

Informations concernant la proposition de communication

- (1) Titre de la communication :
- (2) Nom des auteurs avec renvoi permettant d'identifier l'affiliation des différents auteurs.
- (3) Affiliation des auteurs :
- (4) Adresse et coordonnées complètes du 1^{er} auteur (y compris E-mail)
- (5) Thème de recherche (biomécanique, mécano-biologie, contrôle du mouvement, ou autre) :
- (6) Mots clés :

Exemple

Format des résumés pour le Prix MECABIO

Paul DURAND¹, Michel DUBOIS²

¹Centre de Recherche X, Paris

²Institut Universitaire Y, Paris

Centre de Recherche X - Université Z – Bat 000 – 75000 PARIS – France. Tel. +33 (0) 0 00 00 00 – E-mail:

paul.durand@email.com

Introduction

Ce document a pour but d'illustrer les modalités de présentation des résumés pour le Prix Mecabio (Figure 1). Les propositions de communications devront s'inscrire dans le champ des sciences du sport et du mouvement et pourront correspondre à des travaux de recherche dans le domaine de la biomécanique, des neurosciences comportementales, de la physiologie, des sciences humaines, des sciences sociales ou tout autre discipline ayant un lien avec la recherche dans le domaine des activités physiques et sportives.



Figure 1. Logo Mecabio.

Format des communications

Une seule possibilité de communications est proposée : communications orales dans un symposium thématique: "**Analyse transversale (dynamique, neurologique et biochimique) des Mécanismes 3D du mouvement articulaire**". Le symposium thématique regroupera 4 ou 5 communications orales "libres" qui auront une durée de 12 min et seront suivies de 3 min de questions-réponses.

Le Comité Scientifique responsable de l'organisation du colloque sera amené à organiser, synthétiser et sélectionner les propositions du symposium thématique afin d'équilibrer au mieux le programme scientifique.

Soumissions des propositions

Pour toutes les communications, un résumé de 2 pages maximum devra être envoyé, au plus tard le 15 mai 2006 (Tableau 1), de préférence par courrier électronique à contact@mecabio.net en fichier informatique attaché (traitement de texte compatible Microsoft Word) ou sous format papier à :

Dr Michel FAUCHET
19 rue de la Gare
94230 CACHAN
FRANCE.

Pour les soumissions électroniques, le nom et prénom du 1er auteur et le type de communication demandé serviront à nommer le fichier informatique du résumé (ex.: paul-durand.doc).

Date limite d'envoi pour les soumissions	15 mai 2006
Retour aux auteurs (refus, acceptation avec ou sans demande de correction)	15 mai 2006
Date limite d'envoi de la version définitive si une correction a été demandée	24 mai 2006
Annonce des candidatures retenues	28 mai 2006

Tableau 1. Calendrier des soumissions.

Format des soumissions

Les deux pages de résumé devront être précédées d'une page de présentation comprenant, (1) le titre de la communication, (2) le nom des auteurs, (3) l'affiliation des auteurs, (4) l'adresse et les coordonnées complètes du premier auteur, (5) le thème de recherche (biomécanique, mécano-biologie, contrôle du mouvement, ou autre à préciser), (6) cinq mots clés.

Le résumé de chaque communication devra être présenté sous format A4 (210x297 mm), avec des marges de 2 cm (haut, bas, droite, gauche) et une marge de reliure de 1 cm. La police de caractère sera le Times New Roman, 12 points, simple interligne. Les titres des différentes parties seront alignés à gauche et en caractère gras et seront précédés et suivis d'une ligne sans texte. Chaque paragraphe sera précédé d'une ligne sans texte et d'une tabulation de 1.25 cm et suivi d'une ligne sans texte. Les tableaux (légendes au-dessus) et figures (légendes en dessous) devront faire partie des deux pages de résumé, être numérotés et appelés dans le texte. Les références devront être présentées dans le texte comme suit : Biryukova et al. (1999), Spillmann et Ehrenstein (1996) ou entre parenthèses (Greger & Windhorst, 1996 ; Rath & Rocchesso, 2004).

Conclusion

Après expertise, corrections éventuelles et acceptation de la proposition de communication, un fichier compatible Microsoft Word de la version définitive du résumé devra être envoyé à contact@mecabio.net

Bibliographie

- Biryukova, E. V., Roschin, V. Y., Frolo, A. A., Ioffe, M. E., Massion, J. & Dufosse, M. (1999). Forearm postural control during unloading: anticipatory changes in elbow stiffness. *Experimental Brain Research*, 124, 107–117
- Spillmann, L. & Ehrenstein, W. H. (1996). From neuron to Gestalt: mechanisms of visual perception. In: Greger R., Windhorst U. (Eds). *Comprehensive human physiology*, pp 861–893. Springer, Berlin Heidelberg New York.
- Greger, R. & Windhorst, U. (1996). *Comprehensive human physiology*. Springer, Berlin Heidelberg New York.

Rath, M. & Rocchesso, D. (2004). Audio-visual continuous interaction with the ballancer, a tangible interface based on a model of rolling. 8th European Workshop on Ecological Psychology, pp. 50-51. 26-29 juin, Verone, Italy.