

تحلیل پارامترهای بیومکانیکی پرتاب آزاد موفق و ناموفق در بسکتبالیست‌های حرفه‌ای

علی سلیمی^{*}, شهرام نجات‌زاده‌یان^{**}, احمد رضا موحدی^{***}

^{*}دانشجوی کارشناس ارشد تربیت بدنه و علوم ورزشی گرایش بیومکانیک ورزشی، دانشگاه اصفهان

^{**}استادیار بیومکانیک ورزشی، دانشکده تربیت بدنه و علوم ورزشی دانشگاه اصفهان

^{***}استادیار رفتار حرکتی، دانشکده تربیت بدنه و علوم ورزشی دانشگاه اصفهان

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۲/۱۱/۲۰

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۱/۱۱/۱

چکیده

هدف اصلی این تحقیق بررسی پارامترهای بیومکانیکی اندام فوقانی بسکتبالیست‌ها حین پرتاب‌های آزاد موفق و ناموفق بود. شش نفر (میانگین و انحراف از معیار سنی 22 ± 2.09) از بسکتبالیست‌های حرفه‌ای که در سوپرلیگ بسکتبال فعالیت داشتند با کسب رضایت در آزمون مشارکت کردند. جهت ثبت سینماتیک حرکت از دو دوربین پرسرعت ۲۰۰ Casio zr-200 در فرکانس ۲۴۰ هرتز و جهت ثبت فعالیت الکترونیکی از دستگاه الکتروموگرافی ME6000 T16 استفاده شد. از آزمون آماری ویلکاکسون جهت بررسی اختلافات معنی‌دار بین پرتاب‌های موفق و ناموفق استفاده شد ($p \leq 0.05$). مشاهده کردیم که سرعت زاویه‌ای مفصل مچ در لحظه رهایی توب به طور معناداری در پرتاب‌های موفق بیشتر بود ($p \leq 0.028$). مفاصل مچ ($p \leq 0.008$) و شانه ($p \leq 0.023$) نیز فلکشن بیشتری در پرتاب‌های موفق نشان دادند؛ درحالی که آرنج ($p \leq 0.002$) در پرتاب‌های موفق فلکشن کمتری نسبت به پرتاب‌های ناموفق داشت. نتایج نشان دادند جایه‌جایی زاویه‌ای مچ ($p \leq 0.034$) و آرنج ($p \leq 0.004$) در پرتاب‌های موفق به طور معناداری بیشتر از پرتاب‌های ناموفق بود. سطح زیر منحنی پتانسیل الکترونیکی هر سه عضله فلکسور کف‌دستی زند اعلی، سه سر بازو و دلتونید قدامی در پرتاب‌های موفق بیشتر از پرتاب‌های ناموفق بود، اما تنها اختلاف معنی‌دار در سطح زیر منحنی عضله سه سر بازویی مشاهده شد ($p \leq 0.034$). در نگاه کلی، می‌توان گفت افزایش در سرعت زاویه‌ای مچ دست و میزان فعالیت عضله سه سر بازویی در موقعيت پرتاب‌های آزاد تأثیر داشته‌اند.

کلید واژه: بیومکانیک، سینماتیک، الکتروموگرافی، پرتاب آزاد بسکتبال.

Biomechanical analysis of successful versus unsuccessful free throw shots performed by professional basketball players

Salami,A*, lenjannejadian,SH**, Movahedi,A.R***.

* M.A of Sports Biomechanics, Faculty of Physical Education and Sport Sciences, university of Isfahan.

** Assistant professor of Sports Biomechanics, Faculty of Physical Education and Sport Sciences , university of Isfahan.

*** Assistant professor of motor behavior, Faculty of Physical Education and Sport Sciences , university of Isfahan.

Abstract:

The main purpose of the present study was to investigate the kinematics and kinetics of successful versus unsuccessful basketball free throw shots. Six professional basketball players (age= 23 ± 2.09 years members of Iranian premier basketball league participate in test. Kinematics of arm motion during basketball free throws were recorded by two Casio zr200 camera in frequency of 240 Hz. Wilcoxon test was used for significant differences between successful versus unsuccessful free throws ($p \leq 0.05$). Angular velocity of the wrist was found to be significantly higher in successful versus unsuccessful shots at the time of ball release ($p \leq 0.028$). Wrist ($p \leq 0.008$) and shoulder ($p \leq 0.023$) joints were found to have significantly more flexion in successful versus unsuccessful shots while elbow ($p \leq 0.002$) remained significantly less flexed in successful shots. Angular displacement of wrist ($p \leq 0.034$) and elbow ($p \leq 0.004$) was shown to be significantly greater in successful versus unsuccessful shots. Integrated EMG of Anterior Deltoid (AD), Triceps Brachii (TB) and Flexor Carpi Radialis (FCR) muscles was more in successful free throw versus unsuccessful free throw, but the only significant difference was observed in the Integrated EMG of the Triceps Brachii muscle ($p \leq 0.034$). In summary, increasing the wrist angular velocity and activity of triceps brachii muscle affected successful free throws.

Keywords: Biomechanics, Kinematic, kinetic, Electromyography, Basketball free throw

مقدمه

پرتاب آزاد یکی از راههای دست‌یابی به امتیاز در رشته بسکتبال بدون مزاحمت حریف است. بررسی این حرکت از جنبه‌های بیومکانیکی می‌تواند برای ورزشکار جهت دست‌یابی به تکنیک بهتر مفید واقع شود. دو روش تحلیل ممکن در مطالعه بیومکانیک، تحلیل پارامترهای سینماتیکی و سیتیکی است. محققان زیادی به بررسی پارامترهای بیومکانیکی انواع شوت بسکتبال پرداخته‌اند. مثلاً محققان پارامترهای سینماتیکی شخص (ورزشکار) مانند توالی حرکت اندام‌ها، زمان‌بندی این حرکات، جایه‌جایی و سرعت حرکت اندام‌ها و مفاصل را بررسی کرده‌اند (۱، ۴، ۶، ۷، ۱۱، ۱۲). بعضی محققان توجه خود را به پارامترهای سینماتیکی توب بسکتبال مانند سرعت اولیه توب، زاویه رهایی توب، ارتفاع رهایی و چرخش توب معطوف کرده‌اند (۴، ۷، ۸، ۱۱، ۱۳). درباب بررسی پارامترهای سیتیکی تحقیقات محدودی صورت گرفته است که طی آن نیروهای خارجی وارد بر بسکتبالیست (۶) یا فعالیت الکتریکی عضلات (۹، ۱۰) بررسی شده است. محققان در تحقیقاتی به بررسی تأثیر فاصله بسکتبالیست از حلقه بر پارامترهای بیومکانیکی اجرا (۳، ۴، ۶)، سهم هریک از اندام‌ها در اجرای شوت (۳، ۵، ۱۲)، مقایسه سینماتیکی اندام‌ها و پارامترهای رهایی توب مانند سرعت رهایی و ارتفاع رهایی در شوت‌های مختلف (۵، ۶) و مقایسه سینماتیک حرکت اندام‌های بازیکنان در پست‌ها و سطح‌های مختلف (۴، ۱۳) پرداخته‌اند.

دھیل سال ۱۹۹۳ در بررسی دو نوع شوت جفت و درجا به اهمیت و سهم جایه‌جایی زاویه‌ای مفصل مج دست در شوت درجا برای رسیدن توب به سرعت مطلوب رهایی پی‌برد (۵). هادسون سال ۱۹۸۲ در بررسی سینماتیکی پرتاب آزاد نشان داد که افراد با سطح مهارت بالا نسبت به سطح متوسط و پایین، توب را در ارتفاع بالاتری رها می‌کنند (۱۳)، اما ساروچاس سال ۱۹۸۸ در تحقیق خود، که افراد را به دو گروه (گروه اول با میانگین قد ۱۹۲/۱ متر، بیشتر از ۸۰ درصد و گروه دوم با میانگین قد ۲۰۷ متر، کمتر از ۶۰ درصد پرتاب‌های خود را گل کرده بودند) تقسیم کرده بود، به این نتیجه دست یافت که بازیکنان گروه دوم به صورت معنی‌داری در پرتاب‌های موفق‌شان توب را در ارتفاع بالاتری رها می‌کنند (۱۲). میلر سال ۱۹۹۹ با بررسی سیگنال الکترومایوگرافی بین شوت‌های موفق و ناموفق در فاصله ۶/۴ متری نشان داد اختلاف معنی‌داری در زمان فعالیت، سطح زیر منحنی الکترومایوگرافی و میانگین فعالیت عضلات در طول حرکت وجود ندارد، اما با بررسی سیگنال الکترومایوگرافی در حوزه فرکانس به این نتیجه دست یافت که در شوت‌های ناموفق میانگین فرکانس بالاتری وجود دارد که تفاوت برای دو عضله دلتوئید خلفی (موفق = ۴۹ هرتز، ناموفق = ۵۷ هرتز) و دوسر بازویی (موفق = ۵۱ هرتز، ناموفق = ۵۵ هرتز) معنی‌دار بود. به نظر میلر، فرکانس بالاتر در فعالیت عضلات بدین معنا که در شوت‌های ناموفق از تارهای تن انقباضاً بیشتری استفاده شده است (۱۰). نتایج حاصل از بررسی‌های مولی نیوکس سال ۲۰۱۰ در زمینه سینماتیک پرتاب آزاد نشان داد که اختلاف سرعت رهایی پرتاب‌های موفق از سرعت مطلوب رهایی ($0/07 \pm 0/02$ متر بر ثانیه) به صورت معنی‌داری نسبت به اختلاف

سرعت رهایی پرتاپ‌های ناموفق از سرعت مطلوب رهایی (11 ± 0.12 متر بر ثانیه) کمتر بوده است، اما در دیگر پارامترهای رهایی توب اختلاف معنی‌داری مشاهده نشده است (۱۱).

پرتاپ آزاد در بسکتبال یکی از تکنیک‌های مهم در این رشته ورزشی و راهی برای کسب امتیاز بدون مزاحمت حریف است. بررسی بیومکانیکی پرتاپ آزاد در دنیا هدف توجه محققان بوده است (۱۵-۱۱). بنابراین با توجه به اهمیت پارامترهای بیومکانیکی در حرکات ورزشی و به علت محدودبودن بررسی‌های بیومکانیکی پرتاپ آزاد بسکتبال، هدف تحقیق حاضر بررسی سینماتیک و فعالیت الکتریکی و بدستآوردن اختلافات احتمالی در پرتاپ‌های موفق و ناموفق بود.

روش‌شناسی

شش نفر بسکتبالیست حرفه‌ای در دسترس که در سوپرلیگ بسکتبال عضو بودند، با میانگین سنی 22 ± 2.09 سال، قد 183 ± 5.21 سانتی‌متر، وزن 80 ± 11.58 کیلوگرم و سابقه ورزشی 9.16 ± 2.33 سال، که همگی راست‌دست بودند، با کسب رضایت در آزمون مشارکت کردند. شرکت‌کننده‌ها همگی سالم بودند و هیچ نوع آسیب‌دیدگی در اندام پرتاپ‌کننده خود نداشتند. ثبت فعالیت الکتریکی عضلات یکی از راههای بررسی بیومکانیکی حرکت است؛ از این‌رو با فرض تأثیر فعالیت عضلات در پرتاپ‌های موفق (واردشدن توب به حلقه بدون برخورد با حلقه) و ناموفق (واردشدن توب به حلقه) در این تحقیق فعالیت الکتریکی عضلات اندام فوقانی حین پرتاپ آزاد به‌وسیله دستگاه الکترومایوگرافی ثبت شد و از داده‌های به‌دست‌آمده جهت بررسی پارامترهای فعالیت الکتریکی عضلات مانند زمان فعالیت و میانگین فعالیت عضلات در پرتاپ‌های موفق و ناموفق استفاده شد. با فرض تأثیر سینماتیک حرکت، از داده‌های به‌دست‌آمده از دو دورین برای بررسی اختلافات احتمالی در سینماتیک حرکت مفاصل بالاتنه شامل مچ دست، آرنج و شانه و پارامترهای سینماتیکی توب در لحظه رهایی در پرتاپ‌های موفق و ناموفق استفاده شد. شرکت‌کنندگان پس از گرم‌کردن و اعلام آمادگی برای انجام آزمون و پس از نصب مارکرها و الکترودها پرتاپ‌های خود را انجام دادند و از بین پرتاپ‌های آنها دو پرتاپ موفق و دو پرتاپ ناموفق هر فرد برای تحلیل انتخاب شد. فاز مورد نظر برای تحلیل حرکت از لحظه‌ای که توب بالای سر آزمودنی است شروع شد و تا لحظه رهایی توب تحت بررسی قرار گرفت (فاز رانش).

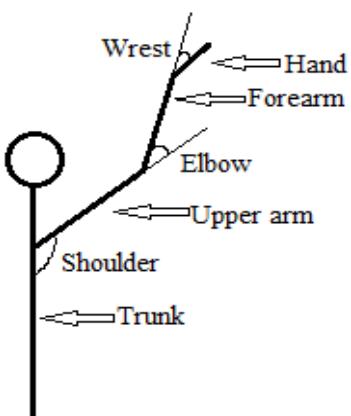
فعالیت الکتریکی عضلات حین پرتاپ آزاد به‌وسیله دستگاه الکترومایوگرافی T16 ME6000 ثبت شد. داده‌های حاصل از بررسی سیگنال الکترومایوگرافی شامل زمان فعالیت عضلات، زمان رسیدن هر عضله به حداقل فعالیت، میانگین فعالیت عضلات در طول حرکت و سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی بر حسب زمان بررسی شد. الکترودهای دستگاه الکترومایوگرافی به بدن شرکت‌کنندگان متصل شد و از سیستم وايرلس¹ برای ارتباط دستگاه با مانیتور و ثبت سیگنال الکترومایوگرافی استفاده به عمل آمد. جهت نمایش سیگنال الکترومایوگرافی روی مانیتور، از نرم‌افزار مکاوین² نسخه ۳ استفاده شد. محل قرارگیری الکترودها براساس

استاندارد SENIAM انتخاب شد و روی بطن سه عضله فلکسور کف‌دستی زند اعلی (FCR)، سه‌سر بازو (TB) و قسمت قدامی دلتونید (AD) که از حرکت‌دهنده‌های مفاصل بالاتنه (مچ دست، آرنج و شانه) حین پرتاب آزاد هستند، قرار داده شد. محل قرارگیری الکتروودها با تراشیدن مو و تمیزکردن سطح پوست با الکل و کشیدن سمباده برای کاهش مقاومت پوست آماده شد. از الکتروودهای دوقطبی با جنس نقره-کلرید نقره استفاده شد. الکتروودها با فاصله ۲ سانتی‌متر، موازی با فیبر عضلانی، روی بطن عضله قرار داده شد که مرکز بطن عضلات حین انقباض هم‌طول شناسایی شد. پتانسیل فعالیت الکتریکی عضلات با فرکانس ۱۰۰۰ هرتز به‌وسیله دستگاه الکترومایوگرافی ثبت شد. در نرم‌افزار متلب^۱ برنامه‌ای نوشته شد تا خروجی‌های مفید مانند زمان فعالیت، میانگین فعالیت عضلات و سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی بر حسب زمان از اطلاعات به‌دست آمده از سیگنال خام الکترومایوگرافی استخراج شود. جهت پردازش سیگنال خام ثبت شده، ابتدا در نرم‌افزار مگاوین سیگنال یک‌سو و سپس سیگنال یک‌سوشده هموار گشت. از فیلتر میان‌گذر ۵۰۰-۲۰ هرتز جهت فیلترکردن به‌دست آوردن شروع و پایان فعالیت ابتدا از خط پایه بازه‌های زمانی $0\text{--}\frac{1}{3}$ ثانیه‌ای انتخاب شد. میانگین و انحراف از معیار بازه‌های منتخب محاسبه شد. شروع و پایان فعالیت عضله از سه‌باره انحراف معیار به‌دست آمده از خط پایه محاسبه شد. زمان فعالیت عضلات نیز به صورت درصدی از زمان کل فعالیت بیان شد.

حرکت اندام فوقانی پرتاب‌کننده آزاد بسکتبال در دو صفحه ساجیتال و فرونتال صورت می‌گیرد. بدین‌منظور از دو دوربین پرسرعت Casio ZR-200 در فرکانس ۲۴۰ هرتز برای ثبت سینماتیک مفاصل و تحلیل حرکت در سه‌بعد استفاده شد. دوربین‌ها با زاویه 90° درجه نسبت به هم در سمت راست پرتاب‌کننده‌ها که همگی راست‌دست بودند و در فاصله ۳ متری نسبت به مرکز فریم کالیبره قرار داده شد. فریم کالیبراسیون، که پرتاب‌کننده در آن حرکات خود را انجام می‌داد به صورت فضای مکعبی به ابعاد $1/5 \times 1/75 \times 1/5$ متر طراحی شد. جهت ثبت سینماتیک مفاصل از پنج مارکر که همگی در طرف راست اندام پرتاب‌کننده قرار داشت استفاده شد. مارکرهای روی مفاصل مچ دست، آرنج، شانه، لگن و مفصل بین استخوان کف دست و اولین بند انگشت کوچک قرار داده شد. شکل ۱ نمایی شماتیک از مفاصل، زوایای تعریف‌شده و اندام‌های فوقانی پرتاب‌کننده را نشان می‌دهد. برای مثال، فلکشن مچ دست، زاویه بین عضو دست و راستای عضو آرنج است که از روابط هندسی و ضرب داخلی دو بردار به‌دست آمده است. برنامه‌ای در نرم‌افزار متلب طراحی شد که با استفاده از روش انتقال خطی مستقیم^۲ داده‌های دوبعدی به‌دست آمده از دو دوربین را به موقعیت سه‌بعدی مارکرهای (X,Y,Z) جهت بررسی سینماتیک حرکت تبدیل می‌کرد. خروجی برنامه متلب زاویه مفاصل در طول حرکت، جایه‌جایی زاویه‌ای و سرعت زاویه‌ای مفاصل بود که صرفاً به بررسی سینماتیکی مفاصل در صفحه ساجیتال پرداختیم.

1. MATLAB

2. Direct Linear Transformation (DLT)



شکل ۱. اندام و مفاصل بالاتنه بسکتبالیست از نمای جانبی

تحلیل آماری داده‌های حاصل از سینماتیک مفاصل مچ دست، آرنج و شانه و فعالیت الکتریکی عضلات فلکسور کف‌دستی زند اعلی، سه‌سر بازو و دلتوئید قدامی بین پرتاپ‌های موفق و ناموفق در نرم‌افزار SPSS نسخه ۱۸ صورت گرفت. برای استفاده از آزمون‌های استنباطی ابتدا با استفاده از آزمون کلموگروف- اسمیرنوف^۱ چگونگی توزیع اطلاعات بررسی شد و به علت طبیعی نبودن این اطلاعات، برای مقایسه شوت‌های جفت موفق و ناموفق از آزمون ناپارامتریک ویلکاکسون با سطح معنی‌داری ($p \leq 0.05$) استفاده کردیم.

نتایج

در این مطالعه زاویه مفاصل مچ دست، آرنج و شانه در لحظه‌ی رهایی، جابه‌جایی زاویه‌ای مفاصل و نیز سرعت زاویه‌ای مفاصل در لحظه رهایی در پرتاپ‌های موفق و پرتاپ‌های ناموفق محاسبه شد و نتایج شامل میانگین، انحراف معیار و معناداری آماری این پارامترها به دست آمد.

نتایج به دست آمده از بررسی سینماتیک پرتاپ آزاد در جدول ۱ آمده است. در پرتاپ‌های موفق مفاصل مچ دست و شانه فلکشن بیشتر و مفصل آرنج فلکشن کمتری نسبت به پرتاپ‌های ناموفق داشتند که همه آنها از نظر آماری معنی‌دار بود. در بررسی جابه‌جایی زاویه‌ای مفاصل نیز مشخص شد که جابه‌جایی زاویه‌ای مفاصل مچ و آرنج در پرتاپ‌های موفق به صورت معنی‌داری بیشتر از پرتاپ‌های ناموفق در طول حرکت است. سرعت زاویه‌ای هر سه مفصل مچ دست، آرنج و شانه در لحظه رهایی در پرتاپ‌های موفق بیشتر از پرتاپ‌های ناموفق بود، اما فقط در سرعت زاویه‌ای مچ دست در لحظه رهایی اختلاف معنی‌داری مشاهده شد.

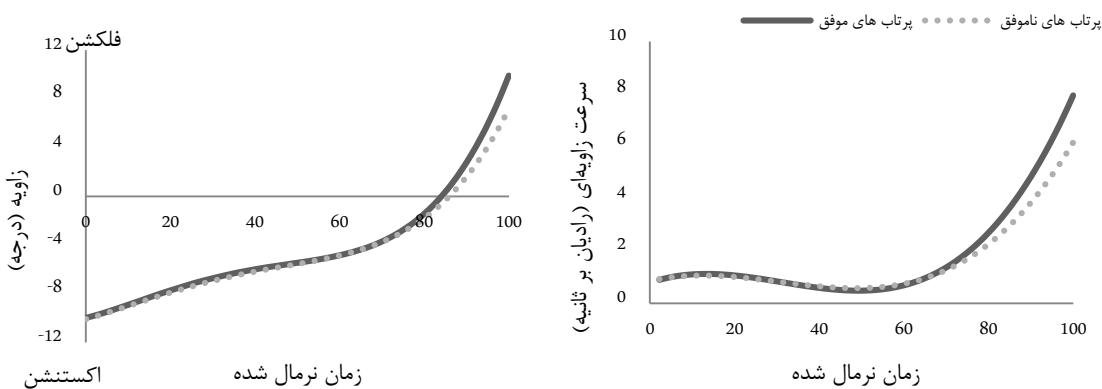
1. Kolmogorov-Smirnov test

جدول ۱. زاویه مفاصل در لحظه رهایی، جابه‌جایی زاویه‌ای مفاصل و سرعت زاویه‌ای مفاصل در صفحه ساجیتال

زاویه فلکشن مفاصل در لحظه رهایی (درجه)	جابه‌جایی زاویه‌ای مفاصل (درجه)		سرعت زاویه‌ای مفاصل (رادیان بر ثانیه)		مفصل مج دست
	پرتاپ ناموفق	پرتاپ موفق	پرتاپ ناموفق	پرتاپ موفق	
۹/۹۲	۷/۱۸	۱۹/۹	۱۷/۲۷	۷/۹۴	۶/۱۴ میانگین
±۶/۱۳	±۴/۵۸	±۸/۰۴	±۶/۳۷	±۵/۴۹	±۳/۹۲ انحراف استاندارد
۰/۰۰۸*		۰/۰۳۴*		۰/۰۲۸*	معنی داری
۲۸/۴	۳۴/۸۵	۷۱/۸۹	۶۶/۱۸	-۱۴/۴۲	-۱۳/۱۷ میانگین
±۱۱/۱	±۷/۷	±۴/۷۴	±۵/۱۲	±۲/۰۴	±۱/۶ انحراف استاندارد
۰/۰۰۲*		۰/۰۰۴*		۰/۰۷۱	معنی داری
۱۲۸/۶	۱۲۶/۴۲	۱۵/۵۹	۱۴/۰۴	۵/۷۲	۵/۲۹ میانگین
±۶/۹۳	±۸/۲۸	±۴/۰۱	±۲/۸۹	±۱/۵۳	±۱/۶۲ انحراف استاندارد
۰/۰۲۳*		۰/۱۵۸		۰/۱۳۶	معنی داری

$p \leq 0/05$ * معنی داری

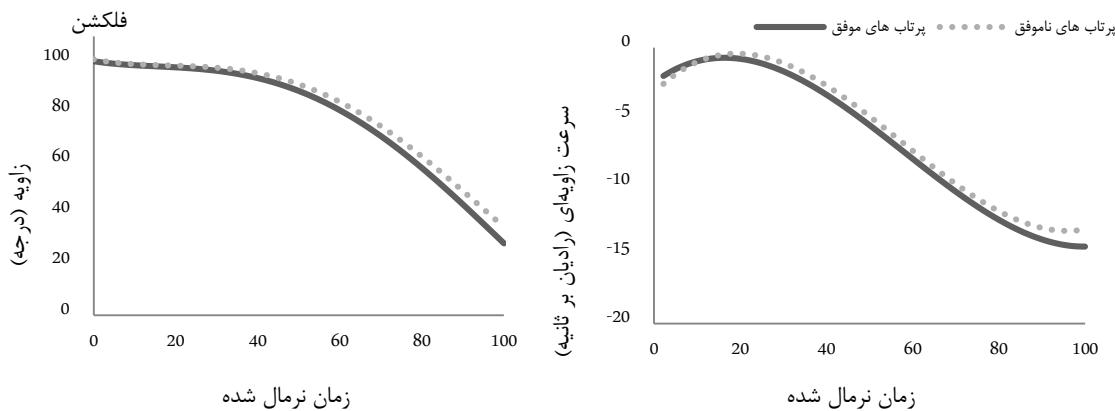
در سمت راست شکل ۲ سرعت زاویه‌ای مفصل مج دست در طول حرکت و در سمت چپ شکل زوایای مفصل مج دست در طول حرکت نشان داده شده است. در تمام نمودارها زمان حرکت به زمان کل نرمال شده است و به صورت درصدی آورده شده است. در نمودار سرعت زاویه‌ای مج دست که در سمت راست شکل ۲ قرار دارد مشخص است که در اوایل حرکت سرعت زاویه‌ای مج دست در دو پرتاپ موفق و ناموفق تقریباً برابر است، ولی در اواخر حرکت سرعت زاویه‌ای مفصل مج دست در پرتاپ‌های موفق بیشتر از پرتاپ‌های ناموفق است.



شکل ۲. سرعت زاویه‌ای مفصل مج دست در طول حرکت (سمت راست)، زاویه مفصل مج دست در طول حرکت (سمت چپ)

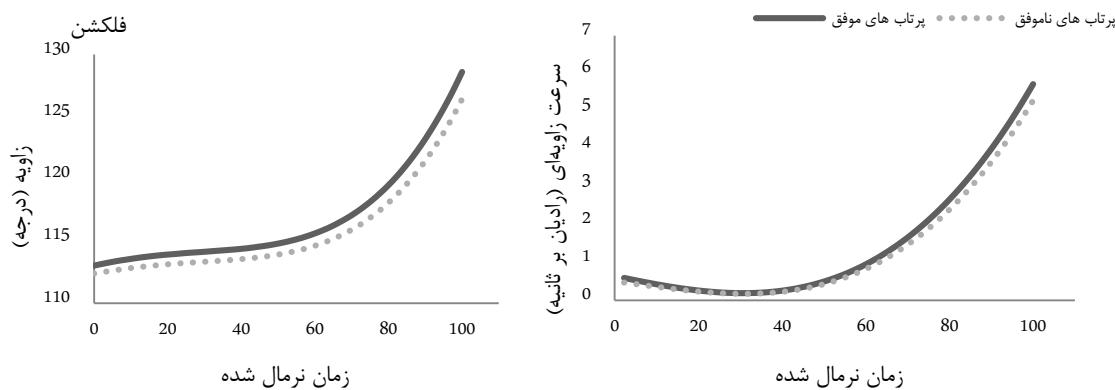
سرعت زاویه‌ای مفصل آرنج در طول حرکت در سمت راست و جابه‌جایی زاویه‌ای آرنج در سمت چپ شکل ۳ نشان داده شده است. همان‌طور که در نمودار جابه‌جایی مفصل آرنج در سمت چپ شکل ۳ مشخص است،

زاویه مفصل آرنج در ابتدای حرکت در پرتاب‌های موفق و ناموفق تقریباً یکسان است، اما جابه‌جایی زاویه‌ای مفصل آرنج در طول حرکت در پرتاب‌های موفق بیشتر از پرتاب‌های ناموفق است که باعث شده است که سرعت زاویه‌ای در لحظه رهایی، که در سمت راست شکل ۳ نیز مشخص است، بیشتر باشد، اما این اختلاف در سرعت زاویه‌ای مفصل آرنج از نظر آماری معنی‌دار نبود.



شکل ۳. سرعت زاویه‌ای مفصل آرنج در طول حرکت (سمت راست)، زاویه مفصل آرنج در طول حرکت (سمت چپ)

سمت راست و چپ شکل ۴ به ترتیب نشان‌دهنده سرعت و جابه‌جایی زاویه‌ای مفصل شانه در پرتاب‌های آزاد موفق و ناموفق در طول حرکت است. در سمت چپ شکل ۴ مشخص است که مفصل شانه در پرتاب‌های موفق در طول حرکت فلکشن بیشتری نسبت به پرتاب‌های ناموفق دارد.



شکل ۴. سرعت زاویه‌ای مفصل شانه در طول حرکت (سمت راست)، زاویه مفصل شانه در طول حرکت (سمت چپ)

پارامترهایی مانند ارتفاع رهایی، سرعت رهایی، زاویه رهایی، جابه‌جایی افقی و جابه‌جایی عمودی مربوط به توپ نیز تحت بررسی قرار گرفت که داده‌های آن در جدول ۲ آمده است. نتایج نشان داد که در پرتاب‌های موفق مشارکت کنندگان به‌طور معنی‌داری توپ را از ارتفاع بالاتری نسبت به پرتاب‌های ناموفق‌شان رها کردند. سرعت رهایی توپ در پرتاب‌های موفق کمتر از پرتاب‌های ناموفق بود، اما زاویه رهایی در پرتاب‌های موفق نسبت به پرتاب‌های ناموفق بیشتر بود. با وجود این اختلاف معنی‌داری بین این تفاوت‌ها مشاهده نشد.

جابه‌جایی عمودی و افقی توب در حین پرتاب نیز تحت بررسی قرار گرفت که هردوی آنها در پرتاب‌های موفق نسبت به پرتاب‌های ناموفق بیشتر بود؛ اما فقط در جابه‌جایی عمودی توب از لحاظ آماری اختلاف معنی‌دار مشاهده شد. جابه‌جایی عمودی بیشتر در پرتاب‌های آزاد موفق عاملی است که توب در این پرتاب‌ها از ارتفاع بالاتری نسبت به پرتاب‌های ناموفق رها شود.

جدول ۲. میانگین و انحراف متغیرهای تحقیق در پرتاب‌های موفق و ناموفق

معنی‌داری	پرتاب موفق		پرتاب ناموفق		متغیر
	انحراف استاندارد	میانگین	انحراف استاندارد	میانگین	
۰/۰۲۳*	±۰/۱۵	۲/۲۹	±۰/۱۵	۲/۲۷	ارتفاع رهایی توب (متر)
۰/۶۹۵	±۰/۶۷	۷/۳۶	±۰/۷۳	۷/۴۹	سرعت رهایی توب (متر بر ثانیه)
۰/۸۷۵	±۱/۹۳	۵۱/۸۶	±۲/۰۱	۵۱/۸۴	زاویه رهایی توب (درجه)
۰/۰۰۸*	±۰/۰۳	۰/۰۳	±۰/۰۲	۰/۰۵	جابه‌جایی عمودی توب (متر)
۰/۵۳۰	±۰/۰۴	۰/۲۷	±۰/۰۴	۰/۲۶	جابه‌جایی افقی توب (متر)

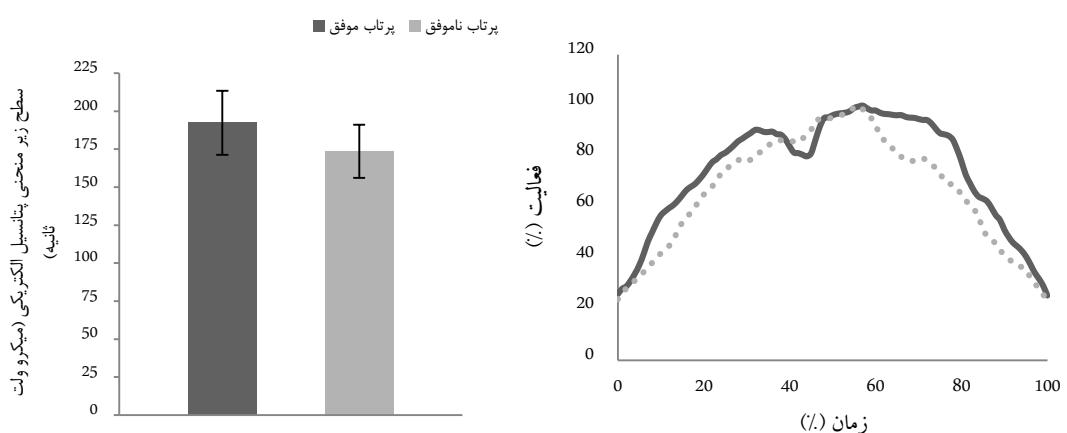
معنی‌داری * $p \leq 0/05$

نتایج به دست آمده از بررسی سیگنال الکترومایوگرافی شامل میانگین، انحراف معیار و معنی‌داری عضلات فلکسور کف‌دستی زند اعلی، سه‌سر بازو و دلتوئید قدامی در جدول ۳ آمده است. بررسی سیگنال پتانسیل الکتریکی نشان داد اختلاف معنی‌داری در مدت زمان فعالیت هرسه عضله فلکسور کف‌دستی زند اعلی، سه‌سر بازو و دلتوئید قدامی بین پرتاب موفق و ناموفق وجود ندارد. زمان رسیدن عضله فعال به حداقل فعالیتش در این تحقیق مطالعه شد و مشاهده کردیم که با وجود اینکه در پرتاب‌های موفق زمان رسیدن هر سه عضله به حداقل انقباض بیشتر از پرتاب‌های ناموفق بود، اختلاف معنی‌داری بین تفاوت‌ها وجود نداشت. میانگین فعالیت الکتریکی عضلات در طول حرکت به صورت درصدی از بیشینه فعالیت الکتریکی محاسبه شد. فعالیت الکتریکی عضلات فلکسور مچ و سه‌سر بازو در پرتاب‌های موفق بیشتر و عضله دلتوئید قدامی کمتر از پرتاب‌های ناموفق بود، اما هیچ اختلاف معنی‌داری بین داده‌ها مشاهده نکردیم. سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی بر حسب زمان یکی محاسبه شد و نتایج به دست آمده نشان داد که سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی در هر سه عضله در پرتاب‌های موفق بیشتر از پرتاب‌های ناموفق است، ولی فقط در عضله سه‌سر بازو این تفاوت معنی‌دار بود.

جدول ۳. زمان فعالیت عضلات، زمان رسیدن عضلات به حداکثر فعالیت، میانگین فعالیت عضلات در طول حرکت، سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی (معنی داری * $p \leq 0.05$)

زمان فعالیت (ثانیه)	زمان رسیدن به حداکثر فعالیت (ثانیه)		میانگین فعالیت عضلات در طول حرکت (درصد)		سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی بر حسب زمان (میکروولت ثانیه)		آماره	متغیر
	ناموفق	موفق	ناموفق	موفق	ناموفق	موفق		
۰/۳۴	۰/۳۱	۰/۱۱	۰/۱	۵۹/۸۷	۵۹/۷۰	۱۶۲/۹۹	۱۴۹/۳	معنی داری
۰/۱۲	۰/۱	۰/۰۲	۰/۰۱	۸/۰۳	۷/۲۹	۶۲/۹۷	۴۴/۲۳	
	۰/۸۷۵		۰/۳۶۷		۰/۸۷۵		۰/۳۴۷	
۰/۳۸	۰/۳۷	۰/۱۷	۰/۱۶	۵۹/۶۴	۵۶/۷۴	۱۹۲/۲۷	۱۷۳/۵۹	میانگین
۰/۱۴	۰/۱۶	۰/۰۶	۰/۰۶	۷/۱۲	۷/۱۵	۴۲/۲۳	۳۴/۹۳	انحراف استاندارد
	۰/۶۳۸		۰/۷۵۴		۰/۲۰۹		۰/۰۳۴*	معنی داری
۰/۴۴	۰/۴۳	۰/۱۶	۰/۱۵	۵۶/۱۸	۵۵/۵۵	۲۸۱/۳۷	۲۵۴/۵۸	میانگین
۰/۱۲	۰/۱۳	۰/۰۶	۰/۰۵	۷/۷۳	۷/۷۵	۱۱۶/۶۶	۹۹/۲۹	انحراف استاندارد
	۰/۶۳۸		۰/۵۳		۰/۶۹۵		۰/۰۸۴	معنی داری

در سمت راست شکل ۵ فعالیت الکتریکی عضله سهسر بازویی در طول حرکت آمده است. سمت چپ شکل ۵ نیز سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی بر حسب زمان عضله سهسر بازویی بر حسب میکرو ولت ثانیه را نشان می دهد. در نمودار فعالیت الکتریکی عضله سهسر بازویی مشخص است که در طول حرکت عضله سهسر بازویی در پرتاپ های موفق، فعالیت بیشتری نسبت به پرتاپ های ناموفق دارد؛ بنابراین سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی بر حسب زمان عضله سهسر بازویی که در سمت چپ شکل ۵ نیز نشان داده شده است در پرتاپ های موفق بیشتر از پرتاپ های ناموفق است.



شکل ۵. فعالیت الکتریکی عضله سهسر بازویی در طول حرکت (سمت راست)، سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی بر حسب زمان عضله سهسر بازویی (سمت چپ)

بحث و نتیجه‌گیری

هدف انجام این تحقیق بررسی سینماتیک و ثبت فعالیت الکتریکی عضلات در پرتاب آزاد بسکتبال با استفاده از داده‌های به دست آمده از دوربین و الکترومایوگرافی بود. در بررسی زاویه فلکشن مفاصل در صفحه حرکتی ساجیتال در لحظه رهایی مشخص شد که در پرتاب‌های موفق، مفاصل مچ دست و شانه دارای فلکشن بیشتر و مفصل آرنج دارای فلکشن کمتری نسبت به پرتاب‌های ناموفق است. در بررسی جابه‌جایی زاویه‌ای فلکشن مفاصل نیز مشخص شد که جابه‌جایی زاویه‌ای مفاصل مچ و آرنج در پرتاب‌های موفق به صورت معنی‌داری بیشتر از پرتاب‌های ناموفق است. جابه‌جایی زاویه‌ای بیشتر در مفاصل و در صفحه حرکتی ساجیتال، به خصوص مفصل شانه و آرنج، نشان‌دهنده آن است که در پرتاب‌های موفق مفاصل بیشتر باز می‌شود و توب می‌تواند به ارتفاع رهایی بالاتری دست پیدا کند. سرعت زاویه‌ای هر سه مفصل در لحظه رهایی در پرتاب‌های موفق نیز بیشتر از پرتاب‌های ناموفق بود که فقط در سرعت زاویه‌ای مچ دست این اختلاف معنی‌دار شد.

دِهیل (۱۹۹۳) در بررسی دو نوع شوت جفت و درجا به اهمیت و سهم جابه‌جایی زاویه‌ای مفصل مچ دست در شوت درجا برای رسیدن توب به سرعت مطلوب رهایی پی‌برد (۵). از آن‌جاکه پرتاب آزاد نیز شوت درجا تلقی می‌شود و بررسی آن نشان داد که مفصل مچ در پرتاب‌های موفق دارای فلکشن بیشتر در لحظه رهایی بوده و جابه‌جایی زاویه‌ای در طول حرکت و سرعت زاویه‌ای آن نیز نسبت به پرتاب‌های ناموفق بیشتر است، اهمیت مفصل مچ در پرتاب آزاد مشخص می‌شود که تأییدی بر یافته‌های دِهیل است. به نظر می‌رسد فلکشن بیشتر و سرعت زاویه‌ای بیشتر در لحظه رهایی در مفصل مچ دست عامل به وجود آمدن چرخش زیر توب باشد که خود عاملی است که در اوج گرفتن بیشتر توب نقش دارد. هادسون (۱۹۸۲) در بررسی سینماتیکی پرتاب آزاد نشان داد که افراد با سطح مهارت بالا نسبت به سطح متوسط و پایین، توب را در ارتفاع بالاتری رها می‌کنند (۱۳)، اما ساروچاس (۱۹۸۸) در تحقیق خود، که افراد را به دو گروه (گروه اول با میانگین قد ۱/۹۲ متر، بیشتر از ۸۰ درصد و گروه دوم با میانگین قد ۲/۰۷ متر، کمتر از ۶۰ درصد پرتاب‌های خود را گل کرده بودند) تقسیم کرده بود، به این نتیجه دست یافت که بازیکنان گروه دوم به صورت معنی‌داری در پرتاب‌های موفق‌شان توب را در ارتفاع بالاتری رها می‌کنند (۱۲). البته با توجه به اینکه میانگین قد گروه دوم در تحقیق ساروچاس در حدود ۱۵ سانتی‌متر بیشتر از گروه اول بوده است، نمی‌توان به این اختلاف در ارتفاع رهایی توب اعتمنا کرد.

به نظر می‌رسد افزایش در ارتفاع رهایی توب از فاکتورهای دست‌یابی به موفقیت در پرتاب آزاد است. بررسی ارتفاع رهایی توب در این تحقیق نشان داد که در پرتاب‌های موفق، شرکت‌کنندگان به‌طور معنی‌داری توب را از ارتفاع بالاتری نسبت به پرتاب‌های ناموفق‌شان رها کرده‌اند که با نتایج هادسون (۱۹۸۲) هم خوانی دارد. میزان فلکشن بیشتر مفصل شانه در لحظه رهایی و جابه‌جایی زاویه‌ای بیشتر در مفصل آرنج (که باعث می‌شود آرنج در لحظه رهایی به اکستنشن کامل نزدیکتر شود)، در پرتاب‌های موفق نسبت به پرتاب‌های ناموفق، می‌تواند یکی از دلایلی باشد که توب در پرتاب‌های موفق نسبت به پرتاب‌های ناموفق در ارتفاع بالاتری رها شود. در

بررسی سرعت رهایی، زاویه رهایی و جابه‌جایی افقی توب هیچ اختلاف معنی‌داری بین پرتاتب‌های موفق و ناموفق یافت نشد. نتایج حاصل از بررسی جابه‌جایی عمودی توب نشان داد در پرتاتب‌های موفق، توب پ فاصله عمودی بیشتری را تا لحظه رهایی طی کرده است که این نیز می‌تواند یکی از دلایل رسیدن توب به ارتفاع رهایی بالاتر در پرتاتب‌های موفق باشد.

پارامترهای مربوط به فعالیت الکتریکی عضلات اندام فوقانی شامل زمان فعالیت عضلات، زمان رسیدن هر عضله به حداقل فعالیت، میانگین فعالیت عضلات در طول حرکت و سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی بر حسب زمان نیز در این تحقیق تحت بررسی قرار گرفت. به نظر می‌رسد بیشتر بودن زمان فعالیت عضلات، بدین علت که حرکت پرتاتب آزاد با انقباض درون‌گرای عضلات همراه است، عاملی است که به مفاصل اجازه می‌دهد جابه‌جایی زاویه‌ای بیشتری داشته باشند؛ یعنی وقتی عضله فعال است به انقباض درون‌گرای خود ادامه می‌دهد و باعث جابه‌جایی زاویه‌ای بیشتری در مفصل می‌شود. زمان فعالیت و زمان رسیدن به حداقل فعالیت هر سه عضله فلکسور کف‌دستی زند اعلی، سه‌سر بازو و دلتوئید قدامی در پرتاتب‌های موفق بیشتر از پرتاتب‌های ناموفق بود، اما از لحاظ آماری معنی دار نبود. با وجود معنی دار نبودن زمان فعالیت عضلات بین پرتاتب‌های آزاد موفق و ناموفق، می‌توان استنباط کرد که بیشتر بودن زمان فعالیت در پرتاتب‌های موفق باعث شده است که جابه‌جایی مفاصل در طول حرکت بیشتر از پرتاتب‌های ناموفق باشد.

زمان فعالیت هر عضله مدت زمان انقباض را جهت انجام حرکت نشان می‌دهد، ولی سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی بر حسب زمان بیان کننده میزان فعالیت عضله در مدت انقباضش است. فعالیت الکتریکی بیشتر و بالاتر در عضله نشان‌دهنده تولید نیروی بیشتر در یک عضله است و طبق قانون دوم نیوتون ($F = ma$) به علت ثابت بودن جرم اندام‌ها باعث تولید شتاب (آهنگ تغییر سرعت) بیشتر می‌شود. بررسی سطح زیر منحنی پتانسیل الکتریکی نشان داد که در پرتاتب‌های موفق سطح زیر منحنی هر سه عضله فلکسور مچ‌دستی زند اعلایی و دلتوئید قدامی و سه‌سر بازویی بیشتر از پرتاتب‌های ناموفق است، ولی فقط در عضله سه‌سر بازویی تفاوت معنی‌دار وجود داشت. بنابراین، بیشتر بودن میزان فعالیت عضلات در پرتاتب‌های موفق می‌تواند یکی از دلایل تولید سرعت زاویه‌ای بیشتر در مفاصل باشد.

بررسی میانگین فعالیت عضلات در طول حرکت، که بر حسب درصد بیان شده است، نیز نشان داد که هر سه عضله در پرتاتب‌های موفق، میانگین فعالیت بیشتری داشته‌اند، اما تفاوت‌های موجود از لحاظ آماری اختلاف معنی‌دار نداشت. میلر با بررسی سیگنال الکترومایوگرافی بین شوت‌های موفق و ناموفق در فاصله $6/4$ متری نشان داد اختلاف معنی‌داری در زمان فعالیت، سطح زیر منحنی الکترومایوگرافی و میانگین فعالیت عضلات در طول حرکت وجود ندارد، اما با بررسی سیگنال الکترومایوگرافی در حوزه فرکانس به این نتیجه دست یافت که در شوت‌های ناموفق میانگین فرکانس بالاتری وجود دارد که تفاوت برای دو عضله دلتوئید خلفی (موفق = ۴۹ هرتز، ناموفق = ۵۷ هرتز) و دوسر بازویی (موفق = ۵۱ هرتز، ناموفق = ۵۵ هرتز) معنی‌دار بود. به نظر

میلر فرکانس بالاتر در فعالیت عضلات بدین معناست که در شوت‌های ناموفق از تارهای تندانقباض بیشتری استفاده شده است (۱۰).

نتیجه‌گیری

در نگاه کلی، با توجه به یافته‌های تحقیق حاضر، به نظر می‌رسد افزایش در سرعت زاویه‌ای مچ دست که ناشی از میزان فعالیت بیشتر عضله فلکسور مچ دستی زند اعلایی است، افزایش در ارتفاع رهابی توب، که ناشی از جابه‌جایی زاویه‌ای بیشتر در مفاصل آرنج و شانه است و میزان فعالیت عضله‌ی سه‌سر بازویی، در موفقیت پرتاب‌های آزاد تأثیر داشته‌اند.

منابع

1. Satern, M. (1993). Kinematic Parameters of Basketball Jump Shots Projected from Varying Distances. Proceedings of the 11th International Symposium on Biomechanics in Sports, Amherst, Massachusetts, USA, 313-317.
2. Rojas, F., Cepero, M., Oña, A., & Gutiérrez, M. (2000). Kinematic Adjustments In The Basketball Jump Shot Against An Opponent. Ergonomics, 43(10), 1651-1660.
3. Miller, S., & Bartlett, R. M. (1993). The Effects Of Increased Shooting Distance In The Basketball Jump Shot. Journal Of Sports Sciences, 11(4), 285-293.
4. Miller, S., & Bartlett, R. (1996). The Relationship Between Basketball Shooting Kinematics, Distance And Playing Position. Journal Of Sports Sciences, 14(3), 243-253.
5. Diehl, D., Tant, C., Emmons, S., & Osborn, R. (1993). A kinematic comparison of the basketball set shot and jump shot at two different distances of female division intercollegiate players. Proceedings of the 11th International Symposium on Biomechanics in Sports, Amherst, Massachusetts, USA, 309-312.
6. صادقی، حیدر. ۱۳۸۸. بیومکانیک اجرای شوت جفت موفق و ناموفق بسکتبالیست‌های مرد نخبه. نشریه المپیک، سال هفدهم، شماره ۲. صفحات ۱۸-۷.
7. Knudson, D. (1993). Biomechanics Of The Basketball Jump Shot Six Key Teaching Points. Journal Of Physical Education Recreation And Dance, 64, 67-67.
8. Lindeman, B., Libkuman, T., King, D., & Kruse, B. (2000). Development Of An Instrument To Assess Jump-Shooting Form In Basketball. Journal Of Sport Behaviour, 23(4), 335-348.
9. Miller, S. (1997). Contribution of selected muscles to basketball shooting. Proceedings of the 15th International Symposium on Biomechanics in Sports, Denton, Texas, USA, 475-481.
10. Miller, S. (1999). Electromyographic considerations of inaccuracy in basketball shooting. Proceedings of the 17th International Symposium on Biomechanics in Sports, Perth, Western Australia, Australia, 209-212.
11. Mullineaux, D.R. And T.L. Uhl. (2010). Coordination-Variability And Kinematics Of Misses Versus Swishes Of Basketball Free Throws. Journal Of Sports Sciences, 28(9), 1017-1024.
12. Tsarouchas, E., Kalamaras, K., Giavroglou, A. & Prassas, S. (1988). Biomechanical analysis of free shooting in basketball. Biomech. Sports, 6, 551-560.
13. Hudson, J.L. (1982). A Biomechanical Analysis By Skill Level Of Free Throw Shooting In Basketball. Biomechanics In Sports, 95-102.
14. Hayes, D. (1987). Body Segment contributions to free throw shooting in basketball. Proceedings of the 5th International Symposium on Biomechanics in Sports, Athens, Greece, 205-211.
15. Miller, S., & Jackson, S. (1995). Kinematic comparative analysis of the coordination pattern of the basketball free throw. Proceedings of the 13th International Symposium on Biomechanics in Sports, Thunder Bay, Ontario, Canada. 71-74.