下肢关节康复器 YTK-F





| 名 称 | 内 容 |
|-------|-------------------------------------|
| C P U | 大容量CPU全微电脑智能设计 |
| 语言 | 中文/英文双路显示和控制(带手控器) |
| 安全性 | 具有运行角度、速度自动增加模式功能,并具有力矩设定功能,安全可靠 |
| 特点 | 具有全程长度和膝关节角度控制方式,角度控制精确 |
| | 额定载荷为200N, 在额定荷载下能平稳工作不卡滞, 无异常撞击声 |
| | 有记忆功能,开机显示上一次的设定数据 |
| | 设置手动控制件,使病人能自行控制康复器暂停或进行伸展/屈曲运动。 |
| 调节范围 | 康复器在于200N荷载下可连续工作时间大于2h |
| | 大腿支架长度可调节范围≥90mm,小腿支架长度可调节范围≥100mm |
| | a)大小腿支架之间的夹角(α)运动最大变化范围≥125° |
| | b) 脚托板前后翻转角落(β)变化范围应不小于40° |
| | c)左右移动角度 (γ) 变化范围应不小于40° |
| | 腿支架夹角(α)的角速度调范围: |
| | 最低速不大于1°/s,最高速度不小于2.5°/s,并分档可调(共9档) |
| 工作噪音 | 不大于65dB |
| 输入功率 | 70VA |
| 工作电压 | $220 \text{Vac} \pm 22 \text{Vac}$ |
| 重量 | 15. 6KG |