

M1 IEAP FHIE
S2-U6
FIEB10CM : Réponses motrices et typologie du geste

Mention (cochez la mention et le parcours concerné)

APAS	IEAP BTI	IEAP IEMH	IEAP FHIE	MS	EOPS
			X		

Semestre d'étude (cochez le semestre relatif à l'enseignement)

Master APAS				Master MS				Master EOPS				Master IEAP	Master IEAP							
S1	S2	S3	S4	S1	S2	S3	S4	S1	S2	S3	S4	S1	S2	S3	S4	S3	S4	S3	S4	
													IEMH/BTI	FHIE	BTI	BTI	IEMH	IEMH	FHIE	FHIE
														X						

Nature et volume du cours (renseignez le nombre d'heures ou de semaines de stage relatifs à l'enseignement)

Cours magistral	Travaux dirigés	Travaux Pratiques	Travail Personnel Etudiant	Stage
12 h				semaines

Objectifs de l'enseignement (précisez en quelques lignes les notions abordées, les connaissances et/ou compétences visées par l'enseignement)

Ce cours vise à proposer une classification typologique des réponses motrices sur la base de variables/caractéristiques clairement identifiées et compréhensibles pour un utilisateur en quête d'une grille de lecture des mouvements possibles dans un certain nombre d'interactions avec l'environnement. Au-delà d'une simple distinction entre mouvement discrets, continus, multisegmentaires, coordonnés etc., la notion de « tâche » sera également privilégiée, notamment via le modèle » de Newell (1986) qui positionne les réponses motrices à l'intersection des effets de la tâche, de l'environnement et de l'organisme. Dans ce cadre, les réponses motrices sont bien des réponses volontaires à la tâche qui a été prescrite ou auto-assignée à/par l'opérateur (un but ou plusieurs, buts des consignes, des contraintes). En s'appuyant sur les travaux existant, on peut ainsi facilement montrer qu'une réponse (par exemple : un mouvement discret), s'exprime différemment selon les contraintes (ex : plus moins de précision requise, précédée par une réaction rapide vs une réponse auto-initiée), qu'elle requiert alors plus ou moins de contrôle exécutif selon la tâche ou l'organisme (par ex : en fonction du niveau de précision mais aussi de l'âge, d'une déficience), et dans différents environnements (par ex : en apesanteur, dans un champs de force, dans un contexte psychosocial).

Mots-clés

Contrôle sensorimoteur, Déterminants de la motricité, Classification des gestes moteurs, Contraintes intrinsèques et extrinsèques, Couplage perception-action, Dynamique spontanée et dirigée des coordinations, Symétrie et rupture de symétrie.

Positionnement du cours dans le diplôme. Contextualisez ce cours par rapport aux cours du même champ dans les années antérieures et/ou ultérieures du diplôme

Ce cours vient compléter les connaissances abordées à travers le reste des cours de l'Unité 6 afin de consolider une vision globale du contrôle perceptivo-moteur optimal et adaptatif, ses mécanismes sous-jacents et ses manifestations comportementales.

Modalités d'évaluation envisagées :

Contrôle final.

Plan de cours :

1. Introduction générale et positionnement
2. Déterminants de la motricité chez l'Homme et leurs interactions
 - L'individu
 - La tâche
 - L'environnement
3. Typologie et classification du mouvement
4. Couplage perception-action
5. Dynamique des coordinations sensorimotrices
 - Dynamique spontanée
 - Couplage
 - Bruit
 - Rupture de symétrie
 - Cognition et dynamique dirigée

Bibliographie indicative :