

pamiętuje się za pomocą modułu pamięci R_AMPLITUDE_MEMORY wykrytą za pomocą modułu detekcji PEAK_DETECTOR wartość maksymalną sygnału ABS_DIFF_LONG, którą uznaje się za amplitudę załamka R w zespole QRS.

(3 zastrzeżenia)

A1 (21) **435396** (22) 2020 09 22

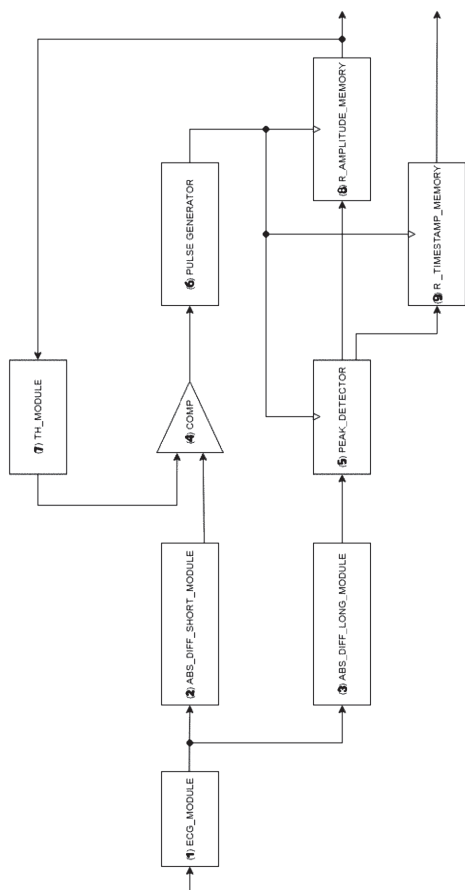
(51) **A61B 5/346** (2021.01)

(71) AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA
IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE, Kraków
(72) REKLEWSKI WOJCIECH; HERYAN KATARZYNA;
AUGUSTYNIAK PIOTR; MIŚKOWICZ MAREK

(54) **Urządzenie do detekcji zespołu QRS w sygnale elektrokardiogramu**

(57) Urządzenie posiada ABS_DIFF_SHORT_MODULE (2) oraz ABS_DIFF_LONG_MODULE (3), których wejścia są połączone z wyjściem modułu pomiarowego ECG_MODULE (1), przy czym wyjście modułu ABS_DIFF_SHORT_MODULE (2) połączone jest z jednym z wejść komparatora COMP (4), a wyjście modułu ABS_DIFF_LONG_MODULE (3) połączone jest z wejściem modułu detekcji PEAK_DETECTOR (5). Wyjście komparatora COMP (4) połączone jest z wejściem generatora impulsowego PULSE GENERATOR (6). Wyjście generatora impulsowego PULSE GENERATOR (6) połączone jest z wejściem bramkującym modułu detekcji PEAK_DETECTOR (5) oraz z wejściem modułu zapisu pamięci R_AMPLITUDE_MEMORY (8) a także z wejściem modułu zapisu pamięci R_TIMESTAMP_MEMORY (9). Wyjście modułu detekcji PEAK_DETECTOR (5) połączone jest również z wejściami modułów pamięci R_AMPLITUDE_MEMORY (8) i R_TIMESTAMP_MEMORY (9), zaś wyjście modułu pamięci R_AMPLITUDE_MEMORY (8) połączone jest przy tym z wejściem modułu TH_MODULE (7). Wyjście modułu TH_MODULE (7) połączone jest także z jednym z wejść komparatora COMP (4).

(1 zastrzeżenie)



A1 (21) **435387** (22) 2020 09 22

(51) **A61F 2/58** (2006.01)

A61F 2/74 (2006.01)

A61H 1/02 (2006.01)

B25J 9/00 (2006.01)

B25J 18/00 (2006.01)

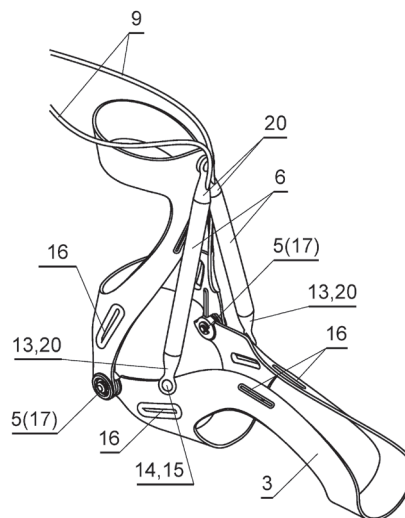
(71) ICARION SPÓŁKA Z OGRANICZONĄ
ODPOWIEDZIALNOŚCIĄ SPÓŁKA KOMANDYTOWA,
Kraków

(72) GACZOREK BARTŁOMIEJ; FRAŚ JAN

(54) **Egzoszkieleł, zwłaszcza półpasywny**

(57) Egzoszkieleł ma pierwszy uchwyt na pierwszą część ciała, drugi uchwyt (3) na drugą część ciała przegubowe połączenie (5) obu uchwytów, co najmniej jeden pneumatyczny sztuczny mięsień (6) łączący swymi końcami oba uchwyty, oraz regulowane źródło nadciśnienia zasilające sztuczne mięśnie (6). Sztuczny mięsień (6), zawiera co najmniej jedną elastyczną komorę roboczą w postaci odcinka zaślepionej z obu końców okrągłej rurki z elastycznego tworzywa z nierozciągliwym opłotem. Opłot komory roboczej zatopiony jest w jej ścianie bocznej wykonany jest nierozciągliwej nici przebiegającej po linii śrubowej o osi pokrywającej się z osią komory roboczej. Średnica opłotu wynosi od 100% do 200% wewnętrznej średnicy komory roboczej. Skok opłotu wynosi od 3% do 30% jego średnicy, a grubość nici opłotu wynosi od 1% do 5% jego średnicy. Średnica zewnętrzna komory roboczej wynosi od 100% do 200% średnicy jej opłotu. Długość każdej komory roboczej w stanie swobodnym wynosi od 100 do 6000% średnicy jej opłotu, natomiast twardość tworzywa sztucznego tworzącego komorę roboczą wynosi od 15 do 30 według skali A Shora.

(9 zastrzeżeń)



A1 (21) **435417** (22) 2020 09 23

(51) **A61G 5/10** (2006.01)

A61G 5/14 (2006.01)

(71) BURCHARD WŁODZIMIERZ PRZEDSIĘBIORSTWO
PRODUKCYJNO-HANDLOWE GOBEST, Poznań
(72) BURCHARD WŁODZIMIERZ; PRAGER PAWEŁ

(54) **Podnośnik dla osób niepełnosprawnych ruchowo**

(57) Przedmiotem zgłoszenia jest podnośnik dla osób niepełnosprawnych ruchowo, który głównie stosuje się w zestawieniu z wózkiem inwalidzkim, w celu zmiany położenia siedziska, a tym samym zmiany położenia osoby chorej lub niepełnosprawnej siedzącej na wózku inwalidzkim. Charakteryzuje się tym, że stanowi go rama nośna (1), zaś do tylnej strefy ramy (1) zamocowany jest pionowy wspornik (2), zakończony poziomą prowadnicą (3), mającą przemieszczane siłownikiem (4) wysuwane ramię (5), do przemieszczania napędzanego korpus podnośnika (6) z ciągnem (7), przy czym ciągną (7) zakończone jest orczykiem (8) do zaczepiania ka-