(19)国家知识产权局

(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 220778654 U
(45)授权公告日 2024.04.16

(21)申请号 202322107154.8

(22)申请日 2023.08.07

(73)专利权人 陈玟均
地址 中国台湾台中市外埔区山美路451巷75号

(72)发明人 陈玟均

(74)专利代理机构 北京睿智保诚专利代理事务所(普通合伙) 11732
专利代理师 马欢欢

(51)Int.Cl.
A61G 15/04(2006.01)
A61G 15/06(2006.01)
A61G 15/02(2006.01)
A61G 15/10(2006.01)
A61G 15/12(2006.01)

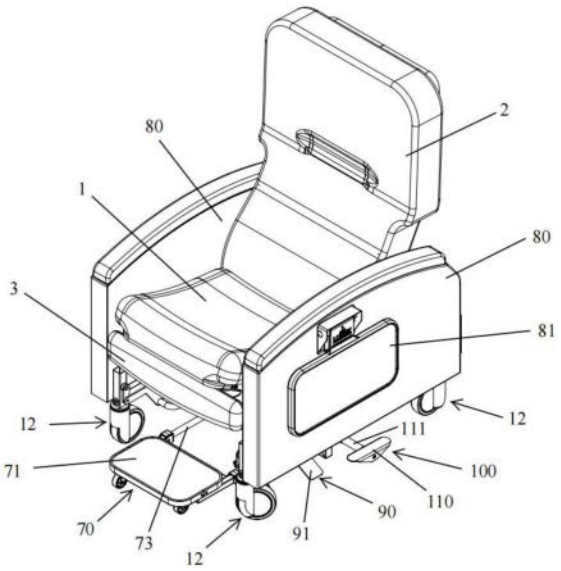
权利要求书2页 说明书8页 附图15页

(54)实用新型名称

一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构

(57)摘要

本实用新型公开了一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,涉及椅子技术领域。包括:主架体、伸缩阻尼驱动器、座架组件、椅背组件、腿靠组件、升降机构、足部踩踏架组件、扶手侧板、侧板定位装置和脚轮定位装置。本实用新型通过设置多种结构组合,可以实现视使用者需求控制调整为坐立方式、平躺方式、以及平躺后上升下降方式,同时还具有较高的安全性。



CN 220778654 U

1.一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,其特征在于,包括:

主架体,所述主架体包括两个平行设置的侧架和用于连接两所述侧架的第一固定底架和第二固定底架,两个所述侧架中部均固定连接有升降导位板,所述升降导位板上剖设有第一长形剖槽与第二长形剖槽,两个所述侧架间可转动连接有主转动杆,所述主转动杆上可转动连接有第一摆动杆,所述第一摆动杆远离所述主转动杆的一端均可转动连接有第一固定杆,所述第一固定杆远离所述第一摆动杆的一端可转动连接有第二摆动杆和第二固定杆,其中,所述第一固定杆、第二固定杆、第一摆动杆和第二摆动杆均设置有两个;

伸缩阻尼驱动器,所述伸缩阻尼驱动器的一端与所述第二固定底架铰接,且另端枢接并驱动所述主转动杆转动;

座架组件,所述座架组件包括一对平行设置的座架,所述座架的中部与所述第二摆动杆可转动连接,所述座架与所述第二摆动杆的连接处还转动连接有第一从动杆,所述第一从动杆远离所述第二摆动杆的一端可转动连接有第三摆动杆,所述第三摆动杆远离所述第一从动杆的一端可转动的连接在两所述升降导位板的内侧,所述座架的中部还可转动连接有第一连动件,所述第一连动件远离所述座架的一端可转动连接有第二连动件,所述第二连动件远离所述第一连动件的一端可转动连接在两所述升降导位板的外侧,其中,所述第一从动杆、第三摆动杆、第一连动件和第二连动件均设置有两个;

椅背组件,所述椅背组件与所述座架铰接;

腿靠组件,所述腿靠组件可转动连接在所述座架组件远离所述椅背组件的一端;

升降机构,所述升降机构包括第一外侧摆动杆、第二外侧摆动杆、第三连动件和弹簧,所述第一外侧摆动杆的一端与第二外侧摆动杆的一端分别可转动的连接在升降导位板的外侧上缘以及外侧下缘,所述第一外侧摆动杆远离所述升降导位板的一端与所述第三连动件的中部可转动连接,所述第三连动件的一端与所述第二摆动杆连接,所述第三连动件的另一端与所述第二外侧摆动杆远离所述升降导位板的一端可转动连接,所述第三连动件与所述第一连动件可转动连接,所述第一外侧摆动杆中段位置与所述升降导位板下缘分别连结在弹簧的两端,所述第二外侧摆动杆内侧凸设有两个导位柱,并使两个所述导位柱分别于所述第一长形剖槽与所述第二长形剖槽内移动,其中,所述第一外侧摆动杆、所述第二外侧摆动杆、所述第三连动件和所述弹簧均设置有两个;

足部踩踏架组件,所述足部踩踏架组件设置于所述主架体底部,并可以水平方向移动出所述主架体的前侧;

扶手侧板,所述扶手侧板设置有两个并分别设置于所述主架体左、右二侧,所述扶手侧板一端可转动连接于所述主架体的侧架上,使所述扶手侧板可向外水平侧向转动;

侧板定位装置,所述侧板定位装置设置在各所述侧架上,并控制各所述扶手侧板定位和封闭所述主架体的左、右二侧;

脚轮定位装置,所述脚轮定位装置设置有两个并分别设置于所述第一固定底架二端并且位于各所述侧架下方,脚轮定位装置连动控制各所述侧架的转动脚轮的转动。

2.根据权利要求1所述的一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,其特征在于,所述椅背组件包括第三连接件、第四摆动杆、背架、第四同步连接杆和支撑板,两个所述第三连接件与所述座架靠近所述第一连动件的一端可转动连接,所述连接件远离所述座架的一端可转动的连接有第四摆动杆,所述第四摆动杆远离所述连接件的一端与所述第一从动杆远离

所述第二摆动杆的一端可转动连接,所述背架与所述连接件顶部固定连接,所述支撑板的两端分别与两所述第三连接件连接,所述第四同步连接杆的两端分别固定连接在所述第四摆动杆上。

3.根据权利要求2所述的一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,其特征在于,所述腿靠组件包括第一摆动件、从动件和第二摆动件,所述第一摆动件设置有两个,所述第一摆动件分别与座架远离所述第三连接件的一端、所述第二摆动件的一端和所述第一固定杆远离所述第二固定杆的一端可转动连接,所述第二摆动件远离所述第一摆动件的一端与所述从动件可转动连接。

4.根据权利要求1所述的一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,其特征在于,所述伸缩阻尼驱动器包括可伸缩的伸缩杆和一可驱动伸缩所述伸缩杆的马达装置,所述马达装置可转动的连接在所述第二固定底架,所述伸缩杆一端枢接于所述主转动杆。

5.根据权利要求1所述的一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,其特征在于,所述足部踩踏架组件包括踩踏板、底架、滑杆、对应所述滑杆的中空套管和多个转动轮,所述踩踏板底部设置有所述转动轮与所述底架,所述底架一侧固定连接所述滑杆,而所述中空套管固定于所述第一固定底架上,并供所述滑杆穿设且前、后滑动。

6.根据权利要求1所述的一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,其特征在于,多个所述扶手侧板的一端均由一个铰链装置与各所述侧架可转动连接。

7.根据权利要求1所述的一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,其特征在于,所述扶手侧板外侧可转动的设有一置物板,所述置物板能够向下折收并平行于所述扶手侧板,所述置物板还能够向上折出并垂直于所述扶手侧板。

8.根据权利要求1所述的一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,其特征在于,所述扶手侧板内侧设置定位件,所述定位件上具有定位孔,而所述侧板定位装置至少包括有相互结合的一控制板、一中空滑管、一定位销,所述定位销套设于所述中空滑管内部,所述控制板连接所述定位销并控制所述定位销的上、下移动,所述定位销能够上移插入所述扶手侧板上的所述定位孔内。

9.根据权利要求1所述的一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,其特征在于,所述脚轮定位装置主要由一摆动踏板轴向固接有控制横杆,所述控制横杆远离所述摆动踏板的一端固接有一第五摆动杆,所述第五摆动杆远离所述控制横杆的一端可转动的连接在第二从动杆的一端上,所述第二从动杆另端可转动连接有一摇动杆,所述摇动杆的两端均可转动连接第三从动杆,多个所述第三从动杆远离所述摇动杆的一端可转动连接有多个第四从动杆,多个所述第四从动杆远离所述第三从动杆的一端分别控制多个所述侧架前、后端的所述转动脚轮装置的转动。

一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构

技术领域

[0001] 本实用新型涉及椅子技术领域,更具体的说是涉及一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构。

背景技术

[0002] 传统的医疗用途用椅的角度调整结构,其大概由一椅架主体设置一座架,该座架的前段与后段分别枢结一脚靠架及一椅背架,且该椅背架背面凸设有至少一支杆与椅背连杆一端相枢设,而该椅背连杆另端则与一椅架旋杆所凸伸的支杆枢接,又该椅架旋杆上凸设有一歧杆与脚靠连杆一端相枢组,且该脚靠连杆另端与该脚靠架背面的凸杆相枢接,而在于上述的各架上覆设有软垫体,另外,一缓冲构件一端枢结该于椅架主体的固定位置,另端与该椅架旋杆凸设的耳部相枢接。

[0003] 但是,现有技术中的角度调整结构整体安全性低,并且功能单一。

[0004] 因此,如何提供一种结构复杂并具有较高安全性的的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构是本领域技术人员亟需解决的问题。

实用新型内容

[0005] 有鉴于此,本实用新型提供了一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,旨在解决上述背景技术中的问题,实现提高角度调整结构整体安全性,保证使用者久坐安全。

[0006] 为了实现上述目的,本实用新型采用如下技术方案:

[0007] 一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,包括:

[0008] 主架体,所述主架体包括两个平行设置的侧架和用于连接两所述侧架的第一固定底架和第二固定底架,两个所述侧架中部均固定连接有升降导位板,所述升降导位板上剖设有第一长形剖槽与第二长形剖槽,两个所述侧架间可转动连接有主转动杆,所述主转动杆上可转动连接有第一摆动杆,所述第一摆动杆远离所述主转动杆的一端均可转动连接有第一固定杆,所述第一固定杆远离所述第一摆动杆的一端可转动连接有第二摆动杆和第二固定杆,其中,所述第一固定杆、第二固定杆、第一摆动杆和第二摆动杆均设置有两个;

[0009] 伸缩阻尼驱动器,所述伸缩阻尼驱动器的一端与所述第二固定底架铰接,且另端枢接并驱动所述主转动杆转动;

[0010] 座架组件,所述座架组件包括一对平行设置的座架,所述座架的中部与所述第二摆动杆可转动连接,所述座架与所述第二摆动杆的连接处还可转动连接有第一从动杆,所述第一从动杆远离所述第二摆动杆的一端可转动连接有第三摆动杆,所述第三摆动杆远离所述第一从动杆的一端可转动的连接在两所述升降导位板的内侧,所述座架的中部还可转动连接有第一连动件,所述第一连动件远离所述座架的一端可转动连接有第二连动件,所述第二连动件远离所述第一连动件的一端可转动连接在两所述升降导位板的外侧,其中,所述第一从动杆、第三摆动杆、第一连动件和第二连动件均设置有两个;

[0011] 椅背组件,所述椅背组件与所述座架铰接;

[0012] 腿靠组件,所述腿靠组件可转动连接在所述座架组件远离所述椅背组件的一端;

[0013] 升降机构,所述升降机构包括第一外侧摆动杆、第二外侧摆动杆、第三连动件和弹簧,所述第一外侧摆动杆的一端与第二外侧摆动杆的一端分别可转动的连接在升降导位板的外侧上缘以及外侧下缘,所述第一外侧摆动杆远离所述升降导位板的一端与所述第三连动件的中部可转动连接,所述第三连动件的一端与所述第二摆动杆连接,所述第三连动件的另一端与所述第二外侧摆动杆远离所述升降导位板的一端可转动连接,所述第三连动件与所述第一连动件可转动连接,所述第一外侧摆动杆中段位置与所述升降导位板下缘分别连结在弹簧的两端,所述第二外侧摆动杆内侧凸设有两个导位柱,并使两个所述导位柱分别于所述第一长形剖槽与所述第二长形剖槽内移动,其中,所述第一外侧摆动杆、所述第二外侧摆动杆、所述第三连动件和所述弹簧均设置有两个;

[0014] 足部踩踏架组件,所述足部踩踏架组件设置于所述主架体底部,并可以水平方向移动出所述主架体的前侧;

[0015] 扶手侧板,所述扶手侧板设置有两个并分别设置于所述主架体左、右二侧,所述扶手侧板一端可转动连接于所述主架体的侧架上,使所述扶手侧板可向外水平侧向转动;

[0016] 侧板定位装置,所述侧板定位装置设置在各所述侧架上,并控制各所述扶手侧板定位封闭所述主架体的左、右二侧;

[0017] 脚轮定位装置,所述脚轮定位装置设置有两个并分别设置于所述第一固定底架二端并且位于各所述侧架下方,脚轮定位装置连动控制各所述侧架的转动脚轮装置的转动。

[0018] 进一步的,所述椅背组件包括第三连接件、第四摆动杆、背架、第四同步连接杆和支撑板,两个所述第三连接件与所述座架靠近所述第一连动件的一端可转动连接,所述连接件远离所述座架的一端可转动的连接有第四摆动杆,所述第四摆动杆远离所述连接件的一端与所述第一从动杆远离所述第二摆动杆的一端可转动连接,所述背架与所述连接件顶部固定连接,所述支撑板的两端分别与两所述第三连接件连接,所述第四同步连接杆的两端分别固定连接在所述第四摆动杆上。

[0019] 进一步的,所述腿靠组件包括第一摆动件、从动件和第二摆动件,所述第一摆动件设置有两个,所述分别与座架远离所述第三连接件的一端、所述第二摆动件的一端和所述第一固定杆远离所述第二固定杆的一端可转动连接,所述第二摆动件远离所述第一摆动件的一端与所述从动件可转动连接。

[0020] 进一步的,所述伸缩阻尼驱动器包括可伸缩的伸缩杆和一可驱动伸缩所述伸缩杆的马达装置,所述马达装置枢接于所述第二固定底架,所述伸缩杆一端枢接于所述主转动杆。

[0021] 进一步的,所述足部踩踏架组件包括踩踏板、底架、滑杆、对应所述滑杆的中空套管和多个转动轮,所述踩踏板底部设置有所述转动轮与所述底架,所述底架一侧固定连接所述滑杆,而所述中空套管固定于所述第一固定底架上,并供所述滑杆穿设且前、后滑动。

[0022] 进一步的,多个所述扶手侧板的一端均由一个铰链装置与各所述侧架可转动连接。

[0023] 进一步的,所述扶手侧板外侧可转动的设有一置物板,所述置物板能够向下折收并平行于所述扶手侧板,所述置物板还能够向上折出并垂直于所述扶手侧板。

[0024] 进一步的,所述扶手侧板内侧设置定位件,所述定位件上具有定位孔,而所述侧板

定位装置至少包括有相互结合的一控制板、一中空滑管、一定位销,所述定位销套设于所述中空滑管内部,所述控制板连接所述定位销并控制所述定位销的上、下移动,所述定位销能够上移插入所述扶手侧板上的所述定位孔内。

[0025] 进一步的,所述脚轮定位装置主要由一摆动踏板轴向固接有控制横杆,所述控制横杆远离所述摆动踏板的一端固接有一第五摆动杆,所述第五摆动杆远离所述控制横杆的一端可转动的连接在第二从动杆的一端上,所述第二从动杆另端可转动连接有一摇动杆,所述摇动杆的两端均可转动连接第三从动杆,多个所述第三从动杆远离所述摇动杆的一端可转动连接有多个第四从动杆,多个所述第四从动杆远离所述第三从动杆的一端分别控制多个所述侧架前、后端的所述转动脚轮装置的转动。

[0026] 经由上述的技术方案可知,与现有技术相比,本实用新型公开提供了一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构。通过设置多种结构组合,可以实现视使用者需求控制调整为坐立方式、平躺方式、以及平躺后上升下降方式,同时还具有较高的安全性。

附图说明

[0027] 为了更清楚地说明本实用新型实施例或现有技术中的技术方案,下面将对实施例或现有技术描述中所需要使用的附图作简单地介绍,显而易见地,下面描述中的附图仅仅是本实用新型的实施例,对于本领域普通技术人员来讲,在不付出创造性劳动的前提下,还可以根据提供的附图获得其他的附图。

[0028] 图1为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构立体组合图;

[0029] 图2为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构骨架组合图(坐姿);

[0030] 图3为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构骨架组合图(躺姿);

[0031] 图4为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构骨架组合图(不含扶手侧板);

[0032] 图5为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构第4图的另一视角图;

[0033] 图6为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构图座架组件、腿靠架组件、以及椅背架组件的立体组合图;

[0034] 图7为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构立体分解图;

[0035] 图8为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构座架组件、腿靠架组件、以及椅背架组件外侧视图(坐姿);

[0036] 图9为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构座架组件、腿靠架组件、以及椅背架组件内侧视图(坐姿);

[0037] 图10为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构展开腿靠架组件的内侧视图;

[0038] 图11为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构展开腿靠架组件的外侧视图;

[0039] 图12为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构座架组件、腿靠架组件、以及椅背架组件上升外侧视图(躺姿);

[0040] 图13为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构座架组件、腿靠架组件、以及椅背架组件上升内侧视图(躺姿);

[0041] 图14为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构足部踩踏架组件部分的立体组合图;

[0042] 图15为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构足部踩踏架组件部分的立体分解图;

[0043] 图16为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构展开置物板与扶手侧板的参考示意图;

[0044] 图17为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构侧板定位装置的局部放大立体组合图;

[0045] 图18为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构侧板定位装置的局部放大立体分解图;

[0046] 图19为本实用新型提供的复健医疗用椅的坐躺角度调整机构脚轮定位装置部分的立体组合示意图。

[0047] 其中:1为座垫;2为背靠垫;3为第一腿靠垫;4为第二腿靠垫;10为主架体;101为侧架;11为升降导位板;5为第一长形剖槽;6为第二长形剖槽;12为转动脚轮装置;13为主转动杆;131为枢耳;14为第一固定底架;15为第二固定底架;16为第一摆动杆;161为第一同步连接杆;17为第一固定杆;18为第二固定杆;181为第二同步连接杆;19为第二摆动杆;20为伸缩阻尼驱动器;21为伸缩杆;22为马达装置;30为座架组件;31为座架;32为第一从动杆;33为第三摆动杆;34为第一连动件;35为第二连动件;36为第三同步连接杆;40为椅背架组件;41为连接件;42为第四摆动杆;43为背架;44为第四同步连接杆;45为支撑板;50为腿靠架组件;51为第一摆动件;52为从动件;53为第二摆动件;60为升降机构组件;61为第一外侧摆动杆;62为第二外侧摆动杆;63为第三连动件;64为弹簧;65为导位柱;70为足部踩踏架组件;71为踩踏板;72为底架;73为滑杆;74为中空套管;75为转动轮;80为扶手侧板;81为置物板;82为定位件;83为定位孔;84为铰链装置;90为侧板定位装置;91为控制板;92为中空滑管;93为定位销;100为脚轮定位装置;110为摆动踏板;111为控制横杆;112为第五摆动杆;113为第二从动杆;114为摇动杆;115为第三从动杆;116为第四从动杆;117为连动杆。

具体实施方式

[0048] 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。

[0049] 参见图1-13,本实用新型实施例公开了一种复健医疗用椅的坐躺角度调整机构,包括:

[0050] 一主架体10,放置于地面上,并具有二平行对应的侧架101,二该侧架101内侧中段位置固定有一升降导位板11,且其前、后端各设置有一转动脚轮装置12,二该侧架101的间枢接有一主转动杆13、固接有一第一固定底架14与一第二固定底架15,其中,该升降导位板11剖设有一第一长形剖槽5与一第二长形剖槽6,该主转动杆13上径向固设有二第一枢耳131,各该第一枢耳131另端枢接有一第一摆动杆16一端,各该第一摆动杆16另端轴向枢接有一第一固定杆17一端,该第一固定杆17另端同时固接一第二固定杆18一端以及枢接一第

二摆动杆19一端,另外,二该第一摆动杆16之间共同固接有一第一同步连接杆161,二该第二固定杆18的间共同固接有一第二同步连接杆181;

[0051] 一伸缩阻尼驱动器20,至少包括有相互结合一可伸缩的伸缩杆21以及一可驱动伸缩该伸缩杆21的马达装置22,该马达装置22枢接于该第二固定底架15,该伸缩杆21一端枢接并驱动该主转动杆13转动;

[0052] 一座架组件30,具有二平行的座架31,各该座架31的中段位置同时枢接该主架体10的第二摆动杆19另端与一第一从动杆32前端,该第一从动杆32后段位置枢接有一第三摆动杆33一端,该第三摆动杆33另端枢接该升降导位板11内侧,而各该座架31的后段位置枢接有一第一连动件34一端,该第一连动件34另端枢接有一第二连动件35一端,该第二连动件35另端枢接于该升降导位板11外侧,另外,二该第一从动杆32之间共同固接有一第三同步连接杆36,且,二该座架31上共同固设有一座垫1;

[0053] 一椅背架组件40,枢结于该座架组件30后侧摆动,并与该座架组件30的间产生不同摆动的夹角度,其主要由二连接件41一端分别枢接于各该座架31的后端,各该连接件41另端枢接有一第四摆动杆42一端,该第四摆动杆42另端枢接于该座架组件30的各该第一从动杆32后端,而各该连接件41顶端分别向上固接有一背架43,另外,二该连接件41顶部共同架设有一支撑板45,并二该第四摆动杆42的间共同固接有一第四同步连接杆44,且二该背架43上共同固设有一背靠垫2;

[0054] 一腿靠架组件50,枢结于该座架组件30前侧摆动,并与该座架组件30的间产生不同摆动的夹角度,其主要由二第一摆动件51分别枢接各该座架31的前端、该主架体10的第二固定杆18另端与一从动件52一端、以及一第二摆动件53一端,该第二摆动件53另端枢接该从动件52另端,另外,二该第一摆动件51一侧共同固设有一第一腿靠垫3,且二该第一从动件52一侧共同固设有一第二腿靠垫4;

[0055] 一升降机构组件60,其主要由一第一外侧摆动杆61一端与一第二外侧摆动杆62一端分别枢接于各该升降导位板11的外侧上缘以及外侧下缘,该第一外侧摆动杆61另端枢接一连动件63的中段位置,该连动件63前端枢接该主架体10的第二摆动杆19,该连动件63后端枢接该第二外侧摆动杆62另端,同时,该连动件63枢接该座架组件30的第一连动件34,另外,该第一外侧摆动杆61中段位置与该升降导位板11下缘分别连结一弹簧64二端,且该第二外侧摆动杆62内侧凸设有二导位柱65,并使二该导位柱65分别于该第一长形剖槽5与第二长形剖槽6内移动;

[0056] 一足部踩踏架组件70,设置于该主架体10底部,并可以水平方向移动出该主架体10的前侧,其中,该足部踩踏架组件70包括有一踩踏板71、一底架72、至少一滑杆73、至少一对应该滑杆73的中空套管74底部、以及复数转动轮75,该踩踏板71底部设置该转动轮75与底架72,该底架72一侧固接该滑杆73,而该中空套管74固定于该第一固定底架14,并供该滑杆73穿设且前、后滑动;

[0057] 二扶手侧板80,分别设置于该主架体10左、右二侧,且其一端借由一铰链装置84枢接于该主架体10的侧架101上,使该扶手侧板80可向外水平侧向枢转,另外,该扶手侧板80外侧枢设有一置物板81,使该置物板81可向下折收并平行于该扶手侧板80、或可向上折出并垂直于该扶手侧板80,而该扶手侧板80内侧设置有一定位件82,该定位件82上具有一定位孔83;

[0058] 二侧板定位装置90,设置于各该侧架101,并控制各该扶手侧板80定位封闭该主架体10左、右二侧,其中,该侧板定位装置90至少包括有相互结合的一控制板91、一中空滑管92、一定位销93,该定位销93套设于该中空滑管92内部,该控制板91连接该定位销93并控制该定位销93的上、下移动,使该定位销93上移插入该扶手侧板80上的定位孔83;

[0059] 二脚轮定位装置100,分别设置于该第一固定底架14二端并位于各该侧架101下方,二该脚轮定位装置10间连接有一连动杆117,借以同步连动控制二该侧架101的转动脚轮装置12的转动,其中,该脚轮定位装置100主要由一摆动踏板110轴向固接有一控制横杆111一端,该控制横杆111另端固接有一第五摆动杆112一端,该第五摆动杆112另端枢接一第二从动杆113一端,该第二从动杆113另端枢接一摇动杆114的预定位置,该摇动杆114二端各枢接一第三从动杆115一端,该第三从动杆115另端枢接第四从动杆116一端,各该第四从动杆116另端分别控制各该侧架101前、后端的转动脚轮装置12的转动。

[0060] 借由上述的结构、组成设计,兹就本创作各个主要组件的使用方式说明如下:

[0061] 首先,关于该伸缩阻尼驱动器20、座架组件30、椅背架组件40、以及腿靠架组件50的间的连动方式:

[0062] 如第8、9图所示,当使用者为坐立方式时,为正常状态,该座架组件30(座垫1)与椅背架组件40(背靠垫2)的间、该座架组件30(座垫1)与腿靠架组件50的第一摆动件51(第一腿靠垫3)的间皆呈垂直角度状态,并该腿靠架组件50的从动件52(第二腿靠垫4)内折至该座垫1的下方。

[0063] 如第10、11图所示,当使用者使用平躺方式时,该伸缩阻尼驱动器20的伸缩杆21驱动该主转动杆13转动,并带动该第一摆动杆16向前推动第二固定杆18(同时该第二摆动杆19产生摆动并使该座架组件30〔座垫1〕往后退),使该第一摆动件51(第一腿靠垫3)与从动件52(第二腿靠垫4)产生向上旋转摆动,直到该第二固定杆18与第二摆动件53相互呈一直线后,即完成展开该第一摆动件51(第一腿靠垫3)与从动件52(第二腿靠垫4)。

[0064] 随后,如第12、13图所示,该伸缩杆21再继续驱动该主转动杆13转动,该枢耳131继续将第一摆动杆16往上推,并使得该座架组件30(座垫1)、腿靠架组件50(第一腿靠垫3、第二腿靠垫4)同时上升;同时,该第一外侧摆动杆61与第二外侧摆动杆62对应升降导位板11摆动,并使该第二外侧摆动杆62的导位柱65各沿着该第一长形剖槽5与第二长形剖槽6内向上移动,同时,该座架组件30(座垫1)上升时,枢接在该座架31后端的连接件41得以往后摆动,让该椅背架组件40(背靠垫2)得以更为向后倾斜,让该背靠垫2、座垫1、第一腿靠垫3、以及第二腿靠垫4的间呈现一体调整动作为平躺状态。

[0065] 因此,当需要该座架组件30(座垫1)下降甚至回复成坐立方式时,只要由该伸缩阻尼驱动器20的伸缩杆21作反向驱动该主转动杆13呈反向转动,并连动上述构件作反方向动作。

[0066] 关于该扶手侧板80的使用:

[0067] 如第16-18图所示,由于各该扶手侧板80与该主架体10的侧架101的间枢接有铰链装置84,使得该扶手侧板80可向外水平侧向枢转打开。另外,当关闭该扶手侧板80时,可踩踏该侧板定位装置90的控制板91,并控制该中空滑管92内部的定位销93向上移动并插入该扶手侧板80内侧定位件82的定位孔83后,即可定位该扶手侧板80,以避免该扶手侧板80随意侧向摆动。

[0068] 关于该脚轮定位装置100的使用：

[0069] 首先，如第19图所示，欲说明提醒的是，各该第四从动杆116控制各该转动脚轮装置12的实际细部结构型态有很多种的达成方式，并非本实用新型的诉求重点，本组件的实用新型重点在于该脚轮定位装置100中各零件的间连续性的连动状态。

[0070] 当踩下摆动该摆动踏板110时，该控制横杆111随的转动并依序连动该第五摆动杆112、第二从动杆113、与摇动杆114，该摇动杆114再依序连动二端的第三从动杆115与第四从动杆116后，即以该第四从动杆116控制锁闭各该转动脚轮装置12而不转动；当再次踩踏该摆动踏板110时，即可控制释放该转动脚轮装置12并能自由转动。

[0071] 最后，二该脚轮定位装置10间借由该连动杆117同步连动，能同时连动控制4组该转动脚轮装置12的转动。

[0072] 关于该足部踩踏架组件70的使用：

[0073] 如第14、15图所示，即可手持并往外拉动该踩踏板71，使二该滑杆73同步顺势借由各该中空套管74滑移出；同时，再搭配复数转动轮75可更顺畅地将该踩踏板71移动拉出复健医疗用椅的前侧；反的，当不需使用该足部踩踏架组件时，即可手持并往内推回该踩踏板71至该主架体10底部。

[0074] 借上述具体实施例的结构，可得到下述的效益：

[0075] 本创作的复健医疗用椅，可视使用者需求控制调整为坐立方式、平躺方式、以及平躺后上升下降方式，即，

[0076] 当使用者为坐立方式时，为正常状态，该座架组件30(座垫1)与椅背架组件40(背靠垫2)的间、该座架组件30(座垫1)与腿靠架组件50的第一摆动件51(第一腿靠垫3)的间皆呈垂直角度状态，并该从动件52(第二腿靠垫4)内折至该座架组件30(座垫1)的下方。

[0077] 当使用者使用平躺方式时，该椅背架组件40(背靠垫2)向后倾斜，且该腿靠架组件50的第一摆动件51(第一腿靠垫3)与该从动件52(第二腿靠垫4)向复健医疗用椅的前侧展开，使该背靠垫2、座垫1、第一腿靠垫3、以及第二腿靠垫4的间呈现一体调整动作为平躺状态。

[0078] 借此，本创作利用电动的伸缩阻尼驱动器20一体连结动作调整方式，达到快速调整的效果，并提供有效使用的方便性。

[0079] 该扶手侧板80可向外水平侧向枢转，让使用者方便侧身从复健医疗用椅侧边离开，另外，当关闭该扶手侧板80时，可利用该侧板定位装置90定位该扶手侧板80，以避免该扶手侧板80随意侧向摆动，借以达到使用该扶手侧板80的安全性。

[0080] 复健医疗用椅二侧的扶手侧板80可向上折出该置物板81，得以放置物品；当使用者不需使用该置物板81，即可向下折收该扶手侧板80，借以达到方便性与实用性。

[0081] 踩下该脚轮定位装置100可同步连动控制4组转动脚轮装置12不转动，再踩一次该脚轮定位装置100即可同步连动释放转动脚轮装置12，使转动脚轮装置12能自由转动；同时，无论踩下复健医疗用椅任一侧的脚轮定位装置100时，都可同步连动控制4组转动脚轮装置12，借以达到实用性与安全性。

[0082] 当使用者使用复健医疗用椅时，可将该足部踩踏架组件70移动拉出复健医疗用椅的前侧供使用者的足部踩踏，借以提升复健医疗用椅的附加价值，让使用者感受到宾至如归的待遇。

[0083] 本说明书中各个实施例采用递进的方式描述,每个实施例重点说明的都是与其他实施例的不同之处,各个实施例之间相同相似部分互相参见即可。对于实施例公开的装置而言,由于其与实施例公开的方法相对应,所以描述的比较简单,相关之处参见方法部分说明即可。

[0084] 对所公开的实施例的上述说明,使本领域专业技术人员能够实现或使用本实用新型。对这些实施例的多种修改对本领域的专业技术人员来说将是显而易见的,本文中所定义的一般原理可以在不脱离本实用新型的精神或范围的情况下,在其它实施例中实现。因此,本实用新型将不会被限制于本文所示的这些实施例,而是要符合与本文所公开的原理和新颖特点相一致的最宽的范围。

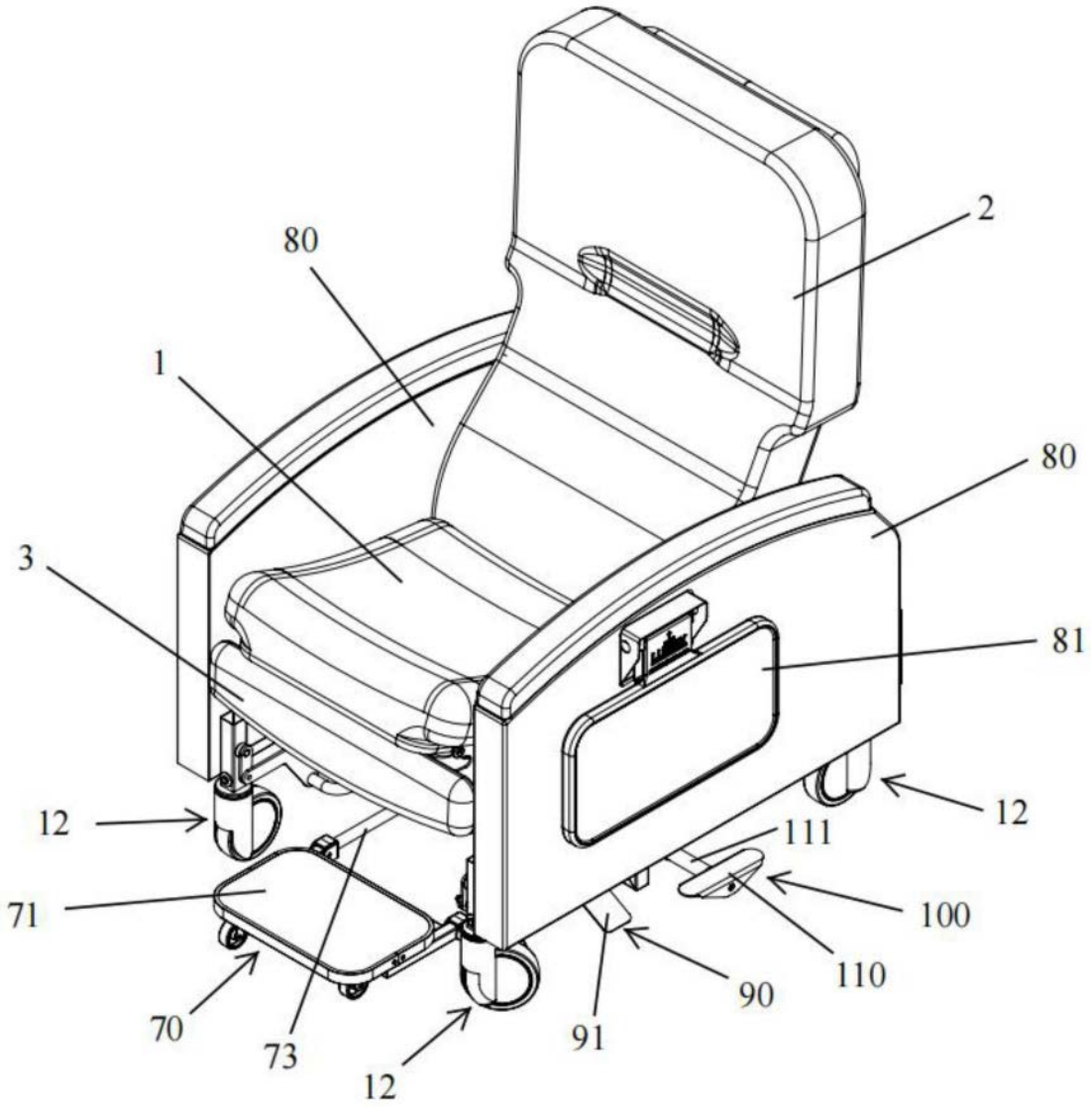


图1

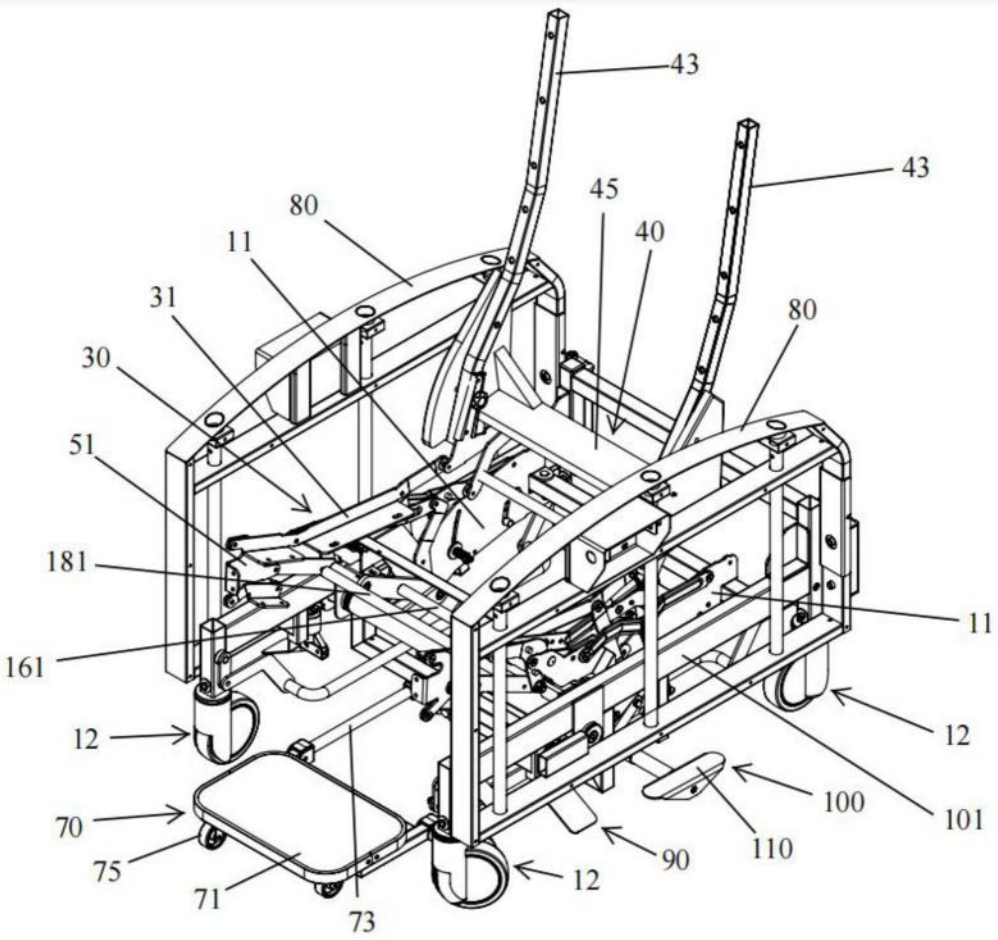

43
43
45
40
80
11
31
30
80
51
181
11
161
12
12
100
101
70
110
75
90
12
71
73

图2

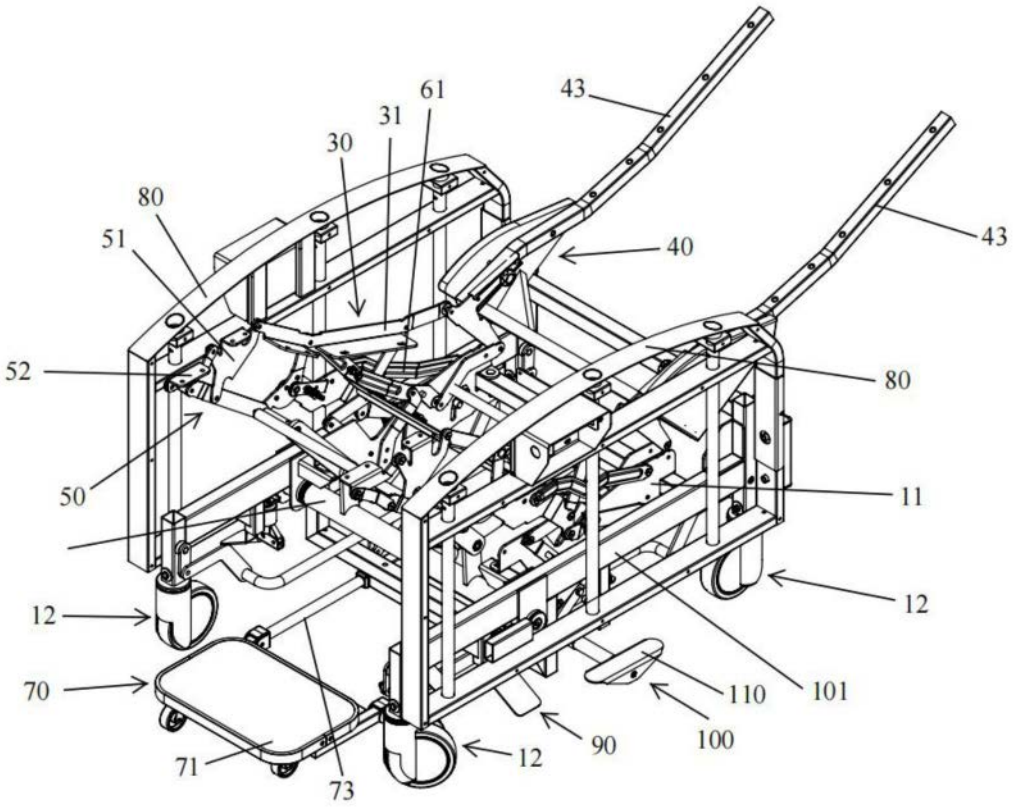


图3

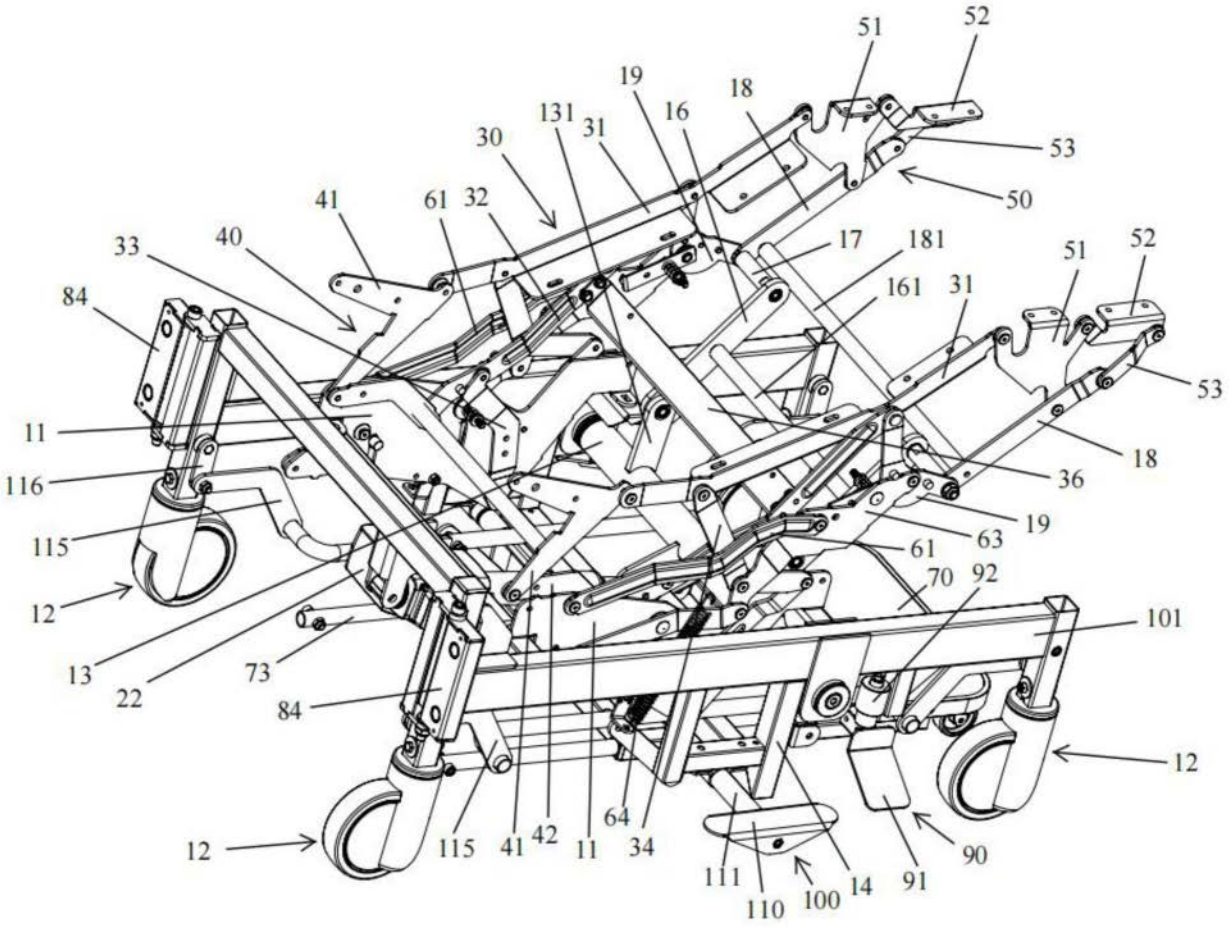

51
52
19
18
131
16
30
31
53
50
41
61
32
17
181
40
33
51
52
84
161
31
53
11
18
116
36
19
115
63
61
70
92
12
101
13
73
22
84
12
64
115
41
42
11
34
111
110
100
14
91
90

图4

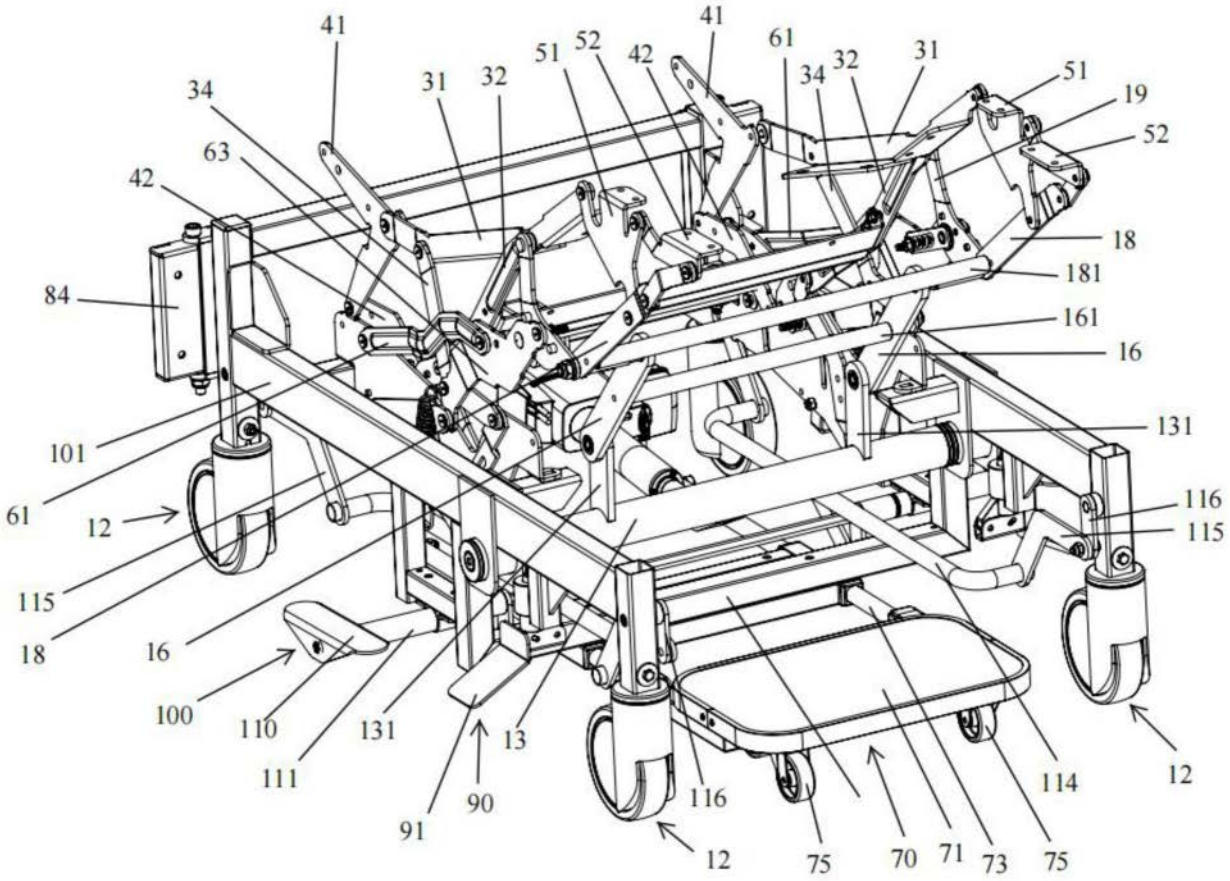

41
34
63
42
84
101
61
12
115
18
16
100
110
111
131
91
90
13
116
12
75
70
71
73
75
114
12
41
61
34
32
31
51
19
52
18
181
161
16
131
116
115
31
32
51
52
42

图5

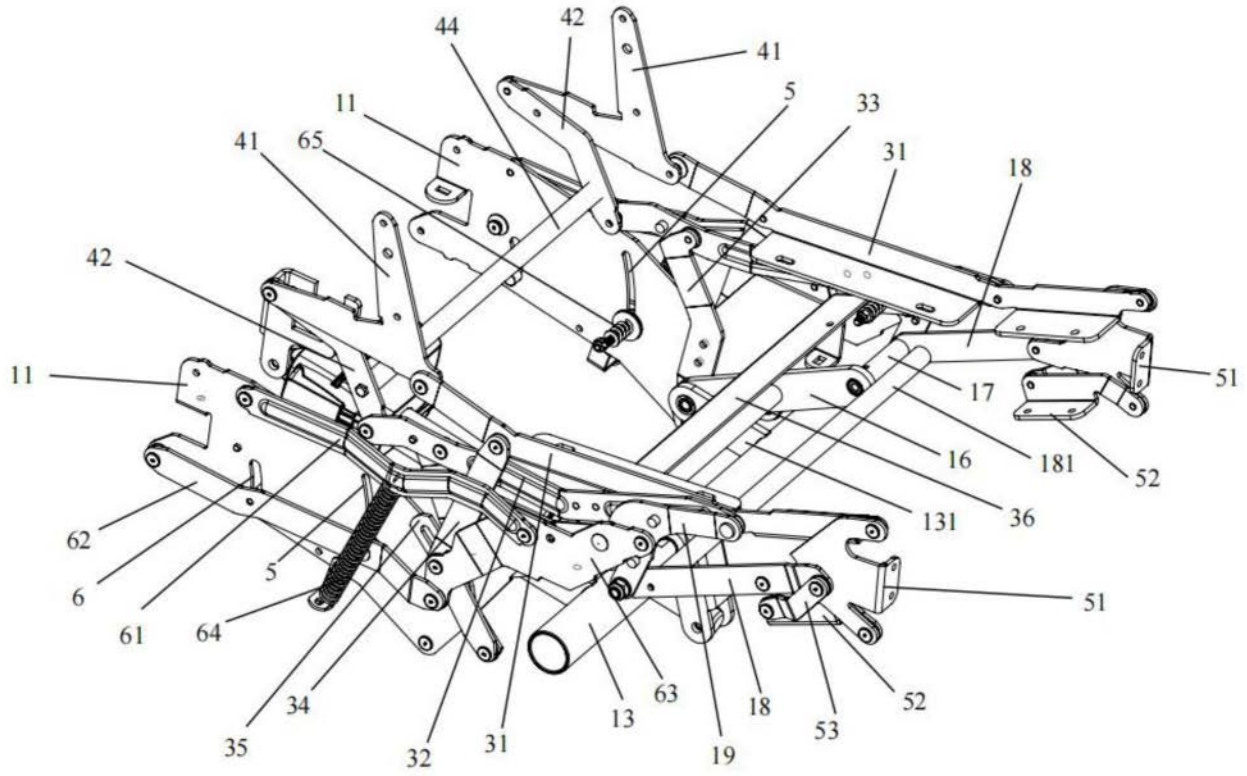

44
42
41
11
5
33
41
65
31
18
42
11
17
51
16
181
52
131
36
62
6
5
51
61
64
63
52
34
18
13
53
35
32
31
19

图6

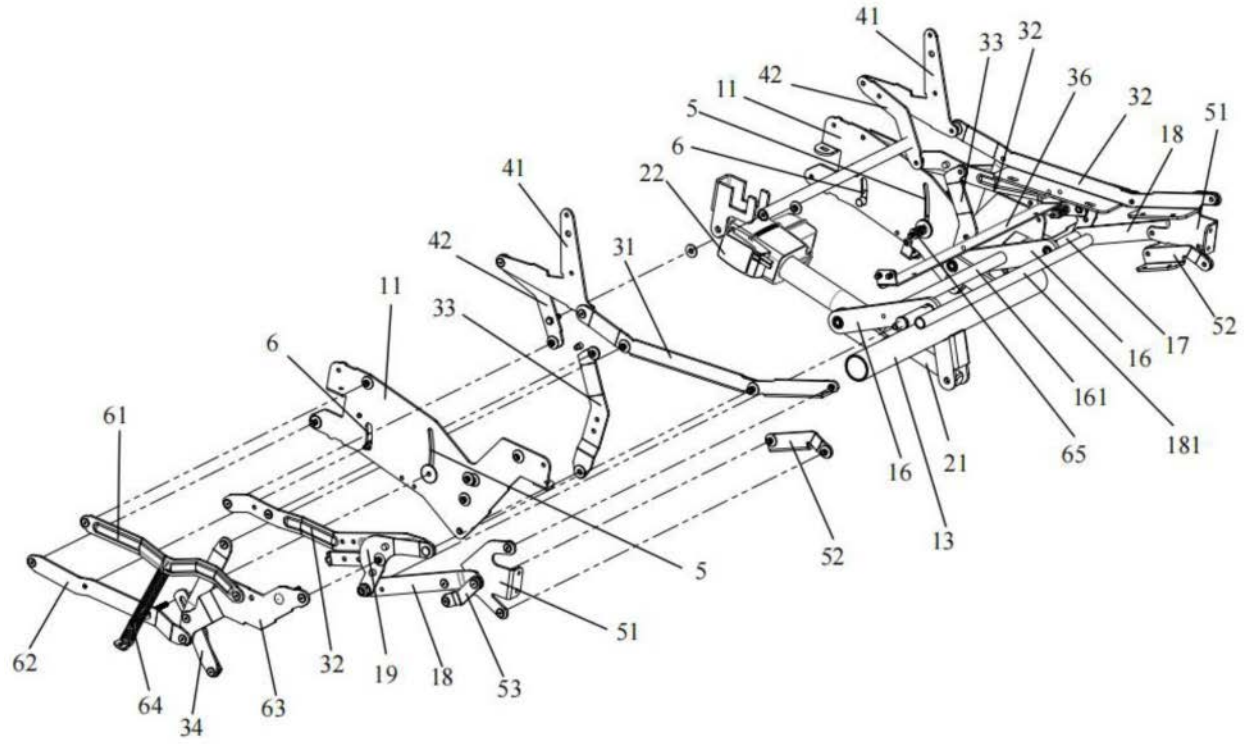

41
33
32
42
36
11
32
5
51
18
6
22
41
42
31
11
33
6
52
17
16
161
61
181
65
16
21
13
5
52
51
62
32
19
18
53
64
34
63

图7

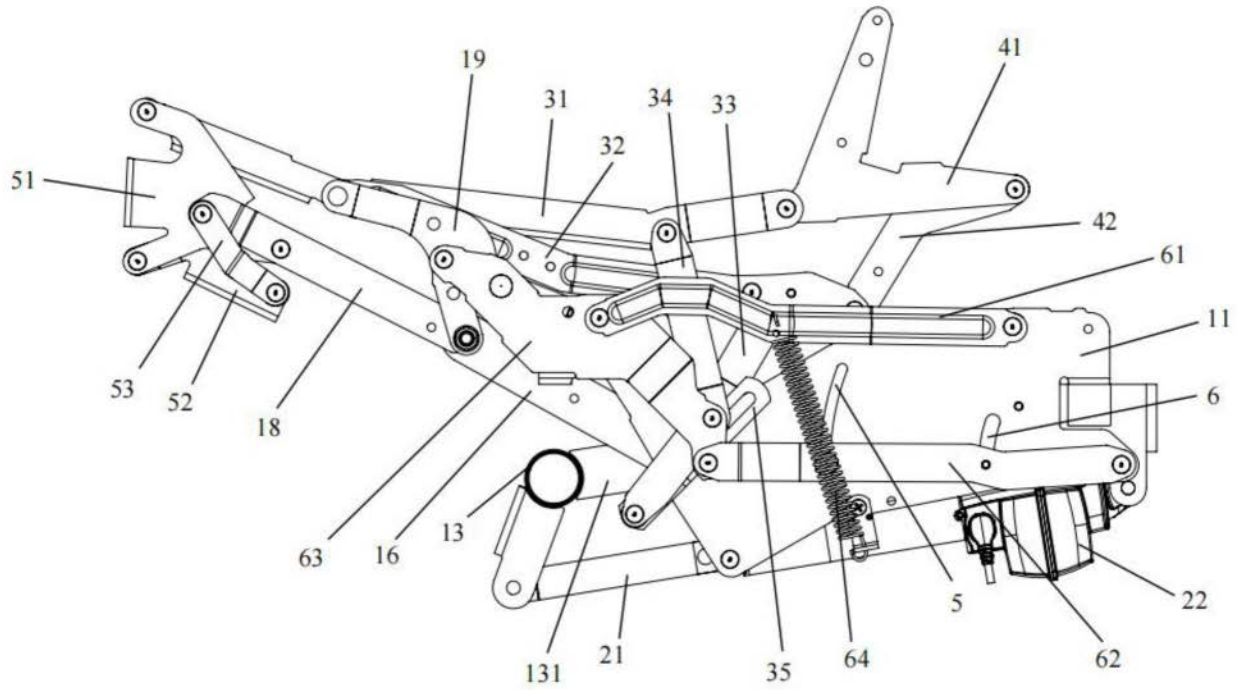

19
31
34
33
41
32
51
42
61
11
53
52
18
6
63
16
13
5
22
131
21
35
64
62

图8

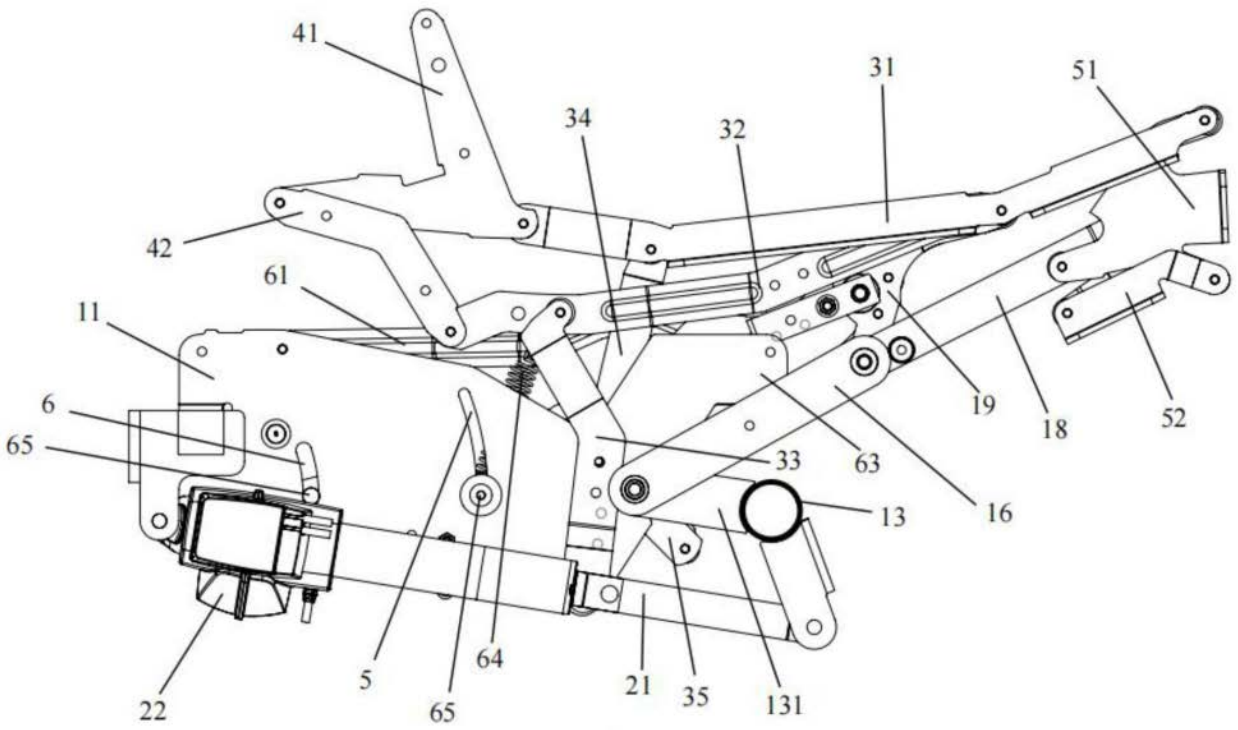

41
31
51
34
32
42
61
11
19
18
52
6
65
33
63
16
13
22
5
64
65
21
35
131

图9

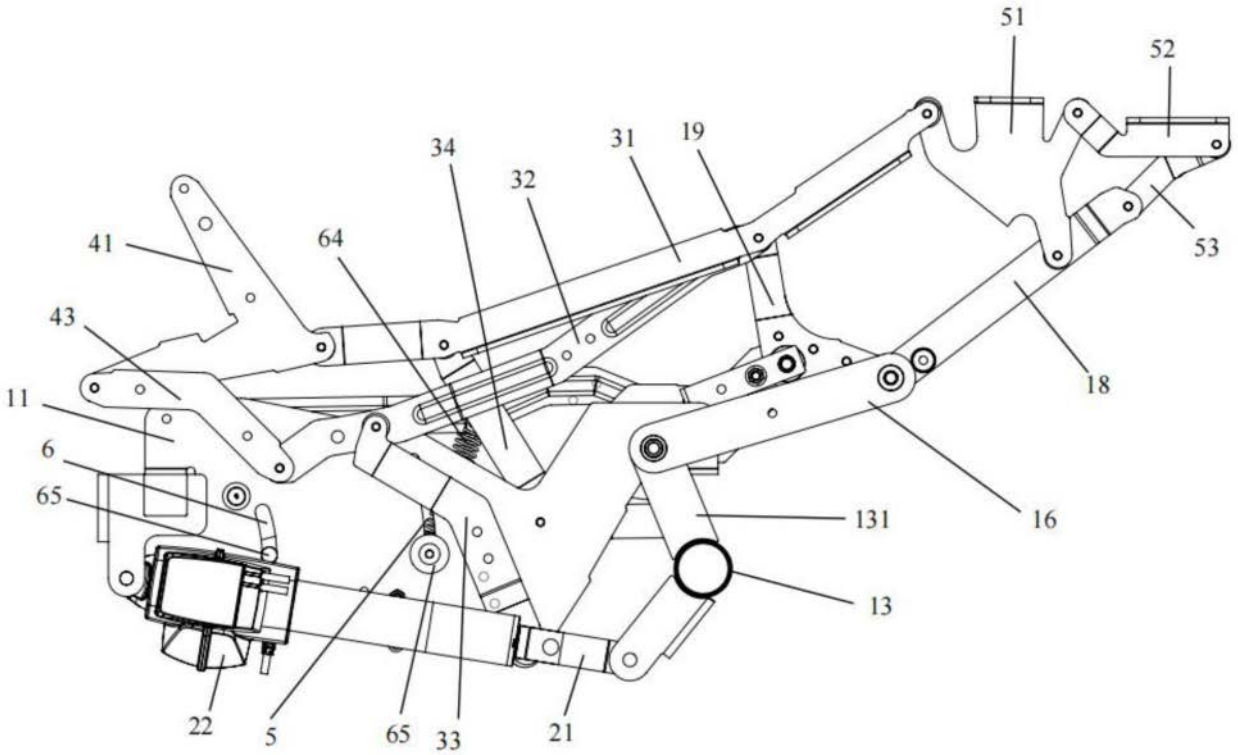

51
52
34
31
19
32
41
64
53
43
18
11
6
65
131
16
13
22
5
65
33
21

图10

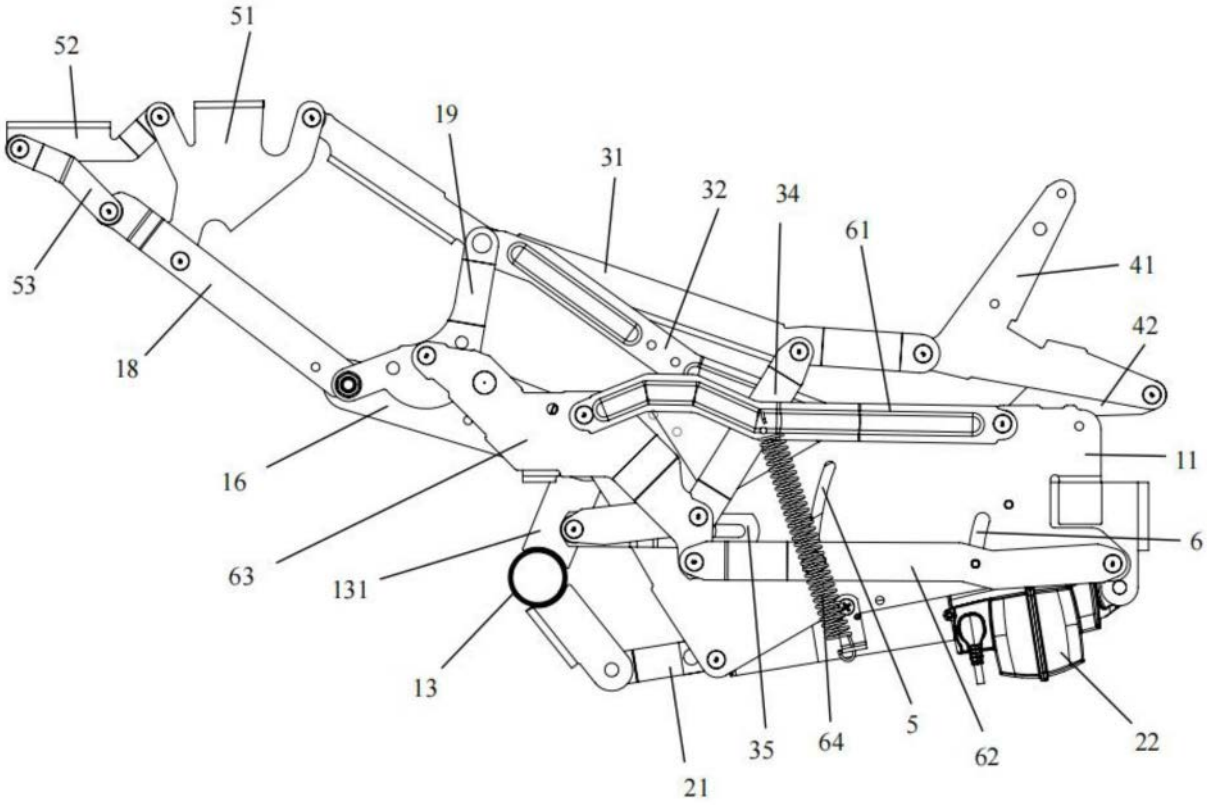

51
52
19
31
32
34
61
41
53
42
18
11
16
6
63
131
13
35
64
5
62
22
21

图11

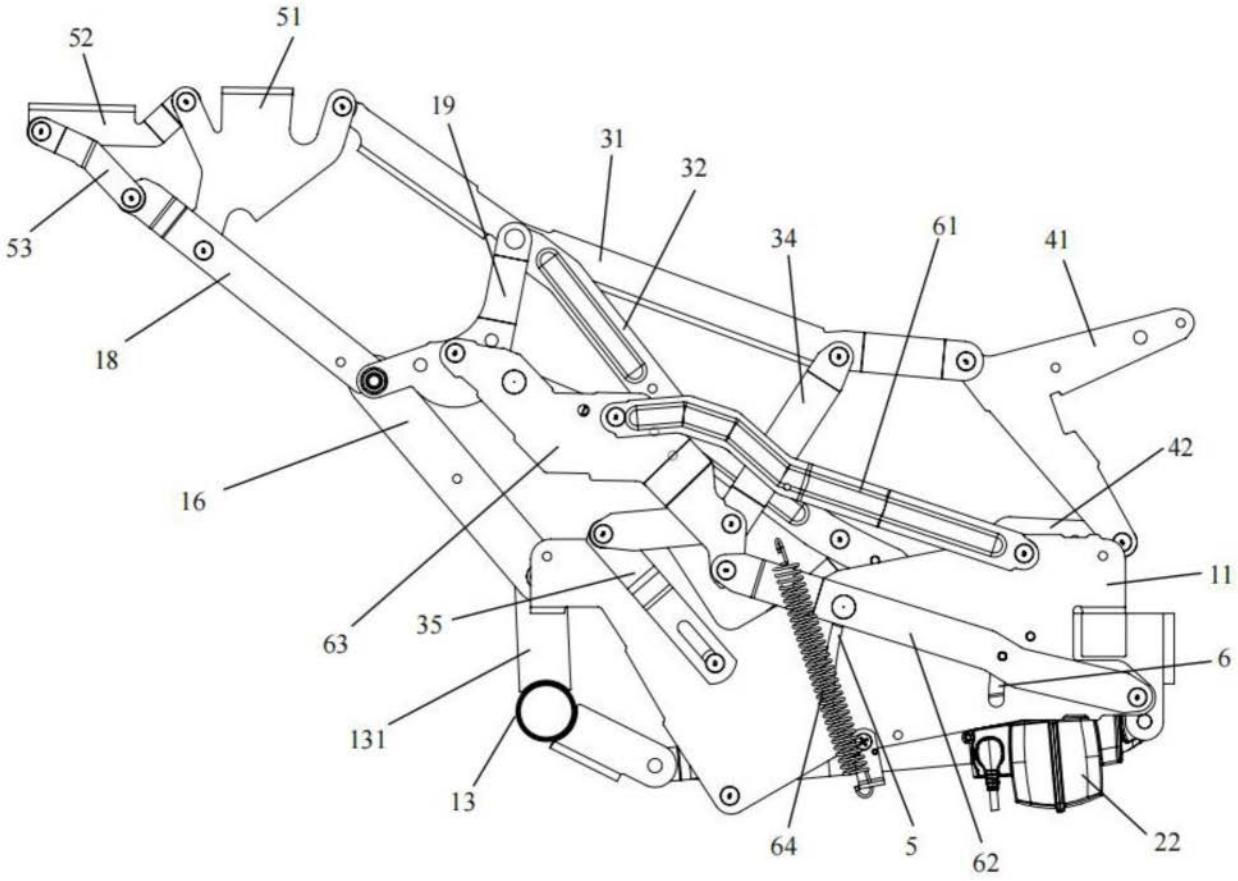


图12

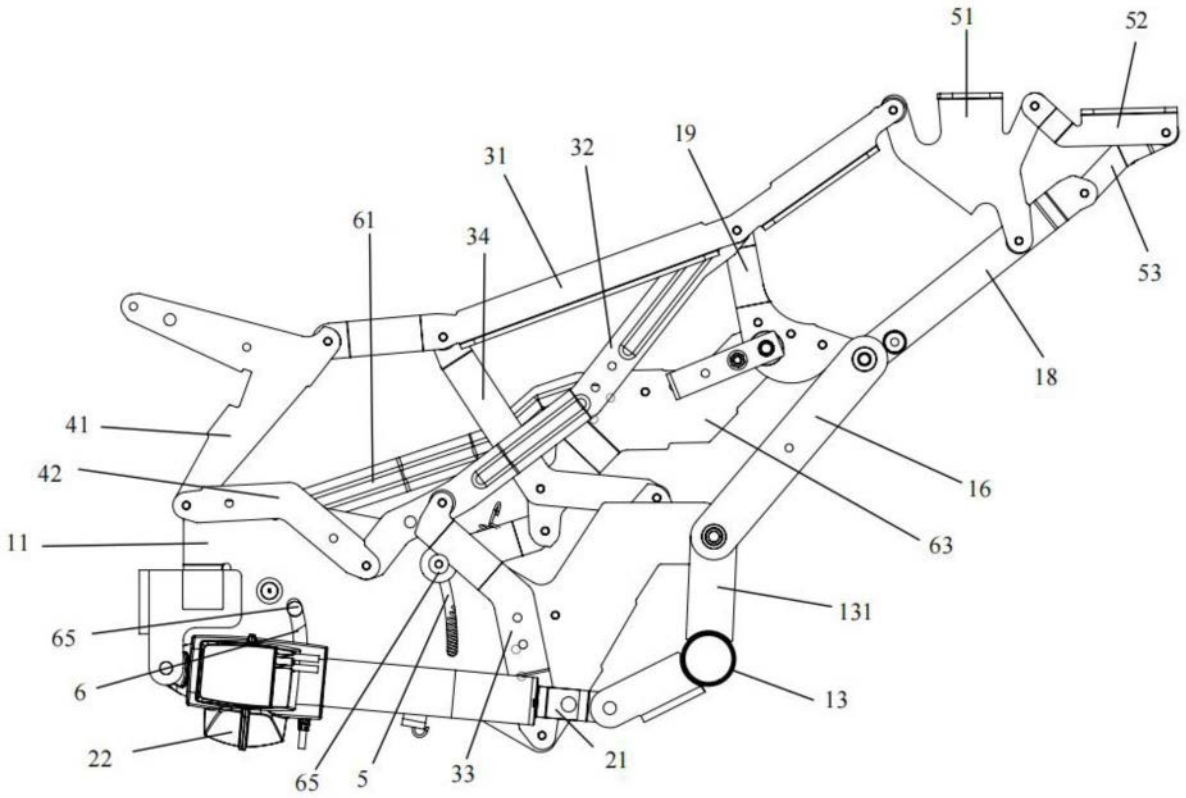


图13

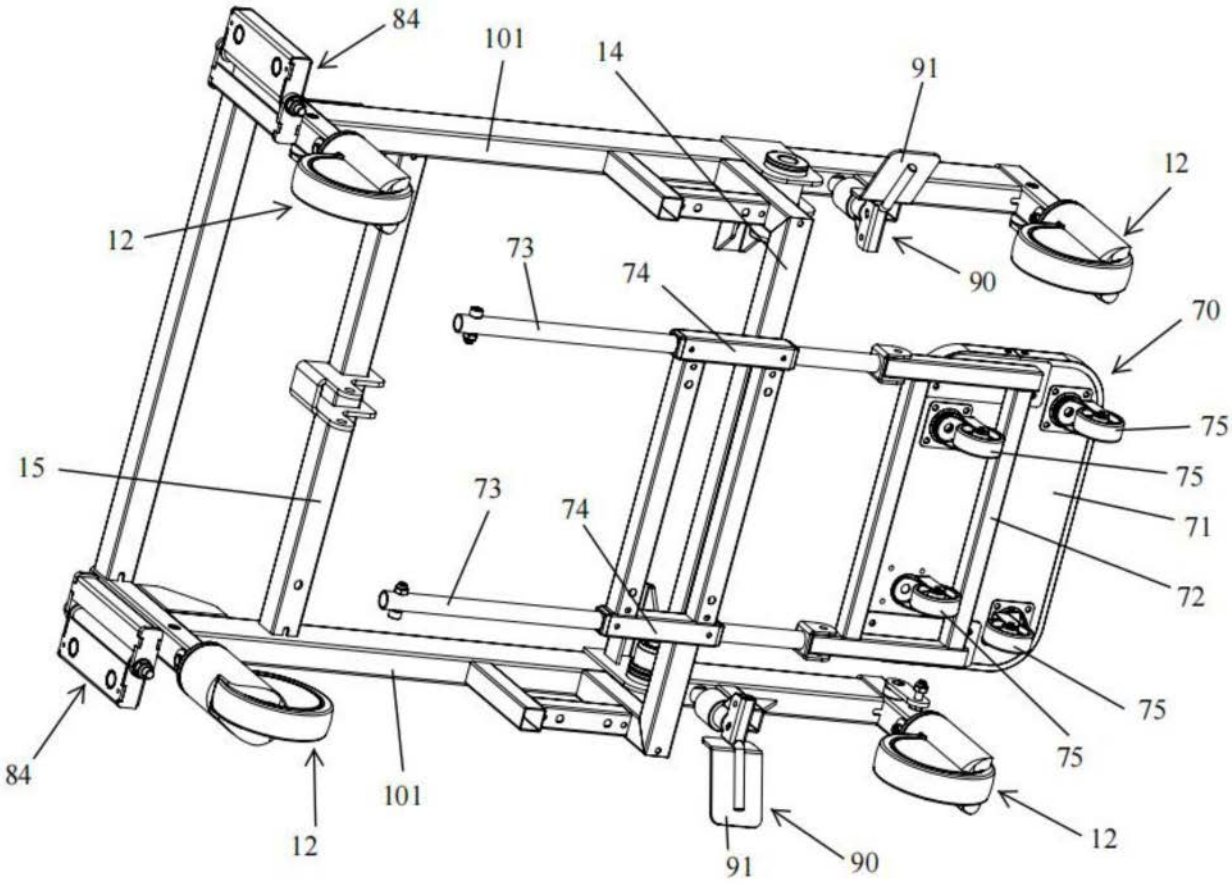

84
101
14
91
12
12
73
74
90
70
75
15
75
73
74
71
72
75
75
84
101
12
91
90
12

图14

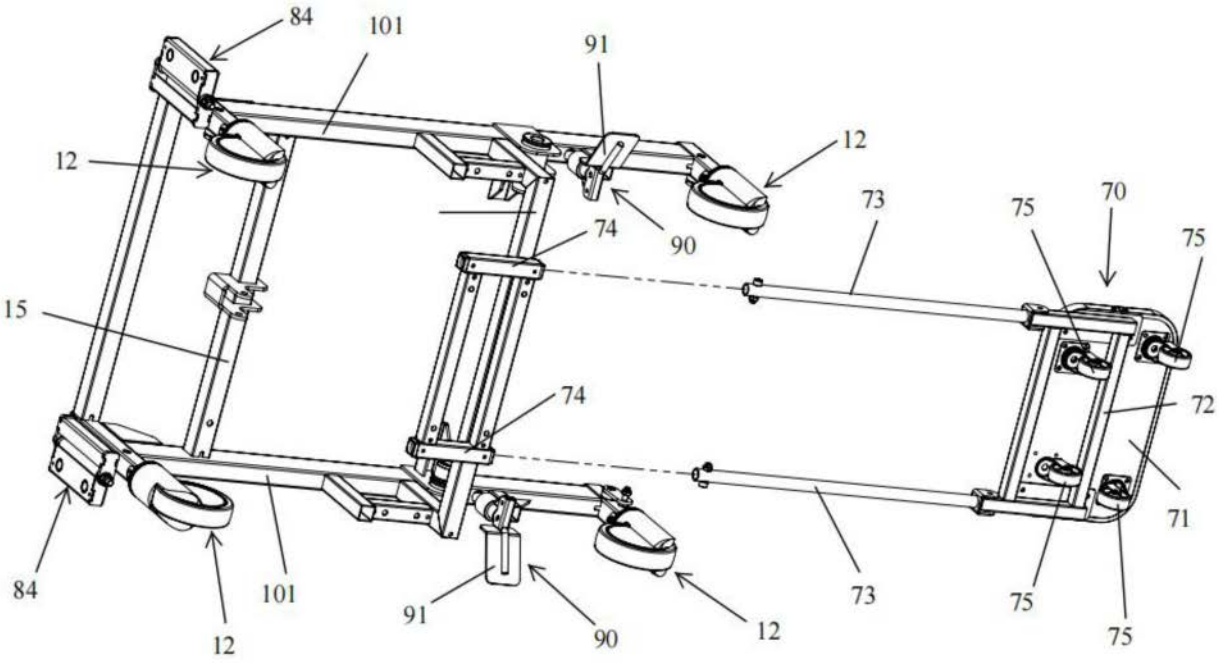

84
101
91
12
12
73
75
70
74
90
75
15
74
72
71
84
101
12
91
90
12
73
75
75

图15

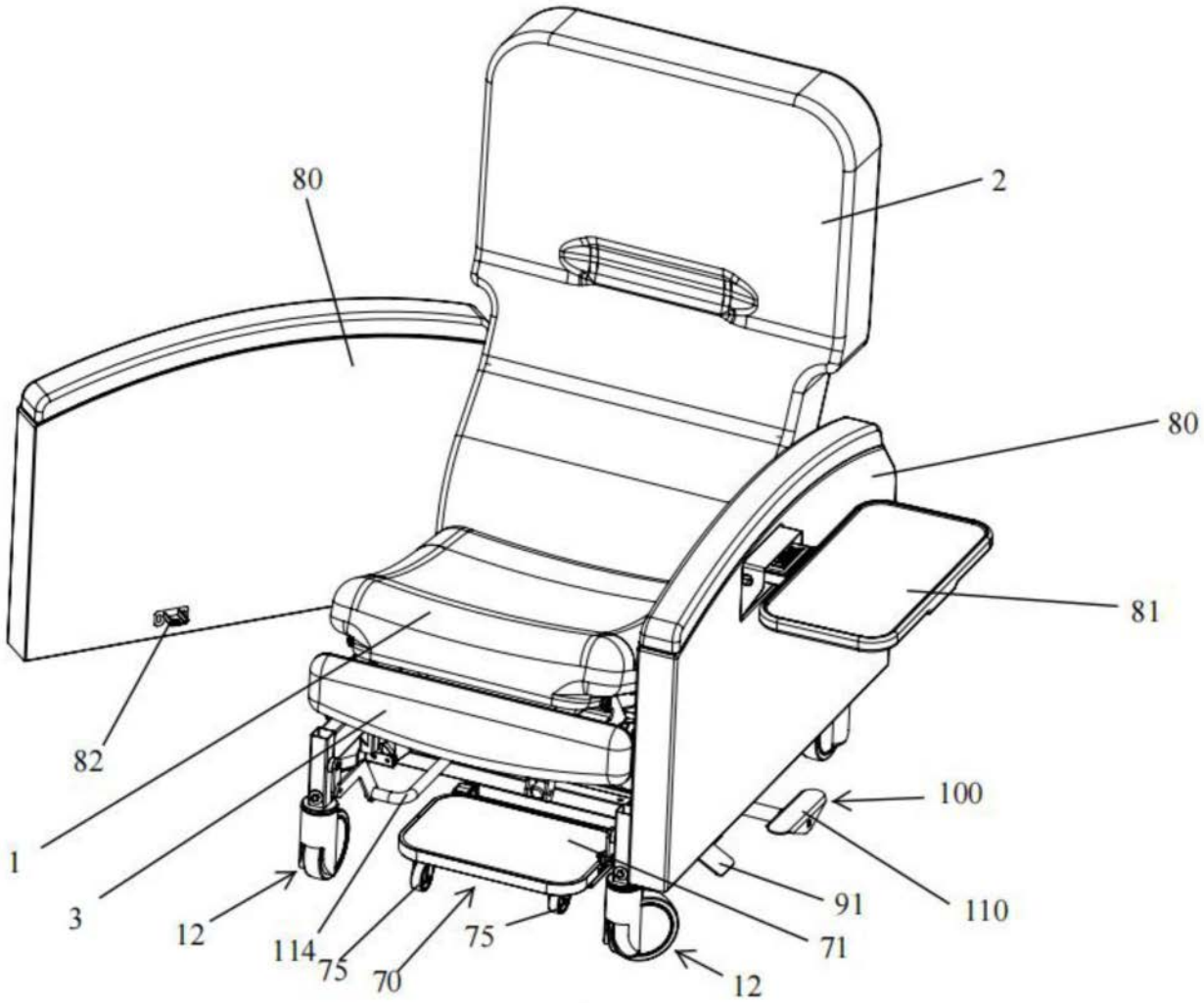


图16

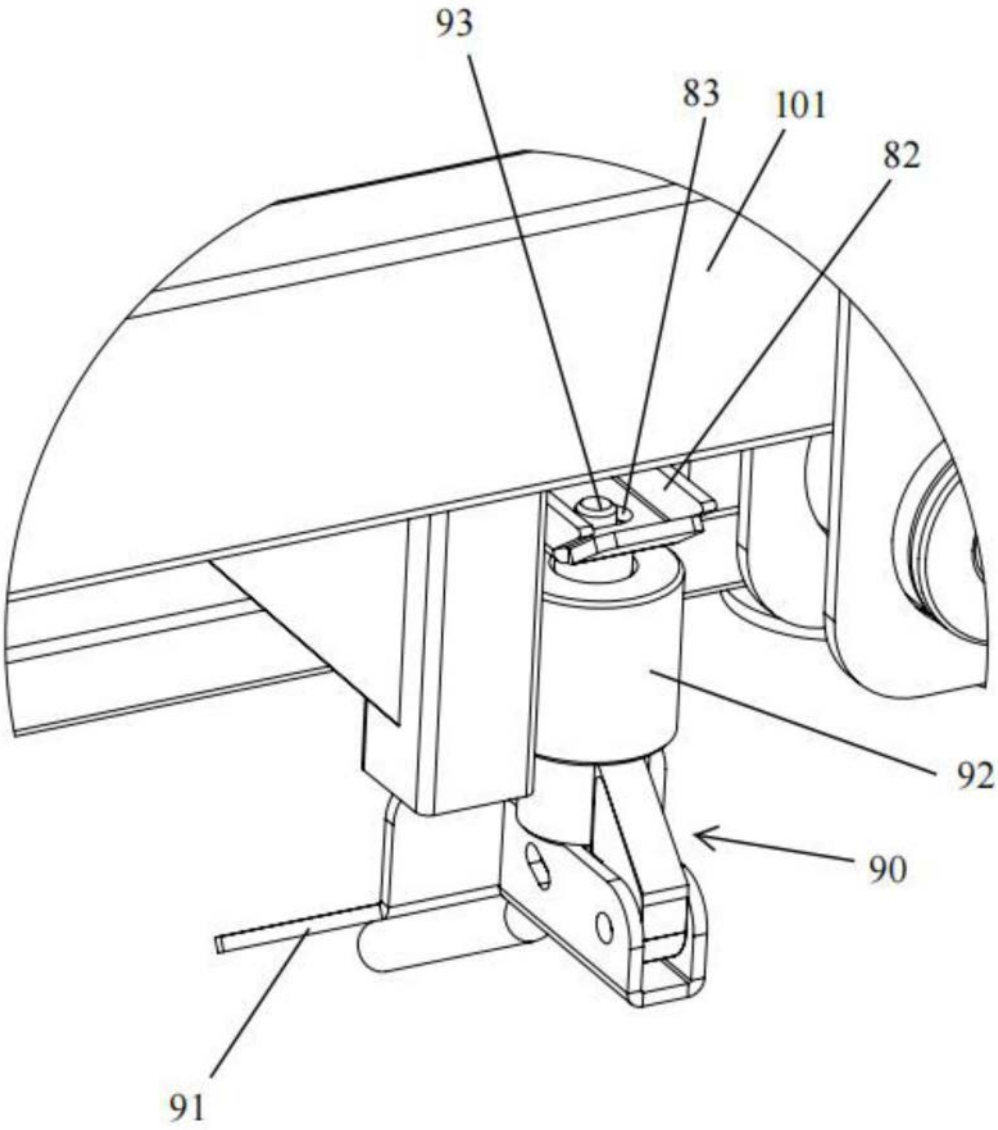


图17

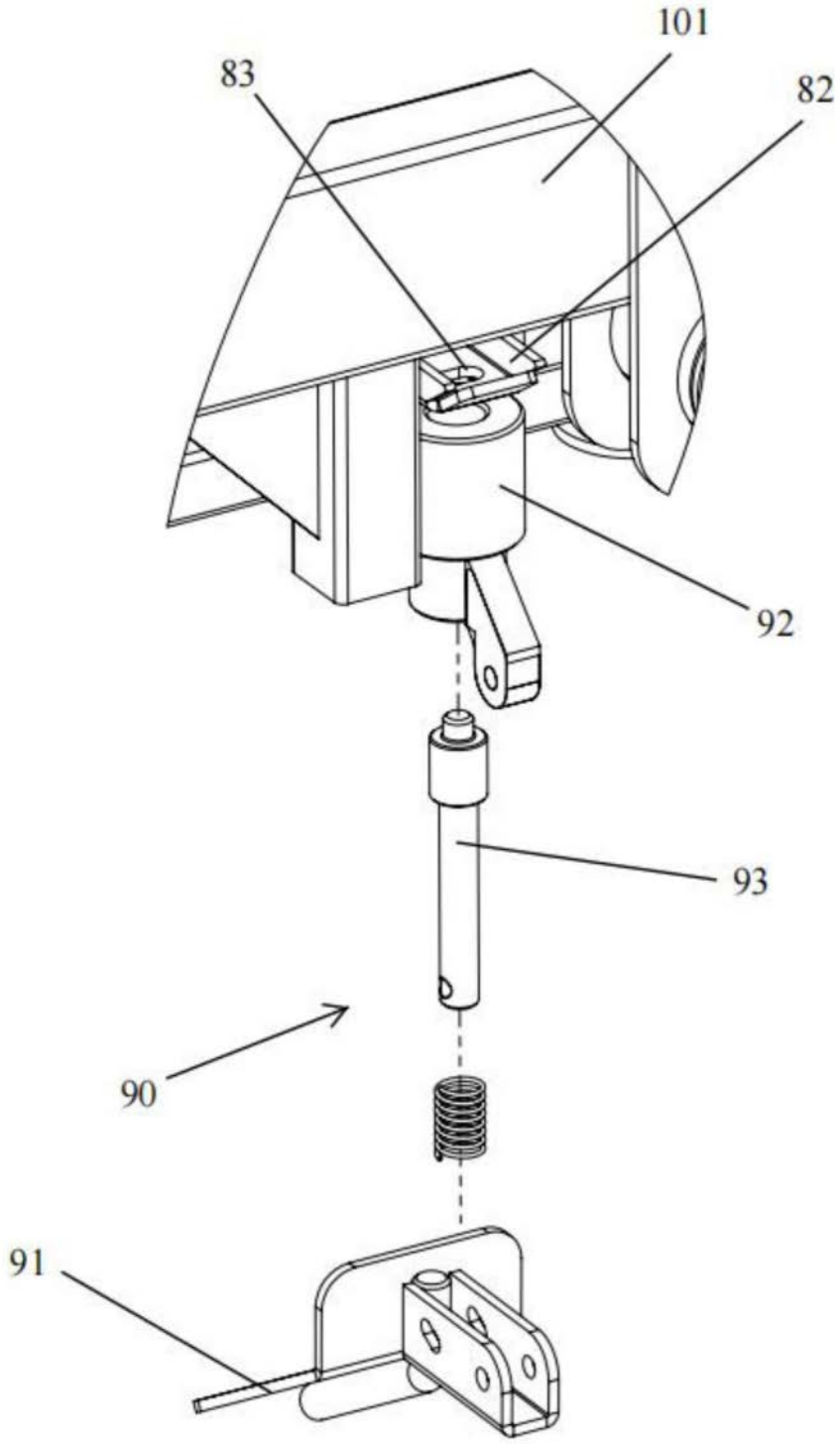


图18

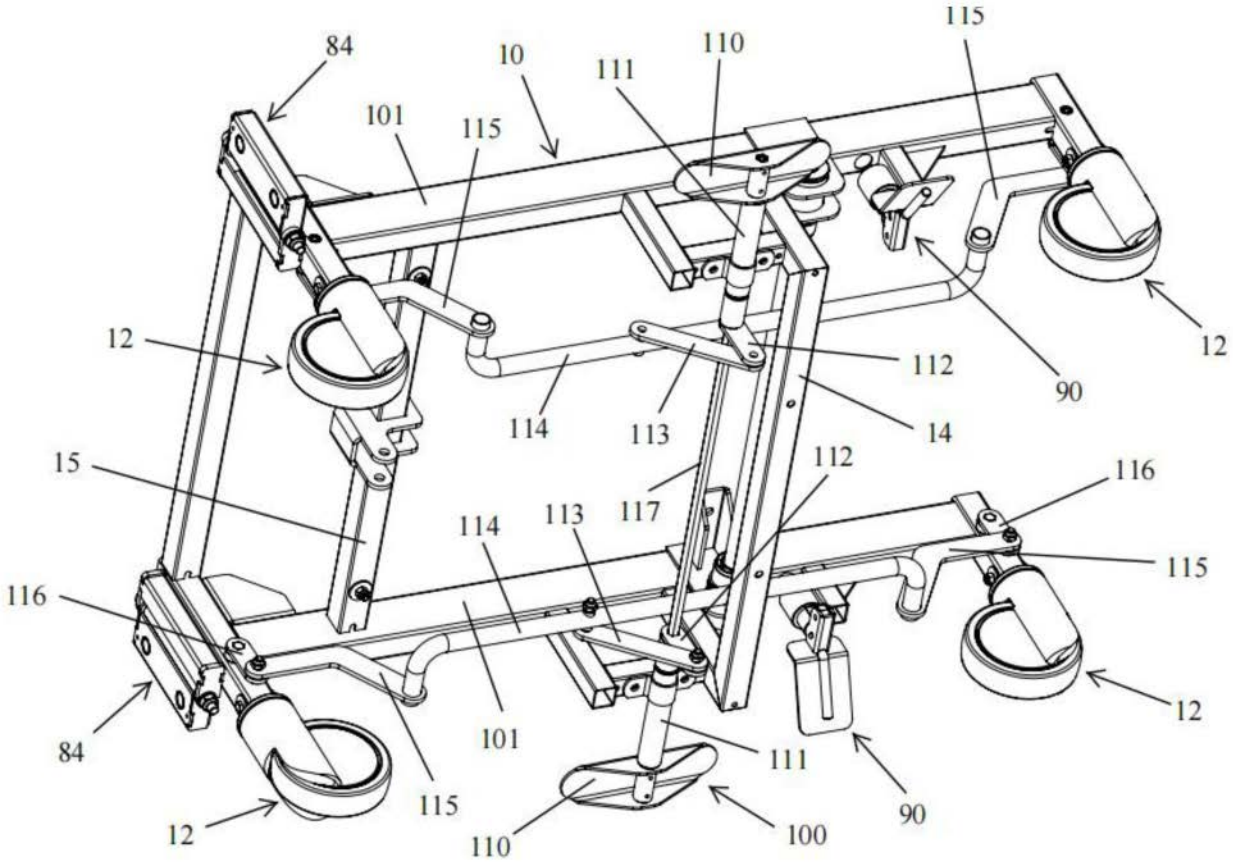

84
10
111
110
115
101
115
12
112
90
12
114
113
14
15
112
116
114
113
117
115
116
12
84
101
111
90
115
12
110
100

图19