



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 108392179 A

(43)申请公布日 2018.08.14

(21)申请号 201810051766.0

(22)申请日 2018.01.19

(71)申请人 深圳市晓控通信科技有限公司

地址 518000 广东省深圳市前海深港合作
区前湾一路1号A栋201室

(72)发明人 齐进才

(51)Int.Cl.

A61B 5/00(2006.01)

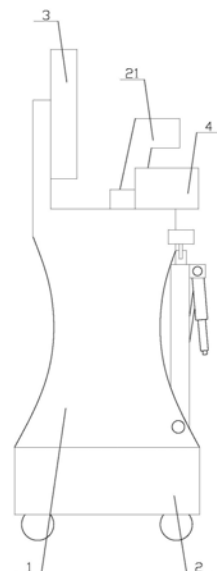
权利要求书2页 说明书6页 附图4页

(54)发明名称

一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人

(57)摘要

本发明涉及一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,包括主体、设置在主体底部的移动机构、设置在主体上方的显示屏和设置在主体上方的臂筒式血压计,还包括折叠机构和测量机构,该能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,通过测量机构可对病人自动测量体温,避免病人因自行测量造成的测量不精确,从而避免影响医护人员的正确判断;其次,当病人需要测量血压或体温时,折叠机构启动,将坐板放出,病人可坐在坐板上进行测量,不需要自行搬运座椅,不仅省时省力,减轻了病人的劳动强度,还提高了机器人使用的便捷性和实用性。



1. 一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,包括主体、设置在主体底部的移动机构、设置在主体上方的显示屏和设置在主体上方的臂筒式血压计,其特征在于,还包括折叠机构和测量机构,所述折叠机构设置在主体的一侧,所述测量机构设置在主体的顶部;

所述折叠机构包括折叠组件和固定组件,所述固定组件设置在折叠组件的上方;

所述折叠组件包括坐板、驱动单元和两个支撑单元,所述坐板竖向设置,所述坐板所在的平面与显示屏所在的平面平行,所述坐板的底端与主体铰接,所述驱动单元设置在坐板内,两个支撑单元均设置在坐板的远离主体的一侧,所述驱动单元分别与两个支撑单元传动连接;

所述驱动单元包括第一电机、丝杆、滑块、驱动杆和连杆,所述丝杆竖向设置,所述第一电机与丝杆传动连接,所述滑块上设有螺纹孔,所述丝杆经螺纹孔穿过滑块,所述丝杆与滑块螺纹连接,所述坐板的一侧竖向设有条形槽,所述滑块的一侧位于条形槽内,所述滑块与条形槽匹配且滑动连接,所述坐板的远离主体的一侧竖向设有第一条形口,所述驱动杆倾斜设置,所述驱动杆的一端与滑块铰接,所述驱动杆的另一端经第一条形口伸出坐板,所述驱动杆的位于坐板外的一端位于驱动杆的位于坐板内的一端的上方,所述连杆水平设置在驱动杆的位于坐板外的一端,所述连杆与驱动杆垂直,所述驱动杆与连杆的中部铰接,两个支撑单元分别设置在连杆的两侧;

所述支撑单元包括支撑杆和气缸,所述坐板的顶部设有铰接块,所述支撑杆倾斜设置,所述支撑杆的顶端与铰接块铰接,所述支撑杆的底端与气缸连接,所述气缸的气杆与支撑杆同轴设置,所述气缸朝向设置在支撑杆的下方,所述连杆的两端分别与两个支撑杆固定连接;

所述固定组件包括驱动室、固定块和设置在驱动室内的夹持单元,所述固定块设置在坐板的顶端,所述驱动室设置在主体的一侧,所述驱动室位于固定块的上方,所述固定块设置在夹持单元上;

所述夹持单元包括第二电机、圆柱齿轮、齿条、夹持杆和夹持块,所述第二电机与圆柱齿轮传动连接,所述齿条水平设置,所述驱动室内水平设有滑槽,所述齿条通过滑槽与驱动室的内壁滑动连接,所述齿条有两个,所述圆柱齿轮位于两个齿条之间,所述圆柱齿轮分别与两个齿条啮合,所述夹持杆竖向设置,所述夹持杆有两个,两个夹持杆分别与两个齿条固定连接,两个齿条均位于两个夹持杆之间,所述驱动室的底面设有两个开口,两个夹持杆分别经两个开口伸出驱动室,所述夹持块有两个,两个夹持块分别固定在两个夹持杆上,两个夹持块均位于两个夹持杆之间,所述固定块的两侧均设有一个固定槽,两个夹持块分别位于两个固定槽内,两个夹持块分别与两个固定槽匹配;

所述测量机构包括额温枪和调节组件,所述调节组件设置在主体内,所述额温枪位于主体的上方,所述调节组件与额温枪传动连接;

所述调节组件包括第三电机、主动轮、皮带和从动轮,所述第三电机与主动轮传动连接,所述主动轮通过皮带与从动轮传动连接,所述皮带水平设置,所述主体的顶面设有第二条形口,所述第二条形口所在的直线与显示屏所在的平面平行,所述皮带与第二条形口正对设置,所述皮带经第二条形口伸出主体,所述皮带的上方设有连接块,所述额温枪竖向设置在连接块的上方。

2. 如权利要求1所述的能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,其特征在于,所述臂筒

式血压计的筒身内的底部设有定位槽,所述定位槽朝上设置,所述定位槽内设有定位组件,所述定位组件包括第一触片、第二触片、第一弹簧和第二弹簧,所述第一触片和第二触片均水平设置,所述第一触片位于第二触片的上方,所述第二弹簧竖向设置在第二触片和定位槽的槽底之间,所述第一弹簧竖向设置在第一触片和定位槽的槽底之间,所述第一弹簧有两个,两个第一弹簧分别设置在第一触片的两端,所述第二触片位于两个第一弹簧之间,所述臂筒式血压计的筒身上设有提示灯,所述第一触片和第二触片均与提示灯电连接。

3.如权利要求2所述的能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,其特征在于,所述第一弹簧和第二弹簧的制作材料均为不锈钢。

4.如权利要求1所述的能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,其特征在于,所述条形槽为燕尾槽。

5.如权利要求1所述的能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,其特征在于,所述丝杆的表面涂有防腐镀锌层。

6.如权利要求1所述的能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,其特征在于,所述气缸的远离支撑杆的一端设有橡胶垫。

7.如权利要求1所述的能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,其特征在于,所述固定槽的槽口处设有倒角。

8.如权利要求1所述的能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,其特征在于,所述主体上设有开关,所述开关分别与第一电机、第二电机、第三电机和气缸电连接。

9.如权利要求1所述的能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,其特征在于,所述固定块上设有压力传感器,所述主体内设有PLC,所述压力传感器和第二电机均与PLC电连接。

10.如权利要求1所述的能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,其特征在于,所述第一电机、第二电机和第三电机均为伺服电机。

一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人

技术领域

[0001] 本发明涉及医疗机器人领域,特别涉及一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人。

背景技术

[0002] 医疗机器人是指用于医院、诊所的医疗或辅助医疗的机器人,是一种智能型服务机器人。医用机器人种类很多,根据用途不同,医疗机器人大致可以分为诊断机器人、手术导航机器人、手术机器人、转运机器人、远程医疗机器人、采血注射机器人、陪护机器人、为残疾人服务机器人、康复机器人、医院自动化机器人和医用教学机器人等。

[0003] 在医院的某些特殊病区,如化疗病区,病人会服用一些放射性药物,从而使得身上带有辐射,故医护人员无法与其近距离接触,此时,一些医疗机器人则可代替医护人员对病区进行查房,给病人测量体温、血压等指标,然而,现有的用于查房的医疗机器人,仍存在一些不足,首先,这些医疗机器人大都配备耳温枪,使得病人可拿取耳温枪自行检查体温,当一些病人对耳温枪使用不到位时,则无法测量到精确的体温,从而影响了医护人员的正确判断;其次,病人在测量血压或体温时,需要自行搬取座椅,放置在机器人面前,测量完毕后,还需将座椅搬回,不仅费时费力,增加病人的劳动强度,还降低了机器人使用的便捷性和实用性。

发明内容

[0004] 本发明要解决的技术问题是:为了克服现有技术的不足,提供一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人。

[0005] 本发明解决其技术问题所采用的技术方案是:一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,包括主体、设置在主体底部的移动机构、设置在主体上方的显示屏和设置在主体上方的臂筒式血压计,还包括折叠机构和测量机构,所述折叠机构设置在主体的一侧,所述测量机构设置在主体的顶部;

[0006] 所述折叠机构包括折叠组件和固定组件,所述固定组件设置在折叠组件的上方;

[0007] 所述折叠组件包括坐板、驱动单元和两个支撑单元,所述坐板竖向设置,所述坐板所在的平面与显示屏所在的平面平行,所述坐板的底端与主体铰接,所述驱动单元设置在坐板内,两个支撑单元均设置在坐板的远离主体的一侧,所述驱动单元分别与两个支撑单元传动连接;

[0008] 所述驱动单元包括第一电机、丝杆、滑块、驱动杆和连杆,所述丝杆竖向设置,所述第一电机与丝杆传动连接,所述滑块上设有螺纹孔,所述丝杆经螺纹孔穿过滑块,所述丝杆与滑块螺纹连接,所述坐板的一侧竖向设有条形槽,所述滑块的一侧位于条形槽内,所述滑块与条形槽匹配且滑动连接,所述坐板的远离主体的一侧竖向设有第一条形口,所述驱动杆倾斜设置,所述驱动杆的一端与滑块铰接,所述驱动杆的另一端经第一条形口伸出坐板,所述驱动杆的位于坐板外的一端位于驱动杆的位于坐板内的一端的上方,所述连杆水平设

置在驱动杆的位于坐板外的一端,所述连杆与驱动杆垂直,所述驱动杆与连杆的中部铰接,两个支撑单元分别设置在连杆的两侧;

[0009] 所述支撑单元包括支撑杆和气缸,所述坐板的顶部设有铰接块,所述支撑杆倾斜设置,所述支撑杆的顶端与铰接块铰接,所述支撑杆的底端与气缸连接,所述气缸的气杆与支撑杆同轴设置,所述气缸朝向设置在支撑杆的下方,所述连杆的两端分别与两个支撑杆固定连接;

[0010] 所述固定组件包括驱动室、固定块和设置在驱动室内的夹持单元,所述固定块设置在坐板的顶端,所述驱动室设置在主体的一侧,所述驱动室位于固定块的上方,所述固定块设置在夹持单元上;

[0011] 所述夹持单元包括第二电机、圆柱齿轮、齿条、夹持杆和夹持块,所述第二电机与圆柱齿轮传动连接,所述齿条水平设置,所述驱动室内水平设有滑槽,所述齿条通过滑槽与驱动室的内壁滑动连接,所述齿条有两个,所述圆柱齿轮位于两个齿条之间,所述圆柱齿轮分别与两个齿条啮合,所述夹持杆竖向设置,所述夹持杆有两个,两个夹持杆分别与两个齿条固定连接,两个齿条均位于两个夹持杆之间,所述驱动室的底面设有两个开口,两个夹持杆分别经两个开口伸出驱动室,所述夹持块有两个,两个夹持块分别固定在两个夹持杆上,两个夹持块均位于两个夹持杆之间,所述固定块的两侧均设有一个固定槽,两个夹持块分别位于两个固定槽内,两个夹持块分别与两个固定槽匹配;

[0012] 所述测量机构包括额温枪和调节组件,所述调节组件设置在主体内,所述额温枪位于主体的上方,所述调节组件与额温枪传动连接;

[0013] 所述调节组件包括第三电机、主动轮、皮带和从动轮,所述第三电机与主动轮传动连接,所述主动轮通过皮带与从动轮传动连接,所述皮带水平设置,所述主体的顶面设有第二条形口,所述第二条形口所在的直线与显示屏所在的平面平行,所述皮带与第二条形口正对设置,所述皮带经第二条形口伸出主体,所述皮带的上方设有连接块,所述额温枪竖向设置在连接块的上方。

[0014] 作为优选,为了增强血压测量的精度,所述臂筒式血压计的筒身内的底部设有定位槽,所述定位槽朝上设置,所述定位槽内设有定位组件,所述定位组件包括第一触片、第二触片、第一弹簧和第二弹簧,所述第一触片和第二触片均水平设置,所述第一触片位于第二触片的上方,所述第二弹簧竖向设置在第二触片和定位槽的槽底之间,所述第一弹簧竖向设置在第一触片和定位槽的槽底之间,所述第一弹簧有两个,两个第一弹簧分别设置在第一触片的两端,所述第二触片位于两个第一弹簧之间,所述臂筒式血压计的筒身上设有提示灯,所述第一触片和第二触片均与提示灯电连接。

[0015] 作为优选,为了延长第一弹簧和第二弹簧的使用寿命,所述第一弹簧和第二弹簧的制作材料均为不锈钢。

[0016] 作为优选,为了提高滑块滑动的稳定性,所述条形槽为燕尾槽。

[0017] 作为优选,为了保证滑块的滑动速度,所述丝杆的表面涂有防腐镀锌层。

[0018] 作为优选,为了提高坐板的稳固性,所述气缸的远离支撑杆的一端设有橡胶垫。

[0019] 作为优选,为了便于夹持块滑入固定槽内,所述固定槽的槽口处设有倒角。

[0020] 作为优选,为了便于操作,所述主体上设有开关,所述开关分别与第一电机、第二电机、第三电机和气缸电连接。

[0021] 作为优选,为了实现自动夹持,所述固定块上设有压力传感器,所述主体内设有PLC,所述压力传感器和第二电机均与PLC电连接。

[0022] 作为优选,为了使各机构的工作状态智能化,所述第一电机、第二电机和第三电机均为伺服电机。

[0023] 本发明的有益效果是,该能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,通过测量机构可对病人自动测量体温,避免病人因自行测量造成的测量不精确,从而避免影响医护人员的正确判断;其次,当病人需要测量血压或体温时,折叠机构启动,将坐板放出,病人可坐在坐板上进行测量,不需要自行搬运座椅,不仅省时省力,减轻了病人的劳动强度,还提高了机器人使用的便捷性和实用性。

附图说明

[0024] 下面结合附图和实施例对本发明进一步说明。

[0025] 图1是本发明的一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人的结构示意图。

[0026] 图2是本发明的一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人的折叠机构的结构示意图。

[0027] 图3是本发明的一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人的驱动杆、连杆与支撑单元的连接结构示意图。

[0028] 图4是本发明的一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人的固定组件的结构示意图。

[0029] 图5是本发明的一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人的测量机构的结构示意图。

[0030] 图6是本发明的一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人的臂筒式血压计、提示灯与定位组件的连接结构示意图。

[0031] 图中:1.主体,2.移动机构,3.显示屏,4.臂筒式血压计,5.坐板,6.第一电机,7.丝杆,8.滑块,9.驱动杆,10.连杆,11.支撑杆,12.气缸,13.铰接块,14.驱动室,15.固定块,16.第二电机,17.圆柱齿轮,18.齿条,19.夹持杆,20.夹持块,21.额温枪,22.第三电机,23.主动轮,24.皮带,25.从动轮,26.连接块,27.第一触片,28.第二触片,29.第一弹簧,30.第二弹簧,31.提示灯。

具体实施方式

[0032] 现在结合附图对本发明作进一步详细的说明。这些附图均为简化的示意图,仅以示意方式说明本发明的基本结构,因此其仅显示与本发明有关的构成。

[0033] 如图1所示,一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,包括主体1、设置在主体1底部的移动机构2、设置在主体1上方的显示屏3和设置在主体1上方的臂筒式血压计4,还包括折叠机构和测量机构,所述折叠机构设置在主体1的一侧,所述测量机构设置在主体1的顶部;

[0034] 通过测量机构可对病人自动测量体温,避免病人因自行测量造成的测量不精确,从而避免影响医护人员的正确判断;其次,当病人需要测量血压或体温时,折叠机构启动,将坐板5放出,病人可坐在坐板5上进行测量,不需要自行搬运座椅,不仅省时省力,减轻了

病人的劳动强度,还提高了机器人使用的便捷性和实用性。

[0035] 所述折叠机构包括折叠组件和固定组件,所述固定组件设置在折叠组件的上方;

[0036] 如图2-3所示,所述折叠组件包括坐板5、驱动单元和两个支撑单元,所述坐板5竖向设置,所述坐板5所在的平面与显示屏3所在的平面平行,所述坐板5的底端与主体1铰接,所述驱动单元设置在坐板5内,两个支撑单元均设置在坐板5的远离主体1的一侧,所述驱动单元分别与两个支撑单元传动连接;

[0037] 所述驱动单元包括第一电机6、丝杆7、滑块8、驱动杆9和连杆10,所述丝杆7竖向设置,所述第一电机6与丝杆7传动连接,所述滑块8上设有螺纹孔,所述丝杆7经螺纹孔穿过滑块8,所述丝杆7与滑块8螺纹连接,所述坐板5的一侧竖向设有条形槽,所述滑块8的一侧位于条形槽内,所述滑块8与条形槽匹配且滑动连接,所述坐板5的远离主体1的一侧竖向设有第一条形口,所述驱动杆9倾斜设置,所述驱动杆9的一端与滑块8铰接,所述驱动杆9的另一端经第一条形口伸出坐板5,所述驱动杆9的位于坐板5外的一端位于驱动杆9的位于坐板5内的一端的上方,所述连杆10水平设置在驱动杆9的位于坐板5外的一端,所述连杆10与驱动杆9垂直,所述驱动杆9与连杆10的中部铰接,两个支撑单元分别设置在连杆10的两侧;

[0038] 所述支撑单元包括支撑杆11和气缸12,所述坐板5的顶部设有铰接块13,所述支撑杆11倾斜设置,所述支撑杆11的顶端与铰接块13铰接,所述支撑杆11的底端与气缸12连接,所述气缸12的气杆与支撑杆11同轴设置,所述气缸12朝向设置在支撑杆11的下方,所述连杆10的两端分别与两个支撑杆11固定连接;

[0039] 当需要将坐板5放出时,第一电机6启动,驱动丝杆7转动,使得滑块8沿着丝杆7向上移动,滑块8通过驱动杆9驱动连杆10运动,使得两个支撑杆11分别绕着两个铰接块13转动,两个支撑杆11分别带动两个气缸12转动,使得支撑杆11和气缸12均运动至与坐板5垂直的位置,当气缸12启动时,可调节支撑杆11支撑的长度。

[0040] 如图4所示,所述固定组件包括驱动室14、固定块15和设置在驱动室14内的夹持单元,所述固定块15设置在坐板5的顶端,所述驱动室14设置在主体1的一侧,所述驱动室14位于固定块15的上方,所述固定块15设置在夹持单元上;

[0041] 所述夹持单元包括第二电机16、圆柱齿轮17、齿条18、夹持杆19和夹持块20,所述第二电机16与圆柱齿轮17传动连接,所述齿条18水平设置,所述驱动室14内水平设有滑槽,所述齿条18通过滑槽与驱动室14的内壁滑动连接,所述齿条18有两个,所述圆柱齿轮17位于两个齿条18之间,所述圆柱齿轮17分别与两个齿条18啮合,所述夹持杆19竖向设置,所述夹持杆19有两个,两个夹持杆19分别与两个齿条18固定连接,两个齿条18均位于两个夹持杆19之间,所述驱动室14的底面设有两个开口,两个夹持杆19分别经两个开口伸出驱动室14,所述夹持块20有两个,两个夹持块20分别固定在两个夹持杆19上,两个夹持块20均位于两个夹持杆19之间,所述固定块15的两侧均设有一个固定槽,两个夹持块20分别位于两个固定槽内,两个夹持块20分别与两个固定槽匹配;

[0042] 当第二电机16启动时,第二电机16驱动圆柱齿轮17转动,使得两个齿条18水平背向移动,从而使两个夹持杆19分别带动两个夹持块20相互分开,并从固定槽内滑出,不再对固定块15固定,反之,当第二电机16反转时,夹持块20滑入固定槽内,对固定块15进行固定。

[0043] 如图5所示,所述测量机构包括额温枪21和调节组件,所述调节组件设置在主体1内,所述额温枪21位于主体1的上方,所述调节组件与额温枪21传动连接;

[0044] 所述调节组件包括第三电机22、主动轮23、皮带24和从动轮25,所述第三电机22与主动轮23传动连接,所述主动轮23通过皮带24与从动轮25传动连接,所述皮带24水平设置,所述主体1的顶面设有第二条形口,所述第二条形口所在的直线与显示屏3所在的平面平行,所述皮带24与第二条形口正对设置,所述皮带24经第二条形口伸出主体1,所述皮带24的上方设有连接块26,所述额温枪21竖向设置在连接块26的上方。

[0045] 当第三电机22驱动主动轮23转动时,主动轮23通过皮带24驱动从动轮25转动,使得皮带24水平移动,皮带24通过连接块26驱动额温枪21水平移动。

[0046] 如图6所示,所述臂筒式血压计4的筒身内的底部设有定位槽,所述定位槽朝上设置,所述定位槽内设有定位组件,所述定位组件包括第一触片27、第二触片28、第一弹簧29和第二弹簧30,所述第一触片27和第二触片28均水平设置,所述第一触片27位于第二触片28的上方,所述第二弹簧30竖向设置在第二触片28和定位槽的槽底之间,所述第一弹簧29竖向设置在第一触片27和定位槽的槽底之间,所述第一弹簧29有两个,两个第一弹簧29分别设置在第一触片27的两端,所述第二触片28位于两个第一弹簧29之间,所述臂筒式血压计4的筒身上设有提示灯31,所述第一触片27和第二触片28均与提示灯31电连接。

[0047] 当手臂伸入臂筒式血压计4的筒身内后,手臂移动,当其下压时,正好使得第一触片27与第二触片28接触时,说明手臂处于正确的位置,此时提示灯31亮起,提示病人无需再移动手臂,从而增强血压测量的精度。

[0048] 作为优选,为了延长第一弹簧29和第二弹簧30的使用寿命,所述第一弹簧29和第二弹簧30的制作材料均为不锈钢。

[0049] 作为优选,为了提高滑块8滑动的稳定性,所述条形槽为燕尾槽。

[0050] 作为优选,为了保证滑块8的滑动速度,所述丝杆7的表面涂有防腐镀锌层。

[0051] 由于锌腐蚀的产物对锌有较好的保护作用,所以腐蚀速度非常慢,寿命是未镀锌的15~30倍,所以就会减缓腐蚀速度,从而保证丝杆7的表面长期处于光滑状态,减少因为摩擦而产生的卡位现象,从而使得滑块8能够始终保持顺畅地移动,进而能够保证滑块8的移动速度。

[0052] 作为优选,为了提高坐板5的稳固性,所述气缸12的远离支撑杆11的一端设有橡胶垫。

[0053] 当气缸12支撑在地面上时,由于橡胶垫摩擦系数较大,能增大与地面间的摩擦力,从而避免气缸12打滑,提高了坐板5的稳固性。

[0054] 作为优选,为了便于夹持块20滑入固定槽内,所述固定槽的槽口处设有倒角。

[0055] 作为优选,为了便于操作,所述主体1上设有开关,所述开关分别与第一电机6、第二电机16、第三电机22和气缸12电连接。

[0056] 作为优选,为了实现自动夹持,所述固定块15上设有压力传感器,所述主体1内设有PLC,所述压力传感器和第二电机16均与PLC电连接。

[0057] 当需要将折叠机构收回时,固定块15再次抵靠主体1,压力传感器检测到压力值,此时PLC控制第二电机16工作,从而实现自动夹持。

[0058] 作为优选,为了使各机构的工作状态智能化,所述第一电机6、第二电机16和第三电机22均为伺服电机。

[0059] 当启动测量机构时,额温枪21水平移动,直到额温枪21移动至病人的正前方,此

时,病人只需将额头靠近额温枪21,即可对病人自动测量体温,避免病人因自行测量造成的测量不精确,从而避免影响医护人员的正确判断;其次,当病人需要测量血压或体温时,折叠组件工作,使得支撑杆11和气缸12均运动至与坐板5垂直的位置,之后,固定组件工作,使两个夹持块20相互分开,并从固定槽内滑出,不再对固定块15固定,此时,可手动将坐板5沿着主体1转动90度,直到坐板5呈水平设置,此时,折叠组件工作,使得气缸12的气缸12向下伸出,与地面抵靠,对坐板5形成支撑,故实现了坐板5的放出,病人可坐在坐板5上进行测量,不需要自行搬运座椅,不仅省时省力,减轻了病人的劳动强度,还提高了机器人使用的便捷性和实用性。

[0060] 与现有技术相比,该能够精确获取数据的便捷型医疗机器人,通过测量机构可对病人自动测量体温,避免病人因自行测量造成的测量不精确,从而避免影响医护人员的正确判断;其次,当病人需要测量血压或体温时,折叠机构启动,将坐板5放出,病人可坐在坐板5上进行测量,不需要自行搬运座椅,不仅省时省力,减轻了病人的劳动强度,还提高了机器人使用的便捷性和实用性。

[0061] 以上述依据本发明的理想实施例为启示,通过上述的说明内容,相关工作人员完全可以在不偏离本项发明技术思想的范围内,进行多样的变更以及修改。本项发明的技术性范围并不局限于说明书上的内容,必须要根据权利要求范围来确定其技术性范围。

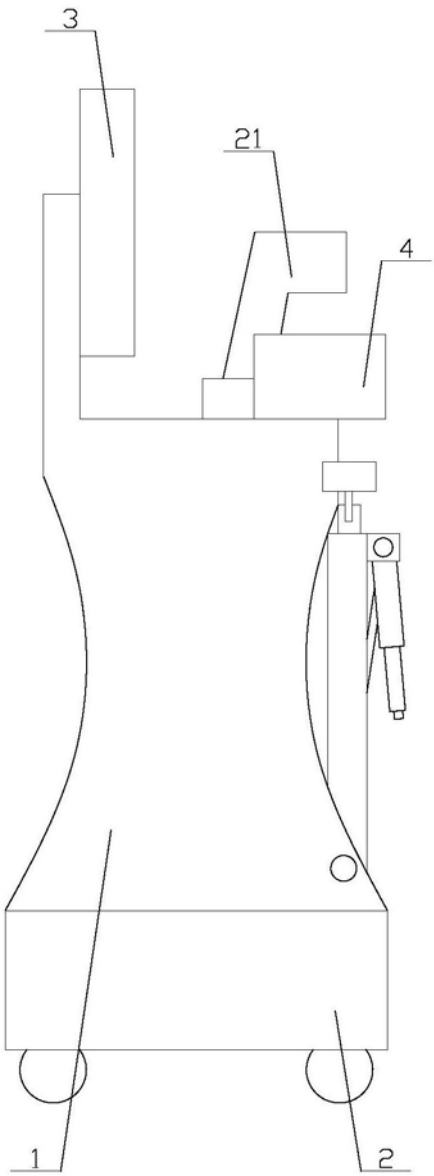


图1

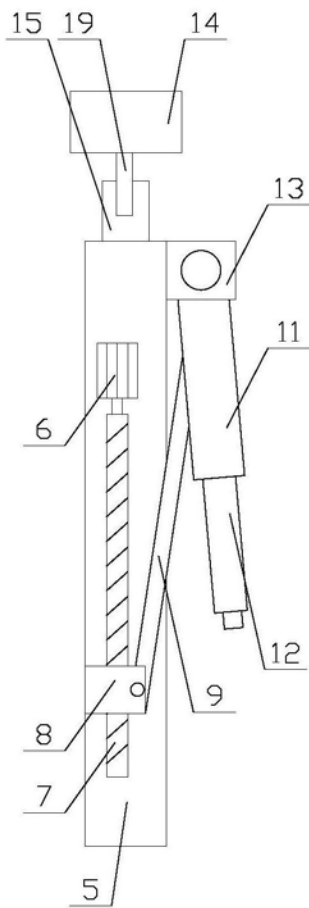


图2

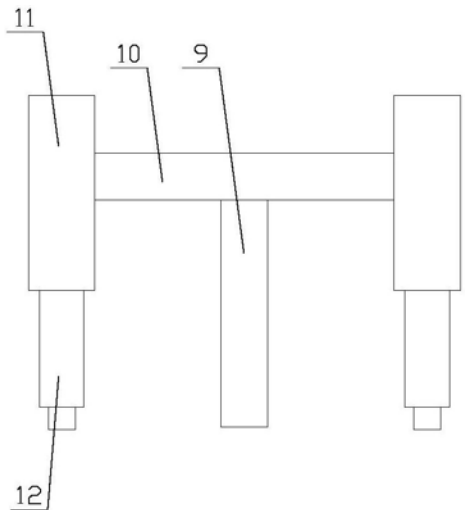


图3

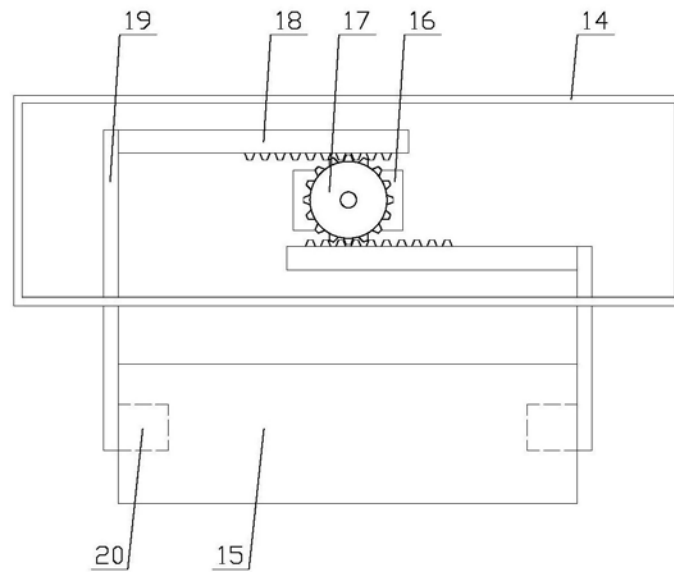


图4

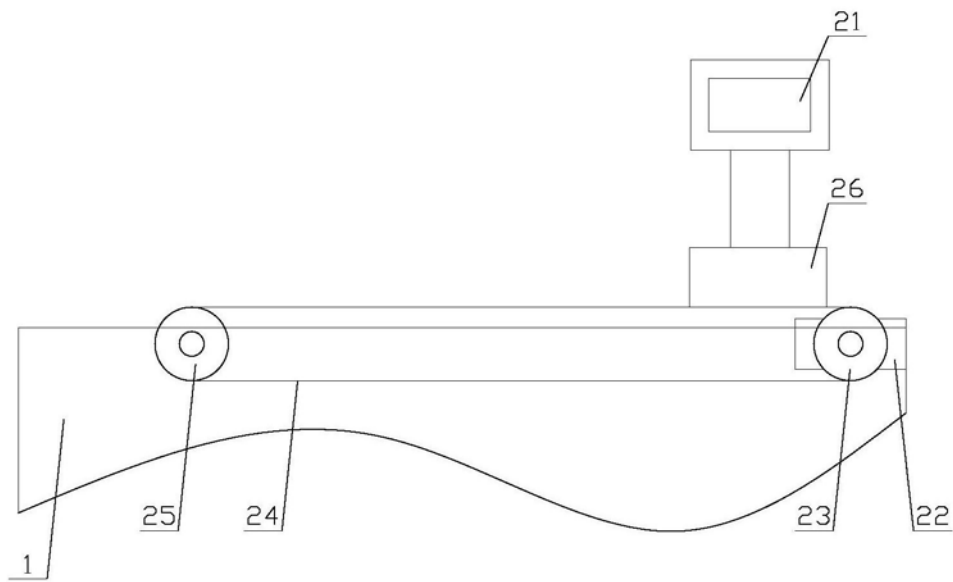


图5

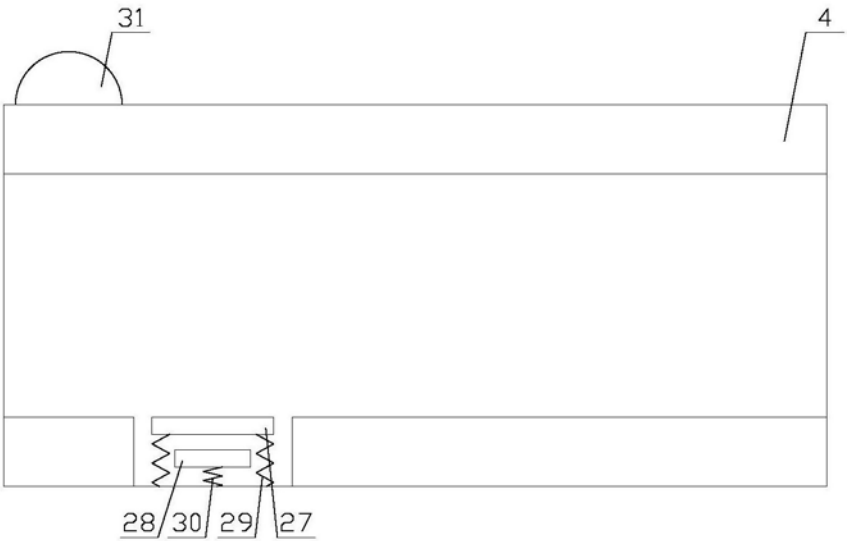


图6

专利名称(译)	一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人		
公开(公告)号	CN108392179A	公开(公告)日	2018-08-14
申请号	CN201810051766.0	申请日	2018-01-19
[标]申请(专利权)人(译)	深圳市晓控通信科技有限公司		
申请(专利权)人(译)	深圳市晓控通信科技有限公司		
当前申请(专利权)人(译)	深圳市晓控通信科技有限公司		
发明人	齐进才		
IPC分类号	A61B5/00		
CPC分类号	A61B5/00		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

本发明涉及一种能够精确获取数据的便捷型医疗机器人，包括主体、设置在主体底部的移动机构、设置在主体上方的显示屏和设置在主体上方的臂筒式血压计，还包括折叠机构和测量机构，该能够精确获取数据的便捷型医疗机器人，通过测量机构可对病人自动测量体温，避免病人因自行测量造成的测量不精确，从而避免影响医护人员的正确判断；其次，当病人需要测量血压或体温时，折叠机构启动，将坐板放出，病人可坐在坐板上进行测量，不需要自行搬运座椅，不仅省时省力，减轻了病人的劳动强度，还提高了机器人使用的便捷性和实用性。

