



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 203803049 U

(45) 授权公告日 2014. 09. 03

(21) 申请号 201420242115. 7

(22) 申请日 2014. 05. 06

(73) 专利权人 谷席娟

地址 252000 山东省聊城市湖南路 1 号聊城
大学医院内科

(72) 发明人 谷席娟

(51) Int. Cl.

A63B 23/035(2006. 01)

A63B 22/02(2006. 01)

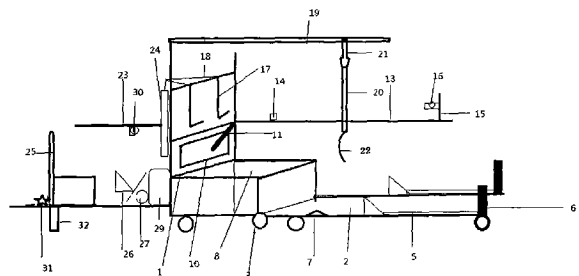
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

新型多功能四肢康复训练器

(57) 摘要

新型多功能四肢康复训练器,属于医疗器械技术领域。本实用新型的技术方案是:包括训练器主体框架,其特征是在训练器主体框架下侧设有智能跑步机,智能跑步机下侧设有四个万向转动车轮,智能跑步机上侧设有脚板,脚板左侧设有拉伸器,拉伸器左侧设有固定装置,脚板右侧设有脚踏开关,训练器主体框架中部设有全自动按摩椅,全自动按摩椅上侧设有通电式水垫。本实用新型结构简单,使用方便,在医护人员帮助病人进行手臂和下肢康复训练时,操作简便、省时省力,减轻了医护人员的工作难度。



1. 新型多功能四肢康复训练器,包括训练器主体框架(1),其特征是:在训练器主体框架(1)下侧设有智能跑步机(2),智能跑步机(2)下侧设有四个万向转动车轮(3),智能跑步机(2)上侧设有脚板(4),脚板(4)右侧设有拉伸器(5),拉伸器(5)右侧设有固定装置(6),脚板(4)左侧设有脚踏开关(7),训练器主体框架(1)中部设有全自动按摩椅(8),全自动按摩椅(8)上侧设有通电式水垫(9),全自动按摩椅(8)左边设有振动式背垫(10),振动式背垫(10)上侧设有安全带(11),安全带(11)下侧设有安全带扣子(12),全自动按摩椅(8)上侧设有手扶栏杆(13),手扶栏杆(13)左侧设有智能跑步机(2)和全自动按摩椅(8)的控制开关(14),手扶栏杆(13)右侧设有推动器(15),推动器(15)上侧设有通电开关(16),训练器主体框架(1)上侧设有手臂拉力器(17),手臂拉力器(17)上侧设有弹簧(18),弹簧(18)上侧设有遮阴挡板(19),遮阴挡板(19)下侧设有下肢吊杆(20),下肢吊杆(20)上侧设有调节器(21),下肢吊杆(20)下侧设有橡皮绳(22),训练器主体框架(1)左侧设有手扶栏杆(23)和伸缩装置(24),伸缩装置(24)下侧设有座椅(25),座椅(25)右侧设有足底固定器(26),足底固定器(26)下侧设有小转轮(27),小转轮(27)左侧设有倾角调节机构(28),小转轮(27)右侧设有小电机(29),小转轮(27)上侧设有电机开关(30),座椅(25)下侧设有位置调节器(31),位置调节器(31)下侧设有轨道支脚(32)。

2. 根据权利要求1所述新型多功能四肢康复训练器,其特征在于:所述训练器主体框架(1)采用不锈钢金属材料制造。

3. 根据权利要求1所述新型多功能四肢康复训练器,其特征在于:所述手扶栏杆(13)采用橡胶包裹制造。

4. 根据权利要求1所述新型多功能四肢康复训练器,其特征在于:所述下肢吊杆(20)设置成可以调节高度的装置。

新型多功能四肢康复训练器

[0001] 技术领域：本实用新型属于医疗器械技术领域，具体的讲是一种新型多功能四肢康复训练器。

[0002] 背景技术：目前，大多数医院采用的都是最普通的康复训练器材，是由别人搀扶走平路或在室内扶着栏杆在专用走道上进行行走训练，所以这些器材操作麻烦、费时费力，给医护人员增加了工作量和 workload。

[0003] 发明内容：本实用新型的目的是提供一种在病人四肢受伤需要医护人员协助康复治疗时，操作简便、省时省力的新型多功能四肢康复训练器。

[0004] 本实用新型的技术方案是：包括训练器主体的框架，其特征是在训练器主体框架下侧设有智能跑步机，智能跑步机下侧设有四个万向转动车轮，智能跑步机上侧设有脚板，脚板左侧设有拉伸器，拉伸器左侧设有固定装置，脚板右侧设有脚踏开关，训练器主体框架中部设有全自动按摩椅，全自动按摩椅上侧设有通电式水垫，全自动按摩椅左边设有振动式背垫，振动式背垫上侧设有安全带，安全带下侧设有安全带扣子，全自动按摩椅上侧设有手扶栏杆，手扶栏杆左侧有智能跑步机和全自动按摩椅的控制开关，手扶栏杆右侧设有推动器，推动器上侧有通电开关，训练器主体框架上侧设有手臂拉力器，手臂拉力器上侧有弹簧，弹簧上侧有遮阴挡板，遮阴挡板下侧设有下肢吊杆，下肢吊杆上侧有手臂拉力器，下肢吊杆下侧有橡皮绳，训练器主体框架左侧设有手扶栏杆和伸缩装置，伸缩装置下侧设有座椅，座椅右侧设有足底固定器，足底固定器下侧设有小转轮，小转轮左侧设有倾角调节机构，小转轮右侧设有小电机，小转轮上侧设有电机开关，座椅下侧设有位置调节器，位置调节器下侧设有轨道支脚。

[0005] 作为优选，所述训练器主体框架采用不锈钢金属材料制造。

[0006] 作为优选，所述手扶栏杆采用橡胶包裹制造的。

[0007] 作为优选，所述下肢吊杆设置成可以调节高度的装置。

[0008] 本实用新型有益效果是：本实用新型结构简单，使用方便，在医护人员帮助病人进行手臂和下肢康复训练时，操作简便、省时省力，减轻了医护人员的工作难度。

附图说明：

[0009] 附图 1 为本实用新型结构示意图。

[0010] 附图 2 为本实用新型俯视结构示意图。

[0011] 图中 1、训练器主体框架，2、智能跑步机，3、万向转动车轮，4、脚板，5、拉伸器，6、固定装置，7、脚踏开关，8、全自动按摩椅，9、通电式水垫，10、振动式背垫，11、安全带，12、安全带扣子，13、手扶栏杆，14、控制开关，15、推动器，16、通电开关，17、手臂拉力器，18、弹簧，19、遮阴挡板，20、下肢吊杆，21、调节器，22、橡皮绳，23、手扶栏杆，24、伸缩装置，25、座椅，26、足底固定器，27、小转轮，28、倾角调节机构，29、小电机，30、电机开关，31、位置调节器，32、轨道支脚。

[0012] 具体实施方式：包括训练器主体框架 1，其特征是：在训练器主体框架 1 下侧设有智能跑步机 2，智能跑步机 2 下侧设有四个万向转动车轮 3，智能跑步机 2 上侧设有脚板 4，

脚板 4 左侧设有拉伸器 5, 拉伸器 5 左侧设有固定装置 6, 脚板 4 右侧设有脚踏开关 7, 训练器主体框架 1 中部设有全自动按摩椅 8, 全自动按摩椅 8 上侧设有通电式水垫 9, 全自动按摩椅 8 左边设有振动式背垫 10, 振动式背垫 10 上侧设有安全带 11, 安全带 11 下侧设有安全带扣子 12, 全自动按摩椅 8 上侧设有手扶栏杆 13, 手扶栏杆 13 左侧设有智能跑步机 2 和全自动按摩椅 8 的控制开关 14, 手扶栏杆 13 右侧设有推动器 15, 推动器 15 上侧设有通电开关 16, 训练器主体框架 1 上侧设有手臂拉力器 17, 手臂拉力器 17 上侧设有弹簧 18, 弹簧 18 上侧设有遮阴挡板 19, 遮阴挡板 19 下侧设有下肢吊杆 20, 下肢吊杆 20 上侧设有调节器 21, 下肢吊杆 20 下侧设有橡皮绳 22, 训练器主体框架 1 左侧设有手扶栏杆 23 和伸缩装置 24, 伸缩装置 24 下侧设有座椅 25, 座椅 25 右侧设有足底固定器 26, 足底固定器 26 下侧设有小转轮 27, 小转轮 27 左侧设有倾角调节机构 28, 小转轮 27 右侧设有小电机 29, 小转轮 27 上侧设有电机开关 30, 座椅 25 下侧设有位置调节器 31, 位置调节器 31 下侧有轨道支脚 32。在医护人员对患者进行治疗或者护理时, 利用下肢吊杆 20 调节病人腿部的高度, 能够使病人双手在手扶栏杆 13 的支撑下自由走动, 医护人员还可以把病人的脚用足底固定器 26 固定, 然后进行拉伸训练。

[0013] 作为优选, 所述训练器主体框架 1 采用不锈钢金属材料制造。这样设置, 本实用新型的训练器主体框架 1 坚固, 易于消毒。

[0014] 作为优选, 所述手扶栏杆 13 采用橡胶包裹制造的。这样设置, 本实用新型的手扶栏杆 13 粗糙柔软, 防滑效果好。

[0015] 作为优选, 所述下肢吊杆 20 设置成可以调节高度的装置。这样设置, 本实用新型的下肢吊杆 20 可以根据护理人员调节合适的高度。

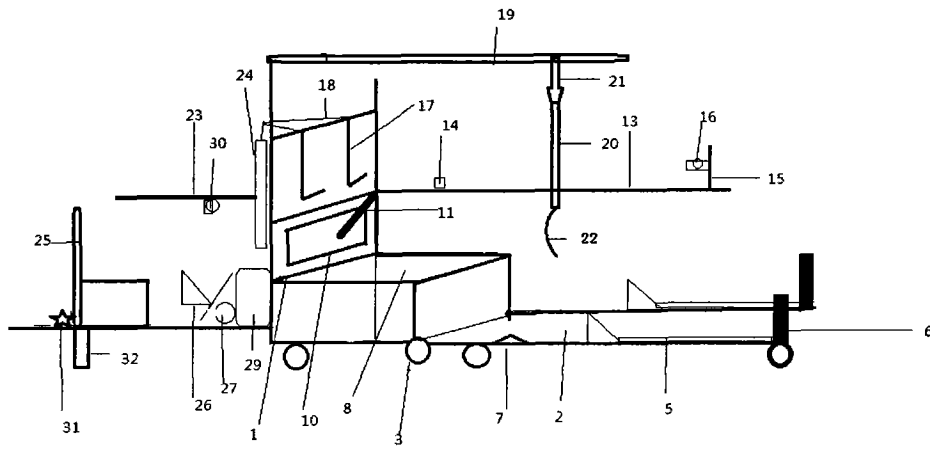


图 1

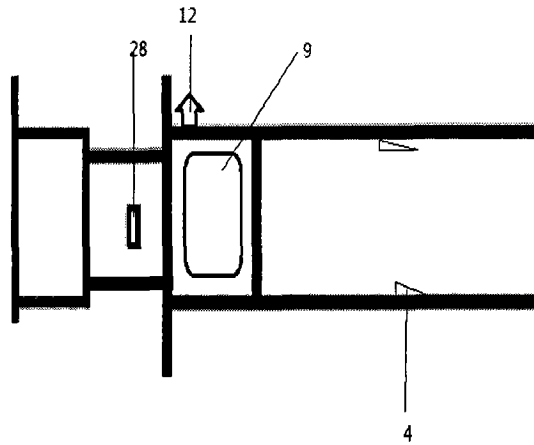


图 2