

پژوهش در علوم ورزشی
شماره ۵ - صص ۱۲۴-۱۲۱

بررسی پایایی دستگاه

Dynamic Stability Platform

برای سنجش نوسانات پوسچری از طریق دستکاری سیستم‌های مختلف درگیر در کنترل حرکتی

شیرین یزدانی^۱ - دکتر نادر فرهپور^۲

عضو هیئت علمی دانشگاه تبریز - ^۱عضو هیئت علمی دانشگاه بوعلی سینا - همدان

ژوبشگاه علوم انسانی و مطالعات فرهنگی

چکیده

آگاهی از عملکرد سیستم عصبی - عضلانی برای توسعه مهارت‌های حرکتی و توانبخشی بیماران نقش ارزنده‌ای دارد. در این خصوص، ابزارها و آزمون‌های متعددی با اعتبار و پایایی تعریف نشده به کار گرفته می‌شوند. هدف از اجرای این تحقیق، بررسی پایایی دستگاه جدیدی به نام 'DSPP' است که برای سنجش تعادل دینامیکی به بازار عرضه شده است.

روش: تعداد ۱۷ زن سالم ۲۰ تا ۳۵ ساله در این آزمون داوطلبانه شرکت کردند. برای اندازه‌گیری تعادل آزمودنی‌ها آن‌ها با وضعیت بدنی تعریف شده روی صفحه اتکای دستگاه قرار می‌گرفتند سپس در مدت ۲۰ ثانیه وارپانس و میانگین مجموع نوسانات پوسچری بدن، نوسان در جهت جلو - عقب و چپایی

افراد ثبت می‌شد. کلیهٔ آزمون‌ها در دو درجهٔ سفتی صفحه اتکای درجه ۲ (کاملاً شل) و درجه ۸ (نسبتاً سفت) اجرا شدند. با آزمون‌های منتخب، سیستم‌های بینایی، دهلیزی و حسی-حرکتی دستکاری می‌شود. از این دستکاری‌ها برای بررسی میزان مشارکت این سیستم‌ها در کنترل حرکتی بدن آزمودنی استفاده می‌شود. هر آزمایش سه بار تکرار شده و میانگین به دست آمده به عنوان شاخص تعادل هر آزمون در نظر گرفته می‌شود. پس از دو هفته کلیهٔ آزمون‌ها با شرایط مشابه تکرار شدند. با استفاده از روش پیرسون همبستگی بین دو بار تکرار آزمون‌ها در متغیرهای مربوط در محیط نرم‌افزار SPSS محاسبه گردید. نتایج نشان دادند که همبستگی مورد نظر در متغیر نوسانات کلی مرکز ثقل در وضعیت ایستاده با چشم بسته در درجه سفتی ۲ و ۸ صفحه اتکا معادل $r=0/86$ بود. این همبستگی در نوسانات قدمی-خلفی $0/1-0/8$ در درجه سفتی ۲ صفحه اتکا، معادل $r=0/85$ بود و در درجه سفتی ۸ با حدوداً ۱۱ درصد مواجه شد $r=0/76$. همبستگی در نوسانات جانبی این آزمون در درجه سفتی ۸ برابر با $r=0/73$ بود. اما در سایر آزمون‌ها همبستگی این متغیر بین دو تکرار پایین بود. در آزمون‌های چرخش سر به چپ و به راست میزان همبستگی به دست آمده در هر سه مؤلفه در درجه سفتی ۸ بین $r=0/81$ تا $r=0/86$ بود. اما همبستگی متغیرهای تعادل در وضعیت ایستاده با چشم باز ضعیف‌تر بود. این تحقیق نشان داد که آزمون‌های ایستاده در شرایط آناتومیکی با چشمان بسته و نیز آزمون ایستاده با چرخش سر به طرفین به ترتیب برای دستکاری سیستم بینایی و دهلیزی در هر دو نوع نوسانات برداشته پوسچری از روایی مطلوبی برخوردار هستند و می‌توان به نتایج به دست آمده از دستگاه DSPF تکیه کرد. سایر آزمون‌ها با این دستگاه از پایایی مناسب برخوردار نبودند.

واژه‌های کلیدی: نوسانات پوسچری، سیستم بینایی، سیستم دهلیزی، سیستم حسی-حرکتی.

مقدمه

عملکرد سیستم تعادلی بدن و هماهنگی سیستم عصبی-عضلانی برای حفظ پوسچر مطلوب در زمان مناسب و اجرای موفقیت‌آمیز هر نوع مهارت فیزیکی ضروری است. این سیستم تعاملی از عملکرد سیستم‌های مختلف بدن نظیر بینایی، شنوایی (بخش

دهلیزی) و عصبی - عضلانی است. در واقع، تعادلات معیاری از عملکرد مجموعه بدن است (۲۴) و در فعالیت‌های روزمره کنش و واکنش‌های بایوبازی بین اجزای مختلف سیستم‌های تعادلی لازم است. این اجزا عبارتند از سیستم بصری، سیستم حسی - بیکرونی (یعنی گیرنده‌های واقع در مفاصل، عضلات و رباط‌ها که اطلاعاتی درباره کشش، کشش، درد و موقعیت مفاصل فراهم می‌کنند) و سیستم دهلیزی (۱۷، ۲۴، ۱۰، ۱۴). وجود هر نوع ضعف در این بخش منجر به بروز اختلال در کنترل حرکتی فرد می‌شود. این اختلالات شانس بروز صدمات و آسیب‌های مختلف را در فعالیت‌های روزمره و یا فعالیت‌های ورزشی افزایش می‌دهند (۳۴، ۱۶، ۳). وجود ارتباط بین آسیب‌هایی مانند کمر درد، گردن درد مزمن، درد مچ مزمن، استئوآرتریت زانو، آتاکسی، ناپایداری و غیره یا نارمایی تعادلی مشاهده شده است. این ارتباط بررسی تعادل در شرایط فوق را ضروری می‌نماید (۲۳، ۳۱، ۱۵، ۱۶، ۲۳، ۳۳).

مشاهدات علمی نشان داده‌اند که کنترل حرکتی در بیماران مبتلا به کمر درد و گردن درد مختل شده (۲۶) و در وضعیت ایستاده این بیماران نوسانات یوسجوری بیشتری از افراد سالم دارند و بیشتر تمایل دارند که در حالت ایستاده روی بخش عقبی پا تکیه کنند (۱۷، ۹). برخی اشاره کرده‌اند که این نوسانات در جهت میانی - جانبی بیشتر مشهود است (۲۲). در حالی که کاتلین ام. الکساندر^۱ و نانیا آن. کینی لاپیر^۲ افزایش نوسان در جهت قدامی - خلفی را بیشتر از سایر جهات قلمداد کردند (۱۷). دیده شده است که افراد مبتلا به کمر درد نمی‌توانند به راحتی وزن خود را روی یک پا منتقل کنند یا روی یک پایوجستر خود را حفظ کنند (۹). به زخم یافته‌هایی فوق هنگام معاینات معمول در بسیاری از بسیاری‌های عملکردی نظیر کمر درد صرفاً به اندازه‌گیری بخشی از عملکردها، مثلاً عملکرد سیستم عضلانی و مفاصل (دامنه حرکتی) عضو آسیب دیده، توجه می‌شود و عملکردکن بدن ارزیابی نمی‌شود (۱۷). در حالی که برای انتخاب روش درمانی مناسب و ارزیابی پیشرفت این افراد باید به عملکرد مجموعه بدن دقت کرد. عملکرد سیستم تعادلی بدن مجموعه بدن را منعکس می‌کند (۲۲).

بررسی تعادل در هدایت نوع و روش درمان سودمند است. یک تیم نورولوژیکی آلمانی درمان موفقیت‌آمیز بیماران مسن مبتلا به آتاکسی را با استفاده از تمرینات تعادلی گزارش کرده (۱۶). در این بیماران، اجرای تمرینات تعادل به مدت ۲ هفته باعث بهبودی

زیادی تا ۹ ماه آینده می‌شود (۳). برنامه تمرینات تعادلی طولانی مدت، توانایی تعادل افراد مسن را افزایش می‌دهد و این افزایش بعد از توقف تمرین نیز حفظ می‌شود (۳۶). همچنین نشان داده شده است که تمرینات تعادلی، در درمان دردهای مزمن یا بی‌ثباتی مچ پای فوتبالیست‌ها مؤثر است (۳۱) و نیز افرادی که تمرینات تعادلی انجام می‌دهند، عملکرد عضلات همسترینگ خود را بیشتر از آنهایی که تمرینات ماشینی با با وزنه انجام می‌دهند بهبود می‌بخشد (۱۵). بنابراین براساس این اطلاعات، ارزیابی تعادل پوسچری بدن در تشخیص، درمان و اندازه‌گیری پیشرفت درمان از اولویت اساسی برخوردار است. از همین رو، ابزارها و روش‌های مختلفی برای سنجش تعادل ارائه شده است. اما مناسبانه اطلاعات اندکی درباره میزان اعتبار و روایی این آزمون‌ها وجود دارد. برای نمونه، در یک تحقیق روایی آزمون ایستادن روی یک پا برای اندازه‌گیری تعادل بسیار ضعیف دانستند (۲۴، ۱۷، ۳). در پژوهش دیگری نیز با استفاده از Forceplate تکراری‌پذیری هفت آزمون مختلف در شرایط گوناگون ارزیابی شد و عنوان کردند که پایایی مؤلفه‌های مختلف آزمون‌ها مثلاً نوسان در جهت قدامی - خلفی و یا میانی - خارجی متفاوت است. بنابراین نه تنها اطلاعات کافی در مورد اعتبار و روایی آزمون‌های تعادل وجود ندارد، بلکه در میان گزارشات محدود در این زمینه نیز اختلاف نظر دیده می‌شود. در نتیجه به‌رغم ضروری بودن اندازه‌گیری تعادل نمی‌توان مطمئن بود که تا چه حد می‌توان به دستگاه‌ها و آزمون‌های موجود تکیه کرد. لذا تعیین روایی و تکراری‌پذیری آزمون‌های مختلف تعادل و ابزارهای مورد استفاده در این زمینه کاملاً ضروری به نظر می‌رسد. در این پژوهش، پایایی یکی از دستگاه‌های نسبتاً پیشرفته به نام (DSPF) Dynamic Stability Platform ساخت آمریکا در اندازه‌گیری تعادل دینامیکی بررسی شده است.

روش و ابزار

به منظور بررسی پایایی دستگاه تعادل DSPF، ۱۲ نفر از زنان سالم فاقد هرگونه بیماری اثرگذار بر متغیرهای مورد مطالعه داوطلبانه در این پژوهش شرکت کردند. میانگین سن، قد و وزن آزمودنی‌ها به ترتیب چنین بود: $24/83 \pm 2/86$ (سال)، $157/81 \pm 5/79$ (سانتیمتر) و $53/23 \pm 7/24$ (کیلوگرم). برای اندازه‌گیری نوسانات پوسچری از یک دستگاه جدید الکترونیکی به نام Dynamic Stability Platform

می‌کرد. سپس نرم‌افزارهای مربوط به میانگین و SD مؤلفه‌ها را در هر بخش گزارش می‌نمود. این مؤلفه‌ها شامل شاخص کلی نوسانات پوسجری بدن در تمام جهات؛ نوسانات پوسجری در جهات قدامی - خلفی و در جهت جانبی بود.

آزمون‌های مورد مطالعه

در این بررسی، تعادل و نوسانات پوسجری تحت شرایط و وضعیت‌های مختلف بدنی ارزیابی شدند که هر یک از این شرایط و وضعیت‌ها مانند یک آزمون تلقی شده است. این آزمون‌ها عبارت بودند از: (۱) وضعیت ایستاده با چشم باز و دریافت بازخورد از وضعیت خود؛ در این وضعیت، فرد در حالت آناتومیکی با دو پا روی صفحه تعادل متعادل ایستاد و با دیدن جابه‌جایی مرکز ثقل خود در صفحه نمایشگر سعی در حفظ آن داشت. (۲) وضعیت ایستاده با چشم بسته: تفاوت این حالت با آزمون قبلی این بود که در این حالت، چشمان فرد در حین آزمون بسته بود و هیچ اطلاعاتی از وضع پوسجری و نوسانات مرتبط به فرد داده نمی‌شد. (۳) وضعیت ایستاده با چرخش سر به سمت راست: در این آزمون، فرد در حالت آناتومیکی ایستاد و در حالی که مژش را به طرف راست چرخانده بود نوسانات پوسجری اش ثبت می‌شد. این وضعیت موجب دستکاری سیستم دهلیزی فرد می‌شد. (۴) وضعیت چرخش سر به چپ: این آزمون مثل آزمون شماره ۳ بود و فقط سمت چرخش سر بر خلاف حالت قبل بود. جهت‌های مختلف می‌توانند ارتباط سمت غالب بدن را نیز در آزمون دخالت دهند. (۵) وضعیت فلکشن سر: در این آزمون، فرد در وضعیت آزمون شماره ۱ ایستاد و سر را در وضعیت فلکشن ۴۵ درجه قرار داد. (۶) وضعیت هیپر اکستنشن سر: در این آزمون فرد در وضعیت آزمون شماره ۱ ایستاد و سر خود را در وضعیت هیپر اکستنشن قرار داد. (۷) وضعیت چرخش تنه به راست: در این آزمون پس از آنکه فرد در وضعیت آناتومیکی ایستاد، تنه خود را به راست می‌چرخاند. زاویه سر و تنه مثل حالت آناتومیکی باقی می‌ماند. (۸) وضعیت چرخش تنه به چپ: این آزمون درست مثل آزمون شماره ۷ بود و فقط برای چرخش تنه به سمت چپ بود. نحوه اجرا به این ترتیب بود که ابتدا فرد روی دستگاه مستقر می‌شد و پیش از انجام آزمایش اصلی یک مرحله آزمایشی اجرا می‌شد. در مرحله آزمایشی، ضمن آشنایی با عمل دستگاه، آزمودنی مرکز ثقل بدن خود را با مرکز مختصات دستگاه که روی صفحه نمایشگر دستگاه مشخص بود منطبق می‌کرد. پس از اعلام آمادگی و شروع آزمایش فرد

تلاش می‌کرد تا مدت ۲۰ ثانیه به طور مستمر نقل خود را در مرکز محور مختصات دستگاه ثابت نگه دارد هر آزمون ابتدا در درجه ۸ سختی دستگاه و سپس روی درجه ۴ هر کدام سه بار تکرار می‌شدند و میانگین سه مرتبه به عنوان نمونه فرد در نظر گرفته می‌شد پس از یک هفته مجدداً با همان شیوه (سه تکرار برای هر آزمون)، کثیف اندازگی‌ها تکرار شد. در این آزمون‌ها عملکرد آزمایشگر نقلی در نتیجه نداشت. برای بررسی میزان پایایی دستگاه همبستگی داده‌های مربوط به دو تکرار در مؤلفه‌های مختلف با استفاده از نرم‌افزار SPSS و با روش پیرسون به دست آمد.

نتایج و بحث و بررسی

این پژوهش به منظور ارزیابی پایایی دستگاه STPE برای سنجش نوسانات بدن می‌گردد. پس‌چون بدن با استفاده از آزمون‌هایی اجرا شد در مجموع ۸ آزمون مختلف به کار برده شد که در سه گروه مختلف طبقه‌بندی شده‌اند. نتایج به دست آمده جداگانه در سنجش مربوط ارائه و مورد بحث و بررسی واقع شدند.

الف) پایایی دستگاه در آزمون‌های سنجش نوسانات پوسچری یا دستکاری سیستم بینایی نتایج مربوط به این آزمون‌ها در جدول ۱ خلاصه شده است. همان‌طوری که ملاحظه می‌شود در این گروه از آزمون‌ها همبستگی بین دو تکرار نتوانی سنجش تعادل

جدول ۱. همبستگی مؤلفه‌های نوسانات پوسچری یا دستکاری سیستم بینایی در دو بار تکرار

ثبات با درجه ۴			ثبات با درجه ۸			آزمون‌ها
M-L	A-P	Total	M-L	A-P	Total	
۰/۵۳	۰/۳۳	۰/۴۸	۰/۳۴	۰/۷۳	۰/۷۳	r
۰/۰۷	۰/۲۶	۰/۱۱	۰/۲۷	۰/۱۰	۰/۰۰	p
۰/۳۹	۰/۸۵	۰/۸۶	۰/۷۳	۰/۷۶	۰/۸۶	r
۰/۲۰	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۱۰	۰/۱۰	۰/۰۰	p

A-P = anteroposterior body sway, M-L = mediolateral body sway.

Total = overall body sway, r = pearson coefficient, p = sig (2-tailed)

در وضعیت ایستاده با چشم بسته هم در درجه سختی ۲ صفحه حساس و هم در درجه ۸ آن معادل $0/86 = t$ بود که حاکی از وجود روایی قابل قبول با ضریب تعیین $0/74 = r^2$ در این دو آزمون است.

در شرایط چشم باز همبستگی مورد نظر در درجه سختی ۲ و ۸ به ترتیب عبارت بود از $0/48 = t$ و $0/73 = t$ که البته در درجه سختی ۸ به رغم آنکه ضریب تعیین آن (r^2) بالای $0/50$ است، اما روایی این آزمون وقتی که با درجه سختی ۲ گرفته شد بهتر بود.

در آزمون چشم بسته همبستگی مورد نظر در نوسانات پوسچری قدیمی حلقی ۸-۲ در درجه سختی ۲ دستگاه معادل $0/85 = t$ است که بالاترین رقم برای این متغیر در کل آزمون‌ها محسوب می‌شود. این مقدار در آزمون مشابه وقتی که با درجه سختی ۸ اندازه‌گیری شد با حدود $0/11$ کاهش مواجه بود ($0/76 = r^2$) اما همبستگی این متغیر در وضعیت ایستاده با چشم باز بین $0/73 = t$ در درجه سختی ۸ و $0/33 = t$ در درجه سختی ۲ دستگاه بود. در ارتباط جانبی Medic - Lateral همبستگی بین دو تکرار آزمون ایستاده با چشم بسته در سختی سطح انگای ۸ برابر با $0/73 = t$ بود اما در سایر آزمون‌ها همبستگی این متغیرها در دو تکرار پایین بود. این بررسی نشان می‌دهد که پایایی دستگاه STPF برای سنجش نوسانات پوسچری در وضعیت ایستاده با چشم باز در مجموع ضعیف است. اما پایایی آزمون ایستاده با چشم بسته در هر دو درجه سختی ۲ و ۸ مطلوب است. البته در مؤلفه نوسانات در جهت داخلی - خارجی در درجه سختی ۲ سطح پایایی پایین بود.

ب) آزمون‌های سنجش نوسانات پوسچری با دستکاری سیستم دهلیزی

همان طوری که در جدول ۲ مشاهده می‌شود در هر دو دسته آزمون‌های جرحتی سر به جیب و به راست میزان همبستگی به دست آمده در هر سه مؤلفه در درجه سختی ۸ بین $0/81 = t$ تا $0/86 = t$ بود که مشابه هم هستند، که حاکی از وجود روایی مطلوب این دو آزمون است. در هر دو دسته از آزمون‌های مذکور وقتی که درجه سختی دستگاه روی ۲ تنظیم شد میزان همبستگی مورد نظر پایین بود. بنابراین در این آزمون که سیستم‌های دهلیزی با گردش سر دستکاری می‌شود بهتر است سطح انکا با ثبات‌تر باشد و از درجه سختی ۸ استفاده شود.

جدول ۲ همبستگی میان‌دانه‌های نوسانات پوسجری با دستکاری سیستم دهلیزی در آزمون‌ها

ثبات یا درجه ۲			ثبات یا درجه ۸			آزمون‌ها
M-L	A-P	Total	M-L	A-P	Total	
۰/۵۵	۰/۷۷	۰/۶۹	۰/۸۶	۰/۸۱	۰/۸۶	۲
۰/۰۵	۰/۰۴	۰/۰۱	۰/۰۰۱	۰/۰۰۱	۰/۰۰۱	۵
۰/۶۴	۰/۶۱	۰/۶۵	۰/۸۶	۰/۸۱	۰/۸۶	۲
۰/۰۴	۰/۰۱	۰/۰۲	۰/۰۰۱	۰/۰۰۱	۰/۰۰۱	۵

A-P = anteroposterior body sway, M-L = mediolateral body sway

Total = overall body sway, r = pearson coefficient, p = sig (2-tailed)

در شرایط نسبتاً بی‌ثبات سطح اتکای همبستگی نسبتاً ضعیف بود. مجموع این نتایج نشان می‌دهد که ایجاد اختلال در سیستم دهلیزی با چرخش سر به طرفین می‌تواند مانند یک روش باروایی مناسب مورد استفاده قرار گیرد.

پروژه‌های علوم انسانی و مطالعات فرهنگی

ج) پایایی دستگاه STPF در سنجش تعادل با دستکاری سیستم دهلیزی (فلکشن و هیپر اکستنشن سر)

نتایج این سری از آزمون‌ها حاکی از آن است که بین دو تکرار متوالی آزمون نوسانات پوسجری متغیر نوسانات پوسجری جانبی در درجه سنجش ۳ دستگاه دامیزان همبستگی $0/79 = r$ پایایی مناسبی داشتند. در صورتی که در سایر شرایط به‌طور کلی همبستگی‌ها ضعیف و ناچیز بودند. در آزمون هیپر اکستنشن اگر چه گاهی این مقادیر نسبت به آزمون فلکشن وضع بهتری داشتند، اما در مجموع سطح همبستگی کوچک بود. مجموع نتایج در این گروه از آزمون‌ها نشان داد که این گروه از آزمون‌ها به دلیل فقدان تکرارپذیری کارایی ندارند (جدول ۳).

جدول ۳ همبستگی مولفه‌های نوسانات پوسچری با دستکاری سینه دهلیزی در دو بار تکرار (فلکشن / اکستنشن سر)

ثبات با درجه ۲			ثبات با درجه ۸				آزمونها
M-L	A-P	Total	M-L	A-P	Total		
۰/۷۹	۰/۶۸	۰/۶۹	۰/۶۵	۰/۶۷	۰/۶۳	r	ایستاده با
۰/۰۰	۰/۱۰	۰/۰۱	۰/۱۶	۰/۲۰	۰/۲۷	p	فلکشن سر
۰/۷۹	۰/۶۸	۰/۶۸	۰/۶۳	۰/۶۰	۰/۶۰	r	ایستاده با هدیر
۰/۰۱	۰/۲۲	۰/۱۰	۰/۰۳	۰/۰۱	۰/۰۶	p	اکستنشن سر

A-P= anteroposterior body sway, M-L= mediolateral body sway.

Total= overall body sway, r= pearson coefficient, p= sig (2-tailed)

د) آزمون سنجش نوسانات پوسچری با دستکاری وضعیت استقرار تنه

در جدول ۴ خلاصه نتایج به دست آمده از همبستگی بین دو تکرار آزمون‌های این گروه نشان داده شده است. در آزمون چرخش تنه به راست همان طوری که مشاهده می‌شود چرخش بدن به راست در متغیرهای شاخص کلی نوسانات پوسچری، نوسان پوسچر در راستای قدامی- خلفی (A-P) و نوسانات در جهت جانبی (ML) به ترتیب در درجه سختی ۸ دستگاه (r=۰/۸۹)، (r=۰/۷۸)، (r=۰/۶۶) و در درجه سختی ۲ دستگاه به ترتیب (r=۰/۸۳)، (r=۰/۸۲)، (r=۰/۸۱) بودند. این مقادیر به جز در مورد نوسانات جانبی در درجه سختی ۸ همگی مقادیر مناسبی هستند، اما در چرخش بدن به سمت چپ همبستگی‌ها بسیار ضعیف‌اند. این بدان معنی است که نمی‌توان در این آزمون، تعادل در وضعیت چرخش به چپ را با چرخش به راست مقایسه نمود در نتیجه کاربرد این آزمون توصیه نمی‌شود.

جدول ۴. همبستگی مؤلفه‌های برداشت پوسجری با دستکاری چشم‌دهداری در دو بار تکرار (چرخش متغ)

ثبات با درجه ۲			ثبات با درجه ۸			آزمون‌ها
M-L	A-P	Total	M-L	A-P	Total	
۰/۸۱	۰/۸۳	۰/۸۳	۰/۶۶	۰/۷۸	۰/۸۶	r
۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۳	۰/۰۰	۰/۰۰	p
۰/۸۱	۰/۶۶	۰/۶۱	۰/۶۹	۰/۵۳	۰/۶۹	r
۰/۰۰	۰/۰۳	۰/۰۳	۰/۳۶	۰/۰۸	۰/۳۶	p

A-P= anteroposterior body sway, M-L= mediolateral body sway

Total= overall body sway, r= pearson coefficient, p= sig (2 tailed)

بحث و بررسی

در بیماری‌های مختلف که با درد همراه هستند ممکن است سیستم‌های درگیر در تعادل نیز اثر بپذیرند. اندازه‌گیری میزان این تغییرات و نیز کم و کیف ناهنجاری در تعادل کلی بدن اطلاعات جامع‌تری از بیماری به دست می‌دهد که در برنامه‌ریزی درمان و ارزیابی پیشرفت بیماری یا بهبود فرد می‌تواند کمک‌مؤثرتری باشد. در این مطالعه، پایایی دستگاه DSPE در شرایط ویژه از جمله اندازه‌گیری نوسانات پوسجری بدن بررسی شد. در مجموع بررسی‌ها مشاهده شد که پایایی آزمون‌ها با یکدیگر متفاوت بودند. بدین معنی که می‌توان برای همه‌گروه‌ها آزمون‌های مناسبی را به‌کار برد. ممکن است در یک آزمون پایایی قوی، چنانچه از ابزار متفاوت استفاده شود یا در شرایط دیگری به‌کار گرفته شود از پایایی آن کاسته شود. در بررسی‌ها مشاهده کردیم که در آزمون تعادل ایستاده در حالت آباتومیکی هنگامی که چشم‌ها بسته بودند و درجه سختی دستگاه ۲ بود (سطح زیراتکا حساسیت بیشتری داشت) پایایی آزمون قابل قبول و مطلوب بود اما نوسانات ثبت شده در درجه سختی ۸ تکرارپذیر نبودند. معمولاً در درجه سختی بالا فقط آردسته از نوسانات ثبت می‌شوند که در اثر جابه‌جایی زیاد پوسجری و اعمال نیروی قوی‌تر یا بر سطح اتکا به‌وجود می‌آیند. بنابراین شرایط

نوسانات جزئی‌تر و یا کم دامنه‌تر را که معمولاً با اعمال نیروی ضعیف‌تری در سطح پلانشار فلکسورها و دوزسی فلکسورها رخ می‌دهند نشان نمی‌دهد. در حالی که نتایج نشان دادند که نگاه به نوسانات جزئی و ظریف‌گویاتر بوده و از پایایی بیشتری برخوردار هستند، اما وقتی که یکی از سیستم‌های درگیر در تعادل دستکاری شد مثلاً در چرخش سر به طرفین وضیعت کاملاً فرق می‌کرد. در چرخش سر به طرفین همبستگی در شرایطی که نوسانات ظریف ثبت می‌شد کم بود. در عوض بیشتر نوسانات پر دامنه تکرارپذیر و قابل اعتماد بودند. از طرف دیگر، وقتی تغییر پوسجر و چرخش نته بدون تغییر حالت سر بررسی شد تقریباً هر دو نوع نوسانات کوچک و بزرگ پایایی مطلوبی دارند.

نتیجه‌گیری نهایی

این تحقیق نشان داد که آزمون‌های ایستاده در شرایط آناتومیکی و با چشمان بسته و نیز آزمون ایستاده با چرخش سر به طرفین برای دستکاری سیستم دهلیزی در هر دو نوع نوسانات پر دامنه و کم دامنه پوسجر از رویایی مطلوبی برخوردار هستند و می‌توان به نتایج به‌دست آمده از دستگاه DSPF استناد نمود.

پژوهشگاه علوم انسانی و مطالعات فرهنگی

رساله علمی علوم انسانی

۱. رابرت کارولا، جان پی. هالی، چارلز آرنوبالک: آناتومی و فیزیولوژی انسان، ج ۱، انتشارات دانشگاه شاهد.

2. Bennie KI., Goldie PA.: The Differential Effect of External Ankle Support on Postural Control. *J Orthop Phys Ther* 20(6): 287-295-1994.
3. Bernier JN., Perrin DH. 1998. Effect of Coordination Training on Proprioception of the Functionally Unstable, Ankle. *J., Orthop Sports Phys Ther* 27:264-275.
4. Bohannon RW, Larkin PA, Cook AC., Gear J., Singer J., 1984. Decrease in Timed Balance Test Scores with Aging. *Physical Therapy*, 64; 7: 1067-1070.
5. Boucher P Teasdale N, Courtemanche R, Bard C, Fleury M : Postural Stability in Diabetic Neuropathy. *Diabetes Care*, 18: 638-645, 1995.
6. Brandt TH., Buchle W., Krafczyk S 1986. Training Effects on Experimental Postural Instability: *A Model for Clinical Ataxia Therapy*; Elsevier, 353-65.

7. Brandt TH., Dietrich M. 1996 Postural Imbalance in Peripheral and Central Vestibular Disorders. In: Bronstein AM, Woolacott M, *Editors (Clinical Disorders of Balance and Gait*, New York: Oxford University Press, 131-46.
8. Briggs BC., Crossman MR., Blich R., Drews JE., Shaeffer SA. 1989. Balance Performance Among Noninstitutionalized Elderly Women. *Physical Therapy*; 69: 748-54.
9. By: NN Srinan P. 1988. *Variations in Balance and Body-Sway in Middle Aged Adult Subjects with Healthy Backs Compared with Subjects with Low Back Dysfunction*. Spine 16:323-30.
10. Hain TC., Hildman MA. Anatomy and Physiology of the Normal Vestibular Rehabilitation System. in: Herdman SJ(ed). *Vestibular Rehabilitation*, pp 3-26. Philadelphia: FA Davis Company, 1994.
11. Hlavacka F., Metzner J., Krizkova M. 1996. Control of the Body Vertical by Vestibular and Proprioceptive Inputs. *Brain Research Bulletin*, 40: 431-5.
12. Hlavacka F., Njokikijien CH. 1986. Saccular Galvanic Stimulation of the Labyrinth and Postural Responses. *Physiological, Rptemo Slovaca*, 78: 67-70.
13. Hoch Schuler SH., Cotler HB., Guyer RD. *Rehabilitation the Spine Science and Practice*, St Louis: CV Mosby Company, 1993.
14. Horak FB., Shupert CI. 1994. Role of the Vestibular System in Postural Control. In: Herdman SJ(ed). *Vestibular Rehabilitation*, pp22-46.
15. Ihara H., Nakayama A. 1986. Dynamic Joint Control Training for Knee Ligament Injuries. *J Sport Med*, 14 (4): 309-31.
16. Karlberg M., Persson L., Magnusson M. 1995. Reduced Postural Control in Patients with Chronic Cervicobrachial Pain Syndrome. *Gait and Posture*, 3:241-249.
17. Katten M., Alexander Tanyal L., Kinney Jarry. 1998. Differences in Static Balance and Weight Distribution between Normal Subjects and Subjects with Unilateral Low-Back Pain. *JOSPT* 28(6): 378-383.
18. Kestner JA. *Postural Abnormalities in Vestibular Disorders*. In: Herdman SJ(ed). *Vestibular Rehabilitation*, pp 47 - 67. Philadelphia: FA. Davis Company, 1994.
19. Kuuskainen JM., Malkia EA. 2000. *An Experimental Controlled Study on Postural Sway and Therapeutic Effects in Subject with low Back Pain*, 14(2): 192-202.
20. Leanderson J., Wykman A., Erikson E., Ankle Sprain and Postural Sway in Basketball Players. *Knee Surg Sports Traumatol Arthroscopy*, 1:203-205, 1995.
21. Lutz SD., Hayes RC. 1985. *Postural Sway Profiles Normal Subjects and Subjects with Cerebellar Ataxia*, *Physiotherapy Canada*; 37: 140-8.
22. M. L. Meentjes, J. S., Frank. 1999. Balance in Chronic Low Back Pain Patients: A Compare to Healthy People Under Various Conditions in Upright Standing. *Clinical*

- Biomechanics*, 14:710-716.
23. Maki BE., Holliday PJ., Tropper AK 1994. A Prospective Study of Postural Control Balance and Risk of Falling in an Ambulatory and Independent Elderly Population. *Journal of Gerontology, Medical Science*, 49:72-84.
 24. Marguerite Elizabeth Daubney K and Elise G Colham 1999. Lower Extremity Muscle Force and Balance Performance in Adults Aged 65 Years and Older. *Phy Ther* 79, (Number 12): 1177-1185.
 25. Mc Colum CL., Nashner LM: Organizing Sensory Information for Postural Control in Altered Sensory Environments. *J. Theor Biol*, 180: 257-270, 1996.
 26. McPartland JM., Brodeur RR., Hallgren RC 1997. Chronic Neck Pain, Standing Balance, and Suboccipital Muscle Atrophy - A Pilot Study. *Journal of Manipulative and Physiological Therapeutic*, 20:24-9.
 27. Norkin CC, Levangie PR. *Jnt. Structure and Function - A Comprehensive Analysis*, Philadelphia, T. A., Davis company, 1992.
 28. Prieto TE., Myklebust JB., Hoffmann RG, Lovett EG, Myklebust BM 1996. Measures of Postural Steadiness: Differences Between Healthy Young and Elderly Adults. *IEEE Transactions on Biomedical Engineering*, 43: 956-66.
 29. Schieppati M., Nardone A 1991. Free and Supported Stance in Parkinsons Disease *Brain*: 114:1227-44
 30. Seidler R., Martin PE 1997. The Effects of Short-term Balance Training on the Postural Control of Older Adults. *Gait and Posture* 6:224-236.
 31. Tropp H., Askling G., 1984a. Effects of Ankle Disk Training on Muscular Strength and Postural Control. *Am J Sports Med* 85:259-61.
 32. Umphred DA: *Neurological Rehabilitation* (2nd Ed). st. Louise: C.V. Mosby Company, 1990
 33. Wegener L., Kisner C., Nichols D 1997. Static and Dynamic Balance Responses in Persons with Bilateral Knee Osteoarthritis. *J Orthop Sports Phys Ther* 25: 13-18.
 34. Winter DA, Patla AE, Frank JS: Assessment of Balance Control in Humans. *Med Prog Tech*, 16:31-51, 1990.
 35. Winter DA 1995. Human Balance and Posture Control During Standing and Walking. *Clin Biomech*, 3(4):193-214
 36. Wolfson L, Whipple R., Oerbe C., et al., 1996. Balance and Strength Training in Older Adults: Intervention Gains and Tai Chi Maintenance. *JAGS* 44: 498-506.

recorded during each test. All tests were done in both the low (level 2) and the high (level 8) stiffness of the foot platform. Each of the applied postures challenged one of vestibular, visual and/or proprioceptive systems. These positions are used to assess the contribution of the balance systems in motor control. Then, in order to assess the repeatability of the system and the tests the same data were collected in the same conditions after two weeks. Then the correlation coefficients of any variable between the two repetitions were obtained using Pearson method in SPSS environment.

Results: Statistical analysis showed that in both footplatform's stiffness levels of 2 and 8, there was a significantly high correlation between the overall body sway of subjects in first time evaluation with that of the second time evaluation ($r = 0.86$) during upright standing with eyes closed. The repeatability of the AP sway in this test with the stiffness level of 2 with ($r=0.85$) was better than that of in level 8 ($r = 0.73$). In standing position with lateral rotation of the head to the left and the right the correlation between all variable between two repeated tests were between $r=0.81$ to $r=0.86$ showing very good reliability. Upright standing position with eye open, standing with flexion/extension of the head and standing with trunk rotation showed a poor reliability. In conclusion the DSPF is reliable for body sway measurements in those upright standing positions with eye closed and upright standing position with head rotated to sides.

Key Words: Postural sway, dynamic balance, vestibular system, visual system, proprioceptive system.