



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 221449217 U

(45) 授权公告日 2024. 08. 02

(21) 申请号 202323299312.0

(22) 申请日 2023.12.05

(73) 专利权人 吴蒙蒙

地址 257091 山东省东营市东营区文汇街
道办事处钟山路913号

(72) 发明人 吴蒙蒙

(74) 专利代理机构 安徽行知企创知识产权代理
事务所(普通合伙) 34287

专利代理师 刘金凤

(51) Int. Cl.

A01G 3/08 (2006.01)

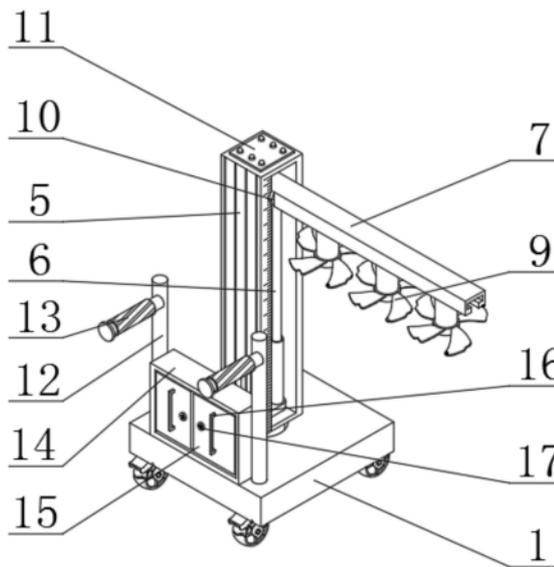
权利要求书1页 说明书3页 附图3页

(54) 实用新型名称

一种绿化带单臂剪平装置

(57) 摘要

本实用新型公开了一种绿化带单臂剪平装置,涉及绿化带技术领域,包括底板,所述底板的内底壁固定连接有机电盒,所述机电盒的内部固定连接有机电本体,所述机电本体的输出端花键连接有机电杆,所述机电杆的一端固定连接有机电支撑框,所述机电支撑框的内底部固定连接有机电伸缩柱,所述机电伸缩柱的一端固定连接有机电单臂装置,所述机电单臂装置的一侧固定连接有机电指针,所述机电支撑框的顶部固定连接有机电操作面板;本实用新型通过机电支撑框和机电单臂装置的设置,在使用时达到了精确修剪的效果,可以根据刻度指示的位置,机电修剪刀间的距离,能够按照合适的高度、宽度进行修剪,使得绿化带的修剪更加细致和美观,提高了美观性。



1. 一种绿化带单臂剪平装置,包括底板(1),其特征在于:所述底板(1)的内底壁固定连接有电机盒(2),所述电机盒(2)的内部固定连接有电机本体(3),所述电机本体(3)的输出端花键连接有传动杆(4),所述传动杆(4)的一端固定连接有支撑框(5),所述支撑框(5)的内底部固定连接有电动伸缩柱(6),所述电动伸缩柱(6)的一端固定连接有单臂装置(7),所述单臂装置(7)的一侧固定连接有指针(10),所述支撑框(5)的顶部固定连接有操作面板(11)。

2. 根据权利要求1所述的一种绿化带单臂剪平装置,其特征在于:所述单臂装置(7)的底部滑动连接有滑动块(8),所述滑动块(8)的底部固定连接有电动修剪刀(9)。

3. 根据权利要求1所述的一种绿化带单臂剪平装置,其特征在于:所述底板(1)顶部的一侧固定连接有立柱(12),所述立柱(12)的一侧固定连接有手柄(13)。

4. 根据权利要求1所述的一种绿化带单臂剪平装置,其特征在于:所述底板(1)顶部的另一侧固定连接有工具箱(14),所述工具箱(14)的正面铰接有门体(15)。

5. 根据权利要求4所述的一种绿化带单臂剪平装置,其特征在于:所述门体(15)正面的一侧固定连接有把手(16),所述门体(15)正面的另一侧固定连接有限位孔(17)。

6. 根据权利要求1所述的一种绿化带单臂剪平装置,其特征在于:所述底板(1)的顶部固定连接有万向轮(18),所述万向轮(18)的内部固定连接有刹车片。

一种绿化带单臂剪平装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及绿化带技术领域,具体为一种绿化带单臂剪平装置。

背景技术

[0002] 园林绿化是在一定的地域运用工程技术和艺术手段,通过改造地形种植树木花草、营造建筑和布置园路等途径创作而成的美的自然环境和游憩境域,就称为园林,园林包括庭园、宅园、小游园、花园、公园、植物园和动物园等,随着园林学科的发展,还包括森林公园、风景名胜区、自然保护区或国家公园的游览区以及休养胜地。

[0003] 现有的背景技术在使用时,需要人工定期进行修剪,但是,人工修剪存在着缺陷,首先是劳动强度较大,较费时费力,其次是修剪较不平整,并且自动化程度较低,需要人工干预较多。

[0004] 针对上述问题,本实用新型提供了一种绿化带单臂剪平装置。

实用新型内容

[0005] 本实用新型的目的在于提供一种绿化带单臂剪平装置,本实用新型能够使传动杆带动电动修剪刀片转动,从而使绿化带的修剪更加均匀平整,提高修剪质量,并且可以根据刻度指示的位置,电动修剪刀间的距离,能够按照合适的高度进行修剪,从而解决了背景技术中的问题。

[0006] 为实现上述目的,本实用新型提供如下技术方案:一种绿化带单臂剪平装置,包括底板,所述底板的内底壁固定连接有机电盒,所述机电盒的内部固定连接有机电本体,所述机电本体的输出端花键连接有传动杆,所述传动杆的一端固定连接有机电框,所述机电框的内底部固定连接有机电伸缩柱,所述机电伸缩柱的一端固定连接有机电单臂装置,所述单臂装置的一侧固定连接有机电指针,所述机电框的顶部固定连接有机电操作面板。

[0007] 进一步地,所述单臂装置的底部滑动连接有滑动块,所述滑动块的底部固定连接有机电修剪刀,达到了滑动的效果。

[0008] 进一步地,所述底板顶部的一侧固定连接有机电立柱,所述机电立柱的一侧固定连接有机电手柄,达到了支撑的效果。

[0009] 进一步地,所述底板顶部的另一侧固定连接有机电工具箱,所述机电工具箱的正面铰接有机电门体,达到了方便的效果。

[0010] 进一步地,所述门体正面的一侧固定连接有机电把手,所述门体正面的另一侧固定连接有机电限位孔,达到了安全的效果。

[0011] 进一步地,所述底板的顶部固定连接有机电万向轮,所述机电万向轮的内部固定连接有机电刹车片,达到了移动的效果。

[0012] 与现有技术相比,本实用新型的有益效果如下:

[0013] 本实用新型提供一种绿化带单臂剪平装置,

[0014] (1) 通过支撑框和单臂装置的设置,在使用时达到了精确修剪的效果,可以根据刻

度指示的位置,电动修剪刀间的距离,能够按照合适的高度、宽度进行修剪,使得绿化带的修剪更加细致和美观,提高了美观性。

[0015] (2)通过电动伸缩柱和传动杆的设置,在使用时达到了修剪的效果,可以使绿化带的修剪更加均匀平整,提高了修剪的质量,提高了机械修剪的自动化和修剪效率,节省了时间。

附图说明

[0016] 图1为本实用新型底板示意图;

[0017] 图2为本实用新型支撑框示意图;

[0018] 图3为本实用新型电动修剪刀示意图;

[0019] 图4为本实用新型工具箱示意图。

[0020] 图中:1、底板;2、电机盒;3、电机本体;4、传动杆;5、支撑框;6、电动伸缩柱;7、单臂装置;8、滑动块;9、电动修剪刀;10、指针;11、操作面板;12、立柱;13、手柄;14、工具箱;15、门体;16、把手;17、限位孔;18、万向轮。

具体实施方式

[0021] 下面将结合本实用新型实施例中的附图,对本实用新型实施例中的技术方案进行清楚、完整地描述,显然,所描述的实施例仅仅是本实用新型一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本实用新型中的实施例,本领域普通技术人员在没有做出创造性劳动前提下所获得的所有其他实施例,都属于本实用新型保护的范围。

[0022] 为了解决如何有效定位调节技术问题,如图1-4所示,提供以下优选技术方案:

[0023] 一种绿化带单臂剪平装置,包括底板1,底板1的内底壁固定连接有机电盒2,通过电机盒2的设置,可以将电机本体3保护在电机盒2的内部,避免电机本体3裸露在外受到损坏,从而达到了保护的效果,电机盒2的内部固定连接有机电本体3,电机本体3的输出端花键连接有机电杆4,通过传动杆4的设置,可以在电机本体3的带动下转动,从而达到了转动的效果,传动杆4的一端固定连接有机电框5,通过支撑框5的这只,可以将电动伸缩柱6保护在支撑框5的内部,从而达到了支撑的效果,支撑框5的内底部固定连接有机电伸缩柱6,通过电动伸缩柱6的设置,可以对单臂装置7进行上下的移动,可以根据刻度指示的位置,电动修剪刀9间的距离,能够按照合适的高度、宽度进行修剪,使得绿化带的修剪更加细致和美观。从而达到了移动的效果,电动伸缩柱6的一端固定连接有机电装置7,通过单臂装置7的设置,可以才用机械的修剪方式使绿化带的修剪更加均匀平整,提高了修剪的质量,提高了机械修剪的自动化和修剪效率,节省了时间,从而达到了修剪的效果,单臂装置7的一侧固定连接有机电指针10,通过指针10的设置,可以对绿化带的修剪高度进行统计的修剪,可增项绿化带的美观性,从而达到了精确修剪的效果,支撑框5的顶部固定连接有机电操作面板11。

[0024] 具体地,工作人员可以通过万向轮18将装置本体移动至待修剪的绿化带附近,根据绿化带的高度以及宽度等,通过电动伸缩柱6将单臂装置7升高至相应的位置,将电动修剪刀9上的滑动块8卡接进单臂装置7的底部,根据灌木丛的宽度选择需要电动修剪刀9的个数。

[0025] 进一步的,如图2所示,提供以下优选技术方案:

[0026] 单臂装置7的底部滑动连接有滑动块8,滑动块8的底部固定连接有电动修剪刀9,这样设计的目的是可以根据绿化带的宽度对电动修剪刀9之间的距离进行调整,可以更好地适应不同的绿化带,从而达到了调节的效果。

[0027] 进一步的,如图4所示,提供以下优选技术方案:

[0028] 底板1顶部的一侧固定连接有立柱12,立柱12的一侧固定连接有手柄13,这样设计的目的是可以更好地对装置本体进行控制,从而达到了控制的效果。

[0029] 进一步的,如图1所示,提供以下优选技术方案:

[0030] 底板1顶部的另一侧固定连接有工具箱14,工具箱14的正面铰接有门体15,这样设计的目的是可以方便工作人员对一些工具及物品进行存放,从而达到了存放的效果。

[0031] 进一步的,如图4所示,提供以下优选技术方案:

[0032] 门体15正面的一侧固定连接有把手16,门体15正面的另一侧固定连接有限位孔17,这样设计的目的是可以对工具箱14的内部物品进行保管,避免丢失,从而达到了保管的效果。

[0033] 进一步的,如图2所示,提供以下优选技术方案:

[0034] 底板1的顶部固定连接有万向轮18,万向轮18的内部固定连接有刹车片,这样设计的目的是可以对装置本体进行移动,从而达到了移动的效果。

[0035] 综上所述:工作人员可以通过万向轮18将装置本体移动至待修剪的绿化带附近,根据绿化带的高度以及宽度等,通过电动伸缩柱6将单臂装置7升高至相应的位置,将电动修剪刀9上的滑动块8卡接进单臂装置7的底部,根据灌木丛的宽度选择需要电动修剪刀9的个数,接着通过操作面板11启动电机本体3和电动修剪刀9,传动杆4会带动支撑框5和单臂装置7进行移动,实现大面积的修剪,然后工作人员可以通过立柱12和手柄13对装置本体进行移动,完成一整条绿化带的修剪,工作人员可以将一些实用工具或物品等放置在工具箱14的内部,通过限位孔17对工具箱14的门体15进行限位。

[0036] 需要说明的是,在本文中,诸如第一和第二等之类的关系术语仅仅用来将一个实体或者操作与另一个实体或操作区分开来,而不一定要求或者暗示这些实体或操作之间存在任何这种实际的关系或者顺序。而且,术语“包括”、“包含”或者任何其他变体意在涵盖非排他性的包含,从而使得包括一系列要素的过程、方法、物品或者设备不仅包括那些要素,而且还包括没有明确列出的其他要素,或者是还包括为这种过程、方法、物品或者设备所固有的要素。

[0037] 尽管已经示出和描述了本实用新型的实施例,对于本领域的普通技术人员而言,可以理解在不脱离本实用新型的原理和精神的情况下可以对这些实施例进行多种变化、修改、替换和变型,本实用新型的范围由所附权利要求及其等同物限定。

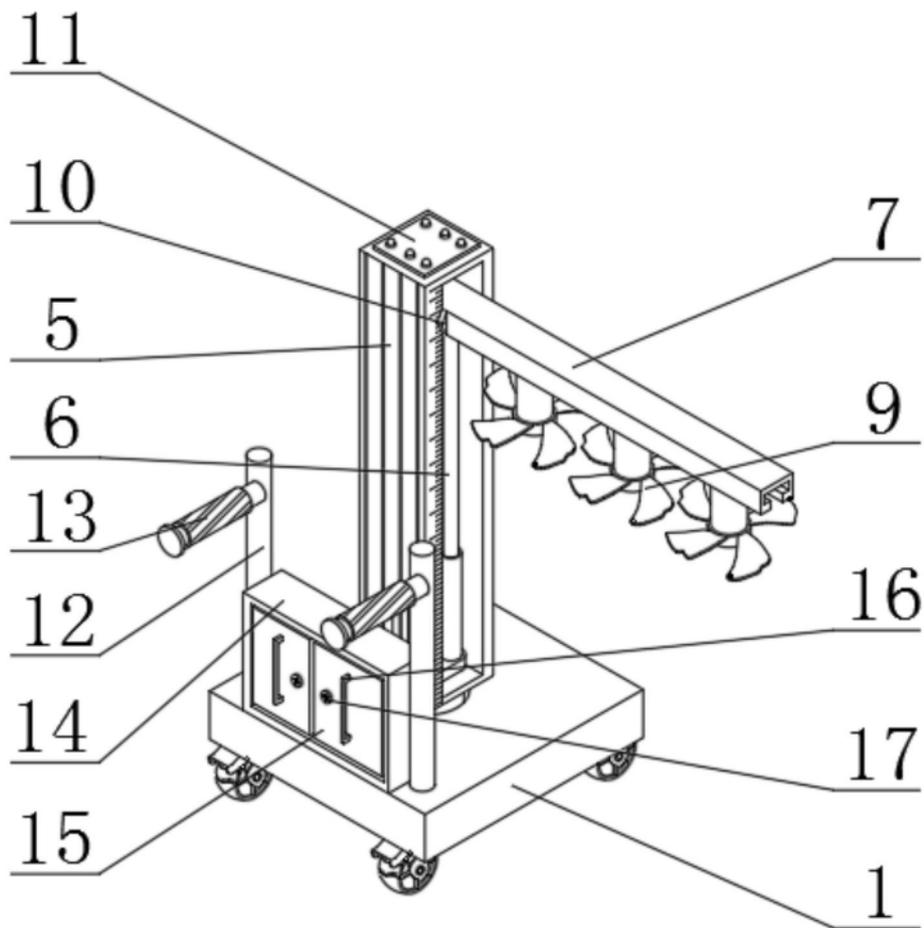


图1

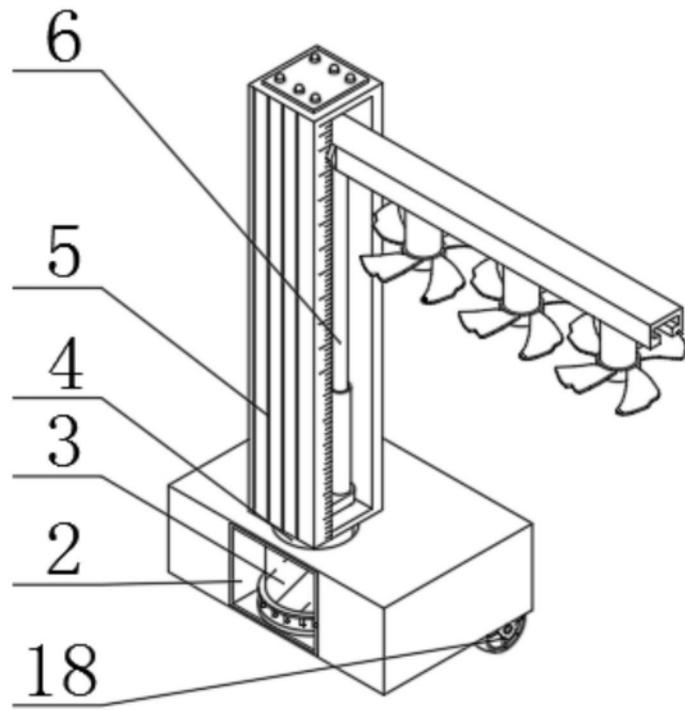


图2

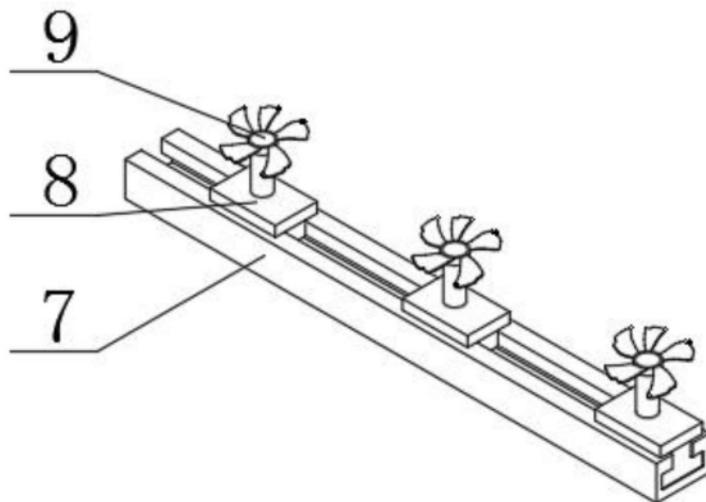


图3

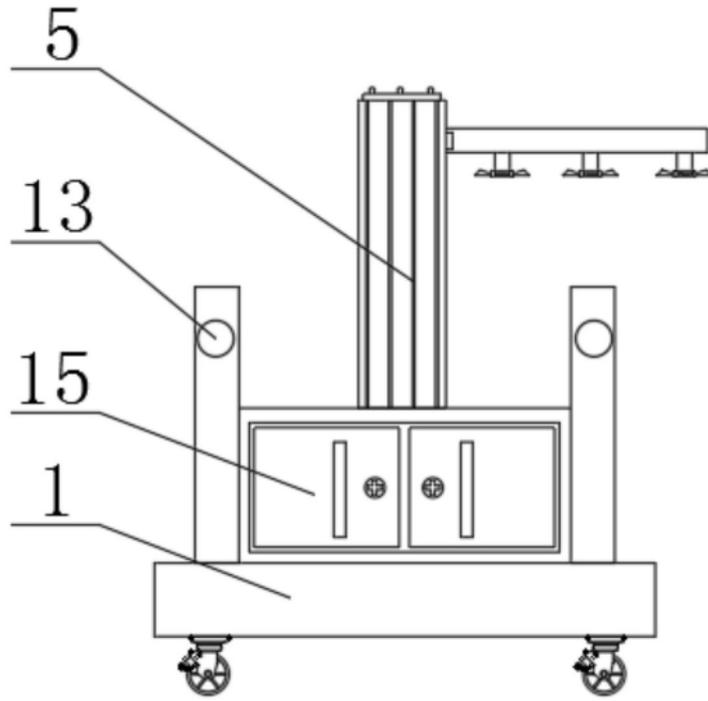


图4