

Recherche en cours


Personne = *Barbier Franck*

□ □

9 ressources ont été trouvées. Voici les résultats 1 à 9

Afférences cutanées, orteils et contrôle postural. Objectivation biomécanique et perspectives cliniques.

Viseux Frédéric - 2020
Laboratoire d'automatique, de mécanique et d'informatique industrielles et humaines


 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/038016bd-e275-409e-a6c1-d355638d197>


→ Thèse

Laboratoire d'automatique, de mécanique et d'informatique industrielles et humaines

Amputés du membre inférieur : modalités posturales et caractérisation de la production de force à la cheville physiologique

Toumi Anis - 2018
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 *Restriction d'accès permanente : confidentialité ou accès intranet uniquement*

 <https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/620b9265-b13d-4da8-bf92-e652c71d7e12>

→ Thèse



Analyse biomécanique multidimensionnelle du geste de tourner le volant chez les conducteurs sans déficiences motrices

Schiro Jessica - 2013
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/2266c0b2-b888-4ce7-9a9c-4>

→ Thèse



Caractérisation biomécanique des différents mécanismes impliqués dans l'instabilité chronique de la cheville

Pionnier Raphaël - 2015
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/63206b46-ed46-404b-9951-b>

→ Thèse



Etude de la gestion et du contrôle de l'inertie lors de la réalisation d'une tâche acrobatique complexe en gymnastique

Huchez Aurore - 2013
Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH

 <http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/7fe39f86-85bd-4d12-afd0-002>

→ Thèse



Etude de la modulation des interactions corticomusculaires et intermusculaires induite par l'entraînement de force maximale chez le sujet sain

Elie Dimitri - 2021

Laboratoire d'automatique, de mécanique et d'informatique industrielles et humaines



Accès restreint jusqu'au 19-07-2022 (confidentialité ou accès intranet)



<https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/4ba833de-1ce6-410b-9e11-b04c2b2217a>

→ Thèse

Laboratoire d'automatique, de mécanique et d'informatique industrielles et humaines

Évaluation biomécanique des mouvements du tronc et de l'initiation de la marche chez les patients lombalgiques chroniques : mise en évidence d'un déconditionnement moteur avant et après un programme de restauration fonctionnelle du rachis

Bourigua Imen - 2014

Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH



<http://ged.univ-valenciennes.fr/nuxeo/site/esupversions/3b287a32-9fd3-4e79-b5be-f3>

→ Thèse



Influence de la chaussure sur la biomécanique du jeune joueur de tennis : adaptations à court et moyen termes

Herbaut Alexis - 2016

Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH



Restriction d'accès permanente : confidentialité ou accès intranet uniquement



<https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/f0653786-4aa4-4d8a-a3a5-a772219ae8cf>

→ Thèse



La traversée de rue : anticipation chez le piéton âgé et perturbation de l'initiation

Caffier Delphine - 2018

Laboratoire d'Automatique, de Mécanique et d'Informatique Industrielles et Humaines - LAMIH



<https://ged.uphf.fr/nuxeo/site/esupversions/87f81375-0294-4efc-acc1-7130bff5efef>

→ Thèse

