



## (12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 205212970 U

(45) 授权公告日 2016.05.04

(21) 申请号 201521006532.2

(22) 申请日 2015.12.08

(73) 专利权人 广东德洧智能科技有限公司

地址 510000 广东省广州市番禺区大石街会江村白土庙前大洛尾厂房C栋五楼

(72)发明人 刘谦 崔海龙 吴效明

(51) Int. Cl.

H04N 7/18(2006.01)

*G08C 17/02*(2006.01)

*A61B 5/00*(2006.01)

A61B 5/024(2006.01)

*A61B 5/01*(2006.01)

*A61B 5/021*(2006. 01)

*A61B 5/145*(2006. 01)

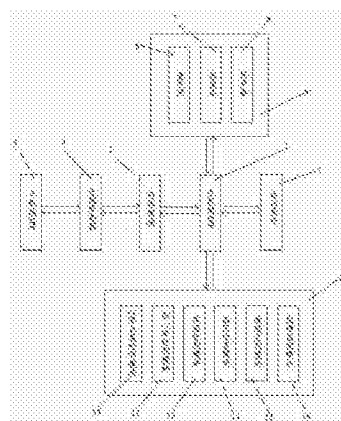
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

## 母婴看护机器人系统

(57) 摘要

本实用新型公开一种母婴看护机器人系统，其特征在于：包括：手机端 APP、云端服务器、主机端 APP、检测模块、运动系统、摄像监控模块和网络模块，主机端 APP 和远程监控模块、检测模块、运动系统及网络模块相连接，云端服务器通过网络模块与手机 APP 双向通信。本实用新型采用上述系统整合连接，改变了机器人控制单一的 APP 应用现状，提高了机器人自动控制的多样性，同时实现联网功能，使操作运行方面更为便利。



1. 母婴看护机器人系统,其特征在于:包括:手机端APP(5)、云端服务器(4)、主机端APP(1)、检测模块(10)、运动系统(2)、远程监控模块(9)和网络模块(3),主机端APP(1)和远程监控模块(9)、检测模块(10)、运动系统(2)及网络模块(3)连接并双向通信,云端服务器(4)通过网络模块(3)与手机端APP(5)连接并双向通信。

2. 根据权利要求1所述的母婴看护机器人系统,其特征在于:所述的检测模块(10)由心率血氧检测模块(11)、胎心率检测模块(12)、体温检测模块(13)、血压检查模块(14)、睡眠监测模块(15)和血糖监测模块(16)组成。

3. 根据权利要求1所述的母婴看护机器人系统,其特征在于:所述的远程监控模块(9)由麦克风(6)、摄像头(7)和扬声器(8)组成。

4. 根据权利要求1所述的母婴看护机器人系统,其特征在于:所述的网络模块(3)为无线通信模块。

5. 根据权利要求1所述的母婴看护机器人系统,其特征在于:所述的检测模块(10)通过蓝牙4.0无线通信与主机端APP(1)连接。

6. 根据权利要求1所述的母婴看护机器人系统,其特征在于:所述的主机端APP(1)为嵌入式操作终端,通过网络模块(3)与云端服务器(4)连接并双向通信。

## 母婴看护机器人系统

### 技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种母婴机器人,尤其是母婴看护机器人系统。

### 背景技术

[0002] 安卓,是一个以Linux为基础的开源移动设备操作系统,主要用于智能手机和平板电脑,随着技术发展完善,智能机器人安卓应用,使到机器人的操作为方便快捷。

[0003] 但是目前应用市场上并没有完善的和智能机器人相套的Android应用,市场上大多都是相关方向都是简单的控制机器人的应用,但是做到集智能控制机器人运动、远程摄像、健康数据采集于一体的APP应用基本没有。

[0004] 随着机器时代的发展,智能机器人开始走进人们日常生活。一般智能机器人通常多用于家居清洁方面,但由于生活水平的提高,人们对健康问题也越来越重视,从而促使了家用医疗机器人的产生。目前市场上的家用医疗机器人只能实现视频对话、智能聊天、语音控制和启蒙学习等基础功能,并且部分功能,如语音识别功能只能在线识别,难以满足大众群体的健康需求。

### 实用新型内容

[0005] 本实用新型的目的是提供一种多功能,操作简便,自动化的母婴看护机器人系统。

[0006] 实现上述目的,本实用新型所采用的技术方案是:母婴看护机器人系统,其特征在于:包括:手机端APP、云端服务器、主机端APP、检测模块、运动系统、远程监控模块和网络模块,主机端APP和远程监控模块、检测模块、运动系统及网络模块连接并双向通信,云端服务器通过网络模块与手机端APP连接并双向通信。

[0007] 优选的是,所述的检测模块由心率血氧检测模块、胎心率检测模块、体温检测模块、血压检查模块、睡眠监测模块和血糖监测模块组成。

[0008] 优选的是,所述的远程监控模块由麦克风、摄像头和扬声器组成。

[0009] 优选的是,所述的网络模块为无线通信模块。

[0010] 优选的是,所述的检测模块通过蓝牙4.0无线通信与主机端APP连接。

[0011] 优选的是,所述的主机端APP为嵌入式操作终端,通过网络模块与云端服务器连接并双向通信。

[0012] 本实用新型采用上述系统后,改变了机器人控制单一的APP应用现状,提高了机器人自动控制的多样性,同时实现联网功能,使操作运行方面更为便利,本实用新型功能多样化,操作简便,控制自动化,除了机器人系统控制应用,还集健康数据采集和分析一体,增强了母婴看护机器人系统的实用性。

### 附图说明

[0013] 图1为本实用新型的结构示意图。

[0014] 图中:1、主机端APP, 2、运动系统, 3、网络模块, 4、云端服务器; 5、手机APP, 6、

麦克风, 7、摄像头, 8、扬声器, 9、远程监控模块, 10、检测模块, 11、心率血氧检测模块, 12、胎心率检测模块, 13、体温检测模块, 14、血压检查模块, 15、睡眠监测模块, 16、血糖监测模块。

### 具体实施方式

[0015] 下面结合附图和具体实施方式对本实用新型作进一步详细说明:

[0016] 如图所示,为实现上述目的,本实用新型所采用的技术方案是:母婴看护机器人系统,包括:手机端APP5、云端服务器4、主机端APP1、检测模块10、运动系统2、远程监控模块9和网络模块3,主机端APP1和远程监控模块9、检测模块10、运动系统2及网络模块3连接并双向通信,云端服务器4通过网络模块3与手机端APP5连接并双向通信。

[0017] 优选的是,所述的检测模块10由心率血氧检测模块11、胎心率检测模块12、体温检测模块13、血压检查模块14、睡眠监测模块15和血糖监测模块16组成。

[0018] 优选的是,所述的远程监控模块9由麦克风6、摄像头7和扬声器8组成。

[0019] 优选的是,所述的网络模块3为无线通信模块。

[0020] 优选的是,所述的检测模块10通过蓝牙4.0无线通信与主机端APP1连接。

[0021] 优选的是,所述的主机端APP1为嵌入式操作终端,通过网络模块3云端服务器4连接并双向通信。

[0022] 实施例:

[0023] 在实际使用中,本实用新型根据实际的使用步骤如下:

[0024] 1.在无线通信范围下,通过手机端APP发出控制指令到主机端APP,主机端APP收到指令后,运行运动系统控制机器人行走;

[0025] 2.在无线通信范围下,通过手机端APP发出控制指令到主机端APP,主机端APP收到指令后,启动远程监控模块,由摄像头进行录像、麦克风采集声音、扬声器发出指令声音,最终数据保存到云端服务器,进行分析处理后以图像和声音的形式于手机端APP显示;

[0026] 3.在无线通信范围下,通过手机端APP控制主机端APP,启动检测模块后利用蓝牙采集健康数据,并通过网络模块传送到云端服务器分析存储,并以图像和声音的形式于手机端APP显示。

[0027] 以上所述是本实用新型的优选实施方式而已,当然不能以此来限定本实用新型之权利范围,应当指出,对于本技术领域的普通技术人员来说,对本实用新型的技术方案进行修改或者等同替换,都不脱离本实用新型技术方案的保护范围。

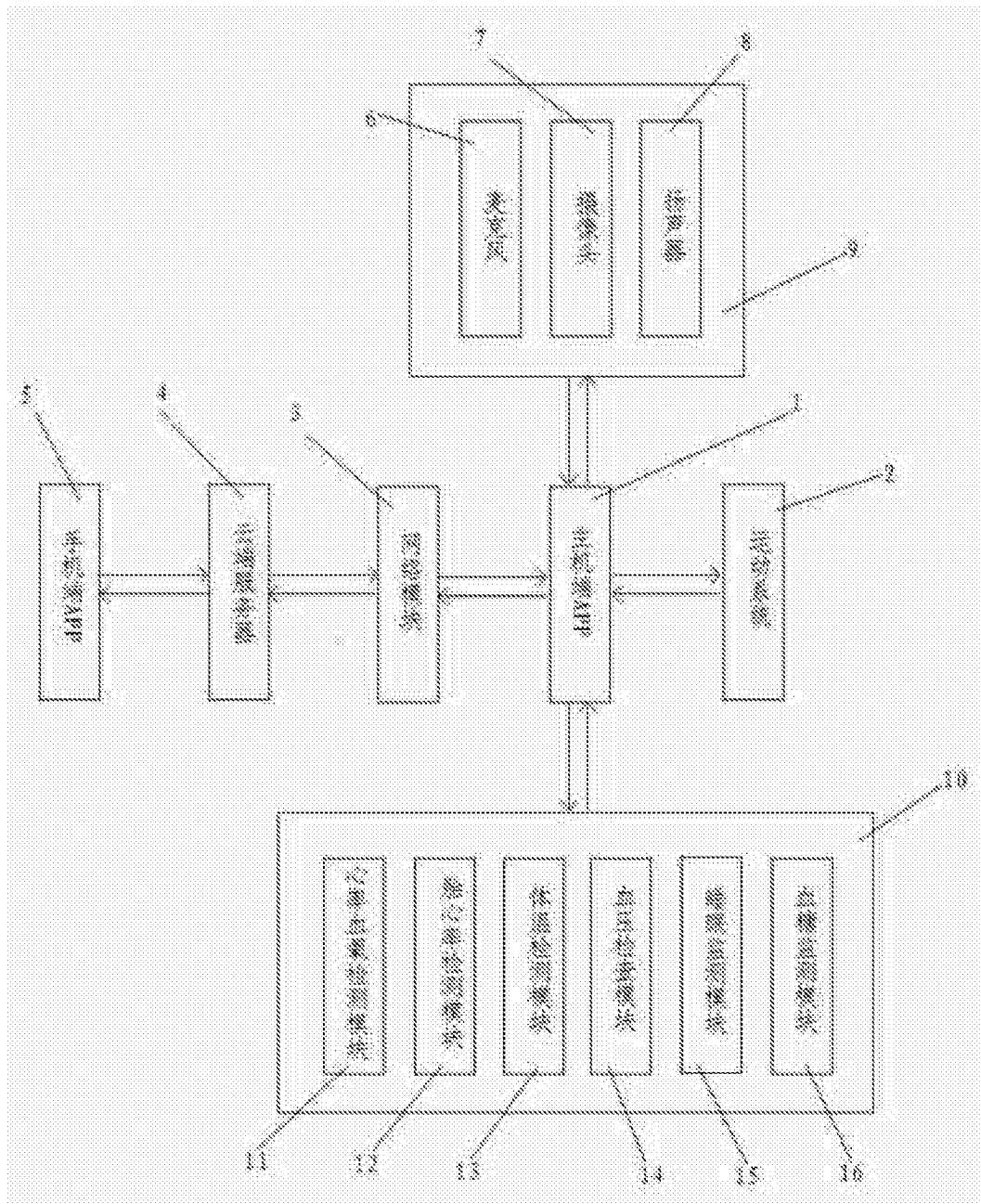


图1

|                |                                                                    |         |            |
|----------------|--------------------------------------------------------------------|---------|------------|
| 专利名称(译)        | 母婴看护机器人系统                                                          |         |            |
| 公开(公告)号        | <a href="#">CN205212970U</a>                                       | 公开(公告)日 | 2016-05-04 |
| 申请号            | CN201521006532.2                                                   | 申请日     | 2015-12-08 |
| [标]申请(专利权)人(译) | 广东德浚智能科技有限公司                                                       |         |            |
| 申请(专利权)人(译)    | 广东德浚智能科技有限公司                                                       |         |            |
| 当前申请(专利权)人(译)  | 广东德浚智能科技有限公司                                                       |         |            |
| [标]发明人         | 刘谦<br>崔海龙<br>吴效明                                                   |         |            |
| 发明人            | 刘谦<br>崔海龙<br>吴效明                                                   |         |            |
| IPC分类号         | H04N7/18 G08C17/02 A61B5/00 A61B5/024 A61B5/01 A61B5/021 A61B5/145 |         |            |
| 外部链接           | <a href="#">Espacenet</a> <a href="#">SIPO</a>                     |         |            |

#### 摘要(译)

本实用新型公开一种母婴看护机器人系统，其特征在于：包括：手机端APP、云端服务器、主机端APP、检测模块、运动系统、摄像监控模块和网络模块，主机端APP和远程监控模块、检测模块、运动系统及网络模块相连接，云端服务器通过网络模块与手机APP双向通信。本实用新型采用上述系统整合连接，改变了机器人控制单一的APP应用现状，提高了机器人自动控制的多样性，同时实现联网功能，使操作运行方面更为便利。

