



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 215915398 U

(45) 授权公告日 2022.03.01

(21) 申请号 202120378549.X

(22) 申请日 2021.02.19

(73) 专利权人 董光萍

地址 830000 新疆维吾尔自治区乌鲁木齐市
中医医院脑病一科

(72) 发明人 董光萍 何俐 李景

(74) 专利代理机构 合肥铭辉知识产权代理事务
所(普通合伙) 34212

代理人 张立荣

(51) Int.Cl.

A61G 7/075 (2006.01)

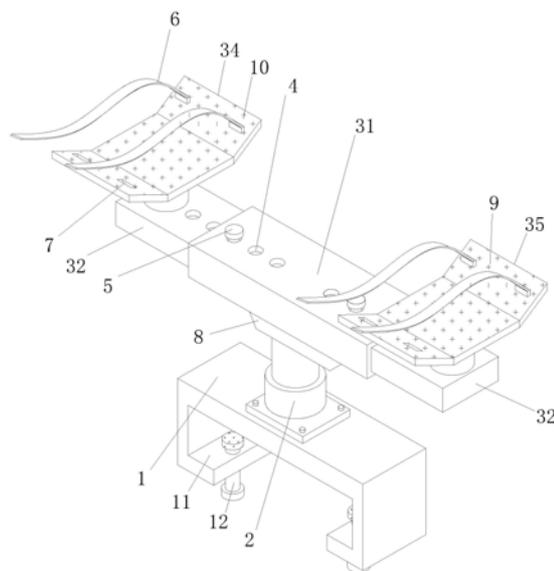
权利要求书1页 说明书3页 附图4页

(54) 实用新型名称

一种神经外科护理用手臂训练定位装置

(57) 摘要

本实用新型提供一种神经外科护理用手臂训练定位装置,包括固定架和定位机构,所述固定架的顶部固定连接有气缸;所述定位机构包括滑槽、第一滑块、第二滑块、第一托板和第二托板,所述气缸的活塞杆固定连接有滑槽,所述滑槽的内部分别滑动连接有第一滑块和第二滑块,所述第一滑块和第二滑块的顶部分别固定连接第一托板和第二托板。本实用新型通过气缸将定位机构调节到患者合适的高度,在对定位机构的高度调节完成后,再根据患者的手臂长度对第一托板和第二托板之间的距离进行调节,解决了现有的手臂训练定位装置结构固定,不能够根据不同患者的手臂高度和长度进行调节,给使用者的实际使用带来极大不便的问题。



1. 一种神经外科护理用手臂训练定位装置,其特征在于,包括:
固定架(1),所述固定架(1)的顶部固定连接有气缸(2);
定位机构(3),所述定位机构(3)包括滑槽(31)、第一滑块(32)、第二滑块(33)、第一托板(34)和第二托板(35),所述气缸(2)的活塞杆固定连接有滑槽(31),所述滑槽(31)的内部分别滑动连接有第一滑块(32)和第二滑块(33),所述第一滑块(32)和第二滑块(33)的顶部分别固定连接有第一托板(34)和第二托板(35)。
2. 根据权利要求1所述的一种神经外科护理用手臂训练定位装置,其特征在于,所述滑槽(31)、第一滑块(32)和第二滑块(33)的内部均开设有卡槽(4),所述卡槽(4)的内部卡接有卡杆(5)。
3. 根据权利要求1所述的一种神经外科护理用手臂训练定位装置,其特征在于,所述第一托板(34)和第二托板(35)的顶部均固定连接有绑带(6),所述第一托板(34)和第二托板(35)的内部均开设有与绑带(6)配合使用的插孔(7)。
4. 根据权利要求1所述的一种神经外科护理用手臂训练定位装置,其特征在于,所述气缸(2)的顶部固定连接有支撑块(8),所述支撑块(8)的顶部与滑槽(31)的底部固定连接。
5. 根据权利要求1所述的一种神经外科护理用手臂训练定位装置,其特征在于,所述第一托板(34)的顶部固定连接有第一防护垫(10),所述第二托板(35)的顶部固定连接第二防护垫(9)。
6. 根据权利要求1所述的一种神经外科护理用手臂训练定位装置,其特征在于,所述固定架(1)底部的两端均固定连接卡块(11),所述卡块(11)的内部螺纹连接有紧固螺栓(12)。
7. 根据权利要求6所述的一种神经外科护理用手臂训练定位装置,其特征在于,所述紧固螺栓(12)的顶部固定连接垫块(13),所述垫块(13)的外侧设置有防滑套。

一种神经外科护理用手臂训练定位装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及医疗技术领域,尤其涉及一种神经外科护理用手臂训练定位装置。

背景技术

[0002] 神经外科患者为了恢复手部功能,需要进行功能性训练。

[0003] 患者在进行手臂训练时需要对手臂进行固定,但现有的手臂训练定位装置结构固定,不能够根据不同患者的手臂高度和长度进行调节,给使用者的实际使用带来极大不便。

[0004] 为此,我们提供一种神经外科护理用手臂训练定位装置。

实用新型内容

[0005] 本实用新型的目的在于提供一种神经外科护理用手臂训练定位装置,以解决上述背景技术中提出的问题。

[0006] 本实用新型提供的一种神经外科护理用手臂训练定位装置,包括固定架和定位机构,所述固定架的顶部固定连接有气缸;所述定位机构包括滑槽、第一滑块、第二滑块、第一托板和第二托板,所述气缸的活塞杆固定连接有滑槽,所述滑槽的内部分别滑动连接有第一滑块和第二滑块,所述第一滑块和第二滑块的顶部分别固定连接有第一托板和第二托板。

[0007] 优选的,所述滑槽、第一滑块和第二滑块的内部均开设有卡槽,所述卡槽的内部卡接有卡杆。

[0008] 优选的,所述第一托板和第二托板的顶部均固定连接有绑带,所述第一托板和第二托板的内部均开设有与绑带配合使用的插孔。

[0009] 优选的,所述气缸的顶部固定连接有支撑块,所述支撑块的顶部与滑槽的底部固定连接。

[0010] 优选的,所述第一托板的顶部固定连接有第一防护垫,所述第二托板的顶部固定连接第二防护垫。

[0011] 优选的,所述固定架底部的两端均固定连接有卡块,所述卡块的内部螺纹连接有紧固螺栓。

[0012] 优选的,所述紧固螺栓的顶部固定连接有垫块,所述垫块的外侧设置有防滑套。

[0013] 与现有技术相比,本实用新型的有益效果是:

[0014] 1. 本实用新型通过气缸将定位机构调节到患者合适的高度,在对定位机构的高度调节完成后,再根据患者的手臂长度对第一托板和第二托板之间的距离进行调节,解决了现有的手臂训练定位装置结构固定,不能够根据不同患者的手臂高度和长度进行调节,给使用者的实际使用带来极大不便的问题;

[0015] 2. 本实用新型通过设置卡杆和卡槽,便于使用者对滑槽、第一托板和第二托板的固定,从而提高了使用者的工作效率,通过设置绑带和插孔,可以将使用者的手臂绑扎固

定,防止使用者在使用时手臂脱落,通过设置支撑块,增加了滑槽与气缸之间的牢固度,同时可以对滑槽进行支撑,从而提高了滑槽的稳定性;

[0016] 3.本实用新型通过设置第一防护垫和第二防护垫,可以对使用者的手臂进行防护,防止第一托板和第二托板对使用者的手臂产生伤害,通过设置卡块和紧固螺栓,便于使用者将固定架固定在病床上,从而便于使用者的使用,通过设置垫块并在其外侧设置防滑套,增加了紧固螺栓与接触面之间的摩擦力,防止固定架滑脱。

附图说明

[0017] 图1为本实用新型的结构示意图;

[0018] 图2为本实用新型图1所示滑槽的结构示意图;

[0019] 图3为本实用新型图1所示第二托板的结构示意图;

[0020] 图4为本实用新型图1所示紧固螺栓的结构示意图。

[0021] 图中标号:1、固定架;2、气缸;3、定位机构;31、滑槽;32、第一滑块;33、第二滑块;34、第一托板;35、第二托板;4、卡槽;5、卡杆;6、绑带;7、插孔;8、支撑块;9、第二防护垫;10、第一防护垫;11、卡块;12、紧固螺栓;13、垫块。

具体实施方式

[0022] 下面结合附图和实施方式对本实用新型作进一步说明。

[0023] 请结合参阅图1、图2、图3和图4,其中图1为本实用新型的结构示意图,图2为本实用新型图1所示滑槽的结构示意图,图3为本实用新型图1所示第二托板的结构示意图,图4为本实用新型图1所示紧固螺栓的结构示意图。一种神经外科护理用手臂训练定位装置,包括固定架1和定位机构3,固定架1的顶部固定连接有气缸2,定位机构3包括滑槽31、第一滑块32、第二滑块33、第一托板34和第二托板35,气缸2的活塞杆固定连接滑槽31,滑槽31的内部分别滑动连接有第一滑块32和第二滑块33,第一滑块32和第二滑块33的顶部分别固定连接第一托板34和第二托板35。

[0024] 进一步地,滑槽31、第一滑块32和第二滑块33的内部均开设有卡槽4,卡槽4的内部卡接有卡杆5,通过设置卡杆5和卡槽4,便于使用者对滑槽31、第一托板34和第二托板35的固定,从而提高了使用者的工作效率。

[0025] 进一步地,第一托板34和第二托板35的顶部均固定连接绑带6,第一托板34和第二托板35的内部均开设有与绑带6配合使用的插孔7,通过设置绑带6和插孔7,可以将使用者的手臂绑扎固定,防止使用者在使用时手臂脱落。

[0026] 进一步地,气缸2的顶部固定连接支撑块8,支撑块8的顶部与滑槽31的底部固定连接,通过设置支撑块8,增加了滑槽31与气缸2之间的牢固度,同时可以对滑槽31进行支撑,从而提高了滑槽31的稳定性。

[0027] 进一步地,第一托板34的顶部固定连接第一防护垫10,第二托板35的顶部固定连接第二防护垫9,通过设置第一防护垫10和第二防护垫9,可以对使用者的手臂进行防护,防止第一托板34和第二托板35对使用者的手臂产生伤害。

[0028] 进一步地,固定架1底部的两端均固定连接卡块11,卡块11的内部螺纹连接有紧固螺栓12,通过设置卡块11和紧固螺栓12,便于使用者将固定架1固定在病床上,从而便于

使用者的使用。

[0029] 进一步地,紧固螺栓12的顶部固定连接有垫块13,垫块13的外侧设置有防滑套,通过设置垫块13并在其外侧设置防滑套,增加了紧固螺栓12与接触面之间的摩擦力,防止固定架1滑脱。

[0030] 本实用新型提供了一种神经外科护理用手臂训练定位装置的工作原理如下:

[0031] 当患者进行手臂训练时,医务人员将本装置通过固定架1固定在床体上,对本装置进行固定,医务人员首先将卡块11卡接在床框上,然后通过紧固螺栓12将固定架1与床体进行固定,从而将定位机构3进行固定,然后根据患者的手臂高度,通过气缸2将定位机构3调节到患者合适的高度,在对定位机构3的高度调节完成后,再根据患者的手臂长度对第一托板34和第二托板35之间的距离进行调节,调节时,将卡杆5从卡槽4的内部取出,然后拉动托板,通过改变第一托板34和第二托板35在滑槽31内部的距离,从而调节托板之间的距离,距离固定后再将卡杆5插入卡槽4的内部,患者将手臂放置到第一托板34和第二托板35的上部,医务人员通过绑带6将患者的手部进行绑扎,将患者的手臂进行固定。

[0032] 以上所述仅为本实用新型的实施例,并非因此限制本实用新型的专利范围,凡是利用本实用新型说明书及附图内容所作的等效结构或等效流程变换,或直接或间接运用在其它相关的技术领域,均同理包括在本实用新型的专利保护范围内。

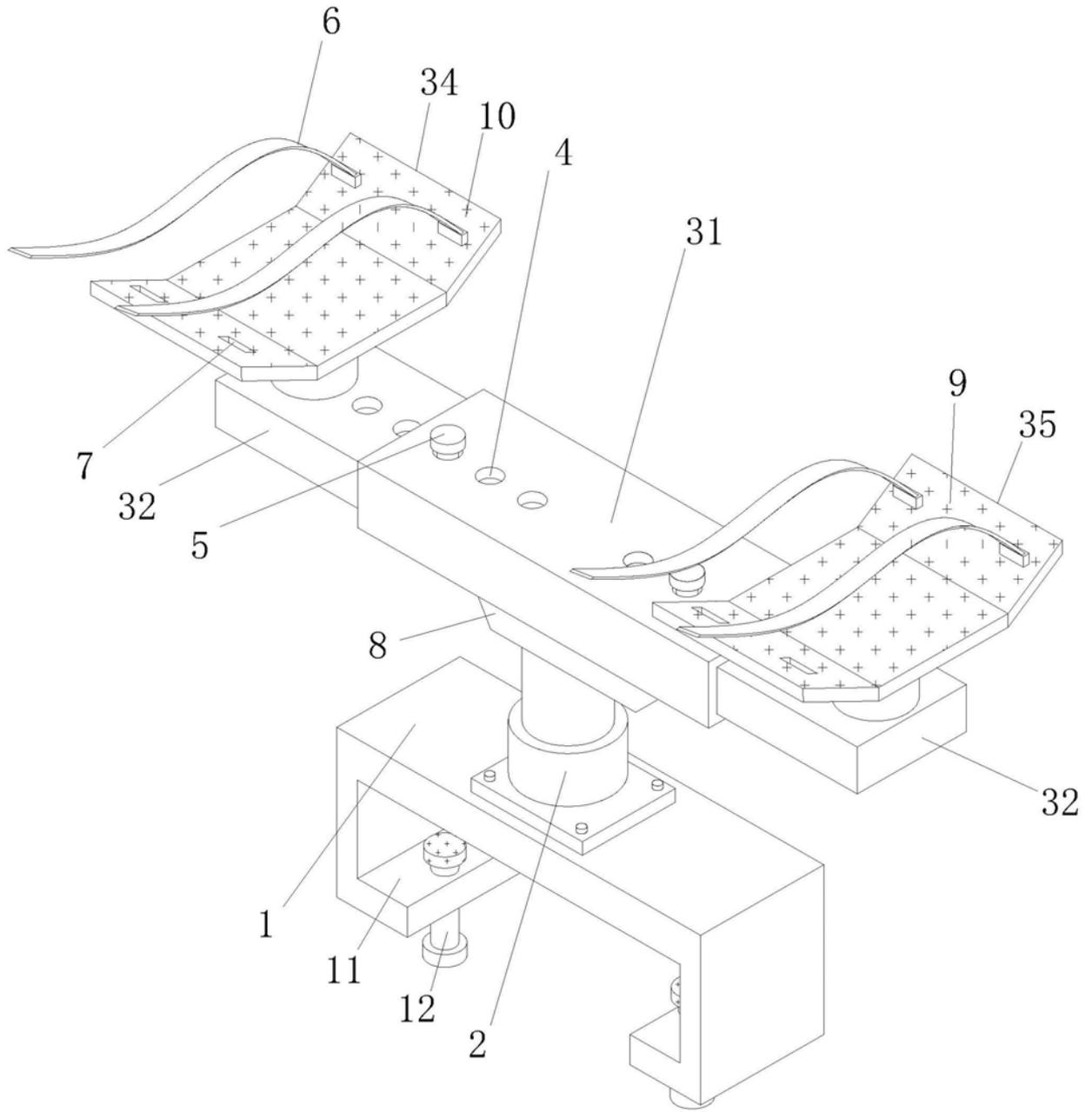


图1

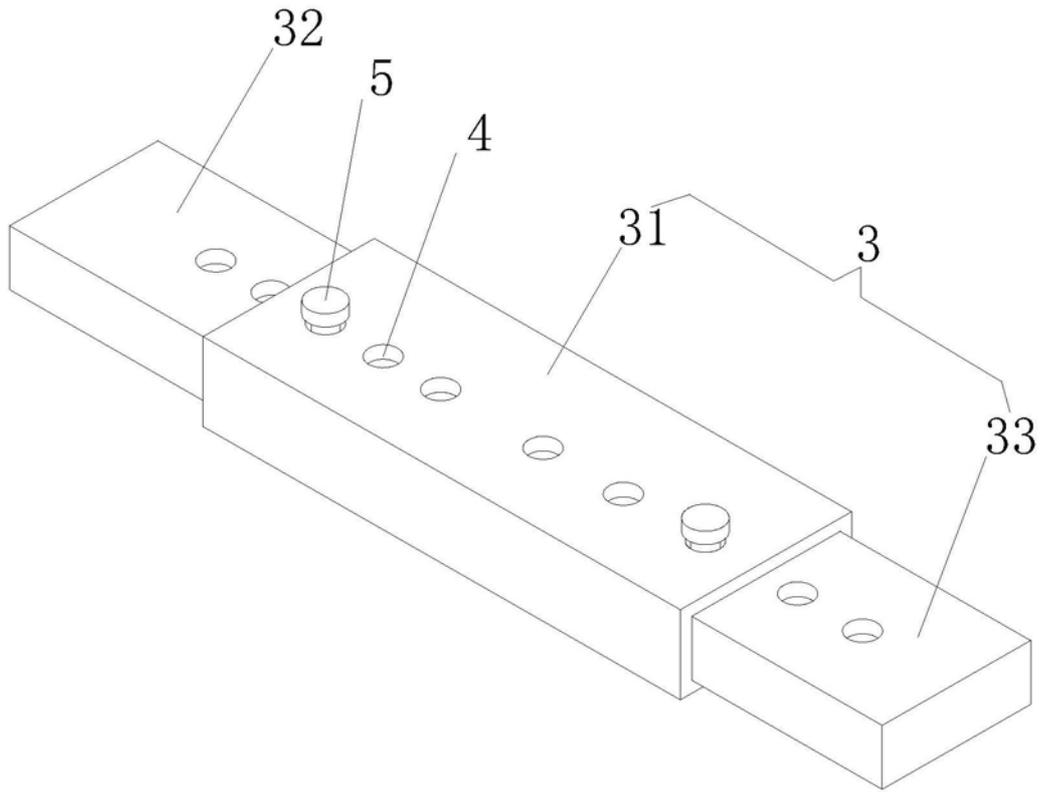


图2

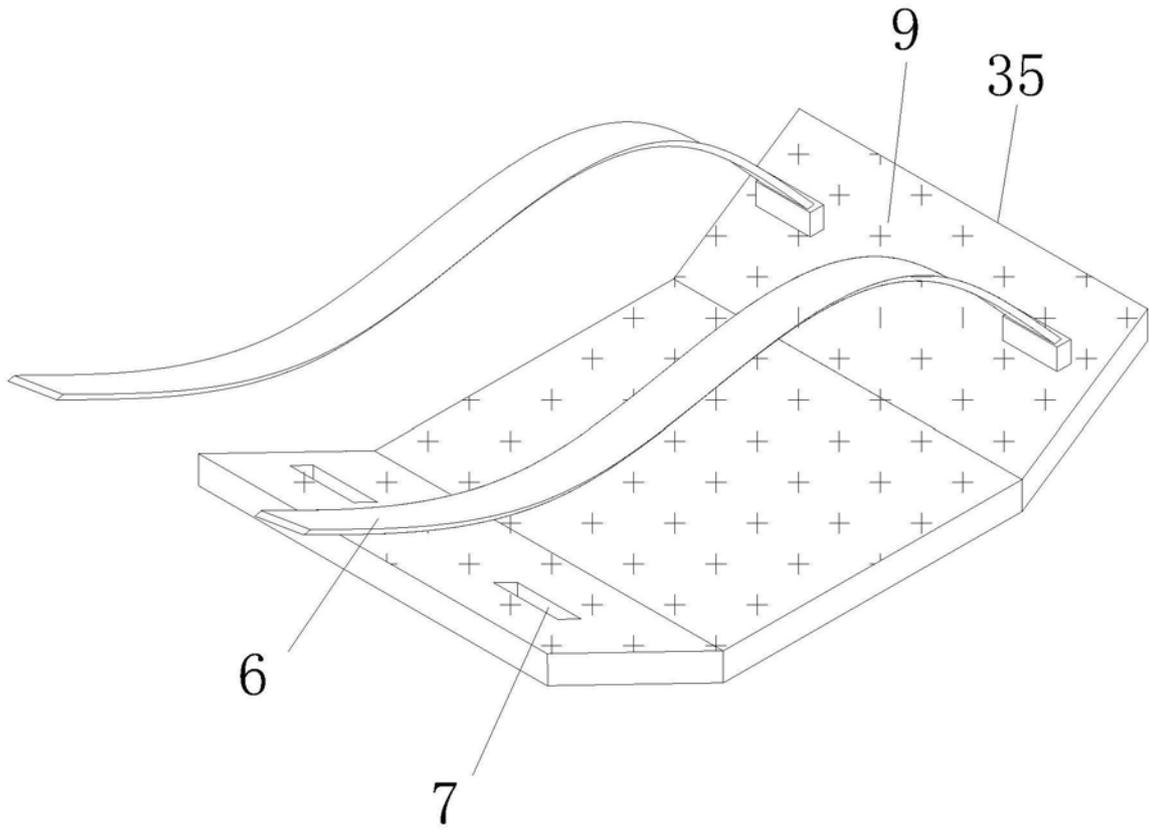


图3

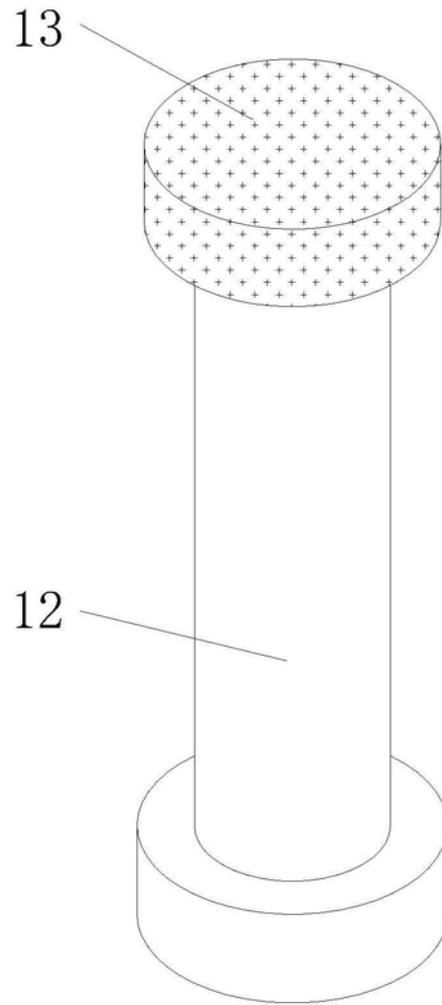


图4