

RÉSUMÉ

Ce travail propose une prise en charge de patients sur l'appareil Huber Motion Lab[®] en position debout afin de pallier à un déficit de force et de stabilité au niveau du complexe lombo-pelvi fémoral dans le plan frontal.

Les instabilités de ce complexe sont souvent évoquées comme facteurs prédisposant aux algies qui touchent ce système mécanique. Les programmes de rééducation tiennent compte de ces déséquilibres et proposent une reprogrammation neuromusculaire principalement orientée et développée dans le plan sagittal. Pour remédier à ces instabilités nous évoquons alors le contrôle de l'anté-rétroversion du bassin, le verrouillage lombaire et la dissociation de ce complexe. Pourtant les déséquilibres constatés que décrivent la plupart des auteurs se situent également dans le plan frontal et plus particulièrement dans le monde sportif.

Afin de pallier à ces déficits de force et de stabilité de cet ensemble pelvi rachidien nous proposons une prise en charge basée sur le protocole de Pau-Toronto visant à élargir la conception de la réhabilitation du complexe dans le plan frontal. Nous proposons tout d'abord un bilan statique puis dynamique sur la plateforme du Huber[®]. Ensuite nous présentons des exercices de préparation avant l'utilisation de la plateforme avec entre autre un ballon de Klein[®] et une planche de Freeman[®]. Notre programme est ainsi constitué d'exercices classiques visant à récupérer la mobilité et la stabilité du complexe pour les adapter ensuite sur l'appareil Huber[®].

Cette rééducation plus mécanisée nous permet d'améliorer le contrôle dynamique de cet ensemble biomécanique avec une maîtrise plus fine des paramètres vitesse et amplitude de mouvement. Nous pouvons finaliser cette prise en charge sur cet appareil par un travail de dissociation des ceintures afin d'étendre le travail musculaire aux trois plans de l'espace.

MOTS CLÉS : bassin, Huber Motion Lab[®], plan frontal, mobilité, stabilité

KEYWORDS : pelvis, Huber Motion Lab[®], frontal plane, mobility, stability