

Comparing the Effectiveness of Sensory Integration Methods With and Without Robot in the Communication of 7 to 9 Years Old Boys With Autism Spectrum Disorder

Emad V¹, *Estaki M², Koochak Entezar R²

Author Address

1. PhD student in Psychology and Education of Exceptional Children, Department of Psychology, Central Tehran Branch, Islamic Azad University, Tehran, Iran;
2. Assistant Professor, Department of Psychology, Central Tehran Branch, Islamic Azad University, Tehran, Iran.

*Corresponding Author E-Mail: mah.estaki@iauctb.ac.ir

Received: 2021 January 27; Accepted: 2021 April 22

Abstract

Background & Objectives: Today, autism spectrum disorder is defined as a group of developmental neurological syndromes, and impairment in social interactions is a major barrier to participation in social environments for people with autism. Given the importance of this issue, it seems necessary to use approaches that help children with autism to solve this problem. Sensory integration is a therapeutic method often used to treat sensory processing in children with an autism spectrum disorder. Sensory integration exercises are a neurological process that requires the organization of sensations received from the main and key receptors for use in daily activities. Currently, the use of robots in therapy is progressing as a suitable method to improve people's quality of life. One of the prominent fields of treatment with the help of technology is the use of robots to help communicate directly with people, which is called social robotics. This study aimed to evaluate and compare the effectiveness of sensory integration methods with and without robots on communication in autistic children.

Methods: The research method was quasi-experimental with pretest, posttest, and two-months follow-up with a control group. The study's statistical population comprised 7-9 years old boys with moderate autism spectrum studying in Tehran schools, Iran in the academic year 2018-2019. The research participants were diagnosed with the average probability of the autism spectrum by the Gilliam Autism Rating Scale: The Second Edition (GARS-2) (2006) and they were diagnosed with autism by at least two psychiatrists. Sampling was done by convenience sampling and 45 eligible children with autism spectrum were randomly assigned to two experimental and one control groups. In all three stages of pretest, posttest, and follow-up, the communication section of the Gilliam Autism Rating Scale: Second Edition (GARS-2) (2006) was used. After the test was performed, the first group was treated with only sensory integration method for 45 minutes, and the second group not only treated with the sensory integration method for 45 minutes but also with robot therapy for 45 minutes. The sensory integration method was performed according to Ayers's (1972) protocols. Robot therapy was performed with a sensory robot based on the nature of the robot and the robot treatment protocols from Scassellati et al. (2012) and Kumazaki et al. (2018). The robot used in this study was a sensory robot in the shape of a cat and the name of this robot was Toby Orange Cat. At the end of the sessions, the social interaction part of the GARS-2 (2006) was performed again and after two months, the same test was performed to follow up the treatment. The results were analyzed with SPSS version 22 software at a significance level of 0.05. Data analysis was done using descriptive statistics (mean and standard deviation) and inferential statistics (variance analysis with repeated measurements, Bonferroni's post hoc test, and the Kruskal-Wallis test).

Results: Based on the results, there was a significant difference between the sensory integration group with and without robot in the communication of children with the autism spectrum ($p=0.001$). Also, in the sensory integration groups with and without the robot, there was a significant difference between the pretest and posttest scores ($p<0.001$) and between the pretest and follow-up scores ($p<0.001$) in terms of the communication variable score. However, there was no significant difference between the posttest and follow-up scores in the two groups of sensory integration with and without the robot, indicating that the intervention of sensory integration with and without the robot continued in the follow-up phase.

Conclusion: Based on the findings of this study, the combination of two therapies of integration-sensory therapy and robot therapy can improve the communication disorders of children with autism spectrum disorder, more than integration-sensory therapy alone.

Keywords: Autism spectrum disorder, Robot, Sensory integration, Communication.

مقایسه اثربخشی شیوه یکپارچگی حسی همراه و بدون ربات بر برقراری ارتباطات پسران ۷ تا ۹ ساله مبتلا به اختلال طیف اتیسم

وحیده عماد^۱، *مهناز استکی^۲، رویا کوچک انتظار^۲

توضیحات نویسندگان

۱. دانشجوی دکترای روان‌شناسی و آموزش کودکان استثنایی، گروه روان‌شناسی، واحد تهران مرکزی، دانشگاه آزاد اسلامی، تهران، ایران؛

۲. استادیار گروه روان‌شناسی دانشکده روان‌شناسی، واحد تهران مرکزی، دانشگاه آزاد اسلامی، تهران، ایران.

*وابانامه نویسنده مسئول: mah.estaki@iauctb.ac.ir

تاریخ دریافت: ۸ بهمن ۱۳۹۹؛ تاریخ پذیرش: ۲ اردیبهشت ۱۴۰۱

چکیده

زمینه و هدف: اختلال در برقراری ارتباطات مانع اصلی مشارکت در محیط‌های اجتماعی برای افراد مبتلا به اختلال طیف اتیسم است. هدف پژوهش حاضر، مقایسه اثربخشی شیوه یکپارچگی حسی همراه و بدون ربات، بر برقراری ارتباطات پسران ۷ تا ۹ ساله مبتلا به اختلال طیف اتیسم بود.

روش بررسی: روش پژوهش، نیمه‌آزمایشی با طرح پیش‌آزمون، پس‌آزمون و پیگیری همراه با گروه گواه بود. جامعه پژوهش را پسران ۷ تا ۹ ساله با طیف اتیسم سطح متوسط از مدارس پسرانه اتیسم شهر تهران در سال تحصیلی ۹۸-۱۳۹۷ تشکیل دادند. از داوطلبان واجد شرایط، ۴۵ نفر به شیوه در دسترس انتخاب شدند و به صورت تصادفی در سه گروه پانزده نفری تمرینات یکپارچگی حسی به همراه ربات و یکپارچگی حسی به تنهایی و گواه قرار گرفتند. برای آزمودنی‌ها پیش‌آزمون، پس‌آزمون و پیگیری پس از دو ماه، با دومین ویرایش مقیاس اندازه‌گیری طیف اتیسم گلیام (گارز-۲) (تشخیص اتیسم گلیام، ۲۰۰۶) انجام گرفت. برای هر دو گروه آزمایش پانزده جلسه شیوه یکپارچگی حسی ارائه شد. هم‌زمان یک گروه آزمایش پانزده جلسه از درمان با ربات نیز بهره برد. گروه گواه درمانی دریافت نکرد. داده‌ها با استفاده از آزمون‌های تحلیل واریانس با اندازه‌گیری مکرر، تعقیبی بونفرونی و کروسکال‌والیس در نرم‌افزار SPSS نسخه ۲۲ در سطح معناداری ۰/۰۵ تحلیل شد.

یافته‌ها: تفاوت معناداری بین گروه یکپارچگی حسی همراه و بدون ربات در برقراری ارتباطات کودکان با اختلال طیف اتیسم وجود داشت ($p=0/001$). همچنین در گروه‌های یکپارچگی حسی همراه و بدون ربات، از لحاظ نمره متغیر برقراری ارتباطات، بین نمرات پیش‌آزمون و پس‌آزمون و بین نمرات پیش‌آزمون و پیگیری اختلاف معناداری وجود داشت ($p<0/001$)؛ اما بین نمرات پس‌آزمون و پیگیری در دو گروه یکپارچگی حسی همراه و بدون ربات اختلاف معناداری دیده نشد که نشان می‌دهد مداخله یکپارچگی حسی همراه و بدون ربات در مرحله پیگیری تداوم داشته است.

نتیجه‌گیری: براساس یافته‌های پژوهش نتیجه گرفته می‌شود، تلفیق شیوه یکپارچگی حسی با درمان به وسیله ربات، مؤثرتر از به‌کارگیری شیوه یکپارچگی حسی به تنهایی است و موجب افزایش بیشتر توانمندی کودکان با اختلال طیف اتیسم با احتمال متوسط در برقراری ارتباطات مؤثر با دیگران می‌شود.

کلیدواژه‌ها: اختلال طیف اتیسم، ربات، یکپارچگی حسی، برقراری ارتباطات.

اختلال طیف اتیسم^۱ مشکلی همیشگی است و موجب ایجاد اختلال در برقراری ارتباطات مؤثر و توانایی درک علائم اجتماعی می‌شود (۱). اختلال طیف اتیسم که قبلاً به نام اختلالات نافذ^۲ رشد^۳ بود، تعدادی از نشانگان عصبی‌رشدی است که از لحاظ پدیدارشناسی ناهمگون است و توارث چندژنی دارد. مشخصه این اختلال طیف گسترده‌ای از تخریب‌ها در ارتباطات اجتماعی و رفتارهای محدود و کلیشه‌ای است. تشخیص اختلال طیف اتیسم در طول دو دهه اخیر افزایش یافته است و برآورد شیوع فعلی آن، ۱ درصد در ایالات متحده است (۲). ضعف در ایجاد ارتباطات اجتماعی شاید یکی از ویژگی‌های مهم برای رشد هیجانی و رفتاری کودک باشد و نقص‌های آن منجر به مشکلاتی در پیشرفت تحصیلی و پیوند اجتماعی می‌شود (۳).

یکپارچگی حسی^۴ شیوه‌ای درمانی است که غالباً به‌منظور درمان پردازش حسی در کودکان با اختلال طیف اتیسم استفاده می‌شود. تمرینات یکپارچگی حسی فرایندی عصب‌شناختی^۵ است که به سازماندهی احساسات دریافتی از گیرنده‌های اصلی و کلیدی برای استفاده در فعالیت‌های روزانه نیاز دارد (۴). درمان یکپارچگی حسی فرصت‌هایی برای کودکان به‌منظور ارتقای کنترل درون‌دادهای حسی با تأکید ویژه بر درون‌دادهای حس وستیبولار، حس عمقی و لمسی به‌وجود می‌آورد (۵).

فرد مبتلا به اختلال عملکردی در یکپارچگی حسی، علائمی از خود نشان می‌دهد که بیانگر اختلال در مرکز عصبی فرایند داده‌های حسی است. بدین سبب اختلالی حسی می‌تواند باعث سازمان‌دهی ناقص و تطابق‌نداشتن رفتارهای متقابل کودک با افراد دیگر و محیط غیرانسانی شود (۶). اگر اطلاعات حسی کافی در دوران طلایی و حساس رشد مغز انسان دریافت نشود، مشکلات عملکردی و رفتاری را در فرد به‌دنبال دارد (۷). اکنون ثابت شده است، بروز اختلال در شناخت و عملکردهای هیجانی و اجتماعی در نوزادان و کودکان، هنگامی ایجاد می‌شود که آنان در محیطی بدون تحریک حسی قرار گیرند که از لحاظ دریافت تجارب حسی بسیار فقیر باشد (۷). با کمک تمرینات یکپارچگی حسی سعی می‌شود فرد مبتلا به اختلال طیف اتیسم به سمت فعالیت‌هایی هدایت شود که توانایی او را برای پاسخ‌گویی موفق به محیط، تسهیل کند (۵).

افراد مبتلا به اختلال طیف اتیسم با مشکلات متعددی در هنگام برقراری ارتباط مؤثر با دیگران روبه‌رو می‌شوند. آنان با مشکلاتی مانند سردرگمی، ترس یا سوءتفاهم در هنگام بروز احساسات و عواطف خود، برخورد می‌کنند؛ اما افراد مبتلا به اختلال طیف اتیسم به‌خوبی می‌توانند از سیستم‌های قانونمند و پیش‌بینی‌شدنی مانند رایانه‌ها استفاده کنند (۸). با تصویب قانونی در سال ۱۹۸۸ در ایالات متحده آمریکا به‌منظور یاری‌رساندن به افراد دارای ناتوانی‌های تحولی^۶، توجه خاصی به نقش فناوری‌های کمکی در بهبود نیازهای کارکردی افراد

مبتلا به اختلال طیف اتیسم شد (۹).

مطالعات کونتی و همکاران (۱۰) و کیورلی و همکاران (۱۱) نشان داد، استفاده از ربات‌ها در درمان کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم مؤثرتر از یک انسان واقعی است و افراد مبتلا به اختلال طیف اتیسم توانایی برقراری ارتباط با سیستم‌های پیش‌بینی‌شدنی مانند رایانه‌ها و ربات‌ها را دارند. محققان ربات‌های انسان‌نما^۷ شروع به کشف پتانسیل ربات‌ها به‌منظور یاری‌رساندن به کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم کردند. براساس یافته‌ها، کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم درمقایسه با همسالان، توجه خود را بیشتر به اشیاء مانند اسباب‌بازی‌ها متمرکز کردند و کمتر با افراد دیگر تعامل داشتند (۱۲).

کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم به‌طور ترجیحی از نظر بینایی، به سمت اشیاء غیراجتماعی مانند ربات‌ها، به جای اشیاء اجتماعی گرایش دارند. این کودکان اشیاء غیراجتماعی را ترجیح می‌دهند؛ زیرا درکی پیش‌بینی‌شدنی، ساده و آسان دارند. استفاده از ربات‌ها ممکن است فرصت‌های منحصربه‌فردی برای کمک به کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم، فراهم کند (۱۳). پژوهش‌های روبینز و همکاران (۱۴) و کوزیما و همکاران (۱۵) در زمینه ربات‌ها به‌منزله روشی درمانی برای کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم، بر افزایش سطح توجه و رفتارهای اجتماعی مانند توجه مشترک و خودجوش و تقلید به‌عنوان بخشی از رفتارهای اجتماعی، تأکید داشت. ربات‌ها فرصت‌های مناسبی برای کمک به کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم ایجاد کرده‌اند؛ درحالی‌که این کودکان با ربات‌ها ارتباط برقرار می‌کنند، می‌توانند رفتارهای اجتماعی را مانند نگاه به چشم فرد مقابل، تقلید و توجه مشترک از خود نشان دهند (۱۶، ۱۵).

هر فرد در هنگام تعامل با یک ربات، در ابتدا با ویژگی‌های ظاهری ربات روبه‌رو می‌شود. ظاهر ربات در درمان اختلال طیف اتیسم از اهمیت ویژه‌ای برخوردار است و شکل ظاهری یک ربات شامل ربات انسان‌نما، ربات حیوان‌نما^۸ و ماشین‌آلات مختلف می‌شود (۱). استفاده از ربات حیوان‌نما می‌تواند سودمندتر از انواع دیگر ربات‌ها باشد؛ زیرا افراد معمولاً انتظار کمی از هوش و قابلیت‌های شناختی ربات‌ها دارند. افراد مبتلا به اختلال طیف اتیسم در برخورد با حیوانات، فشار کاری کمتری را احساس می‌کنند (۱۷، ۱۱). حیوانات موجوداتی زنده و مجسم هستند که محدودیت‌های شدیدی در انجام دادن برخی کارها از خود نشان می‌دهند. این یک واقعیت است که اکثر اشخاص همیشه به‌سوی حیوانات جذب می‌شوند و از آنان به‌عنوان منبعی برای افزایش نیازهای اجتماعی خود استفاده می‌کنند (۱۱). ربات‌های حیوان‌نما، اغلب بیانگر نشانه‌های اجتماعی ساده‌تری از آنچه ربات‌های انسان‌نما ارائه می‌دهند، هستند (۱).

در حال حاضر، کاربرد ربات در درمان به‌عنوان روشی مناسب برای بهبود کیفیت زندگی افراد، در حال پیشرفت است (۱۸). یکی از حوزه‌های مطرح درمان با کمک فناوری، کاربرد ربات‌ها در کمک به

5. Transformational disabilities

6. Human robots

7. Animal robot

1. Autism Spectrum Disorder

2. Penetrating growth disorders

3. Sensory integration

4. Neurological

برقراری ارتباط مستقیم با اشخاص است که این حوزه رباتیک اجتماعی (۱۴، ۱۶) نام دارد. ربات‌های اجتماعی برای کمک به انسان استفاده می‌شوند و به بهبود مشکلات شناختی و اجتماعی این افراد کمک می‌کنند؛ بنابراین برای رشد مهارت‌های اجتماعی در کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم می‌توانند مؤثر واقع شوند. مطالعات موجود بر تأثیر ربات‌های اجتماعی، بر توجه و بازداری پاسخ و کارکردهای اجرایی کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم تأکید کرده است (۱۹). تاکنون از شیوه‌های گوناگون در درمان کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم استفاده شده است. با افزایش میزان شیوع اختلال طیف اتیسم و نگرانی والدین از وضعیت و میزان بهبود فرزندانشان و همچنین اهمیت درمان فشرده و به‌موقع در سال‌های اولیه زندگی و کاهش تحمیل هزینه‌های سنگین بر خانواده و جامعه، ارزیابی و درمان کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم بلافاصله پس از تشخیص ضروری به‌نظر می‌رسد؛ ازاین‌رو تشخیص و درمان کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم با استفاده از رویکردهای مؤثر، به‌دلیل اثرگذاری مثبت مداخلات و نیز به‌دلیل کاهش هزینه‌های درمان دارای اهمیت بسیاری است (۲۰)؛ درحالی‌که کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم تمایل کمی به برقراری ارتباط با کودکان عادی همسن خود و درمانگرانشان دارند، شاید بتوان از ربات‌ها به‌عنوان دوست یا کمک‌درمانگر برای آموزش مهارت‌های مختلف اجتماعی و شناختی (تقلیدی، توجه اشتراکی، نوبت‌گیری، نظریه ذهن و...) استفاده کرد؛ مهارت‌هایی که کودکان عادی به‌واسطه ارتباط با کودکان و بزرگسالان دیگر در سال‌های اولیه زندگی خود می‌آموزند (۲۱)؛ ازاین‌رو هدف پژوهش حاضر، مقایسه اثربخشی شیوه یکپارچگی حسی همراه و بدون ربات بر برقراری ارتباطات پسران ۷ تا ۹ ساله مبتلا به اختلال طیف اتیسم بود.

۲ روش‌بررسی

روش پژوهش حاضر از نوع نیمه‌آزمایشی و طرح آن پیش‌آزمون، پس‌آزمون و پیگیری با گروه گواه بود. جامعه آماری را تمامی دانش‌آموزان پسر ۷ تا ۹ ساله مبتلا به اختلال طیف اتیسم از مدارس پسرانه شهر تهران در سال تحصیلی ۹۸-۱۳۹۷ تشکیل دادند. نمونه‌گیری به‌صورت در دسترس انجام شد. معمولاً در پژوهش‌های آزمایشی حجم نمونه پانزده نفر برای هر گروه مناسب است (۲۲)؛ ازاین‌رو حجم نمونه ۴۵ داوطلب واجد شرایط در نظر گرفته شد که همگی پسر و مبتلا به اختلال طیف اتیسم متوسط بودند و به‌صورت تصادفی در دو گروه آزمایش و یک گروه گواه (هر گروه پانزده نفر) قرار گرفتند. گروه اول تنها از شیوه یکپارچگی حسی بهره برد؛ اما گروه دوم نه تنها از شیوه یکپارچگی حسی استفاده کرد، بلکه از درمان با ربات نیز بهره‌مند شد. گروه سوم که گروه گواه بود هیچ شیوه درمانی دریافت نکرد.

این پژوهش تنها بر داوطلبان پسر انجام گرفت. با ارجاع به حداقل دو روان‌پزشک، اختلال طیف اتیسم با احتمال متوسط برای تمامی شرکت‌کنندگان تشخیص داده شد و در پرونده آن‌ها ثبت شد. به‌گزارش روان‌پزشکان، تمامی شرکت‌کنندگان در دومین ویرایش مقیاس

اندازه‌گیری طیف اتیسم گلیام (گارز-۲)^۱ (تشخیص اتیسم گلیام (۲۳)، نمره میزان اختلال طیف اتیسم ۵۳ تا ۸۴ و در خرده‌مقیاس‌ها نمره ۲ تا ۷ (معرف احتمال متوسط اختلال طیف اتیسم) را کسب کردند. معیارهای ورود دانش‌آموزان به پژوهش شامل تشخیص قطعی اختلال طیف اتیسم با احتمال متوسط، سن بین ۷ تا ۹ سال، فقدان نقایص حسی مانند حس بینایی و شنوایی و معلولیت جسمی حرکتی، دریافت نکردن هم‌زمان مداخله درمانی دیگر و رضایت کامل خانواده کودک بود. معیارهای خروجی دانش‌آموزان از پژوهش عبارت بود از: همکاری نکردن والدین؛ غیبت مکرر کودک بیش از سه جلسه.

ملاحظات اخلاقی در این پژوهش به‌شرح زیر بود: رضایت کامل والدین کودک؛ آگاه‌کردن کامل والدین از هر دو پروتکل درمانی و شیوه اجرای آن؛ اطمینان کامل دادن به خانواده از افشانشدن اطلاعات خصوصی داوطلبان و تصاویر آن‌ها؛ آگاه‌کردن والدین درخصوص نداشتن هیچ‌گونه بار مالی پژوهش برای خانواده؛ مغایر نبودن این پژوهش با موازین دینی و فرهنگی آزمودنی‌ها و جامعه؛ ارائه راهنمایی‌های لازم به والدین در صورت بروز هرگونه اختلال در طول پروسه درمان؛ توضیح نتایج در صورت تمایل برای والدین.

با رضایت کامل والدین، در ابتدا برای هر سه گروه پیش‌آزمون انجام شد که قسمت ارتباط دومین ویرایش مقیاس اندازه‌گیری طیف اتیسم گلیام (گارز-۲) (۲۳) بود. پس از اجرای پیش‌آزمون، به‌مدت پانزده جلسه و هر جلسه ۴۵ دقیقه، آزمودنی‌های گروه‌های آزمایش وارد مداخلات درمانی شدند. در ابتدا کار با انجام تمرینات یکپارچگی حسی برای گروه‌های اول و دوم آزمایش شروع شد و پس از پایان تمرینات یکپارچگی حسی، برای گروه دوم آزمایش، پروتکل درمان با ربات اجرا شد. گروه گواه هیچ پروتکل درمانی دریافت نکرد.

برای جمع‌آوری داده‌ها ابزارها مداخلات درمانی زیر به‌کار رفت.

– دومین ویرایش مقیاس اندازه‌گیری طیف اتیسم گلیام (گارز-۲): این مقیاس چک‌لیستی است که به تشخیص افراد مبتلا به اختلال طیف اتیسم کمک می‌کند. این مقیاس توسط گلیام در سال ۲۰۰۶ طراحی و هنجاریابی شد (۲۳). روایی این ابزار نیز از طریق مقایسه آن با سایر ابزارهای تشخیص اتیسم به تأیید رسید. روایی این مقیاس از طریق چند بررسی نشان داده شد. این بررسی‌ها تأیید می‌کند: الف. سؤال‌های خرده‌مقیاس‌ها معرف ویژگی‌های اختلال طیف اتیسم است؛ ب. نمره‌ها به‌گونه‌ای قوی با یکدیگر و نیز با عملکرد در مقیاس‌های دیگر که در غربالگری اتیسم است، رابطه دارند و این ابزار می‌تواند افراد مبتلا به اتیسم را از افراد مبتلا به اختلالات شدید رفتار دیگر متمایز کند؛ ج. سن با نمره‌ها رابطه ندارد؛ د. اشخاص با شخصیت‌های مختلف نمره‌های متفاوتی در این ابزار نشان می‌دهند. این مقیاس برای افراد ۳ تا ۲۲ ساله مناسب است و می‌تواند توسط والدین و متخصصان در مدرسه یا خانه یا مراکز درمانی کامل شود. این مقیاس شامل چهار خرده‌مقیاس است که هر خرده‌مقیاس چهارده گویه دارد. اولین خرده‌مقیاس رفتار کلیشه‌ای است که شامل سؤالات ۱ تا ۱۴ می‌شود. این خرده‌مقیاس رفتارهای کلیشه‌ای، اختلالات حرکتی و رفتارهای عجیب و غریب را توصیف می‌کند. خرده‌مقیاس دوم، برقراری ارتباط

1. Gilliam Autism Rating Scale: Second Edition (GARS-2)

مقیاس در ایران استاندارد شد و ضریب آلفای کرونباخ در رفتار کلیشه‌ای ۰/۷۴، برقراری ارتباط ۰/۹۲، تعاملات اجتماعی ۰/۷۳ و اختلالات رشدی ۰/۸۰ به دست آمد. ضریب آلفای کرونباخ این ابزار برای تشخیص اختلال طیف اتیسم ۰/۸۹ بود (۲۶).

– عروسک رباتی شبیه گربه: رباتی که در این پژوهش از آن استفاده شد، رباتی شبیه به گربه بود که بدنی نرم و مخملی با چشم‌هایی متحرک داشت و به تحریکات لمسی حساس بود؛ همچنین صوت و حرکاتی مانند گربه‌ای طبیعی داشت. این ربات دارای سه حسگر حساس به لمس بود و در صورت لمس این حسگرها، حرکات و صدایی شبیه گربه طبیعی از خود نشان می‌داد. حسگرها در ناحیه پشت، زیر گردن و روی سر ربات قرار داشت. این ربات با حرکاتی شبیه گربه‌ای دست‌آموز، کاربر خود را برای نوازش بیشتر ترغیب می‌کرد. این ربات دو حالت با صدا و بدون صدا داشت و با کمک یک دکمه در ناحیه زیرین بدن روشن و خاموش و بی صدا می‌شد. نام این ربات تبی کت نارنجی^۱ و ساخت شرکت هاس بروسس جوی فُر آل^۲ کشور چین بود.

وسایلی که در این پژوهش استفاده شد، در جهت تحریک همه حواس با تأکید بر حس لامسه و حس عمقی و وستیبولار به کار رفت. این وسایل شامل تاب، توپ تناسب، استخر توپ، ترمپولین، پارالل، جعبه شن، آب سرد و گرم، سرسره و تخته تعادل بود (۲۰).

است. این خرده‌مقیاس، رفتارهای کلامی و غیرکلامی را شرح می‌دهد که نشانه‌هایی از اختلال طیف اتیسم است و گویه‌های ۱۵ تا ۲۸ را شامل می‌شود. تعاملات اجتماعی سومین خرده‌مقیاس است که شامل گویه‌های ۲۹ تا ۴۲ می‌شود. خرده‌مقیاس تعاملات اجتماعی توانایی شخص را در ارتباط با افراد، اشیاء و موقعیت‌ها ارزیابی می‌کند. چهارمین خرده‌مقیاس اختلالات رشدی است که شامل گویه‌های ۴۳ تا ۵۶ می‌شود و سؤالات کلیدی درباره سیر رشدی فرد در کودکی را می‌پرسد. گویه‌ها در طیف لیکرت چهاردرجه‌ای (از صفر=هیچ‌گاه تا ۳=بسیار زیاد) تنظیم شده است. نمرات بیشتر در هر گویه بیانگر شدت اختلال است و هر گویه شدت اختلال را می‌سنجد. در این مقیاس در تفسیر نمرات کاملاً با احتیاط برخورد شده است؛ بنابراین برای تفسیر نمرات سه دسته احتمال زیاد، متوسط و کم برای وجود اختلال طیف اتیسم در نظر گرفته شده است (۲۳). روایی این ابزار از طریق مقایسه با سایر ابزارهای تشخیص اختلال طیف اتیسم به تأیید رسید. اطلاعات گاز-۲ روی گروه نمونه ۱۱۰۷ نفری از ۴۸ ایالت متحده آمریکا استاندارد شد. پایایی ثبات درونی این مقیاس با استفاده از آلفای کرونباخ تعیین شد. پژوهش‌ها نشان می‌دهد (۲۳)، ضریب آلفای ۰/۸۴ برای رفتارهای کلیشه‌ای، ۰/۸۶ برای ارتباط، ۰/۸۸ برای تعامل اجتماعی و ۰/۹۴ برای میزان اختلال طیف اتیسم است (۲۴، ۲۵). از جامعه ایران براساس پژوهش احمدی و همکاران در سال ۱۳۹۰ این

جدول ۱. پروتکل درمانی روش یکپارچگی حسی

هدف	نوع فعالیت	توضیحات ضروری
تحریک حس لامسه	تحریک حس لامسه با انواع برس	باتوجه به ارزیابی اولیه و تعیین سطح کودک
تحریک حس لامسه	قرارگرفتن در استخر توپ و حرکت در آن استخر و بازی با توپ‌ها	تقویت حس وضعیت بدن و تعادل با قرارگرفتن در استخر حاوی توپ کوچک
تحریک حس لامسه	لمس کردن شن و ماسه، خمیر بازی و سطوح با بافت‌های مختلف	لمس آن‌ها با دست و نیز با پا توسط کودک
تحریک حس وستیبولار	چرخش در تمام جهات و در دو حالت با چشمان باز و با چشمان بسته با تاب یا توپ تناسب	در سه حالت نشسته، ایستاده یا روی شکم خوابیده
تحریک حس وستیبولار	قرارگرفتن بر تخته تعادل در موقعیت‌های مختلف	تمرین با تخته تعادل در موقعیت ایستاده، نشسته، چهار دست‌وپا و راه رفتن
تحریک حس وستیبولار	پریدن روی سطح ترمپولین یا توپ پرشی	تغییر در وضعیت بدن و تحرک مفاصل و تقویت حس تعادل و تحریک حس عمقی با انجام این تمرین‌ها
تحریک حس عمقی	پیچیدن کودک در پتو و کشیدن باند کشی توسط کودک و گرفتن و پرتاب توپ سنگین	تحریکات حس لامسه و حتی حس وستیبولار از طریق این فعالیت‌ها
تحریک حس عمقی	فشردن محکم کف دست‌ها به هم، جویدن خوراکی‌های جویدنی، فرغونی حرکت کردن روی دست‌ها، در آغوش گرفتن محکم کودک	تأکید بر استفاده از خوراکی‌های مورد علاقه کودک
تحریک حس عمقی	آویزان شدن از میله بارفیکس و حرکت روی پارالل	در ابتدا با کمک درمانگر و سپس بدون یاری درمانگر
تحریک حس شنیداری	گوش دادن به موسیقی، صدای طبیعت و آوازخواندن	اجرای این تمرین در حین انجام تمرینات دیگر یا همراه آن تمرینات
تحریک حس‌های بویایی و چشایی	استفاده از عطرهای مورد علاقه کودک، خوردن غذاهای گرم و یخ‌زده و سرد	بین انجام تمرینات دیگر و بدون هیچ‌گونه اجبار
تحریک حس بینایی	پوشیدن لباس‌های مختلف رنگی، نگاه کردن با یک دوربین و بازی با چراغ‌قوه	به صورت بازی در بین اجرای تمرینات دیگر

². Hasbro's Joy for All

¹. Orange Tabby Cat

همکاران (۱۳) و با کمک اساتید و متخصصان حوزه درمان اتیسم و درمان با ربات و با توجه به ماهیت ربات به کار گرفته شد. به منظور روایی محتوایی پروتکل هرگونه اصلاح و تغییری با تأیید پنج نفر از متخصصان حوزه درمان با ربات انجام گرفت. پروتکل پژوهش حاضر با توجه به حساس بودن این ربات به لمس و براساس پروتکل های درمان با ربات که بر درمان براساس ماهیت ربات تأکید دارد (۱)، در نه مرحله تدوین شد و مطابق جدول ۲، اجرای آن در پانزده جلسه صورت گرفت. درخور توجه است که از مرحله چهارم به بعد، در هر مرحله تمام تمرینات به طور مجدد از مرحله چهار شروع شد و با تمرین اضافه شده پایان یافت.

مداخلات درمانی برطبق برنامه از پیش تعیین شده (برنامه ای که قبل از شروع جلسات تهیه شد) اجرا گردید. روش یکپارچگی حسی با استفاده از مبانی نظری و درمانی یکپارچگی حسی حرکتی آیزر^۱ (به نقل از ۶) و با کمک اساتید حوزه اتیسم تنظیم شد. به منظور روایی محتوایی پروتکل هرگونه اصلاح و تغییری با تأیید پنج نفر از متخصصان حوزه یکپارچگی حسی انجام گرفت. این پژوهش به شرح زیر اجرا شد: در تمامی جلسات، شروع کار با لمس سطحی و عمقی اندام ها بود و به دنبال آن به آزمودنی تمرینات حرکتی و حسی داده شد (۲۰). تمام تمرینات از جدول ۱ انتخاب و ارائه شد.

ربات درمانی برطبق اصول اسکالاتی و همکاران (۱) و کمزاکای و

جدول ۲. پروتکل درمانی روش درمان با ربات

مرحله	موضوع	نوع فعالیت	توضیحات ضروری
اول	آشنایی کودک با ربات یاری رسان (یک جلسه)	جلب توجه کودک به ربات یاری رسان و ترغیب به لمس آن در حالت خاموش	حسی بودن ماهیت این ربات یاری رسان. در این مرحله توانایی کودک در لمس راحت آن و فرار نکردن از آن
دوم	لمس هدفمند ربات یاری رسان در حالت بدون صدا (یک جلسه)	ترغیب کودک به لمس ربات یاری رسان روشن شده و بدون صدا	در جهت لمس ربات یاری رسان بدون تحریک صوتی
سوم	لمس هدفمند ربات یاری رسان در حالت با صدا (یک جلسه)	ترغیب کودک به لمس ربات یاری رسان روشن که صدای گریه تولید می کند	در جهت عادت کردن به صدای گریه ربات یاری رسان
چهارم	تماس نزدیک با ربات یاری رسان (دو جلسه)	ترغیب کودک به در آغوش گرفتن ربات یاری رسان	در جهت تحریک حس لامسه کودک با کمک لرزش بدن ربات یاری رسان و بدن ماهوتی آن
پنجم	تماس نزدیک و لمس ربات یاری رسان (دو جلسه)	ترغیب کودک به لمس نقاط حساس ربات (ربات یاری رسان در آغوش کودک باشد)	لمس نقاط حساس ربات یاری رسان و داشتن حرکات و صدای گریه ای واقعی، ایجاد تحریک لامسه و شنیداری توسط ربات
ششم	تماس بینایی با ربات یاری رسان (دو جلسه)	ترغیب کودک به لمس چشمان متحرک ربات یاری رسان و توجه به آن (ربات یاری رسان در آغوش کودک باشد)	تحریک بینایی به وسیله ربات یاری رسان علاوه بر تحریک لامسه و شنیداری
هفتم	مراقبت از ربات یاری رسان (مرحله اول) (دو جلسه)	ترغیب کودک به خواباندن و بیدارکردن ربات یاری رسان (ربات در آغوش کودک باشد)	ایجاد بازی تعاملی، حسی و هدفمند با ربات یاری رسان
هشتم	مراقبت از ربات یاری رسان (مرحله دوم) (دو جلسه)	شانه کردن موهای ربات یاری رسان با شانه مخصوص آن (ربات در آغوش کودک باشد)	ایجاد بازی تعاملی و حسی بین کودک و ربات یاری رسان
نهم	مراقبت از ربات یاری رسان (مرحله سوم) (دو جلسه)	تغذیه ربات یاری رسان با شیشه شیر اسباب بازی (ربات در آغوش کودک باشد)	ایجاد بازی تعاملی و حسی بین کودک و ربات یاری رسان

پس از پایان جلسات درمانی، تجزیه و تحلیل نتایج با نرم افزار SPSS

نسخه ۲۲ و سطح معناداری ۰/۰۵ صورت گرفت. در ابتدا با کمک آمار توصیفی، میانگین سن و انحراف معیار داوطلبان واجد شرایط محاسبه شد. تجزیه و تحلیل داده ها با استفاده از شاخص های آمار توصیفی مانند میانگین و انحراف معیار و آمار استنباطی شامل روش تحلیل واریانس با اندازه گیری مکرر، آزمون تعقیبی بونفرونی و معادل ناپارامتری آزمون تحلیل واریانس (آزمون کروسکال والیس) انجام گرفت. در ابتدا پیش فرض های روش تحلیل واریانس با اندازه گیری مکرر سنجیده شد. برای بررسی نرمال بودن نمرات، نتایج آزمون شاپیرو ویلیک به کار رفت. مفروضه کرویت موخلی با هدف تعیین همگنی واریانس ها محاسبه شد. سپس آزمون ام باکس، برای بررسی برابری ماتریس های کوواریانس

به کار رفت.

۳ یافته ها

در این مطالعه ۴۵ نمونه از پسران ۷ تا ۹ ساله مبتلا به طیف اتیسم سطح متوسط از داوطلبان واجد شرایط از مدارس پسرانه اتیسم شهر تهران در سال تحصیلی ۹۸-۱۳۹۷، به شیوه در دسترس انتخاب شدند و به صورت تصادفی در سه گروه پانزده نفری تمرینات یکپارچگی حسی به همراه ربات و یکپارچگی حسی به تنهایی و گواه قرار گرفتند. مقایسه اطلاعات جمعیت شناختی (سن) نمونه به تفکیک گروه در جدول ۳ آورده شده است. نتایج آزمون کروسکال والیس نشان داد، میانگین سن در سه گروه، تفاوت آماری معناداری در سطح ۰/۰۵ باهم نداشت ($p=0/055$).

¹. Ayres

جدول ۳. مقایسه اطلاعات جمعیت‌شناختی (سن) نمونه به تفکیک هر گروه

گروه	میانگین	انحراف معیار	مقدار احتمال
یکپارچگی حسی	۷/۸	۰/۶۷۶	
یکپارچگی حسی به همراه ربات درمانی	۷/۸	۰/۷۷۴	۰/۵۰۵
گواه	۷/۴۶	۱/۳	

به منظور بررسی نرمال بودن نمرات برقراری ارتباطات در مراحل پیش‌آزمون، پس‌آزمون و پیگیری در گروه‌های آزمایش و گواه، آزمون شاپیرو-ویلک به کار رفت که فرض نرمالیتی رد نشد ($p > ۰/۰۵$). برای بررسی پیش‌فرض همگنی واریانس کوواریانس از آزمون ام‌باکس استفاده شد و نتایج مشخص کرد که فرض صفر رد شد ($p = ۰/۰۰۱$). همچنین آزمون لون همگنی واریانس‌های خطا را برای متغیر برقراری ارتباطات در طی زمان نشان داد ($p > ۰/۰۵$). میانگین نمرات متغیر برقراری ارتباطات پسران طیف اتیسم برحسب گروه و در زمان‌های پیش از آزمون، پس از آزمون و در زمان پیگیری به تفکیک در جدول ۴ آورده شده است.

جدول ۴. میانگین و انحراف معیار نمرات برقراری ارتباطات پسران طیف اتیسم

متغیر	گروه	پیش‌آزمون		پس‌آزمون		پیگیری	
		میانگین	انحراف معیار	میانگین	انحراف معیار	میانگین	انحراف معیار
برقراری ارتباطات	گواه	۲۵/۳۳	۱/۲۳	۲۵/۲	۱/۲۱	۲۵/۴	۱/۱۸
	یکپارچگی حسی بدون ربات	۲۵/۲	۱/۹۳	۲۰/۶۶	۲/۱۶	۲۰/۶۵	۲/۲۸
	یکپارچگی حسی با ربات	۲۵/۲	۱/۳۷	۱۶/۹۳	۱/۵۷	۱۷/۷۳	۲/۱۸

به منظور بررسی وضعیت کرویت واریانس‌ها از آزمون موخلی استفاده شد. آماره موخلی برای برقراری ارتباطات، $۰/۵۱۸$ به دست آمد که به لحاظ آماری معنادار بود ($p < ۰/۰۰۱$)؛ بنابراین پیش‌فرض کرویت رد شد و این فرض برقرار نبود. بنابر نتایج آزمون گرین‌هاوس‌گیسر و معناداری این آزمون، برای همه آماره‌های آزمون اثرات درون‌گروهی، فرض صفر رد شد و تأثیرگذاری سطوح متغیر زمان را روی متغیر برقراری ارتباطات نشان داد ($p < ۰/۰۰۱$). برای ارزیابی تأثیر تمرینات یکپارچگی حسی با و بدون ربات بر برقراری ارتباطات پسران طیف اتیسم، از روش تحلیل واریانس با اندازه‌گیری مکرر استفاده شد. نتایج در جدول ۵ آورده شده است.

جدول ۵. نتایج تحلیل واریانس با اندازه‌گیری مکرر درباره مقایسه سطوح مختلف آزمون در گروه‌های بررسی شده در متغیر برقراری ارتباطات

شاخص منابع تغییرات	مجموع مجذورات	درجات آزادی	میانگین مجذورات	F	مقدار احتمال	مجذوراتا (η^2)	توان آزمون
اثر زمان	۵۱۷/۷۹۳	۱/۳۴۹	۳۸۳/۷۵۳	۲۹۵/۳۰۸	$< ۰/۰۰۱$	۰/۸۶۱	۱
اثر گروه	۶۵۱/۵۷۰	۲	۳۲۵/۷۸۵	۴۶/۱۰۲	$< ۰/۰۰۱$	۰/۶۸۷	۱
اثر متقابل گروه * زمان	۳۱۱/۷۶۴	۲/۶۹۹	۱۱۵/۴۹۶	۷۸/۰۴۲	$< ۰/۰۰۱$	۰/۷۸۸	۱
خطای زمان	۸۳/۸۶۷	۵۶/۶۷۰	۱/۴۸۰				
خطای گروه	۲۹۶/۸	۴۲	۷/۰۶۷				

بر اساس جدول ۵، در خصوص متغیر برقراری ارتباطات، اثر زمان ($p < ۰/۰۰۱$)، اثر گروه ($p < ۰/۰۰۱$) و اثر متقابل گروه و زمان ($p < ۰/۰۰۱$) از لحاظ آماری معنادار بود. حال در راستای تعیین اثربخشی هریک از روش‌های درمانی بر متغیر وابسته و مقایسه دوبه‌دوی زمان‌های اندازه‌گیری متغیر برقراری ارتباطات از آزمون تعقیبی بونفرونی استفاده شد که نتایج در جدول ۶ گزارش شده است. در گروه یکپارچگی حسی بدون ربات، از لحاظ نمره متغیر برقراری ارتباطات، بین پیش‌آزمون و پس‌آزمون اختلاف معناداری وجود داشت ($p < ۰/۰۰۱$). بین نمرات پیش‌آزمون و پیگیری پس از دو ماه نیز اختلاف معناداری مشاهده شد ($p < ۰/۰۰۱$)؛ اما بین نمرات در زمان‌های پس‌آزمون و پیگیری پس از دو ماه اختلاف معناداری دیده نشد ($p = ۰/۱۲۵$) که نشان می‌دهد مداخله یکپارچگی حسی به همراه ربات درمانی در مرحله پیگیری تداوم داشته است (جدول ۶). اما در گروه گواه، از لحاظ نمره متغیر برقراری ارتباطات، بین پیش‌آزمون و پس‌آزمون ($p = ۰/۶۱۰$)، بین پیش‌آزمون و پیگیری ($p = ۰/۵۸۲$) و بین پس‌آزمون و پیگیری پس از دو ماه ($p = ۰/۵۱۰$)، اختلاف معناداری وجود نداشت؛ بدین معنا که نمرات برقراری

ارتباطات در سه زمان بررسی شده یکسان بود و تغییری مشاهده نشد (جدول ۶).

جدول ۶. نتایج آزمون تعقیبی بونفرونی برای مقایسه‌های زوجی زمان‌های اندازه‌گیری متغیر پژوهش

مقدار احتمال	خطای معیار	تفاوت میانگین	مقایسه نمرات	گروه
<۰/۰۰۱	۰/۶۳۹	*۴/۵۳۳	پیش‌آزمون/پس‌آزمون	یکپارچگی حسی بدون ربات
<۰/۰۰۱	۱/۹۲۲	*۴/۵۳۳	پیش‌آزمون/پیگیری	
۰/۰۰۱	۱/۹۲۷	۰	پس‌آزمون/پیگیری	
<۰/۰۰۱	۰/۷۰۳	*۸/۲۶۶	پیش‌آزمون/پس‌آزمون	یکپارچگی حسی به همراه ربات درمانی
<۰/۰۰۱	۱/۸۸۴	*۷/۴۶۶	پیش‌آزمون/پیگیری	
۰/۱۲۵	۱/۸۹۷	-۰/۸۰۰	پس‌آزمون/پیگیری	
۰/۶۱۰	۰/۹۹۰	۱/۳۳۳	پیش‌آزمون/پس‌آزمون	گواه
۰/۵۸۲	۰/۴۵۷	-۰/۰۶۶	پیش‌آزمون/پیگیری	
۰/۵۱۰	۱/۱۴۶	-۰/۲۰۰	پس‌آزمون/پیگیری	

میزان تغییرات نمرات متغیر برقراری ارتباطات در سه گروه و سه بازه زمانی اندازه‌گیری شده در نمودار ۱ نمایش داده شده است.



نمودار ۱. مقایسه نمرات برقراری ارتباطات در گروه‌های بررسی شده

نمره برقراری ارتباطات در گروه یکپارچگی حسی به همراه ربات درمانی دارای کمترین نمره در مقایسه با گروه یکپارچگی حسی بدون ربات ($p=۰/۰۰۱$) و گروه گواه ($p<۰/۰۰۱$) در زمان پس از آزمون بود که این اختلاف از لحاظ آماری معنادار بود. همچنین، مقایسه زوجی گروه‌ها با آزمون تعقیبی بونفرونی نشان داد که اختلاف معناداری از لحاظ نمره برقراری ارتباطات بین همه گروه‌ها در حالت کلی (بدون در نظر گرفتن زمان) وجود داشت (جدول ۷).

جدول ۷. نتایج آزمون تعقیبی بونفرونی برای مقایسه‌های زوجی گروه‌ها در حالت کلی

مقدار احتمال	خطای معیار	تفاوت میانگین	گروه II	گروه I
<۰/۰۰۱	۱/۶۸۱	*۹/۴	گواه	یکپارچگی حسی بدون ربات درمانی
۰/۰۰۱	۱/۶۸۱	*۶/۶۶	یکپارچگی حسی با ربات	
۰/۰۰۱	۱/۶۸۱	*۶/۶۶	یکپارچگی حسی بدون ربات	یکپارچگی حسی با ربات درمانی
<۰/۰۰۱	۱/۶۸۱	*۱۶/۰۶	گواه	
<۰/۰۰۱	۱/۶۸۱	*۹/۴	یکپارچگی حسی بدون ربات	گواه
<۰/۰۰۱	۱/۶۸۱	*۱۶/۰۶	یکپارچگی حسی با ربات	

استفاده هم‌زمان از تمرینات یکپارچگی حسی همراه با ربات، بر برقراری ارتباطات پسران ۷ تا ۹ ساله با اختلال طیف اتیسم، بیشتر از استفاده از شیوه یکپارچگی حسی به تنهایی (بدون ربات) مؤثر بود. نتایج این پژوهش در رابطه با اثربخشی تمرینات یکپارچگی حسی، با یافته‌های این مطالعات همسوست: نا و همکاران پژوهشی درباره بررسی اثربخشی بازی گروهی مبتنی بر روش یکپارچگی حسی آیز بر توانایی پردازش حسی، توانایی مهارت اجتماعی و عزت نفس کودکان

۴ بحث

هدف پژوهش حاضر، مقایسه اثربخشی شیوه یکپارچگی حسی همراه و بدون ربات بر برقراری ارتباطات پسران ۷ تا ۹ ساله با اختلال طیف اتیسم بود. نتایج نشان داد، هم تمرینات یکپارچگی حسی به تنهایی (بدون ربات) و هم انجام این تمرینات همراه با ربات، هر دو بر افزایش توانمندی برقراری ارتباط پسران ۷ تا ۹ ساله با اختلال طیف اتیسم مؤثر بودند و این تأثیر پس از دو ماه نیز پایدار بود؛ امادر مقام مقایسه،

مثبتی به دست آمد. به همین سبب در حال حاضر این شیوه درمانی در بسیاری از مراکز توان بخشی به کار می‌رود؛ اما اقوای جسمانی و زمان بسیاری را از درمانگر می‌گیرد. شاید با استفاده از ربات‌های ارزان و در دسترس بتوان به تسهیل اجرای این شیوه درمانی کمک کرد تا درمانگران و نیز والدین را یاری کند که راحت‌تر این تمرینات را انجام دهند و نتیجه بهتری از اجرای این تمرینات به دست آورند.

بسیاری از فرضیه‌های پذیرفتنی وجود دارد که چرا ربات‌ها رفتارهای اجتماعی را در بسیاری از کودکان ایجاد می‌کنند؛ شاید نشانه‌های ساده شده اجتماعی که ربات‌ها ارائه می‌دهند، منجر به ایجاد پریشانی کمتر در کودکان با اختلال طیف اتیسم می‌شود. شاید ربات‌ها پاسخ‌های قابل پیش‌بینی‌تر و مطمئن‌تری در مقایسه با شرکای انسانی که نیازهای اجتماعی در حال تغییر دارند، ارائه می‌دهند. شاید ربات‌ها بدون ارتباطات منفی آموخته شده‌ای که برخی کودکان با تعامل انسان و انسان دارند، پاسخ‌های اجتماعی ایجاد می‌کنند. این امکان وجود دارد که نشانه‌های اجتماعی اغراق آمیزی که ربات‌ها ارائه می‌دهند، محرک‌های بهتری برای رفتارهای اجتماعی، در مقایسه با خواسته‌های اجتماعی ظریف از یک شریک انسانی باشد (۱). در دنیای تکنولوژی، ربات‌ها به دلیل ایجاد واکنش خودکار پس از ایجاد ارتباطی اتفاقی و پس از مدتی انتخابی کودک، موجب تقویت روابط تعاملی می‌شوند و در صورتی که این روابط به شکلی ساده، دقیق و درست برنامه‌ریزی شود، می‌تواند به نتایج چشمگیری منجر شود (۱۳). ربات‌ها تنها ابزاری هستند که در عین توانایی در ایجاد رفتارهایی شبیه به انسان یا حیوان، قادرند در یک محیط کنترل شده، ساده و با به کارگیری حداقل حواس بدون هیچ گونه تغییر در عمل و عکس العمل، برنامه‌های دریافتی خود را اجرا کنند. همچنین از آنجاکه محیط پیرامون هر انسان به دلیل توانایی نداشتن در ارائه مجموعه‌ای کاملاً مشابه از نظر شرایط، هرگز نمی‌تواند به درستی و بیش از یک بار کنترل شود، ربات‌ها گزینه مناسبی برای درمان و آموزش و پرورش کودکان مبتلا به اختلال طیف اتیسم هستند (۳۱).

در این پژوهش سعی بر آن شد که با تلفیق دو شیوه درمانی یکپارچگی حسی و درمان با ربات راه‌حلی کارآمدتر و راحت‌تر برای درمان مشکلات برقراری ارتباطات کودکان با اختلال طیف اتیسم پیدا شود. تاکنون در پژوهش‌های انجام شده شیوه یکپارچگی حسی با شیوه‌های درمانی دیگر تلفیق شده و نتایج خوبی از این تلفیق به دست آمده است (۳۰)؛ اما تاکنون با شیوه درمان با ربات تلفیق نشده است؛ بنابراین در پژوهش حاضر سعی در انجام این کار شد و نتایج بیانگر مؤثرتر بودن تلفیق شیوه‌های درمانی مذکور در مقایسه با به کارگیری شیوه یکپارچگی حسی به تنهایی بر برقراری ارتباطات پسران با اختلال طیف اتیسم بود. پژوهش حاضر روی پسران مبتلا به اختلال طیف اتیسم سطح متوسط مدارس اتیسم شهر تهران انجام شد؛ بنابراین پیشنهاد می‌شود در سایر فرهنگ‌ها و شهرها برای هر دو جنسیت (دختر و پسر)، پژوهش‌های مشابه در این زمینه صورت گیرد و نتایج با یکدیگر مقایسه شود. با توجه به اینکه گروه نمونه، پسران مبتلا به اختلال طیف اتیسم مدارس اتیسم شهر تهران بودند، تعمیم نتایج به سایر گروه‌ها و فرهنگ‌ها باید با

بیش فعال خفیف انجام دادند. نتایج نشان داد، فعالیت‌های بازی گروهی بر اساس شیوه یکپارچگی حسی در بهبود مهارت‌های اجتماعی کودکان بیش فعال مؤثر است (۲۷)؛ کاشفی مهر و همکاران به این نتیجه رسیدند که روش یکپارچگی حسی بر اختلالات جست‌وجوی حسی، حساسیت حسی و رفتاری کودکان طیف اتیسم مؤثر است و موجب بهبود عادت آزاردهنده، مهارت‌های ارتباطی و تعاملی این کودکان می‌شود (۲۸)؛ در پژوهش محمدی و همکاران مؤلفه‌های کیفیت غیرعادی تعاملات اجتماعی، کیفیت غیرعادی ارتباط و کیفیت غیرعادی رفتارهای خودتحریکی کودکان طیف اتیسم با تمرینات یکپارچگی حسی بهبود یافت (۲۹).

در زمینه درمان با ربات، نتایج این پژوهش با یافته‌های این پژوهش‌ها همسوست: بهاراتارج و همکاران پژوهشی درباره بررسی درمان با کمک ربات به منظور آموزش و افزایش تعامل اجتماعی و برقراری ارتباط مؤثر کودکان با اختلال طیف اتیسم انجام دادند. در این پژوهش از یک ربات نیمه مستقل طوطی با نام کلیرو^۱ برای شبیه سازی مجموعه‌ای از رفتارهای خودمختار استفاده شد. بر اساس نتایج، کودکان با اختلال طیف اتیسم از برقراری ارتباط با ربات خوشحال بودند و جذب آن شدند و این ربات توانست در بهبود مهارت‌های یادگیری و برقراری ارتباط و تعامل اجتماعی مؤثر باشد (۳۰)؛ روبینز و همکاران نشان دادند، ربات یاری‌رسان با عملکرد خود موجب افزایش مهارت‌های اجتماعی و ارتباطی در کودکان طیف اتیسم می‌شود (۱۴)؛ کونتی و همکاران در پژوهشی دریافتند، ربات یاری‌رسان بر کاهش علائم طیف اتیسم و رفع آن‌ها تأثیر مثبت دارد (۱۰). بر اساس نتایج پژوهش استانتون و همکاران، یک سگ رباتیک به رشد اجتماعی کودکان طیف اتیسم کمک کرد (۱۲). همچنین کوزیما و همکاران درباره ربات‌های تعاملی برای مراقبت از ارتباطات که مطالعه‌ای موردی در درمان اختلال طیف اتیسم بود پژوهشی انجام دادند. در این پژوهش از رباتی به نام کیپون^۲ استفاده شد. آن‌ها به این نتیجه رسیدند که ظاهر ساده ربات کیپون و پاسخ‌های پیش‌بینی شدنی آن، به کودکان با اختلال طیف اتیسم، روحیه‌ای بازیگوش و آرام می‌بخشد و موجب می‌شود که کودکان به طور خودجوش به بازی‌های مختلف با کیپون بپردازند. در این پژوهش کیپون محور بازی سه‌گانه کودک و بزرگسال یا کودکان دیگر بود و هر کودک سبکی متفاوت از تعامل را با گذشت زمان از خود نشان داد (۱۵).

درمان یکپارچگی حسی آریز که در این پژوهش به کار رفت، فرایندی عصب‌شناختی است که مستلزم سازماندهی احساسات از گیرنده‌های اصلی و کلیدی برای استفاده در فعالیت‌های روزمره است. عناصر اصلی مداخلات درمان یکپارچگی حسی عبارت است از: ۱. ایجاد ظرفیت‌های حسی؛ ۲. ارتقای موفقیت کودک؛ ۳. ایجاد اطمینان در زمینه فیزیکی؛ ۴. کمک در زمینه خودسازماندهی؛ ۵. پرورش یکپارچگی حسی (۲۰). همان‌طور که ذکر شد، اثربخشی تمرینات یکپارچگی حسی بر بهبود برقراری ارتباطات کودکان طیف اتیسم در بسیاری از پژوهش‌های داخلی مانند خاموشی و میرمهدی (۸) و پژوهش‌های خارجی مانند نا و همکاران (۲۷) بررسی شد و نتایج

². Kipoon

¹. Kiliro

پژوهش حاضر کمک شایان توجهی نمودند، تشکر و قدردانی می‌شود.

۷ بیانیه‌ها

تأییدیه اخلاقی و رضایت‌نامه از شرکت‌کنندگان

این مقاله برگرفته از رساله دکترای دانشگاه آزاد اسلامی واحد تهران مرکزی با کد ۱۰۱۱/۷/۷۹۸۱۰۱۲ مصوب پروپوزال تحصیلات تکمیلی است. ملاحظات اخلاقی رعایت شده در این تحقیق عبارت بود از: پیش از اجرای کار از والدین رضایت‌نامه کتبی دریافت شد؛ قبل از آغاز به کار، والدین از موضوع و شیوه اجرای پژوهش مطلع شدند؛ از اطلاعات خصوصی و شخصی داوطلبان محافظت شد؛ نتایج در صورت تمایل برای والدین توضیح داده شد؛ مشارکت در این پژوهش هیچ بار مالی برای شرکت‌کنندگان به همراه نداشت؛ این پژوهش با موازین مذهبی و فرهنگی آزمودنی‌ها و جامعه مغایر نبود؛ ارائه راهنمایی‌های لازم به والدین در صورت بروز هرگونه اختلال در طول پروسه درمان انجام شد.

رضایت برای انتشار

این امر غیر قابل اجرا است.

در دسترس بودن داده‌ها و مواد

داده‌های پشتیبان نتایج گزارش شده در مقاله که در طول مطالعه تحلیل شدند، به صورت فایل ورودی و اکسل داده در فضای ذخیره‌ای هاردرایو به منظور حفظ داده‌ها نزد تمام نویسندگان حفظ خواهد شد.

تضاد منافع

نویسندگان اظهار می‌دارند که هیچ‌گونه تضاد منافی ندارند.

منابع مالی

این پژوهش بدون هیچ‌گونه حمایت مالی از فرد، سازمان یا نهاد خاصی انجام شده است.

مشارکت نویسندگان

تمامی نویسندگان سهم یکسانی در تهیه پیش‌نویس مقاله، بازبینی و اصلاح مقاله حاضر بر عهده داشتند.

احتیاط کامل انجام شود. باید توجه داشت که کار در زمینه استفاده بهینه از ربات‌ها در درمان کودکان با اختلال طیف اتیسم هنوز در ابتدای راه خود است (۱۳) و نیاز به انجام دادن پژوهش‌های متعدد در این زمینه ضروری به نظر می‌رسد. با توجه به گسترش استفاده از شیوه درمان با ربات در درمان افراد با اختلال طیف اتیسم و با پیشرفت هرچه بیشتر تکنولوژی، نیاز به ساخت ربات‌های جدید و ارزان و در دسترس برای درمانگران و والدین بیشتر می‌شود؛ بنابراین به مهندسان علاقه‌مند به ساخت ربات توصیه می‌شود در جهت یاری‌رساندن و درمان کودکان با اختلال طیف اتیسم، ربات‌هایی محکم، ارزان و در دسترس، برای آنان بسازند. بهتر است برای ساخت این‌گونه ربات‌ها از نظرات روان‌شناسان، کادر توان‌بخشی و پزشکانی که در این زمینه کار کرده‌اند و پژوهش‌هایی داشته‌اند، استفاده شود (۱)؛ زیرا استفاده از نظرات این افراد می‌تواند موجب تهیه رباتی کارآمدتر در جهت یاری‌رساندن به کودکان با اختلال طیف اتیسم شود.

۵ نتیجه‌گیری

با توجه به نتایج پژوهش نتیجه گرفته می‌شود، تلفیق شیوه یکپارچگی حسی با درمان به وسیله ربات، مؤثرتر از به کارگیری شیوه یکپارچگی حسی به تنهایی است و موجب افزایش بیشتر توانمندی کودکان با اختلال طیف اتیسم با احتمال متوسط در برقراری ارتباطات مؤثر با دیگران می‌شود؛ بنابراین می‌توان از تلفیق این دو شیوه درمانی در افزایش مهارت برقراری ارتباط مؤثر کودکان با اختلال طیف اتیسم با احتمال متوسط استفاده کرد تا از این طریق بتوان در حل مشکلات اجتماعی افراد مذکور قدمی مؤثرتر برداشت.

۶ تشکر و قدردانی

از تمام افرادی که در انجام این پژوهش یاری کردند، به خصوص والدین کودکان با اختلال طیف اتیسم، شرکت‌کننده در این پژوهش و کادر مدرسه پیک هنر که با فراهم کردن فضای مناسب به روند اجرای

References

1. Scassellati B, Henny Admoni, Matarić M. Robots for use in autism research. *Annu Rev Biomed Eng.* 2012;14(1):275–94. <https://doi.org/10.1146/annurev-bioeng-071811-150036>
2. Sadock BJ, Sadock VA. Kaplan and Sadock's synopsis of psychiatry: Behavioral sciences/clinical psychiatry. Philadelphia: Lippincott Williams & Wilkins; 2011.
3. Mehraeen F, Danesh E, Khalatbari J, Mofidi Tehrani HF. Native children's stories on the socio-communicative skills of children with high performing autism spectrum disorders. *Middle Eastern Journal of Disability Studies.* 2020;10:107. [Persian] <http://jdisabilstud.org/article-1-1645-en.html>
4. Akbari Bayatiani Z. Effectiveness of sensory-motor integration training in decreasing stereotypic behaviors among children with autism spectrum disorder. *J Except Educ.* 2019;6(155):53–60. [Persian] <http://exceptionaleducation.ir/article-1-1240-en.html>
5. Derakhshan Rad SA, Zenhari N, Rahmani Pour B. The efficacy of sensory integration approach in treating constructional apraxia of children with autism over four years old: a pilot study. *Research in Rehabilitation Sciences.* 2014;10(1):24–34. [Persian]
6. Mirzakhani N, Dehghan F, Shahbazi M, Shahbazi F. Prevalence of sensory processing disorder among children between ages of 5 to 11 years old in Tehran. *International Journal of Applied Behavioral Sciences.* 2017;4(1):15–20. [Persian] <https://doi.org/10.22037/ijabs.v4i1.14415>
7. Case-Smith J, O'Brien JC. Occupational therapy for children and adolescents. 7th edition. Elsevier Health Sciences; 2014.
8. Khamooshi M, Mirmahdi S. The effectiveness of sensory integration procedure on reduction of stereotypical behaviors in autistic children. *Developmental Psychology, Iranian Psychologists.* 2015;11(44):417–23. [Persian] http://jip.azad.ac.ir/article_513098.html?lang=en

9. Marinoiu E, Zafir M, Olaru V, Sminchiescu C. 3D human sensing, action and emotion recognition in robot assisted therapy of children with autism. In: 2018 IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition [Internet]. Salt Lake City, UT: IEEE; 2018. p. 2158–67. <https://doi.org/10.1109/CVPR.2018.00230>
10. Conti D, Trubia G, Buono S, Di Nuovo S, Di Nuovo A. Evaluation of a robot-assisted therapy for children with autism and intellectual disability. In: Giuliani M, Assaf T, Giannaccini ME; editors. Towards autonomous robotic systems. Cham: Springer International Publishing; 2018. http://dx.doi.org/10.1007/978-3-319-96728-8_34
11. Curley D, Barco A, Pico S, Gallego P, Zervas D, Angulo C, et al. CASPER Project: Social pet robots facilitating tasks in therapies with children with ASD. In: the International Conference on Social Robots in Therapy and Education [Internet]. Barcelona; 2017.
12. Stanton CM, Kahn Jr. PH, Severson RL, Ruckert JH, Gill BT. Robotic animals might aid in the social development of children with autism. In: Proceedings of the 3rd International Conference on Human Robot Interaction - HRI '08 [Internet]. Amsterdam, The Netherlands: ACM Press; 2008. <https://doi.org/10.1145/1349822.1349858>
13. Kumazaki H, Yoshikawa Y, Yoshimura Y, Ikeda T, Hasegawa C, Saito DN, et al. The impact of robotic intervention on joint attention in children with autism spectrum disorders. *Mol Autism*. 2018;9(1):46. <https://doi.org/10.1186/s13229-018-0230-8>
14. Robins B, Dautenhahn K, te Boekhorst R, Billard A. Effects of repeated exposure to a humanoid robot on children with autism. In: Keates S, Clarkson J, Langdon P, Robinson P; editors. Designing a more inclusive world. London: Springer London; 2004. https://doi.org/10.1007/978-0-85729-372-5_23
15. Kozima H, Nakagawa C, Yasuda Y. Interactive robots for communication-care: a case-study in autism therapy. In: Roman 2005 IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication. [Internet]. Nashville, TN, USA: IEEE; 2005. <https://doi.org/10.1109/ROMAN.2005.1513802>
16. Ricks DJ, Colton MB. Trends and considerations in robot-assisted autism therapy. In: 2010 IEEE International Conference on Robotics and Automation [Internet]. Anchorage, AK: IEEE; 2010. <https://doi.org/10.1109/ROBOT.2010.5509327>
17. Jeon M, Rayan IA. The effect of physical embodiment of an animal robot on affective prosody recognition. In: Jacko JA; editor. Human-computer interaction interaction techniques and environments. Berlin, Heidelberg: Springer Berlin Heidelberg; 2011. https://doi.org/10.1007/978-3-642-21605-3_57
18. Panagiotidi M, Wilson S, Prescott T. Exploring the potential of the animal-like robot miro as a therapeutic tool for children diagnosed with autism. In: Martinez-Hernandez U, Vouloutsis V, Mura A, Mangan M, Asada M, Prescott TJ, et al; editors. Biomimetic and biohybrid systems. Cham: Springer; 2019. https://doi.org/10.1007/978-3-030-24741-6_36
19. Heidari R, Alipour S, Meghdari A, Shehni Yailagh M. The impact of social robots intervention on improving the executive functions in children with autism disorder. *Urmia Medical Journal*. 2019;30(9):744–52 .[Persian] <http://umj.umsu.ac.ir/article-1-4906-en.html>
20. Sadeghian A, Bigdeli I, Alizadeh Zarei M. Combination of sensory integration training and behavior modification to improvement of stereotyped behavior in children with autism spectrum disorder. *Middle Eastern Journal of Disability Studies*. 2017;7:98. [Persian] <https://jdisabilstud.org/article-1-771-en.html>
21. Taheri A, Meghdari A, Alemi M, Pouretmad H. Clinical interventions of social humanoid robots in the treatment of a set of high- and low-functioning autistic Iranian twins. *Scientia Iranica*. 2018;25(3):1197–214. [Persian] <https://dx.doi.org/10.24200/sci.2017.4337>
22. Khalatbari J, Keikhafarzane M. Mabahese asasi dar ravesh tahghigh [Basic topics in research methods]. Tehran: Saad Pub; 2010. [Persian]
23. Gilliam JE. Gilliam Autism Rating Scale: second edition (GARS-2). Austin, TX: Pro-Ed; 2006.
24. Montgomery JM, Newton B, Smith C. Test review: Gilliam, J. (2006). GARS-2: Gilliam Autism Rating Scale—second edition. Austin, TX: PRO-ED. *J Psychoeduc Assess*. 2008;26(4):395–401. <https://doi.org/10.1177/0734282908317116>
25. Ahmadi SJ, Safari T, Hemmatian M, Khalili Z. Effectiveness of applied behavioral analysis approach on symptoms of autism. *Journal of Research in Behavioural Sciences*. 2012;10(4):292–300. [Persian]
26. Ahmadi SJ, Safari T, Hemmatian M, Khalili Z. The psychometric properties of Gilliam Autism Rating Scale(GARS). *Research in Cognitive and Behavioral Sciences*. 2011;1(1):87–104 .[Persian] https://cbs.ui.ac.ir/article_17282_en.html
27. Na NH, Jang MY, Lee J, Kang J, Yeo SS, Kim KM. The effects of group play activities based on ayres sensory integration on sensory processing ability, social skill ability and self-esteem of low-income children with ADHD. *Journal of Korean Society of Sensory Integration Therapists*. 2018;16(2):1–14. <https://doi.org/10.18064/JKASI.2018.16.2.001>
28. Kashefimehr B, Kayihan H, Huri M. The effect of sensory integration therapy on occupational performance in children with autism. *OTJR: Occupation, Participation and Health*. 2018;38(2):75–83. <https://doi.org/10.1177/1539449217743456>
29. Mohammadi T, Salemi Khamene A, Rahnejat A, Donyavi V. The comparison efficiency of pivotal response treatment (PRT) and sensory integration (SI) to reduce unusual quality of social interactions, unusual quality of communication and self-stimulatory behaviors in autistic children. *Nurse and Physician within War*. 2019;6(21):32–40 .[Persian] <http://npwj.ajau.ac.ir/article-1-612-en.html>
30. Bharatharaj J, Huang L, Al-Jumaili AM, Krageloh C, Elara MR. Effects of adapted model-rival method and parrot-inspired robot in improving learning and social interaction among children with autism. In: 2016 International Conference on Robotics and Automation for Humanitarian Applications (RAHA) [Internet]. Amritapuri, Kollam, Kerala, India: IEEE; 2016. <https://doi.org/10.1109/RAHA.2016.7931905>
31. Daqiqi Khodashahri A, Poushaneh K, Jafari AH. Impact of humanoid robot on improvement eye-contact of children with autism. *Research in Behavioural Sciences*. 2012;10(3):168–78 .[Persian]