



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 206730063 U

(45)授权公告日 2017.12.12

(21)申请号 201621407575.6

(22)申请日 2016.12.21

(73)专利权人 南京金百合医疗器械有限公司
地址 211106 江苏省南京市江宁经济技术
开发区秦淮路61号

(72)发明人 王召伟 王小晶 王立武

(74)专利代理机构 南京苏高专利商标事务所
(普通合伙) 32204

代理人 张华蒙

(51) Int. Cl.

A61G 5/10(2006.01)

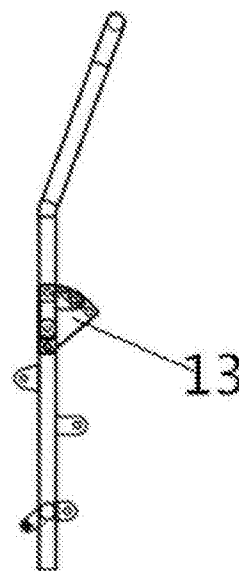
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54)实用新型名称

轮椅专用靠背角度调节装置

(57)摘要

本实用新型公开了轮椅专用靠背角度调节装置,属于医疗器械技术领域,包括靠背架、拔杆手柄和拔杆固定片,靠背架的两端均分别通过立柱固定在座垫架上,在立柱上对称设置两个拔杆固定片;在靠背架上横置拔杆手柄,通过捏紧或松开拔杆手柄控制拔杆手柄内部拔杆的收缩或者伸出;拔杆手柄内部拔杆的两端插入拔杆固定片中。本实用新型的轮椅专用靠背角度调节装置,使用者不需要下轮椅即可伸手控制拔杆手柄,通过捏紧或松开拔杆手柄控制拔杆手柄内部拔杆的收缩或者伸出,可实现靠背随意调节;本装置结构简单紧凑,利用轮椅上现有装置进行改进即可实现本实用新型的目的,具备很好的经济效益。



1. 轮椅专用靠背角度调节装置,其特征在于:包括靠背架(1)、座垫架(2)、拔杆手柄(12)和拔杆固定片(13),所述的靠背架(1)的两端均分别通过立柱(16)固定在座垫架(2)上,在所述的立柱(16)上对称设置两个拔杆固定片(13);在所述的靠背架(1)上横置拔杆手柄(12),通过捏紧或松开拔杆手柄(12)控制拔杆手柄(12)内部拔杆的收缩或者伸出;所述的拔杆手柄(12)内部拔杆的两端插入拔杆固定片(13)中;所述的靠背架(1)的两端与立柱(16)转动相连;在所述的拔杆固定片(13)上等间距设置固定孔。

2. 根据权利要求1所述的轮椅专用靠背角度调节装置,其特征在于:所述的靠背架(1)为U形。

3. 根据权利要求1所述的轮椅专用靠背角度调节装置,其特征在于:所述的靠背架(1)设置在电动轮椅上。

轮椅专用靠背角度调节装置

技术领域

[0001] 本实用新型属于医疗器械技术领域,具体涉及轮椅专用靠背角度调节装置。

背景技术

[0002] 电动轮椅主要用于靠电力驱动的轮椅车,能够前进、后退和转弯,可在室内外使用,操作起来容易方便。

[0003] 目前市场上的电动轮椅普遍存在靠背固定,如果长时间坐着会让人腰和背格外酸痛不适;外出时如遇不地面颠簸不平,使用者需要特别控制行驶速度,以防摔倒,需要有家人陪同以保障安全系数。

实用新型内容

[0004] 实用新型目的:本实用新型的目的是提供轮椅专用靠背角度调节装置,该装置结构简单紧凑,可实现靠背随意调节,满足使用者需求。

[0005] 技术方案:为了实现上述实用新型目的,本实用新型采用如下技术方案:

[0006] 轮椅专用靠背角度调节装置,包括靠背架、座垫架、拔杆手柄和拔杆固定片,所述的靠背架的两端均分别通过立柱固定在座垫架上,在所述的立柱上对称设置两个拔杆固定片;在所述的靠背架上横置拔杆手柄,通过捏紧或松开拔杆手柄控制拔杆手柄内部拔杆的收缩或者伸出;所述的拔杆手柄内部拔杆的两端插入拔杆固定片中。

[0007] 所述的靠背架的两端与立柱转动相连。

[0008] 在所述的拔杆固定片上等间距设置固定孔。

[0009] 所述的靠背架为U形。

[0010] 所述的靠背架设置在电动轮椅上。

[0011] 有益效果:本实用新型的轮椅专用靠背角度调节装置,使用者不需要下轮椅即可伸手控制拔杆手柄,通过捏紧或松开拔杆手柄控制拔杆手柄内部拔杆的收缩或者伸出,拔杆手柄内部拔杆的两端插入拔杆固定片中,可实现靠背随意调节,满足使用者需求;本装置结构简单紧凑,利用轮椅上现有装置进行改进即可实现本实用新型的目的,利于推广应用,具备很好的经济效益。

附图说明

[0012] 图1是带有轮椅专用靠背角度调节装置的轮椅结构示意图;

[0013] 图2是轮椅专用靠背角度调节装置的结构示意图;

[0014] 图3是拔杆固定片的结构示意图;

[0015] 图4是靠背架调节活动范围的结构示意图。

具体实施方式

[0016] 下面结合附图对本实用新型作进一步的说明。

[0017] 如图1所示,带有轮椅专用靠背角度调节装置的轮椅,包括靠背架1、座垫架2、操纵杆3、扶手4、脚踏板5、万向轮前叉6、万向轮7、电机驱动轮8、锂电池9、控制器10、挡泥板11、拔杆手柄12和拔杆固定片13。靠背架1、座垫架2和扶手4组成了轮椅的框架,在该框架下设置配合使用的脚踏板5、万向轮前叉6、万向轮7和电机驱动轮8,在该框架的底部设置电动用锂电池9和控制器10。在电机驱动轮8上设置挡泥板11。在靠背架1上设置配合使用的拔杆手柄12和拔杆固定片13。

[0018] 如图2所示,靠背架1为U形,靠背架1的U形的两端均分别通过立柱16固定在座垫架2上,靠背架1的U形的两端与立柱16转动相连。在立柱16上对称设置两个拔杆固定片13,在拔杆固定片13上等间距设置固定孔。靠背架1的U形的两端之间横置拔杆手柄12,拔杆手柄12通过捏紧或松开控制拔杆手柄12内部拔杆的收缩或者伸出,进而控制拔杆端部在固定孔中的位置,进而控制靠背架1的角度。

[0019] 如图3所示,在拔杆固定片13上等间距设置固定孔,固定孔的个数和间距的角度可以根据实际生产需求进行调整。

[0020] 如图4所示,靠背架1调节活动范围根据拔杆固定片13上的固定孔的最小间距和相距最远的两个固定孔的间距来决定。

[0021] 工作过程:当使用者需要使用靠背架1来调节座椅时,不需要下轮椅即可伸手控制拔杆手柄12,通过对拔杆手柄12捏紧或松开控制拔杆手柄12内部拔杆的收缩或者伸出,进而控制拔杆端部在固定孔中的位置,进而控制靠背架1的角度,从而达到使用者所需的最佳角度。此款镁合金智能电动轮椅,手动电动自由切换,颠覆传统,可调节靠背角度,使用者可以按照自己的舒适程度自由调整,直到调整至最佳角度为止;同时防水防电防干扰,松手即可安全停车,配有可调节扶手,立即提高使用者舒适安全系数,独自出行不在存在隐患。

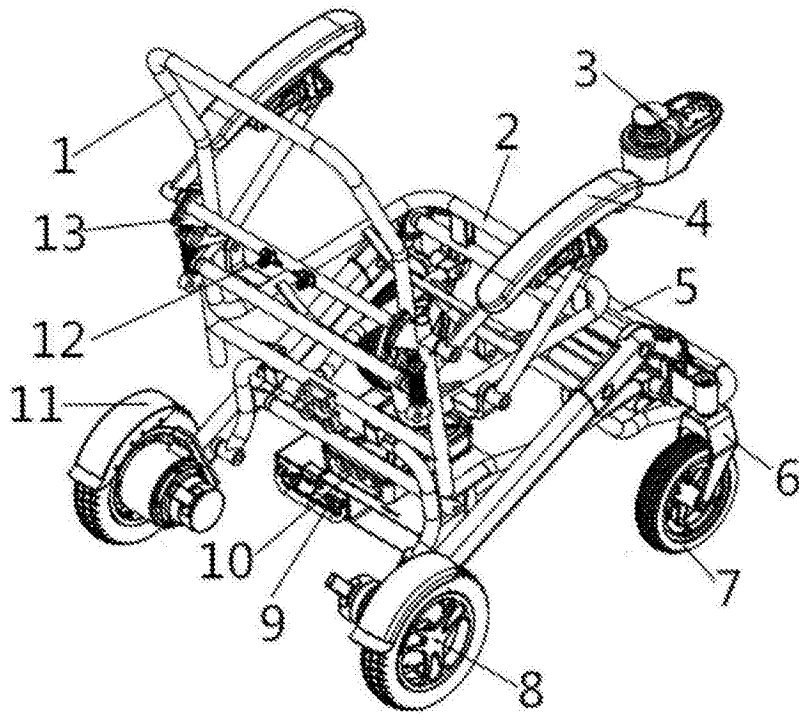


图1

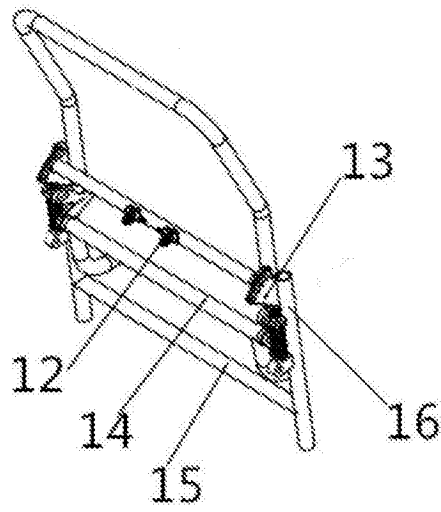


图2

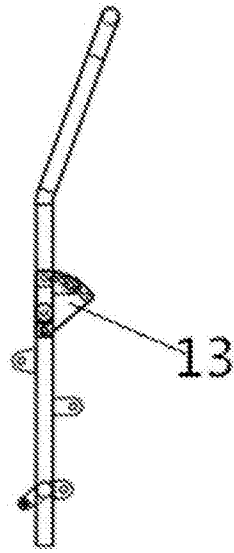


图3

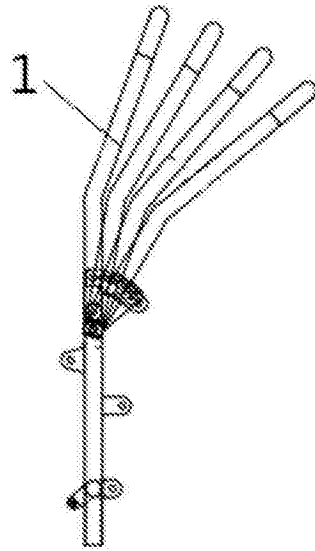


图4