



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 207569492 U

(45)授权公告日 2018.07.03

(21)申请号 201721726575.7

(22)申请日 2017.12.12

(73)专利权人 嵊州裕泰机械有限公司

地址 312000 浙江省绍兴市嵊州市金庭镇
工业园区

(72)发明人 陈金祥

(51)Int.Cl.

F16M 11/42(2006.01)

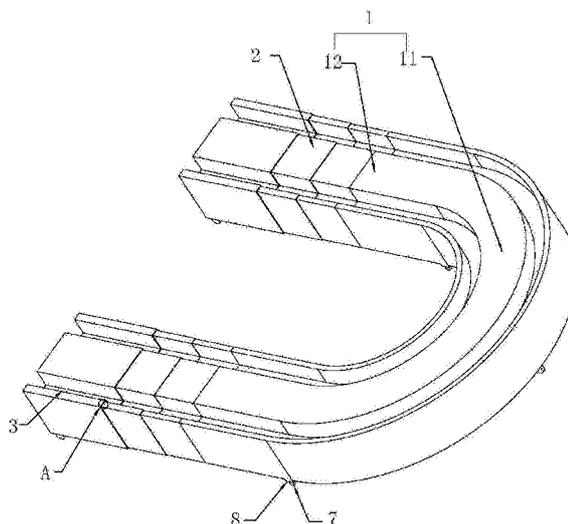
权利要求书1页 说明书2页 附图3页

(54)实用新型名称

一种清洗机的轨道

(57)摘要

本实用新型公开了一种清洗机的轨道,包括U形轨,所述U形轨包括弯曲段和竖直段,所述竖直段包括若干相互套设的伸缩段,所述伸缩段上设置有两道供清洗机滑动的滑道。本实用新型通过设置相互套设的伸缩段,并通过电动推杆使得伸缩段能够自动展开和收缩,从而使得清洗机能够沿着该轨道行进,减少了人工无规则推动清洗机造成的清洗不彻底的现象,保证了对动物运输车的清洁质量。



1. 一种清洗机的轨道,其特征在于:包括U形轨(1),所述U形轨(1)包括弯曲段(11)和竖直段(12),所述竖直段(12)包括若干相互套设的伸缩段(2),所述伸缩段(2)上设置有两道供清洗机滑动的滑道(3)。

2. 根据权利要求1所述的一种清洗机的轨道,其特征在于:所述伸缩段(2)的一端设置有限位板(4),另一端设置有用卡住限位板(4)的限位块(5)。

3. 根据权利要求2所述的一种清洗机的轨道,其特征在于:所述竖直段(12)内远离弯曲段(11)的一端设置电动推杆(6),所述电动推杆(6)的伸缩杆前端与伸缩段(2)靠近弯曲段(11)的一端固定连接。

4. 根据权利要求1所述的一种清洗机的轨道,其特征在于:所述竖直段(12)两端的下方均设置有滚轮(7)。

5. 根据权利要求4所述的一种清洗机的轨道,其特征在于:所述竖直段(12)靠近弯曲段(11)一端的滚轮(7)上方设置有平衡补偿块(8)。

一种清洗机的轨道

技术领域

[0001] 本实用新型属于清洗机配套设备技术领域,更具体的说是涉及一种清洗机的轨道。

背景技术

[0002] 应用于动物运输车上的清洗机,通常需要人工进行推动,但是由于动物运输车内部较深,紧靠人力难以使得清洗机彻底清洗动物运输车内部,影响清洗机的清洗质量。

实用新型内容

[0003] 针对现有技术的不足,本实用新型提供了一种能够供清洗机运行的轨道。

[0004] 为实现上述目的,本实用新型提供了如下技术方案:一种清洗机的轨道,包括U形轨,所述U形轨包括弯曲段和竖直段,所述竖直段包括若干相互套设的伸缩段,所述伸缩段上设置有两道供清洗机滑动的滑道。

[0005] 通过上述技术方案,伸缩段相互套设,当需要时可以被拉伸而展开,从而使得该轨道能够供清洗机在滑道上面行进。

[0006] 进一步设置为,所述伸缩段的一端设置有限位板,另一端设置有用卡住限位板的限位块。

[0007] 通过上述技术方案,限位板和限位块能够避免竖直段伸长时伸缩段之间相互松脱的情况,从而保证了伸缩段伸长时的稳定性。

[0008] 进一步设置为,所述竖直段内远离弯曲段的一端设置电动推杆,所述电动推杆的伸缩杆前端与伸缩段靠近弯曲段的一端固定连接。

[0009] 通过上述技术方案,电动推杆工作时,能够自动将伸缩段向外推出,从而实现了自动伸展的作用,减少了工作人员的工作负担。

[0010] 进一步设置为,所述竖直段两端的下方均设置有滚轮。

[0011] 通过上述技术方案,滚轮能够降低伸缩段与动物运输车底面之间的摩擦力,从而方便伸缩段的伸展。

[0012] 进一步设置为,所述竖直段靠近弯曲段一端的滚轮上方设置有平衡补偿块。

[0013] 通过上述技术方案,由于伸缩段相互套设的原因,越靠近弯曲段其外径越小,从而需要平衡补偿块来抬高该处的高度,保证伸缩段展开时整个轨道的平衡,从而方便清洗机运动。

附图说明

[0014] 图1为轨道的立体示意图;

[0015] 图2为图1中A处的放大图;

[0016] 图3为轨道的正视图;

[0017] 图4为图3中B处的放大图。

[0018] 附图标记:1、U形轨;11、弯曲段;12、竖直段;2、伸缩段;3、滑道;4、限位板;5、限位块;6、电动推杆;7、滚轮;8、平衡补偿块。

具体实施方式

[0019] 为方便本领域技术人员对本实用新型的技术方案和有益效果进行理解,结合附图对具体实施方式做出如下描述。

[0020] 一种清洗机的轨道,包括U形轨1,U形轨1包括弯曲段11和连接在弯曲段11两端的竖直段12,竖直段12包括若干相互套设的伸缩段2,伸缩段2上设置有两道供清洗机滑动的滑道3,清洗机的运动可以由人工推动或者用电机驱动转动轮。伸缩段2也可以是截面为凹形的两条长条,中间以直杆固定。

[0021] 伸缩段2的两端分别设置有限位板4和限位块5,伸缩段2伸长时限位板4被限位块5卡住,以防止伸缩段2相互脱离。

[0022] 竖直段12内远离弯曲段11的一端设置电动推杆6,电动推杆6的伸缩杆前端与伸缩段2靠近弯曲段11的一端固定连接。当电动推杆6伸长时,电动推翻的伸缩杆能够带动伸缩段2展开,从而实现了自动伸展的作用,减少了工作人员的工作负担。

[0023] 竖直段12两端的下方均设置有滚轮7,竖直段12靠近弯曲段11一端的滚轮7上方设置有平衡补偿块8。

[0024] 以上所述仅是本实用新型的优选实施方式,本实用新型的保护范围并不局限于上述实施例,凡属于本实用新型思路下的技术方案均属于本实用新型的保护范围。应当指出,对于本技术领域的普通技术人员来说,在不脱离本实用新型原理前提下的若干改进和润饰,这些改进和润饰也应视为本实用新型的保护范围。

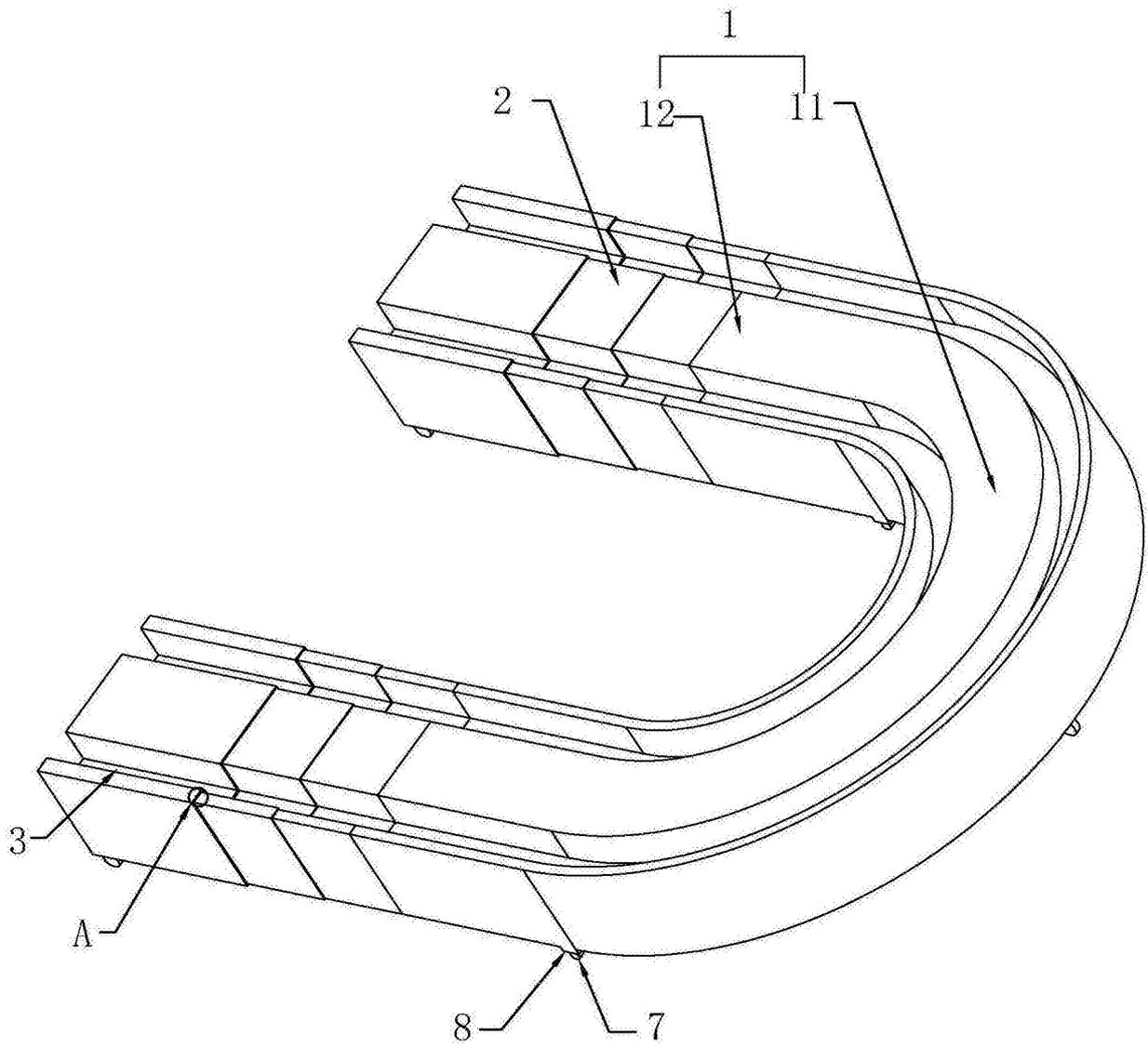
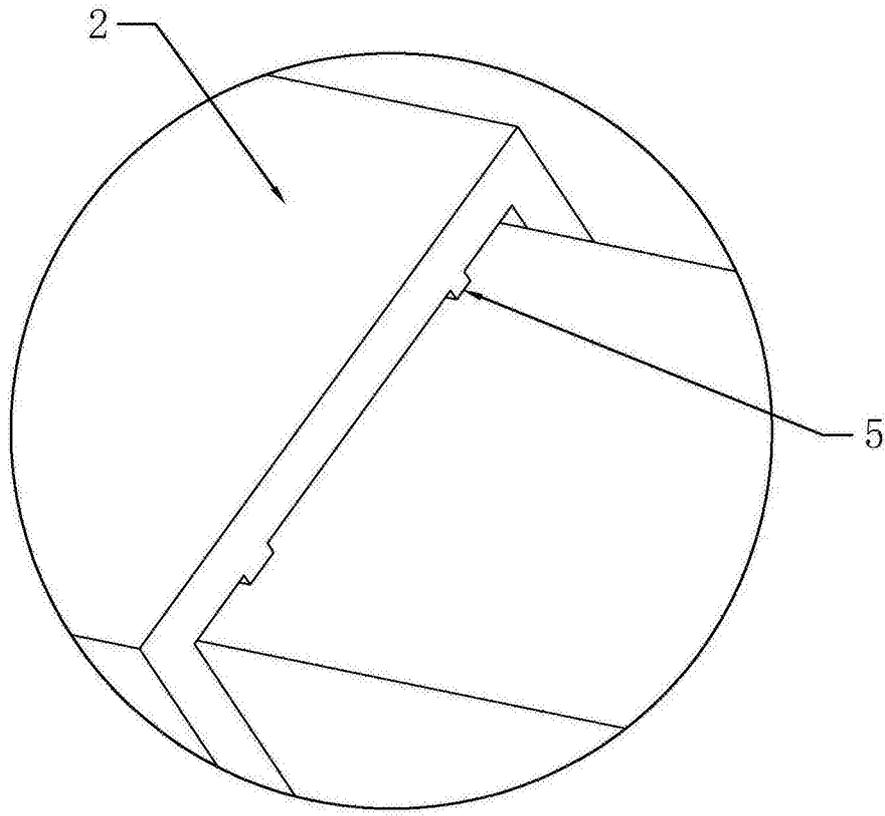


图1



A

图2

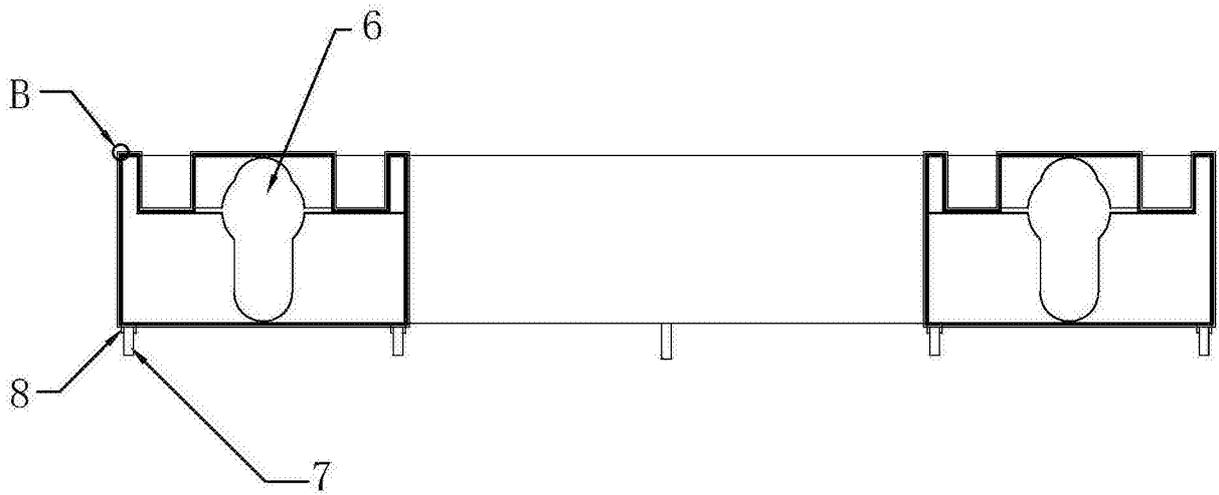
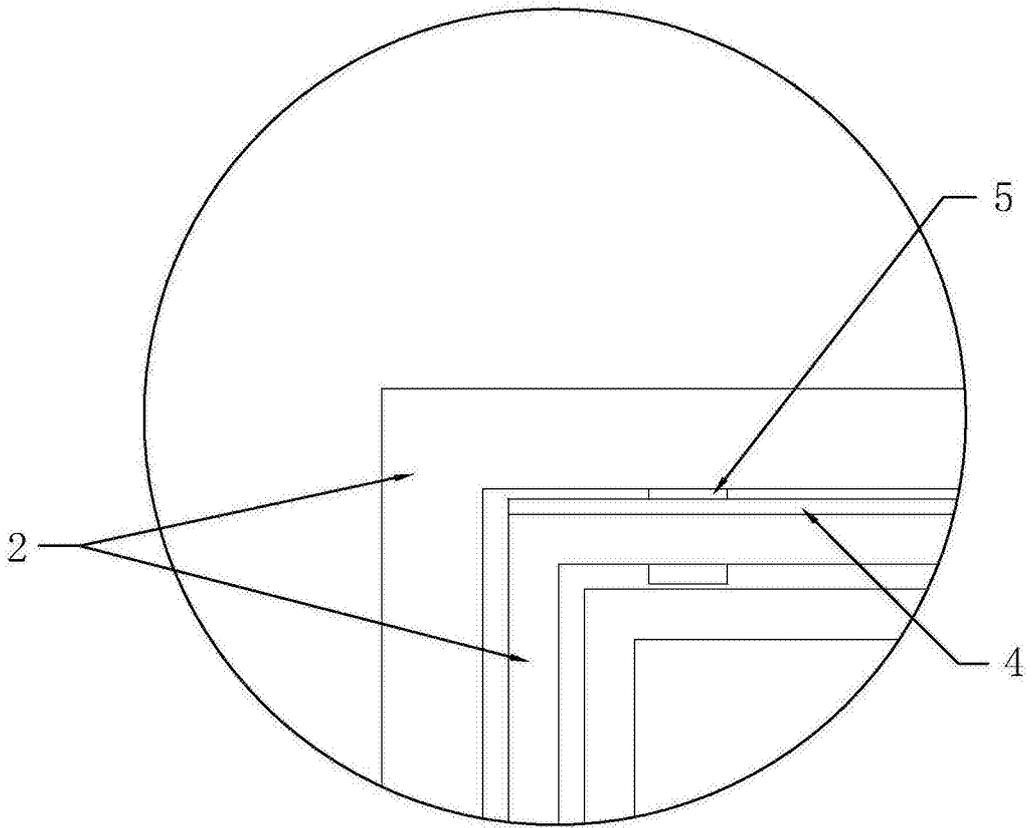


图3



B

图4