



(12)

BREVET DE INVENȚIE CORECTAT
Notă: Datele bibliografice reflectă ultima situație

(15) Informația corectă:

Versiunea corectată nr. (W1B1)

Coduri INID, cu text corectat: (56)

Versiuni corectate anterior:

(48) Corectură menționată în **BOPI nr. 5** din data de **30.05.2011**

(21) Nr. cerere: **a 2007 00018**

(22) Data de depozit: **15.01.2007**

(45) Data publicării mențiunii acordării brevetului: **29.04.2011** BOPI Nr. 4/2011

(41) Data publicării cererii:
27.02.2009

BOPI Nr. 2/2009

(73) Titular:

• **UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN
CLUJ-NAPOCA,**
STR.CONSTANTIN DAICOVICIU NR.15,
CLUJ-NAPOCA, CJ, RO

(72) Inventatori:

• **MUNTEANU RADU,**
STR.ALEXANDRU VLAHUȚĂ, BL.LAMA C,
AP.69, CLUJ-NAPOCA, CJ, RO;
• **MOGA DANIEL, STR.GAROFELOR**
NR.13, BL.A11, AP.8, JIBOU, SJ, RO;

• **NEAGA FLORIAN CLAUDIU,**
STR.SIMION BĂRNUȚIU NR.6, BL.A28,
AP.36, ZALĂU, SJ, RO;
• **PETREUȘ DORIN, STR.PLOIEȘTI NR.27,**
AP.5, CLUJ-NAPOCA, CJ, RO;
• **DUMITREAN RADU MIHAI,**
STR.ȘTEFAN CEL MARE NR.5, BL.11,
AP.25, ALBA IULIA, AB, RO;
• **MUNTEANU MIHAI,**
STR.ALEXANDRU VLAHUȚĂ, BL.LAMA C,
AP.72, CLUJ-NAPOCA, CJ, RO;
• **VLĂDĂREANU LUIGE, CALEA CRÂNGAȘI**
NR.48, BL.7, AP.45, SECTOR 6,
BUCUREȘTI, B, RO

(56) Documente din stadiul tehnicii:

US 2007/0010721 A1; US 6847294 B1

(54) **SISTEM DE MONITORIZARE A ÎNCĂRCĂRII PROGRESIVE
A MEMBRULUI INFERIOR ÎN RECUPERAREA
POSTTRAUMATICĂ**

(57) Rezumat:

Invenția se referă la un sistem de monitorizare a încărcării progresive a membrului inferior și măsurare a forței de apăsare la nivelul tălpii, în cadrul unui proces de recuperare posttraumatică, ce este alcătuit dintr-o rețea de camere elastice (CE1, CE2, CE3), situate la nivelul tălpii membrului inferior, sub trei zone anatomice de apăsare maximă a tălpii pacientului, camere care comunică printr-o tubulatură (T) cuplată la un traductor de presiune (SP) ce sesizează valoarea de presiune maximă curentă, și o transmisie la un bloc de măsurare și control (BM), unde este convertită în valoare numerică de un circuit convertor (A/D), apoi este transformată într-o valoare de forță, prin intermediul unui algoritm de calibrare, implementat pe o unitate de procesare (Microcontroller) a blocului de măsurare, și comparată cu valorile de prag memorate în memoria blocului de măsurare (BM), un avertizor (AAL) generând semnale luminoase și acustice atunci când valoare maximă a forței măsurate pe un interval de timp programat depășește valoarea de prag prestabilită, valorile diferiților parametri (T_{mas} , F_s , FP , D), memorate în memoria nevolatilă a unității de procesare

(Microcontroller), fiind citite sau modificate printr-o comunicare fără fir cu blocul de măsurare (BM), prin intermediul unei interfețe (IR) implementate printr-un bloc Transceiver (RF), alimentarea sistemului de monitorizare realizându-se prin componente proprii blocului de alimentare (A), un acumulator (ACC) și un încărcător (I).

Revendicări: 1
Figuri: 5

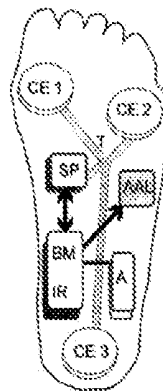


Fig. 1

