(19)中华人民共和国国家知识产权局

(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 102847284 A
(43)申请公布日 2013.01.02

(21)申请号 201110176216.X

(22)申请日 2011.06.27

(71)申请人 上海市静安区教育学院附属学校
地址 200041 上海市静安区静安区海防路374号

(72)发明人 王爽 虞秋实

(74)专利代理机构 上海精晟知识产权代理有限公司 31253
代理人 何新平

(51)Int.Cl.
A63B 47/02(2006.01)

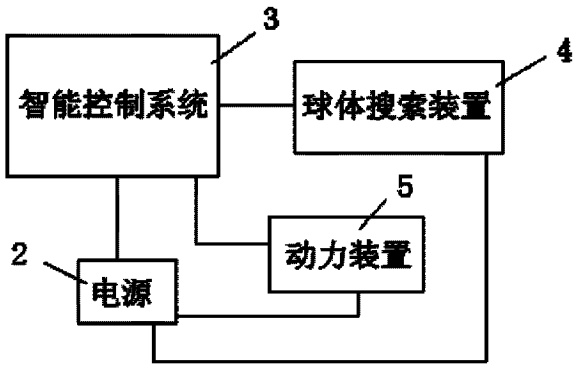
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

(54)发明名称

一种高尔夫自动捡球机器人

(57)摘要

本发明公开了一种高尔夫自动捡球机器人，包括机体，所述机体包括电源、智能控制系统、球体搜寻装置和动力装置，所述电源电连接智能控制系统、球体搜寻装置和动力装置，所述所述智能控制系统控制连接球体搜寻装置和动力装置，所述球体搜寻装置设置在所述机体底端。本发明解决了因球场过大客人较多时工作人员没时间收球的问题，可以节约很多时间，让客人不用等待，而且高尔夫球场很大，工作人员收球很累，有了本发明，大大减少了人力成本。



CN 102847284 A

1. 一种高尔夫自动捡球机器人，其特征在于，包括机体，所述机体包括电源、智能控制系统、球体搜寻装置和动力装置，所述电源电连接智能控制系统、球体搜寻装置和动力装置，所述所述智能控制系统控制连接球体搜寻装置和动力装置，所述球体搜寻装置设置在所述机体底端。

2. 根据权利要求 1 所述的自动捡球机器人，其特征在于，所述机体上方两侧设置有用于捡球的左手臂和右手臂，所述动力装置传动连接所述左手臂和右手臂。

3. 根据权利要求 1 或 2 所述的自动捡球机器人，其特征在于，所述机体下设置有一底座，所述球体搜寻装置设置在所述底座上。

4. 根据权利要求 3 所述的自动捡球机器人，其特征在于，在所述底座的下方安装有滚轮，所述滚轮为 2 个并与动力装置和智能控制系统控制相接。

一种高尔夫自动捡球机器人

技术领域：

[0001] 本发明涉及的是一种机器人，尤其涉及一种高尔夫自动捡球机器人。

背景技术：

[0002] 高尔夫，俗称小白球，是一种室外体育运动。个人或团体球员以不同的高尔夫球杆将一颗小球打进果岭的洞内。高尔夫球像是起源自苏格兰。大部份的比赛有 18 洞。杆数越少的越优胜。英国公开赛、美国公开赛、美国大师赛和美国职业高尔夫球协会锦标赛是高尔夫球界的四大大满贯赛事。高尔夫球普遍被视为苏格兰人的发明，今日的高尔夫球 18 洞制度亦由苏格兰制定，当地亦有全球最历史悠久的高球会，被视作苏格兰国粹。

[0003] 打高尔夫球是一项具有特殊魅力的运动。它是人们在天然优雅的自然的绿色环境中，锻炼身体，陶冶情操，提高技巧的活动。率先涉及打高尔夫球的是苏格兰北海岸的士兵，后来逐渐引起宫庭贵族和民间青年的浓厚兴趣，最终成为苏格兰的一项传统项目。尔后传入英格兰。十九世纪末传到美洲、澳洲及南非，二十世纪传到亚洲。由于打高尔夫球最早在宫庭贵族中盛行，加之高尔夫球场地设备昂贵，故有“贵族运动”之称。关于高尔夫起源的说法一直以来可谓众说纷纭，结合高尔夫历史的发展，关于高尔夫起源有以下几种说法。

[0004] 而现有技术中在打高尔夫时需要配备专门的人员捡球，大大增加了人力成本。

发明内容：

[0005] 本发明目的是，用来弥补现有技术的不足，而提供一种高尔夫自动捡球机器人。

[0006] 为了实现上述目的，本发明的技术方案如下：

[0007] 一种高尔夫自动捡球机器人，包括机体，所述机体包括电源、智能控制系统、球体搜寻装置和动力装置，所述电源电连接智能控制系统、球体搜寻装置和动力装置，所述所述智能控制系统控制连接球体搜寻装置和动力装置，所述球体搜寻装置设置在所述机体底端。

[0008] 所述机体上方两侧设置有用于捡球的左手臂和右手臂，所述动力装置传动连接所述左手臂和右手臂。

[0009] 所述机体下设置有一底座，所述球体搜寻装置设置在所述底座上。

[0010] 在所述底座的下方安装有滚轮，所述滚轮为 2 个并与动力装置和智能控制系统控制相接。

[0011] 本发明解决了因球场过大客人较多时工作人员没时间收球的问题，可以节约很多时间，让客人不用等待，而且高尔夫球场很大，工作人员收球很累，有了本发明，大大减少了人力成本。

附图说明：

[0012] 以下结合附图和具体实施方式来进一步说明本发明。

[0013] 图 1 为本发明内部功能模块连接图

[0014] 图 2 为本发明外部结构示意图

具体实施方式：

[0015] 为了使本发明实现的技术手段、创作特征、达成目的与功效易于明白了解，下面结合具体图示，进一步阐述本发明。

[0016] 如图 1 所示：一种高尔夫自动捡球机器人，包括机体 1，所述机体 1 包括电源 2、智能控制系统 3、球体搜寻装置 4 和动力装置 5，所述电源 2 电连接智能控制系统 3、球体搜寻装置 4 和动力装置 5，智能控制系统 3 控制连接球体搜寻装置 4 和动力装置 5，球体搜寻装置 4 设置在所述机体 1 的底端。

[0017] 如图 2 所示：机体 1 上方两侧设置有用于捡球的左手臂 6 和右手臂 7，所述动力装置 5 传动连接所述左手臂 6 和右手臂 7，当球体搜寻装置 4 搜索到高尔夫球时，智能控制系统 3 传输相应指示，控制左手臂 6 和右手臂 7 进行捡球。

[0018] 在机体 1 的下方设置有一底座 8，所述球体搜寻装置 4 设置在所述底座 8 上，在所述底座 8 的下方安装有滚轮 9，所述滚轮 9 为 2 个并与动力装置 5 和智能控制系统控 3 制相接，通过滚轮 9 机体可以自由移动，并搜索球体。

[0019] 本发明解决了因球场过大客人较多时工作人员没时间收球的问题，可以节约很多时间，让客人不用等待，而且高尔夫球场很大，工作人员收球很累，有了本发明，大大减少了人力成本。

[0020] 以上显示和描述了本发明的基本原理和主要特征和本发明的优点。本行业的技术人员应该了解，本发明不受上述实施例的限制，上述实施例和说明书中描述的只是说明本发明的原理，在不脱离本发明精神和范围的前提下，本发明还会有各种变化和改进，这些变化和改进都落入要求保护的本发明范围内。本发明要求保护范围由所附的权利要求书及其等效物界定。

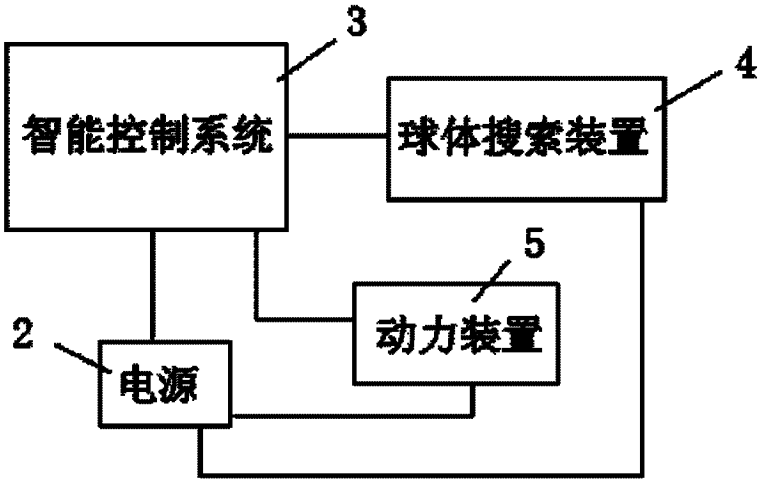


图 1

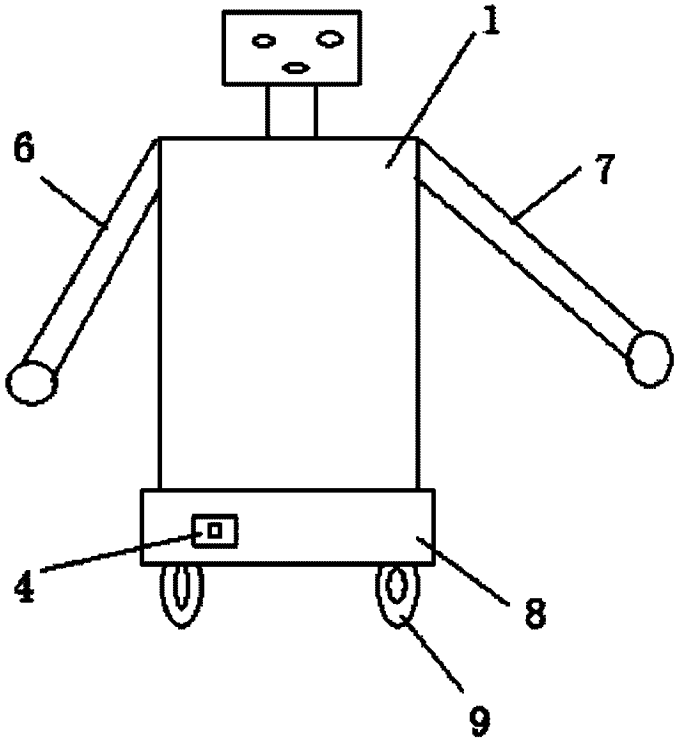


图 2