

A Novel Detector Algorithm for Swing and Stance Phases Based on Knee Acceleration Variation in Gait Analysis among Normal and ACL-deficient Subjects

Saeed Kermani¹,
Hesam Fazlali²,
Heydar Sadeghi³

¹ Associate Professor, Department of Bioelectric, School of Advanced Technologies in Medicine, Isfahan University of Medical Sciences, Isfahan, Iran

² MSc in Bioelectric, School of Advanced Technologies in Medicine, Isfahan University of Medical Sciences, Isfahan, Iran

³ Professor, Department of Physical Education, Faculty of Physical Education and Sport Sciences, Kharazmi University, Tehran, Iran

(Received October 28, 2015 ; Accepted July 5, 2016)

Abstract

Background and purpose: High cost and complication of some instruments assessing functional capabilities in athletes with anterior cruciate ligament (ACL) deficiency have caused increasing attentions towards using inexpensive and user-friendly instruments as accelerometers and gait analyzing based on signal processing. Therefore, gait phases detection seems to be necessary while accelerometer is mounted on tibia. The aim of this study was to present a novel algorithm based on wavelet functions and dynamic time warping in order to gait detecting and gait breakdown from tibia acceleration raw data.

Materials and methods: A semi-experimental study was performed in which swing and stance phases of 20 healthy individuals and 20 ACL-deficient individuals' gait were detected using up to order 32 of Mexican hat function of wavelet transformation. The acceleration signals were divided o peak searching parts. Time domain analyses were performed using peak detectors and dynamic time warping functions.

Results: In normal individuals and ACL-deficient subjects, 376 and 392 strides were detected from 391 and 415 strides, respectively. Also, in normal individuals from 17 distorted strides 14 and in those with ACL-deficiency all distorted strides were completely corrected.

Conclusion: The suggested algorithm was found to be capable of detecting swing and stance phases of the gait in both normal and ACL-deficient patients by accuracy rates of 94% and 95%, respectively. These rates are higher compared with previous studies. This novel algorithm could be applied as a useful method for gait evaluation in healthy people and individuals with ACL-deficiency.

Keywords: anterior cruciate ligament, gait, analysis, swing, acceleration

J Mazandaran Univ Med Sci 2016; 26 (141): 95-102 (Persian).

ارائه روشی جدید به منظور استخراج مراحل استقرار و تاب خوردن گام مبتنی بر تغییرات شتاب در تجزیه تحلیل راه رفتن افراد نرمال و مبتلا به پارگی رباط صلیبی

سعید کرمانی^۱حسام فضلعلی^۲حیدر صادقی^۳

چکیده

سابقه و هدف: پیچیده و گران بودن روش‌های ارزیابی عملکردی مبتلایان به پارگی رباط صلیبی قدامی، گرایش استفاده از ابزارهای ساده مانند شتاب سنج و تجزیه و تحلیل گام افراد، مبتنی بر تکنیک‌های پردازش سیگنال را افزایش داده است. به این منظور، حین به کارگیری این سنسور روی درشت نی، تعیین مراحل گام، ضروری است. هدف این مطالعه، ارائه الگوریتمی نوین بر پایه توابع موجک و پیچش زمانی پویا، به منظور شناسایی گام و تفکیک مراحل گام سیگنال‌های خام شتاب درشت نی می‌باشد.

مواد و روش‌ها: در این پژوهش نیمه تجربی، جهت آشکارسازی استقرار و تاب خوردن گام ۲۰ فرد سالم و ۲۰ فرد مبتلا به پارگی رباط صلیبی، با کمک تبدیل موجک تا جزء ۳۲ کلاه مکزیکی، سیگنال‌های شتاب به منطقه جستجو محدود شد و از روش ساده آشکارسازی قله، اعمال پیچش زمانی پویا و قیود زمانی، تحلیل در حوزه زمان انجام شد.

یافته‌ها: ۳۷۶ گام از ۳۹۱ گام سالم افراد نرمال و ۳۹۲ گام از ۴۱۵ گام سالم افراد غیرنرمال به درستی استخراج شد. در افراد نرمال از ۱۷ گام دارای خلل، ۱۴ گام و در افراد غیرنرمال، تمامی گام‌های دارای خلل به درستی کنار گذاشته شد.

استنتاج: روش پیشنهادی توانایی تفکیک مراحل استقرار و تاب خوردن را برای دو گروه نرمال و مبتلا به پارگی رباط صلیبی، به ترتیب دقت ۹۴ و ۹۵ درصد دارد که بالاتر از مطالعات مشابه است و برای شناسایی گام افراد سالم و دچار پارگی رباط صلیبی بسیار مفید است.

واژه‌های کلیدی: رباط صلیبی قدامی، آنالیز گام، شتاب سنج، استقرار و تاب خوردن گام

مقدمه

زانو عضوی است که در طول فعالیت‌های روزانه تحت تنش‌های مختلف بوده و نیروی زیادی را تحمل می‌کند. از آنجایی که ناهنجاری‌های زانو ناشی از آسیب دیدگی ورزشکاران امری رایج است، شناسایی نوع، علت، مکانیزم و تخمین شدت آن حایز اهمیت است. گام برداشتن انسان به عنوان رفتاری از حرکت پا و سبک آن برای هر فرد منحصر به فرد (۱) و اختلالات آن یکی از نشانه‌های اصلی برای تشخیص خیلی از

E-mail: kermani@med.mui.ac.ir

مؤلف مسئول: سعید کرمانی - اصفهان: دانشکده فناوری‌های نوین علوم پزشکی، دانشگاه علوم پزشکی اصفهان

۱. دانشیار، گروه بیوالکترونیک، دانشکده فناوری‌های نوین علوم پزشکی، دانشگاه علوم پزشکی اصفهان، اصفهان، ایران
 ۲. کارشناس ارشد بیوالکترونیک، دانشکده فناوری‌های نوین علوم پزشکی، دانشگاه علوم پزشکی اصفهان، اصفهان، ایران
 ۳. استاد، گروه تربیت بدنی، دانشکده تربیت بدنی، دانشگاه خوارزمی تهران، تهران، ایران
- ✉ تاریخ دریافت: ۱۳۹۴/۸/۶ تاریخ ارجاع جهت اصلاحات: ۱۳۹۴/۹/۱۰ تاریخ تصویب: ۱۳۹۵/۴/۱۵

بیماری‌ها می‌باشد (۲). روش‌های سنتی ارزیابی گام‌ها از ابزاری مانند پرسش‌نامه، تست‌های معتبر یا سیستم‌های ارزیابی آزمایشگاهی استفاده می‌کنند که این ابزارها دارای نقایص زیادی هستند. برای مثال استفاده از پرسش‌نامه و تست‌های ویژه دقت کمی دارند (۳). با وجود محدودیت‌های ثابت شده سیستم‌های آزمایشگاهی مانند سیستم‌های اپتیکی و صفحه‌های نیروسنج، برای تجزیه و تحلیل‌های کمی حرکت در محیط‌های بالینی و تحقیق‌ها مفید هستند (۴). سیستم‌های نوری پیچیده، گران و نیازمند به فرد متخصص برای استفاده و قابلیت ثبت در فواصل محدودی را دارند. به همین دلیل در دهه اخیر رشد سیستم‌های ارزان با کاربردی آسان مانند شتاب سنج‌ها مورد توجه ویژه قرار گرفته‌اند (۵، ۶). از شتاب سنج در بسیاری از کارهای مطالعاتی بر روی تجزیه و تحلیل گام برداشتن و عموماً به منظور تجزیه و تحلیل راه رفتن استفاده شده است. از میان نقاط مختلف اتصال شتاب سنج به بدن، اتصال این دستگاه بر برآمدگی درشت نی بسیار کم‌تر به چشم می‌خورد (۷). از آنجایی که اخیراً استفاده از این دستگاه به منظور مطالعات بر روی زانو در آسیب‌های مختلف، بیش‌تر به چشم می‌خورد (۹، ۸)، بر آن شدیم که روشی جدید برای استخراج نقاط مهم گام (لحظه برخورد پاشنه به زمین) و به دنبال آن جدا کردن مراحل استقرار (Stance) و تاب خوردن (Swing) برای افراد مبتلا به پارگی رباط صلیبی قدامی (Anterior Cruciate Ligament (ACL)) پردازیم. البته پیش از این نمونه‌هایی از شناسایی و جداسازی وقایع مختلف گام انجام شده است که در آن‌ها شتاب سنج بر روی کمر و یا مچ قرار داشته است. مثلاً در مطالعه Baganéa و همکاران (۲۰۱۱)، آنالیز کلی از تمام وقایع یک گام در راه رفتن از جمله طول گام، محل برخورد پاشنه به زمین، طول قدم، مراحل استقرار و تاب خوردن انجام شده است که در آن شتاب سنج بر خط کمر متصل بوده و محل برخورد پاشنه به زمین نیز، قله محور عمودی شتاب در نظر گرفته شده است (۱۰). در تحقیقی دیگر، Lee و همکارانش (۲۰۰۲)

با اهمیت دادن به استخراج پارامترهای یک گام در آنالیز قدم‌های افراد در مطالعات پاتولوژیکی، به شناسایی محل برخورد پاشنه به زمین در هنگام راه رفتن و در میان افراد نیمه فلج پرداختند که در این جا نیز شتاب سنج بر مهره دوم کمر متصل بوده و قله محور عمودی به عنوان برخورد پاشنه با زمین انتخاب شده بود. در این مطالعه، روش بیان شده برای افراد سالم نیز ثمربخش قلمداد شد. آن‌ها با نرم کردن سیگنال به وسیله فیلتر میانگذر با فرکانس قطع پایین، به یک سیگنال سینوسی مانند رسیدند و به وسیله آنالیز سیگنال اصلی در بین قله‌های این سیگنال پرداختند (۱۱). به علت تفاوت در قالب سیگنال گرفته شده از زانو و کمر در سیگنال‌های اخذ شده در این پژوهش، بین این قله‌های سیگنال، تعداد متفاوتی قله در سیگنال اصلی دیده می‌شد که امکان اجرای این راهکار را به ما نمی‌داد. در مطالعه‌ای دیگر نیز Gafurov و همکارانش (۱۲) به یافتن مینیمم‌ها پرداختند (در کارهایی که مینیمم به عنوان نقطه برخورد پاشنه نام برده شده، به دلیل تفاوت در جهت راستای عمودی شتاب سنج است). در این کار نه تنها طول گام‌های افراد حدود ۱۰۰ پیکسل در نظر گرفته شده که در کار ما تفاوت در طول گام‌ها به دلیل شکل راه رفتن و قد افراد به ۵۰ پیکسل هم می‌رسید، هم‌چنین به دلیل تفاوت مکان اتصال شتاب سنج، شکل داده‌ها نیز بسیار متفاوت بود. به گونه‌ای که در داده‌های ما برخی مکان‌های یک گام دارای قله‌ای تقریباً برابر قله برخورد پاشنه به زمین بودند. در کارهای دیگر نیز نقطه قله محور عمودی به عنوان لحظه برخورد پاشنه به زمین قلمداد شده که یا پروتکلی برای یافتن آن بیان نشده (که امکان انتخاب دستی قله‌ها وجود دارد) و یا شتاب سنج بر زانو متصل نبوده است (۱۳). از آنجایی که پارگی رباط صلیبی روی الگوی گام برداری تاثیر می‌گذارد (۱۴، ۱۵)، مطالعه گام این افراد، با کمک دستگاه ارزان شتاب سنج، با اهمیت به نظر می‌رسد. هدف ما ارایه الگوریتمی نوین با بهره‌گیری از توابع موجک و تکنیک پیچش زمانی

پویا به کمک دستگاه شتاب سنج، به منظور تفکیک فازهای استقرار و تاب خوردن بود.

مواد و روش ها

اخذ داده به منظور تشکیل بانک دادگان

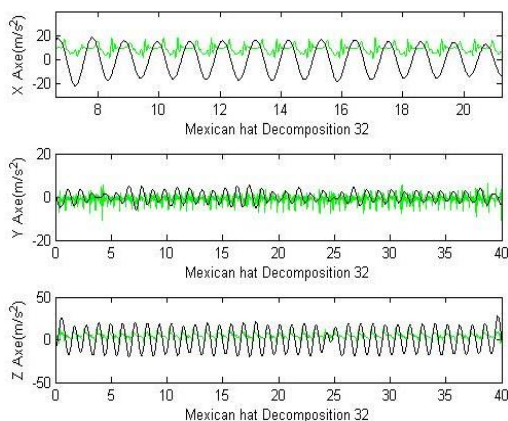
در این تحقیق نیمه تجربی، ۲۰ فرد سالم و ۲۰ نفر مبتلا به پارگی رباط صلیبی قدامی به عنوان آزمودنی شرکت کردند. از افراد دارای پارگی درجه دو و سه ACL، بدون داشتن مصدومیت‌های دیگر زانو به گونه‌ای که ایجاد بی ثباتی کنند، با حداکثر درجه دو در آسیب مینیسک، بدون سابقه آسیب دیگری در اندام تحتانی طی چند ماه اخیر، خواسته شد تا بعد از نصب شتاب‌سنج بر روی درشت نی دو دقیقه را برای عادت به دستگاه به پیاده روی روی زمین و تردمیل بپردازند. بعد از آمادگی بر روی تردمیل قرار گرفته و نمونه برداری شروع شد. لازم به ذکر است سرعت تردمیل با توجه به قد نمونه‌ها متفاوت بود. همین پروتکل برای افراد سالم نیز انجام شد.

افرادی سالم فرض شدند که دارای شرایط زیر باشند: ۱- سابقه آسیب در اندام تحتانی طی یک ماه اخیر نداشته باشند، ۲- اصلاً سابقه آسیب در زانو نداشته باشند، ۳- تست پیوت شیفت (Pivot Shift) و لاجمن (Luchman) آن‌ها منفی اعلام شده باشد. بعد از پیاده روی به مدت یک دقیقه اطلاعات هر فرد جمع آوری شد. اطلاعات به صورت مقادیر عددی شتاب لحظه‌ای در سه راستا توسط شتاب‌سنج با فرکانس نمونه برداری ۱۰۰ هرتز و رزولوشن ۱۳ بیت در بازه $\pm 16g$ به صورت دیجیتال جمع آوری و داده‌ها در نرم‌افزار متلب فراخوانی شدند. محور X در راستای عمودی، محور Y در راستای جانبی و محور Z در راستای جلو-عقب می‌باشند. بررسی بر روی دادگان به روش تفاضلی (Residual) نشان داد که بالای ۹۵ درصد انرژی سیگنال در طیف فرکانسی زیر ۱۰ هرتز می‌باشد. به منظور رسیدن آسان تر به قله اصلی سیگنال و حذف برخی قله‌های نزدیک و نیز برای از بین بردن شتاب نویزها به عنوان نویزهای

الکتريکی که از طبیعت گسسته بارهای الکتریکی حاصل می‌شوند و با نرم کردن سیگنال از بین می‌روند و نویز جانسون (Johnson) که نویزهای حرارتی حامل‌های الکتریکی در یک رسانا هستند، از فیلتر پایین گذر باتروث (Butterworth Low Pass Filter) درجه ۴ با فرکانس قطع ۱۰ هرتز استفاده گردید.

استخراج گام‌ها از سیگنال خام

محل قله‌های سیگنال شتاب کاندید مناسبی جهت لحظه برخورد پاشنه به زمین هستند. ابتدا سیگنال را با کمک تبدیل پیوسته موجک (Wavelet) تا جزء ۳۲ کلاه مکزیکی (Mexican Hat) نرم می‌کنیم. به دلیل شباهت این مدل‌ها با شکل قله‌های سیگنال‌های شتاب دهنده، از دو مدل مذکور استفاده شد. در تصویر شماره ۱، سیگنال اصلی شتاب در سه راستا X, Y, Z به همراه سیگنال نرم شده آن‌ها به روش مذکور دیده می‌شود.



تصویر شماره ۱: سیگنال اصلی شتاب در سه راستا از بالا به پایین Y, X و Z به همراه سیگنال نرم شده آن‌ها توسط تبدیل موجک تا جزء ۳۲ گوسین و کلاه مکزیکی

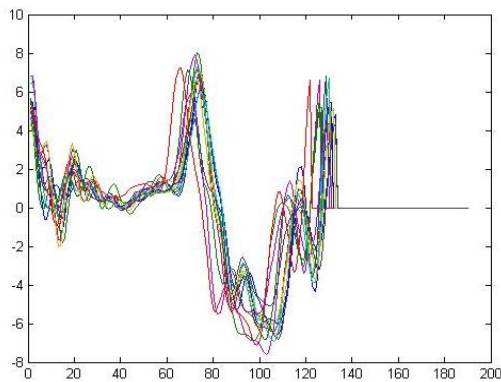
همان‌طور که مشاهده می‌شود، بین هر دو قله سیگنال نرم شده مذکور، دو قله بزرگ در سیگنال اصلی وجود دارد. زمان وقوع قله سمت راست، کاندید مناسبی برای زمان شروع برخورد پاشنه است، زیرا آرامش سیگنال بعد از وقوع آن مؤثر در مرحله استقرار گام

جدول شماره ۱، اطلاعات مربوط به نتایج آزمون DTW بر قله های شکل بالاست:

جدول شماره ۱: نمره آزمون قله ها به روش DTW

| شماره قله | ۱ | ۲ | ۳ | ۴ | ۵ | ۶ |
|-----------|--------|---------|--------|--------|--------|--------|
| عدد آزمون | ۳۶,۶۷۷ | ۱۵۱,۸۱۹ | ۳۲,۴۶۷ | ۳۰,۴۹۷ | ۲۹,۶۹۰ | ۳۰,۶۰۹ |

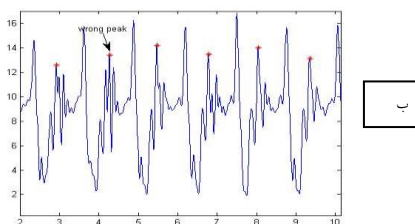
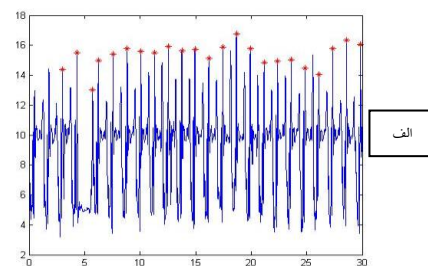
همین طور که پیداست، عدد قله کاذب دوم با بقیه بسیار متفاوت است. لذا در برنامه نوشته شده ما، قله های با تفاوت نمره زیاد نسبت به دیگر قله ها، حذف می شوند. از آنجایی که طول گام های یک فرد در طول پیاده روی یکسان نیست، برای چیدمان گام ها زیر هم به منظور جداسازی مراحل پیچش و استقرار گام، ابتدا هر گام را برای از بین بردن بایاس از میانگین خود کم کرده و سپس برای یکسان سازی تعداد نمونه های مربوط به هر نفر، به تعداد مناسب صفر اضافه می گردد. در تصویر شماره ۳، نمونه گام های یک شخص را که از الگوریتم پیشنهادی جدا شده اند، مشاهده می کنیم که طول گام ها بین ۱۲۳ تا ۱۳۱ نمونه است:



تصویر شماره ۳: نمونه گام های جدا شده یک نفر

همان طور که می بینیم، طول گام افراد برابر نیست، لذا ممکن است طول مرحله پیچش گام هر شخص نیز گام به گام متفاوت باشد، لذا از روش پیشنهادی Rong و همکارانش (۲۰۰۷) (۱۶) برای نرمالیزه کردن زمانی استفاده کردیم. این روش به گونه ای است که در هر بار اجرا به جای دو نمونه ای که مقدارشان به هم از دیگر

است؛ لذا زمان وقوع قله سمت راستی را زمان شروع استقرار گام و زمان وقوع قله سمت چپی را ابتدای زمان مرحله پیچش گام فرض نمودیم. بنابراین با استفاده از الگوریتم شناسایی قله های یک آرایه سطری، تعدادی قله از سیگنال اصلی، بین دو قله سیگنال کلاه مکزیکی یافت شد. در حلقه نوشته شده، آن قدر آستانه را تغییر می دهیم تا به ۲ قله برسیم. سپس قله سمت راستی به عنوان قله هدف در نظر گرفته می شود. در برخی موارد و به علت عدم همشکلی تمام گام ها در طول پیاده روی، برخی قله های کاذب در بین نقاط برخورد پاشنه به زمین دیده می شد. این قله ها یا به دلیل خطای نمونه در حین گام برداری، یا خطا در حین نمونه برداری خود دستگاه (تصویر شماره ۲ الف) و یا تشکیل یک قله شبیه قله مورد نظر اتفاق می افتد. به منظور حذف آن ها، به میزان ۱۰ پیکسل راست و چپ هر قله را انتخاب و از آزمون شباهت DTW عبور دادیم. به این ترتیب که فاصله هر قله را با قله های دیگر محاسبه کرده و میانگین آن را به عنوان نمره آن قله در نظر گرفتیم. با توجه به این که قله های اصلی شباهتشان به هم بیش از قله های کاندید کاذب است، شناسایی و حذف آن ها انجام شد. در تصویر شماره ۲ ب، شناسایی نمونه ای از یک قله کاذب را مشاهده می شود.



تصویر شماره ۲: قله های محور عمودی شناسایی شده: الف) خطا در نمونه برداری ب) تفاوت گام برداری نمونه نسبت به سایر گام ها

درست منفی (True negative (TN)): شخص سالم بوده و دسته‌بندی کننده سالم تشخیص می‌دهد.

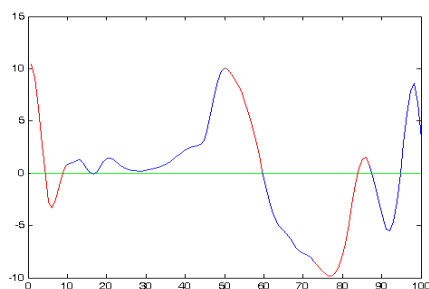
اشتباه مثبت (False positive (FP): شخص سالم بوده و دسته‌بندی کننده به اشتباه بیمار تشخیص می‌دهد.

اشتباه منفی (False negative (FN): شخص بیمار بوده و دسته‌بندی کننده به اشتباه سالم تشخیص می‌دهد.

بدین منظور در این دسته دقت، حساسیت و خاصیت به ترتیب ۹۵/۵، ۹۹/۲ و ۸۲/۳ درصد به دست آمدند.

برای گروه مبتلایان به پارگی رباط صلیبی هم مجموعاً ۴۳۶ گام نمونه برداری شد که ۴۱۵ گام سالم و مابقی گام‌های دارای خلل بودند. از این میان ۳۹۲ گام سالم به درستی استخراج شد و ۲۳ گام از دست رفت. در میان گام‌های مشکل دار نیز تماماً به درستی شناسایی و حذف گردیدند. لذا دقت، حساسیت و خاصیت این دسته به ترتیب ۹۴/۷، ۱۰۰ و ۹۴/۴ درصد به دست آمد. فازهای تشکیل دهنده گام به صورت زیر تعریف شده است:

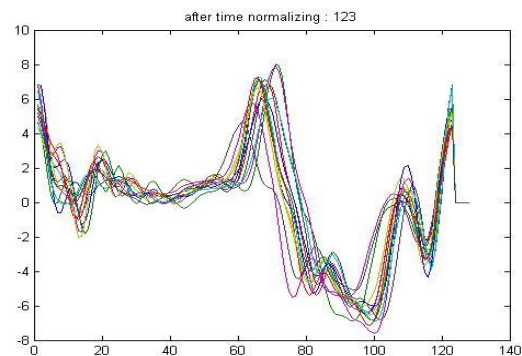
Heel Contact ۱۰ درصد ابتدایی، Pre-Swing از ۵۰ درصد تا ۶۰ درصد، Initial Swing از ۶۰ تا ۷۰ درصد و Terminal Swing از ۸۵ درصد تا انتهای گام (۱۷). تصویر شماره ۵ فازهای استخراج شده یک گام را نشان می‌دهد. حروف A، B، C و D به ترتیب بیانگر آغاز فازهای Initial Swing، Terminal Swing، Pre-Swing و Heel Contact می‌باشند.



تصویر شماره ۵: فازهای استخراج شده گام

نتایج نشان می‌دهد اگر در طول گام برداری خللی ایجاد نشود و یا آسیب‌های سخت افزاری اتفاق نیفتد، با دقت بالایی تمام گام‌ها قابل شناسایی است و همین طور

نمونه‌ها کم‌تر است، مقدار میانگین شان قرار می‌گیرد و با این کار می‌توان تعداد نمونه‌های یک سطر داده را تا میزان دلخواه کم نمود. از آنجایی که طول گام‌های یک فرد تفاوت زیادی در تعداد نمونه‌هایش نیست، برای همسان کردن گام‌ها، این روش مناسب است که نتیجه را در تصویر شماره ۴ می‌بینیم. در این تصویر، طول تمام گام‌ها برابر ۱۲۳ نمونه می‌شود.



تصویر شماره ۴: نمونه گام‌های یک نفر بعد از نرمالایز زمانی

یافته‌ها

در دسته افراد سالم، تعداد ۴۰۸ گام از کل نمونه‌ها اخذ گردیده بود که نتایج به صورت زیر است:

۳۷۶ گام از بین ۳۹۱ گام افراد سالم به درستی استخراج گشته است. ۱۵ گام شناسایی نشده و از ۱۷ گام دارای خلل، ۱۴ گام به درستی کنار گذاشته شده‌اند. جهت ارزیابی روش پیشنهادی از پارامترهایی چون دقت (accuracy)، حساسیت (sensitivity) و خصوصیت (specificity) مطابق روابط زیر استفاده شد:

$$\text{Accuracy} = \frac{\text{TN} + \text{TP}}{\text{TN} + \text{TP} + \text{FN} + \text{FP}} \quad (1)$$

$$\text{Sensitivity} = \frac{\text{TP}}{\text{TP} + \text{FN}} \quad (2)$$

$$\text{Specificity} = \frac{\text{TN}}{\text{TN} + \text{FP}} \quad (3)$$

که تعاریف FN, TP, TN و FP در ادامه ارائه می‌گردد:

درست مثبت (True positive (TP): شخص بیمار بوده و دسته‌بندی کننده وجود بیماری را تایید می‌کند.

که در مطالعه حاضر، دقت حدود ۹۵ درصدی مشاهده شده است. در بسیاری مطالعات دیگر یا دستگاه روی درشت نی نبوده و الگوی گام آزمودنی‌ها با مطالعه حاضر تفاوت داشته است (۱۳-۱۰). از آنجایی که مطالعه روی گام‌های افراد به منظور شناسایی مکانیزم بیماری در سال‌های اخیر افزایش یافته است (۱۱،۹،۸) و به این منظور استفاده از دستگاه ارزان و قابل حمل شتاب سنج نسبت به سیستم‌های پیچیده‌تر مانند دوربین در حال گسترش است، بنابراین معرفی پروتکل‌های تازه برای استفاده آسان‌تر از این دستگاه ضروری است. لذا الگوریتم معرفی شده برای جداسازی فازهای گام به منظور مطالعه شتابی استخوان درشت نی بسیار مفید خواهد بود. مطالعات گام افراد مبتلا به پارگی رباط صلیبی از طرق مختلف، قابلیت شتاب سنج در شناسایی تفاوت بین گام افراد و اهمیت حرکات چرخشی و انتقالی درشت نی در حین پیاده‌روی (۱۵،۱۴،۱۱،۸،۹) اهمیت مطالعه انجام شده را نشان می‌دهند.

پایین بودن حساسیت در دسته افراد نرمال، احتمال از دست دادن تعداد معدودی گام سالم را نشان می‌دهد. بنابراین رویکرد پیشنهادی از عملکرد بسیار مناسب برخوردار است.

بحث

هدف از انجام این تحقیق، ارایه الگوریتم نوینی با بهره‌گیری از توابع موجک و تکنیک پیچش زمانی پویا به کمک شتاب سنج به منظور تفکیک گام و تعیین فازهای استقرار و تاب خوردن گام افراد مبتلا به پارگی رباط صلیبی بود. الگوریتم جدید ارایه شده نشان داد که به کمک شتاب سنج، با دقت بالایی (۹۵ درصد) گام‌های افراد مبتلا به پارگی رباط صلیبی و افراد سالم قابل شناسایی است. متعاقباً فازهای هر گام بعد از شناسایی کل گام استخراج شد. Lee و همکارانش (۱۱) همبستگی نتایج الگوریتم خود با دوربین را برای گروه سالم ۹۲ تا ۹۹ درصد بیان کردند و این در حالی است

References

1. Fish DJ, Nielsen JP. Clinical Assessment of human Gait. *Journal of Prosthetics & Orthotics* 1993; 5(2): 39-48.
2. Ebersbach G, Sojer M, Valdeoriola F, Wissel J, Muller J, Tolosa E, et al. Comparative analysis of gait in Parkinson's disease, cerebella ataxia and subcortical arteriosclerotic encephalopathy. *Brain* 1999; 7: 1349-1355.
3. Clarke JE, Eccleston C. Assessing the quality of walking in adults with chronic pain: The development and preliminary psychometric evaluation of the Bath Assessment of Walking Inventory. *Eur J Pain* 2009; 13(3): 305-311.
4. Begg R, Palaniswami M. Computational intelligence for Movement Sciences, Neural Networks and Other Emerging Techniques (Computational Intelligence and Its Applications Series), 1st ed. Tokyo: Idea Group Publishing, 2006.
5. Godfrey A, Conway R, Meagher D, O'laighin G. Direct measurement of human movement by accelerometry. *Med Eng Phys* 2008; 30(10): 1364-1386.
6. Rodriguez-Silva DA, Gil-Castineira F, Gonzalez-Castano FJ, Duro RJ. Human motion tracking and gait analysis: A brief review of current sensing systems and integration with intelligent environment. *IEEE international conference on virtual environment, human-computer interfaces* 2008; 166-171.
7. Derawi MO. Accelerometer-based gait analysis A survey Mohammad. *NISK conference* 2010.
8. Bryant AL, Newton RU, Steele J. successful feed-forward strategies following acl injury

-
- and reconstruction. *J Electromyogr Kinesiol* 2009; 19(5): 988-997.
9. Lopomo N, Zaffagnini S, Signorelli C, Bignozzi S, Giordano G, Marcheggiani Muccioli GM, et al. an original clinical methodology for non-invasive assessment of pivot-shift test. *Comput Methods Biomech Biomed Engin* 2012; 15(12): 1323-1328.
10. Buganúa F, Benedettia MG, Casadiob G, Attalaa S, Biagi F, Mancac M, et al. Estimation of spatial-temporal gait parameters in level walking based on a single accelerometer: Validation on normal subjects by standard gait analysis. *Comput Methods Programs Biomed* 2012; 108(1): 129-137.
11. Lee Hk, Hwang SJ, Cho SP, Lee DR, You SH, Lee KJ, et al. Novel Algorithm for the Hemiplegic Gait Evaluation using a Single 3-axis Accelerometer. *Conf Proc IEEE Eng Med Biol Soc* 2009; 2009: 3964-3966.
12. Gafurov D, Snekenes E, Bours P. Gait Authentication and Identification Using Wearable Accelerometer Sensor. *Automatic Identification Advanced Technologies* 2007; 220-225.
13. Lee CY, Lee JJ. Estimation of walking Behavior Using Accelerometer in Gait Rehabilitation. *International Journal of Human-friendly Welfare Robotic Systems* 2002.
14. Rong L, Zhiguo D, Jianzhong Z, Ming D. Identification of individual walking pattern using gait acceleration. *2007 1st International Conference on Bioinformatics and Biomedical Engineering* 2007; 543-546.
15. Malanga G, delisa JA. Clinical Observation. In: *Rehabilitation Research and Development Service, Gait Analysis in the Science of Rehabilitation*. DeLisa JA, (ed). Chapter 1. 1st ed. Michigan: Diane Publishing; 1998.
16. Georgoulis AD, Papadonikolakis A, Papageorgiou CD, Mitsou A, Stergiou N. Three-Dimensional Tibiofemoral Kinematics of the Anterior Cruciate Ligament-Deficient and Reconstructed Knee during Walking. *Am J Sports Med* 2003; 31(1): 75-79.
17. Stergiou N, Ristanis S, Moraiti C, Georgoulis AD. Tibial Rotation in Anterior Cruciate Ligament (ACL)-Deficient and ACL-Reconstructed Knees: a Theoretical Proposition for the Development of Osteoarthritis. *Sports Med* 2007; 37(7): 601-613.