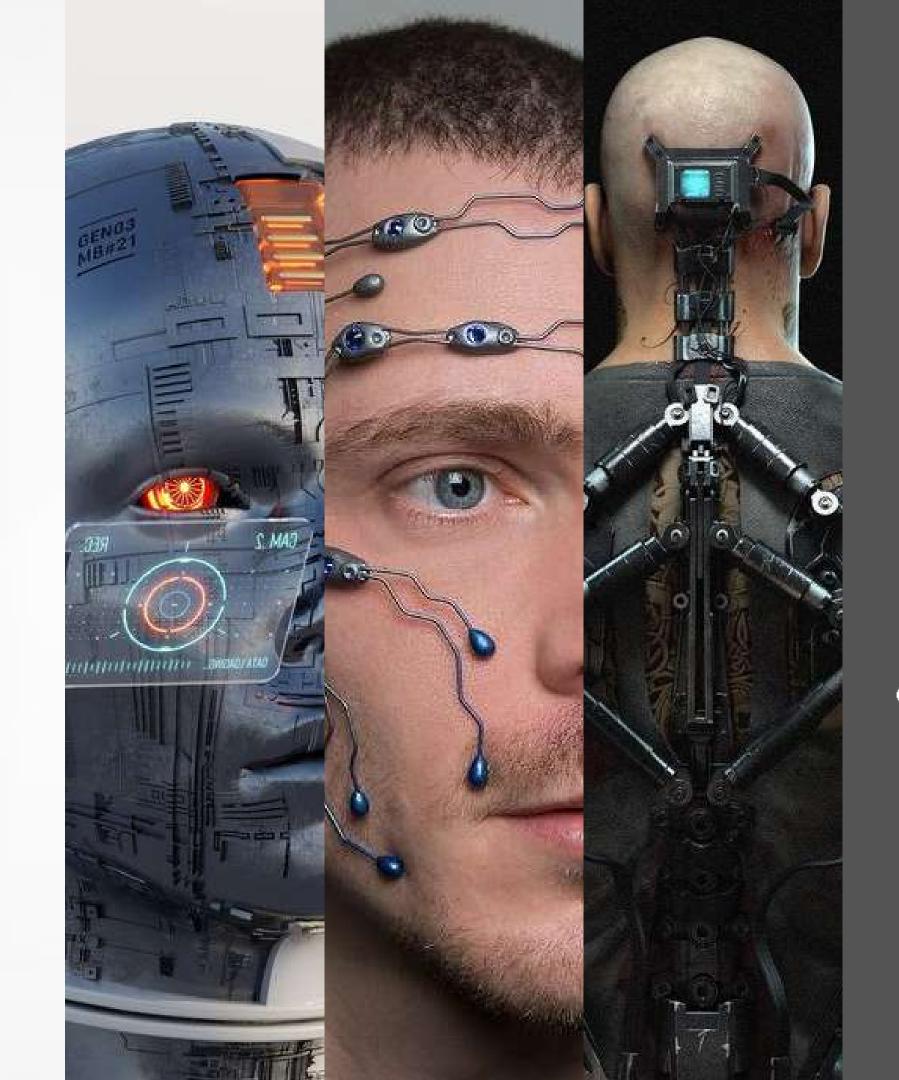


BRAIN-COMPUTER INTERFACE

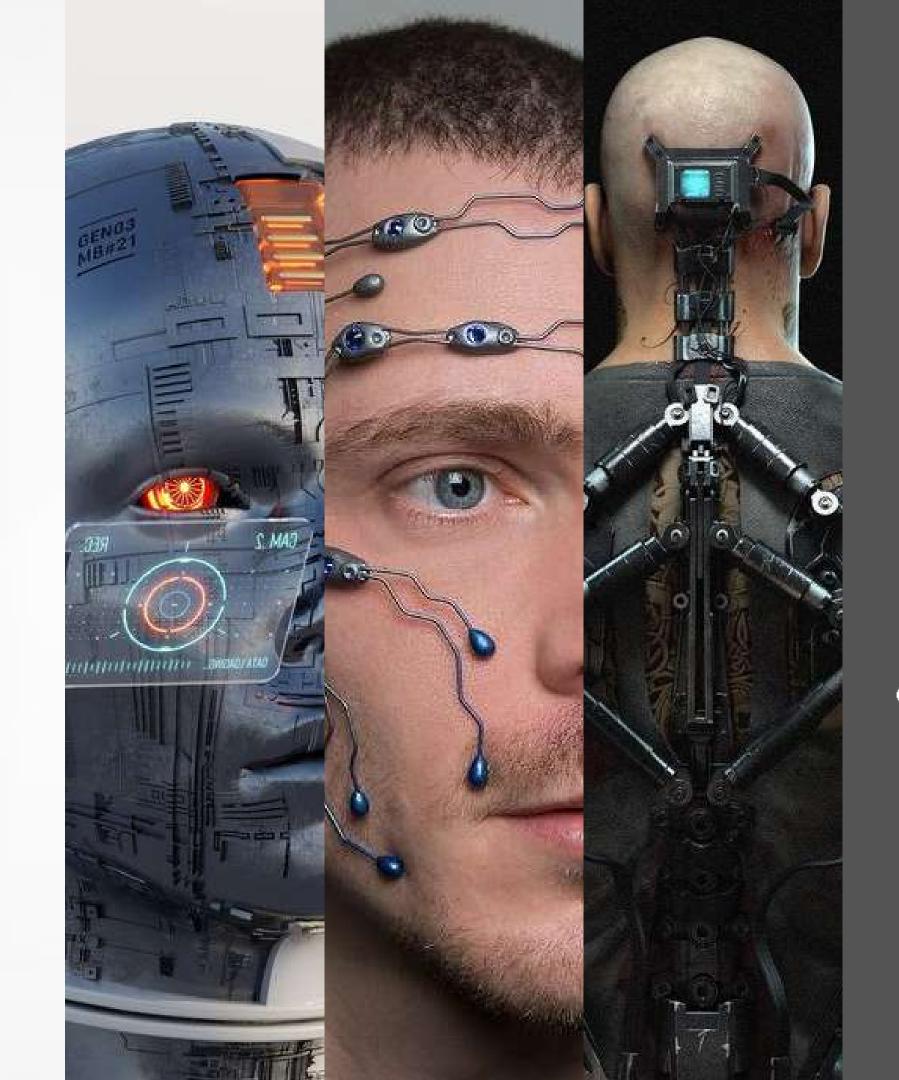
BRAIN-COMPUTER INTERFACE PREFACE

در چند دهه اخیر، تحقیقات رابط مغز و کامپیوتر (BCI) عمدتا بر روی کاربردهای بالینی متمرکز شده است، به ویژه برای قادر ساختن افراد دارای ناتوانی شدید به تعامل با محیط. با این حال، مطالعات اخیر بیشتر بر استفاده از دستگاههای الکتروانسفالوگرافی غیرتهاجمی (EEG) تکیه میکنند که نشان میدهد BCI ممکن است برای استفاده در خارج از آزمایشگاه آماده باشد. به طور خاص، 4.0 ایک بخش به سرعت در حال توسعه Industry است که هدف آن بازسازی روشهای سنتی با استقرار ابزارهای دیجیتال و سیستمهای فیزیکی سایبری است

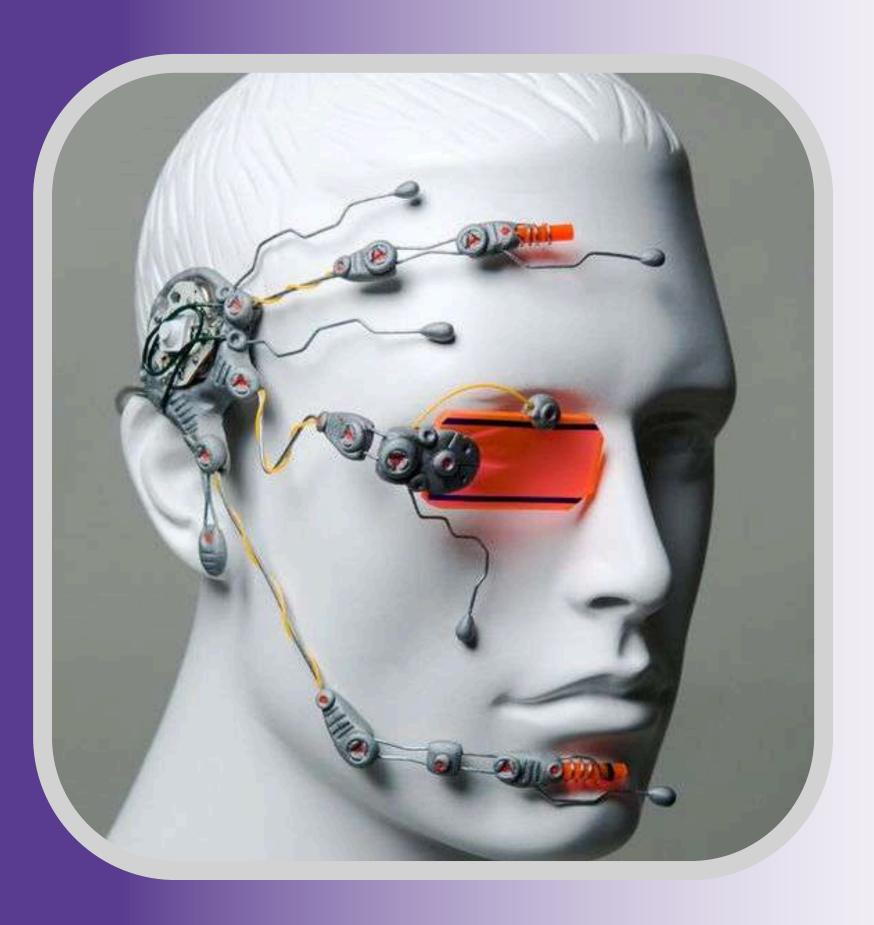


BRAIN-COMPUTER INTERFACE PREFACE

توجه فزاینده ای را در BCl راه حل های مبتنی بر این زمینه برای حمایت از عملکرد صنعتی با بهینه سازی بار شناختی ایراتورهای صنعتی، تسهیل تعاملات انسان و ربات و ایمن تر کردن عملیات در شرایط بحرانی به خود جلب می کنند. اگرچه این پیشرفتها امیدوار کننده به نظر میرسند اما جنبه های متعددی باید قبل از توسعه هر راه حل عملیاتی در نظر گرفته شود. در واقع، توسعه برنامه های کاربردی جدید خارج از شرایط آزمایشگاهی بهینه،چالشهای زیادی را ایجاد میکند. در مطالعه حاضر، ما به بررسی متون دقیق برای بررسی چالشهای اصلی و معیارهای موجود مربوط به استقرار برنامه های در آینده industry برای BCI 4.0 کاربردی .پرداختیم



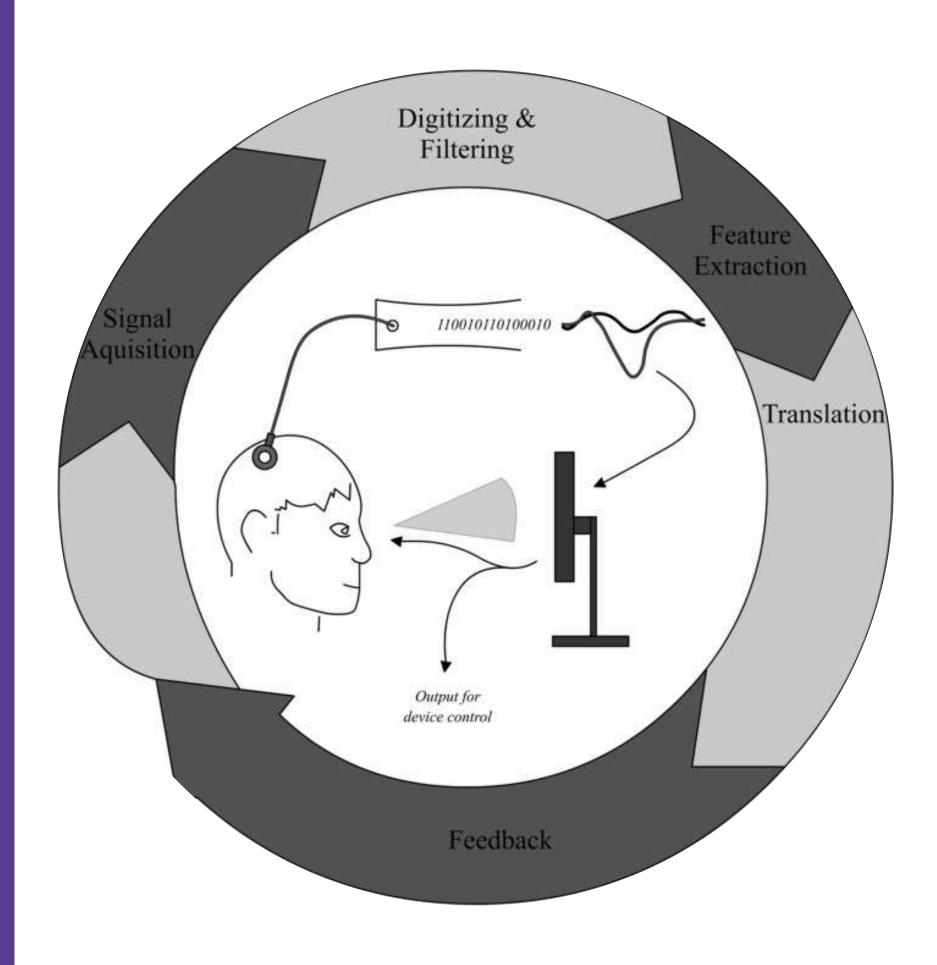
پیشرفتهای اخیر در علوم اعصاب و مهندسی منجر به توسعه برنامه های کاربردی جدیدی شد که ذهن ها را با ماشینها در ارتباط میکنند که به فناوری رابط مغز و کامپیوتر (BCl) معروف است. در سالهای اخیر فناوری شاهد پیشرفتهای قابل توجهی بوده است که نحوه تعامل ما با رایانه ها و ماشینها را تغییر داده است. یکی از زمینه های پیشگامانه ، سیستم های رابط مغز و کامپیوتر (BCl) است که با تبدیل مستقیم فعالیت مغز به دستورات شکاف بین انسان و رایانه را پر می کند سیستمهای BCl این یتانسیل را دارند که صنایع مختلف از مراقبتهای بهداشتی و بازی گرفته تا فناوریهای کمکی و ارتباطات را متحول کنند.

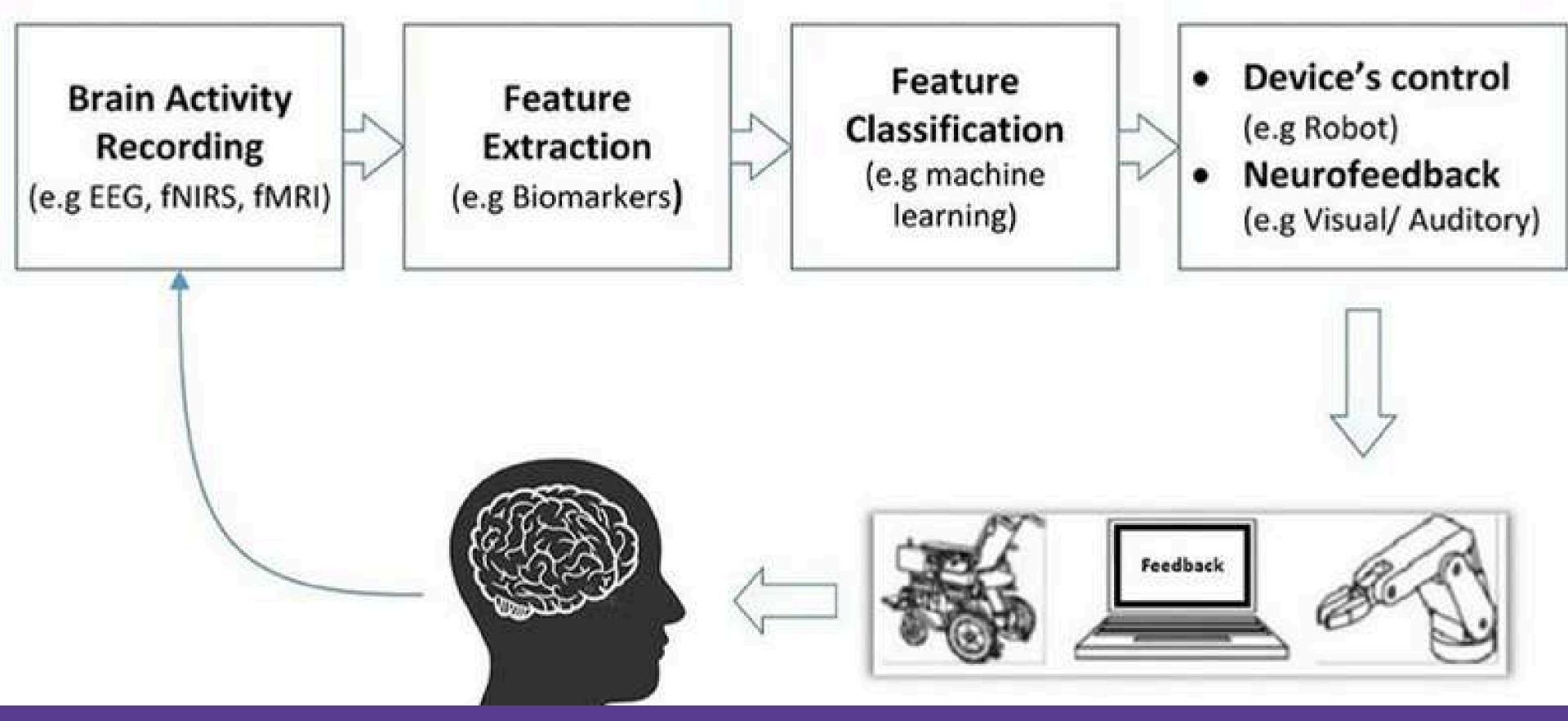


این مقاله به دنیای سیستم های BCl میپردازد و عملکرد، کاربردها، چالش ها و چشم اندازهای آینده آن ها را بررسی میکند .منشا اCCبه دهه 1960 برمی گردد. دلگادو (1969) که به طور مشخص یک تراشه قابل کاشت را توسعه داد که هم برای تحریک مغز از طریق رادیو و هم برای ارسال سیگنال های الکتریکی مغز از طریق تله متری استفاده میشد و به سوژه اجازه ميداد آزادانه حركت كند. چند سال بعد، ويدال (1973) استفاده از سیگنالهای مغزی ثبت شده در یوست سر را در انسان برای اجرای یک BCl غیرتهاجمی ساده" بر اساس پتانسیلهای برانگیخته بصری مورد بررسی قرار داد .

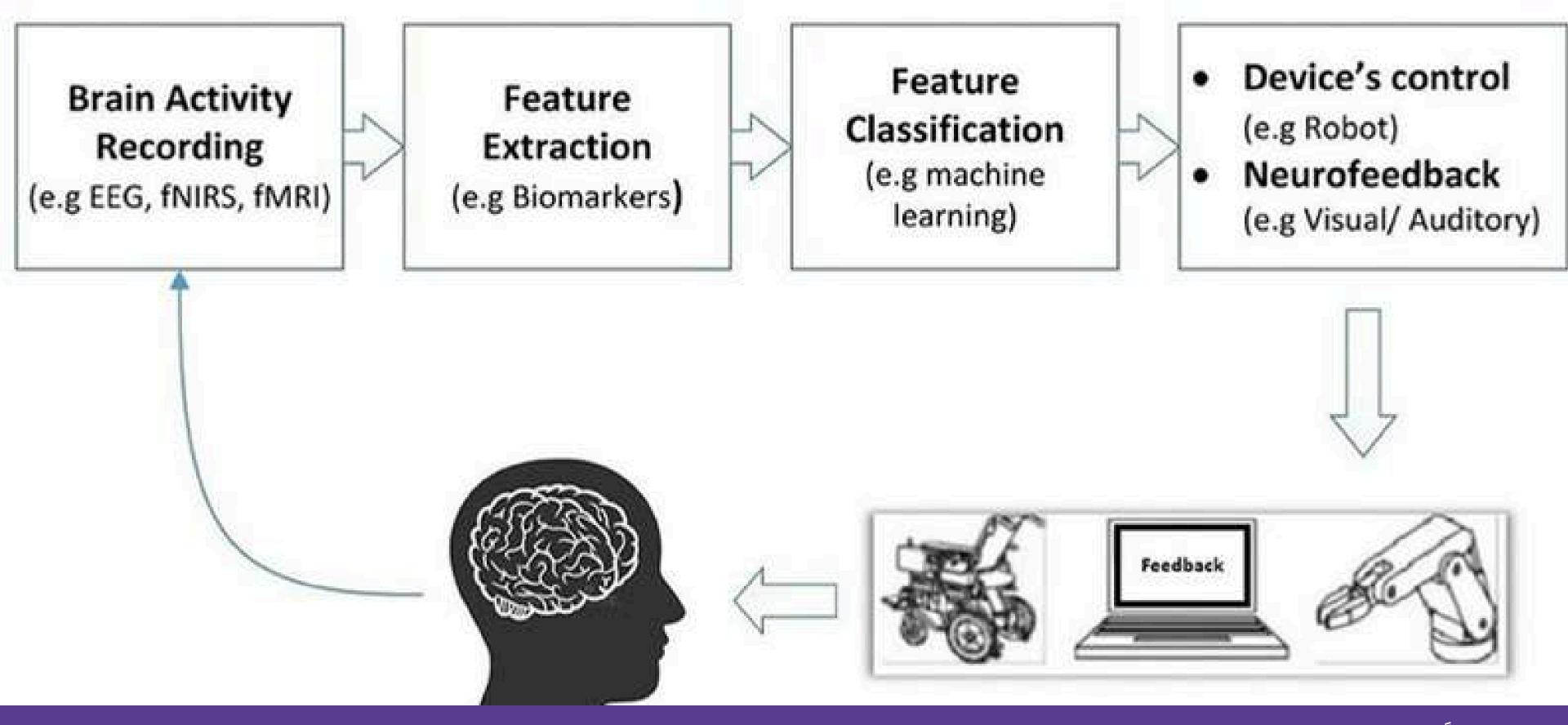


این آزمایشها راه را برای توسعه پارادایمهای غیر تهاجمی BCl هموار کردند که از تکنیکهای تصویربرداری عصبی مانند الکتروانسفالوگرافی (EEG) ، مغناطیسی مغزی (MG) ، تصویربرداری تشدید مغناطیسی عملکردی (fMRI) و طیف سنجی عملکردی مادون قرمز نزدیک (fNIRS) استفاده میکردند در واقع با ترجمه فعالیت عصبی ثبت شده به دستورات دیجیتال از طریق روشهای ریاضی و هوش مصنوعی ، BCl کنترل دستگاه های خارجی را با مغز مانند یک کامپیوتر، یک ربات، یا یک اسکلت بیرونی امکان پذیر میسازد این توانایی به ویژه در زمینه های خاصی که نمی توان از فرمان های صوتی یا حرکتی استفاده کرد جالت است.





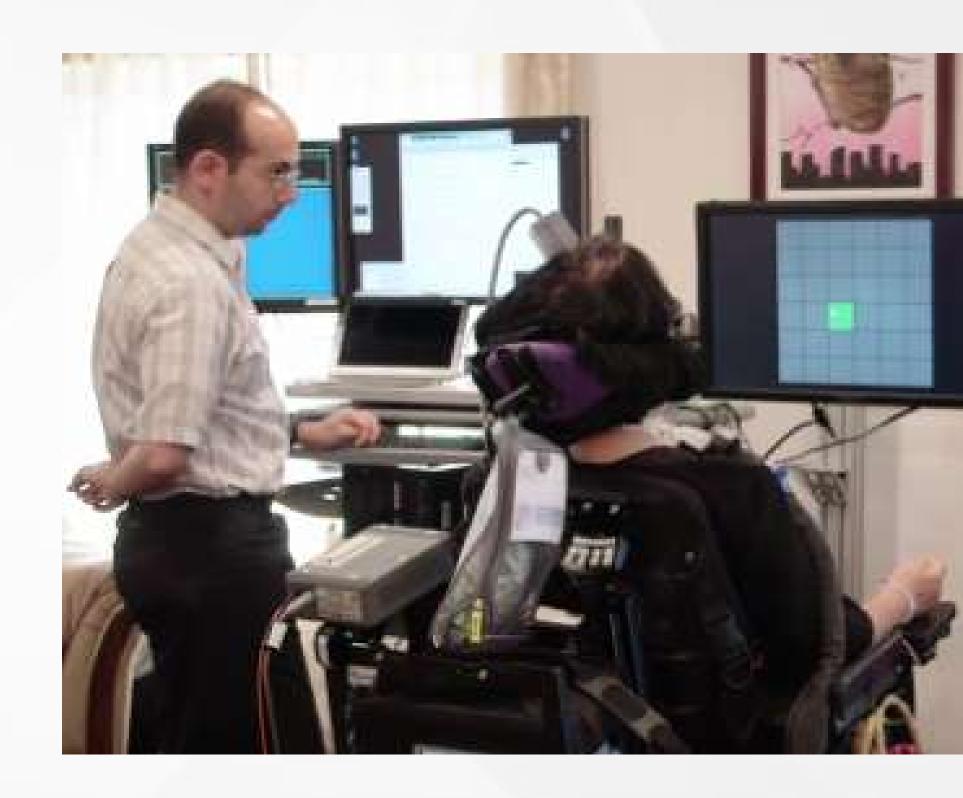
با توجه به وظیفه کاربر و الگوهای عصبی مورد علاقه ، ما میتوانیم سه دسته اصلی BCl ، یعنی فعال، واکنشی و غیر فعال را تشخیص دهیم. اولاً، هنگام استفاده از یک BCl فعال، عامل باید عمداً فعالیت مغز خود را تعدیل کند تا ویژگیهای عصبی را که پس از پردازش و طبقه بندی ریاضی قابل شناسایی میشوند به عنوان پارادایم تصویر سازی حرکتی (MI) نشان دهد.



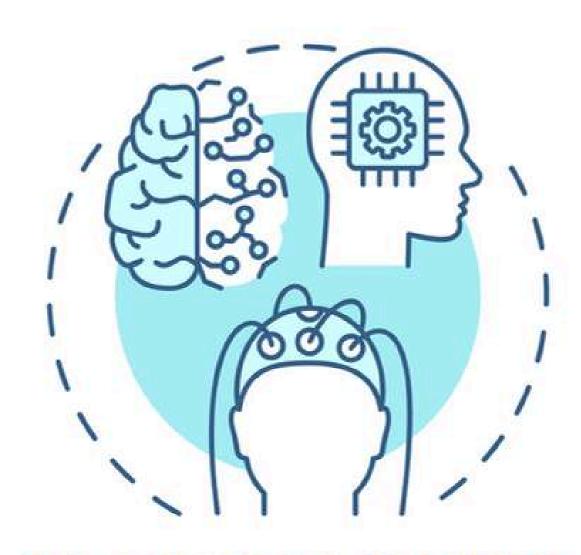
ثانیاً، BClواکنشی متکی به فعالیت عصبی است که معمولاً توسط یک محرک خارجی – عمدتا بینایی یا شنوایی – تحریک میشود و پاسخهای مغزی مانند پتانسیل مرتبط با رویداد P300 (ERP) یا Steady را برمی انگیزد. ثالثاً BCl غیر فعال به فعالیت مغزی متکی است که به طور داوطلبانه توسط کاربر تعدیل نمیشود تا حالتهای روان شناختی مانند خواب آلودگی، ناامیدی و یا حتی بار شناختی را ارزیابی کند جزئیات بیشتر در مورد زیربنای فیزیولوژیک عصبی و همچنین مزایا و محدودیت های این سه روش BCl در قسمتهای پیش رو ارائه شده است.

بنابراین در دو دهه اخیر انواع بسیاری از تکنیکها و کاربردهای BCl ظهور کرده اند، به ویژه در زمینه بالینی که نشان دهنده یک فناوری امیدوار کننده برای کمک یا توانبخشی به بیماران عصبی است و به ادغام سریع تر بیماران آسیب دیده مغزی کمک میکند با این حال پیشرفتهای اخیر در علوم اعصاب و فناوری به ویژه تکنیکهای غیرتهاجمی و قابل حمل تصویر برداری مغز مرتبط با EEG، توسعه برنامه های کاربردی جدید را در خارج از حوزه های پزشکی و علمی تشویق کرده است. شایان ذکر است میتوان زمینه های آموزشی زیر را فهرست کرد:

سرگرمی، احراز هویت بیومتریک، هوانوردی غیرنظامی و نظامی



اخیرا بخش صنعتی نیز علاقه فزاینده ای به BCl نشان داده است که در آن تأثیرات اجتماعی اقتصادی و تجاری این فناوری میتواند مهم باشد. در واقع از دوران مدرن، صنعت به طور مداوم از فناوریهای نوظهور برای بهبود کارایی و عملکرد خود استفاده کرده است و هر انقلاب صنعتی تغییرات و چالشهای عمیق اجتماعی – اقتصادی را در پی داشته است آخرین انقلاب صنعتی که به عنوان صنعت 4.0 نیز شناخته میشود به طور خاص از فناوریهای دیجیتال مانند هوش مصنوعی، دادههای بزرگ و تجزیه و تحلیل یا اینترنت اشیا استفاده کرد که منجر به اتوماسیون صنعتی دائما در حال تکامل و هوشمند شد. فرآیندها با این حال همچنین سوالات مهمی را در رابطه با عوامل محیطی اخلاقی و انسانی مطرح می کند.



BRAIN COMPUTER INTERFACES

EDITABLE STROKE

فناوریهای مشابه در حال حاضر برای توسعه BCl پیچیده به ویژه برای پردازش موثر سیگنالهای مغز و ارسال دستورات به دستگاه متصل مورد نیاز هستند. با توجه به این سازگاری تکنولوژیکی، کاربردهای BCl از نظر تئوری میتوانند گسترش بالقوه انقلاب صنعتی چهارم را تشکیل دهند. علاوه بر این، «تقویت انسانی» ارائه شده توسط تکنیکهای BCl میتواند راه مناسبی برای هماهنگ کردن نگرانیهای صنعتی و اجتماعی در آینده نزدیک باشد.



RESEARCH PURPOSES

تا به امروز استفاده از تکنیکهای BCl در Industry 4.0 به صورت تئوری باقی مانده است و عمدتاً در مقالات دانشگاهی یا نمایش دهندگان نمایشگاه مورد بررسی قرار می گیرد. در ادامه، مزایای بالقوه پیاده سازی BCl و اینکه چگونه میتواند به معرفی مجدد انسان در فرآیندهای صنعتی کمک کند، با تسهیل کار اپراتور و محدود کردن خطرات بالقوه و خطاهای انسانی را بررسی میکنیم. در واقع محدودیتهای فنی و اخلاقی ذاتی در BCl غیر تهاجمی لزوماً مانع گسترش این فناوری در زمینه های عملیاتی می.شود ،بنابراین مسئله انتخاب، مناسب ترین و مرتبط ترین تکنیک فناوری بخش صنعتی به ویژه با توجه به قابلیت اطمینان تعمیم پذیری یا سهولت استفاده از آن مطرح میشود. در این زمینه ما به دنبال بررسی معیارهایی هستیم که برای ادغام بالقوه BCl در تنظیمات صنعتی در رابطه با بلوغ فعلی تکنیکهای BCl تعیین کننده خواهد بود. در بررسی حاضر سعی شده است به این سوال پاسخ داده شود:

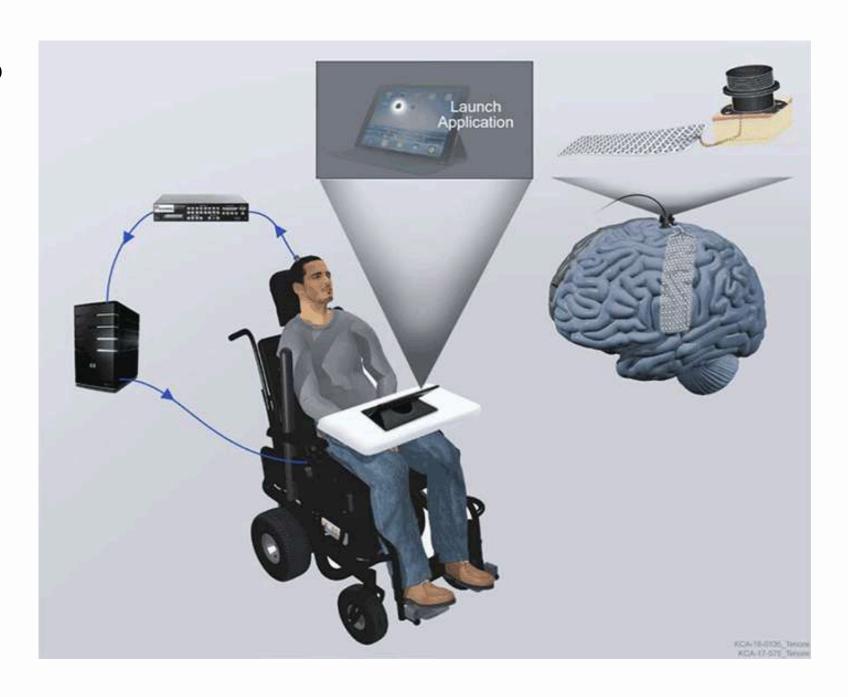
RESEARCH PURPOSES

• کدام تکنیکهای BCl به احتمال زیاد در کاربردهای صنعتی آینده به کار گرفته می شوند؟ برای این منظور، یک مرور ادبیات دقیق پایگاه های داده (Science direct) (HAL ,MDPI ,Google Scholar, ResearchGate, ArXiv ,Springer ,IEEE) کلیدواژه های فراگیر زیر انجام شد:

BCI رابط مغز و ،کامپیوتر BCl و BCi ،Industry 4.0 مبتنی بر EEG، برنامه های کاربردی BCl چالشهای BCl، فناوری کمکی مرتبط با مطالعات علمی منتشر شده بین سالهای 2010 و 2021 ،سپس مقالات تجربی و مروری اخیر و مرتبط، مجموعه مقالات کنفرانس گزارشهای تحقیقاتی مرتبط با استفاده از BCl را استخراج کردیم. در محیط های صنعتی توجه داشته باشید که معیارهای خروج شامل «تکنیکهای تهاجمی BCl است، BCl غیر تهاجمی هم برای کاربردهای بالینی و هم برای زمینه های غیر صنعتی» است. علاوه بر این تمام مراجع ارائه شده در بخشهای زیر به عنوان نمونههای اخیر برای برنامه های کاربردی BCl شناسایی شده برای املادی ایکند.

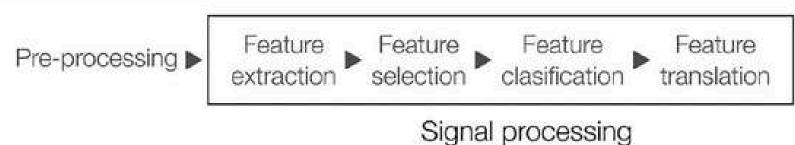
مراقبت های بهداشتی:

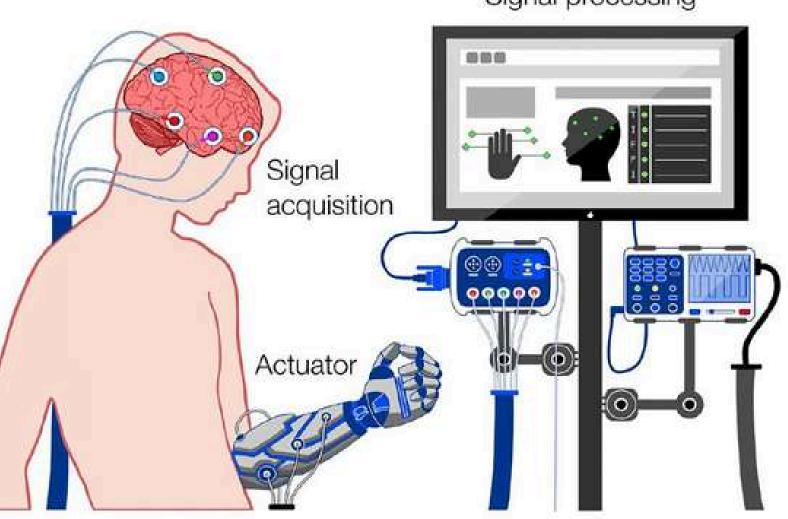
سیستم های BCl پتانسیل فوق العاده ای در مراقبت های بهداشتی ارائه میدهند و به تشخیص و درمان اختالالات عصبی مانند فلج، بیماری آلزایمر و سکته کمک می کنند. آنها افراد دارای ناتوانی حرکتی را قادر می سازند تا کنترل حرکات خود را دوباره به دست آورند و کیفیت زندگی خود را بهبود بخشند .



فناوری کمکی:

سیستم های BCl می توانند افراد د ارای نخاعی ناتوانی های جسمی، مانند آسیب های نخاعی یا از دست دادن اندام ها را از طریق کنترل اندام های مصنوعی یا اسکلت های بیرونی روباتیک از طریق افکارشان توانمند کنند. این فناوری سطح جدیدی از استقلال و تحرک را برای کسانی که عملکرد حرکتی خود را از دست داده اند ارائه می دهد .

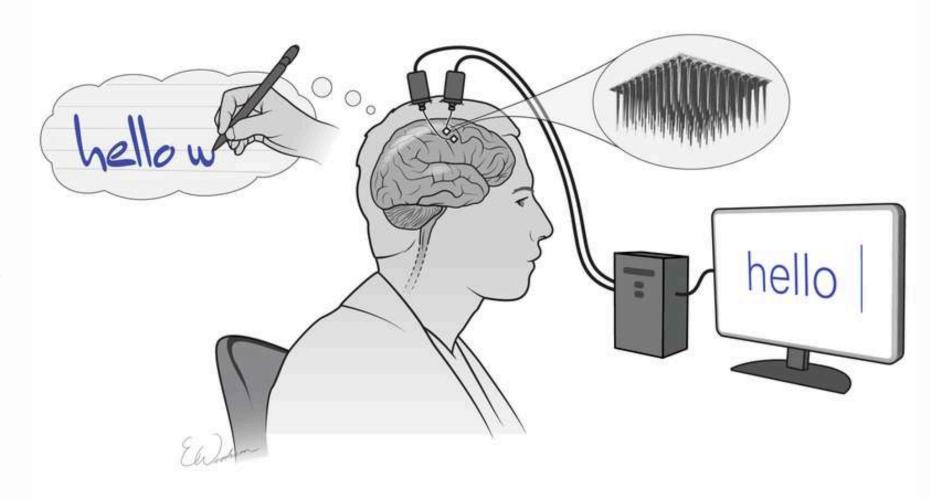




BRAIN-COMPUTER INTERFACE

ارتباط و توانبخشی:

سیستمهای BCl این پتانسیل را دارند که ارتباطات را برای افراد دارای اختلالات گفتاری یا زبانی شدید متحول کنند. با رمزگشایی سیگنالهای مغزی مرتبط با تولید گفتار، سیستمهای BCl میتوانند به افراد کمک کنند تا مستقیماً از طریق دستگاهها ارتباط برقرار کنند یا گفتار سنتز شده تولید کنند.



BRAIN-COMPUTER INTERFACE

بازی و سرگرمی:

سیستمهای BCl فرصتهای هیجان انگیزی را برای تجربه های بازی همه جانبه باز میکنند. آنها بازیکنان را قادر میسازند تا شخصیتها را کنترل کنند یا با استفاده از افکار خود اقداماتی را در بازی انجام دهند و بعد جدیدی از تعامل را ارائه دهند



RESULTS AND DISCUSSION

: industry 4.0 برنامه های کاربردی BCI برای

از لحاظ نظری استقرار برنامه های کاربردی BCl در Industry 4.0 می تواند به بازگرداندن اپراتور در مرکز فرآیندهای صنعتی کمک کند. کاربردهای صنعتی ممکن را می توان به صورت زیر دسته بندی کرد (1) ایمنی در کار (2) آموزش تطبیقی (3) کنترل دستگاه

BCI WORKPLACE SAFETY



BRAIN-COMPUTER INTERFACE

اخیراً، علاقه فزاینده به استفاده از BCl مبتنی بر EEG به عنوان یک راه حل بالقوه که امکان کاهش خطرات ایمنی را فراهم میکند و در عین حال، افزایش بهره وری و بهبود تصمیم گیری در اپراتورها و مدیران وجود داشته است. با توجه به جنبههای فنی این برنامه، بر استفاده از BCl غیر فعال تکیه میکند. قابل ذکر است تجزیه سیگنال EEG به باندهای فرکانسی نشان دهنده یک راه مناسب برای شناسایی وضعیت عصبی شناختی کاربر است.

به عنوان مثال بسیاری از مطالعات نشان داده اند که قدرت طیفی در باندهای آلفا(13–8 Hz) و تتا(4–7 Hz) زمانی که فرد احساس خستگی میکند افزایش می یابد .

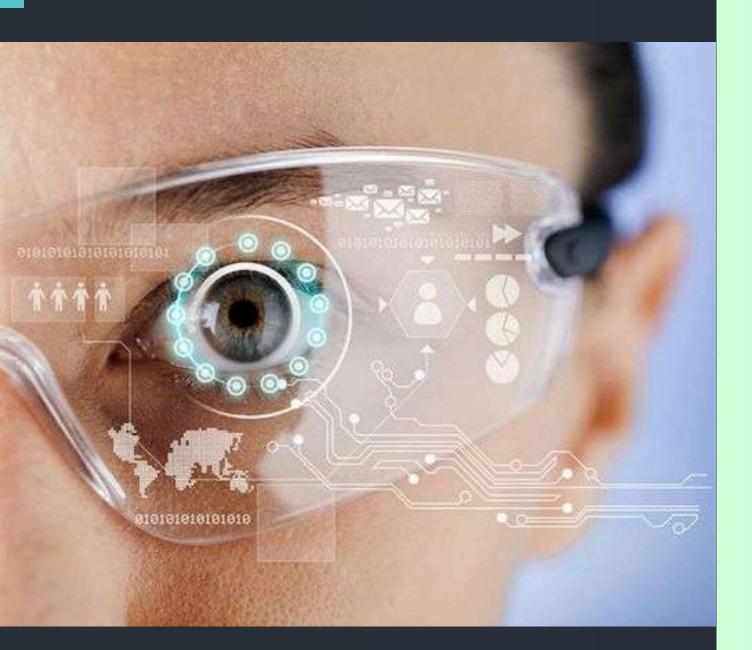
بنابراین چنین مدولاسیونی میتواند یک شاخص درجه یک از حالت برانگیختگی کاربر باشد. تغییرات در ریتم تتا در قسمتهای فرونتال و ریتم آلفا در قسمتهای جداری همچنین میتواند نشان دهنده وضعیت اضافه بار شناختی باشد که با کاهش عملکرد در کارهای پیچیده مرتبط است.

BRAIN-COMPUTER INTERFACE

تقویت کند.

بنابراین با اجازه دادن به نظارت بر وضعیت کاربر BCl غیر فعال میتواند خطرات ایمنی و خطاهای انسانی را بدون نیاز به تلاش خاصی از کاربر محدود یا از آن جلوگیری کند. از نظر تئوری این جنبه غیر فعال آن را به طور بالقوه در زمینه های چند وظیفه ای قابل استفاده میکند و خستگی اضافی را القا نمیکند. با این حال، BCl غیر فعال در معرض یک تنوع مهم بین فردی است. علاوه بر این، فرکانسهای باند EEG باید به دقت مورد تجزیه و تحلیل قرار گیرند زيرا الگوهاي قدرت طيفي مشابه ميتواند با چندين حالت ذهني مرتبط باشد. سیس، نوروفیدبک ارائه شده توسط BCl های غیر فعال میتواند ایمنی در محل کار را با جلوگیری از ارتکاب خطاهای خطرناک ناشی از خواب آلودگی یا اضافه بار شناختی به عنوان مثال،

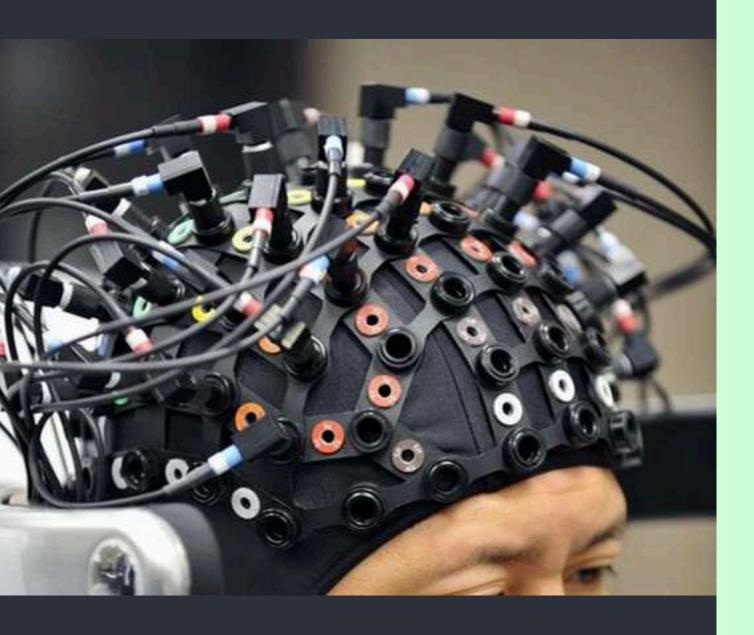
BCI WORKPLACE SAFETY



BRAIN-COMPUTER INTERFACE

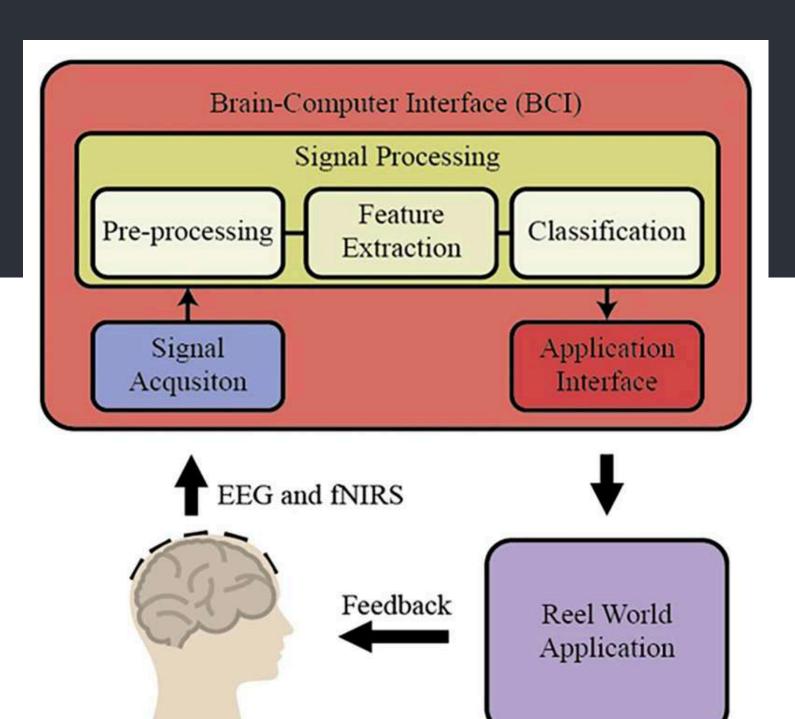
در واقع برخی از بخشهای صنعتی – از جمله ،تولید کنترل کیفیت یا صنعت داروسازی – از اپراتورها میخواهند تا تعداد زیادی از اقدامات تکراری و معقول را انجام دهند که مستقیماً به حالت های عصبی شناختی اپراتور بستگی دارد در این زمینه BClمبتنی بر EEG میتواند به کنترل حالات ذهنی اپراتورها مانند خستگی استرس یا از دست دادن هوشیاری که میتواند در طول فعالیت های خطرناک حیاتی باشد، اجازه دهد به طور خاص نظارت بر خستگی بیشتر به عنوان یک ابزار ارزشمند در کارهای تکراری و خودکار مانند رانندگی خلبانی یا کنترل کیفیت در نظر گرفته میشود.

BCI WORKPLACE SAFETY



COMPARATIVE TRAINING OF BCI:

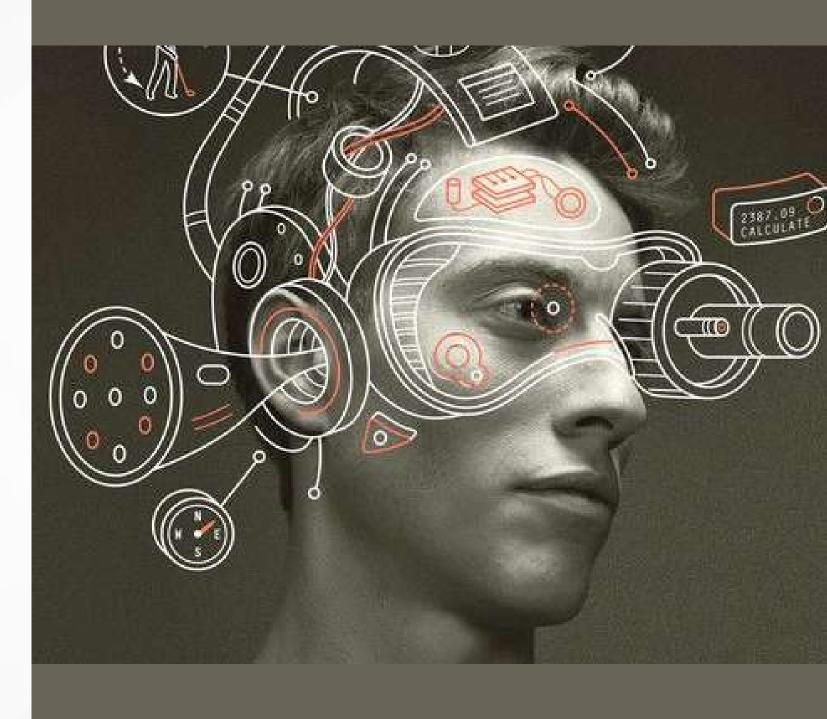
یکی دیگر از کاربردهای نوظهور BCl- همچنین با تکیه بر تکنیک BCl غیر فعال – مربوط به آموزش تطبیقی است که ممکن است فرآیند یادگیری رویه های صنعتی پیچیده را تقویت کند. این رویکرد نوروفیدبک در حال حاضر در محیطهای بالینی برای حمایت از پادگیری یا توانبخشی توجه در کودکان مبتلا به اختلالات رشد عصبی استفاده میشود. در واقع چنین آموزش های نظارتی به تقویت فرآیندهای توجه و انطباق دشواری کار با توجه به بار شناختی یا هوشیاری امکان میدهد تا یادگیری را بهینه کرده و از ناامیدی جلوگیری کند. در این زمینه پیشنهاد شد که BCl را با فناوریهای دیگری مانند واقعیت مجازی (VR) و یا واقعیت افزوده (AR ترکیب شود تا کار پادگیری حتی بیشتر و کارآمدتر شود. به طور مشابه یکی از پژوهشگران در این زمینه استفاده از ردیابی چشم همراه با EEG را برای ارزیابی ابعاد شناختی دانش آموزان پیشنهاد کرد



BRAIN-COMPUTER INTERFACE

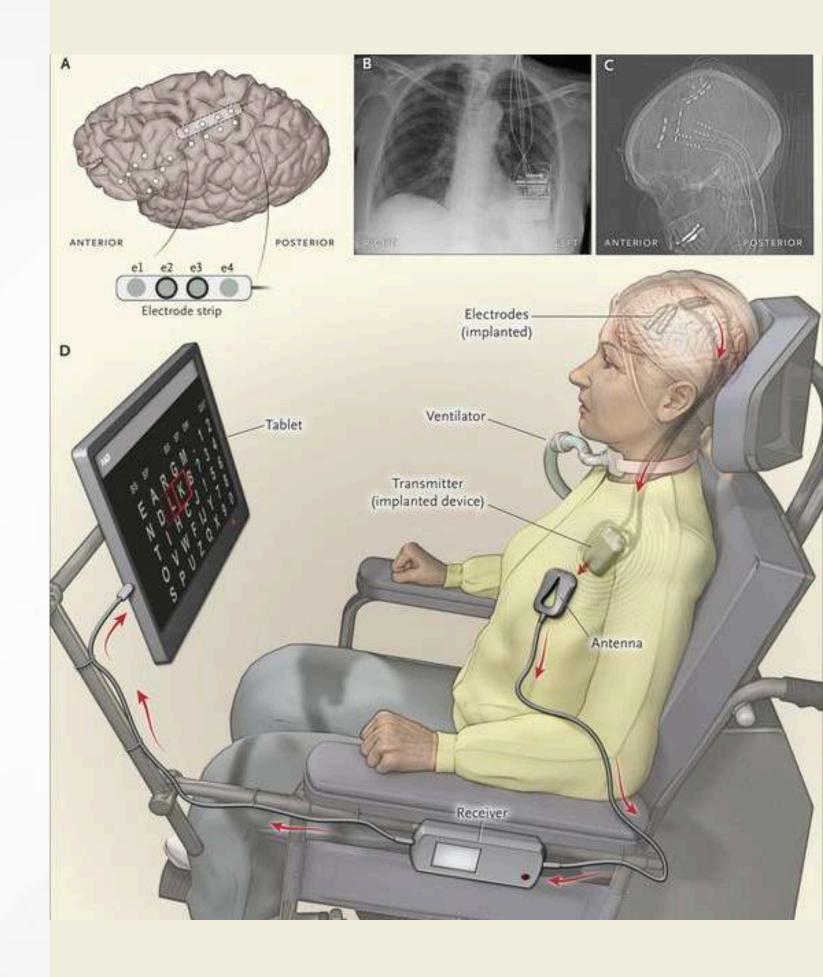
BCI DEVICE CONTROL

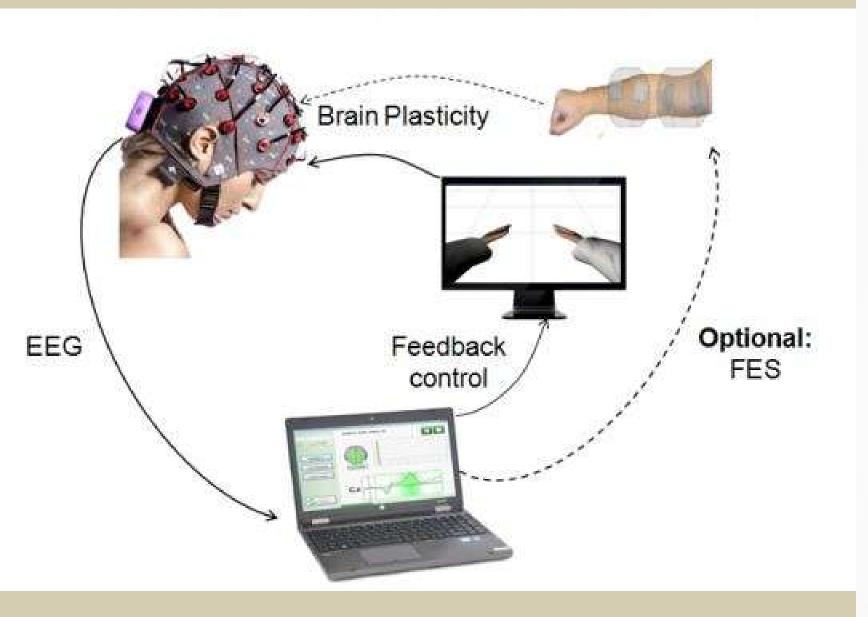
علاوه بر برنامه های نظارتی یکی دیگر از موارد استفاده صنعتی بالقوه مربوط به کوبات ها یا کنترل ماشین است. هر دو یارادایم BCI فعال و واکنشی میتوانند برای این نوع کاربرد مرتبط باشند. در مورد BCI فعال تصویرسازی حرکتی (MI-BCI) متداول ترین الگوی مورد استفاده است. در طول این کار، کاربر معمولاً باید حرکات خاصی را تصور کند (مثلاً برای اندام)، که امکان کنترل یک دستگاه خارجی را به همان روش مانند یک ربات یک اسکلت بیرونی یا یک آواتار و غیره فراهم میکند. در واقع تصور یک حرکت معمولاً فعالیت عصبی ایجاد میکند که از نظر مکانی-زمانی شبیه به فعالیتی است که در طول حرکت واقعی ایجاد میشود، اما از نظر بزرگی کوچکتر است اگرچه این روش به ویژه در زمینه ناتوانی حرکتی امیدوار کننده است، اما اشکالات اصلی آن ناشی از برخی محدودیتهای روش EEG است.



BRAIN-COMPUTER INTERFACE BCI DEVICE CONTROL

قابل ذکر است که به دلیل وضوح فضایی پایین نمیتوان منابع فعال را به طور دقیق در قشر حسی حرکتی نیمکره ای مشابه قرار داد، که از شناسایی قابل اعتماد حرکات حرکتی ظریف (مثلاً تشخیص حرکت کل بازو از حرکت کف دست) جلوگیری میکند. یکی دیگر از معایب یارادایم MI این است که به نسبت سیگنال نویز کم EEG متکی است. در واقع به دلیل ماهیت غیر تهاجمی آن، ضبط های EEG حاوی سیگنالهای نامربوط و غیر مغزی مانند مصنوعات الكترو مغناطيسي محيطي يا انتقالهاي عصبي محیطی هستند. علاوه بر این، این تکنیک به یک مرحله آموزشی طولانی نیاز دارد تا به درستی تسلط یابد که می تواند چندین روز یا هفته طول بکشد و با بسیاری از زمینه های صنعتی ناسازگار است. سیس، حتی پس از یک مرحله آموزشی قابل توجه همچنان بیش از 30٪ از افراد، ناتوان در کنترل دستگاه BCl باقی ماندند.





BRAIN-COMPUTER INTERFACE

BCI DEVICE CONTROL

در نهایت، تصویرسازی حرکتی نیاز به تمرکز شدید کاربر دارد و با سایر حرکات "واقعی" که با فرمان فکر و در نهایت با دقت BCI تداخل دارد، سازگاری ندارد. بنابراین، پارادایم های MI کاربر را از انجام همزمان وظایف دیگر باز میدارد و لزوما خستگی ایجاد میکند که استفاده از آن را نسبتاً انعطاف نایذیر میکند. با وجود تمام این محدودیت ها، طراحی جلسه آموزشی MI برای پزشکانی که قصد دارند مداخلاتی متناسب با وضعیت سلامت، سن و جنسیت شرکت کنندگان را اجرا کنند از اهمیت حیاتی برخوردار است. برای این کار، یژوهشگران و دانشمندان متعددی در تلاش هستند تا بر این محدودیتها غلبه کنند – به ویژه در مورد مرحله مشکل ساز آموزش کاربر – با پیشنهاد برخی، دستورالعملهایی که میتوانند برای بهبود این بعد حیاتی مفید باشند.

با توجه به BCl واکنشی، دو نشانگر EEG پرکاربرد و قابل اعتماد P300 و SSVEP (پتانسیل های برانگیخته حالت یایدار) هستند. P300 یک پتانسیل مثبت مرتبط با رویداد است که هر زمان که کاربر متوجه یک رویداد دیداری یا شنیداری غیر منتظره یا نادر شده باشد آشکار می شود. اگرچه این تکنیک به یک تمرین سریع مرتبط است اما این تکنیک به نویزهای اطراف و مصنوعات حرکتی بسیار حساس است و از استفاده آن در یک زمینه پر سر و صدا یا چند وظیفه ای جلوگیری می کند. علاوه بر این یک فرمان واحد از کاربر میخواهد که توجه خود را بر روی چندین رویداد متوالی متمرکز کند، از جمله رویدادهای غیر مرتبط (غیر نادر) و مرتبط (نادر و غیرمنتظره)، که لزوما سرعت سیستم را کاهش میدهد و از طرفی باعث توجه بیشتر کاربر و به دنبال آن ایجاد خستگی بیشتر میشود. در مورد SSVEP ها، دستورات بالقوه متمایز از طریق یک رابط بصری(به عنوان مثال، صفحه نمایش یا عینک AR) نمایش داده میشوند. نمادهایی که در فرکانسهای متمایز چشمک می زنند (مثلاً 10 هرتز) گزینههای مختلفی را نشان میدهند.





سپس در حالی که کاربر روی یکی از گزینه های چشمک زننده تمرکز میکند نورونهای بینایی (یعنی از قشر بینایی اولیه) به طور همزمان با همان سرعت تخلیه میشوند که در نهایت به انتخاب کاربر اجازه میدهد تا به عنوان الگوریتمهای طبقه بندی شده شناسایی شود. جالب توجه است که SSVEP-BCl کمتر مستعد تفاوتهای بین فردی است، که دقت آن را افزایش میدهد و میزان سختی در یادگیری آن را کاهش می دهد. علاوه بر این، به یک مرحله آموزشی طولانی نیاز ندارد در حالی که تأخیر بین فرمان یک مرحله آموزشی طولانی نیاز ندارد در حالی که تأخیر بین فرمان عصبی و اجرای فرمان به طور بالقوه میتواند کمتر از سایر پارادایمهای BCl باشد.





با این حال، مشابه پارادایم P300، استفاده طولانی مدت میتواند خستگی قابل توجهی را به دلیل تمرکز فعال مورد نیاز روی محرکها ایجاد کند. یکی دیگر از معایب BCl واکنشی، نیاز به استفاده از محرکهای خارجی برای اجازه دادن به عامل برای انتخاب است. بنابراین کنترل اعمال شده محدود به گزینه های ارائه شده است و کاملا درون زا نیست. علاوه بر این به یک رابط اضافی مانند صفحه نمایش نیاز دارد که این امر باعث ایجاد چالشهایی در قابلیت حمل آن میشود. با توجه به آخرین محدودیت، کارهای اخیر تلاش کردهاند تا طرحها و محرکهای رابط جدیدی ایجاد کنند که خستگی و ناراحتی را کاهش می دهد تا استفاده روزانه و طولانی مدت از این الگوی BCl را ترویج کند.





در محیطهای صنعتی، یک SSVEP-BCI همراه با عینکهای AR میتواند انجام برخی کارها را بدون هندزفری (و بنابراین جایگزینی دکمه ها جوی استیک ها) را برای اپراتورهایی که ماشینها را کنترل میکنند، تسهیل کند. با نگاهی به آینده میتوان تصور کرد که یک MI-BCl در نهایت میتواند به سرعت کنترل وسایل نقلیه حمل و نقل را در صورت ترمز اضطراری در اختیار بگیرد.

در این سناریو BCl باید به اندازه کافی پیشرفته باشد تا امکان انتقال مطمئن فرمان ترمز "فکر" به دستگاه تلفن همراه را فراهم کند. همچنین باید سریعتر از انتقال عصبی محیطی ما باشد تا در مورد پیشگیری از حوادث ارزشمند شود که در حال حاضر بسیار دور از واقعیت است.

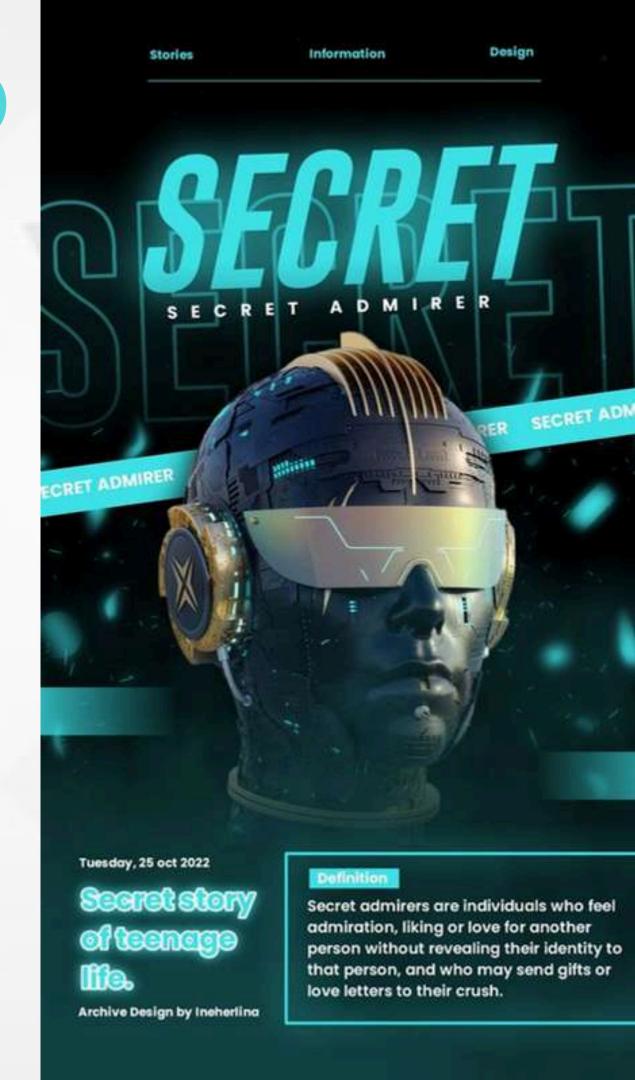




صرف نظر از مزایای بالقوه ای که BCl میتواند برای صنعت به ارمغان بیاورد و همچنین با در نظر گرفتن ضعفهای واقعی BCl مبتنی بر EEG قبل از هر گونه توسعه یا استفاده عملیاتی باید محدودیت های اخلاقی ارگونومیک و فنی فعلی آن را نیز در نظر گرفت. اولین محدودیت، مربوط به اخلاق و مقبولیت است که باید در مورد تأثیرات فردی و اجتماعی که کاربردهای صنعتی BCl ممکن است داشته باشند بیشتر مورد توجه و تنظیم قرار گیرد. از جمله BCl صنعتی باید از محرمانه بودن و امنیت دادهها با توجه به ماهیت معقول و شخصی سیگنال های فیزیولوژیکی ثبت شده اطمینان حاصل کند. علاوه بر رضایت ایراتور، دادههای فردی باید به صورت محلی ذخیره و پردازش شوند سپس اطلاعات استخراج شده مربوطه باید در دسترس تنها ایراتورهای مربوطه باشد. برای اینکه برای کاربران نهایی قابل قبول باشد، سیستم BCl باید با محدود کردن خطرات در شرایط خطرناک مانند BCl غیر فعال، بهبود واقعی شرایط کار و یا ایمنی را فراهم کند. در حال حاضر BCl غیر تهاجمی برای کنترل دستگاه(BCI فعال و واکنشی) بسیار نابالغ باقی میماند که به راحتی توسط عوامل مورد استفاده قرار گیرد



طبق گفته محققان، نیاز به جلسات آموزشی منظم و چالش برانگیز (مانند تصویرسازی حرکتی) ممکن است بار فیزیکی عاطفی و مالی را بر کاربر تحمیل کند و ممکن است نیاز به شناخت بیشتری داشته باشد. برنامه ریزی و توجه باید به گونه ای منظم و دقیق باشد که موجب نامیدی کاربر نشود. یکی دیگر از نیازهای حیاتی برای پذیرش موثر توسط کاربران نهایی، ارگونومی است. به طور دقیق تر، راه حلهای BCl باید غیر تهاجمی باشند. راحت برای پوشیدن و همچنین قابل حمل و بزرگ نباشد تا امکان تحرک در مناطق مختلف را فراهم کند، غیر خسته کننده برای کاربر و سازگار با چند وظیفه برای اجازه دادن به وظایف معمول بدون محدودیت بوده و از نظر زمان آموزشی و منابع اختصاصی ارزان باشد. از یک طرف BCl های غیر فعال در مقایسه با پارادایم های فعال و واکنشی در حال حاضر با معیارهای قابل حمل غیر خستگی پذیری و چند وظیفه ای مناسب تر هستند زیرا به محرکها و دستگاههای خارجی مانند عینک AR یا مانیتور نیاز ندارند و نیازی به انجام یک کار شناختی خاص ندارند.



از سوی دیگر، هزینه آموزش در BCl فعال اهمیت ویژه ای دارد. در حالی که در BCl واکنشی و غیر فعال اهمیت کمتری دارد. علاوه بر این مشخصات فنی BCI باید در نظر گرفته شود تا اطمینان حاصل شود (1) قابلیت اطمینان که به دقت طبقه بندی ها بستگی دارد (2) واکنش یذیری از نظر زمان پاسخ و (3) انعطاف پذیری برای انطباق با زمینه و تفاوت های فردی. به عبارت دیگر، یک راه حل ایده آل BCl باید بتواند سیگنال عصبی ایراتور را با به حداقل رساندن خطاهای طبقه بندی و زمان آموزش تفسیر کند، در حالی که نرخ انتقال اطلاعات (ITR) و قابلیت تعمیم پذیری استفاده از آن را افزایش میدهد با توجه به ادبیات به نظر می رسد قابلیت اطمینان و انعطاف پذیری در BCl واکنشی و به ویژه در BCl مبتنی بر SSVEP ، نسبت به یارادایم های فعال و غیر فعال بالاتر است. انعطاف پذیری در پارادایمهای فعال با نرخ بیسوادی بالا(به معنی سختی در یادگیری استفاده از سیستم در مقایسه با پارادایمهای واکنشی و غیر فعال) کمتر به نظر می رسد.



قابلیت اطمینان، به کیفیت سیگنال جمع آوری شده و ارتباط الگوریتمهای هوش مصنوعی اعمال شده بستگی دارد. علاوه بر این برخی از نشانگرهای نوروفیزیولوژیکی مورد استفاده کم و بیش در برابر نویز اطراف مقاوم هستند و باید با دقت بیشتر و تاخیر کمتری انتخاب شوند. علاوه بر این یک BCl در مقیاس بزرگ مستلزم سازگاری و انعطاف پذیری است تا برای تعداد زیادی از کاربران قابل استفاده و به همان اندازه قابل اعتماد باشد. بر اساس مزایا و معایب هر کاربرد BCI که قبلاً توضیح داده شد (بخش 3.1) سطوح تخمینی کفایت بین معیارهای اصلی صنعتی (بخش 3.2) و BCl مبتنی بر EEG واقعی را خلاصه می کند. به کمک برنامه های کاربردی بالقوه به طور خاص ما سه پارادایم اصلی غیر تهاجمی BCl و کاربردهای صنعتی بالقوه آنها را با در نظر گرفتن مهمترین معیارهای مربوط به اخلاق ارگونومی و UX و فنی مقایسه کرده ایم.



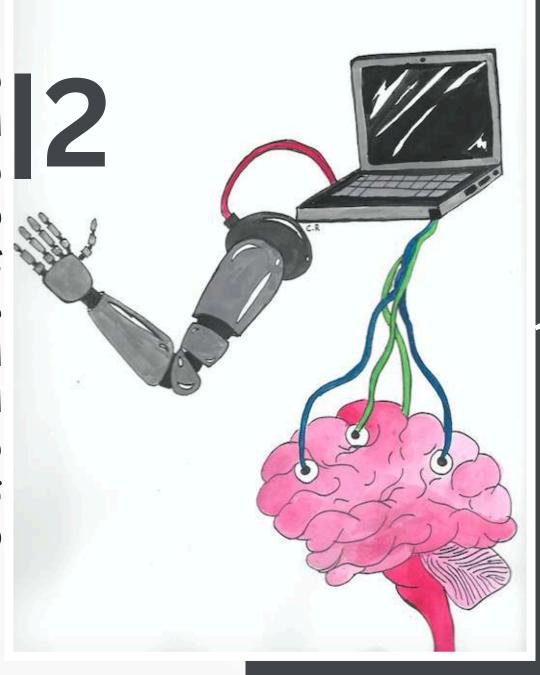
		Active BCI Motor imagery	Reactive BCI		Passive BCI	
			P300	SSVEP	Fatigue monitoring	Cognitive load monitoring
	Industrial applications	Device control	Device control	Device control	Safety, training	Safety, training
Ethics	Acceptability	++	++	++	++	
Ergonomics and user experience	Portability	+++	++	++	+++	+++
	Fatigability	+	++	++	+++	+++
	Multitasking	+	+	++	+++	+++
	Training/calibration	+	++	+++	++	+
Technical	Reliability	+	++	+++	++	++
	Repidity	+	+	++	++	++
	Flexibility	+	+	++	+++	+++

سطح کفایت به صورت زیر رتبه بندی میشود: رتبه بندی «+» نشان دهنده سطح پایین تطابق بین نیاز صنعتی و تکنیک BCl است، در حالی که (++ و +++) به ترتیب به معنای سطح متوسط و مناسب هستند.

BRAIN-COMPUTER INTERFACE

CONCLUSIONS AND VIEWS

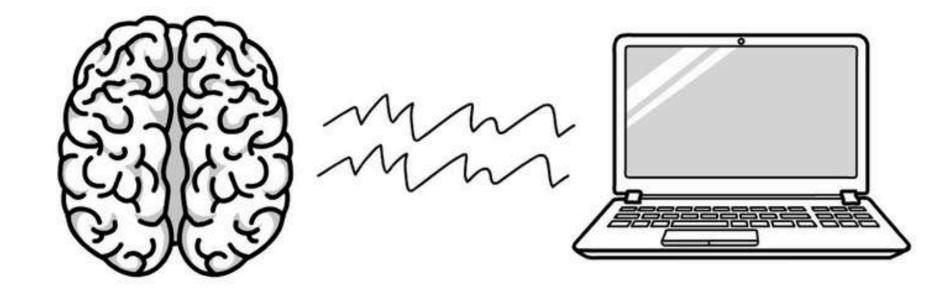
امکان رمزگشایی فعالیت مغز و ترجمه آن را به مجموعه ای از اقدامات که منعکس کننده قصد، وضعیت ذهنی و حتی احساسات کاربر است می دهد. بسیاری از اشخاص دولتی و خصوصی در حال پیش بینی استقرار BCl در محیطهای صنعتی در آینده ای نزدیک هستند. در مقاله حاضر، کاربردهای بالقوه عوامل کلیدی موفقیت و پیشرفته ترین پارادایم های BCl مبتنی بر EEG برای ناماند.



سیستم های رابط مغز و رایانه این پتانسیل را دارند که نحوه تعامل ما با فناوری را تغییر دهند و راه حل های جدیدی را برای مراقبتهای بهداشتی، فناوریهای کمکی، ارتباطات، بازیها و موارد دیگر ارائه دهند. در حالی که هنوز چالشهایی برای غلبه بر آن وجود دارد، تحقیقات مداوم و پیشرفتهای فناوری راه را برای آیندهای هموار میکند که در آن افکار ما می توانند مستقیما ماشینها را کنترل کنند و تواناییهای ما را افزایش دهند همانطور که سیستم های BCI به تکامل خود ادامه میدهند این نوید را دارند که افراد را توانمند کرده و صنایع متعددی را متحول کرده و در نهایت شکاف بین انسان و رایانه را مانند قبل پر میکنند.

BRAIN COMPUTER INTERFACE

BRAIN-COMPUTER INTERFACE CONCLUSIONS AND VIEWS



در حال حاضر هیچ یک از BCl های مبتنی بر EEG ارزیابی شده به طور ایده آل با تمام معیارهای صنعتی ضروری که بر اساس عوامل اخلاقی، ارگونومیک و فنی ایجاد شده است مطابقت ندارد، با این حال BCl مبتنی بر SSVEP یک فناوری بسیار امیدوار کننده برای کنترل دستگاه است در حالی که نظارت بر خستگی برای جلوگیری از خطاهای آسیب رسان و خطرات ایمنی در زمینههای خطرناک یا بهینه سازی آموزش در بالادست این موقعیتهای بحرانی جالب و مناسب به نظر میرسد. با افزایش چشمگیر مطالعات BCl مبتنی بر EEG -در مورد مواد الگوریتمهای مرتبط یادگیری ماشینی، یادگیری عمیق و غیره یا حتی جنبههای روان شناختی BCl– اعتقاد بر این است که استقرار گسترده برنامه های BCl در صنعت از اهداف پیش رو باشد. بنابراین اصول اخلاقی و قوانین مربوط به کاربردهای BCl در محیطهای صنعتی باید به دقت تعریف شوند تا راه را برای استفاده

مسائلی مانند حریم خصوصی ،امنیت دادهها، رضایت آگاهانه و دسترسی عادلانه به فناوری نیاز به توجه دقیق دارند تا از توسعه و استقرار مسئولانه BCl اطمینان حاصل شود. بحث های اخلاقی همچنین شامل موضوعاتی مانند تقویت شناختی، دستکاری مغز و تأثیرات اجتماعی بالقوه پذیرش گسترده BCl است.

FURTHER STUDY AND WORK LIMITATIONS

زمینه تحقیقات BCl با تلاشهای مداوم برای بهبود عملکرد سیستم قابلیت استفاده و ایمنی به سرعت در حال پیشرفت است. محققان در حال بررسی طرحهای نوآورانه الکترود، تکنیکهای بهبود یافته پردازش سیگنال و مواد کاشت جدید برای رفع محدودیتهای فعلی هستند.

همکاری بین دانشمندان علوم اعصاب مهندسان دانشمندان کامپیوتر و متخصصان پزشکی برای پیشرفت BCl بسیار مهم است. تلاشهای تحقیقاتی میان رشته ای با هدف افزایش درک ما از مغز و توسعه راه حل های عملی BCl است.



Brain-computer interface

FURTHER STUDY AND WORK LIMITATIONS

نویسندگان میدانند که نتایج حاضر باید با احتیاط تفسیر شوند و برخی محدودیتهای مهم شایسته ذکر است. اولاً کاربردهای صنعتی پیش بینی شده BCl هنوز در اولین مراحل تحقیق و توسعه هستند. بنابراین، توسعه راه حلهای قابل اعتماد و اخلاقی BCl که برای کاربران نهایی در زمینه های صنعتی تطبیق داده شده است لزوما چندین سال طول میکشد.

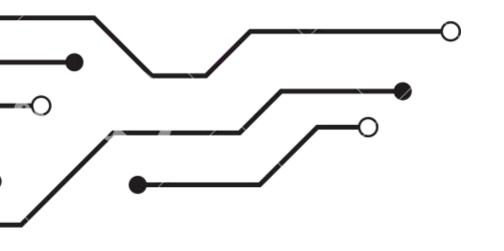
ثانیا، تحقیقات متمرکز بر تجربه کاربران BCl بسیار نادر است و مطالعات بیشتر باید این بعد مهم را بررسی کند. اگرچه تجربه کاربران در حال حاضر شدیداً با ویژگیهای فنی راه حلهای BCl مرتبط است، یک رویکرد کاربر محور مشابه پیشنهاد شده است.در نهایت باید به طور سیستماتیک در تحقیقات آینده قبل از در نظر گرفتن هرگونه استقرار در مقیاس بزرگ از چنین فناوری عصبی استفاده شود .



Brain-computer interface



THANK YOU



MEDICAL ENGINEERING
Brain-computer interface
HADI QASEMIAN JUNE 2023

