Table des matières

Préface	7
Chapitre 1. Etat de l'art	11
1.1. Repères historiques	12
1.2. Les besoins actuels dans différents domaines	18
1.2.1. La simulation du mouvement en ergonomie	19
1.2.2. La commande des robots humanoïdes	20
1.2.3. L'analyse du geste sportif	22
1.2.4. Les applications cliniques de l'analyse du mouvement	22
Chapitre 2. Les différents dispositifs d'analyse du mouvement disponibles	
sur le marché	25
2.1. Quels outils pour les différentes applications ?	25
2.2. Les systèmes à capture optique et marqueurs passifs	31
à marqueurs passifs	31
2.2.2. Etapes de mise en place d'un protocole expérimental utilisant	
ce type de systèmes	35
Chapitre 3. De la mesure à l'interprétation	39
3.1. Les différents paramétrages	39
pour standardiser la présentation des angles articulaires	50
3.2. Translations ou déplacements articulaires	54

Chapitre 4. Les erreurs de mesure	57
4.1. Les erreurs instrumentales 4.2. Les erreurs expérimentales 4.2.1. Les artéfacts des tissus mous 4.2.1.1. Evaluation 4.2.1.2. Modélisation 4.2.1.3. Compensation 4.3. L'erreur de localisation des points de référence anatomiques 4.3.1. Evaluation	57 58 58 59 60 61 63 64
4.3.2. Sensibilité de la cinématique articulaire à ces erreurs	66
Chapitre 5. Quelques applications cliniques	69
5.1. Evolution des paramètres biomécaniques de la marche des jeunes enfants, des premiers pas à l'âge de 7 ans	69 70 71 75 79 80 83 85 86 89
Conclusion	93
Bibliographie	97
Glossaire	113
Index	117