

Guía docente

295459 - 295TM111 - Modelización Biomecánica

Última modificación: 08/08/2024

Unidad responsable: Escuela de Ingeniería de Barcelona Este
Unidad que imparte: 712 - EM - Departamento de Ingeniería Mecánica.

Titulación: MÁSTER UNIVERSITARIO EN TECNOLOGÍAS MECÁNICAS (Plan 2024). (Asignatura optativa).

Curso: 2024 **Créditos ECTS:** 6.0 **Idiomas:** Inglés

PROFESORADO

Profesorado responsable: GIL SERRANCOLÍ MASFERRER

Otros: Primer quadrimestre:
DANIEL RODRÍGUEZ RIUS - Grup: T11, Grup: T12
ANTONIO JOSÉ SÁNCHEZ EGEA - Grup: T11, Grup: T12
DAVID SÁNCHEZ MOLINA - Grup: T11, Grup: T12
GIL SERRANCOLÍ MASFERRER - Grup: T11, Grup: T12

CAPACIDADES PREVIAS

- Conocer los métodos de mecánica analítica básica para calcular fuerzas y momentos en un sistema mecánico.
- Resolver ecuaciones diferenciales.
- Conocer el método de cálculo de presiones/deformaciones utilizando elementos finitos.
- Saber analizar señales básicas.

METODOLOGÍAS DOCENTES

La asignatura combinará las sesiones teóricas con una práctica de laboratorio por tema. En las sesiones teóricas el estudiante adquirirá los conocimientos de cada tema, y en las sesiones prácticas los podrá desarrollar experimentalmente utilizando datos biomecánicos reales.

OBJETIVOS DE APRENDIZAJE DE LA ASIGNATURA

- Comprender la realización de un análisis cinemático inverso a partir de datos de sensores inerciales.
- Conocer los métodos básicos de cálculo de fuerzas y momentos articulares en un sistema biomecánico en movimiento (análisis macroescala).
- Conocer los modelos constitutivos más utilizados actualmente para modelizar tejidos humanos.
- Identificar las condiciones de contorno de un análisis microescala (obtenidas a partir del análisis macroescala), principalmente cálculo de presiones y deformaciones utilizando el método de elementos finitos. Saber identificar los parámetros principales de un modelo constitutivo de tejido.

HORAS TOTALES DE DEDICACIÓN DEL ESTUDIANTADO

Tipo	Horas	Porcentaje
Horas aprendizaje autónomo	102,0	68.00
Horas grupo pequeño	21,0	14.00
Horas grupo grande	21,0	14.00
Horas actividades dirigidas	6,0	4.00



Dedicación total: 150 h

CONTENIDOS

Tema 1. Introducción

Descripción:

- Introducción a la asignatura (macro-escala a micro-escala)
- Visión de la modelización a macro y micro-escala del cuerpo humano.

Objetivos específicos:

- Identificar las partes activas y pasivas del cuerpo humano que intervienen en el movimiento para crear el sistema biomecánico.
- Identificar los sistemas de captura del movimiento actuales que se pueden utilizar para medir el movimiento humano.

Dedicación: 2h

Grupo grande/Teoría: 2h

Tema 2. Cinemática del cuerpo humano

Descripción:

- 2.1. Recordatorio de análisis cinemático
- 2.2. Análisis cinemático del cuerpo humano con sensores portátiles
- 2.3. Caso particular: cálculo de ángulos articulares mediante IMUs (unidades de medida inerciales)

Objetivos específicos:

- Calcular los ángulos articulares mediante sistemas de captura del movimiento: cámaras ópticas y sistemas de medida inerciales. Comprender sus diferencias, ventajas y limitaciones.
- Aprender como realizar un análisis cinemático inverso en un movimiento humano.
- Aprender a procesar los datos de un sistema de medida inercial y extraer los datos más relevantes.

Dedicación: 24h

Grupo grande/Teoría: 4h

Grupo pequeño/Laboratorio: 3h

Aprendizaje autónomo: 17h

Tema 3. Dinámica del cuerpo humano

Descripción:

- 3.1. Recordatorio de análisis dinámico.
- 3.2. Caso particular: cálculo de los momentos articulares de un sujeto en movimiento.
- 3.3. Modelización de fuerzas musculares.
- 3.4. Introducción a OpenSim (Inverse Kinematics, Inverse Dynamics, Static Optimization para estimar fuerzas musculares).
- 3.5. Caso particular con OpenSim (análisis de la diferencia de las fuerzas de contacto articulares, dependiendo de la estrategia del reparto muscular).
- 3.6. Captura del movimiento.

Objetivos específicos:

- Aprender como modelizar el cuerpo humano desde un punto de vista macro-escala.
- Describir y llevar a cabo los análisis cinemático y dinámico inversos utilizando el software libre de biomecánica OpenSim.
- Estimar las fuerzas musculares dado un cierto movimiento.

Actividades vinculadas:

Práctica 2. Captura del movimiento y análisis cinemático y dinámico inversos.

Dedicación: 48h

Grupo grande/Teoría: 11h

Grupo pequeño/Laboratorio: 3h

Aprendizaje autónomo: 34h

Tema 4. Caracterización de tejidos y modelos constitutivos

Descripción:

- 4.1. Recordatori mecànica dels medis continus
- 4.2. Cinemática de la deformación y tensores de deformación
- 4.3. Fuerzas en mecánica de los medios continuos y tensores de tensión
- 4.4. Ecuaciones del movimiento de sólidos deformables
- 4.5. Teoría constitutiva: ejemplos de materiales
- 4.6. Materiales sin memoria: lineal y sin elasticidad
- 4.7. Materiales con memoria: viscoelasticidad y plasticidad
- 4.8. Materiales con memoria: daño y parámetros de degeneración
- 4.9. Modelos de tejidos biológicos (I): tejidos duros
- 4.10. Modelos de tejidos biológicos (II): tejidos blandos

Objetivos específicos:

- Entender cómo aplicar las teorías de mecánica del medio continuo para desarrollar un modelo constitutivo para tejidos biológicos.
- Conocer los principales fenómenos que se dan en el comportamiento mecánico de tejidos: anisotropía, viscoelasticidad, degeneración de fibras, etc.
- Saber diseñar un conjunto de experimentos específicos para ajustar y calibrar los parámetros de un modelo constitutivo específico.

Actividades vinculadas:

Práctica 4. Análisis de un ensayo de flexión con tejido animal.

Dedicación: 48h

Grupo grande/Teoría: 11h

Grupo pequeño/Laboratorio: 3h

Aprendizaje autónomo: 34h



Tema 5. FEM aplicado a la biomecánica

Descripción:

- 5.1. Aplicación del análisis de elementos finitos (FEM) en biomecánica
- 5.2. Geometría i condiciones de contorno
- 5.3. Requisitos del solver de FEM por aplicaciones biomecánicas
- 5.4. Caso particular - uso del FEBio

Objetivos específicos:

Describir y realizar una simulación por FEM de un tejido duro.

Actividades vinculadas:

Práctica 5 (uso de FEBio en Biomecánica)

Dedicación: 24h

Grupo grande/Teoría: 4h

Grupo pequeño/Laboratorio: 3h

Aprendizaje autónomo: 17h

SISTEMA DE CALIFICACIÓN

Informes de laboratorio (25%)

Trabajos en grupo (25%)

Entregas individuales (30%)

Examen final de la asignatura (20%)

BIBLIOGRAFÍA

Básica:

- Yamaguchi, Gary Tad. Dynamic modeling of musculoskeletal motion : a vectorized approach for biomechanical analysis in three dimensions [en línea]. New York: Springer US, cop. 2006 [Consulta: 07/10/2020]. Disponible a: <https://ebookcentral.proquest.com/lib/upcatalunya-ebooks/detail.action?docID=5750363>. ISBN 9780387287508.
- Winter, David A. Biomechanics and motor control of human movement. 4th ed. Hoboken, New Jersey: John Wiley & Sons, cop. 2009. ISBN 9780470398180.
- McGinnis, Peter M. Biomechanics of sport and exercise. 2013. United Kingdom: Human Kinetics, 2013. ISBN 0736079661.
- Ronald L. Huston. Principles of Biomechanics. 2009. Boca Raton: CRC Press, Taylor & Francis, 2009. ISBN 9780849334948.
- Holzapfel, Gerhard A. Nonlinear solid mechanics : a continuum approach for engineering. Chichester: John Wiley & Sons, cop. 2000. ISBN 0471823198.
- Marsden, Jerrold E; Huges, Thomas J.R. Mathematical foundations of elasticity. New York: Dover, 1994. ISBN 0-486-67865-2.
- Antman, S. S. Nonlinear Problems of Elasticity [en línea]. 2nd ed. New York, NY: Springer, 2005 [Consulta: 07/10/2020]. Disponible a: <http://dx.doi.org/10.1007/0-387-27649-1>. ISBN 9780387276496.
- Uchida, Thomas K. Biomechanics of movement : the science of sports, robotics, and rehabilitation. Cambridge, MA: The MIT Press, 2021. ISBN 9780262044202.

RECURSOS

Material informático:

- OpenSim. Software de biomecánica OpenSim. Enlace: https://simtk.org/frs/?group_id=91- FEBio. Software de elementos finitos aplicado en biomecánica. FEBio. Enlace: <https://febio.org/>