

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



ПАТЕНТ

НА ПОЛЕЗНУЮ МОДЕЛЬ

№ 222560

ТРЕХМЕРНЫЙ СКАНЕР КОНЕЧНОСТЕЙ

Патентообладатель: *Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования "Воронежский государственный технический университет" (ВГТУ) (RU)*

Авторы: *Безрукавый Артем Михайлович (RU), Ванин Вячеслав Андреевич (RU), Бобылкин Игорь Сергеевич (RU), Каграманов Эдуард Эдуардович (RU)*

Заявка № **2023120139**

Приоритет полезной модели **31 июля 2023 г.**

Дата государственной регистрации в Государственном реестре полезных моделей Российской Федерации **09 января 2024 г.**

Срок действия исключительного права на полезную модель истекает **31 июля 2033 г.**

Руководитель Федеральной службы по интеллектуальной собственности

Ю.С. Зубов





ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) ФОРМУЛА ПОЛЕЗНОЙ МОДЕЛИ К ПАТЕНТУ РОССИЙСКОЙ
ФЕДЕРАЦИИ

(52) СПК
A61B 5/103 (2023.08)

(21)(22) Заявка: 2023120139, 31.07.2023
(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
31.07.2023
Дата регистрации:
09.01.2024
Приоритет(ы):
(22) Дата подачи заявки: 31.07.2023
(45) Опубликовано: 09.01.2024 Бюл. № 1
Адрес для переписки:
394006, г. Воронеж, ул. 20 летия Октября, 84,
ФГБОУ ВО "ВГТУ", патентный отдел

(72) Автор(ы):
Безрукавый Артем Михайлович (RU),
Ванин Вячеслав Андреевич (RU),
Бобылкин Игорь Сергеевич (RU),
Каграманов Эдуард Эдуардович (RU)

(73) Патентообладатель(и):
Федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение высшего
образования "Воронежский государственный
технический университет" (ВГТУ) (RU)

(56) Список документов, цитированных в отчете
о поиске: Безрукавый А.М. и др. Разработка
трехмерного сканера конечностей человека//
Материалы X МНПК, часть 1, АНО "НИИ
ДПО", М. 2022, с. 185-190. RU 204174 U1,
13.05.2021. RU 2755594 C1, 17.09.2021. WO
9528883 A1, 02.11.1995. US 2019038259 A1,
07.02.2019.

RU
222560
U1

(54) ТРЕХМЕРНЫЙ СКАНЕР КОНЕЧНОСТЕЙ

(57) Формула полезной модели

Трехмерный сканер конечностей, включающий кистевую часть, подвижную сканирующую часть с датчиками дальнометрии, локтевую часть и установленные на локтевой части шаговые двигатели, отличающийся тем, что шаговые двигатели соединены с трапецидальными винтами через компенсирующие соединительные муфты, кистевая и локтевая части связаны между собой полированными валами, подвижная сканирующая часть установлена на трапецидальных винтах посредством трапецидальных гаек с фланцами с возможностью перемещения по полированным валам и на ней установлены по меньшей мере десять лазерных датчиков дальнометрии.

RU
222560
U1