РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ

ПАТЕНТ

НА ПОЛЕЗНУЮ МОДЕЛЬ

№ 121733

РОБОТОТЕХНИЧЕСКАЯ СИСТЕМА ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ МАССАЖНОЙ ФИЗИОТЕРАПИИ

Патентообладатель(ли): ***Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования "Московский государственный индустриальный университет" (ФГБОУ ВПО "МГИУ") (RU)***

Автор(ы): ***см. на обороте***

Заявка № **2012116975**

Приоритет полезной модели **27 апреля 2012 г.**

Зарегистрировано в Государственном реестре полезных моделей Российской Федерации ***10 ноября 2012 г.***

Срок действия патента истекает **27 апреля 2022 г.**

Руководитель Федеральной службы по интеллектуальной собственности

Б.П. Симонов

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ

(19) **RU** (11) **121733** (13) **U1**

(51) МПК
A61H23/00 (2006.01)

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ,
ПАТЕНТАМ И ТОВАРНЫМ ЗНАКАМ

(12) ПАТЕНТ НА ПОЛЕЗНУЮ МОДЕЛЬ

Статус: по данным на 17.12.2012 - действует
Пошлина: учтена за 1 год с 27.04.2012 по 27.04.2013

(21), (22) Заявка: **2012116975/14, 27.04.2012**

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
27.04.2012

Приоритет(ы):
(22) Дата подачи заявки: **27.04.2012**

(45) Опубликовано: **10.11.2012**

Адрес для переписки:
115280, Москва, ул. Автозаводская, 16, ФГБОУ ВПО "МГИУ", Н.В. Учеваткиной

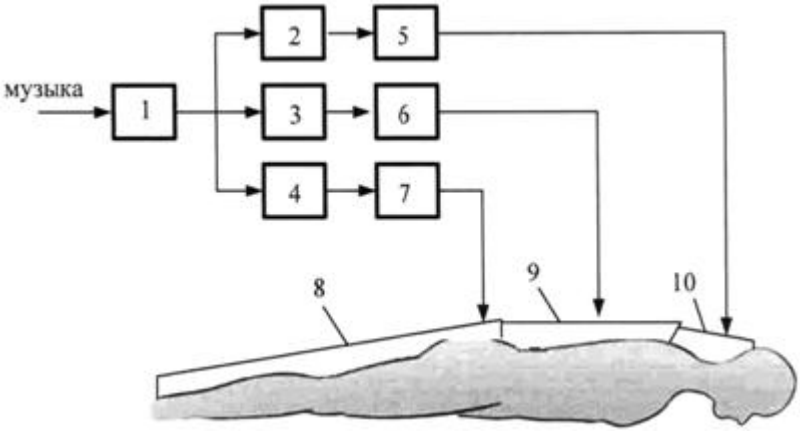
(72) Автор(ы):
Головин Вадим Фёдорович (RU),
Рачков Михаил Юрьевич (RU),
Архипов Максим Викторович (RU),
Журавлев Виталий Валерьевич (RU)

(73) Патентообладатель(и):
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования "Московский государственный индустриальный университет" (ФГБОУ ВПО "МГИУ") (RU)

(54) РОБОТОТЕХНИЧЕСКАЯ СИСТЕМА ДЛЯ ПРОВЕДЕНИЯ МАССАЖНОЙ ФИЗИОТЕРАПИИ

Формула полезной модели

1. Робототехническая система для проведения массажной физиотерапии, содержащая систему управления, связанную с исполнительным механизмом, выходным звеном которого является массажный инструмент, отличающаяся тем, что система управления содержит микрофон и три полосовых усилителя, а исполнительный механизм состоит из трех независимых блоков, при этом выход микрофона соединен с каждым блоком исполнительного механизма через соответствующий полосовой усилитель и выпрямитель.

2. Робототехническая система для проведения массажной физиотерапии по п.1, отличающаяся тем, что блоки исполнительного механизма выполнены в виде гибких матриц электромеханических вибраторов.

3. Робототехническая система для проведения массажной физиотерапии по п.1, отличающаяся тем, что блоки исполнительного механизма выполнены в виде манипуляторов.