

Review Paper: Literature Review of the Effect of Ankle-Foot Orthosis on Gait Parameters After Stroke

Elnaz Esfandiari¹, *Mokhtar Arazpour², Hassan Saeedi¹, Amir Ahmadi³

1. Department of Orthotics and Prosthetics, School of Rehabilitation Sciences, Iran University of Medical Sciences, Tehran, Iran.

2. Department of Orthotics and Prosthetics, University of Social Welfare and Rehabilitation Sciences, Tehran, Iran.

3. Department of Physiotherapy, School of Rehabilitation Sciences, Iran University of Medical Sciences, Tehran, Iran.



Citation: Esfandiari E, Arazpour M, Saeedi H, Ahmadi A. [Literature Review of the Effect of Ankle-Foot Orthosis on Gait Parameters After Stroke (Persian)]. Archives of Rehabilitation. 2017; 18(2):164-179. <http://dx.doi.org/10.21859/jrehab-1802160>

doi: <http://dx.doi.org/10.21859/jrehab-1802160>

Received: 20 Oct. 2016

Accepted: 07 Mar. 2017

ABSTRACT

Objective Stroke occurs when the supply of blood to the brain is either interrupted or reduced. The clinical presentation varies from minor neurological symptoms to severe deficits, depending on the location and the size of the brain lesion. Hemiparesis is one of the most striking features in the acute phase. Many other deficits may also be present, including postural imbalance. All persistent neurological deficits may cause more or less severe activity limitations in several domains of human functioning. Regaining walking ability is a major goal during the rehabilitation of stroke patients. Therefore, using orthoses can be beneficial for them. Ankle-Foot Orthoses (AFOs) is one of the most common therapeutic approaches to control foot drop among stroke patients. AFOs prevent drooping or other unintended movements of the foot and ankle by providing stability in optimum conditions. It also helps in regaining normal walking posture in stroke patients. The aim of this review was to evaluate the efficiency of the AFOs on balance and examine the effectiveness of temporal spatial and kinetic gait kinematics in stroke patients with foot drop.

Materials & Methods Science Direct, Springer, Google Scholar, PubMed, Ovid databases were searched for articles published between 1996 and 2016 of studies on patients with drop foot wearing the AFOs. After reviewing and categorizing the articles, they were analyzed based on spatiotemporal parameters, gait kinetics, gait kinematics and stability. A total of 21 articles were selected for final evaluation.

Results Twenty-one articles were analyzed in relation to the effect of the AFOs on gait parameters in stroke patients. Spatiotemporal parameters were evaluated in 14 articles, and kinetics and kinematics parameters were analyzed in seven articles. AFOs have a significant impact on the length and width of the steps but had no significant effect on speed, cadence, symmetry of gait and balance. Also, AFOs improved kinetic parameters of gait, ankle kinematics and kinematics of the knee in the static phase but had no significant effect on knee joint kinematics and kinematics of the hip joint in the frontal and sagittal. There are a few studies with regard to the effects of AFOs on the moment of inertia and joints power, but the results of the present study showed no significant difference in these parameters.

Conclusion This study showed that the AFOs based on the models (static or dynamic) had a paradoxical effect on balance, kinetic and kinematic parameters of gait in the stroke patients. AFOs had a significant improvement in balance, kinetic and kinematic parameters of gait compared to those without orthosis situation in the stroke patients. According to the result of this study, depending on the patient's needs and situation, the best and the most suitable ankle foot orthoses should be designed and custom mold-ed for them.

Keywords:

Stroke, Drop foot,
Ankle foot orthoses,
Gait parameters

* Corresponding Author:

Mokhtar Arazpour, PhD

Address: Department of Orthotics and Prosthetics, University of Social Welfare and Rehabilitation Sciences, Tehran, Iran.

Tel: +98 (21) 22180010

E-Mail: m.arazpour@yahoo.com

مقاله مروری: بررسی تأثیر ارتزهای مچ پا-پایی بر متغیرهای راه رفتن و تعادل افراد سکنه مغزی

الناز اسفندیاری^۱، *مختار عراض پور^۲، حسن سعیدی^۱، امیر احمدی^۲

- ۱- گروه ارتپدی فنی، دانشکده علوم توانبخشی، دانشگاه علوم پزشکی و خدمات بهداشتی درمانی ایران، تهران، ایران.
 ۲- گروه ارتز و پروتز، دانشگاه علوم بهزیستی و توانبخشی، تهران، ایران.
 ۳- گروه فیزیوتراپی، دانشکده علوم توانبخشی، دانشگاه علوم پزشکی و خدمات بهداشتی درمانی ایران، تهران، ایران.

چکیده

تاریخ دریافت: ۲۹ مهر ۱۳۹۵
تاریخ پذیرش: ۱۷ اسفند ۱۳۹۵

هدف: سکنه مغزی به دنبال قطع یا اختلال خون‌رسانی به قسمتی از مغز ایجاد می‌شود. عوارض ناشی از سکنه مغزی، می‌تواند از عوارض جزئی همانند علائم عصبی تا اختلالات خیلی شدید، بسته به محل و شدت آسیب‌دیدگی متفاوت باشد. هم‌پارزی یکی از شایع‌ترین اختلالات در افراد دچار سکنه مغزی در فاز حاد این عارضه است. برخی اختلالات دیگر نیز همچون اختلالات تعادلی وضعیتی نیز ممکن است به دنبال سکنه مغزی مشاهده شود. تمامی اختلالات نورولوژیکی ناشی از سکنه مغزی ممکن است سبب محدودیت دامنه حرکتی افراد از رنج کم تا زیاد شود. بازپایی توانایی راه رفتن یکی از مهم‌ترین اهداف توان‌بخشی افراد دچار سکنه مغزی است. از این رو استفاده از وسایل کمکی همچون ارتزهای می‌تواند برای این افراد مفید واقع شود. یکی از متداول‌ترین روش‌های درمانی برای کنترل عارضه درآپ‌فوت ناشی از سکنه مغزی استفاده از ارتزهای مچ پا-پایی است. ارتز مچ پا-پایی با فراهم کردن ثبات مچ و قرار دادن پا در وضعیت مطلوب از افتادگی پا و سایر حرکات ناخواسته جلوگیری می‌کند و باعث می‌شود تا راه رفتن عادی شود. هدف مطالعه مروری حاضر ارزیابی تأثیرگذاری ارتزهای مچ پا-پایی بر تعادل و مؤلفه‌های زمانی مکانی، کینماتیک و کینماتیک راه رفتن افراد با عارضه درآپ‌فوت ناشی از سکنه مغزی است.

روش بررسی: جست‌وجو در پایگاه‌های اطلاعاتی گوگل، اشپرینگر، ساینس دایرکت، پابمد و اوید برای یافتن مطالعات در بازه زمانی ۱۹۹۶ تا ۲۰۱۶ که تأثیر ارتزهای مچ پا-پایی را در افتادگی مچ سنجیده‌اند، انجام شده است. پس از بررسی و طبقه‌بندی مقالات به دست آمده، مقالات موجود بر اساس متغیرهای زمانی مکانی راه رفتن، کینماتیک، کینماتیک و تعادل تحلیل شدند. در نهایت ۲۱ مطالعه جهت ارزیابی نهایی انتخاب شدند.

یافته‌ها: ۲۱ مقاله درباره تأثیر ارتز مچ پا-پایی بر متغیرهای راه رفتن افراد درآپ‌فوت ناشی از سکنه مغزی تجزیه و تحلیل شده است. متغیر زمانی مکانی در ۱۴ مقاله و مؤلفه‌های کینماتیک و کینماتیک در هفت مقاله ارزیابی شده است. ارتز مچ پا-پایی تأثیر معناداری بر طول و عرض گام داشته است، ولی بر سرعت، کادنس، قرینگی راه رفتن و تعادل افراد تأثیر معنادار نداشته است. همچنین استفاده از ارتز مچ پا-پایی سبب بهبود مؤلفه‌های کینماتیک راه رفتن، کینماتیک مچ پا و کینماتیک زانو در فاز ایستایی می‌شود، ولی بر کینماتیک مفصل زانو در فاز نوسانی و کینماتیک مفصل هیپ در صفحه فرونتال و ساجیتال تأثیر چندانی نداشته است. درباره تأثیر ارتز بر ممان اینرسی و پاور مفصل مطالعات اندکی وجود داشت، ولی نتیجه حاکی از نبود تفاوت معنادار در این مؤلفه‌ها بود.

نتیجه‌گیری: این مطالعه نشان داد مدل‌های مختلف ارتز مچ پا-پایی استاتیک یا دینامیک، بسته به جنس و طراحی‌شان، تأثیرهای متناقضی بر تعادل، مؤلفه‌های کینماتیک، کینماتیک و متغیرهای راه رفتن افراد سکنه مغزی می‌گذارند. استفاده از ارتزهای مچ پا-پایی در مقایسه با وضعیت بدون ارتز سبب راه رفتن مناسب‌تر افراد با عارضه افتادگی مچ پا می‌شود. با توجه به نتایج این مطالعه، بسته به نیاز و شرایط هر بیمار باید بهترین و مناسب‌ترین ارتز مچ پا-پایی به صورت انحصاری و با در نظر گرفتن شرایط هر فرد برای او طراحی و ساخته شود.

کلیدواژه‌ها:

سکنه مغزی، افتادگی مچ، ارتزهای مچ پا-پایی، متغیرهای راه رفتن

مقدمه

مغزی می‌میرند، توانایی‌هایی که توسط این ناحیه کنترل می‌شوند، مانند کنترل عضلات، دچار اختلال می‌شوند. قربانیان سکنه مغزی به تعدادی از ناتوانی‌های نورولوژی مانند هم‌پارزی، اختلال ارتباطی، اختلال شناختی و اختلال در درک بصری فضایی دچار می‌شوند [۱، ۲]. در بیشتر مواقع توانایی راه رفتن به دنبال سکنه مغزی به دلیل ضعف عضلانی، اسپاستیسیته، تن غیرعادی عضلانی، به خطر افتادن کنترل حسی حرکتی، نداشتن

سکنه مغزی^۱ یکی از علل اصلی ناتوانی و مرگ در سراسر جهان است. این عارضه نوعی اختلال نورولوژی به علت ضعیف شدن جریان خون به مغز است و باعث مرگ سلول‌های مغزی در اثر دریافت نکردن اکسیژن می‌شود [۱]. هنگامی که سلول‌های

1. Stroke

* نویسنده مسئول:

دکتر مختار عراض پور

نشانی: تهران، دانشگاه علوم بهزیستی و توانبخشی، گروه ارتز و پروتز.

تلفن: ۰۱۰ ۲۲۱۸۰۰۱ (۲۱) ۹۸+

رایانامه: m.arazpour@yahoo.com

عادی راه برود [۱۰]. امروزه انواع مختلفی از ارتزهای مچ پا-پایی بر حسب نیاز بیمار استفاده می‌شوند. مطالعات بیومکانیکی اخیر بر روی عملکرد ارتزها نشان داده است که ارتزهای مچ پا-پایی موجب کاهش انحرافات راهرفتن و افزایش تعادل و تقارن در حین راهرفتن می‌شوند [۱۱]. همچنین در فاز نوسان راهرفتن، موجب افزایش کلیرنس^{۱۲} می‌شوند [۱۱].

تاکنون چندین مطالعه مروری در زمینه تأثیر انواع مختلف ارتزهای مچ پا-پایی بر راهرفتن افراد دراپ‌فوت ناشی از سکتة مغزی انجام شده است. لیونگ در سال ۲۰۱۳ به بررسی تأثیر ارتزهای مچ پا-پایی بر فعالیت عضلانی افراد دراپ‌فوت پرداخت که نتیجه نهایی حاصل از مطالعه او نشان داد که هنوز شواهد کافی برای ارائه نظر قطعی درباره تأثیر ارتز مچ پا-پایی بر فعالیت عضلات کاف موجود نیست [۱۲]. اسپیکر در سال ۲۰۱۴ و تیسل در سال ۲۰۰۱ تنها به بررسی تأثیر ارتز مچ پا-پایی بر تعادل افراد دراپ‌فوت پرداختند و بیان کردند که اگرچه ارتز سبب بهبود تعادل فرد می‌شود، نمی‌توان نتیجه قطعی در این باره ارائه داد و بسته به نوع ارتز و شدت ناتوانی فرد نتایج متفاوتی حاصل می‌شود [۱۳، ۱۴]. میلز در سال ۲۰۰۹ به بررسی تأثیر ارتز بر متغیرهای کینتیکی^{۱۳} راهرفتن افراد دراپ‌فوت پرداخت و نشان داد ارتزهایی که برای هر شخص به صورت انحصاری طراحی و ساخته شده‌اند، تأثیرگذارترند [۱۵]. پادایلا در سال ۲۰۱۴ بیان کرد که استفاده از ارتز سبب بهبود برخی متغیرهای راهرفتن نظیر سرعت راهرفتن و کادنس می‌شود، ولی نمی‌توان درباره تأثیر آن بر قرینگی راهرفتن و تعادل افراد نظر قطعی ارائه داد [۱۶].

تایسون در سال ۲۰۱۳ به بررسی تأثیر ارتزهای مچ پا-پایی بر راهرفتن افراد دراپ‌فوت پرداخت، اما مطالعه او تنها شامل مقالات مرتبط نوشته‌شده در سال‌های ۲۰۱۱ تا ۲۰۱۳ می‌شود [۱۷]. علام نیز در سال ۲۰۱۴، مطالعه‌ای مروری مبنی بر انتخاب ارتز مناسب برای راهرفتن افراد دراپ‌فوت انجام داد و بیان کرد که ارتز مناسب برای افراد دراپ‌فوت باید کارآمد و سبک باشد و تا جایی که ممکن است امکان حرکت آزادانه مچ فراهم باشد [۱۸]. تاکنون بیشتر مطالعات مروری انجام‌شده درباره این موضوع تنها به بررسی یکی از مؤلفه‌های راهرفتن نظیر کینتیک و کینماتیک^{۱۴} یا متغیرهای زمانی مکانی^{۱۵} به صورت مجزا پرداخته‌اند و جدیدترین مطالعات مروری انجام‌شده در این زمینه نیز به بررسی مقالات منتشرشده در بازه زمانی ۲۰۱۱-۲۰۱۳ پرداخته‌اند و اخیراً در این زمینه مطالعه مروری انجام نشده است. همچنین برخی از مطالعات به بررسی تأثیر ارتز مچ پا-پایی بر راهرفتن افراد دراپ‌فوت بدون در نظر گرفتن این موضوع که دراپ‌فوت هر فرد ناشی از چه اختلالی است، پرداخته‌اند؛ حال آنکه ممکن

عملکردهای شناختی و نیز کاهش دامنه حرکتی، دچار اختلال می‌شود [۳]. یکی از اختلالات اصلی حرکتی در این افراد، دراپ‌فوت^۲ در فاز ایستایی^۳ و نوسان^۴ است [۴].

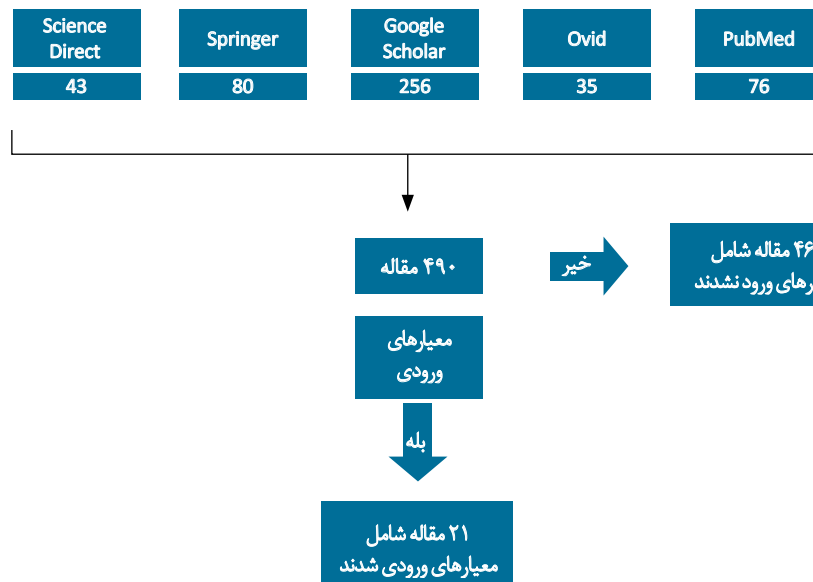
عارضه دراپ‌فوت یا افتادگی مچ پا وضعیتی است که در آن به علت ضعف یا فلج عضله تیبیالیس قدامی یا سایر عضلاتی که از عصب پرونتال مشترک^۵ منشأ می‌گیرند، فرد نمی‌تواند عملکرد دورسی فلکشن پا را به شکل مطلوب انجام دهد [۵]. دراپ‌فوت می‌تواند یک‌طرفه یا دوطرفه باشد. گاهی همراه با این عارضه علائمی همچون درد، ضعف و کرختی^۶ نیز مشاهده می‌شود [۴]. تشخیص این عارضه با انجام آزمون فیزیکی به راحتی ممکن است، اما استفاده از روش‌های تصویربرداری و انجام الکترومیوگرافی نیز به بررسی دقیق‌تر این عارضه کمک می‌کند [۶].

افراد دچار دراپ‌فوت زمان راهرفتن دچار مشکلاتی نظیر کشیده شدن ناحیه جلویی پا^۷ و برخورد شدید و ناگهانی پا به زمین^۸ می‌شوند [۷، ۸]. اختلالات حسی و حرکتی ایجادشده به دنبال دراپ‌فوت، سبب ایجاد مشکلاتی در زمان راهرفتن و دویدن می‌شود که از جمله این مکانیسم‌های جبرانی می‌توان به مواردی همچون افزایش فلکشن مفاصل هیپ و زانو به منظور ممانعت از کشیدگی انگشتان روی زمین در فاز نوسان حرکت اشاره کرد که این راهرفتن غیرطبیعی ایجادشده را استپیج گیت^۹ می‌نامند [۸]. معمولاً افراد با عارضه دراپ‌فوت به منظور جلوگیری از کشیده شدن ناحیه جلویی پا، در فاز نوسان حرکت از مکانیزم‌های جبرانی راهرفتن شامل راهرفتن دایره‌وار^{۱۰} یا بلند کردن بیشتر لگن برای جبران افتادگی مچ پا استفاده می‌کنند [۱۰].

امروزه روش‌های درمانی مختلفی برای کنترل دراپ‌فوت وجود دارد که با در نظر گرفتن علت وقوع این عارضه روش درمانی مناسب اتخاذ می‌شود. از جمله درمان‌های موجود برای اصلاح دراپ‌فوت می‌توان به فیزیوتراپی، تحریک الکتریکی، آموزش نحوه صحیح راهرفتن و استفاده از ارتزها اشاره کرد [۸]. یکی از متداول‌ترین روش‌های درمانی استفاده از ارتزهای مچ پا-پایی^{۱۱} است. ارتز مچ پا-پایی وسیله‌ای مکانیکی طبی است که موجب نگهداری مچ و پا در وضعیت مطلوب، کاهش اسپاسم عضلات مچ و پا، جلوگیری یا اصلاح تغییر شکل‌های ناحیه مچ پا-پا و در نهایت بهبود عملکرد آن می‌شود [۴]. ارتز مچ پا-پایی با فراهم کردن ثبات مچ و قرار دادن پا در وضعیت مطلوب، از افتادگی پا و سایر حرکات ناخواسته جلوگیری می‌کند و باعث می‌شود فرد،

2. Drop foot
3. Stance phase
4. swing
5. Common Pronal
6. Numbness
7. Foot Drag
8. Foot slap
9. Steppage gait
10. Circumferential
11. Ankle Foot Orthoses (AFO)

12. Clearance
13. Kinetic
14. Kinematic
15. Spatio-temporal parameters



تصویر ۱. روش انجام جست‌وجو بر اساس روش پریسما

توانبخشی

راه‌رفتن، مؤلفه‌های کینتیک و کینماتیک راه‌رفتن، سرعت راه‌رفتن، کادنس^{۱۷}، طول گام^{۱۸}، عرض گام^{۱۹}، تعادل، ارتز مچ پا – پایی استاتیک و دینامیک.

شایان ذکر است آن دسته از مطالعاتی که شامل سایر روش‌های درمانی غیرارتزی برای افراد دراپ‌فوت یا شامل عارضه‌های به جز دراپ‌فوت ناشی از سکته مغزی بوده باشند، در این مطالعه وارد نشده‌اند. **تصویر شماره ۱** به شکل خلاصه روش انجام مطالعه را نشان می‌دهد.

منابع اطلاعاتی

این تحقیق بر اساس جست‌وجوی الکترونیکی در پایگاه‌های اطلاعاتی بین‌المللی گوگل، اشپرینگر، ساینس‌دایرکت، پابمد و اوید^{۲۰} در فاصله زمانی سال‌های ۱۹۹۶ تا ۲۰۱۶ صورت گرفت. استراتژی مطالعه مروری حاضر، بر اساس بررسی مقالات مرتبط با عنوان مطالعه است که معیارهای ورود را نیز داشته باشند. در این مطالعه تنها از مقالاتی که به زبان انگلیسی نوشته شده باشند و در نشریات معتبر علمی به چاپ رسیده باشند، استفاده شده است.

استراتژی جست‌وجو

مقاله حاضر شامل مطالعات انجام‌شده از سال‌های ۱۹۹۶ تا ۲۰۱۶ است. کلیدواژه‌های مدنظر که به صورت مستقل و یا در ترکیب با هم به کار رفتند، شامل این اصطلاحات بودند: متغیرهای راه‌رفتن مانند مؤلفه‌های زمانی مکانی (سرعت راه‌رفتن، کادنس،

است تأثیر ارتز بر راه‌رفتن فرد دراپ‌فوت ناشی از سکته مغزی کاملاً متفاوت با تأثیر آن بر راه‌رفتن سایر افراد دراپ‌فوت ناشی از علل دیگر همانند فلج مغزی، اختلالات نوروماسکولار، آسیب‌های تروماتیک و غیره باشد.

هدف از مطالعه حاضر، بررسی تأثیر ارتز بر تعادل و متغیرهای راه‌رفتن افراد دراپ‌فوت ناشی از سکته مغزی از طریق مروری بر مطالعات قبلی است که در این زمینه انجام شده است و در نهایت رسیدن به پاسخ این سؤالات: آیا ارتزهای مچ-پایی بر کینماتیک، کینتیک و متغیرهای فضایی‌زمانی راه‌رفتن افراد دراپ‌فوت ناشی از سکته مغزی مؤثر است یا خیر؟ آیا ارتزهای مچ-پایی بر تعادل افراد دراپ‌فوت ناشی از سکته مغزی تأثیر می‌گذارد؟ آیا می‌توان به طور قطع بیان کرد که کدامیک از ارتزهای دینامیک و یا استاتیک بهترین گزینه درمانی برای بیماران دراپ‌فوت ناشی از سکته مغزی هستند یا خیر؟

روش بررسی

معیارهای واجد شرایط بودن برنامه

روش‌های استفاده‌شده برای انجام مطالعه مروری حاضر بر اساس روش پریسما^{۱۶} است [۱۹]. این مطالعه شامل تحقیقات انجام‌شده در فاصله زمانی سال‌های ۱۹۹۶ تا ۲۰۱۶ است. کلیدواژه‌های مدنظر که به صورت مستقل یا در ترکیب با هم به کار رفتند، شامل این اصطلاحات بودند: متغیرهای راه‌رفتن، ارتز مچ-پایی، دراپ‌فوت. همچنین این موارد به دنبال کلیدواژه‌های اصلی برای جست‌وجوی دقیق‌تر به کار برده شده‌اند: متغیرهای زمانی مکانی

17. Cadence

18. Step length

19. Step width

20. ScienceDirect, Springer, Google Scholar, Pubmed, Ovid

16. Preferred Reporting Item For Systematic Reviews And Meta-Analyses (PRISMA)

جدول ۱. مطالعاتی که به بررسی انواع ارتزهای معج-پایه بر متغیرهای مکانی-زمانی، کینماتیک، تعادل افراد دراپوت ناشی از سکنه مغزی پرداخته‌اند

نویسنده	افراد مورد مطالعه	قابلیت	تعداد جسیبیت	تاریخچه ضایعه	تجربه ارتز قبلی	مطالعه ارتزی	متغیر	کنترل	یافته‌های اصلی
چین (۲۰۰۹)	فرد دراپوت ناشی از سکنه	راه رفتن	۱ نفر	بین نشده	بین نشده	ارتز معج-پایه پنهانیک کرنی مفصل دار ^۱	الگوی راه رفتن	پارهنه (بدون ارتز)	ارتز پنهانیک سبب ایجاد گیرش مناسب و افزایش طول گام می‌شود [۳۱].
یوکویوما (۲۰۰۵)	افراد دراپوت همی پارزی	راه رفتن	۲ نفر	بین نشده	بین نشده	ارتز معج-پایه با خاصیت پلنار فلکشن رولون پلنار معج-پایه پلنار فلکشن استایپ	الگوی راه رفتن	پارهنه (بدون ارتز)	ارتز معج-پایه با خاصیت پلنار فلکشن رولون به سمت ایجاد پلنار فلکشن مناسب معج و فلکشن متقابل زانو، راه رفتن متعادلتری را نسبت به ارتز معج-پایه پلنار فلکشن استایپ ایجاد می‌کند [۳۲].
طاهر (۲۰۱۳)	افراد دراپوت ناشی از سکنه	راه رفتن	۱۰ نفر ۶ مرد ۴ زن	-	-	ارتز معج-پایه توپزنی	تعادل در زمان راه رفتن	پارهنه (بدون ارتز)	تفاوت معنای در پیشرفت راه رفتن با ارتز افزایش سرعت راه رفتن، کاهش طول گام و مدت زمان تحمل وزن یک طرفه در فاز استایپ [۳۳]
هیل (۲۰۱۳)	افراد دراپوت همی پارزی	راه رفتن	۵ مرد	بین اکتبر ۲۰۱۰ تا سپتامبر ۲۰۱۱	-	بیان نشده	متغیر زمانی مکانی، طول گام و سرعت حرکت کلدنس تعادل راه رفتن	پارهنه (بدون ارتز)	افزایش تعادل فرد و دستیابی به راه رفتن عالی تر با ارتز افزایش سرعت و مسافت راه رفت [۳۴]
دایموند (۲۰۱۵)	فرد دراپوت ناشی از سکنه	راه رفتن	۱ مرد	۲ ماه پس از سکنه	۳	ارتز معج-پایه استایپ ارتز معج-پایه دینامیک	ارزایی متغیرهای فضایی مکانی راه رفتن	پارهنه (بدون ارتز)	افزایش بیشتر سرعت و طول گام سمت درگیر با ارتز دینامیک نسبت به استایپ؛ بهبود کلی متغیرهای فضایی مکانی راه رفتن فرد با ارتز نسبت به وضوحیت بدون ارتز؛ مقبولیت بیشتر ارتز دینامیک نزد بیمار [۳۵]
هسه (۱۹۹۶)	افراد دراپوت همی پارزی	راه رفتن	۹ افراد	۱	بین نشده	ارتز معج-پایه ونس کالبر کشش	متغیر زمانی مکانی، طول گام و سرعت کینماتیک؛ نیروی عمومی عکس العمل زمین و خط سیر مرکز فشارها (آرخط گیت) ^۲ کینماتیک	پارهنه (بدون ارتز)	افزایش چشمگیر سرعت راه رفتن، طول گام، مدت زمان انقباض حوال استنس ^۳ ، و خط گیت در پای سالم با کاهش افزایش بیشتر و متعادل تر کلدنس، طول گام، سرعت و خط گیت در هر دو پا؛ استفاده از ارتز برای توانبخشی بیماران سکنه مغزی مناسب تر از کش است [۳۶]

نویسنده	افراد مورد مطالعه	قابلیت	تعداد جزییت	تاریخچه ضایحه	تجربه ارتز قبلی	مطابقه ارتزی	مقیتر	کنترل	یافته‌های اصلی
سیاه‌توتون (۲۰۱۱)	۸ فرد در آپ‌فوت تاشی از سکنه	راه‌رفتن	۸ فرد	حادثه ۴ ماه پس از ارتز حداقل به مدت ۳ ماه	بی‌فایده استفاده از ارتز حداقل به مدت ۳ ماه	ارتز معج با پای‌های مرسوم در ۲ زاویه متفاوت ۱. در پنج درجه دوسری فلاکتین ۲. در پنج درجه پینتر فلاکتین ۳. بونورال	مقیتر زمانی مکانی: طول کام و سرعت: کاندس کیتیکه مقیترهای نیروی عکس‌العمل زمین کیتیکه زاویه مفصل معج، زانو و هیپ	افراد سالم	بهبود متغیروهای زمانی مکانی نسبت به حالت‌های تفاوت متناظر نائلین در این متغیروها در مقایسه ۲ حالت‌های کاهش فلاکتین زانو در زمان بارگذاری و افزایش همان آن با فیکس معج در پنج درجه پینتر فلاکتین افزایش قله رخ بارگذاری با فیکس معج در پینتر فلاکتین افزایش قله همان زانو در هر سه وضعیت نسبت به حالت‌های (در زاویه نوز، بیشترین حد) [۳۷]
کارس (۲۰۱۴)	افراد در آپ‌فوت تاشی از سکنه	راه‌رفتن	۸ نفر ۵ مرد ۳ زن	۱ سال	۳ ماه	ارتز معج با پای‌های مرسوم پلاستیکی قالب‌گیری شده	مقیتر زمانی مکانی: طول کام و سرعت: کاندس کیتیکه مقیترهای نیروی عکس‌العمل زمین کیتیکه زاویه مفصل معج، زانو و هیپ	کفش	افزایش طول کام، سرعت راه‌رفتن، کاندس و قرینگی با ارتز کنترل بیشتر زاویه عمومی ران در میدان استسین و ایجاد هماهنگی بیشتر بین اجزا با ارتز بهبود راستای نیروی عکس‌العمل زمین با ارتز تفاوت متناظر نائلین در کیتیکه مفصل زانو و هیپ فیتیکه مناسب ارتز روی متغیروهای کمیاتی تأثیر دارد [۳۸].
موگان (۲۰۱۱)	افراد در آپ‌فوت تاشی از سکنه	راه‌رفتن بالا رفتن از پله	۵۱ نفر	۱	بیان نشده	ارتز معج با پای‌های پلاستیکی مفصل‌دار همراه با قفل پینتر فلاکتین	مقیتر زمانی مکانی: طول کام و سرعت: کاندس میزان مصرف انرژی	پارچه‌ه (بدون ارتز)	بهبود سرعت و تحمل راه‌رفتن با ارتز تفاوت متناظر نائلین در مدت زمان بالا رفتن از پله با ارتز افزایش سرعت راه‌رفتن و طول کام با ارتز [۳۹]
فرنیسچینی (۲۰۰۳)	افراد در آپ‌فوت همی پارزی	راه‌رفتن	۹ نفر ۲ مرد ۷ زن	از ۲ تا ۲۳ ماه	عصا ارتز معج با پای‌های	ارتز معج با پای‌های مرسوم پلاستیکی قالب‌گیری شده	مقیتر زمانی مکانی: طول کام و سرعت: کاندس میزان مصرف انرژی	پارچه‌ه (بدون ارتز)	افزایش سرعت راه‌رفتن، قوه طول کام و دوره فاز استاتی، با ارتز تفاوت متناظر نائلین الگوی راه‌رفتن با هر دو ارتز تفاوت متناظر نائلین در مقیاس سنجش تحمل برگ تفاوت متناظر نائلین در کیتیکه مفصل هیپ و زانو در هر سه حالت
بارک (۲۰۰۹)	افراد در آپ‌فوت همی پارزی	راه‌رفتن	۱۷ نفر ۱۰ مرد ۷ زن	از آوریل ۲۰۰۶ تا می ۲۰۰۷	۰	ارتز معج با پای‌های قلمی ارتز معج با پای‌های خلفی	مقیتر زمانی مکانی: طول کام و سرعت: کاندس تبادل راه‌رفتن	کفش	افزایش طول کام، سرعت راه‌رفتن و کاندس با ارتز تفاوت متناظر نائلین الگوی راه‌رفتن با هر دو ارتز تفاوت متناظر نائلین در مقیاس سنجش تحمل برگ تفاوت متناظر نائلین در کیتیکه مفصل هیپ و زانو در هر سه حالت
سیمونز (۲۰۰۹)	افراد در آپ‌فوت تاشی از سکنه	راه‌رفتن	۲۰ نفر	۵ تا ۱۱۷ ماه پس از سکنه	۰	ارتز معج با پای‌های قلمی ارتز معج با پای‌های خلفی	مقیتر زمانی مکانی: طول کام و سرعت: کاندس تبادل راه‌رفتن	کفش	تفاوت متناظر نائلین در تبادل دینامیک و قرینگی راه‌رفتن ارتز سبب جبران عملکرد از دست‌رفته قوه و افزایش عملکرد قوه می‌شود [۳۲].
زانو (۲۰۰۸)	افراد در آپ‌فوت تاشی از سکنه	راه‌رفتن	۲۰ نفر	بیان نشده	بیان نشده	ارتز معج با پای‌های مرسوم پلی پروپیلنی	مقیتر زمانی مکانی: طول کام و سرعت: کاندس وزن فاز استاتی	بدون ارتز	ارتز معج با پای‌های سبب بهبود و پیشرفت متغیروهای زمانی مکانی می‌شود [۳۳].

نویسنده	افراد مورد مطالعه	فعالیت	تعداد جلسات	تاریخچه ضایعه	تجربه ارتز قبل	مداخله ارتزی	متغیر	کنترل	یافته‌های اصلی
کویا دانشی (۲۰۱۲)	افراد دراپ‌فوت ناشی از سگنه	راه رفتن	۵ مرد	بین نشده	تأثیر آبی	ارتز معج با پایه فلزی با اوبل دمیر و مفصلی با قابلیت تنظیم میزان مقاومت در برابر پانتار فلاکشن	کینماتیک زانو	بدون ارتز	تفاوت معنای در حداکثر زاویه فلاکشن زانو در ابتدای فاز استانی با ارتز دینامیک نسبت به ارتز مقاوم در برابر پانتار فلاکشن با افزایش مقاومت ارتز در برابر پانتار فلاکشن به همان نسبت فلاکشن زانو در ابتدای فاز استانس نیز بیشتر می‌شود [۳۴]
لیرامور (۲۰۱۱)	افراد دراپ‌فوت ناشی از سگنه	راه رفتن	۱۵ نفر ۷ مرد ۸ زن	حداکثر ۷ ماه بعد از سگنه	دو نفر ارتز معج با پایه سخت مفصل دار استفاده می‌کردند	ارتز معج با پایه بی‌آل‌اس ارتز معج با پایه دینامیک قالب‌گیری شده	الکترومیوگرافی عضله تیبیالیس انژیوپور زاویه معج سرعت راه رفتن	کفش	وجود تفاوت معنادار در جهت جبهه‌جایی مرکز فشار در راه رفتن عادی با راه رفتن افراد دراپ‌فوت (استیج گیت) مشاهده نوع زیاد در مسیر جبهه‌جایی مرکز فشار در جهت قدامی خلفی ولی نه در جهت داخلی خارجی که یکی از علل اصلی کاهش ثبات راه رفتن افراد دراپ‌فوت می‌شود. اوقات فرسایش وجود رابطه بین دراپ‌فوت و منحنی مرکز فشار [۳۵]
جشنی (۲۰۱۰)	دراپ‌فوت	راه رفتن	۲۵ مرد	بین نشده	بین نشده	بدون ارتز (پارهنه)	ارزایی تفاوت مرکز فشار در راه رفتن افراد سالم با افراد دراپ‌فوت متغیرهای نیروی عکس‌العمل زمین	۲۰ مرد سالم	کاهش زاویه قله دورسی فلاکشن معج و توانی بدون ارتز افزایش چشمگیر زاویه ایلک پولوک در فاز نوسان با برداشتن ارتز معج با پایه تفاوت معنای نشانین کینماتیک زانو و هیپ در صفحه ساجیتال و هیپ در صفحه فرونتال تفاوت معنای نشانین کمترین زاویه توانی [۳۷]
ویگ (۲۰۱۶)	افراد دراپ‌فوت همی پارزی	راه رفتن	۵۸ نفر	حداقل ۷ ماه پس از سگنه	۰	ارتز معج - پایه	ارزایی راه رفتن و تعادل	پارهنه (بدون ارتز)	افزایش سرعت راه رفتن و تغییر در بیشترین گردش به سمت اندام درگیر در تست تعادل با ارتز مشاهده شد مشاهده ارتباط و همبستگی بین تغییر در بیشترین گردش به سمت اندام درگیر با طول گام در سمت سالم [۳۸]
نولان (۲۰۱۰)	افراد دراپ‌فوت همی پارزی	راه رفتن	۱ مرد	۱۱ ماه پس از سگنه	بین نشده	ارتز نوع معج با پایه دینامیک	ارزایی متغیرهای فضای مکانی راه رفتن	پارهنه (بدون ارتز)	کاهش عرض گام و زمان پشتیبانی دوپایی تفاوت معنای نشانین در پشتیبانی تک پایه پای سالم [۳۹]

توانبخشی

1. Pneumatic AFO
2. Center Of Pressure (COP)
3. Gait Line
4. Moment
5. Power
6. Range Of Motion (ROM)
7. Shank to vertical angle (SVA)
8. Articulated, Plantar Flexion Stopped AFO
9. AFO With Oil Damper

است. بعد از انتخاب نهایی موارد مناسب، متن کامل مقالات بر اساس این عنوان‌ها طبقه‌بندی شدند: متغیرهای زمانی مکانی راه‌رفتن، کینماتیک، کینماتیک و تعادل. در واقع پس از اعمال معیارهای ورود تنها ۲۱ مقاله به صورت متن کامل برای انجام این تحقیق مروری انتخاب شدند. **جدول شماره ۱** چکیده‌ای از مقالات بررسی شده در مطالعه حاضر و اطلاعات حاصل از آن‌ها را نشان می‌دهد.

یافته‌ها

این تحقیق چکیده‌ای از مطالعاتی است که بر روی تأثیر ارتز مچ پا-پایی بر راه‌رفتن افراد دراپ‌فوت، صورت گرفته است. **جدول شماره ۲** حاوی خلاصه اطلاعات به‌دست‌آمده از مقالات موجود است. مقالات به‌دست‌آمده بر اساس چهار مشخصه مهم یعنی متغیرهای زمانی مکانی، کینماتیک و کینماتیک و تعادل تحلیل شدند. از ۲۱ مقاله یافت‌شده نهایی مرتبط به موضوع مدنظر ۱۴ مقاله مربوط به متغیر زمانی مکانی و ۷ مقاله مربوط به مؤلفه‌های کینماتیک و کینماتیکی شناسایی شد. تأثیر ارتز مچ پا-پایی بر متغیرهای مکانی زمانی راه‌رفتن: از مطالعات حاضر، ۱۴ مطالعه مداخله‌ای به بررسی تأثیر ارتز مچ پا-پایی بر متغیرهای مکانی-زمانی راه‌رفتن پرداخته‌اند.

سرعت راه‌رفتن

شانزده مطالعه [۶، ۲۰، ۲۲-۲۸، ۳۰، ۳۱، ۳۳-۳۵، ۳۷، ۳۸] شامل ۲۲۶ نفر، نشان داده‌اند که استفاده از ارتز مچ پا-پایی سبب افزایش سرعت راه‌رفتن افراد دراپ‌فوت ناشی از سکتی می‌شود، ولی تفاوت ایجادشده معنادار نیست. سیلور تورن تحقیقی بر مبنای اینکه آیا تغییر زاویه مچ ارتزهای مچ پا-پایی پلاستیکی مرسوم (بنج درجه دورسی فلکشن، نوترال و پنج درجه پلنتر فلکشن) بر راه‌رفتن افراد دراپ‌فوت تأثیر دارد یا نه؟ انجام داد. او ضمن بیان اینکه سرعت راه‌رفتن در افراد سالم ۱/۲ و در افراد دراپ‌فوت ۰/۶ است، بیان کرد استفاده از ارتز تأثیری بر سرعت راه‌رفتن فرد ندارد [۲۷]. مدل‌های مختلف ارتزهای مچ پا-پایی سبب ایجاد تغییرات متفاوتی بر میانگین سرعت راه‌رفتن افراد دراپ‌فوت می‌شوند که این مقادیر به طور مختصر در **جدول شماره ۲** ارائه شده است.

از میان تمامی مطالعات صورت‌گرفته در این زمینه، تنها دو مطالعه بیان کرده‌اند که استفاده از ارتز سبب ایجاد تفاوت معنادار در سرعت راه‌رفتن افراد دراپ‌فوت نسبت به حالت بدون ارتز می‌شود [۲۸، ۳۳]. کارس در مطالعه خود بر روی هشت نفر سرعت راه‌رفتن با ارتز استاتیک مرسوم را ۰/۳۶ و بدون ارتز را ۰/۲۲ بیان کرد و به تفاوت معناداری دست یافت [۲۸]. به طور کلی نتایج نشان دادند که تقریباً تمام انواع ارتزها تأثیر مثبتی بر بهبود سرعت راه‌رفتن بیماران سکتی مغزی دارند.

طول و عرض گام، کینتیک (نیروی عکس‌العمل زمین، مرکز فشار پا و غیره و کینماتیک)، ارتزهای مچ پا-پایی استاتیک و دینامیک، دراپ‌فوت ناشی از سکتی مغزی و تعادل. بر اساس جست‌وجوی اولیه ۴۹۰ مقاله مرتبط یافت شد که پس از حذف موارد مشابه و آن دسته از مقالاتی که ظرفیت ارتباط با موضوع مورد بررسی را نداشتند، ۲۱ مقاله شامل معیارهای ورود به مطالعه می‌شدند. از این تعداد ۱۴ مقاله مربوط به متغیرهای زمانی مکانی و ۷ مقاله مربوط به مؤلفه‌های کینتیک و کینماتیکی شناسایی شد. در مطالعه حاضر ارتزهای مچ پا-پایی مختلفی استفاده شده بودند که می‌توان به مواردی همچون ارتز مچ پا-پایی ایر استریپ^{۲۱} [۲۰]، ارتز پنوماتیک^{۲۲} [۲۱]، ارتز مچ پا-پایی با پلنتر فلکشن استاپ و دورسی فلکشن آزاد^{۲۳} [۲۲]، ارتز مچ پا-پایی کشی نئوپرنی ایدر^{۲۴} [۲۳]، ارتز مچ پا-پایی با شل قدامی^{۲۵} و خلفی^{۲۶} [۲۴] و ارتزهای مچ پا-پایی استاتیک و دینامیک [۲۵-۳۹] اشاره کرد.

انتخاب مقالات

بعد از اتمام جست‌وجو، مقالات مرتبط به موضوع تحقیق بر اساس چکیده مطالب انتخاب شدند و این در صورتی امکان‌پذیر بود که شامل نکات زیر می‌شدند: مقالات روی افراد با عارضه دراپ‌فوت به دنبال اختلال آسیب‌شناختی سکتی مغزی صورت گرفته باشند؛ در تمامی مطالعات باید از ارتز مچ پا-پایی به عنوان یکی از روش‌های درمان اصلی استفاده شده باشد؛ هدف اصلی مقالات انجام‌شده ترجیحاً بر اساس بررسی تأثیر ارتز مچ پا-پایی بر راه‌رفتن افراد دراپ‌فوت در مقایسه با حالت بدون ارتز یا با کفش به‌تنهایی بوده باشد؛ مقالات به زبان انگلیسی نوشته شده بود؛ و نوع مقالات انتخاب‌شده باید شامل یکی از موارد مطالعات موردشاهدی^{۲۷}، مطالعات کوهورت^{۲۸}، مطالعات مروری^{۲۹} و مطالعات مربوط به کارآزمایی بالینی^{۳۰} می‌شد.

جمع‌آوری اطلاعات

داده‌ها به صورت جداگانه برای توصیف منحصربه‌فرد هر کدام از مطالعه‌ها استخراج شدند تا بتوان ویژگی خاص هر کدام از مقالات را با هم مقایسه کرد. این موارد شامل اطلاعات کلی نظیر نام نویسنده، داده‌های حاصل از مطالعه، نحوه آمارگیری افراد مورد مطالعه، مداخلات به‌کارگرفته‌شده و یافته‌های اصلی مطالعه است. یافته‌های حاصل از این مطالعه به صورت چکیده‌ای از سایر مطالعات بیان شده

21. Air-stirrup AFO
22. Pneumatic power harvesting ankle-foot orthosis
23. AFO with free dorsiflexion and plantar flexion stop
24. Elastic band orthosis (aider)
25. Anterior AFO
26. Posterior AFO
27. Single-subject studies
28. Cohort studies
29. Article reviews
30. Randomized control trial studies

جدول ۲. مطالعاتی که به بررسی تأثیر انواع ارتزهای مچ پا-پایی بر سرعت راه رفتن افراد دراپفوت ناشی از سکتة مغزی پرداخته‌اند

سرعت راه رفتن با مداخلات ارتزی						سرعت راه رفتن (بدون ارتز)	تعداد افراد	نویسنده
ارتز ایراستیروپ	ارتز پلنتار فلکشن استاپ	ارتز با خاصیت فلکشن روان	ارتز با شل خلفی	ارتز با شل قدامی	ارتز دینامیک	ارتز استاتیک		
					-/۵۳ (۰/۲۲)	-/۵۸ (۰/۲۰)	۱۰	داهر
						-/۳۳ (۰/۱۵)	۱۹	هسه
						۲۱/۳۹ (۷/۳۰)	۹	فرنسجینی
						-/۵۳	۵	هیلر
			۴۲/۷±۲۶/۹	۴۲/۹±۲۴/۲		۳۴/۱±۲۹/۰	۱۷	پارک
						۶۶/۹۴ (۳۹/۴۷)	۵۸	ونگ
	-/۸	-/۸					۲	یوکویوما
					-/۹۹	-/۹۱	۱	دایموند
							۱۹	بوردت
	-/۵۳	-/۵۶				۵۷/۹ (۱۹)	۵	کوبایاشی
					-/۴۶±۰/۳۱	-/۴۲±۰/۲۳	۱۵	لیرامور
						-/۳۹	۹	کروز

توانبخشی

۴۴±۵ میلی‌متر بیان کرد [۲۱]. پارک کادنس را با ارتز شل قدامی ۱۷/۸±۷۲/۴، با ارتز شل خلفی ۲۱/۴±۷۲/۴ و در حالت بدون ارتز ۶۳/۹±۲۴/۹ بیان کرد [۳۱] و در نهایت داهر کادنس را با ارتز کشی نئوپرنی (۲۴/۳۵) ۸۵/۶۱ و بدون ارتز (۲۰/۷۳) ۸۱/۰۷ بیان کرد [۲۳]. به طور کلی در نتایج نشان داده شد که تقریباً تمام انواع ارتزها تأثیر مثبتی بر بهبود سرعت راه رفتن بیماران سکتة مغزی دارند، اما معنادار نیست.

طول گام سمت مبتلا

سیلور تورن در مطالعه خود طول گام سمت مبتلا در افراد دراپفوت را ۲۵ درصد قد افراد دانست و نسبت طول گام سمت درگیر به سالم را در افراد دراپفوت ۱/۲۵ و در افراد سالم ۱ دانست [۲۷]. در کل دوازده مطالعه به بررسی تأثیر ارتزهای مچ پا-پایی بر طول گام راه رفتن افراد دراپفوت ناشی از سکتة پرداخته‌اند که از این میان ۹ مطالعه [۲۵-۲۸، ۳۱، ۳۳، ۳۴] با ۲۵-۲۸، ۳۱، ۳۳، ۳۴ نفر، افزایش معنادار طول گام را زمان استفاده از ارتز نشان داده‌اند و در سه مطالعه [۶، ۲۰، ۲۲] با ۲۲ نفر تفاوت معناداری مشاهده نشد. یکی از این سه مطالعه، مطالعه بوردت بود که طول گام سمت مبتلا و سالم را به ترتیب با ارتز ایر استیروپ (۹/۲۱) ۳۳/۶، ۲۹/۳۰ (۱۴/۲) و در حالت بدون ارتز ۳۰/۷ (۹/۴) و ۲۷/۲ (۹/۹) بیان

کادنس

۹ مطالعه [۶، ۲۱-۲۳، ۲۵-۲۸، ۳۱، ۳۳] شامل ۱۰۶ نفر، نشان داده‌اند که استفاده از ارتز مچ پا-پایی سبب افزایش کادنس افراد دراپفوت ناشی از سکتة می‌شود، ولی تفاوت ایجاد شده معنادار نیست. سیلور تورن در مطالعه خود بیان کرد که میانگین کادنس در افراد سالم ۱۲۰ گام بر ثانیه و در افراد دراپفوت ۹۰ گام بر ثانیه است [۲۷]. در مقایسه‌های صورت گرفته بین تأثیر ارتزهای استاتیک و دینامیک بر کادنس افراد دراپفوت نسبت به وضعیت بدون ارتز، دایموند در مطالعه خود مقدار کادنس را با ارتز استاتیک ۹۴/۲، با ارتز دینامیک ۹۴/۹ و در حالت بدون ارتز ۹۷/۷ بیان کرد [۲۵]. ونگ نیز مقدار کادنس را در زمان راه رفتن با ارتز استاتیک را (۲۲/۹۸) ۹۰/۳۱ و در وضعیت بدون ارتز (۱۹/۰۶) ۸۸/۶۲ بیان کرد [۳۸]. هسه و کارس [۲۵، ۲۸] نیز به ترتیب میانگین کادنس را با ارتز استاتیک [۱۶] ۶۳ و ۵۶ و در وضعیت بدون ارتز [۱۷] ۶۲ و ۴۵ گزارش کردند.

از میان سایر مطالعاتی که به بررسی برخی مدل‌های دیگر ارتزهای مچ پا-پایی پرداخته‌اند، می‌توان به مطالعه یوکویوما اشاره کرد که میانگین کادنس را با ارتز اوایل دمپر ۸۰/۲ و با ارتوز پلنتار فلکشن استاپ ۷۶/۵ بیان کرده است [۲۲]. چین در مطالعه موردشاهدی خود مقدار کادنس با ارتز پنوماتیک را

جدول ۳. مطالعاتی که به بررسی تأثیر انواع ارتزهای مچ پا-پایی بر طول گام سمت مبتلای افراد دراپ‌فوت ناشی از سکتة مغزی پرداخته‌اند

نویسنده	تعداد افراد	طول گام (بدون ارتز)	طول گام با مداخلات ارتزی			
			ارتز استاتیک	ارتز دینامیک	ارتز با شل قدامی	ارتز با شل خلفی
داهر	۱۰	۳۶/۵۴ (۸/۳۶)		۳۶/۶۱ (۸/۴۸)		
هسه	۱۹	۰/۶۲(۰/۱۷)	۰/۶۵(۰/۱۸)			
کروز	۹	۰/۲۹	۰/۳۱			
پارک	۱۷	۵۶/۶±۲۴/۷		۶۷/۶±۱۹/۹	۶۷/۵±۱۹/۹	
ونگ	۵۸	۴۲/۲۹(۱۲/۲۷)				۳۴/۵۸(۱۳/۱۹)
دایموند	۱	۰/۵۱	۰/۵۸	۰/۶۳		

توانبخشی

زمان پشتیبانی دوپایی^{۳۲}

دو مطالعه [۳۱، ۳۸] شامل ۷۵ نفر نشان دادند که ارتز تفاوت معناداری بر زمان پشتیبانی دو پایی ایجاد نمی‌کند. پارک زمان پشتیبانی دوپایی را به ترتیب با ارتز شل قدامی ۴۹/۲±۱۴/۵، با ارتز شل خلفی ۱۸/۶±۴۶/۷ و در حالت بدون ارتز ۱۸/۹±۳۳/۲ بیان کرد [۳۱]. ونگ زمان پشتیبانی دوپایی سمت درگیر را با ارتز استاتیک (۰/۳۵) و بدون ارتز (۰/۳۶) ۰/۵۴ نشان داد [۳۸].

زمان فاز ایستایی^{۳۳}

ونگ در مطالعه خود که شامل ۵۸ نفر بود، زمان فاز ایستایی سمت مبتلا و سالم را با ارتز به ترتیب (۰/۹۲) (۰/۳۴) و (۰/۴۹) (۱/۰۶) و بدون ارتز (۰/۳۸) (۰/۹۳)، (۰/۴۷) (۱/۰۶) بیان کرد و نتیجه گرفت که هیچ تفاوت معناداری در زمان فاز ایستایی در پای مبتلا و سالم وجود ندارد [۳۸]. این در حالی است که دو مطالعه شامل ۴۱ نفر [۲۵، ۳۳] افزایش معنادار زمان فاز ایستایی با ارتز را نشان دادند. دایموند زمان فاز ایستایی را با ارتز استاتیک، دینامیک و بی‌ارتز به ترتیب ۶۰، ۶۰ و ۵۷ درصد سیکل راهرفتن بیان کرد [۲۵].

قرینگی راهرفتن

نتیجه دو مطالعه [۲۸، ۳۲] شامل ۲۸ نفر، تأثیر نداشتن ارتز بر قرینگی راهرفتن در فاز ایستایی را نشان دادند. کارس در مطالعه خود نسبت قرینگی گام بدون ارتز را ۰/۶۵ و با ارتز را ۰/۷۴ بیان کرد [۲۸]. سیمونز نیز تفاوت معناداری در قرینگی راهرفتن افراد دراپ‌فوت با ارتز دینامیک و استاتیک مشاهده نکرد [۳۲]. اما هسه در مطالعه خود قرینگی راهرفتن را در فاز ایستایی و نوسانی با ارتز استاتیک به ترتیب (۰/۱۲) (۰/۸۹)، (۰/۱۴) (۰/۸۱) و بدون ارتز (۰/۱۰) (۰/۸۷)، (۰/۱۲) (۰/۶۸) بیان کرد و نشان داد که ارتز سبب افزایش قرینگی در

کرد [۲۰]. یوکویوما نیز طول گام سمت مبتلا و سالم را به ترتیب با ارتز اوایل دمپر ۴۱/۱۵، ۳۲/۸ و در حالت بدون ارتز ۴۲/۳ و ۳۶/۴۵ بیان کرد [۲۲]. نتایج سایر مطالعات به طور مختصر در جدول شماره ۳ بیان شده است. نتایج نشان داد که تقریباً تمام انواع ارتزها تأثیر مثبتی بر بهبود طول گام بیماران سکتة مغزی دارند.

عرض گام

سه مطالعه [۶، ۳۷، ۳۸] شامل ۶۸ نفر افزایش معنادار عرض گام سمت مبتلا را زمان راهرفتن با ارتز نشان داده‌اند. کروز در مطالعه خود بزرگی میانگین عرض گام را با ارتز و بی‌ارتز به ترتیب ۰/۱۲ و ۰/۱۳ بیان کرد [۳۷]. ونگ عرض گام را با ارتز (۴/۹۷) و در حالت بدون ارتز (۴/۷) ۳۳/۴۵ بیان کرد [۳۸]. مطالعه موردشاهدی نولان نیز افزایش معنادار عرض گام سمت سالم را زمان راهرفتن با ارتز نشان داده است [۶].

زمان پشتیبانی تک‌پایی^{۳۱}

چهار مطالعه [۲۲، ۲۳، ۳۱، ۳۸] شامل ۸۷ نفر افزایش زمان پشتیبانی تک‌پایی با ارتز را نشان دادند. یوکویوما زمان پشتیبانی تک‌پایی سمت درگیر و سالم را با ارتز اوایل دمپر به ترتیب ۲۳/۹ و ۳۷/۶۵ و با ارتز پلنتار فلکشن استاپ ۳۴/۴۵ و ۳۷/۸۹ نشان داد [۲۲]. داها نیز زمان پشتیبانی تک‌پایی سمت درگیر و سالم را با ارتز کشی نئوپرنی به ترتیب (۶/۱۹) (۲۳/۲۹)، (۱۰/۴۲) (۳۶/۰۱) و بدون ارتز (۷/۴۱) (۲۵/۲۳)، (۸/۴۱) (۲۵/۲۳) نشان داد [۲۳]. پارک زمان پشتیبانی تک‌پایی را به ترتیب با ارتز شل قدامی ۲۰/۵±۱۰/۸، با ارتز شل خلفی ۱۵/۳±۲۴/۵ و در حالت بدون ارتز ۱۸/۹±۳۵/۶ بیان کرد [۳۱]. ونگ زمان پشتیبانی تک‌پایی سمت درگیر و سالم را با ارتز استاتیک را به ترتیب (۰/۱۰) (۰/۴۰)، (۰/۱۹) (۰/۵۳) و بدون ارتز (۰/۰۸) (۰/۳۹)، (۰/۱۵) (۰/۵۲) نشان داد [۳۸].

32. Double Limb Stance (DLS)

33. Stance Time Duration

31. Single Limb Stance (SLS)

فاز نوسانی راهرفتن افراد دراپفوت می شود [۲۶].

آزمون سنجش تعادل برگ ۳۴ و تاگ ۳۵

کاهش نرخ بارگذاری سمت سالم و تغییر نکردن نرخ بارگذاری سمت مبتلا با ارتز را بیان کرد و به نتیجه‌های مشابه با مطالعه مروری میلز [۱۵] دست یافت. او در این مطالعه نرخ بارگذاری سمت مبتلا و سالم را با ارتز استاتیک به ترتیب $۱/۶۲(۰/۴)$ ، $۱/۹۳(۰/۵)$ و در حالت بدون ارتز $۱/۶(۰/۵)$ ، $۱/۴۸(۰/۳)$ بیان کرد [۲۶].

کینماتیک مچ

زاویه مچ در ابتدای فاز ایستایی: پنج مطالعه [۲۰، ۲۲، ۲۶، ۳۱، ۳۷] شامل ۲۰، ۳۹ شامل ۷۱ نفر نتیجه‌های مشابه با مطالعه مروری تاپسون [۱۷] داشتند. این مطالعات نشان دادند که استفاده از ارتز سبب افزایش معنادار زاویه مچ در شروع فاز ایستایی می‌شود.

کروز بیشترین زاویه فلکشن مچ را با ارتز $۴/۶$ و بدون ارتز $۱/۹$ - بیان کرد [۳۷]. بوردت در مطالعه خود که به بررسی تأثیر ارتز ایر استیروپ پرداخته بود، مقدار زاویه مچ را در ابتدای فاز ایستایی با ارتز ایر استیروپ در سمت مبتلا و سالم به ترتیب $۲/۶(۷/۸)$ ، $۹/۵(۶/۶)$ - و در حالت بدون ارتز $۲(۹/۵)$ -، $۱۰/۴(۸/۵)$ - بیان کرد [۲۰]. بر حسب نتایج حاصل از مطالعه یوکویوما میانگین این زاویه با ارتز اوایل دمپر و پلنتر فلکشن استاپ نیز به ترتیب $۱۰/۲$ - و $۱۳/۳$ گزارش شده است [۲۲]. با وجود این، لیرامور در مطالعه ۱۵ نفره خود، مقدار زاویه مچ در ابتدای فاز ایستایی را با ارتز استاتیک، دینامیک و بدون ارتز به ترتیب $۸/۰۷ \pm ۵/۵۹$ ، $۸/۵۷ \pm ۶/۰۹$ - و $۸/۹ \pm ۸/۱۰$ - بیان کرد و به تفاوت معناداری دست نیافت [۳۵].

زاویه مچ در انتهای فاز ایستایی: دو مطالعه [۲۰، ۳۷] شامل ۲۸ نفر، تفاوت معنادار نداشتن زاویه دورسی فلکشن مچ در تواف را نشان داده‌اند. بوردت در مطالعه خود زاویه مچ در زمان تواف را با ارتز ایر استیروپ $۲/۶(۷/۸)$ و بدون ارتز $۲(۹/۵)$ - بیان کرد [۲۰].

زاویه مچ در فاز نوسان: نتایج حاصل از سه مطالعه [۲۴، ۲۶، ۳۱] شامل ۴۱ نفر افزایش معنادار زاویه مچ در فاز نوسانی را نشان داد. پارک و هسه در مطالعات خود به بررسی همزمان تأثیر ارتزهای مچ پا-پایی بر زاویه مچ در فاز ایستایی و نوسان پرداخته‌اند. هسه این زاویه را با ارتز در فاز ایستایی و نوسان به ترتیب $۶۲/۴(۵/۲۷)$ ، $۸/۶۳(۵/۱۷)$ و در حالت بدون ارتز $۰/۷۵(۵/۴۶)$ -، $۴/۳۲(۶/۵۰)$ بیان کرد [۲۶]. پارک در مطالعه خود بیشترین دورسی فلکشن مچ در فاز ایستایی و نوسانی را به ترتیب با ارتز شل قدامی $۲۲/۲(۱۱/۴)$ ، $۰/۷(۷)$ - با ارتزش خلفی $۲۳/۹(۱۲/۳)$ ، $۲/۹(۱۰/۱)$ و بدون ارتز $۱۸/۸(۹/۸)$ ، $۲/۹(۹/۲)$ - بیان کرد [۳۱].

پاور مچ: دو مطالعه [۲۶، ۳۹] شامل ۲۶ نفر، نشان دادند که پاور مچ زمان استفاده از ارتز تغییر چندانی نمی‌کند و تفاوت معناداری حاصل نمی‌شود. هسه پاور مچ را با ارتز $۰/۷۸(۰/۶۵)$ و بدون ارتز $۰/۸۴(۰/۶۷)$ بیان کرد [۲۶]. بررسی مؤلفه‌های

پنج مطالعه [۱۳، ۱۴، ۲۳، ۲۴، ۲۹] شامل ۸۸ نفر به بررسی تأثیر ارتز بر تعادل افراد پرداختند که همگی به نتیجه‌های مشابه با مطالعه مروری پادیل [۱۶] دست یافتند و نشان دادند که ارتز تأثیری بر افزایش تعادل افراد ندارد. هیل نشان داد که نمره آزمون تاگ با ارتز استاتیک ۱۶ و با ارتز عکس‌العملی زمین به ۲۱ می‌رسد، اما تفاوت معناداری وجود ندارد [۲۴]. این در حالی است که داهر نمره آزمون تاگ و بی‌بی‌اس را با ارتز کشی نئوپرنی به ترتیب $۲۰(۱۳/۱)$ ، $۴۵/۳(۶/۴)$ و بدون ارتز را $۲۳/۲(۱۵/۲)$ و $۴۲/۷(۷/۱)$ بیان کرد و به تفاوت معناداری بین این دو وضعیت دست یافت [۲۳]. همچنین دوگان در مطالعه ۵۱ نفری خود بیان کرد که اگرچه در تست تاگ تفاوت معناداری دیده نشد، آزمایش تعادل با ارتز معنادار بود [۲۹].

تأثیر ارتز مچ پا-پایی بر متغیرهای کینتیک و کینماتیک راهرفتن

کینتیک

نحوه جابه‌جایی مرکز فشار پا: جمشیدی [۳۶] در مطالعه خود که شامل ۲۵ نفر می‌شد، بیان کرد که تنوع زیاد در مسیر جابه‌جایی مرکز فشار پا در جهت قدامی خلفی و نه در جهت داخلی خارجی، یکی از علل اصلی کاهش ثبات راهرفتن افراد دراپفوت می‌شود و در همین راستا بین راهرفتن افراد دراپفوت با افراد سالم تفاوت معناداری وجود دارد.

بیشترین نیرو ضربه‌ای پاشنه زمان بارگذاری^{۳۶}: سیلور تورن بیشترین نیرو ضربه‌ای پاشنه زمان بارگذاری را در افراد سالم ۶۷۰ و در افراد دراپفوت ۲۰۰ نیوتن بیان کرد [۲۷]. دو مطالعه [۲۶، ۲۷] شامل ۲۹ نفر، نشان دادند که ارتز مناسب سبب کاهش نیرو ضربه‌ای پاشنه در شروع فاز ایستایی می‌شود و به نتیجه‌ای مشابه با مطالعه مروری میلز [۱۵] دست یافتند.

نیروی عمودی عکس‌العمل زمین: هسه در مطالعه خود به بررسی تأثیر ارتز بر نیروی عمودی عکس‌العمل زمین پرداخت که نتیجه حاصل از آن نشان داد که اگرچه ارتز سبب افزایش نیرو در سمت مبتلا می‌شود، در سمت سالم تفاوت معناداری مشاهده نمی‌شود. او در این مطالعه مقدار نیرو را در سمت مبتلا و سالم در حالت بدون ارتز به ترتیب $۴۸/۲(۸/۱)$ ، $۶۴/۳(۸/۶)$ و با ارتز استاتیک $۶۸(۹/۸)$ ، $۶۹/۵(۱۱/۹)$ بیان کرد [۲۶].

نرخ بارگذاری^{۳۷}: هسه در مطالعه خود که شامل ۲۱ نفر می‌شد،

34. The Berg Balance Scale(BBS)

35. Time Up& Go Test(TUG)

36. Maximum of Impact Force in Loading Responce

37. Loading Rate

بیشترین ممان اکستنشن زانو: هسه در مطالعه خود نشان داد که بیشترین ممان اکستنشن زانو زمان استفاده از ارتز تغییر چندانی نمی‌کند و تفاوت معناداری حاصل نمی‌شود. او بیان کرد که مقدار ممان اکستنشن زانو با ارتز (۰/۵۴(۰/۳۳) و بدون ارتز (۰/۴۶(۰/۲۳) است [۲۶].

کینماتیک هیپ

بیشترین فلکشن هیپ و اکستنشن در ابتدای فاز ایستایی: مشابه با مطالعه مروری تاپسون، در اینجا نیز شش مطالعه [۲۰، ۲۶، ۲۷، ۳۱، ۳۷، ۳۹] شامل ۶۲ نفر به بررسی تأثیر ارتز میج-پا-پای بر بیشترین فلکشن و اکستنشن هیپ در ابتدای فاز ایستایی پرداختند و نشان دادند که ارتز تأثیری بر این متغیرها ندارد. کروز بیشترین زاویه فلکشن هیپ را با ارتز ۲۹/۶ و بدون ارتز ۲۷/۹ بیان کرد [۳۷]. هسه نیز مقدار بیشترین فلکشن هیپ در فاز ایستایی را با ارتز ۳۳/۰۳(۹/۱۲) و بدون ارتز ۳۱/۹۳(۸/۲۵) بیان کرد [۲۶]. بوردت مقدار زاویه فلکشن هیپ در ابتدای فاز ایستایی و در انتهای آن را با ارتز ایر استیروپ به ترتیب ۲۱/۲(۱۰/۵)، ۲۱/۲(۸/۴) و بدون ارتز ۱۰/۲(۸/۴) و ۱۰/۲(۹/۴)، ۱۰/۲(۹/۴) بیان کرد [۲۰]. پارک بیشترین فلکشن و اکستنشن هیپ در فاز ایستایی را با ارتز های شل قدامی، بدون ارتز به ترتیب ۳۲(۱۰/۹)، ۳۲(۹/۶) و ۱۲(۱۰/۱) و ۳۳/۴(۱۰/۲) و ۱۴/۱(۱۰/۲) و ۲۹/۷(۱۱/۶) و ۱۰/۹(۷/۹) بیان کرد [۳۱].

بیشترین فلکشن هیپ در فاز نوسانی: دو مطالعه ۳۶ نفری [۳۱، ۲۶] نشان دادند که ارتز تأثیری بر بیشترین فلکشن هیپ در فاز نوسانی ندارد. پارک مقدار فلکشن هیپ در فاز نوسانی را با ارتزهای شل قدامی، شل خلفی و بدون ارتز به ترتیب ۳۲/۹(۱۱/۵)، ۳۲/۹(۹/۸) و ۳۴/۸(۱۱/۵) بیان کرد [۳۱]. کینماتیک مفصل هیپ در صفحه فرونتال: کروز در مطالعه موردشاهدی خود به بررسی تأثیر ارتز میج-پا-پای بر کینماتیک مفصل هیپ در صفحه فرونتال پرداخت. نتیجه حاصل از این مطالعه تأثیر نداشتن ارتز بر کینماتیک مفصل هیپ در صفحه فرونتال را نشان داد. بر حسب نتایج حاصل از مطالعه او بیشترین زاویه ابلیسیتی پلویک با ارتز ۶/۵ و بدون ارتز ۸/۲ بود که در این مورد تفاوت معنادار وجود داشت، اما بیشترین زاویه دورشدن مفصل ران با ارتز ۲/۶ و بدون ارتز ۲ بود که تفاوت معناداری یافت نشد [۳۷]. پاور و ممان اینرسی هیپ: سیلور تورن بیشترین ممان فلکشن هیپ در زمان بارگذاری را در افراد سالم و دراپ‌فوت حدود ۰/۲ نیوتن متر بر کیلوگرم بیان کرد [۲۷]. هسه [۲۶] در مطالعه خود که شامل ۱۹ نفر می‌شد، به نتیجه‌ای مبنی بر تأثیر نداشتن ارتز بر بیشترین پاور مفصل هیپ در فاز نوسانی دست یافت.

بحث

هدف مطالعه حاضر بررسی تأثیر ارتزهای میج-پا-پای بر مؤلفه‌های کینماتیک و کینماتیک، تعادل و در کل متغیرهای

کینماتیک حاصل مطالعه برگمن نشان داد که استفاده از ارتز تفاوت معناداری در ممان و پاور مفصل میج ایجاد نمی‌کند. بررسی مؤلفه‌های کینماتیک حاصل از این مطالعه نشان داد که در زمان استفاده از ارتز زاویه میج در ابتدای فاز ایستایی از ۱۴ درجه پلنتر فلکشن به ۱/۸ درجه می‌رسد، اما ارتز تأثیر چشمگیری بر کینماتیک مفاصل هیپ و زانو ندارد [۳۹].

کینماتیک زانو

بیشترین فلکشن زانو در فاز ایستایی: سیلور تورن مقدار بیشترین فلکشن زانو در زمان بارگذاری در افراد سالم و دراپ‌فوت تقریباً ۱۸ دانست [۲۷]. هفت مطالعه [۲۰، ۲۲، ۲۷، ۳۱، ۳۷، ۳۹] شامل ۶۲ نفر، افزایش معنادار فلکشن زانو در ابتدای فاز ایستایی زمان استفاده از ارتز را نشان دادند. کروز بیشترین زاویه فلکشن زانو را با ارتز ۲۷/۷ و بدون ارتز ۳۱/۹ بیان کرد [۳۷]. از میان مطالعات صورت گرفته روی مدل‌های مختلف ارتزهای میج-پا-پای، پارک مقدار بیشترین فلکشن زانو در فاز ایستایی را با ارتز شل قدامی، شل خلفی و بدون ارتز به ترتیب ۲۲/۲(۲۱/۴)، ۲۳/۹(۱۲/۳) و ۲۳/۹(۱۲/۳) بیان کرد [۳۱]. بوردت نیز مقدار این زاویه را با ارتز ایر استیروپ ۱۵/۳(۷/۷) و بدون ارتز ۱۰/۴(۸/۵) بیان کرد [۲۰]. در نهایت کوبایاشی در مطالعه خود مقدار حداقل بیشترین فلکشن زانو در فاز استنس را ۲۳/۸۰ با ارتز مفصل آزاد و حداکثر آن را با حداکثر مقاومت ارتزی ۲۶/۰۹ بیان کرد [۳۴].

بیشترین اکستنشن زانو در فاز ایستایی: چهار مطالعه [۲۰، ۲۶، ۲۷، ۳۱] شامل ۴۶ نفر افزایش معنادار بیشترین اکستنشن زانو با ارتز در فاز ایستایی را نشان دادند. پارک در مطالعه خود، مقدار بیشترین اکستنشن زانو در فاز ایستایی را با ارتز شل قدامی، شل خلفی و بدون ارتز به ترتیب ۲/۵(۰/۷)، ۲/۵(۰/۷) و ۲/۹(۰/۲) بیان کرد [۳۱].

بیشترین زاویه زانو در فاز نوسان: چهار مطالعه [۲۰، ۲۶، ۳۱، ۳۴] شامل ۶۰ نفر، نشان دادند که استفاده از ارتز تأثیر معناداری بر بیشترین فلکشن زانو در فاز نوسان ندارد. پارک بیشترین فلکشن و اکستنشن زانو در فاز نوسانی را با ارتز شل قدامی، شل خلفی و بدون ارتز به ترتیب ۳۰(۱۰/۴)، ۳۰(۴/۷) و ۳۰(۱۱/۰)، ۳۰(۵/۳) و ۵/۳(۷) بیان کرد [۳۱]. هسه بیشترین فلکشن زانو در فاز نوسان را با ارتز استاتیک ۳۹/۹۷(۱۳/۱۰) و بدون ارتز ۴۲/۲۱(۱۳/۵) بیان کرد [۲۶]. کوبایاشی مقدار حداقل بیشترین فلکشن زانو در فاز نوسان را ۲۹/۱۸ با مقاومت سطح دو ارتز و مقدار حداکثر آن را با مفصل آزاد ۳۰/۶۱ بیان کرد [۳۴]. بوردت در مطالعه خود نیز تأثیر نداشتن ارتز بر بیشترین اکستنشن زانو در فاز نوسانی را رفتن را نشان داد و مقدار آن را با ارتز ایر استیروپ ۱۴/۸ (۳۹) و بدون ارتز ۴۱/۱(۱۰/۹) بیان کرد [۲۰]. تاپسون [۱۶] در مطالعه مروری خود به نتایج مشابه با مطالعات مذکور دست یافته بود.

مطالعات انجام شده به نظر می‌رسد که از بین تمامی مدل‌های مختلف ارتزهای مچ پا-پایی موجود، ارتزهای دینامیک به علت داشتن آزادی حرکت بیشتر مفصل مچ، سختی کمتر و سبک بودن، مقبولیت بیشتری نزد بیماران دراپ‌فوت دارند، هرچند زمانی می‌توان از آن‌ها استفاده کرد که شدت ضایعه خفیف باشد. در صورتی که شدت عارضه زیادتر باشد، ارتزهای سخت استاتیک گزینه دیگری است.

هرچند، ارتز سخت مچ را در وضعیت ثابت نگه می‌دارد که حرکت پلانتار فلکشن مچ را کاملاً محدود می‌کند. ارتزهای سخت اغلب برخی از حرکات را که به لحاظ عملکردی سودمندند، محدود می‌کنند، حتی در برخی مطالعات ارتزهای سخت استاتیک باعث کاهش طول گام شده‌اند. ارتز مچ پا-پایی با «استاپ پلانتار فلکشن و دورسی فلکشن» کمکی قادرند تا از طریق فراهم کردن نیروی کمکی دورسی فلکشن یا قفل کردن مچ در وضعیت مناسب، از دراپ‌فوت ممانعت کنند. بنابراین، بر خلاف ارتزهای سخت استاتیک، کل حرکات مفصل مچ را محدود نمی‌کنند. ارتز مچ پا-پایی دینامیک اوایل دمپر قادر به جذب شوک در طول تماس پاشنه و فراهم کردن دمپینگ در فاز پاسخ به بارگذاری است. بنابراین علاوه بر ممانعت از دراپ‌فوت در فاز نوسان، حرکت پلانتار فلکشن در فاز پاسخ به بارگذاری به صورت کنترل شده انجام می‌شود، اما ارتزهای دیگر به طور کامل از حرکت پلانتار فلکشن در این فاز ممانعت می‌کردند.

از ۲۱ مقاله مربوط به موضوع مورد نظر، ۱۴ مقاله مربوط به متغیر زمانی مکانی، ۷ مقاله مربوط به مؤلفه‌های کینتیک و کینماتیک شناسایی شد. با توجه به نتایج مطالعات به دست آمده همچنان نیاز مبرم به انجام مطالعات بیشتر در زمینه طراحی و ساخت ارتز مچ پا-پایی که بتواند علاوه بر اثربخشی مناسب و مطلوب روی راه رفتن بیماران با عارضه افتادگی پا موجبات راحتی این افراد را نیز فراهم سازد، احساس می‌شود. بنابراین در مطالعات آینده باید بیشتر به بررسی موارد زیر پرداخته شود: بررسی تأثیر بلند مدت ارتزهای مچ پا-پایی بر متغیرهای راه رفتن افراد دراپ‌فوت ناشی از سکت؛ بررسی تأثیر ارتزهای مچ پا-پایی بر فعالیت عضلانی افراد دراپ‌فوت ناشی از سکت؛ هنگام راه رفتن؛ بررسی مدل‌های متفاوت و با مواد سبک‌تر ارتزها بر متغیرهای راه رفتن و راحتی افراد دراپ‌فوت؛ و طراحی و ساخت ارتزهای قدرتی به منظور افزایش کارایی عملکردی افراد دراپ‌فوت.

نتیجه‌گیری

با توجه به نتایج جمع‌بندی شده از مطالعات انجام شده، تمامی انواع مختلف ارتزهای مچ پا-پایی با بهبود برخی متغیرهای راه رفتن افراد با عارضه افتادگی پا نظیر سرعت راه رفتن، کادنس، طول گام، عرض گام سبب بهبود راه رفتن افراد دراپ‌فوت ناشی از سکت مغزی می‌شوند و دستیابی آن‌ها را به راه رفتن عادی‌تر

راه رفتن در افراد دراپ‌فوت به دنبال سکت است و همچنین دستیابی به این نکته که کدام یک از ارتزهای دینامیک یا استاتیک گزینه بهتری برای درمان عارضه افتادگی پا ناشی از سکت است. نتایج حاصل از این مطالعه مروری نشان داد که تقریباً همه انواع ارتز مچ پا-پایی به دلایل زیر می‌توانند کاملاً مفید باشند و سبب بهبود راه رفتن افراد دراپ‌فوت ناشی از سکت مغزی شوند:

ارتزهای مچ پا-پایی با فراهم کردن ثبات مچ و قرار دادن پا در وضعیت مطلوب، از افتادگی پا و یا سایر حرکات ناخواسته در شروع فاز ایستایی، فاز نوسانی و زمان تواف جلوگیری می‌کنند [۴]. ارتزها به طور کلی سبب بهبود برخی متغیرهایی زمانی مکانی نظیر طول گام سمت مبتلا و عرض گام می‌شوند و تأثیر مثبت بر راه رفتن فرد دراپ‌فوت می‌گذارند و تفاوت معناداری را ایجاد می‌کنند [۶، ۲۵-۳۳، ۳۷، ۳۸]. ارتزها به پای درگیر برای تحمل وزن کمک می‌کنند و به دنبال تأثیر بر مسیر مرکز فشار پا، حرکات زانو در فاز ایستایی را بهبود می‌بخشند [۳۶].

ارتزهای مچ-پایی سبب بهبود مؤلفه‌های کینتیک راه رفتن (خط سیر مرکز فشار پا و کاهش نیروی ضربه‌ای عمودی در سمت مبتلا و کاهش نرخ بارگذاری در سمت مبتلا) و مؤلفه‌های کینماتیک مچ پا (افزایش دورسی فلکشن مچ پا) و کینماتیک زانو (افزایش فلکشن زانو) در فاز ایستایی می‌شوند و نسبت به وضعیت بدون ارتز تفاوت معنادار و چشمگیری را ایجاد می‌کنند [۶، ۹، ۳۳، ۳۶].

درباره اثر ارتزهای مچ پا-پایی بر برخی متغیرهای راه رفتن نظیر قرینگی و تعادل نمی‌توان نظر قطعی ارائه داد و در این مورد اختلاف نظر بین مطالعات مختلف وجود دارد، اما استفاده از ارتز به طور حتم سبب بهبود برخی متغیرهای زمانی مکانی نظیر سرعت و طول گام می‌شود [۲۴، ۲۹]. ارتزها بر کینماتیک مفصل زانو در فاز نوسانی و کینماتیک مفصل هیپ چه در صفحه فرونتال و چه در صفحه ساجیتال تأثیر چندانی ندارند و تفاوت معناداری ایجاد نمی‌کنند [۳۷].

با توجه به نتایج جمع‌بندی شده حاصل از مطالعات، استفاده از ارتز سبب جبران عملکردهای از دست رفته و افزایش فعالیت فرد می‌شود. همچنین بر حسب نتایج به دست آمده از مطالعه حاضر، ارتز بر بیومکانیک اندام در فاز ایستایی تأثیر می‌گذارد، بدین صورت که به دنبال صاف شدن مفصل زانو، دورسی فلکشن و انتقال وزن توسط ارتز، از وقوع پلانتار فلکشن زیادی و اکستنشن زانو در زمان بارگذاری در فاز ایستایی جلوگیری می‌شود. استفاده از ارتز عضلات کاف را پیش از انقباض در حالت کشیده قرار می‌دهد و سبب کاهش انرژی مصرفی و ایجاد اکستنشن زانو و هیپ در زمان تواف می‌شود و بدین طریق مرکز جاذبه را بالاتر می‌برد و بنابراین با تأثیر بر مؤلفه‌های کینتیک و کینماتیک، راه رفتن عادی‌تری را ایجاد می‌کند. از طرف دیگر، با توجه به

نسبت به وضعیت بدون ارتز امکان‌پذیر می‌کنند. به نظر می‌رسد در بیماری‌هایی که شدت عارضه در آن‌ها زیاد نیست، ارتزهای مچ پا-پایی دینامیک به علت ایجاد پلنتار فلکشن روان و مطلوب و با سفتی کمتر گزینه‌های مناسب‌تری در مقایسه با ارتزهای سالید پلنتار فلکشن استاپ هستند و مقبولیت این ارتزها نزد افراد دراپ‌فوت ناشی از سکته بیشتر بوده است. این در حالی است که ارتزهای سالید استاتیک ممکن است بر برخی متغیرهای کینتیکی و کینماتیکی راهرفتن بیماران دراپ‌فوت نظیر نیروی عمودی عکس‌العمل زمین، خط سیر مرکز فشار پا و نیروی ضربه‌ای عمودی و نرخ بارگذاری تأثیر بهتری گذارند و در صورت شدید بودن اسپاسیتی قدرت کنترل بیشتری دارند.

بنابراین با توجه به این نکته که ارتزهای مچ پا-پایی با طرح‌ها و جنس‌های متفاوت تأثیرات متناقضی بر تعادل و متغیرهای راهرفتن افراد دراپ‌فوت ناشی از سکته می‌گذارد [۹] و به منظور روشن شدن تناقضات ناشی از نحوه تأثیر ارتزهای مچ پا-پایی بر مؤلفه‌های کینتیک و کینماتیک راهرفتن، نیاز به تحقیقات بیشتری در این زمینه است و کمبود مطالعات کارآزمایی تصادفی بالینی با قدرت مطلوب در این زمینه همچنان احساس می‌شود.

تشکر و قدردانی

این مقاله حامی مالی نداشته است.

References

- [1] Shamsedini AR, Holisaz MT, Keyhani MR. [Comparison of balance abilities of patients with right and left hemiplegics stroke (Persian)]. *Archives of Rehabilitation*. 2008; 8(4):35-8.
- [2] Hassan Abadi M, Hajiaghace B, Saeedi H, Amini N. [The immediate effect of a textured insole in nonparetic lower limb symmetry of weight bearing and gait parameters in patients with chronic stroke (Persian)]. *Archives of Rehabilitation*. 2016; 17(1):64-73.
- [3] Soleimanzadeh Ardabili N, Vahdat I, Abdollahi I, Rostami M. [Evaluation of spasticity variations at the elbow joint of CVA patients according to the biomechanical indices (Persian)]. *Archives of Rehabilitation*. 2013; 14(3):96-106.
- [4] Burrige JH, Wood DE, Taylor PN, McLellan DL. Indices to describe different muscle activation patterns, identified during treadmill walking, in people with spastic drop-foot. *Medical Engineering & Physics*. 2001; 23(6):427-34. doi: 10.1016/s1350-4533(01)00061-3
- [5] Deberg L, Taheri Andani M, Hosseinipour M, Elahinia M. An SMA passive ankle foot orthosis: Design, modeling, and experimental evaluation. *Smart Materials Research*. 2014; 1-11. doi: 10.1155/2014/572094
- [6] Lamkin-Kennard K. Design of a pneumatically actuated robotic assist device for patients with foot drop [PhD dissertation]. Rochester: Rochester Institute of Technology; 2010.
- [7] Laufer Y, Hausdorff JM, Ring H. Effects of a foot drop neuroprosthesis on functional abilities, social participation, and gait velocity. *American Journal of Physical Medicine & Rehabilitation*. 2009; 88(1):14-20. doi: 10.1097/phm.0b013e3181911246
- [8] Demneh ES. The effects of orthotics on the sensori-motor problems of the foot and ankle after stroke [PhD dissertation]. Salford: University of Salford; 2011.
- [9] Guillebaste B, Calmels P, Rougier P. Effects of rigid and dynamic ankle-foot orthoses on normal gait. *Foot & Ankle International*. 2009; 30(1):51-6. doi: 10.3113/fai.2009.0051
- [10] Panwalkar N, Aruin AS. Role of ankle foot orthoses in the outcome of clinical tests of balance. *Disability and Rehabilitation: Assistive Technology*. 2012; 8(4):314-20. doi: 10.3109/17483107.2012.721158
- [11] Leung J, Moseley A. Impact of ankle-foot orthoses on gait and leg muscle activity in adults with hemiplegia. *Physiotherapy*. 2003; 89(1):39-55. doi: 10.1016/s0031-9406(05)60668-2
- [12] Schaekers L, Meuws L. What is the effect of an ankle-foot orthosis (AFO) on the dynamic balance and walking capacity in stroke patients [MSc. thesis]. Hasselt: University of Hasselt; 2014.
- [13] Teasell RW, McRae MP, Foley N, Bhardwaj A. Physical and functional correlations of ankle-foot orthosis use in the rehabilitation of stroke patients. *Archives of Physical Medicine and Rehabilitation*. 2001; 82(8):1047-9. doi: 10.1053/apmr.2001.25078
- [14] Mills K, Blanch P, Chapman AR, McPoil TG, Vicenzino B. Foot orthoses and gait: A systematic review and meta-analysis of literature pertaining to potential mechanisms. *British Journal of Sports Medicine*. 2009; 44(14):1035-46. doi: 10.1136/bjism.2009.066977
- [15] Guerra Padilla M, Molina Rueda F, Alguacil Diego IM. Effect of ankle-foot orthosis on postural control after stroke: A systematic review. *Neurologia (English Edition)*. 2014; 29(7):423-32. doi: 10.1016/j.nrleng.2011.10.014
- [16] Tyson S, Sadeghi-Demneh E, Nester C. A systematic review and meta-analysis of the effect of an ankle-foot orthosis on gait biomechanics after stroke. *Clinical Rehabilitation*. 2013; 27(10):879-91. doi: 10.1177/0269215513486497
- [17] Alam M, Choudhury IA, Mamat AB. Mechanism and design analysis of articulated ankle foot orthoses for drop-foot. *The Scientific World Journal*. 2014; 1-14. doi: 10.1155/2014/867869
- [18] Moher D. Preferred reporting items for systematic reviews and meta-analyses: The PRISMA statement. *Annals of Internal Medicine*. 2009; 151(4):264. doi: 10.7326/0003-4819-151-4-200908180-00135
- [19] Burdett RG, Borello-France D, Blatchly C, Potter C. Gait comparison of subjects with hemiplegia walking unbraced, with ankle-foot orthosis, and with Air-Stirrup brace. *Physical Therapy*. 1988; 68(8):1197-203. doi: 10.1093/ptj/68.8.1197
- [20] Chin R, Hsiao-Wecksler ET, Loth E, Kogler G, Manwaring SD, Tyson SN, et al. A pneumatic power harvesting ankle-foot orthosis to prevent foot-drop. *Journal of NeuroEngineering and Rehabilitation*. 2009; 6(1):19. doi: 10.1186/1743-0003-6-19
- [21] Yokoyama O, Sashika H, Hagiwara A, Yamamoto S, Yasui T. Kinematic effects on gait of a newly designed ankle-foot orthosis with oil damper resistance: A case series of 2 patients with hemiplegia. *Archives of Physical Medicine and Rehabilitation*. 2005; 86(1):162-6. doi: 10.1016/j.apmr.2003.11.026
- [22] Daher N, Lee S, Yang YJ. Effects of elastic band orthosis (aider) on balance and gait in chronic stroke patients. *Physical Therapy Rehabilitation Science*. 2013; 2(2):81-6. doi: 10.14474/ptrs.2013.2.2.81
- [23] Hale J, Seale J, Jennings J, DiBello T. An advanced ground reaction design ankle-foot orthosis to improve gait and balance in individuals with post-stroke hemiparesis. *Journal of Prosthetics and Orthotics*. 2013; 25(1):42-7. doi: 10.1097/jpo.0b013e31827ba11e
- [24] Diamond MF, Ottenbacher KJ. Effect of a tone-inhibiting dynamic ankle-foot orthosis on stride characteristics of an adult with hemiparesis. *Physical Therapy*. 1990; 70(7):423-30. doi: 10.1093/ptj/70.7.423
- [25] Hesse S. Rehabilitation of gait after stroke. *Topics in Geriatric Rehabilitation*. 2003; 19(2):109-26. doi: 10.1097/00013614-200304000-00005
- [26] Silver-Thorn B, Herrmann A, Current T, McGuire J. Effect of ankle orientation on heel loading and knee stability for post-stroke individuals wearing ankle-foot orthoses. *Prosthetics and Orthotics International*. 2011; 35(2):150-62. doi: 10.1177/0309364611399146
- [27] Carse B, Bowers R, Meadows BC, Rowe P. The immediate effects of fitting and tuning solid ankle-foot orthoses in early stroke rehabilitation. *Prosthetics and Orthotics International*. 2015; 39(6):454-62. doi: 10.1177/0309364614538090
- [28] Doğğan A, Mengüllüoğlu M, Özgirgin N. Evaluation of the effect of ankle-foot orthosis use on balance and mobility in hemi-

- paretic stroke patients. *Disability and Rehabilitation*. 2011; 33(15-16):1433-9. doi: 10.3109/09638288.2010.533243
- [29] Franceschini M, Massucci M, Ferrari L, Agosti M, Paroli C. Effects of an ankle-foot orthosis on spatiotemporal parameters and energy cost of hemiparetic gait. *Clinical Rehabilitation*. 2003; 17(4):368-72. doi: 10.1191/0269215503cr622oa
- [30] Park JH, Chun MH, Ahn JS, Yu JY, Kang SH. Comparison of gait analysis between anterior and posterior ankle foot orthosis in hemiplegic patients. *American Journal of Physical Medicine & Rehabilitation*. 2009; 88(8):630-4. doi: 10.1097/phm.0b013e3181a9f30d
- [31] Simons CDM, van Asseldonk EHF, Kooij H van der, Geurts ACH, Buurke JH. Ankle-foot orthoses in stroke: Effects on functional balance, weight-bearing asymmetry and the contribution of each lower limb to balance control. *Clinical Biomechanics*. 2009; 24(9):769-75. doi: 10.1016/j.clinbiomech.2009.07.006
- [32] Rao N, Chaudhuri G, Hasso D, D'Souza K, Wening J, Carlson C, et al. Gait assessment during the initial fitting of an ankle foot orthosis in individuals with stroke. *Disability and Rehabilitation: Assistive Technology*. 2008; 3(4):201-7. doi: 10.1080/17483100801973023
- [33] Kobayashi T, Leung AKL, Akazawa Y, Hutchins SW. The effect of varying the plantarflexion resistance of an ankle-foot orthosis on knee joint kinematics in patients with stroke. *Gait & Posture*. 2013; 37(3):457-9. doi: 10.1016/j.gaitpost.2012.07.028
- [34] Lairamore C, Garrison MK, Bandy W, Zabel R. Comparison of tibialis anterior muscle electromyography, ankle angle, and velocity when individuals post stroke walk with different orthoses. *Prosthetics and Orthotics International*. 2011; 35(4):402-10. doi: 10.1177/0309364611417040
- [35] Jamshidi N, Rostami M, Najarian S, Bagher Menhaj M, Saadatian M, Salamia F. Differences in center of pressure trajectory between normal and steppage gait. *Journal of Research in Medical Sciences*. 2010; 15(1):33-40. PMID: PMC3082780
- [36] Cruz TH, Dhaher YY. Impact of ankle-foot-orthosis on frontal plane behaviors post-stroke. *Gait & Posture*. 2009; 30(3):312-6. doi: 10.1016/j.gaitpost.2009.05.018
- [37] Wang RY, Lin PY, Lee CC, Yang YR. Gait and balance performance improvements attributable to ankle? Foot orthosis in subjects with hemiparesis. *American Journal of Physical Medicine & Rehabilitation*. 2007; 86(7):556-62. doi: 10.1097/phm.0b013e31806dd0d3
- [38] Nolan KJ, Savalia KK, Yarossi M, Elovic EP. Evaluation of a dynamic ankle foot orthosis in hemiplegic gait: A case report. *Neuro Rehabilitation*. 2010; 27(4):343-50. doi: 10.3233/NRE-2010-0618.
- [39] Bregman DJJ, De Groot V, Van Diggele P, Meulman H, Houdijk H, Harlaar J. Polypropylene ankle foot orthoses to overcome drop-foot gait in central neurological patients: A mechanical and functional evaluation. *Prosthetics and Orthotics International*. 2010; 34(3):293-304. doi: 10.3109/03093646.2010.495969