IFT 2905: INTERFACES PERSONNE-MACHINE PERFORMANCE HUMAINE II

http://tiny.cc/ift2905



Mikhail Bessmeltsev

Certaines diapos de Bernhard Thomaszewski

EXAMEN FINAL

Jeudi, 14 avril 10:30-13:30

Théorie + pratique

Livre fermé

PROCHAINE FOIS

Rahul Arora Chercheur, Meta



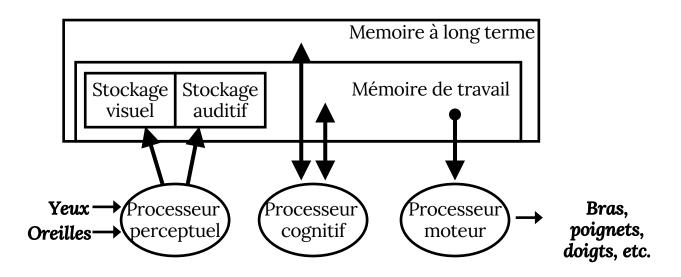
Esquisse et modélisation 3D immersives Immersive 3D Sketching and Modelling



MODEL HUMAN PROCESSOR

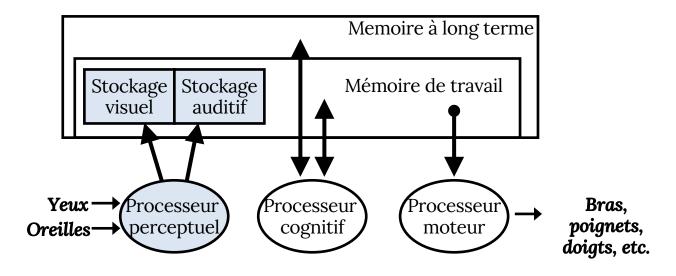
Le modèle

- 3 processeurs
- 3 types de mémoire
- des principes d'opération



MHP: SYSTÈME PERCEPTUEL

- processeur perceptuel
- stockage visuel et auditif (*mémoire* perceptuelle (MP))
- temps d'exécution $\tau_p = 100 [50 200]$ ms



LA BOUCLE PRINCIPALE

Perceptuel: traiter le stimulus visuel et stocker le résultat

Cognitif: reconnaître et décider

Moteur: effectuer une action motrice contrôlée

Temps d'exécution pour PCM-boucle

$$\tau_{pcm} = \tau_p + \tau_c + \tau_m = 240[105 - 470]ms$$

Pour certaines tâches, les systèmes fonctionnent en série

appuyer sur une touche en réponse à un stimulus

Pour autres tâches, les systèmes fonctionnent en parallèle

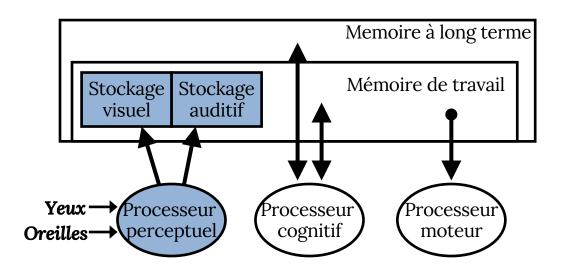
conduire, parler au passager, écouter la radio

Le système perceptuel



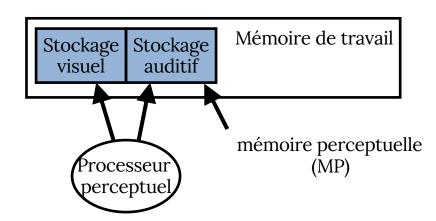
SYSTÈME PERCEPTUEL

Responsable de la transformation de l'environnement externe en une forme que le système cognitif peut traiter



MÉMOIRE PERCEPTUELLE (MP)

- Après le début du stimulus, la représentation du stimulus apparaît dans la mémoire perceptuelle
 - La représentation est physique (format brute), non symbolique
 - p.e., "7" est juste le motif (pixel), pas le chiffre reconnu
- Au fur et à mesure que les contenus de la MP deviennent codés symboliquement, ils sont transmis à la MT
- Durée
 - 0.5-1.0s: visuel
 - 1.5-5.0s: auditif



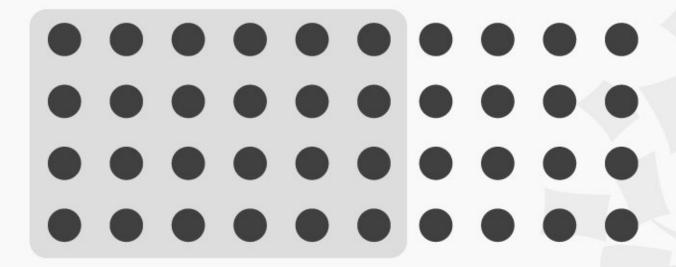
PROCESSEUR PERCEPTUEL

- Code les informations dans la mémoire perceptuelle pendant ~100 ms puis récupère le stimulus suivant
- Temps d'exécution $\tau_p = 100 [50 200]$ ms

- Toutes les informations ne peuvent pas être traitées. L'*attention* détermine ce qui est traité (et dans quel ordre) et ce qui est filtré
- Théorie de la Gestalt: qu'est-ce qui est perçu comme quoi (groupement, patterns)?

Loi de la région partagée

Law of Common Region

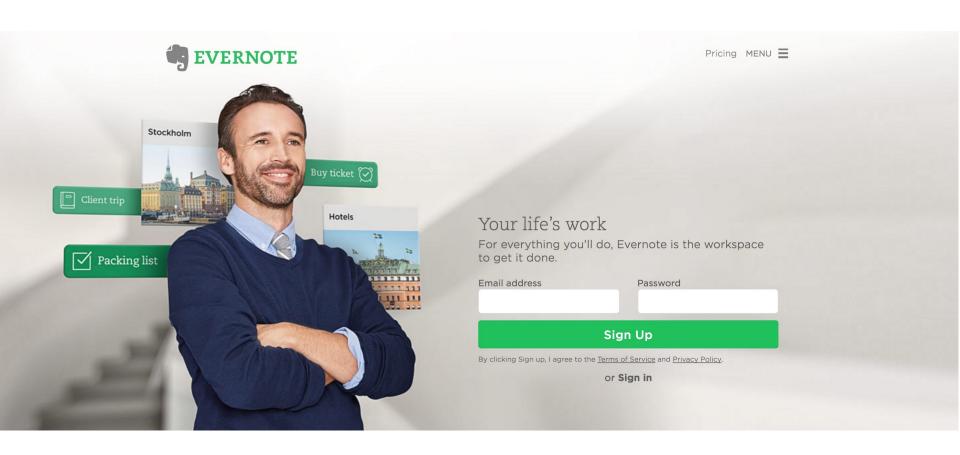


Figure/sol

Figure / Ground



FIGURE/SOL



Proximité

Law of Proximity

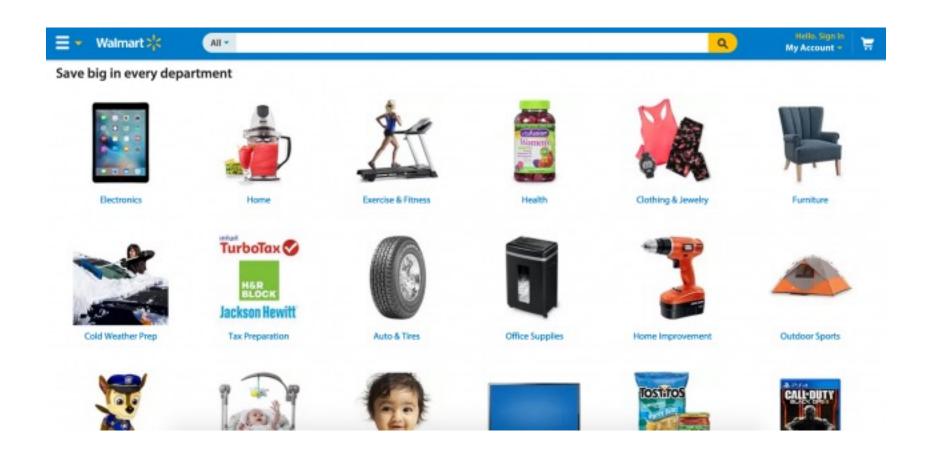




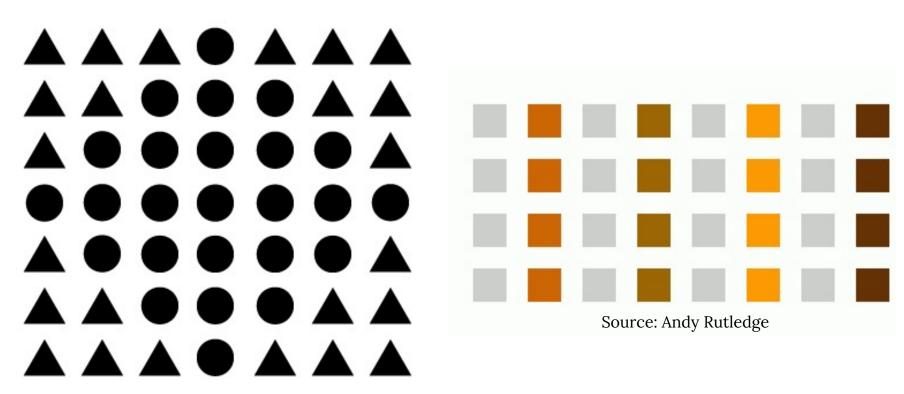




PROXIMITÉ



Similarité



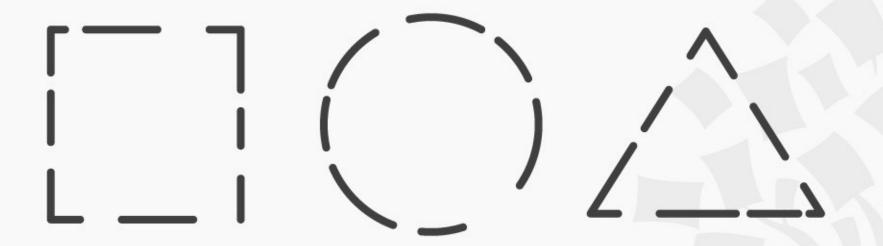
Source: Creative Beacon

SIMILARITÉ

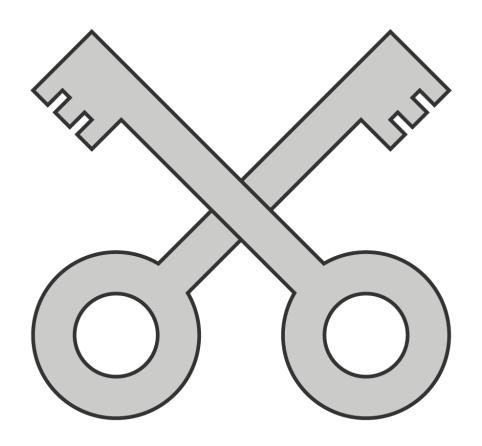


Loi de fermeture

Law of Closure



Continuité



CONTINUITÉ



How it Works | Help Center | Log In | GET STARTED

Put Your Credit to Work



Know Your Scores

Understand what your scores mean and the kinds of offers they could lead to.



Protect Your Scores

Update your reports weekly to track your credit health and spot potential errors.



Find the Right Offer

See offers that are tailored to your credit profile and read user reviews.

• symétrie

```
[ ]{
```

PROCESSEUR PERCEPTUEL (PP)

• Deux stimuli dans le même cycle PP (τ_p ~ 100ms) semblent fusionnés

Conséquences

- $1/\tau_p$ images / sec suffit pour percevoir une animation
 - 10 ips OK, 20 ips lisse
- Réponse de l'ordinateur $< \tau_p$ semble instantané



EXEMPLE I

Supposons qu'une personne a un temps de cycle perceptif de 50 ms (borne inférieure)

- Si 20 clics par seconde sont joués pendant 5 secondes, environ combien de clics cette personne peut-elle entendre?
- Si 40 clics par seconde sont joués pendant 5 secondes, environ combien de clics une personne peut-elle entendre?



http://www.szynalski.com/tone-generator/

EXEMPLE II

- À combien d'images par seconde doit-on jouer une vidéo pour donner l'illusion du mouvement?
- Temps d'exécution $\tau_p = 100 [50 200]$ ms
- Si le temps entre deux images est inférieur à τ_p , les images seront fusionnées et l'impression de mouvement continu sera obtenue
 - borne supèrieure 1000ms/50 = 20ips
 - borne inférieure 1000 ms/200 = 5 ips

EXEMPLE II

À combien d'images par seconde doit-on jouer une vidéo pour donner l'illusion du mouvement?



Le système cognitif

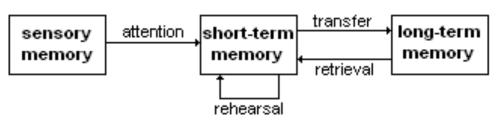


FORMES DE MÉMOIRE

Multi-store memory model [Atkinson et Shiffrin 1968]

- Mémoire sensorielle (format brute)
 - Durée: 0.5-1s visuelle, 1.5-5.0s (auditive)
 - Capacité: large
- Mémoire de court terme
 - Durée: 15 [18 20] secondes
 - Capacité: 7 [5 9] items
- Mémoire de long terme
 - Durée: illimitée
 - Capacité: illimitée

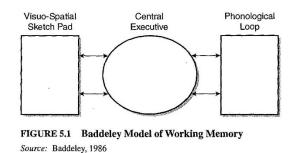
MULTI-STORE MODEL



FORMES DE MÉMOIRE

Working memory model [Baddeley et Hitch 1974]

- Mémoire de travail: structures et processus utilisés pour stocker des informations temporairement et pour les manipuler
- Un concept plus complet/complexe que la mémoire à court terme



Speech Inputs

FIGURE 5.2 The Phonological Loop, with the Phonological Store and the Articulatory Loop

Source: Baddeley, 1986

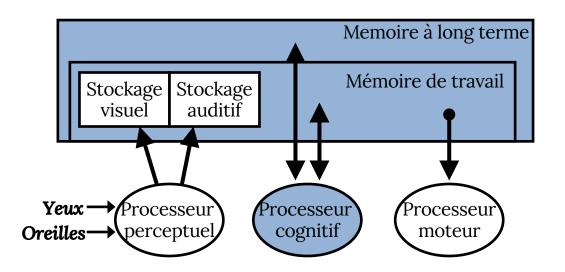
Subvocal

Rehearsal

Phonological Short-Term Store

SYSTÈME COGNITIF

- Utilise le contenu de la MT et de la MLT pour prendre des décisions et programmer des actions avec le système moteur
- Composé d'un processeur et de deux mémoires



MÉMOIRE DE TRAVAIL

- Détient des produits intermédiaires de la pensée et des représentations produites par le système perceptuel
- Composé de sections activées de MLT appelées chunks

Un chunk est un regroupement d'entités basiques 7 ± 2 chunks sont actifs à un moment donné

Faisons une experience.

A. Miller. The Magical Number Seven, Plus or Minus Two: Some Limits on Our Capacity for Processing Information. Psychological Review, 1956.



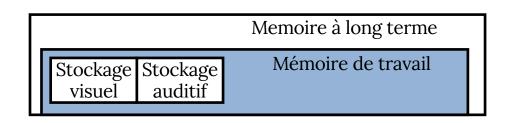
XOFVTMCBN NBC MTV FOX

MÉMOIRE DE TRAVAIL

• Durée/effacement

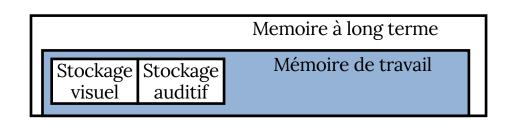
Temps d'effacement est d'environ 7s pour trois **chunks** Interférence: plus difficile de rappeler un élément s'il y a d'autres éléments similaires (**chunk** activés) dans la mémoire

 Pas une section fixe de MLT, mais une séquence dynamique de chunk activés (pas besoin de transfert)



MÉMOIRE À LONG TERME

- Détient la masse de connaissances
- Distinguer entre: faits, procédures, histoire (faits liés)
- Se compose d'un réseau de chunks liés, les connections du réseau sont des associations (réseau sémantique)

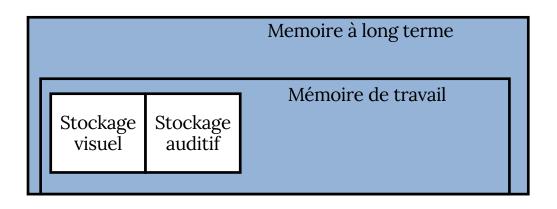


MÉMOIRE À LONG TERME

Lecture rapide, écriture lente (réflexion, répétition)

Capacité de stockage infinie, mais on peut oublier

s'il est impossible de trouver des indices de récupération efficaces si des associations similaires à d'autres fragments interfèrent avec la récupération du chunk cible (principe de **discrimination**)

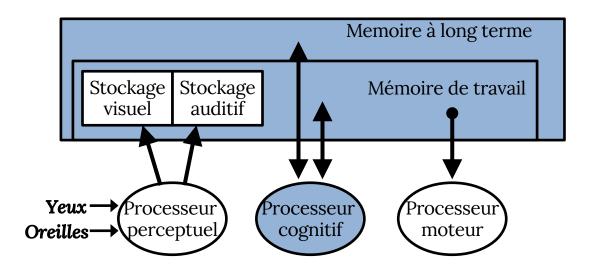


PROCESSEUR COGNITIF

Cycle de reconnaître-agir

Reconnaître: activer des fragments liés par association dans MLT Agir: modifier le contenu de MT

Temps d'un cycle: $\tau_c = 70 [25 - 170] ms$



PRINCIPES DU SYSTÈME COGNITIF

- Principe d'incertitude
 - Le temps de décision augmente avec l'incertitude sur le jugement à faire, nécessite plus de cycles cognitifs
- Principe du taux variable
 - Le temps de cycle τ_c est plus court lorsqu'un effort plus important est nécessaire (augmentation de demandes ou de la charge d'informations) τ_c diminue avec la pratique
- Loi de la pratique exponentielle

$$T_n = T_1 \cdot n^{-\alpha}$$

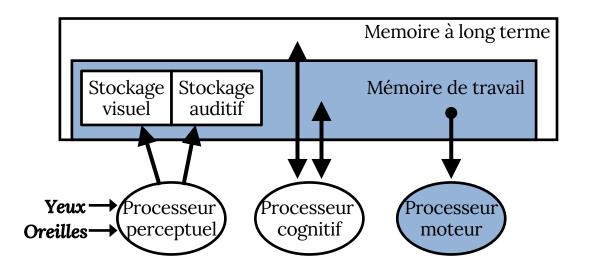
où $\alpha > 0$ est une constante d'apprentissage

Le système moteur



SYSTÈME MOTEUR

Traduit des pensées en actions Actions tête-cou, bras-main-doigt, ...



PROCESSEUR MOTEUR

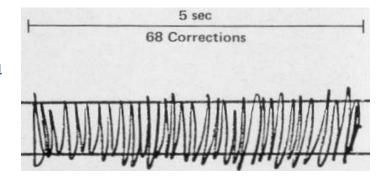
- Contrôle les mouvements du corps
- Temps d'un cycle $\tau_m = 70 [30 100] \text{ ms}$
- Les mouvements ne sont pas continus composé de *micro-mouvements* discrets les micro-mouvements durent environ 70ms
- Mais un cycle de rétroaction (perception-cognition-moteur) dure ~250ms!
- Mode burst pour les actions qui sont plus courtes que le temps de cycle de rétroaction taper, parler, griffonner, tapoter

EXPERIENCE

Expérience: déplacez le stylo aussi vite que possible entre les lignes et pendant 5 secondes

Boucle ouverte

- pas de contrôle perceptuel
- environ 70 inversions de stylo en 5 sec
- $-\tau_m \approx 70ms$



• Boucle fermée

- le système perceptuel contrôle le mouvement
- environ 20 corrections en 5sec

$$-\frac{5000ms}{20} = 250ms \approx \tau_p + \tau_c + \tau_m!$$

EXEMPLE I

Exemple: tâche de correspondance simple.

Un utilisateur est assis devant un terminal informatique. Chaque fois qu'un symbole apparaît, il doit appuyer sur la barre d'espace. Quel est le délai entre le stimulus et la réponse?

$$\tau_p + \tau_c + \tau_m \approx 240 \, ms$$

Temps d'exécution processeur perceptuel processeur cognitif processeur moteur

$$\tau_p = 100 [50-200] \text{ ms}$$

 $\tau_c = 70 [25-170] \text{ ms}$
 $\tau_m = 70 [30-100] \text{ ms}$

EXEMPLE II

Exemple: tâche de correspondance avancée.

Deux symboles apparaissent sur le terminal de l'ordinateur. Si le second symbole correspond au premier, l'utilisateur appuie sur "Y" et appuie sur "N" sinon. Quel est le délai entre le deuxième signal et la réponse?

 $\tau_p + 2\tau_c$ (comparer et décider) + $\tau_m \approx 310 \ ms$

VERIFICATION



TESTS | STATS | DISCUSS | RESOURCES | I.SCORES | FEEDBACK





POURQUOI LE MHP EST-IL UTILE?

facile à utiliser et à apprendre produit des résultats raisonnablement précis

- Prévoir et comparer l'utilisabilité de différentes conceptions d'interface
- Performances des tâches, apprentissage et taux d'erreur
- Aucun utilisateur ou prototype fonctionnel requis!
- Développer des lignes directrices pour la conception d'interface
 - Couleur, layout spatial, taux de réponse, etc.

CE QUI N'EST PAS DANS LE MHP

- Processeur et mémoire sensoriel haptique
- Mémoire moteur (ou muscle)
- L'attention: le bloc *actif* dans MT et son effet sur le traitement cognitif

affecte le traitement perceptuel des stimuli sensoriels et filtre les informations transférées de la mémoire sensorielle à la MT

Emotions

les temps d'exécution (et autres paramètres) varient selon l'état affectif de l'utilisateur

La loi de Fitts

Un modèle du mouvement humain

FITTS LAW

Développé en 1954 par Paul M. Fitts Modélise l'acte de *pointer*

Atteindre un contrôle dans un cockpit Tirer des articles défectueux d'une bande transporteuse Cliquer sur les icônes en utilisant une souris



Paul Fitts (Psychologist) Pioneer for human factors in aviation safety

Très puissant, largement utilisé

valable dans de nombreuses circonstances (sous l'eau, en état d'ébriété)

Permet la comparaison entre différents dispositifs d'entrée Utilisé à la fois pour mesurer le débit et prédire le temps de déplacement

ORIGINES

Des psychologues utilisaient la théorie de l'information pour modéliser les compétences perceptives, cognitives et motrices

Théorie de l'information développée par Shannon à la fin des années 1940 chez Bell Labs

Transformation des informations en séquences de chiffres binaires et transmission sur un canal bruyant

Deux lois qui sont toujours avec nous

Loi de Fitts: temps de mouvement

Loi de Hicks: temps de décision en fonction du nombre de choix

L'EXPÉRIENCE ORIGINALE DE FITTS

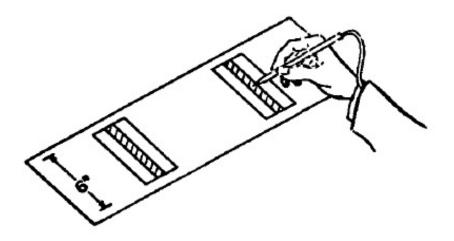


Figure 1. Reciprocal tapping apparatus. The task was to hit the center plate in each group alternately without touching either side (error) plate.

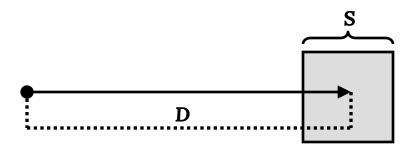
LA TÂCHE

But: modéliser le mouvement du bras et la main vers une cible

La main est à *D* cm de la cible (amplitude)

La cible mesure S cm de large (tolérance)

Supposons que le mouvement suit un chemin horizontal droit (1D)



TEMPS DE MOUVEMENT

Quantités centrales

Temps de mouvement (MT): combien de temps faut-il pour atteindre la cible?

Indice de difficulté (ID): a quel degré la tâche est-elle difficile?

Observation principale: TM est linéaire par rapport à l'ID

$$TM = a + b\log_2(D / S + 1)$$

TEMPS DE MOUVEMENT

Quantités centrales

Temps de mouvement (MT): combien de temps faut-il pour atteindre la cible?

Indice de difficulté (ID): a quel degré la tâche est-elle difficile?

Observation principale: TM est linéaire par rapport à l'ID

$$TM = a + b\log_2(D/S + 1)$$

Temps de réaction

Temps de mouvement

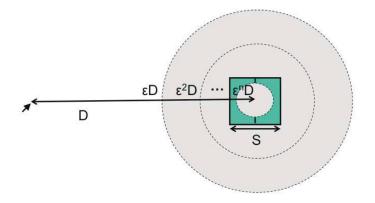
EXPLICATION

Hypothèse: l'erreur de mouvement est proportionnelle à la distance

- Déplacer la main vers la cible est un contrôle en boucle fermée
 - percevoir, reconnaître et décider, action
- Chaque cycle couvre la distance restante D avec erreur εD
- Distances restantes: $D \to \varepsilon D \to \varepsilon^2 D \to \cdots \to \varepsilon^n D \le \frac{1}{2} S$

$$\varepsilon^n D = \frac{1}{2} S$$

$$n = \log_{\varepsilon} \frac{S}{2D} = \frac{\log_2 \frac{S}{2D}}{\log_2 \varepsilon}$$



EXPLICATION

Nombre d'itérations

$$n = \frac{\log_2\left(\frac{S}{2D}\right)}{\log_2 \varepsilon}$$

• Modèle pour temps de movement

$$TM = a + b \log_2\left(\frac{2D}{S}\right)$$

- Temps pour initier le mouvement $a = \tau_p + \tau_c + \tau_m$
- Pente
- Explications

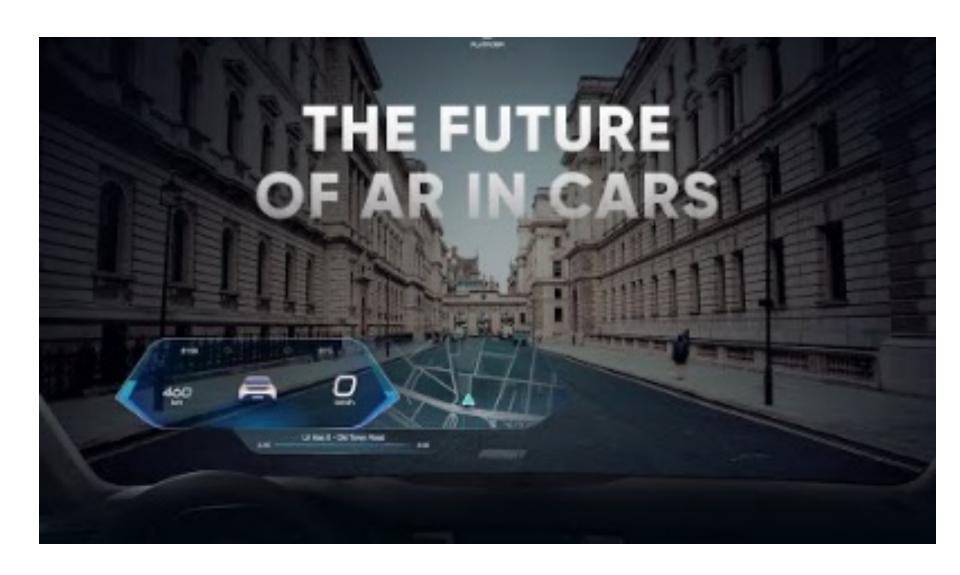
$$b = -\frac{\tau_p + \tau_c + \tau_m}{\log_2 \varepsilon}$$

$$\log_\varepsilon x = \frac{\log_2 x}{\log_2 \varepsilon}$$

$$\log_2 \frac{x}{y} = -\log_2 \frac{y}{x}$$

$$\varepsilon < 1 \to \log_2 \varepsilon < 0 \to b > 0$$

TEMPS DE RÉACTION



Impact of Task on Attentional Tunneling in Handheld Augmented Reality

Brandon Victor Syiem

Computing and Information Systems University of Melbourne Melbourne, VIC, Australia bsyiem@student.unimelb.edu.au Ryan M. Kelly

Computing and Information Systems
University of Melbourne
Melbourne, VIC, Australia
ryan.kelly@unimelb.edu.au

Jorge Goncalves

Computing and Information Systems
University of Melbourne
Melbourne, VIC, Australia
jorge.goncalves@unimelb.edu.au

Eduardo Velloso

Computing and Information Systems University of Melbourne Melbourne, VIC, Australia eduardo.velloso@unimelb.edu.au

Tilman Dingler

Computing and Information Systems University of Melbourne Melbourne, VIC, Australia tilman.dingler@unimelb.edu.au

