

ชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะ

ชื่อย่อสิ่งประดิษฐ์/เทคโนโลยี : ชุดควบคุมรถเข็นคนพิการแบบบังคับด้วยศีรษะ

เลขทะเบียนอนุสิทธิบัตร : 12813

ชื่อผู้ประดิษฐ์ : ผู้ช่วยศาสตราจารย์ธีรภัทร หล้าบุญเรือง และผู้ช่วยศาสตราจารย์นิตต์อลิน พันธุ์อภัย

ที่มา ข้อมูลเบื้องต้น ความสำคัญของปัญหา

ในปัจจุบันมีการเพิ่มสูงขึ้นของผู้ป่วยที่ไม่สามารถใช้งานแขนและขาได้หรือใช้ไม่ได้ไม่คล่องตัวเนื่องจากโรคภัยไข้เจ็บ ความชราภาพและอุบัติเหตุ ทำให้ความต้องการใช้รถเข็นของผู้ป่วยเพื่ออำนวยความสะดวกมีเพิ่มมากขึ้น เพื่อช่วยอำนวยความสะดวกแก่ผู้ป่วยและผู้ดูแลผู้ป่วย แต่ในความเป็นจริงเกิดผลิตภัณฑ์รถเข็นผู้ป่วยที่มีอยู่ในท้องตลาดถูกออกแบบมาเฉพาะผู้ที่พิการขา ทำให้เกิดข้อจำกัดและความไม่สะดวกสบายในใช้งานได้ครอบคลุมตามความต้องการ ทำให้ผู้ป่วยที่พิการทั้งแขนและขานั้นไม่สามารถที่จะช่วยเหลือตนเองได้ตามที่ต้องการ ต้องรอการช่วยเหลือจากผู้อื่นหรือผู้ที่คอยติดตามดูแล

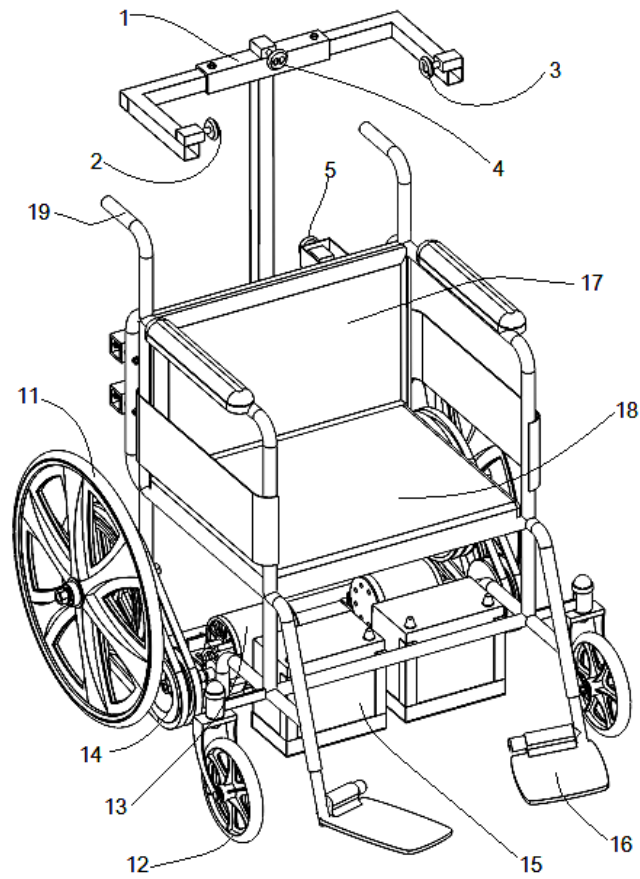
1. สรุปสิ่งประดิษฐ์/เทคโนโลยี

ความมุ่งหมายของสิ่งประดิษฐ์นี้ มีวัตถุประสงค์เพื่อออกแบบอุปกรณ์เสริมสำหรับผู้ป่วยหรือผู้พิการสามารถใช้ศีรษะในการบังคับการเคลื่อนที่ของรถเข็น ติดตั้งกับรถเข็นผู้ป่วยหรือผู้พิการช่วงแขนและขา สามารถบังคับรถเข็นโดยผ่านกลไกที่สร้างขึ้น ผู้ป่วยหรือผู้พิการสามารถบังคับการเคลื่อนที่ได้เอง และสามารถที่จะช่วยเหลือตัวเองได้และสะดวกต่อการในชีวิตประจำวัน

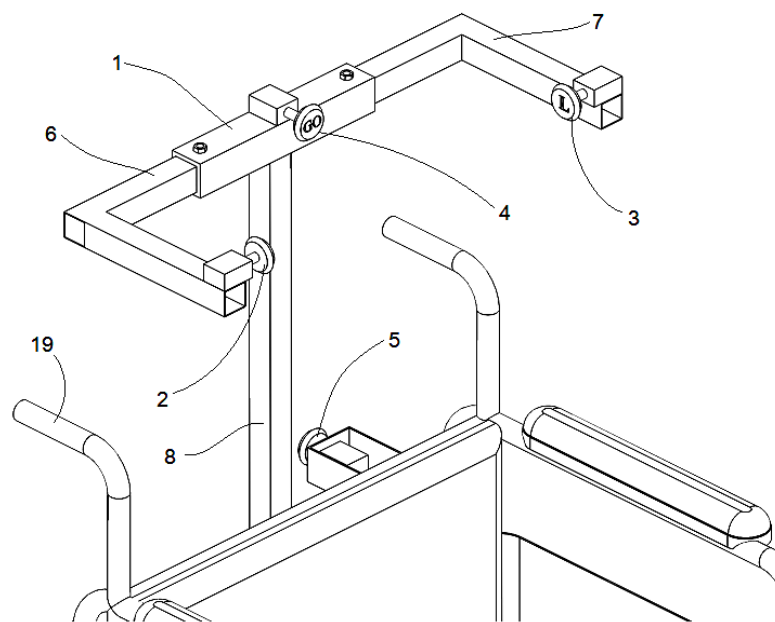
2. จุดเด่นของสิ่งประดิษฐ์/เทคโนโลยี

ชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะ มีกลไกการขับเคลื่อนและกลไกควบคุมการเคลื่อนที่ของรถเข็น โดยใช้ศีรษะในการบังคับการเคลื่อนที่ของรถเข็น ติดตั้งกับรถเข็นผู้ป่วยหรือผู้พิการช่วงแขนและขา มีสวิตช์หยุดการทำงานฉุกเฉินสำหรับคนเข็นหรือผู้ดูแล ชุดควบคุมการเคลื่อนที่ที่สามารถปรับความกว้างและปรับยืด-หดตามระยะความสูงให้เหมาะสมกับสรีระของผู้ป่วย ได้ และชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะนี้สามารถควบคุมได้โดยผู้ป่วยเป็นผู้ควบคุมเองผ่านชุดควบคุมการเคลื่อนที่ด้วยศีรษะและสามารถควบคุมได้โดยผู้เข็นหรือผู้ดูแลผ่านทางมือจับ

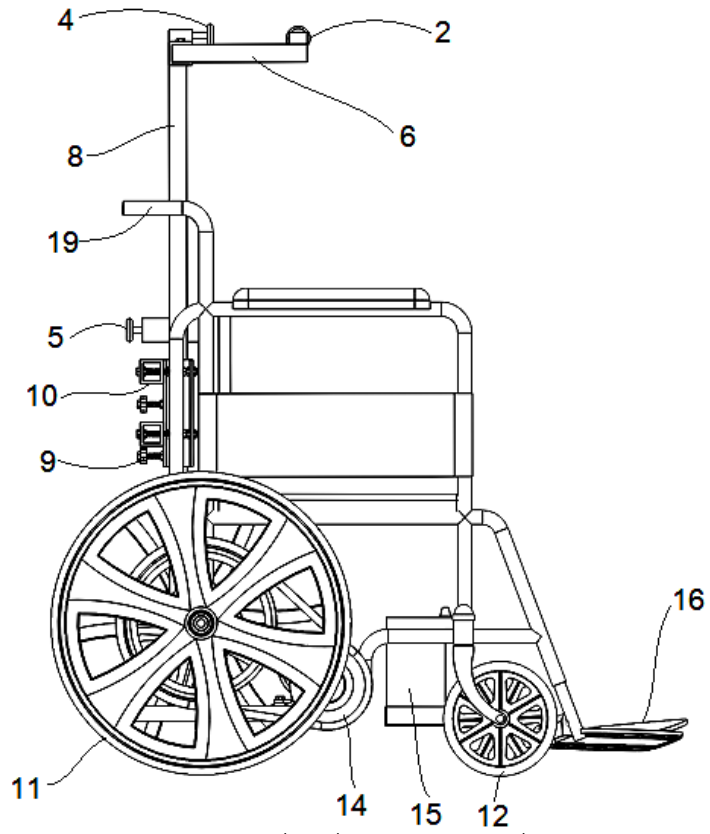
3. ภาพประกอบ



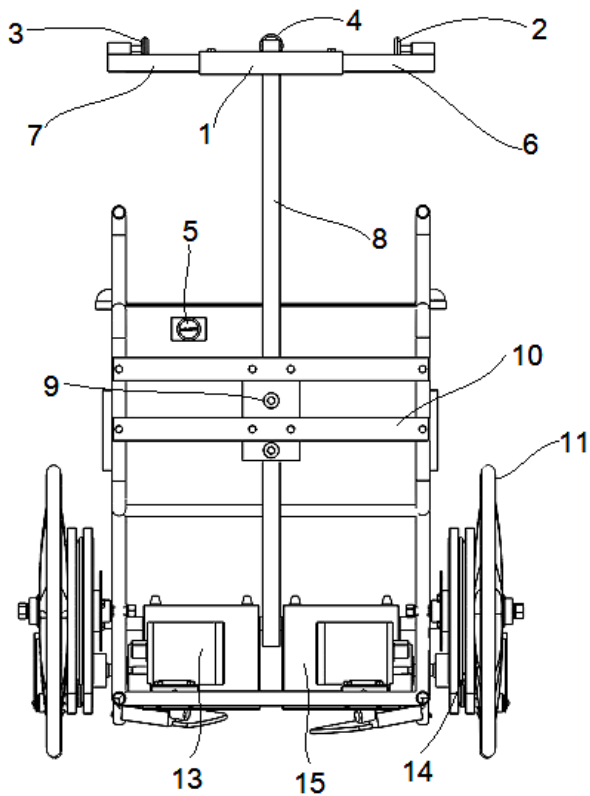
รูปที่ 1 แสดงภาพโดยรวมรถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะสำหรับผู้ป่วยแขนและขา



รูปที่ 2 แสดงกลไกชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะ



รูปที่ 3 แสดงภาพด้านข้างชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะ



รูปที่ 4 แสดงภาพด้านหลังชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะ

เลขที่อนุสิทธิบัตร 12813



อสป/200 - ข

อนุสิทธิบัตร

อาศัยอำนาจตามความในพระราชบัญญัติสิทธิบัตร พ.ศ. 2522
แก้ไขเพิ่มเติมโดยพระราชบัญญัติสิทธิบัตร (ฉบับที่ 3) พ.ศ. 2542
และบทบัญญัติกรมทรัพย์สินทางปัญญาออกอนุสิทธิบัตรฉบับนี้ให้แก่

มหาวิทยาลัยศรีนครินทรวิโรฒ

สำหรับการประดิษฐ์ตามรายละเอียดการประดิษฐ์ ข้อถือสิทธิ และรูปเขียน (ถ้ามี)
ที่ปรากฏในอนุสิทธิบัตรนี้

เลขที่คำขอ 1503002113
ขอรับอนุสิทธิบัตร 17 ธันวาคม 2558
ประดิษฐ์ นายธีรภัทร หลิมบุญเรือง และ นางสาวนิตตอลิน พันธุ์อภัย
แสดงถึงการประดิษฐ์ ชุดควบคุมการเคลื่อนที่รถเข็นคนพิการกึ่งอัตโนมัติแบบบังคับด้วยศีรษะ

ให้ผู้ทรงสิทธิบัตรสิทธิและหน้าที่ตามกฎหมายว่าด้วยสิทธิบัตรทุกประการ

ออกให้ ณ วันที่ 30 เดือน มิถุนายน พ.ศ. 2560
หมดอายุ ณ วันที่ 16 เดือน ธันวาคม พ.ศ. 2564



(ลงชื่อ).....
(นายดิเรก บุญแท้)
รองอธิบดีกรมทรัพย์สินทางปัญญา ปฏิบัติราชการแทน
อธิบดีกรมทรัพย์สินทางปัญญา
ผู้อำนวยการอนุสิทธิบัตร

พนักงานเจ้าหน้าที่

- หมายเหตุ
1. ผู้ทรงอนุสิทธิบัตรต้องชำระค่าธรรมเนียมรายปีเริ่มแต่ปีที่ 5 ของอายุสิทธิบัตร มิฉะนั้น อนุสิทธิบัตรจะสิ้นอายุ
 2. ผู้ทรงอนุสิทธิบัตรจะขอชำระค่าธรรมเนียมรายปีล่วงหน้าโดยชำระทั้งหมดในคราวเดียวกันได้
 3. ภายใน 90 วันก่อนวันสิ้นอายุอนุสิทธิบัตร ผู้ทรงอนุสิทธิบัตรมีสิทธิขอต่ออายุอนุสิทธิบัตรได้ 2 ครั้ง มีกำหนดคราวละ 2 ปี โดยยื่นคำขอต่ออายุ ต่อพนักงานเจ้าหน้าที่
 4. การอนุญาตให้ใช้สิทธิตามอนุสิทธิบัตรและการโอนอนุสิทธิบัตรต้องทำเป็นหนังสือและจดทะเบียนต่อพนักงานเจ้าหน้าที่
- 029636**