches

'cognitive' et 'écologique'

• Ponctuellement, éclairage des neurosciences

RAPPEL CNI'S duction: Un peu d'histoire...

Les théories cognitives vs. écologiques :

Des connaissances stockées

on mámaira dáclanchant

Les actions sont les

≠ types d'APSA : une question d'habiletés motrices...

...quels types d'habiletés motrices pourraient être mieux expliquer par l'une ou l'autre approche ?

estimer et choisir les actions possibles.



disponible et exploitable permettant une perception



Présentation de l'enseignement

Plan du cours : Perception et Action dans les APSA

- Introduction (CM1):
 - Différents types d'APSA : une question d'habiletés motrices
 - Différentes approches théoriques : un peu d'histoire

Partie 1 – Perception et Action dans les APSAs :

- Rappel neurophysiologique : de la sensation à la perception (CM2)
- L'approche cognitive (CM3&4)
- L'approche écologique (CM5&6)

Partie 2 – Action et Cognition :

- Attention et APSA (CM7)
- Mémoire et APSA (CM8)
- Emotions et APSA (CM9)



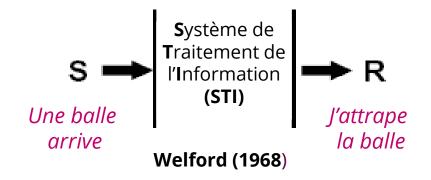
- CM 3 & 4 -

Perception et Action dans les APSA : L'approche cognitive

Aurore MEUGNOT

RAPPEL CNI duction: Un peu d'histoire...

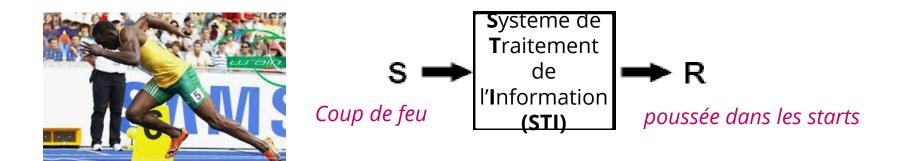
- Le cognitivisme : l'entrée dans la boîte noire
 - ☼ Etudier la boite noire ou système cognitif

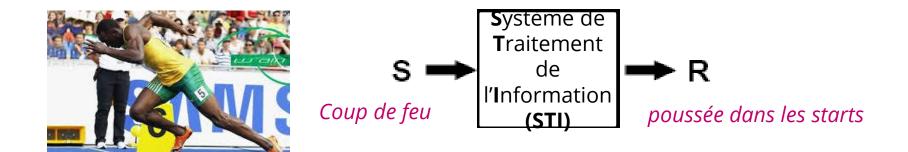


✓ Etude des grandes fonctions mentales de l'être humain : la perception, l'action, la mémoire, le raisonnement, le langage, l'apprentissage...

Plan

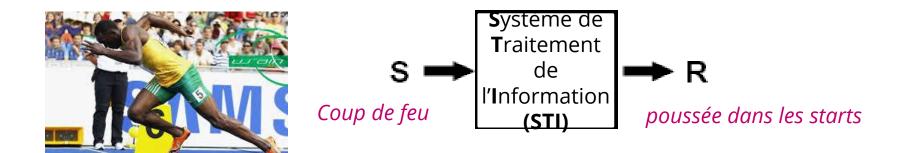
- Les théories du traitement de l'information (CM3)
 - Chronométrie mentale et Temps de réaction (TR)
 - Le modèle de Schmidt (1982)
- La théorie des modèles internes (CM4)
 - 'Représentation sensorimotrice'
 - 'Connaissances'
 - Contrôle de l'action et 'Modèles internes'





• Les actions sont organisées **centralement** (en neurosciences on parlera de SNC = cerveau + ME) qui déclenche, pilote et corrige l'action.

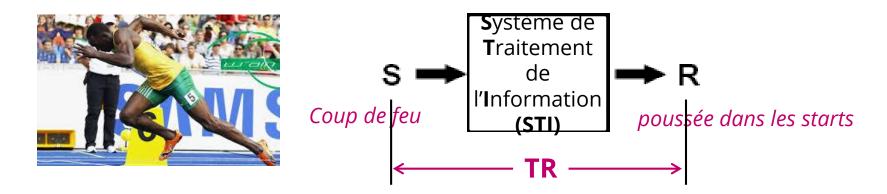
⇒ 'boîte noire' (ou STI).



• Les actions sont organisées **centralement** (en neurosciences on parlera de SNC = cerveau + ME) qui déclenche, pilote et corrige l'action.

 \Rightarrow 'boîte noire' (ou STI).

• L'enjeu pour les cognitivistes est de comprendre les processus cognitifs (ou opérations mentales) qui se déroulent à l'intérieur de la boîte noire.

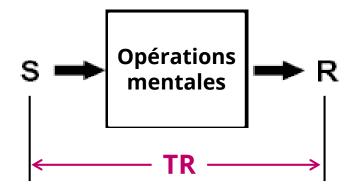


• Les actions sont organisées **centralement** (en neurosciences on parlera de SNC = cerveau + ME) qui déclenche, pilote et corrige l'action.

⇒ 'boîte noire' (ou STI).

- L'enjeu pour les cognitivistes est de comprendre les processus cognitifs (ou opérations mentales) qui se déroulent à l'intérieur de la boîte noire.
- La chronométrie mentale : une méthode de mesure de la durée des opérations mentales du STI avec comme principal indice = le TR!

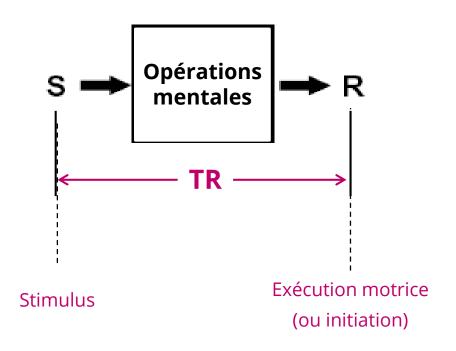
Chronométrie mentale et Temps de Réaction (TR)



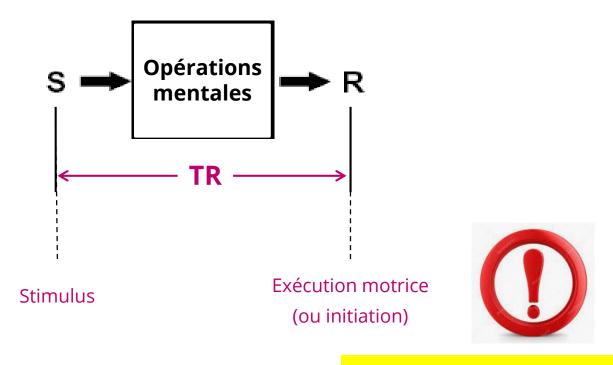
Temps de Réaction (TR) =

Délai entre l'apparition d'un signal et le début de la réponse (motrice)... qui correspond au temps mis pour réaliser l'ensemble des opérations mentales liées à la perception, au choix et à l'élaboration de l'action.

Chronométrie mentale et Temps de Réaction (TR)

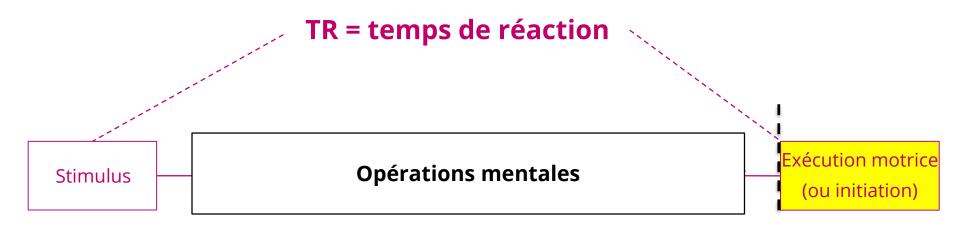


Chronométrie mentale et Temps de Réaction (TR)



On dit aussi : Temps de Réponse!

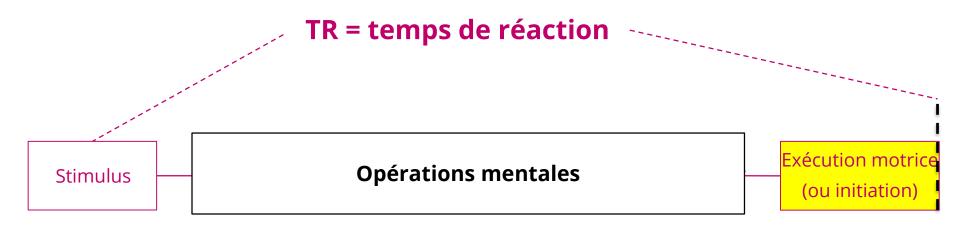
Chronométrie mentale et Temps de Réaction (TR)



=> Début du mouvement = initiation

Chronométrie mentale et Temps de Réaction (TR)

Temps de réponse

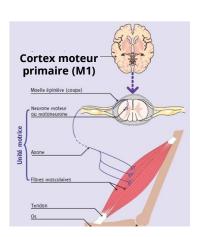


=> FIN du mouvement = exécution!

Chronométrie mentale et Temps de Réaction (TR)

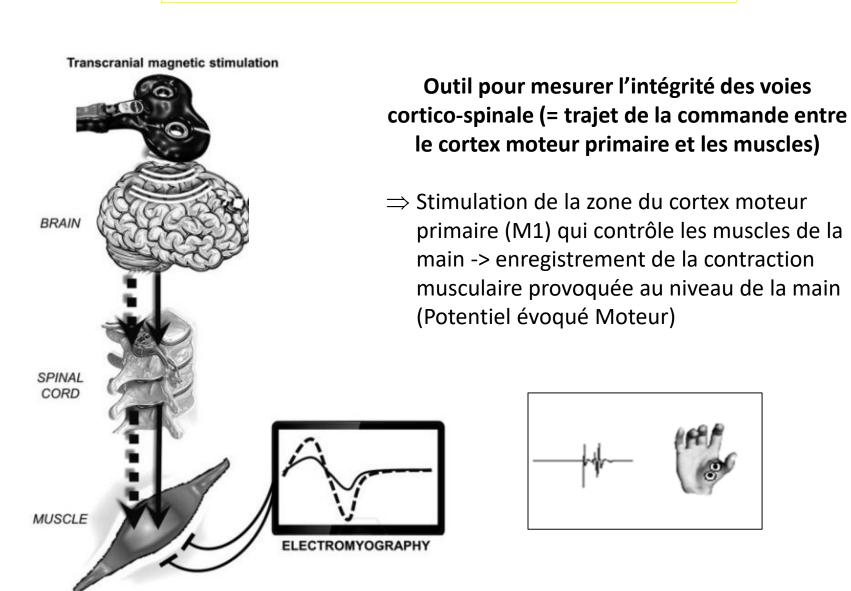






Exécution motrice: trajet du message nerveux (cerveau à muscles) + mise en action des effecteurs

Stimulation magnétique transcranienne:



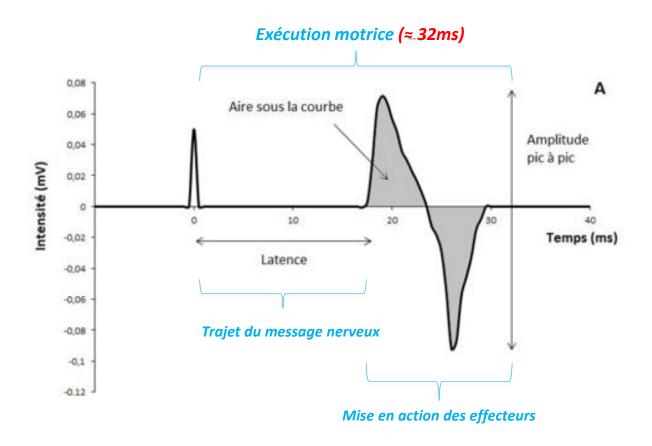
Stimulation magnétique transcranienne :

0,08 A Aire sous la courbe 0.06 Amplitude 0.04 pic à pic Intensité (mV) 0,02 10 Temps (ms) -0,02 Latence -0.04-0,06 -0,08 -0.12

⇒ Variables mesurées :

- amplitude de la réponse du muscle = niveau d'excitabilité de la voie cortico-motrice
- latence de la réponse = vitesse de conduction de la commande motrice

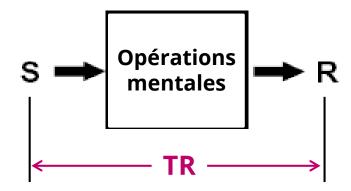
Stimulation magnétique transcranienne :



⇒ Variables mesurées :

- amplitude de la réponse du muscle = niveau d'excitabilité de la voie cortico-motrice
- latence de la réponse = vitesse de conduction de la commande motrice

Chronométrie mentale: La méthode soustractive



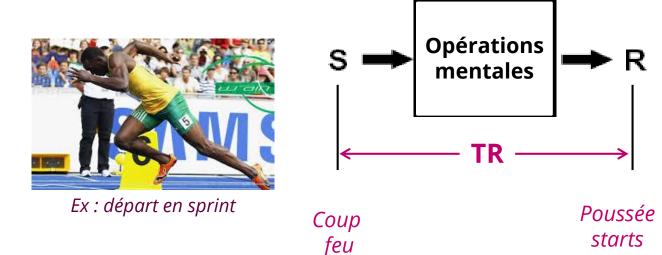


F.C. Donders

La méthode soustractive (Donders, 1868) :

Mesurer la durée des opérations mentales élémentaires

Chronométrie mentale: La méthode soustractive



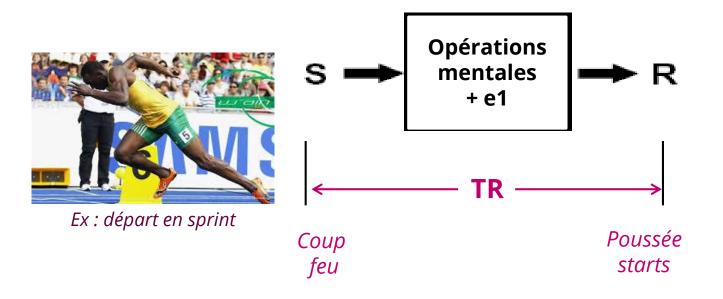


F.C. Donders

La méthode soustractive (Donders, 1868) :

Mesurer la durée des opérations mentales élémentaires

Chronométrie mentale: La méthode soustractive





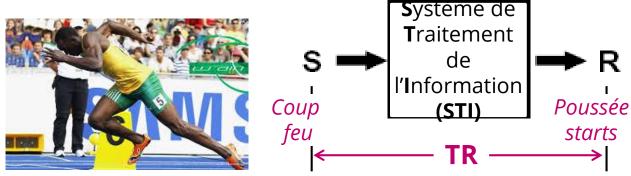
F.C. Donders

La **méthode soustractive** (Donders, 1868) :

Mesurer la durée des opérations mentales élémentaires :

$$e1 = TR1 - TR0$$

Chronométrie mentale: La méthode des facteurs additifs



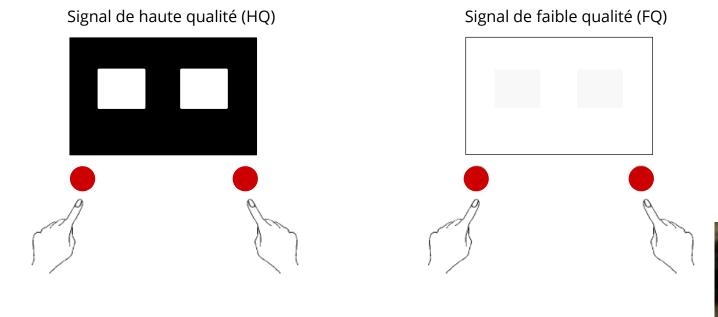
Ex : départ en sprint

La **méthode des facteurs additifs** (Sternberg, 1969) : Identifier les étapes de traitement et décrire leur organisation



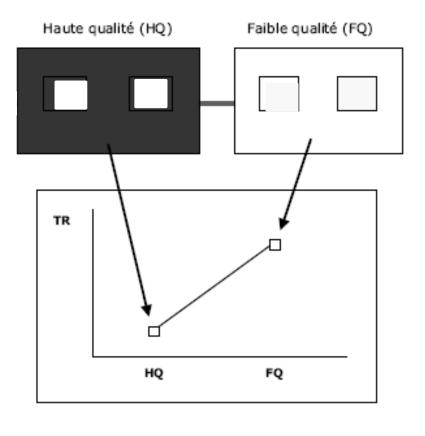
S. Sternberg

Chronométrie mentale : La méthode des facteurs additifs





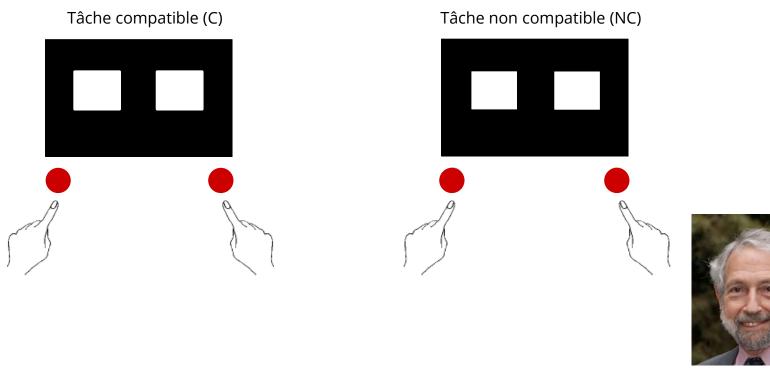
Chronométrie mentale: La méthode des facteurs additifs





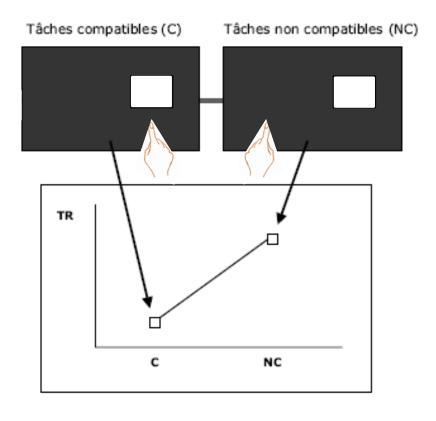
S. Sternberg

Chronométrie mentale: La méthode des facteurs additifs



S. Sternberg

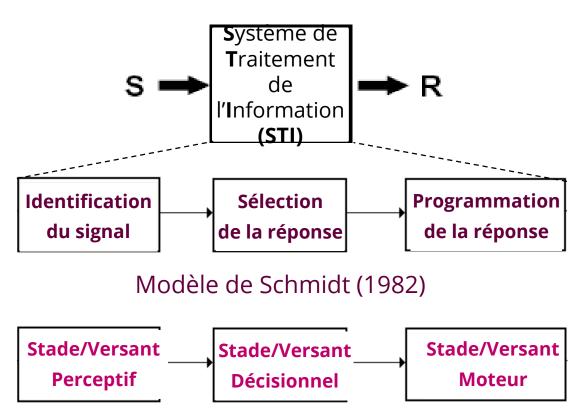
Chronométrie mentale: La méthode des facteurs additifs





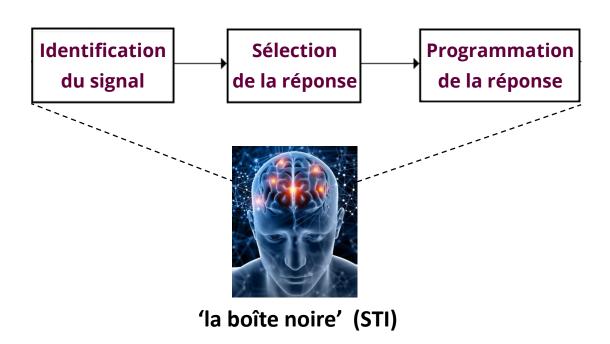
S. Sternberg

Chronométrie mentale et Temps de Réaction (TR)



Famose (1990), Temprado (1994)

Modèle de Schmidt (1982)

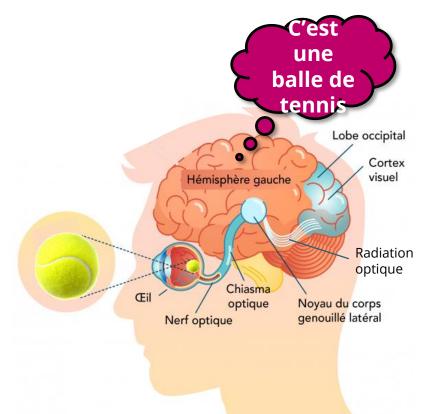


Modèle de Schmidt (1982)

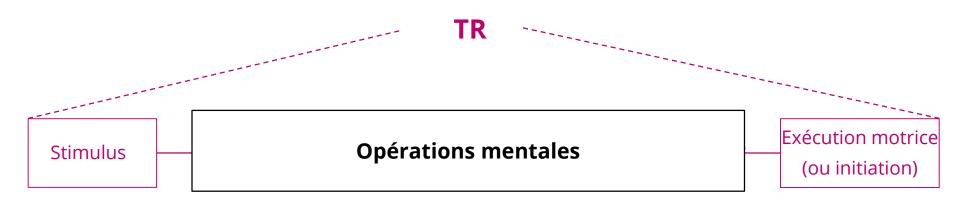
Système de Traitement de l'Information (STI)

Identification du signal

- Using the state of the state of
- \Rightarrow temps de conduction sensorielle et **traitement** de l'information sensorielle \Rightarrow donner du sens



Chronométrie mentale et Temps de Réaction (TR)



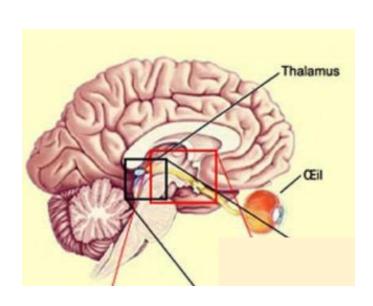


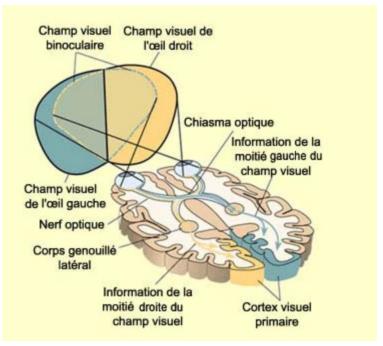
La conduction sensorielle: Trajet du message nerveux des récepteurs sensoriels au cerveau.

RAPPEL CM2 el neurophysiologique

La vision

De la rétine au cortex visuel.

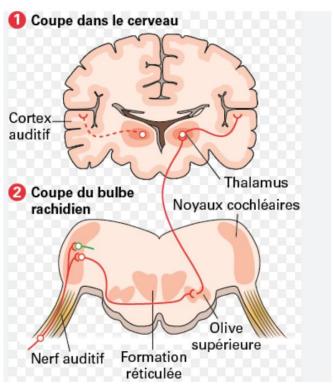


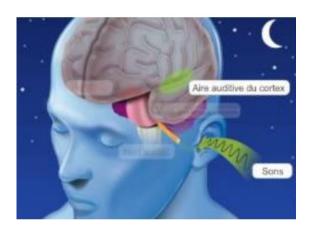


RAPPEL CM2 el neurophysiologique

L'audition

• De l'oreille au cortex auditif (lobe temporal).



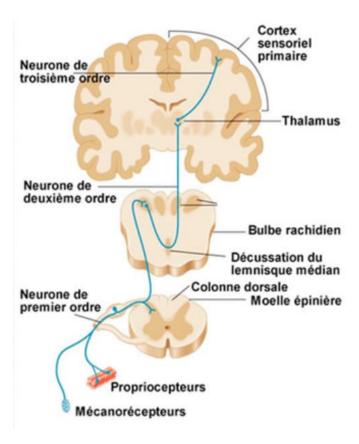


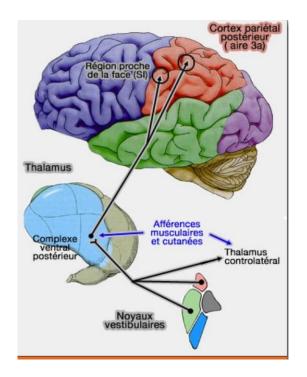
RAPPEL CM2 el neurophysiologique

Toucher et Proprioception

Du corps ...vers le cortex somatosensoriel primaire (S1)

(Lobe pariétal)





Chronométrie mentale et Temps de Réaction (TR)

TR

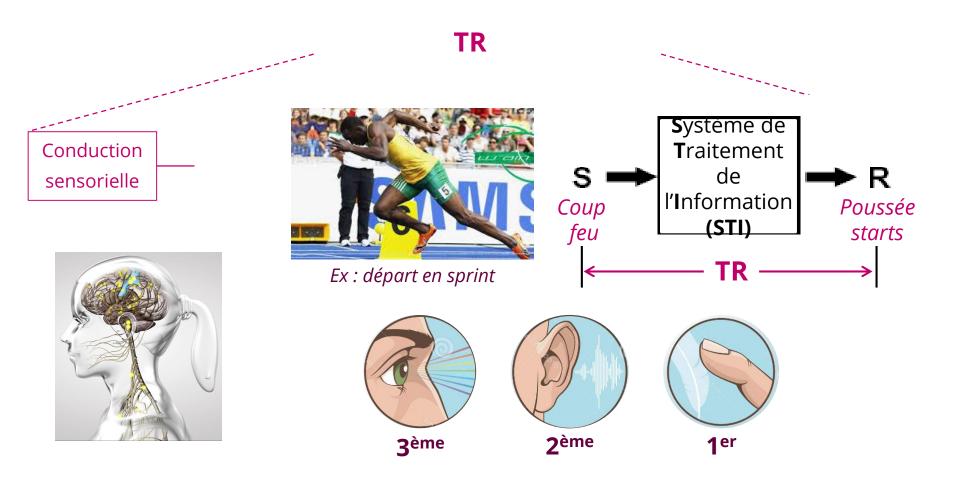
Conduction sensorielle



- du canal sensoriel sollicité
- de la myélinisation des fibres nerveuses :
 - fibres amyéliniques : 2,3 m/s
 - > fibres myélinisées : 120 m/s



Chronométrie mentale et Temps de Réaction (TR)

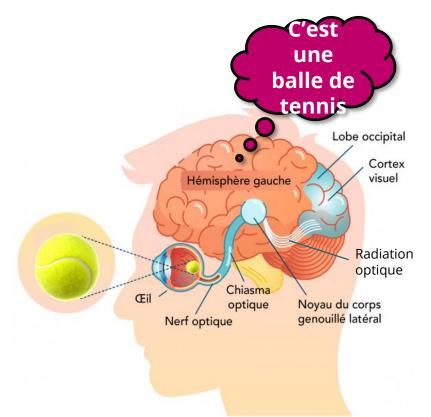


Modèle de Schmidt (1982)

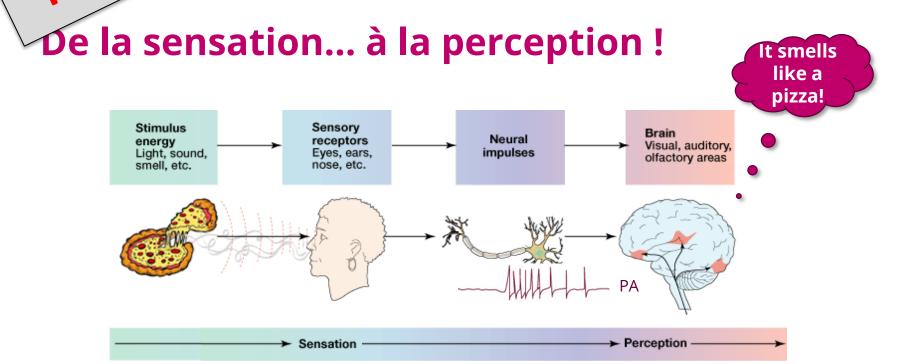
Système de Traitement de l'Information (STI)

Identification du signal

- Using the state of the state of
- \Rightarrow temps de conduction sensorielle et **traitement** de l'information sensorielle \Rightarrow donner du sens



RAPPEL CM² Pel neurophysiologique



La perception :

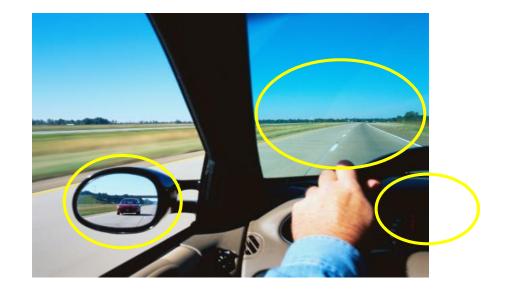
- Intégration, organisation et interprétation du message sensoriel
- Donne du sens aux informations de l'environnement
- Dépend du but de l'action et de « l'état » de l'individu.

Modèle de Schmidt (1982)

Système de Traitement de l'Information (STI)

Identification du signal

- **⇔** Identification du signal : Recueil
- \Rightarrow temps de conduction sensorielle et **traitement** de l'information sensorielle \Rightarrow donner du sens



Modèle de Schmidt (1982)

Système de Traitement de l'Information (STI)

Identification du signal

- \Rightarrow temps de conduction sensorielle et **traitement** de l'information sensorielle \Rightarrow donner du sens



Modèle de Schmidt (1982)

Système de Traitement de l'Information (STI)

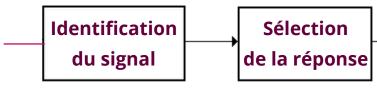
Identification du signal

- ∀ Identification du signal : Recueil
- \Rightarrow temps de conduction sensorielle et **traitement** de l'information sensorielle \Rightarrow donner du sens



Modèle de Schmidt (1982)

Système de Traitement de l'Information (STI)

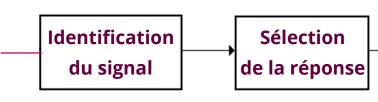


Sélection de la réponse : choisir la réponse appropriée en fonction des informations récoltées.



Modèle de Schmidt (1982)

Système de Traitement de l'Information (STI)



Sélection de la réponse : choisir la réponse appropriée en fonction des informations récoltées.



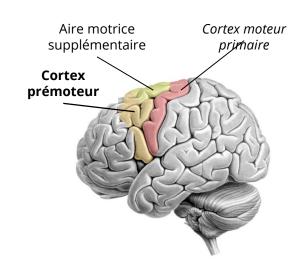
Modèle de Schmidt (1982)

Système de Traitement de l'Information (STI)



> Programmation de la réponse :

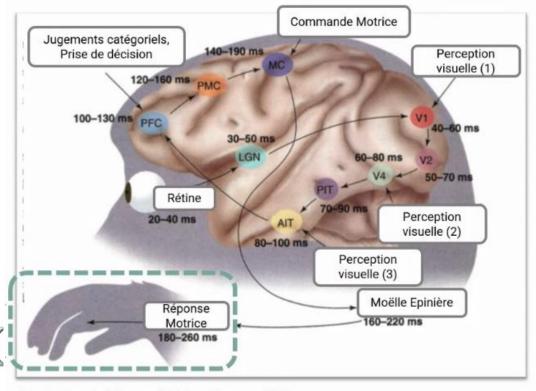
Organiser/paramétrer la réponse motrice



Chronométrie mentale et Temps de Réaction (TR)

En neurosciences : 2000's Travaux de S. Thorpe et al.

- ✓ chez le singe
- ✓ Tâche de catégorisation rapide (Est-ce un animal ?)



Exécution de l'action
Temps de réaction (TR)

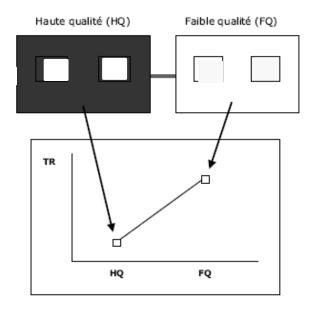
Illustration de Thorpe & Fabre-Thorpe, 2001

Modèle de Schmidt (1982)

La durée des stades (et donc du TR!) varie en fonction :

Modèle de Schmidt (1982)

- La durée des stades (et donc du TR!) varie en fonction :
 - De la qualité du signal





S. Sternberg

Modèle de Schmidt (1982)

- **⇔** La durée des stades (et donc du TR !) varie en fonction :
 - De la qualité du signal

Maillots de couleurs distinctes pour différencier les ADVERSAIRES et PARTENAIRES.

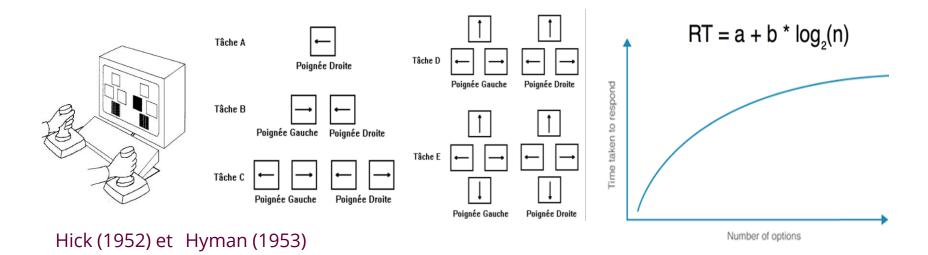
Aménagement du terrain : plots de même couleur, etc..

=> Faciliter la prise d'information



Modèle de Schmidt (1982)

- - De la qualité du signal
 - De la quantité d'information



Modèle de Schmidt (1982)

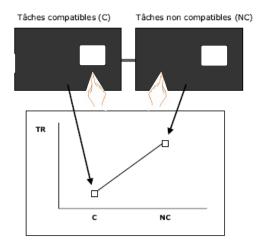
- **⇔** La durée des stades (et donc du TR !) varie en fonction :
 - De la qualité du signal
 - De la quantité d'information

Aménagement des règles de jeu selon les capacités des joueurs (débutant, enfant, personne âgées, handicap, etc..)



Modèle de Schmidt (1982)

- - De la qualité du signal
 - De la quantité d'information
 - De la compatibilité stimulus-réponse





S. Sternberg

Modèle de Schmidt (1982)

- La durée des stades (et donc du TR!) varie en fonction :
 - De la qualité du signal
 - De la quantité d'information
 - De la compatibilité stimulus-réponse

=> Variables à exploiter pour faire varier une situation d'apprentissage!

Modèle de Schmidt (1982)

- **♦ La durée des stades (et donc du TR !) varie en fonction :**
 - De la qualité du signal
 - De la quantité d'information
 - De la compatibilité stimulus-réponse
 - Du/des segments corporels mis en jeu





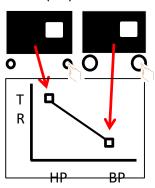
Modèle de Schmidt (1982)

- - De la qualité du signal
 - De la quantité d'information
 - De la compatibilité stimulus-réponse
 - Du/des segments corporels mis en jeu ET de la précision requise





Haute Précision (HP) Basse Précision (BP)



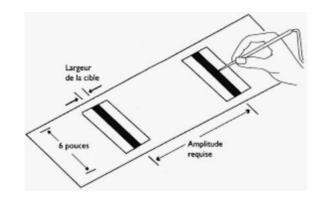
Modèle de Schmidt (1982)

- **⇔** La durée des stades (et donc du TR!) varie en fonction :
 - De la qualité du signal
 - De la quantité d'information
 - De la compatibilité stimulus-réponse
 - Du/des segments corporels mis en jeu ET de la précision requise

La Loi de Fitts

$$T = a + b \log_2(A/W + 1)$$

=> Notion de conflit vitesse/précision





⇒ Difficile d'être précis quand je suis sous pression temporelle....
....notamment si je suis loin de ma cible !

En résumé...

En résumé...

• Des théories intéressantes qui permettent notamment d'expliquer le délai entre l'apparition d'un signal et la mise en action (le TR!)

=> connaissances utiles pour expliquer certains comportements dans les APSAs...tant au niveau recherche que sur le terrain!

En résumé...

 Des théories intéressantes qui permettent notamment d'expliquer le délai entre l'apparition d'un signal et la mise en action (le TR!)

=> connaissances utiles pour expliquer certains comportements dans les APSAs...tant au niveau recherche que sur le terrain!

Différentes mesures (TR, Temps de mouvement, vitesse du mouvement, nombres d'erreurs dans une tâche ...) => autant de mesures qui reflètent des processus mentaux (pas que !) ..et qui permettent d'évaluer l'habileté motrice !

En résumé...

- Mais des modèles ...
 - qui excluent la capacité d'anticipation du sportif (sur la base de ses connaissances/représentations' stockées en mémoire).

- et n'expliquent pas le contrôle de l'action.

⇒ d'autres travaux qui vont plus loin pour comprendre la boîte noire...

- Résultat recherche TCHAT GPT (à refaire pour voir si même chose...)
- Retirer la partie sur 'connaissances '=> intégrer au CM3 car porte sur la prise d'information.
- Et centrer le discours sur modèle interne (parler des données expé pour en démontrer l'existence + données neuronales)
- Début tchat gpt pas mal pour introduire la théorie des modèles internes.

 Les actions sont organisées centralement (par le SNC) à l'intérieur de « programmes moteurs » => représentation sensorimotrice.

« représentation sensorimotrice » ?

- « représentation sensorimotrice » ?
- = représentation 'mentale' de l'action

Issue des processus de planification (choix de l'action) et de programmation (définir les paramètres de l'action).

'programme moteur', 'schéma moteur'

« représentation sensorimotrice » ?

Construite à partir d'informations :

motrices: paramètres cinématiques
 (trajectoire dans l'espace et le temps) et
 dynamiques (muscles, force requise,...)



- sensorielles : conséquences sensorielles associées au mouvement

(infos visuelles : on voit notre bras se déplacer, on visualise la cible, etc.)



- Les actions sont organisées centralement (par le SNC) à l'intérieur de « programmes moteurs » => représentation sensorimotrice.
- Avec l'expérience, le SNC mémorise des informations sur la biomécanique du corps, les propriétés du monde physique et leurs interactions. => connaissances.

Connaissances ?

Connaissances ?

Petite expérience!

- Présentation de photos (situations de jeu en foot)
- Objectif : décider la meilleure action du PB entre :
 - (1) passer
 - (2) garder
 - (3) tirer au but

Connaissances?











Qu'en pensez – vous ?



(par rapport au cours ©!)

Qu'est ce qui vous a permis de trouver la bonne réponse ?

Savelsbergh et al., 2002

Journal of Sports Sciences, 2002, 20, 279-287

Visual search, anticipation and expertise in soccer goalkeepers

GEERT J.P. SAVELSBERGH,^{1,2}* A. MARK WILLIAMS,³ JOHN VAN DER KAMP¹ and PAUL WARD³

Protocole expérimental

- Participants: 14 joueurs de foot
 - O Groupe expert N=7 (30 ans ± 7 ans): joueur semi-pro (seconde division de la ligne nationale au pays-bas)
 - Groupe 'novices' N= 7 (21 ans ± 2 ans) : sport de loisir

Protocole expérimental

- Participants: 14 joueurs de foot
 - O Groupe expert N=7 (30 ans ± 7 ans) : joueur semi-pro (seconde division de la ligne nationale au pays-bas)
 - Groupe 'novices' N= 7 (21 ans ± 2 ans) : sport de loisir
- Tâche: 'jeu' d'arrêt des tirs de pénalty
 - Matériel produit en collaboration avec le club de Foot d'Eindhoven
 - Films montrant 10 joueurs professionnels (19 ans ± 1,5 ans) en train de tirer un pénalty
 - Caméra : au milieu des cages, à 1m77 de hauteur => point de vue du gardien

• Tâche: Arrêt de tir de pénalty screen 2.27 m joystick mirror 1.28 m projector 3.45 m. 2.10 m

Fig. 2. A side view of the experimental set-up.

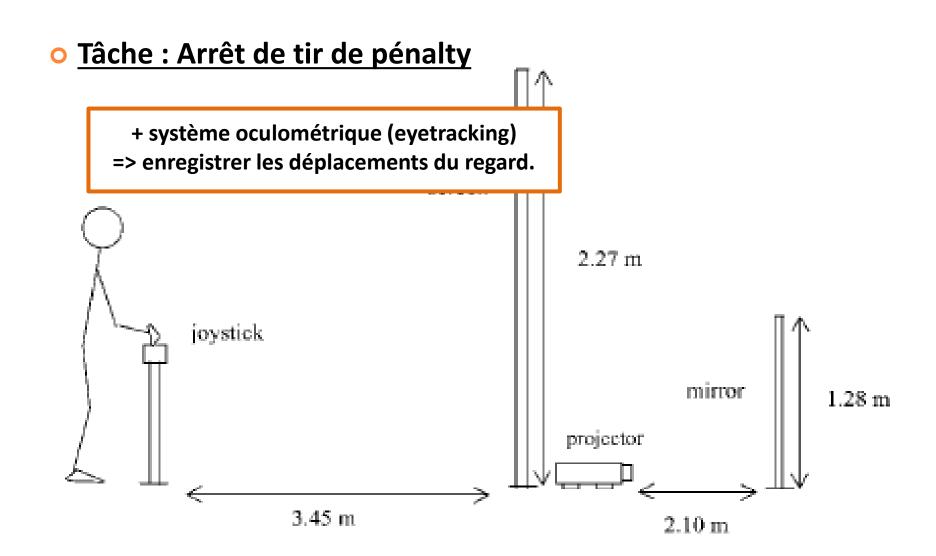
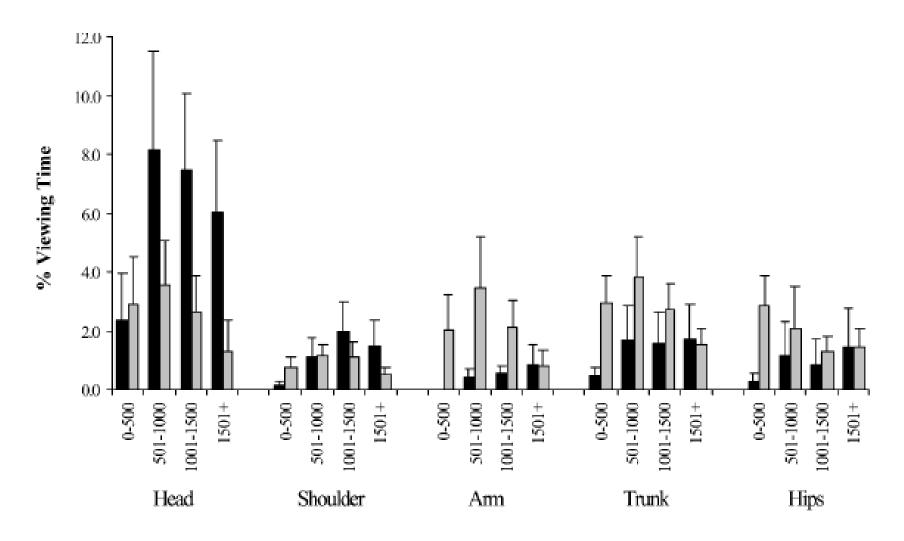


Fig. 2. A side view of the experimental set-up.

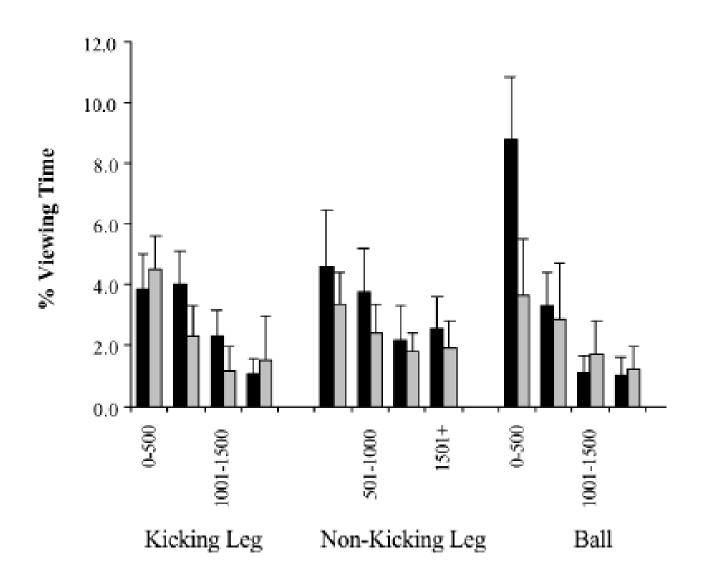
Enregistrement oculaire



Résultats



Résultats



• Résultats

Table 2. Fixation duration, number of fixations and number of fixation locations across groups (mean $\pm s$)

Experts

Novices

Fixation duration (ms)

Number of fixation

locations

Number of fixations

Interprétation des résultats :

- ✓ Expert scrute l'environnement différemment que le débutant.
- ✓ Regard porté prioritairement sur des zones informatives efficientes (recherche visuelle plus efficiente)

Interprétation des résultats :

- ✓ Expert scrute l'environnement différemment que le débutant.
- ✓ Regard porté prioritairement sur des zones informatives efficientes (recherche visuelle plus efficiente)
- => Expert : base de connaissances construite avec l'expérience (l'entrainement) ...



TD6 (Mémoire)

... qui influence sa perception!



TD1 (influence de mon état affectif)

- Les actions sont organisées centralement (par le SNC) à l'intérieur de « programmes moteurs » => représentation sensorimotrice.
- Avec l'expérience, le SNC mémorise des informations sur la biomécanique du corps, les propriétés du monde physique et leurs interactions. => connaissances.
- À partir de ces connaissances, le SNC choisit l'action et calcule les paramètres de cette action grâce à des processus appelés 'modèles internes'.

- Les actions sont organisées centralement (par le SNC) à l'intérieur de « programmes moteurs » => représentation sensorimotrice.
- Avec l'expérience, le SNC mémorise des informations sur la biomécanique du corps, les propriétés du monde physique et leurs interactions. => connaissances.
- À partir de ces connaissances, le SNC choisit l'action et calcule les paramètres de cette action grâce à des processus appelés 'modèles internes'.
- Il est aussi capable de réajuster la commande à partir de ces modèles internes et, des retours (afférences) sensorielles.

• Contrôle de l'action ?

Woodworth, 1899; Keele, 1968; Schmidt et al., 1979

Contrôle de l'action ?

Woodworth, 1899; Keele, 1968; Schmidt et al., 1979

Mouvement balistique:

Rapide, sans possibilité de contrôle une fois déclenché.

=> Contrôle en Boucle Ouverte

Mouvement conduit:

Lent, contrôle possible en cours d'exécution via les réafférences sensorielles.

=> Contrôle en Boucle Fermée

• Contrôle de l'action ?

Mouvement balistique:







Mouvement conduit:



Mouvements balistique vs. conduit

Mouvement balistique :

Contrôle en boucle ouverte

Mouvement conduit:

Contrôle en boucle fermée

Mouvements balistique vs. conduit

Mouvement balistique : Contrôle en boucle ouverte

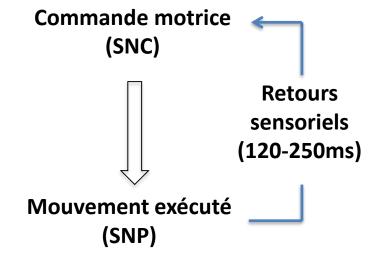
Commande motrice (SNC)

TM < 200ms

Retours sensoriels

Mouvement exécuté (SNP)

Mouvement conduit : Contrôle en boucle fermée



Mouvements balistique vs. conduit

VISION INCOMPLÈTE car ne permet pas d'expliquer :

- le 'bruit' inhérent au système sensorimoteur
- La capacité du système à s'adapter à des perturbations imprévues lors de mouvements rapides (ajustements très précoces possible)

(SIAL) (SIAL)

Mouvements balistique vs. conduit

VISION INCOMPLÈTE car ne permet pas d'expliquer :

- le 'bruit' inhérent au système sensorimoteur
- La capacité du système à s'adapter à des perturbations imprévues lors de mouvements rapides (ajustements très précoces possible)

=> d'où l'introduction d'un concept : Les MODÈLES INTERNES

(SIAL) (SIAL)

- « Modèles internes » ?
- Introduit dès 1910 par Hermann Von Helmholtz (physicien),
 leur existence fait longtemps débat.

 concept 'clé' dans de nombreux travaux autour du contrôle et de l'apprentissage moteur car il permet d'expliquer la planification et les ajustements précoces du système.

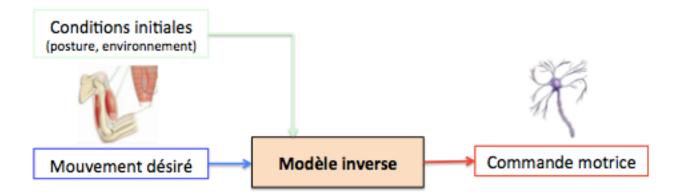
« Modèles internes » ?

D'après Wolpert & Gharhamani (2000) :

- 'Modèle' traduit l'idée que le cerveau reconstruit (modélise) l'interaction des systèmes sensoriels et moteurs, et leur interaction avec le monde physique.
- 'Interne' car tous ces 'éléments' sont intériorisés par le SNC (par ex. : le bébé développe la position debout en intégrant la gravité. Une fois 'intégrée, cette force fait partie du système.).

- « Modèles internes » ?
- Deux types de modèle interne :
 - (1) Le modèle inverse => sert à élaborer la commande motrice
 - (2) Le modèle prédictif => permet d'ajuster la commande motrice (contrôle précoce du mouvement)

- « Modèles internes » ?
- Deux types de modèle interne :
 - (1) Le modèle inverse calcule la commande motrice à partir du mvt souhaité et des conditions initiales.



Le modèle inverse: Shadmehr et Mussa-Ivaldi (1994)

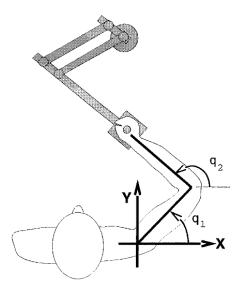


Figure 1. Sketch of the manipulandum and the experimental setup. Planar arm movements were made by the subject while grasping the handle of the manipulandum. A monitor, placed directly in front of the subject and above the manipulandum (not shown), displayed the location of the handle as well as targets of reaching movements. The manipulandum had two torque motors at its base that allowed for production of a desired force field.

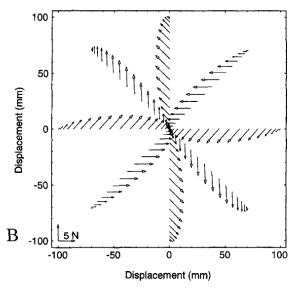


Figure 3. An environment as described by the force field in Equation 1. A, The force field. B, Forces acting on the hand during simulated center-out reaching movements. Movements are simulated as being minimum jerk with a period of 0.5 sec and amplitude of 10 cm.

Le modèle inverse: Shadmehr et Mussa-Ivaldi (1994)

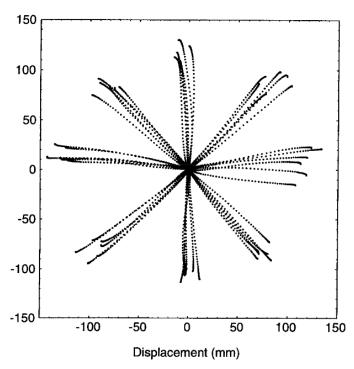


Figure 6. Typical hand trajectories at the right workspace in a null force field during no-visual feedback conditions. *Dots* are 10 msec apart.

centripetal forces that make up the G matrix can be derived from the

Le modèle inverse: Shadmehr et Mussa-Ivaldi (1994)

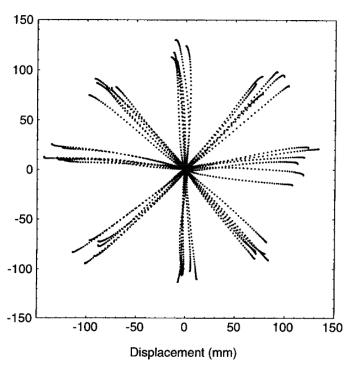


Figure 6. Typical hand trajectories at the right workspace in a null force field during no-visual feedback conditions. *Dots* are 10 msec apart.

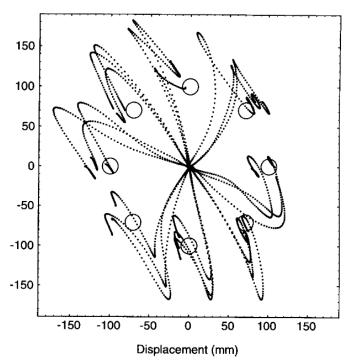
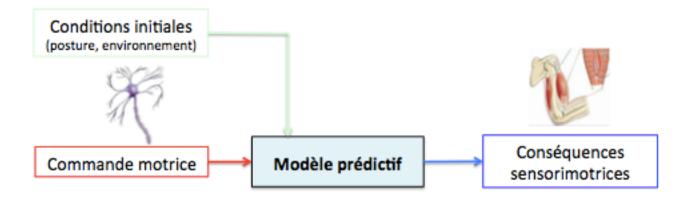


Figure 7. Performance during initial exposure to a force field. Shown are hand trajectories to targets at the right workspace while moving in the force field shown in Figure 3. Movements originate at the center. All trajectories shown are under no-visual feedback condition. Dots are 10 msec apart.

centripetal forces that make up the G matrix can be derived from the

- « Modèles internes » ?
- Deux types de modèle interne :
 - (2) Le modèle prédictif calcule les conséquences sensorielles et motrices de la commande motrice (= mvt désiré ?)



Le modèle prédictif : Verger et al. (2003)

Mouvement de pointage : coordination œil-bras

Comment l'œil fait-il pour 'suivre' (de façon synchrone) le mouvement du bras pendant qu'il se déplace vers la cible ?

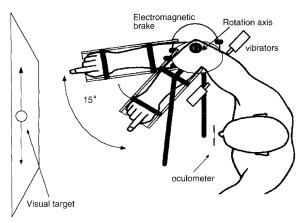


Fig. 6. Experimental set-up used to study eye-arm co-ordination during tracking. Adapted from Scarchilli and Vercher (1999).

Le modèle prédictif : Verger et al. (2003)

Mouvement de pointage : coordination œil-bras

Comment l'œil fait-il pour 'suivre' (de façon synchrone) le mouvement du bras pendant qu'il se déplace vers la cible ?

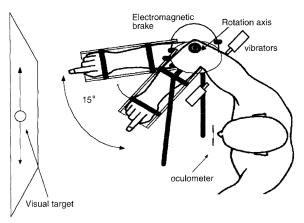


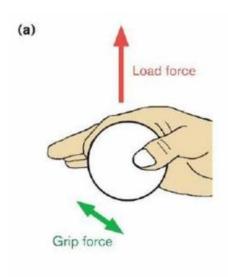
Fig. 6. Experimental set-up used to study eye-arm co-ordination during tracking. Adapted from Scarchilli and Vercher (1999).

Un modèle prédictif est utilisé par l'œil pour prédire les mouvements de la main, permettant ainsi une bonne coordination entre l'œil et la main.

Le modèle prédictif : Kawato, 1999

Manipulation d'un objet : régulation force de préhension

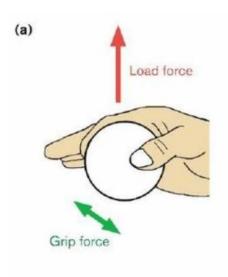
Comment fait-on pour ne pas laisser tomber un objet ?



Le modèle prédictif : Kawato, 1999

Manipulation d'un objet : régulation force de préhension

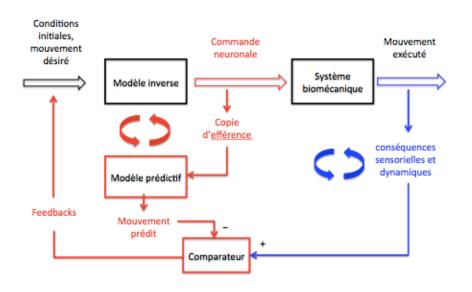
Comment fait-on pour ne pas laisser tomber un objet ?



La force exercée sur l'objet surpasse toujours légèrement la charge de l'objet afin qu'il ne tombe pas. Cette force est prédictive car la main anticipe toutes les modifications de la charge de l'objet lors de son déplacement. La force de préhension est ajustée pendant le déplacement de l'objet.

En résumé...

En résumé...



Le modèle inverse est utilisé pour faire le mouvement (commande motrice).

Le modèle prédictif est utilisé pour contrôler l'action (coordination sensorimotrice).



Conclusion

Conclusion

Approche cognitive

 organisée 'centralement' sur la base de calculs et de prédictions.

Concepts clés:

- o Programme moteur
- Représentations,
 connaissances
- Modèle interne