



perception

Le Touchant & Perception d'Autrui

Préparé par : Claire DARTMANN & Guillaume NEYRET, Etudiants

20 février 2019

LE TOUCHANT & PERCEPTION D'AUTRUI

"C'est très touchant", La valeur émotionnelle du contact	3
Designing the ground for pleasurable experience	7
Inspirations pour le dispositif INTIME	13

"C'EST TRÈS TOUCHANT", LA VALEUR ÉMOTIONNELLE DU CONTACT

Le touchant

Le texte commence par définir son contexte d'étude : il s'agit ici d'étudier la relation entre tactile et relation affective; entre contact et "touchant". Le touchant est ici étudié comme la possibilité d'être touché par l'interaction avec autrui.

Ces contacts touchants sont fondés sur la dualité des corps perçu (ce qui est perçu) et percevant (ce qui perçoit) ainsi que par leur asymétrie et réciprocité lors de l'interaction avec autrui.

Différentes caractéristiques du "touchant" sont ensuite énoncées :

- On est touché par une activité perceptive d'autrui c'est-à-dire être perçu par autrui.
- Il y a distinction entre ce qui touche émotionnellement et ce qui touche physiquement car émotionnellement le caractère touchant est d'intensité variable (on est plus ou moins touché). Il y a "modulabilité" du touchant
- Le touchant provoque des réactions comme la compassion, la sympathie ...
- Les émotions provoquées par le touchant sont de différents niveaux (par exemple la joie est plus forte que le réconfort).

Comme le texte désire présenter une relation sens tactile/touchant, une courte définition du toucher est effectuée. Le toucher est le contact physique entre deux entités; contrairement aux autres sens il est nécessaire qu'il y ait absence de distance. Ce sens est aussi défini par son caractère actif : on touche grâce au mouvement. Dans ce sens, le toucher est un sens nécessitant l'action, un "sens dynamique".

Ici c'est le touché interindividuel qui est étudié et deux types de contacts sont distingués : la perception tactile mutuelle (caresse) et l'interaction kinesthésique mutuelle (résistance lors du contact donc poignée de main, bagarre, câlin ...).

Le contact est étymologiquement le tact mutuel et ce qui montre bien le caractère interactif (avec autrui) du tactile. On ne peut pas toucher sans être touché.

Il est évident qu'une analogie entre le toucher et le "touchant" (au sens émotionnel) est possible. Dans ce cas on peut se poser la question "Qu'est ce que la proximité au niveau émotionnel ?". Cette notion de proximité émotionnelle est totalement distincte de la proximité physique : on peut par exemple se sentir proche de quelqu'un au téléphone.

Afin d'étudier les résultats expérimentaux, 2 notions sont préalablement définies : le corps percevant (ce qui permet de percevoir) et le corps-image (ce qui est perçu par autrui).

Constitution d'un espace de rencontre

Afin de caractériser cette relation contact/touchant un dispositif étudiant l'interaction humaine via un contact distal, un contact mutuel à distance (sans contact physique) a été mis en place.

Le dispositif expérimental est le suivant :

Deux participants (avec les yeux bandés), se trouvent dans des salles différentes et disposent de la même installation : un écran, une souris et un stimulateur tactile accroché à leur doigts. Chaque utilisateur peut déplacer la souris sur un axe et reçoit un stimuli lorsque le curseur passe sur un corps. Sur chacun des axes des utilisateurs un objet fixe, un leurre mobile (suivant le mouvement de l'autre utilisateur) et le curseur de l'autre utilisateur (donc le corps-image de ce dernier) sont présents. Les deux participants doivent cliquer à chaque fois qu'ils pensent croiser l'autre utilisateur.

Ce dispositif va permettre de répondre à la question de la perception de l'activité perceptive d'autrui ("Percevons-nous que nous sommes perçus ?") lors d'un croisement perceptif.

Après analyse des résultats, on remarque que les utilisateurs sont capables de distinguer l'autre utilisateur des corps mobile et fixe. Cela confirme que le caractère perceptif de l'autre utilisateur rend sa perception différente des autres objets.

Un utilisateur repère l'autre utilisateur grâce à son activité perceptive, c'est l'interaction (la réaction de chacun) qui permet de faire la différence. Autrui est libre de ses mouvements et a tendance à favoriser le croisement. En effet, les résultats révèlent que les utilisateurs ont tendance à favoriser le face à face avec l'autre utilisateur. Charles Lenay explique alors que "les activités perceptives s'attirent l'une à l'autre" de la même façon que nous avons tendance à croiser nos regards. Lorsqu'un utilisateur en croise un autre, il revient généralement sur ses pas pour le croiser. Une "danse" commence alors, un va-et-vient provoquant une succession de croisements perceptifs.

Charles Lenay explique ensuite qu'on arrive à percevoir autrui par absence de réussite de stabilisation de la rencontre.

Création de l'espace de rencontre :

Le sujet commence par créer son espace perceptif. Un espace où il perçoit les objets mais n'est pas perçu, il ne se perçoit alors pas lui-même (espace perceptif égocentré). Ce n'est que lors du croisement perceptif avec autrui qu'il se rend compte qu'il est perçu.

Autrui devient plus qu'un objet, je me rends compte qu'il est aussi sensible à ma présence. Je suis conscient alors que je peux influencer sa sensibilité. Comme il fait attention à moi, je me rends compte que je peux l'affecter.

Partage Intentionnel

Le fait de pouvoir interagir avec autrui, et plus précisément de pouvoir l'affecter par mes actions et qu'il puisse faire de même, crée un monde commun entre nous-deux. Je peux être touchant comme lui peut l'être à mes

yeux. Mais pour autant cette rencontre est juste potentiellement touchante. Reconnaître autrui n'est pas suffisant pour que l'interaction soit touchante.

Une nouvelle expérience a alors été mise en place. Le dispositif change légèrement : les deux utilisateurs peuvent maintenant se déplacer en 2D à l'aide d'un stylet (non plus en une dimension avec une souris). L'utilisateur A doit alors être collaboratif avec l'utilisateur B à qui est donné un répertoire de mission.

Si A reste face à B lors de leur déplacement, alors les deux perdent la notion de direction vers laquelle ils se déplacent, ils perdent même la sensation d'être en face de l'autre. Pour garder ces sensations il est nécessaire de garder ce mouvement de "danse" entre A et B (réitérer le croisement perceptif) malgré un déplacement dans une direction commune.

Le croisement perceptif (perception d'autrui) combiné à un geste effectué par autrui (perception de l'action d'autrui) permet de percevoir une intentionnalité de celui-ci.

La relation touchante

Comme expliqué précédemment, l'aspect émotionnel d'un contact n'est pas directement lié à l'aspect physique. Cependant, à l'image de l'étymologie du mot émotion, cet aspect émotionnel est relié à la mise en mouvement.

A la différence du contact distal qui permet de toucher sans être touché, le toucher naturel rend réciproque la possibilité de toucher. Ce qui nous touche est ce qui est touché par nous, ce qui réagit à notre action. L'aspect touchant du toucher est en réalité le toucher en tant que force (interaction kinesthésique).

Un autre élément développé dans le texte est la notion de double ignorance dans le croisement perceptif : on ne perçoit pas ce qui nous permet de percevoir (Leib) ni ce que nous donnons à voir (notre Körper).

Le Leib

Un élément qui nous semble intéressant énoncé dans le texte est le fait qu'on ne perçoit que ce qui nous est donné de percevoir. On ne voit que ce qui est devant nos yeux, on ne touche que ce qui est en contact avec nous. On ne peut tout voir, tout toucher, on ne peut tout percevoir. Notre perception est obstruée par ce qu'on perçoit.

Pour percevoir l'autre, il faut bien-sûr que nous soyons dans un espace commun (un espace sonore, tactile ou bien visuel, commun). Mais il est nécessaire que chacun ait son espace propre au sein de cet espace commun afin de nous distinguer.

Le fait de ne pas voir son corps percevant n'induit donc pas de pouvoir percevoir l'autre. Si nos espaces propres sont confondus, nous ne percevons pas l'autre. Ainsi le Leib n'est pas condition suffisante de perception d'autrui mais une condition nécessaire.

Notre Körper

Comme expliqué précédemment, si nous pouvions percevoir notre corps-image (notre corps perçu) nous ne pourrions pas percevoir autre chose. Ainsi le fait que notre Körper nous soit imperceptible est également une condition nécessaire de perception d'autrui.

Lors d'une rencontre, on perçoit ce que l'autre ne perçoit pas (relation asymétrique avec autrui) et inversement de son côté (symétrie de l'asymétrie). Cette asymétrie est la raison pour laquelle une force semble nous entraîner; que l'autre effectue une action sur nous. On se voit comme "plus perçu" que nous nous percevons nous-même. Ses réactions et actions peuvent alors me toucher (je suis sans défense face à autrui car il me perçoit mieux que je ne me perçois).

Un autre point énoncé par M. Lenay est que ce qui est touchant chez quelqu'un est ce qu'on voit de lui alors que lui-même ne peut le voir. Ainsi cet élément perçu chez autrui n'est pas contrôlé par autrui car il ne le perçoit pas lui-même. Cela assure la sincérité de l'élément et c'est ce qui le rend touchant. Par exemple, lorsque quelqu'un vous sourit sincèrement (donc inconsciemment) cela vous touchera tandis qu'un sourire fait consciemment ne sera pas profondément sincère. Ce caractère sincère lors d'un croisement perceptif/ action d'autrui/ réaction d'autrui est une condition sine qua non d'un contact touchant.

DESIGNING THE GROUND FOR PLEASURABLE EXPERIENCE

Intro

L'article s'oriente sur la recherche et conception d'appareils d'interaction à distance, et notamment l'émission et réception de signaux tactiles. Ce type de dispositifs représente une innovation radicale, qu'on ne peut donc baser sur l'existant ; il soulève plusieurs questionnements méthodologiques. Il donne au fur et à mesure des définitions variées de la perception.

Le défi ici accepté repose sur la conception conjointe de nouvelles interfaces et de nouveaux modes d'interactions, mettant en exergue l'un des points clés : l'expérience vécue, bien plus importante que l'interface elle-même, qui devient « invisible » en cas de succès.

Le but est donc d'anticiper l'expérience vécue pour assurer la valeur du dispositif. Jusque lors, on n'observe pas de réelle innovation car les études sur l'expérience vécue sont réalisées sur des objets déjà distribués à grande échelle, et donc déjà prototypés.

Pour pallier à cela, il est nécessaire de définir un certain nombre de principes théoriques pour définir les conditions sous lesquelles l'utilisation d'un objet peut être source d'une expérience d'interactions interindividuelles qui plait à l'utilisateur.

L'article présente les principaux résultats de diverses études et expériences minimalistes en réalité virtuelle et montre comment ces résultats peuvent servir à guider le design de prototypes d'interactions tactiles et plus généralement la communication. Ces études nous confortent sur l'importance pour chaque utilisateur d'avoir les moyens de comprendre intuitivement le point de vue des autres participants.

Perception prothétique/prothétisée

Sont exposés plusieurs exemples de dispositifs de suppléance perceptive, en particulier le « TVSS » de Bach y Rita (expliqué précédemment).

Les résultats d'étude assurent que la perception active est une condition nécessaire et suffisante au développement de capacités spectaculaires de formes pour des personnes aveugles.

Grâce à ce genre de systèmes, de nouvelles modalités de perception prothétisée émergent, comme la constitution d'un espace de perception dans lequel les objets sont perçus comme extérieurs.

Une méthode expérimentale minimaliste – une simplification du système de Bach y Rita où le sujet grâce à un stylet parcourt un espace pour reconnaître des formes, qui croisées, envoie des stimuli tactiles - a été mise en place pour voir comment l'utilisation d'un objet peut mener à la constitution d'un espace distal. Dans ce cadre de recherche, le passage du monde réel au monde virtuel – nécessaire pour enregistrer les trajectoires - ne fait pas de différence pour le sujet. Il est cependant impératif que le sujet agisse continuellement (comme dans la vision et micro-saccades). Dès les mouvements stoppés, la perception disparaît. De fait, la perception spatiale n'est que le fruit de la synthèse d'une succession temporelle d'actions et de sensations.

C'est ce que Kevin O'Regan a appelé lois de contingence sensori-motrices, qui correspondent au couplage d'actions et de sensations.

L'invariant sensori-moteur est la loi stable qui relie les retours sensoriels avec les actions effectuées. La perception ne dépend pas que des sensations, mais tout autant de la capacité pour le corps vivant à agir ; elle résulte du couplage entre un organisme et son environnement ; elle est basée sur la loi qui définit le retour sensoriel, quand la sensation est l'élément délivrée à l'organisme par une gamme d'actions effectuées

Un dispositif créé doit alors définir un nouveau répertoire d'actions et sensations pour modifier la perception.

« Tactos » (expliqué précédemment) a permis de définir aussi la nécessité d'une exploration active pendant laquelle le sujet couple par lui-même actions et retours sensoriels.

Il est établi que les mouvements d'un sujet sont amples au début de l'expérience mais dès le contact avec une ligne (i.e. dès la réception d'un stimulus), les mouvements sont de bien plus petite amplitude, autour de la source de stimulation. Ces micro-mouvements permettent aussi au sujet d'identifier sa position relative à la forme qu'il explore et perçoit.

La perception correspond alors à l'immersion dans un espace « englobant », dans lequel le point de perception est situé au point d'objets perçus. Si le point de perception est bloqué le sujet comprend qu'il est lui-même bloqué dans l'espace virtuel.

TVSS et Tactos dresse aussi un fondement théorique commun : dès lors l'objet saisi et utilisé, il disparaît de la conscience en faveur de l'apparition d'un espace de perception et action auquel l'objet donne accès, d'un espace distal.

La phénoménologie, courant philosophique, traite ces questions-là, et ces observations sont généralisables à tous les objets qui transforment nos pouvoirs d'action.

Objet saisi, objet posé

Une distinction thématique fondamentale est détaillée ici, entre les deux modes d'être de l'outil/l'objet: « in hand » (saisi) et « put down » (posé).

Une fois saisi, l'objet est intériorisé, devient part du corps vivant et disparaît de la conscience (comme notre propre corps) et apparaît comme un ensemble de capacités d'actions.

L'objet est soit constitué (objet posé, dans ce mode alors réparé, créé, modifié et donc perçu), soit constituant. Ces deux modes s'alternent constamment.

Ayant défini ces notions fondamentales concernant l'utilisation d'interfaces « perceptives », l'article soulève la question de la valeur émotionnelle de l'expérience vécue qu'elles offrent.

Espace d'interactions et valeur émotionnelle

Les dispositifs comme TVSS furent un succès sur le plan psychophysiologique mais un échec économique et social total. Les aveugles disaient être mal à l'aise de passer pour des cyborgs aux yeux des autres. Quand bien même le système permet d'effectuer certaines tâches impossibles pour certaines personnes, il ne satisfait pas parfaitement – car très rudimentaire - les vœux de vision empruntés à celle des personnes voyantes, et ne transmet surtout, selon les utilisateurs, aucune émotion.

À chaque fois que l'objet est saisi, il transforme nos capacités à agir et sentir et ouvre un nouvel espace spécifique de perception, un nouveau panel d'invariants sensori-moteurs spécifiques à l'objet.

L'objet est alors capable aussi de discrimination ou catégorisation.

Les valeurs émotionnelles peuvent finalement émerger d'une histoire commune, de l'interaction entre plusieurs sujets, dans un environnement commun, défini et atteint par les mêmes modes d'accès.

Quelles sont alors les conditions nécessaires à la constitution collective de valeurs émotionnelles dans des communautés partageant les mêmes modes d'interactions ?

Ce sont la reconnaissance (par intermédiaire technique) de la présence d'une autre intentionnalité d'un autre sujet percevant, et la reconnaissance, lors d'une interaction, des caractéristiques de l'image que chaque sujet présente à l'autre.

Étude du croisement perceptif

L'expérience vécue est en réalité très liée à l'expérience de reconnaissance d'autrui.

Reconnaître un sujet intentionnel est une décision qui apparaît après la perception d'une forme déterminée et de mouvements spécifiques, c'est le résultat de conclusions faites par le sujet.

La perception directe d'autrui en tant qu'être intentionnel est possible en situation de reconnaissance mutuelle.

De nouveau, « Tactos » établit que la reconnaissance de la présence d'autrui ne correspond pas à la catégorisation des stimuli reçus, mais plutôt par le positionnement en face à face de ces deux personnes. Elle correspond donc principalement à une discrimination active : la capacité à construire un attracteur dans les dynamiques perceptives collectives.

Mon partenaire me recherche en « tremblant » pour me percevoir. Il cherche un invariant dans sa dynamique sensori-motrice (être capable de maintenir une oscillation autour d'une singularité spatiale). L'activité perceptive de l'un attire celle de l'autre.

La perception de l'intentionnalité perceptive d'autrui correspond à une forme caractéristique conjointe dans les dynamiques sensori-motrices : un attracteur sans stabilité spatiale. De même qu'un regard maintient une forme de présence.

Je peux percevoir autrui comme activité perceptive orientée vers ma propre activité perceptive. J'ai la possibilité de participer à un croisement perceptif, élément-clé pour le succès de nouveaux dispositifs interactifs.

Néanmoins, est-il possible d'accepter et reconnaître son propre corps-image présenté aux autres mais nullement perçu par moi-même.

Etude de la perception tactile réciproque

« Tactos » a été modifié de sorte à ce qu'il soit possible de toucher sans être touché (jusqu'à lors impossible). Chaque sujet explore ici l'espace virtuel et entre en contact avec les objets dans l'environnement commun, ou avec le corps-image avatar de l'autre sujet.

De fait, le sujet ne perçoit pas l'image qu'il présente, et avec le dispositif « Tactos », on essaye de voir s'il peut comprendre et savoir l'image qu'il renvoie aux autres. Dans le cadre de la perception tactile réciproque, les sujets partagent le même espace virtuel.

Il n'y a pas de corrélation entre ressemblance mutuelle des corps percevant ou corps-images des deux partenaires et leur succès dans la tâche cruciale de reconnaissance de leur propre corps-image. Cependant, il y a une corrélation entre succès des deux personnages pour la reconnaissance de leur propre corps-image. De plus, il semble y avoir un lien entre succès pour la reconnaissance du corps-image de l'autre partenaire et succès de la reconnaissance par l'autre sujet de son propre corps-image.

Ainsi ma perception active de l'autre lui permet de se reconnaître lui-même ; inversement, c'est l'autre qui par sa manière de me regarder, m'aide à constituer une image de moi-même, de reconnaître mon visage.

Ainsi, si chaque sujet atteint le même espace d'interactions et par les mêmes modes, d'accès, il devient possible pour chaque sujet de reconnaître l'image que lui-même présente du point de vue des autres. Cela constitue le point de départ d'une bonne adoption sociale des interfaces perceptives et du développement de communautés d'utilisateurs.

Quand deux individus partagent le même espace, ils perçoivent l'autre comme part de l'environnement (modification de l'environnement par action de l'autre), ou le perçoivent comme autre qui (le) perçoit. De ceci naît le sentiment de partage d'un espace commun avec un autre être intentionnel.

Conséquences pour le design de systèmes d'interaction interindividuelle

Finalement, l'article distingue deux types de monde d'interactions :

Le type 1 : où l'espace d'interaction est un espace virtuel partagé contenant des avatars personnalisant les sujets, qui peuvent être bougés par actions.

Le type 2 : garanti un couplage direct entre actions et stimulations reçues par leur partenaire ; ce type permet le croisement perceptif.

Application du modèle aux téléphones tactiles

Des prototypes ont donc été développés pour créer des interactions interindividuelles via une modalité tactile.

2 faces (1 écran, 1 face de pad relevant la pression), des stimulateurs tactiles de chaque côté du dispositif, et un accéléromètre qui donne l'information de l'orientation de l'appareil : quand 2 utilisateurs ont la même position, ils peuvent échanger des caresses :

l'image relevante d'un autre participant est la part visible de son corps qu'il utilise pour percevoir le monde partagé.

MATRICs est un environnement collaboratif virtuel offrant une vision identique du prototype virtuel à tous les collaborateurs, qui alors partagent le même monde.

Chaque participant contrôle son propre point de vue et peut pointer les objets de son choix et les manipuler. Il y a un croisement perceptif quand un participant se connecte à l'activité perceptive d'un de ses partenaires.

Conclusion :

Le design de nouvelles interfaces implique le design de nouveaux modes d'interactions mais il est fondamental de porter beaucoup d'importance à l'expérience vécue ; l'interface doit devenir « invisible » aux yeux de l'utilisateur.

Le plus gros défi étant d'anticiper l'expérience que les gens vont constituer pendant l'utilisation du produit ou service.

Un élément-clé: la dimension collective incluant le fait que des communautés partagent les mêmes modes de perception et interaction.

Grâce à des séries d'expériences minimalistes, on a défini deux types de perception : celle de l'autre comme part de l'environnement, et de l'activité de l'autre me percevant.

C'est par la capacité à comprendre le point de vue de l'autre que le sentiment de partager un espace commun avec un autre être intentionnel peut émerger.

Présenter ces éléments permet de comprendre l'adoption sociale d'une interface perceptive et l'importance liée à la possibilité de constitution d'un espace d'interactions qui admet le croisement perceptif, facteur clé pour l'émotion dans les relations interactives interindividuelles.

INSPIRATIONS POUR LE DISPOSITIF INTIME

- Lors d'un aparté, Charles Lenay décrit la possibilité de donner accès à une perception tactile "naturelle" en supprimant la séparation spatiale entre le lieu d'action et le lieu de stimulation sensoriels. Ainsi nous pensons garder cet aspect de contact "direct" : la réception d'informations (à la fois vers le dispositif et vers les utilisateurs) se fait au niveau du point de contact.
- La notion de constitution d'un espace perceptif égocentré nous paraît intéressante pour notre dispositif. En effet, d'un point de vue égocentrique, notre dispositif permet de modifier le caractère égocentré initial car nous nous percevons alors différemment (nous pouvons voir notre propre pouls).
- "Je me perçois car je suis perçu". Le passage d'un espace égocentré à un espace allocentré va se faire par le biais des LEDs. Ce passage est représenté par l'échange. A l'image de la danse des deux participants énoncée dans le texte de Charles Lenay, les LEDs s'allument et jouent ce rôle de "fuis-moi, je te suis ; suis-moi, je te fuis". D'autant plus qu'on prête à l'allumage des LEDs un caractère intentionnel chez l'autre.
- "Je suis touché lorsque je peux toucher l'autre et que lui peut faire de même. Ses réactions vont me toucher." Ce n'est pas l'objet qui est touchant c'est mon interaction avec l'autre personne au bout de la rampe. Ainsi INTIME rend cette interaction avec autrui potentiellement touchante.
- Contrairement à ce que je pensais avant lecture du texte, ce qui peut rendre touchant notre dispositif n'est pas l'échange d'information mais de forces. En effet l'utilisateur n'est pas touché du pouls de l'autre mais par l'action d'autrui. Je suis touché par son coeur qui bat plus vite lorsque je le regarde etc ... L'information du pouls n'est qu'un moyen de percevoir cette action d'autrui, cette réaction d'autrui à mes actions.
- Charles Lenay parle dans ce texte d'une émotion partagée lors d'une rencontre compassionnelle par le biais d'un partage de mouvement. Cela nous a fait écho vis-à-vis de INTIME dans la mesure où les deux battements peuvent se synchroniser et le mouvement est alors commun, partagé.
- "Nous ne voyons pas ce que nous donnons à voir " : INTIME tente alors de rendre visible aux yeux de l'autre et soi-même une grandeur corporelle qui n'est visible, au départ, ni par l'autre, ni par soi-même. Normalement, ce que nous donnons à voir via INTIME c'est notre pouls cependant ici nous pouvons également le voir. Ainsi, un des éléments que nous donnons à voir dans cette situation nous est rendu visible. Une partie de notre Körper perd son caractère invisible.
- Un autre point énoncé par M. Lenay peut être mis en lien avec INTIME, "ce qui est touchant chez quelqu'un c'est ce qu'on voit de lui alors que lui ne peut le voir.". INTIME révèle à l'utilisateur A quelque chose de l'utilisateur B que ce dernier ne peut voir normalement. ATTENTION : Faudrait-il cacher à l'utilisateur l'information qu'il donne de son propre pouls(LA REPONSE EST NON). Que l'utilisateur ne voit

que ce que l'autre ne voit pas. (Aspect à mettre en lien avec le point précédent) Cependant le pouls est quelque chose qui semble nous échapper, qui semble être indépendant de notre volonté. Le pouls est alors quelque chose que l'on offre et qui nous échappe. Ainsi cela assure forcément de sa sincérité. Ce qui pourrait rendre le contact touchant.

- Pour percevoir l'autre dans notre dispositif il faut pouvoir distinguer l'un de l'autre. Ainsi l'idée de séparer le signal lumineux de chacun nous paraît évident.
- "Le sentiment d'accéder à l'intériorité de la situation", se mettre à sa place.