Thèse en Informati	que
--------------------	-----

Jean Simard

# Interactions haptiques collaboratives pour la manipulation moléculaire

École Doctorale d'Informatique de Paris Sud

Thèse soutenue le  $1^{\rm er}$  décembre 2011 en présence de

Martin Dupont (rapporteur) Directeur de recherche au CNRS-LIMSI Martin Dupond (examinateur) Directeur de recherche au CNRS-LIMSI

## Table des matières

Ta	ble o	des ma	atièr	es														iii
Ta	ıble (	des fig	ures	;														$\mathbf{v}$
Li	ste d	les tab	oleau	ιx														vii
Ι	Le	sujet	t															1
1	Intr	oducti	ion															3
	1.1	État d	de l'a	ırt														3
	1.2	Conte	exte.															3
		1.2.1	L'a	marra	age 1	molé	écu	laire										3
II	É	tude	du	trav	ail	col	lal	bor	at	if								5
2	Laı	recher	che	colla	bora	ativ	e e											7
	2.1	Préser	ntati	on														7
		2.1.1	Ob	jectifs	3.													7
		2.1.2	Ну	pothè	eses													7
	2.2	Dispos	sitif	- expér	imer	ntal	et	mat	éri	el								8
	2.3	Métho	ode .															9
		2.3.1	Suj	jets .														9
		2.3.2	Vai	riable	s .													9
		2.3.3		che .														13
		2.3.4		océdu														14
	2.4	Résult	tats															14

#### Table des matières

3	La ı	manip	ulation collaborative	<b>15</b>
	3.1	Préser	ntation	15
		3.1.1	Objectifs	15
		3.1.2	Hypothèses	16
	3.2	Dispos	sitif expérimental et matériel	16
	3.3	Métho	de	17
		3.3.1	Sujets	17
		3.3.2	Variables	17
		3.3.3	Procédure	19
4	Les	dynan	niques de groupe	21
II	Ι I	Propo	sitions pour le travail collaboratif	23
5	Trav	vail co	llaboratif assisté par haptique	25
IV	7 S	Syntho	èse	27
6	Con	clusio	n et perspectives	29
Gl	ossa	ry		31
Ad	crony	ms		33
$\mathbf{A}_{\mathbf{I}}$	ppen	dices		37
$\mathbf{A}$	Sha Des		- Collaborative Virtual Environment for Molecular	37

# Table des figures

2.1	Illustration du dispositif expérimental	8
2.2	Répartition des résidus sur les molécules	12
2.3	Schéma des phases de la communication verbale	13
3.1	Illustration du dispositif expérimental	17

## Liste des tableaux

2.1	Liste des résidus recherchés	11
2.2	Paramètres de complexité des résidus — Carbone en $cyan$ , Azote en $bleu$ , Oxygène en $rouge$ et Soufre en $jaune$	11
2.3	Synthèse de la procédure expérimentale	14
3.1	Synthèse de la procédure expérimentale	20

# Liste des $\hat{A}$ faire

Première partie

Le sujet

## Chapitre 1

### Introduction

#### 1.1 État de l'art

#### 1.2 Contexte

#### 1.2.1 L'amarrage moléculaire

Le contexte de l'expérimentation est l'amarrage moléculaire plus communément nommé docking moléculaire. Ce processus implique une analyse et une manipulation complexe reposant sur plusieurs expertises. Il est basé sur une décomposition en trois niveaux de modélisation, traités du niveau le plus grossier au niveau le plus fin :

Niveau inter-moléculaire Cette déformation au niveau macro-moléculaire applique des transformations de grande amplitude sur chaque molécule. L'objectif est de trouver la meilleure concordance entre les molécule en terme de position et d'orientation.

Niveau intra-moléculaire Cette déformation au niveau moléculaire fait suite à la déformation inter-moléculaire. L'amarrage de ces deux molécules (ou plus) introduit de nombreuses interfaces qui doivent être optimisées en fonction de critères variés (la complémentarité des surfaces, les forces électrostatiques, les forces de VAN DER WAALS [MÜLLER 1994], etc.).

Niveau atomique Cette déformation très fine va chercher à optimiser la position des atomes au niveau de l'interface. L'intérêt de cette étape sera portée sur plusieurs types d'interaction (les ponts hydrogènes, les zones hydrophobiques et hydrophylliques, les ponts salins, etc.).

Pour chacun de ces différents niveaux, le processus de manipulation est similaire et peut être séparé en sous-tâches :

- Recherche Cette tâche concerne l'identification et la recherche d'une cible (atome, résidu, hélices  $\alpha$ , feuillets  $\beta$ , etc.) en fonction de critères multiples (articulations, bilan énergétique, régions hydrophobique, etc.).
- **Sélection** Une fois la cible trouvée, la tâche consiste à accéder puis à sélectionner la cible par l'intermédiaire d'un périphérique d'entrée (une souris, une interface haptique, etc.).
- **Déformation** La tâche consiste à déformer la structure en manipulant la cible précédemment sélectionnée, que ce soit au niveau inter-moléculaire, intra-moléculaire ou atomique. L'objectif inhérent à cette tâche et d'atteindre l'objectif fixé (par exemple, minimiser l'énergie totale du système).
- **Évaluation** Cette dernière partie va évaluer le travail précédemment réalisé en observant différents indicateurs (énergie potentielle, énergie électrostatique, complémentarité des surfaces, etc.). En fonction de la synthèse des résultats de cette dernière phase, un nouveau cycle pourra recommencer (recherche, sélection, déformation, évaluation, etc.).

# Deuxième partie Étude du travail collaboratif

## Chapitre 2

### La recherche collaborative

#### 2.1 Présentation

#### 2.1.1 Objectifs

Dans cette première expérimentation, nous proposons d'étudier la première des quatre sous-tâches élémentaires (voir Sous-section 1.2.1 page 3) : la recherche. Cette sous-tâche est cruciale car elle a un impact important sur les sous-tâches suivantes. Les difficultés liées à la complexité de l'environnement virtuel moléculaire seront étudiées à travers l'étude de cette sous-tâche.

Cette première expérimentation a pour objectif principal de comparer un monôme et un binôme. Deux facteurs seront étudier lors de cette comparaison.

Le premier facteur concerne les performances. Les performances représente à la fois le temps total pour réaliser la tâche mais aussi les ressources mises en place pour accéder à ce résultat. Un binôme sera-t-il plus performant qu'un monôme ?

Le second facteur concerne les méthodes et les stratégies de travail. C'est principalement l'évolution de ces stratégies au sein des binômes qui focalisera notre attention. Le travail en binôme permettra de mettre en avant différentes stratégies de travail discriminées en fonction de la communication, des espaces de travail, de la répartition des tâches, etc.

#### 2.1.2 Hypothèses

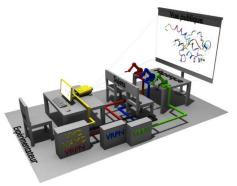
 $(\mathcal{H}_1)$  Amélioration des performances en binôme La première hypothèse est une amélioration des performances pour les binômes comparés aux monômes. Cette amélioration se traduira principalement par une réalisation de la même tâche en un temps réduit.

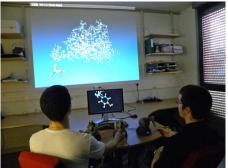
- $(\mathcal{H}_2)$  Stratégies variables en fonction des binômes Cette second hypothèse concerne uniquement les binômes et suppose que les stratégies adoptés seront différentes en fonction des binômes. Cette différence sera liée aux différentes personnalités et aux différentes affinités au sein du binôme.
- $(\mathcal{H}_3)$  Les sujets préfèrent le travail en binôme La troisième hypothèse est de l'ordre du qualitatif. Elle s'intéresse aux conditions de travail en binôme. L'hypothèse est basée binômes sur l'effet stimulant de travailler à plusieurs mais aussi sur l'aspect humain de ne pas rester seul pour effectuer une tâche répétitive. Il est cependant important que chaque sujet au sein du binôme se considère utile à la réalisation de la tâche.

#### 2.2 Dispositif expérimental et matériel

L'Environnement Virtuel Collaboratif (EVC) utilisé est illustré sur la Figure 2.1. L'EVC propose une visualisation partagée (vue publique) à l'aide d'un vidéoprojecteur sur un grand écran. Le ou les sujets font face à l'écran avec à leur disposition :

- un interface haptique de manipulation grab;
- deux interfaces haptiques de déformation tug.





- (a) Schéma du dispositif expérimental
- (b) Photographie du dispositif expérimental

Figure 2.1 – Illustration du dispositif expérimental

Les sujets ont la possibilité de communiquer entre eux sans restriction. Pour les monômes, le sujet peut utiliser chaque outil comme il le souhaite. Pour les binômes, chaque sujet se voit attribuer un outil de déformation tug. L'outil de manipulation grab sera attribuer à un seul des deux sujets après une négociation au sein du binôme. Le sujet désigné pour l'outil de manipulation grab le sera pour toute la durée de l'expérimentation.

Un micro de bureau est placé en face des deux sujets afin de capter toutes les communications orales. L'enregistrement, réalisé à l'aide du logiciel Audacity, débute à la fin de la phase d'entraînement.

Pour les détails techniques concernant la plate-forme et les outils de manipulation et de déformation, se reporter au Chapitre A page 37.

#### 2.3 Méthode

#### **2.3.1** Sujets

24 sujets (4 femmes et 20 hommes) avec une moyenne d'âge de  $\mu=27.8$  ( $\sigma=7.19$ ) ont participés à cette expérimentation. Ils ont tous été recrutés au sein du laboratoire Laboratoire pour l'Informatique, la Mécanique et les Sciences de l'Ingénieur (CNRS-LIMSI) et sont chercheurs ou assistants de recherche dans les domaines suivants :

- linguistique et traitement automatique de la parole;
- réalité virtuelle et système immersifs;
- audio-acoustique.

Ils ont tous le français comme langue principale. Aucun participant n'a de déficience visuelle (ou corrigée le cas échéant) ni de déficience audio.

Chaque participants est complètement naı̈f concernant les détails de l'expérimentation. Une explication détaillée de la procédure expérimentale leur est donnée au commencement de l'expérimentation mais en omettant l'objectif de l'étude.

#### 2.3.2 Variables

#### Variables indépendantes

- $(\mathcal{V}_{i1})$  Nombre de sujets La première variable indépendante est une variable intra-population, c'est-à-dire que tous les sujets sont expérimentés dans toutes les modalités de cette variable.  $(\mathcal{V}_{i1})$  possède deux valeurs possibles : « un sujet  $(c.f.\ mon \hat{o}me)$  » ou « deux sujets  $(c.f.\ bin \hat{o}me)$  ». Le sujets seuls et les sujets en couples ont à leur disposition deux outils haptiques de déformation et un outil haptique de manipulation. Pour les bin  $\hat{o}$ mes, seulement un des deux sujets est désigné pour l'utilisation exclusive de l'outil de manipulation. 24 mon  $\hat{o}$ mes et 12 bin  $\hat{o}$ mes ont été testés ce qui fait deux fois plus de mon  $\hat{o}$ mes que de bin  $\hat{o}$ mes.
- $(\mathcal{V}_{i2})$  Résidu recherché La seconde variable indépendante est une variable intra-population.  $(\mathcal{V}_{i2})$  concerne les résidus recherchés qui sont au nombre de 10 répartis à part égale dans deux molécules (voir Table 2.1 page 11). La première molécule est couramment nommée TRP-CAGE [NEIDIGH et al. 2002] et a pour

identifiant PDB 1L2Y sur la *Protein DataBase* <sup>1</sup>. La seconde molécule nommée Prion [Christen et al. 2009] avec l'identifiant PDB 2KFL. Cinq résidus sont présents sur chaque molécule (voir Figure 2.2 page 12) et chacun présente différents niveaux de complexité (voir Table 2.2 page suivante) :

Position La position du résidu peut se trouver sur le pourtour de la molécule, en position *externe* ou à l'intérieur, au milieu de l'amas d'atome (position *interne*). Un résidu en position externe ne nécessite pas de déformer la molécule pour le trouver et l'atteindre contrairement à un résidu en position interne qui sera plus complexe d'accès.

Forme La forme du résidu influe énormément sur la complexité de la recherche. On distingue trois formes différentes :

**Chaîne** Un enchaînement d'atomes seuls les atomes d'hydrogène sont de part et d'autres de cet enchaînement.

Cercle Une chaîne d'atomes de carbone ou d'azote qui boucle sur ellemême.

Étoile Séries de chaînes d'atomes toutes reliées sur un atome central (la plupart du temps, un atome de carbone).

Couleurs Les atomes sont colorés en fonction de leur nature (rouge pour l'oxygène, blanc pour l'hydrogène, etc.). Les atomes qui sont rares seront donc rapidement trouvés grâce à leur couleur différente. Par contre, les atomes nombreux (comme les hydrogènes ou les carbones) seront plus difficiles à filtrer à cause de leur nombre important.

Similarité Certains résidus à chercher sont très similaires à d'autres résidus également présents sur la molécule. De par leur similarité, ils vont mobilier la recherche sur des résidus incorrects.

#### Variables dépendantes

 $(\mathcal{V}_{d1})$  Le temps de complétion Ce temps est le temps total pour réaliser la tâche demandée, c'est-à-dire trouver le résidu et l'extraire de la molécule. Ce temps est divisé en deux phases bien distinctes :

La recherche C'est la phase pendant laquelle les sujets cherchent le résidu. Cette recherche peut être simplement visuelle en orientant et en déplaçant la molécule mais elle peut aussi amener les sujets à déformer la molécule afin d'explorer les résidu inaccessibles.

La sélection La phase de sélection débute dès l'instant où un des deux sujets a trouvé le résidu. Elle est constitué d'une phase de sélection puis d'une phase d'extraction.

Il n'y a pas de limite de temps pour réaliser la tâche.

<sup>1.</sup> http://www.pdb.org/

Table 2.1 – Liste des résidus recherchés

(a) Residus sur la molécule TRP-CAGE

(b) Residus sur la molécule Prion

Résidu	Image	Résidu	Image
$(\mathcal{R}_1)$		$(\mathcal{R}_6)$	
$(\mathcal{R}_2)$	1	$(\mathcal{R}_7)$	1
$(\mathcal{R}_3)$		$(\mathcal{R}_8)$	
$(\mathcal{R}_4)$	4	$(\mathcal{R}_9)$	
$(\mathcal{R}_5)$		$(\mathcal{R}_{10})$	

**Table 2.2** – Paramètres de complexité des résidus – Carbone en *cyan*, **A**zote en *bleu*, **O**xygène en *rouge* et **S**oufre en *jaune* 

Résidu	Position	Forme	Couleurs	Similarité
$(\mathcal{R}_1)$	Interne	Cercle	8 <b>C</b> , 1 <b>A</b>	Non
$(\mathcal{R}_2)$	Interne	Étoile	1 <b>C</b> , 3 <b>A</b>	Non
$(\mathcal{R}_3)$	Interne	Cercle	6 C, 1 O	Non
$(\mathcal{R}_4)$	Externe	Chaîne	4 <b>C</b>	Non
$(\mathcal{R}_5)$	Externe	Chaîne	4 <b>C</b> , 1 <b>A</b>	Non
$(\mathcal{R}_6)$	Interne	Chaîne	2 <b>C</b> , 2 <b>S</b>	Non
$(\mathcal{R}_7)$	Externe	Étoile	1 <b>C</b> , 3 <b>A</b>	Non
$(\mathcal{R}_8)$	Externe	Cercle	6 <b>C</b> , 1 <b>O</b>	Non
$(\mathcal{R}_9)$	Interne	Chaîne	4 <b>C</b>	Oui
$(\mathcal{R}_{10})$	Interne	Chaîne	4 <b>C</b> , 1 <b>A</b>	Oui

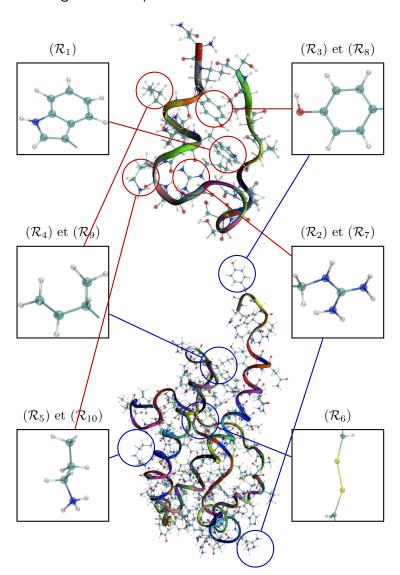


Figure 2.2 – Répartition des résidus sur les molécules

 $(\mathcal{V}_{d2})$  La distance entre les espaces de travail Cette distance est la distance moyenne entre les deux effecteurs terminaux présents durant l'expérimentation. Cette distance représente donc une distance physique du monde réel, pas une distance virtuelle. Elle est de l'ordre du centimètre.

 $(\mathcal{V}_{d3})$  Les communications orales L'enregistrement audio permet de mesurer la quantité de temps de parole pendant chaque tâche de l'expérimentation. Ces mesures discrimine la phase de recherche de la phase de sélection (voir  $(\mathcal{V}_{d1})$ ) comme indiqué plus précisément sur la Figure 2.3.

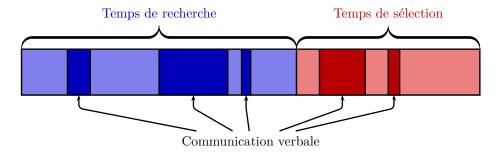


Figure 2.3 – Schéma des phases de la communication verbale

 $(\mathcal{V}_{d4})$  L'affinité entre les sujets Le degré d'affinité – concernant uniquement les binômes – est compris entre 1 et 5 selon les critères suivants :

- 1. Les sujets ne se connaissent pas;
- 2. Les sujets travaillent dans la même entreprise, le même laboratoire;
- 3. Les sujets travaillent dans la même équipe;
- 4. Les sujets travaillent dans le même bureau;
- 5. Les sujets sont amis.

#### 2.3.3 Tâche

La tâche proposée est la recherche et la sélection dans un EVC sur des molécules complexes. Les motifs à rechercher dans les structures moléculaires sont des résidus (voir Table 2.1 page 11). Les sujets possèdent deux outils pour trouver ces motifs :

- -ils peuvent explorer la molécule en la déplaçant ou en la tournant à l'aide de l'outil  $\operatorname{grab}$  ;
- ils peuvent déformer la molécule à l'aide de l'outil tug.

Une fois le résidu trouvé, les sujets doivent le sélectionner puis l'extraire hors de la sphère virtuelle englobant la molécule.

#### 2.3.4 Procédure

Pour débuter cette expérimentation, les sujets sont confrontés à un exemple sur la molécule TRP-ZIPPER [COCHRAN et al. 2001] ayant pour identifiant PDB llel. Pendant la phase d'entraı̂nement, les outils sont introduits et expliqués un par un. Chaque sujet a la possibilité de tester les outils et peut questionner l'expérimentateur. Dans le cas des binômes, cette phase d'entraı̂nement est également l'occasion de choisir qui, parmi les deux sujets, sera en charge de la manipulation de la molécule à l'aide de l'outil de manipulation grab.

Au début de l'expérimentation, l'expérimentateur afficher sur l'écran annexe le motif à chercher. Lorsque les sujets ont trouvé et extrait le motif, l'expérimentateur indique au système la fin de la première tâche. Il affiche à présent le second motif et ainsi de suite pour les dix motifs.

Une fois le groupe passé dans sa première configuration, monôme ou binôme (voir  $(\mathcal{V}_{i_1})$ ), l'opération est répétée pour les autres configurations.

**Table 2.3** – Synthèse de la procédure expérimentale

Tâche	Recherche et sélection de mo	tifs				
Hypothèses	<b>Hypothèses</b> $(\mathcal{H}_1)$ Amélioration des performances en binôme $(\mathcal{H}_2)$ Stratégies variables en fonction des binômes $(\mathcal{H}_3)$ Les sujets préfèrent le travail en binôme					
Variable in- dépendantes	(11)					
Variable dépendantes	(, u2) =					
Condition	$(\mathcal{C}_1)$ Condition $(\mathcal{C}_2)$	Condition $(C_3)$				
Sujet <i>A</i> 10 résidu	Sujet $A$ s 10 résidus	Sujet $A$ et $B$ 10 résidus				
Sujet <i>B</i> 10 résidu	Sujet $A$ et $B$ s 10 résidus	Sujet A 10 résidus				
Sujet $A$ et $10$ résidu	v	Sujet $B$ 10 résidus				

#### 2.4 Résultats

## Chapitre 3

# La manipulation collaborative

#### 3.1 Présentation

#### 3.1.1 Objectifs

Après avoir traité la sous-tâche élémentaire de recherche, la seconde expérimentation traitera des sous-tâches élémentaires de sélection et de déformation (voir Sous-section 1.2.1 page 3). Ces sous-tâches introduisent des actions qui nécessitent une grande synchronisation et permet de stimuler les collaborations étroites. La précédente expérimentation (voir Chapitre 2 page 7) a souligné l'avantage de la collaboration sur des tâches nécessitant un couplage fort. Les tâches proposées dans cette expérimentation sont élaborées pour stimuler les interactions entre les sujets.

L'expérimentation va de nouveau comparer un monôme et un binôme. La manipulation bimanuelle est opposée à la manipulation collaborative afin de tester les performances de synchronisation. En effet, la synchronisation d'un seul sujet utilisant ces deux mains face à deux sujets utilisant chacun une seule de leur main. Trois facteurs seront étudier lors de cette comparaison.

Le premier facteur concerne les performances. Les performances représente à la fois le temps total pour réaliser la tâche mais aussi les ressources mises en place pour accéder à ce résultat. Un binôme en configuration collaborative sera-t-il plus performant qu'un monôme en configuration bimanuelle?

Le second facteur observé sera la complexité de la tâche proposée. Le lien entre la complexité de la tâche et la configuration (collaborative ou bimanuelle) est étudié en fonction des performances.

Le troisième facteur concerne l'apprentissage. En effet, quelque soit l'application et l'expérimentation proposée à des sujets, un phénomène d'apprentissage peut être observé. Cette expérimentation compare l'évolution de l'apprentissage entre les configurations collaboratives et bimanuelle.

#### 3.1.2 Hypothèses

- $(\mathcal{H}_1)$  Amélioration des performances en binôme La première hypothèse est une amélioration des performances pour les binômes en collaboratif comparés aux monômes en bimanuel. Cette amélioration se traduira principalement par une réalisation de la même tâche en un temps réduit. D'autres variables seront observées comme le nombre de sélections et la vitesse moyenne afin d'observer la répartition du travail entre les ressources disponibles.
- $(\mathcal{H}_2)$  Les binômes sont plus performants sur les tâches complexes Cette second hypothèse concerne la corrélation entre la complexité de la tâche et la configuration (binôme en collaboratif ou monôme en bimanuel) sur les performances. L'hypothèse formule que les binômes seront plus performants que les monômes sur les tâches les plus complexes.
- $(\mathcal{H}_3)$  L'apprentissage est plus performant pour les binômes L'hypothèse suppose que le travail collaboratif va stimuler l'apprentissage. L'échange des connaissances améliore l'apprentissage mais aussi grâce la multiplicité des avis et des idées pour répondre à un problème ou comprendre un événement.

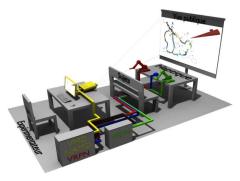
#### 3.2 Dispositif expérimental et matériel

L'EVC utilisé est illustré sur la Figure 3.1 page ci-contre. Comme pour la première expérimentation (voir Section 2.2 page 8), l'EVC propose une visualisation partagée (vue publique) à l'aide d'un vidéoprojecteur sur un grand écran. Le ou les sujets font face à l'écran avec à leur disposition :

- un interface de manipulation de type souris 3D;
- deux interfaces haptiques de déformation tug.

Les sujets ont la possibilité de communiquer entre eux sans restriction. Pour les monômes, le sujet peut utiliser chaque outil comme il le souhaite. Pour les binômes, chaque sujet se voit attribuer un outil de déformation tug. L'outil de manipulation (la souris 3D) est laissé libre d'utilisation pour chacun des deux sujets.

Pour les détails techniques concernant la plate-forme et les outils de manipulation et de déformation, se reporter au Chapitre A page 37.





- (a) Schéma du dispositif expérimental
- (b) Photographie du dispositif expérimental

Figure 3.1 – Illustration du dispositif expérimental

#### 3.3 Méthode

#### 3.3.1 Sujets

36 sujets (8 femmes et 28 hommes) avec une moyenne d'âge de  $\mu=25.9$  ( $\sigma=4.70$ ) ont participés à cette expérimentation. Ils ont tous été recrutés au sein du laboratoire CNRS-LIMSI et sont chercheurs ou assistants de recherche dans les domaines suivants :

- linguistique et traitement automatique de la parole;
- réalité virtuelle et système immersifs ;
- audio-acoustique.

Ils ont tous le français comme langue principale. Aucun participant n'a de déficience visuelle (ou corrigée le cas échéant) ni de déficience audio.

Chaque participants est complètement naı̈f concernant les détails de l'expérimentation. Une explication détaillée de la procédure expérimentale leur est donnée au commencement de l'expérimentation mais en omettant l'objectif de l'étude.

#### 3.3.2 Variables

#### Variables indépendantes

 $(\mathcal{V}_{i1})$  Nombre de sujets La première variable indépendante est une variable inter-population, c'est-à-dire que les sujets sont expérimentés dans une seule modalité de cette variable.  $(\mathcal{V}_{i1})$  possède deux valeurs possibles : « un sujet  $(c.f.\ mon \hat{o}me)$  » ou « deux sujets  $(c.f.\ bin \hat{o}me)$  ». Le sujets seuls et les sujets en couples ont à leur disposition deux outils haptiques de déformation et un outil haptique de manipulation. Pour les bin  $\hat{o}$ mes, seulement un des deux sujets est

désigné pour l'utilisation exclusive de la souris 3D. 12 monômes et 12 binômes sont testés.

- $(\mathcal{V}_{i2})$  Complexité de la tâche La seconde variable indépendante est une variable intra-population. Deux molécules de complexités différentes sont testées. La première molécule est couramment nommée TRP-ZIPPER [COCHRAN et al. 2001] a pour identifiant PDB 1LE1. La second molécule est couramment nommée TRP-CAGE [Neidigh et al. 2002] a pour identifiant PDB 1L2 $\gamma$ . Deux tâches de déformation sur chacune de molécules sont proposées : une déformation au niveau intra-moléculaire.
- $(\mathcal{V}_{i3})$  Le niveau d'apprentissage La troisième variable indépendante est une variable intra-population. Tous les sujets seront confrontés trois fois à la même tâche afin de voir l'effet de l'apprentissage en monôme et en binôme.

#### Variables dépendantes

- $(\mathcal{V}_{d1})$  Le temps de complétion Ce temps est le temps total pour réaliser la tâche demandée, c'est-à-dire manipuler et déformer la molécule afin d'atteindre l'objectif fixé. Il n'y a pas de limite de temps pour réaliser la tâche.
- $(\mathcal{V}_{d2})$  Le nombre de sélections  $(\mathcal{V}_{d2})$  représente le nombre de sélections réalisées durant chaque tâche à réaliser. Une sélection est comptabilisée lorsque un atome ou un résidu est sélectionné par un des deux effecteur terminal. Un compteur est affecté pour chacun des effecteurs terminaux.
- $(\mathcal{V}_{d3})$  La distance passive entre les espaces de travail Cette distance est la distance moyenne entre les deux effecteurs terminaux présents durant l'ensemble de l'expérimentation. Cette distance représente donc une distance physique du monde réel, pas une distance virtuelle. Elle est de l'ordre du centimètre.
- $(V_{d4})$  La distance active entre les espaces de travail Cette distance est la distance moyenne entre les deux effecteurs terminaux présents seulement lorsque ces deux effecteurs terminaux sont en cours de manipulation (un atome ou un résidu est sélectionné).
- $(\mathcal{V}_{d5})$  Réponses qualitatives Un questionnaire est proposé à tous les sujets (variable en fonction des monômes et des binômes). Il est constitué de plusieurs questions (notées sur échelle de LIKERT [1932] à cinq niveaux [LIKERT 1932]). Un questionnaire différent est adressé aux monômes et aux binômes.

Pour les monômes, le questionnaire est le suivant.

- 1. Vous êtes-vous senti efficace?
- 2. Pensez-vous que vous auriez été plus à l'aise seul avec un seul outil de déformation?
- 3. Pensez-vous que vous auriez été plus à l'aise avec un partenaire?
- 4. Quelle solution choisiriez-vous entre les trois configurations?

Pour les binômes, le questionnaire est le suivant (les questions sont posées à chaque sujet du binôme).

- 1. Vous êtes-vous senti efficace?
- 2. Comment évalueriez-vous votre taux de communication...
  - verbale?
  - gestuelle?
  - virtuelle?
- 3. Vous sentez-vous utile dans le groupe (par opposition à pénalisant)?
- 4. Pensez-vous avoir une position de meneur dans le groupe?
- 5. Pensez-vous que vous auriez été plus à l'aise seul avec votre outil de déformation?
- 6. Pensez-vous que vous auriez été plus à l'aise seul avec deux outils de déformation?
- 7. Quelle solution choisiriez-vous entre les trois configurations?

Concernant la communication, les communications verbales concernent tous les échanges, dialogues exposés par la voix. La communication gestuelle représente les gestes que les sujets peuvent effectuer dans le monde réel pour expliquer, désigner ou pour tout autre explication à son partenaire. Enfin, la communication virtuelle concerne les informations données au partenaire par l'intermédiaire de l'environnement virtuel (par exemple, une désignation avec le curseur).

#### 3.3.3 Procédure

**Table 3.1** – Synthèse de la procédure expérimentale

Tâche	Déformation d'une	molécule					
Hypothèses	$(\mathcal{H}_1)$ Amélioration des performances en binôme $(\mathcal{H}_2)$ Binômes plus performants sur les tâches complexes $(\mathcal{H}_3)$ Apprentissage plus performant en binôme						
Variable in- dépendantes	$(\mathcal{V}_{i1})$ Nombre de sujets $(\mathcal{V}_{i2})$ Complexité de la tâche $(\mathcal{V}_{i3})$ Niveau d'apprentissage						
Variable dépendantes	$(\mathcal{V}_{d1})$ Temps de complétion $(\mathcal{V}_{d2})$ Nombre de sélections $(\mathcal{V}_{d3})$ Distance passive entre les espaces de travail $(\mathcal{V}_{d4})$ Distance active entre les espaces de travail $(\mathcal{V}_{d5})$ Réponses qualitatives						
Condition $(C_1)$	Condition $(C_2)$	Condition $(C_3)$	Condition $(C_4)$				
Bimanuel $(N=1)$	Bimanuel $(N=1)$	Collaboratif $(N=2)$	Collaboratif $(N=2)$				
Tâche 1A Tâche 1B Tâche 2A Tâche 2B	Tâche 1B Tâche 1A Tâche 2B Tâche 2A	Tâche 1A Tâche 1B Tâche 2A Tâche 2B	Tâche 1B Tâche 1A Tâche 2B Tâche 2A				

## Chapitre 4

## Les dynamiques de groupe

Sommaire		
1.1	État de l'art	3
1.2	Contexte	3
	1.2.1 L'amarrage moléculaire	3

## Troisième partie

# Propositions pour le travail collaboratif

## Chapitre 5

# Travail collaboratif assisté par haptique

ommaire	
2.1	Présentation
	2.1.1 Objectifs
	2.1.2 Hypothèses
2.2	Dispositif expérimental et matériel 8
2.3	Méthode
	2.3.1 Sujets
	2.3.2 Variables
	2.3.3 Tâche
	2.3.4 Procédure
2.4	Résultats

Quatrième partie

Synthèse

## Chapitre 6

## Conclusion et perspectives

Sommaire		
3.1	Prés	entation
	3.1.1	Objectifs
	3.1.2	Hypothèses
3.2	$\mathbf{Disp}$	ositif expérimental et matériel 16
3.3	Mét	hode
	3.3.1	Sujets
	3.3.2	Variables
	3.3.3	Procédure

## Glossary

#### amarrage moléculaire

Méthode permettant de déterminer l'orientation et la déformation optimale de 2 molécules afin qu'elle s'assemble pour former un complexe stable. iii, 3, 21, 31

#### bimanuel

Qui se fait avec les deux mains. 15, 16

#### binôme

Groupe constitué de 2 personnes. 7-9, 13-19

#### curseur

Élément virtuel associé à un élément physique que le sujet manipule; il est lié à l'effecteur terminal. 31

#### docking moléculaire

Voir amarrage moléculaire. 3

#### effecteur terminal

Élément physique que le sujet manipule; il est lié au curseur du monde virtuel. 10, 18

#### monôme

Groupe constitué d'une unique personne. 7–9, 14–18

#### résidu

Groupe d'atomes constituant un des blocs élémentaires d'une molécule. 3, 9, 10, 13, 18

#### variable dépendante

Facteur mesuré sur une expérimentation (nombre de sélections, trajectoire, etc.); ces variables sont influencées par les variables indépendantes. 31

#### variable indépendante

Facteur pouvant varier et être manipuler sur une expérimentation (nombre de participants, tâche, etc.); ces variables vont avoir une incidence sur les variables dépendantes. 9, 17, 18

#### variable inter-population

Variables pour lesquelles les sujets sont confrontés à une et une seule des modalités de la variable. 17

#### variable intra-population

Variables pour les quelles les sujets sont confrontés à toutes les modalités de la variable.  $9,\,18$ 

## Acronyms

#### evc

Ensemble logiciel et matériel permettant de faire interagir plusieurs utilisateurs au sein d'un même environnement; ils jouent un rôle important dans le développement de nouvelles méthodes de travail collaboratives. 8, 13, 16

#### $\mathbf{cnrs}\text{-}\mathbf{limsi}$

Unité Propre de Recherche du CNRS (UPR $3\,251$ ) associé aux universités PARIS Sud et Pierre et Marie CURIE. i, 9, 16

## Appendices

### Annexe A

Shaddock – Collaborative Virtual Environment for Molecular Design