



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 203001308 U

(45) 授权公告日 2013. 06. 19

(21) 申请号 201320066874. 8

(22) 申请日 2013. 01. 27

(73) 专利权人 王梅

地址 262500 山东省青州市玲珑山南路
3888 号青州荣军医院

(72) 发明人 王梅 李慧芳 杨恒艳

(51) Int. Cl.

A61G 7/10 (2006. 01)

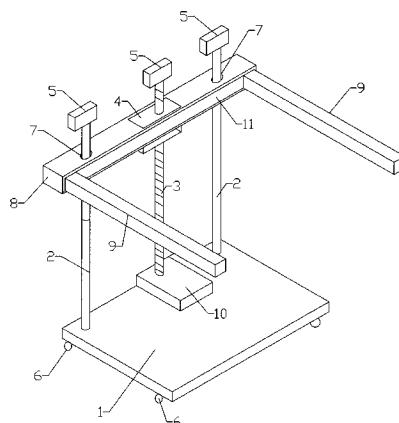
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

一种护理机械臂

(57) 摘要

本实用新型公开了一种护理机械臂，包括底座，所述底座上固定连接有两根平行设置的导轴，所述导轴上通过直线轴承滑动连接有横杆，所述横杆上设有两根支撑杆，所述底座上设有伺服电机，所述横杆上传动连接有滚珠丝杠，所述滚珠丝杠与伺服电机传动连接，伺服电机通过滚珠丝杠带动横杆上下运动，通过支撑杆辅助方便患者起卧，同时减轻了医护人员的劳动强度，支撑杆可通过在滑槽内滑动来调节两个支撑杆之间的距离以满足不同的患者。



1. 一种护理机械臂，包括底座（1），其特征在于：所述底座（1）上固定连接有两根平行设置的导轴（2），所述导轴（2）上通过直线轴承（7）滑动连接有横杆（8），所述横杆（8）上设有两根支撑杆（9），所述底座（1）上设有伺服电机（10），所述横杆（8）上传动连接有滚珠丝杠，所述滚珠丝杠与伺服电机（10）传动连接。

2. 根据权利要求 1 所述的一种护理机械臂，其特征在于：所述滚珠丝杠的滑块（4）固定连接在横杆（8）的中间位置，所述滚珠丝杠的丝杠（3）与电机（10）传动连接。

3. 根据权利要求 2 所述的一种护理机械臂，其特征在于：所述导轴（2）、丝杠（3）上远离底座（1）的一端固定连接有挡块（5）。

4. 根据权利要求 3 所述的一种护理机械臂，其特征在于：所述横杆（8）上设有滑槽（11），所述支撑杆（9）设在滑槽（11）内并与滑槽（11）滑动连接。

5. 根据权利要求 4 所述的一种护理机械臂，其特征在于：所述底座（1）的底部设有万向轮（6）。

一种护理机械臂

技术领域

[0001] 本实用新型涉及医疗器械领域,尤其是一种护理机械臂。

背景技术

[0002] 活动困难的卧床患者离开病床去做检查、治疗时,或者需要洗浴和更换床单时,需要数名护理人员将患者抬起。当人手较少时,移动患者就非常困难,有时会造成护理人员扭伤或给患者带来痛苦和伤害。

实用新型内容

[0003] 本实用新型要解决的问题是为克服上述技术缺陷,提供一种结构简单、可方便病人起卧并减轻医护人员劳动强度的护理机械臂。

[0004] 为了解决上述问题,本实用新型采用以下技术方案:

[0005] 一种护理机械臂,包括底座,所述底座上固定连接有两根平行设置的导轴,所述导轴上通过直线轴承滑动连接有横杆,所述横杆上设有两根支撑杆,所述底座上设有伺服电机,所述横杆上传动连接有滚珠丝杠,所述滚珠丝杠与伺服电机传动连接。

[0006] 以下是本实用新型的进一步改进:

[0007] 所述滚珠丝杠的滑块固定连接在横杆的中间位置,所述滚珠丝杠的丝杠与电机传动连接。

[0008] 进一步改进:

[0009] 所述导轴、丝杠上远离底座的一端固定连接有挡块。

[0010] 进一步改进:

[0011] 所述横杆上设有滑槽,所述支撑杆设在滑槽内并与滑槽滑动连接。

[0012] 进一步改进:

[0013] 所述底座的底部设有万向轮。

[0014] 本实用新型采用上述方案,伺服电机通过滚珠丝杠带动横杆上下运动,通过支撑杆辅助方便患者起卧,同时减轻了医护人员的劳动强度,支撑杆可通过在滑槽内滑动来调节两个支撑杆之间的距离以满足不同的患者。

[0015] 下面结合附图和实施例对本实用新型作进一步说明。

附图说明

[0016] 附图 1 为本实用新型实施例的结构示意图。

[0017] 图中:1-底座;2-导轴;3-丝杠;4-滑块;5-挡块;6-万向轮;7-直线轴承;8-横杆;9-支撑杆;10-伺服电机;11-滑槽。

具体实施方式

[0018] 实施例,如图 1 所示,一种护理机械臂,包括底座 1,所述底座 1 上固定连接有两根

平行设置的导轴 2,所述导轴 2 上通过直线轴承 7 滑动连接有横杆 8,所述横杆 8 上设有两根支撑杆 9,所述底座 1 上设有伺服电机 10,所述横杆 8 上传动连接有滚珠丝杠,所述滚珠丝杠与伺服电机 10 传动连接。

[0019] 所述滚珠丝杠的滑块 4 固定连接在横杆 8 的中间位置,所述滚珠丝杠的丝杠 3 与电机 10 传动连接。

[0020] 所述导轴 2、丝杠 3 上远离底座 1 的一端固定连接有挡块 5。

[0021] 所述横杆 8 上设有滑槽 11,所述支撑杆 9 设在滑槽 11 内并与滑槽 11 滑动连接。

[0022] 所述底座 1 的底部设有万向轮 6。

[0023] 使用时,开启伺服电机 10,通过滚珠丝杠带动横杆 8 上下运动,通过支撑杆 9 辅助患者起卧,支撑杆 9 可通过在滑槽 11 内滑动来调节两个支撑杆 9 之间的距离以满足不同的患者。

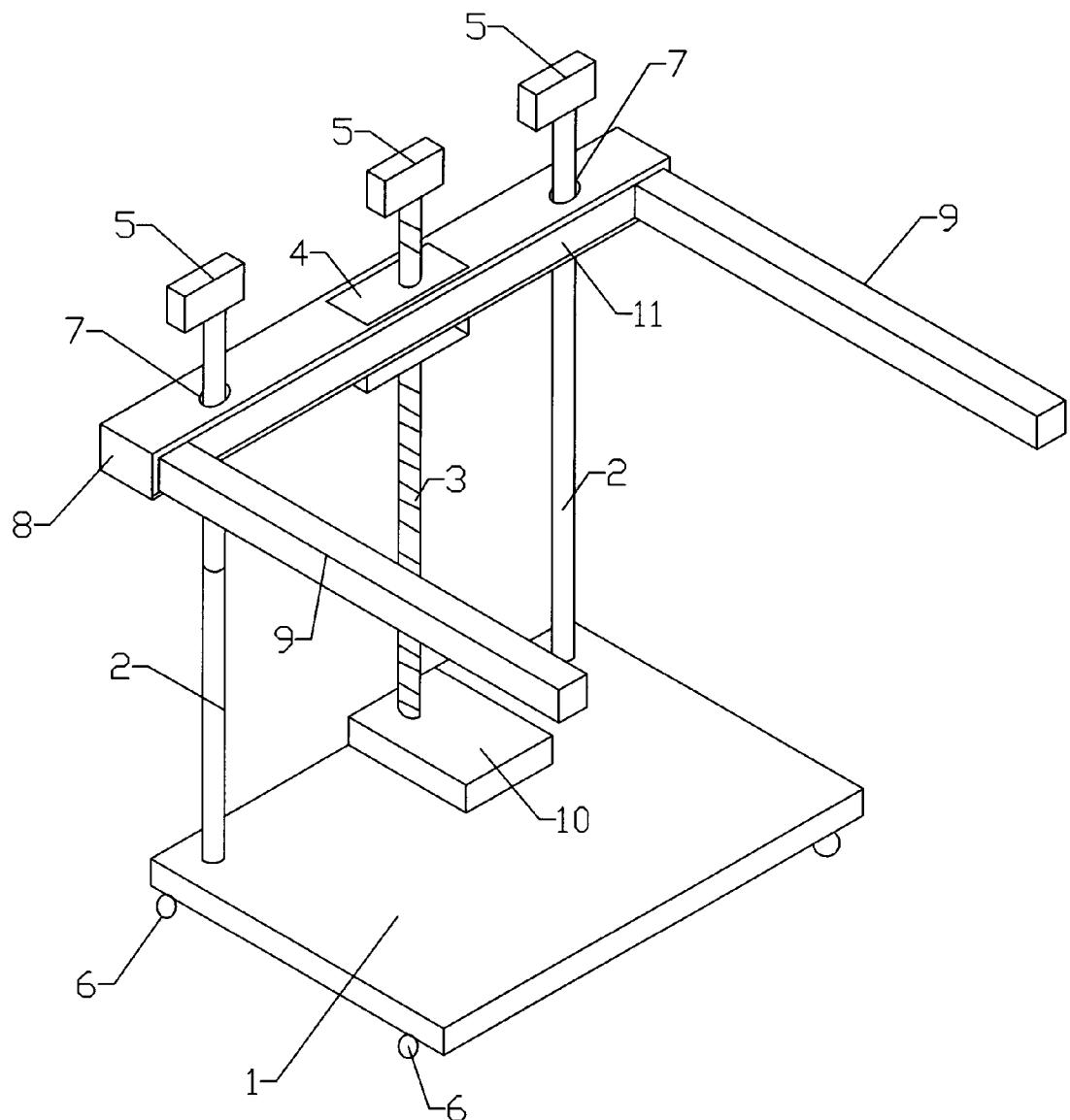


图 1