

Collaboration haptique étroitement couplée pour la manipulation moléculaire interactive

Jean SIMARD

sous la direction de Philippe TARROUX
et l'encadrement scientifique de Mehdi AMMI

Université de PARIS-Sud

CNRS-LIMSI

12 mars 2012



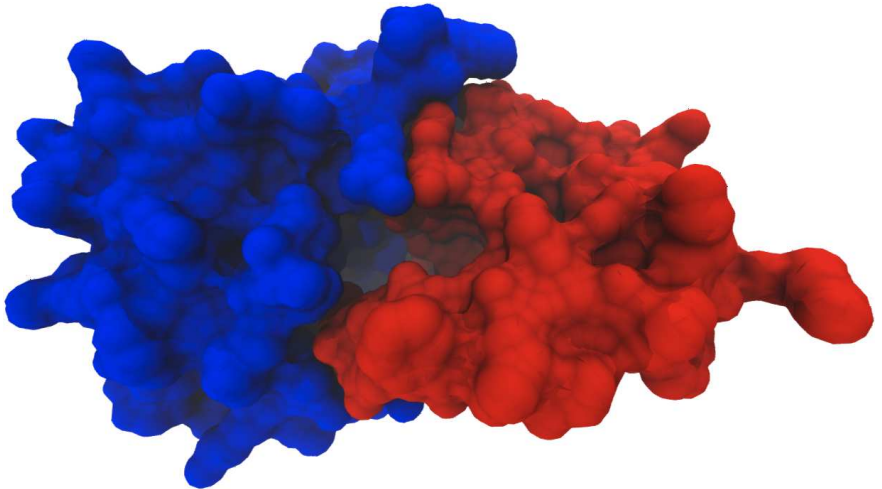
Sommaire

- 1 Introduction
- 2 Plateforme de manipulation moléculaire *Shaddock*
- 3 Caractérisation des approches collaboratives en environnement moléculaire
- 4 Communication haptique pour améliorer la collaboration
- 5 Conclusion et perspectives

Sommaire

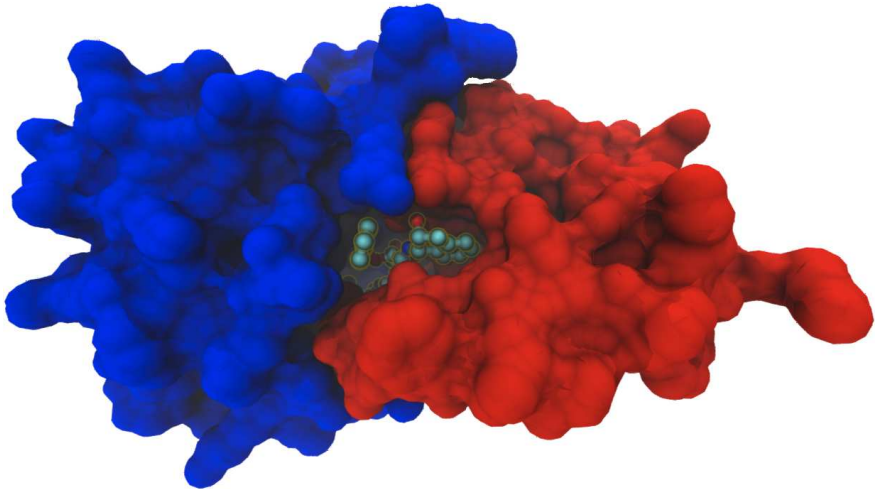
- 1 Introduction
 - Le *docking* moléculaire
 - Définition du *docking* moléculaire
 - Manipulation moléculaire « centrée utilisateur »
 - Distribution de la charge de travail
 - Approches collaboratives pour la manipulation moléculaire
 - Objectifs et démarche de la thèse
- 2 Plateforme de manipulation moléculaire *Shaddock*
- 3 Caractérisation des approches collaboratives en environnement moléculaire
- 4 Communication haptique pour améliorer la collaboration
- 5 Conclusion et perspectives

Le *docking* moléculaire



Protéase du VIH

Le *docking* moléculaire

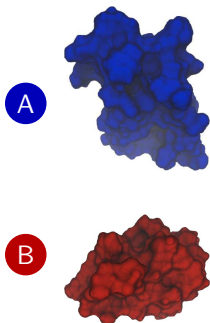


Protéase du VIH avec un inhibiteur

Définition du *docking* moléculaire

Définition

Consiste à prédire la configuration d'un complexe formés d'un ensemble de molécules



Docking moléculaire

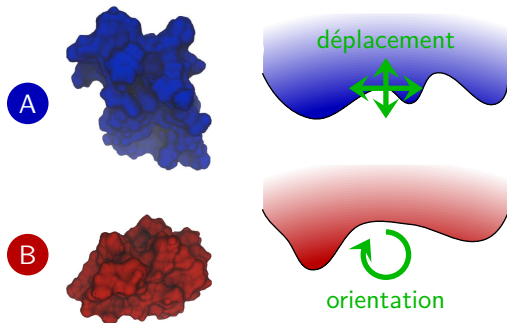
Facteurs de complexité

- **Nombreux atomes**
- Déplacement et orientation
- Flexibilité
- Physico-chimie
- Complémentarité
 - géométrique
 - physico-chimique

Définition du *docking* moléculaire

Définition

Consiste à prédire la configuration d'un complexe formés d'un ensemble de molécules



Docking moléculaire

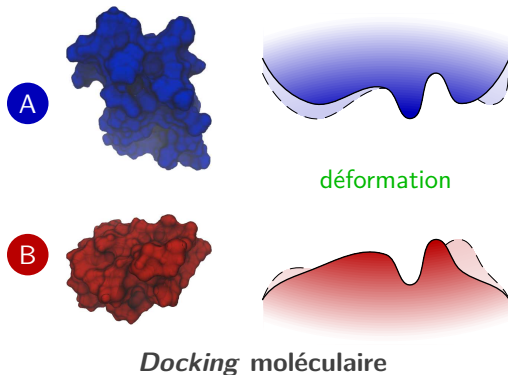
Facteurs de complexité

- Nombreux atomes
- Déplacement et orientation
- Flexibilité
- Physico-chimie
- Complémentarité
 - géométrique
 - physico-chimique

Définition du *docking* moléculaire

Définition

Consiste à prédire la configuration d'un complexe formés d'un ensemble de molécules



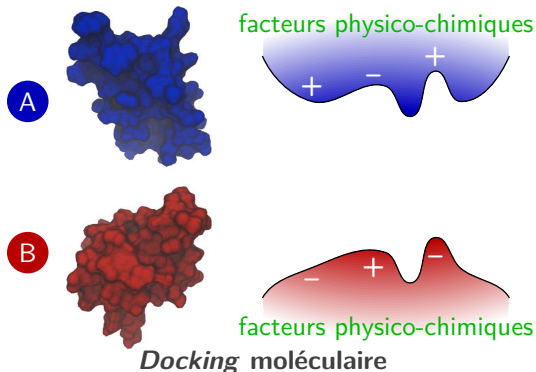
Facteurs de complexité

- Nombreux atomes
- Déplacement et orientation
- **Flexibilité**
- Physico-chimie
- Complémentarité
 - géométrique
 - physico-chimique

Définition du *docking* moléculaire

Définition

Consiste à prédire la configuration d'un complexe formés d'un ensemble de molécules



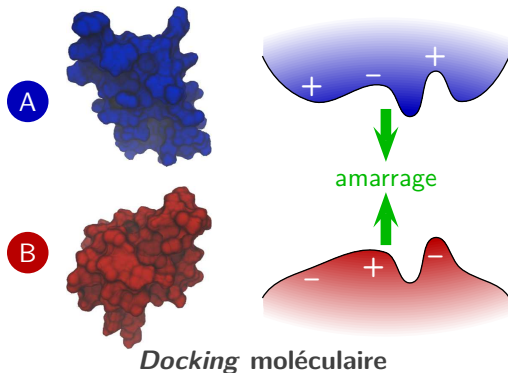
Facteurs de complexité

- Nombreux atomes
- Déplacement et orientation
- Flexibilité
- Physico-chimie
- Complémentarité
 - géométrique
 - physico-chimique

Définition du *docking* moléculaire

Définition

Consiste à prédire la configuration d'un complexe formés d'un ensemble de molécules



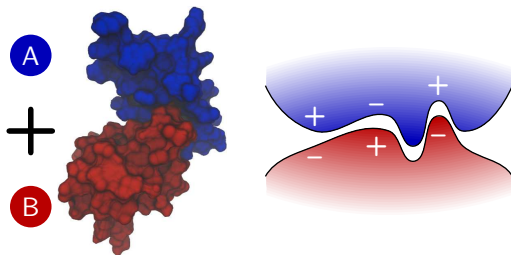
Facteurs de complexité

- Nombreux atomes
- Déplacement et orientation
- Flexibilité
- Physico-chimie
- Complémentarité
 - géométrique
 - physico-chimique

Définition du *docking* moléculaire

Définition

Consiste à prédire la configuration d'un complexe formés d'un ensemble de molécules



Docking moléculaire

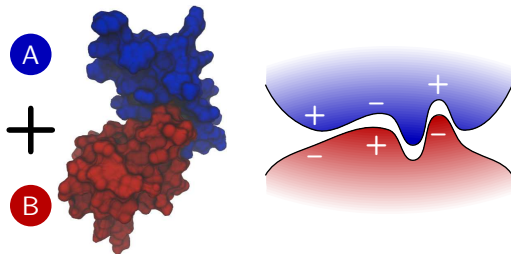
Facteurs de complexité

- Nombreux atomes
- Déplacement et orientation
- Flexibilité
- Physico-chimie
- Complémentarité
 - géométrique
 - physico-chimique

Définition du *docking* moléculaire

Définition

Consiste à prédire la configuration d'un complexe formés d'un ensemble de molécules



Docking moléculaire

⇒ Résolution du *docking* coûteux en temps de calcul

Facteurs de complexité

- Nombreux atomes
- Déplacement et orientation
- Flexibilité
- Physico-chimie
- Complémentarité
 - géométrique
 - physico-chimique

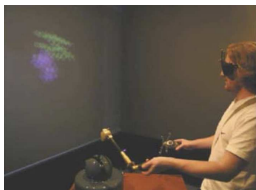
Manipulation moléculaire « centrée utilisateur »



Interface tangible [WEGHORST 2003]



Interface haptique à 5 degrés de liberté [LAI-YUEN et al. 2006]



Guidage multimodal [FÉREY et al. 2009]

Synthèse des approches existantes

- Essentiellement de la perception
 - données
 - contraintes
- *docking* simple et/ou rigide

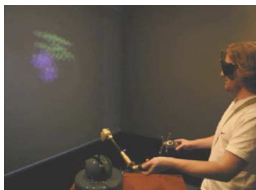
Manipulation moléculaire « centrée utilisateur »



Interface tangible [WEGHORST 2003]



Interface haptique à 5 degrés de liberté [LAI-YUEN et al. 2006]



Guidage multimodal [FÉREY et al. 2009]

Synthèse des approches existantes

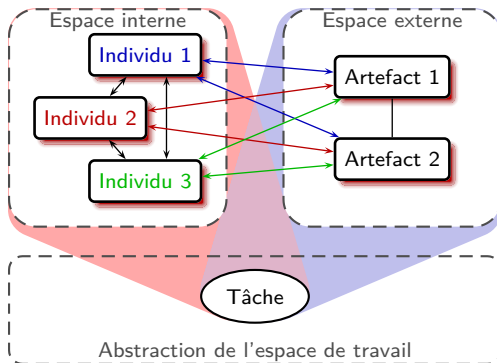
- Essentiellement de la perception
 - données
 - contraintes
- *docking* simple et/ou rigide

⇒ Charge de travail restreinte

Distribution de la charge de travail

Définition [CONEIN 2004]

Étendre la capacité cognitive d'analyse d'un individu pour inclure le matériel et l'environnement social comme composant d'un système cognitif plus étendu.



Système cognitif distribué [ZHANG et al. 2006]

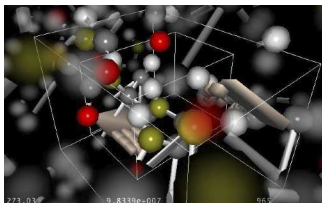
Approches collaboratives pour la manipulation moléculaire



Exploration moléculaire synchrone
[KRIZ et al. 2003]



Manipulation guidée par des experts
[PARK et al. 2006]



Désignation en environnement virtuel
[CHASTINE 2007]

Synthèse des approches existantes

- Approches techno-centrées
- Approches coopératives

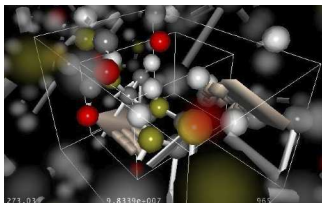
Approches collaboratives pour la manipulation moléculaire



Exploration moléculaire synchrone
[KRIZ et al. 2003]



Manipulation guidée par des experts
[PARK et al. 2006]



Désignation en environnement virtuel
[CHASTINE 2007]

Synthèse des approches existantes

- Approches techno-centrées
- Approches coopératives

⇒ **Apport du collaboratif?**

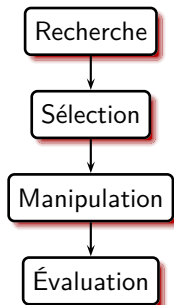
Objectifs et démarche de la thèse

Contexte de travail

Manipulation interactive de structures moléculaires pour le *docking*

- 1 Étudier et analyser la contribution des approches collaboratives
- 2 Identifier et caractériser les limites et les contraintes
- 3 Proposer de nouvelles solutions pour améliorer les approches collaboratives
- 4 Évaluer les solutions proposées dans un scénario de *docking* moléculaire

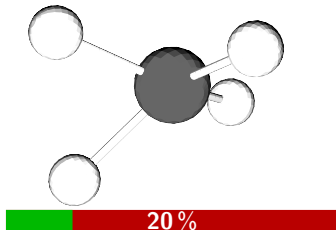
Démarche pour l'étude de la manipulation moléculaire



Primitives Comportementales

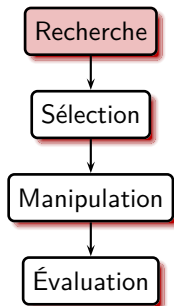
Description

Selon les Primitives Comportementales Virtuelles [FUCHS et al. 2006 ; BOWMAN 1999]



Manipulation moléculaire

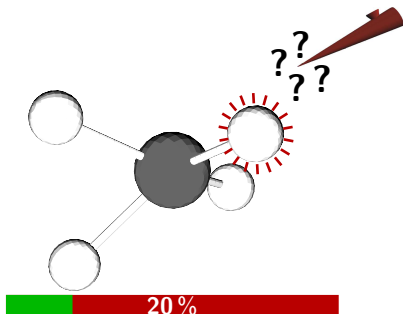
Démarche pour l'étude de la manipulation moléculaire



1

Description

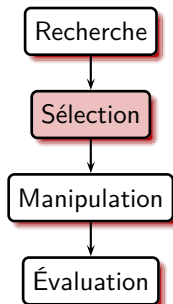
Selon les Primitives Comportementales Virtuelles [FUCHS et al. 2006 ; BOWMAN 1999]



Primitives Comportementales

Manipulation moléculaire

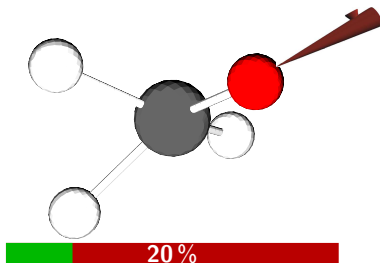
Démarche pour l'étude de la manipulation moléculaire



2

Description

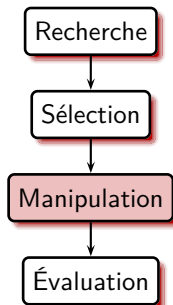
Selon les Primitives Comportementales Virtuelles [FUCHS et al. 2006 ; BOWMAN 1999]



Primitives Comportementales

Manipulation moléculaire

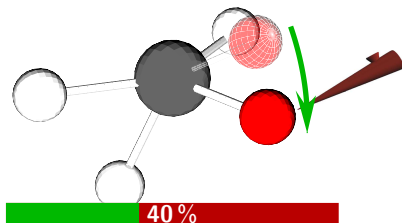
Démarche pour l'étude de la manipulation moléculaire



3

Description

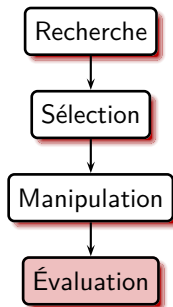
Selon les Primitives Comportementales Virtuelles [FUCHS et al. 2006 ; BOWMAN 1999]



Primitives Comportementales

Manipulation moléculaire

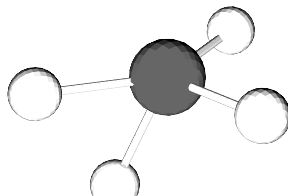
Démarche pour l'étude de la manipulation moléculaire



4

Description

Selon les Primitives Comportementales Virtuelles [FUCHS et al. 2006 ; BOWMAN 1999]

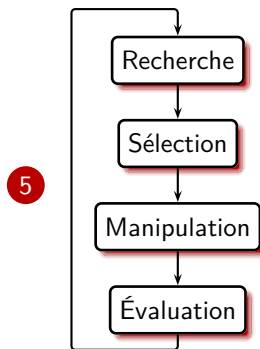


40 %

Primitives Comportementales

Manipulation moléculaire

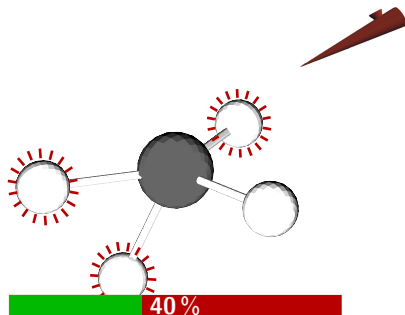
Démarche pour l'étude de la manipulation moléculaire



Primitives Comportementales

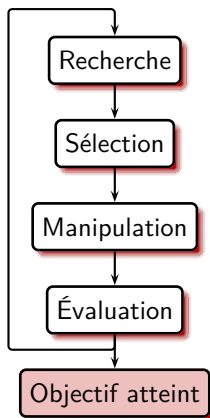
Description

Selon les Primitives Comportementales Virtuelles [FUCHS et al. 2006 ; BOWMAN 1999]



Manipulation moléculaire

Démarche pour l'étude de la manipulation moléculaire

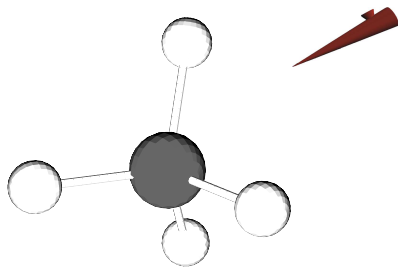


6

Primitives Comportementales

Description

Selon les Primitives Comportementales Virtuelles [FUCHS et al. 2006 ; BOWMAN 1999]



100 %

Manipulation moléculaire

Sommaire

- 1 Introduction
- 2 Plateforme de manipulation moléculaire *Shaddock*
 - Cahier des charges
 - Organisation matérielle
 - Outils d'interaction proposés
- 3 Caractérisation des approches collaboratives en environnement moléculaire
- 4 Communication haptique pour améliorer la collaboration
- 5 Conclusion et perspectives

Cahier des charges

Objectif

Élaborer une plateforme permettant la collaboration étroitement couplée pour la manipulation moléculaire

Contraintes à respecter

- Collaboration interactive synchrone avec des molécules
- Simulation de la dynamique moléculaire
- Manipulation à l'aide de plusieurs interfaces haptiques
- Différents outils pour la manipulation moléculaire

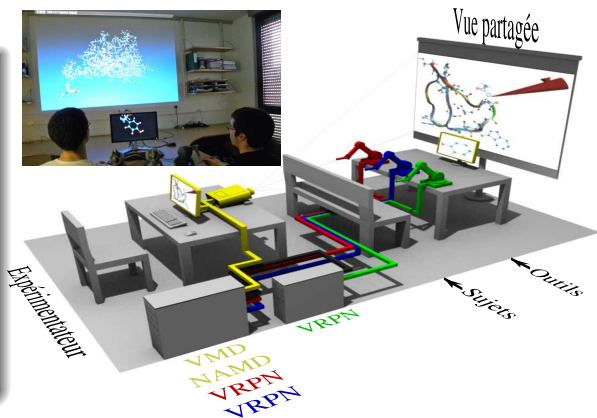
Solutions proposées

- Modularité logicielle
- Modularité matérielle
- Plateforme basée sur des logiciels de biologie
- Utilisation de modules dédiés à la réalité virtuelle
- Développement de nouveaux outils d'interaction

Organisation matérielle

Fonctionnalités

- Colocalisée, synchrone
- Vue partagée
- Communication orale et gestuelle
- Différents outils
 - déplacement
 - orientation
 - déformation
- Multiples interfaces



Fonctionnalités

-

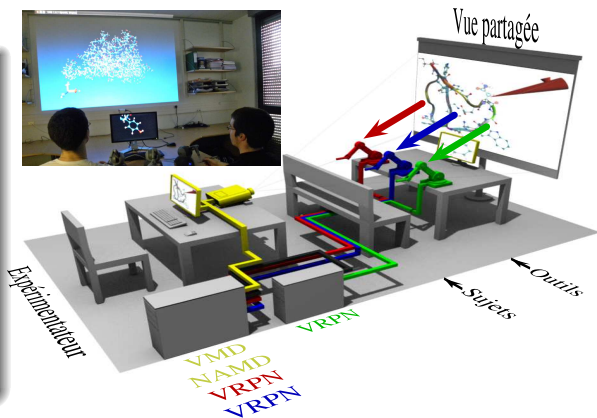


Plate-forme expérimentale

Organisation matérielle

Fonctionnalités

- Colocalisée, synchrone
- Vue partagée
- Communication orale et gestuelle
- Différents outils
 - déplacement
 - orientation
 - déformation
- Multiples interfaces

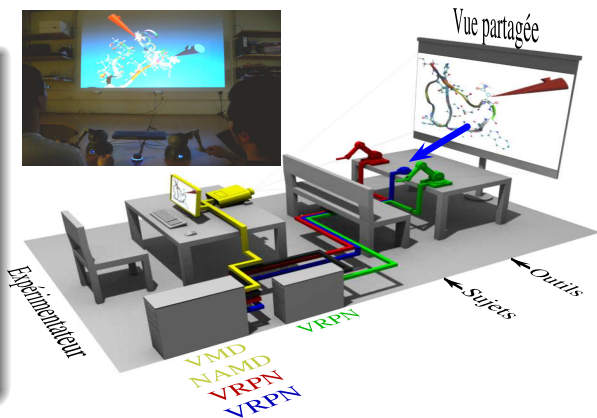


Plate-forme expérimentale

Organisation matérielle

Fonctionnalités

- Colocalisée, synchrone
- Vue partagée
- Communication orale et gestuelle
- Différents outils
 - déplacement
 - orientation
 - déformation
- Multiples interfaces

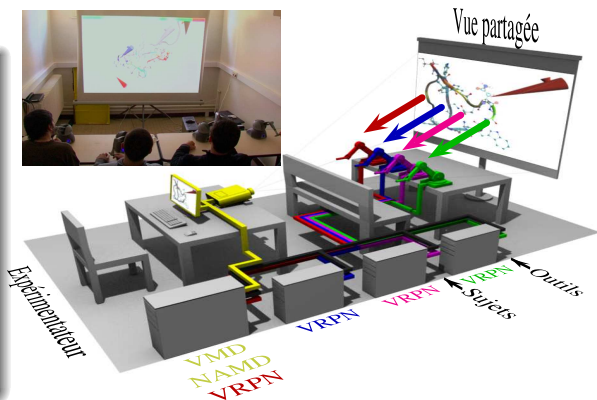


Plate-forme expérimentale

Outils supplémentaires proposés

Objectif

Faciliter le processus de sélection d'une structure moléculaire dans VMD

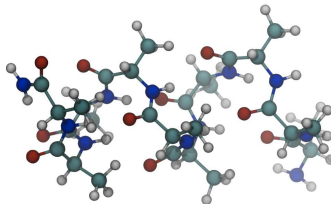
Problème

Sélection difficile

- Atomes nombreux
- Cibles en mouvement

Fonctionnalités

- Champs de potentiel
[SIMARD et al. 2009, GI]
- Pointage visuel
- Différents niveaux de sélection



Outil de sélection amélioré

Outils supplémentaires proposés

Objectif

Faciliter le processus de sélection d'une structure moléculaire dans VMD

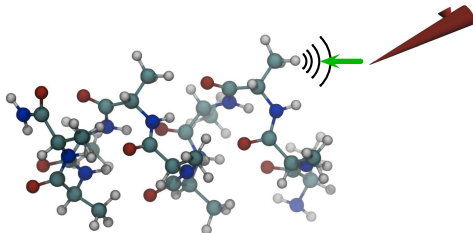
Problème

Sélection difficile

- Atomes nombreux
- Cibles en mouvement

Fonctionnalités

- Champs de potentiel
[SIMARD et al. 2009, GI]
- Pointage visuel
- Différents niveaux de sélection



Outil de sélection amélioré

Outils supplémentaires proposés

Objectif

Faciliter le processus de sélection d'une structure moléculaire dans VMD

Problème

Sélection difficile

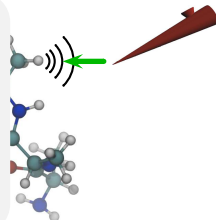
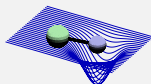
- Atomes nombreux
- Cibles en mouvement

Fonctionnalités

- Champs de potentiel
[SIMARD et al. 2009, GI]
- Pointage visuel
- Différents niveaux de sélection

Champs de potentiel

$$U(\vec{x}) = \phi \cdot \sigma \exp \left[\frac{\sigma^2 - \vec{x}^2}{2\sigma^2} \right]$$



Outil de sélection amélioré

Outils supplémentaires proposés

Objectif

Faciliter le processus de sélection d'une structure moléculaire dans VMD

Problème

Sélection difficile

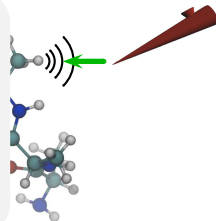
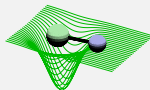
- Atomes nombreux
- Cibles en mouvement

Fonctionnalités

- Champs de potentiel
[SIMARD et al. 2009, GI]
- Pointage visuel
- Différents niveaux de sélection

Champs de potentiel

$$U(\vec{x}) = \phi \cdot \sigma \exp \left[\frac{\sigma^2 - \vec{x}^2}{2\sigma^2} \right]$$



Outil de sélection amélioré

Outils supplémentaires proposés

Objectif

Faciliter le processus de sélection d'une structure moléculaire dans VMD

Problème

Sélection difficile

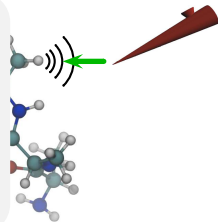
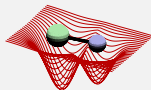
- Atomes nombreux
- Cibles en mouvement

Fonctionnalités

- Champs de potentiel [SIMARD et al. 2009, GI]
- Pointage visuel
- Différents niveaux de sélection

Champs de potentiel

$$U(\vec{x}) = \phi \cdot \sigma \exp \left[\frac{\sigma^2 - \vec{x}^2}{2\sigma^2} \right]$$



Outil de sélection amélioré

Outils supplémentaires proposés

Objectif

Faciliter le processus de sélection d'une structure moléculaire dans VMD

Problème

Sélection difficile

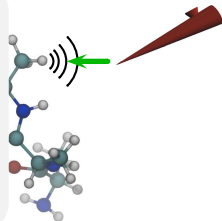
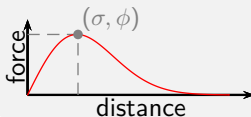
- Atomes nombreux
- Cibles en mouvement

Fonctionnalités

- Champs de potentiel [SIMARD et al. 2009, GI]
- Pointage visuel
- Différents niveaux de sélection

Champs de force

$$F(d) = \phi \frac{d}{\sigma} \exp \left[\frac{\sigma^2 - d^2}{2\sigma^2} \right]$$



Outil de sélection amélioré

Outils supplémentaires proposés

Objectif

Faciliter le processus de sélection d'une structure moléculaire dans VMD

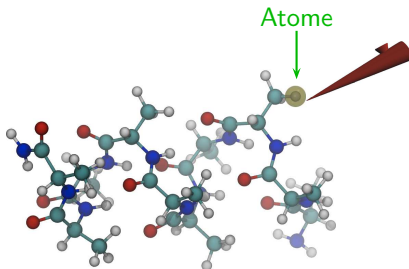
Problème

Sélection difficile

- Atomes nombreux
- Cibles en mouvement

Fonctionnalités

- Champs de potentiel [SIMARD et al. 2009, GI]
- **Pointage visuel**
- Différents niveaux de sélection



Outil de sélection amélioré

Outils supplémentaires proposés

Objectif

Faciliter le processus de sélection d'une structure moléculaire dans VMD

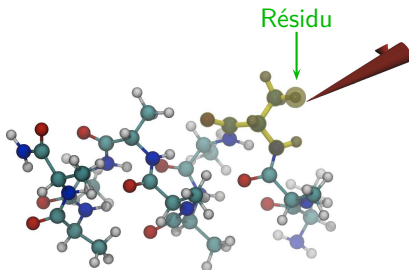
Problème

Sélection difficile

- Atomes nombreux
- Cibles en mouvement

Fonctionnalités

- Champs de potentiel
[SIMARD et al. 2009, GI]
- Pointage visuel
- Différents niveaux de sélection



Outil de sélection amélioré

Sommaire

1 Introduction

2 Plateforme de manipulation moléculaire *Shaddock*

3 Caractérisation des approches collaboratives en environnement moléculaire

■ Étude 1 – Recherche et sélection collaborative de motifs

- Objectifs
- Tâche proposée
- Résultats
- Synthèse

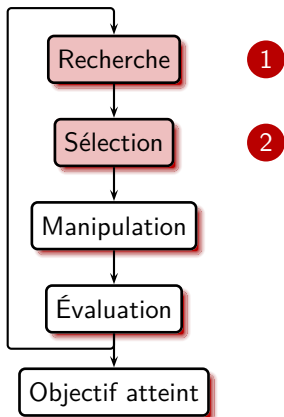
■ Étude 2 – Déformation collaborative de molécules

■ Étude 3 – Dynamique de groupe

4 Communication haptique pour améliorer la collaboration

5 Conclusion et perspectives

Démarche pour l'étude de la manipulation moléculaire



Primitives Comportementales

Objectifs

Objectif principal

Étudier la contribution de la collaboration pendant une tâche de recherche et de sélection de structures moléculaires

Hypothèses

- 1 Amélioration des performances (individuelles vs. collaboratives)
- 2 Des stratégies de travail émergent dans les binômes

Variables

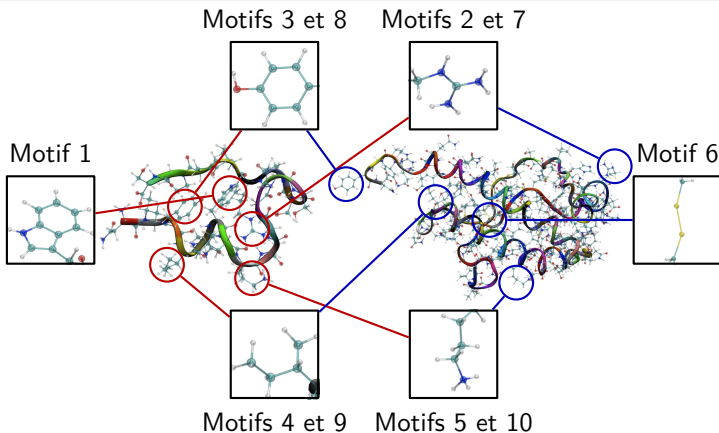
Nombre de sujets monôme (24 sujets) ou binôme (12 couples)

Complexité de la tâche Forme, nature, position, similarité. . .

Tâche proposée

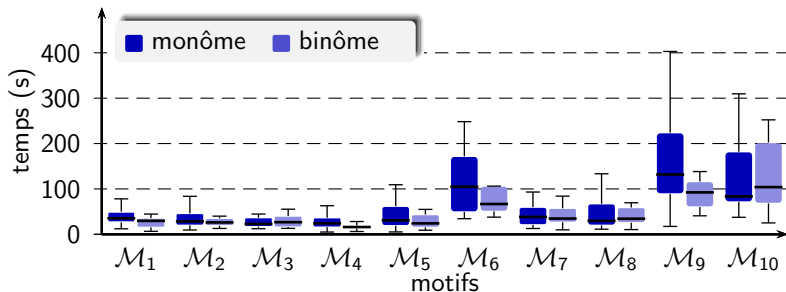
Objectif

Recherche d'un motif dans une molécule



Répartition des motifs sur les molécules (TRP-CAGE et Prion)

Amélioration des performances en collaboration

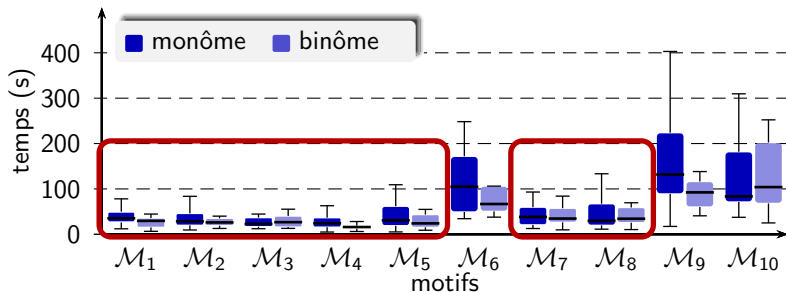


Temps de réalisation de la tâche

Résultat

- Pas d'évolution sur les tâches simples
- Une amélioration significative de la collaboration sur les tâches complexes
- Répartition différente du temps selon les tâches

Amélioration des performances en collaboration

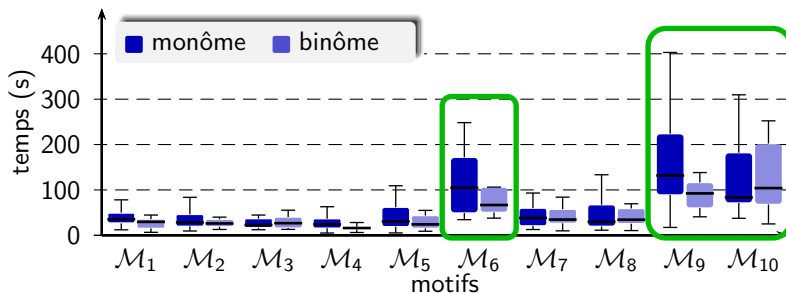


Temps de réalisation de la tâche

Résultat

- Pas d'évolution sur les tâches simples
- Une amélioration significative de la collaboration sur les tâches complexes
- Répartition différente du temps selon les tâches

Amélioration des performances en collaboration

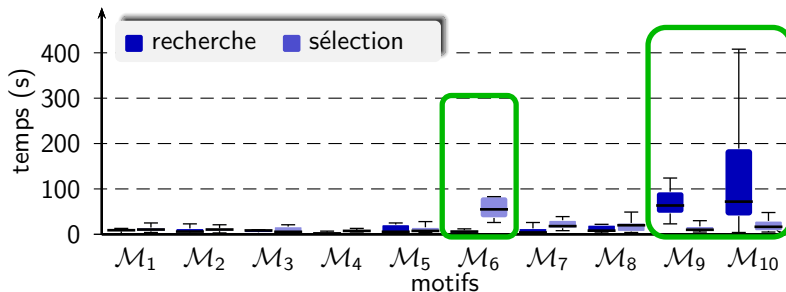


Temps de réalisation de la tâche

Résultat

- Pas d'évolution sur les tâches simples
- Une amélioration significative de la collaboration sur les tâches complexes
- Répartition différente du temps selon les tâches

Amélioration des performances en collaboration

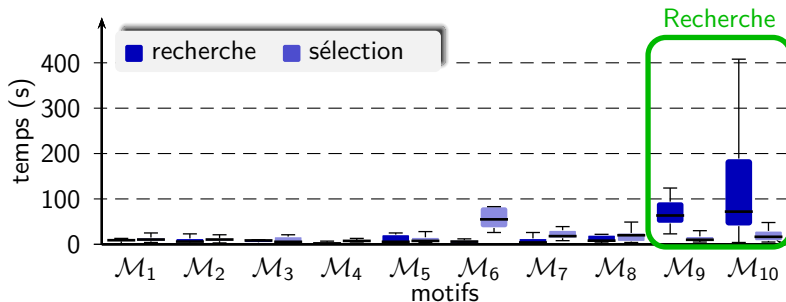


Temps de réalisation de la tâche

Résultat

- Pas d'évolution sur les tâches simples
- Une amélioration significative de la collaboration sur les tâches complexes
- Répartition différente du temps selon les tâches

Amélioration des performances en collaboration

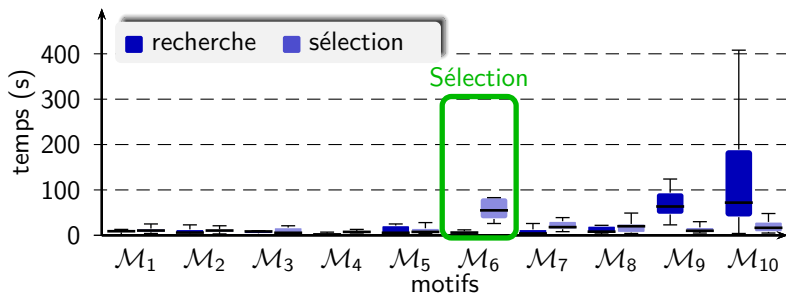


Temps de réalisation de la tâche

Résultat

- Pas d'évolution sur les tâches simples
- Une amélioration significative de la collaboration sur les tâches complexes
- Répartition différente du temps selon les tâches

Amélioration des performances en collaboration

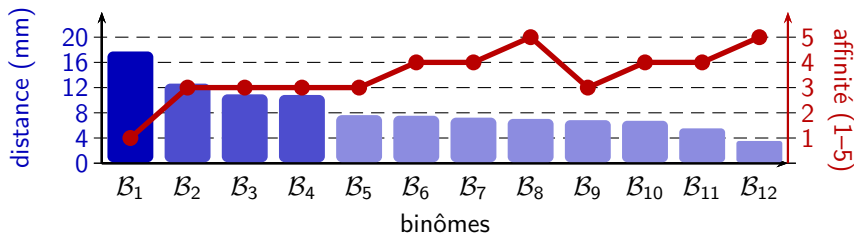


Temps de réalisation de la tâche

Résultat

- Pas d'évolution sur les tâches simples
- Une amélioration significative de la collaboration sur les tâches complexes
- Répartition différente du temps selon les tâches

Stratégies de travail



Distance moyenne entre les curseurs des sujets

Résultat

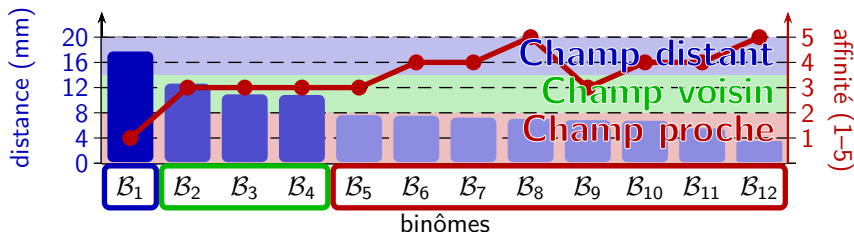
Trois stratégies liées à l'affinité entre les collaborateurs

Champs distants Peu de collaboration avec peu de conflits de coordination

Champs voisins Bonne collaboration avec conflits de coordination

Champs proches Forte collaboration mais conflits de coordination importants

Stratégies de travail



Distance moyenne entre les curseurs des sujets

Résultat

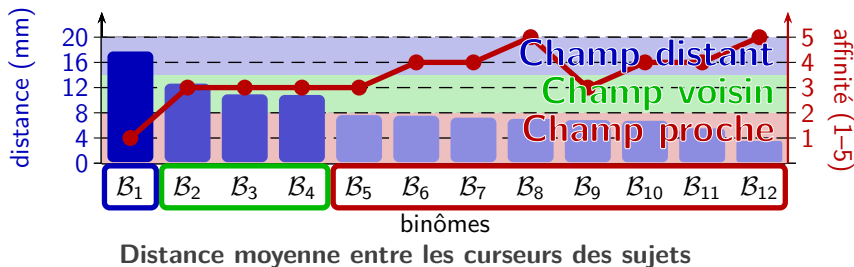
Trois stratégies liées à l'affinité entre les collaborateurs

Champs distants Peu de collaboration avec peu de conflits de coordination

Champs voisins Bonne collaboration avec conflits de coordination

Champs proches Forte collaboration mais conflits de coordination importants

Stratégies de travail



Résultat

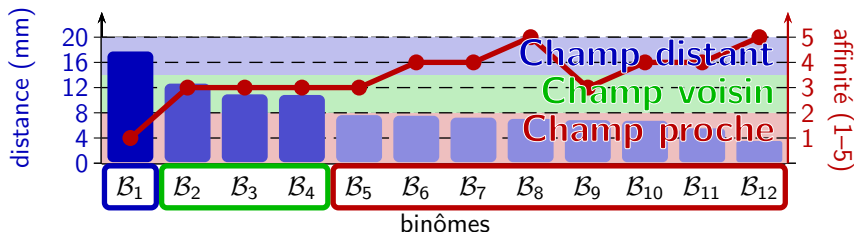
Trois stratégies liées à l'affinité entre les collaborateurs

Champs distants Peu de collaboration avec peu de conflits de coordination

Champs voisins Bonne collaboration avec conflits de coordination

Champs proches Forte collaboration mais conflits de coordination importants

Stratégies de travail



Résultat

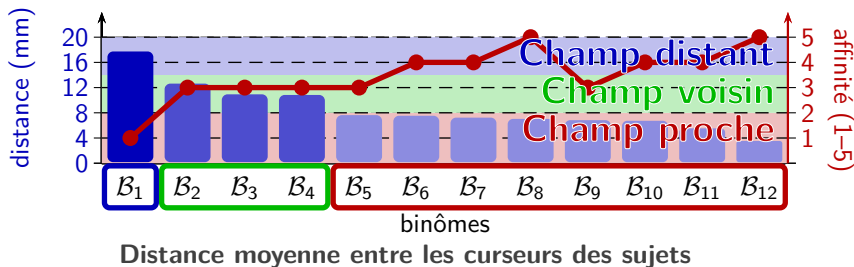
Trois stratégies liées à l'affinité entre les collaborateurs

Champs distants Peu de collaboration avec peu de conflits de coordination

Champs voisins Bonne collaboration avec conflits de coordination

Champs proches Forte collaboration mais conflits de coordination importants

Stratégies de travail



Résultat

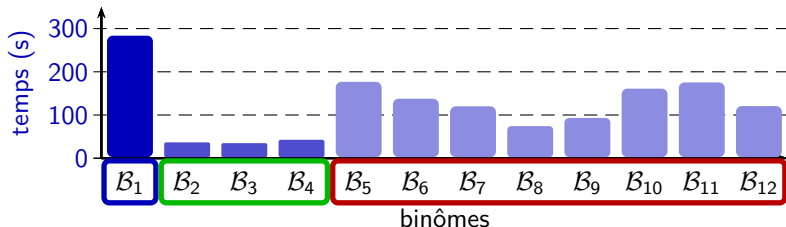
Trois stratégies liées à l'affinité entre les collaborateurs

Champs distants Peu de collaboration avec peu de conflits de coordination

Champs voisins Bonne collaboration avec conflits de coordination

Champs proches Forte collaboration mais conflits de coordination importants

Stratégies de travail



Temps de réalisation de la tâche des binômes

Résultat

Trois stratégies liées à l'affinité entre les collaborateurs

Champs distants Peu de collaboration avec peu de conflits de coordination

Champs voisins Bonne collaboration avec conflits de coordination

Champs proches Forte collaboration mais conflits de coordination importants

Synthèse

Complexité de la tâche

Résultats [SIMARD et al. 2010, JVRC-EGVE]

- Amélioration des performances sur les tâches complexes

Limites

- Quel est le lien entre la complexité et la collaboration ?
- Comment définir une tâche *complexe* ?

Stratégie de travail

Résultats [SIMARD et al. 2010, ACM-VRST]

- Trois stratégies différentes
- Meilleurs résultats avec une stratégie en champs voisins

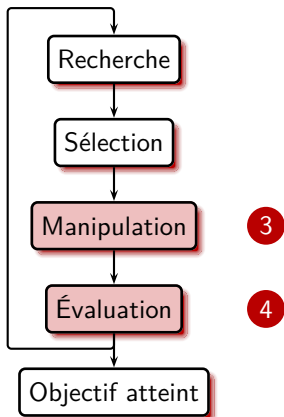
Limites

- Modification du comportement naturel des groupes
- Conflits de coordination en champs voisins

Sommaire

- 1 Introduction
- 2 Plateforme de manipulation moléculaire *Shaddock*
- 3 Caractérisation des approches collaboratives en environnement moléculaire
 - Étude 1 – Recherche et sélection collaborative de motifs
 - Étude 2 – Déformation collaborative de molécules
 - Objectifs
 - Tâche proposée
 - Résultats
 - Synthèse
 - Étude 3 – Dynamique de groupe
- 4 Communication haptique pour améliorer la collaboration
- 5 Conclusion et perspectives

Démarche pour l'étude de la manipulation moléculaire



Primitives Comportementales

Objectifs

Objectif principal

Caractériser les scénarios qui nécessitent de la coordination

Hypothèses

- 1 Le besoin en coordination influence la complexité et les performances
- 2 Amélioration de la répartition des ressources (bimanuelle vs. collaborative)

Variables

Nombre de sujets monôme (12 sujets) ou binôme (12 couples)

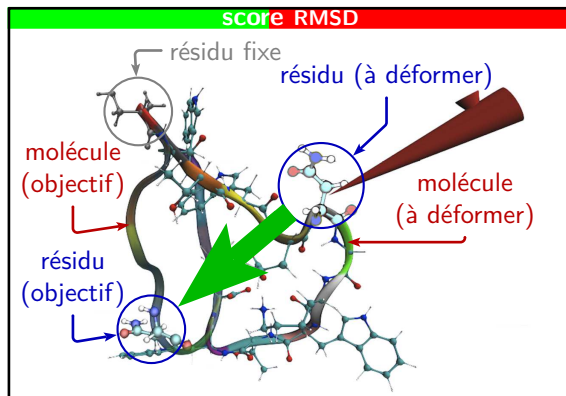
Complexité de la molécule 2 molécules

Outil de déformation 2 configurations de déformation

Tâche proposée

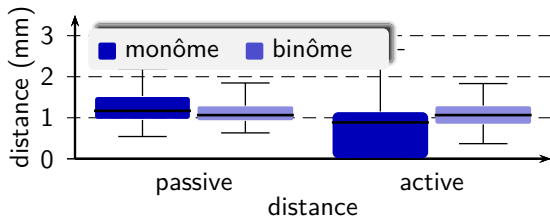
Scénarios

- 2 niveaux de manipulation
 - Résidu
 - Atome
- 4 scénarios
- 3 critères de complexité
 - Nombre d'atomes
 - Cassures
 - Champs de force



Tâche de déformation

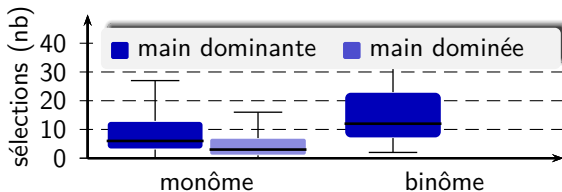
Amélioration de la répartition des ressources



Distances passive et active

Résultat

Espace de travail plus important en binôme

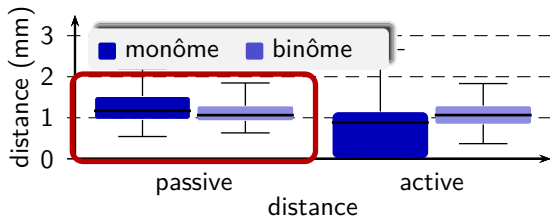


Nombre de sélections

Résultat

Taux d'utilisation des ressources en binôme supérieur de 40 %

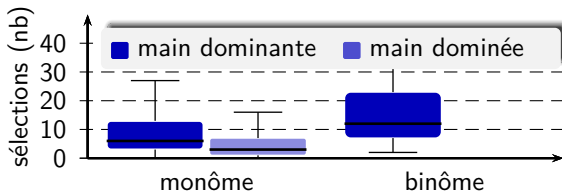
Amélioration de la répartition des ressources



Distances passive et active

Résultat

Espace de travail plus important en binôme

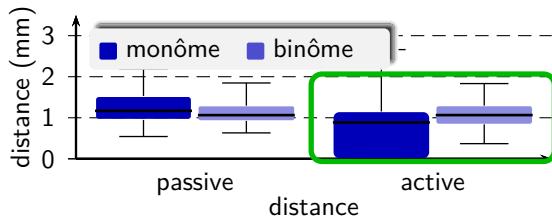


Nombre de sélections

Résultat

Taux d'utilisation des ressources en binôme supérieur de 40 %

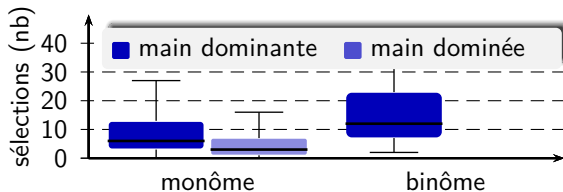
Amélioration de la répartition des ressources



Distances passive et active

Résultat

Espace de travail plus important en binôme



Nombre de sélections

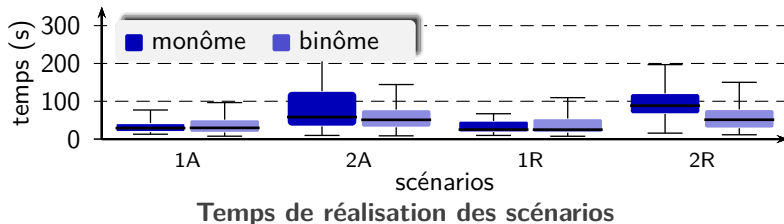
Résultat

Taux d'utilisation des ressources en binôme supérieur de 40 %

Influence de la complexité de la tâche

Difficulté	Description	Exemple
1	1 manipulation	Tâche 1A
2	1 manipulation et 1 fixation	Tâches 1R et 2R
3	2 manipulations coordonnées	Tâche 2A

Classification des tâches



Synthèse

Charge de travail

Résultats [SIMARD et al. 2012, Elsevier IJHCS]

- Gestion d'un plus grand espace de travail en binôme
- Meilleur taux d'utilisation des ressources disponibles en binôme

Limites

- Comment répartir équitablement la charge de travail ?

Conflits de coordination

Résultats [SIMARD et al. 2011, Springer VR]

- Certaines manipulations nécessitent une coordination

Limites

- La coordination est plus intuitive en individuel mais...
 - ...espace de travail restreint
 - ...coordination limitée à deux outils

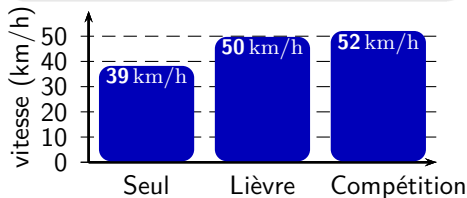
Sommaire

- 1 Introduction
- 2 Plateforme de manipulation moléculaire *Shaddock*
- 3 **Caractérisation des approches collaboratives en environnement moléculaire**
 - Étude 1 – Recherche et sélection collaborative de motifs
 - Étude 2 – Déformation collaborative de molécules
 - **Étude 3 – Dynamique de groupe**
 - Notions importantes sur la dynamique de groupe
 - Objectifs
 - Protocole expérimental
 - Résultats
 - Synthèse
- 4 Communication haptique pour améliorer la collaboration
- 5 Conclusion et perspectives

Notions importantes sur la dynamique de groupe

Facilitation sociale [TRIPLETT 1898]

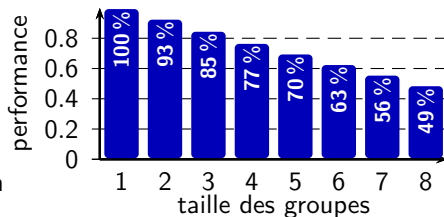
Une action collaborative préparée ou en progression possède une réponse ; la stimulation sociale provoque une augmentation de cette réponse par la perception de collaborateurs effectuant les mêmes mouvements.



Performances d'un cycliste

Paresse sociale [RINGELMANN 1913]

Tendance à fournir un effort moindre lorsqu'une tâche est effectuée en groupe plutôt que de manière individuelle.



Performances au tir à la corde

Objectifs

Objectif principal

Observer la dynamique de groupe lors d'une tâche nécessitant une coordination étroitement couplée

Hypothèses

- 1 Amélioration des performances (binôme vs. quadrinôme)
- 2 Amélioration des performances par une étape de *brainstorming* [OSBORN 1963]

Variables

Nombre de participants 8 binômes et 4 quadrinômes

Tâches différentes 2 molécules

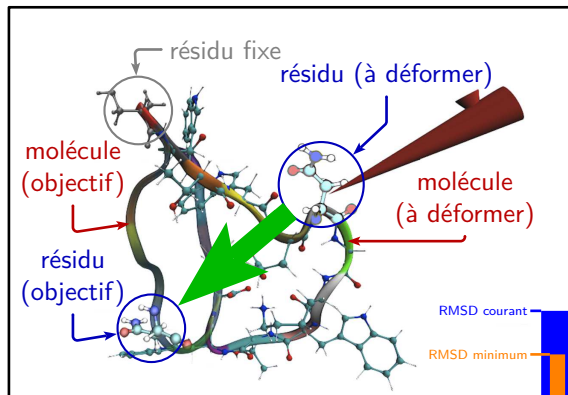
Stratégie de travail Étape de *brainstorming*

Tâche proposée

Scénarios

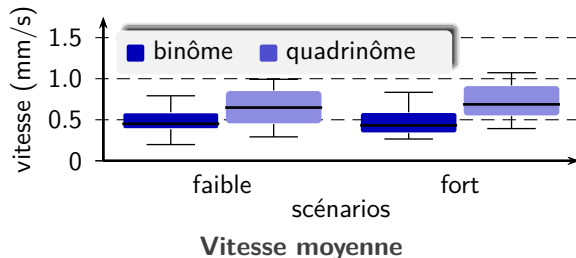
2 niveaux de complexité

- faiblement couplé
- fortement couplé



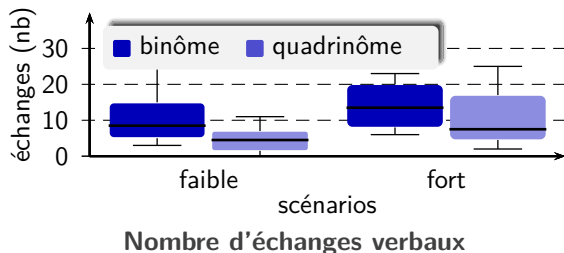
Tâche de déformation

Amélioration des performances par la facilitation sociale



Résultat

Une vitesse de travail pour les quadrinômes supérieure de 50 % :
facilitation sociale

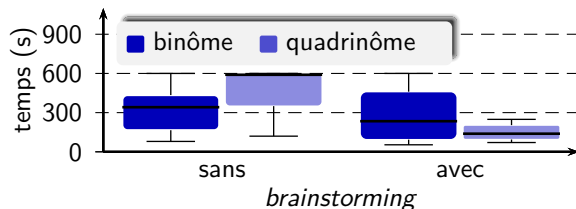


Résultat

Moins d'échanges :
 paresse sociale

- Spécialisation
- Personnalité
- Paresse

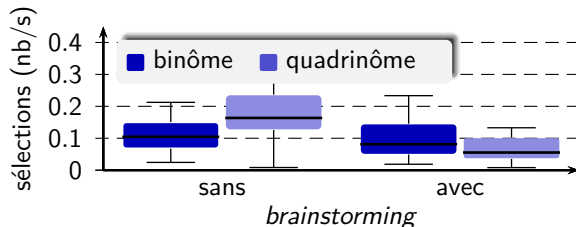
Influence du *brainstorming*



Temps de réalisation

Résultat

Le *brainstorming* permet l'élaboration d'une stratégie : gain en performances



Fréquence des sélections

Résultat

Meilleur rendement des actions effectuées

Synthèse

Paresse sociale

Résultats [SIMARD et al. 2012, Elsevier IJHCS]

- Déséquilibre important dans la répartition des charges de travail
- Potentiel collaboratif non-exploité au maximum

Limites

- Comment redonner de l'importance à chaque membre du groupe ?

Brainstorming

Résultats [SIMARD et al. 2011, JVRC-EGVE]

- Amélioration importante des performances
- Réduit les conflits de coordination
- Conflits de communication pendant le *brainstorming*

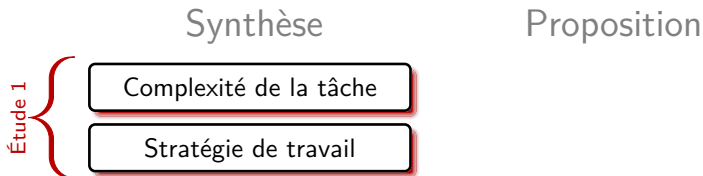
Limites

- Comment optimiser cette étape ?

Sommaire

- 1 Introduction
- 2 Plateforme de manipulation moléculaire *Shaddock*
- 3 Caractérisation des approches collaboratives en environnement moléculaire
- 4 Communication haptique pour améliorer la collaboration
 - Étude 4 – Métaphore haptique et stratégie de travail
 - Synthèse des résultats et solutions proposées
 - Présentation de la métaphore haptique de communication
 - Objectifs
 - Résultats
- 5 Conclusion et perspectives

Synthèse des résultats et solutions proposées



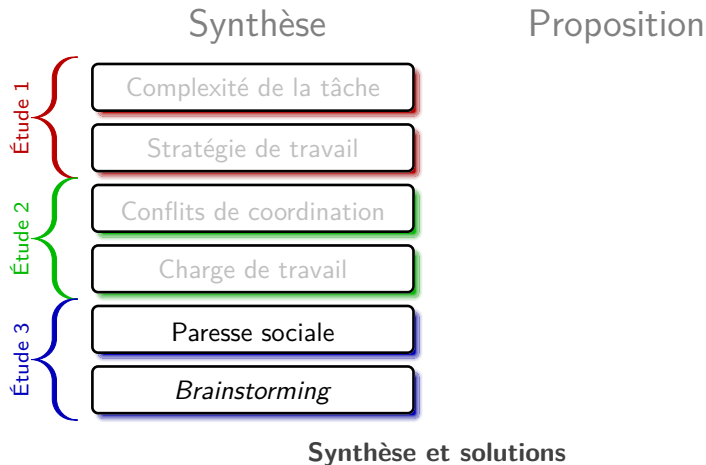
Synthèse et solutions

Synthèse des résultats et solutions proposées

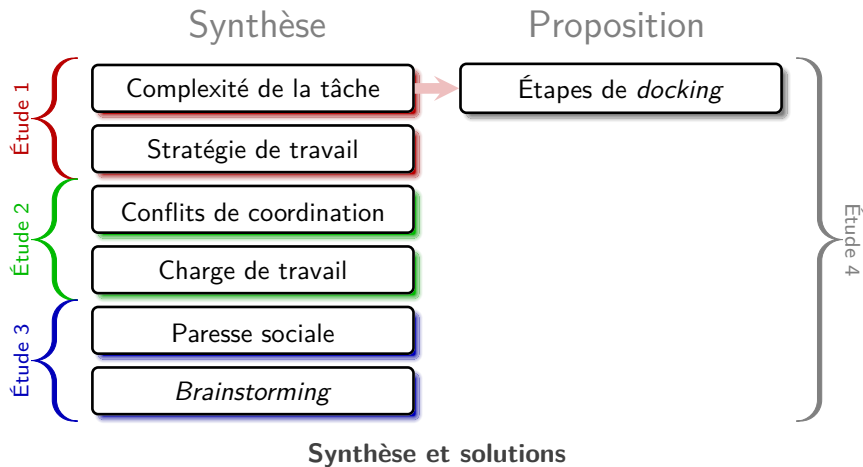


Synthèse et solutions

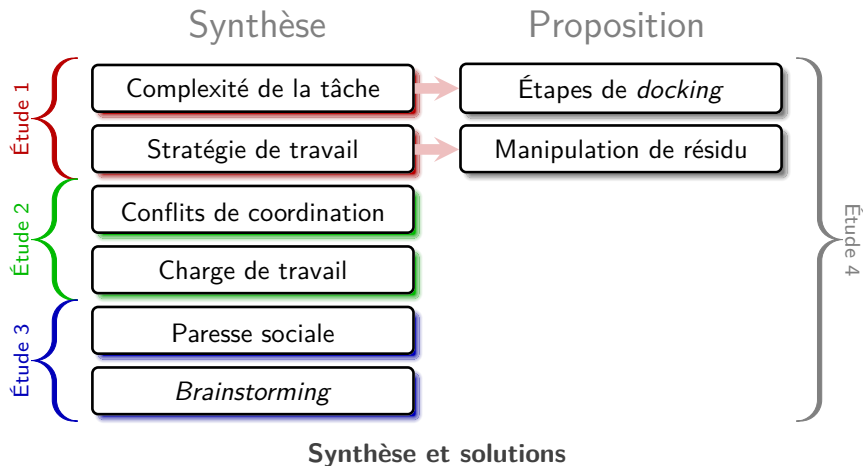
Synthèse des résultats et solutions proposées



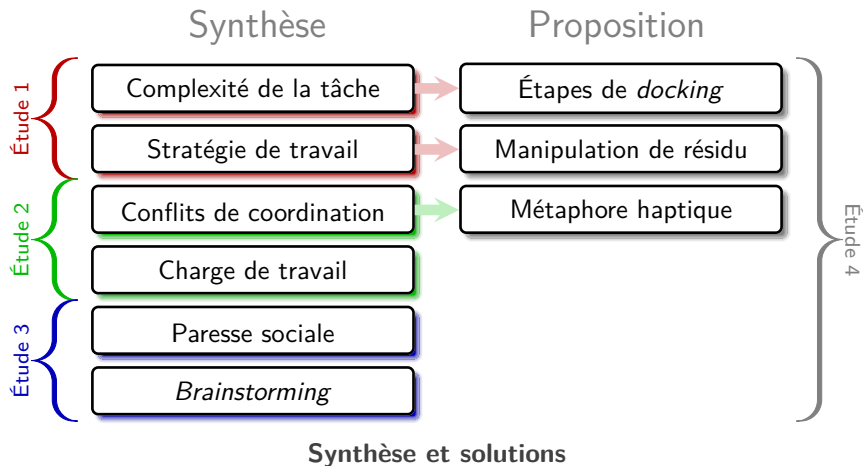
Synthèse des résultats et solutions proposées



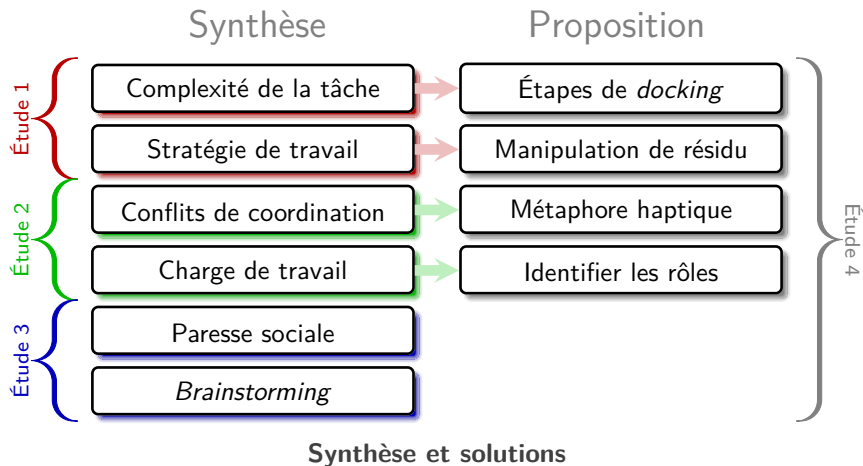
Synthèse des résultats et solutions proposées



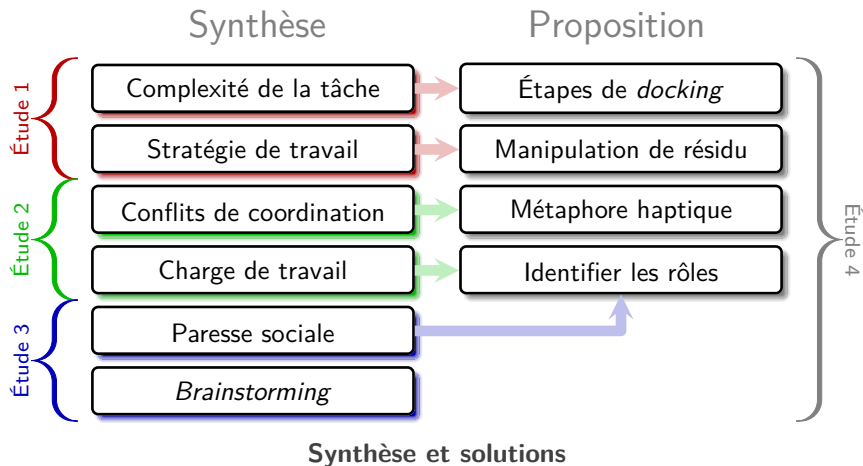
Synthèse des résultats et solutions proposées



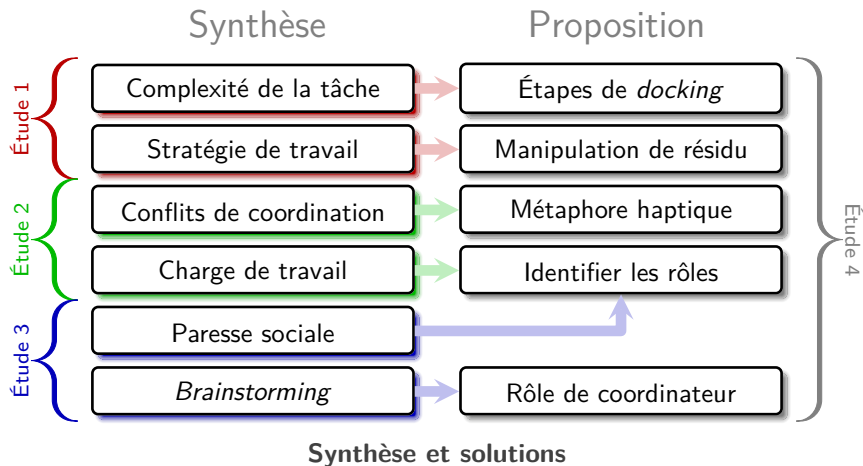
Synthèse des résultats et solutions proposées



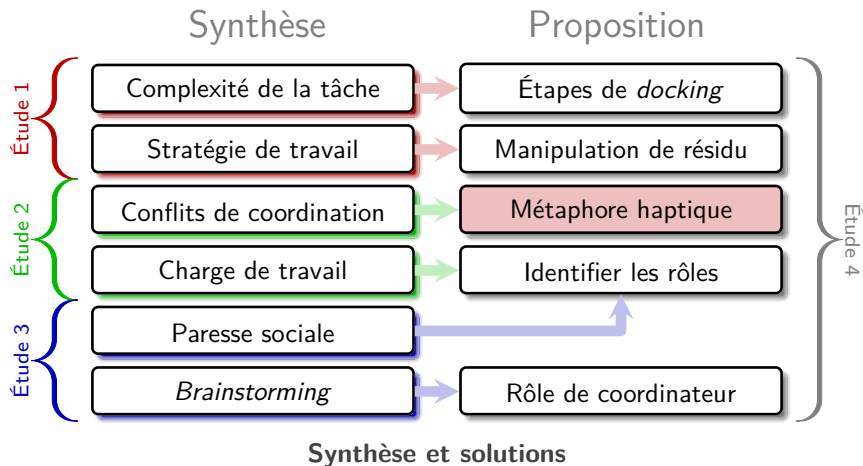
Synthèse des résultats et solutions proposées



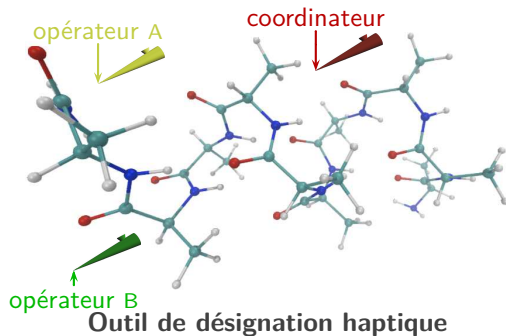
Synthèse des résultats et solutions proposées



Synthèse des résultats et solutions proposées



Présentation de la métaphore haptique de communication



Étapes de la désignation

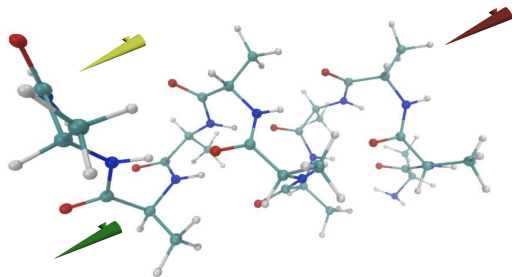
- 1 Recherche d'une structure (coordonateur)
- 2 Désignation de la structure (coordonateur)
- 3 Acceptation par l'opérateur A
- 4 Sélection par l'opérateur A

Métaphore haptique

- Notification visuo-haptique de la désignation aux opérateurs

- Guidage haptique
$$\vec{F}(\vec{x}) = \begin{cases} k(t - t_0)(\vec{x} - \vec{x}_t) - b \frac{\partial \vec{x}}{\partial t} & \text{if } t \geq t_0 \\ 0 & \text{if } t < t_0 \end{cases}$$

Présentation de la métaphore haptique de communication



Outil de désignation haptique

Étapes de la désignation

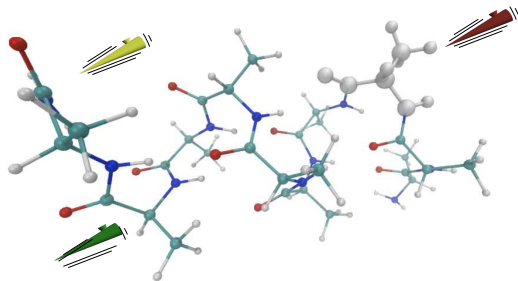
- 1 Recherche d'une structure (coordinateur)
- 2 Désignation de la structure (coordinateur)
- 3 Acceptation par l'opérateur A
- 4 Sélection par l'opérateur A

Métaphore haptique

- Notification visuo-haptique de la désignation aux opérateurs

- Guidage haptique
$$\vec{F}(\vec{x}) = \begin{cases} k(t - t_0)(\vec{x} - \vec{x}_t) - b \frac{\partial \vec{x}}{\partial t} & \text{if } t \geq t_0 \\ 0 & \text{if } t < t_0 \end{cases}$$

Présentation de la métaphore haptique de communication



Outil de désignation haptique

Étapes de la désignation

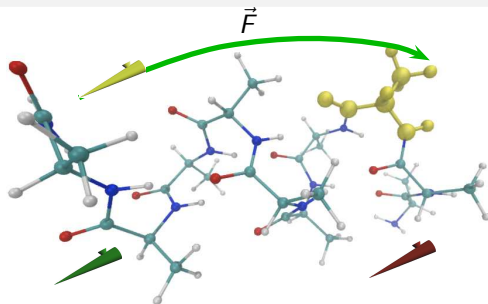
- 1 Recherche d'une structure (coordinateur)
- 2 Désignation de la structure (coordinateur)
- 3 Acceptation par l'opérateur A
- 4 Sélection par l'opérateur A

Métaphore haptique

■ Notification visuo-haptique de la désignation aux opérateurs

■ Guidage haptique
$$\vec{F}(\vec{x}) = \begin{cases} k(t - t_0)(\vec{x} - \vec{x}_t) - b \frac{\partial \vec{x}}{\partial t} & \text{if } t \geq t_0 \\ 0 & \text{if } t < t_0 \end{cases}$$

Présentation de la métaphore haptique de communication



Outil de désignation haptique

Étapes de la désignation

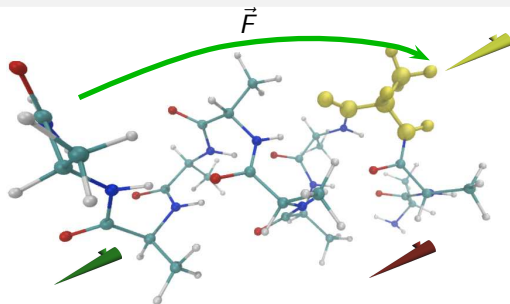
- 1 Recherche d'une structure (coordonateur)
- 2 Désignation de la structure (coordonateur)
- 3 Acceptation par l'opérateur A
- 4 Sélection par l'opérateur A

Métaphore haptique

- Notification visuo-haptique de la désignation aux opérateurs

- Guidage haptique
$$\vec{F}(\vec{x}) = \begin{cases} k(t - t_0)(\vec{x} - \vec{x}_t) - b \frac{\partial \vec{x}}{\partial t} & \text{if } t \geq t_0 \\ 0 & \text{if } t < t_0 \end{cases}$$

Présentation de la métaphore haptique de communication



Outil de désignation haptique

Étapes de la désignation

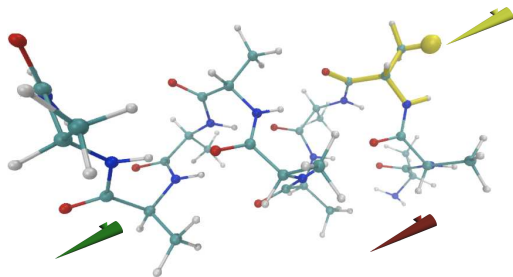
- 1 Recherche d'une structure (coordonateur)
- 2 Désignation de la structure (coordonateur)
- 3 Acceptation par l'opérateur A
- 4 Sélection par l'opérateur A

Métaphore haptique

- Notification visuo-haptique de la désignation aux opérateurs

- Guidage haptique
$$\vec{F}(\vec{x}) = \begin{cases} k(t - t_0)(\vec{x} - \vec{x}_t) - b \frac{\partial \vec{x}}{\partial t} & \text{if } t \geq t_0 \\ 0 & \text{if } t < t_0 \end{cases}$$

Présentation de la métaphore haptique de communication



Outil de désignation haptique

Étapes de la désignation

- 1 Recherche d'une structure (coordonateur)
- 2 Désignation de la structure (coordonateur)
- 3 Acceptation par l'opérateur A
- 4 Sélection par l'opérateur A

Métaphore haptique

- Notification visuo-haptique de la désignation aux opérateurs

- Guidage haptique
$$\vec{F}(\vec{x}) = \begin{cases} k(t - t_0)(\vec{x} - \vec{x}_t) - b \frac{\partial \vec{x}}{\partial t} & \text{if } t \geq t_0 \\ 0 & \text{if } t < t_0 \end{cases}$$

Objectifs

Objectif principal

Évaluer la métaphore haptique pour améliorer la coordination

Hypothèses

- La métaphore haptique améliore
 - 1 les performances
 - 2 la communication

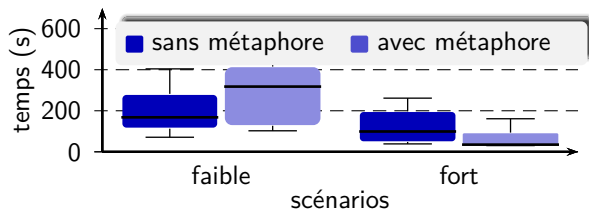
Variables

Nombre de participants 8 trinômes (composé de bio-informaticiens)

Tâches différentes 2 molécules

Métaphore haptique Avec ou sans métaphore

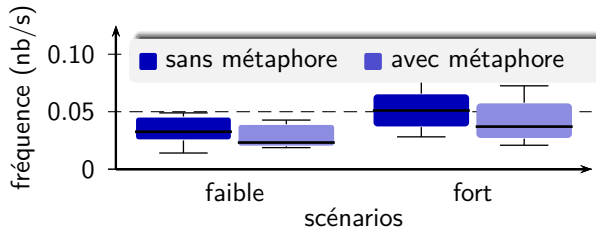
Efficacité de la collaboration



Résultat

Manipulation plus efficace sur le scénario le plus complexe

Temps de réalisation de la tâche

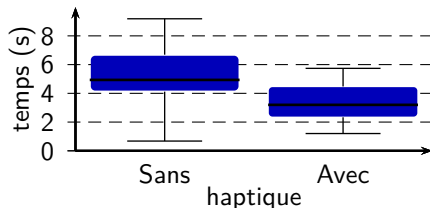


Résultat

Meilleur rendement pour l'utilisation des ressources

Fréquence de sélection d'un opérateur

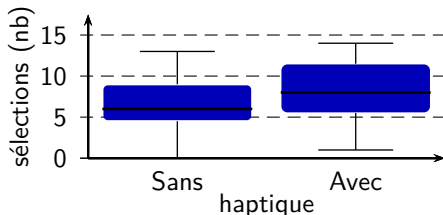
Amélioration de la communication



Résultat

Communication haptique plus efficace que la communication verbale

Temps d'acceptation d'une désignation



Résultat

Meilleur taux d'acceptation pour les désignations du coordinateur

Taux de désignations acceptées

Conclusion

- La plateforme *Shaddock*
 - Intégration pour la manipulation en environnement virtuel
 - Plateforme pertinente pour la déformation moléculaire, validée par des bio-informaticiens

- Étude des approches collaboratives
 - Mesure d'une amélioration pour les tâches étroitement couplées
 - Constatation de différentes stratégies de travail
 - Caractérisation des conflits de communication et de coordination

- Amélioration des approches collaboratives : la communication haptique
 - Configuration de travail adaptée
 - Amélioration de la tâche de désignation

Perspectives

- Problématiques dans l'expérimentation des approches collaboratives
 - protocole expérimental pour l'évaluation des approches collaboratives
 - mesure des conflits de coordination et de communication
 - mesure de la charge de travail

- Étendre l'étude des approches étroitement couplées
 - apprentissage non-supervisé en collaboration
 - collaboration distante
 - multi-expertise dans la collaboration
 - domaines d'application (conception, assemblage, ...)

Publications

Journaux internationaux avec comité de relecture

- [1] GIRARD, Adrien, Mehdi AMMI, **Jean Simard** et Malika AUVRAY (2012). « Collaborative metaphor for haptic designation in complex 3D environments ». Dans : *IEEE Transaction on Haptics*. IEEE-TOH. (soumis).
- [2] **Simard, Jean**, Mehdi AMMI et Malika AUVRAY (2012). « Collaborative strategies for 3D targets search during the molecular design process ». Dans : *IEEE Transaction on Systems, Man and Cybernetics*. IEEE-TOSMC. (accepté).
- [3] **Simard, Jean**, Mehdi AMMI et Anaïs MAYEUR (2012). « Comparative study of the bimanual and collaborative modes for closely coupled manipulations ». Dans : *Elsevier International Journal of Human-Computer Studies*. Elsevier IJHCS. (accepté).
- [4] **Simard, Jean** et Mehdi AMMI (11/2011). « Haptic interpersonal communication : gesture coordination for collaborative virtual assembly task ». Dans : *Springer on Virtual Reality*. Springer VR, pages 1–14.

Conférences internationales avec comité de relecture

- [1] **Simard, Jean** et Mehdi AMMI (06/2012). « Haptic communication tools for collaborative deformation of molecules ». Dans : *Proceedings of Eurohaptics*. EuroHaptics. (soumis).
- [2] GIRARD, Adrien, Mehdi AMMI, **Jean Simard** et Malika AUVRAY (03/2012). « Improvement of collaborative selection in 3D complex environments ». Dans : *IEEE Haptics Symposium*. Haptics Symp. Pages 281–288.
- [3] **Simard, Jean**, Mehdi AMMI et Anaïs MAYEUR (09/2011). « How to improve group performances on collocated synchronous manipulation tasks? ». Dans : *Proceedings of Joint Virtual Reality Conference*. JVRC-EGVE.
- [4] **Simard, Jean**, Mehdi AMMI et Malika AUVRAY (11/2010). « Closely coupled collaboration for search tasks ». Dans : *Proceedings of the 17th ACM symposium on Virtual Reality Software and Technology*. ACM-VRST, pages 181–182.
- [5] **Simard, Jean** et Mehdi AMMI (09/2010). « Gesture coordination in collaborative tasks through augmented haptic feedthrough ». Dans : *Proceedings of Joint Virtual Reality Conference*. JVRC-EGVE, pages 43–50.
- [6] **Simard, Jean**, Mehdi AMMI et Malika AUVRAY (09/2010). « Study of synchronous and colocated collaboration for search tasks ». Dans : *Proceedings of Joint Virtual Reality Conference*. JVRC-EGVE, pages 51–54.
- [7] **Simard, Jean**, Mehdi AMMI, Flavien PICON et Patrick BOURDOT (05/2009). « Potential field approach for haptic selection ». Dans : *Proceedings of Graphics Interface*. GI, pages 203–206.

Organisation logicielle

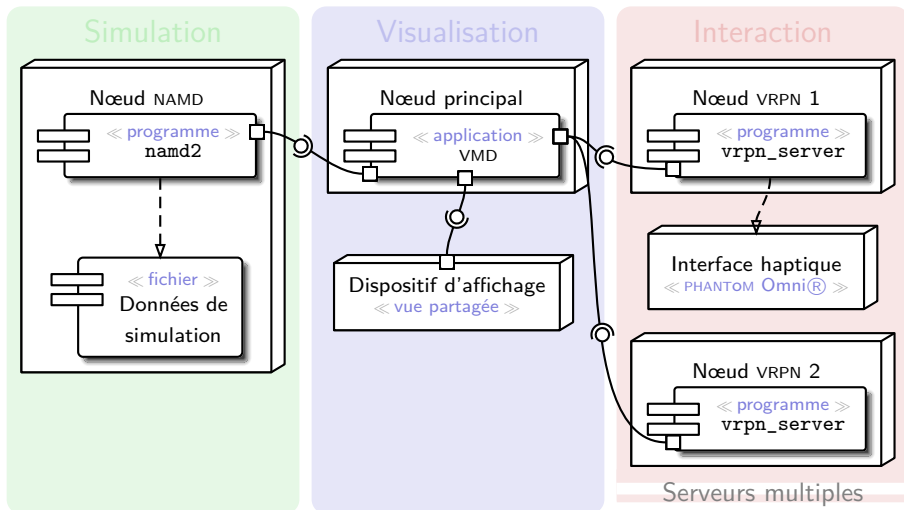
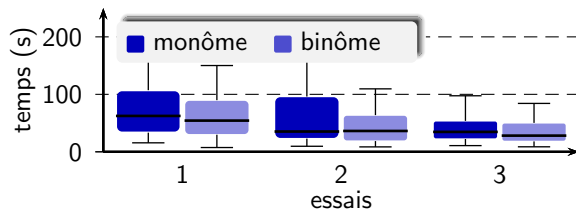


Diagramme de déploiement UML de la plateforme *Shaddock*

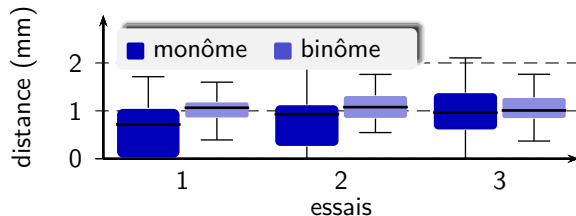
Apprentissage en collaboration



Résultat

Apprentissage plus rapide avec une amélioration des performances

Évolution du temps de réalisation de la tâche



Résultat

Un grand espace de travail est rapidement couvert par les binômes

Évolution de l'espace de travail