

(19)



OFICINA ESPAÑOLA DE
PATENTES Y MARCAS
ESPAÑA



(11) Número de publicación: **2 394 721**

(51) Int. Cl.:

A61G 7/10

(2006.01)

(12)

TRADUCCIÓN DE PATENTE EUROPEA

T3

(96) Fecha de presentación y número de la solicitud europea: **12.01.2006 E 06701618 (8)**

(97) Fecha y número de publicación de la solicitud europea: **26.09.2007 EP 1835878**

(54) Título: **Equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas discapacitadas**

(30) Prioridad:

13.01.2005 IT MN20050000

(45) Fecha de publicación y mención en BOPI de la traducción de la patente:

05.02.2013

(73) Titular/es:

MARIANI, DANIELE (50.0%)

Via Matilde di Canossa, 28

42020 Pegognaga, MN , IT y

MESSORA, GIULIO (50.0%)

(72) Inventor/es:

**Mariani, Daniele y
Messora, Giulio**

(74) Agente/Representante:

CARPINTERO LÓPEZ, Mario

ES 2 394 721 T3

Aviso: En el plazo de nueve meses a contar desde la fecha de publicación en el Boletín europeo de patentes, de la mención de concesión de la patente europea, cualquier persona podrá oponerse ante la Oficina Europea de Patentes a la patente concedida. La oposición deberá formularse por escrito y estar motivada; sólo se considerará como formulada una vez que se haya realizado el pago de la tasa de oposición (art. 99.1 del Convenio sobre concesión de Patentes Europeas).

DESCRIPCIÓN

Equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas discapacitadas

Campo técnico

5 La presente invención se refiere a un equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con dificultades para caminar, particularmente recomendado para el transporte y el posicionamiento de una persona minusválida y capacitada o una con problemas motores, incluyendo aquellos temporales, en un nivel diferente al del transporte.

Antecedentes de la técnica

10 Como se sabe, existen personas con dificultades motrices en diferentes grados, debido a diversas patologías que son bien permanentes o transitorias, lo que significa que los operarios encargados de manejar a estas personas son sometidas a frecuentes, particularmente agotadoras, operaciones para levantar y mover a la persona y llevarlos a la posición deseada.

15 Las personas que necesitan moverse por lo general colaboran poco o nada en absoluto, lo que significa que se vuelve extremadamente agotador para el personal empleado ayudar a estas personas, quienes llevan a cabo estas operaciones, varias veces, durante la jornada. De hecho, a lo largo del día, las personas necesitan ayuda en varias ocasiones y los esfuerzos que estos operarios tienen que hacer, para asistir y ayudar a estas personas con dificultades, durante las diversas maniobras, son verdaderamente enormes.

20 Para ayudar al personal, en la actualidad, existen máquinas en el mercado que llevan a cabo algunas o parte de las operaciones necesarias para mover a las personas que no pueden caminar. Las máquinas que se usan generalmente son ascensores de varios tipos: con correas o con arneses, etc.

25 La patente EP 0819416 (D1) es conocida por el solicitante y describe el equipo que mueve un par de horquillas hacia abajo con un movimiento a través de una porción de un arco que comienza en un ángulo de 45° con respecto a la posición vertical y va hasta 135°. Se aplican soportes en la horquilla y una correa se engancha en el interior y la persona a la que hay que introducir en el agua de la piscina está posicionada dentro de la correa. El equipo ilustrado está fijado al suelo o, de acuerdo con una variante, parece que es capaz de llevar a cabo pequeños movimientos con ruedas muy pequeñas y que en cualquier caso deben fijarse manualmente al suelo para que no exista el riesgo del vuelco.

El dispositivo D1 no se puede mover horizontalmente con una persona suspendida sobre las horquillas, puesto que volcaría ya que el baricentro estaría fuera de la base.

30 Además, también la patente FR 2652262 (D2) es conocida por el solicitante, y describe un dispositivo que es prácticamente una carretilla elevadora en la que en lugar de la horquilla hay un asiento para la persona a la que hay que sumergir. El movimiento del asiento se produce por medio de poleas que mueven el asiento hacia abajo y luego hacia arriba. Los ejes de la columna son bastante altos, por lo tanto, se estrechan y, por consiguiente, el equipo no es fácil de manipular o mover. También en este caso la persona debe sentarse en el asiento en el borde de la piscina.

35 En la patente D2, la columna es la columna típica de una carretilla elevadora de productos y es bastante pesada y, por lo tanto, difícil de mover, por ejemplo, en el interior de vestuarios, por lo tanto, este equipo no puede transportar fácilmente a una persona. En particular, el único movimiento del dispositivo D2 con una persona sentada en el mismo es vertical y es necesario llegar a estar muy cerca del borde de la piscina, por lo tanto, existe el riesgo de deslizamiento de las ruedas delanteras y que el dispositivo caiga en la piscina y; además, ya que sólo hay un freno en la rueda, que está hecho de caucho, existe el peligro de que si el suelo está mojado, no se agarre suficientemente y que el dispositivo se mueva y deslice sobre el borde de la piscina.

40 Ninguno de los dispositivos D1 y D2 está equipado con un reposapiés y la persona está suspendida en el aire lo que hace que él/ella se sienta inseguro o insegura. Estos ascensores, aunque realizan sus funciones, han sacado a la luz ciertos inconvenientes.

45 Un primer inconveniente deriva del hecho de que, la persona, durante la transferencia, se encuentra a sí misma en una posición apenas cómoda y, a veces, en una condición libremente oscilante que crea una notable incomodidad. En particular, el operario tiene que emplear un esfuerzo físico para transferir y mover a la persona, además del hecho de que algunos de los movimientos de elevación se siguen realizando manualmente y esta serie de operaciones es, a la larga, agotadora.

50 Para reducir el esfuerzo o simplemente para conseguir mover a estas personas con dificultad intervienen, muy a menudo, varios operarios con los costes considerables en términos de personal quienes podrían desempeñar otras funciones. Además, algunas patologías y discapacidades no permiten el uso de arneses, lo que significa que las personas con discapacidad se manipulan con correas que, a veces, se dejan colocadas pero pueden llegar a ser

molestas a lo largo del tiempo.

[0012] Además de lo que se ha ilustrado hasta el momento, no existe hoy en día una ley que estipule que los operarios, sometidos a esfuerzos considerables que son de carácter motor, estén provistos de ayuda mecánica para eliminar o al menos reducir considerablemente el esfuerzo.

- 5 En la actualidad, en las diferentes tipologías de atención y/o de rehabilitación, ahora es una realidad consolidada que el agua es un elemento ideal para practicar numerosas actividades para mejorar la salud y el bienestar de las personas en cualquier período de sus vidas. Hoy en día, no todos tienen un fácil acceso al agua. De hecho, por ejemplo, las personas con discapacidad (para quienes el agua sería un entorno ideal, ya que permite tal libertad notable y facilidad de movimiento que sus cuerpos se sienten "menos diferentes" de la de otras personas),
 10 lamentablemente encontramos muchas, a veces infranqueables, dificultades para entrar al agua, no sólo en una piscina, sino incluso simplemente en un baño. Esta situación es a menudo una experiencia de sufrimiento para las personas con discapacidad, a menudo humillantes y tanto es así que, muy a menudo, se ven obligados a rendirse.

De hecho, en muchas piscinas no siempre hay equipos pre-instalados presentes para permitir que las personas con discapacidad desciendan al agua, y cuando está presente, estas estructuras están, sin embargo, posicionadas en puntos fijos, lo que significa que las personas con dificultades deben tener los medios para abordar y alcanzar el ascensor y, además, el acceso al agua con el ascensor sólo está disponible donde el agua es más profunda, una situación que puede crear más incomodidad y dificultades.

Descripción de la invención

20 El objetivo de la presente invención es resolver los problemas de la técnica comúnmente conocida para superar los inconvenientes mencionados por medio de un equipo móvil para el transporte y posicionamiento de personas con discapacidad, capaz de hacer posible para un operario mover a una persona que no está en condiciones de caminar, siendo dicha persona minusválida o con una dificultad temporal, y para posicionarlas en un nivel diferente, generalmente más bajo, que el del transporte.

25 Un segundo objetivo de la presente invención es hacer que el equipo móvil para el transporte y posicionamiento de personas con discapacidad sea capaz de permitir el transporte de la persona con discapacidad desde la piscina, cambiar de habitación o incluso desde el exterior de la estructura hasta el borde de la piscina y, simultáneamente, el descenso en el agua, en una forma suave, sencilla y segura, con facilidad y rapidez de ejecución.

30 Otro objetivo adicional de la presente invención hacer que el equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad sea capaz de obtener una mayor flexibilidad de uso, seguridad y estabilidad notables y, sobre todo, comodidad para la persona transportada.

Otro objetivo adicional de la presente invención hacer que el equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad prevea, en su ámbito funcional, la eliminación de todo el esfuerzo por parte del operario.

35 Un objetivo adicional pero no definitivo de la presente invención es hacer que el equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad sea capaz de mostrar una gran facilidad de uso, que sea simple de fabricar y funcione bien y que permita un fácil y rápido mantenimiento.

Estos objetivos y otros adicionales, que surgirán mejor en el curso de la presente descripción, se logran esencialmente por el equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad, de acuerdo con las reivindicaciones que siguen.

40 Otras características y ventajas serán más evidentes a partir de la descripción detallada que sigue de un equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad, de acuerdo con la presente invención como se reivindica, proporcionadas a continuación en forma de un ejemplo no limitativo, con referencia a los dibujos adjuntos, en los que:

- 45 – la Figura 1 muestra, en una vista esquemática y en una vista lateral, el equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad en cuestión, en la presente invención;
- la Figura 2 muestra, en una vista esquemática y en una vista en perspectiva, el equipo móvil que se muestra en la Figura 1 en su posición cerrada;
- la Figura 3 muestra, en forma esquemática y en una vista en perspectiva, el equipo móvil que se muestra en la Figura 1 en su posición completamente descendida;
- la Figura 4 muestra, en una manera muy esquemática y en una vista lateral, el equipo móvil en cuestión en las posiciones de movimiento inicial y final;
- la Figura 5 muestra, en una manera muy esquemática y en una vista lateral, el equipo móvil en cuestión en la posición cerrada;
- la Figura 6 muestra, en una manera muy esquemática y en una vista lateral, el equipo móvil en cuestión en la posición de descenso;
- 55 – la Figura 7 muestra, en una vista en perspectiva, el equipo móvil de acuerdo con la presente invención durante la secuencia de movimiento desde la posición de descenso a la posición cerrada.

Con referencia a las figuras mencionadas y, en particular, a la Figura 1, el número de referencia 1 es el equipo móvil, como un conjunto, para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad, de acuerdo con la presente invención.

- 5 El equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad 1 se compone esencialmente de un bastidor 2 situado sobre ruedas 3, de las cuales al menos una es una 3a es basculante para determinar la dirección de dicho bastidor. El movimiento del equipo 1 se produce mediante un empuje manual de un acompañante por medio de un mango especial 4 posicionado en la parte trasera del bastidor.
- 10 El equipo móvil 1 comprende una estructura de soporte 5 fijada de manera inamovible al bastidor 2 constituida por un cuadrilátero con brazos paralelos (50 y 51) que se acoplan con un asiento 6, como se muestra en la Figura 1. En mayor detalle, la estructura de soporte 5 está diseñada para moverse desde una posición cerrada en la que los brazos (50 y 51) están dispuestos, esencialmente, en forma vertical a una posición de descenso en la que los brazos (50 y 51) están dispuestos horizontalmente y el asiento está situado en un nivel inferior con respecto al suelo sobre el cual el bastidor 2 está descansando, como se muestra en las Figuras 2 y 3.
- 15 Además, el bastidor 2 dispone de un sistema de bloqueo 21 que comprende frenos a bordo o un sistema de aparcamiento adecuado para evitar cualquier movimiento en las ruedas. En particular, el sistema de bloqueo de la rueda está constituido por un freno mecánico que actúa sobre el cubo de las ruedas delanteras y no en el caucho para evitar el riesgo de que, por ejemplo, con el suelo húmedo, se pueda reducir el agarre del caucho. Además, el sistema de bloqueo, una vez activado, envía la señal de separación a la unidad de micro-control de modo que la estructura de soporte se puede mover.
- 20 De acuerdo con la presente realización, el equipo móvil está equipado con un panel de control 70 posicionado sobre una columna técnica 7, que se muestra en las Figuras 3 y 5, asegurado al bastidor 2 y previsto para mover un actuador lineal, situado en la estructura de soporte, que hace que los brazos (50 y 51) realicen un giro de alrededor de 90°, por lo que los brazos se hacen girar desde la posición vertical hasta la horizontal.
- 25 En mayor detalle, la alimentación del accionador lineal se realiza por medio de energía eléctrica transformada en energía hidráulica por una unidad hidráulica de micro-control en la que está montado el sistema hidráulico con válvulas de seguridad y válvulas que limitan la capacidad de movimiento para evitar un uso incorrecto del equipo. La unidad hidráulica de micro-control se coloca en la columna técnica 7.
- 30 De acuerdo con la presente invención, durante el movimiento de los brazos, el asiento permanece siempre paralelo al suelo con la superficie de asentamiento perfectamente horizontal y cuando los brazos están en la posición horizontal, el asiento se encuentra en un nivel inferior con respecto al suelo y se sumerge en el agua como se muestra en las Figuras 4 y 6. Además, el movimiento del asiento se puede interrumpir en cualquier punto durante la ruta de descenso o al volver hacia arriba y la velocidad de movimiento del asiento es constante.
- 35 De acuerdo con la presente realización, el panel de control 70 comprende una llave 70a para encender el equipo, un panel 71 que indica el nivel de carga de la batería de la fuente de alimentación, un botón 72 que inicia el descenso de los brazos y un botón 73 que hace que los brazos inicien su retorno hacia arriba y un elemento de parada de emergencia 74 que detiene los brazos móviles en la posición exacta a la que están al momento de la intervención.
- 40 Además, los equipos móviles prevén dispositivos de seguridad tales como la inhibición de la activación del movimiento de giro del brazo si el bloqueo del bastidor o el sistema de aparcamiento no está activado, y de hecho si el equipo no tiene el freno aplicado en las ruedas, no es posible activar los brazos para el descenso.
- 45 Además de lo que se ha ilustrado hasta el momento, el equipo móvil 1 está equipado con una bomba de emergencia 9 manual que se usa en caso de que no funcione el sistema eléctrico que causa el retorno hacia arriba del asiento. Finalmente, el equipo móvil 1 está equipado con almohadillas de caucho 10 entre las ruedas delanteras y traseras que impiden que el equipo entre en el agua en caso de una maniobra incorrecta.
- 50 De acuerdo con la presente invención, el asiento del equipo dispone de un par de apoyabrazos 60 y el bastidor 2 incluye un par de apoyos 20 para los pies.
- 55 El equipo móvil 1 para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad está concebido para operar desde una posición cerrada cuando el operador mueve el equipo por medio de un pulsador, con la persona discapacitada sentada en el asiento, hasta una posición de descenso en la que se hace girar la estructura de soporte del asiento, provocando el desplazamiento y descenso del asiento, sin que gire la superficie de asentamiento, hasta que dicho asiento se sumerge en el agua.
- 55 Después de esta descripción predominantemente estructural, sigue ahora una descripción del funcionamiento de la

invención en cuestión.

Cuando un acompañante quiere sumergir a una persona que no puede caminar en una piscina sólo tiene que sentar a la persona con discapacidad en el asiento 6 con la estructura de soporte 5 en la posición cerrada y después, sujetar el mango 4, ejercer una acción de empuje contra el bastidor 2, que se moverá desplazándose hacia el borde de la piscina.

Una vez que la persona con discapacidad ha llegado a un área próxima al descenso en el agua, las ruedas del bastidor se bloquean por medio de los frenos de a bordo y se hacen descender las patas 8, el acompañante, por medio del botón de descenso 72 en el panel de control 70 enviará una orden a la unidad de micro-control que hará que se mueva el actuador lineal, que llevará a cabo el giro de la estructura de soporte lo que desplaza el asiento, que se desplazará y descenderá hasta sumergirse en el agua como se muestra en la Figura 7.

En este punto, la persona con discapacidad, que se sienta en el asiento, ya está en el agua y es capaz de llevar a cabo las actividades previstas.

Cuando la persona ha terminado su estancia en la piscina, simplemente tendrá que sentarse en el asiento de nuevo y el acompañante, activando el botón de retorno 73 años, activará el actuador, lo que hará que los brazos se muevan a la inversa, llevando el asiento de regreso a su posición cerrada inicial. En particular, una vez que la persona está en el agua, el asiento se puede hacer retornar hacia arriba, llevándolo de nuevo a la posición cerrada para su uso posterior.

La presente invención consigue, por lo tanto, los objetivos fijados.

De hecho, el equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad en cuestión ofrece a un único operario la posibilidad de mover a una persona que no pueda caminar ya que es discapacitada o tiene dificultades temporales y colocarla en un nivel diferente, en general uno más bajo, con respecto al del transporte.

Ventajosamente, el equipo móvil de acuerdo con la presente invención permite el transporte de personas con discapacidad desde los vestuarios de la piscina hasta el borde de la piscina y, simultáneamente, el descenso en el agua en una forma suave, simple y segura, con facilidad y rapidez de ejecución. Además, cuando la persona con discapacidad llega a la piscina, al descender de los medios de transporte, se pueden sentar directamente en el asiento del equipo, sin tener que usar una silla de ruedas. Además, si la persona con discapacidad tiene que salir del agua rápidamente, si se pone enfermo de repente, por ejemplo, con el equipo en cuestión, es posible hacerlo en un espacio muy corto de tiempo, una situación que es imposible con las estructuras de acuerdo con la técnica comúnmente conocida. En particular, a pesar de que hay un socorrista presente, en el caso de que la persona con discapacidad tenga problemas o dificultades en el agua, el equipo móvil puede simplemente ser llevado al borde de la piscina en el punto más cercano a la persona sin tener que moverla en el agua para llevarla a una elevación fija.

Además, los ascensores de piscina de acuerdo con la técnica comúnmente conocida se anclan al borde de la piscina, lo que significa que el acceso al punto del descenso en el agua es obligatorio y, como consecuencia, cualquier molestia u obstrucción en la proximidad del ascensor evita que la persona con discapacidad acceda al agua, mientras que con el equipo móvil de acuerdo con la presente invención el acceso al agua en la piscina es posible en cualquier punto. Además, la instalación de los ascensores del tipo comúnmente conocido requiere estudios de viabilidad e intervenciones estructurales en el borde de la piscina, además de obras de construcción para el anclaje de la estructura de dicho ascensor puesto que los ascensores usados en la actualidad requieren que todo sea asegurado a estructuras fijas.

Una ventaja adicional de los equipos móviles se deriva del hecho de que garantiza una buena flexibilidad de uso, seguridad y estabilidad notable y, sobre todo, la comodidad para la persona transportada.

Además de lo que se ha dicho hasta ahora, el equipo móvil en cuestión prevé, dentro de su ámbito funcional, la eliminación de todo el esfuerzo por parte del operario y la reducción drástica en muchas de las operaciones manuales efectuadas con ascensores de acuerdo con la técnica comúnmente conocida. Además, el equipo móvil asegura el movimiento de la persona con discapacidad en secuencias simples y limitadas que son homogéneas y cómodas.

En particular, el equipo móvil resulta práctico, extremadamente fácil de manejar y también fiable y seguro gracias a la presencia de los dispositivos de seguridad presentes.

Una ventaja adicional pero no final es debido al hecho de que el equipo móvil cuenta con una gran facilidad de uso, es sencillo de fabricar y funciona bien, y no requiere ningún mantenimiento particular. Además, el equipo móvil de acuerdo con la presente invención incluye una simplicidad estructural notable y esto permite limitar los costes de construcción.

Naturalmente, numerosas modificaciones y variantes se podrían aplicar a la presente invención, sin caer fuera del alcance de la invención que la define.

REIVINDICACIONES

1. Equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad que comprende:

- un bastidor (2) posicionado en ruedas (3) de las cuales al menos una (3a) es pivotante para determinar dicha dirección del bastidor;
- 5 - una estructura de soporte (5) fijada de manera inamovible al bastidor (2) constituida por un cuadrilátero con brazos paralelos (50 y 51) que se acoplan con un asiento (6);
caracterizado por el hecho de que dicho equipo comprende:
 - una columna técnica (7) fijada al bastidor (2) y equipada con un panel de control (70) previsto para mover un actuador lineal, que hace que los brazos (50 y 51) de la estructura de soporte (5) realicen un giro de aproximadamente 90°, haciendo que los brazos giren desde una posición vertical a una horizontal;
 - 10 - un sistema de bloqueo (21) que comprende frenos a bordo o un sistema de aparcamiento adecuado para evitar cualquier movimiento de las ruedas (3) en el bastidor (2), dicho sistema de bloqueo de ruedas está constituido por un freno mecánico que actúa sobre el cubo de la ruedas delanteras y no en el caucho y, una vez activado, envía la señal de liberación a una unidad de micro-control de modo que la estructura de soporte se puede mover, dicha unidad hidráulica de micro-control gestiona el sistema hidráulico, equipado con válvulas de seguridad y válvulas que limitan la capacidad para su movimiento para la alimentación del accionador lineal que se realiza por medio de energía eléctrica transformada en energía hidráulica;
 - 15 - dispositivos de seguridad previstos para la inhibición de la activación del movimiento de giro del brazo si el bloqueo del bastidor (2) o el sistema de aparcamiento no están activados;
 - 20 - dispositivos de seguridad (8) para evitar el vuelco que comprenden dos patas (8), cada una de las cuales está constituida por una estructura de acero con un revestimiento de caucho y el resto en el suelo para evitar que el equipo mencionado se vuelque;
 - bomba de emergencia (9) manual adecuada para elevar manualmente el asiento (6) cuando no funciona el sistema eléctrico que hace que el asiento retroce hacia arriba;
 - 25 - un elemento de parada de emergencia (74);
 - baterías de alimentación de energía;

estando dicho equipo móvil concebido para operar desde una posición cerrada en la que un operador mueve el equipo por medio de un pulsador, con la persona con discapacidad sentada en el asiento, hasta una posición de descenso en la que gira la estructura de soporte del asiento, haciendo que el asiento se desplace y descienda, sin que gire la superficie de asentamiento, hasta que dicho asiento está posicionado en un nivel inferior con respecto a la superficie sobre la que el bastidor está descansando.

2. Equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad de acuerdo con la reivindicación 1, **caracterizado por** el hecho de que el movimiento de dicho equipo es realizado a través de un pulsador manual medio de un mango especial (4) situado en la parte trasera del bastidor (2).

35 3. Equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad de acuerdo con la reivindicación 1, **caracterizado por** el hecho de que la estructura de soporte (5) está configurada para moverse desde una posición cerrada en la que los brazos (50 y 51) están dispuestos, esencialmente, en forma vertical, hasta una posición de descenso en la que los brazos (50 y 51) están dispuestos horizontalmente y el asiento está colocado en un nivel inferior con respecto al suelo sobre el que está descansando el bastidor (2).

40 4. Equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad de acuerdo con la reivindicación 1, **caracterizado por** el hecho de que dicha unidad de micro-control está ubicada en la columna técnica (7).

45 5. Equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad de acuerdo con la reivindicación 1, **caracterizado por** el hecho de que, durante el movimiento de los brazos, el asiento permanece siempre paralelo al suelo con la superficie de asentamiento perfectamente horizontal y cuando los brazos están en la posición horizontal el asiento está en un nivel inferior con respecto al suelo.

50 6. Equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad de acuerdo con la reivindicación 1, **caracterizado por** el hecho de que dicho panel de control (70) comprende una llave (70a) para encender el equipo, un panel (71) que indica el nivel de carga de la batería de alimentación, un botón (72) que inicia el descenso de los brazos y un botón (73) que inicia el regreso de los brazos y un elemento de parada de emergencia (74) que detiene los brazos móviles en la posición exacta en la que están en el momento de la intervención.

55 7. Equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad de acuerdo con la reivindicación 1, **caracterizado por** el hecho de que dicho equipo comprende almohadillas de caucho (10), colocadas entre las ruedas delanteras y traseras que impiden que el equipo entre en el agua en caso de una maniobra incorrecta.

8. Equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad de acuerdo con la reivindicación 1, **caracterizado por** el hecho de que dicho asiento incluye un par de apoyabrazos (60).

9. Equipo móvil para el transporte y el posicionamiento de personas con discapacidad de acuerdo con la reivindicación 1, **caracterizado por** el hecho de que el bastidor (2) está equipado con un par descansos (20) para los pies.

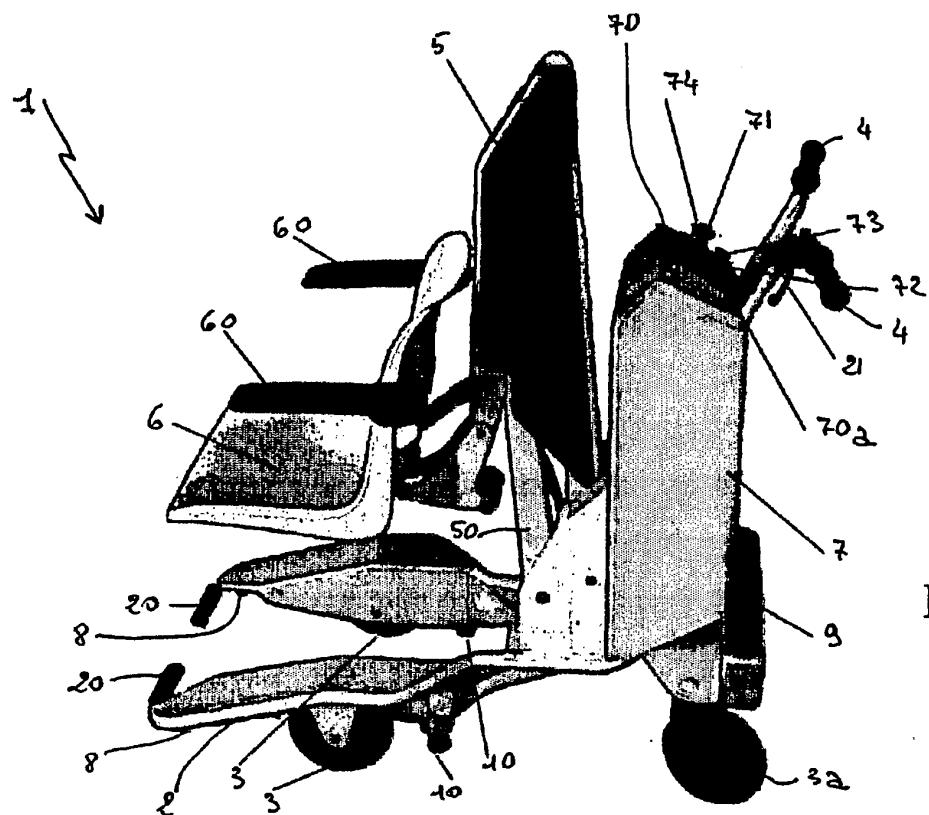
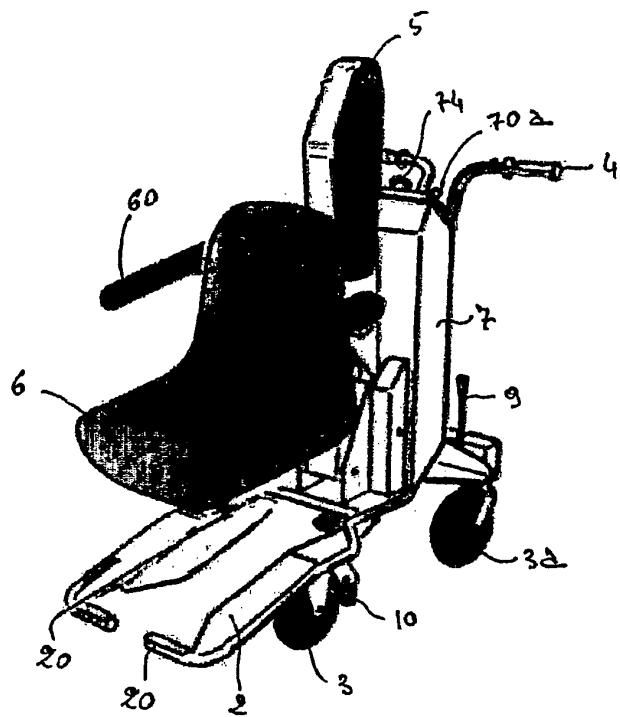
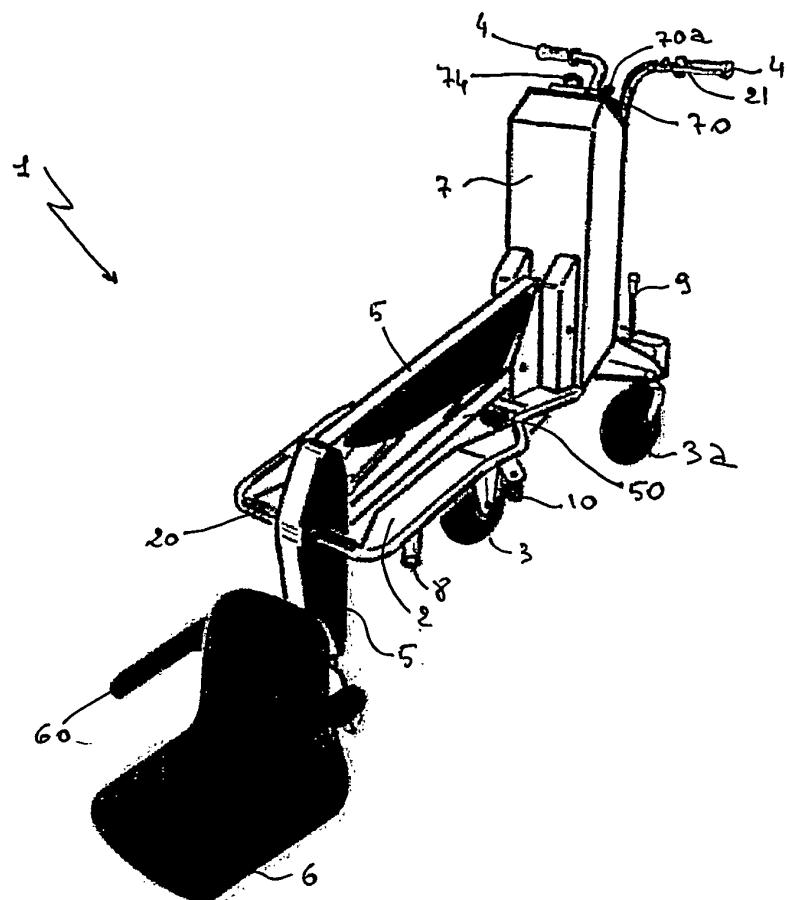
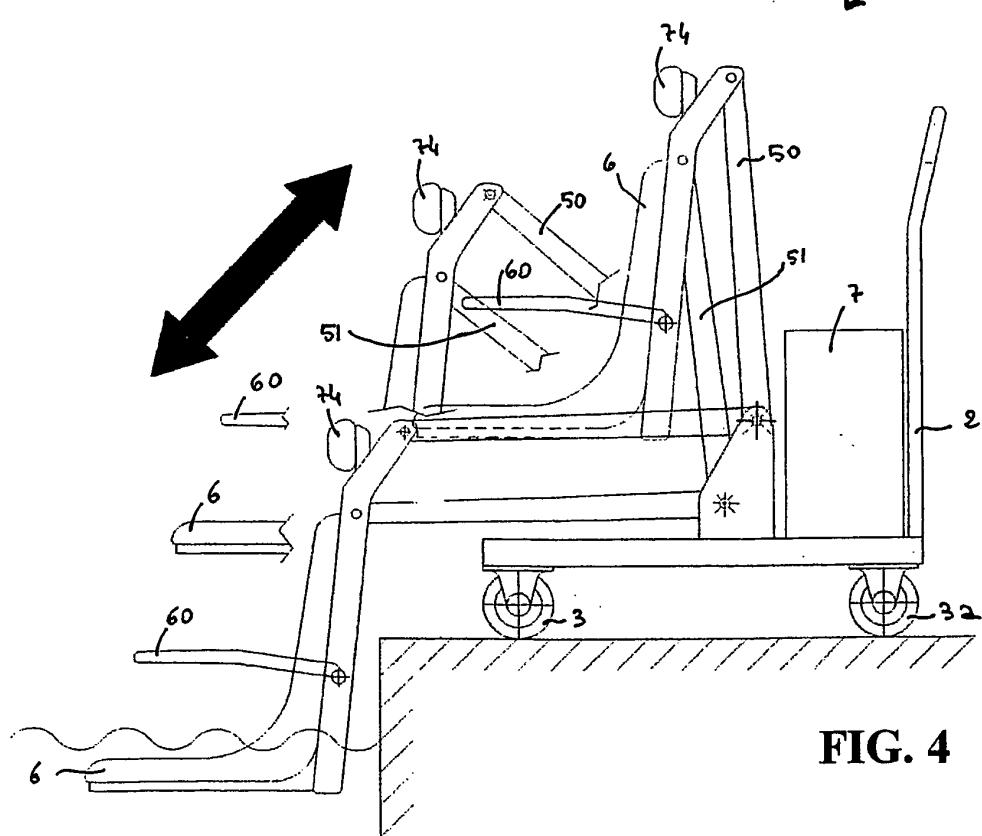
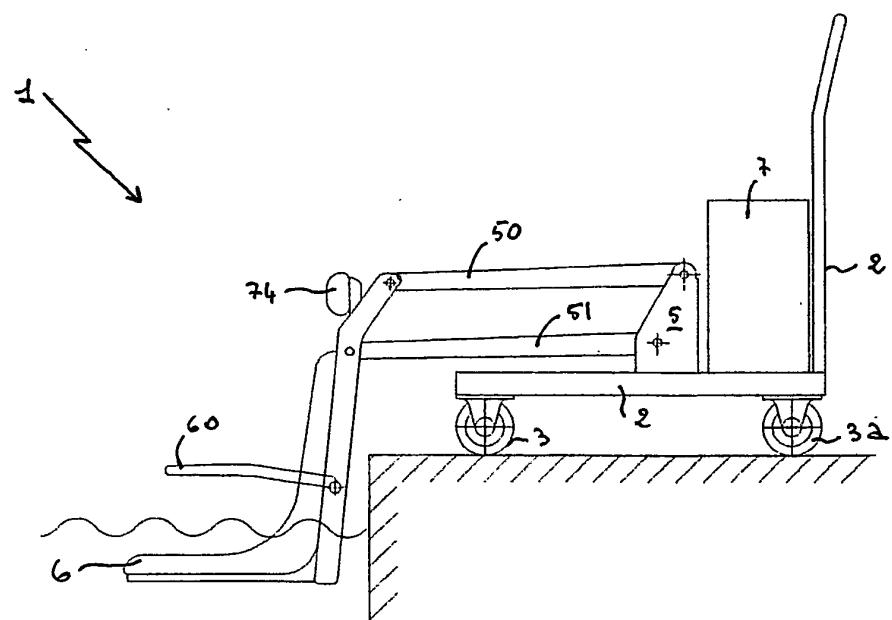
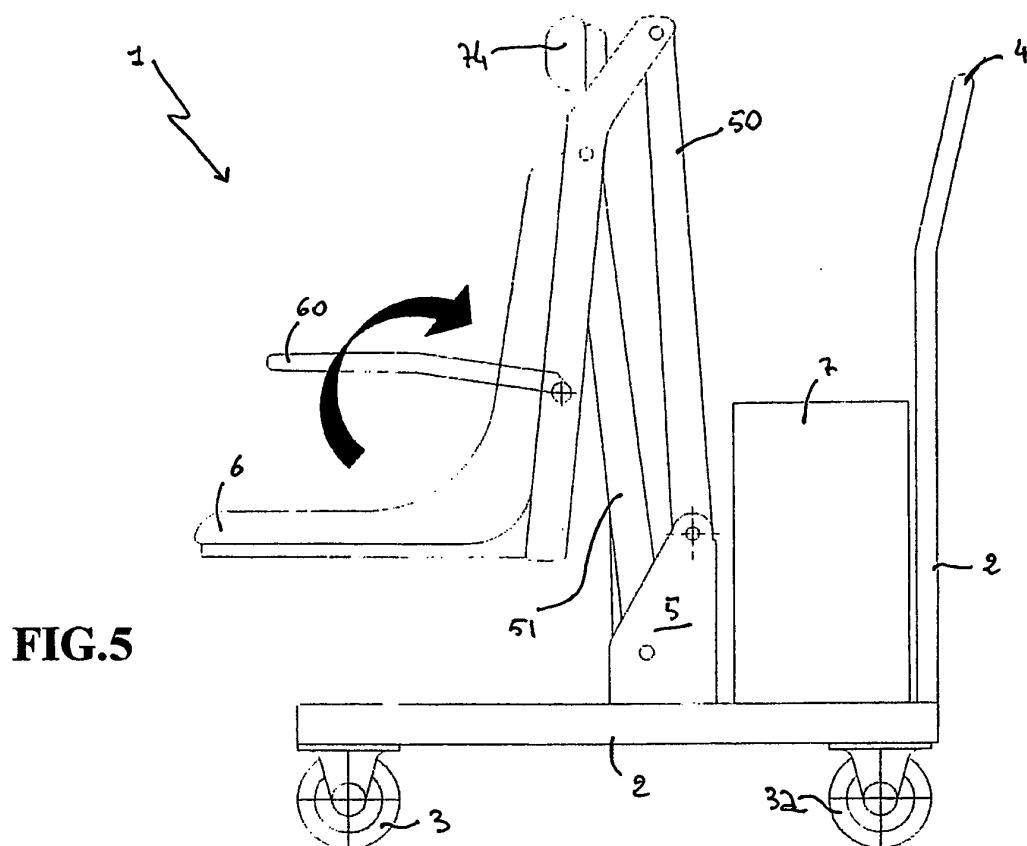


FIG. 2



**FIG. 3****FIG. 4**



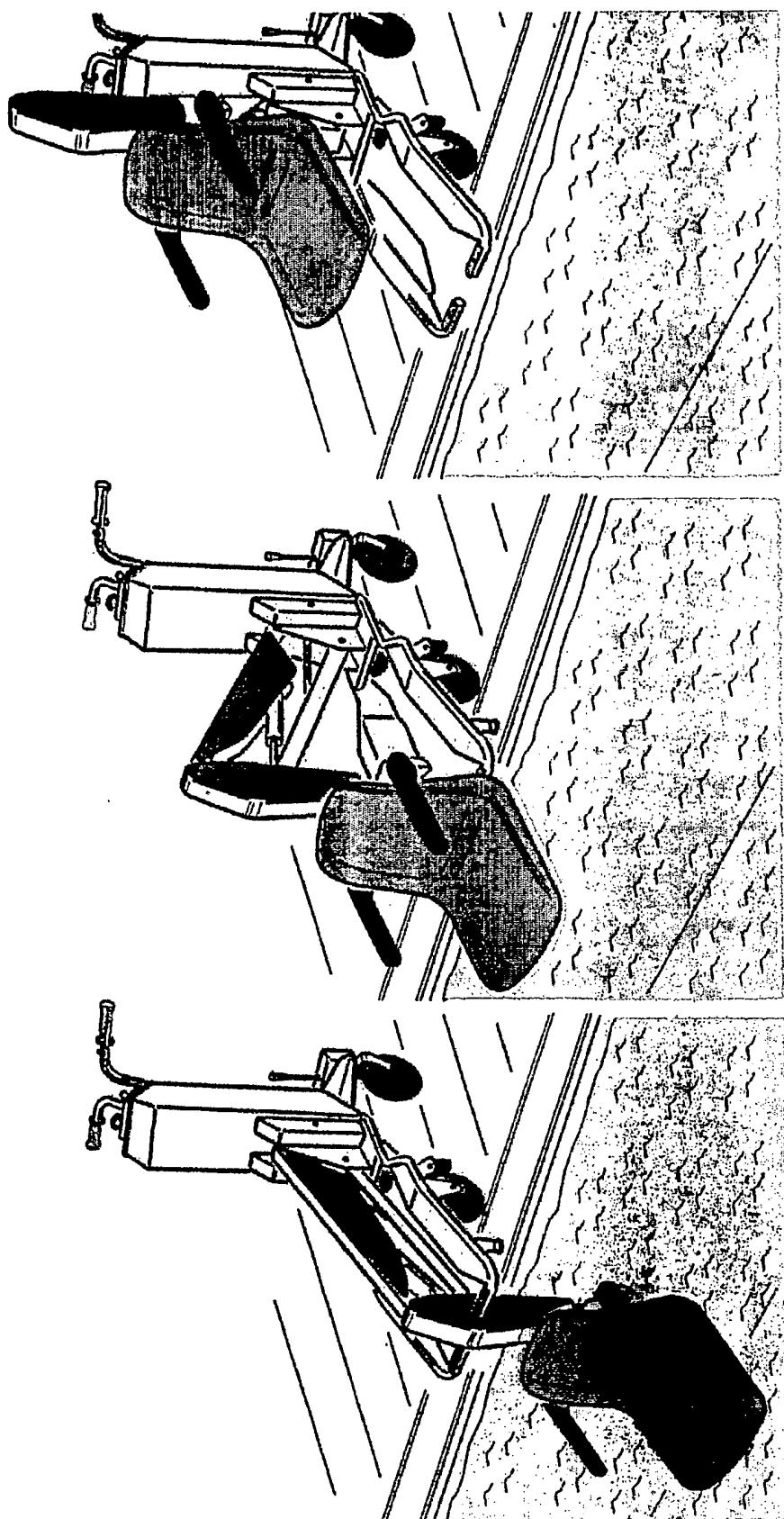


FIG. 7