



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204540350 U

(45) 授权公告日 2015. 08. 12

(21) 申请号 201520128631. 1

(22) 申请日 2015. 03. 02

(73) 专利权人 杨俊

地址 262500 山东省青州市海岱中路电力佳
园小区 8 号楼一单元 101 室

(72) 发明人 杨俊

(51) Int. Cl.

A01K 39/012(2006. 01)

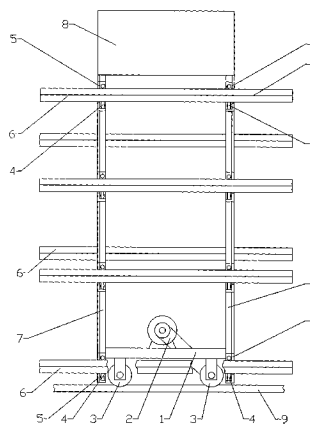
权利要求书1页 说明书3页 附图3页

(54) 实用新型名称

一种自动喂料机

(57) 摘要

本实用新型涉及一种自动喂料机,包括底座,所述底座的底部设置有滚轮,所述底座上设置有驱动底座运动的动力驱动装置,所述底座的上部设置有支柱,所述支柱上设置有多个料盒;使用时,可以将饲料等食物投放在料盒内,然后通过动力驱动装置驱动底座运动,从而使料盒沿笼子长度方向运动,对家禽进行喂养,料盒的运动可以为慢速往复运动,也可设置为间隙往复运动,自动化程度高,可以在一端向料盒内集中投放饲料,大大提高了喂养效率,降低了劳动强度。



1. 一种自动喂料机,包括底座(1),所述底座(1)的底部设置有滚轮(3),其特征在于:所述底座(1)上设置有驱动底座(1)运动的动力驱动装置,所述底座(1)的上部设置有支柱(7),所述支柱(7)上设置有多个料盒(6)。

2. 如权利要求1所述的一种自动喂料机,其特征在于:所述支柱(7)上设置有支架(5),所述料盒(6)设置在支架(5)上。

3. 如权利要求2所述的一种自动喂料机,其特征在于:所述料盒(6)与支架(5)之间设置有连接架(4),所述连接架(4)分别与料盒(6)和支架(5)固定连接。

4. 如权利要求3所述的一种自动喂料机,其特征在于:所述支架(5)与支柱(7)通过螺栓和螺母固定连接,所述连接架(4)分别与料盒(6)和支架(5)通过螺栓和螺母固定连接。

5. 如权利要求1所述的一种自动喂料机,其特征在于:所述支柱(7)上套装有套筒(11),所述套筒(11)上设置有锁紧螺栓(12),所述料盒(6)设置在套筒(11)上。

6. 如权利要求5所述的一种自动喂料机,其特征在于:所述套筒(11)上固定连接连接有连接臂(13),所述连接臂(13)上固定连接连接有连接架(4),所述连接架(4)与料盒(6)固定连接。

7. 如权利要求1-6其中之一所述的一种自动喂料机,其特征在于:所述支柱(7)的数量为四根,其中两根支柱(7)上设置有四个料盒(6),另外两根支柱(7)上设置有三个料盒(6)。

8. 如权利要求1-6其中之一所述的一种自动喂料机,其特征在于:所述料盒(6)的其中一端设置有开口(10),所述料盒(6)靠近支柱(7)一侧的底部倾斜设置,另外一侧的底部水平设置。

9. 如权利要求1-6其中之一所述的一种自动喂料机,其特征在于:所述动力驱动装置包括设置在底座(1)上的电机(2),所述电机(2)通过链传动与滚轮(3)传动连接。

10. 如权利要求1-6其中之一所述的一种自动喂料机,其特征在于:所述支柱(7)的上端设置有控制箱(8)。

一种自动喂料机

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种养殖业用喂养装置,具体的说涉及一种自动喂料机。

背景技术

[0002] 目前对家禽进行喂养时,大多是在家禽笼子的外侧设置喂料槽,将饲料等食物投放在喂料槽内,以供家禽食用,投放饲料时每次都是需要人工操作,自动化程度低,劳动效率低,劳动强度大。

实用新型内容

[0003] 本实用新型所要解决的问题是提供一种自动化程度高、取放料效率高、劳动强度低的自动喂料机。

[0004] 为解决上述问题,本实用新型所采用的技术方案是:一种自动喂料机,包括底座,所述底座的底部设置有滚轮,所述底座上设置有驱动底座运动的动力驱动装置,所述底座的上部设置有支柱,所述支柱上设置有多个料盒。

[0005] 使用时,可以将饲料等食物投放在料盒内,然后通过动力驱动装置驱动底座运动,从而使料盒沿笼子长度方向运动,对家禽进行喂养,料盒的运动可以为慢速往复运动,也可设置为间隙往复运动,自动化程度高,可以在一端向料盒内集中投放饲料,大大提高了喂养效率,降低了劳动强度。

[0006] 一种具体优化方案,所述支柱上设置有支架,所述料盒设置在支架上。

[0007] 一种具体优化方案,所述料盒与支架之间设置有连接架,所述连接架分别与料盒和支架固定连接。

[0008] 一种具体优化方案,所述支架与支柱通过螺栓和螺母固定连接,所述连接架分别与料盒和支架通过螺栓和螺母固定连接。

[0009] 一种具体优化方案,所述支柱上套装有套筒,所述套筒上设置有锁紧螺栓,所述料盒设置在套筒上。

[0010] 可以调节套筒的位置,从而可以调节料盒的高低,以适应不同的喂养需要。

[0011] 一种具体优化方案,所述套筒上固定连接有连接臂,所述连接臂上固定连接有连接架,所述连接架与料盒固定连接。

[0012] 一种具体优化方案,所述支柱的数量为四根,其中两根支柱上设置有四个料盒,另外两根支柱上设置有三个料盒,可根据使用需求更改料盒的数量。

[0013] 一种具体优化方案,所述料盒的其中一端设置有开口,所述料盒靠近支柱一侧的底部倾斜设置,另外一侧的底部水平设置。

[0014] 一种具体优化方案,所述动力驱动装置包括设置在底座上的电机,所述电机通过链传动与滚轮传动连接。

[0015] 一种具体优化方案,所述支柱的上端设置有控制箱。

[0016] 本实用新型采取以上技术方案,具有以下优点:

[0017] 本自动喂料机自动化程度高,能够大大提高取放料效率,降低劳动强度。

[0018] 下面结合附图和实施例对本实用新型作进一步说明。

附图说明

[0019] 附图 1 为本实用新型实施例中一种自动喂料机的结构示意图;

[0020] 附图 2 为附图 1 的右视图;

[0021] 附图 3 为附图 1 中料盒的俯视图;

[0022] 附图 4 为本实用新型实施例中料盒与支柱的连接结构示意图。

具体实施方式

[0023] 实施例 1:如附图 1、附图 2 和附图 3 所示,一种自动喂料机,包括底座 1,所述底座 1 的底部设置有四个滚轮 3,滚轮 3 的底部设置有导轨 9,所述底座 1 上设置有驱动底座 1 运动的动力驱动装置,所述底座 1 的上部设置有四根支柱 7,其中两根支柱 7 上设置有四个料盒 6,另外两根支柱 7 上设置有三个料盒 6,料盒 6 沿支柱 7 的纵向均布,所述支柱 7 的上端设置有控制箱 8。

[0024] 所述料盒 6 的其中一端设置有开口 10,设置开口 10 便于料盒 6 的打扫和换料,喂料时,可以通过塞子堵住即可。

[0025] 所述料盒 6 靠近支柱 7 一侧的底部倾斜设置,另外一侧的底部水平设置。

[0026] 所述动力驱动装置包括设置在底座 1 上的电机 2,所述电机 2 通过链传动与滚轮 3 传动连接,也可以根据需要采用带传动、齿轮传动等传动方式。

[0027] 所述支柱 7 上设置有支架 5,所述料盒 6 设置在支架 5 上,支架 5 的中间位置呈 90° 弯折。

[0028] 所述料盒 6 与支架 5 之间设置有连接架 4,所述连接架 4 分别与料盒 6 和支架 5 固定连接。

[0029] 所述支架 5 其中弯折的一端与支柱 7 通过螺栓和螺母固定连接,所述连接架 4 分别与料盒 6 和支架 5 通过螺栓和螺母固定连接,连接架 4 与支架 5 的另外一端连接。

[0030] 可以在支柱 7 上设置多个通孔,使支架 5 与不同的通孔连接,从而可以调节料盒 6 的高度,以满足不同的喂食需要。

[0031] 使用时,可以采用多种工作模式,例如:

[0032] 连续往复运动模式,轨道 9 的两端设置有行程开关,喂料机从一端开始运行前进,直至到另一端触发行程开关停下,然后返回至另一端,以此循环,中间不会停下,此模式适用于转速较慢的慢速电机。

[0033] 往复间隙运动模式,轨道 9 的两端设置有行程开关,喂料机从一端开始运行,前进一定时间停止,停止的时间可供笼内家畜吃料盒 6 内的食料,停止一段时间后继续前进,一段时间后停止,直至到另一端触发行程开关停下,然后返回,继续以前进一段时间停止,停止一段时间后继续前进,直至触发行程开关停下,然后返回,以此循环,此模式适用于转速稍快的电机。

[0034] 实施例 2:如附图 4 所示,所述支柱 7 上套装有套筒 11,所述套筒 11 上设置有锁紧螺栓 12,所述料盒 6 设置在套筒 11 上。

[0035] 所述套筒 11 上固定连接连接有连接臂 13,所述连接臂 13 上固定连接连接有连接架 4,所述连接架 4 与料盒 6 固定连接。

[0036] 可以调节套筒 11 的位置,从而可以调节料盒 6 的高低,以适应不同的喂养需要。

[0037] 其他结构与实施例 1 相同。

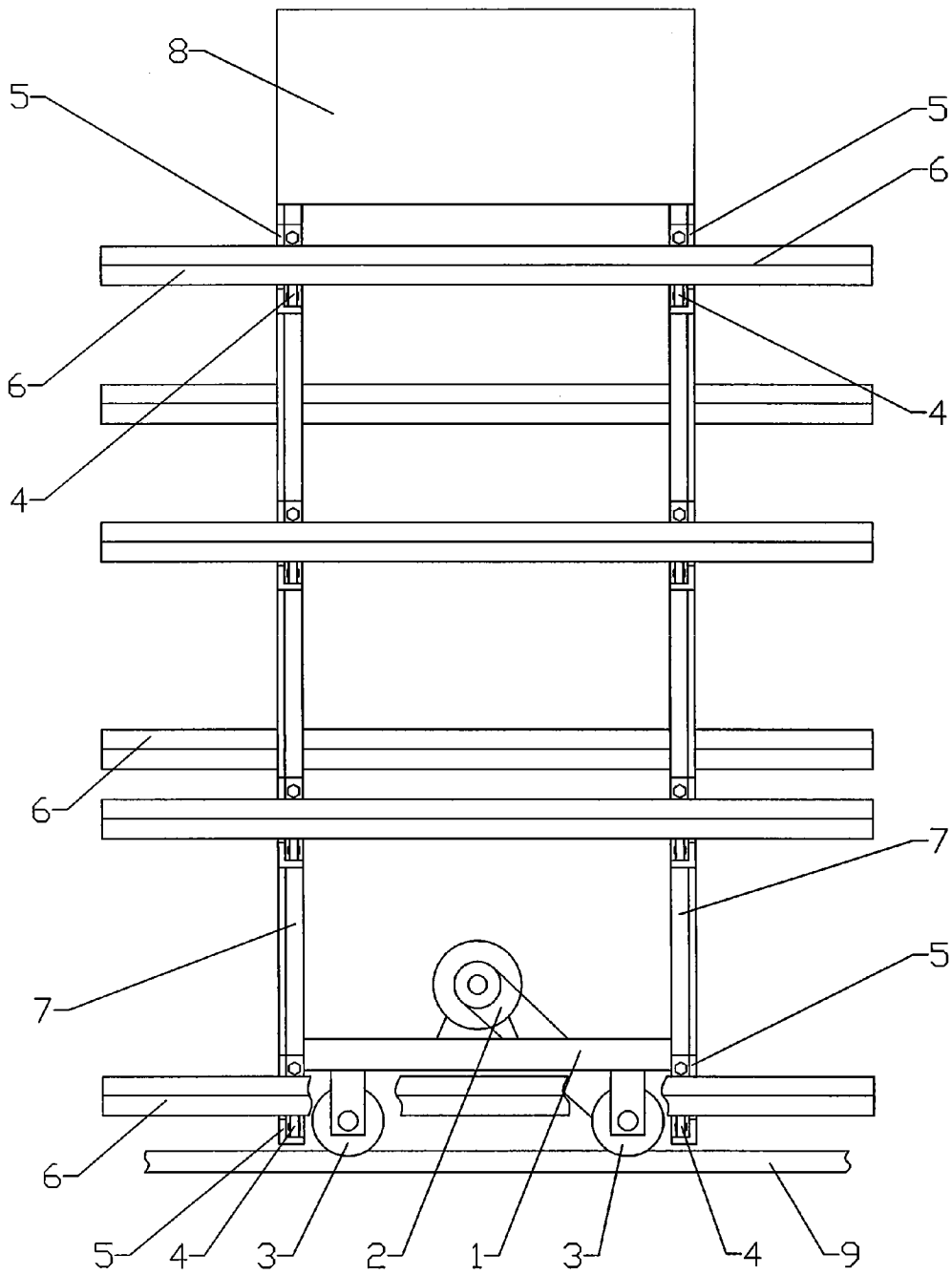


图 1

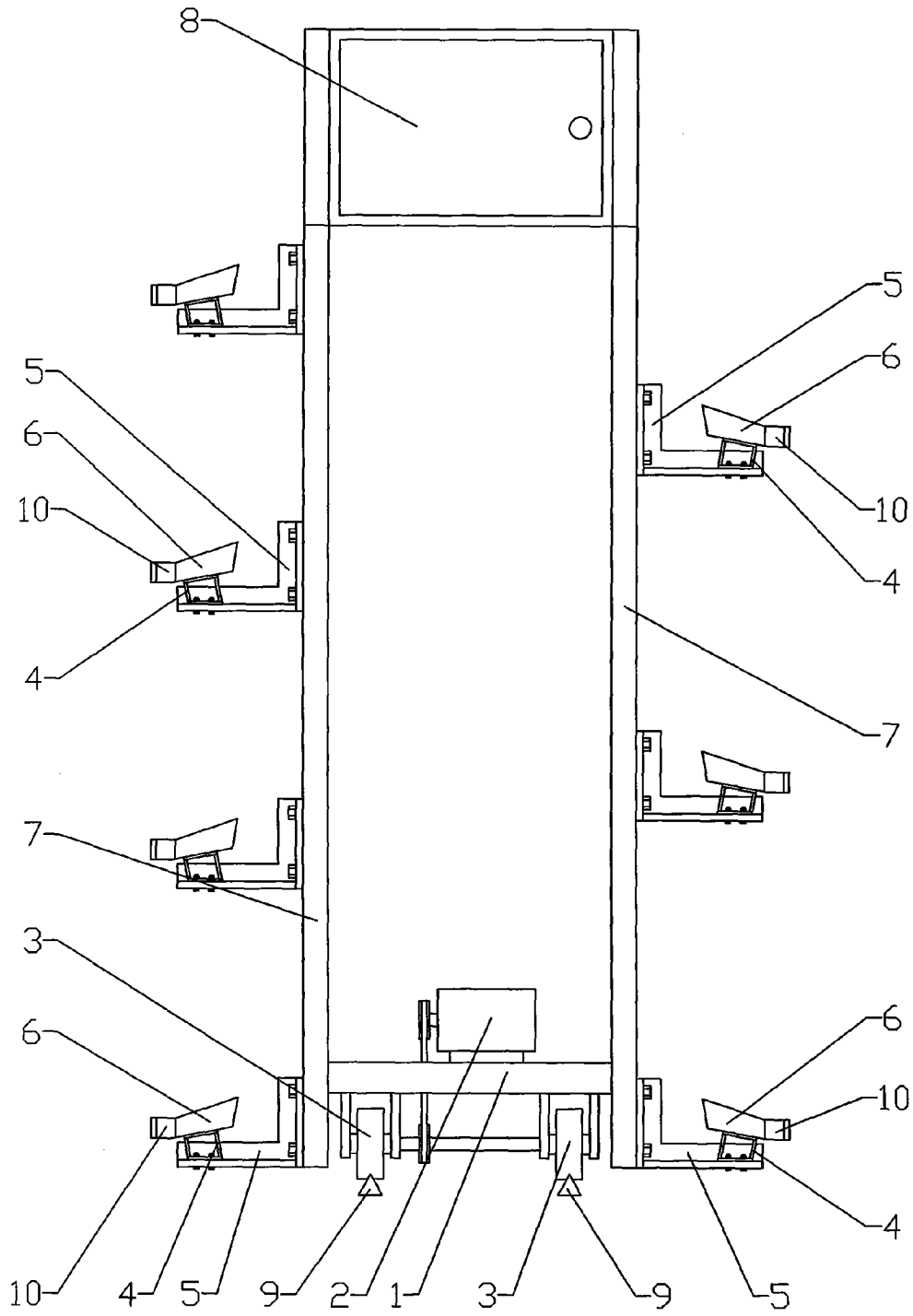


图 2

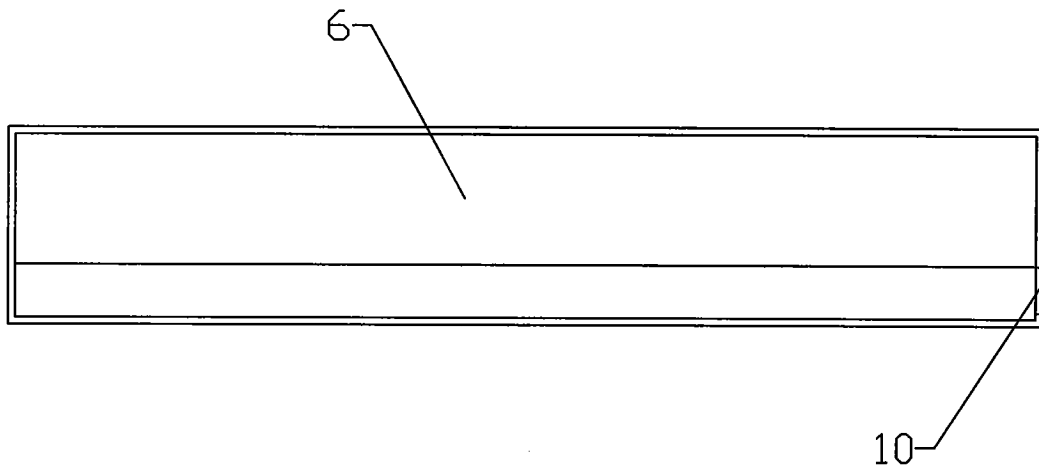


图 3

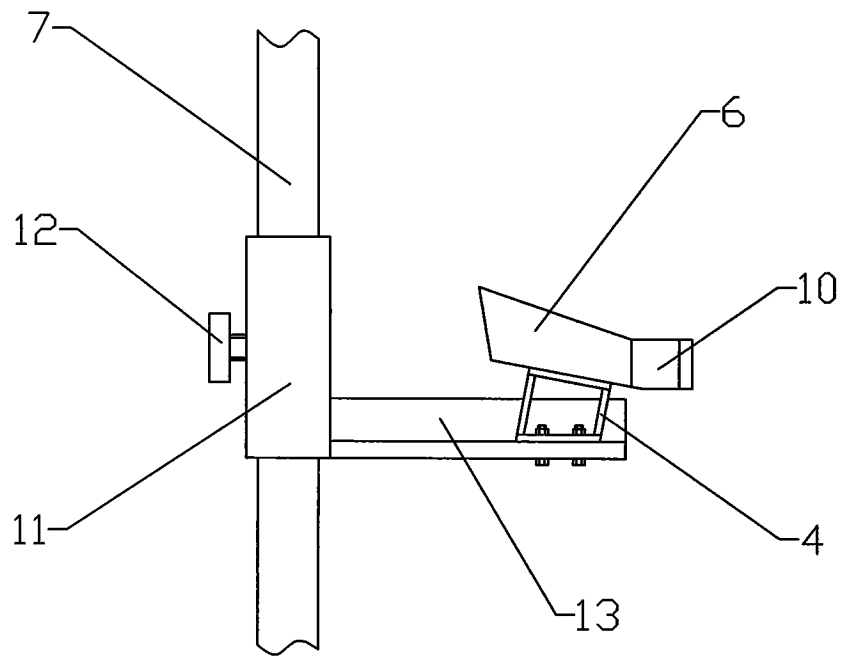


图 4