

(12)

## BREVET DE INVENȚIE CORECTAT

Notă: Datele bibliografice reflectă ultima situație

(15) Informația corectă:

Versiunea corectată nr. (W1B1)

Coduri INID, cu text corectat: (56)

Versiuni corectate anterior:

(48) Corectură menționată în BOPI nr. 5 din data de 30.05.2011

(21) Nr. cerere: a 2007 00018

(22) Data de depozit: 15.01.2007

(45) Data publicării mențiunii acordării brevetului: 29.04.2011 BOPI Nr. 4/2011

(41) Data publicării cererii:  
27.02.2009 BOPI Nr. 2/2009

(73) Titular:

• UNIVERSITATEA TEHNICĂ DIN  
CLUJ-NAPOCA,  
STR.CONSTANTIN DAICOVICIU NR.15,  
CLUJ-NAPOCA, CJ, RO

(72) Inventatori:

• MUNTEANU RADU,  
STR.ALEXANDRU VLAHUȚĂ, BL.LAMA C,  
AP.69, CLUJ-NAPOCA, CJ, RO;  
• MOGA DANIEL, STR.GAROAFELOR  
NR.13, BL.A11, AP.8, JIBOU, SJ, RO;

• NEAGA FLORIAN CLAUDIU,  
STR.SIMION BĂRNUȚIU NR.6, BL.A28,  
AP.36, ZALĂU, SJ, RO;  
• PETREUȘ DORIN, STR.PLOIEȘTI NR.27,  
AP.5, CLUJ-NAPOCA, CJ, RO;  
• DUMITREAN RADU MIHAI,  
STR.ȘTEFAN CEL MARE NR.5, BL.11,  
AP.25, ALBA IULIA, AB, RO;  
• MUNTEANU MIHAI,  
STR.ALEXANDRU VLAHUȚĂ, BL.LAMA C,  
AP.72, CLUJ-NAPOCA, CJ, RO;  
• VLĂDĂREANU LUIGE, CALEA CRÂNGAȘI  
NR.48, BL.7, AP.45, SECTOR 6,  
BUCUREȘTI, B, RO

(56) Documente din stadiul tehnicii:

US 2007/0010721 A1; US 6847294 B1

## (54) SISTEM DE MONITORIZARE A ÎNCĂRCĂRII PROGRESIVE A MEMBRULUI INFERIOR ÎN RECUPERAREA POSTTRAUMATICĂ

(57) Rezumat:

Invenția se referă la un sistem de monitorizare a încărcării progresive a membrului inferior și măsurare a forței de apăsare la nivelul tălpii, în cadrul unui proces de recuperare posttraumatică, ce este alcătuit dintr-o rețea de camere elastice (CE1, CE2, CE3), situate la nivelul tălpii membrului inferior, sub trei zone anatomiche de apăsare maximă a tălpii pacientului, camere care comunică printr-o tubulatură (T) cuplată la un traductor de presiune (SP) ce sesizează valoarea de presiune maximă curentă, și o transmisie la un bloc de măsurare și control (BM), unde este convertită în valoare numerică de un circuit convertor (A/D), apoi este transformată într-o valoare de forță, prin intermediul unui algoritm de calibrare, implementat pe o unitate de procesare (Microcontroller) a blocului de măsurare, și comparată cu valorile de prag memorate în memoria blocului de măsurare (BM), un avertizor (AAL) generând semnale luminoase și acustice atunci când valoare maximă a forței măsurate pe un interval de timp programat depășește valoarea de prag stabilită, valorile diferiților parametri ( $T_{mas}$ ,  $F_s$ ,  $FP$ ,  $D$ ), memorate în memoria nevolatilă a unității de procesare

(Microcontroller), fiind citite sau modificate printr-o comunicare fără fir cu blocul de măsurare (BM), prin intermediul unei interfețe (IR) implementate printr-un bloc Transceiver (RF), alimentarea sistemului de monitorizare realizându-se prin componente proprii blocului de alimentare (A), un acumulator (ACC) și un încărcător (Î).

Revendicări: 1  
Figuri: 5

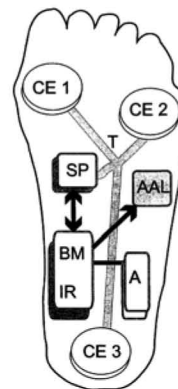


Fig. 1

Examinator: ing. VLĂDESCU CATRINEL

