#### свойств Автоматическое определение механических костной ткани по экспериментальным данным

В.В. Яикова<sup>1,2</sup>, О.В. Герасимов<sup>1</sup>, Н.В. Харин<sup>1,2</sup>, Т.В. Балтина<sup>3</sup>, О.А. Саченков<sup>2</sup>

#### Аннотация

Определение свойств биологических объектов механических востребованной задачей на сегодняшний день. В данной работе описан алгоритм программы, позволяющей в автоматическом режиме находить участки линейной упругости и определять механические свойства кости с последующей записью результатов в файл.

### Ключевые слова

Биологические объекты, линейный участок, модуль упругости, машинное обучение

## 1. Введение

Кость является основной структурно-функциональной единицей скелета человека. Она представляет собой сложную морфологическую структуру. Морфофункциональные свойства костной ткани меняются в зависимости от возраста, физических нагрузок, условий питания и т.д.[1-3] Для изучения механических свойств кости проводится множество испытаний на растяжение, сжатие, кручение и изгиб. Проведение таких экспериментов, дальнейшая обработка полученных результатов для сбора статистических данных является очень трудоемким процессом [3,4].

# 2. Построение механической модели

Данная работа включает в себя автоматическое определение механических свойств костей крыс при испытаниях на изгиб, а именно: усилие, перемещение, модуль упругости, предел прочности. В пакете прикладных программ MATLAB разработан программный комплекс, позволяющий в автоматическом режиме находить участки линейной упругости образца до момента разрушения, определять механические свойства и записывать результаты в файл. Статические эксперименты проводятся на разрывной машине с параллельной записью бинарного файла.

Алгоритм программы состоит в следующем: чтение бинарного файла, выделение линейных участков, визуализация данных с аппроксимирующим линейным участком Рисунок 1, расчет механических свойств на каждом участке, сохранение результатов в файл.

При решении задачи поиска линейного участка используются методы машинного обучения без учителя, такой как подбор уравнения регрессии.

Далее для оценки качества линейной регрессии вычисляется коэффициент детерминации (1) и ошибка абсолютной аппроксимации (2).

$$R^{2} = \frac{\sum (\hat{y}_{x} - \bar{y})^{2}}{\sum (y_{i} - \bar{y})^{2}}$$

$$A = \frac{\sum |y_{i} - y_{x}| : y_{i}}{2}$$

$$(2)$$

$$A = \frac{\sum |y_i - y_x| : y_i}{n} \tag{2}$$

 $<sup>^{1}</sup>$ НИЛ "OpenLab Двигательная нейрореабилитация" Казанского (Приволжского) федерального университета, Кремлевская 18, Казань, Россия, 420111

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>Институт математики и механики им Н.И. Лобачевского Казанского (Приволжского) федерального университета, Кремлевская 18, Казань, Россия, 420111

 $<sup>^3</sup>$ Институт фундаментальной медицины и биологии Казанского (Приволжского) федерального университета, Карла Маркса, 74, Казань, Россия, 420055

При ошибке менее 15% данное уравнение рекомендовано к использованию в качестве тренда.

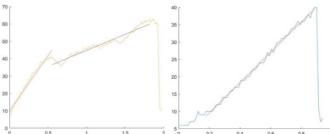


Рисунок 1: Примеры выделения участков упругости

После определения упругих зон производится подсчет максимальных напряжений (3) на каждом интервале

$$\sigma_{max} = \frac{M_{max}}{W_x} \le [\sigma],\tag{3}$$

где  $M_{\text{max}}$  - это максимальный изгибающий момент,  $W_{\text{x}}$  - осевой момент сопротивления. Расчетная схема представлена на рисунке 2.

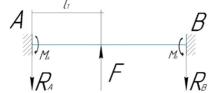


Рисунок 2: Расчетная схема

Для определения модуля упругости на искомом интервале составляется дифференциальное уравнение упругой линии (4)

$$y(x) = \frac{1}{E J} \frac{M_a x^2}{2} - \frac{R_a x^3}{6} + \frac{F(x - l_1)^3}{6}$$
 (4)

Из граничных условий (5) и уравнений равновесия (6) находятся моменты и модуль упругости.

$$y(l) = 0 
\theta(l) = 0$$

$$R_a + R_b = F_y$$

$$l_1 R_a - M_a + M_b - l_2 R_b = 0$$
(6)

Данная программа способствует быстрой обработке бинарных файлов и структурированной записи результатов. Далее возможна статистическая обработка полученных результатов и полноценное исследование на основе данных о механических свойствах костей крыс.

## 3. Благодарности

Исследование выполнено за счет гранта Российского научного фонда №18-75-10027.

# 4. Литература

- [1] Харин, Н.В. Методика построения репрезентативной модели по данным компьютерной томографии / Н.В. Харин, О.В. Воробьев, Д.В. Бережной, О.А. Саченков // Вестник Пермского национального исследовательского политехнического университета. Механика. − 2018. − № 3. − С. 95-102.
- [2] Чикова, Т.Н. Биомеханическое моделирование трабекулярной костной ткани в состоянии равновесия / Т.Н. Чикова, А.А. Киченко, В.М. Тверье, Ю.Н. Няшин // Российский журнал биомеханики. -2018.-T. 22, № 3. -C. 282-291.

- [3] Харин, Н.В. Методика определения ортотропных свойств костного органа по данным компьютерной томографии / Н.В. Харин, О.В. Герасимов, П.В. Большаков, А.А. Хабибуллин, А.О. Федянин, М.Э. Балтин, Т.В. Балтина, О.А. Саченков // Российский журнал биомеханики. − 2019. − Т. 23, № 3. − С. 460-468.
- [4] Гетманов, А.Г. Определение механических характеристик металлических образцов с порошковыми покрытиями на основе экспериментальных исследований / А.Г. Гетманов, Е.Л. Кузнецова, М.И. Мартиросов, Л.Н. Рабинский // Известия Тульского государственного университета. Технические науки. − 2017. − № 4. − С. 190-196.