



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 106510657 A

(43)申请公布日 2017.03.22

(21)申请号 201610936135.8

(22)申请日 2016.11.01

(71)申请人 河池学院

地址 546300 广西壮族自治区河池市宜州市
市龙江路42号

(72)发明人 彭建盛 韦庆进 何奇文

(74)专利代理机构 北京中恒高博知识产权代理有限公司 11249

代理人 高玉滨

(51)Int.Cl.

A61B 5/0205(2006.01)

A61B 5/145(2006.01)

A61B 5/00(2006.01)

A61M 5/172(2006.01)

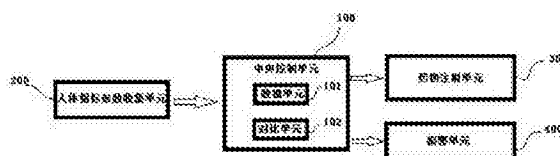
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)发明名称

一种用于病人看护的机器人

(57)摘要

本发明公开了一种用于病人看护的机器人，包括：中央控制单元，人体指标参数收集单元，药物注射单元，报警单元，当病人情况超出预设阈值，进行报警。本发明提供了一种用于病人看护的机器人，能够对病人进行全天候的监护，并在病人人体出现异常时，第一时间进行药物注射，保证病人得到第一时间的救治。



1. 一种用于病人看护的机器人,其特征在于,包括:中央控制单元,人体指标参数收集单元,药物注射单元以及报警单元,其中:

所述中央控制单元,用于对数据进行系统分析,并向其他单元发送指令;

所述人体指标参数收集单元,与所述中央控制单元相连,对病人体温、血压、心率、血氧、呼吸参数进行实时收集,并将收集到的数据实时传送至中央控制单元;

所述药物注射单元,与所述中央控制单元,根据所述中央控制单元的指令选择药物,并将药物通过病人静脉预埋针头进行注射;

所述报警单元,与所述中央控制单元相连,当病人情况超出预设阈值,进行报警。

2. 根据权利要求1所述的一种用于病人看护的机器人,其特征在于:在所述中央控制单元中设置有数据单元与比对单元,所述数据单元对人体各项指标参数预设值进行存储,所述比对单元将人体指标参数收集单元传送到中央控制单元的数据与数据单元中的数据进行比对,并根据比对结果确定向药物注射单元发出的指令。

3. 根据权利要求1所述的一种用于病人看护的机器人,其特征在于:所述报警单元通过铃声报警,并向指定号码发送报警信息。

一种用于病人看护的机器人

技术领域

[0001] 本发明涉及机器人技术领域,特别地,涉及一种用于病人看护的机器人。

背景技术

[0002] 机器人技术研发已数十年,过去主要应用集中于工业用机器人,在生产现场代替人们从事危险、精密或单调重复性作业。近年来,由于患者数量的增加,很多医院出现医护人员紧缺的现象,无法对患者进行严格监控并对患者的异常反应进行快速反应。

发明内容

[0003] 为解决现有技术中存在的上述技术问题,本发明提供一种用于病人看护的机器人,包括:

中央控制单元,用于对数据进行系统分析,并向其他单元发送指令;

人体指标参数收集单元,与中央控制单元相连,对病人体温、血压、心率、血氧、呼吸参数进行实时收集,并将收集到的数据实时传送至中央控制单元;

药物注射单元,与中央控制单元,根据中央控制单元的指令选择药物,并将药物通过病人静脉预埋针头进行注射;

报警单元,与中央控制单元相连,当病人情况超出预设阈值,进行报警。

[0004] 进一步地,在所述中央控制单元中设置有数据单元与比对单元,所述数据单元对人体各项指标参数预设值进行存储,所述比对单元将人体指标参数收集单元传送到中央控制单元的数据与数据单元中的数据进行比对,并根据比对结果确定向药物注射单元发出的指令。

[0005] 进一步地,所述报警单元通过铃声报警,并向指定号码发送报警信息。

[0006] 本发明具有以下有益效果:本发明提供了一种用于病人看护的机器人,能够对病人进行全天候的监护,并在病人人体出现异常时,第一时间进行药物注射,保证病人得到第一时间的救治。

附图说明

[0007] 下面将参照图,对本发明作进一步详细的说明。构成本申请的一部分的附图用来提供对本发明的进一步理解,本发明的示意性实施例及其说明用于解释本发明,并不构成对本发明的不当限定。在附图中:

图1是本发明优选实施例的结构示意图。

具体实施方式

[0008] 以下结合附图对本发明的实施例进行详细说明。

[0009] 请参阅图1,本发明的优选实施例提供了一种用于病人看护的机器人,包括:

中央控制单元100,用于对数据进行系统分析,并向其他单元发送指令;

人体指标参数收集单元200,与中央控制单元100相连,对病人体温、血压、心率、血氧、呼吸参数进行实时收集,并将收集到的数据实时传送至中央控制单元100;

药物注射单元300,与中央控制单元100,根据中央控制单元100的指令选择药物,并将药物通过病人静脉预埋针头进行注射;

报警单元400,与中央控制单元100相连,当病人情况超出预设阈值,进行报警400。

[0010] 进一步地,在所述中央控制单元100中设置有数据单元101与比对单元102,所述数据单元101对人体各项指标参数预设值进行存储,所述比对单元102将人体指标参数收集单元200传送到中央控制单元100的数据与数据单元101中的数据进行比对,并根据比对结果确定向药物注射单元300发出的指令。

[0011] 进一步地,所述报警单元400通过铃声报警,并向指定号码发送报警信息。

[0012] 以上所述仅为本发明的优选实施例而已,并不用于限制本发明;对于本领域的技术人员来说,本发明可以有各种更改和变化。凡在本发明的精神和原则之内,所作的任何修改、等同替换、改进等,均应包含在本发明的保护范围之内。

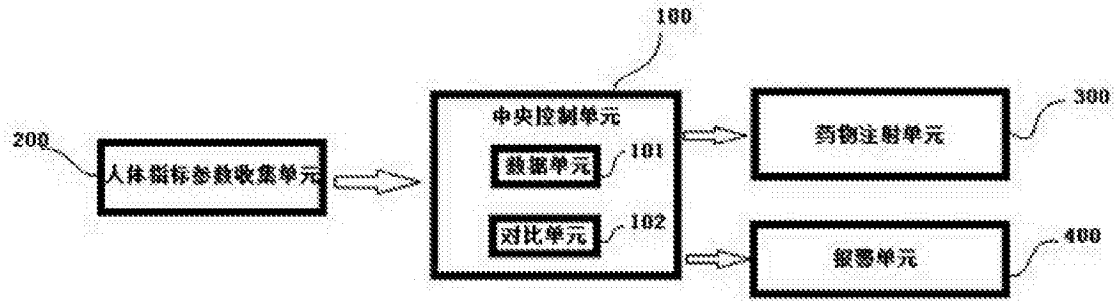


图1

专利名称(译)	一种用于病人看护的机器人		
公开(公告)号	CN106510657A	公开(公告)日	2017-03-22
申请号	CN201610936135.8	申请日	2016-11-01
[标]申请(专利权)人(译)	河池学院		
申请(专利权)人(译)	河池学院		
当前申请(专利权)人(译)	河池学院		
[标]发明人	彭建盛 韦庆进 何奇文		
发明人	彭建盛 韦庆进 何奇文		
IPC分类号	A61B5/0205 A61B5/145 A61B5/00 A61M5/172		
CPC分类号	A61B5/02055 A61B5/01 A61B5/021 A61B5/024 A61B5/08 A61B5/14542 A61B5/7405 A61B5/746 A61M5/1723 A61M2205/33		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

本发明公开了一种用于病人看护的机器人，包括：中央控制单元，人体指标参数收集单元，药物注射单元，报警单元，当病人情况超出预设阈值，进行报警。本发明提供了一种用于病人看护的机器人，能够对病人进行全天候的监护，并在病人人体出现异常时，第一时间进行药物注射，保证病人得到第一时间的救治。

