

F3

Fakulta elektrotechnická Katedra kybernetiky

Bakalářská práce

Analýza EMG při hodnocení lokální fyzické zátěže

Tomáš Kysela

Lékařská elektronika a bioinformatika

Leden 2024

Poděkování / Prohlášení

TODO	Prohlašuji, že jsem předloženou práci
	vypracoval samostatně a že jsem uvedl
	veškeré použité informační zdroje v sou-
	ladu s Metodickým pokynem o dodržo-
	vání etických principů při přípravě vy-
	sokoškolských závěrečných prací.
	V Praze dne TODO

iii

Abstrakt / Abstract

TODO

Klíčová slova: TODO

TODO

Keywords: TODO

Draft: 23. 1. 2024

iν

/ Obsah

1 Úvod	1
2 Princip fungování EMG	2
2.1 Neuromuskulární systém	. 2
2.1.1Kosterní svalstvo	. 2
2.1.2 Motorické neurony	. 3
2.1.3 Kontrakce a relaxace	
svalového vlákna	. 3
2.2 Hardwarové zpracování sig-	
nálu EMG	. 4
2.2.1 Elektrody	. 4
2.2.2 Zesilovač	. 5
2.2.3 Filtry	. 5
$2.2.4 \text{ AD převodník} \dots \dots$. 5
2.3~ Umístění elektrod $~$. 5
3 Návrh a provedení experimentu	7
4 Zpracování signálů	8
5 Závěr	9
Literatura	10
A Seznam použitých zkratek	11

Tabulky / Obrázky

2.1	Typické hodnoty amplitudy,			
	frekvencí BP a vzorkovací			
	frekvence6			

2.1	Schéma sarkomery	. 2
2.2	Kontrakce svalového vlákna	:

Kapitola **1** Úvod

Lokální nadměrná zátěž razantně zvyšuje únavu konkrétních svalů. To může následně způsobovat riziko některých úrazů. Mezi tyto úrazy se řadí mimo jiné syndrom karpálního tunelu, tenisový loket, tendinitida, či bursitida. [1] Za účelem předcházení výskytů těchto zranění mezi pracovníky v průmyslu bylo vydáno Nařízení vlády č. 361/2007 Sb. To je dnes prověřováno za využití přístroje EMG Holter se softwarovým zpracováním v programu EMG Analyzer, oboje od společnosti GETA Centrum s.r.o., která má v oblasti měření fyziologie práce na našem území prakticky monopol.

V první části je vysvětleno fungování přístrojů pro měření EMG. Nejdříve je vysvětleno fungování neuromuskulárního systému a následně jeho obecné zpracování.

V druhé části práce je vysvětleno stávající řešení od společnosti GETA a následně shrnuto dané Nařízení vlády.

Ve třetí části se pak zabýváme návrhem softwaru pro zpracování signálu z přístroje Shimmer. Je zde také popsán experiment na kterém byla měřena kontrolní data jak na přístroji Shimmer, tak přístroji GETA.

1

Kapitola 2

Princip fungování EMG

2.1 Neuromuskulární systém

Neuromuskulární systém je základem pohybového aparátu člověka. Patří do něj kosterní svalstvo a nervy, které je ovládají.

2.1.1 Kosterní svalstvo

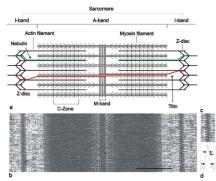
Každý sval se skládá ze svalových vláken, která jsou shlukována do svazků. Každý svazek je následně držen pojivovou tkání. Samotné svazky poté nejsou často vedeny pouze jedním směrem, nýbrž jsou různě pootočeny tak, aby součet vektorů jejich sil dohromady tvořil požadovaný vektor.

Každé vlákno se následně skládá z ještě menších dílků zvaných myofibrily. Myofibrily jsou obaleny sarkopazmatickým retikulem a jsou invaginovány T-tubulami. Každá myofirbrila se následně skládá z tlustého a tenkého filamentu.

Tlustý filament je tvořen myosinem. Ten se skládá z šesti polypeptidů, kdy 2 tvoří pár těžkých řetězců a 4 tvoří dva páry lehkých řetězců. Těžký řetězec je převážně stočen do alfa-šroubovice, kdy tvoří ocásek myosinové molekule. Na konci každého z těžkých řetězců spolu s párem lehkých řetězců poté tvoří globulární myosinové hlavy.

Tenký filament se skládá převážně z aktinu. Aktin v tenkém filamentu je polymerizován do dvou vláken stočených do alfa-šroubovice. Na této šroubovici jsou místa k vázání myosinu. Tato místa jsou při relaxaci zakrytá tropomyosinem. Na něm jsou v pravidelných intervalech zavěšené komplexy troponinu. Jeho úkolem je při kontrakci navázat ionty vápníku a odstranit tropomyosin a dovolit navázání myosinových hlav na aktin.

Každá myofibrila je pruhované vlákno kdy jednotlivé sekce se nazývají sarkomery. V prostřed sarkomery se vyskytuje A-pásmo. Zde se prolínají aktin a myosin. Ve středu A-pásma se nachází M-linie. Ty jsou tvořeny tmavě zbarvenými proteiny vázajícími jednotlivé molekuly myosinu k sobě. Na hranicích sarkomery pak leží I-pásmo obsahující aktin. Uprostřed každého I-pásma se nachází Z-disk který ohraničuje konce jednotlivých sarkomer. [2]



[fig:sarkomera]

Obrázek 2.1. Schéma sarkomery [3]

2

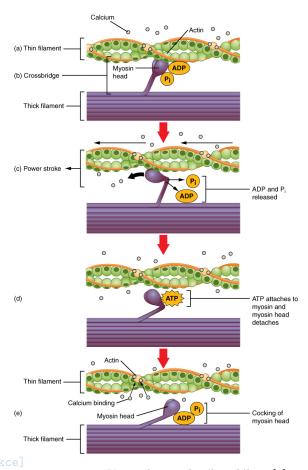
2.1.2 Motorické neurony

Ve svalu by nikdy neprobíhala kontrakce nebýt motorických neuronů. Motorické neurony jsou nervové buňky, které slouží k přenášení impulzů z kortexu mozku a mozkového kmene ke svalu. Dělí se na dva typy, horní a dolní. Horní motorické neurony jsou součástí CNS a vedou signál z kortexu mozku, mozkového kmene a mozečku míchou k jednotlivým dolním motorickým neuronům.

Dolní motorické neurony jsou poté nervové buňky, které mají za úkol přenášet signál od horních nervových neuronů. Existují tři hlavní typy dolních motorických neuronů: somatické motorické neurony, branchiální motorické neurony a viscerální motorické neurony. Somatické motorické neurony se dále dělí na tři podtypy: alfa, beta a gamma. Alfa motorické neurony inervují extrafuzální svalová vlákna a jsou primárními nosiči vzruchu při kontrakci kosterních svalů. Jejich těla leží v mozkovém kmeni či v míše. Gamma motorické neurony naopak inervují svalová vřeténka a určují jejich citlivost. [4]

2.1.3 Kontrakce a relaxace svalového vlákna

V klidu jsou na myosinových hlavách připevněné molekuly ADP a P_i . Ty jsou záporně nabité. Stejně tak jsou záporně nabitá vlákna aktinu a tím pádem se myosin s aktinem slabě odpuzují. [5]



Obrázek 2.2. Kontrakce svalového vlákna [6]

Kontrakce začíná přijetím nervového akčního potenciálu, který se z dolních motorických neuronů šíří do T-tubul. Depolarizace T-tubul způsobí otevření Ca^{++} kanálků

v sarkoplazmatickém retikulu. Ty vypouštějí i
onty Ca^{++} které se navazují na troponin na tenkých filamentech, což posu
ne tropomyosinem a odhalují se místa k vázání myosinu. Nyní začíná tzv. cross-bridge cyklus. Vypuštění ADP a
 P_i a myosinová hlava se přichytává k aktinu a následně se posouvá směrem k M-linii. To způsobuje pohyb aktinu a posun o cca 10 nm. Následně se na hlavu přichytává molekula ATP, která se štěpí na ADP a
 P_i . Energie z reakce narovnává myosinovou hlavu do původní polohy a cyklus může začít znovu. [2, 5–6]

Při relaxaci pak dochází ke snížení koncentrace Ca⁺⁺ za pomoci ATP-poháněných pump, kterého ionty odčerpávají zpět do sarkoplazmatického retikula, což způsobí opětovné navázání tropomyosinu na aktin a myosinová hlava se nemůže přichytit. Následně stejná polarita aktinu s ADP způsobuje odsunutí filamentů do počáteční polohy. [2, 5–6]

2.2 Hardwarové zpracování signálu EMG

Přístroje pro měření EMG měří změny potenciálu v jednotlivých svalech. Mohou být buď hodně obecné, či měřit konkrétní svalová vlákna. To záleží primárně na použité elektrodě a na filtrovaných frekvencích. Samotný přístroj je v podstatě voltmetr, který měří napětí velká řádově milivolty a následně je zesiluje na vhodné velikosti a potlačuje šum. Cesta signálu je poté z elektrod přes diferenciální zesilovač a filtry do AD převodníku.

2.2.1 Elektrody

Elektrody jsou způsob jak interagují elektrodiagnostické metody s lidským tělem. Dají se dělit na dva hlavní typy: povrchové a invazivní.

Povrchové elektrody začínali jako měděné plošky či kroužky, dnes jsou tyto znovupoužitelné elektrody nahrazovány jednorázovými za účelem snížení rizika infekce. Existuje několik typů povrchových elektrod: elektrody s přímým kontaktem, plovoucí elektrody, hydrogelové elektrody a páskové elektrody.

Elektrody s přímým kontaktem jsou často měděné a drží připevněny za pomoci leukoplasti. Jejich velkou výhodou je citlivost u slabých signálů sEMG, tedy například měření klidových svalových činností, naopak se nehodí pro měření dynamických pohybů z důvodu omezení pohybu a jejich odlepování.

Plovoucí elektrody jsou téměř přesným opakem elektrod s přímým kontaktem. Samotná elektroda je zavěšena v malém kalíšku přibližně 1 mm nad pokožkou. Jejich nevýhodou je náročnost přípravy měření a nižší citlivost. Výhodou však je nízké omezení pohybu a tak jsou vhodné na dynamické měření.

Dnešním standardem jsou elektrody hydrogelové. Tyto elektrody jsou vyráběné z chloridu stříbrného a jsou přidělány slabou vrstvou vodivého hydrogelu. Díky němu mají nižší impedanci, což způsobuje vyšší šum. Jsou podobné elektrodám s přímým kontaktem a tak jsou i vhodná na podobné měření, ale drží často lépe, tedy je možné je použít i na málo dynamické pohyby. Zároveň hydrogel je analergický, tedy vhodný pro pacienty s citlivou pokožkou.

Invazivní elektrody jsou poté hlavně dvou typů: bipolární a monopolární elektrody. Bipolární elektroda jsou prakticky dvě elektrody v jednom. Ve středu je drátková elektroda typicky z platiny s povrchem standardně velikosti mezi 0.01 a $0.09~\rm mm^2$, typicy $0.07~\rm mm^2$. Následně je obalená izolační vrstvou a následně nerezovým povrchem který slouží jako druhá elektroda. Monopolární je naopak pouze nerezová jehla s potahem z teflonu s odhaleným 1-5 mm hrotu, který slouží jako elektroda o ploše cca $0.03-0.34~\rm mm^2.[5,7]$

2.2.2 Zesilovač

V přístrojích pro měření EMG se využívá diferenciální zesilovač. To znamená, že nezesiluje napětí na vstupech, ale rozdíl těchto napětí. Toto zesílení se nazývá gain. V ideálním zesilovači je zesílen pouze rozdíl. To však v reálném zesilovači nelze, společnou složku pouze potlačuje. Kvalitu tohoto potlačení určuje parametr CMRR daný vztahem (1).

$$CMRR_{dB} = 20 \times \log_{10}(\frac{differential\text{-mode gain}}{\text{common-mode gain}})$$
 [eq:cmrr] (1)

CMRR je často kolem 120-150 dB při 50 Hz a s vyššími frekvencemi pak klesá.

Vstupy zesilovače jsou 3, 2 aktivní a jeden pasivní. Dnes jsou značeny E1 (černý vstup), E2 (červený vstup) a E0 (zelený vstup). Dříve se vyskytovalo značení G1, G2 a ground, či active, reference a ground. [5, 7]

2.2.3 Filtry

V zesíleném signálu se stále i po potlačení společné složky vyskytují šumy a artefakty. Artefakty jsou dvou typů technologické a biologické. Mezi technologické se řadí cable motion artefakt (frekvence 1-10 Hz), šum z nedokonalého spojení elektrody s pokožkou danou převážně roztahováním pokožky či z biomedicínských zařízení (jako je např. kardiostimulátor). Mezi biologické se řadí převážně šum z okolních svalů (tzv. crosstalk). Tyto šumy je následně třeba odfiltrovat, či alespoň minimalizovat. Za tímto účelem se používá několik typů filtrů.

Pásmová zádrž se používá k odstranění artefaktů vzniklých interferencí 50 Hz z napájení. Tato zádrž je velmi úzká, tak aby odstranila pouze 50 Hz a jeho násobky, typicky široká jednotky Hz.

Horní propust odstraňuje nižší frekvence. To odstraňuje pomalu se měnící signály, zkreslení průběhu signálu a hlavně snižuje zpoždění k vrcholům průběhu. Naopak může sama způsobit vznik artefaktů z filtrování.

Dolní propust naopak filtruje vysoké frekvence za účelem snížení amplitudy, šumu a snižuje náběžný čas.

Obě tyto propusti se poté nejčastěji spojují do pásmové propusti. Nejčastěji používané hodnoty jsou zaznamenány v tabulce 2.1. [5, 7]

2.2.4 AD převodník

Pro digitální zpracování je třeba analogový signál diskretizovat. Toho dosahujeme pomocí AD převodníku, který přiřazuje analogovému signálu v daných časech diskrétní hodnotu. Pro zachování kvality signálu je třeba mít dostatečné rozlišení a vysokou vzorkovací frekvenci. Na druhou stranu zbytečně vysoké rozlišení a frekvence způsobí zbytečně velké využití paměti.

Nyquistův teorém říká, že vzorkovací frekvence by měla být alespoň dvakrát tak velká, jak nejvyšší sledovaná frekvence. V praxi je nejčastěji dvakrát až pětkrát vyšší, než nejvyšší sledovaná frekvence. Typicky používané frekvence v EMG jsou v tabulce 2.1.

Rozlišení je třeba stanovit takové, aby se neztratili sledované změny v signálu. Obecně uznávané minimum je 8 bitů, tedy 256 hodnot, jelikož jeden bit vyjadřuje znaménko. Dnes se často používají 24 bitové AD převodníky, které umí vyjádřit 16 777 216 hodnot. [7]

5

2.3 Umístění elektrod

Metoda měření	Amplituda	Frekvence BP	Vzorkovací frekvence
Jehlové EMG	0 - 30 mV	2 Hz - 10 kHz	50 kHz
sfEMG	0 - 50 mV	500 Hz - 10 kHz	50 kHz
sEMG	0 - 10 mV	1 Hz - 1 kHz	5 kHz

[tab:filtfreq]

Tabulka 2.1. Typické hodnoty amplitudy, frekvencí BP a vzorkovací frekvence [7]

Kapitola 3

Návrh a provedení experimentu

Kapitola **4** Zpracování signálů

Kapitola **5** Závěr

Literatura

ht2017repetitive]

zo2018physiology]

er2009vertebrate]

2023neuroanatomy]

[criswell2011cram]

menefee2020human]

isi2020standards]

- [1]
- [2] COSTANZO, Linda S. *Physiology*. Sixth edition vyd. Philadelphia, PA: Elsevier, 2018. ISBN 978-0-323-47881-6.
- [3] LUTHER, Pradeep. The vertebrate muscle Z-disc: Sarcomere anchor for structure and signalling. *Journal of muscle research and cell motility*. oct, 2009, ročník 30, s. 171–85. Dostupné na DOI 10/dcnf9m.
- [4] ZAYIA, Lindsay C. a Prasanna TADI. Neuroanatomy, Motor Neuron. Dostupné na http://www.ncbi.nlm.nih.gov/books/NBK554616/.
- [5] Cram's introduction to surface electromyography. 2. ed vyd. Sudbury, MA: Jones and Bartlett, 2011. ISBN 978-0-7637-3274-5.
- [6]
- [7] TANKISI, Hatice, David Burke, Liying Cui, Mamede De Carvalho, Satoshi Kuwabara, Sanjeev D. Nandedkar, Seward Rutkove, Erik Stålberg, Michel J.A.M. Van Putten a Anders Fuglsang-Frederiksen. Standards of instrumentation of EMG. *Clinical Neurophysiology*. jan, 2020, ročník 131, č. 1, s. 243–258. ISSN 13882457. Dostupné na DOI 10/gg8732.

Příloha A

Seznam použitých zkratek

Anorganická iontová forma fosfátu

 $\begin{array}{c} \mathbf{P}_i \\ \mathbf{ADP} \end{array}$ Adenosindifosfát ATP Adenosintrifosfát BPPásmová propust

CMRR • Common mode rejection ratio CNS Centrální nervová soustava

EMG Elektromyografie sEMG Povrchová EMG

sfEMG • EMG jednoho svalového vlákna

Requests for correction

[rfc-1] Nechat?

[rfc-2] vymyslet možná lepší název

Draft: 23. 1. 2024

12