



La perception visuelle des entités autonomes en réalité virtuelle: application à la simulation de trafic routier.

Thèse de doctorat en informatique. Directeur de thèse: Jacques Tisseau. Université de soutenance: Université de Bretagne occidentale. Identifiant SUDOC: <http://www.sudoc.fr/113387806> ^[1] <http://www.sudoc.fr/113387806> ^[2] 210 p. Avec la participation de l'INSERR.

Thème:

Sécurité routière ^[3]

Date du document:

Vendredi Décembre 1 2006

Audience de groupes:

site public

Visibilité du contenu de groupe:

Use group defaults

Résumé:

Cette thèse présente un ensemble d'outils logiciels qui permettent de contribuer à l'apprentissage de comportements de sécurité sur la route. Elle propose d'immerger des élèves dans une voiture virtuelle au milieu d'un trafic routier 3D réaliste avec lequel il peut interagir. Ces outils reposent sur l'hypothèse selon laquelle l'élève doit s'abstraire du mode opératoire de la conduite afin de se concentrer sur l'essentiel (apprendre des stratégies de prise d'informations et des comportements). Ceci implique qu'il doive contrôler son véhicule virtuel avec des commandes haut-niveau. Les élèves sont ainsi confrontés à une variété de situations similaires à celles rencontrées dans la réalité. Le formateur utilise ces situations pour transmettre les connaissances liées à la conduite.

Auteur(s):

David Herviou (ENIB), INSERR

Lien(s) utile(s)

- <http://www.enib.fr/~tisseau/pdf/phd/dhPhD.pdf> ^[4]

[Retour à la base documentaire](#) ^[5]
