



(12) 发明专利

(10) 授权公告号 CN 103707301 B

(45) 授权公告日 2016. 04. 20

(21) 申请号 201210378317. X

(22) 申请日 2012. 10. 08

(73) 专利权人 昆山市玉山镇仕龙设计工作室
地址 215300 江苏昆山市玉山镇亭林山庄9
幢 206 室

(72) 发明人 赵怀湘

(51) Int. Cl.
B25J 11/00(2006. 01)

审查员 潘玉芬

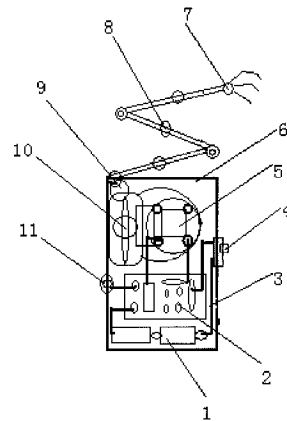
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 发明名称

抓小偷机器人手

(57) 摘要

一种抓小偷机器人手,包括外壳,外壳内安装电池、主控板、导线、电机、气动泵,电池通过导线电连接开关和主控板,主控板电连接感应器和电机,电机连接气动泵,气动泵连接万向节,外壳外安装开关、感应器、万向节,万向节连接机械臂,机械臂连接机械手。本发明是一种带感应器的迷你抓小偷机器人手。这种抓小偷机器人手是迷你的,放在主人身上,所以很方便。本发明可以确定小偷的位置,接着迅速伸出机械手抓住小偷,并告诉主人。



1. 一种抓小偷机器人,包括外壳(6),其特征在于,所述外壳(6)内安装电池(1)、主控板(2)、导线(3)、电机(5)、气动泵(10),电池(1)通过导线(3)电连接开关(4)和主控板(2),主控板(2)电连接感应器(11)和电机(5),电机(5)连接气动泵(10),气动泵(10)连接万向节(9),外壳(6)外安装开关(4)、感应器(11)、万向节(9),万向节(9)连接机械臂(8),机械臂(8)连接机械手(7),抓小偷机器人是一种迷你型抓小偷机器人,放在人体身上使用。

抓小偷机器人手

一、技术领域

[0001] 本发明涉及一种抓小偷机器人手,具体地说涉及一种设置有感应器,运用气动泵能迅速伸出机械手抓住小偷的抓小偷机器人手。

二、背景技术

[0002] 现在,社会上的小偷越来越多了,手法也越来越高明了,虽然现在有各种监控装置,但不可能在每个地方都有,特别在人多的地方,监控有很多盲点,这样小偷还是很容易得手。

三、发明内容

[0003] 本发明的目的是克服现有技术的不足之处,提供一种设置有感应器,运用气动泵能迅速伸出机械手抓住小偷的抓小偷机器人手。

[0004] 本发明解决其技术问题所采用的技术方案是:一种抓小偷机器人手,包括外壳,外壳内安装电池、主控板、导线、电机、气动泵,电池通过导线电连接开关和主控板,主控板电连接感应器和电机,电机连接气动泵,气动泵连接万向节,外壳外安装开关、感应器、万向节,万向节连接机械臂,机械臂连接机械手。

[0005] 本发明的有益效果是,本发明是一种带感应器的迷你抓小偷机器人手。这种抓小偷机器人手是迷你的,放在主人身上,所以很方便。本发明可以确定小偷的位置,接着迅速伸出机械手抓住小偷,并告诉主人。

四、附图说明

[0006] 下面结合附图和实施例,进一步说明本发明抓小偷机器人手的结构和特点,附图中:

[0007] 图1是本发明的实施例一的结构图。

[0008] 图中1. 电池,2. 主控板,3. 导线,4. 开关,5. 电机,6. 外壳,7. 机械手,8. 机械臂,9. 万向节,10. 气动泵,11. 感应器。

五、具体实施方式

[0009] 在图1所示实施例中,设置有电池(1),主控板(2),导线(3),开关(4),电机(5),外壳(6),机械手(7),机械臂(8),万向节(9),气动泵(10),感应器(11)。

[0010] 实施本发明的抓小偷机器人手,一种抓小偷机器人手,包括外壳(6),外壳(6)内安装电池(1)、主控板(2)、导线(3)、电机(5)、气动泵(10),电池(1)通过导线(3)电连接开关(4)和主控板(2),主控板(2)电连接感应器(11)和电机(5),电机(5)连接气动泵(10),气动泵(10)连接万向节(9),外壳(6)外安装开关(4)、感应器(11)、万向节(9),万向节(9)连接机械臂(8),机械臂(8)连接机械手(7)。

[0011] 实施本发明的抓小偷机器人手,是一种带感应器的迷你抓小偷机器人手。这种抓小偷

机器人是迷你的,放在主人身上,所以很方便。本发明可以确定小偷的位置,接着迅速伸出机械手抓住小偷,并告诉主人。

[0012] 实施本发明,效果很好。

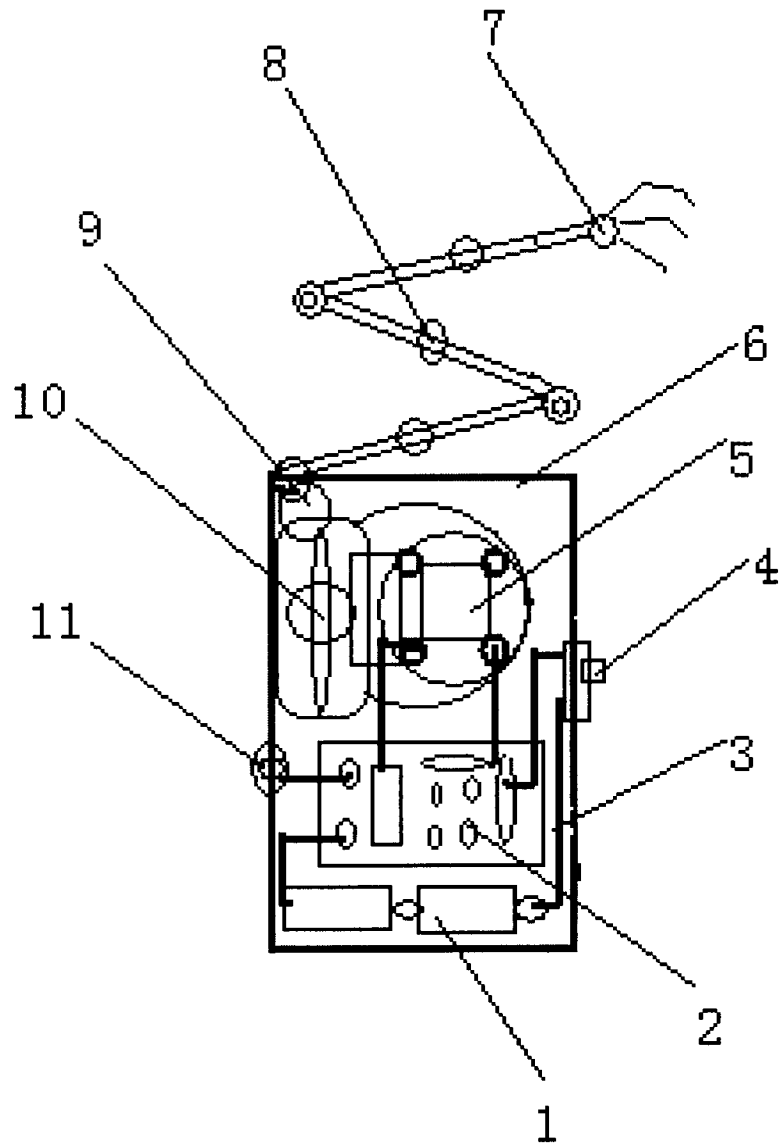


图 1