

37^{ème} Congrès de la Société de Biomécanique

En collaboration avec la
Société de Médecine Physique et de Réadaptation

Du 16 au 19 octobre 2012



**À la Médiathèque
José Cabanis
De Toulouse**



Université
Paul Sabatier
TOULOUSE III



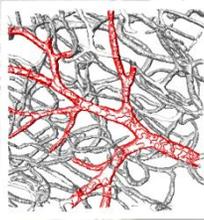
Le président de la Société de Biomécanique et le comité d'organisation sont heureux de vous convier à Toulouse pour le 37^{ème} congrès. A cette occasion, les laboratoires de l'Université Paul Sabatier vous invitent à communiquer sur des thématiques ouvertes : de la biomécanique animale à la robotique humanoïde. La journée du 19 sera consacrée aux sessions communes avec la Société de Médecine Physique et Réadaptation.

Ce congrès s'adresse aux chercheurs, industriels, enseignants et praticiens, intéressés par les progrès les plus récents dans le domaine de la Biomécanique. Des conférences plénières sur des thématiques transverses seront proposées pendant ces 4 jours. Ainsi que des sessions parallèles et une session de posters. Trois prix seront décernés (Prix de la Société de Biomécanique, prix chercheur confirmé et prix poster).

Une exposition de matériel sera organisée pendant toute la durée du congrès. Et une session parallèle « Recherche et Développement » est dédiée aux sociétés .

Pour assurer une publication de vos articles dans « [Computer Methods in Biomechanics and Biomedical Engineering](#) », vos soumissions doivent nous parvenir avant le 1 Mars 2012.

De plus amples informations sont disponibles sur notre site : sb2012-toulouse.imft.fr



Thématiques ouvertes *(détaillées sur le site)*

- Biomécanique des fluides
- Biomécanique circulatoire et respiratoire
- Biomécanique cellulaire et rhéologie
- Biomatériaux et ingénierie tissulaire
- Biomécanique des systèmes musculo-squelettiques
- Biomécanique de la locomotion humaine
- Biomécanique de la locomotion animale
- Biomécanique du mouvement
- Biomécanique du sport
- Biomécanique des chocs
- Biomécanique de la posture
- Ergonomie des orthèses prothèses
- Biomécanique et robotique humanoïde

