

ترجمه انجلیسی این مقاله نیز با عنوان:
The Formation of Behavior Patterns in the Spatial Organization of Neighborhoods Zargandeh and Daroos Using the Agraph Software
در همین شماره مجله به چاپ رسیده است.

مقاله پژوهشی

چگونگی شکل‌گیری الگوهای رفتاری در سازمان فضایی محلات «زرگنده» و «دروس» با استفاده از نرم‌افزار «اگراف»*

نوید پاکنژاد^۱، منوچهر طبیبیان^{۲**}، غلامرضا لطیفی^۳

۱. دکتری شهرسازی، دانشکده معماری و شهرسازی، واحد قزوین، دانشگاه آزاد اسلامی، قزوین، ایران.
۲. دکتری شهرسازی، استاد گروه شهرسازی، دانشکده شهرسازی، دانشگاه تهران، ایران.
۳. دکتری شهرسازی، دانشیار گروه برنامه‌ریزی شهری و منطقه‌ای، دانشکده علوم اجتماعی، دانشگاه علامه طباطبایی، تهران، ایران.

تاریخ انتشار: ۱۴۰۰/۰۴/۰۱

تاریخ پذیرش: ۱۳۹۹/۱۰/۰۳

تاریخ دریافت: ۱۳۹۹/۰۵/۱۳

چکیده

بیان مسئله: شناخت و بررسی رابطه بین فضا، رفتار یا محیط و اجتماع در مطالعات شهری، به‌سبب درک روابط بین انسان و نیازهای آن و شکل بروز رفتار در محیط، همواره مهم و ارزشمند است. در این پژوهش دو محله که از حیث ساختار مورفو‌لوزیک بافت متفاوتی دارند (محله زرگنده با بافت نامنظم-طبیعی و محله دروس با بافت منظم-شطرنجی) مورد مطالعه قرار گرفته‌اند تا تأثیرات ناشی از ساختار متفاوت بافت محله بر روی شکل‌گیری الگوهای رفتاری بررسی شود، و به این مسئله که برنامه‌ریزان و طراحان شهری چگونه و با چه ابزار و مبانی‌ای می‌توانند بر الگوهای رفتاری در فضاهای شهری تأثیر بگذارد پاسخ دهیم. با درک این تفاوت‌ها در بافت‌های شهری، زمینه و امکان تأثیرگذاری بر شکل‌گیری الگوهای رفتاری مورد نظر فراهم می‌شود. در پژوهش حاضر سؤال اصلی حول این محور می‌چرخد که بروز و ظهور الگوهای رفتاری در دو بافت متفاوت نامنظم-طبیعی و منظم-شطرنجی را درک کنیم. این پژوهش فرضیه‌محور نیست و به دنبال توصیف و تحلیل ارتباط بین الگوهای رفتاری و این دو ساختار متفاوت شهری است.

هدف پژوهش: هدف این پژوهش کشف تغییرات الگوهای رفتاری در بافت‌های متفاوت شهری است تا از طریق تبیین این تغییرات و تفاوت‌ها بتوان زمینه برنامه‌ریزی مناسب با اهداف برنامه‌ریزان و طراحان شهری را فراهم آورد.

روش پژوهش: پژوهش فوق از نوع توصیفی-تحلیلی، و به‌دلیل تطبیق و قیاس نمونه‌های موردنی و مقایسه خروجی‌های دو ابزار استفاده شده (اگراف و Depth map)، از نوع قیاسی است. همچنین این پژوهش از نوع کمی و کیفی است.

نتیجه‌گیری: شکل‌گیری الگوهای رفتاری در فضاهای شهری مختلف محلات محصول روابط انسانی موجود است. وجود الگوی منظم در معابر سبب می‌شود که سطح دسترسی و هم‌پیوندی بالا رود و امکان دسترسی را تسهیل کند تا الگوهای پیاده و حرکتی تقویت شود. فضای دید گسترده شرایط را برای حرکت‌کردن و افزایش امنیت فراهم می‌آورد. الگوهای کاربری، به‌سبب دسترسی مناسب ناشی از نوع بافت محله، نقطه‌ای و پراکنده شده است. وجود فرم كالبدی ارگانیک سبب تقویت پیاده‌روی و افزایش حس جستجوگری شده است. بخش‌هایی از محله، به‌سبب وجود هم‌پیوندی پایین و وجود بن‌بسته‌های متعدد و کاهش احساس امنیت به‌واسطه وجود کنج‌ها و دنج‌های متعدد و محدودیت دید، از دیگر بخش‌ها جدا شده و به فضاهایی بدون مراجعه یا با مراجعه محدود بدل شده‌اند.

وازگان کلیدی: الگوهای رفتاری، بافت نامنظم-طبیعی، بافت منظم-شطرنجی، فضای شهری، سازمان فضایی.

* این مقاله برگفته از رساله دکتری نوید پاکنژاد با عنوان «تبیین تأثیر سازمان فضایی-کالبدی محلات شهری بر الگوهای رفتاری ساکنان (مطالعه موردنی محله‌های زرگنده و دروس)» است که به راهنمایی دکتر منوچهر ** نویسنده مسئول: tabibian@ut.ac.ir

در تصاویر هوایی سال ۱۳۳۳ تشخیص داد. این دو محله، از حیث ویژگی‌های فرهنگی، اقتصادی و جغرافیایی، دارای بیشترین نزدیکی و قرابت به هم هستند و آن چیزی که باعث انتخاب این دو محله شده ویژگی‌های مورفولوژیک و سازمان فضایی و کالبدی متفاوت آن‌هاست. محله زرگنده دارای ساختاری ارگانیک-طبیعی و در مقابل محله دروس دارای ساختاری منظم و تقریباً شطرنجی است؛ با توجه به رویکرد پژوهش فوق، انتخاب این دو محله زمینه مناسبی را برای تحلیل، سنجش و مقایسه تأثیرات سازمان کالبدی-فضایی بر شکل‌گیری الگوهای رفتاری ایجاد می‌کند.

پیشینهٔ پژوهش

محققان با رویکرد نحو فضا پژوهش‌هایی متعدد در باب ارزیابی و تحلیل ساختار شهری انجام داده‌اند که عمدتاً به‌وسیله نرم‌افزار «Depth map» صورت گرفته‌اند، اما این نوع تحلیل به‌ندرت با استفاده از نرم‌افزار اگراف انجام شده است.

ویژگی مشترک مطالعات روش‌های غیرتوصیفی در تحلیل فضای شهری، استفاده از روش‌های مختلف برای ثبت فعالیت‌های فیزیکی کاربران در فضاهای عمومی است. دستهٔ دیگری از تحقیقات و مطالعات نیز با استفاده از ابزارهای رایانه‌ای، مانند سیستم اطلاعات جغرافیایی یا ابزارهای چیدمان فضا، سعی در مدل‌سازی رفتارهای ثبت شده کاربران پیاده فضاهای شهری داشته‌اند. پژوهش‌هایی که لبراتوار «Space syntax» و شرکت «Intelligent space» در انگلستان انجام داده‌اند از این موارد هستند. این پژوهه‌ها عمدتاً شامل این مواردند: برداشت داده‌های آماری کلان در سطحی گسترده از فضاهای عمومی و از کمیت و کیفیت جریان‌های حرکتی موجود، تحلیل وضعیت موجود در ارتباط با مدل‌های رایانه‌ای، و سعی در پیش‌بینی تأثیرات احتمالی طرح‌های رایانه‌ای بر جوانب اجتماعی و اقتصادی فضاهای عمومی. پیشنهادی بر جوانب اجتماعی و اقتصادی فضاهای شهری استفاده شده‌اند. نظریهٔ قرارگاه رفتاری که راجر بارکر (Barker, 1968) آن را ارائه کرد سرآغاز پیدایش رشتهٔ روان‌شناسی محیطی است. او اولین بار روش‌های علمی مشاهده را در علم روان‌شناسی در محیط واقعی مورد استفاده قرار داد. از دیگر کارهایی که می‌توان به آن اشاره کرد روشی است که کریستوفر الکساندر ارائه کرد. او برای دستیابی به اصول طراحی کشف الگوها با استفاده از مشاهده عمیق را پیشنهاد می‌کند. او این روش را در کتاب «راه بی‌زمان ساختن» (Alexander, 1979) تشریح می‌کند.

مقدمه

شكل گیری الگوهای رفتاری در فضاهای شهری و فرایندهای اجتماعی در متن زندگی روزمره در شهر و رابطه اجتماع و فضا موضوعی است که نظریهٔ نحو فضا از دیدگاهی فضایی (کالبدی) به آن پرداخته است. این در حالی است که برای تبیین رابطه الگوهای رفتاری با کالبد و فضا روش چیدمان فضا یکی از روش‌های مطرح است. چیدمان فضا عبارت است از به کارگیری متغیرهای به‌دست‌آمده از تحلیل پیکره‌بندی فضا در شناخت الگوهای هندسی مختلفی که به واسطه ساختمانها و شهرها به وجود آمده‌اند (عباسزادگان، ۱۳۸۱، ۶۶). یکی از ابزارهایی که برای تحلیل چیدمان فضایی مورد استفاده قرار می‌گیرد «اگراف» (Agraph) است که این پژوهش از آن بهره برده است. هدف اصلی پژوهش پیش رو تحلیل کالبدی و تأثیر آن بر الگوهای رفتاری است. در این زمینه تلاش بر آن است که، با تکیه بر مبانی علمی و نظری چیدمان فضا، تأثیر کیفیت‌های سازمان فضایی در محلات بر الگوهای رفتاری بازشناسی و درک شود. سؤال اصلی پژوهش دربارهٔ نهوده ارتباط ابعاد کالبدی-فیزیکی سازمان فضایی با شکل‌گیری الگوهای رفتاری است. پژوهش حاضر فرضیه‌محور نیست و به تحلیل کیفی می‌پردازد.

روش‌شناسی پژوهش

این پژوهش از نوع توصیفی-تحلیلی است. با انتخاب دو محله زرگنده و دروس برای مطالعه، مقایسه میان این دو بافت صورت می‌گیرد، بنابراین پژوهش حاضر از نوع قیاسی نیز به شمار می‌رود. برای جمع‌آوری اطلاعات از روش مطالعات کتابخانه‌ای و برای تجزیه و تحلیل داده از نرم‌افزار اگراف استفاده شده است. متغیرهای مطرح در این پژوهش شامل درجهٔ کنترل، عمق کلی، عمق میانه، عدم تقارن نسبی، و ارزش هم‌بیوندی می‌شوند. هر کدام از متغیرهای مذکور متغیری تأثیرگذار بر الگوهای رفتاری هستند و در سازمان فضایی دو محله قابل ارزیابی‌اند. اگراف نرم‌افزاری کامپیوتری برای رسم نمودار گرافیک فضایی براساس تکنیک چیدمان فضایی است و محاسبات اگراف به منظور طراحی نمودارها براساس اطلاعات وارد شده انجام می‌گیرند. محله‌های زرگنده و دروس در منطقه ۳ شهرداری تهران واقع‌اند. با بررسی سوابق تاریخی و عکس‌های هوایی و ماهواره‌ای محله‌های زرگنده و دروس از سال ۱۳۳۳ ه.ش. تا کنون، شاهد آن بوده‌ایم که این دو محله واجد ویژگی هم‌زمانی در شکل‌گیری‌اند؛ البته محله دروس نسبت به زرگنده تکامل‌یافته‌تر است و این را می‌توان از سطح زمین‌های خالی در محدوده محله زرگنده

عامل هدایت حرکات عابر پیاده در سطح شهر است و در این زمینه عوامل محلی و خردمندی، مانند جاذبهای فضایی و کاربری اراضی، از اهمیت کمتری برخوردارند (ریسمانچیان و بل، ۱۳۸۹). ارتباط بین ساختار شبکه شهری و تراکم‌های حرکت در طول خطوط می‌تواند مبنای «حرکت طبیعی» نامیده شود. در این نظریه ایده اصلی این است که حرکت اساسی‌ترین ارتباط را با بحث پیکره‌بندی فضایی دارد. همچنین توزیع کاربری اراضی نیز، به دلیل تأثیر پیکره‌بندی بر دسترسی و نفوذپذیری، از پیکره‌بندی فضایی متأثر است (همان). این نظریه بر این عقیده است که، در پیچیدگی شهر، ارتباط بین اجزا و عوامل سازنده شهر نقش مهم‌تری نسبت به تک‌تک اجزا ایفا می‌کند (Hillier, Pen, Hanson, Grajewski & Xu, 1993). حرکت اساساً یک مسئله مرتبط به ریختشناسی شهر است و محصول اصلی پیکره‌بندی فضایی و نحوه ارتباط بین عناصر شهری است، به‌طوری که پیکره‌بندی فضایی به‌نهایی می‌تواند به عنوان عامل اصل پیش‌بینی حرکات عابر پیاده در نظر گرفته شود. هیلیر در ادامه بیان می‌دارد که ابتدا پیکره‌بندی فضایی الگوی حرکت را در سطح شهر هدایت می‌کند و سپس جاذبهای فضایی و کاربری‌ها برای بهره‌وری از این حرکت خود را در راستای آن‌ها مکان‌یابی می‌کنند و به این صورت پیکره‌بندی فضایی می‌تواند بر الگوی پخشایش جاذبهای فضایی نیز اثر بگذارد (ریسمانچیان و بل، ۱۳۸۹).

ارتباط بین حرکت، جاذبهای فضایی و پیکره‌بندی فضایی در تصویر ۱ نشان داده شده است.

۱. قطب جاذبه A بر روی حرکت تأثیر دارد، ولی بر ترتیب فضایی تأثیری ندارد.

۲. حرکت M بر قطب جاذبه تأثیر دارد و از آن نیز تأثیر می‌گیرد، ولی بر ترتیب فضایی تأثیری ندارد.

۳. ترتیب فضایی C بر حرکت و قطب جاذبه تأثیر دارند، ولی آن‌ها تأثیر متقابل بر آن ندارند.

تصویر ۱ بیان می‌دارد که گرچه پیکره‌بندی فضایی می‌تواند هم بر حرکت و هم بر جاذبهای فضایی تأثیرگذار باشد، خود نمی‌تواند از آن‌ها تأثیر بپذیرد؛ این در حالی است که حرکت و جاذبهای فضایی می‌توانند از بدیگر اثرپذیر باشند. این مطلب بیانگر آن نیست که بیشترین میزان حرکت در سطح شهر ناشی از پیکره‌بندی فضایی است؛ بلکه مؤید آن است که پیکره‌بندی فضایی عامل اولیه ایجاد حرکت است، به‌طوری که بدون شناخت آن نمی‌توان الگوی حرکت را در سطح شهر مطالعه کرد. حرکت طبیعی، حرکت ناشی از پیکره‌بندی فضایی، گرچه لزوماً گسترده‌ترین حرکت در سطح شهر نیست، اما حرکت غالب در سطح

در مطالعات خارجی، شرکت مهندسی مشاور نحو فضا، با تحلیل ارتباطات درون و بیرون محدوده المپیک (در بخش استنفورد لندن، سال ۲۰۱۲)، کمک کرد تا احتمال اینکه پیادگان، دوچرخه‌سواران و رانندگان کدام مسیر را انتخاب می‌کنند، یا احتمال اینکه کدام پارک و فضای عمومی مورد اقبال بیشتری قرار می‌گیرد، مشخص شود. چنانکه مدیر این شرکت، «تیم استونر»، درباره نقشه‌های تولیدی می‌نویسد، این نقشه‌ها ماهیت شهر لندن را به دست می‌دهند، مردم در فضاهای حرکت و تعامل می‌کنند، داستان‌ها و تفکراتشان را به اشتراک می‌گذارند، ورزش می‌کنند، خلق و نوآوری می‌کنند، لذا یک شبکه اجتماعی و اقتصادی در خیابان‌ها و فضاهای همگانی جریان دارد (گل، ۱۳۹۶). در همین زمینه مقالاتی تدوین شده و هر یک به بخشی از شاخص‌های مؤثر بر شکل‌گیری رفتارهای انسانی به‌سبب ساختار فضایی متفاوت پرداخته‌اند (این پژوهش‌ها بیشتر بر پایه تحلیل شرایط موجود بوده‌اند تا پیش‌بینی فضاهای جدید شهری).

در جدول ۱، ضمن ارائه خلاصه نتایج پژوهش‌های پژوهشگران که به صورت نظری یا عملی بوده، رابطه بین کالبد و شکل‌گیری الگوهای رفتاری نیز از نظر این پژوهشگران جمع‌بندی شده است.

مبانی نظری

۰. نظریه حرکت طبیعی - چیدمان فضایی

هیلیر و هانسون در دهه ۱۹۷۰ م. نظریه نحو یا چیدمان فضای را ابداع کردند و هیلیر آن را در سراسر جهان گسترش داد (ایزدی و شریفی، ۱۳۹۴). این نظریه یکی از نظریاتی است که از دیدگاه فضایی بر رابطه اجتماع با فضای مرکز کرده است (Hillier & Hanson, 1984) (Vibæk, 2014) قرار نظریه که جزء نظریه‌های سیستمی (Vibæk, 2014) می‌گیرد به دنبال این است که «چگونه الگوی فضایی در خودش اطلاعات و محتواهای اجتماعی را می‌تواند حمل کند» (Hillier & Hanson, 1984). مشاهدات متعدد نشان داده است که عمدتاً ترددات در سطح شهر (در هر فضا) نه به دلیل وجود مقصد یا مبدأ در همان فضا، بلکه به دلیل قرارگیری آن در بخشی از مسیر مبدأ به مقصد است. لازم به توضیح است که حتی حرکت هدف‌دار (از مبدأ به مقصد) باستی از خطوط وابسته عبور کند (عباسزادگان، ۱۳۸۱، ۷۰). بیل هیلیر نظریه خود مبنی بر حرکت طبیعی را مطرح می‌کند و در آن به تأثیر پیکره‌بندی فضایی بر حرکت عابر پیاده (شکل‌گیری الگوهای رفتاری-اجتماعی) در شهر اشاره می‌کند. او بیان می‌دارد که پیکره‌بندی فضایی خود به‌نهایی مهم‌ترین

جدول ۱. پیشینهٔ پژوهشی و نوع رابطهٔ بین کالبد و الگوهای رفتاری. مأخذ: نگارندگان.

پژوهشگر	عنوان	متن / کتاب / نظریه	مفاهیم کلیدی	مشخصه	تاریخ	نوع رابطهٔ بین کالبد و الگوهای رفتاری
Kurt Lewin	Psychological Ecology	1944	احساسات و رفتار شخص تابعی از تنفس‌ها بین چیزهایی در محیط است که او در هر لحظه از زمان از آن‌ها آگاهی دارد.	×		
Roger Barker & Herbert Wright	Ecological Psychology	1947	محیط ترکیبی از چندین عنصر و اتفاقاتی است که باعث تطبیق رفتار با الگوها می‌شود.	×		
Hannah Arendt	The Human Condition	1958	قلمرو عمومی عامل اصلی برقراری و زندگی سیاسی و عمومی است.	×		
Paul Zucker	Town and Square from the Agora to the Village Gree	1959	میدان عامل تبدیل جامعه به اجتماع است نه صرفاً محل تجمع افراد.	×		
Kevin A. Lynch	A Theory of Good City Form	1960	تشکیل تصویر ذهنی و عناصر سازندهٔ سیمای شهر از دیدگاه شهروندان	×		
Jane Jacobs	The Death and Life of Great American Cities	1961	پیاده‌رو، عامل ایجاد تقویت و تعاملات اجتماعی - مفهوم نظرارت اجتماعی از طریق طراحی	×		
Philip Thiel	People, Paths, and Purposes: Notations for a Participatory Enviroecture	1961	قرارداد کردن تعداد زیادی عالم برای خصوصیات خاصی از فضا	×		
Fritz Redl & Paul Gump	The Behavior Setting: A Promising Unit for Environmental Designers	1963	برای شناخت رفتار افراد باید درباره محل زندگی آن‌ها مطالعه کرد.	×		
Edward T. Hall	La Dimension cachée: The Hidden Dimension	1966	معرفی فاصله‌های میان‌فرمودی و تأثیرات آن بر ادراک فرد و کنش‌ها	×		
Robert Sommer	Personal Space: The Behavioral Basis of Design	1969	معرفی فضای شخصی و تأثیرات آن بر روابط و عکس‌العمل‌ها	×		
Harold M Proshansky	Environmental psychology: Man and his physical setting	1970	هر محیط فیزیکی محیطی اجتماعی نیز به شمار می‌آید.	×		
Oscar Newman	Defensible space theory	1972	تعريف سلسه‌مراتبی قلمرو فضایی	×		
Irwin Altman	Human Behavior and Environment	1975	محیط باید هم تأثیرپذیر باشد و هم انعطاف‌پذیر.	×		
Amos Rapoport	Human aspects of urban form	1977	محدوده یک قرارگاه رفتاری تا جایی است که رفتاری وجود دارد.	×		
Schoggen	Behavioral setting Concept Development	1979	موقعیت غیرانفعالی انسان نسبت به محیط جهت‌یابی عابرین در محیط شهری	×		
Allan Wicker	An Introduction to Ecological Psychology	1979	فرصت‌های محیطی و قرارگاه‌های رفتاری	×		

ادامه جدول ۱.

×	روابط متقابل اعمال هدفمند اشخاص و قرارگاههای رفتاری	The Social Life of Small Urban Spaces	1980	William H. Whyte
×	تأکید بر نقش اجتماعی فضاهای شهری	Livable Streets	1981	Donald Appleyard
×	تأثیر حمل و نقل و کالبد شهر بر تعاملات اجتماعی	Wayfinding in Architecture	1984	Romedi Passini
×	جهت‌یابی مردم در فضای شهری و توجه به نیازهای ویژه کاربران	Life between Buildings: Using Public Space	1987	Jan Gehl
×	تقسیم‌بندی فعالیت در فضای شهری: ضروری، انتخابی، اجتماعی	Creating Architectural Theory: The Role of the Behavioral Sciences in Environmental Design	1987	Jon Lang
×	قرارگاههای رفتاری - تشكیل طرح‌واره ذهنی از تصورات مردم از محیط - تعامل قابلیت‌های محیط ساخته شده و رفتار	The Great Good Place: Cafes, Coffee Shops, Bookstores, Bars, Hair Salons, and Other Hangouts at the Heart of a Community Ray Oldenburg	1989	Ray Oldenburg
×	تأکید بر عرصه‌های عمومی به عنوان قلمرو سوم افراد	People Places: Design Guidelines for Urban Open Space	1990	Clare Cooper Marcus
×	ارزیابی محیط سکونتی و معرفی فضاهای شهری هفتگانه	Making People-Friendly Towns: Improving the Public Environment in Towns and Cities	1990	Francis Tibbalds
×	تمرکز بر مکان و ادغام کاربری‌ها	Responsive Environments	1990	Ian Bentley
×	پیشنهادهای کیفی و کمی برای محیط	The Pedestrian and the City	1999	Carmen Hass-Klau
×	توجه به الگوهای رفتاری و بستر اجتماعی-فرهنگی برای طراحی	Analysis of urban space	1999	Hussein Bahraini
×	بررسی تطبیق فضا با الگوهای رفتاری	the endless city: the urban age project	2008	Ricky Burdett & Deyan Sudjic
×	قرارگاه رفتاری به صورت عینی با محدوده زمانی خاص، خارج از ادراک افراد	What We See: Advancing the Observations of Jane Jacobs	2010	Lynne Elizabeth & Stephen A. Goldsmith

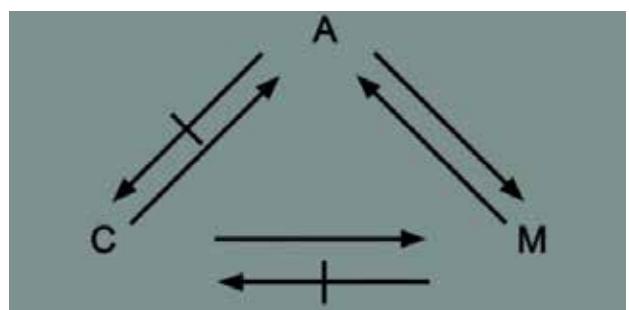
1968). هنگامی که مردم از مکانی به مکانی دیگر می‌روند، رفتار آن‌ها نیز براساس آن محیط تغییر می‌کند، و رفتاری که در یک مکان اتفاق می‌افتد ممکن است برای مکانی دیگر قابل استفاده نباشد. اختصاص‌داشتن رفتار به مکان از واقعیات مهم روان‌شناسی محیط است (ibid., 18). گستره وسیعی از فعالیت‌های انتخابی نیز به‌واسطه دعوت‌کنندگی شرایط به توقف (مکث، نشستن، خوردن، بازی‌کردن و مانند این‌ها انجام می‌گیرد. در خیابان و فضاهای شهری با کیفیت پایین، حداقل فعالیت انجام می‌شود و مردم به سرعت به خانه‌های خود

شهر است، به‌طوری که بدون آن بیشتر فضاهای شهری در اغلب اوقات خالی می‌شوند (همان). روانشناسان اکولوژیک محیط واقعی زندگی و رفتار انسان را متشکل از واحدهایی می‌دانند که در ارتباط با هم اما در عین حال مستقل از هم کار می‌کنند (Wicker, 2012). تأکید در روان‌شناسی محیطی بر این بوده است که چگونه رفتار، احساسات و حس تندرنستی انسان تحت تأثیر محیط فیزیکی قرار می‌گیرد، به این معنا که رفتار انسان در تعامل با رفتار انسان‌های دیگر و با محیطی که در آن قرار دارد شکل می‌گیرد (Barker,

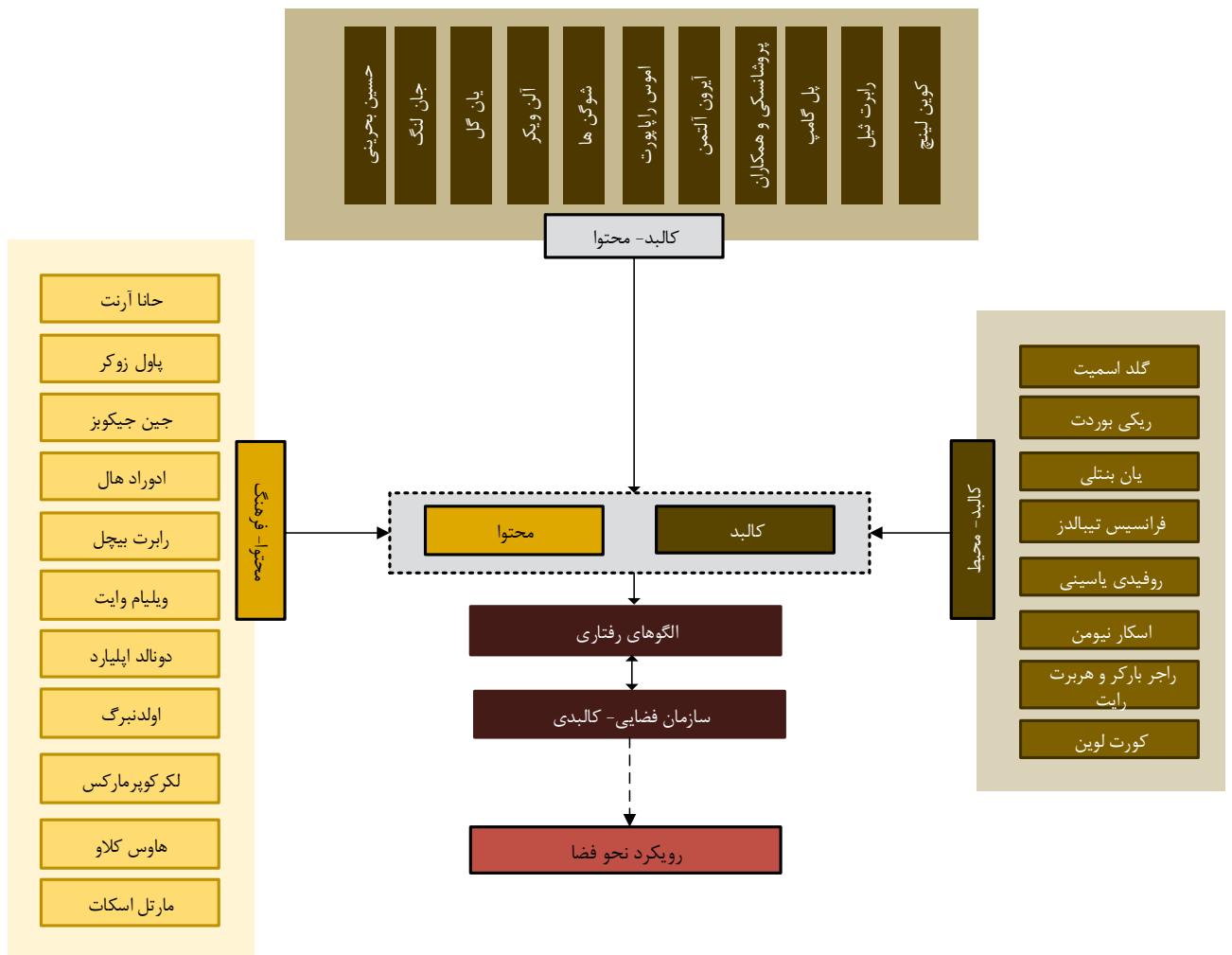
۰ روش اگراف

برنامه اگراف در جریان مطالعات یک تز دکترا در مدرسه معماری اسلو پدید آمد. در این مطالعه نوعی برنامه کاربردی برای تحلیل Space Syntax روی تعدادی از آپارتمان‌ها مدنظر بود. نرم‌افزارهای متفاوتی برای تحلیل وجود دارد، اما از آنجا که در این مطالعه Space Syntax نیاز به نرم‌افزاری بود که هم محاسبات Space Syntax را انجام دهد و هم گراف‌های ترسیمی و ویرایشی ارائه دهد، گزینه مناسبی پیدا نمی‌شد. سپس تصمیم به ایجاد چنین (Agraph) نرم‌افزاری جامه عمل پوشید و نام آن «اگراف» (Agraph) شد. برنامه اگراف در C# (شارپ) گسترش یافت و خروجی تمامی فایل‌های آن «AGX» است. این برنامه یک سری ماتریس ارتباطی (شامل Node‌های مرتبط به هم یا غیرمرتبط) و ماتریس فواصل درونی (شامل کوتاه‌ترین فاصله‌ها بین Node‌ها) را تشکیل می‌دهد. با محاسبات ساده‌ای در این ماتریس، شاخص‌های ساختمانی در این Node‌ها مشخص می‌شود.

می‌روند؛ در حالی که در یک محیط خوب و کاملاً متفاوت طیف گسترهای از فعالیت‌های انسانی امکان تحقق می‌یابند (گل، ۱۳۹۶، ۵). در این پژوهش، برای آنکه بتوان تأثیرات محیط را در مقیاس محلی بر الگوهای رفتاری مورد بررسی قرار داد، به سازمان فضایی دو محله پرداخته می‌شود که به مثابه تعیین فرم و شکل محیط است (تصویر ۲).



تصویر ۱. نمودار حرکت، پیکرهندی و جاذبهای فضایی. مأخذ: Hillier et al., 1993, 31.



تصویر ۲. چهارچوب نظری پژوهش. مأخذ: نگارندگان.

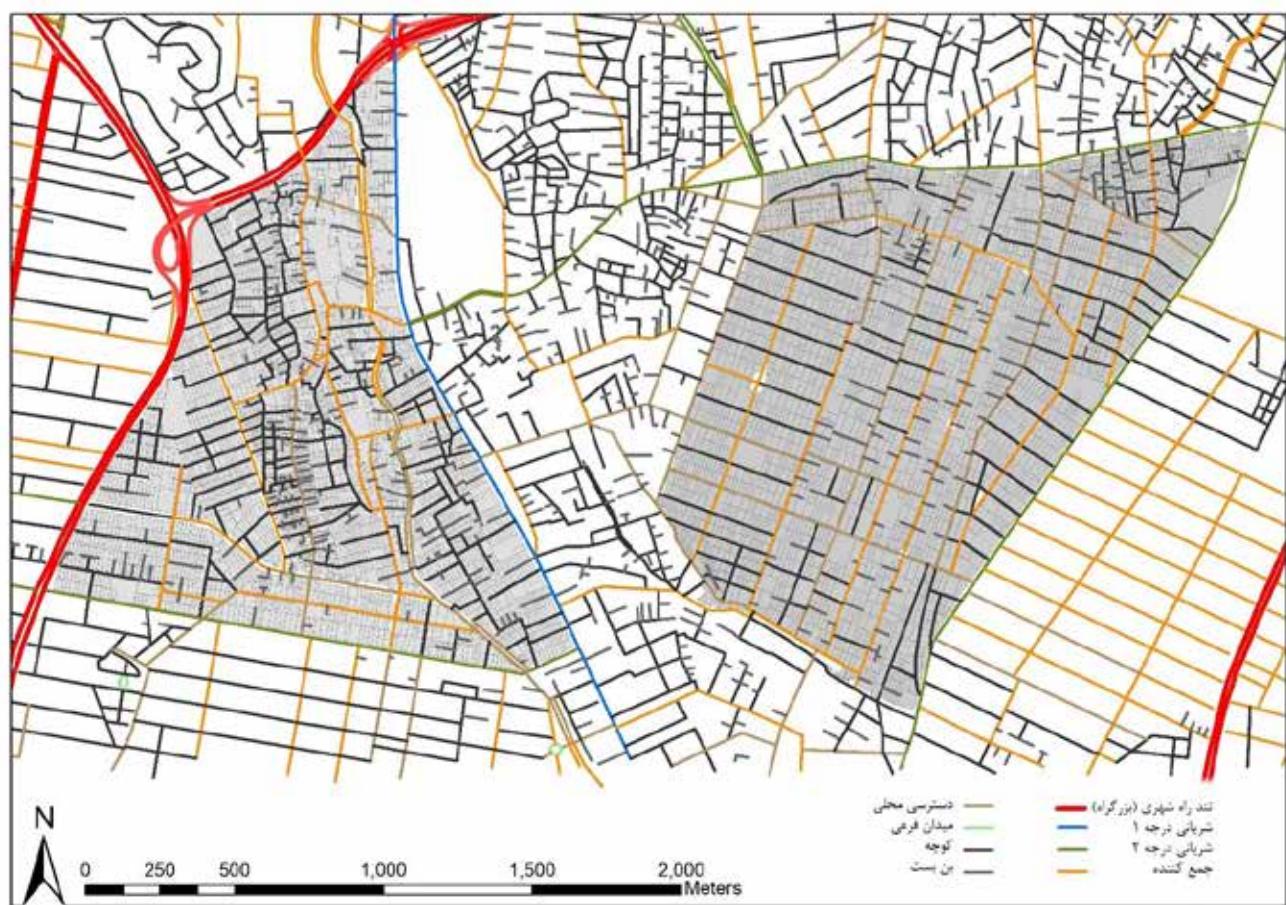
در محله دروس به صورت محدود و مقطعی در داخل بافت، تنها در بخش‌هایی از خیابان هدایت و میدان هدایت و خیابان راستوان، بروز الگوهای رفتاری وجود دارد. در مقایسه متغیر دسترسی در دو محله زرگنده و دروس با نقشه رفتاری، بالانکه بافت محله دروس در نقشه تحلیلی دسترسی زمینه را بسیار مستعد نشان می‌دهد و از نفوذپذیری زیادی برخوردار است، اما در نقشه رفتاری این نفوذپذیری منجر به شکل‌گیری الگوهای رفتاری نشده است (تصویر ۴). در محله زرگنده، بخش مرکزی بافت مورد تأکید بوده است که در واقعیت هم این مسئله وجود دارد و دارای تطابق است.^۱

در جدول ۲ الگوهای رفتاری ساکنین محله، شامل عوامل مثبت تقویت‌کننده و منفی تضعیف‌کننده حضور ساکنین در دو محله و انواع فعالیت‌های موجود در فضاهای محله، همچنین عواملی که منجر به بروز الگوهای رفتاری می‌شود، به ترتیب اولویت، گردآوری و جمع‌بندی شدند. در بررسی مشاهدات انجام‌شده می‌توان دریافت که وجود کاربری‌های تجاری کوچک و خرد در میان و اطراف بافت محله، وجود راسته‌های دارای کاربری‌های مختلف برای

این دو ابزار (اگراف و Depth map) بر پایه نظریه چیدمان فضا شکل گرفته‌اند و هر دو به بررسی ویژگی‌های استخوان‌بندی و ساختار مسیرهای محله و نحوه تأثیر آن بر الگوهای رفتاری می‌پردازند. به همین منظور در ابتدا، با ارائه نقشه شبکه دسترسی، ساختار معابر دو محله ارائه شده است (تصویر ۳).

بحث و تحلیل

در نقشه ترسیم‌شده در تصویر ۳، الگوهای رفتاری برداشتی (با استفاده از روش‌های پیمایشی) در قالب نقشه رفتاری ارائه شده است. در اینجا، با مقایسه پراکندگی الگوهای رفتاری و تنوع آن‌ها (سه الگوی رفتاری اصلی، شامل ایستادن، نشستن و حرکت کردن)، به بررسی و مقایسه متغیرهای تحلیل شده با استفاده از روش تحلیل شبکه شهری پرداخته شده است. در نقشه رفتاری تهیه شده، محدوده‌های اصلی بروز رفتار در محله زرگنده در درون بافت گسترده‌تر است و خیابان‌های دانشور و دلیری دارای کاربری‌های پرمراجعه‌ای هستند که به همین سبب الگوهای رفتاری مختلف و متعددی شکل گرفته است، اما



تصویر ۳. شبکه معابر و دسترسی‌ها در محلات دروس (تصویر سمت راست) و زرگنده (تصویر سمت چپ). مأخذ: نگارندگان.



تصویر ۴. نوع فعالیت در محلات دروس (تصویر سمت راست) و زرگنده (تصویر سمت چپ). مأخذ: نگارندگان.

جدول ۲. نتایج بررسی الگوهای رفتاری در محله زرگنده و دروس. مأخذ: نگارندگان.

زمینه	ساختار ارگانیک و طبیعی محله دروس	ساختار منظم و شطرنجی محله زرگنده
عوامل مثبت	- وجود کاربری‌های تجاری کوچک و خرد در میانه و اطراف بافت محله - راسته‌های دارای کاربری‌های مختلف برای رفع نیازهای مختلف	- وجود کاربری‌های تجاری کوچک و خرد، عمدتاً در اطراف بافت محله - مرکز محله نسبتاً فعال با کاربری‌های رفع‌کننده نیازهای روزمره
تقویت‌کننده حضور ساکنین محله	- فضای سبز و پارک‌های محلی مناسب برای حضور نوجوانان، جوانان و خانواده‌ها در ساعات مختلف روز - دسترسی به فضاهای مذهبی، فرهنگی، و آموزشی نیز تقویت‌کننده الگوهای رفتاری و حرکتی بیشتر است.	- کمبود کاربری‌های متعدد و رفع‌کننده همه نیازهای محلی که منجر به شکل‌گیری الگوهای رفتاری متنوع شوند. - ضعف کاربری‌های تفریحی و سرگرمی در محل
مشاهده ساکنین محله	- عدم احساس امنیت و وجود کتیح‌ها و دنچهای متعدد مختلف محله	- ضعف نورپردازی در شب - عرض کم پیاده‌روها - شب زیاد محله
ضعیف‌کننده حضور ساکنین محله	- عدم دسترسی مناسب خیابان‌ها و معابر به قسمت‌های مختلف محله	- خرید و فروش، پیاده‌روی به تنها یا همراه با سگ، ایستادن، تماشاکردن - فعالیت‌هایی مانند نشستن، پیاده‌روی، دور هم جمع شدن، رفتن به مساجد، تعمیر خودرو، بازی کردن، برداشت پول
انواع فعالیت‌های موجود در فضاهای محله به ترتیب اولویت	کاربری مختلط زمین و وجود اراضی مربوط به نیازهای روزمره محلی	برخی از کاربری‌های موجود در بافت
عواملی که منجر به بروز الگوهای رفتاری می‌شود		

شهری است. اختلاف زیاد بالاترین و پایین‌ترین میزان همپیوندی نشان‌دهنده آن است که محلات ویژگی‌های ناهمگون بیشتری دارند. به علاوه، گره‌هایی که رنگ سردتر دارند فضاهای شهری ایزووله و واحد ویژگی جدایی‌گزینی فضایی را نشان می‌دهند (تصویر ۵).

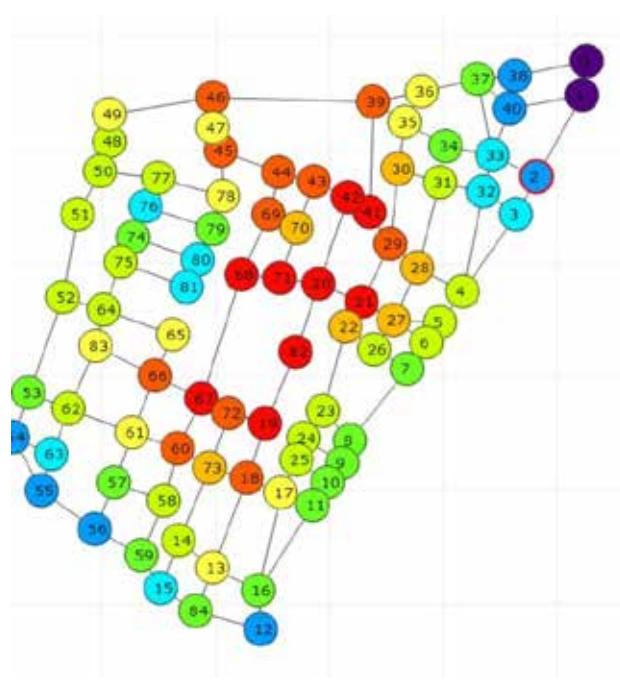
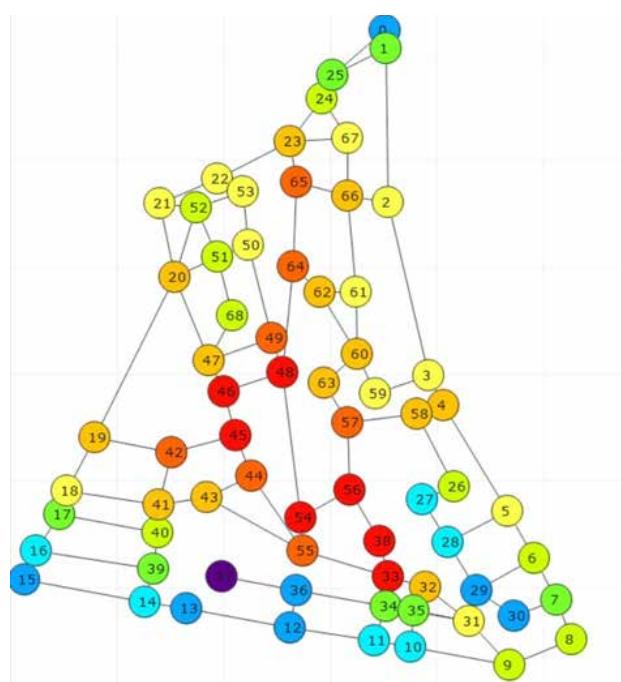
در صورتی که ساختار کالبدی شرایط گردهم‌آوردن را فراهم نکند، امکان شکل‌گیری الگوهای رفتاری فعل و متنوع وجود نخواهد داشت. امکان هر رویدادهای دیگر را تشویق می‌کند، شرکت‌کنندگان در یک موقعیت فرصت تجربه و شرکت در رویدادهای دیگر را می‌یابند و فرایندی خودتقویت‌شونده آغاز می‌شود؛ بنابراین تأکید بر شاخص همپیوندی بهجهت تأکید بر مسئله گردهم‌آوردن است.

اختلاف زیاد بالاترین و پایین‌ترین میزان همپیوندی نشان‌دهنده آن است که محلات ویژگی‌های ناهمگون بیشتری دارند. همچنین بیانگر آن است که نقاط ایزووله و جدا (دارای عمق زیاد) در ساختار فضایی محلات وجود دارند و این امر موجب پدیدآمدن فضاهای ایزووله و با عمق بیشتر شده و به جدایی‌گزینی فضایی دامن زده است (تصویر ۶). دونالد اپلیارد، با بررسی ساخته ارتباط بین جداولفدادگی کالبدی و اجتماعی، در این باره می‌گوید محلاتی که از حیث کالبدی جدا هستند فعالیتهای اجتماعی را نیز به انزوا ترغیب می‌کنند (پاکنژاد و لطیفی، ۱۳۹۷). فضاهایی که از همپیوندی

رفع نیازهای مختلف شهروندان در کنار فضاهای سبز و پارک‌های محلی، زمینه را برای حضور سینه و اقشار مختلف ساکن در محله زرگنده فراهم کرده، همچنین دسترسی به فضاهای مذهبی، فرهنگی و آموزشی، همه در کنار هم، عامل تقویت‌کننده حضور ساکنین برای روزها و ساعت‌های مختلف روز در محله زرگنده است. در مقابل، در محله دروس، فضاهای تجاری خرد و کوچک عمدتاً در اطراف بافت و بهمندرت در مرکز محله عامل حضور ساکنان محلی در روز هستند. ضعف نورپردازی در شب، عرض کم پیاده‌روها و معابر، عدم دسترسی برخی از معابر به یکدیگر در برخی از مناطق، وجود کنج‌ها و دنج‌های متعدد سبب شده است که شرایط برای حضور ساکنین محله زرگنده و بروز الگوهای رفتاری جدید و متنوع محدود شود. در محله دروس، کمبود کاربری‌های تفریحی و سرگرمی، روشنایی ضعیف در شب، و نفوذ کمتر کاربری‌های خرد و تجاری و خدماتی در میانه بافت محله از عوامل محدود کننده شکل‌گیری الگوهای رفتاری مختلف است.

۰ تحلیل شاخص همپیوندی دروس

شاخص همپیوندی نشان می‌دهد از یک گره نسبت به بقیه گره‌ها چه تعداد راه عبور می‌کند (با درنظر گرفتن کوتاه‌ترین فاصله). در گراف ترسیم شده در تصویر ۵، هرچه از رنگ گرم (قرمز) به رنگ‌های سرد می‌رویم از میزان همپیوندی کاسته می‌شود. ارزش میزان همپیوندی هر گره نشان‌دهنده تعداد مسیرهای دسترسی به آن فضای



تصویر ۵. خروجی تحلیل شاخص همپیوندی در نرم‌افزار اگراف در محلات دروس (تصویر سمت راست) و زرگنده (تصویر سمت چپ). مأخذ: نگارندگان.

قابل توجه است و به نظر می‌رسد با مقایسه برداشت‌های میدانی و خروجی نرم‌افزار اگراف می‌توان نتیجه گرفت که هم‌پیوندی با واقعیات میدانی تطابق بسیار دقیق‌تری دارد (تصویر ۷).

بیشترین مقدار کنترل، به بیان دیگر بالهمیت‌ترین فضاهای در بخش غربی محله دروس است که امکان دسترسی به خیابان‌های بُن‌باز و امکان گزینش فضاهای شهری بیشتری را می‌دهد. در این محله طبقه‌بندی مشخصی از مقدار کنترل هر یک از فضاهای قابل مشاهده است، به نوعی که دسترسی‌های اصلی‌تر دارای مقدار کنترل بیشتر و دسترسی‌های فرعی‌تر و بن‌بست‌ها دارای کمترین مقدار کنترل است. در محله زرگنده، در بخش مرکزی آن که پیچیده و ارگانیک است و از مجموعه‌ای از دسترسی‌های فرعی و بن‌بست‌های متعدد تشکیل شده، میزان کنترل به شدت کم است؛ اما مقدار کنترل در بخش‌های حاشیه‌ای محله، که تحت تأثیر سازمان یافتنی محلات اطراف‌اند، بیشتر می‌شود. میزان حداقل و حداقل کنترل در این محله برابر با ۲/۵ و ۰/۹۷ است؛ میانگین کنترل ۰/۹۰ است و در قیاس با میانگین

بالایی برخوردارند، در نقشه خروجی، به رنگ گرم (قرمز) و فضاهایی که از هم‌پیوندی پایینی برخوردارند با رنگ سرد (آبی) مشخص شده‌اند. در هر دو محله مورد بررسی، میزان هم‌پیوندی بسیار زیاد است. البته در بخش‌هایی از محله دروس این شدت هم‌پیوندی کمتر است، اما میانگین هم‌پیوندی برای محلات دروس و زرگنده برابر ۰/۲۳ و ۰/۲۸ است. تفاضل بالاترین و پایین‌ترین هم‌پیوندی در محله دروس محسوس و معنادار است؛ برای محله دروس این مقدار ۱/۹۵ و برای محله زرگنده ۰/۸۲ است. همچنین، به خصوص در محله زرگنده یکتواختی فضایی^۲ وجود دارد. هم‌پیوندی موجود در دو بافت باعث عدم ایجاد ازوای فضایی^۳ در محلات می‌شود و فضاهای از دسترسی بیشتری برخوردارند (جدول ۳).

با مقایسه خروجی تحلیل هم‌پیوندی در دو نرم‌افزار Depth map و اگراف می‌توان دریافت که خروجی مورد نظر با محله دروس تطابق دارد و هر دو ابزار میزان هم‌پیوندی را تقریباً به یک میزان در بخش‌های مختلف محله نشان می‌دهند. البته در بررسی محله زرگنده تفاوت خروجی‌ها



تصویر ۶. خروجی تحلیل شاخص هم‌پیوندی در نرم‌افزار Depth map در محلات دروس (تصویر سمت راست) و زرگنده (تصویر سمت چپ). مأخذ: پاکنژاد و لطیفی، ۱۳۹۷.

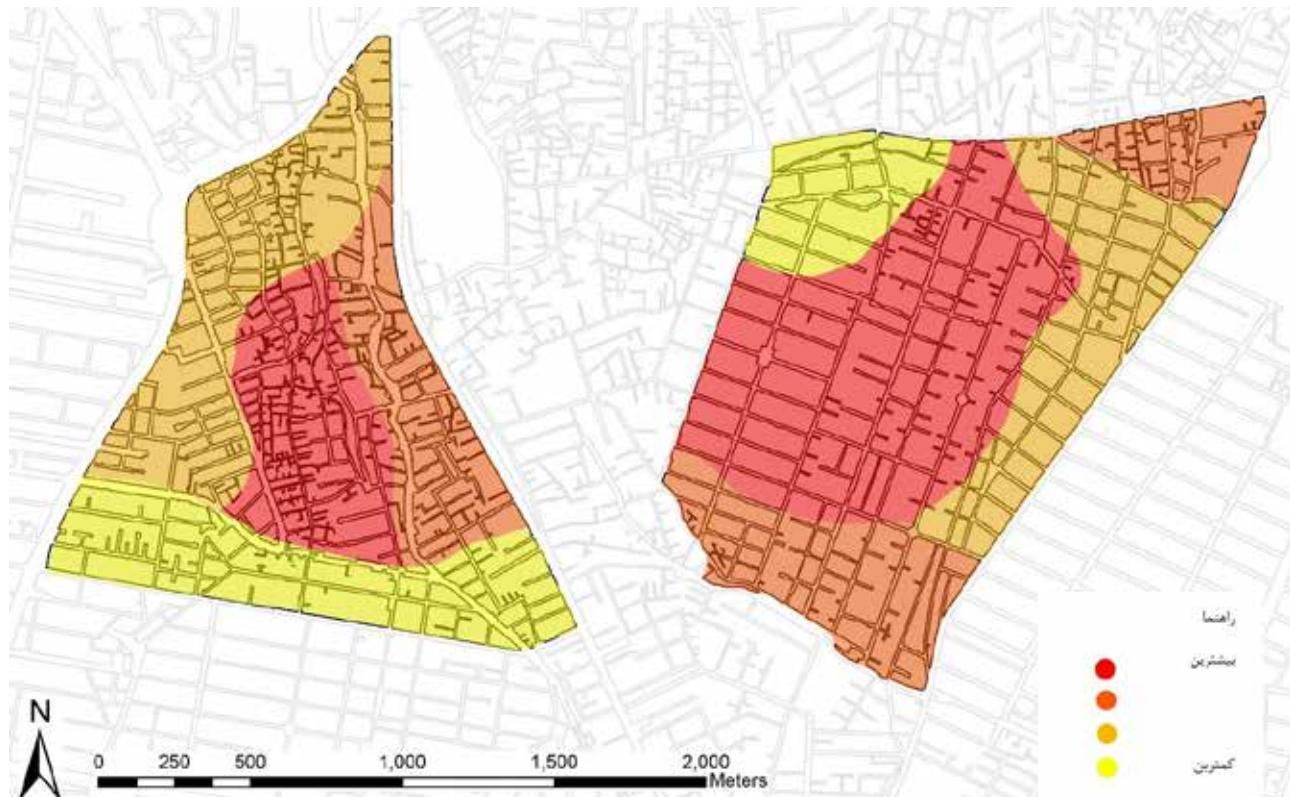
جدول ۳. جمع‌بندی میزان هم‌پیوندی. مأخذ: پاکنژاد و لطیفی، ۱۳۹۷.

شاخص	محله	دروس	زرگنده
بالاترین هم‌پیوندی		۲/۱۱	۱
پایین‌ترین هم‌پیوندی		۰/۱۶	۰/۱۸
میانگین هم‌پیوندی		۰/۲۸	۰/۲۳
تفاضل بالاترین و پایین‌ترین هم‌پیوندی		۱/۹۵	۰/۸۲

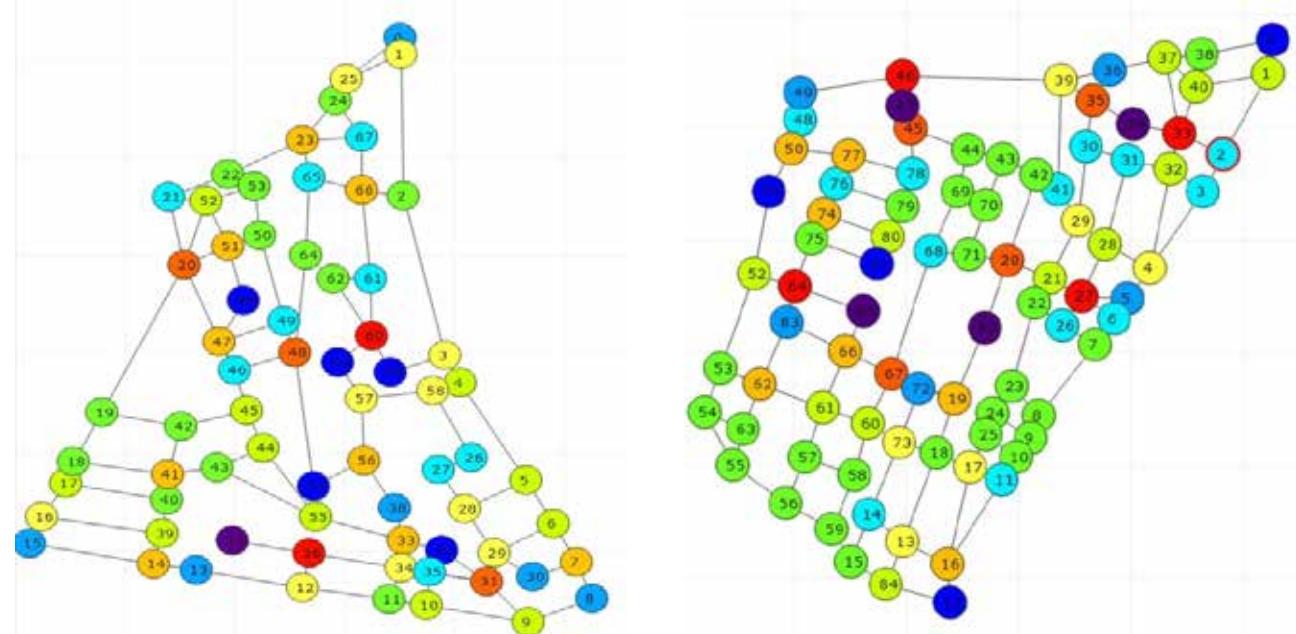
دارد، بنابراین عددی که بیشترین مقدار را دارد نشان‌دهنده بیشترین میزان ارتباط است. مسیرهایی که کمتر به گره‌ها ارتباط دارند، از جنبه فضایی و پیکره‌شناسی کالبدی و تأثیر آن بر رفتار انسانی، باعث کاهش برخوردها می‌شوند و از این حیث به کاهش رویدادها می‌انجامند.

کنترل در محله دروس که برابر $0/99$ است اختلافی محدود دارد، علت این امر تعدد بنسبت‌ها و مسیرهای فرعی در هر دو محله است (تصویر ۸).

۰ تحلیل شاخص درجه کنترلی
مقدار کنترلی گره برابر است با تعداد ارتباطاتی که وجود



تصویر ۷. تحلیل مقایسه‌ای شاخص همپیوندی در دو نرم‌افزار اگراف و Depth map در محلات دروس (تصویر سمت راست) و زرگنده (تصویر سمت چپ). مأخذ: نگارندگان.



تصویر ۸. خروجی تحلیل شاخص کنترل در نرم‌افزار اگراف در محلات دروس (تصویر سمت راست) و زرگنده (تصویر سمت چپ). مأخذ: نگارندگان.

چقدر است، بر حرکت از میدانی به میدان دیگر تمرکز می‌کنند.

وقتی بخش‌هایی از مسیر باریک می‌شود، خلق کنتراست فضاهای ارزشمند نیز آسان‌تر است. اگر عرض خیابان سه متر باشد، در تقابل با آن، فضایی با عرض ۲۰ متر به عنوان میدان عمل خواهد کرد. وقتی از فضای کوچک به فضای وسیع می‌رسیم، یعنی زمانی که توالی و تقابل بین کوچک و بزرگ وجود دارد، کیفیت تجربه غنای زیادی می‌یابد. اگر بنا باشد برنامه‌ریزی به طور کلی در مقیاس انسانی انجام شود، الزامی است که فضاهای کوچک واقعاً کوچک باشند، در غیر این صورت فضاهای بزرگ بیش از حد بزرگ خواهند شد (تصویر ۹).

۰. درجه کنترل

در مقادیر کنترلی، مقدار کلی ۱ به هر یک از گره‌ها به نحوی اختصاص پیدا می‌کند که در میان گره‌های مرتبط به تساوی توزیع شده باشد؛ از این منظر، خروجی‌های تحلیل انجام‌شده در هر دو محله به یک میزان است.

۰. عمق کلی

عمق کلی گره n برابر است با کوتاهترین فاصله از گره n تا سایر گره‌های موجود در سیستم. به عبارت دیگر، عمق کلی گره n مساوی کل سطرونام (یا ستونام) ماتریس فاصله است. متوسط دسترسی گره‌ها به هم در محله دروس بیشتر از محله زرگنده است و فاصله گره‌ها از هم در محله زرگنده نزدیک‌تر است.

۰. عمق میانه

عمق میانه عبارت است از میانگین عمق (یا میانگین کوتاهترین فاصله) از گره n تا تمام گره‌های دیگر. در هر دو

شعاع معمول فعالیت برای اکثر مردم در حالت پیاده محدود به ۴۰۰ تا ۵۰۰ متر در هر بار گردش است، و این واقعیت که امکان دیدن افراد دیگر و مسیر رویدادها به مسافتی بین ۲۰ تا ۱۰۰ متر محدود می‌شود، بسته به اینکه چه چیزی مورد نظر باشد، در عمل تقاضای بسیار زیادی برای میزان تجمع ایجاد می‌کند.

اگر بنا باشد که دیدن افراد و رویدادهای دیگر از خانه، یا در یک پیاده‌روی کوتاه به مسافت کمی بیش از نیم کیلومتر، ممکن باشد و نیز امکان دسترسی پیاده به مهم‌ترین خدمات وجود داشته باشد، الزاماً باید فعالیت‌ها و عملکردها بسیار دقیق گرد آورده شوند. تعداد اندکی عملکرد جزئی و فضامندی یا مساحتی کمی بیشتر به تنهایی می‌تواند غنای تجربه را به فقر تبدیل کند.

هر کس می‌تواند دیگران را ببیند و درک کند که آنان در فاصله نیم تا یک کیلومتری قرار دارند، البته بسته به عواملی چون پس‌زمینه، روشناکی و خصوصاً اینکه اشخاص مورد بررسی در حال حرکت‌اند یا نه. در فاصله حدود ۱۰۰ متر، چهره‌هایی که در فواصل دورتر نیز قابل رویت‌اند تبدیل به اشخاص منفرد می‌شوند. این محدوده را می‌توان «میدان اجتماعی دید» نامید.

مسیرها و راه‌های خمیده یا منقطع حرکت عابران را جالب‌تر می‌کنند. علاوه بر این، راه‌های خمیده نسبت به راه‌های مستقیم برای کاهش مزاحمت باد معمولاً بهتر عمل خواهند کرد. شبکه پیاده‌رو، با مسیرهای جایگزین و میدان‌های کوچک، اغلب این اثر روانی را دارد که باعث می‌شود به طور طبیعی به مراحل قابل کنترل تقسیم شود. مردم، به جای آنکه فکر کنند طول مسیر پیاده‌روی در واقع



تصویر ۹. خروجی تحلیل شاخص کنترل در نرمافزار Depth map در محلات دروس (تصویر سمت راست) و زرگنده (تصویر سمت چپ). مأخذ: نگارندگان.

با مقایسه خروجی تحلیلی درجه کنترل در دو نرم افزار Depth map و اگراف، می‌توان دریافت که خروجی مورد نظر در محله دروس در هر دو خروجی تقریباً یکسان است و این مسئله در نقشه خروجی‌های مربوط به محله زرگنده نیز صادق است و خروجی‌ها تفاوت قابل ملاحظه‌ای ندارند (تصویر ۱۰).^{۱۰}

توانایی مشاهده آنچه در فضای عمومی می‌گذرد نیز می‌تواند عاملی دعوت‌کننده باشد (بچه‌ها با دیدن دیگر کودکان که مشغول بازی هستند انگیزه بیشتری پیدا می‌کنند که بیرون برonden و بازی کنند)؛ تاجران به خوبی می‌دانند که قرار داشتن دقیقاً در جایی که مردم عبور می‌کنند و داشتن ویترین‌های رو به خیابان بسیار مهم است. مسئله مسیر کوتاه و قابل کنترل بین محیط عمومی و خصوصی از عوامل دعوت

محله، این میانگین عمق برابر است و در کوتاه‌ترین فاصله نیز برابر است.

۰ عدم تقارن نسبی

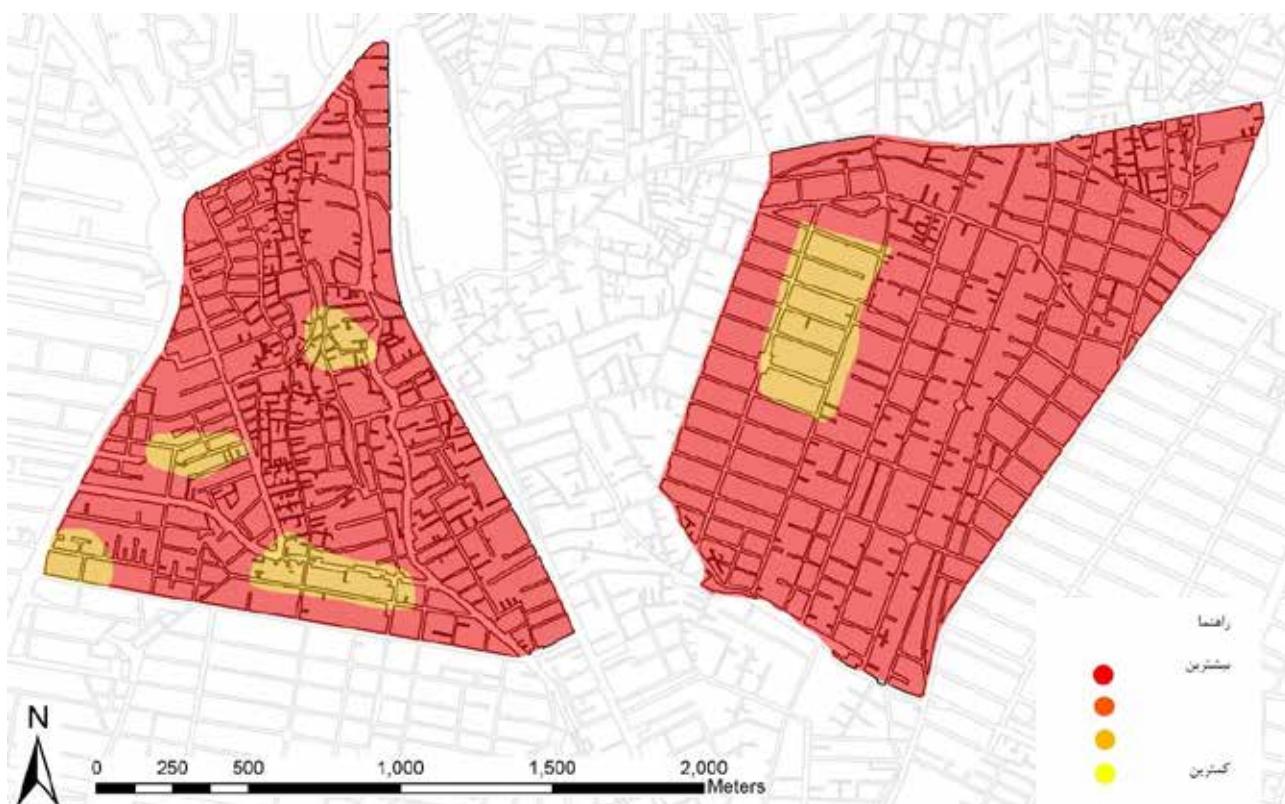
تقارن نسبی مبین تجمعی گره با مقداری بین (یا برابر با) ۰۱ است و مقادیر کوچک نشان دهنده تجمعی بالا هستند؛ در هر دو محله مذکور این مقدار برابر با صفر است، پس آن‌ها از تجمعی بالا برخوردارند.

۰ ارزش همپیوندی

این شاخص نشان می‌دهد که (با درنظر گرفتن کوتاه‌ترین فاصله) چه تعداد راه از یک گره به بقیه گره‌ها عبور می‌کند. متوسط همپیوندی در محله دروس بالاتر از محله زرگنده است؛ این میزان در تحلیل با ابزار Depth map در محله دروس بیشتر از زرگنده است (جدول ۴).^{۱۱}

جدول ۴. مقایسه خروجی شاخص‌ها با استفاده از نرم افزار اگراف در محله دروس و زرگنده. مأخذ: نگارندگان.

محله زرگنده						محله دروس						شاخص‌ها	شدت
عمق کلی	عمق میانه	عدم تقارن نسبی	ارزش همپیوندی	درجه کنترل	عمق کلی	عمق میانه	عدم تقارن نسبی	ارزش همپیوندی	درجه کنترل	شدت			
۳۲	۴	۰	۴	۰	۳۹	۴	۰	۵	۰	حداقل			
۴۱	۶	۰	۶	۱	۵۱	۶	۰	۸	۱	متوسط			
۵۵	۸	۰	۸	۱	۶۸	۸	۰	۱۱	۱	حداکثر			



تصویر ۱۰. تحلیل مقایسه‌ای شاخص درجه کنترل در دو نرم افزار اگراف و Depth map در محلات دروس (تصویر سمت راست) و زرگنده (تصویر سمت چپ). مأخذ: نگارندگان.

یافع از نظر

در نرمافزار Depth map و برداشت‌های میدانی در محله زرگنده تفاوت بیشتری نسبت به دیگر مقایسه‌های انجام شده وجود دارد.

در محله دروس پراکندگی هسته‌های فعالیت و گستردگی آن به نسبت محله زرگنده بیشتر است. به علاوه، امکان استفاده از کاربری‌ها در محله دروس در شعاع‌های گسترده‌تری وجود دارد و در مقیاس کلان امکان دسترسی بیشتر است. اهمیت این موضوع از آن روست که ارتفای فعالیت‌های روزانه و اجتماعی در شهرها را می‌توان در جایی مشاهده کرد که حوزه‌های دارای آمد و شد و راه‌های پیاده در محلات شهری ایجاد می‌شوند. افزایش این عوامل باعث ظهر و بروز الگوهای رفتاری بیشتر در فضای شهری می‌شود. ابزار تحلیل شهری تحلیل دلپذیری را در دو محله از حیث دسترسی، ویژگی‌های فضایی و کاربری‌ها نشان داده است ([جدول ۵](#)).

نتایج حاصل از این پژوهش به تأثیر غیرقابل انکار محیط کالبدی و ساختار فیزیکی محیط بر رفتار فضایی افراد تأکید دارد و بیان می‌کند که میزان تأثیر و شکل‌گیری رفتار فضایی افراد به ویژگی‌های درونی و شخصیتی خاص هر فرد، به علاوه حواس پنجگانه و تصاویر ذهنی از ساختار محیط، بستگی دارد. ساختار کالبدی موجب پدیدآمدن کیفیتی در فضایی شود که خود بر رفتار فضایی افراد در آن فضا مؤثر است. در واقع در هر محیطی شکل‌گیری رفتار فضایی افراد متفاوت است ([جدول ۶](#)). این پژوهش تأیید می‌کند، همان‌طور که در پژوهش‌های بررسی شده بین ویژگی‌های کالبدی و در واقع سازمان فضایی محیط و شکل‌گیری الگوهای رفتاری رابطه مستقیم وجود داشت، در اینجا هم این رابطه به شکلی قوی برقرار است.

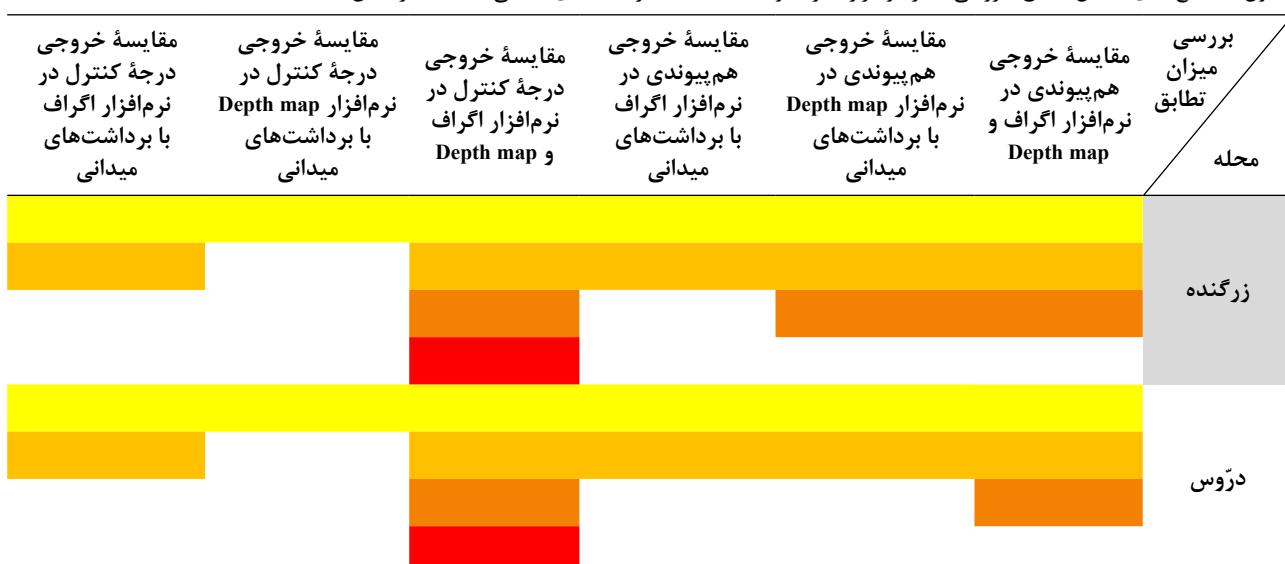
است. دسترسی به بسیاری از فضاهای و فعالیت‌ها از طریق مسیرهای کوتاه می‌تواند تغییب‌کننده استفاده از آن‌ها باشد.

جمع‌بندی و نتیجه‌گیری

با توجه به شکل‌گیری رفتار در فضا و چگونگی تعامل آن با محیط فیزیکی، می‌توان از اهمیت هر یک از شاخص‌ها در خوانایی و شکل‌گیری رفتار فضایی مؤثر و مثبت آگاه شد، و تمہیدات و راهکارهای لازم را برای طراحی فضایی مناسب با ویژگی‌های روان‌شناسی افراد به کار گرفت. با توجه به اینکه افراد علاقه و ویژگی‌های شخصیتی متفاوت و متنوعی دارند، نمی‌توان با اطمینان از تأثیر یکسان شاخص‌ها بر رفتار فضایی افراد سخن گفت، از اینکه آیا کسی از سازمان‌دهی و قابلیت‌های موجود در فضایی افراد می‌برد یا نه. در ساختار محله زرگنده که ارگانیک است، به‌طور متوسط، همبستگی از محله دروس که ساختار منظمی دارد کمتر است؛ در نتیجه امکان دسترسی به بخش‌های مختلف محله دروس بیشتر از محله زرگنده است. بررسی عمق کلی محله دروس نیز عمق کلی بیشتری را نشان می‌دهد که حاکی از امکان دسترسی سریع‌تر به بخش‌های مختلف محله است؛ پس می‌توان نتیجه گرفت که ساختار فضایی منظم و شطرنجی امکان دسترسی بهتری ایجاد کرده است. اما این مسئله باعث توسعه الگوهای رفتاری و تنوع الگوها نمی‌شود و صرفاً دسترسی سواره را تقویت می‌کند.

از مقایسه خروجی دو نرمافزار اگراف و Depth map در شاخص همپیوندی و درجه کنترل می‌توان نتیجه گرفت که هر دو ابزار تحلیلی نزدیک از بررسی این دو شاخص در هر دو محله داشته‌اند. البته در بررسی شاخص همپیوندی

جدول ۵. جمع‌بندی تحلیل تطبیق خروجی‌ها در دو ابزار اگراف و Depth map با برداشت‌های میدانی. مأخذ: نگارندگان.



جدول ۶. نتیجه‌گیری حاصل از خروجی ابزارهای مورد استفاده در پژوهش. مأخذ: نگارندگان.

محله	نتیجه‌گیری حاصل از تحلیل چیدمان فضایی	نتیجه‌گیری حاصل از مشاهدات و پیمایش‌های محلی
۱۳۹۷	- وجود الگوی منظم در معابر سبب شده سطح دسترسی و هم‌پیوندی بالا باشد و امكان دسترسی را تسهیل کرده تا الگوهای پیاده و حرکتی تقویت شود. فضای دید گسترد شرایط را برای حرکت کردن و افزایش امنیت فراهم می‌آورد. الگوهای کاربری، بهسب دسترسی مناسب ناشی از نوع بافت محله، نقطه‌ای و پراکنده شده است.	- در بررسی مشاهدات در محله دروس، ترکیب محدود کاربری‌ها و پراکنده‌گی در کل بافت، بهغیر از یک یا دو نقطه کانونی، سبب شده است الگوهای مبتنی بر حرکت پیاده بسیار محدود باشند؛ شاید تنها دو یا سه نقطه را بتوان به عنوان قرارگاه رفتاری با شرایط مورد نظر برای قرارگاه‌های رفتاری در نظر گرفت. تصویر ذهنی شهر و ندان عمده‌ای مبتنی بر عبور است و نه مبتنی بر خاطره‌سازی در محیط. مقصدمحوری و دسترسی مناسب به محله سبب می‌شود عمدتاً حرکت بر پایه تردد سواره شکل بگیرد.
۱۳۹۶	- همین مسئله زمینه شکل‌گیری الگوهای رفتاری متنوع و پر تعداد را در کل محله، جز در برخی نقاط خاص، محدود کرده است. دسترسی مناسب امکان تردد سواره را تسهیل کرده و در کنار الگوی کاربری پراکنده تشویق‌کننده استفاده از خودرو است.	- بخشی از نیازهای روزمره ساکنین باعث می‌شود از محله خود خارج شوند. شرایط برای شکل‌گیری الگوهای متنوع و مختلف اجتماعی و اختیاری در محله دروس نامناسب است و، به جز در مواردی خاص، امکان عمومی برای گروه‌های مختلف شنیدن وجود ندارد و الگوها بیشتر شخص محور و انفرادی هستند.
۱۳۹۵	- وجود معابر با طول زیاد اما با دسترسی‌های ناهمگون، که در مجموع امکان دسترسی به فضاهای مختلف را کاهش می‌دهد، سبب شده است الگوهای شکل‌گرفته در طول برخی راسته به صورت فعلی در آیند و حالت تجمعی داشته باشد؛ همین الگوی ساختاری عاملی است برای برهمنکش الگوهای رفتاری و تقویت و تنوع آن‌ها.	- شرایط بافت محله سبب شده است محورهایی با عملکرد بسیار زیاد محلی در میانه و بخش‌های مختلف محله زرگنده شکل بگیرد. همین امر مسبب تشویق ساکنین به حضور در محله و شکل‌گیری الگوهای رفتاری مختلف می‌شود. وجود کاربری‌های مرتبط با سرگرمی و تفریح، مذهبی و آموزشی در بافت از دیگر مسائل تشویق‌کننده در بروز و ظهور الگوهای رفتاری ثابت و غیرثابت است؛ این کاربری‌ها گروه‌های مختلف خانوارگی، دوستانه و شخصی را برای استفاده از این موارد عنوان شده به حضور در محله تشویق می‌کند.
۱۳۹۴	- وجود فرم کالبدی ارگانیک سبب تقویت پیاده‌روی و افزایش حس جستجوگری شده است. بخش‌هایی از محله، بهسب وجود هم‌پیوندی پایین، وجود بن‌بست‌های متعدد و کاهش احساس امنیت به‌واسطه وجود کنگره‌ها و دنج‌های متعدد و محدودیت دید، از دیگر بخش‌ها جدا شده و به فضاهایی بدون مراجعه یا ب مراجعه محدود تبدیل شده است.	- بخش زیادی از نیازهای ساکنین در محله برآورده می‌شود و نیاز به خروج از محل نیست. کیفیت فضاهای همگانی و تعداد آن‌ها از دیگر مواردی است که خود را در وضعیت کاربری‌ها نشان داده است؛ البته زمینه‌هایی مورد نیاز در بسیاری از فضاهای وجود ندارد، نه فضایی برای مکث کردن و نه فضایی برای نشستن، بهغیر از پارک‌ها و فضاهای سبز محلی. در کل این قسم الگوهای کاربری‌اند که سبب می‌شوند قرارگاه‌های رفتاری شکل بگیرند.
۱۳۹۳	- نوع شکل بافت و استخوان‌بندی محله سبب شده است الگوی کاربری‌های محل پراکنده باشد و مراکز خدماتی و کاربری‌های روزمره را در بخش مختلفی از محله شکل دهد.	- تقسیم‌بندی برداشت نوع فعالیت‌ها در دو محله براساس تجربیات یان گل (۱۳۹۶) در پژوهش‌های مشابه انجام گرفته است.
۱۳۹۲	-	- spatial evenness
۱۳۹۱	-	- spatial isolation
۱۳۹۰	- نقشه ترسیم شده در تصویر ۷ حاصل مقایسه همپوشانی دو خروجی نرم افزارهای اگراف و Depth map در بررسی شاخص هم‌پیوندی است.	- تقسیم‌بندی برداشت نوع فعالیت‌ها در دو محله براساس تجربیات یان گل (۱۳۹۶) در پژوهش‌های مشابه انجام گرفته است.
۱۳۸۹	- نقشه ترسیم شده در تصویر ۱۰ حاصل مقایسه همپوشانی دو خروجی نرم افزارهای اگراف و Depth map در بررسی شاخص درجه کنترل است.	-
۱۳۸۸	-	-
۱۳۸۷	-	-
۱۳۸۶	-	-
۱۳۸۵	-	-
۱۳۸۴	-	-
۱۳۸۳	-	-
۱۳۸۲	-	-
۱۳۸۱	-	-
۱۳۸۰	-	-
۱۳۷۹	-	-
۱۳۷۸	-	-
۱۳۷۷	-	-
۱۳۷۶	-	-
۱۳۷۵	-	-
۱۳۷۴	-	-
۱۳۷۳	-	-
۱۳۷۲	-	-
۱۳۷۱	-	-
۱۳۷۰	-	-
۱۳۶۹	-	-
۱۳۶۸	-	-
۱۳۶۷	-	-
۱۳۶۶	-	-
۱۳۶۵	-	-
۱۳۶۴	-	-
۱۳۶۳	-	-
۱۳۶۲	-	-
۱۳۶۱	-	-
۱۳۶۰	-	-
۱۳۵۹	-	-
۱۳۵۸	-	-
۱۳۵۷	-	-
۱۳۵۶	-	-
۱۳۵۵	-	-
۱۳۵۴	-	-
۱۳۵۳	-	-
۱۳۵۲	-	-
۱۳۵۱	-	-
۱۳۵۰	-	-
۱۳۴۹	-	-
۱۳۴۸	-	-
۱۳۴۷	-	-
۱۳۴۶	-	-
۱۳۴۵	-	-
۱۳۴۴	-	-
۱۳۴۳	-	-
۱۳۴۲	-	-
۱۳۴۱	-	-
۱۳۴۰	-	-
۱۳۳۹	-	-
۱۳۳۸	-	-
۱۳۳۷	-	-
۱۳۳۶	-	-
۱۳۳۵	-	-
۱۳۳۴	-	-
۱۳۳۳	-	-
۱۳۳۲	-	-
۱۳۳۱	-	-
۱۳۳۰	-	-
۱۳۲۹	-	-
۱۳۲۸	-	-
۱۳۲۷	-	-
۱۳۲۶	-	-
۱۳۲۵	-	-
۱۳۲۴	-	-
۱۳۲۳	-	-
۱۳۲۲	-	-
۱۳۲۱	-	-
۱۳۲۰	-	-
۱۳۱۹	-	-
۱۳۱۸	-	-
۱۳۱۷	-	-
۱۳۱۶	-	-
۱۳۱۵	-	-
۱۳۱۴	-	-
۱۳۱۳	-	-
۱۳۱۲	-	-
۱۳۱۱	-	-
۱۳۱۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۹۷	-	-
۱۳۹۶	-	-
۱۳۹۵	-	-
۱۳۹۴	-	-
۱۳۹۳	-	-
۱۳۹۲	-	-
۱۳۹۱	-	-
۱۳۹۰	-	-
۱۳۸۹	-	-
۱۳۸۸	-	-
۱۳۸۷	-	-
۱۳۸۶	-	-
۱۳۸۵	-	-
۱۳۸۴	-	-
۱۳۸۳	-	-
۱۳۸۲	-	-
۱۳۸۱	-	-
۱۳۸۰	-	-
۱۳۷۹	-	-
۱۳۷۸	-	-
۱۳۷۷	-	-
۱۳۷۶	-	-
۱۳۷۵	-	-
۱۳۷۴	-	-
۱۳۷۳	-	-
۱۳۷۲	-	-
۱۳۷۱	-	-
۱۳۷۰	-	-
۱۳۶۹	-	-
۱۳۶۸	-	-
۱۳۶۷	-	-
۱۳۶۶	-	-
۱۳۶۵	-	-
۱۳۶۴	-	-
۱۳۶۳	-	-
۱۳۶۲	-	-
۱۳۶۱	-	-
۱۳۶۰	-	-
۱۳۵۹	-	-
۱۳۵۸	-	-
۱۳۵۷	-	-
۱۳۵۶	-	-
۱۳۵۵	-	-
۱۳۵۴	-	-
۱۳۵۳	-	-
۱۳۵۲	-	-
۱۳۵۱	-	-
۱۳۵۰	-	-
۱۳۴۹	-	-
۱۳۴۸	-	-
۱۳۴۷	-	-
۱۳۴۶	-	-
۱۳۴۵	-	-
۱۳۴۴	-	-
۱۳۴۳	-	-
۱۳۴۲	-	-
۱۳۴۱	-	-
۱۳۴۰	-	-
۱۳۳۹	-	-
۱۳۳۸	-	-
۱۳۳۷	-	-
۱۳۳۶	-	-
۱۳۳۵	-	-
۱۳۳۴	-	-
۱۳۳۳	-	-
۱۳۳۲	-	-
۱۳۳۱	-	-
۱۳۳۰	-	-
۱۳۲۹	-	-
۱۳۲۸	-	-
۱۳۲۷	-	-
۱۳۲۶	-	-
۱۳۲۵	-	-
۱۳۲۴	-	-
۱۳۲۳	-	-
۱۳۲۲	-	-
۱۳۲۱	-	-
۱۳۲۰	-	-
۱۳۱۹	-	-
۱۳۱۸	-	-
۱۳۱۷	-	-
۱۳۱۶	-	-
۱۳۱۵	-	-
۱۳۱۴	-	-
۱۳۱۳	-	-
۱۳۱۲	-	-
۱۳۱۱	-	-
۱۳۱۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷	-	-
۱۳۰۶	-	-
۱۳۰۵	-	-
۱۳۰۴	-	-
۱۳۰۳	-	-
۱۳۰۲	-	-
۱۳۰۱	-	-
۱۳۰۰	-	-
۱۳۰۹	-	-
۱۳۰۸	-	-
۱۳۰۷		

Stanford, CA: Stanford University Press.

- Gehl, J. (1987). *Life between Buildings: Using Public Space* (J. Koch, Trans.). Washington: Island Press.
- Hillier, B., Penn, A., Hanson, J., Grajewski, T. & Xu, J. (1993). Natural movement: or configuration and attraction in urban pedestrian movement. *Environment and Planning*, 20(1), 29-66.
- Hillier, B. & Hanson, J. (1984). *The Social Logic of Space*. Cambridge, Cambridge University Press.

- Lynch, K. A. (1960). *A Theory of Good City Form*. Cambridge, MA: The MIT Press.
- Vibæk, K. S. (2014). *Architectural System Structures: Integrating Design Complexity in Industrialised Construction*. Oxford: Taylor & Francis.
- Wicker, A. W. (2012). Perspectives on behavior settings: With illustrations from Allison's ethnography of a Japanese hostess club. *Environment and Behavior*, 44(4), 474–492.

COPYRIGHTS

Copyright for this article is retained by the author(s), with publication rights granted to the Bagh-e Nazar Journal. This is an open-access article distributed under the terms and conditions of the Creative Commons Attribution License (<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/>).



نحوه ارجاع به این مقاله:

پاکنژاد، نوید؛ طبیبیان، منوچهر و لطیفی، غلامرضا. (۱۴۰۰). چگونگی شکل‌گیری الگوهای رفتاری در سازمان فضایی محلات «زرگنده» و «درّوس» با استفاده از نرم‌افزار «اگراف». باغ نظر، ۱۸(۹۷)، ۴۷-۶۲.

DOI: 10.22034/BAGH.2020.242285.4622
URL: http://www.bagh-sj.com/article_130954.html

