

A.R.V.A.D

Apprentissage par la Réalité Virtuelle de l'Autonomie des Déplacements



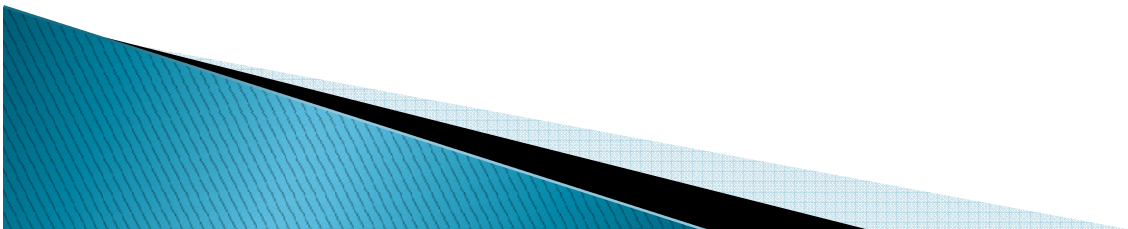
FONDS DE SOUTIEN R&D

« REALITE VIRTUELLE ET SITUATION DE HANDICAP »

– EDITION 2013 –

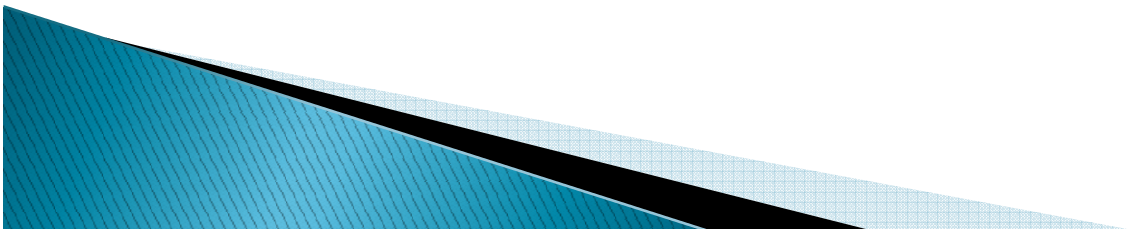
Objectif principal

- Prototype d'un outil d'apprentissage par la RV
 - Acquisition de l'autonomie dans les déplacements
 - Adapté à des élèves des ULIS
 - « Unités Localisées pour l'Inclusion Scolaire »
 - Différents troubles cognitifs ou mentaux
 - Outil complémentaire pour les enseignants et les élèves

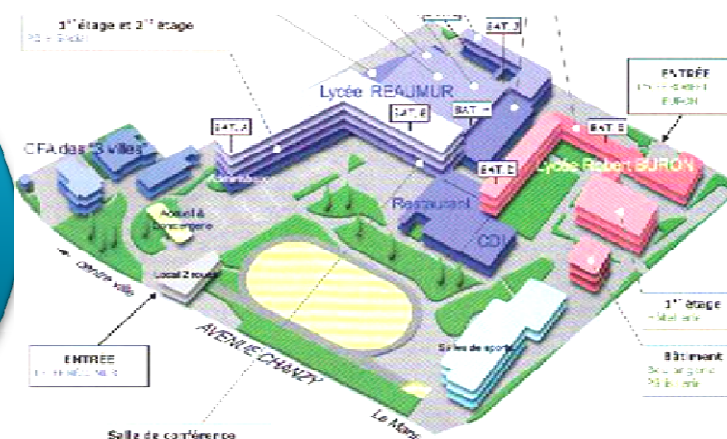
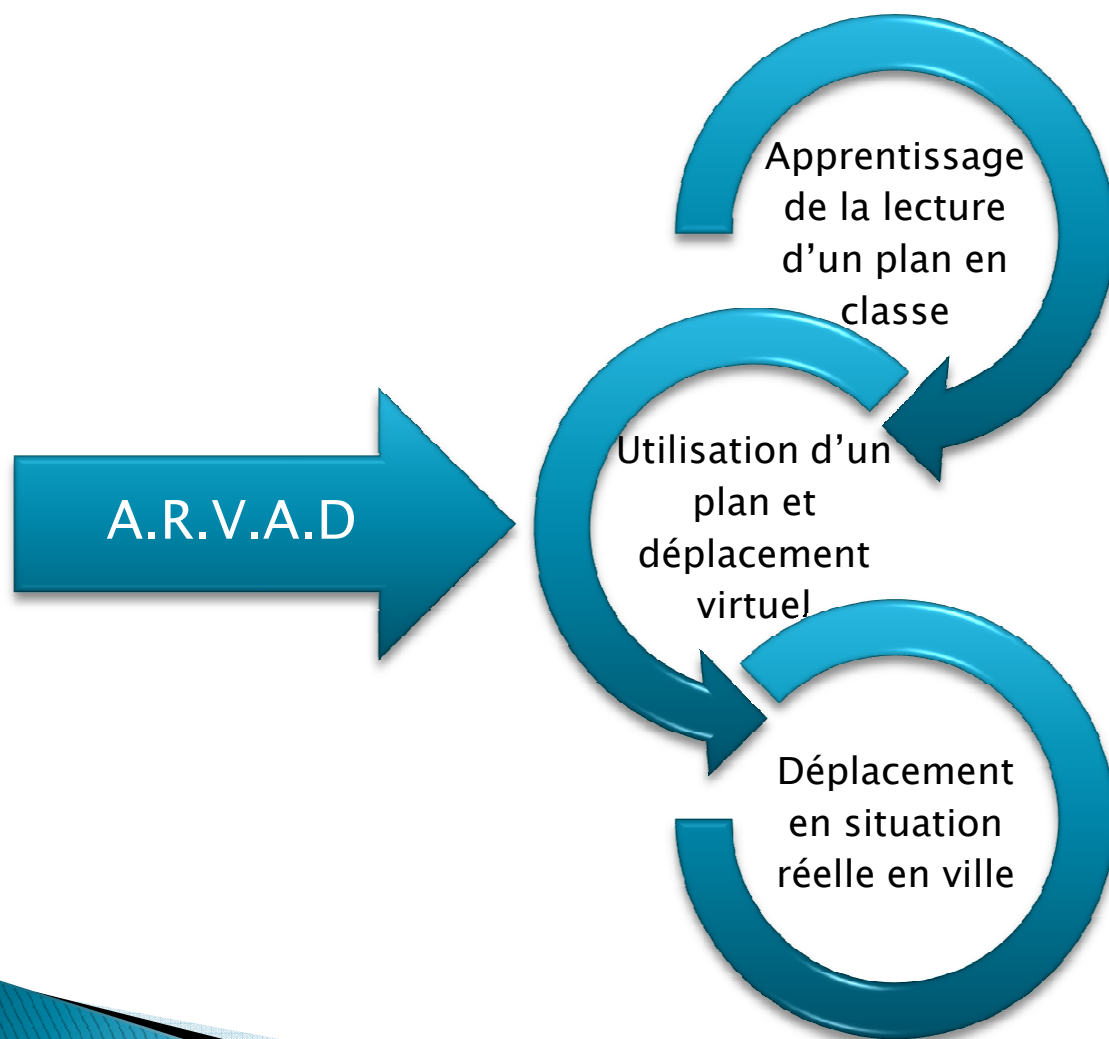


Contexte

- ▶ Les classes ULIS
 - Développer l'autonomie
 - Insertion socioprofessionnelle dans la société
- ▶ Autonomie dans les déplacements
 - Activité quotidienne
 - Obstacle à l'insertion
 - Source de stress et de difficultés



Un outil complémentaire

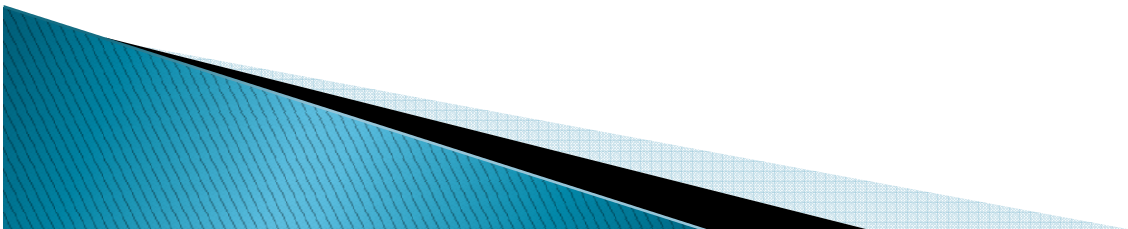


A.R.V.A.D, c'est quoi?

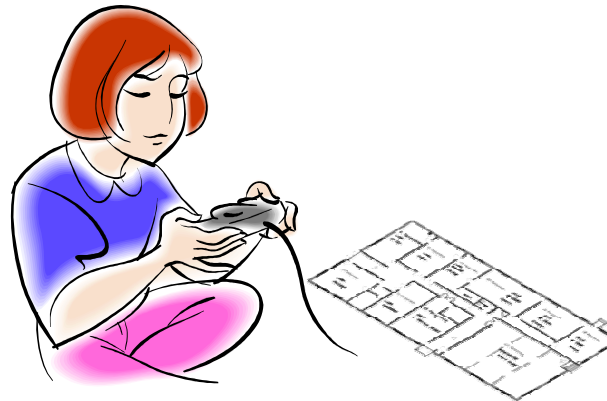
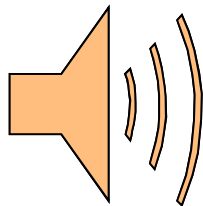
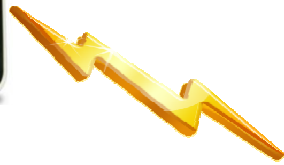
- ▶ Un outil au service des enseignants
- ▶ Mise en situation d'élèves de déplacement dans des environnements virtuels
- ▶ Une boîte à outil pédagogique
 - Une approche progressive
 - Utilisation d'un plan de bâtiment
 - Entraînement et mise en confiance
 - Possibilité d'utiliser
 - Des indices visuels
 - Des aides sonores ou tactiles
 - Mais aussi des perturbations sonores

A.R.V.A.D, c'est quoi?

- ▶ ~~Un système intelligent, capable de s'adapter seul au handicap de l'utilisateur~~
- ▶ Un système au service de l'élève pour une mise en situation progressive
- ▶ Un outil d'évaluation de la progression
 - Situations reproductibles
 - Enregistrement des informations

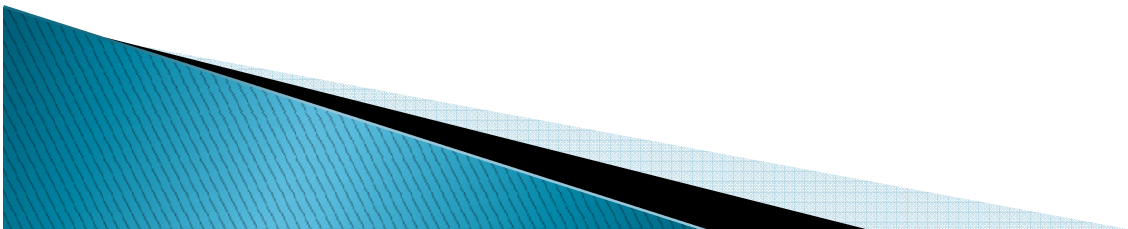


A.R.V.A.D, c'est quoi?



Partenaires

- ▶ ESIEA – RVSE
 - Réalité virtuelle et systèmes embarqués
 - Dispositifs/imagerie 3D temps réel et périphériques d'interaction/haptiques
 - Travaux:
 - Projets de recherche (plateformes et périphériques de RV)
 - R&D en partenariats avec des industriels



Partenaires

▶ LIUM – IEIAH

- Ingénierie des Environnements Informatiques pour l'Apprentissage Humain
- Axes de recherche:
 - Etude des processus d'ingénierie
 - Modélisation de l'observation et analyse de traces
 - Opérationnalisation et adaptation de la situation pédagogique

Bénéficiaires

- ▶ A court terme
 - Classe ULIS du lycée Robert BURON
 - 12 élèves
- ▶ A long terme
 - Toutes les structures de type ULIS

Phases principales du projet

Étape du projet	Livrable	Période
Analyse de l'existant	Dossier d'analyse	M1 à M2
Scénarisation	Scénarios pédagogiques	M2 à M4
Développement	Démonstrateur	M2 à M18
Mise en œuvre et retour d'expérience	Dossier de synthèse	M16 à M18



A.R.V.A.D



Merci de votre attention



Questions / Réponses

