



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 201907628 U

(45) 授权公告日 2011. 07. 27

(21) 申请号 201120022301. 6

(22) 申请日 2011. 01. 24

(73) 专利权人 重庆风驰机械制造有限公司

地址 400082 重庆市大渡口区茄子溪街道油
府路 98 号

(72) 发明人 张孔彬 何世平

(74) 专利代理机构 重庆弘旭专利代理有限责任
公司 50209

代理人 周韶红

(51) Int. Cl.

B62M 25/04 (2006. 01)

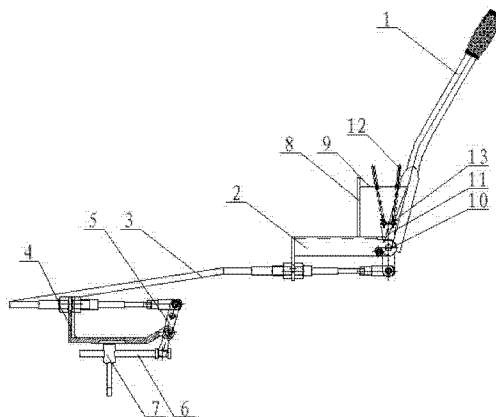
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 2 页

(54) 实用新型名称

一种三轮摩托车变速器操纵机构

(57) 摘要

本实用新型公开了一种三轮摩托车变速器操纵机构,包括依次连接的操纵杆(1)、拉索支架(2)、推拉索(3)、换档座(4)、换档臂(5)和拨叉轴(6),在拨叉轴(6)上设置有拨叉(7),在拉索支架(2)上设置有操纵杆定位机构,所述操纵杆(1)与操纵杆定位机构连接。本实用新型具有结构设计巧妙、成本低廉,操作简单、实用性高的优点,采用它能够强制对齿轮进行定位,防止在变档过程中出现跳档和乱档的问题。



1. 一种三轮摩托车变速器操纵机构,包括依次连接的操纵杆(1)、拉索支架(2)、推拉索(3)、换档座(4)、换档臂(5)和拨叉轴(6),在拨叉轴(6)上设置有拨叉(7),其特征是:在拉索支架(2)上设置有操纵杆定位机构,所述操纵杆(1)与操纵杆定位机构连接。

2. 如权利要求1所述的带操纵机构的三轮摩托车加力变速器,其特征是:所述操纵杆定位机构包括竖直设置在拉索支架(2)上的立板(8),在立板(8)的上部水平设置有限位板(9),在限位板(9)上设置有两根穿过限位板(9)且一端与设置在操纵杆转动轴(10)上的拉杆连接板(11)连接的拉杆(12),所述在拉杆(12)上分别设置有压缩弹簧(13),所述压缩弹簧(13)的一端顶在限位板(9)的下端面。

一种三轮摩托车变速器操纵机构

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种变速器操纵机构,特别是一种三轮摩托车变速器操纵机构。

背景技术

[0002] 现有的三轮摩托车变速器操纵机构依次连接的操纵杆、拉索支架、推拉索、换档座、换档臂和拨叉轴,在拨叉轴上设置有拨叉,这样结构的操纵机构虽然能够对变速器进行换档,但是,这样的结构无法对齿轮进行强制定位,存在在实现变档的过程中,会出现跳档和乱档现象的问题,导致了三轮摩托车无法正常行驶。

实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的就是提供一种能够进行强制定位的三轮摩托车变速器操纵机构

[0004] 本实用新型的目的在于通过这样的技术方案实现的,一种三轮摩托车变速器操纵机构,包括依次连接的操纵杆、拉索支架、推拉索、换档座、换档臂和拨叉轴,在拨叉轴上设置有拨叉,在拉索支架上设置有操纵杆定位机构,所述操纵杆与操纵杆定位机构连接。

[0005] 进一步,所述操纵杆定位机构包括竖直设置在拉索支架上的立板,在立板的上部水平设置有限位板,在限位板上设置有两根穿过限位板且一端与设置在操纵杆转动轴上的拉杆连接板连接的拉杆,所述在拉杆上分别设置有压缩弹簧,所述压缩弹簧的一端顶在限位板的下端面。

[0006] 由于采用了上述技术方案,本实用新型具有结构设计巧妙、成本低廉,操作简单、实用性高的优点,采用它能够强制对齿轮进行定位,防止在变档过程中出现跳档和乱档的问题。

附图说明

[0007] 本实用新型的附图说明如下:

[0008] 图 1 为本实用新型的结构示意图;

[0009] 图 2 为本实用新型使用状态图。

具体实施方式

[0010] 下面结合附图对本实用新型的具体实施方式作进一步详细的说明,但本实用新型并不局限于这些实施方式,任何在本实施例基本精神上的改进或替代,仍属于本实用新型权利要求所要求保护的范畴。

[0011] 实施例 1:如图 1、2 所示,一种三轮摩托车变速器操纵机构,包括依次连接的操纵杆 1、拉索支架 2、推拉索 3、换档座 4、换档臂 5 和拨叉轴 6,在拨叉轴 6 上设置有拨叉 7,在拉索支架 2 上设置有操纵杆定位机构,所述操纵杆 1 与操纵杆定位机构连接。

[0012] 所述操纵杆定位机构包括竖直设置在拉索支架 2 上的立板 8,在立板 8 的上部水平

设置有限位板 9, 在限位板 9 上设置有两根穿过限位板 9 且一端与设置在操纵杆转动轴 10 上的拉杆连接板 11 连接的拉杆 12, 所述在拉杆 12 上分别设置有压缩弹簧 13, 所述压缩弹簧 13 的一端顶在限位板 9 的下端面。

[0013] 本实用新型中, 用手扳动操纵杆 1, 操纵杆 1 带动转动轴 10 转动, 转动的转动轴 10 同时带动拉杆连接板 11 转动和推拉索 3 的拉动, 推拉索连接板 11 的转动带动了拉杆 12 的滑动, 此时, 受到压缩弹簧 13 的作用, 就将操纵杆 1 进行了定位, 同时, 推拉索 3 的拉动带动了拨叉 7 的拨动, 由于操纵杆 1 受到了定位, 拨叉 7 也将拨叉齿进行了定位。

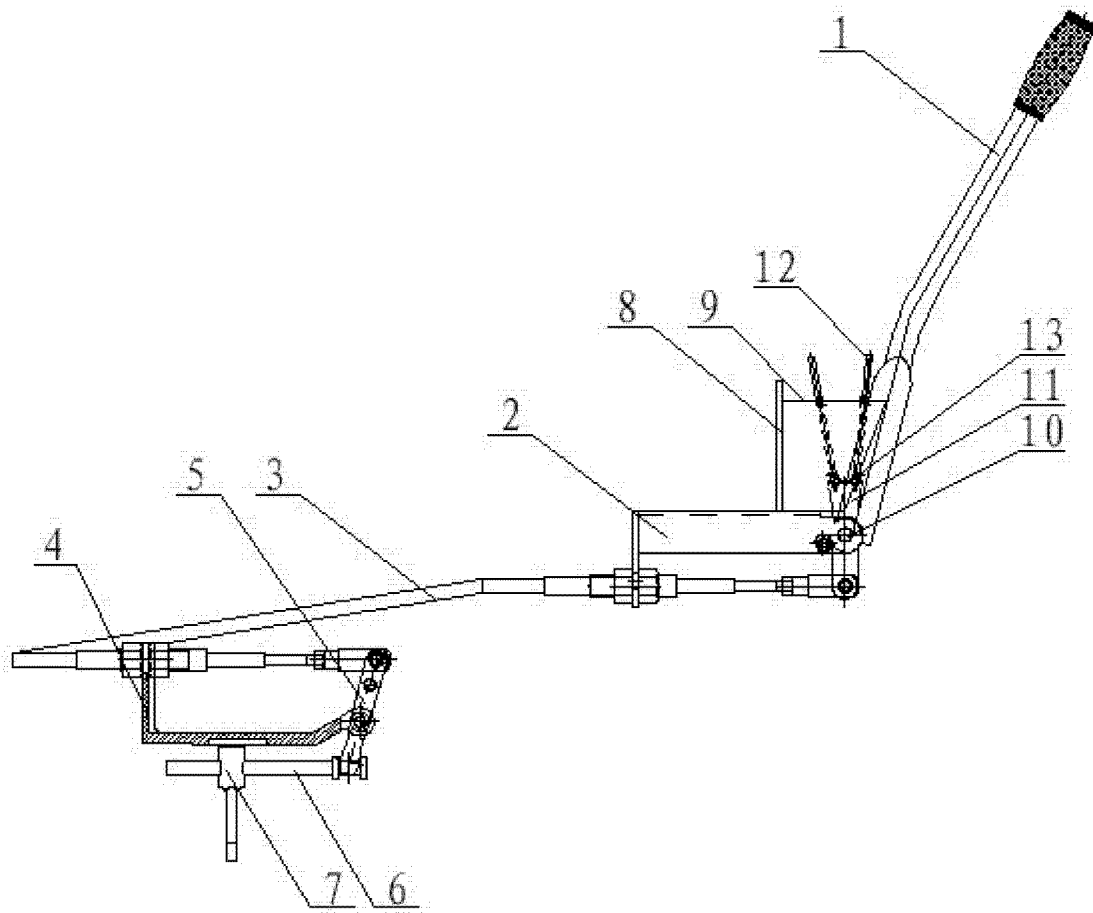


图 1

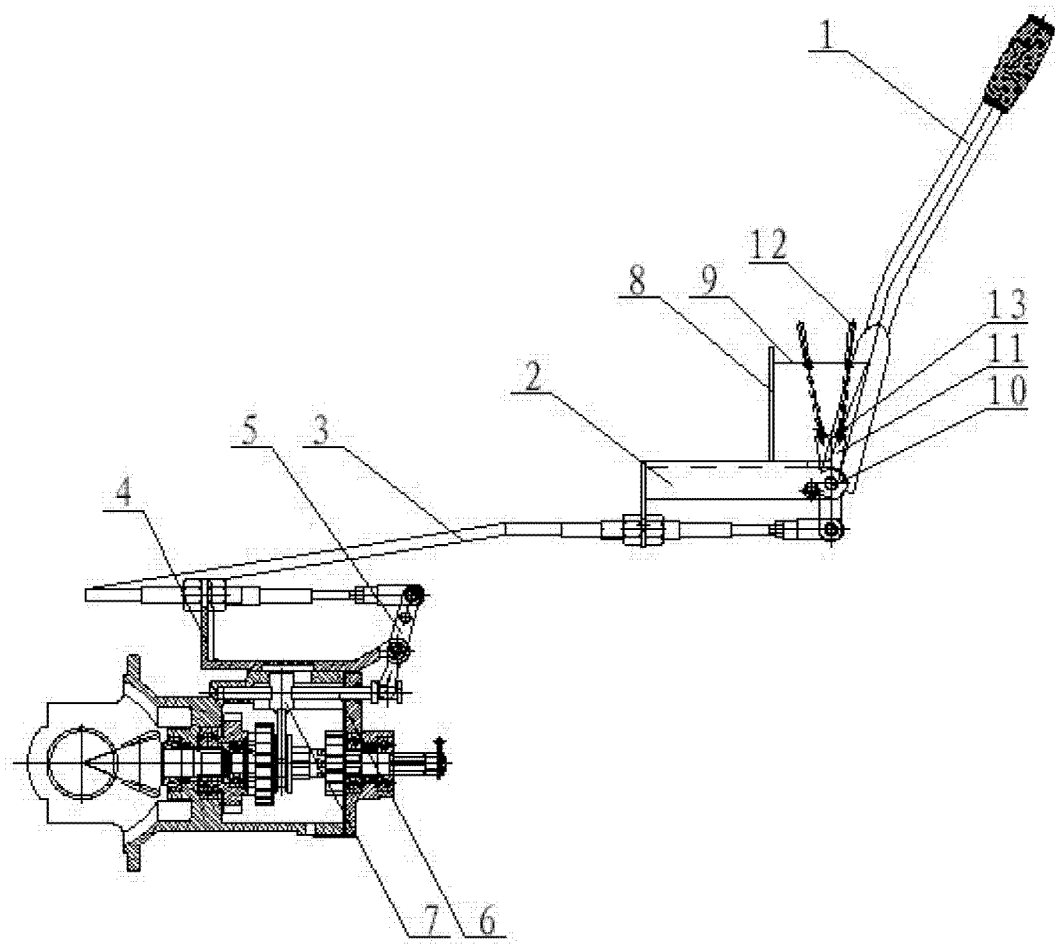


图 2