

703 C	مهندسی پزشکی (کد ۲۳۴۷)
۔ ۱ در مندرجات جدول زیر، بهمنز	* داوطلب گرامی، عدم درج مشخصات و امض
شماره داوطلبی	اينجانب با ن
رت ورود به جلسه، بالای پاسخ	خود با شماره داوطلبی مندرج در بالای کا
سخنامهام را تأیید مینمایم.	درجشده بر روی دفترچه سؤالها و پایین پا
	ا در مندرجات جدول زیر، بهمن سُماره داوطلبی رت ورود به جلسه، بالای پاس

ریاضیات عمومی ۱ و ۲ ـ معادلات دیفرانسیل:

ریشههای سوم عدد ۸– در صفحهٔ مختصات، یک مثلث تشکیل میدهند. محیط مثلث کدام است؟ -1

- ٣/٣ ()
- ۴√٣ (۲
- ۶√۳ (۳
- ٨/٣ (۴

دامنه و بُرد تابع ضمنی با متغیر مستقل x و متغیر وابسته y که در ضابطهٔ y + ۲x + ۲x + ۲x + ۳ صدق -۲ کرده و y(∘)=−۱، کدام است؟ $y \leq 1$, $x \geq -7$ (1) $y \ge -1$, $x \ge -7$ (r $y \leq f, -T \leq x \leq 1$ (T $y \ge -r$, $-r \le x \le 1$ (r مقدار $\lim_{n \to \infty} \frac{\sqrt[n]{(n+1)(n+7)\cdots(7n)}}{n}$ ، کدام است؟ ۳-۱) صفر $\frac{r}{e}$ (r ۱ (۳ e (۴ مقدار $\lim_{x\to\infty} \frac{\int_{1}^{e^{x}} (\ln t)^{Y} dt}{x^{Y} \sin x}$ مقدار -۴ -1(1)1 (1 $-\frac{1}{r} (r)$ $\frac{1}{r} (r)$

مهندسی پزشکی (کد ۲۳۴۷)

$$1 + \frac{\sqrt{r}}{\sqrt{r}}$$
 (۱)
 $1 - \frac{\sqrt{r}}{\sqrt{r}}$ (۲)
 $1 - \frac{\sqrt{r}}{\sqrt{r}}$ (۲)
 $1 + \frac{\sqrt{r}}{\sqrt{r}}$ (۳)
 $1 - \frac{\sqrt{r}}{\sqrt{r}}$ (۴)
 $1 - \frac{\sqrt{r}}{\sqrt{r}}$ (۴)
 $1 - \frac{\sqrt{r}}{\sqrt{r}}$ (۴)
 $- 3$

$$\frac{\pi\sqrt{\Delta}}{\lambda} (1)$$
$$\frac{\pi\sqrt{\beta}}{\lambda} (7)$$
$$\frac{\pi\sqrt{\Delta}}{\epsilon} (7)$$
$$\frac{\pi\sqrt{\beta}}{\epsilon} (7)$$
$$\frac{\pi\sqrt{\beta}}{\epsilon} (7)$$

صفحه ۴

-۱۰ حجم قسمتی از کرهٔ ۱ ≥ ρ که توسط مخروط $\frac{\pi}{\pi} = \frac{\pi}{\pi}$ بریده می شود، کدام است؟ (۱ $\frac{\pi}{\tau}$ (۲ $\frac{\pi}{\tau}$ (۳ $\frac{\pi\pi}{\tau}$ (۴

-۱۱ مسیرهای قائم دسته منحنیهایی که زاویهٔ بین شعاع حامل و خط مماس بر آنها در نقطهٔ A(r , θ) در صفحه مختصات قطبی، سه برابر θ باشد، کدام است؟

- $r = C \sin(\tau \theta)$ ()
- $r = C\cos(\tau\theta)$ (τ
- $r^{r} = C \sin(r\theta)$ (r
- $r^{r} = C \cos(r\theta)$ (f

? جواب عمومی معادله دیفرانسیل
$$y' = rac{y}{x^{\intercal}y \ln y - x}$$
 کدام است $y' = -1$

$$xy(\frac{1}{\gamma}\ln^{\gamma} |y|+c) = 1 \quad (1)$$
$$xy(-\frac{1}{\gamma}\ln^{\gamma} |y|+c) = 1 \quad (\gamma)$$
$$xy(\ln^{\gamma} |y|+c) = 1 \quad (\gamma)$$
$$xy(-\ln^{\gamma} |y|+c) = 1 \quad (\gamma)$$

 $W(y_1, y_Y)(t)$ اگر $y_1 = y_1 + ty' + ty = 0$ (t > 0)، $y_1 = 0$ اگر $y_1 = 0$ باشند، آنگاه ($W(y_1, y_Y)(t)$ است? (t = 0 عدد ثابت و W نمایش رونسکین است.)

- ce^t ()
- ce^{-t} (r
 - ct (۳
- ct⁻¹ (۴

۱۴ مقادیر ویژه مسئلهٔ مقدار اولیه زیر کدام است؟

$$\begin{cases} y'' - f\lambda y' + f\lambda^{\gamma} y = \circ ;\\ y(\circ) + y'(\circ) = \circ , y(1) - y'(1) = \circ \end{cases}$$

مهندسی پزشکی (کد ۲۳۴۷)

است $x^{y}y'' + xy' + (*x^{*} - 1)y = \circ$ ، یک جواب معادله دیفرانسیل $y = x^{y}y'' + xy' + (*x^{*} - 1)y = -10$ (J نمایش تابع بسل است.) $J_{\frac{1}{r}}(x^{r})$ (1 $J_{1}(x)$ (7 $J_{\frac{1}{2}}(x^{\gamma})$ (r $J_{\underline{1}}(x)$ (f مقدمهای بر مهندسی زیست پزشکی: ۱۶ چه عاملی می تواند باعث افقی نماندن خط زمینه سیگنال ECG شود؟ ۲) قطع تقویت کننده ۱) اشباع تقویتکننده ۴) اعواج فركانس بالا ۳) اعواج فرکانس پایین ۱۷− اگر دستگاه ECG، موج R در ۶ ثانیه را نمایش دهد و حجم ضرب ۸۰ میلی لیتر باشد، برون ده قلبی چند لیتر بر دقيقه است؟ ٧/٢ (٢ 1/4 () 8,8 (4 4/5 (1 کدام ویژگی برای افزایش دقت در تصویربرداری برای تحلیل حرکات راه رفتن، نقش مهم تری دارد؟ -18 ۲) آهسته و پیوسته بودن حرکت آزمودنی ۱) حذف نویزهای محیط بهویژه نویز برق شهر ۴) فرکانس حدود ۱۰۰ هرتز همزمان با وضوح بالا ۳) استفاده از نور طبیعی خورشید در محیط اگر ضریب انتشار آزاد اکسیژن در محلول آبی حدود ^{6–۱}۰×۲ سانتیمترمربع بر ثانیه و فاصله انتشار بین هوا و -19 خون حدود ۴/۵ میکرون باشد، زمان انتشار چند میکروثانیه است؟ ۲۰ (۲ 40 (1 10 (4 10 (7 کدام دریچه مصنوعی آسیب بیشتری به سلولهای خون وارد میکند؟ -۲+ ۲) گوی در قفس ۱) هموگرفت ۴) دریچههای دیسکی کجشونده ۳) دریچههای دو لتی اگر شریان کاروتید بیماری که ۱۰٪ از خون قلب را منتقل میکند بریده شود، چند دقیقه طول میکشد تا ۲ لیتر -21 خون از دست برود؟ (ضربان قلب بيمار = EDV = ۱۰۰ ml ،۱۰۰ bpm و EDV = ۶۰ ml (ESV = ۶۰ ml) ۲/۵ (۲ 7/80 (1 ۵ (۴ W/VD (W در هنگام تحریک اعصاب ساق پا، اگر شدت تحریک کم باشد، کدام پاسخ ثبت می شود؟ -77 ۲) موج M () موج H ۴) ابتدا موج M و سیس موج H ۳) ابتدا موج H و سیس موج M

صفحه ۶

۲۳- اگر پرتو <u>x</u> با ۱۵۰۰ فوتون از آب با ۱ سانتیمتر ضخامت عبور کند و بعد از عبور، ۱۰۰۰ فوتون از آن گسیل شود، درحالتی که ضریب کاهش خطی ۴/۰ باشد، لایه نیم کننده پر تو x چند سانتی متر است؟ 0/18 (۱ ۱/۵ (۲ 1/17 (٣ 8,49 (4 ۲۴ - مدار آشکارسازی قطع الکترود در دستگاه مانیتورینگ قلبی، از چه فرکانسی استفاده میکند؟ ۵ · KHz (۲ $\Delta \circ Hz$ () 10°KHz (f $10 \circ Hz$ (r ۲۵ برای تفسیر سیگنال الکترومایوگرام، از چه شاخصی می توان استفاده کرد؟ ۲) ماکسیمم فرکانس سیگنال ۱) ماکسیمم دامنه سیگنال ۳) مشتق شکل موج سیگنال ۴) انتگرال قدرمطلق شکل موج

پردازش سیگنالهای پزشکی ـ کنترل سیستمهای عصبی عضلانی:

$$\frac{X[\Delta\circ]}{Y[\Delta\circ]} (\Upsilon \qquad \qquad \frac{X[\Delta\circ]}{Y[\mathfrak{f}\circ]} (\Upsilon \qquad \qquad \frac{X[\Delta\circ]}{Y[\mathfrak{f}\circ]} (\Upsilon \qquad \qquad \frac{\Delta}{\gamma} \frac{X[\Delta\circ]}{Y[\mathfrak{f}\circ]} (\Upsilon \qquad \qquad \frac{\Delta}{Y[\Lambda]} (\Upsilon \qquad \qquad \frac{\Delta}{\gamma} \frac{X[\Delta\circ]}{Y[\mathfrak{f}\circ]} (\Upsilon \qquad \qquad \frac{\Delta}{Y[\Lambda} \) (\Upsilon \qquad \qquad \frac{\Delta}{Y[\Lambda]} (\Upsilon \qquad \qquad \frac{\Delta}{Y[\Lambda}) (\Upsilon \qquad \qquad \frac{\Delta}{Y[\Lambda]} (\Upsilon \qquad \qquad \frac{\Delta}{Y$$

۲۷ – بردار تصادفی X را در نظر بگیرید که از سه متغیر تصادفی گوسی مستقل از هم تشکیل شده است ($egin{array}{c} X_1 \ X_7 \ X_7 \end{array}$). اگر –۲۷

ماتریسهای همبستگی (R_X) و کواریانس (C_X) بردار تصادفی X بهصورت زیر باشند، در مورد متغیر تصادفی X_۲ چه می توان گفت؟

$$C_{X} = \begin{bmatrix} 18 & \circ & \circ \\ \circ & 9 & \circ \\ \circ & \circ & 6 \end{bmatrix}, R_{X} = \begin{bmatrix} 17 & 7 & 7 \\ 7 & 70 & 17 \\ 7 & 17 & 17 \end{bmatrix}$$

$$(1) \quad X_{Y} \quad C_{X} = \begin{bmatrix} 17 & 7 & 7 \\ 7 & 70 & 17 \\ 7 & 70 & 17 \end{bmatrix}$$

$$X_{Y} \quad C_{X} = \begin{bmatrix} 17 & 7 & 7 \\ 7 & 70 & 17 \\ 7 & 7 & 7 \end{bmatrix}$$

$$X_{Y} \quad C_{X} = \begin{bmatrix} 18 & 0 & 0 \\ 7 & 17 & 17 \\ 7 & 7 & 7 \end{bmatrix}$$

۲۸ یک سیگنال EEG و یک سیگنال ECG را به طور همزمان و با فرکانس نمونه برداری Hz و ۵۰۰Hz ثبت کرده ایم و سیگنال مغزی حاوی نویز ناشی از سیگنال قلبی است. از روی سیگنال قلبی سری R – R را استخراج می کنیم.
 فاصله متوسط دو پیک R در سیگنال ثبت شده ۸٫۰ ثانیه است. طیف سیگنال مغزی را تخمین زده و در آن یک پیک ناشی از ضربان قلب ملاحظه می شود. اگر باندهای فرکانس سیگنال مغزی را به صورت زیر نام گذاری کنیم، پیک ناشی از ضربان قلب در کدام می شود. اگر باندهای فرکانس سیگنال مغزی را به صورت زیر نام گذاری کنیم، پیک ناشی از ضربان قلب در کدام باند قابل مشاهده است؟

$$\begin{split} \delta_{1} &= [\circ - 1] Hz , \delta_{\gamma} = [1 - \mathcal{V}] Hz , \delta_{\gamma} = [\mathcal{V} - \mathcal{V}] Hz \\ \theta_{1} &= [\mathcal{V} - \Delta] Hz , \theta_{\gamma} = [\Delta - \mathcal{V}] Hz , \theta_{\gamma} = [\mathcal{V} - \Lambda] Hz \\ \alpha_{1} &= [\Lambda - \mathbf{V}] Hz , \alpha_{\gamma} = [\mathbf{V} - \mathbf{V}] Hz , \alpha_{\gamma} = [11 - 1\mathcal{V}] Hz \\ \beta_{1} &= [1\mathcal{V} - 1\mathcal{V}] Hz , \beta_{\gamma} = [1\mathcal{V} - \mathcal{V}\Delta] Hz , \beta_{\gamma} = [\mathcal{V}\Delta - \mathcal{V}\circ] Hz \end{split}$$

- θ_{1} (1
- θ_{r} (r
- δ, (۳
- δ, (۴
- ۲۹ از یک سیگنال EEG تک کاناله، نمونه برداری کرده و قطعه ۲۴ ۱۰ نمونه ای از سیگنال را انتخاب کرده و ۲۹ ۱۰ ۲۴ ۲۰ نقطه ای گرفته ایم. اگر رزولوشن فرکانسی در طیف توان تخمین زده شده با استفاده از DFT، DFT، ۵/۲۵ هر تز باشد، فرکانس نمونه برداری (برحسب هر تز) و طول قطعه سیگنال (برحسب ثانیه) به تر تیب، از راست به چپ چقدر هستند؟
 ۱) ۲۵۶ ـ ۴
 - 4_017 (1
 - ۲_ ۲۵۶ (۳
 - 7_017 (4
- بت شده روی دو کانال روی سطح سر باشند و بخواهیم تخمینی EEG ثبت شده روی دو کانال روی سطح سر باشند و بخواهیم تخمینی y[n] و y[n] دو قطعه N نقطه ای سیگنال را تخمین بزنیم، کدام تخمین برای هیچ مقداری از m بایاس ندارد? از تابع همبستگی متقابل این دو سیگنال را تخمین بزنیم، کدام تخمین برای هیچ مقداری از m بایاس ندارد? x[n] , y[n] , $o \le n \le N-1$

$$R_{xy}[m] = \frac{1}{N} \sum_{n=m}^{N-1} x[n] y[n-m] (1)$$

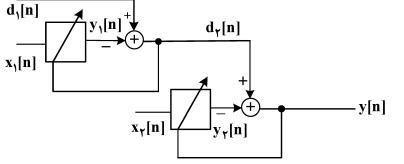
$$R_{xy}[m] = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-m-1} x[n] y[n+m] (1)$$

$$R_{xy}[m] = \frac{1}{N-m} \sum_{n=m}^{N-m-1} x[n] y[n+m] (1)$$

$$R_{xy}[m] = \frac{1}{N-m} \sum_{n=0}^{N-m-1} x[n] y[n+m] (1)$$

- ۳۱ از یک قطعه ۱۰۰۰ نقطهای سیگنال EEG، مقادیر تابع همبستگی آن در ۳ مقدار زیر تخمینزده شده است. با استفاده از این ۳ مقدار تابع همبستگی، پارامترهای کدامیک از مدلهای زیر را برای این سیگنال می توان بهدست آورد؟ R_x[1] , R_x[7] , R_x[7]
 - AR(r, 1), AR(r) (r) MA(r), AR(r) (1)
 - ARMA(1, 1), MA(7) (f ARMA(1, 1), AR(7) (f

۳۴- سه سیگنال ECG، EEG و EOG را بهطور همزمان و با فرکانس نمونه برداری یکسان، ثبت میکنیم. سیگنال EEG را از روی سطح سر و نزدیک به یک رگ ثبتکرده و آن را [n] مینامیم. سیگنال ECG را از روی قفسه سینه ثبت کرده و آن را [n] مینامیم و سیگنال EOG را از روی پلک ثبت کرده و آن را [n] مینامیم. سیگنال [n] آغشته به نویز ناشی از فعالیت قلب و فعالیت چشم است. میخواهیم با استفاده از ساختار فیلتر وفقی زیر، این دو نویز را حذف کنیم. کدام گزینه ساختار مناسبی برای حذف این دو نویز از [n] را ارائه میکند به طوری که خروجی نهایی [n] تخمینی از سیگنال مغزی حذف نویز شده باشد؟



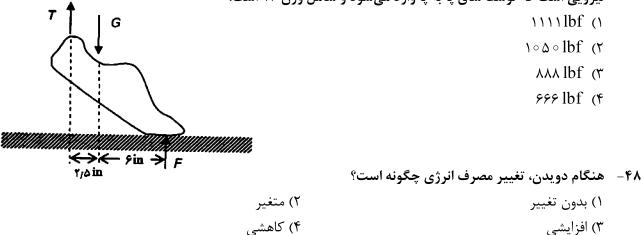
مهندسی پزشکی (کد ۲۳۴۷)

۳۵- در یک مسئله طبقهبندی دو کلاسه سیگنالهای مغزی به دو کلاس بیمار (Positive) و سالم(Negative)، تقریبی از منحنی مشخصه عملکرد سیستم (منحنی ROC) بهصورت زیر بهدست آمده است. تعداد افراد در دو کلاس بیمار و سالم به تر تیب، ۱۲۰ و ۲۰۰ نفر هستند. اگر به تعداد افراد در کلاس بیمار، ۸۰ نفر اضافه شود، مقدار مینیمم و ماکزیمم صحت طبقهبندی (Accuracy) بهتر تیب چقدر خواهد بود؟ راهنمایی: منحنی ROC، تغییرات نرخ مثبت درست (Sensitivity یا True Positive Rate) را برحسب نرخ منفی کاذب (False Positive Rate یا Specificity) نشان میدهد. 1 ۰/۸۲۵ و ۵۲۸/۵ (۱ Sensitivity 0.72 °/ATA , °/9TA (T °/AVA , °/FVA (۳ ۰/۸۷۵ و ۸۷۵ (۴ 0 I٥ 0.1 1 1-Specificity ۳۶ ویژگی قابل توجه در الکترومایوگرام در اثر خستگی، کدام است؟ ۱) ثابت ماندن تعداد واحدهای حرکتی ۲) عدم تمایل واحدهای حرکتی به آتش همزمان ۳) افزایش سرعت هدایت یتانسیل عمل در فیبرهای ماهیچه ۴) افزایش مؤلفههای سیگنال عصب عضله دارای فرکانس بالاتر ۳۷- در بلوک دیاگرام ساده برای کنترل حرکت، کدام عامل جزو ورودی های بلوک ایجاد دستور حرکتی نیست؟ DYNAMIC CONTROL RATIO (7 MUSCLE SPINDLE () BIAS AND SENSITIVITY CONTROL (F ALPHA MOTOR NEURON (* ۳۸ - در سیستم کنترل عصبی عضلانی انسان، تارهای گاما بر روی کدام مورد تأثیر و عصبدهی مستقیم دارند؟ ۲) اعضای تاندونی گلژی ۱) گیرندههای دوکی ۴) عضلهٔ مخالف حرکت (آنتاگونیست) ۳) عضلهٔ عامل حرکت (آگونیست) ۳۹- کدام مورد در هنگام مشخص کردن تقویتکنندهٔ الکترومایوگرافی، اهمیت بیشتری دارد؟ ۲) امیدانس ورودی یاسخ فرکانسی ۴) گین و محدوده دینامیک ۳) حذف حالت مشترک ۴۰ - در حرکت تعقیب کنایی آزمایش استارک، کدام عامل بیشترین خطای استفاده از کنترل بینایی را ایجاد میکند؟ ۱) تأخیر فاز برابر با تأخیر عصبی عضلانی حرکت ارادی باشد. ۲) تأخیر فاز کمتر از تأخیر عصبی عضلانی حرکت ارادی باشد. ۳) سرعت حرکت عقربه کمتر از سرعت حرکت ارادی انسان باشد. ۴) سرعت حرکت عقربه بیشتر از سرعت حرکت ارادی انسان باشد. ماهیت اساسی خشکی حرکتی در سندروم پارکینسون چیست؟ -41 ۱) عدم توانایی در بستن حلقه سیستم دوک عضلانی ۲) عدم توانایی در باز کردن حلقه سیستم دوک عضلانی ۳) عدم توانایی در بستن حلقه سیستم دستگاه تاندونی گلژی ۴) عدم توانایی در باز کردن حلقه سیستم دستگاه تاندونی گلژی

۴۲- در جلوگیری از تضعیف سیگنال الکتریکی عضله (EMG) که بر ترمینال ورودی تقویت کنندهٔ زیستی متصل است، کدام عامل تأثیر بیشتری دارد؟ ۲) کاهش امپدانس خروجی تقویت کننده ۱) افزایش امپدانس خروجی تقویت کننده ۴) کاهش امیدانس ورودی تقویت کننده ۳) افزایش امیدانس ورودی تقویت کننده **EMG دامنه EMG مرتبط با کار منفی در مقایسه با همان مقدار در کار مثبت، چه تفاوتی دارد؟** ۲) بیشتر است. ۱) کمتر است. ۴) به نرخ تحریک بستگی دارد. ۳) ثابت است. ۴۴ - کدام بخش، از اجزاء اصلی تشکیل دهندهٔ واحد حرکتی نیست؟ ۲) سینایس حرکتی ۱) عصب حرکتی ۴) حس گرهای مفصلی ۳) فیبرهای عضلانی ۴۵- عامل اصلی ایجاد پرشهای خط پایه کم فرکانس در ثبت و مطالعه EMG، کدام است؟ ۲) آرتیفکتهای حرکتی ۱) نویزهای دستی ۴) سیگنالهای کم دامنه ۳) سیگنالهای پردامنه

مبانی بیومکانیک ـ مکانیک محیط پیوسته:

۱۵ می تواند ۲۲ اینچ (ارتفاع از مرکز ثقل) بپرد. اگر ابتدا خم شود تا مرکز ثقل خود را ۱۵ G اینچ پایین بیاورد، میانگین نیروی کششی T در تاندون آشیل وی در مرحله پرش (Push-off) چقدر است؟ نیرویی است که توسط ساق پا به پا وارد می شود و شامل وزن W است.



مهندسی یزشکے (کد ۲۳۴۷)

صفحه ۱۱	703 C	مهندسی پزشکی (کد ۲۳۴۷)
نی تولید کنند، شتاب	۵ سانتیمتر از مرکز چرخش آرنج، نیروی ۱۵ نیوت	۴۹- هنگامیکه فلکسورهای ساعد در فاصله ه
ſ	$M_{Forearm and hand} = \Delta kg \cdot r_{G/Elbow} = 1\Delta$	زاویهای ساعد و دست چقدر است؟ (cm
		°/°∆ ()
		۰/۱۵ (۲
		۶/۶ (۳
		۳۱/۵ (۴
	نیست؟	۵۰- کدام گیرنده جزو سنسورهای حس عمقی
	۲) گیرندههای مفصلی	۱) دوک عضلانی
	۴) حس سطحی پیکری	۳) دستگاه تاندونی گلژی
مت از عضله است؟	ده باشیم، میراگر (بخش ۲ در شکل) بیانگر کدام قسر 1	۵۱ – اگر عضله را با سیستم فنر و میراگر مدل کر
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	·····	۱) فيبر
		۲) غشا
2	>	۳) تاندون
	3	۴) واحد حرکتی
<u> </u>	۔ ین توسعه کدام بیماری استفاده میشود؟	۵۲- قانون لاپلاس در دیواره شریان، برای تخم
	۲) آنوریزم	۱) ترومبوز
	۴) آترواکسلروسیر	۳) سکته قلبی
	یچهای نیس <u>ت</u> ؟	۵۳- کدام مورد از ویژگیهای رفتاری بافت ماه
	۲) خاصیت ارتجاعی بافت	۱) تحمل تنش وارده
	۴) بازگشت سريع به حالت اوليه	۳) الاستیسیته دو سر ماهیچه
نیرو باید تولید شود تا	ویه ۱۵ درجه نسبت به تاندون مرکزی، چند نیوتن	۵۴- در فیبرهای عضلانی یک عضله مورب با زا
	ا از طریق تاندون مرکزی به استخوان وارد کند؟	عضله بتواند نیروی کششی ۲۰۰ نیوتن ر
$(\sin \forall \Delta = \circ_/ \mathfrak{S}, \cos$	$Y\Delta = \circ/Y\Delta)$	
/		۵ ۰ (۱
		197 (7
F.		۲۰۸ (۳
Ft		۸ ∘ ۰ (۴

صفحه ۱۲	703 C	هندسی پزشکی (کد ۲۳۴۷)		
	۵۵ - در کدام موقعیت انقباض عضله دو سر بازویی، کار انجام شده مثبت است؟			
ریک (Isometric)	٢) انقباض ايزومت	۱) انقباض کانسنتریک (Concentric)		
یک (Isotonic)	۴) انقباض ایزوتون	۳) انقباض اکسنتریک (Eccentric)		
Pinnat) با شکل و ابعاد نشان داده شد	یک عضله پینیی (e Muscle	۵- چه مقدار نیروی محوری کل می تواند توسط		
طع، ۲۰ نیوتن بر سانتیمترمربع در نظ	وسط عضله در واحد سطح مق	در شکل، ایجاد شود؟ (نیروی f ایجاد شده ت		
5 cm	1	گرفته شود.)		
	•	۳ ۰۶۴ (۱		
		1277 (1		
		٧٦٦ (٣		
25	5 cm	۳۸۳ (۴		
		۵- کدام قسمت از ستون فقرات، بیشترین انعطا		
	۲) لومبار	۱) توراسیک		
	۴) ساکروم	۳) سرویکال		
یر است؟	، نرم، تابع کدامیک از عوامل ز	۵۰ - پیش آمادگی (Preconditioning) در بافت		
ويسكوالاستيسيته	۲) نرمشوندگی ـ	۱) هایپرالاستیسیته ـ نرخ کرنش		
كرنشى ـ ويسكوالاستيسيته	۴) سفتشوندگی	۳) هیسترزیس ـ سفتشوندگی کرنشی		
	، است؟	 ۵- وظیفه کشکک زانو از نظر بیومکانیکی، کداه 		
	اد میکند.	۱) ازدیاد نیرویی که ماهیچه همسترینگ ایج		
	جاد می کند.	۲) ازدیاد نیرویی که ماهیچه چهار سر ران ایم		
	ر ران ایجاد میکند.	۳) ازدیاد گشتاور نیرویی که ماهیچه چهار سر		
	بهار سر ران ایجاد میکند.	۴) ازدیاد بازوی گشتاور نیرویی که ماهیچه چ		
۶۰ کیلوگرم، با فرض تحمل ۵۵ درصد وزر	L۲−L۲ در شخصی به جرم [°]	۶- مقدار تنش فشاری وارد بر دیسک بین مهرهای ٬		
هر یک از دو دست نگهداشته است، چن	لگامیکه باری ۵ کیلوگرمی در	بدن توسط دیسک بین مهرهای LT – LT، هن		
ی با افق و برابر با ۲ ۲ ۲ فرض نمایید.)	سطح دیسک بین مهرمای را موازو	مگاپاسکال است؟ (شتاب گرانش $\frac{\mathbf{m}}{\mathbf{s}}$ و و		
60kg		۲۰ (۱		
		۱۷/۵ (۲		
		°∕T∆ (T		
5kg 5kg		°/۲ (۴		
5kg 5kg				

مهندسی یزشکی (ک ۱۳۴۴)
مهندسی یزشکی (ک ۱۳۴۴)

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T & 1 \\ 0 & 1 & Y \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T \\ 0 & 1 & T \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \\ 0 & T \end{bmatrix}$$

$$\sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & T \\ 0 &$$

$$\begin{array}{c} \rho \left[x_{\tau} - g \right] & \rho \left[1 - g \right] \\ \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} 1 \\ 1 \\ 1 - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} \\ x_{\tau} - g \end{matrix} \right\} \right) \left(f & \frac{1}{\rho} \left\{ \begin{matrix} x_{1} \\ x_{\tau} \\ x_$$

- ۶۶- اگر تانسور تغییر شکل گرین F^TF (F تانسور گرادیان تغییر شکل) دارای یک مقدار منفی روی قطر باشد، آنگاه ۱) تغییر شکل با کاهش حجم همراه است. ۲) تغییر شکل از نظر فیزیکی ناممکن است.
 - ۳) برخی پارهخطهای هادی پس از تغییر شکل کوتاه میشوند. ۴) مساحت برخی از سطوح هادی پس از تغییر شکل کم میشود.
- $\gamma_{\Theta\Theta}$ معادله سینماتیک خطی در حالت کلی بهصورت $\gamma_{ij} = rac{\gamma}{\gamma} (\mathbf{u_i l_j + u_j l_i})$ داده شده است. رابطه کرنش نرمال $\gamma_{\Theta\Theta}$ معادله سینماتیک خطی در حالت کلی بهصورت ($\gamma_{ij} = \frac{\gamma}{\gamma} (\mathbf{u_i l_j + u_j l_i})$ داده شده است. رابطه کرنش نرمال $\gamma_{\Theta\Theta}$ نسبتبه محورهای استوانهای کدام است؟

$$\gamma_{\theta\theta} = \frac{\partial u_{\theta}}{\partial_{\theta}} + ru_{r} (\Upsilon \qquad \gamma_{\theta\theta} = \frac{\partial u_{\gamma}}{\partial_{\theta}} + ru_{\gamma} (\Upsilon)$$

$$\gamma_{\theta\theta} = \frac{\gamma_{r}}{\gamma_{r}} \frac{\partial u_{\theta}}{\partial_{\theta}} + \frac{u_{r}}{r} (\Upsilon)$$

$$\gamma_{\theta\theta} = \frac{\gamma_{r}}{r} \frac{\partial u_{\theta}}{\partial_{\theta}} + \frac{u_{r}}{r} (\Upsilon)$$

۶۸ یک جسم صلب در خلاف جهت عقربههای ساعت حول محور ۴ً به اندازه ^{°۹} از بردارهای یکه پایه راستگرد میچرخد. سپس جسم فوق حول محور ē_n مطابق با قاعده پیچ راستگرد میچرخد. ماتریسی که نتیجه این دو چرخش باشد، کدام است؟

A~7		,
	$\begin{bmatrix} 1 & \circ & -1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} \circ & \circ \end{bmatrix}$
→	o o o (Y	1 0 0 (1
ē, *	$\begin{bmatrix} 1 & \circ & -1 \\ \circ & \circ & \circ \\ \circ & -1 & \circ \end{bmatrix} (7)$	$\begin{bmatrix} \circ & \circ & 1 \\ 1 & \circ & \circ \\ \circ & 1 & \circ \end{bmatrix} (1)$
	$\begin{bmatrix} \circ & -1 & \circ \\ \circ & \circ & -1 \end{bmatrix} $ (*	$\begin{bmatrix} \circ & \circ & \circ \\ \circ & -1 & \circ \end{bmatrix} $ (٣
	◦ ◦ −1 (۴	○ −1 ○ (٣
	<u>\</u>	<u> </u>

۶۹- توصیف لاگرانژی حرکت به صورت زیر معلوم است. توصیف اولری این حرکت کدام است؟

 $\begin{bmatrix} \mathbf{C} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{1} & \mathbf{k} & \circ \\ \mathbf{k} & \mathbf{1} + \mathbf{k}^{\mathsf{T}} & \circ \\ \circ & \circ & \mathbf{1} \end{bmatrix}$

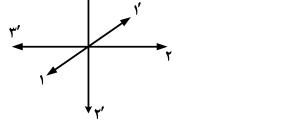
المانی که ابتدا در راستای \vec{e}_{r} قرار داشته و دارای طول ds بوده، پس از تغییر شکل، طول آن چقدر خواهد شد؟ $ds = ds \left(1 + k^{r}\right)$ (۲ ds = ds (۱ $ds = ds \sqrt{1 + k^{r}}$ (۴ $ds = ds \left(r + k^{r}\right)$ (۳

- می می شوند، تنشی برابر $\sigma_{\rm m}^{\rm s}$ (اسکالر) اعمال <u>n</u> = n_i <u>e</u>_i نشان داده می شوند، تنشی برابر $\sigma_{\rm m}^{\rm s}$ (اسکالر) اعمال می کند. تانسور تنش کُشی متناظر این تنش چگونه بیان می شود؟ (I تانسور یکه مرتبه ۲ است.) م $\sigma_{\rm m}^{\rm s}(\underline{{\rm n}}\otimes \underline{{\rm n}})$ (۱) ($\sigma_{\rm m}^{\rm s}(\underline{{\rm n}}\otimes \underline{{\rm n}})$ (۱) (۱)

۷۱ – ماتریس تانسور تغییر شکل کُشی – گرین راست به شکل زیر است.

- $\sigma_m^s(I-\underline{n}\otimes\underline{n})$ (* $\sigma_m^s(n_i\underline{e}\otimes\underline{e}_j)$ (*
- ۷۳- مؤلفههای تنش انحراف درنقطهای، برحسب مگاپاسکال، بهصورت زیر داده شدهاند. تنش برشی هشتوجهی در این نقطه چند مگاپاسکال است؟

- ۷۴ تانسور مرتبهٔ چهارم با مؤلفه تنش T_{ijkl} در دستگاه مختصات O_{۱۲۳} را درنظر بگیرید. محورهای مختصات مطابق شکل زیر حول مبدأ چرخیده تا دستگاه 'O_{۱۲۲'۳} ایجاد شود. مؤلفه T'_{۱۲۳۳} در دستگاه مختصات برحسب مؤلفههای تانسور در دستگاه قدیم کدام است؟
 - T₁₇₇₇ (1
 - -T₁₇₇₇ (7
 - Τι ττ (٣
 - $-T_{1777}$ (f



۷۵- مؤلفههای یک کمیت در مختصات (x, , x₇ , x₇) با A و در مختصات (θ₁ , θ₇ , θ₇)با B نشان داده شدهاند. کدام رابطه، تبدیل مؤلفههای یک کمیت برداری را شبیه تبدیل مؤلفههای بردار گرادیان میدان اسکالر نشان میدهد؟

$$\begin{split} A_{m}^{n}(x_{1}, x_{\gamma}, x_{\gamma}) &= \frac{\partial x_{n}}{\partial \theta_{r}} \cdot \frac{\partial \theta_{s}}{\partial x_{m}} \cdot B_{s}^{r}(\theta_{1}, \theta_{\gamma}, \theta_{\gamma}) \quad (1) \\ A_{n}(x_{1}, x_{\gamma}, x_{\gamma}) &= \frac{\partial \theta_{m}}{\partial x_{n}} B_{m}(\theta_{1}, \theta_{\gamma}, \theta_{\gamma}) \quad (7) \\ A^{n}(x_{1}, x_{\gamma}, x_{\gamma}) &= \frac{\partial x_{n}}{\partial \theta_{m}} B^{m}(\theta_{1}, \theta_{\gamma}, \theta_{\gamma}) \quad (7) \\ A(x_{1}, x_{\gamma}, x_{\gamma}) &= B_{m}(\theta_{1}, \theta_{\gamma}, \theta_{\gamma}) \quad (7) \end{split}$$

زیستسازگاری ـسرامیکها و فلزات و کاربرد آنها در مهندسی پزشکی ـ پلیمرها و کامپوزیتها و کاربرد آنها در مهندسی پزشکی: ۷۶- زیستسازگاری را با کدامیک از فرایندهای زیر در درازمدت می توان بهتر ارزیابی نمود؟ ۴) ایمنی ۳) انعقاد ٢) التهاب ۱) ترمیم ۷۷- خصوصیات مکانیکی نزدیک به استخوان را توسط کدامیک می توان تأمین کرد؟ ۳) سرامیک ۴) کامیوزیت ۲) يليمر ۱) فلز ۷۸ - کدامیک از رفتارهای سلولی زیر، تحت عنوان زیستسازگاری *سیستماتیک* بررسی می شود؟ ۲) سمیت سلولی ۱) تکثیر سلولی ۴) يهنشوندگي سلولي ۳) چسبندگی سلولی ٧٩- کدام گزینه درخصوص آزمونهای سمیت سلولی بیومتریالها، درست است؟ برای نمونههایی با سطوح زبر، آزمون نفوذ آگار مناسبتر است. ۲) زیست سازگاری را میتوان با آزمونهای سمیت سلولی تعیین نمود. ۳) تعداد سلولهای بسیار کم بر روی نمونه مورد آزمایش، نشاندهنده سمیت سلولی است. ۴) در آزمون سمیت سلولی به روش MTT، واکنش احیا و تغییر رنگ نمک در سیتوپلاسم سلول انجام می شود. در محیط کشت، افزایش دیاکسید کربن باعث چه تغییری در pH می شود و لازم است برای کنترل اسیدیته در -٨٠ محیط کشت، از چه چیزی استفاده کرد؟ ۲) افزایش _ بی کربنات پتاسیم کاهش – بی کربنات پتاسیم ۴) افزایش ـ بی کربنات سدیم ۳) کاهش ـ بی کربنات سدیم ۸۱ کدام روش ساخت داربست عملاً تقلید زیستی بهتری دارد؟ ۲) کف کردن گاز ۱) الكتروريسي ۳) خشک کردن انجمادی ۴) ریخته گری حلال و شستوشوی ذرات ۸۲ ویژگیهای مکانیکی یک بافت بیشتر وابسته به کدام سلول است؟ ۴) فيبروبلاست ۳) آندوتليال ۲) يارانشيم ۱) نورون ۸۳- باکدامیک از روشهای استریلیزاسیون، اکسید فلز آسیب کمتری می بیند؟ ۳) گرمای بخار ۲) اتیلن اکساید ۴) يلاسما ۱) گرمای خشک ۸۴ – عملیات فیزیکی برای افزایش زیستسازگاری در کدام نوع سرامیک معمول تر است؟ ۲) آلومينا () شیشه ۴) هيدروكسي آياتيت ۳) كلسيم فسفات ۸۵- کدام روش خونسازگاری به طور تئوریک ارجح تر است؟ ۱) يوليش كردن ۲) تثبیت مواد ضدانعقاد ۴) ابر آبگریز و ابر آبدوست کردن ۳) اندوتلياليزاسيون **۸۶- کدام مورد سبب افزایش انحلال پذیری می شود؟** $\beta - TCP$ انشینی Mg^{+} در ساختار (۱) ۲) جانشینی فلوراید در ساختار هیدروکسی آیاتیت ۳) جانشینی کربناتها در ساختار هیدروکسی آیاتیت (BCP) المش نسبت $\frac{\beta - TCP}{HA}$ در ساختار کلسیم فسفات دوفازی (BCP) کاهش نسبت

Telegram: @uni_k

703 C

مهندسی پزشکی (کد ۲۳۴۷)

703 C

۸۷ - در رابطه با سیمانهای استخوانی بروشیتی، کدام جمله درست است؟ ۱) در اثر واکنش اسید ـ باز بین TTCP و بروشیت (DCPD) ایجاد می شود.) در اثر واکنش اسید _ باز بین $\beta - TCP$ و MCPM ایجاد می شود.) در اثر هیدرولیز $\alpha - TCP$ حاصل می شود.) در اثر هیدرولیز $\beta - TCP$ حاصل می شود. (۴ ۸۸ - در کدامیک از روشهای شکلدهی سرامیکها، از بایندر استفاده نمی شود؟ Injection molding (7 Ink Jet Printing () Selective Laser Sintering (SLS) (* Isostatic Pressing (" ۸۹- در رابطه با زیر کونیا (ZrO_r)، کدام مورد درست است؟ فرایند استریل کردن با اتوکلاو سبب کاهش استحکام ایمیلنتهای زیرکونیایی می شود. ۲) زیرکونیا در دمای اتاق به صورت تتراگونال و در دمای بالا به صورت منوکلینیک است. ۳) استحکام فشاری و مدول یانگ سرامیکهای زیرکونیایی از آلومینایی بیشتر است. ۴) زیرکونیا دارای ساختار چهاروجهی بههمفشرده مانند SiO_r است. ۹۰ - درخصوص ساختار بلندروی (ZnS) مکعبی، کدام مورد درست است؟ (۱) CdS ،β-SiC و AlP و AlP دارای این ساختار هستند. ۲) MnS ،MgP و LiF دارای این ساختار هستند. ۳) عدد هماهنگی کاتیون و آنیون، هر دو شش است. ۴) در دمای بالا پایدار است. **۹**- اثر اضافه کردن مس و روی به آلیاژ طلا برای کاربردهای دندانی به تر تیب کدام است؟ ٢) بهبود استحكام _ بالا بردن نقطه ذوب ا) بالابردن نقطه ذوب _ بهبود استحكام ۴) یایین آوردن نقطه ذوب _ بهبود استحکام ۳) بهبود استحکام ـ پایین آوردن نقطه ذوب ، در چه شرایطی ایجاد می شود (${^{\circ}CaO.P_{v}O_{w}}$) β – whitlockite ساختار کلسیم فسفاتی -۹۲ ۲) اتمسفر خشک _ دمای بالا ۱) اتمسفر مرطوب ـ دمای بالا ۳) اتمسفر مرطوب _ دمای پایین ۴) اتمسفر خشک _ دمای یایین درآلیاژهای کبالت ـ کروم، کدام گزینه بهترتیب باعث افزایش استحکام و افزایش مقاومت نسبت به خوردگی می شود؟ -۹۳ ۲) کبالت _ کروم ۱) کروم _ نیکل ۴) موليبدن _ نيكل ۳) موليبدن _ كبالت ۹۴- کدامیک از موارد زیر درخصوص تیتانیوم و آلیاژهای پایه تیتانیوم درست نیست؟ ۱) در دمای اتاق، تیتانیوم بهصورت ساختار HCP است. ۲) افزودن وانادیم سبب پایداری ساختار HCP در تیتانیوم می شود. ۳) در دماهای بالاتر از C°۰۰۰، تیتانیوم بهصورت ساختار BCC است. ۴) افزودن آلومینیوم، سبب افزایش دمای تبدیل ساختارهای HCP به BCC در تیتانیوم می شود. ۹۵ - کدامیک از آلیاژهای زیر را میتوان برای درمان سرطان به روش hyperthermia، بهکار برد؟ NiTi (7 NiCu () $Ti - \beta Al - \beta V$ (f AuCu (" نقش هیدروکوینون (Hydroquinone) در سیمانهای استخوانی اکریلاتی چیست؟ -98 ۲) افزایش استحکام سیمان استخوانی ۱) افزایش سرعت یلیمریزاسیون ۴) عملکرد به عنوان آغازگر پلیمریزاسیون ۳) جلوگیری از پلیمریزاسیون زودهنگام

صفحه ۱۸	703	С	مهندسی پزشکی (کد ۲۳۴۷)
ما، کمتر قابل استفاده است؟	داربستهای بر پایه هیدروژله	پ سه بعدی زیر برای ساخت	۔ ۹۷- کدامیک از روشهای چا <i>ب</i>
	streolitography (r		3D-bioprinting ()
Fused dep	position modeling (۴	Digital	light processing (r
كوزيتة كامپوزيت قبل از پخت	تغییری در میزان سفتی و ویس	افزودن فاز معدني عموماً چه	۹۸- در کامپوزیتهای دندانی،
			ایجاد میکند؟
	۲) افزایش ـ کاهش		۱) افزایش ــ افزایش
	۴) کاهش ـ کاهش		۳) کاهش ـ افزایش
	استریل کرد؟	را می توان به روش اتوکلاو، ا	۹۹- کدامیک از پلیمرهای زیر
۴) فيبرويين ابريشم	۳) پلیونیل کلراید	۲) پکتین	۱) نایلون
یی (bioglass) در بَستر یک	، توزيع نانوذرات شيشه زيست	شناسایی زیر، برای مشاهده	۱۰۰ – کدامیک از تکنیکهای
			كامپوزيت پايه پليمري، ق
FTIR (۴	SAXS (r	EDAX (۲	XRD ()
ریس با درصد حجمی ۵۷٪ برابر	۷ پیروی کند، مدول الاستیک ماتر	ہوزیت دو جزئی از مدل Voigt	۱۰۱ - درصور تی که رفتار یک کامپ
ند مگاپاسکال است؟	<i>ش</i> د، مدول الاستیک کامپوزیت چ	یک فاز گسسته MPa ۲۰ ۲۰ بان	با MPa و مدول الاست
	۱۵ (۲		۱۳ (۱
	۴) ۲۰		۱۷ (۳
	مناسب تر است؟	ب سطحی، برای کدام کاربرد	۱۰۲- پلیمرهای با قابلیت تخری
ىت	۲) داربستهای مهندسی باف		۱) نخهای بخیه
كستكى استخوان	۴) صفحات تثبیت کننده شک	و	۳) رهایش کنترلشده دار
ﺷﺪﻩ ﻣﻰ ﻳﺎﺑﺪ.	محلول، قطر الياف الكتروريسي	ثابت دىالكتريك	۱۰۳- در فرایند الکتروریستی ب ا
۴) کاهش ـ افزایش	۳) کاهش ــ کاهش	۲) افزایش ـ کاهش	۱) افزایش ـ افزایش
	تفاده نمیشود ؟	رضی فیزیکی هیدروژلها اس	۱۰۴- کدام روش برای اتصال عر
	۲) برهمکنشهای آبگریز		۱) اتصال عرضی نوری
، مولکولی	۴) درهمتنیدگی زنجیرههای	ستاتیک	۳) برهم کنشهای الکتروا.
ب اتوکاتالیستی PLA میشوند؟	رتیب باعث چه تغییری در تخریب	فات و تتراکلسیم فسفات، بهتر	۱۰۵ افزودن آلفا ترىكلسيم فس
	۲) کاهش ـ افزایش		۱) کاهش ـ کاهش
	۴) افزایش _ افزایش		۳) افزایش ـ کاهش