



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 108553094 A

(43)申请公布日 2018.09.21

(21)申请号 201810272944.2

(22)申请日 2018.03.29

(71)申请人 深圳市安思科电子科技有限公司
地址 518000 广东省深圳市南山区南头街
道数字文化产业基地东塔1705室

(72)发明人 曹燕红

(74)专利代理机构 深圳市汉唐知识产权代理有
限公司 44399
代理人 彭益宏

(51) Int. Cl.

A61B 5/024(2006.01)

A61B 5/00(2006.01)

A61J 1/00(2006.01)

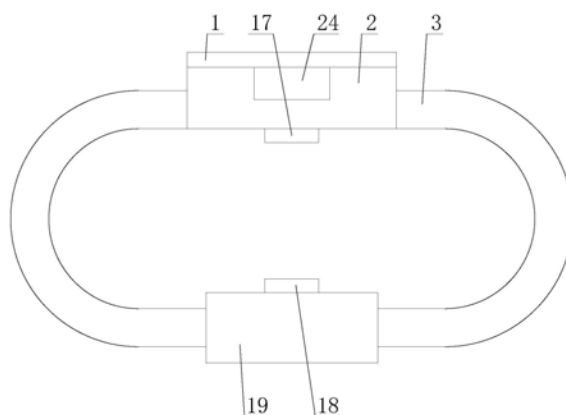
权利要求书2页 说明书6页 附图4页

(54)发明名称

一种基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环

(57)摘要

本发明涉及一种基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,包括第一外壳、第二外壳、应急机构、收放机构、中控机构和两个腕带,所述应急机构包括第二齿轮、出药口、固定轴、气缸、第一驱动组件和至少两个收放组件,所述收放机构包括第二驱动组件、第三齿轮、转盘、两个连接线和两个第二限位块,该基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环中,通过应急机构,可以检测佩戴者的健康状态,从而在佩戴者健康状态发生异常的时候,可以及时给佩戴者提供药物,从而通过应急治疗降低了佩戴者发生生命危险的几率,通过收放机构,实现了远程医疗手环的松紧度的自动调节,从而提高了佩戴者的舒适度,进而提高了远程医疗手环的实用性。



1. 一种基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,其特征在于,包括第一外壳(2)、第二外壳(19)、应急机构、收放机构、中控机构和两个腕带(3),两个腕带(3)的一端分别设置在第一外壳(2)的两侧,所述第二外壳(19)设置在第一外壳(2)的下方,两个腕带(3)的另一端分别设置在第二外壳(19)的两侧,所述应急机构和中控机构均设置在第一外壳(2)的内部,所述收放机构设置在第二外壳(19)的内部,所述应急机构和收放机构均与中控机构电连接;

所述应急机构包括第二齿轮(9)、出药口(24)、固定轴(8)、气缸(13)、第一驱动组件和至少两个收放组件,所述固定轴(8)竖向设置,所述固定轴(8)的下端设置在第一外壳(2)的内壁的底部的中心处,所述第二齿轮(9)的圆心处设有通孔,所述第二齿轮(9)套设在固定轴(8)上,所述第一驱动组件设置在第一外壳(2)的内壁的底部,所述气缸(13)水平设置在固定轴(8)的上方,各收放组件均设置在第一齿轮(5)的上方,各收放组件沿着第一齿轮(5)的轴线周向均匀设置,所述出药口(24)设置在第一外壳(2)的一侧;

所述收放组件包括导向板(10)、扭转弹簧(14)、第一限位块(11)、储药盒(7)、盖板(6)和两个弹簧(12),所述导向板(10)的一端设置在第二齿轮(9)的上方,所述导向板(10)所在的直线经过第二齿轮(9)的圆心,所述第一限位块(11)设置在导向板(10)的靠近第二齿轮(9)的一侧,所述储药盒(7)设置在导向板(10)的上方,所述储药盒(7)与导向板(10)滑动连接,所述储药盒(7)的上方的远离第二齿轮(9)的一侧设有一个开口,所述盖板(6)与开口匹配,所述盖板(6)的靠近第二齿轮(9)的一侧铰接在储药盒(7)的开口的靠近第二齿轮(9)的一侧上,所述扭转弹簧(14)设置在盖板(6)与储药盒(7)的铰接处,两个弹簧(12)的一端分别与第一限位块(11)的两端连接,两个弹簧(12)的另一端均设置在储药盒(7)的靠近第二齿轮(9)的一侧;

所述收放机构包括第二驱动组件、第三齿轮(21)、转盘(22)、两个连接线(23)和两个第二限位块(20),所述第三齿轮(21)铰接在第二外壳(19)的内壁的一侧的中部,所述转盘(22)设置在第三齿轮(21)上,所述转盘(22)与第三齿轮(21)同轴设置,所述第二驱动组件设置在第二外壳(19)的靠近第三齿轮(21)的一侧内壁上,所述第二外壳(19)的两侧分别设有一个开口,两个腕带(3)的另一端分别穿过两个开口设置在第二外壳(19)的内部,两个连接线(23)的一端分别与两个腕带(3)的另一端连接,两个连接线(23)的另一端均卷绕在转盘(22)的外周上,两个第二限位块(20)分别设置在两个腕带(3)上,两个第二限位块(20)均设置在第二外壳(19)的内部。

2. 如权利要求1所述的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,其特征在于,所述中控机构包括心率传感器(17)、压力传感器(18)、显示屏(1)、无线信号收发模块和单片机,所述显示屏(1)设置在第一外壳(2)的上方,所述心率传感器(17)设置在第一外壳(2)的下方,所述压力传感器(18)设置在第二外壳(19)的上方,所述无线信号收发模块、显示屏(1)、心率传感器(17)和压力传感器(18)均与单片机电连接。

3. 如权利要求1所述的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,其特征在于,所述第一驱动组件包括第一电机(4)和第一齿轮(5),所述第一电机(4)设置在第一外壳(2)的内壁的底部,所述第一齿轮(5)设置在第一电机(4)的上方,所述第一电机(4)与第一齿轮(5)传动连接,所述第一齿轮(5)与第二齿轮(9)啮合。

4. 如权利要求1所述的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,其特征在于,

所述第二驱动组件包括第二电机(26)和蜗杆(25),所述第二电机(26)和蜗杆(25)均设置在第二外壳(19)的内壁的靠近第三齿轮(21)的一侧,所述蜗杆(25)设置在第三齿轮(21)的一侧,所述蜗杆(25)与第三齿轮(21)匹配,所述第二电机(26)与蜗杆(25)传动连接。

5.如权利要求4所述的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,其特征在于,所述第二电机(26)为伺服电机。

6.如权利要求1所述的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,其特征在于,所述盖板(6)的上方的远离第二齿轮(9)的一侧还设有一个导向块(15),所述导向块(15)的上端抵靠在第一外壳(2)的内壁的顶部。

7.如权利要求4所述的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,其特征在于,所述蜗杆(25)的外表面上还涂有润滑剂。

8.如权利要求1所述的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,其特征在于,所述腕带(3)的制作材料为橡胶。

9.如权利要求1所述的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,其特征在于,所述储药盒(7)的下方设有一个滑块(27),所述导向板(10)的上方设有一个滑槽(16),所述滑块(27)设置在滑槽(16)的内部。

10.如权利要求9所述的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,其特征在于,所述滑槽(16)为燕尾槽,所述滑块(27)与滑槽(16)匹配。

一种基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环

技术领域

[0001] 本发明涉及远程医疗设备领域,特别涉及一种基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环。

背景技术

[0002] 远程医疗是指通过计算机技术、遥感、遥测、遥控技术为依托,充分发挥大医院或专科医疗中心的医疗技术和医疗设备优势,对医疗条件较差的边远地区、海岛或舰船上的伤病员进行远距离诊断、治疗和咨询,旨在提高诊断与医疗水平、降低医疗开支、满足广大人民群众保健需求的一项全新的医疗服务。

[0003] 远程医疗手环作为远程医疗设备的一种,存在着巨大的发展前景,现如今随着生活节奏的加快,年轻人陪伴老人的时间越来越少,当老人独处的时候,如果突发疾病,将会严重威胁老人的生命安全,不仅如此,虽然现在的手环已经具有调节腕带松紧的功能,但是现有手环在调节松紧的时候,只能逐级调节,从而导致手环的松紧度存在着一定的偏差,无法完全与人们的手腕匹配,从而降低了手环检测人们健康状态的精确度。

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,提供一种基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环。

[0005] 本发明解决其技术问题所采用的技术方案是:一种基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环,包括第一外壳、第二外壳、应急机构、收放机构、中控机构和两个腕带,两个腕带的一端分别设置在第一外壳的两侧,所述第二外壳设置在第一外壳的下方,两个腕带的另一端分别设置在第二外壳的两侧,所述应急机构和中控机构均设置在第一外壳的内部,所述收放机构设置在第二外壳的内部,所述应急机构和收放机构均与中控机构电连接;

[0006] 所述应急机构包括第二齿轮、出药口、固定轴、气缸、第一驱动组件和至少两个收放组件,所述固定轴竖向设置,所述固定轴的下端设置在第一外壳的内壁的底部的中心处,所述第二齿轮的圆心处设有通孔,所述第二齿轮套设在固定轴上,所述第一驱动组件设置在第一外壳的内壁的底部,所述气缸水平设置在固定轴的上方,各收放组件均设置在第一齿轮的上方,各收放组件沿着第一齿轮的轴线周向均匀设置,所述出药口设置在第一外壳的一侧;

[0007] 所述收放组件包括导向板、扭转弹簧、第一限位块、储药盒、盖板和两个弹簧,所述导向板的一端设置在第二齿轮的上方,所述导向板所在的直线经过第二齿轮的圆心,所述第一限位块设置在导向板的靠近第二齿轮的一侧,所述储药盒设置在导向板的上方,所述储药盒与导向板滑动连接,所述储药盒的上方的远离第二齿轮的一侧设有一个开口,所述盖板与开口匹配,所述盖板的靠近第二齿轮的一侧铰接在储药盒的开口的靠近第二齿轮的一侧上,所述扭转弹簧设置在盖板与储药盒的铰接处,两个弹簧的一端分别与第一限位块

的两端连接,两个弹簧的另一端均设置在储药盒的靠近第二齿轮的一侧;

[0008] 所述收放机构包括第二驱动组件、第三齿轮、转盘、两个连接线和两个第二限位块,所述第三齿轮铰接在第二外壳的内壁的一侧的中部,所述转盘设置在第三齿轮上,所述转盘与第三齿轮同轴设置,所述第二驱动组件设置在第二外壳的靠近第三齿轮的一侧内壁上,所述第二外壳的两侧分别设有一个开口,两个腕带的另一端分别穿过两个开口设置在第二外壳的内部,两个连接线的一端分别与两个腕带的另一端连接,两个连接线的另一端均卷绕在转盘的外周上,两个第二限位块分别设置在两个腕带上,两个第二限位块均设置在第二外壳的内部。

[0009] 作为优选,为了提高远程医疗手环的智能化程度,所述中控机构包括心率传感器、压力传感器、显示屏、无线信号收发模块和单片机,所述显示屏设置在第一外壳的上方,所述心率传感器设置在第一外壳的下方,所述压力传感器设置在第二外壳的上方,所述无线信号收发模块、显示屏、心率传感器和压力传感器均与单片机电连接。

[0010] 作为优选,为了给第二齿轮的转动提供动力,所述第一驱动组件包括第一电机和第一齿轮,所述第一电机设置在第一外壳的内壁的底部,所述第一齿轮设置在第一电机的上方,所述第一电机与第一齿轮传动连接,所述第一齿轮与第二齿轮啮合。

[0011] 作为优选,为了给第三齿轮的转动提供动力,所述第二驱动组件包括第二电机和蜗杆,所述第二电机和蜗杆均设置在第二外壳的内壁的靠近第三齿轮的一侧,所述蜗杆设置在第三齿轮的一侧,所述蜗杆与第三齿轮匹配,所述第二电机与蜗杆传动连接。

[0012] 作为优选,为了提高对远程医疗手环松紧度调节的精确度,所述第二电机为伺服电机。

[0013] 作为优选,为了提高储药盒的密封性能,所述盖板的上方的远离第二齿轮的一侧还设有一个导向块,所述导向块的上端抵靠在第一外壳的内壁的顶部。

[0014] 作为优选,为了减小第二电机的负荷,所述蜗杆的外表面上还涂有润滑剂。

[0015] 作为优选,为了提高人们佩戴手环的舒适度,所述腕带的制作材料为橡胶。

[0016] 作为优选,为了提高储药盒与导向板之间连接的稳定性,所述储药盒的下方设有一个滑块,所述导向板的上方设有一个滑槽,所述滑块设置在滑槽的内部。

[0017] 作为优选,为了进一步提高储药盒与导向板之间连接的稳定性,所述滑槽为燕尾槽,所述滑块与滑槽匹配。

[0018] 本发明的有益效果是,该基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环中,通过应急机构,可以检测佩戴者的健康状态,从而在佩戴者健康状态发生异常的时候,及时给佩戴者提供药物,从而实现了对佩戴者的应急治疗,降低了佩戴者发生生命危险的几率,与现有机构相比,该机构设计巧妙,结构简单,大大提高了远程医疗手环运行的稳定性,不仅如此,通过收放机构,实现了远程医疗手环的松紧度的自动调节,从而提高了佩戴者的舒适度,进而提高了远程医疗手环的实用性,与现有机构相比,该机构通过蜗杆与第三齿轮之间的传动,使第二电机不需要持续做功便可以保持第三齿轮的当前状态,从而降低了第二电机的负荷,进一步提高了远程医疗手环的实用性。

附图说明

[0019] 下面结合附图和实施例对本发明进一步说明。

[0020] 图1是本发明的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环的结构示意图；

[0021] 图2是本发明的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环的应急机构的结构示意图；

[0022] 图3是本发明的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环的收放组件的结构示意图；

[0023] 图4是本发明的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环的收放机构的结构示意图；

[0024] 图5是本发明的基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环的导向板与储药盒的连接结构示意图；

[0025] 图中：1. 显示屏，2. 第一外壳，3. 腕带，4. 第一电机，5. 第一齿轮，6. 盖板，7. 储药盒，8. 固定轴，9. 第二齿轮，10. 导向板，11. 第一限位块，12. 弹簧，13. 气缸，14. 扭转弹簧，15. 导向块，16. 滑槽，17. 心率传感器，18. 压力传感器，19. 第二外壳，20. 第二限位块，21. 第三齿轮，22. 转盘，23. 连接线，24. 出药口，25. 蜗杆，26. 第二电机，27. 滑块。

具体实施方式

[0026] 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。

[0027] 如图1所示，一种基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环，包括第一外壳2、第二外壳19、应急机构、收放机构、中控机构和两个腕带3，两个腕带3的一端分别设置在第一外壳2的两侧，所述第二外壳19设置在第一外壳2的下方，两个腕带3的另一端分别设置在第二外壳19的两侧，所述应急机构和中控机构均设置在第一外壳2的内部，所述收放机构设置在第二外壳19的内部，所述应急机构和收放机构均与中控机构电连接；

[0028] 如图2所示，所述应急机构包括第二齿轮9、出药口24、固定轴8、气缸13、第一驱动组件和至少两个收放组件，所述固定轴8竖向设置，所述固定轴8的下端设置在第一外壳2的内壁的底部的中心处，所述第二齿轮9的圆心处设有通孔，所述第二齿轮9套设在固定轴8上，所述第一驱动组件设置在第一外壳2的内壁的底部，所述气缸13水平设置在固定轴8的上方，各收放组件均设置在第一齿轮5的上方，各收放组件沿着第一齿轮5的轴线周向均匀设置，所述出药口24设置在第一外壳2的一侧；

[0029] 其中，当人们佩戴远程医疗手环之后，通过心率传感器17检测人们的心率，之后心率传感器17将信号发送给单片机，之后单片机根据接收到的信号判断佩戴者的健康状态，当佩戴者的健康状态发生异常的时候，在单片机的控制下，通过固定轴8的支撑作用下，提高了第二齿轮9的稳定性，之后通过第一驱动组件提供动力，驱动第二齿轮9绕着固定轴8转动，之后通过第二齿轮9驱动各收放组件转动，根据佩戴者病情的不同，可以通过收放组件将不同种类的药物送到出药口24处，之后气缸13驱动收放组件将药物从出药口24处送出，从而对佩戴者进行紧急治疗，降低了佩戴者发生危险的几率；

[0030] 如图3所示，所述收放组件包括导向板10、扭转弹簧14、第一限位块11、储药盒7、盖板6和两个弹簧12，所述导向板10的一端设置在第二齿轮9的上方，所述导向板10所在的直线经过第二齿轮9的圆心，所述第一限位块11设置在导向板10的靠近第二齿轮9的一侧，所述储药盒7设置在导向板10的上方，所述储药盒7与导向板10滑动连接，所述储药盒7的上方

的远离第二齿轮9的一侧设有一个开口,所述盖板6与开口匹配,所述盖板6的靠近第二齿轮9的一侧铰接在储药盒7的开口的靠近第二齿轮9的一侧上,所述扭转弹簧14设置在盖板6与储药盒7的铰接处,两个弹簧12的一端分别与第一限位块11的两端连接,两个弹簧12的另一端均设置在储药盒7的靠近第二齿轮9的一侧;

[0031] 其中,在单片机的控制下,通过第二齿轮9驱动导向板10转动,从而通过导向板10将对应的储药盒7转动到出药口24处,之后通过气缸13驱动储药盒7向出药口24的外部移动,当储药盒7移动到出药口24的外部的的时候,在扭转弹簧14的作用下,驱动盖板6打开,从而使人们可以将药物从储药盒7的开口处取出,之后气缸13收短,同时在弹簧12的作用下驱动储药盒7向出药口24的内部移动,从而实现了储药盒7的收放,同时在第一限位块11的作用下,使储药盒7与第二齿轮9保持距离,从而降低了储药盒7与第二齿轮9发生磨损的几率;

[0032] 如图4所示,所述收放机构包括第二驱动组件、第三齿轮21、转盘22、两个连接线23和两个第二限位块20,所述第三齿轮21铰接在第二外壳19的内壁的一侧的中部,所述转盘22设置在第三齿轮21上,所述转盘22与第三齿轮21同轴设置,所述第二驱动组件设置在第二外壳19的靠近第三齿轮21的一侧内壁上,所述第二外壳19的两侧分别设有一个开口,两个腕带3的另一端分别穿过两个开口设置在第二外壳19的内部,两个连接线23的一端分别与两个腕带3的另一端连接,两个连接线23的另一端均卷绕在转盘22的外周上,两个第二限位块20分别设置在两个腕带3上,两个第二限位块20均设置在第二外壳19的内部;

[0033] 其中,当人们佩戴上远程医疗手环之后,通过压力传感器18检测手环与手腕之间的压力,之后压力传感器18将信号发送给单片机,当单片机接收到信号之后,在单片机的控制下,通过第二驱动组件驱动第三齿轮21转动,之后通过第三齿轮21驱动转盘22转动,从而在转盘22的作用下,实现了两个连接线23的收放,之后在两个连接线23的拉力的作用下,实现了两个腕带3之间的距离调节,当压力传感器18检测到压力过大的时候,通过单片机控制两个腕带3的另一端相互远离,从而使手环放松,当压力传感器18检测到压力过小的时候,通过单片机控制两个腕带3的另一端相互靠近,从而实现了手环的收紧,从而实现了手环松紧度的自动调节,提高了人们佩戴手环的舒适度。

[0034] 作为优选,为了提高远程医疗手环的智能化程度,所述中控机构包括心率传感器17、压力传感器18、显示屏1、无线信号收发模块和单片机,所述显示屏1设置在第一外壳2的上方,所述心率传感器17设置在第一外壳2的下方,所述压力传感器18设置在第二外壳19的上方,所述无线信号收发模块、显示屏1、心率传感器17和压力传感器18均与单片机电连接;

[0035] 其中,通过心率传感器18可以检测佩戴者的心率,从而可以通过单片机判断佩戴者的健康状态,通过压力传感器18可以检测第二外壳19与手腕之间的压力,从而使单片机可以判断手环的松紧度,之后通过单片机控制手环各部件运行,从而提高远程医疗手环的智能化程度,通过无线信号收发模块使手环可以与远程终端建立通讯,从而使人们可以远程控制手环,从而实现了手环的远程控制。

[0036] 如图2所示,所述第一驱动组件包括第一电机4和第一齿轮5,所述第一电机4设置在第一外壳2的内壁的底部,所述第一齿轮5设置在第一电机4的上方,所述第一电机4与第一齿轮5传动连接,所述第一齿轮5与第二齿轮9啮合;

[0037] 其中,在单片机的控制下,通过第一电机4驱动第一齿轮5转动,从而通过第一齿轮5驱动第二齿轮9绕着固定轴8转动。

[0038] 如图4所示,所述第二驱动组件包括第二电机26和蜗杆25,所述第二电机26和蜗杆25均设置在第二外壳19的内壁的靠近第三齿轮21的一侧,所述蜗杆25设置在第三齿轮21的一侧,所述蜗杆25与第三齿轮21匹配,所述第二电机26与蜗杆25传动连接;

[0039] 其中,在单片机的控制下,通过第二电机26驱动蜗杆25转动,从而通过蜗杆25驱动第三齿轮21转动。

[0040] 作为优选,为了提高对远程医疗手环松紧度调节的精确度,所述第二电机26为伺服电机。

[0041] 作为优选,为了提高储药盒7的密封性能,所述盖板6的上方的远离第二齿轮9的一侧还设有一个导向块15,所述导向块15的上端抵靠在第一外壳2的内壁的顶部,通过第一外壳2的内壁对导向块15的压力,之后通过导向块15推动盖板6,从而使盖板6与储药盒7之间紧密贴合,从而提高了储药盒7的密封性能。

[0042] 作为优选,为了减小第二电机26的负荷,所述蜗杆25的外表面上还涂有润滑剂,通过润滑剂减小了蜗杆25与第三齿轮21之间的摩擦力,从而减小了第二电机26驱动蜗杆25需要的动力,从而减小了第二电机26的负荷。

[0043] 作为优选,为了提高人们佩戴手环的舒适度,所述腕带3的制作材料为橡胶,由于橡胶的质地较为柔软,从而减小了腕带3对手腕的压力,从而提高了人们佩戴手环的舒适度。

[0044] 如图5所示,所述储药盒7的下方设有一个滑块27,所述导向板10的上方设有一个滑槽16,所述滑块27设置在滑槽16的内部;

[0045] 其中,通过滑槽16对滑块27的限位作用,提高了储药盒7与导向板10之间连接的牢固度,同时通过滑块27在滑槽16内部滑动,使储药盒7可以在导向板10的上方移动。

[0046] 作为优选,为了进一步提高储药盒7与导向板10之间连接的稳定性,所述滑槽16为燕尾槽,所述滑块27与滑槽16匹配,由于燕尾槽的连接稳定性较高,从而进一步提高了储药盒7与导向板10之间连接的稳定性。

[0047] 当人们佩戴远程医疗手环之后,通过心率传感器17检测人们的心率,之后心率传感器17将信号发送给单片机,之后单片机根据接收到的信号判断佩戴者的健康状态,当佩戴者的健康状态发生异常的时候,在单片机的控制下,通过第一驱动组件提供动力,驱动各收放组件转动,根据佩戴者病情的不同,可以通过收放组件将不同种类的药物送到出药口24处,之后气缸13驱动收放组件将药物从出药口24处送出,从而对佩戴者进行紧急治疗,降低了佩戴者发生危险的几率,当人们佩戴上远程医疗手环之后,通过压力传感器18检测手环与手腕之间的压力,之后压力传感器18将信号发送给单片机,当单片机接收到信号之后,在单片机的控制下,通过第二驱动组件驱动转盘22转动,从而实现了两个连接线23的收放,之后在两个连接线23的拉力的作用下,实现了两个腕带3之间的距离调节,从而实现了手环松紧度的自动调节,提高了人们佩戴手环的舒适度。

[0048] 与现有技术相比,该基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环中,通过应急机构,可以检测佩戴者的健康状态,从而在佩戴者健康状态发生异常的时候,及时给佩戴者提供药物,从而实现了对佩戴者的应急治疗,降低了佩戴者发生生命危险的几率,与现有机构相比,该机构设计巧妙,结构简单,大大提高了远程医疗手环运行的稳定性,不仅如此,通过收放机构,实现了远程医疗手环的松紧度的自动调节,从而提高了佩戴者的舒适度,进

而提高了远程医疗手环的实用性,与现有机构相比,该机构通过蜗杆25与第三齿轮21之间的传动,使第二电机26不需要持续做功便可以保持第三齿轮21的当前状态,从而降低了第二电机26的负荷,进一步提高了远程医疗手环的实用性。

[0049] 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。

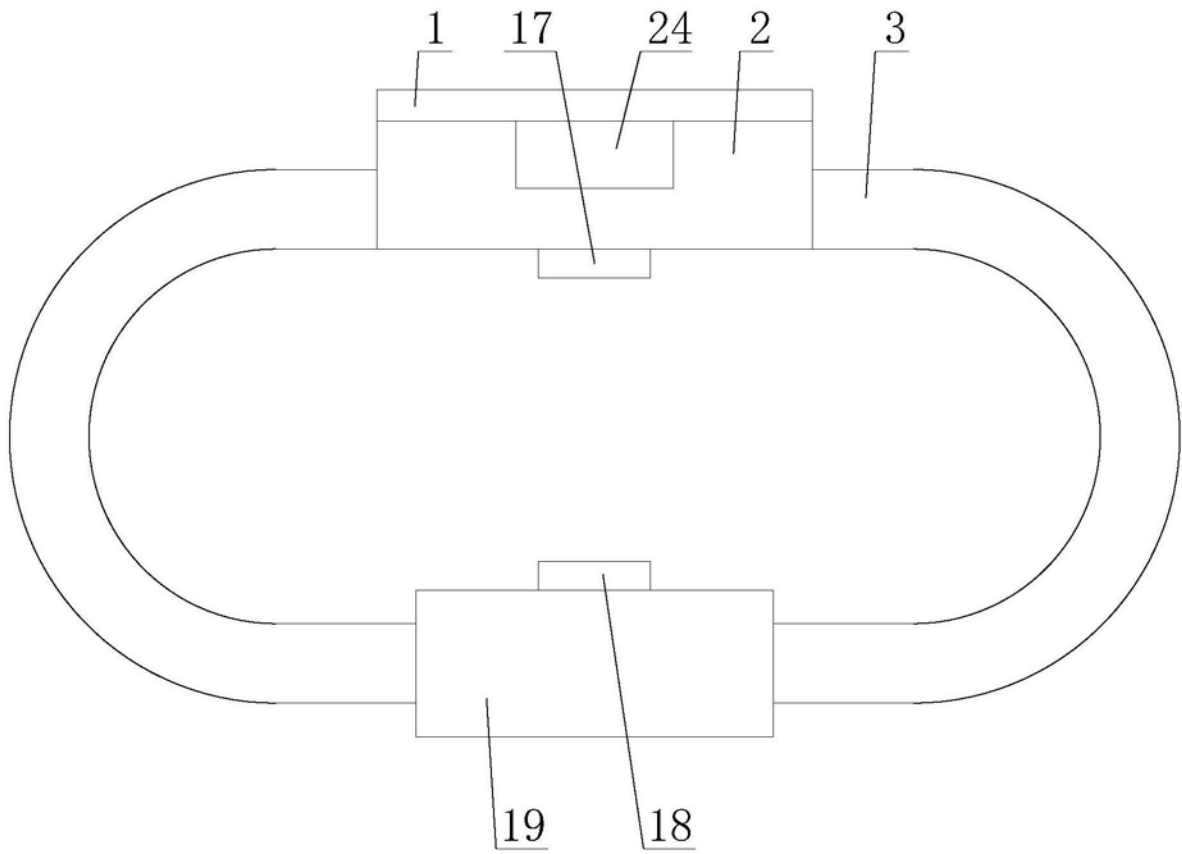


图1

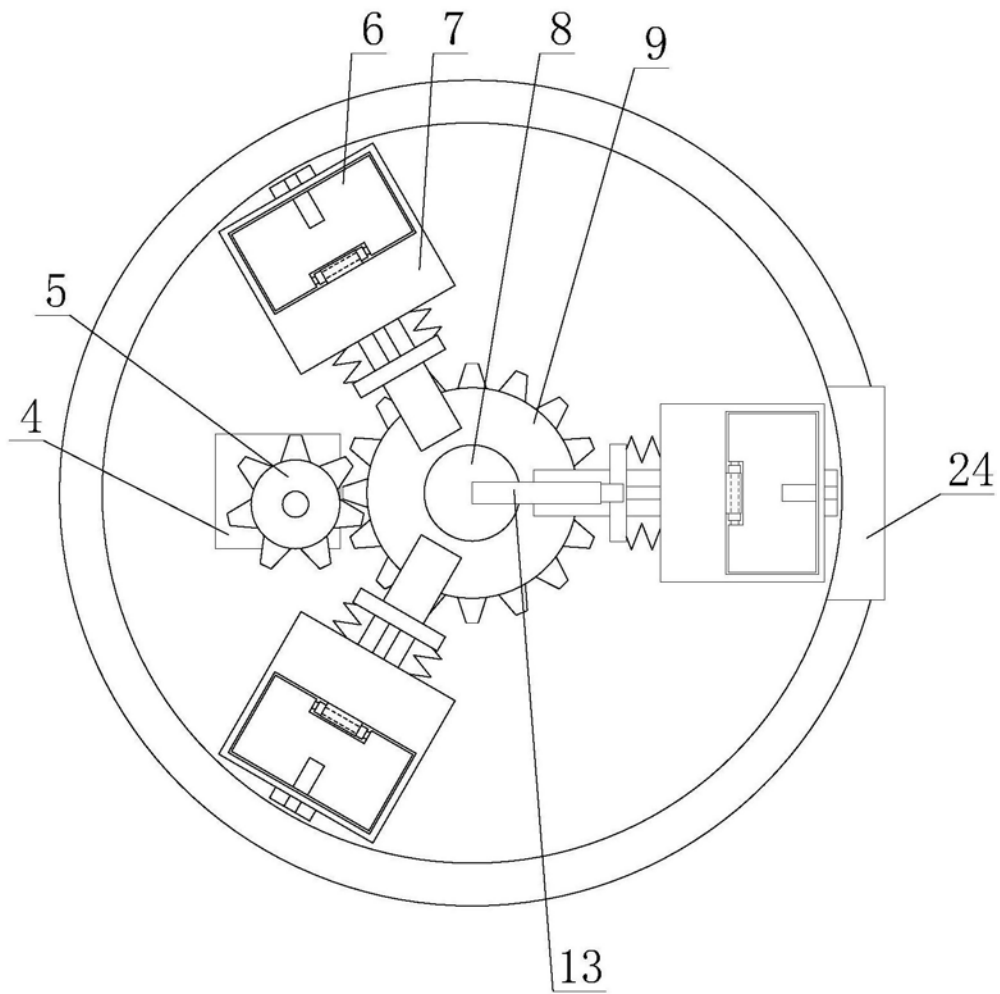


图2

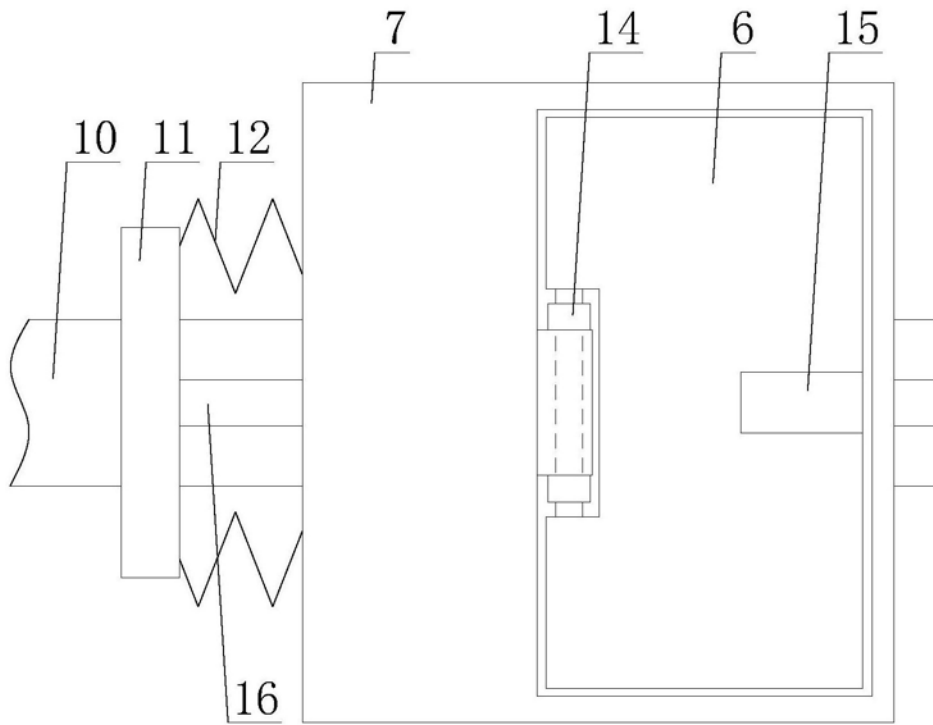


图3

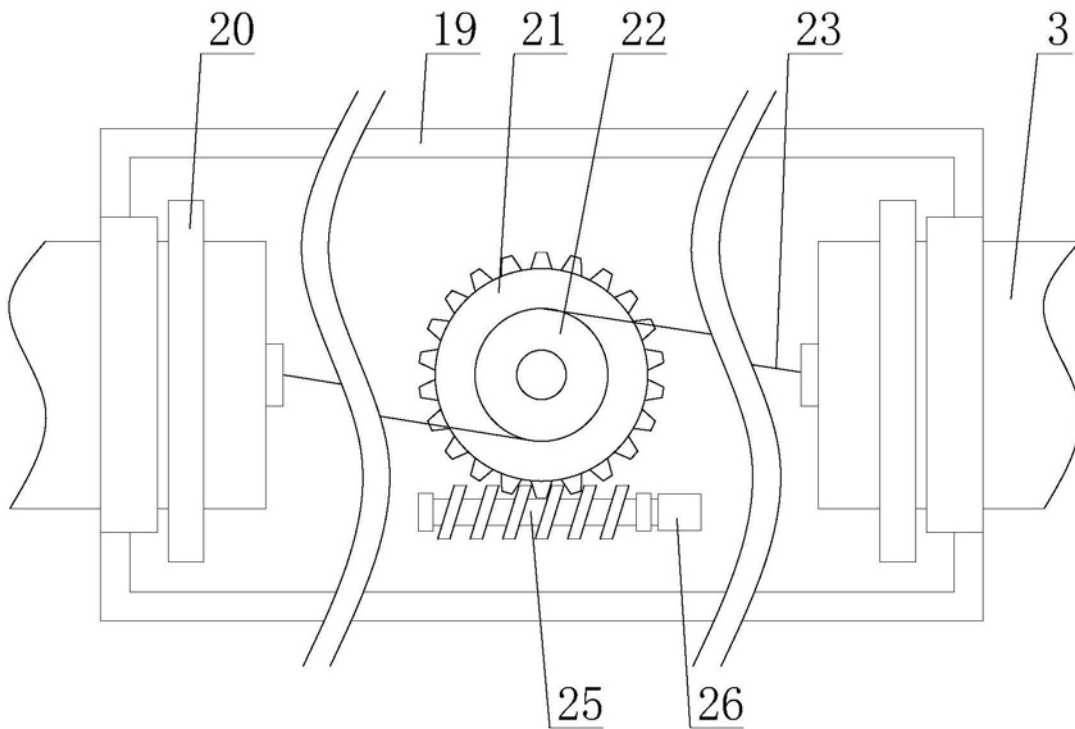


图4

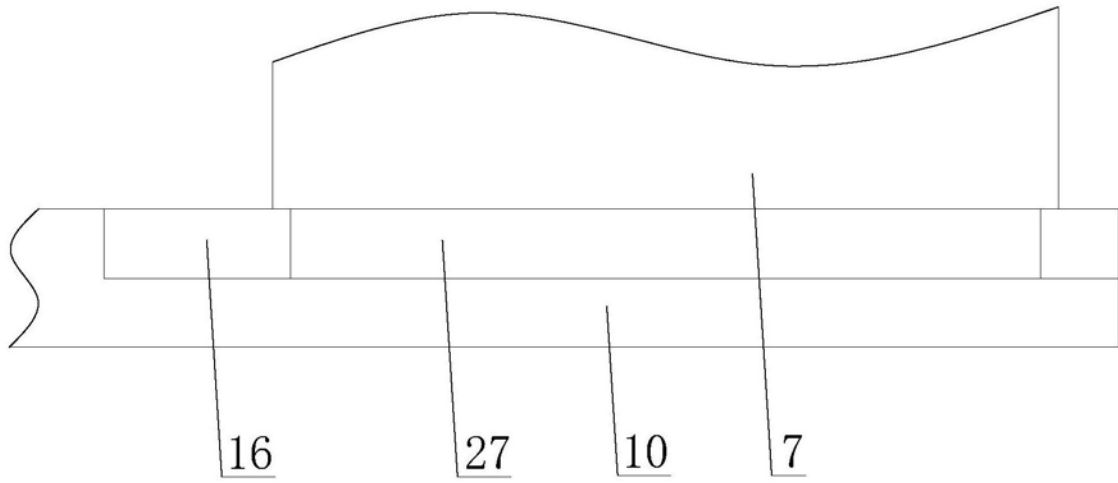


图5

专利名称(译)	一种基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环		
公开(公告)号	CN108553094A	公开(公告)日	2018-09-21
申请号	CN201810272944.2	申请日	2018-03-29
[标]申请(专利权)人(译)	深圳市安思科电子科技有限公司		
申请(专利权)人(译)	深圳市安思科电子科技有限公司		
当前申请(专利权)人(译)	深圳市安思科电子科技有限公司		
[标]发明人	曹燕红		
发明人	曹燕红		
IPC分类号	A61B5/024 A61B5/00 A61J1/00		
CPC分类号	A61B5/024 A61B5/0004 A61B5/02438 A61B5/681 A61B5/6824 A61B5/6831 A61B5/6843 A61J1/00		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

本发明涉及一种基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环，包括第一外壳、第二外壳、应急机构、收放机构、中控机构和两个腕带，所述应急机构包括第二齿轮、出药口、固定轴、气缸、第一驱动组件和至少两个收放组件，所述收放机构包括第二驱动组件、第三齿轮、转盘、两个连接线和两个第二限位块，该基于物联网的具有应急医疗功能的远程医疗手环中，通过应急机构，可以检测佩戴者的健康状态，从而在佩戴者健康状态发生异常的时候，可以及时给佩戴者提供药物，从而通过应急治疗降低了佩戴者发生生命危险的几率，通过收放机构，实现了远程医疗手环的松紧度的自动调节，从而提高了佩戴者的舒适度，进而提高了远程医疗手环的实用性。

