



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 203970294 U

(45) 授权公告日 2014. 12. 03

(21) 申请号 201420393743. 5

(22) 申请日 2014. 07. 17

(73) 专利权人 湖南格兰博智能科技有限责任公司

地址 410000 湖南省郴州市苏仙区白露塘镇
林邑大道台湾工业园第 14 栋

(72) 发明人 陈海初 何仁新

(51) Int. Cl.

A47L 11/28(2006. 01)

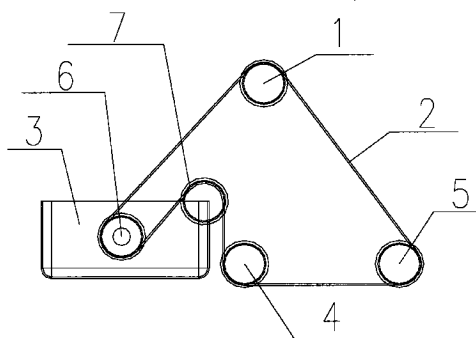
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

一种清洁机上的拖地板装置

(57) 摘要

本实用新型公开了一种清洁机上的拖地板装置,包括设置在清洁机底部开口处的输送皮带,以及设置在所述清洁机内的容水箱,所述输送皮带外层黏附有一层超细纤维垫,所述输送皮带内设置有一个驱动轮,四个从动轮,所述四个从动轮分别为第一从动轮、第二从动轮、第三从动轮、第四从动轮,所述驱动轮设置在所述清洁机内且其垂直高度高于所述容水箱上表面,所述第一、第二从动轮设置在所述清洁机底部开口两端,所述第三从动轮设置在所述容水箱内,所述第四从动轮设置在所述容水箱靠清洁机底部开口的侧面的上方,本实用新型通过驱动轮带动输送皮带同超细纤维垫转动,经容水箱将超细纤维垫清洗干净,实现了拖地、清洗的循环一体操作。



1. 一种清洁机上的拖地板装置,其特征在于,包括设置在清洁机底部开口处的输送皮带,以及设置在所述清洁机内的容水箱,所述输送皮带外层黏附有一层超细纤维垫,所述输送皮带内设置有一个驱动轮,四个从动轮,所述四个从动轮分别为第一从动轮、第二从动轮、第三从动轮、第四从动轮,所述驱动轮设置在所述清洁机内且其垂直高度高于所述容水箱上表面,所述第一、第二从动轮设置在所述清洁机底部开口两端,所述第三从动轮设置在所述容水箱内,所述第四从动轮设置在所述容水箱靠清洁机底部开口的侧面的上方。

2. 根据权利要求1所述的一种清洁机上的拖地板装置,其特征在于,所述第一、第二从动轮的两端连接在所述清洁机底板内侧,所述第一、第二从动轮的两端均与清洁机底板内侧之间设置有一复位弹簧。

一种清洁机上的拖地板装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及拖地板,尤其涉及一种清洁机上的拖地板装置。

背景技术

[0002] 人们通常用拖把来清除地面的灰尘、污渍,在拖把拖地时,拖地、清洗、拧干这三道工序的工作是分开的,不连续进行的,而且全部靠手工操作,拖地是一项很辛苦的工作,工作效率也不高,随着家用设备的高度自动化及数字化的趋势,现有的自动清洁机已渐渐为人们所使用,但是其拖地板同样还是需要拖一段时间就清洗干净后再继续拖,无法实现拖地、清洗一体化。

实用新型内容

[0003] 为解决上述的现有技术不足之处,本实用新型主要目的在于提供一种一种清洁机上的拖地板装置。

[0004] 为了实现上述目的,本实用新型的技术方案如下:

[0005] 一种清洁机上的拖地板装置,包括设置在清洁机底部开口处的输送皮带,以及设置在所述清洁机内的容水箱,所述输送皮带外层黏附有一层超细纤维垫,所述输送皮带内设置有一个驱动轮,四个从动轮,所述四个从动轮分别为第一从动轮、第二从动轮、第三从动轮、第四从动轮,所述驱动轮设置在所述清洁机内且其垂直高度高于所述容水箱上表面,所述第一、第二从动轮设置在所述清洁机底部开口两端,所述第三从动轮设置在所述容水箱内,所述第四从动轮设置在所述容水箱靠清洁机底部开口的侧面的上方。

[0006] 进一步地,所述第一、第二从动轮的两端连接在所述清洁机底板内侧,所述第一、第二从动轮的两端均与清洁机底板内侧之间设置有一复位弹簧。

[0007] 本实用新型提供的清洁机上的拖地板装置,通过驱动轮带动输送皮带同超细纤维垫转动,经容水箱将超细纤维垫清洗干净,实现了拖地、清洗的循环一体操作。

附图说明

[0008] 为了更清楚地说明本实用新型实施例的技术方案,下面将对实施例描述中所需要使用的附图作简单地介绍,显而易见地,下面描述中的附图仅仅是本实用新型的一些实施例,对于本领域普通技术人员来讲,在不付出创造性劳动性的前提下,还可以根据这些附图获得其他的附图。

[0009] 图1为本实施例中的结构示意图。

具体实施方式

[0010] 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作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。

[0011] 结合图 1,一种清洁机上的拖地板装置,包括设置在清洁机底部开口处的输送皮带 2,以及设置在清洁机内的容水箱 3,输送皮带 2 外层黏附有一层超细纤维垫,输送皮带 2 内设置有一个驱动轮 1,四个从动轮,四个从动轮分别为第一从动轮 4、第二从动轮 5、第三从动轮 6、第四从动轮 7,驱动轮 1 设置在清洁机内且其垂直高度高于容水箱 3 上表面,第一从动轮 4、第二从动轮 5 设置在清洁机底部开口两端,第三从动轮 6 设置在容水箱内,第四从动轮 7 设置在容水箱 3 靠清洁机底部开口的侧面的上方。

[0012] 本实施例中,第一、第二从动轮 4、5 的两端连接在清洁机底板内侧,第一、第二从动轮 4、5 的两端均与清洁机底板内侧之间设置有一复位弹簧,通过复位弹簧其第一、第二从动轮 4、5 能够实现小范围的高度调整,从而适应不同地面高度,使超细纤维垫与地面贴合。

[0013] 本实施例中,清洁机工作时,驱动轮 1 带动输送皮带 2 同超细纤维垫转动,其中输送皮带 2 和超细纤维垫经过第一从动轮 4 与第二从动轮 5 之间时,超细纤维垫开始拖地,输送皮带 2 和超细纤维垫绕第三从动轮 6 经过容水箱 3,容水箱 3 中的水会洗净超细纤维垫上的杂质和灰尘,同时也会让纤维垫保持湿润,从而实现拖地、清洗循环操作,提高清洁拖地效率。

[0014] 以上所述仅为本实用新型的较佳实施例,并不用以限制本实用新型,凡在本实用新型的保护范围内所作的任何修改、等同替换等,均应包含在本实用新型的保护范围之内。

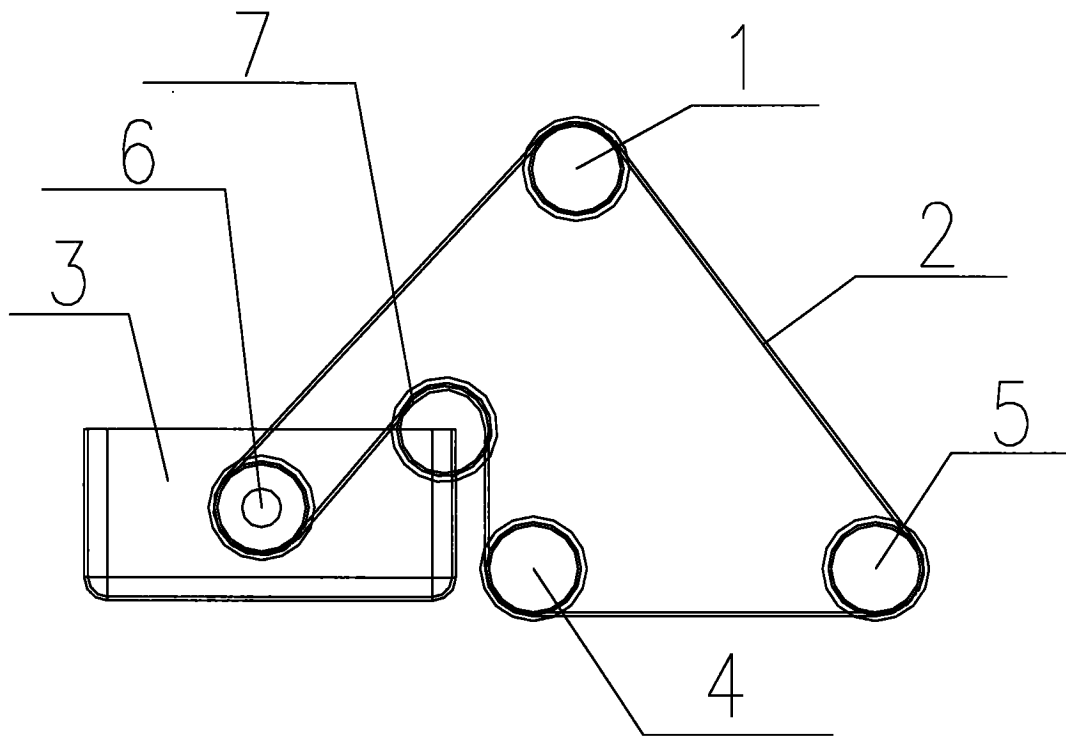


图 1