



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 207734603 U

(45)授权公告日 2018.08.17

(21)申请号 201820020057.1

(22)申请日 2018.01.06

(73)专利权人 陈的章

地址 515800 广东省汕头市澄海区溪南镇
埭头村涂库后7号

(72)发明人 陈的章

(74)专利代理机构 东莞市神州众达专利商标事
务所(普通合伙) 44251

代理人 陈世洪

(51)Int.Cl.

A63H 33/00(2006.01)

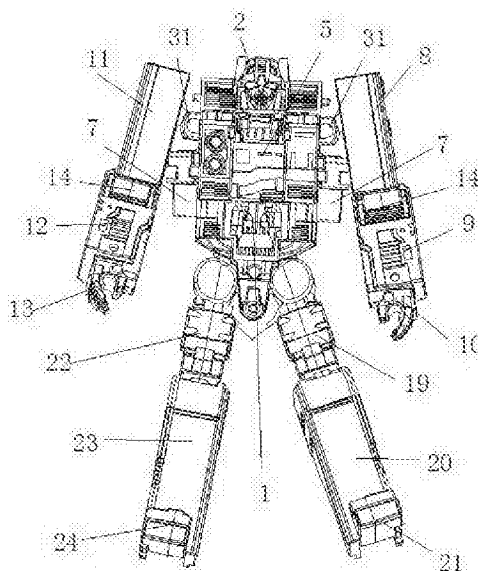
权利要求书1页 说明书3页 附图5页

(54)实用新型名称

一种新型变形玩具机器人

(57)摘要

本实用新型公开了一种新型变形玩具机器人,其特征在于,其包括手机机器人形态和手机形态两种变形形态;其中,手机机器人形态包括躯干,设于躯干顶部的头部,设于躯干两侧左臂和右臂,及设于躯干下端的左腿和右腿;所述左臂通过左臂连接件与躯干活动连接,所述右臂通过右臂连接件与躯干活动连接,所述左腿通过第一万向节结构与躯干活动连接,所述右腿通过第二万向节结构与躯干活动连接。本实用新型的有益效果是:本实用新型的玩具机器人,能够变形成为手机形态,能够联系人们的日常生活,通过变形成为手机形态后,儿童可以模拟打电话,锻炼儿童的说话能力,对儿童具有教育意义,可玩性高。



1. 一种新型变形玩具机器人,其特征在于,其包括手机机器人形态和手机形态两种变形形态;其中,手机机器人形态包括躯干,设于躯干顶部的头部,设于躯干两侧左臂和右臂,及设于躯干下端的左腿和右腿;所述左臂通过左臂连接件与躯干活动连接,所述右臂通过右臂连接件与躯干活动连接,所述左腿通过第一万向节结构与躯干活动连接,所述右腿通过第二万向节结构与躯干活动连接。

2. 根据权利要求1所述的新型变形玩具机器人,其特征在于,所述躯干前部设有胸甲,于躯干后部设有第一背甲,于躯干中部两侧设有第二背甲。

3. 根据权利要求2所述的新型变形玩具机器人,其特征在于,所述左臂包括第一大臂构件,第一小臂构件和左手构件,所述右臂包括第二大臂构件,第二小臂构件和右手构件;其中,所述第一大臂构件与第一小臂构件之间,及第二大臂构件与第二小臂构件之间,均通过手臂连接块相互连接,且手臂连接块通过第一转轴结构与所述第一大臂构件或第二大臂构件活动连接,手臂连接块通过第一铰接结构与所述第一小臂构件或第二小臂构件活动连接;所述左手构件与第一小臂构件通过第三铰接结构活动连接,右手构件与第二小臂构件通过第四铰接结构活动连接。

4. 根据权利要求3所述的新型变形玩具机器人,其特征在于,所述左腿包括第一大腿构件,第一小腿构件和左脚构件,所述右腿包括第二大腿构件,第二小腿构件和右脚构件;其中,所述第一大腿构件与第一小腿构件之间,及第二大腿构件与第二小腿构件之间,均通过腿部连接块相互连接,且腿部连接块通过第二转轴结构与所述第一大腿构件或第二大腿构件活动连接,腿部连接块通过第二铰接结构与所述第一小腿构件或第二小腿构件活动连接;所述左脚构件与第一小腿构件通过第五铰接结构活动连接,右脚构件与第二小腿构件通过第六铰接结构活动连接。

5. 根据权利要求4所述的新型变形玩具机器人,其特征在于,所述右臂连接件和左臂连接件均包括连杆,于连杆与躯干连接端设有“O”型卡圈,于连杆与右臂或左臂连接端,设有第三万向节。

6. 根据权利要求5所述的新型变形玩具机器人,其特征在于,所述第一大臂构件沿第三万向节向上旋转 180° ,左手构件沿第三铰接结构旋转至第一小臂构件内部,第一小臂构件通过第一转轴结构向躯干方向旋转 90° 后沿第一铰接结构向下旋转 90° ;所述第二大臂构件沿第三万向节向上旋转 180° ,右手构件沿第四铰接结构旋转至第二小臂构件内部,第二小臂构件通过第一转轴结构向躯干方向旋转 90° 后沿第一铰接结构向下旋转 90° ,形成手机上端边框。

7. 根据权利要求4所述的新型变形玩具机器人,其特征在于,所述左脚构件沿第五铰接结构向下旋转 90° ,第一小腿构件通过第二转轴结构沿躯干方向旋转 90° 后,沿第二铰接结构向上旋转 180° ,并使第一大腿构件位于第一小腿构件内;所述右脚构件沿第六铰接结构向下旋转 90° ,第二小腿构件通过第二转轴结构沿躯干方向旋转 90° 后,沿第二铰接结构向上旋转 180° ,并使第二大腿构件位于第二小腿构件内,形成手机下端边框。

8. 根据权利要求2所述的新型变形玩具机器人,其特征在于,所述第一背甲向上翻转,第二背甲向前翻转,形成手机面板。

9. 根据权利要求2所述的新型变形玩具机器人,其特征在于,所述胸甲向上翻转形成手机上部背板。

一种新型变形玩具机器人

技术领域

[0001] 本实用新型涉及儿童玩具领域,具体涉及一种新型变形玩具机器人。

背景技术

[0002] 现有玩具变形机器人,只能变形成汽车、飞机、坦克等交通工具或武器,而不能变形成日常生活用品,可玩性不高,不能与人的日常生活相联系。

实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的是针对现有技术的不足,提供一种新型变形玩具机器人,解决现有玩具机器人可玩性低的问题。

[0004] 本实用新型的为实现上述目的所采用的技术方案是:

[0005] 一种新型变形玩具机器人,其包括手机机器人形态和手机形态两种变形形态;其中,手机机器人形态包括躯干,设于躯干顶部的头部,设于躯干两侧左臂和右臂,及设于躯干下端的左腿和右腿;所述左臂通过左臂连接件与躯干活动连接,所述右臂通过右臂连接件与躯干活动连接,所述左腿通过第一万向节结构与躯干活动连接,所述右腿通过第二万向节结构与躯干活动连接。

[0006] 所述躯干前部设有胸甲,于躯干后部设有第一背甲,于躯干中部两侧设有第二背甲。

[0007] 所述左臂包括第一大臂构件,第一小臂构件和左手构件,所述右臂包括第二大臂构件,第二小臂构件和右手构件;其中,所述第一大臂构件与第一小臂构件之间,及第二大臂构件与第二小臂构件之间,均通过手臂连接块相互连接,且手臂连接块通过第一转轴结构与所述第一大臂构件或第二大臂构件活动连接,手臂连接块通过第一铰接结构与所述第一小臂构件或第二小臂构件活动连接;所述左手构件与第一小臂构件通过第三铰接结构活动连接,右手构件与第二小臂构件通过第四铰接结构活动连接。

[0008] 所述左腿包括第一大腿构件,第一小腿构件和左脚构件,所述右腿包括第二大腿构件,第二小腿构件和右脚构件;其中,所述第一大腿构件与第一小腿构件之间,及第二大腿构件与第二小腿构件之间,均通过腿部连接块相互连接,且腿部连接块通过第二转轴结构与所述第一大腿构件或第二大腿构件活动连接,腿部连接块通过第二铰接结构与所述第一小腿构件或第二小腿构件活动连接;所述左脚构件与第一小腿构件通过第五铰接结构活动连接,右脚构件与第二小腿构件通过第六铰接结构活动连接。

[0009] 所述右臂连接件和左臂连接件均包括连杆,于连杆与躯干连接端设有“O”型卡圈,于连杆与右臂或左臂连接端,设有第三万向节。

[0010] 所述第一大臂构件沿第三万向节向上旋转180°,左手构件沿第三铰接结构旋转至第一小臂构件内部,第一小臂构件通过第一转轴结构向躯干方向旋转90°后沿第一铰接结构向下旋转90°;所述第二大臂构件沿第三万向节向上旋转180°,右手构件沿第四铰接结构旋转至第二小臂构件内部,第二小臂构件通过第一转轴结构向躯干方向旋转90°后沿第一

铰接结构向下旋转90°，形成手机上端边框。

[0011] 所述左脚构件沿第五铰接结构向下旋转90°，第一小腿构件通过第二转轴结构沿躯干方向旋转90°后，沿第二铰接结构向上旋转180°，并使第一大腿构件位于第一小腿构件内；所述右脚构件沿第六铰接结构向下旋转90°，第二小腿构件通过第二转轴结构沿躯干方向旋转90°后，沿第二铰接结构向上旋转180°，并使第二大腿构件位于第二小腿构件内，形成手机下端边框。

[0012] 所述第一背甲向上翻转，第二背甲向前翻转，形成手机面板。

[0013] 所述胸甲向上翻转形成手机上部背板。

[0014] 本实用新型的有益效果是：本实用新型的玩具机器人，能够变形成手机形态，能够联系人们的日常生活，通过变形成手机形态后，儿童可以模拟打电话，锻炼儿童的说话能力，对儿童具有教育意义，可玩性高。

附图说明

[0015] 图1为本实用新型手机机器人形态示意图；

[0016] 图2为图1背面结构示意图；

[0017] 图3为本实用新型手机形态结构示意图；

[0018] 图4为图3背面结构示意图；

[0019] 图5为图1爆炸图。

[0020] 图中：1.躯干 2.头部 3.第一万向节结构 4.第二万向节结构

[0021] 5.胸甲 6.第一背甲 7.第二背甲 8.第一大臂构件

[0022] 9.第一小臂构件 10.左手构件 11.第二大臂构件

[0023] 12.第二小臂构件 13.右手构件 14.手臂连接块

[0024] 15.第一转轴结构 16.第一铰接结构 17.第三铰接结构

[0025] 18.第四铰接结构 19.第一大腿构件 20.第一小腿构件

[0026] 21.左脚构件 22.第二大腿构件 23.第二小腿构件

[0027] 24.右脚构件 25.腿部连接块 26.第二转轴结构

[0028] 27.第二铰接结构 28.第五铰接结构 29.第六铰接结构

[0029] 30.连杆 31.“O”型卡圈 32.第三万向节。

具体实施方式

[0030] 实施例：参见图1至图5，本实施例提供一种新型变形玩具机器人，其包括手机机器人形态和手机形态两种变形形态；其中，手机机器人形态包括躯干1，设于躯干1顶部的头部2，设于躯干1两侧左臂和右臂，及设于躯干1下端的左腿和右腿；所述左臂通过左臂连接件与躯干1活动连接，所述右臂通过右臂连接件与躯干1活动连接，所述左腿通过第一万向节结构3与躯干1活动连接，所述右腿通过第二万向节结构4与躯干1活动连接。

[0031] 所述躯干1前部设有胸甲5，于躯干1后部设有第一背甲6，于躯干1中部两侧设有第二背甲7。

[0032] 所述左臂包括第一大臂构件8，第一小臂构件9和左手构件10，所述右臂包括第二大臂构件11，第二小臂构件12和右手构件13；其中，所述第一大臂构件8与第一小臂构件9之

间,及第二大臂构件11与第二小臂构件12之间,均通过手臂连接块14相互连接,且手臂连接块14通过第一转轴结构15与所述第一大臂构件8或第二大臂构件11活动连接,手臂连接块14通过第一铰接结构16与所述第一小臂构件9或第二小臂构件12活动连接;所述左手构件10与第一小臂构件9通过第三铰接结构17活动连接,右手构件13与第二小臂构件12通过第四铰接结构18活动连接。

[0033] 所述左腿包括第一大腿构件19,第一小腿构件20和左脚构件21,所述右腿包括第二大腿构件22,第二小腿构件23和右脚构件24;其中,所述第一大腿构件19与第一小腿构件20之间,及第二大腿构件22与第二小腿构件23之间,均通过腿部连接块25相互连接,且腿部连接块25通过第二转轴结构26与所述第一大腿构件19或第二大腿构件22活动连接,腿部连接块25通过第二铰接结构27与所述第一小腿构件20或第二小腿构件23活动连接;所述左脚构件21与第一小腿构件20通过第五铰接结构28活动连接,右脚构件24与第二小腿构件23通过第六铰接结构29活动连接。

[0034] 所述右臂连接件和左臂连接件均包括连杆30,于连杆30与躯干1连接端设有“O”型卡圈31,于连杆30与右臂或左臂连接端,设有第三万向节32。

[0035] 所述第一大臂构件8沿第三万向节32向上旋转 180° ,左手构件10沿第三铰接结构17旋转至第一小臂构件9内部,第一小臂构件9通过第一转轴结构15向躯干1方向旋转 90° 后沿第一铰接结构16向下旋转 90° ;所述第二大臂构件11沿第三万向节32向上旋转 180° ,右手构件13沿第四铰接结构18旋转至第二小臂构件12内部,第二小臂构件12通过第一转轴结构15向躯干1方向旋转 90° 后沿第一铰接结构16向下旋转 90° ,形成手机上端边框。

[0036] 所述左脚构件21沿第五铰接结构28向下旋转 90° ,第一小腿构件20通过第二转轴结构26沿躯干1方向旋转 90° 后,沿第二铰接结构27向上旋转 180° ,并使第一大腿构件19位于第一小腿构件20内;所述右脚构件24沿第六铰接结构29向下旋转 90° ,第二小腿构件23通过第二转轴结构26沿躯干1方向旋转 90° 后,沿第二铰接结构27向上旋转 180° ,并使第二大腿构件22位于第二小腿构件23内,形成手机下端边框。

[0037] 所述第一背甲6向上翻转,第二背甲7向前翻转,形成手机面板。

[0038] 所述胸甲5向上翻转形成手机上部背板。

[0039] 以上所述,仅为本实用新型的较佳可行实施例,并非用以局限本实用新型的专利范围,故凡运用本实用新型说明书内容所作的等效结构变化,均包含在本实用新型的保护范围。

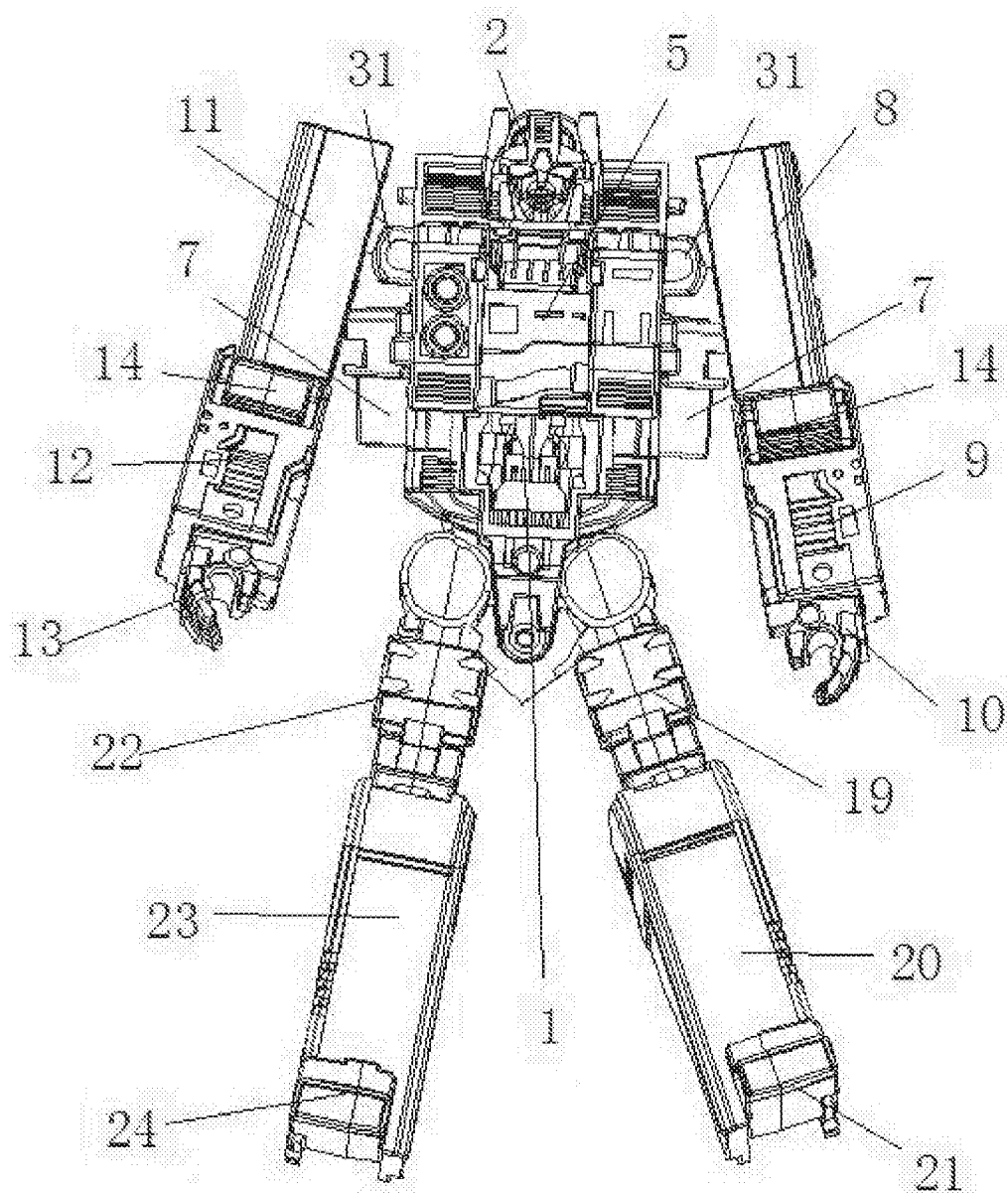


图 1

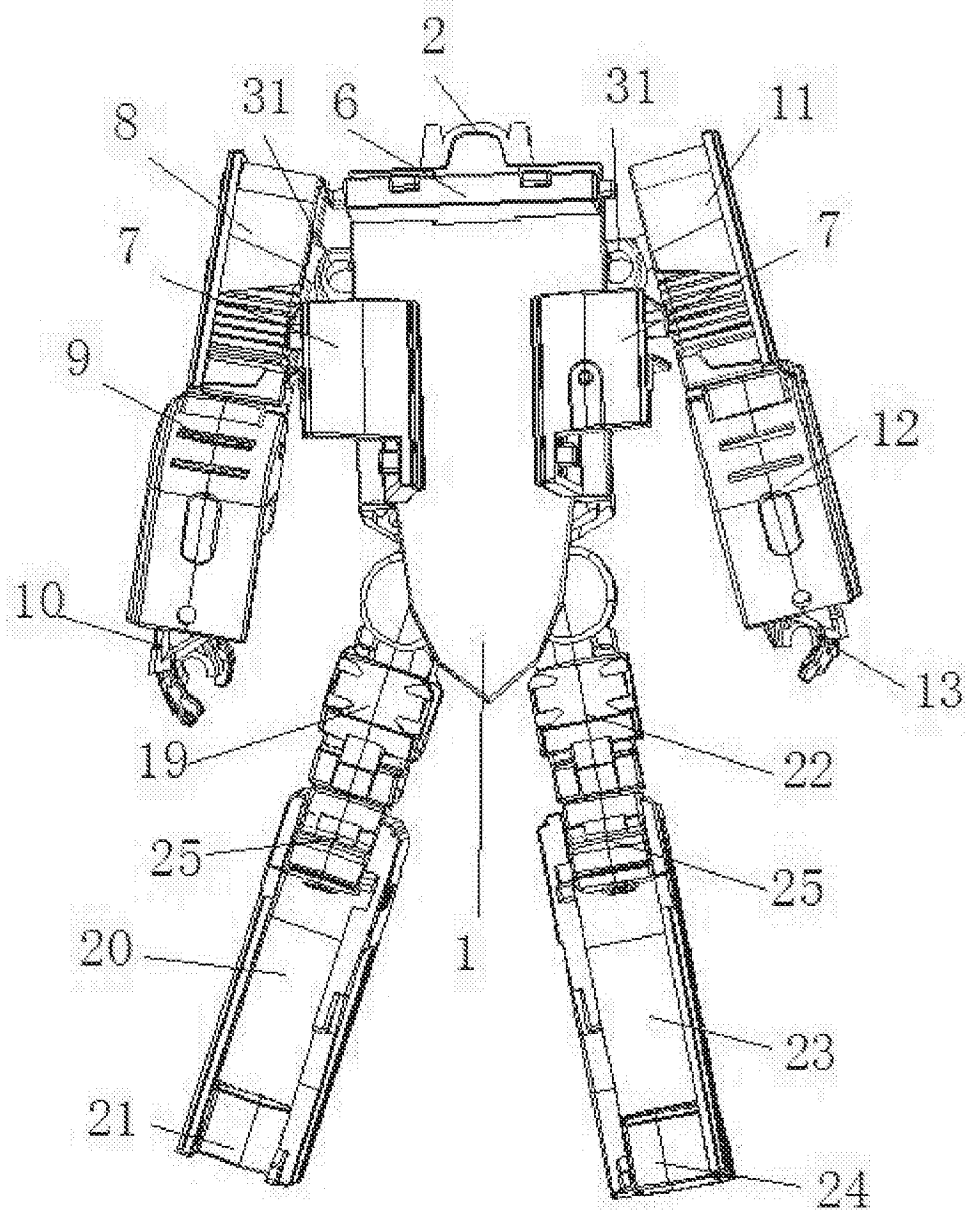


图2

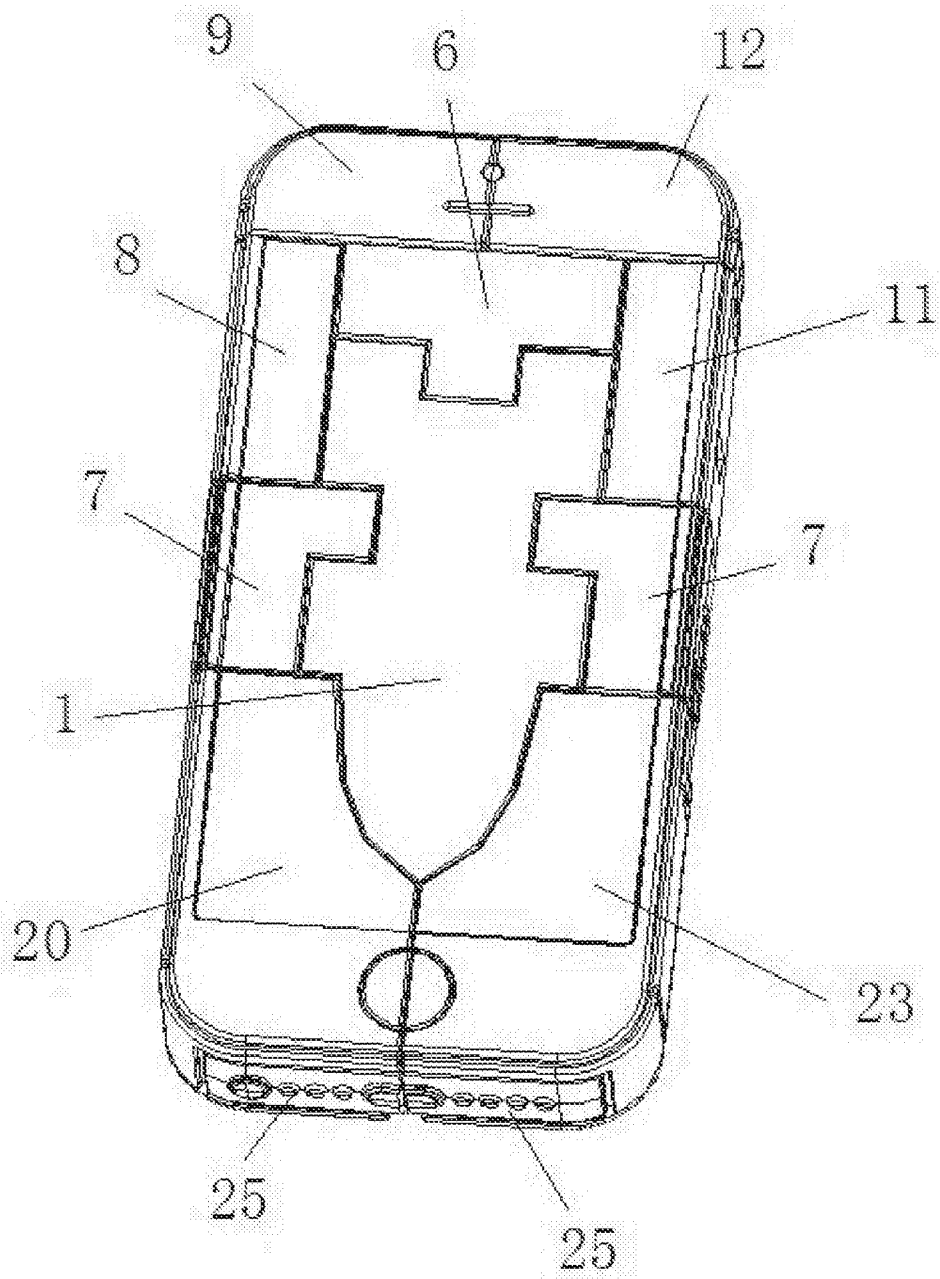


图3

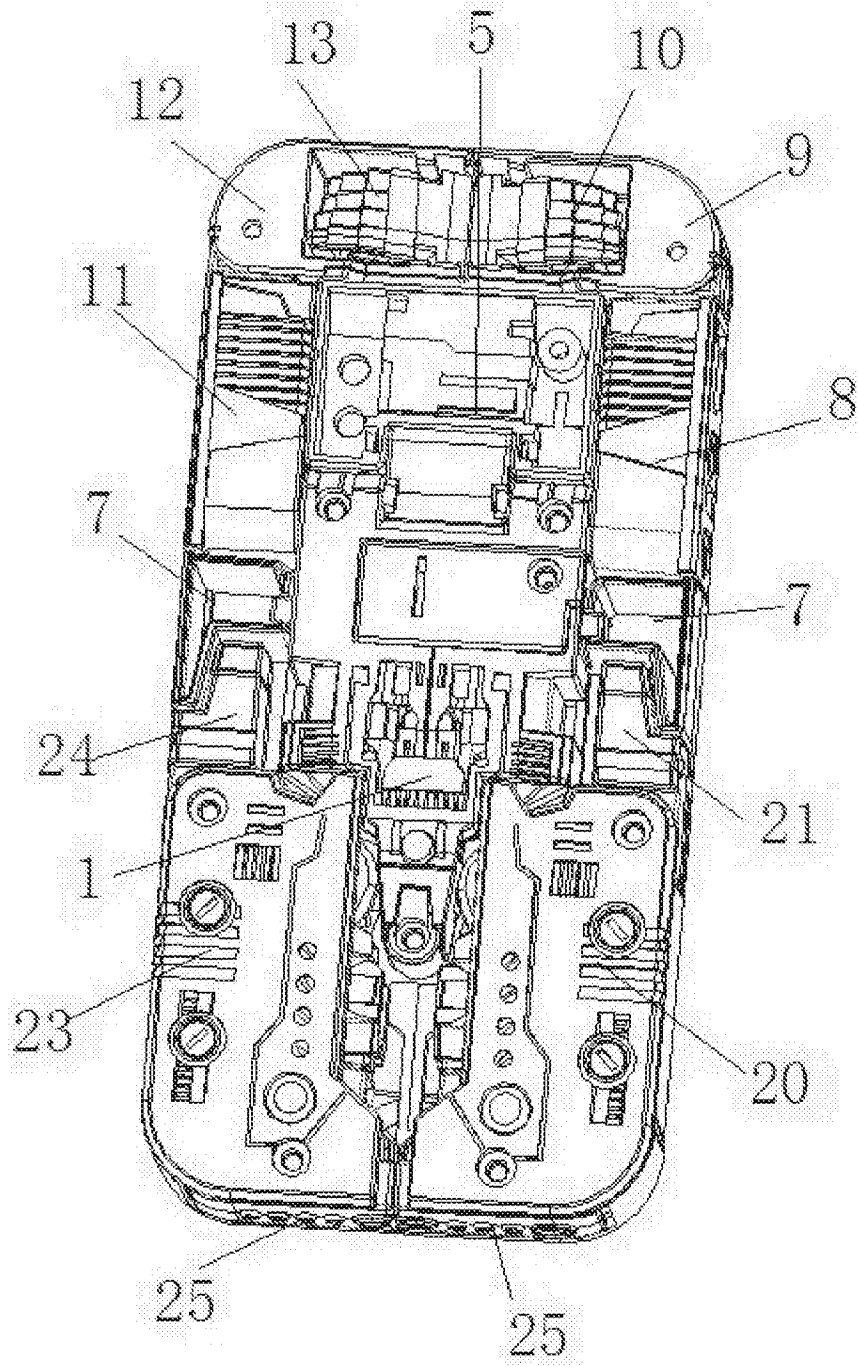


图4

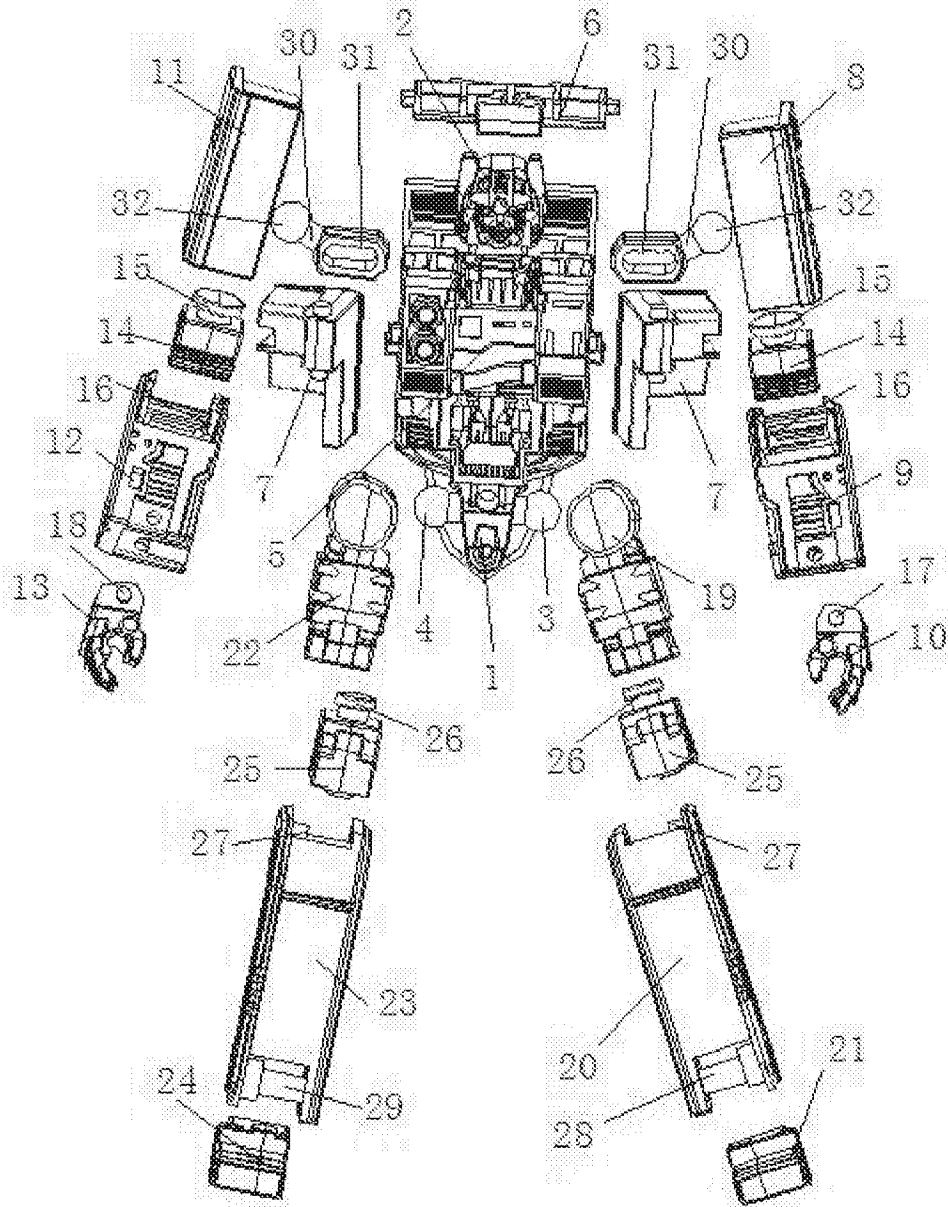


图5