



<b>شماره ۳ از ۳</b>	۱۴۰۳/۱۲/۰ دفترچه ز	<u>r</u> )	مقام معظم رهبری جمهوری اسلامی ایران وزارت علوم، تحقیقات و فنّاوری سازمان سنجش آموزش کشور	
دقيقه			<b>آزمون ورودی دورههای دکتری (نیمهمتمر</b> <b>مهندسی پزشکی (کد ۳۴۷</b> / مؤال: ۱۰۵ سؤال	تعداد س
		لەر	عنوان مواد امتحانی، تعداد و شماره سؤال	
تا شماره	از شماره	تعداد سؤال	مواد امتحانی	رديف
تا شمارہ ۱۵	از شماره ۱	تعداد سؤال ۱۵	مواد امتحانی ریاضیات عمومی (۱ و ۲) ــ معادلات دیفرانسیل	رديف ۱
	از شماره ۱ ۱۶			

'	ریاضیات عمومی (۱ و ۱) ـ معادلات دیفرانسیل	ıω	,	īω	
۲	مقدمهای بر مهندسی زیستپزشکی	۱.	18	۲۵	
٣	پردازش سیگنالهای پزشکی ـ کنترل سیستمهای عصبی عضلانی	۲.	28	40	
۴	مبانی بیومکانیک ـ مکانیک محیط پیوسته	۳.	49	۷۵	
	زیستسازگاری ـ سرامیکها و فلزات و کاربرد آنها در مهندسی	زات و کاربرد آنها در مهندسی ۳۰	٧۶	vc	1.0
ω	پزشکی ـ پلیمرها و کامپوزیتها و کاربرد آنها در مهندسی پزشکی	,•		1*6	

این آزمون نمره منفی دارد.

استفاده از ماشین حساب مجاز نیست.

حق چاپ، تکثیر و انتشار سؤالات به هر روش (الکترونیکی و...) پس از برگزاری آزمون، برای تمامی اشخاص حقیقی و حقوقی تنها با مجوز این سازمان مجاز می باشد و با متخلفین برابر مقررات رفتار می شود.

903A

صفحه ۲

\* داوطلب گرامی، عدم درج مشخصات و امضا در مندرجات کادر زیر، بهمنزله عدم حضور شما در جلسه آزمون است.

اینجانب ........ یکسانبودن شماره داوطلبی ....... با آگاهی کامل، یکسانبودن شماره صندلی خود با شماره داوطلبی مندرج در بالای کارت ورود به جلسه، بالای پاسخنامه و دفترچه سؤالات، نوع و کدکنترل درجشده بر روی جلد دفترچه سؤالات و پایین پاسخنامهام را تأیید مینمایم.

امضا:

## ریاضیات عمومی (۱ و ۲) ـ معادلات دیفرانسیل:

مکان هندسی جوابهای نامعادلهٔ مختلط  $\frac{1}{r} = \leq \operatorname{Re}(\frac{z}{1-z})$ ، کدام است؟ -1  $z \neq 1$ ,  $|\text{Re } z| \geq 1$  (1)  $z \neq 1$ ,  $|z-1| \geq 1$  (r  $z \neq 1$ ,  $|z-1| \leq 1$  ( $\mathcal{T}$  $z \neq 1$  ,  $|z| \leq 1$  (4 اگر  $e^{A} = \lim_{x \to 0} \left( \ln\left(\frac{e+x}{1-x}
ight)^{\frac{1}{x}} 
ight)$  آنگاه مقدار A، کدام است  $e^{A}$ -۲  $\frac{1}{e}$  (1)  $-\frac{1}{e}$  (7  $1+\frac{1}{2}$  ( $\pi$  $1-\frac{1}{2}$  (f ، کدام است؟ مقدار مشتق تابع  $\delta^{\sin\sqrt{x}}$  مقدار مشتق تابع ۳- $-\frac{\ln \Delta}{\Im \pi}$  () ۲) صفر  $\frac{\ln \Delta}{\Sigma \pi}$  (T 1 (۴ مقدار  $\int_{0}^{\infty} \frac{e^{-x} \sin(Yx)}{x} dx$  مقدار است? -۴  $\cot^{-1}(\tau)$  (1)  $\tan^{-1}(\tau)$  ( $\tau$ −∞ (۳  $+\infty$  (f

 $\begin{aligned} -\Delta & \text{ margen is } R = 0 \\ R = 0 \end{aligned} \qquad & \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(x-1)^{n(n+1)}}{n^n} \\ & \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(x-1)^{n(n+1)}}{n^n} \\ & = R \\ R = 0 \end{aligned} \qquad & \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(x-1)^{n(n+1)}}{n^n} \\ & = R \\ R = 0 \end{aligned} \qquad & = R \\ & = R \end{aligned}$ 

مساحت ناحیه محدود به منحنیهای  $y = y = x \sqrt{1 + y^{Y}}$  و  $x \sqrt{1 + y^{Y}} = x \sqrt{1 + y^{Y}}$  و y = y ، کدام است?  $\sqrt{1 + y^{Y}}$ 

$$\ln\left(\frac{1+\sqrt{\Delta}}{1+\sqrt{\gamma}}\right) (1)$$
$$\ln\left(\frac{\gamma+\gamma\sqrt{\gamma}}{1+\sqrt{\Delta}}\right) (7)$$
$$\ln\left(\frac{\gamma+\sqrt{\Delta}}{\gamma+\sqrt{\gamma}}\right) (7)$$
$$\ln\left(\frac{\sqrt{\Delta}-1}{\sqrt{\gamma}-1}\right) (7)$$

- ۷- یک سُیم با چگّالی ثابت ۲ دارای شکل x|+|y|=۳ است. گشتاور اینرسی (مرتبه دوم) سیم نسبت به محور y، کدام است؟
  - 89(1) 8917 (1
    - ۷۲ (۳
    - -
  - YTVT (F

م تغیر (s) کدام است (s) است ( $s, \tau\pi$ ) اگر  $\int_C (\sin x + \cos y) \, ds$  مقدار  $\delta = (\circ, \pi)$  است ( $\pi, \tau\pi$ ) است ( $\pi, \tau\pi$ ) اگر  $-\lambda$ 

- طول قوس است.) ۲ √۲ (۱ ۲ ۲ ۲ ۳) ۲ √۲ ۴) 1
- ور مغدار  $z = \sqrt{x^7 + y^7}$  فرض کنید S بخشی از سطح کره  $z = \sqrt{x^7 + z^7} + z^7 + z^7 = z^7$  قرار دارد. مقدار  $\int S x^7 dS$ (۱)  $\int S x^7 dS$ (۱)  $\delta \pi (\gamma - \sqrt{\gamma})$ (۱)  $\delta \pi (\gamma - \sqrt{\gamma})$ (۲)  $\int T + z^7 + z^7 = z^7$ (1)  $\int S x^7 dS$ (2)  $\int S x^7 dS$ (2)  $\int S x^7 dS$ (3)  $\int S x^7 dS$ (4)  $\int S x^7 dS$ (5)  $\int S x^7 dS$ (7)  $\int S x^7 dS$

-۱۰ فرض کنید 
$$z = v \vec{i} + z \vec{j} + x \vec{k}$$
 و  $\vec{k} = v \vec{i} + z \vec{j} + x \vec{k}$  است که بالای صفحه  $z = v \vec{i} + z \vec{j} + x \vec{k}$   
دارد. مقدار  $\vec{k} \cdot ds$   $\vec{k} \cdot ds$   
 $-Y\pi$  (۱)  
 $-\pi$  (۲)  
 $\pi$  (۳)  
 $7\pi$  (۴)  
 $-\pi$  (۴)  
 $y + e^y = e^{-x} + ce^x$  (۱)  
 $y + e^y = e^{-x} + ce^x$  (۱)  
 $y + e^y = \frac{1}{7}e^{-x} + ce^x$  (۲)  
 $y + e^y = \frac{1}{7}e^x + ce^{-x}$  (۴)  
 $y + e^y = \frac{1}{7}e^x + ce^{-x}$  (۴)

-۱۲ فرض کنید y(x) + y(x) + y(x) = y(u) = x معادله انتگرالی y(x) + y(x) + y(x) = y(u) = y(u) معادله انتگرالی -۱۲ دیفرانسیل است؟ (۱) y'' + y = x ,  $y(\circ) = \circ y'(\circ) = 1$ 

$$y'' + y' + y = x , y(\circ) = \circ y'(\circ) = \circ (y')$$
$$y'' + y' + y = x , y(\circ) = \circ y'(\circ) = \circ (y')$$
$$y'' - y' + y = x , y(\circ) = \circ y'(\circ) = \circ (y')$$
$$y'' - y' + y = x , y(\circ) = \circ y'(\circ) = \circ (y')$$

۱۳ – فرض کنید معادله دیفرانسیل • = ۲y + ۲y ((+ x<sup>۲</sup>) y" + (۲ + ۱) کامل بوده و قابل تبدیل به یک معادله دیفرانسیل مرتبه اول باشد. مقدار A و معادله دیفرانسیل مرتبه اولی که جوابهای معادله دیفرانسیل از آن حاصل میشوند، کداماند؟

$$(x^{7} + 1)y' + (7x + 1)y = c_{1}, A = 7 (1)$$

$$(x^{7} + 1)y' + 7xy = c_{1}, A = 7 (7)$$

$$(x^{7} + 1)y' + (7x + 1)y = c_{1}, A = 7 (7)$$

$$(x^{7} + 1)y' + 7xy = c_{1}, A = 7 (7)$$

? تبدیل معکوس لاپلاس تابع 
$$\mathbf{F(s)} = \frac{1}{s} \tan^{-1} \left(\frac{1}{s+\Delta}\right)$$
 کدام است .  
 $e^{-\Delta x} \int_{0}^{x} \frac{\sin u}{u} du$  (1)

$$e^{-\Delta x} \int_{0}^{x} \frac{\cos u}{u} du$$
 (Y  
$$\int_{0}^{x} \frac{e^{-\Delta u} \sin u}{u} du$$
 (W  
$$\int_{0}^{x} \frac{e^{-\Delta u} \cos u}{u} du$$
 (F

د فرض کنید  $\sqrt[3]{x}$   $\sqrt[3]{x}$   $(x^{Y} + a)y'' + y' + by = 0$  فرض کنید  $y_{1}(x) = \left(\sum_{n=0}^{\infty} c_{n}x^{n}\right)\sqrt[3]{x}$  باشد. مقدار a boost of a scale of

مقدمهای بر مهندسی زیست پزشکی:

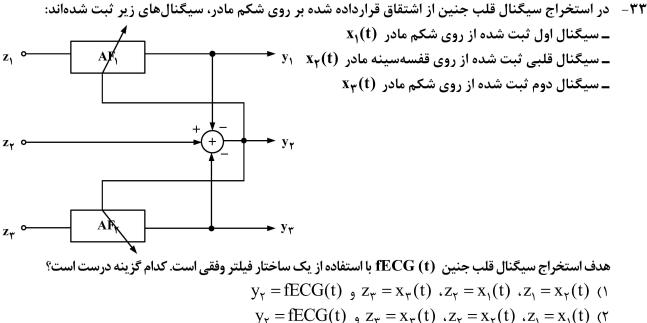
۱۶- یتانسیلهای نرنست K<sup>+</sup> ، Na<sup>+</sup> ، K<sup>+</sup> مربوط به یک سلول عضله بهترتیب برابر با ۱۰۰−، ۵۰ و ۹۰− میلیولت هستند. اگر عبور سایر یونها از غشاء قابل صرفنظر کردن باشد، مقدار  $\mathbf{V_m}$  چند میلیولت است? $(R_{Na} = i \nabla \Delta k \Omega , R_{K} = i \Delta k \Omega)$ Out side 10 (1 180 (1 Å <sup>↑</sup>I<sub>K</sub> R<sub>Na</sub> I<sub>Na</sub>  $-\lambda \Delta$  (T -180 (4 E<sub>N<sup>a</sup></sub> In side ۱۷- ملاحضات اصلى هنگام مشخص كردن تقويت كننده EMG، شامل كدام مورد نيست؟ Template Matching (7 Movement Artifacts () Common Mode Rejection (\* Low Frequency Baseline Jump (\* ضریب پواسن در یک حسگر کرنشسنج که طول اولیه ۵ میلیمتر و ضریب کرنشی ۲/۵ دارد، چند است؟ -18 °/VS (۳ 1/0 (4 ∘⊿ (۲ 0/80 (1 در یک سیستم پایینگذر مرتبه اول که دارای ثابت زمانی ۲۰ms و خطای خروجی کمتر از ۵/۵ است، زاویه فاز فرکانس -19 چند درجه است؟ ۱۸ (۲ -11 (4) $-V/\Delta$  (r V/A () ۲۰ - درحین فعالیتهای ورزشی، تغییر آنتروپی بدن در کدام حوزه مورد ارزیابی قرار میگیرد؟ ۱) ترمودینامیک در سیستمهای حیاتی ۲) انتقال جرم در سیستمهای حیاتی ۳) انتقال حرارت در سیستمهای حیاتی ۴) آنترویومتری در سیستمهای حیاتی ۲۱ – اگر حجم ضربهای قلب یک بیمار برابر ۷۵ میلیلیتر و فاصله زمانی اولین و نهمین موج R، در الکتروکاردیوگرام برابر۶ ثانیــه باشد، میزان برونده قلبی برحسب لیتر بردقیقه کدام است؟ D18 (r D/T (1 9,10 (4 8/0 (3

۲۲- در یک غشاء که به یونهای پتاسیم نفوذپذیر است و دارای ضخامت ۵ نانومتر است، اگر غلظـت داخـل و خـارج 
$$\left[\mathbf{K}^+\right]_{\mathbf{i}} = 0 = \left[\mathbf{K}^+\right]_{\mathbf{i}}$$
 میلیمولار باشد، میـدان الکتریکـی در عرض غشاء سلول یونهای پتاسیم در دمای محیط، ۱۰۰  $\left[\mathbf{K}^+\right]_{\mathbf{i}} = 0 = \left[\mathbf{K}^+\right]_{\mathbf{i}}$  میلیمولار باشد، میـدان الکتریکـی در عرض غشاء سلول چند مگاولت برمتر است؟  
عرض غشاء سلول چند مگاولت برمتر است؟  
۲۰ در دستگاههای اولتراسوند، برای ثبت جابهجایی دیوارههای متحرک قلبی از کدام حالت استفاده می شود؟  
۱) مُد الله ۲۰ (۲ ۱۸ ۲۰ ۳) ما ۱۰  
۱) مُد الله ۲۰ ۲۰ ما ۱۵ (۳ معدار استگاله کام ۲۰ ما ۲۰ می دارد.  
۱) مُد الله ۲۰ می ۲۰ ما ۲۰ ما ۲۰ ما ۲۰ ما ۱۵ می دود؟  
۲۰ - کدامیک از موارد زیر دربارهٔ مقدار سیگنال EMG درست است؟  
۱) نسبت محکس با کشش ماهیچه دارد.  
۲) نسبت مستقیم با کشش ماهیچه دارد.  
۲) نسبت مستقیم با خستگی ماهیچه دارد.  
۲) نسبت مستقیم با خستگی ماهیچه دارد.  
۲) در یک LVDT دارای مشخصات ورودی ۲/۵ و خروجی ۵/۵ و گستره ۵ /۰ ± سانتیمتر، با جریان متغیـر، تغییـرات  
ولتاژ خروجی در اثر جابهجایی هسته از ۲/۰ تا ۳ /۰ – سانتیمتر، چند ولت است؟  
۱) ۵/۵ (۲ ۲/۵ تا ۳ /۰ – سانتیمتر، چند ولت است؟

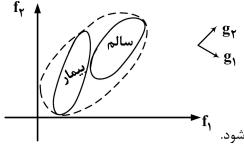
## پردازش سیگنالهای پزشکی ـ کنترل سیستمهای عصبی عضلانی:

-۲۶ چکالی طيف تـوان سـيکنال تصـادفی 
$$Z(t) = x(t) + y(t)$$
 کدام اسـت؟  $x(t) = X(t) = (t)$  نويز  
 $y(t) = A \cos(7\pi f_o t + \theta)$   
 $y(t) = A \cos(7\pi f_$ 

- ۲۹- چگالی طیف توان یک فرایند به صورت زیر است. این فرایند از کدامیک از مدل های زیر تبعیت میکند؟ (ضرایب c ،b ،a و d غیر صفر هستند.)  $S_x(\omega) =$  $a + b \cos \omega + c \cos \omega + d \cos \omega$  $MA(\tau)$  ( $\tau$ AR(r) (1 ARMA(1, 1) (f MA(9) (r ساختار مدل خطی زیر را در نظر بگیرید. (v(n) نویز سفید ایستا با متوسط صفر است. واریانس سیگنال u(n) برابر ۱ است. مقادیر خودهمبستگی سیگنال (u(n یعنی (۰)، (۲)، (۲) و واریانس نویز سفید  $\sigma_v^r$ ، کدام است؟  $\mathbf{u}(\mathbf{n}) - \circ_{/} \mathbf{u}(\mathbf{n} - \mathbf{i}) - \circ_{/} \mathbf{A} \mathbf{u}(\mathbf{n} - \mathbf{i}) = \mathbf{v}(\mathbf{n})$  $r(\circ) = 1, r(1) = \circ_{/} 1, r(T) = \circ_{/} \lambda, \sigma_v^T = 1$  (1)  $r(\circ) = 1, r(1) = \circ_{/} \Delta, r(7) = \circ_{/} \lambda \Delta, \sigma_{v}^{7} = 1$  (7)  $\mathbf{r}(\circ) = \mathbf{V}_{\Delta}, \mathbf{r}(\mathbf{V}) = \mathbf{v}_{\Lambda}, \mathbf{r}(\mathbf{V}) = \mathbf{v}_{\Lambda}, \mathbf{\sigma}_{\mathbf{V}}^{\mathbf{V}} = \mathbf{V}_{\Lambda}\mathbf{F}$  (W  $\mathbf{r}(\circ) = \mathbf{V}, \mathbf{r}(\mathbf{V}) = \circ_{1} \Delta, \mathbf{r}(\mathbf{V}) = \circ_{1} \Lambda \Delta, \mathbf{\sigma}_{\mathbf{V}}^{\mathbf{V}} = \circ_{1} \mathbf{V} \mathbf{V}$ کدامیک از موارد زیر، رابطه بروزرسانی پارامترهای یک فیلتر وفقی (adaptive) با استفاده از الگوریتم بازگشتی - 31 کمترین متوسط مربعات خطا (LMS) و شرط پایدرای این الگوریتم را بهدرستی بیان میکند؟  $\hat{\mathbf{w}}(\mathbf{n})$  بردار ضرایب فیلتر در لحظه  $\mathbf{n} \cdot \mathbf{n}$  بردار ورودی فیلتر،  $\mathbf{e}(\mathbf{n})$  خطای خروجی فیلتر و  $\mu$  ثابت یادگیری است. (بهعبارتي تحت چه شرايطي متوسط تخمين پارامترها با استفاده از اين الگوريتم، بهسمت مقادير بهينه ميل ميكند؟) ) در سورتی کے شہرط  $1 < \mu < 0$  برقیرار باشید، الگیوریتم ہمگیرا در متوسیط اسیت.  $\hat{\mathbf{w}}(n+1) = \hat{\mathbf{w}}(n) + \mu \mathbf{u}(n) \mathbf{e}(n)$ ) درصورتی که شرط  $rac{1}{\lambda_{
  m min}} < \mu < 0$  برقرار باشد، الگوریتم همگرا در متوسط است.  $\lambda_{
  m min}$  کوچکترین مقدار ویژه (  $\hat{\mathbf{w}}(n+1) = \hat{\mathbf{w}}(n) + \mu e(n)$ ماتریس خودهمبستگی ورودی است. ») درصورتی که شرط  $\frac{1}{\lambda} > \mu < 0$  برقرار باشد، الگوریتم همگرا در متوسط است.  $\lambda_{\max}$  بزرگترین مقدار ویـژه (۳  $\hat{\mathbf{w}}(n+1) = \hat{\mathbf{w}}(n) + \mu e(n)$  ماتریس خود همبستگی ورودی است. ) درصورتی که شرط  $\frac{1}{\lambda} > \mu < 0$  برقرار باشد، الگوریتم همگرا در متوسط است.  $\lambda_{
  m max}$  بـزرگتـرین مقـدار ویـژه (۴  $\hat{\mathbf{w}}(n+1) = \hat{\mathbf{w}}(n) + \mu \mathbf{u}(n) \, e(n)$ ماتریس خودهمبستگی ورودی است. ۳۲- در یک سیستم رابط مغز رایانه که هجی کننده مبتنی بر ۲۰۰۰ است (P۳۰۰ based BCI)، درهنگام روشن شدن سطر و ستون مربوط به حرف مورد نظر کاربر، یک پتانسیل وابسته به رخـداد P۳۰۰ روی سـیگنال EEG بهوجود می آبد. کدام گزینه درست است؟ د) یکبار روشن کردن هر سطر و ستون، برای تشخیص سطر یا ستون حاوی P۳۰۰ کافی است. ۲) با افزایش دفعات روشن و خاموش شدن هر سطر، ۹۳٬۰۰ با دقت بیشتری قابل تشخیص است.
- ۳) قله P۳۰۰ همواره و برای همه اشخاص، دقیقاً ۳۰۰ میلی ثانیه بعد از شروع تحریک (روشن شدن سطر یا ستون مربوط به حروف مورد نظر کاربر) است.
- ۴) درهنگام روشن شدن سطر یا ستون مربوط به حروف مورد نظر کاربر، ۵۰۰ P در همه کانال های ثبت EEG با شدت و شکل کاملاً یکسان وجود دارد.



- $y_1 = fECG(t)$ ,  $z_r = x_r(t)$ ,  $z_r = x_r(t)$ ,  $z_r = x_r(t)$  (r
- $y_1 = fECG(t)$ ,  $z_r = x_r(t)$ ,  $z_r = x_1(t)$ ,  $z_1 = x_r(t)$  (\*
- ۳۴ در یک مسئله طبقهبندی سیگنالهای قلبی، دو ویژگی f<sub>1</sub> و f<sub>1</sub> را از دوکلاس افراد سالم و افراد بیمار استخراج کردهایـم. میخواهیم ابتدا بعد ویژگیها را به یک کاهش دهیم. اگر بخش شدگی دوکلاس بهطور تقریبی بهصورت دوبیضـی تـوپر در شکل زیر باشد و از دو روش LDA و LDA استفاده کنیم، جهت ویژگی انتخاب شده در استفاده از هر یـک از دو روش بـه طور تقریبی به چه صورت خواهد بود؟



۳) در روش PCA جهت  $g_r$  و در روش LDA جهت  $g_h$  انتخاب می شود. <sup>۱۱</sup> ۴) در روش PCA جهت  $g_r$  و در روش LDA جهت  $g_r$  انتخاب می شود. ۴) در روش PCA جهت  $g_n$  و در روش SNA جهت ADA می خواهیم سیگنال مغزی بدون نویز را با SNR مشخص، با ۳۵– برای بررسی عملکرد یک الگوریتم حذف آرتیفکت EOG می خواهیم سیگنال مغزی بدون نویز را با SNR مشخص، با سیگنال شبیه سازی شده EOG ترکیب کنیم. اگر انرژی سیگنال EEG بدون نویز در یک کانال FP، FP، باشد و انـرژی

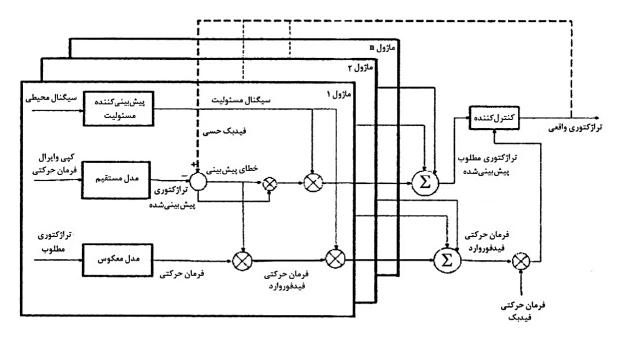
سیگنال شبیهسازیشده EOG در این کانال ۱۴۴ باشد و سیگنال شبیهسازیشده حاوی هر دو سـیگنال روی ایــن کانــال برابر باشد با EEG+aEOG، مقدار a چقدر باشد تا SNR در سیگنال شبیهسازیشده در این کانال DodB–۱۰ باشد؟ ۱) ۴

۱) در هر دو روش جهت g<sub>۱</sub> انتخاب می شود. ۲) در هر دو روش جهت g<sub>۲</sub> انتخاب می شود.

۳۶ براساس قانون هیک، با افزایش کدام مورد، زمان واکنش به شکل لگاریتمی افزایش مییابد؟
 ۱) پیچیدگی حرکت
 ۳) تعداد انتخابهای باسخ

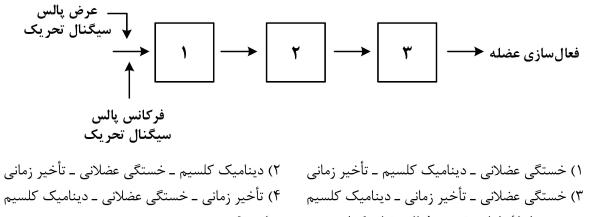
۳۷- در سیگنالهای الکترومایوگرافی، رابطه دامنه EMG مرتبط با کار منفی و کار مثبت چگونه است؟

- ۳۸- با وجود اینکه افراد میتوانند از دید تک چشمی برای گرفتن اجسام استفاده کنند، صحت حرکت با کدامیک از موارد زیر کاهش مییابد؟
  - کاهش اندازهٔ شئ
     کاهش اندازهٔ شئ
  - ۳) كاهش فاصله با شئ
  - ۳۹- در رابطه با شکل زیر، که یک ساختار مدل ماژولار است، کدام گزینه درست است؟

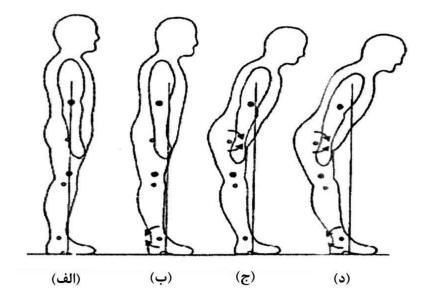


- ۱) به کمک این ساختار ماژولار نمیتوان مجموعهای از رفتارهای حرکتی را کنترل کرد چون هر کدام مربوط به یک رفتار حرکتی خاص است.
- ۲) وقتی سیستم اعصاب مرکزی اجرای یک رفتار حرکتی را یاد بگیرد، قابلیت کنترل رفتارهای حرکتی دیگر را از دست نمی دهد.
- ۳) وقتی سیستم اعصاب مرکزی اجرای یک رفتار حرکتی را یاد بگیرد، قابلیت کنترل رفتارهای حرکتی دیگر را از دست میدهد.
  - ۴) فرایند ایجاد ماژولها، کوتاهتر از فرایند سوئیچ بین آنهاست و این ویژگی با واقعیتهای تجربی انطباق دارد.
    - ۴۰ در سیستمهای اعصاب مرکزی، برای کنترل حرکت کدام گزینه درست است؟
    - ۱) دوک عضلانی، گامای دینامیک پایانههای حسی اولیه را تحریک میکنند. ۲) در مدل مخچه، الگوهای حرکتی آموزشدیده بهصورت فرمان به مغز ارسال میشود.
    - ۳) فیبرهای Mossy و Climbry در مخچه بهعنوان ورودیهای اصلی و تعیین وزن هستند.
    - ۴) حلقههای کلی در نخاع در رفلکسهای بلندمدت کاربرد دارند و پایدارکننده حرکت هستند.

۴۱ – در ساختار دینامیک فعالیت عضله، به ترتیب در مورد مراحل ۱، ۲ و ۳ کدام گزینه درست است؟



- ۴۲ در مورد رابطهٔ طول نیروی فعال عضله، کدام مورد درست است؟
   ۱) طول ابتدا ثابت است و سیس شروع به افزایش می کند.
  - ۲) طول ابتدا از مقدار کم شروع شده سپس ثابت میماند.
     ۳) رابطه طول \_ نیروی فعال به صورت خطی و ثابت است.
    - ۴) رابطه طول ـ نیروی فعال به شکل تابع گوسی است.
- ۴۳- با توجه به شکل در مرحله «ج»، چه فرایندی در تعادل ایستادن اتفاق افتاده است؟



۱) استفاده از گشتاور ناشی از انقباض عضلات زانو برای حفظ تعادل ۲) استفاده از گشتاور ناشی از انقباض عضلات ران برای حفظ تعادل ۳) استفاده از گشتاور ناشی از انقباض عضلات مچ پا برای حفظ تعادل ۴) استفاده از گشتاور ناشی از انقباض عضلات چند مفصل برای حفظ تعادل ۴۴– کدامیک از نورونهای حرکتی به فیبرهای عضلانی سریع، عصبدهی میکنند؟

۱) گامای دینامیک ۲) گامای استاتیک ۳) دینامیک ۴) استاتیک

Foot

فيبرهاى آوران ها آوران اا فيبرهاى هستهاى كيسهاى فيبرهاى هستهاى تابعيران ناحيه (الف) ناحی (الف) ن

۴۶ – در انقباض کانسنتریک عضله دوسر بازویی، برای آنکه فقط حرکت خمشدن آرنج انجام شود، کدام عضله بهعنوان خنثیکننده مؤلفهٔ سوپینیتوری دو سر بازویی، نقش دارد؟

- brachialis (۲ triceps (۱ extensor carpi radialis longus (۴ pronator teres (۳
- ۴۷- در شکل روبهرو وزنه متصل در دستگاه تراکشن ۲۰۰ نیوتن است. مقدار نیروی وارد بر پای بیمار چند نیوتن است؟
  - ۱) ۱۷۳/۲ فشاری
  - ۲) ۱۷۳/۲ کششی
  - ۳) ۳۴۶/۴ فشاری
  - ۴) ۳۴۶/۴ کششی

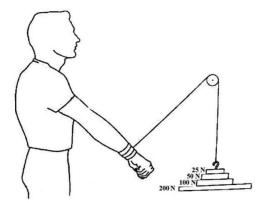


۴۵- در شکل زیر که نحوه اتصال فیبرهای Ia و II را نشان میدهد، موارد «الف»، «ب» به تر تیب کدامند؟

- ۴۹- کدامیک از شکستگیها، ناشی از ضربات خفیف و مکرر است و باعث شکستگی میکروسکوپی استخوان می شود؟ Impacted Fracture (۲ stress Fracture (۱ Compression Fracture (۴ Greenstick Fracture (۳
- ۵۰ یک فرد بیمار، ماهیچههای بازکننده شانهاش را با قرقرههای دیواری تمرین میدهـد. وزنـههـای ۲۵، ۵۰ و ۱۰۰ نیوتنی روی صفحهای که خود آن ۲۰۰ نیوتن وزن دارد، قرار داده میشوند. شتاب مجموعه وزنهها در این لحظـه یح

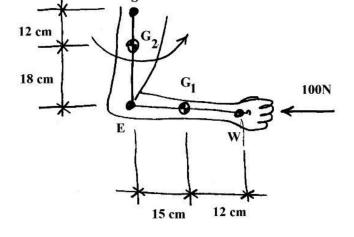
بهسمت بالا، ثابت و برابر ۲ متر بر مجذورثانیه است. در این لحظه نیرو در طناب چند نیوتن است؟ (g = ۱۰ (kg

- ۹/۵ (۱
- 190 (1
- 400 (۳
- ۹۵۰ (۴



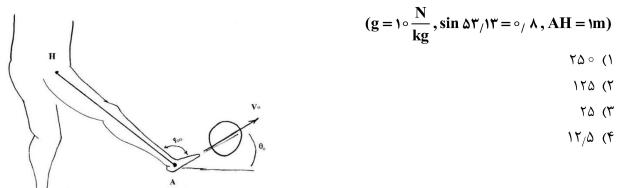
۵۱ – در رستای بهدست آوردن معادلات ومرسلی جهت مطالعه جریان خون بهصورت نوسانی، کدامیک از فرضیات ساده کننده زیر استفاده می شود؟

- در ستون فقرات انسان، بیشترین میزان تحمل تنش فشاری، مربوط به کدام یک از مهرهها است? L4 (۴ L5 (۳ C7 (۲ T12 (۱
- ۵۳– نیروی ۱۰۰ نیوتن مطابق شکل به دست راست وارد میشود. وزن دست و ساعد ۲۰ نیوتن است. برای حفظ تعادل، گشتاور حول محور مفصل شانه چند نیوتن متر خواهد بود؟
  - ۳ (۱
  - ٣/٣ (٢
  - ۳۰ (۳
  - ۳۳ (۴



گر بازوی اهرم نیروی عضله چهارسر ران حول محور مفصل زانو ۴ سانتیمتر فرض شود، در این حالت چه نیرویی	1 - 24
ی تواند، گشتاور ۱۰ نیوتن متر را ایجاد کند؟	
۲۵ ۰ (۲ ۲۵ (۲	
170 (4 17/0 (1	,
اسخهای استاتیکی و دینامیکی در عضلات، به تر تیب مربوط به کدام دوکهای عضلانی هستند؟	۵۵– پ
· ) اوليه _ اوليه ( اوليه - ثانويه ) اوليه - ثانويه ( اوليه - ثانويه ) اوليه - ثانويه	
۲) ثانویه _ اولیه (۲) ثانویه _ ثانویه	,
ر شریانهای با اندازه متوسط، کدام عامل بر پروفیل سرعت جریان داخل رگ، کمترین تأثیر را دارد؟	× –۵۶
·) اثرات جریان نوسانی	
<ol> <li>۲) اثرات ناشی از انشعاب یافتن عروق</li> <li>۴) اثرات ناشی از غیریکنواختیهای عروق</li> </ol>	(
ر انجام یک حرکت توانبخشی، وزنهٔ N ۵ ۶ در مدت ۵ ثانیه، ۲ متر بالا میرود. آهنگ کار انجام شده چند وات است؟	» - <b>۵</b> ۷
77 (7	
$r \circ r$	r.
مرکات مفصل مچ دست در راستای محور x با استفاده از دستگاه آنالیز حرکت با فرکانس ۱۰۰ هرتز، رصـد مـیشـود.	· -۵۸
نستاب آن در جهـت x در فـریم سـوم بـا اســتفاده از روش مشــتق مرکــزی، چنــد متــر برمجــذور ثانیــه اســت؟	,
$(\chi_{\text{wrist}}(\text{mm}) = \texttt{FT1}, \texttt{FF0}, \texttt{FF9}, \texttt{FVV})$	
۲۸ (۲ )۸ (۲	
۲۵ (۴ ۱۵ (۱	,
الیل اینکه فرد نشاندادهشده به این شکل ایستاده است، ناشی از ضعف عملکرد کدام عضلات است؟	۰۵۹ م
۲) فلکسور زانو	
۱) فلکسور ران	
۱) ابداکتورهای ران	,
۲) اددراکتورهای ران	·
had I A Had	

۶۰ ورزشکاری مطابق شکل، توپی ساکن بهجرم یک کیلوگرم را در مدت ۰/۲ ثانیه شوت میکند. توپ ۴ ثانیه بعد در فاصله ۳۰ متری به زمین میخورد. گشتاور حاصل از این برخورد حول محور مفصل ران، چند نیوتن متر است؟



۶۱- در تغییر شکل همگن براساس معادلات زیر، α و β ثابت هستند. رابطه بین α و β به چه صورت باشـد تـا تغییرشـکل، ایزوکوریک باشد؟

$$x_{1} = x_{1} + \alpha x_{\gamma} + \alpha \beta x_{\gamma}$$

$$x_{\gamma} = \alpha \beta x_{1} + x_{\gamma} + \beta^{\gamma} x_{\gamma}$$

$$x_{\gamma} = x_{1} + x_{\gamma} + x_{\gamma}$$

$$\beta = \frac{\alpha^{\gamma} + \alpha - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} + \alpha}{\alpha^{\gamma} + \alpha - 1} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \qquad \beta = \frac{\alpha^{\gamma} - 1}{\alpha^{\gamma} + \alpha} (\gamma \rightarrow 1) (\gamma \rightarrow 1)$$

را به ذره  $A(1, \circ, \pi)$  یک جسم پیوسته، تحت جابهجایی زیر قرار می گیرد. مکان جابهجاشده برداری که ذره  $A(1, \circ, \pi)$  را به ذره -97پیوند می دهد، با فرض آن که محورهای مادی و فضایی روی هم قرار گرفتهاند، کدام است?  $\vec{u} = (\pi x_{1} - 4\pi) \vec{e}_{1} + (7x_{1} - x_{2}) \vec{e}_{7} + (4x_{2} - x_{3}) \vec{e}_{7}$ 

$$\vec{V} = -1 \vec{e}_{1} + \Delta \vec{e}_{r} + 7 \vec{e}_{r} \quad (1)$$

$$\vec{V} = -\lambda \vec{e}_{1} - V \vec{e}_{r} - 7 \Delta \vec{e}_{r} \quad (7)$$

$$\vec{V} = \lambda \vec{e}_{1} + V \vec{e}_{r} + 7 \Delta \vec{e}_{r} \quad (7)$$

$$\vec{V} = 1 \vec{e}_{1} - \Delta \vec{e}_{r} - 7 \vec{e}_{r} \quad (6)$$

A در نقطهای از یک قطعهٔ جامد بارگذاریشده، چهار بردار تنش (traction) بهصورت زیر دادهشده است. مقدار کم کدام است؟  $ilde{T}_{\gamma} = \hat{J}_{\gamma} = \hat{T}_{\gamma} = \hat{J}_{\gamma} = \hat{J}_{\gamma}$  (واحد تمام مقادیر یکسان است.)

$$\pm \sqrt{\Delta} \quad (\Upsilon \qquad \qquad \pm \frac{\sqrt{\Delta}}{\Upsilon} \quad (\Upsilon \qquad \qquad \pm \frac{\sqrt{\Delta}}{\sqrt{\Delta}} \quad (\Upsilon \qquad \qquad \pm \frac{\gamma}{\sqrt{\Delta}} \quad (\Upsilon \qquad \times \frac$$

الملی در تقطهای از یک جسم، برحسب مگاپاسکال ۳ و ۱ و ۴ – داده شده اند. تنش برشی هشتوجهـی در ایـن نقطه، چند مگاپاسکال است؟ ()  $\frac{\overline{\gamma}}{9}$  ()  $\sqrt{\frac{\gamma}{9}}{\sqrt{\frac{7}{9}}}$ 

$$\sqrt{\frac{\eta}{\tau}}$$
 (f)  $\sqrt{\frac{\eta}{\tau}}$  (f)

معادلهٔ سازگاری کرنش به فرم  $e_{mn,rs} + e_{rs,mn} - e_{mr,ns} - e_{ns,mr} = 0$ ، در چه شرایطی قابل استفاده است? finite strain in curvilinear coordinates ()

- infinitesimal strain in curvilinear coordinates (Y
- finite strain in rectangular cartesian coordinates (r
- infinitesimal strain in rectangular cartesian coordinates (f
- ۶۶- در یک جسم ساکن که هیچ نیروی حجمی به آن وارد نمی شود، توزیع تنش به صورت زیر است. پارامتر (a) چقدر باشـد تـا تنش، یک حالت تعادل را نشان دهد؟

$$\begin{split} T_{11} &= a x_1^{T} + x_{Y}^{T} \\ T_{1Y} &= f x_1 x_{Y} \\ T_{YY} &= f x_{Y}^{T} \end{split} \qquad \qquad T_{YY} = T_{YY} = T_{YY} = \circ \end{split}$$

- -1 (7 -7 (1
- ۲ (۴
- ۶۷ میدان یک جریان غیرقابل تراکم، توسط تابع اسکالر  $\nabla = \operatorname{wax}_{1}^{Y} x_{Y} ax_{Y}^{T}$  داده شده است. مقدار سـرعت  $|\vec{V}|$  در هـر نقطه در این میدان، کدام است؟ ( a کمیتی ثابت است.) نقطه در این میدان، کدام است؟ ( a کمیتی ثابت است.)  $|\vec{V}| = \operatorname{wa}\sqrt{(x_{1}^{Y} + x_{Y}^{Y})}$  (۲  $|\vec{V}| = \operatorname{wa}\sqrt{(x_{1}^{Y} + x_{Y}^{Y})}$  (۲  $|\vec{V}| = \operatorname{wa}\sqrt{(x_{1}^{Y} + x_{Y}^{Y})}$  (۳  $|\vec{V}| = \operatorname{wa}\sqrt{(x_{1}^{Y} + x_{Y}^{Y})}$  (۳

۶۸ - تاسنور تنش در نقطهای از یک محیط پیوسته بهصورت زیر دادهشده است. حداکثر تنش قائم در این نقطه چقدر است؟

 $\mathbf{T} = \begin{bmatrix} \mathbf{A}\boldsymbol{\sigma} & \mathbf{\mathcal{T}}\boldsymbol{\sigma} & \circ \\ \mathbf{\mathcal{T}}\boldsymbol{\sigma} & \circ & \circ \\ \circ & \circ & \mathbf{\mathcal{T}}\boldsymbol{\sigma} \end{bmatrix}$ 

- ٩σ (٢ ٨σ (١
- ١٢٥ (٢ ١١٥ (٣

۶۹- اگر Aij مقدار ثابتی باشد، با استفاده از تعریف مشتق، حاصل عبارت زیر کدام است؟

 $(Aij xi xj)_k$ 

- $A_{ij} x_i + A_{jk} x_j$  (Y  $A_{ik} x_i + A_{ij} x_j$  (Y
- $A_{jk} x_i + A_{ik} x_j$  (f  $A_{ik} x_i + A_{kj} x_j$  (f

. در محیطی با مقاومت کششی  $f_t'$  و مقاومت فشاری  $f_c'=1\circ f_t'$ ، سطح تسلیم با معیار دراکر \_ پراگر، کدام است? -۷۰  $\mathbf{T}_{\mathbf{ij}} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{\sigma} & \circ & \boldsymbol{\tau} \\ \circ & \circ & \circ \\ \boldsymbol{\sigma} & \circ & \circ \end{bmatrix}$  $\frac{\left(\sigma + \frac{\gamma}{\gamma_{\circ}} fc'\right)^{\gamma}}{\left(\frac{\gamma}{\gamma_{\circ}} fc'\right)^{\gamma}} + \frac{\tau^{\gamma}}{\left(\frac{\gamma}{\gamma_{\circ}} fc'\right)^{\gamma}} = 1 \quad (1)$  $\frac{\left(\sigma + \frac{\gamma}{\gamma_{\circ}} fc'\right)^{\gamma}}{\left(\frac{1}{\gamma} fc'\right)^{\gamma}} + \frac{\tau^{\gamma}}{\left(\frac{fc'}{\gamma}\right)^{\gamma}} = 1 \quad (\gamma)$  $\frac{(\sigma + \frac{1}{\gamma_{o}} fc')^{\gamma}}{(\frac{q}{\gamma_{o}} fc')^{\gamma}} + \frac{\tau^{\gamma}}{(\frac{1}{\sqrt{\gamma_{o}}} fc')^{\gamma}} = 1 \quad (\forall$  $\frac{\left(\sigma + \frac{9}{\gamma_{\circ}}fc'\right)^{\gamma}}{\left(\frac{9}{\omega}fc'\right)^{\gamma}} + \frac{\tau^{\gamma}}{\left(\frac{fc}{\sqrt{\omega}}\right)^{\gamma}} = 1 \quad (9)$ ۷۱ – دیورژانس یک بردار و دیورژانس یک تانسور مرتبه دو، بهترتیب عبارتند از: ۲) بردار \_ تانسور مرتبه دو ۱) اسکالر \_ بردار ۳) اسکالر \_ تانسور مرتبه دو ۴) تانسور مرتبه دو \_ تانسور مرتبه سه ۲۲- توصيف لاگرانژی حرکت بهصورت زير دادهشده است. مشتق مادی تابع F کدام است؟  $\mathbf{x} = \mathbf{X}\mathbf{e}^{-t} + \mathbf{Y}(\mathbf{1} - \mathbf{e}^{t})$  $v = Ye^t$  $F = (x + \gamma y)e^{-\gamma t}$  $-rXe^{-rt} - Y(re^{-rt} - e^{-t})$  (r  $-rXe^{-rt} + Y(re^{-rt} - e^{-t})$  (1)  $-rXe^{-rt} - Y(re^{-rt} - e^{-t})$  (r  $-YXe^{-Yt} + Y(Ye^{-Yt} - e^{-t})$  (Y ۷۳- مقادیر ویژه ماتریس M، به ترتیب کدام است؟  $\mathbf{M} = \begin{vmatrix} \mathbf{V} & \circ & -\mathbf{V} \\ \circ & \Delta & \circ \\ \mathbf{V} & \mathbf{v} & \mathbf{v} \end{vmatrix}$ 5.4.7 (1 0.4.7 () 1.0.4 (4 ۳) ۳، ۵، ۸ مکعب واحدی تحت میدان جابهجایی دوبعدی:  $\mathbf{u}_1 = \mathbf{K}^{\mathsf{T}}(\mathsf{T}\mathbf{X}_1 + \mathbf{X}_{\mathsf{T}}^{\mathsf{T}})$   $\mathbf{u}_{\mathsf{T}} = \mathbf{K}(\mathbf{X}_1^{\mathsf{T}} - \mathbf{X}_{\mathsf{T}}^{\mathsf{T}})$  قرار دارد. تانسور کرنش – ۷۴ مهندسی برای این مکعب، کدام است؟

$$k \begin{bmatrix} rk X_{1} X_{\gamma} & kX_{\gamma} + X_{1} \\ kX_{\gamma} + X_{1} & -rkX_{\gamma} \end{bmatrix} (r \qquad k \begin{bmatrix} kX_{\gamma} + X_{1} & -rkX_{\gamma} \\ -rkX_{\gamma} & rk \end{bmatrix} (r \\ k \begin{bmatrix} rk & kX_{\gamma} + X_{1} \\ X_{1} + kX_{\gamma} & -rkX_{\gamma} \end{bmatrix} (r \qquad k \begin{bmatrix} X_{1} + k X_{\gamma} & rk \\ -r kX_{\gamma} & X_{1} + kX_{\gamma} \end{bmatrix} (r \\ k \begin{bmatrix} rk & kX_{\gamma} + X_{1} \\ r & k \end{bmatrix} (r \\ -r kX_{\gamma} & X_{1} + kX_{\gamma} \end{bmatrix} (r \\ k \begin{bmatrix} rk & kX_{\gamma} + K_{\gamma} \\ r & k \end{bmatrix} (r \\ r & kX_{\gamma} + KX_{\gamma} \end{bmatrix} (r \\ r & k \begin{bmatrix} rk & kX_{\gamma} + K_{\gamma} \\ r & rk \end{bmatrix} (r \\ r & kX_{\gamma} + KX_{\gamma} + KX_{\gamma} \end{bmatrix} (r \\ r & kX_{\gamma} + KX_{\gamma} + KX_{\gamma} \end{bmatrix} (r \\ r & kX_{\gamma} + KX_{\gamma} + KX_{\gamma} \end{bmatrix} (r \\ r & kX_{\gamma} + KX_{\gamma} + KX_{\gamma} \end{bmatrix} (r \\ r & kX_{\gamma} + KX_{\gamma} + KX_{\gamma} + KX_{\gamma} \end{bmatrix} (r \\ r & kX_{\gamma} + KX_{\gamma} + KX_{\gamma} + KX_{\gamma} + KX_{\gamma} \end{bmatrix} (r \\ r & kX_{\gamma} + KX$$

معادله سینماتیک غیرخطی درحالتکلی بهصورت زیر است. رابطه کرنش نرمال γ <sub>yy</sub> نسبت به محورهای کارتزین کدام است؟	۵۷–
$\gamma_{ii} = \frac{\gamma}{\gamma} (u_i I_j + u_j I_i + u^k I_i u_k I_j)$	
$\gamma_{yy} = \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{1}{\gamma} \left[ \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\gamma} + \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\gamma} + \left( \frac{\partial w}{\partial y} \right)^{\gamma} \right] \left( \gamma - \gamma_{yy} = \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{1}{\gamma} \left[ \left( \frac{\partial u}{\partial u} \right)^{\gamma} + \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\gamma} + \left( \frac{\partial w}{\partial z} \right)^{\gamma} \right] \left( \gamma - \gamma_{yy} = \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{1}{\gamma} \left[ \left( \frac{\partial u}{\partial u} \right)^{\gamma} + \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\gamma} + \left( \frac{\partial w}{\partial z} \right)^{\gamma} \right] \left( \gamma - \gamma_{yy} = \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{1}{\gamma} \left[ \left( \frac{\partial u}{\partial u} \right)^{\gamma} + \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\gamma} + \left( \frac{\partial w}{\partial z} \right)^{\gamma} \right] \left( \gamma - \gamma_{yy} = \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{1}{\gamma} \left[ \left( \frac{\partial u}{\partial u} \right)^{\gamma} + \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\gamma} + \left( \frac{\partial w}{\partial z} \right)^{\gamma} \right] \left( \gamma - \frac{1}{\gamma} \right)^{\gamma} \right]$	
$\gamma_{yy} = \frac{1}{\tau} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial w}{\partial y} \right)^{\tau} \right] \left( \tau - \gamma_{yy} = \frac{1}{\tau} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial x} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial w}{\partial z} \right)^{\tau} \right] \left( \tau - \gamma_{yy} = \frac{1}{\tau} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial x} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial w}{\partial z} \right)^{\tau} \right] \left( \tau - \gamma_{yy} = \frac{1}{\tau} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial x} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial w}{\partial z} \right)^{\tau} \right] \left( \tau - \frac{1}{\tau} \right)^{\tau} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial w}{\partial z} \right)^{\tau} \right] \left( \tau - \frac{1}{\tau} \right)^{\tau} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial w}{\partial z} \right)^{\tau} \right] \left( \tau - \frac{1}{\tau} \right)^{\tau} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial w}{\partial y} \right)^{\tau} \right] \left( \tau - \frac{1}{\tau} \right)^{\tau} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial w}{\partial y} \right)^{\tau} \right] \left( \tau - \frac{1}{\tau} \right)^{\tau} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial w}{\partial y} \right)^{\tau} \right] \left( \tau - \frac{1}{\tau} \right)^{\tau} \left[ \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} + \left( \frac{\partial w}{\partial y} \right)^{\tau} \right] \left( \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} \right] \left( \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} \right] \left( \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} \right) \left( \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} \right] \left( \frac{\partial v}{\partial y} + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^{\tau} \right) \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\tau} \right] \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right) \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\tau} \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\tau} \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\tau} \right) \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\tau} \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right)^{\tau}$	
مسازگاری ـ سرامیکها و فلزات و کاربرد آنها در مهندسی پزشکی ـ پلیمرها و کامپوزیتها و کاربرد آنها در مهندسی پزشکی:	زيست
شایع ترین و شدیدترین عارضه هنگام استفاده از کاشتنیهای زیست پزشکی (Biomedical Implants)، کدام است؟	_V9
سایم ترین و سایتا تریک عارضه هنگام استفاده از مستکی های ریست پرسکی (phomethear implants)، کام است! ۱) واکنش های آلرژیک، ناشی از داروهای مصرفی بیمار	- • •
۲) شکست مکانیکی، ناشی از اعمال تنش بیش از حدمجاز	
۳) تخریب بیومتریال ناشی از تشکیل فیلم زیستی در سطح کاشتنی	
<ul> <li>۴) عفونت، ناشی از چسبندگی باکتریهای پاتوژن روی سطح کاشتنی</li> </ul>	
در انتقال یافتن همه انواع سیگنالها به سلولهای پارانشیم یک بافت، کدام سلول، نقش مهم تری دارد؟	-77
۱) فيبروبلاست ۲) فيبروبلاست	
۳) نورون ۴) غددی	
	-78
۱) پلاکت ۲) میوسیت	
٣) لنفوسيت (٣	
بهصورت تئوریک، الزامات زیست سازگاری در داربست مهندسی بافت را با استفاده از کدام سلول راحت تر می توان تأمین کرد؟	-79
۱) تمایزیافته ۲ ۲) پرتوان القایی	
۳) ریشهای بالغ (۴	
زیست سازگاری به کدام خصوصیت در سامانههای رهایش داروی هورمونی، کمتر میپردازد؟	<b>-∧</b> •
۱) پایداری ۲	
۳) کنترل زمان رهایش	
برای ساخت داربست مهندسی بافت، کدامیک تقلید زیستی کمتری دارد؟	-81
۱) ژل	
۳) پلیمر (۴	
کاربرد سلول پارانشیم، در مهندسی کدام بافت مزیت بیشتری دارد؟	-82
۱) کبد ۲	
۳) عصب (۴	
برای اهمیت یافتن خصوصیات حرارتی یک بیومتریال، کدام معیار مطرح است؟	-83
۱) اندازه بیومتریال ۲ ۲ ۲ ۲ ۲ مدت زمان کاربرد	
۳) جنس بيومتريال (۴	

-84	کدامیک از عوامل زیر بیشترین تأثیر را در رفتار حلشد	ن و تخریب سیمانهای کلسیم فسفات (CPCs)، دارد؟
	۱) اندازه ذرات	۲) نوع فاز کلسیم فسفات
	۳) روش ساخت و سنتز	۴) نسبت کلسیم به فسفر  ( <del>Ca</del> )
۵۸_	کدام خصوصیت در زیستسازگاری فلزات در کاربردهای	مختلف بهطور مشترک مطرح است؟
	۱) استحکام مکانیکی	۲) شکلپذیری
	۳) خوردگی	۴) رسانایی
-86	برای کاهش Stress shielding در ایمپلنتهای اور توپد	ی پایه فلزی، کدام راهکار مناسب تر است؟
	۱) ایجاد تخلخل در ساختار ایمپلنت	
	۲) کاهش تفاوت سفتی ایمپلنت و استخوان	
	۳) افزایش قدرت اتصال مفصل مشترک ایمپلنت و استخوان	
	۴) افزایش انطباق در شکل هندسی ایمپلنت با استخوان	
-84	برای کنترل رفتار خوردگی و زیست سازگاری ایمپلنتها	ی بر پایه آلیاژهای فلزی، کدام روش کاربرد دارد؟
	Extrusion ()	Hot rolling (۲
	Mechanical deformation (r	۴) همه موارد
-88	درصد کدامیک از عناصر فلزی زیر در آمالگام، بیشتر اس	٣٠٠
	۱) قلع	۲) نقره
	۳) جيوه	۴) آلومینیوم
-89	ساختار و فاز تتیانیوم در دمای کمتر از C <sup>°</sup> ۸۸۲ و بیشت	
	$\beta$ -Ti, BCC, $\alpha$ -Ti, HCP ()	
	$\alpha$ – Ti, HCP , $\beta$ – Ti, BCC ("	$\beta$ -Ti, HCP, $\alpha$ -Ti, BCC (f
_٩٠	کدام ویژگیهای زیر، در ناچیز بودن رفتار خزش سرامیک	
	۱) سختی سر از س	۲) زبری عرب ان
	۳) دانسیته ۲۰۰۰ Na O. CaO. ا	۴) پیوند بین اتمی ۱۱۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ - ۲۰۱۰ -
-9)		، با افزودن مقادیر SiO <sub>γ</sub> ، میزان بیواکتیویتی و با افزودن ه
	مقادیر Na <sub>r</sub> O، میزان جذب، به تر تیب چه تغییری می ک ۱) کاهش _ افزایش	
	۳) افزایش _ افرایش ۳) افزایش _ کاهش	۲) افزایش ــ افزایش ۴) کاهش ــ کاهش
_٩٢	در روش شکلدهی سرامیکها به روش پرس، استفاده از	
	ا کر رونی سالی دی سرمینی کا به رونی پرین، مسلمان ر ۱) بایندر	کارا کاشکه از نیزان ریز کرورک <u>مارد.</u> ۲) دیفلوکولانت
	۳) پايتار ۳) پلاستيسايزر	۴) عوامل متراکمساز ۴
-٩٣	تبدیل گرافن به گرافن اکساید، باعث چه تغییری در هدا	
	، یک و ی و ی ی پ میرو و . ۱) افزایش _ کاهش	۲) کاهش ـ کاهش
	» کاهش ـ افزایش ۳) کاهش ـ افزایش	۲) افزایش _ افزایش
-94	در رابطه با سختی سرامیکها، کدام گزینه درست است؟	
	fluorapatite > $Al_{\gamma}O_{\gamma}$ > quartz ()	quartz > $Al_{\gamma}O_{\gamma}$ > fluorapatite (Y
	$Al_{\gamma}O_{\gamma} > fluorapatite > quartz (\gamma)$	$Al_{\gamma}O_{\gamma} > quartz > fluorapatite (*)$

	وسان ۷٫۴۲۱ ۱ ۷٫۴۲۱	کیتر -	
		۸_۹ (۴	
		۶ _ ۷ (۳	
	TPP	7 _ T (1 F _ D (7	
ان با استفاده از تری پلیفسفات، کدام است؟ سرم	ای ساخت نانو درات کیتوس	با توجه به نمودار روبهرو، محدوده pH مناسب بر ۲۰۰۰ م	-1•1
رابر (PDMS)		۳) تفلون (PTFE)	
ک اسید (PLA)		۱) پلییورتان (PU)	
		کدامیک از پلیمرهای زیر برای ساخت استنه	-1•1
تگاه freeze _ dryer	۴) فشار دسن	۳) جهت سردکردن نمونهها	
كردن	۲) نرخ سرد	۱) غلظت پلیمر	
		در ساخت داربستها به روش ze _ drying	-1++
ر رق : ز تری کلرواتیلن		۳) استفاده از اشعه گاما	
ر ز آون با دمای بالا		۲) استفاده از اتوکلاو	
،، کدام است؟		,	-99
	18 (4	۰/۴ (۳	
	۶/۱ (۲	عمودی جهت اعمال نیرو، کدام است؟ ۱) ۲/۶	
در جهت موازی با اعمال نیرو باشند، بـ م حالـت	الاستيك درخالتي كه ألياف		
م کال و الب اقی، ماتریس پروتئین با مدول بر میں بر میں بر میں باری بر			
		برخی از بافتهای بدن را می توان کامپوزیتی از ا	-98
	TEM (۴	NMR (r	
]	EDAX (Y	FTIR (1	
ینه پلیمری، کدام است؟	ک ایمپلنت کامپوزیتی زم	روش بررسی توزیع نانو لولههای کربنی در یا	-97
_ کیتوسان _ آگارز	۴) آلجينات	۳) نشاسته _ کیتوسان _ ألجینات	
_ ژلاتین _ آگارز		<ol> <li>نشاسته _ آگارز _ ژلاتین</li> </ol>	
ر؟	helix forn، ژل مے شوند	کدام دسته از پلیمرهای زیر به روش nation	-98
ااا) مسترقا می شود.		۴)، پیپینٹ سایی بر پاید ۲۱۷ باعث وا نیس سائ ۴) هیچ کدام	
		۲) سرعتخوردگی ایمپلنتها بر پایه Zn کم ۳) ایمپلنتهایی بر پایه Zn باعث واکنشهای	
1 E a		۱) سرعت خورد کی ایمپلنت های برپایه Zn ک	
	$1 M_{\sim} 1$		

۔ ت داربستهای پلیمری برپایـه کـدامیـک از پلیمرهـای زیـر،	۔ ۱۰۳- سامانه ایجاد پیوندهای عرضی (EDC/NHS) برای ساخد
	کارایی ندارد؟
۲) کلاژن	۱) ژلاتین
۴) فيبروئين	۳) کیتوسان
ا، کدام روش کمترین کارایی را دارد؟	۱۰۴ - برای اندازهگیری درجه پیوندهای عرضی در هیدروژلها
۲) تعیین content _ Gel	۱) بررسی میزان تورم
۴) بررسی خواص رئولوژیکی	۳) روشهای رنگسنجی
اتری دارد؟	۱۰۵ - کدامیک از روشهای ساخت داربستها دقت ابعادی بالا
fused deposition modeling (r	Two-photon polymerization ()
Direct ink writing (*	Digital Light processing ("