

**DESCRIPTION / OBJECTIFS DU PROJET**

Le projet s'inscrit dans l'axe Dispositif Instrument Activité (DIA) du CREAD. Il vise l'étude des interactions humaines et / ou des interactions hommes - instruments technologiques, au sein d'un dispositif d'apprentissage moteur.

L'enjeu du projet est de développer et d'étudier les effets d'un dispositif mettant en **interaction un kinésithérapeute, un robot et un apprenant**. Il s'agira pour un kinésithérapeute de démontrer un geste dans le cadre d'un exercice de rééducation, pour le robot d'apprendre le geste par imitation, et pour le patient d'apprendre le geste à l'aide du robot considéré comme tuteur.

L'**objectif** est de valider un modèle de la dynamique des interactions d'apprentissage homme – robot.

**TRAVAIL EN COURS ET RÉSULTATS OBTENUS**

Une **étude exploratoire** est planifiée. Nous attendons que le robot soit programmé pour apprendre une séquence gestuelle défini par un kinésithérapeute, dans le cadre d'un programme de soin réel.

Nous allons recueillir des données relatives aux comportements d'un patient, en regard de ceux du robot, lors de l'apprentissage. Nous compléterons notre recueil par des entretiens avec l'apprenant et le kinésithérapeute, consécutifs à la situation d'apprentissage.

**PARTENARIAT(S)**

Ce type d'étude exige de la pluridisciplinarité et prend appui sur la coopération entre le CREAD, le LATIM et le Lab-STICC, au sein du Centre Européen de Réalité Virtuelle.

**DURÉE**

2015

**FINANCEMENT**

**Subvention « Bonus Qualité Recherche » - UBO  
Projet Transverse**

**MONTANT**

9 000 euros

**CHERCHEURS ET PERSONNELS IMPLIQUÉS****E-C CREAD**

G. KERMARREC

**Professionnels**

Mai NGUYEN (LabSTICC)  
O. REMI-NERIS (LATIM)