



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204137044 U

(45) 授权公告日 2015. 02. 04

(21) 申请号 201420128236. 9

(22) 申请日 2014. 09. 05

(73) 专利权人 青岛市第三人民医院

地址 266000 山东省青岛市升平路 34 号

(72) 发明人 刘凤仙

(51) Int. Cl.

B62B 3/00 (2006. 01)

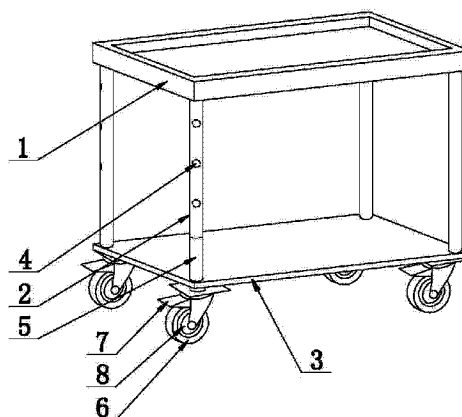
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

一种新型的供应室护理用防撞手推车

(57) 摘要

一种新型的供应室护理用防撞手推车, 其特征在于它包含手推车本体 (1)、支撑立柱 (2)、太阳能板 (3)、防撞雷达 (4)、终端控制器 (5)、万向轮 (6)、旋转盘控制器 (7) 和滚轮制动板 (8), 手推车本体 (1) 的四角下端均通过支撑立柱 (2) 连接有太阳能板 (3), 太阳能板 (3) 的四角下端均设置有万向轮 (6), 支架杆 (2) 的内部下端均设置有终端控制器 (5), 终端控制器 (5) 的上端设置有数个防撞雷达 (4), 万向轮 (6) 的上端设置有旋转盘控制器 (7), 万向轮 (6) 的滚轮侧面对称设置有滚轮制动板 (8)。本实用新型结构简单、设计合理且操作方便, 通过在手推车的立柱中安装有防撞雷达, 当手推车遇到禁止的物体时会通过控制系统控制下面的轮子, 使小推车刹住, 很好的防止手推车撞到物体。



1. 一种新型的供应室护理用防撞手推车,其特征在于它包含手推车本体(1)、支撑立柱(2)、太阳能板(3)、防撞雷达(4)、终端控制器(5)、万向轮(6)、旋转盘控制器(7)和滚轮制动板(8),手推车本体(1)的四角下端均通过支撑立柱(2)连接有太阳能板(3),太阳能板(3)的四角下端均设置有万向轮(6),支架杆(2)的内部下端均设置有终端控制器(5),终端控制器(5)的上端设置有数个防撞雷达(4),万向轮(6)的上端设置有旋转盘控制器(7),万向轮(6)的滚轮侧面对称设置有滚轮制动板(8)。

一种新型的供应室护理用防撞手推车

技术领域：

[0001] 本实用新型涉及医护用品技术领域，具体涉及一种新型的供应室护理用防撞手推车。

背景技术：

[0002] 手推车是以人力推、拉的搬运车辆，它是一切车辆的始祖。虽然手推车物料搬运技术不断发展，但手推车仍作为不可缺少的搬运工具而沿用至今。手推车在生产和生活中获得广泛应用是因为它造价低廉、维护简单、操作方便、自重轻，能在机动车辆不便使用的地方工作，在短距离搬运较轻的物品时十分方便。

[0003] 护理用手推车的种类很多，大体三轮和四轮之分，三轮手推车中有一个、四轮手推车中有两个可绕铅垂轴回转的回转脚轮，这种回转脚轮在运行中能随着车辆运动方向的改变而自动调整到运行阻力最小的方向。

[0004] 现有的护理用小推车在使用时会由于力道把握的不准而撞到别的物体，虽然也有手推车安装有防撞条，但是效果很不好，很容易撞坏或被撞坏。

实用新型内容：

[0005] 本实用新型的目的是提供一种新型的供应室护理用防撞手推车，它结构简单、设计合理且操作方便，通过在手推车的立柱中安装有防撞雷达，当手推车遇到禁止的物体时会通过控制系统控制下面的轮子，使小推车刹住，很好的防止手推车撞到物体。

[0006] 为了解决背景技术所存在的问题，本实用新型是采用以下技术方案：它包含手推车本体1、支撑立柱2、太阳能板3、防撞雷达4、终端控制器5、万向轮6、旋转盘控制器7和滚轮制动板8，手推车本体1的四角下端均通过支撑立柱2连接有太阳能板3，太阳能板3的四角下端均设置有万向轮6，支架杆2的内部下端均设置有终端控制器5，终端控制器5的上端设置有数个防撞雷达4，万向轮6的上端设置有旋转盘控制器7，万向轮6的滚轮侧面对称设置有滚轮制动板8。

[0007] 本实用新型工作原理：手推车本体1的四个支撑立柱2的内部均设置有数个防撞雷达4，防撞雷达4的输出端与终端控制器5连接，太阳能板3与终端控制器5和防撞雷达4连接并为其供电，防撞雷达4会向四周发射超声波，当遇到禁止的物件时防撞雷达4会给终端控制器5发射信号，通过终端控制器5来控制旋转盘控制器7和滚轮制动板8，使手推车下面的万向轮6无法工作，从而实现手推车的防撞效果；当有移动的物体经过手推车时，防撞雷达4发射出的超声波会被断断续续的接收到，这时防撞雷达4不会给终端控制器5发射信号，防撞雷达4所发射的超声波长可以通过终端控制器5进行调整。

[0008] 本实用新型具有以下有益效果：它结构简单、设计合理且操作方便，通过在手推车的立柱中安装有防撞雷达，当手推车遇到禁止的物体时会通过控制系统控制下面的轮子，使小推车刹住，很好的防止手推车撞到物体。

附图说明：

[0009] 图 1 是本实用新型结构示意图。

具体实施方式：

[0010] 参看图 1, 本具体实施方式采用以下技术方案: 它包含手推车本体 1、支撑立柱 2、太阳能板 3、防撞雷达 4、终端控制器 5、万向轮 6、旋转盘控制器 7 和滚轮制动板 8, 手推车本体 1 的四角下端均通过支撑立柱 2 连接有太阳能板 3, 太阳能板 3 的四角下端均设置有万向轮 6, 支架杆 2 的内部下端均设置有终端控制器 5, 终端控制器 5 的上端设置有数个防撞雷达 4, 万向轮 6 的上端设置有旋转盘控制器 7, 万向轮 6 的滚轮侧面对称设置有滚轮制动板 8。

[0011] 本具体实施方式工作原理: 手推车本体 1 的四个支撑立柱 2 的内部均设置有数个防撞雷达 4, 防撞雷达 4 的输出端与终端控制器 5 连接, 太阳能板 3 与终端控制器 5 和防撞雷达 4 连接并为其供电, 防撞雷达 4 会向四周发射超声波, 当遇到禁止的物件时防撞雷达 4 会给终端控制器 5 发射信号, 通过终端控制器 5 来控制旋转盘控制器 7 和滚轮制动板 8, 使手推车下面的万向轮 6 无法工作, 从而实现手推车的防撞效果; 当有移动的物体经过手推车时, 防撞雷达 4 发射出的超声波会被断断续续的接收到, 这时防撞雷达 4 不会给终端控制器 5 发射信号, 防撞雷达 4 所发射的超声波长短可以通过终端控制器 5 进行调整。

[0012] 本具体实施方式具有以下有益效果: 它结构简单、设计合理且操作方便, 通过在手推车的立柱中安装有防撞雷达, 当手推车遇到禁止的物体时会通过控制系统控制下面的轮子, 使小推车刹住, 很好的防止手推车撞到物体。

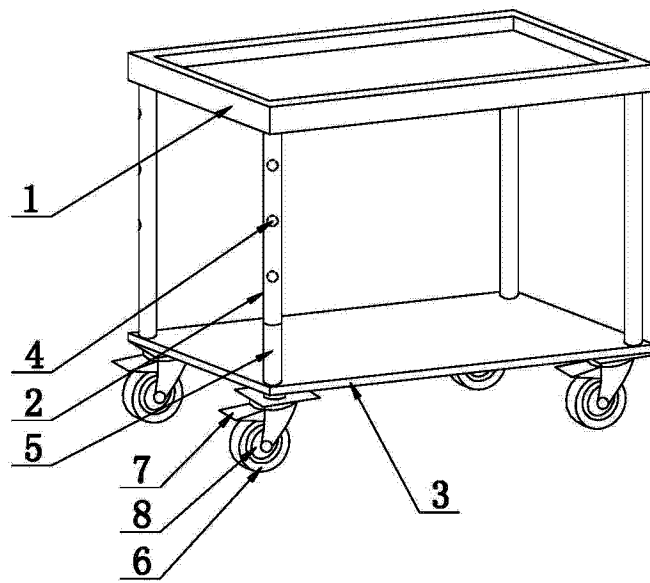


图 1