



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 208018041 U

(45)授权公告日 2018. 10. 30

(21)申请号 201820139901.2

(22)申请日 2018.01.28

(73)专利权人 陈新春

地址 558000 贵州省黔南布依族苗族自治州贵医三附院平桥院区7楼神经外科

(72)发明人 陈新春 李秘 李劲松

(51)Int.Cl.

A63B 22/08(2006.01)

A61H 1/02(2006.01)

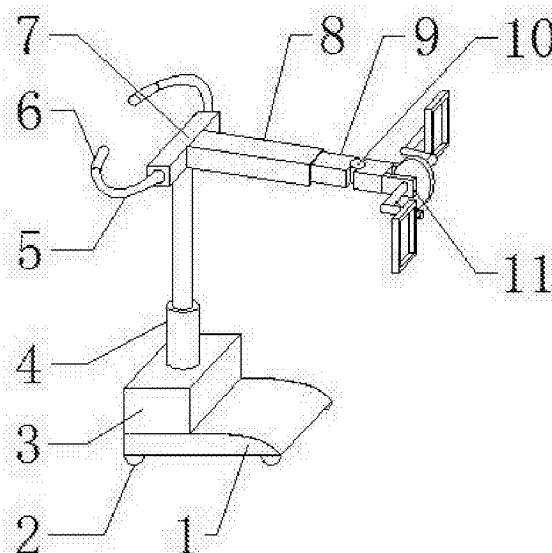
权利要求书1页 说明书3页 附图2页

(54)实用新型名称

一种骨科康复训练装置

(57)摘要

本实用新型公开了一种骨科康复训练装置,包括底座,底座的底部设置有万向轮,底座的顶部设置有升降控制室,升降控制室的内部中间设置有气缸,升降控制室的内部一侧设置有电机,气缸的顶部设置有伸缩杆a,伸缩杆a的顶部固定有支撑臂,支撑臂的两侧均固定有推动臂,该种骨科康复训练装置,采用移动式的脚踏伸缩装置,当一个病人用完之后,可以将其移动给另外一个顾客病人,提高了训练器的利用率,增加了经济效益,脚踏板呈“矩形”,且其通过连接杆与轮盘活动连接,同时脚踏板以圆盘为中心对称设置,可以使病人腿部来回运动,加快腿部的血液循环速度,减少关节的恢复周期,提高效率。



1. 一种骨科康复训练装置,包括底座(1),其特征在于:所述底座(1)的底部设置有万向轮(2),所述底座(1)的顶部设置有升降控制室(3),所述升降控制室(3)的内部中间设置有气缸(12),所述升降控制室(3)的内部一侧设置有电机(13),所述气缸(12)的顶部设置有伸缩杆a(4),所述伸缩杆a(4)的顶部固定有支撑臂(7),所述支撑臂(7)的两侧均固定有推动臂(5),所述推动臂(5)的一端设置有橡胶套(6),所述支撑臂(7)的外表面设置有固定臂(8),所述固定臂(8)的一端设置有伸缩杆b(9),夹板(11)通过转轴(10)活动连接于伸缩杆b(9)的另一端,所述夹板(11)的中间设置有轮盘(16),所述连接杆(17)分别贯穿于夹板(11)和轮盘(16)的中部,所述连接杆(17)的另一端设置有脚踏板(14),所述脚踏板(14)的中部设置有脚槽(15)。

2. 根据权利要求1所述的一种骨科康复训练装置,其特征在于:所述脚踏板(14)呈“矩形”,且其通过连接杆(17)与轮盘(16)活动连接,同时所述脚踏板(14)以轮盘(16)为中心对称设置。

3. 根据权利要求1所述的一种骨科康复训练装置,其特征在于:所述固定臂(8)与水平方向的角度为5—15度,且其通过焊接的方式固定于支撑臂(7)的外表面。

4. 根据权利要求1所述的一种骨科康复训练装置,其特征在于:所述转轴(10)的高度与固定臂(8)高度相等,且其一侧固定有夹板(11),同时所述夹板(11)通过转轴(10)与固定臂(8)活动连接。

5. 根据权利要求1所述的一种骨科康复训练装置,其特征在于:所述推动臂(5)呈“弧形”,且其一端粘合有橡胶套(6),并以支撑臂(7)的中心点为中心对称设置。

6. 根据权利要求1所述的一种骨科康复训练装置,其特征在于:所述底座(1)采用钢板制造而成,且其顶部表面为“流线型”,同时底座(1)的表面积大于升降控制室(3)的表面积。

一种骨科康复训练装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及骨科康复训练技术领域,具体为一种骨科康复训练装置。

背景技术

[0002] 骨科是各大医院最常见的科室之一,主要研究骨骼肌肉系统的解剖、生理与病理,运用药物、手术及物理方法保持和发展这一系统的正常形态与功能。

[0003] 现有的骨科康复训练方法,大多是病人自主通过拐杖支撑身体走动来进行康复训练,但需要病人下床,有可能会造成二次伤害,且现有的训练器是通过吊脚或踏板的方式锻炼,只能固定在床边,对单个病人进行训练,在该病人休息时不能给别人用,降低了训练器的效益。

实用新型内容

[0004] 本实用新型的目的在于提供一种骨科康复训练装置,以解决上述背景技术中提出需要病人下床和只能对单个病人进行训练的问题。

[0005] 为实现上述目的,本实用新型提供如下技术方案:一种骨科康复训练装置,包括底座,所述底座的底部设置有万向轮,所述底座的顶部设置有升降控制室,所述升降控制室的内部中间设置有气缸,所述升降控制室的内部一侧设置有电机,所述气缸的顶部设置有伸缩杆a,所述伸缩杆a的顶部固定有支撑臂,所述支撑臂的两侧均固定有推动臂,所述推动臂的一端设置有橡胶套,所述支撑臂的外表面设置有固定臂,所述固定臂的一端设置有伸缩杆,所述夹板通过转轴活动连接于伸缩杆b的另一端,所述夹板的中间设置有轮盘,所述连接杆分别贯穿于夹板和轮盘的中部,所述连接杆的另一端设置有脚踏板,所述脚踏板的中部设置有脚槽。

[0006] 优选的,所述脚踏板呈“矩形”,且其通过连接杆与轮盘活动连接,同时所述脚踏板以圆盘为中心对称设置。

[0007] 优选的,所述固定臂与水平方向的角度为5—15度,且其通过焊接的方式固定于支撑臂的外表面。

[0008] 优选的,所述转轴的高度与固定臂高度相等,且其一侧固定有夹板,同时所述夹板通过转轴与固定臂活动连接。

[0009] 优选的,所述推动臂呈“弧形”,且其一端粘合有橡胶套,并以支撑臂的中心点为中心对称设置。

[0010] 优选的,所述底座采用钢板制造而成,且其顶部表面为“流线型”,同时底座的表面积大于升降控制室的表面积。

[0011] 与现有技术相比,本实用新型的有益效果是:该种骨科康复训练装置,采用移动式的脚踏伸缩装置,当一个病人用完之后,可以将其移动给另外一个顾客病人,提高了训练器的利用率,增加了经济效益,脚踏板呈“矩形”,且其通过连接杆与轮盘活动连接,同时脚踏板以圆盘为中心对称设置,可以使病人腿部来回运动,加快腿部的血液流通速度,减少关节

的恢复周期,提高效率,固定臂与水平方向的角度为5—15度,且其通过焊接的方式固定于支撑臂的外表面,根据人体工程学原理,将固定臂调整为适合腿部运动的角度,病人躺在床上即可,不需要起身,增加了安全性,提高了运动效率,转轴的高度与固定臂高度相等,且其一侧固定有夹板,同时夹板通过转轴与固定臂活动连接,可以使腿部进行左右两侧的转动,多方位运动时腿部更加舒适,提高病人的锻炼积极性,减小护理人员的劳动强度,推动臂呈“弧形”,且其一端粘合有橡胶套,并以支撑臂的中心点为中心对称设置,可以根据病人的需求随时移动训练器,提高了训练器的利用率,增加了经济效益,底座采用钢板制造而成,且其顶部表面为“流线型”,同时底座的表面积大于升降控制室的表面积,美观的同时防止在移动的过程中碰伤,且可以将突出的部分移动到床架底部,方便固定训练器。

附图说明

[0012] 图1为本实用新型结构示意图;

[0013] 图2为本实用新型脚踏板剖面结构示意图;

[0014] 图3为本实用新型升降控制室剖面结构示意图。

[0015] 图中:1、底座,2、万向轮,3、升降控制室,4、伸缩杆a,5、推动臂,6、橡胶套,7、支撑臂,8、固定臂,9、伸缩杆b,10、转轴,11、夹板,12、气缸,13、电机,14、脚踏板,15、脚槽,16、轮盘,17、连接杆。

具体实施方式

[0016] 下面将结合本实用新型实施例中的附图,对本实用新型实施例中的技术方案进行清楚、完整地描述,显然,所描述的实施例仅仅是本实用新型一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本实用新型中的实施例,本领域普通技术人员在没有做出创造性劳动前提下所获得的所有其他实施例,都属于本实用新型保护的范围。

[0017] 请参阅图1-3,本实用新型提供一种技术方案:一种骨科康复训练装置,包括底座1、万向轮2、升降控制室3、伸缩杆a4、推动臂5、橡胶套6、支撑臂7、固定臂8、伸缩杆b9、转轴10、夹板11、气缸12、电机13、脚踏板14、脚槽15、轮盘16和连接杆17,底座1采用钢板制造而成,且其顶部表面为“流线型”,同时底座1的表面积大于升降控制室3的表面积,美观的同时防止在移动的过程中碰伤,且可以将突出的部分移动到床架底部,方便固定训练器,底座1的底部设置有万向轮2,底座1的顶部设置有升降控制室3,升降控制室3的内部中间设置有气缸12,升降控制室3的内部一侧设置有电机13,气缸12的顶部设置有伸缩杆a4,伸缩杆a4的顶部固定有支撑臂7,支撑臂7的两侧均固定有推动臂5,推动臂5呈“弧形”,且其一端粘合有橡胶套6,并以支撑臂7的中心点为中心对称设置,可以根据病人的需求随时移动训练器,提高了训练器的利用率,增加了经济效益,推动臂5的一端设置有橡胶套6,支撑臂7的外表面设置有固定臂8,固定臂8与水平方向的角度为5—15度,且其通过焊接的方式固定于支撑臂7的外表面,根据人体工程学原理,将固定臂8调整为适合腿部运动的角度,病人躺在床上即可,不需要起身,增加了安全性,提高了运动效率,固定臂8的一端设置有伸缩杆9,夹板11通过转轴10活动连接于伸缩杆b9的另一端,转轴10的高度与固定臂8高度相等,且其一侧固定有夹板11,同时夹板11通过转轴10与固定臂8活动连接,可以使腿部进行左右两侧的转动,多方位运动时腿部更加舒适,提高病人的锻炼积极性,减小护理人员的劳动强度,夹板

11的中间设置有轮盘16,连接杆17分别贯穿于夹板11和轮盘16的中部,连接杆17的另一端设置有脚踏板14,脚踏板14呈“矩形”,且其通过连接杆17与轮盘16活动连接,同时脚踏板14以圆盘16为中心对称设置,可以使病人腿部来回运动,加快腿部的血液流通速度,减少关节的恢复周期,提高效率,脚踏板14的中部设置有脚槽15。

[0018] 工作原理:当病人需要进行训练时,首先握住橡胶套6,推动推动臂5,将训练器移动到该病人的床体脚端,然后使底座1深入病床底部、升降控制室3与床架紧密连接,接通电源,通过气缸12控制伸缩杆a4升降,调节支撑臂7的高度,使其与病人脚部抬高的位置对应,然后控制伸缩杆b9伸缩,使病人能够轻松将脚掌踩进脚槽15内,病人可通过自主踩动脚踏板14,也可接通电源使脚踏板14缓慢转动,促进脚部和腿部的运动,加速血液流动,并促进腿部关节的运动,同时可将腿左右晃动,多方位的进行训练,提高训练效果,当训练一段时间后,病人需要休息,可以将训练器移动给需要训练的病人,提高经济效益。

[0019] 尽管已经示出和描述了本实用新型的实施例,对于本领域的普通技术人员而言,可以理解在不脱离本实用新型的原理和精神的情况下可以对这些实施例进行多种变化、修改、替换和变型,本实用新型的范围由所附权利要求及其等同物限定。

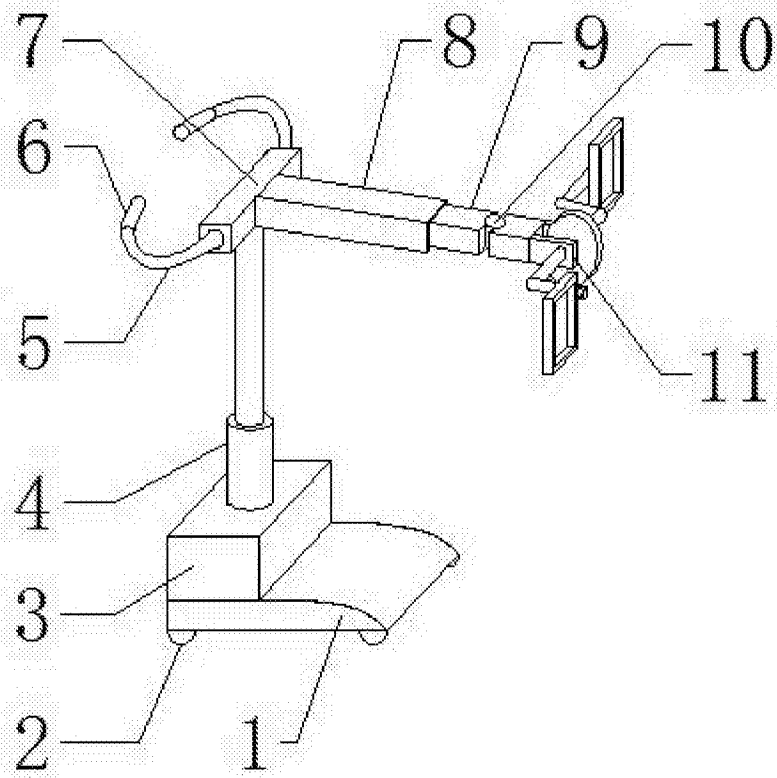


图1

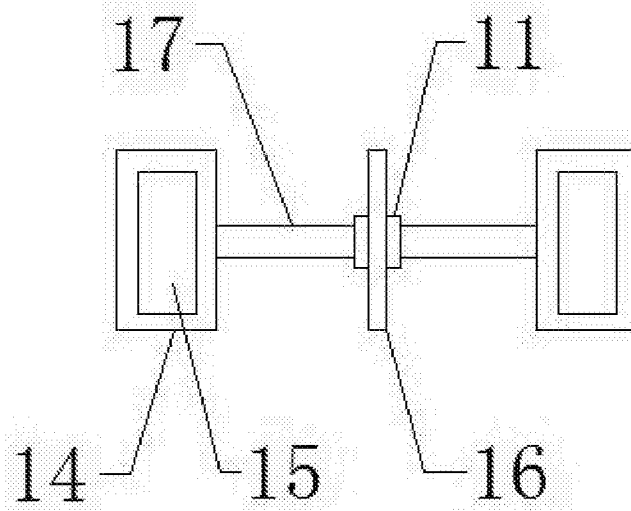


图2

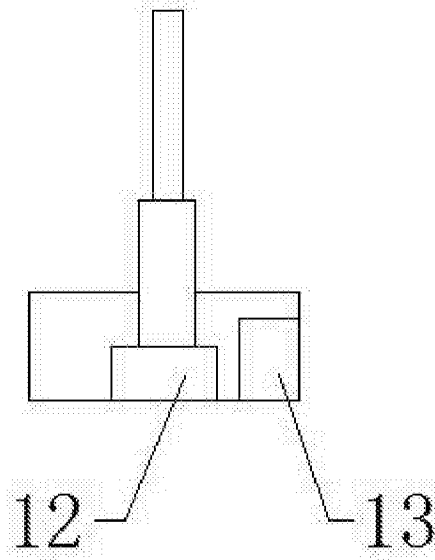


图3