

## Objectifs

Élaboration de descripteurs de trajectoires d'explorations de forme graphique.  
Définition d'un protocole d'apprentissage du dispositif de couplage minimal.

## Enjeux théoriques

- Perception active
- Déploiement spatial et temporel de l'activité perceptive
- Dispositif de couplage sensori-moteurs
- Aide aux handicapés sensoriels
- Description de trajectoire perceptive

## Descripteurs de trajectoires

ET: écart type de chaque point par rapport à la forme graphique

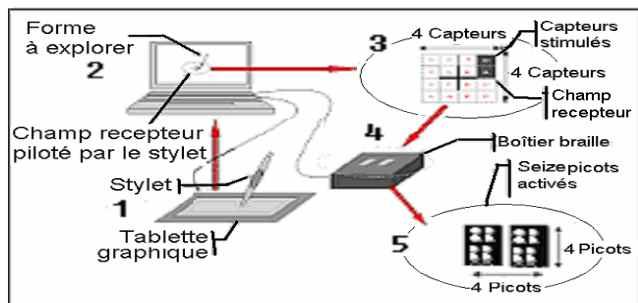
$D_1$  : la proportion de la puissance dans la transformée de Fourier supérieure à la valeur seuil de 0,5 (cps).

$L_{0\_moy}$ : valeur moyenne de pertes de contacts directs avec la forme

$L_{1\_moy}$ : valeur moyenne de contacts directs consécutifs avec la forme.

$$D_{YJ} = \frac{\sum_{i=1}^n \frac{abs(extremum(i) - extremum(i+1))}{épaisseur\_contact}}{\text{nombre des oscillations}}$$

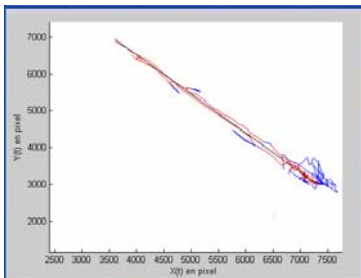
## Dispositif expérimental



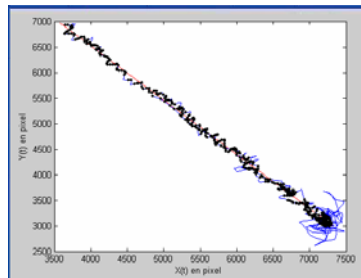
*Le stylet tactile*

Ce dispositif transforme des stimuli attachés à une modalité sensorielle «la vision» en des stimuli d'une autre modalité sensorielle «le toucher»

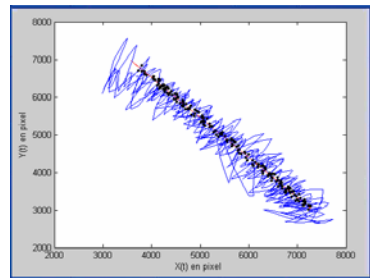
## Les différents types de stratégies d'action



*Suivi Continu*



*Nano balayage*



*Micro balayage*