

Linear and non-linear Modeling of Eye Muscles in StrabismusAmeri H¹, Esteki A², Ameri A³**Abstract**

Purpose: Many patients come afoul by the over correction or under correction of the eye muscles after strabismus surgery. This is related to the individual properties of anyone's distinct eye muscles. Therefore, it is necessary to have accurate information about the living soft tissues in simulations and the proper modeling of the human eye muscles. The aim of this study was to present a three element model which may contribute to more accurate surgery.

Methods: A three element model consisted of a spring in parallel with a Maxwell element which was composed of a dashpot and a spring in series. The response of the linear and nonlinear three element model was fitted to the obtained creep graphs.

Results: The results showed a good fitness in both the linear and non-linear models.

Conclusion: Since the living soft tissues generally exhibit nonlinear behavior, these results may indicate that the experiment have performed in linear range. One of the reasons of non-linear behavior of eye muscle may be related to pulley complex mechanism.

Keywords: Linear and non-linear modeling, Three element model, Strabismus

Received: 2016.11.18; Accepted: 2016.05.04

مدلسازی خطی و غیرخطی ماهیچه‌های چشم در بیماری استرابیسمحامد عامری^۱، علی استکی^۲، احمد عامری^۳

هدف: در جراحی‌های اصلاح انحراف چشم، یکی از مشکلات اصلی که پس از عمل پیش می‌آید این است که چشم بیمار دچار اصلاح بیش از حد یا کمتر از حد می‌شود که این امر مربوط به ویژگی‌های خاص ماهیچه‌ی هر بیمار می‌شود. بنابراین داشتن اطلاعات دقیقی از ماهیچه‌های چشم و عملکرد آنها برای شبیه‌سازی و مدلسازی دقیق‌تر ضروری است هدف از این تحقیق ارائه یک مدل و کمک به دقیق‌تر شدن جراحی استرابیسم و تحلیل عملکرد ماهیچه‌های چشم می‌باشد.

روش بررسی: مدل ارائه شده یک مدل سه جزئی مرکب از یک فنر و دمپر سری که با یک فنر دیگر موازی شده می‌باشد. پاسخ مدل سه جزئی خطی و مدل سه جزئی غیرخطی بر منحنی‌های خزش بدست آمده از آزمایشات گذشته، منطبق شد و میزان انطباق آنها با هم بدست آمد.

یافته‌ها: پاسخ مدل‌های خطی و غیرخطی هر دو با میزان انطباق بسیار بالایی بر منحنی‌های خزش بدست آمده از نتایج آزمایشگاهی منطبق شدند.

نتیجه گیری: انطباق پاسخ مدل‌های خطی و غیرخطی بر نتایج می‌تواند بیانگر طبیعت خطی بودن ماهیچه‌های افقی چشم یا انجام آزمایشات در محدوده‌ی خطی عملکرد ماهیچه‌های چشم باشد. اما یکی از علل پاسخ غیرخطی ماهیچه‌ها پس از عمل جراحی، مکانیزم پولی کامپلکس می‌باشد که باعث تغییر زاویه‌ی خروج ماهیچه از کره‌ی چشم متناسب با کسینوس آن زاویه خواهد شد.

کلمات کلیدی: مدلسازی خطی و غیر خطی، مدل سه جزئی، استرابیسم

نویسنده مسئول: حامد عامری، hamedamin56@yahoo.com

آدرس: تهران، دانشکده مهندسی پزشکی، واحد علوم و تحقیقات دانشگاه آزاد اسلامی تهران

۱- دکترای تخصصی گروه بیومکانیک، دانشکده مهندسی پزشکی، واحد علوم و تحقیقات دانشگاه آزاد اسلامی تهران، تهران، ایران

۲- استاد و عضو هیأت علمی گروه مهندسی و فیزیک پزشکی، دانشگاه علوم پزشکی شهید بهشتی تهران، تهران، ایران

مقدمه

در جراحی استرابیسم برای اصلاح انحراف چشم یکی از عمده‌ترین کارهایی که انجام می‌شود، کوتاه کردن طول ماهیچه یا ریزکشن^۱ و یا عقب‌تر بردن محل اتصال ماهیچه روی کره چشم یا رسشن^۲ می‌باشد (۱). متأسفانه درصدی از بیماران پس از عمل جراحی استرابیسم دچار اصلاح بیش از حد^۳ یا اصلاح کمتر از حد^۴ می‌شوند و در نتیجه نیاز به عمل مجدد پیدا می‌کنند. شناخت دقیق خواص ماهیچه‌ها - های چشم و عملکرد آنها می‌تواند به بهبود نتایج جراحی‌ها کمک نماید.

تاکنون مدل‌های ریاضی گوناگونی برای مواد ویسکو-الاستیک ارائه شده‌اند و در علوم مهندسی و زیستی در مورد آنها بحث شده است. یکی از اقسام این مدل‌ها، مدل‌های چند جزئی است که از اتصال و آرایش‌های مختلف فنرها و دمپرها با یکدیگر تشکیل می‌شوند (۲) و معادلات ساختاری آنها در حقیقت ارتباط میان نیرو و جابجایی با یکدیگر را بیان می‌کنند. یکی از انواع این مدل‌ها مدل جامد استاندارد خطی است که از اتصال یک فنر و دمپر سری (مدل ماکسول) که با یک فنر دیگر موازی هستند و یا یک فنر و دمپر موازی (مدل کلوین) که با یک فنر دیگر سری شده‌اند تشکیل می‌شود (شکل ۱) که معادلات ساختاری آنها مشابه هم هستند و تنها در ضرائب متفاوتند و قابل تبدیل به یکدیگر نیز می‌باشند. هر دو این مدل‌ها به خاطر سادگی و قابلیت آنها در مدلسازی پدیده‌های ویسکو-الاستیک خطی تاکنون به صورت گسترده‌ای مورد استفاده قرار گرفته‌اند (۳) اما در مدلسازی مواد ویسکو-الاستیک غیرخطی مانند اغلب بافتهای زنده، محدودیت دارند. از راه‌های نزدیک کردن پاسخ مدل به پاسخ غیرخطی، افزایش اجزاء آن (مانند مدل‌های زنجیره‌ای کلوین یا ماکسول) و یا استفاده از حل انتگرال‌های هردیتاری در معادلات ساختاری می‌باشد. روشن است که استفاده از این دو روش، توصیف مدل را بویژه از لحاظ فیزیکی پیچیده‌تر خواهد نمود (۴). برخی محققین برای حل این مشکل به جای استفاده از جزء

الاستیک خطی از یک جزء الاستیک غیرخطی در مدل استاندارد استفاده نموده‌اند. تا شاید بهتر بتوانند پدیده‌های غیرخطی ویسکو-الاستیک را مدلسازی کنند. به عنوان مثال آنها نشان دادند که می‌توان خواص مکانیکی ماهیچه‌های صاف و قلبی را با استفاده از جایگزین کردن یک جزء الاستیک غیرخطی به جای پارامتر سری یا موازی الاستیک خطی مدل کرد (۵-۶). برخی محققین اظهار داشته‌اند که امکان دارد علاوه بر غیرخطی بودن جزء الاستیک، جزء ویسکوز نیز غیرخطی باشد (۷) لذا می‌توان با ترکیب نظر این محققین، همه اجزاء مدل جامد استاندارد را به صورت غیرخطی در نظر گرفت و سپس معادلات ساختاری را برای آنها به دست آورد تا ضمن عدم افزایش اجزای مدل و کمینه کردن پیچیدگی آن، پاسخ مدل نیز به پاسخ غیرخطی ماده ویسکو-الاستیک غیرخطی نزدیکتر شود. یکی از بافتهایی که تاکنون مدل‌های گوناگونی برای آن ارائه شده است بافت ماهیچه می‌باشد که به لحاظ ساختارهای بیولوژیکی موجود در انواع گوناگون ماهیچه‌ها، به مدل‌های گوناگونی برای مدلسازی آن نیاز است بنابراین داشتن اطلاعات دقیقی از ماهیچه‌های چشم و عملکرد آنها برای شبیه‌سازی و مدلسازی دقیق‌تر ضروری است هدف از این تحقیق ارائه یک مدل و کمک به دقیق‌تر شدن جراحی استرابیسم و تحلیل عملکرد ماهیچه‌های چشم می‌باشد. از میان انواع مختلف ماهیچه‌ها، از نتایج آزمایش خزش ماهیچه‌های افقی چشم انسان که قبلاً توسط محققین (۸) دیگر انجام شده، برای مدلسازی در این تحقیق استفاده شده است.

روش بررسی

همانگونه که در بالا اشاره شد در این بخش با استفاده از نتایج به دست آمده از آزمایشات بالینی که قبلاً بر روی ۷ بیمار انجام شده است مدلسازی‌ها انجام می‌گیرد. در این آزمایشات که بر روی بیماران دچار آگزوتروپی و ازوتروپی انجام گرفت سه وزنه‌ی ۱۰ و ۱۵ و ۲۰ گرمی به نخی که جراح حین عمل برای جابجا کردن چشم بیمار به سمت لترال یا مدیال در محل ساعت ۶ و ۱۲ قرنیه چشم متصل می‌کند آویزان شد و کره چشم و در نتیجه ماهیچه‌های جانبی آن را تحت کشش قرار داد. جابجایی ماهیچه

¹ Resection

² Recession

³ Over correction

⁴ Under correction

$$(۱) \sigma_1 = f(\varepsilon) = f_1$$

$$(۲) \sigma_2 = f(\varepsilon_1) = f_2$$

$$(۳) \sigma_1 = f(\dot{\varepsilon}_2) = f_1$$

روابط زیر بین اجزای مدل سه جزئی برقرار است.

$$(۴) \sigma = \sigma_1 + \sigma_2$$

$$(۵) \sigma_2 = \sigma_1$$

$$(۶) \varepsilon = \varepsilon_1 + \varepsilon_2$$

با مشتق‌گیری از روابط ۱ و ۲ نسبت به زمان داریم :

$$(۷) \dot{\sigma}_1 = \frac{d}{dt}(\sigma_1) = \frac{df_1}{d\varepsilon} \frac{d\varepsilon}{dt} = \frac{df_1}{d\varepsilon} \dot{\varepsilon}$$

$$(۸) \dot{\sigma}_2 = \frac{d}{dt}(\sigma_2) = \frac{df_2}{d\varepsilon_1} \frac{d\varepsilon_1}{dt} = \frac{df_2}{d\varepsilon_1} \dot{\varepsilon}_1$$

سپس با مشتق‌گیری از معادله ۶ نسبت به زمان و جایگذاری در رابطه ۸ خواهیم داشت:

$$(۹) \dot{\sigma} = \dot{\varepsilon}_1 + \dot{\varepsilon}_2 = \frac{\dot{\sigma}_s}{\left(\frac{df_1}{d\varepsilon}\right)} + \dot{\varepsilon}_2$$

با مرتب کردن معادله ۹ و استفاده از معادله ۶ داریم:

$$(۱۰) \frac{df_2}{d\varepsilon_1} \dot{\varepsilon}_1 = \dot{\sigma}_2 + \frac{df_2}{d\varepsilon_1} \dot{\varepsilon}_2$$

با مشتق‌گیری نسبت به زمان و استفاده از معادله ۵ داریم :

$$(۱۱) \dot{\sigma} = \dot{\sigma}_1 + \dot{\sigma}_2$$

از جایگذاری سمت راست معادله ۱۱ با معادله ۷ خواهیم داشت :

$$(۱۲) \dot{\sigma}_2 = \dot{\sigma} - \frac{df_1}{d\varepsilon} \dot{\varepsilon}$$

سپس معادله ۱۲ را در معادله ۱۰ جایگذاری کرده پس از مرتب کردن آنها خواهیم داشت :

$$(۱۳) \dot{\sigma} = \frac{df_2}{d\varepsilon_1} \dot{\varepsilon} + \frac{df_1}{d\varepsilon} \dot{\varepsilon} - \frac{df_2}{d\varepsilon_1} \dot{\varepsilon}_2$$

از معادله ۵ داریم :

$$(۱۴) \dot{\sigma} = \frac{df_2}{d\varepsilon_1} \dot{\varepsilon} + \frac{df_1}{d\varepsilon} \dot{\varepsilon} - \frac{df_2}{d\varepsilon_1} \dot{\varepsilon}_2$$

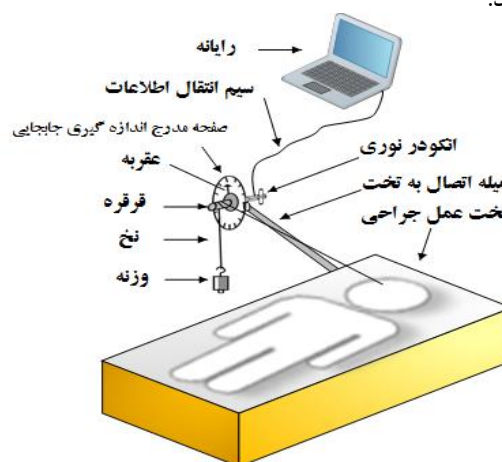
$$(۱۵) = \left(\frac{df_2}{d\varepsilon_1} + \frac{df_1}{d\varepsilon}\right) \dot{\varepsilon} - \frac{df_2}{d\varepsilon_1} \dot{\varepsilon}_2$$

$$(۱۶) = \frac{df_1}{d\varepsilon} \dot{\varepsilon} + \frac{df_2}{d\varepsilon_1} (\dot{\varepsilon} - \dot{\varepsilon}_2)$$

در اینجا معادله کلی حاکم به دست می‌آید و با مرتب-سازی آن می‌توان به شکل دیگری از این معادله رسید.

$$(۱۷) \dot{\sigma} = \frac{df_1}{d\varepsilon} \dot{\varepsilon} + \frac{df_2}{d\varepsilon_1} \dot{\varepsilon}_1$$

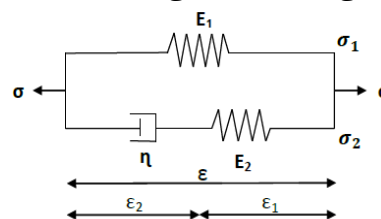
مدیال رکتوس در اثر اعمال وزنه‌هایی با جرمهای مذکور توسط دستگاه مخصوص اندازه‌گیری شد و منحنی‌های خزش^۵ (یعنی جابجایی در اثر یک نیروی ثابت در طول زمان) آن به دست آمد که در این تحقیق نتایج مدل‌های خطی و غیر خطی بر این منحنی‌ها منطبق شده و در نتیجه یک مدل مکانیکی از خزش ماهیچه چشم ارائه می‌شود. نمای شماتیک آزمایش مزبور در شکل ۱ دیده می‌شود.



شکل ۱: شماتیک آزمایشی که از نتایج آن در این مقاله استفاده شده است.

به دست آوردن فرم کلی معادلات مدل سه جزئی

مدل سه جزئی استاندارد ترکیبی است از یک مدل ماکسول یعنی یک فنر و دمپر سری، که با یک فنر دیگر به صورت موازی قرار گرفته‌اند. در این مدل نیروی فنرها σ تابعی خطی از جابجایی ε می‌باشد و نیروی دمپر نیز تابعی خطی از نرخ جابجایی $\dot{\varepsilon}$ است. در اینجا برای هرکدام از اجزاء مدل سه جزئی یک سری معادلات کلی به صورت تابع ارائه می‌شوند که می‌توان با جایگذاری روابط غیرخطی نیرو و جابجایی و نیرو و نرخ جابجایی در آنها، قید خطی بودن روابط را از بین برد. رابطه کلی میان نیرو و جابجایی به صورت زیر می‌تواند نوشته شود.



شکل ۲: مدل سه جزئی استاندارد

⁵ creep

مدل غیر خطی با اجزای نمایی

توابع نمایی برای بیان رابطه نیرو-طول در بافتهای قلبی و معده که به صورت طولی مورد کشش قرار گرفته‌اند مورد استفاده قرار گرفته‌اند (۹-۱۰). به عنوان مثال اگر بافت معده تحت کشش محوری قرار گرفته باشد، یک افزایش نمایی را در قسمت الاستیک خود نشان می‌دهد (۱۱).

برای مدلسازی چنین رفتاری، جزء الاستیک سری و موازی مدل سه جزئی بصورت نمایی در نظر گرفته شده است. با توجه به رفتار غیرخطی ماهیچه‌های چشم بخصوص پس از عمل جراحی استرابیسم و با فرض اینکه عموماً بافتها از خود رفتار نمایی نشان می‌دهند و رابطه‌ی میان نیرو و جابجایی و نرخ جابجایی غیرخطی است می‌توان یکی از اشکال ساده‌ی توابع نمایی را برای رفتار هرکدام از اجزاء مدل سه جزئی به کار گرفت که ضرایب آن عضو مجموعه‌ی اعداد حقیقی می‌باشند یعنی :

$$\alpha, \beta, \gamma, \delta, \lambda, \mu \in R$$

در این مدل قسمت ویسکوز مدل سه جزئی نیز به صورت نمایی در نظر گرفته می‌شود.

$$(۳۴) f_1 = \sigma_1 = \beta[\exp(\alpha\varepsilon) - 1]$$

$$(۳۵) f_2 = \sigma_2 = \delta[\exp(\gamma\varepsilon_1) - 1]$$

$$(۳۶) f_3 = \sigma_3 = \mu[\exp(\lambda\varepsilon_2) - 1]$$

اکنون با استفاده از توابع فوق معادلات مدل سه جزئی طی مراحل زیر بدست می‌آیند: با مشتق‌گیری از معادله ۳۴ و استفاده از معادله ۶ داریم:

$$\frac{d\sigma_1}{d\varepsilon_1} = \frac{df_1}{d\varepsilon} = \alpha\beta \exp(\alpha\varepsilon) = \alpha\beta \exp(\alpha\varepsilon)$$

(۳۷)

به همین صورت با مشتق‌گیری از معادله ۳۵ داریم :

$$(۳۸) \frac{d\sigma_2}{d\varepsilon_1} = \frac{df_2}{d\varepsilon_1} = \gamma\delta \exp(\gamma\varepsilon_1)$$

از ضرب طرفین معادله ۳۵ در γ و مرتب نمودن آن خواهیم داشت:

$$(۳۹) \gamma\delta \exp(\gamma\varepsilon_1) = \gamma(\delta + \sigma_2)$$

از جایگذاری معادله ۳۹ در معادله ۳۸، ε_1 حذف می‌شود

$$(۴۰) \frac{df_2}{d\varepsilon_1} = \gamma(\delta + \sigma_2)$$

از ترکیب معادلات ۴، ۵، ۷ و ۳۸ مرتب نمودن آنها خواهیم داشت :

$$(۴۱) \frac{df_2}{d\varepsilon_1} = \gamma(\alpha + \sigma - \beta [\exp(\alpha\varepsilon) - 1])$$

برای پیدا کردن ε_2 باید معکوس f_1 از معادله ۳۶ را

مدل سه جزئی با اجزای خطی

با توجه به اینکه قبلاً شکل کلی معادلات مدل سه جزئی بدست آمد، در این قسمت معادلات مدل سه جزئی می‌توانند با در نظر گرفتن روابط خطی برای هرکدام از اجزاء، به صورت ساده‌تری نوشته شوند. با توجه به شکل ۱ داریم:

$$(۱۸) \sigma = \sigma_1 + \sigma_2$$

$$(۱۹) \varepsilon = \varepsilon_1 + \varepsilon_2$$

برای المانهای سری داریم:

$$(۲۰) \sigma_1 = \sigma_1$$

$$(۲۱) \varepsilon = \varepsilon_1 + \varepsilon_2$$

المانهای الاستیک را با فنر مدلسازی می‌کنیم

$$(۲۲) \sigma = E\varepsilon$$

که مشابه قانون هوک مدلسازی انجام می‌شود. المان اتلاف‌کننده با دمپر شبیه‌سازی می‌شود. رابطه نیرو و نرخ کرنش با رابطه زیر نمایش داده می‌شود.

$$(۲۳) \dot{\sigma} = \eta\dot{\varepsilon}$$

که σ نشانگر نیرو، η نشانگر ویسکوزیته ماده و $\dot{\varepsilon}$ نشانگر نرخ کرنش یا جابجایی می‌باشد.

با مشتق‌گیری از روابط ۱ و ۴ نسبت به زمان داریم:

$$(۲۴) \dot{\sigma} = \dot{\sigma}_1 + \dot{\sigma}_2$$

$$(۲۵) \dot{\varepsilon} = \dot{\varepsilon}_1 + \dot{\varepsilon}_2$$

با مرتب کردن معادلات داریم:

$$(۲۶) \dot{\sigma}_2 = \dot{\sigma} - \dot{\sigma}_1$$

با توجه به شکل بالا داریم:

$$(۲۷) \sigma_1 = E_1\varepsilon$$

با مشتق‌گیری از رابطه ۲۷ نسبت به زمان خواهیم داشت:

$$(۲۸) \dot{\sigma}_1 = E_1\dot{\varepsilon}$$

با توجه به رابطه ۱۹ داریم:

$$(۲۹) \sigma_2 = E_2\varepsilon_1 = \eta\dot{\varepsilon}_2 = \sigma_1$$

با جایگذاری رابط ۲۹ در رابطه ۲۵ داریم:

$$(۳۰) \dot{\varepsilon} = \frac{\dot{\sigma}_2}{\eta} + \frac{\dot{\sigma}_1}{E_2}$$

با جایگذاری روابط ۱۸ و ۲۴ در رابطه ۳۰ و مرتب کردن آنها خواهیم داشت:

$$(۳۱) \dot{\varepsilon} = \frac{\sigma - E_1\varepsilon}{\eta} + \frac{\dot{\sigma} - \dot{\sigma}_1}{E_2}$$

$$(۳۲) \dot{\varepsilon} = \frac{\sigma - E_1\varepsilon}{\eta} + \frac{\dot{\sigma} - E_1\dot{\varepsilon}}{E_2}$$

$$(۳۳) \dot{\varepsilon} \left(1 + \frac{E_1}{E_2} \right) + \frac{E_1}{\eta} \varepsilon = \frac{\dot{\sigma}}{E_2} + \frac{\sigma}{\eta}$$

بدست آورد:

$$(۴۲) \hat{\varepsilon}_2 = f_{\lambda}^{-1} = \frac{1}{\lambda} \ln \left(1 + \frac{\sigma_1}{\mu} \right)$$

سپس با استفاده از معادلات ۴، ۵ و ۷ و ۳۴ و مرتب‌سازی آنها معادله زیر بدست می‌آید:

$$(۴۳) \hat{\varepsilon}_2 = \frac{1}{\lambda} \ln \left(1 + \frac{\sigma - \beta [\exp(\alpha \varepsilon) - 1]}{\mu} \right)$$

با جایگذاری معادلات ۳۷ و ۴۱ و ۴۳ در معادله ۱۷ معادله‌ی غیرخطی برای مدل سه جزئی بدست می‌آید.

$$(۴۴) \hat{\sigma} = \alpha \beta \exp(\alpha \varepsilon) \hat{\varepsilon} + \gamma(\alpha + \sigma -$$

$$\beta [\exp(\alpha \varepsilon) - 1]) \left[\hat{\varepsilon} - \frac{1}{\lambda} \ln \left(1 + \frac{\sigma - \beta [\exp(\alpha \varepsilon) - 1]}{\mu} \right) \right]$$

مدلسازی خطی

هرچند در نگاه نخست ممکن است تصور شود به لحاظ اینکه غالباً بافتها از خود رفتار غیرخطی نشان می‌دهند، پس باید سراغ مدل‌های غیرخطی رفت اما بهتر است برای جلوگیری از پیچیده شدن مدل و بررسی اینکه آیا مدل خطی بر بافت مورد آزمایش در این پروژه انطباق دارد یا خیر، ابتدا مدل سه جزئی خطی بررسی شود. بدین منظور منحنی‌های خزش بدست آمده از آزمایشها بررسی شدند. برای هر ماهیچه‌ی مدیال چشم هر بیمار سه منحنی خزش با وزنه‌های ۱۰، ۱۵ و ۲۰ گرم بدست آمده است (۸) که باید با خروجی مدل خطی که با سیمولینک نرم‌افزار متلب ایجاد شده است انطباق داشته باشد. برای بررسی میزان انطباق از معیار Rsquared در نرم‌افزار متلب استفاده شده است که عدد آن هرچه به ۱ نزدیکتر باشد نشانگر انطباق بیشتر است. شکل ۱ یک مدل سه جزئی برای بیان رفتار ماهیچه را نشان می‌دهد که متشکل از یک مدل ماکسول و یک فنر است که با هم موازی شده‌اند.

بررسی انطباق مدل خطی با نتایج، توسط نرم‌افزار متلب

در این قسمت با استفاده از نرم‌افزار متلب مدل سه جزئی خطی ایجاد شد و با نوشتن M-file مربوطه و استفاده از ابزار Optimization متلب و انتخاب الگوریتم Fminsearch تابع هدفی تعریف شد که نرم‌افزار باید آن را کمینه می‌کرد که در نتیجه‌ی آن، معیار Rsquare باید به مقدار بیشینه‌ی خود که همان ۱ می‌باشد می‌رسید.

مدلسازی غیر خطی با نرم افزار متلب

در این قسمت با استفاده از نرم افزار متلب مدل سه جزئی غیرخطی با پارامترهای نمایی ایجاد شد و با نوشتن M-file مربوطه و استفاده از ابزار optimization متلب و انتخاب الگوریتم fminsearch همانند مدل خطی تابع هدفی تعریف شد که نرم افزار باید آن را کمینه می‌کرد و در نتیجه Rsquare را به مقدار ۱ نزدیک می‌کرد. برای شروع، نرم افزار نیاز به ۶ نقطه‌ی شروع دارد که می‌تواند بصورت دلخواه انتخاب گردد. نرم‌افزار با تنظیم نقاط β و γ و δ و μ و α و انطباق آن بر نتایج آزمایشگاهی مقادیر ضرایب متناظر با نتایج را به دست می‌دهد.

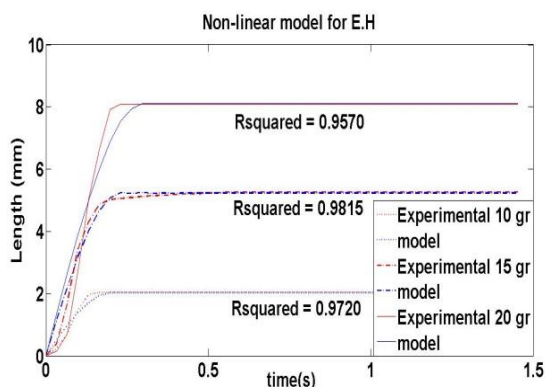
یافته‌ها

میزان انطباق خروجی مدل‌های خطی و غیرخطی بر منحنی‌های خزش بدست آمده از آزمایشات با سه وزنه‌ی ۱۰، ۱۵ و ۲۰ گرمی، برای دو بیمار به عنوان نمونه در شکل‌های (۵-۲) نشان داده شده‌اند. همانطور که مشاهده می‌شود انطباق بسیار بالایی بین نتایج آزمایشگاهی و مدل‌های خطی و غیرخطی پیشنهادی وجود دارد. در جداول (۲-۱) به ترتیب، ضرایب مدل خطی و ضرایب مدل غیرخطی برای این دو بیمار نشان داده شده‌اند. در جدول ۳ میزان انطباق مدل‌های خطی و غیرخطی با نتایج آزمایشگاهی برای وزنه‌های مختلف برای ۷ بیمار مشاهده می‌شود.

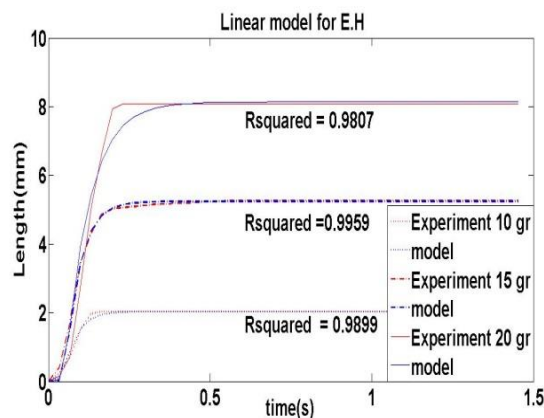
بحث و نتیجه گیری

در این مطالعه یک مدل خطی و غیرخطی از از مدیال رکتوس ایجاد شد. که با این مدل می‌توان پدیده خزش ماهیچه‌های افقی چشم را از نظر کمی مورد بررسی قرار داد. این روش به عنوان گام نخست در کمی کردن خواص مکانیکی ماهیچه‌های چشم می‌تواند به پزشکان در جراحی استرابیسم کمک کند.

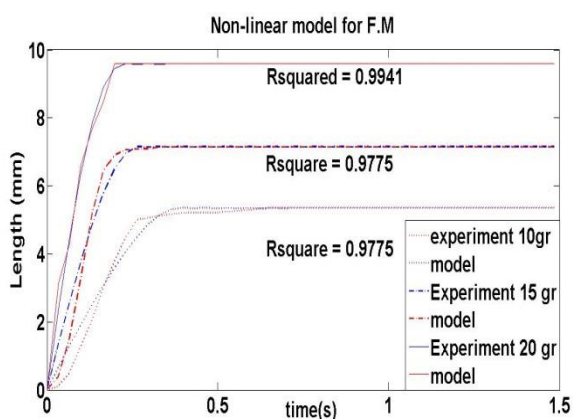
آنگونه که منحنی‌های خزش بدست آمده از آزمایشات، نشان می‌دهند، رفتار خزش ماهیچه‌ی چشم از یک تابع غیرخطی پیروی می‌کند. همچنین مشاهده شد هیچ الگوی مشخصی میان نمودارهای خزش ماهیچه‌های چشم بیماران با یکدیگر وجود ندارد. بنابراین می‌توان نتیجه‌گیری کرد که خواص مکانیکی ماهیچه‌ی چشم یک فرد تنها مختص به خود اوست و با افراد دیگر تفاوت دارد.



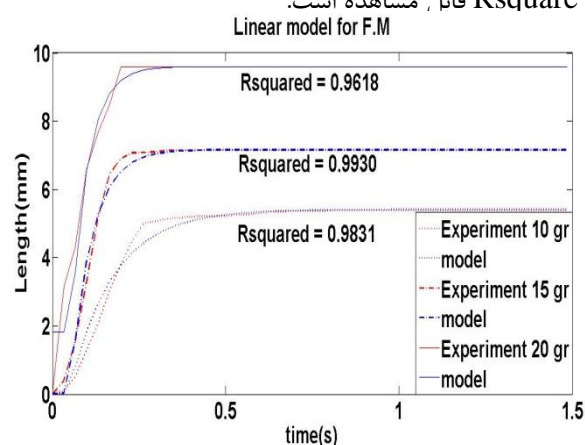
شکل ۴: مدل‌سازی غیرخطی برای بیمار E.H با استفاده از توابع نمایی برای اجزاء مدل سه جزئی. پاسخ خزش مدل سه جزئی بر نتایج آزمایشات روی ماهیچه مدیال رکتوس که با وزنه های ۱۰ و ۱۵ و ۲۰ گرمی بارگذاری شده اند. منطبق شده است و میزان انطباق مدل با نتایج آزمایش با معیار Rsquare قابل مشاهده است.



شکل ۳: مدل‌سازی خطی برای بیمار E.H با استفاده از توابع خطی برای اجزاء مدل سه جزئی. پاسخ خزش مدل سه جزئی بر نتایج آزمایشات روی ماهیچه مدیال رکتوس که با وزنه های ۱۰ و ۱۵ و ۲۰ گرمی بارگذاری شده اند. منطبق شده است و میزان انطباق مدل با نتایج آزمایش با معیار Rsquare قابل مشاهده است.



شکل ۶: مدل‌سازی غیرخطی برای بیمار F.M با استفاده از توابع نمایی برای اجزاء مدل سه جزئی. پاسخ خزش مدل سه جزئی بر نتایج آزمایشات روی ماهیچه مدیال رکتوس که با وزنه های ۱۰ و ۱۵ و ۲۰ گرمی بارگذاری شده اند. منطبق شده است و میزان انطباق مدل با نتایج آزمایش با معیار Rsquare قابل مشاهده است.



شکل ۵: مدل‌سازی خطی برای بیمار F.M با استفاده از توابع خطی برای اجزاء مدل سه جزئی. پاسخ خزش مدل سه جزئی بر نتایج آزمایشات روی ماهیچه مدیال رکتوس که با وزنه های ۱۰ و ۱۵ و ۲۰ گرمی بارگذاری شده اند. منطبق شده است و میزان انطباق مدل با نتایج آزمایش با معیار Rsquare قابل مشاهده است.

بالایی بر نمودارهای خزش بدست آمده از آزمایش منطبق شدند اما در عمل، پاسخ بیماران به ریشش یا ریزکشن در عمل جراحی استراییسم پاسخی خطی نیست و سؤال اساسی این است که با توجه به خطی عمل کردن ماهیچه ها در محدوده مورد آزمایش، چرا عملکرد ماهیچه پس از عمل به صورت خطی قابل پیش بینی نیست و اصولاً چه مکانیزم یا مکانیزم‌هایی مسئول به وجود آمدن این پدیده می باشند و چگونه می توان مکانیزمی برای پیش بینی بهتر

تطابق هر دو مدل خطی و غیرخطی بر داده های آزمایشگاهی می تواند بیانگر دو نکته باشد یکی خطی بودن طبیعت ماهیچه ی چشم و دوم اینکه آزمایشات در محدوده ی عملکرد خطی ماهیچه انجام شده است. مقایسه با نتایج تحقیقات دیگران نشان می دهد با توجه به اینکه بافت ماهیچه چشم از نوع بافت همبند می باشد، دیدن رفتار خطی در آن زیاد دور از انتظار نبوده است (۱۲). از طرفی پاسخهای مدل خطی و غیرخطی نیز با انطباق

جدول ۱: ضرایب مدل خطی برای دو بیمار مختلف

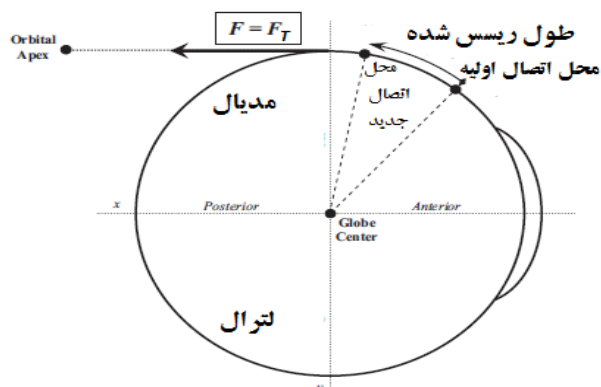
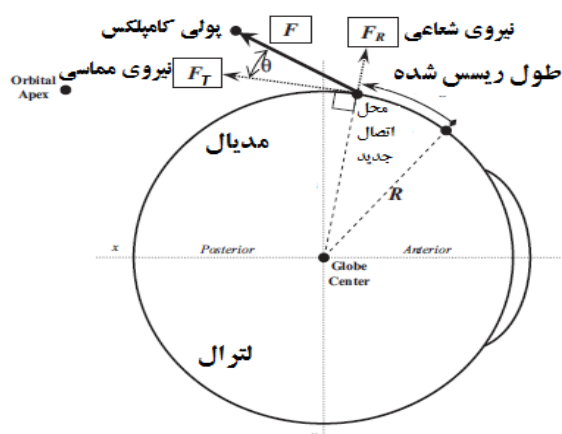
Rsquared	ضرایب مدل			وزنه (گرم)	نام بیمار
	ضریب دمپر γ	ضریب فنر E_2	ضریب فنر E_1		
۰/۹۸۹۹	۰/۰۰۲۲۰	۱/۳۳۱۳۷۴	۰/۰۴۹۲۵	۱۰	E.H
۰/۹۹۵۹	۰/۰۰۱۰۲	۵/۴۴۴۲۵	۰/۰۱۹۰۸۲	۱۵	
۰/۹۸۰۷	۰/۰۰۱۰۹	۵/۱۱۷۰۵	۰/۰۱۲۲۸	۲۰	
۰/۹۸۳۱	۰/۰۰۲۸۳	۲۰/۲۶۱۰۴	۰/۰۱۸۴۹۴	۱۰	F.M
۰/۹۹۳۰	۰/۰۰۱۰۲	۴/۶۳۸۹۷	۰/۰۱۳۹۴۴	۱۵	
۰/۹۶۱۸	۰/۰۰۰۴۹	۰/۰۴۴۴۶	۰/۰۱۰۴۱۵	۲۰	

جدول ۲: ضرایب مدل غیرخطی برای دو بیمار مختلف

Rsquared	ضرایب مدل					وزنه (گرم)	نام بیمار
	γ	μ	α	β	λ		
۰/۹۷۲۰	۲۱۹/۳	۰/۰۰۳	۰/۰۲۱	۲/۳۱۵	۰/۲۱۸	۲۷/۹۱۸	E.H
۰/۹۸۱۵	۱۲۲/۹۲۷۵۴	۰/۰۰۲۵	۰/۰۰۷۰	۲/۶۵۴۸	۰/۱۰۱۵	۹۸/۱۵۷۳	
۰/۹۵۷۰	۸۴/۱۱۵۴	۰/۰۰۲۰	۰/۰۰۵۹	۲/۰۲۳۴	۰/۰۱۹۰۵	۶۵/۹۹۲	
۰/۹۷۸۰	۴۵۵/۳۲۷	۰/۰۰۱۱	۰/۰۰۸۰۸	۲/۲۶۳	۰/۲۲۱	۶۲/۳۲۶	F.M
۰/۹۷۷۵	۶۳/۵۷۷	۰/۰۰۲۰	۰/۰۰۵۸۸	۲/۳۲۸	۰/۰۹۳۵۹	۶۲/۱۰۱	
۰/۹۹۴۱	۱۲۵/۶۰۶	۰/۰۰۴۰	۰/۰۰۳۰۵۷	۳/۳۶۰	۰/۰۴۳۵۲	۸۳/۲۰۸۲	

جدول ۳: مقایسه میزان انطباق مدل خطی و غیرخطی بر نتایج آزمایشات، با وزنه‌های مختلف

شماره	نام بیمار	مدل خطی			مدل غیرخطی		
		وزنه (گرم)	Rsquared		وزنه (گرم)	Rsquared	
			۱۰	۱۵		۲۰	۱۰
۱	A.E	۰/۹۹۵۷	۰/۹۹۳۳	۰/۹۶۱۷	۰/۹۸۶۹	۰/۹۸۷۳	۰/۹۸۸۹
۲	B.N	۰/۹۹۶۵	۰/۹۹۵۹	۰/۹۷۳۵	۰/۹۹۳۶	۰/۹۹۱۶	۰/۹۵۵۱
۳	E.H	۰/۹۸۹۹	۰/۹۹۵۹	۰/۹۸۰۷	۰/۹۷۲۰	۰/۹۸۱۵	۰/۹۵۷۰
۴	S.A	۰/۹۸۵۸	۰/۹۸۰۴	۰/۹۹۵۰	۰/۹۸۵۷	۰/۹۹۴۶	۰/۹۸۵۷
۵	F.M	۰/۹۸۳۱	۰/۹۹۳۰	۰/۹۶۱۸	۰/۹۷۸۰	۰/۹۷۷۵	۰/۹۹۴۱
۶	A.P	۰/۹۹۱۳	۰/۸۸۱۴	۰/۸۳۲۴	۰/۹۹۷۲	۰/۹۹۹۵	۰/۹۹۹۷
۷	Kh.S	۰/۹۹۳۲	۰/۹۸۵۳	۰/۹۶۰۸	۰/۹۷۱۴	۰/۹۶۱۸	۰/۹۴۲۶



شکل ۷: بردارهای نیرو و گشتاور وارد بر کره چشم بدون در نظر گرفتن مکانیزم پولی کامپلکس (سمت راست) و با در نظر گرفتن مکانیزم پولی کامپلکس (سمت چپ)

ابراهیم روغنی زاد، خانم دکتر هدی عامری، آقای مهندس حسن حنیفه، خانم دکتر سیده زهرا حسینی نژاد، آقای مهندس فردین قویدل، آقای مهندس نوید رسالت، آقای دکتر خواجه حسینی و آقای مهندس سیدحمیدرضا کسایی زادگان که در مراحل مختلف انجام این پروژه، اینجانب را یاری نمودند و متحمل زحمات زیادی شدند، اعلام می‌گردد.

منابع

1. Eugene M. Helveston: Surgical management of strabismus 5th edition Wayenborgh Publishing; 2005: 143-44.
2. W. Flügge, Viscoelasticity, Blaisdell, United States of America; 1967.
3. K. Nagayama, S. Yanagihara, T. Matsumoto, A novel micro tensile tester with feed-back control for viscoelastic analysis of single isolated smooth muscle cells, Medical Engineering and Physics 2007; 29 (Issue 5): 620-628.
4. J. Argyris, I. Stodoltsinis, V.D. Dasilva. Constitutive modeling and computation of nonlinear viscoelastic solids 1 rheological models and numerical integration techniques, Computer Methods in Applied Mechanics and Engineering 1991; 88 (2): 135-163.
5. F. Yin, Y.C. Fung, Mechanical properties of isolated mammalian ureteral segments, American Journal of Physiology 1971; 5(221): 1484-1493.

رفتار ماهیچه و در نتیجه پیش‌بینی دقیق‌تر رفتار ماهیچه پس از عمل جراحی ارائه داد.

تا چندی پیش تصور می‌شد جهت نیروی وارد بر کره چشم از طرف ماهیچه‌های افقی، مماس بر کره چشم یعنی $\theta=0$ است اما مطالعاتی که با استفاده از تصویر برداری MRI انجام شد نشان داد که ماهیچه‌های افقی از توده ای از بافت همبند و ماهیچه‌های صاف عبور می‌کنند که تحت عنوان پولی یا پولی کامپلکس شناخته می‌شوند (۱۳). بنابراین زاویه خروج ماهیچه از چشم متغیر می‌باشد. (شکل ۲). پس از عمل جراحی استرابیسم این زاویه دوباره تغییر خواهد کرد و نتیجه‌ی این تغییر زاویه، تغییر نیروی گشتاور ماهیچه از $RF \cos \theta$ به $RF \cos \theta$ می‌باشد لذا یکی از علل پاسخ غیرخطی ماهیچه پس از عمل جراحی، وجود این تغییر گشتاور است که با $\cos \theta$ نسبت مستقیم دارد که خود تابعی غیر خطی می‌باشد. از محدودیت‌های این مطالعه عدم امکان تصویربرداری MRI برای دیدن تغییرات زاویه ماهیچه‌ی چشم و عدم امکان بررسی مجدد بیماران بود اما نهایتاً این مطالعه نشانگر اثر مجموعه‌ای از عوامل مکانیکی و فیزیولوژیکی در عملکرد ماهیچه چشم می‌باشد که عملکرد صرفاً خطی ماهیچه را تبدیل به عملکردی غیرخطی می‌کنند و تنها عملکرد خود ماهیچه قابل مدل‌سازی با مدل‌های خطی و غیرخطی که به آنها اشاره شد می‌باشد.

سپاسگزاری

بدینوسیله مراتب قدردانی و سپاس نویسنده از آقای دکتر

6. E.H. Sonnenblick, Series elastic and contractile elements in heart muscle: changes in muscle length, *American Journal of Physiology* 1964; 207 (6): 1330-1338.
7. B. Fabry, G.N. Maksym, J.P. Butler, M. Glogauer, D. Navajas, J.J. Fredberg. Scaling the microrheology of living cells, *Physical Review Letters* 2001; 87(14): (148102).
8. H. Ameri, A. Esteki. Analysis and modeling of viscoelastic properties of eye muscles in strabismus; thesis 2015.
9. J. Zhao, D. Liao, P. Chen, P. Kunwald, H. Gregersen, Stomach stress and strain depend on location, direction and layered structure, *Journal of Biomechanics* 2008; 41(16): 3441-3447.
10. Y.C. Fung, *Biomechanics: Mechanical Properties of Living Tissues*, Springer, New York, 1993.
11. J. Zhao, D. Liao, H. Gregersen, Tension and stress in the rat and rabbit stomach are location-and direction-dependent, *Neurogastroenterology & Motility* 2005; 17(3): 388-398.
12. McMahon ThA: *Muscles, Reflexes and Locomotion*. Princeton, New Jersey, Princeton University Press 1984; (8): 8-9.
13. Demer, JL, Miller, JM, Poukens, V, Vinters, HV, Glasgow, BJ. Evidence for fibromuscular pulleys of the recti extraocular muscles. *Invest Ophthalmol Vis Sci* 1995; 36(6): 1125-36.