

(19)  กรมทรัพย์สินทางปัญญา
กระทรวงพาณิชย์
เลขที่อนุสิทธิบัตร 12813

(11) เลขที่ประกาศโฆษณา 12813
(43) วันประกาศโฆษณา 30 มิถุนายน 2560
(40) วันออกอนุสิทธิบัตร 30 มิถุนายน 2560

(12) ประกาศโฆษณาการจดทะเบียนการประดิษฐ์และออกอนุสิทธิบัตร

<p>(21) เลขที่คำขอ 1503002113 (22) วันที่ยื่นคำขอ 17 ธันวาคม 2558</p>	<p>(51) สัญลักษณ์จำแนกการประดิษฐ์ระหว่างประเทศ Int.Cl.10 A61G 3/00</p>
<p>(31) เลขที่คำขอที่ยื่นครั้งแรก - (32) วันที่ยื่นคำขอครั้งแรก - (33) ประเทศที่ยื่นคำขอครั้งแรก -</p>	<p>(71) ผู้ขอรับสิทธิบัตร มหาวิทยาลัยศรีนครินทรวิโรฒ (72) ผู้ประดิษฐ์ นายธีรภัทร หุ่ลมบุญเรือง นางสาวนิตตอลิน พันธุอภัย (74) ตัวแทน -</p>
<p>(54) ชื่อที่แสดงถึงการประดิษฐ์</p> <p>(57) บทสรุปการประดิษฐ์</p>	<p>ชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะ</p> <p>ชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะ ประกอบไปด้วยกลไกการขับเคลื่อนและกลไกควบคุมการเคลื่อนที่ของรถเข็น โดยมีอุปกรณ์เสริมสำหรับผู้ป่วยหรือผู้พิการสามารถใช้ศีรษะในการบังคับการเคลื่อนที่ของรถเข็น ติดตั้งกับรถเข็นผู้ป่วยหรือผู้พิการช่วงแขนและขา ซึ่งแบ่งเป็นชุดควบคุมการเคลื่อนที่ด้านขวาด้วยศีรษะ ชุดควบคุมการเคลื่อนที่ด้านซ้ายด้วยศีรษะและชุดควบคุมการเคลื่อนที่ไปข้างหน้าด้วยศีรษะ เมื่อใช้ศีรษะกดสวิตช์ชุดควบคุมการเคลื่อนที่ด้านขวา รถเข็นจะเคลื่อนที่ไปทางด้านขวา เมื่อใช้ศีรษะกดสวิตช์ชุดควบคุมการเคลื่อนที่ด้านซ้าย รถเข็นจะเคลื่อนที่ไปทางด้านซ้าย เมื่อใช้ศีรษะกดสวิตช์ชุดควบคุมการเคลื่อนที่ด้านหน้า รถเข็นจะเคลื่อนที่ไปทางด้านหน้า มีสวิตช์หยุดการทำงานฉุกเฉินสำหรับคนเข็นหรือผู้ดูแล ติดตั้งอยู่บริเวณด้านหลังนั่งพิง ชุดควบคุมการเคลื่อนที่ทั้ง 2 ด้าน มีตัวปรับความกว้างด้านขวามือ มีตัวปรับความกว้างด้านซ้ายมือ และมีแขนปรับยืด-หดตามระยะความสูง โดยมีสกรูยึดแขนปรับยืด-หดตามระยะความสูง ให้เหมาะสมกับสรีระของผู้ป่วย และชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะถูกติดตั้งอยู่กับชุดประกอบบริเวณไว้ด้านหลังนั่งพิงของรถเข็น มอเตอร์ขับเคลื่อนถูกติดตั้งไว้ด้านล่างของตัวรถเข็น ผ่านชุดสายพานไปยังล้อขับเคลื่อนด้านหลังและมีล้อพยางค์ติดตั้งอยู่บริเวณด้านหน้าของรถเข็น มีที่วางเท้าสำหรับผู้ป่วยติดตั้งอยู่ด้านหน้ารถเข็น แบตเตอรี่ที่ใช้เป็นแหล่งจ่ายไฟให้แก่มอเตอร์ถูกติดตั้งไว้ใต้เบาะรองนั่งรถเข็นนี้สามารถควบคุมได้โดยผู้ป่วยเป็นผู้ควบคุมเองผ่านชุดควบคุมการเคลื่อนที่ด้วยศีรษะ และสามารถควบคุมได้โดยผู้เข็นหรือผู้ดูแลผ่านทางมือจับ</p>

ข้อถ้อยสิทธิ

1. ชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะ ประกอบด้วย โครงของชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะ (8) ซึ่งทำจากเหล็กเชื่อมขึ้นรูป ติดตั้งด้านหลังพนักพิงของรถเข็น (17) มีตัวปรับระดับ (9) ติดตั้งอยู่บนคานเหล็กสำหรับใช้ยึด (10) มีโครงเหล็กขึ้นรูป (1) ยื่นออกจากส่วนปลายทั้งด้านซ้าย (6) และด้านขวา (7) ที่มีลักษณะเป็นรูปตัวแอล (L) ที่ปลายด้านหนึ่งสำหรับติดตั้งสวิทช์บังคับทิศทาง เลี้ยวขวา (2) เลี้ยวซ้าย (3) และเดินหน้า (4) เพื่อใช้สำหรับการขับเคลื่อนมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรง (13) โดยยึดติดกับโครงด้านล่างของตัวรถเข็นและยึดติดกับชุดเฟือง (14) โดยจะส่งกำลังไปยังล้อขับเคลื่อนหลัง (11) มีล้อหน้า (12) เป็นตัวประกอบรถเคลื่อนที่ มีสวิทช์ทำหน้าที่ตัดวงจรไฟฟ้า (5) ติดตั้งอยู่บริเวณพนักพิงด้านหลังของรถเข็น มีแบตเตอรี่ (15) เป็นแหล่งจ่ายไฟให้แก่มอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรงถูกติดตั้งไว้ใต้เบาะรองนั่ง (18) มีที่วางเท้าสำหรับผู้ป่วย (16) ติดตั้งอยู่ด้านหน้ารถเข็น

ที่มีลักษณะพิเศษคือ ชุดควบคุมการเคลื่อนที่ของรถเข็นควบคุมด้วยศีรษะ สามารถเคลื่อนเข้าและออกได้ มีโครงเหล็กขึ้นรูป (1) ยื่นออกจากส่วนปลายทั้งด้านซ้าย (6) และด้านขวา (7) ที่มีลักษณะเป็นรูปตัวแอล (L) และตัวปรับระดับ (9) ที่มีลักษณะเป็นสกรูปรับสูงต่ำ เชื่อมต่อกับคานเหล็กสำหรับยึด (10) ที่มีลักษณะเป็นเหล็กขึ้นรูปยึดติดกับพนักพิง (17)

