

GLOSSAIRE interprétation conduite motrice.

A

Action motrice : « Processus d'accomplissement des conduites motrices d'un ou de plusieurs sujets agissant dans une situation motrice déterminée ». P Parlebas (1999)

Activité : Ce que fait le sujet pour faire. Elle renvoie « à ce qui est mis en jeu par le sujet pour exécuter ces prescriptions, pour remplir ces obligations » (celle de l'APS, ndlr) (leplat et Hoc; 1983) et donc aux processus mis en œuvre par le sujet pour résoudre les problèmes posés par la tâche ou l'APS.

Aptitudes : « facteurs sous-jacents, caractéristiques individuelles stables des sujets utilisés par les individus et expliquant les différences interindividuelles dans la réalisation de certaines tâches » (JP Famose, M Durand ; 1988). Les aptitudes présentent une dimension innée importante qui borne les possibilités de développement de celles-ci. C'est un terme difficile à manipuler du fait de sa dimension innée fortement lié à l'idéologie du don et de sa logique de déficit. La distinction avec les habiletés qui elles seraient acquises n'est pas évidente (à partir de quand peut-on dire que l'amélioration de la force ne résulte pas d'un apprentissage) notamment pour les aptitudes cognitives ou psychomotrices. Elle est cependant bien pratique dans une logique d'évaluation de la performance et d'entraînement. Nous nous proposons ainsi de ne retenir que des aptitudes bio-informationnelles, biomécaniques et bioénergétiques.

Aménagement matériel : « l'ensemble organisé des objets, des équipements, ou des autres sujets qui sert de support à l'activité motrice mais également les prescriptions concernant cet aménagement » (règles, règlement etc). (Delignières D, Duret P ; 1995). Voir « **Conditions environnementales** »

Anticipation-coïncidence : c'est l'aptitude à réaliser des ajustements moteurs anticipant des changements de vitesse et de direction d'une cible en mouvement.(Fleishman)

Architecture de la tâche : ce qui la constitue ; description et caractérisation de la tâche à l'aide de ses éléments constitutifs.

B

But : « spécifie au pratiquant l'état ou les conditions à atteindre comme résultat de l'activité ». Famose (1990). Il doit être atteint en respectant certains critères de réussite. **Les Sous-buts** détaillent les étapes successives ou possibles pour atteindre le but et précisent les résultats à atteindre

C

Catégorie d'observable : regroupe des observables signifiant d'une dimension du comportement. La caractérisation d'une catégorie permet de déterminer un niveau de pratique en relation avec une catégorie de problèmes particuliers.

Cause magique : c'est une explication générale qui n'a aucune portée opérationnelle et ressemble à une opinion (il est débutant ou il est doué !).

Cause comportementale : à un premier niveau, la conduite est expliquée par des comportements inadéquats (tête trop fléchie, trajet rectiligne) sans être traduite en terme d'activité du sujet ni mise en relation avec un problème à résoudre. Elle se traduit au niveau de l'acte d'enseignement par des injonctions comportementales.

À un 2^e niveau (cause problématique) elle peut être déclinée par la mise en relation entre le relevé d'observation et un problème à résoudre. Elle concerne alors les fonctions produit. La formulation la plus complète serait ici sous la forme : sa position de tête trop fléchie entraîne un problème d'équilibration. L'intervention du praticien portera alors sur la résolution du problème en cherchant comment transformer la position de la tête.

Cause fonctionnelle : cause liée aux processus mis en œuvre par le sujet permettant d'expliquer la conduite du sujet et se formulant à l'aide des différentes fonctions processus. (ex : fonction éréismatique conduisant à un gainage insuffisant et à l'impossibilité de fermer au moment voulu les jambes sur le tronc). C'est le 2^e niveau d'interprétation qui permet de préciser ce qui permet de résoudre un problème en déterminant les fonctions processus à améliorer, en quoi il faut les améliorer et comment cela se traduit-il. Il restera à déterminer le comment et donc les situations à mettre en œuvre.

Cause situationnelle : ce qui dans la situation est indépendant du sujet, voir inadapté et a pu déterminer son comportement malgré lui. (ex : sol glissant ou mauvaise passe). Cette cause a cependant une dimension explicative limitée puisqu'elle ne concerne pas le sujet, mais elle se traduit directement au niveau de l'enseignement par une transformation de la tâche notamment des conditions environnementales.

Cause structurelle : c'est une mise en relation hiérarchisée et systémique des différentes causes. (cf motifs de l'action). C'est le dernier niveau d'interprétation. Elle permet de déterminer des priorités d'apprentissage et de remédiation.

Code sémioteur -« système de signes et de leurs combinaisons produit et/ou interprété par les sujets agissants » (P Parlebas, 1999.)

Complexité informationnelle sémiotrice : elle impose des contraintes sémiotrices à l'individu et renvoie au niveau des exigences de la tâche sollicitant les ressources bio-informationnelles pour comprendre, communiquer et décider. Elle correspond à ce que RIPOLL (1991) appelle les contraintes sémantiques et pour une part à ce que FAMOSE (1982) appelle la complexité (quantité d'info à traiter pour l'organisation et le déclenchement du mouvement).

Les tâches correspondantes sont celles présentant des conditions environnementales avec incertitude en distinguant **l'incertitude issue de l'environnement physique** (milieu naturel) et **l'incertitude lié à de l'environnement humain**. Leurs contraintes sont proportionnelles à la quantité d'incertitude à lever et à la difficulté à lever ces incertitudes rapportées au temps disponible.

Ce sont aussi les tâches présentant des rôles sociaux nombreux avec toutes les dimensions de communication et de méta- communication correspondant.

Complexité réalisationnelle psycho-sensorimotrice : elle porte sur le faire et donc concerne les opérations à effectuer. Elle impose des contraintes psycho-sensorimotrices à l'individu (Ripoll, 1991). Elle est en rapport avec la quantité d'informations à traiter pour contrôler le mouvement (Famose, 1982) ou à l'écart aux coordinations naturelles ou spontanées. Ces informations sont à prendre dans l'environnement (espace personnel, extra-personnel et lointain) pour se repérer dans l'espace notamment par la vue. Elles sont à prendre sur soi pour situer son corps et ses différentes parties notamment par les systèmes proprioceptifs et tactiles. Elle dépend des conditions procédurales et des feed-back traités par l'organisme.

Les tâches correspondantes sont celles comportant de nombreux sous-buts successifs et des conditions procédurales « difficiles » sollicitant les fonctions d'équilibration, de locomotion-propulsion et de coordination motrice et visuomotrice.

Comportement moteur : « Ensemble des manifestations motrices observables d'un individu agissant. Le comportement moteur se définit par ce qu'on voit de l'extérieur. P Parlebas.(1999) C'est ce que fait le sujet.

Conduite motrice : « C'est le comportement moteur en tant que porteur de signification (Parlebas, 1999) ». « Il s'agit donc de l'organisation signifiante des actions et réactions d'une personne agissante dont la pertinence est de nature motrice. Une conduite motrice ne peut être observée qu'indirectement; elle se manifeste par un comportement moteur dont les données observables sont investies d'un sens, vécu de façon consciente ou inconsciente par la personne agissante » (P. Parlebas 1999)

Conditions environnementales : « constituent des contraintes qui restreignent les degrés de liberté du pratiquant ».(Famose, 1990) Souvent résumé sous le vocable **aménagement matériel** : « ensemble organisé des objets, des équipements, ou des autres sujets qui sert de support à l'activité motrice mais également les prescriptions concernant cet aménagement » (règles, règlement etc). (Delignières D, Duret P ;1995).

L'environnement (ou espace de pratique) peut-être régulier (Homogène) c'est-à-dire que l'espace est similaire et ne réserve pas de surprises ou varié (hétérogène) c'est à dire qu'il est à décoder au fur et à mesure du déplacement dans celui-ci.

L'environnement peut être constant, c'est-à-dire qu'il ne varie pas dans le temps, ou variable, c'est-à-dire, qu'à l'instant T+1, il peut s'être transformé, même si le sujet demeure à la même place.

Conditions procédurales : « prescriptions quant aux opérations à mettre en oeuvre pour atteindre le but. Elles concernent généralement la forme du mouvement » (Famose, 1990). Renvoie à la description technique des gestes et coordinations à effectuer.

Contraintes : ensemble des contingences extérieures à l'individu. Elles lui sont imposées par la logique interne de l'APS, par l'architecture de la tâche.

Contraintes sémantiques : ce sont celles qui imposent à l'individu de s'informer sur l'environnement pour comprendre la situation et décider en fonction de plusieurs alternatives (Ripoll H, 1991). Elles renvoient à la quantité d'incertitude et à la difficulté pour la lever.

Contraintes psycho-sensorimotrices : ce sont celles qui renvoient aux contraintes liées au mouvement lui-même et à son contrôle (Ripoll H,1991). Elles sont souvent décrites à travers les conditions procédurales.

Coordinations motrices externes : sont caractérisables (ou identifiables) par simple description dans

l'espace et le temps des différents gestes, déplacements segmentaires, mouvements mais aussi des différentes actions ou des différents mobiles.

Coordinations motrices (parfois dites **coordinations internes**): « assemblages créés par le système nerveux qui se traduisent par des relations spatio-temporelles stables et reproductibles entre les composants des systèmes à coordonner... Les invariants spatio-temporels sont en quelque sorte la signature de la coordination ». (JJ Temprado, G Montagne, 2002)

Coordinations visuo-motrices : intègrent des relations entre l'œil, le mouvement et le milieu environnant. (Keller, 1992) ; elles nécessitent des coordinations de mobiles et donc anticipation du placement de l'action à venir au regard du déplacement dans l'environnement et/ou anticipation de l'action à réaliser au regard de ce qui se déplace vers le sujet. (Ex : montée à la volée)

On distingue 2 type de coordination visuomotrices : les C.V. **réceptrices**, (ex : reprise de volée au foot) et les C.V. **effectrices** (ex : suivre un slalom en ski ; prendre un appel en longueur, lancer une fléchette)

Dans les coordinations visuomotrices effectrices on distingue les coordinations visuomotrices à dominante pilotage en général appareillée, un parcours précis et contraignant à suivre, peu de temps disponible pour contrôler les trajectoires, à dominante guidage dans lesquelles à l'inverse le degré de précision est moindre et il y a plus de temps, à dominante pointage pour lesquelles il est nécessaire de guider la précision du geste avec la vision centrale.

Les coordinations motrices et visuomotrices sont nécessaires à l'équilibration, aux locomotions et propulsions tout comme toute équilibration, toute locomotion, toute propulsion fait appel aux coordinations motrices et visuomotrices.

Coordinations manuelles ou podales : concerne les coordinations au niveau de la main + poignet et le pied + cheville (ex : l'écriture)

Coordination gestuelle : concerne les coordinations à l'intérieur d'un membre ou des bras entre eux, ou des jambes entre elles. pronation-supination; adduction- abduction; antépulsion- rétropulsion; rotation ext-rotation interne, flexion, extension.

Coordination corporelle ou mouvement : implique l'ensemble du corps donc les 4 membres et les 2 ceintures avec leurs possibilités de mouvement ainsi que la tête ; comprend 4 familles (flexion enroulement-extension plan horizontal et avant-arrière ; fermeture-ouverture plan sagittal et axe vertical ; vissage-dévissage ou rotation plan frontal et axe vertical, combinaison des 3. (ex lancer de javelot sans élan)

Coordination d'actions : succession intégrée de mouvements différents supposant chacun des opérations différentes et donc, forcément, **un déplacement** (ex : lancer de javelot avec élan, shoot en extension)

Critères de réussite : ce sont les conditions qui matérialisent l'atteinte du but. Il traduit en termes d'indicateurs l'atteinte du but. Ce peut être une mesure quantitative : **critère de résultat**. Ce peut être une mesure qualitative : **critères de réalisation** en fonction du type de but

D

Demande de la tâche : décalage entre les exigences de la tâche et les ressources actuelles du pratiquant.

Difficulté : Famose (1982) la définit de manière restrictive par la quantité d'informations à traiter pour contrôler le mouvement. La difficulté comprend 4 dimensions et elle se définit par la complexité sémiotrice, la complexité réalisationnelle ou psycho-sensorimotrice, les contraintes énergétiques et émotionnelles (risque notamment).

Difficulté objective de la tâche : elle se définit d'une part par les ressources à posséder et à mobiliser (aptitudes, savoirs) Et d'autre part par les processus de mobilisation des ressources à mettre en œuvre (activité).

Difficulté relative (au sujet ndlr) : comprend la demande de la tâche et les problèmes qu'est susceptible de rencontrer le pratiquant. Décalage entre contraintes et ressources.

Dissociation : on parlera de dissociation spatiale dans le cadre des coordinations quand les gestes ou les mouvements impliquent des opérations différentes entre les gestes à D ou à G et/ou en haut et en bas du même côté ou croisé et/ou des opérations différentes entre les ceintures scapulaire, pelvienne et la tête. On parlera de dissociation temporelle quand les coordinations gestuelles et corporelles nécessitent des décalages temporels.

E

Équilibration : concerne classiquement un certains nombres de programmes moteurs qui permettent la maintien de l'équilibre du sujet en station debout jusqu'au redressement et se traduit plus largement en biomécanique à un instant T par un équilibre des forces agissantes c'est à dire une somme des moments des forces appliqué au centre de gravité égal à 0. Nous l'élargissons à l'ensemble des processus permettant un ajustement optimal de la position corporelle tout au long de l'action (avant, pendant et après) afin de satisfaire aux contraintes, d'être performant et d'atteindre le but tout en préservant son intégrité corporelle. Elle doit donc être pensée et mise en œuvre en correspondance avec la locomotion et les propulsions, avec les coordinations et coordinations visuomotrices.

Équilibration à postériori : Le mode d'organisation à postériori désigne les réactions observées chez l'individu dans l'accomplissement d'une tâche dans laquelle il a accepté de s'engager mais pour laquelle il n'a pas mis en place la ou les attitudes relatives à la composante éréismatique du mouvement, c'est à dire à la posture de soutien qui ne concerne pas directement le mouvement. On parle de régulation par feed back.

Équilibration à priori : le sujet a trouvé la statique adaptée à la dynamique du mouvement particulier qu'il réalise. L'action est prévue au niveau de ce qui apparemment n'intervient pas dans celle-ci.

Dans ce cas, le sujet déplace la partie corporelle non intéressée par le mouvement en anticipation par rapport à celui-ci. On dit que cette partie corporelle agit à-priori. Ainsi le sujet n'est plus déséquilibré pendant son action, car l'organisation tonique avait prévue ce déséquilibre à venir.

On parle de régulation par feed forward.

Espace personnel : c'est l'espace du corps situé dans les limites pouvant être atteint par les membres. Quand il est complètement développé il correspond à un cylindre de diamètre de l'envergure du sujet. Il peut s'étendre à des objets prolongeant le corps. (cf schéma corporel)

Espace extra-personnel d'action ou espace proche : c'est l'espace à portée d'action du sujet sans reprise d'information psychosémantique. Sa dimension varie en fonction du niveau des sujets.

Espace lointain ou de projet : c'est l'espace environnant dans lequel l'action est différée ; Le système visuel central en permet essentiellement la prise en compte.

Espace de déplacement (à partir de J Paillard) : C'est une construction opérationnelle qui va guider le déplacement dans l'environnement et son adaptation à celui-ci. Il se construit de 2 façons complémentaires : par la construction d'un espace idéomoteur représenté et le dialogue entre cet espace représenté et l'espace sensorimoteur des dialogues directs du sujet avec l'environnement. Par cet espace sensorimoteur qui grâce à des prises de repères dans l'environnement (référentiel égocentré) va guider l'action dans celui-ci soit sous forme de calculs optico-moteurs soit grâce à des affordances.

Espace de mouvement (à partir de J Paillard) : C'est un espace d'action dans lequel le sujet se situe sans passage par la conscience. Le sujet lors de différentes actions doit évaluer des rotations, des déplacements et des vitesses et situer l'espace par rapport à son corps (référentiel égocentré interne) pour construire une adaptation temporelle à l'espace. Dans l'espace de mouvement, il ne peut pas prendre des repères en vision centrale sous peine d'arrêter le mouvement.

Exigences de la tâche : système des ressources à posséder pour réussir dans la tâche considérée. Définir les exigences de la tâche conduit à préciser sur quels pôles la tâche est exigeante.

F

Facteurs de la performance : les différents éléments qui vont influencer l'activité du sujet et pouvoir expliquer dans une certaine mesure le résultat obtenu. Ils correspondent aux ressources du sujet. Souvent mis en relation avec la notion d'aptitude. Ces ressources se distinguent alors en aptitudes et en savoirs. Classiquement on distingue les facteurs bio informationnels, biomécaniques et bioénergétiques. Parfois s'y rajoutent les facteurs socio-affectifs.

Fonction : une fonction se définit par son but, ce qu'elle permet d'atteindre, par le rôle qu'elle joue dans un sous- système considéré au service de l'ensemble ou par le rôle qu'elle assure pour le système considéré dans ses interactions à l'environnement.

Fonction produit : c'est une fonction qui se définit par ce qu'elle permet à l'individu de faire d'un point de vue comportemental lors de son action motrice. Elle est observable grâce au comportement. Les fonctions d'information, d'équilibration, de locomotion –propulsion, de coordination sont des fonctions « produit ». Elles sont observables.

Fonction d'équilibration : assure un équilibre du corps compatible avec la réussite de la tâche tout en préservant l'intégrité du sujet.

Fonction de locomotion/propulsion : permet le déplacement du corps et/ou d'un engin.

Fonction de coordination motrice : permet « au système perceptivo-moteur » « d'assembler et faire coopérer des ensembles musculo-articulaires et segmentaires à priori indépendants ». ».(JJ Temprado, G Montagne, 2002). C'est finalement une fonction de structuration qui fédère, intègre, met en synergie des sous systèmes nécessaires à l'élaboration de l'action. « Les assemblages créés par le système nerveux, se traduisent par des relations spatio-temporelles stables et reproductibles entre les composants des systèmes à coordonner... Les invariants spatio-temporels sont en quelque sorte la signature de la coordination ».(JJ Temprado, G Montagne, 2002)

Fonction de coordination visuomotrice : elle permet de coordonner les actions avec l'environnement et implique la relation corps (ou partie du corps), œil, environnement dans 2 cas principaux, guidage ou pointage d'une cible et adaptation en déplacement à l'environnement ou adaptation des coordinations à un objet en mouvement

fonction décisionnelle : fonction qui aboutit à la prise de décision notamment en présence de choix alternatifs.

fonction informationnelle : fonction qui recherche et traite des stimuli pour en faire des percepts.

fonction communicationnelle : établit les relations aux autres.

Fonction processus : Elles permettent la mise en œuvre des fonctions « produit » grâce aux processus qu'elles gèrent et sont transversales au fonctionnement du sujet. Elles permettent la production de savoirs. Elles doivent être déduites de l'observation du comportement (ex : fonctions posturo-cinétique, d'organisation spatio-temporelle, d'activation, énergétique etc...) ; Elles sous-tendent la conduite motrice, renvoient à l'activité du sujet, émergent dans l'interaction sujet-environnement et sont mise en œuvre de façon différenciées au regard des systèmes des traits pertinents des APSA. Organisées en système et structurées de façon particulière elles conditionnent le référentiel du sujet.

Dans une définition phénoménologique, ces fonctions sont co-construites à l'interface sujet-environnement. Elles sont à la fois des processus relevant de la corporéité fonctionnelle du sujet, des processus de construction du monde comme un agir, des manières d'agir dans ce monde et à la fois des moyens d'action particuliers et des objectifs pour un enseignant. Elles sont tout à la fois intentionnelles, motrices, affectives et cognitives, des fonctions du sujet et des fonctions de la situation comme un monde.

Fonction d'encodage (émettrice) : fonction qui transforme une intention de message en utilisant un système de codage plus ou moins explicite en actions motrices et corporelles

Fonction de décodage (réceptrice) : fonction qui transforme des informations émises grâce un système de codes plus ou moins explicite et à différents moyens par des partenaires en compréhension, en action potentielles et en coordonnées corporelles d'actions

Fonction d'accordance : fonction qui construit l'accord empathique moteur et la communion motrice corporelle dans l'immédiateté de l'action ;

Fonction énergi-motrice : permet à l'organisme de produire l'énergie mécanique nécessaire à l'action et d'utiliser au mieux cette énergie tout en préservant cet organisme.

Fonction ostéo-tissulaire de tenségrité : permet une utilisation optimale de l'énergie produite grâce aux caractéristiques mécaniques et biomécaniques du corps permettant de déformer la structure tout en lui conservant sa structure globale et ses propriétés. (Souplesse, rigidité, élasticité, force, compliance)

Fonction énergétique de production : permet la production d'énergie chimique et par la suite mécanique en relation avec la fonction ostéotissulaire de tenségrité.

Fonction homéostasique : fonction qui régule le fonctionnement de l'organisme afin d'en préserver les intérêts vitaux

Fonction d'activation : au sens restreint permet l'élévation du niveau de fonctionnement des différentes fonctions biologiques. Plus largement : elle met l'organisme en état de vigilance, permet l'orientation de l'attention et prépare physiologiquement l'organisme à agir. Elle comprend donc 3 sous-fonctions : fonction d'éveil physiologique, fonction de vigilance et fonction d'attention.

Fonction psycho-sensorimotrice permet de mettre en oeuvre, contrôler et évaluer la réalisation dans son interaction motrice avec l'environnement. Non seulement elle permet de se situer dans l'espace grâce à des informations visuelles, proprioceptives et tactiles mais elle permet aussi le contrôle du geste grâce à des informations visuelles qui vont guider l'action mais aussi à des informations tactiles et proprioceptives qui vont « informer » l'organisme sur la longueur des muscles, la position des articulations, les vitesses de mouvement et permettre des corrections du mouvement en fonction de ce qui est recherché.

Fonction posturo-cinétique : permet l'adaptation de la posture au mouvement. Elle comprend 2 composantes, une composante éréismatique qui permet le soutien du corps et construit son unité et une composante téléocinétique qui permet le soutien du déplacement des membres et surtout crée le mouvement.

Fonction téléocinétique : fonction qui interagit directement avec l'environnement par l'intermédiaire d'appuis et qui crée le geste, le mouvement directement opérationnel.

Fonction éréismatique : fonction qui concerne les parties du corps qui apparemment ne participent pas directement aux mouvements. C'est à la fois une fonction posturale et une fonction de liaison et de cohérence de l'ensemble du corps lui permettant de fonctionner comme une totalité.

Fonction eutonique : fonction de régulation et d'équilibration des différents tonus (tonus de fond, tonus de soutien et tonus d'action) et fonction d'ajustement des phases de tension et de relâchement sur l'ensemble du corps lors de l'action.

Fonction d'organisation spatio-temporelle : a pour rôle d'organiser dans le temps et dans l'espace les actions des différentes parties du corps les unes par rapport aux autres et par rapport à l'espace environnant. Elle regroupe les fonctions de repérage spatio-temporel, rythmique de synchronisation et de concordance. Elle fonctionne dans les 3 espaces et coordonne les 3 espaces (personnel-schéma corporel ; proche ou extra personnel, lointain).

Fonction de repérage spatio-temporel : permet de se situer par rapport à l'environnement et d'adapter sa posture et son mouvement aux contraintes de l'environnement. Elle comprend 3 dimensions : une dimension de localisation des événements les uns par rapport aux autres et par rapport au sujet grâce au référentiel exocentré (point de vue extérieur indépendant du corps du sujet) conduisant à une représentation idéomotrice de l'espace et à la construction d'un espace de déplacement (Paillard) dans lequel l'action future peut être projetée. On parlera alors de **fonction de localisation**. Une dimension de repérage et de positionnement de l'espace par rapport au corps pris comme référentiel stable (référentiel égocentré ; paillard, Berthoz) mettant notamment en relation l'espace de la vision fovéale et l'espace de la vision périphérique, les systèmes perceptifs précis conscients et les systèmes perceptifs globaux non conscients construisant un espace sensorimoteur ou espace de mouvement. On parlera alors de **fonction de repérage**. La 3^è dimension permet d'intégrer l'espace au corps, de le faire sien. Cet espace doit être assimilé aux schèmes d'actions du sujet, transformé en coordonnées d'actions motrices, donner directement une information d'action (explication écologique) grâce à la **fonction d'assimilation-intégration** (3^è dimension). Elle suppose une sensation-perception du corps (schéma corporel) et l'extension de celle-ci à l'espace environnant.

Fonction rythmique de synchronisation : permet de synchroniser dans le temps et l'espace différents gestes, mouvements et actions grâce à une rythmicité fréquentielle de ces derniers et à une rythmicité du fonctionnement nerveux. Elle concerne le rythme des gestes et le synchronisation musculaire notamment au niveau des différents fuseaux musculaires. Elle concerne le rythme des mouvements et enfin le rythme des actions entre elles. Elle peut, comme la fonction de repérage spatio-temporel se distinguer en une fonction en extériorité qui bat la mesure ou **fonction phasique** et une fonction plus en intériorité liée aux caractéristiques personnelles ou **fonction fréquentielle**.

Fonction de concordance (ou d'affordance) : assure la coopération, la complémentarité et la coordination entre construction spatiale et temporelle de l'action, entre localisation et assimilation. Elle fait émerger une concordance spatiale et temporelle à l'interface des caractéristiques mécaniques et informationnelles de l'environnement et des caractéristiques fonctionnelles (morphologiques, anatomiques et biomécaniques, informationnelles) du sujet en délimitant des espaces de travail et d'information limitant les degrés de liberté du sujet. Elle construit, et s'appuie sur, des variables de contrôle sujet-environnement contrôlant les coordinations motrices et visuomotrice

Fonction sémiotrice : permet de coder l'environnement au regard de ses compétences pour pouvoir se projeter et communiquer avec les autres, de décoder l'environnement afin de pouvoir faire des choix d'actions, de l'encoder en actions motrices et finalement de décider donc d'agir. Elle est mise en œuvre avant l'action mais aussi tout au long de l'action.

Fonction psycho sémantique : a pour rôle de lever les incertitudes, d'identifier- apprécier pour comprendre et décider.

Fonction prédictive : elle conduit à faire des hypothèses sur le résultat et en permettant ces hypothèses d'imaginer le résultat de l'action et de s'engager.

Fonction simulative : elle permet de prévoir la succession des opérations nécessaires pour atteindre le résultat et de se représenter leurs successions.

Fonction émulative : c'est à la fois une fonction d'expansion du corps vers l'extérieur pour faire de l'environnement des actions et une intériorisation des propriétés sensibles et sensorielles de l'environnement dans le corps. Elle se traduit par une préprogrammation motrice avec les sensations correspondantes et une pré stimulation des récepteurs construisant ainsi l'environnement comme couplages sensations- perceptions et actions. Elle est très proche de la fonction de concordance (ou d'affordance).

Fonction sensomotrice (ou émotion motrice) : à la fois fonction d'affectation du corps, de la chair, par le mouvement, l'action motrice et l'environnement construisant les émotions, la sensibilité interactive sujet-environnement et l'affectivité des sujets et fonction d'investissement sensible, émotionnel et affectif de soi-même et de l'environnement.

Fonction de mentalisation : permet d'une part un recul réflexif cognitif conscientisé de compréhension de ses fonctionnements affectifs et des enchaînements comportementaux de réussite et d'échec et d'autre part la construction soit d'une attitude positive vis-à-vis des événements, soit d'une attitude de lâcher prise notamment par l'appel à des images, à des rites ou à des processus de régulation mentale.

Fonction de concentration : permet la centration sur des événements extérieurs ou intérieurs, de l'environnement ou du sujet, sur des sensations, des intentions à l'exclusion de tout autre pouvant être considéré comme perturbateur.

G

Gestem : signe d'une partie du corps signifiante pour l'action à venir (Parlebas, 1999)

H

Habilité : « C'est une capacité... à élaborer et à réaliser une réponse efficace et économique pour atteindre un objectif précis » (M Durand, JP Famose ; 1998). Les habiletés sont acquises. Elles comprennent une dimension descriptive comportementale (pattern) et une dimension fonctionnelle car sous tendues par des boucles perception-action.

On classe les habiletés en fonction de l'importance de leur mise en œuvre dans une tâche au regard des contraintes particulières de celle-ci.

Habilité ouverte : habileté qui est nécessaire dans des tâches dont les conditions environnementales sont instables. L'incertitude peut provenir de l'environnement naturel ou humain (autres joueurs). Elle nécessite de traiter de l'information pour comprendre (fct Psychosémantique) et une adaptation constante. (CF Poulton, Knapp et Delignières- Duret 1995). Stade perceptif et décisionnels fondamentaux. Ici il s'agit pour le pratiquant de pouvoir diversifier sa réponse au regard des changements de l'environnement.

Habilité fermée : c'est l'inverse. Absence d'incertitude. On est ici sur le réaliser, la technique, des programmes moteurs fixes. Elle nécessite la planification anticipée de l'action. Stade effecteur fondamental. Il s'agit de fixer une réponse.

Habilités sociomotrices : qui se déroule avec des partenaires et/ou des adversaires et nécessite la mise en œuvre de communications et/ou contre-communications motrices avec interaction praxique directe. (jeux collectifs)

Habilités co-motrices : se déroule avec adversaire, ou un partenaire, mais sans interaction praxique directe. (course en couloir)

Habilités psycho-motrice : se déroule seul, sans interaction praxique. Le sujet se centre sur le réaliser, le psycho-sensori-moteur. Elle peut être totalement préprogrammée. (cf Parlebas et Schmitt) (course, gymnastique, patinage artistique)

Habilités appareillées : tâche dans lesquelles le sujet utilise un engin dans son déplacement ou pour se déplacer. Cet engin transforme la propulsion et nécessite une connaissance du matériel. En général, l'équilibration est fondamentale et conditionne la propulsion (locomotion/propulsion à dominante posturale).

Habilité instrumentée : tâche dans laquelle le sujet utilise un instrument en prolongation de la main. Cet instrument transforme les manipulations et coordination motrices et visuo-motrices ainsi que les dimensions de l'espace personnel.

Habilités techniques : sont nécessaires dans les tâches où les buts sont successifs. Il n'y a pas d'incertitude sur les sous-buts de la tâche

Habiletés stratégiques : nécessaires dans les tâches dont les buts sont simultanés. La pertinence des sous-butts dépend à tout moment de l'évolution des situations (cf Delignières, Duret, 1995). Les fonctions psycho-sémantiques et décisionnelles sont fondamentales.

Habiletés topocinétiques ou téléocinétiques : on parle aussi de topocinèse ou téléocinèse. Mouvements finalisés par l'atteinte d'un objectif spatialement repéré. Le but de la tâche est un résultat objectif, mesurable. Les critères de réussite sont concrets et absolus. Les moyens techniques pour l'atteinte du but peuvent varier. (natation)

Habiletés morphocinétiques (morphocinèse) : les morphocinèses sont « des mouvements projetés dans l'espace qui reçoivent leurs instructions non plus d'un objectif spatialement repéré qu'il faut atteindre mais d'un modèle interne (J Paillard, 1974). Le mouvement est finalisé par une forme à reproduire (Delignières, Duret, 1995). Le but est jugé par comparaison. Le critère de réussite est une conformité à un modèle. (plongeon, gym)

Habiletés sémiocinétiques, (sémiocinèse) : habiletés dont le but principal est de produire une communication avec un public et des émotions. Il y a construction et utilisation d'un code plus ou moins explicite et mise en oeuvre d'une méta-communication. Les modalités de communication et les formes d'expression, si elles peuvent faire appel à de l'existant, à une reproduction de formes ne sont pas figées et laisse place à l'interprétation voire à la création. (danse contemporaine)

Habiletés manipulatoires : l'atteinte du but nécessite la manipulation d'objets.

Habiletés discrètes : possède un début et une fin bien définis

Habiletés continue : commencement et fin non identifiable (cyclisme, course)

Habiletés sérielles : habiletés discrètes successives

Habileté balistique : habileté dont le déroulement est inférieur à 200ms ce qui nécessite un contrôle pro-actif (feed forward) (ex : lancer de javelot)

Habileté cyclique : habileté qui se reproduit à l'identique par cycle et peut être corrigée d'un cycle sur l'autre. (natation, course)

Habileté conduite : habileté qui se déroule sur un temps suffisamment long et suffisamment lentement pour permettre un contrôle rétroactif du mouvement. (feed back) (ex : planche en gym)

I

Identité : «système de sentiments et de représentations» par lequel le sujet se singularise (idem , ipséité). Mon identité, c'est donc ce qui me rend semblable à moi-même et différent des autres; c'est ce par quoi je me sens exister aussi bien en mes personnages (propriétés, fonctions et rôles sociaux) qu'en mes actes de personne (significations, valeurs, orientations)..

Indicateur : c'est ce que je vois, c'est le résultat de l'observation, c'est ce grâce à quoi je dis

(C Hadji, document RFP n° 36) voir aussi : *observable*.

On distingue le résultat lui-même et les indicateurs de résultats relatifs aux critères de réussite, les Indicateurs d'efficacité (chiffrés, mesurables) et les indicateurs de réalisation (forme du mouvement, description des opérations effectivement réalisées par les sujets) :

Intention : Dans les neurosciences, c'est la 1^{ère} étape de construction de la réponse. Elle intègre à la fois des données affectives et cognitives en mémoire ainsi qu'une évaluation de la situation. Elle est plus largement l'expression d'une volonté affective, motrice, cognitive du sujet et se traduit par une représentation du but et de ce qu'il y a à faire pour atteindre le but, mais aussi par des modes d'action particuliers, des « agir » propres à cette intention. Elle va guider le sujet dans son action. D'un point de vue phénoménologique, elle est une affection du corps dans l'agir qui co-construit le corps et l'environnement et fait du monde un monde propre au sujet et à la situation présente.

Intensité d'une tâche : niveau de sollicitation des ressources bioénergétiques et biomécaniques.

L

Logique interne: « Système des traits pertinents d'une situation motrice et des conséquences qu'il entraîne dans l'accomplissement de l'action motrice correspondante »(P Parlebas, 1999) Il correspond aux contraintes imposées par les règles du jeu sportif et l'environnement de l'action. Il porte sur l'espace, le temps, les modes d'actions sur l'autre ou sur l'objet, les systèmes de marque et d'interactions, Il se manifeste dans les prescriptions du code de jeu qui induisent des comportements corporels précis. Elle s'étudie à travers la caractérisation du but et des sous-butts, les conditions environnementales et les

conditions procédurales quand les consignes sur la manière de faire sont impositives.

Locomotion : classiquement concerne le programme moteur inné de la marche. Equilibration et locomotion sont en interaction continuelle. Nous l'élargissons à tout programme qui produit le déplacement du corps humain dans différents substrats avec production des forces propulsives par le sujet.

M

Mémoire déclarative sémantique: c'est la mémoire des savoirs que le sujet peut formuler, peut dire et expliquer. Ce sont donc des savoirs cognitifs.

Mémoire déclarative épisodique : c'est la mémoire des événements en relation avec des situations vécues. Elle est liée au contexte et fortement chargée affectivement.

Mémoire procédurale : c'est la mémoire des procédures, des manières de faire que le sujet peut mettre en œuvre pour agir, pour résoudre un problème. Elle se manifeste dans des savoir-faire, dans des résolutions de problèmes.

Mémoire sensitivo-sensorielle ou mémoire des sensations : Elle a une durée de vie très courts (1 à 2s max) et correspond aux traces qui sont laissées par les organes perceptifs dans le système nerveux. Capacité illimitée. Une hypothèse séduisante parlante pour le pratiquant expérimenté, serait qu'il est possible qu'elle s'inscrive dans la chair non seulement du système nerveux, mais aussi des organes récepteurs, voire des tissus, permettant alors une réminiscence en situation.

Mémoire de travail : Il s'agit d'une mémoire mise en œuvre dans la résolution d'un tâche donnée et qui intègre pendant un certain temps – de 30s à 1mn- les éléments nécessaires à celle-ci. Elle est à capacité limitée (7 plus ou moins 2 items), mais il est possible d'augmenter cette capacité (mais aussi donc sa durée) en construisant des hyperstructures organisatrices permettant d'organiser les événements à considérer pour les retrouver.

Mémoire à long terme : Elle a une capacité de stockage illimitée et est continuellement l'objet de processus d'oubli (partiel ou momentané) et de réécriture. Elle ne s'oublie pas complètement sauf maladie, mais n'est pas forcément disponible car elle suppose mobilisation en temps et lieu opportun et donc actualisation.

Il ne faut pas cependant penser la mémoire comme des objets qui seraient rangés et inscrits dans l'organisme, mais bien comme un système de processus en continuelle transformation de par les interactions avec l'environnement (y compris virtuellement re-présenté) tout en assurant une certaine permanence pour le sujet dans lequel ses processus ont lieu.

Mimem : (issu de M Jousse). Micro mouvements et mouvements pouvant aller jusqu'aux gestems, de la face, des membres et du corps caractérisés par une tonicité, une rythmicité, une forme, une énergie, directement ressentis par le partenaire relationnel et pouvant donner lieu à symbiose ou au contraire à rejet corporel par mimisme.

Mimisme : pourrait être confondu avec imitation qui n'est qu'une dimension du mimisme. Le mimisme est le processus qui conduit à incorporer les caractéristiques corporelles de l'autre (mais aussi de l'environnement ou d'un animal) dans son fonctionnement et se traduit de l'extérieur par des comportements rythmique, tonique, corporels et gestuels semblables. Ces processus sont particulièrement à l'œuvre dans la relation tonique mère enfant et dans le handling de Winnicott conduisant à ce que Wallon appelle la construction du socius.

Motifs (d'agir ou de l'action) : Dernier niveau d'interprétation de la conduite motrice. Intègre les causes subjectives (notamment intentionnalité du sujet) et objectives (comportementales, fonctionnelles, déficit d'aptitudes, savoirs non maîtrisés) en les hiérarchisant et les organisant en système causal interactif. Permet de déterminer ce qui fait obstacle à la transformation (cause principale), les objectifs d'apprentissage et la manière de les poursuivre (fonctions à améliorer), les contenus à enseigner ou à développer (savoirs et aptitudes), les comportements attendus, mais aussi les leviers pédagogiques pour agir dans la mesure où elle intègre des systèmes causaux intentionnels et les dimensions du contexte de réalisation (les autres, l'enseignant, les règles et les rapports à la règle, le cadre social et institutionnel etc.)

N

Nature de la tâche : Définir la nature de la tâche, c'est préciser ses exigences et donc la nature de ses difficultés. Elle est en correspondance avec les objectifs d'apprentissage.

O

Observable : c'est ce que je vais regarder, c'est une information à rechercher lors de l'observation de l'action motrice, « c'est ce grâce à quoi je vois » (C Hadji, document RFP n° 36). (voir aussi « Indicateur »)

Opérations : elles renvoient aux conditions procédurales. C'est la description de la succession des manipulations, gestes, mouvements à opérer, actions à faire pour réussir dans la tâche ou une partie de tâche. C'est une description de la technique à mettre en œuvre.

P

Performance : « le résultat, le produit de l'activité, perçu, mesuré et évalué par le pratiquant ou un observateur extérieur et situé sur une échelle d'évaluation. Elle renvoie au comportement manifeste et actuel du sujet ; mais elle est la traduction métrique d'une des dimensions du comportement. » J P Famose (1990)

Posture : « la position des parties du corps les unes par rapport aux autres et par rapport à la pesanteur » (J Corraze, 1987).

Praxème : « conduite motrice d'un joueur interprétée comme un signe dont le signifiant est le comportement observable et le signifié le projet tactique correspondant tel qu'il a été perçu ». (Parlebas, 1999).

Pression temporelle : c'est le **rapport** entre le **temps accordé** par le coup de l'adversaire et le **temps requis (temps nécessaire)** pour réagir à l'attaque et se placer pour préparer et produire son geste (ce temps étant une valeur subjective, liée à chaque sujet). Si le rapport est inférieur à 1, on sera **en crise de temps**. Mais si le rapport est supérieur à 1, on est en **aisance corporelle**.

Problème fondamental : il décrit la contradiction essentielle constitutive de la logique interne de l'APS (Dugal, 1991)

Problèmes posés : ce qu'il y a à faire pour faire dans une tâche. Ils se définissent par rapport à l'activité à mettre en œuvre pour réussir dans une tâche donnée. Ils sont formulables comme tout problème à l'aide des fonctions produits et correspondent à ce qu'il y a à résoudre pour un sujet épistémique.

Problèmes rencontrés : Ce que le sujet n'a pas fait pour faire et qu'il aurait du faire pour réussir. Décalage entre activité mise en œuvre et activité nécessaire.

Propulsion : produit le déplacement ou la projection d'un sujet et/ou d'un objet. On distingue la propulsion en action-réaction ou en portance-traînée en fonction du substrat solide ou fluide ; les propulsions d'origine humaine (le sujet produit les forces propulsives), naturelles (le sujet utilise les énergies ou forces naturelles, gravité, vent...) ou mécanique (moteur), les propulsions appareillées ou non nécessitant la maîtrise d'un engin conditionnant la propulsion et posant des problèmes d'équilibration spécifique, les propulsions à dominante posturale (l'équilibration conditionne la propulsion) et à dominante déplacement (la propulsion conditionne l'équilibration).

R

Référentiel : système complexe et évolutif, autour duquel s'organise le sujet et qui constitue une véritable norme à son activité motrice. Système structuré et système structurant qui construit le monde et l'action du sujet dans celui-ci. Le référentiel du terrien se construit au cours du développement et s'appuie sur des programmes moteurs innés et des coordinations spontanées. Il se traduit par une mise en œuvre systématique des fonctions d'information, d'équilibration, de locomotion-propulsion et de coordination. Il dépend de la structure et du système des fonctions processus dont la transformation sera nécessaire pour permettre l'évolution du référentiel.

Référentiels d'équilibration : au nombre de 6 interagissant (géocentré, céphalocentré, oculocentré, pédocentré, axe corporel et manuocentré ils organisent et conditionnent l'équilibre du sujet. Ils sont donc partie intégrante du référentiel du terrien.

Référentiels d'espace : ce sont les différents référentiels qu'utilise le sujet pour construire l'espace, se situer dans celui-ci et y agir. On distingue le **référentiel exocentré** qui est construit indépendamment de la position du corps du sujet dans celui-ci : le sujet peut s'imaginer en un autre point de l'espace et reconstruire l'espace en fonction de ces nouvelles coordonnées d'espace. C'est donc un espace représenté manipulable reposant sur une représentation idéomotrice. Il est indispensable pour construire l'espace de déplacement. On distingue ensuite le **référentiel égocentré**. Celui-ci est construit en prenant le corps du sujet comme centre et référence. Il se distingue en 2 référentiels complémentaires : **égocentré interne** qui utilise le

défilement de l'espace sur la vision périphérique et le 6^è sens (proprioception) pour situer son corps –le schéma corporel non conscient est ici central- et **égocentré externe (parfois appelé allocentré)** qui positionne le corps dans l'environnement en fixation visuelle sur un point. Cependant dans certaines actions motrices les 2 référentiels ne peuvent être utilisés simultanément (salto par ex). Ce référentiel égocentré construit l'espace de mouvement.

Ressources : système des moyens dont dispose un sujet pour atteindre un but.

Risque objectif : il comprend 2 dimensions. Le risque de se faire mal, d'accidents corporels c'est-à-dire la probabilité existante d'avoir un accident et la gravité possible de cet accident. On parlera **d'exposition**. Le **risque aléa** c'est-à-dire la place du hasard dans le résultat et la possibilité de réduire ce hasard. (L Collard)

Risque subjectif : c'est la perception du risque par le sujet (cf Delignières) lié à l'évaluation à la fois des compétences dans l'activité, et des compétences de réchappe ainsi qu'à la confiance en soi et en la chance. On parlera **d'engagement** pour une tâche risquée sur le pôle subjectif.

Rôle sociomoteur : classe de comportements moteurs associés à un statut (gardien, joueur de champ, avant, arrière, serveur au volley, en basket il n'y a qu'un rôle sociomoteur). Le Rôle sociomoteur est différent du statut et rôle tactique (attaquant, défenseur, distributeur, libéro etc.), différent du rôle sociométrique (isolé, rejeté, surchoisi), du rôle socio-affectif (meneur, souffre douleur, boute en train). (Parlebas, 1999).

S

Savoirs cognitifs et métacognitifs : Ce sont des savoirs théoriques sur l'action ou sur les méthodes de résolution de problèmes permettant de guider l'action, d'expliquer les manières de faire et conditions de la réussite. Ils sont indispensables pour établir des stratégies.

Savoirs socio-affectifs : Ce sont des savoirs en situation permettant au sujet d'optimiser ses émotions et de réguler les relations sociales. Ils peuvent se formuler parfois sous la forme de règles de vie et de règles comportementales à respecter.

Savoirs moteurs : Ce sont des savoirs faire en action qui se manifestent par des comportements adaptés à des situations données. Equivalent à savoirs techniques. Donnent lieu à des descriptions.

Savoirs techniques : les savoirs faire moteurs nécessaires pour réussir dans une APS ou possédés par le sujet dans l'APS donnée. Un savoir technique est constitué de plusieurs habiletés. Il est décrit en termes d'opérations à réaliser.

Schéma corporel : perception, représentation consciente et non consciente du corps. Il dépend des informations en provenance des récepteurs et projetés sur le cortex et conduisant à une perception sensori-motrice et idéo-motrice du corps mais aussi de la mémoire et des aspects affectifs relatifs aux différentes informations et aux différentes parties du corps engrangées en mémoire. J Paillard parle de **Corps situé** qui permet de situer le corps dans l'espace et les différentes parties du corps les unes par rapport aux autres et de **corps identifié** qui permet de re-connaître le corps comme étant le mien. Il comprend 2 dimensions en interaction continue : l'image du corps (Shilder) qui est l'image affective, subjective, relativement inconsciente qu'on a de son corps et la perception- représentation du corps. Le schéma corporel peut se prolonger à des objets. De sa justesse dépend la qualité des réalisations. Mais celle-ci n'est jamais totalement objective car traversée par l'affectif et l'histoire corporelle des sujets.

Sous rôle sociomoteur : séquence ludomotrice d'un joueur considérée comme unité comportementale de base dans le jeu (Parlebas, 1999).

Stratégie : c'est l'adoption par le sujet de principes d'action qui vont guider cette dernière ou celle de son équipe dans le cadre du jeu afin d'espérer un résultat le meilleur possible. On parlera de savoirs stratégiques qui sont les principes d'action à mettre en œuvre et leur traduction dans un jeu donné. Elle se définit avant l'action. Elle prend en compte les contraintes contradictoires de la tâche et les problèmes fondamentaux à résoudre afin de déterminer la conduite, et la réalisation les plus pertinentes sur le terrain au regard des moyens disponibles en vue d'atteindre les objectifs fixés (à partir de EU, B St Sernin, 1996). Les savoirs stratégiques reposent sur des connaissances ou savoirs cognitifs mais aussi sur des procédures de résolution de problèmes. Elle se construit à l'interface des savoirs cognitifs et techniques disponibles et implique les fonctions sémiotrice et psychosensorimotrice.

Situation motrice : « le système individu-tâche » (Leplat J, Hoc J.M, 1977) et l'« Ensemble de données objectives et subjectives caractérisant l'action motrice d'une ou de plusieurs personnes qui, dans un milieu physique donné, accomplissent une tâche motrice. » (P Parlebas, 1999). Dans une optique phénoménologique, la situation motrice est un système auto-dynamique évolutif sujet-monde transformant

les rapports sujet-environnement, co-construisant et l'un et l'autre, poursuivant des objectifs d'éducation physique, de performance, de santé, de réadaptation, de loisir de bien être et de développement personnel mettant donc en jeu les conduites motrices.

Statut sociomoteur: ensemble des contraintes, des droits et interdits prescrit à un joueur par les règles du contrat ludique d'un jeu sportif et qui définissent le champ des actes moteurs permis à ce joueur. (angle réglementaire). À un statut est associé un rôle sociomoteur

Structuralisme : le structuralisme tente de rendre compte du réel dans sa complexité, en tenant compte de ce qui compose ce réel et des relations qu'établissent les éléments de ce réel entre eux. Il cherche à fournir un modèle formalisant les données du réel dans sa totalité et dans sa diversité.

Structure : construction forcément incomplètement saisissable car elle tente d'articuler la forme et le contenu. C'est un modèle théorique explicatif à la fois de la structure (au sens de système des composants et de leurs interactions) et de son fonctionnement, qui tente de percer les éléments leurs relations et la totalité (mais où finit la totalité, un système étant toujours en relation avec un autre système) et qui se veut avoir une fonction opératoire. La structure doit ainsi rendre compte des composants du système, de leurs interactions, mais aussi intégrer le non visible, le non objectif, intégrer l'intentionnalité, avoir une portée explicative grâce à des choix de représentations des hiérarchies d'interactions permettant de comprendre la dynamique de cette structure, être déformable pour rendre compte de différentes situations, de l'adaptabilité de la structure et de différents positionnement de l'observateur.

Système : un ensemble fermé, composé de plusieurs éléments en interaction. Les propriétés du système dépendent des caractéristiques des éléments qui le constituent et des interactions entre ses éléments qui permettent de produire des propriétés nouvelles différentes de celles des éléments constitutifs. Un système est donc plus que la somme de ses parties et ceci est du aux interactions entre les composants du système.

T

Tâche : « Série de conditions, antérieures à la mise en oeuvre de l'habileté, qui déclenchent et organisent le comportement moteur. Ces conditions sont imposées au pratiquant et ont une existence objective indépendante de ses ressources et de la manière dont il se comporte ».

(JP Famose, 1987)

Tactique : permet l'optimisation des moyens grâce à des choix dans l'action entre différents moyens possibles de réalisation des objectifs. Elle conduit donc à une adaptation de la stratégie et à une optimisation des moyens au regard des évolutions particulières de la situation et de son évaluation par le pratiquant. Les savoirs tactiques sont les savoirs qui permettent la mise en oeuvre de la tactique. Le pôle décisionnel est ici fondamental et l'affectif en jeu y joue une place prépondérante. Elle dépend dans l'action des fonctions sémiotrice, sensomotrice et énergimotrice et intègre donc l'état affectif du sujet, l'état de fatigue et les savoirs cognitifs disponibles.

Thème d'observation : classe de comportement à observer à l'aide d'observables, renvoyant aux différentes fonctions produits et donc aux catégories de problèmes à résoudre.

V

Variable de contrôle : Variable mettant en relation une caractéristique fonctionnelle du sujet avec une caractéristique bio- morpho- informationnelle de l'environnement qui, en contrôlant les degrés de liberté fonctionnel et/ou informationnel de cette interaction, construit l'adéquation de l'action motrice au but visé tout en permettant une économie énergétique et surtout cognitive. Elle est la correspondante opérationnelle des notions de paramètre d'ordre et d'attracteur des théories dynamiques.