

L'ANALYSE DE LA TÂCHE



Table des matières

INTRODUCTION	1
1. QU'EST-CE QUE LA TÂCHE ?	1
1. Les ressources	1
2. Classification des habiletés sportives	3
a. La dimension ouverte-fermée des habiletés	3
b. La dimension ouverte-fermée des habiletés et stabilité ou instabilité du milieu	4
c. La dimension discrète-sérielle-continue des habiletés	4
3. La mobilisation des ressources (l'effort).....	4
2. LES COMPOSANTS DE LA TÂCHE	6
3. LE TRAITEMENT DE L'INFORMATION.....	8
1. Le parcours de l'information	8
2. Le contrôle de l'information	9
3. Le codage	9
4. Classification de la tâche	10
5. Autre modèle de classification	17
a. Traitement central.....	17
b. Système de description de la difficulté informationnelle des tâches motrices	18

INTRODUCTION

L'analyse de la tâche consiste à identifier l'objectif et le(s)but(s) que l'athlète cherche à atteindre. Il est donc nécessaire d'identifier les contraintes (habilités) de la tâche et les ressources de l'apprenant.

L'analyse de la tâche est une étape préalable qui permettra d'élaborer une évaluation la plus proche possible de la performance, d'organiser un enseignement et un programme d'entraînement par rapport à la discipline concernée.

L'analyse de la tâche s'organise autour de trois questions fondamentales :

- Qu'est-ce que la tâche ?
- Quels sont les composants de la tâche ?
- Comment traiter (sélectionner, interpréter) et classer les données pour une analyse pertinente de la performance ?

1. QU'EST-CE QUE LA TÂCHE ?

Le concept de tâche est inspiré de l'ergonomie (Science de l'homme au travail).

Le modèle de l'analyse de la tâche a été appliqué aux APS par Famose (1993) qui propose un modèle Tâche-Activité-Résultat.

Une tâche a pour fonction générale de solliciter chez le sujet la **mobilisation de certaines ressources** (les connaissances, capacités, aptitudes, attitudes, mécanismes, instruments, etc.) qu'il possède et qu'il peut modifier et utiliser à son profit pour accomplir la tâche (J.P Famose).

Le résultat est le produit de l'activité qui résulte de l'adaptation des ressources de l'élève aux contraintes de la taches.

1. Les ressources

Toujours selon J.P Famose, « Les ressources, constituent le réservoir général dans lequel peut puiser le sujet pour organiser son action et accomplir la tâche. »

L'investissement peut être de nature bio-informationnelle, bioénergétique, biomécanique, cognitive, affective. Ces types d'investissements peuvent être impliqués dans la réalisation d'une même tâche à des niveaux divers.

BIO-INFORMATIONNELLES	<p>Extéroceptives : visuelles, auditives, etc. (repères espace/temps) ;</p> <p>Proprioceptives : statesthésiques (perception des différents segments corporels) ;</p> <p>Somesthésiques : (perception de la position des segments - kinesthésiques, perception des mouvements des segments) ;</p> <p>Intéroceptives : liées aux viscères, tendons, etc.</p>
BIOENERGÉTIQUES	<p>L'ATP est fournie par 3 filières :</p> <p>Anaérobie alactique (vitesse) : réserve dans le sang et les muscles, permet un effort intense et court (0 à 10 secondes) ;</p> <p>Anaérobie lactique (résistance) : dégradation des sucres par réaction chimique avec production d'acide lactique ; effort relativement intense pendant un temps assez long (jusqu'à 6 à 7 min) ;</p> <p>Aérobie (endurance) : par oxydation (ou combustion), en présence d'oxygène, effort peu intense et long (supérieur à 6 ou 7 min) ;</p>
BIOMÉCANIQUES	<p>Sollicitations du corps sur les plans de la coordination, de la vitesse, de la force, de la puissance, de la souplesse ;</p> <p>Gestion de l'intensité et du temps d'action du système musculaire (travail musculaire tonique : état de tension permanent ; cinétique : déplacement et mobilisation des différents leviers osseux corporels les uns par rapport aux autres sous l'action des contractions musculaires).</p> <p>Renvoie aux grandes lois physiques pour agir directement sur le milieu : pesanteur, poussée d'Archimède, mécanique des fluides et à leurs applications : balistique, équilibre (centre de gravité/surface d'appui), amplitude, fréquence, etc.</p>
COGNITIVES	<p>Projet, planification, intentions, anticipations ;</p> <p>Représentations (sémiotrices : étude des signes et leurs significations)</p> <p>Attention, concentration, mémorisation ;</p> <p>Méthodologiques (réflexif, instinctif, règles, ...)</p>
AFFECTIVES	<p>Emotionnelles (appréhension, peur, prise de risque, s'engager, oser, refuser, etc.) ;</p> <p>Motivation, compétition, perception subjective de la douleur, etc.</p> <p>Relationnelles (communication, groupe, etc.)</p>

Il est parfois difficile de strictement classer les différents types de ressources. C'est notamment le cas pour les qualités physiques. Citons pour exemple :

- **L'endurance aérobie** : C'est une ressource motrice qui combine une composante physiologique (VO2max, seuil anaérobie...), psychologique (résistance à la fatigue), neuro-informationnelle (perception de son allure et de son état de fatigue).
- **La force** : C'est une ressource motrice qui combine une composante physiologique (hypertrophie musculaire, nature des fibres), neuro-informationnelle (synchronisation des fibres, coordination intra et intermusculaire), psychologique (volonté).

La pertinence de l'analyse de la tâche doit également prendre en compte la nature des habiletés sportives visées.

En effet, les feedbacks, les procédures de guidage, les progressions et les exercices proposés ne seront pas de même nature selon qu'il s'agit:

- D'habiletés de longue durée (gymnastique, ski, etc.), d'habiletés de courte durée (swing golf, lancer de poids, etc.)
- D'habiletés réalisées en milieu incertain (planche voile, surf, etc.), d'habiletés réalisées en milieu stable (haltérophilie, natation, etc.)

2. Classification des habiletés sportives

« L'habileté consiste en la capacité de parvenir à un résultat avec le maximum de certitude et des dépenses d'énergie, ou de temps et d'énergie, minimales. » - E.R. Guthrie (1952) psychologue.

En se référant aux travaux de R.A Schmidt (1993) plusieurs dimensions doivent être considérées :

a. La dimension ouverte-fermée des habiletés

Habiletés ouvertes	Environnement imprévisible	Rugby, football, lutte
Habiletés fermées	Environnement prévisible, stable Environnement semi-prévisible	Gymnastique, natation Acrobatie, force

Ces habiletés font appel à des processus associés à la perception, la reconnaissance de patterns et la prise de décision (avec le besoin d'exécuter ces opérations rapidement), de telle sorte que l'action puisse s'adapter à l'environnement.

Ces opérations sont supposées être minimisées dans les activités fermées, où l'exécutant peut évaluer les demandes de l'environnement en avance, sans contrainte de temps, et peut organiser le mouvement par avance et le réaliser sans avoir besoin d'y apporter des modifications rapides pendant son déroulement.

- b. La dimension ouverte-fermée des habiletés et stabilité ou instabilité du milieu

Les **habiletés fermées** se déroulent en **milieu stable** : le sportif peut prévoir, anticiper, planifier ses comportements. C'est lui-même qui est à l'origine de l'action, qui détermine le moment et les modalités de son déclenchement et de sa réalisation.

Les **habiletés ouvertes** se déroulent en **milieu instable** : le sportif ne peut prévoir de manière précise, définitive ce qu'il va faire. Il est contraint de réagir à ces modifications de l'environnement.

- c. La dimension discrète-sérielle-continue des habiletés

Habiletés discrètes	Débuts et fins distincts	Attraper un ballon, tirer à la carabine
Habiletés sérielles	Actions discrètes enchaînées	Enchaînement en Gymnastique
Habiletés continues	Pas de début ni de fin distincts	Piloter une voiture, nager

3. La mobilisation des ressources (l'effort)

« La mobilisation, c'est **l'investissement de ressources** pour réaliser une tâche donnée ». Gilly (1969).

Le niveau de mobilisation requis que l'on appelle « la demande de la tâche » dépend de la difficulté objective de celle-ci et des possibilités du sujet (énergétiques, informationnelles et affectives), de ses capacités, de son expérience.

On peut formuler le niveau de mobilisation ainsi :

$$\text{DEMANDE DE LA TACHE} = \text{DIFFICULTE OBJECTIVE} / \text{POSSIBILITÉS DU SUJET}$$

Autrement dit, **une tâche d'une difficulté objective donnée demandera une mobilisation plus ou moins importante selon la compétence du sujet.**

Demande forte de la tâche	Mobilisation maximale	<i>Conséquence : dépense en ressource bioénergétique ou bio-informationnelle considérable du sujet pour surmonter la difficulté.</i>
Demande faible de la tâche	Mobilisation partielle	<i>Conséquence : dépense bioénergétique ou bio-informationnelle peu coûteuse.</i>

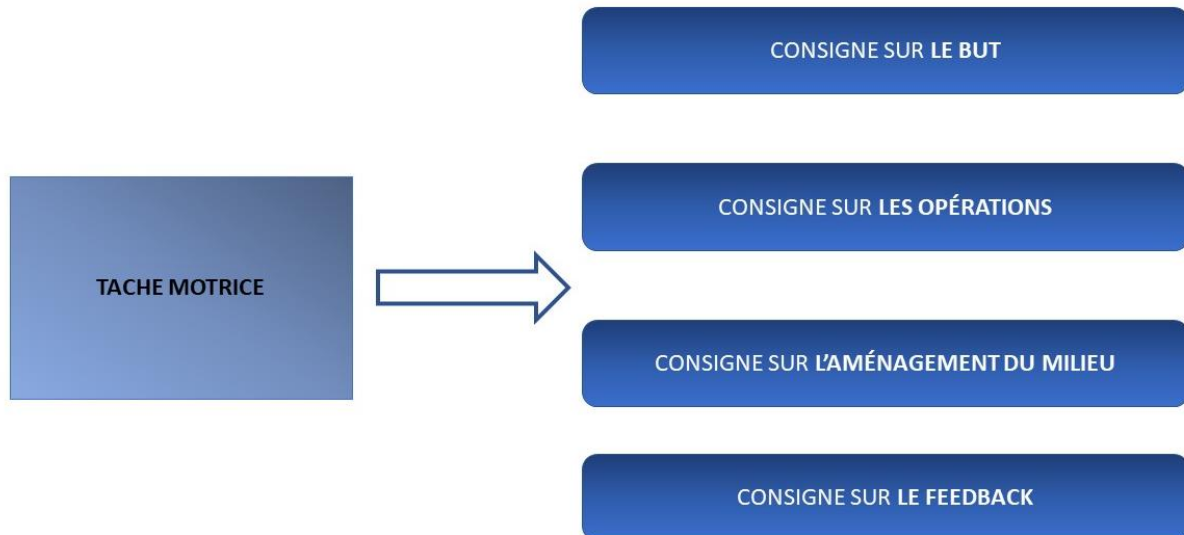
En d'autres termes, pour élever le niveau de mobilisation, il faudra augmenter la difficulté de la tâche.

Plus la demande de la tâche est élevée et moins elle peut être maintenue à forte densité. Solari (1981) pense que « *la valeur du coût induit chez le sujet par la réalisation d'une tâche a une influence marquée sur sa disponibilité à exécuter la tâche.* »

Autrement dit le « prix » que le sujet doit payer pour exécuter une tâche est souvent la cause du rejet de cette activité.

2. LES COMPOSANTS DE LA TÂCHE

La construction, l'existence de la tâche motrice est le fruit de l'assemblage de quatre composants :



Le but : ce que le sujet veut atteindre ? qu'est-ce qu'il se propose de faire ? Il donne l'orientation générale de l'action et en même temps l'organisation, la régulation de celle-ci. Le but est souvent subordonné à des « sous buts » (exemple : but principal : gagner le match de tennis, sous but : servir, monter au filet, etc.)

Les opérations : les moyens d'exécution, les actions assujetties au but (exemple : analyse du service dans toute ces dimensions).

Aménagement du milieu : les éléments extérieurs sur lesquels le sujet doit prendre de l'information (exemple : matériel utilisé, les conditions de la salle et du public, etc.).

Le feedback (information retour) : les informations issues des modalités de contrôle du geste (proprioceptives et/ou extéroceptives) au cours de l'action ou après celle-ci (les expressions du visage, le rythme respiratoire et cardiaque, les tics, etc.).

Une fois définis les principaux éléments de la tâche, il s'agit de lister toutes les façons dont on peut réaliser chacun de ces composants, c'est-à-dire attribuer un certain nombre de caractéristiques variables à la tâche qui peuvent elles-mêmes avoir des modalités.

On pourra ensuite **dimensionnaliser** ces caractéristiques, c'est-à-dire classer, ordonner, comparer les différentes modalités, selon un ordre croissant ou décroissant. La difficulté est de construire des échelles qui permettent de situer les tâches les unes par rapport aux autres.

Exemple :

TACHE : Nager			
CARACTÉRISTIQUES			
BUT	OPÉRATIONS	AMÉNAGEMENT DU MILIEU	FEEDBACK
Sur une distance de 50m Sur une distance de 100m	Attente, départ plongeon, coulée, nage, culbute	Lignes d'eau, Plongoir, Profondeur piscine, Intérieur extérieur, Etc.	Ne pas perdre de temps ; Toucher la ligne d'arrivée dans les règles ;
MODALITÉS			
Crawl Brasse Papillon Dos-crawlé			Nage fluide : bien s'étirer dans l'eau Profiter des remous pour se laisser porter

3. LE TRAITEMENT DE L'INFORMATION

L'information permet d'évaluer la quantité d'incertitude lorsqu'un signal est présenté

Lorsqu'un signal est présenté, la quantité d'information transmise dépend à la fois :

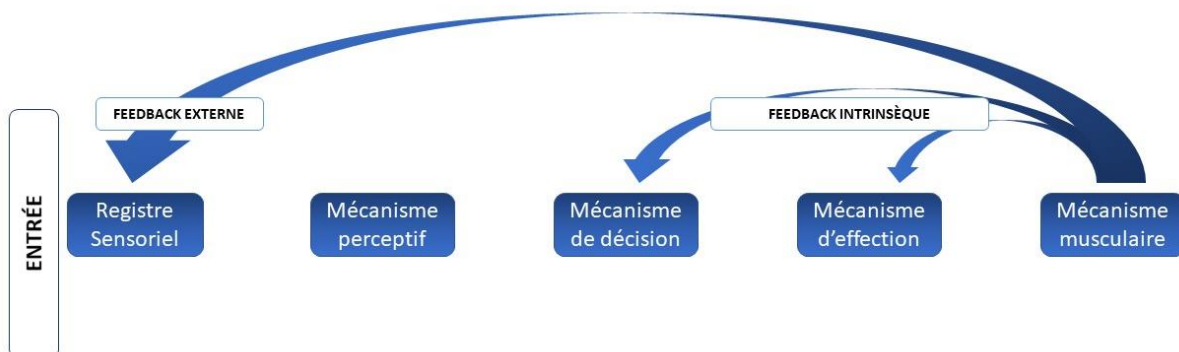
- De la quantité d'incertitude qui existait avant le signal,
- De la quantité de réduction de cette incertitude.

Plus il y aura d'alternatives, plus il y aura d'informations à traiter.

- L'individu doit **détecter le signal et l'identifier**. Cette identification demandera d'autant plus de traitement de l'information que l'**incertitude** liée au signal sera grande (incertitude spatiale, temporelle, événementielle, etc.) ;
- L'individu doit **décider quelle réponse faire** ;
- La décision peut être de **faire une action parmi un certain nombre, ou de ne rien faire** ;
- Il décide un **plan d'action et transmet une séquence de directives**.

Le système doit préparer lui-même l'action appropriée et la déclencher (les commandes motrices nécessaires sont organisées et envoyées vers les muscles pour produire le mouvement désiré).

1. Le parcours de l'information



Modèle de parcours de l'information d'après MARTENIUK (1976)

Le mécanisme perceptif donne une description de l'environnement en détectant, identifiant et classant l'information reçue. Le mécanisme d'effection¹ organise la réponse et adresse au système musculaire les directives motrices appropriées.

¹ C'est le fait de répondre à un stimulus, effet de ce stimulus

2. Le contrôle de l'information

L'envoi des ordres vers les muscles déclenche l'exécution du mouvement. Les muscles sont sous le contrôle des commandes motrices initiales et après sous l'influence du feedback.

Le feedback est l'information que l'exécutant reçoit sur l'exécution du mouvement. On distingue :

- Le **feedback d'action** : il aide à corriger les mouvements de l'individu pendant le mouvement, soit après l'exécution ;
- Le **feedback terminal** : sert à évaluer si l'objectif du mouvement a été atteint.

3. Le codage

L'information est codée : elle peut changer de forme ou être combinée avec une autre information.

Le système nerveux de l'individu ne pourra utiliser l'information de l'environnement ou du feedback que si elle est transformée :

- 1^{ère} transformation : codage physiologique par les récepteurs en impulsions nerveuses ;
- 2^{de} transformation : recodage de l'information psychologiquement, soit sous forme iconique (image), soit sous une forme conceptuelle (mot).

Enfin, l'information transformée devient action.

UTILITÉ DU CODAGE

Les stratégies sont les différentes manières utilisées par l'individu pour coder l'information.

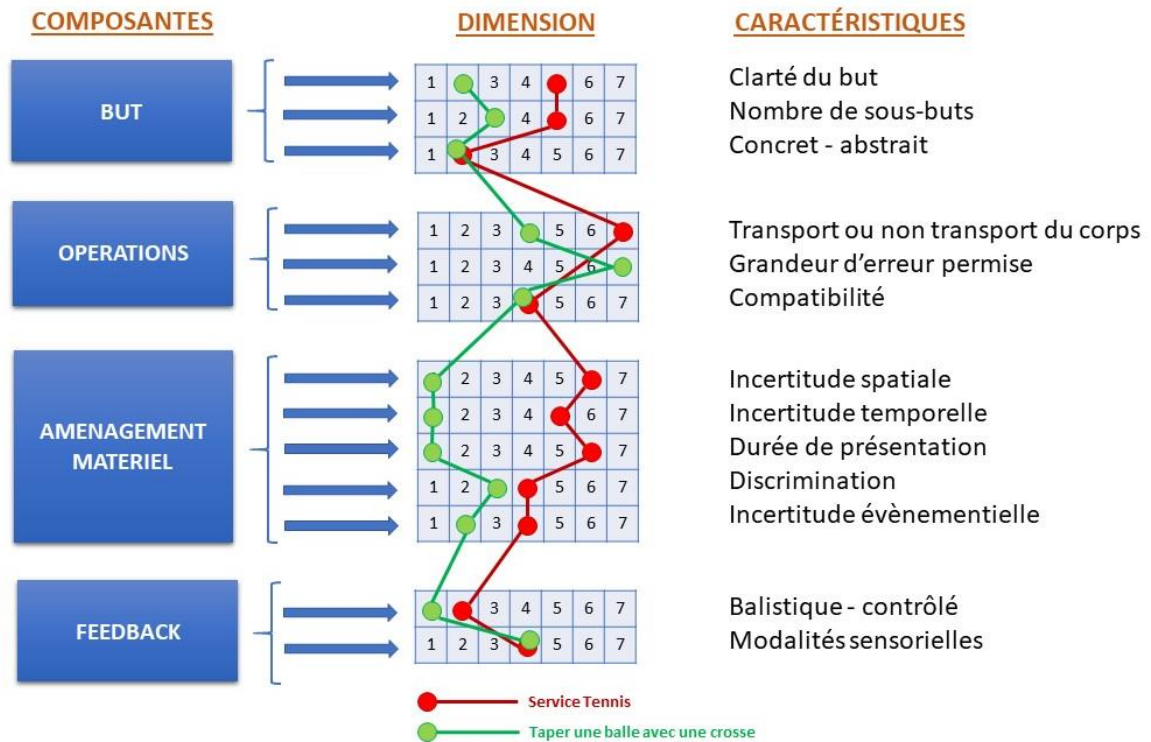
L'individu n'est pas un ordinateur, il a une capacité globale limitée de traitement de l'information. Chaque activité de traitement de l'information impose une demande à cette capacité, si la demande dépasse la capacité disponible du sujet, le comportement moteur se détériore.

L'**apprentissage** va soulager cette capacité en changeant les stratégies de traitement.

En effet, plus l'apprentissage nous apprend le développement des différentes stratégies de traitement de l'information, plus le traitement est efficace car la quantité d'incertitudes (d'informations) est réduite. De fait, moins la tâche est complexe et plus le sujet est motivé.

4. Classification de la tâche

Tableau général de classification des tâches motrices à caractère bio-informationnel - J.P Famose



Le tableau ci-dessus classe les tâches motrices à caractère bio-informationnel en accolant à chacun des quatre composants de la tâche, des caractéristiques (clarté du but, compatibilité, etc.) qui sont dimensionnalisées (classées) sur une échelle en sept points. Elles sont mises en ordre selon les différentes complexités informationnelles liées à cette dimension : plus il y a d'informations à traiter, plus le processus est complexe.

Ce tableau est applicable à toutes les tâches motrices dans lesquelles la prise d'information sur l'environnement est cruciale, celles que l'on appelle, d'après Poulton (1957), les « **habiletés ouvertes** ».

Comme le signale Famose, une tâche quelconque peut être définie par un « profil » en joignant les points indiquant, sur chaque dimension, la quantité d'information à traiter. Le profil nous renseigne sur les demandes informationnelles de la tâche à considérer.

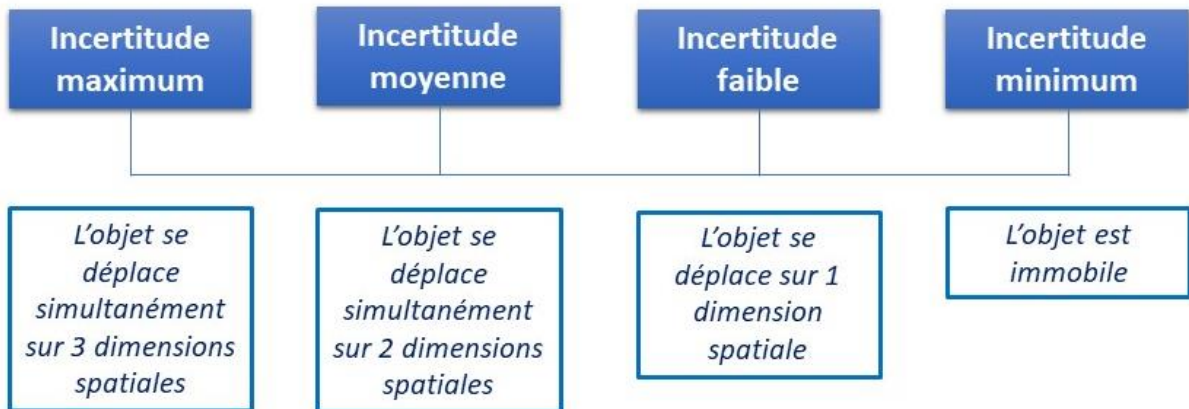
● — **Service Tennis** Plus la ligne est située à droite, plus la demande est élevée.

● — **Taper une balle avec une crosse** Vous pouvez comparer avec un joueur de crosse

Comment ça marche ?

Exemple 1

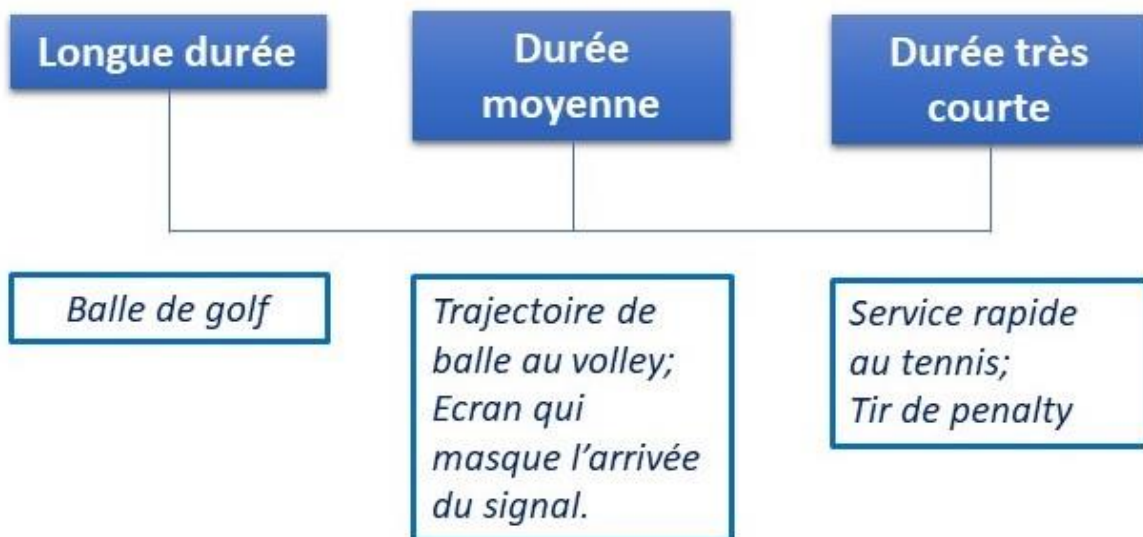
La dimension incertitude spatiale peut être représentée par l'échelle ci-dessous :



Nous avons recherché des repères objectifs avec à chaque extrémité un minimum et un maximum d'incertitude qui permettent de situer les tâches sur cette dimension. Cela permet de mieux compléter le tableau précédent.

Exemple 2

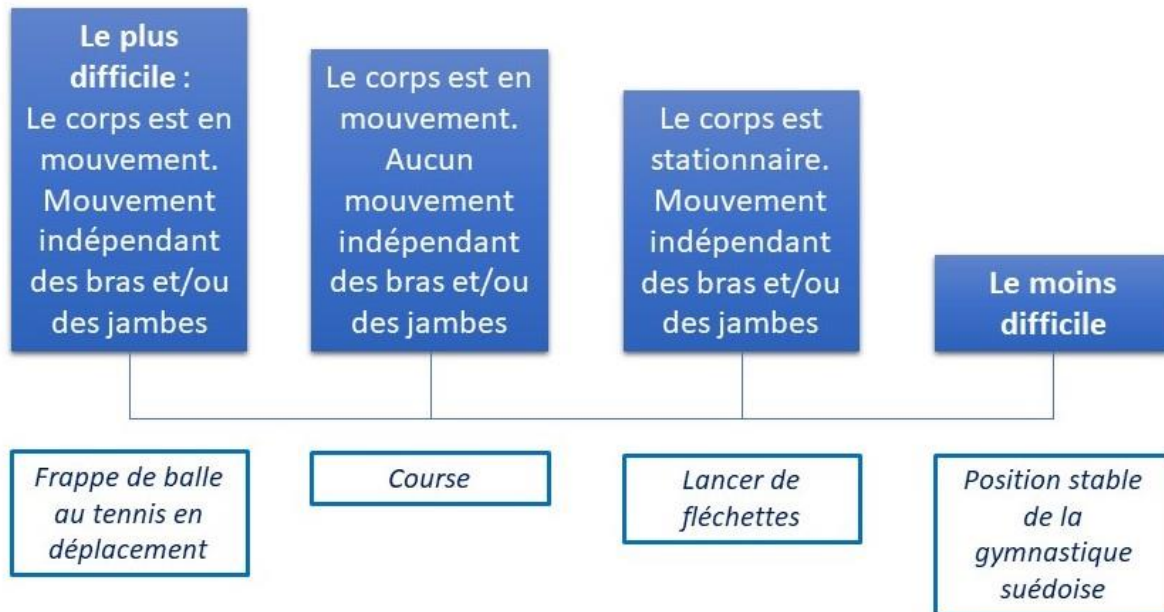
Echelle de la dimension de durée de présentation du signal :



Deux extrêmes : le minimum étant une présentation très brève ; le maximum étant la présence permanente de l'objet. Il est difficile de donner des repères objectifs. C'est là que les tâches peuvent se servir mutuellement de point de comparaison entre elles.

Exemple 3

Echelle de la dimension transport – non transport du corps :



Cette dimension a été prise dans la classification des tâches chez Gentile.

Le minimum de difficulté se retrouve lorsque le corps est immobile, par exemple dans la gymnastique Suédoise (équilibre à la poutre, le trépied, ...). Le maximum est atteint lorsque le corps se déplace et que les bras ont un mouvement indépendant.

Ces présentations d'échelle de dimension ne sont pas un produit fini. **C'est une méthode.** Il faudra construire les échelles d'évaluation pour chacune des dimensions afin de valider le tableau de classification des tâches.

Pour illustrer ledit tableau, prenons l'exemple de la tâche du joueur de tennis qui reçoit le service de l'adversaire.

DIMENSIONS LIEES A L'ÉLÉMENT BUT

CARACTÉRISTIQUES	DÉFINITION	DIMENSIONS
CLARTÉ DU BUT	Nombre d'alternatives possibles pour réaliser le but.	Plus il y a d'alternatives et plus la tâche est complexe. L'adversaire fait un service / volée, le but du relanceur est de lui renvoyer soit en : lobant, croisant, longeant la ligne de couloir.
NOMBRE DE SOUS-BUTS	Le but génère généralement un certain nombre de sous-buts soit : simultanément, successivement.	Renvoyer la balle est le but en la liftant est l'un des sous-buts. Ce geste est plus difficile qu'une frappe à plat du fait de la réalisation simultanée d'une frappe et d'un effet. Plus il y a de sous-buts à réaliser en même temps, plus difficile est le traitement de l'information.
CONCRET-ABSTRAIT	Fait que le mouvement est guidé par un but concrètement repéré dans l'environnement ou, au contraire, qu'il vise à la réalisation d'une forme dont l'origine est interne au sujet.	Frapper une balle est un mouvement visant à réaliser un but concret tandis que faire un mouvement de danse ou faire un coup à vide en tennis consiste à poursuivre un but abstrait.

DIMENSIONS LIEES A L'ELEMENT OPERATION

CARACTÉRISTIQUES	DÉFINITION	DIMENSIONS
TRANSPORT OU NON TRANSPORT DU CORPS	Etat du corps et des membres pendant l'exécution de la tâche. Sa difficulté vient du fait que plus il y a d'alternatives dans le choix des unités, plus la tâche est complexe.	Exemple, le relanceur est confronté à moins d'incertitude lorsqu'il frappe la balle le corps stationnaire que quand il la frappe en se déplaçant.
GRANDEUR D'ERREUR PERMISE	Plus la marge d'erreur est réduite, plus le processus de sélection et d'organisation des unités motrices va être sollicité.	Renvoyer la balle au milieu du court et faire un passing le long du couloir seront traités différemment.
COMPATIBILITE	Association entre un signal ou un objet quelconque et un mouvement. Plus une association est stéréotypée, plus elle est compatible.	Ici cela dépendra du degré de rigidité ou plasticité des réponses techniques du joueur face à la situation. La compatibilité dépendra des réponses stéréotypées, renforcées par la pratique du joueur. Il est important dans la formation du tennisman de rendre plus plastiques, plus susceptibles de modifications les habiletés techniques.

DIMENSIONS LIEES A L'ELEMENT AMENAGEMENT MATERIEL

CARACTÉRISTIQUES	DÉFINITION	DIMENSIONS
INCERTITUDE SPATIALE	Probabilité qu'a un individu de prédire où un événement se produira.	Possibilité qu'à le relanceur de prévoir où va aller la balle dès qu'elle a été frappée. Incertitude d'autant plus grande que la balle se déplace simultanément sur trois plans d'espace.
INCERTITUDE TEMPORELLE	Probabilité qu'a un individu de prédire quand un événement se produira.	Possibilité qu'à le relanceur de prévoir quand la balle va arriver à un endroit donné. Incertitude liée à la plus ou moins grande régularité des positions successives de la balle : une balle liftée est moins prévisible qu'une balle dont la progression est régulière.
INCERTITUDE EVÈNEMENTIELLE	Probabilité qu'on a de prévoir quel événement va survenir.	Trois alternatives/possibilités de réception du service, soit sur son : revers, coup droit ou directement sur lui. Plus il y a d'alternatives, plus l'incertitude est élevée.
DISCRIMINATION	Possibilité de bien distinguer dans l'environnement les signaux pertinents à la réalisation de la tâche.	Jouer à la tombée de la nuit dégrade la performance due au fait du manque de discrimination et par conséquence de l'incertitude élevée.
DURÉE DE PRÉSENTATION DU SIGNAL	Temps disponible durant lequel le sujet peut percevoir le signal.	Temps disponible au relanceur pour percevoir la trajectoire de la balle. Plus le temps est court, plus la quantité d'information à traiter augmente.

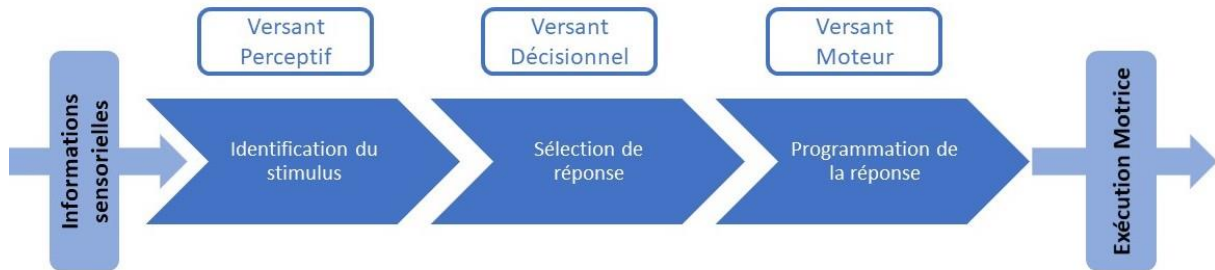
DIMENSIONS LIEES A L'ELEMENT FEEDBACK

L'exécution d'un mouvement précis est composée d'une succession de corrections dépendant de l'analyse du signal d'erreur appelé feedback. Ce signal représente la différence perçue par l'exécutant entre le but désiré du mouvement et le but qui va être atteint. La réponse à ce signal est l'exécution de la correction appropriée.

CARACTÉRISTIQUES	DÉFINITION	DIMENSIONS
MOUVEMENT BALISTIQUE – MOUVEMENT CONTROLÉ	Exécution de mouvements qui n'exigent pas de correction, ne fontt peser aucune demande sur la capacité de traitement de l'info.	La balle est passée, l'adversaire n'a pu rattraper le retour lifté. Exécution parfaite aucune correction.
FEEDBACK EXTÉROCEPTIF FEEDBACK INTEROCEPTIF	La charge de traitement de l'information va dépendre de la détection et de la correction des erreurs, c'est-à-dire la détection de la quantité d'incertitude présente dans le feedback.	L'information viendra des feedback visuels et proprioceptifs. Le biofeedback est une technique de transformation de signaux intéroceptifs en signaux extéroceptifs facilitant la réalisation de certains mouvements. Une fois le signal d'erreur détecté, il y aura une nouvelle charge de traitement de l'information qui va déclencher l'organisation du mouvement qui annulera cette erreur. Le bon joueur sait, dès que la balle a quitté sa raquette, si son passing-shot ou son lob restera ou non dans les limites du court.

5. Autre modèle de classification

a. Traitement central



Il s'agit d'un modèle sériel où les stades se succèdent sans recouvrement temporel (Sanders (1990), Sternberg (1969)).

Le traitement requis entre la présentation du signal et le déclenchement de la réponse est la somme des durées moyennes de traitement de chaque stade.

Chaque stade reçoit de celui qui le précède un code qui est le produit du traitement effectué par les processus qui se déroulent au sein de ce stade. De fait, les durées de traitement de chaque stade sont indépendantes ; lorsque la difficulté de la tâche augmente, le temps de traitement s'allonge.

- b. Système de description de la difficulté informationnelle des tâches motrices

STADE DE TRAITEMENT	DESCRIPTEURS	ÉCHELLE DE DIFFICULTÉ
PERCEPTIF	<ul style="list-style-type: none"> Nombre d'indices à traiter par unité de temps 	1 _____ Beaucoup
	<ul style="list-style-type: none"> Nombre d'indices nécessaires pour identifier la situation 	1 _____ Beaucoup
	<ul style="list-style-type: none"> Nombre d'indices présents dans la situation / nombre de stimuli nécessaires 	_____ 100% _____ 0%
	<ul style="list-style-type: none"> Clarté des indices (discriminabilité) 	_____ Bonne _____ Nulle
	<ul style="list-style-type: none"> Durée de présentation des indices 	_____ Longue _____ Courte
	<ul style="list-style-type: none"> Incertitude sur la localisation des indices 	_____ Aucune _____ Forte
	<ul style="list-style-type: none"> Incertitude sur le moment d'apparition des indices 	_____ Aucune _____ Forte
	<ul style="list-style-type: none"> Incertitude sur le but de la tâche 	_____ Aucune _____ Forte

STADE DE TRAITEMENT	DESCRIPTEURS	ÉCHELLE DE DIFFICULTÉ
DÉCISIONNEL	<ul style="list-style-type: none"> En situation d'attente, nombre d'événements susceptibles de se produire 	<p>_____</p> <p>Aucun Beaucoup</p>
	<ul style="list-style-type: none"> Probabilité des différents événements 	<p>_____</p> <p>100% Faible</p>
	<ul style="list-style-type: none"> En situation d'initiative, clarté du but à atteindre 	<p>_____</p> <p>Peu clair Très clair</p>
	<ul style="list-style-type: none"> Nombre de sous-buts à atteindre pour chaque événement 	<p>_____</p> <p>1 Beaucoup</p>
	<ul style="list-style-type: none"> Nombre de réponses possibles pour atteindre les sous-buts 	<p>_____</p> <p>1 Beaucoup</p>
	<ul style="list-style-type: none"> Compatibilité entre le but à atteindre et la réponse motrice à utiliser 	<p>_____</p> <p>Maximum Faible</p>
	<ul style="list-style-type: none"> Temps disponible pour effectuer le choix 	<p>_____</p> <p>Long Court</p>

STADE DE TRAITEMENT	DESCRIPTEURS	ÉCHELLE DE DIFFICULTÉ
MOTEUR	• Vitesse d'exécution	_____ Rapide Lente
	• Force requise	_____ Importante Faible
	• Amplitude du mouvement	_____ Faible Importante
	• Nombre de paramètres à programmer	_____ 1 Plusieurs
	• Nombre de directions possibles	_____ 1 Plusieurs
	• Incertitude sur le membre utilisé	_____ Non Oui

STADE DE TRAITEMENT	DESCRIPTEURS	ÉCHELLE DE DIFFICULTÉ
EXECUTION	• Précision spatiale requise	_____ Faible Forte
	• Précision temporelle requise	_____ Faible Forte
	• Durée du mouvement	_____ Longue Courte
	• Vitesse d'exécution	_____ Rapide Lente
	• Nombre de sous mouvements à coordonner	_____ Peu Beaucoup
	• Coordination plurisegmentaire	_____ Aucune Multiple
	• Coordination avec déplacement	_____ Non Oui
	• Rythme d'exécution	_____ Isochrone Complexe

Cette démarche présente un intérêt certain et trouve des applications pédagogiques :

- Décomposer la tâche en sous but de niveau d'intégration moindre.
- Proposer de réaliser les sous buts puis les associer.
- Manipuler les caractéristiques des tâches de sorte que les sous buts soient clairs.
- Faire varier la complexité informationnelle en aménagement la tâche.