

# TEMA N°9: (específic) Habilitats, destreses i tasques motrius. Concepte, anàlisi i classificació. Activitats per al seu desenvolupament

## 1. Resum

- Conceptes d'habilitat, destresa i tasca motriu
- Sistemes de classificació de les Habilitats i tasques motrius
- Desenvolupament de les Habilitats Motrius a primària

## 2. Conceptes d'habilitat, destresa i tasca motriu

### 2.1. Tasca motriu

Aquella acció que ens plantejem o que ordenem fer, per adquirir una habilitat. Per tant trobarem que una tasca persegueix uns objectius i unes condicions en les que aquests s'han d'aconseguir.

Els objectius poden ser més o menys explícits i poden ser aconseguits amb accions exploratives, accions de modificació física vers l'entorn i de comunicació.

Les condicions estaran determinades per la informació que extraurem de l'entorn, per la posició i condicions del cos en el moment d'executar la tasca i els procediments que s'han de contemplar per portar a terme la tasca motriu.

#### 2.1.2. Activitat motriu

L'activitat que es du a terme per realitzar la tasca motriu (aconseguir els objectius proposats) és l'activitat motriu. Aquesta té dues parts, una activitat interna o d'anàlisi necessari per resoldre la tasca i una altra d'externa i observable que és la que executa l'acció.

### 2.2. Habilitat motriu

És el grau de competència d'un subjecte enfront un objectiu determinat.

Com que per aconseguir un objectiu podem actuar de formes diferents, l'avaluació d'una habilitat pot dependre més de l'eficàcia de l'acció que de la perfecció en l'execució de moviments. Només quan l'objectiu és la pròpia reproducció de moviments (gimnàstica) es pot considerar l'habilitat avaluable per comportament motor.

Ara bé una habilitat pot ser eficaç o eficient depenent no solament del grau d'aconseguitment de l'objectiu, sinó de l'esforç consumit per realitzar-ho.

### 2.3. Destresa motriu

És un concepte poc vigent i que està lligat a les habilitats de tipus manipulatiu i que per tant impliquen a coordinacions oculo-manuals-podals.

## 3. Sistemes de classificació de les Habilitats i tasques motrius

### 3.1. Sistemes de classificació basats en el grau d'estabilitat de l'entorn

Segons aquests tipus de classificació es donen habilitats obertes i tancades. Les que tenen un entorn fix i preestablert, en que no apareix cap grau d'incertesa espacial i que l'entorn no presenta cap inestabilitat, de manera que l'execució es produeix de forma pràcticament estereotipada, són les habilitats tancades.

Les habilitats obertes es donen en ambients poc previsibles, necessiten processos d'anticipació i execucions no estereotipades.

Si bé autors com Poulton es mostren dicotòmics en aquesta concepció, altres autors com Barbara Knapp consideren que les habilitats segueixen un continuum pel que a l'estabilitat de l'entorn correspon.

### **3.2. Sistemes de classificació referits a la regulació temporal de la tasca motriu.**

Fan èmfasi en el moment d'executar l'acció i si el subjecte té o no llibertat d'execució de la mateixa. Així per exemple un tirador de tir al plat no és lliure d'executar la tasca motriu quan vulgui, sinó que el moment de l'acció li ve donat per l'entorn (tasca oberta), en canvi un lluitador tindrà tot el poder de decidir *quan* realitza una o una altra acció(tancat).

### **3.3. Sistemes de classificació referits a l'estructura temporal de les tasques**

Aquests sistemes diferencien entre tasques *discretes*, *serials* i *contínues*. Les discretes són aquelles que tenen lloc després d'haver rebut l'estímul amb una separació temporal força clara. Per exemple: cop de golf.

Les serials són les que en una fracció de segon la resposta apareix després de l'estímul. Per exemple: escriure a màquina.

Les contínues presenten intervals molt reduïts entre estímuls. Per exemple anar en bicicleta. En aquest tipus és molt difícil distingir entre l'inici i el final d'una activitat.

### **3.4. Sistema de Parlebas: interacció en la pràctica i incertesa ambiental.**

Combinant les següents categories, interacció amb companys, interacció amb adversaris i incertesa de l'entorn, apareixen vuit categories de situacions motrius.

<b>INTERACCIONS</b>	<b>EXEMPLE</b>
Amb companys: NO Amb adversaris: NO Amb incertesa: NO	Natació, gimnàs atletisme
Amb companys: NO Amb adversaris: NO Amb incertesa: SI	Esquí, ala delta
Amb companys: NO Amb adversaris: SI Amb incertesa: NO	Judo, esgrima, tennis individual
Amb companys: NO Amb adversaris: SI Amb incertesa: SI	Windsurf , regata individual
Amb companys: SI Amb adversaris: NO Amb incertesa: NO	Rem, patinatge amb parelles
Amb companys: SI Amb adversaris: NO Amb incertesa: SI	Alpinisme, espeleologia
Amb companys: SI Amb adversaris: SI Amb incertesa: NO	Deports col·lectius, tennis dobles
Amb companys: SI Amb adversaris: SI Amb incertesa: SI	Grans jocs a l'aire lliure

### **3.5. Sistema de Famose: grau de definició dels elements de les tasques com a criteri de classificació**

Famose crea una classificació basant-se en si les característiques de la tasca motora

són objectives o no. De característiques es contemplen tres:

1. El grau de definició dels objectius de la tasca. O sigui, si s'han determinat els objectius que es pretenen en realitzar la tasca motora.
2. El grau de definició de les activitats que es necessitaran per aconseguir els objectius proposats.
3. El grau de definició que es fa respecte a l'organització de la tasca o ús del material que es necessita per portar-la a termini.

Així doncs, trobem tres grans tipus de tasques depenent de la llibertat donada a l'alumne: **tasques no definides**, tasques **semidefinides** i tasques **definides**.

TASCA	TIPUS	OBJECTIU	OPERACIÓ	ORGANITZACIÓ
<b>NO DEFINIDES</b>	I	No especificat	No especificat	No especificat
	II	No especificat	No especificat	Especificat
	III	No especificat	Semi especificat	Especificat
<b>SEMI DEFINIDES</b>	I	Especificat	No especificat	No especificat
	II	Especificat	No especificat	Especificat
<b>DEFINIDES</b>	I	No especificat	Especificat	Especificat
	II	Especificat	Especificat	Especificat

Aquesta classificació la podem relacionar fàcilment amb els estil d'ensenyament de M. Mosston, però des d'un punt de vista didàctic és més senzill d'utilitzar i comprendre.

### **3.6. Sistema d'anàlisi de les tasques motrius com a mitjà per establir objectivament el seu grau de dificultat.**

L'anàlisi de les tasques motores es realitza contemplant els següents aspectes:

- Mecanisme perceptiu: anàlisi de la quantitat, duració i intensitat dels estímuls ambientals que influeixen en l'execució de la tasca.
- Mecanisme decisonal: Número de decisions a prendre, velocitat de la decisió, alternatives, risc, etc.
- Mecanisme executor: la tasca requereix gran quantitat d'accions o precisió de les mateixes.
- Feedback: l'execució de la tasca ens proporciona una retroalimentació, ara bé, si aquesta implica un processament de molta informació o si aquesta informació prové de diferents vies sensorials, això proporcionarà més dificultat objectiva a la tasca.

### **3.7. Taxonomia de l'àmbit psicomotor d'Anita Harrow.**

Una taxonomia proposa una classificació jeràrquica (en aquest cas de l'activitat motriu) que va de lo bàsic a lo complex. L'objectiu d'una taxonomia és poder fixar objectius educatius per a cada nivell consgnat. Les categories que proposa A. Harrow són sis:

1. Moviments reflex: aquest nivell no necessita objectius educatius ja que les respostes són de tipus innat.
2. Moviments fonamentals: No necessiten aprenentatge però són la base per estructurar les facultats perceptives i aprendre els moviments especialitzats. Aquests moviments tenen tres formes → de locomoció, de manipulació o estàtics.

3. Facultats perceptives: involucrades tant en l'àmbit motor com en el cognitiu. Té diferents categories → diversificació cinestèsica, d. Visual, d. Auditiva, d. Tàctil i les coordinacions-percepcions (ull-mà, ull-peu).
4. Facultats físiques: Harrow inclou la força, la flexibilitat, la resistència i l'agilitat (terme confús que implica altres aspectes).
5. Moviments especialitzats: Són aquells apresos i desenvolupats amb certa eficàcia. En aquest punt es realitzen dos subdivisions, una contempla les adaptacions que rep un moviment fonamental per arribar a ser especialitzat (simple, composta i complexa) i l'altre defineix per a cadascuna d'aquestes adaptacions un nivell d'eficàcia (principiant, mig, avançat, especialitzat).
6. Comunicació no discursiva:

#### **4. Desenvolupament de les Habilitats Motrius a primària**

Zona MEF