

مهندس محمد حسین بهفر، دانشکده مهندسی پز شکی، دانشگاه آزاد اسلامی-واحد علومو تحقیقات مهندس حسین اصلیان، دانشکده مهندسی پز شکی، دانشگاه آزاد اسلامی-واحد علومو تحقیقات مهندس سامان پروانه، دانشکده مهندسی پز شکی، دانشگاه آزاد اسلامی-واحد علومو تحقیقات

ستون فقرات، محور اسکلت بدن

نام بردن از ستون فقرات با عناوینی چون پایه، محور یا ستون اصلی اسکلت بدن انسان، اجتناب ناپذیر است. بر شمردن سه مشخصه اصلی به صورت کلی زیر می تواند در تشریح نقش آفرینی این عضو حیاتی موثر باشد:

• ستون فقرات همچون تکیه گاهی است برای تحمل وزن دست ها، تنه و جمجمه و به طور تقریبی با وزنی معادل وزن دو سوم کل بدن

• ستون فقرات همچون محافظی ایمن است برای حفاظت از نخاع

• ستون فقرات نقشی اساسی را در حرکات بدن از سطوح ابتدایی تا پیچیده ترین حرکات ایفا می کند.

تشریح هر کدام از موارد ذکر شده از دید علوم مختلفی همچون آنا تومی و بیومکانیک، سراً غاز مباحث اساسی و مهم است که به اهمیت و محوریت این عضو صحه می گذارد.

بررسی اجمالی آناتومیک ساختمان ستون فقرات و نقش انحناها در آن

نحوه تشکیل و ساختاربندی ستون فقرات بدین گونه است که در ابتدا به صورت یک انحنای منفرد با تحدب به خلف است، سپس در حدود ۳ ماهگی قبل از تولد، دومین انحنا در گردن به وجود می آید و در نهایت در سن ۱۰ تا ۱۲ ماهگی، انحنا سوم در ناحیه کمری به وجود می آید و تا سن ۱۰ سالگی به حد بالغان می ر سد. اگر ستون فقرات را با تقسیم بندی دستگاه مختصات مرجع فضایی مشاهده کنیم، از ناحیه قدامی یا خلفی انحرافی دیده نمی شود، امااز پهلو این سه انحنای طبیعی به وضوح دیده می شود.

ستون فقرات در انسان از ۳۴-۳۳مهر ه استخوانی تشکیل شده است.این مهر ه هااز پنج قسمت اصلی تشکیل شده اند که به تر تیب از بالا به پایین عبار تنداز:

الف- گردنی (۷ مهره)، ب- پشتی یا سینه ای (۱۲ مهره)، پ- کمری (۵مهره)، ت-استخوان خاجی (۱مهره)، ث-استخوان دنبالچه ای (یک مهره)

به طور کلی در یک ستون دارای انحنا، مقاومت در برابر نیروی وارده برابر است با:

 $R = N^{2} + 1$

که R همان مقاومت و Nتعداد انحناها است. بنابراین در یک ستون فقرات نرمال با ۳انحنا ، مقاومت بر ابر است با :

 $R = 3^2 + 1 = 10$

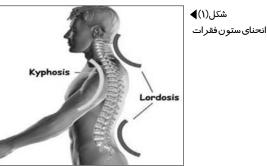
و این یعنی مقاومت ستون فقرات با ۳انحنا حدود ۱۰ بر ابر یک ستون بدون انحنا است که این نقش حیاتی به همراه بهبو د بخشی عملکر د ستون فقرات، از ویژگی های مهم این سه انحنا است.

کیفوز و لور دوز و راه های درمان

همانطور که گفته شد، در صورت صرفنظر کردن از انحنا در ناحیه خاجی، ستون فقرات دارای سه انحنای طبیعی است، به گونه ای که در شکل ۱ مشخص است. انحناهای ناحیه گردنی و کمری که به سمت جلو و با تقعر به پشت هستند لوردوز

العمالة می تاخیه کردنی و کمری که به شمک میتو و با تعمر به پسک هستان توردور نامیده می شوند که لوردوز گردنی دارای زاویه ای به صورت طبیعی در حدود ۲۰-تا ۴۰-

۹۴ شمارهها OHIBillo الهماره



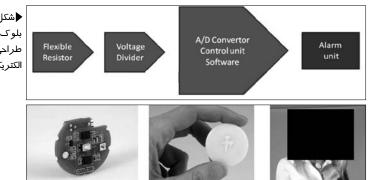
است و انحنای ناحیه کمری به صورت طبیعی دارای زاویه ای در حدود ۳۰-تا ۵۰-است. کیفوز نیز به انحنایی با تحدب به پشت یا انحنا به عقب گفته می شود که دارای زاویه طبیعی ۲۰+تا ۴۰+ است.

این محدوده ها با توجه به شرایطی چون جنسیت، سن و سایر ویژگی های افراد، متغیر و نسبی است. اما به طور عام هرگونه انحنای خارج از محدوده طبیعی، یک ناهنجاری در سیستم ستون فقرات تلقی می شود که جزء شایع ترین بیماری های این بخش نیز است. این مخاطرات همچنین به نام های کیفوز (قوز) و لوردوز مرسوم هستند.

کیفوزها یا همان قوزها در دسته بندی های مختلفی طبقه بندی می شوند که بسته به نوع آن، مسیر های متفاوتی برای درمان آن از سوی پزشک تجویز و پیشنهاد می شود، از جراحی تا استفاده از بریس میلواکی و تا تمرینات منظم ورزشی، اما یکی از معمول ترین ابزاری که می تواند نقش کمک درمانی را ایفا کند ابزاری با اجزاء ساده جهت اصلاح وضع بدن هستند که در مورد کیفوز تحت عنوان قوزبند مرسوم هستند.

از قوزبند های سنتی تا قوزبند های الکترونیکی هشدار دهنده

شناخته شده ترین وسیله برای مقابله با کیفوز در بین مردم استفاده از قوزبندهای رایج کشی یا



بافتی است، اما امروزه محققان و همچنین پزشکان با بررسی عملکرد این نوع وسایل کمک درمانی به خصوص قوز بند سنتی، پی به معایبی برده اند که حتی گاهی موجب عدم استفاده بیمار از آن می شود.از جمله این معایب می توان به:

- ایجاد محدودیت های حرکتی
- فشار به اعصاب و عروق پو شیده شده تو سط آن به خصوص ناحیه زبر بغل
 - •تعريق شديد در موضع مورد استفاده و خستگي آن ناحيه
 - تنبلي و تضعيف عضلات فرد به صورت تدريجي

اشاره کرد. لذا گام هایی جهت طراحی و ساخت وسایلی با همان هدف تصحیح ساختار وضع بدن، اماباشکلی متفاوت، آغاز شده و دنبال می شود. در واقع هدف اصلی ساخت دستگاهی است که محدودیت های ذکر شده را به نوعی مرتفع کند، اما تفاوت اصلی قوزبندهای الکترونیکی با سنتی در این است که آن ها تنها می توانند نقش هشدار دهنده داشته باشند و نقش بازدارنده را به صورت فیزیکی ایفا نمی کنند. در اکثر اقدامات موثر انجام شده در طراحی و ساخت قوزبندهای الکترونیکی ، رد پای سنسورها و نانو سنسورها رامی توان به روشنی پیداکرد.

سنسورها و نانو سنسورهای هوشمند قابل حمل

حدود ده سال است که نانو سنسور، موضوع ویژه تحت مطالعه مؤسسات پژوهشی و صنعتی است. یک نانو سنسور، سنسوری در مقیاس اتمی است و هدف اصلی آن اندازه گیری نانومتری داده ها و انتقال آن به داده هایی قابل تجزیه و تحلیل است. این سنسور همچنین می تواند به عنوان یک سنسور شیمیایی یا فیزیکی ساخته شده با اجزایی در مقیاس نانو (معمولا در سایز میکرو سکوپیک یا ساب میکرو سکوپیک) تعریف شود که بسیار حساس هستند. کاربری نانو سنسور هادر حوزه های مختلف به همراه انواع آن گستره وسیعی دارد.

می توان گفت که در طراحی وسیله ای به نام قوزبند الکتریکی با هدف بررسی وضعیت قرار گرفتن فرد و آگاه کردن او از چگونگی آن، سنسور یا سنسورها نقش پایه ای راایفامی کنند. در واقع ساختار کلی بدین صورت است که وضعیت ستون فقرات فرد توسط سنسور یا سنسورهایی آشکار می شود و درصورت نادرست بودن آن، وضعیت نامناسب توسط بیوفیدبک ها پس از بررسی در واحد کنترل و محاسبه، تشخیص داده شده و باآلارم دادن به فرد، او را ترغیب به اصلاح وضعیت خود به صورت ارادی می کند. بنابر این به طور کلی آنچه موجب تفاوت قوز بندهای الکتریکی می شود، تفاوت نوع سنسور یا سنسورهای مورد استفاده در آن ها است.

در مدار قوزبند الکترونیکی طراحی و ساخته شده در دانشکده مهندسی پزشکی واحد علوم و تحقیقات، از یک سنسور مقاومتی به نام سنسور خمشی انعطاف پذیر استفاده شد که متناسب با تغییرات زاویه ای در ستون فقرات و تغییرات مقاومتی در سنسور دیده می شود. این تغییرات توسط واحد کنترل و پردازش (میکروکنترلر)،

♦شکل(۲) بلوکدیاگراممدل طراحیشدہقوزبند الکتریکی

معنادار شده و بدین ترتیب وضعیت ستون فقرات فرددر سه سطح تشخیص داده شده و در صورت لزوم به فرد هشدار داده می شود. بلوک دیاگرام شکل (۲) توالی انجام این فرایند را به خوبی نشان می دهد.

به عنوان مثالی دیگر می توان به قوزبند الکترونیکی یک کمپانی آمریکایی اشاره کرد که اساس عملکرد محصولش را در نانوسنسور هوشمند قابل حمل خود می داند. WITNS یک میکروچیپ است که وضعیت ستون فقرات را در هر ثانیه چندین بار مانیتور می کند و در صورت مشاهده وضعیت غیر نرمال در وضعیت بدن فرد با ایجاد لرزشی خفیف در محل نصبش (که می تواندروی گردن)قرار گیرد به فردهشدار می دهد.

نتيجه گيري

رفته رفته سازندگان، طراحان و متخصصان به این مسیر می اندیشند که با توجه به معایب به کارگیری قوزبندهای سنتی و عدم استقبال از آن به دلیل قرار دادن فرد در یک وضعیت اجباری و نیز ایجاد محدودیت های حرکتی، استفاده از هو شمند یکپارچه به عنوان یک اور تز هو شمند می تواند در کنترل وضعیت ستون فقرات فرد و می تواند در کنترل وضعیت ستون فقرات فرد و خلوگیری از ایجاد خمش های غیر طبیعی و عهده خود فرد بوده و این می تواند علاوه بر ایجاد انگیزه برای اصلاح وضعیت بدن به صورت ارادی، مزایای اشاره شده در متن این مقاله را برای

منابع

[۱]طراحی قوزبند اکترونیکی، محمدحسین بهفر و سامان پروانه، دانشکده مهندسی پزشکی واحد علوم و تحقیقات تهران، پایان نامه کارشناسی، ۱۳۸۸

[2]Nano sensors, Professor Khabari,
Wenworth Institute of Technology, 2007
[3]The potential for real time posture detection through garment integrated electrostatic sensors by Aron Toney and Bruce Thomas, university of south Astralia, 2009
[4]http://www.spine.org/Pages/ Default.aspx

AD الهماره النامي الماره ۱۱۹