



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 111938173 A

(43) 申请公布日 2020. 11. 17

(21) 申请号 202010906833.X

(22) 申请日 2020.09.02

(71) 申请人 张朝军

地址 450000 河南省郑州市郑东新区博学
路36号10号楼501室

(72) 发明人 张朝军

(51) Int. Cl.

A23N 12/02 (2006.01)

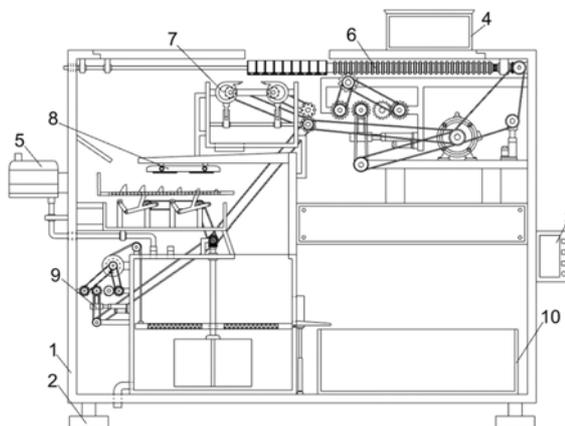
权利要求书3页 说明书10页 附图6页

(54) 发明名称

一种青椒农药去除装置

(57) 摘要

本发明涉及一种农药去除领域,尤其涉及一种青椒农药去除装置。本发明要解决的技术问题是:提供一种青椒农药去除装置。技术方案:一种青椒农药去除装置,包括有工作架板、支撑底脚、控制显示屏、取料箱、输液泵、入料机构、剪切机构、粘附物去除机构、农药去除机构和储料舱;工作架板下方四角均设置有一组支撑底脚。本发明达到了对青椒的柄干进行统一剪切,进而除去柄干上带有的叶片,减少叶片的呼吸作用对青椒内水分的影响,同时通过自然风将青椒表面的水珠吹干,使由于水珠的作用粘附在青椒的表面的叶片脱落,并且使泥土在干燥后极易裂开震落,进而青椒的表面能够完全与农药清除剂接触的效果。



1. 一种青椒农药去除装置,包括有工作架板(1)、支撑底脚(2)和控制显示屏(3),其特征是:还包括有取料箱(4)、输液泵(5)、入料机构(6)、剪切机构(7)、粘附物去除机构(8)、农药去除机构(9)和储料舱(10);工作架板(1)下方四角均设置有一组支撑底脚(2);工作架板(1)侧面设置有控制显示屏(3);工作架板(1)上方设置有取料箱(4);工作架板(1)的远离控制显示屏(3)一侧设置有输液泵(5);工作架板(1)与入料机构(6)相连接;工作架板(1)与剪切机构(7)相连接;工作架板(1)与粘附物去除机构(8)相连接;工作架板(1)与农药去除机构(9)相连接;工作架板(1)与储料舱(10)相连接;输液泵(5)与农药去除机构(9)相连接;入料机构(6)与剪切机构(7)相连接;剪切机构(7)与粘附物去除机构(8)相连接;粘附物去除机构(8)与农药去除机构(9)相连接。

2. 按照权利要求1所述的一种青椒农药去除装置,其特征是:入料机构(6)包括有步进电机(601)、第一传动轮(602)、第二传动轮(603)、第三传动轮(604)、第一平齿轮(605)、第一联接杆(606)、第一电动推杆(607)、第二平齿轮(608)、第四传动轮(609)、第三平齿轮(6010)、第四平齿轮(6011)、第五传动轮(6012)、第六传动轮(6013)、第五平齿轮(6014)、齿环套杆(6015)、第七传动轮(6016)、第二电动推杆(6017)、第八传动轮(6018)、第一锥齿轮(6019)、柱齿轮(6020)、载料架(6021)、支撑滑杆(6022)、第一滑套底座(6023)和第二滑套底座(6024);步进电机(601)通过输出轴与第一传动轮(602)进行转动连接;第一传动轮(602)外环面通过皮带与第二传动轮(603)进行传动连接;第二传动轮(603)外环面通过皮带与第三传动轮(604)进行传动连接;第三传动轮(604)轴心通过传动杆与第一平齿轮(605)进行转动连接;第三传动轮(604)和第一平齿轮(605)均与第一联接杆(606)相连接;第一联接杆(606)与第一电动推杆(607)进行插接;第一平齿轮(605)一侧设置有第二平齿轮(608),并且第一平齿轮(605)另一侧设置有第三平齿轮(6010);第二平齿轮(608)轴心通过传动杆与第四传动轮(609)进行转动连接;第三平齿轮(6010)与第四平齿轮(6011)进行啮合;第四平齿轮(6011)轴心通过传动杆与第五传动轮(6012)进行转动连接;第四传动轮(609)外环面通过皮带与第六传动轮(6013)进行传动连接;第五传动轮(6012)外环面通过皮带与第六传动轮(6013)进行传动连接;第六传动轮(6013)轴心通过传动杆与第五平齿轮(6014)进行转动连接;第五平齿轮(6014)与齿环套杆(6015)进行传动连接;第一传动轮(602)外环面通过皮带与第七传动轮(6016)进行传动连接;第一传动轮(602)外环面通过皮带与第八传动轮(6018)进行传动连接;第七传动轮(6016)通过支撑座与第二电动推杆(6017)相连接;第七传动轮(6016)外环面通过皮带与第八传动轮(6018)进行传动连接;第八传动轮(6018)后侧与第一锥齿轮(6019)进行传动连接;第一锥齿轮(6019)轴心通过传动杆与柱齿轮(6020)进行转动连接;齿环套杆(6015)内侧与柱齿轮(6020)进行啮合;齿环套杆(6015)侧面与支撑滑杆(6022)进行焊接;支撑滑杆(6022)依次与第一滑套底座(6023)和第二滑套底座(6024)进行滑动连接;步进电机(601)与工作架板(1)相连接;第一传动轮(602)与剪切机构(7)相连接;第二传动轮(603)通过支撑座与工作架板(1)相连接;第一电动推杆(607)与工作架板(1)相连接;第二平齿轮(608)通过支撑座与工作架板(1)相连接;第三平齿轮(6010)通过支撑座与工作架板(1)相连接;第四平齿轮(6011)通过支撑座与工作架板(1)相连接;第五平齿轮(6014)通过支撑座与工作架板(1)相连接;第二电动推杆(6017)与工作架板(1)相连接;第八传动轮(6018)通过支撑座与工作架板(1)相连接;柱齿轮(6020)通过支撑座与工作架板(1)相连接;支撑滑杆(6022)通过支撑座与工作架板(1)相

连接;第一滑套底座(6023)与工作架板(1)相连接;第二滑套底座(6024)与工作架板(1)相连接。

3.按照权利要求2所述的一种青椒农药去除装置,其特征是:剪切机构(7)包括有第九传动轮(701)、第六平齿轮(702)、第七平齿轮(703)、第十传动轮(704)、第十一传动轮(705)、第一剪切盘(706)、第十二传动轮(707)、第二剪切盘(708)、第一凸杆(709)、第一凹块(7010)、第二凸杆(7011)、第二凹块(7012)、限位滑杆(7013)、接料舱(7014)和出料口(7015);第九传动轮(701)轴心通过传动杆与第六平齿轮(702)进行转动连接;第六平齿轮(702)与第七平齿轮(703)进行啮合;第七平齿轮(703)轴心通过传动杆与第十传动轮(704)进行转动连接;第十传动轮(704)外环面通过皮带与第十一传动轮(705)进行传动连接;第十一传动轮(705)轴心通过传动杆与第一剪切盘(706)进行转动连接;第十传动轮(704)外环面通过皮带与第十二传动轮(707)进行传动连接;第十二传动轮(707)轴心通过传动杆与第二剪切盘(708)进行转动连接;第一剪切盘(706)下方与第一凸杆(709)进行焊接;第一凸杆(709)与第一凹块(7010)进行滑动连接;第二剪切盘(708)下方与第二凸杆(7011)进行焊接;第二凸杆(7011)与第二凹块(7012)进行滑动连接;第一凹块(7010)和第二凹块(7012)均与限位滑杆(7013)进行滑动连接;第六平齿轮(702)通过支撑座与接料舱(7014)相连接;第十传动轮(704)通过支撑座与接料舱(7014)相连接;第十一传动轮(705)通过支撑座与接料舱(7014)相连接;第十二传动轮(707)通过支撑座与接料舱(7014)相连接;限位滑杆(7013)与接料舱(7014)进行固接;接料舱(7014)下方设置有出料口(7015);第九传动轮(701)与第一传动轮(602)相连接;第六平齿轮(702)与农药去除机构(9)相连接;接料舱(7014)与工作架板(1)相连接;接料舱(7014)与粘附物去除机构(8)相连接。

4.按照权利要求3所述的一种青椒农药去除装置,其特征是:粘附物去除机构(8)包括有第十三传动轮(801)、第一分叉杆(802)、第二联接杆(803)、第十四传动轮(804)、第二分叉杆(805)、第三联接杆(806)、储料盒(807)、推进架板(808)、第一下料板(809)、风箱(8010)、第二下料板(8011)和挡板(8012);第十三传动轮(801)通过传动杆与第一分叉杆(802)进行传动连接;第一分叉杆(802)与第二联接杆(803)进行传动连接;第十三传动轮(801)外环面通过皮带与第十四传动轮(804)进行传动连接;第十四传动轮(804)通过传动杆与第二分叉杆(805)进行传动连接;第二分叉杆(805)与第三联接杆(806)进行传动连接;第十三传动轮(801)通过支撑座与储料盒(807)相连接;第二联接杆(803)通过支撑座与储料盒(807)相连接;第十四传动轮(804)通过支撑座与储料盒(807)相连接;第三联接杆(806)通过支撑座与储料盒(807)相连接;第一分叉杆(802)和第二分叉杆(805)均与推进架板(808)进行传动连接;推进架板(808)上方侧面设置有第一下料板(809);推进架板(808)上方设置有风箱(8010);风箱(8010)上方与第二下料板(8011)相连接;第二下料板(8011)侧面与挡板(8012)进行焊接;第十三传动轮(801)与农药去除机构(9)相连接;储料盒(807)与工作架板(1)相连接;储料盒(807)与农药去除机构(9)相连接;第一下料板(809)与工作架板(1)相连接;挡板(8012)与工作架板(1)相连接。

5.按照权利要求4所述的一种青椒农药去除装置,其特征是:农药去除机构(9)包括有第十五传动轮(901)、第二锥齿轮(902)、第三锥齿轮(903)、第十六传动轮(904)、第十七传动轮(905)、第八平齿轮(906)、第四联接杆(907)、第三电动推杆(908)、第九平齿轮(909)、第十八传动轮(9010)、第十平齿轮(9011)、第十一平齿轮(9012)、第十九传动轮(9013)、第

二十传动轮(9014)、卷带轮(9015)、定滑轮(9016)、隔板(9017)、滤网(9018)、清洗舱(9019)、搅拌桨叶(9020)、开关板(9021)、出料板(9022)、第四电动推杆(9023)、斜板(9024)、输液管道(9025)和出液管(9026);第十五传动轮(901)轴心通过传动杆与第二锥齿轮(902)进行转动连接;第二锥齿轮(902)与第三锥齿轮(903)进行啮合;第十五传动轮(901)外环面通过皮带与第十六传动轮(904)进行传动连接;第十六传动轮(904)外环面通过皮带与第十七传动轮(905)进行传动连接;第十七传动轮(905)轴心通过传动杆与第八平齿轮(906)进行转动连接;第十七传动轮(905)和第八平齿轮(906)均与第四联接杆(907)相连接;第四联接杆(907)与第三电动推杆(908)进行插接;第八平齿轮(906)一侧设置有第九平齿轮(909),并且第八平齿轮(906)另一侧设置有第十平齿轮(9011);第九平齿轮(909)轴心通过传动杆与第十八传动轮(9010)进行转动连接;第十平齿轮(9011)与第十一平齿轮(9012)进行啮合;第十一平齿轮(9012)轴心通过传动杆与第十九传动轮(9013)进行转动连接;第十八传动轮(9010)外环面通过皮带与第二十传动轮(9014)进行传动连接;第十九传动轮(9013)外环面通过皮带与第二十传动轮(9014)进行传动连接;第二十传动轮(9014)轴心通过传动杆与卷带轮(9015)进行转动连接;卷带轮(9015)外环面通过牵引绳与定滑轮(9016)相连接;卷带轮(9015)外环面通过牵引绳与隔板(9017)相连接;隔板(9017)内设置有滤网(9018);隔板(9017)与清洗舱(9019)相连接;第三锥齿轮(903)轴心通过传动杆与搅拌桨叶(9020)进行转动连接;清洗舱(9019)侧面设置有开关板(9021);清洗舱(9019)侧面设置有出料板(9022);开关板(9021)与第四电动推杆(9023)进行插接;清洗舱(9019)与斜板(9024)进行焊接;清洗舱(9019)上方与输液管道(9025)相连接;清洗舱(9019)的远离出料板(9022)一侧设置有出液管(9026);第十五传动轮(901)通过支撑座与清洗舱(9019)相连接;第十六传动轮(904)通过支撑座与清洗舱(9019)相连接;第三电动推杆(908)与清洗舱(9019)相连接;第十平齿轮(9011)通过支撑座与清洗舱(9019)相连接;第十一平齿轮(9012)通过支撑座与清洗舱(9019)相连接;卷带轮(9015)通过支撑座与清洗舱(9019)相连接;定滑轮(9016)通过支撑座与清洗舱(9019)相连接;第十五传动轮(901)与第六平齿轮(702)相连接;第十五传动轮(901)与第十三传动轮(801)相连接;第九平齿轮(909)通过支撑座与工作架板(1)相连接;第四电动推杆(9023)与工作架板(1)相连接;斜板(9024)与储料盒(807)相连接;输液管道(9025)与工作架板(1)相连接;输液管道(9025)与输液泵(5)相连接;出液管(9026)与工作架板(1)相连接。

6.按照权利要求5所述的一种青椒农药去除装置,其特征是:第十一传动轮(705)与第一剪切盘(706)的连接位置偏离第一剪切盘(706)的中心。

7.按照权利要求6所述的一种青椒农药去除装置,其特征是:推进架板(808)内等距设置有多组横杆。

8.按照权利要求7所述的一种青椒农药去除装置,其特征是:搅拌桨叶(9020)的横截面为十字形。

一种青椒农药去除装置

技术领域

[0001] 本发明涉及一种农药去除领域,尤其涉及一种青椒农药去除装置。

背景技术

[0002] 目前由于青椒在人工大量采摘时会带有部分叶片位于青椒的柄上,在青椒存放过程中,叶片的呼吸作用会消耗青椒内的水分,而青椒采摘后得不到水分的补充进而会导致青椒的干瘪,使青椒的质量大大降低,并且在青椒采摘时难免在青椒的表面沾有泥土,而且青椒表面带有的水珠会导致散落叶片由于水珠的作用粘附在青椒的表面,从而导致在对青椒使用农药去除剂清洗时,会由于泥土和叶片的遮挡作用使农药去除剂并不能完全接触到青椒的全部表面,导致青椒的农药去除效果大大下降。

[0003] 结合上述问题,亟需一种青椒农药去除装置,来解决上述问题。

发明内容

[0004] 为了克服目前由于青椒在人工大量采摘时会带有部分叶片位于青椒的柄上,在青椒存放过程中,叶片的呼吸作用会消耗青椒内的水分,而青椒采摘后得不到水分的补充进而会导致青椒的干瘪,使青椒的质量大大降低,并且在青椒采摘时难免在青椒的表面沾有泥土,而且青椒表面带有的水珠会导致散落叶片由于水珠的作用粘附在青椒的表面,从而导致在对青椒使用农药去除剂清洗时,会由于泥土和叶片的遮挡作用使农药去除剂并不能完全接触到青椒的全部表面,导致青椒的农药去除效果大大下降的缺点,本发明要解决的技术问题是:提供一种青椒农药去除装置。

[0005] 技术方案:一种青椒农药去除装置,包括有工作架板、支撑底脚、控制显示屏、取料箱、输液泵、入料机构、剪切机构、粘附物去除机构、农药去除机构和储料舱;工作架板下方四角均设置有一组支撑底脚;工作架板侧面设置有控制显示屏;工作架板上设置有取料箱;工作架板的远离控制显示屏一侧设置有输液泵;工作架板与入料机构相连接;工作架板与剪切机构相连接;工作架板与粘附物去除机构相连接;工作架板与农药去除机构相连接;工作架板与储料舱相连接;输液泵与农药去除机构相连接;入料机构与剪切机构相连接;剪切机构与粘附物去除机构相连接;粘附物去除机构与农药去除机构相连接。

[0006] 进一步地,入料机构包括有步进电机、第一传动轮、第二传动轮、第三传动轮、第一平齿轮、第一联接杆、第一电动推杆、第二平齿轮、第四传动轮、第三平齿轮、第四平齿轮、第五传动轮、第六传动轮、第五平齿轮、齿环套杆、第七传动轮、第二电动推杆、第八传动轮、第一锥齿轮、柱齿轮、载料架、支撑滑杆、第一滑套底座和第二滑套底座;步进电机通过输出轴与第一传动轮进行转动连接;第一传动轮外环面通过皮带与第二传动轮进行传动连接;第二传动轮外环面通过皮带与第三传动轮进行传动连接;第三传动轮轴心通过传动杆与第一平齿轮进行转动连接;第三传动轮和第一平齿轮均与第一联接杆相连接;第一联接杆与第一电动推杆进行插接;第一平齿轮一侧设置有第二平齿轮,并且第一平齿轮另一侧设置有第三平齿轮;第二平齿轮轴心通过传动杆与第四传动轮进行转动连接;第三平齿轮与第四

平齿轮进行啮合；第四平齿轮轴心通过传动杆与第五传动轮进行转动连接；第四传动轮外环面通过皮带与第六传动轮进行传动连接；第五传动轮外环面通过皮带与第六传动轮进行传动连接；第六传动轮轴心通过传动杆与第五平齿轮进行转动连接；第五平齿轮与齿环套杆进行传动连接；第一传动轮外环面通过皮带与第七传动轮进行传动连接；第一传动轮外环面通过皮带与第八传动轮进行传动连接；第七传动轮通过支撑座与第二电动推杆相连接；第七传动轮外环面通过皮带与第八传动轮进行传动连接；第八传动轮后侧与第一锥齿轮进行传动连接；第一锥齿轮轴心通过传动杆与柱齿轮进行转动连接；齿环套杆内侧与柱齿轮进行啮合；齿环套杆侧面与支撑滑杆进行焊接；支撑滑杆依次与第一滑套底座和第二滑套底座进行滑动连接；步进电机与工作架板相连接；第一传动轮与剪切机构相连接；第二传动轮通过支撑座与工作架板相连接；第一电动推杆与工作架板相连接；第二平齿轮通过支撑座与工作架板相连接；第三平齿轮通过支撑座与工作架板相连接；第四平齿轮通过支撑座与工作架板相连接；第五平齿轮通过支撑座与工作架板相连接；第二电动推杆与工作架板相连接；第八传动轮通过支撑座与工作架板相连接；柱齿轮通过支撑座与工作架板相连接；支撑滑杆通过支撑座与工作架板相连接；第一滑套底座与工作架板相连接；第二滑套底座与工作架板相连接。

[0007] 进一步地，剪切机构包括有第九传动轮、第六平齿轮、第七平齿轮、第十传动轮、第十一传动轮、第一剪切盘、第十二传动轮、第二剪切盘、第一凸杆、第一凹块、第二凸杆、第二凹块、限位滑杆、接料舱和出料口；第九传动轮轴心通过传动杆与第六平齿轮进行转动连接；第六平齿轮与第七平齿轮进行啮合；第七平齿轮轴心通过传动杆与第十传动轮进行转动连接；第十传动轮外环面通过皮带与第十一传动轮进行传动连接；第十一传动轮轴心通过传动杆与第一剪切盘进行转动连接；第十传动轮外环面通过皮带与第十二传动轮进行传动连接；第十二传动轮轴心通过传动杆与第二剪切盘进行转动连接；第一剪切盘下方与第一凸杆进行焊接；第一凸杆与第一凹块进行滑动连接；第二剪切盘下方与第二凸杆进行焊接；第二凸杆与第二凹块进行滑动连接；第一凹块和第二凹块均与限位滑杆进行滑动连接；第六平齿轮通过支撑座与接料舱相连接；第十传动轮通过支撑座与接料舱相连接；第十一传动轮通过支撑座与接料舱相连接；第十二传动轮通过支撑座与接料舱相连接；限位滑杆与接料舱进行固接；接料舱下方设置有出料口；第九传动轮与第一传动轮相连接；第六平齿轮与农药去除机构相连接；接料舱与工作架板相连接；接料舱与粘附物去除机构相连接。

[0008] 进一步地，粘附物去除机构包括有第十三传动轮、第一分叉杆、第二联接杆、第十四传动轮、第二分叉杆、第三联接杆、储料盒、推进架板、第一下料板、风箱、第二下料板和挡板；第十三传动轮通过传动杆与第一分叉杆进行传动连接；第一分叉杆与第二联接杆进行传动连接；第十三传动轮外环面通过皮带与第十四传动轮进行传动连接；第十四传动轮通过传动杆与第二分叉杆进行传动连接；第二分叉杆与第三联接杆进行传动连接；第十三传动轮通过支撑座与储料盒相连接；第二联接杆通过支撑座与储料盒相连接；第十四传动轮通过支撑座与储料盒相连接；第三联接杆通过支撑座与储料盒相连接；第一分叉杆和第二分叉杆均与推进架板进行传动连接；推进架板上方侧面设置有第一下料板；推进架板上方设置有风箱；风箱上方与第二下料板相连接；第二下料板侧面与挡板进行焊接；第十三传动轮与农药去除机构相连接；储料盒与工作架板相连接；储料盒与农药去除机构相连接；第一下料板与工作架板相连接；挡板与工作架板相连接。

[0009] 进一步地,农药去除机构包括有第十五传动轮、第二锥齿轮、第三锥齿轮、第十六传动轮、第十七传动轮、第八平齿轮、第四联接杆、第三电动推杆、第九平齿轮、第十八传动轮、第十平齿轮、第十一平齿轮、第十九传动轮、第二十传动轮、卷带轮、定滑轮、隔板、滤网、清洗舱、搅拌浆叶、开关板、出料板、第四电动推杆、斜板、输液管道和出液管;第十五传动轮轴心通过传动杆与第二锥齿轮进行转动连接;第二锥齿轮与第三锥齿轮进行啮合;第十五传动轮外环面通过皮带与第十六传动轮进行传动连接;第十六传动轮外环面通过皮带与第十七传动轮进行传动连接;第十七传动轮轴心通过传动杆与第八平齿轮进行转动连接;第十七传动轮和第八平齿轮均与第四联接杆相连接;第四联接杆与第三电动推杆进行插接;第八平齿轮一侧设置有第九平齿轮,并且第八平齿轮另一侧设置有第十平齿轮;第九平齿轮轴心通过传动杆与第十八传动轮进行转动连接;第十平齿轮与第十一平齿轮进行啮合;第十一平齿轮轴心通过传动杆与第十九传动轮进行转动连接;第十八传动轮外环面通过皮带与第二十传动轮进行传动连接;第十九传动轮外环面通过皮带与第二十传动轮进行传动连接;第二十传动轮轴心通过传动杆与卷带轮进行转动连接;卷带轮外环面通过牵引绳与定滑轮相连接;卷带轮外环面通过牵引绳与隔板相连接;隔板内设置有两组滤网;隔板与清洗舱相连接;第三锥齿轮轴心通过传动杆与搅拌浆叶进行转动连接;清洗舱侧面设置有开关板;清洗舱侧面设置有出料板;开关板与第四电动推杆进行插接;清洗舱与斜板进行焊接;清洗舱上方与输液管道相连接;清洗舱的远离出料板一侧设置有出液管;第十五传动轮通过支撑座与清洗舱相连接;第十六传动轮通过支撑座与清洗舱相连接;第三电动推杆与清洗舱相连接;第十平齿轮通过支撑座与清洗舱相连接;第十一平齿轮通过支撑座与清洗舱相连接;卷带轮通过支撑座与清洗舱相连接;定滑轮通过支撑座与清洗舱相连接;第十五传动轮与第六平齿轮相连接;第十五传动轮与第十三传动轮相连接;第九平齿轮通过支撑座与工作架板相连接;第四电动推杆与工作架板相连接;斜板与储料盒相连接;输液管道与工作架板相连接;输液管道与输液泵相连接;出液管与工作架板相连接。

[0010] 进一步地,第十一传动轮与第一剪切盘的连接位置偏离第一剪切盘的中心。

[0011] 进一步地,推进架板内等距设置有多组横杆。

[0012] 进一步地,搅拌浆叶的横截面为十字形。

[0013] 本发明的有益效果是:1、为解决目前由于青椒在人工大量采摘时会带有部分叶片位于青椒的柄上,在青椒存放过程中,叶片的呼吸作用会消耗青椒内的水分,而青椒采摘后得不到水分的补充进而会导致青椒的干瘪,使青椒的质量大大降低,并且在青椒采摘时难免在青椒的表面沾有泥土,而且青椒表面带有的水珠会导致散落叶片由于水珠的作用粘附在青椒的表面,从而导致在对青椒使用农药去除剂清洗时,会由于泥土和叶片的遮挡作用使农药去除剂并不能完全接触到青椒的全部表面,导致青椒的农药去除效果大大下降的问题;

[0014] 2、设计了入料机构,剪切机构,粘附物去除机构和农药去除机构,通过首先人工从取料箱青椒取出,接着将一组青椒以柄朝下的状态放入载料架内,此时青椒的柄伸出载料架下方,通过控制显示屏启动步进电机,然后通过入料机构使载料架带动整组青椒移动,同时剪切机构对移动中青椒的柄进行统一剪切,进而除去柄干上带有的叶片,使青椒只留有部分柄干,接着通过入料机构将剪短了柄干后的青椒送入粘附物去除机构内,通过粘附物去除机构向青椒吹自然风,由于部分青椒表面带有水珠,使叶片由于水珠的作用粘附在青

椒的表面,并且在青椒采收时易粘有泥土等杂质,此时通过自然风将水珠吹干,并且使泥土干裂,进而通过粘附物去除机构使叶片和泥土脱落,接着将青椒送入农药去除机构内,对青椒进行清洗,并且通过输液泵加入农药清洗剂对青椒进行农药去除,然后将处理完成的青椒送入储料舱内;

[0015] 3、达到了对青椒的柄干进行统一剪切,进而除去柄干上带有的叶片,减少叶片的呼吸作用对青椒内水分的影响,同时通过自然风将青椒表面的水珠吹干,使由于水珠的作用粘附在青椒的表面的叶片脱落,并且使泥土在干燥后极易裂开震落,进而青椒的表面能够完全与农药清除剂接触,最大程度将青椒表面的农药残留去除的效果。

附图说明

[0016] 图1为本发明的结构示意图;

[0017] 图2为本发明的入料机构结构示意图;

[0018] 图3为本发明的剪切机构结构示意图;

[0019] 图4为本发明的粘附物去除机构结构示意图;

[0020] 图5为本发明的农药去除机构结构示意图;

[0021] 图6为本发明的载料架结构示意图。

[0022] 图中附图标记的含义:1、工作架板,2、支撑底脚,3、控制显示屏,4、取料箱,5、输液泵,6、入料机构,7、剪切机构,8、粘附物去除机构,9、农药去除机构,10、储料舱,601、步进电机,602、第一传动轮,603、第二传动轮,604、第三传动轮,605、第一平齿轮,606、第一联接杆,607、第一电动推杆,608、第二平齿轮,609、第四传动轮,6010、第三平齿轮,6011、第四平齿轮,6012、第五传动轮,6013、第六传动轮,6014、第五平齿轮,6015、齿环套杆,6016、第七传动轮,6017、第二电动推杆,6018、第八传动轮,6019、第一锥齿轮,6020、柱齿轮,6021、载料架,6022、支撑滑杆,6023、第一滑套底座,6024、第二滑套底座,701、第九传动轮,702、第六平齿轮,703、第七平齿轮,704、第十传动轮,705、第十一传动轮,706、第一剪切盘,707、第十二传动轮,708、第二剪切盘,709、第一凸杆,7010、第一凹块,7011、第二凸杆,7012、第二凹块,7013、限位滑杆,7014、接料舱,7015、出料口,801、第十三传动轮,802、第一分叉杆,803、第二联接杆,804、第十四传动轮,805、第二分叉杆,806、第三联接杆,807、储料盒,808、推进架板,809、第一下料板,8010、风箱,8011、第二下料板,8012、挡板,901、第十五传动轮,902、第二锥齿轮,903、第三锥齿轮,904、第十六传动轮,905、第十七传动轮,906、第八平齿轮,907、第四联接杆,908、第三电动推杆,909、第九平齿轮,9010、第十八传动轮,9011、第十平齿轮,9012、第十一平齿轮,9013、第十九传动轮,9014、第二十传动轮,9015、卷带轮,9016、定滑轮,9017、隔板,9018、滤网,9019、清洗舱,9020、搅拌桨叶,9021、开关板,9022、出料板,9023、第四电动推杆,9024、斜板,9025、输液管道,9026、出液管。

具体实施方式

[0023] 下面结合附图所示的实施例对本发明作进一步描述。

[0024] 实施例1

[0025] 一种青椒农药去除装置,如图1-6所示,包括有工作架板1、支撑底脚2、控制显示屏3、取料箱4、输液泵5、入料机构6、剪切机构7、粘附物去除机构8、农药去除机构9和储料舱

10;工作架板1下方四角均设置有一组支撑底脚2;工作架板1侧面设置有控制显示屏3;工作架板1上方设置有取料箱4;工作架板1的远离控制显示屏3一侧设置有输液泵5;工作架板1与入料机构6相连接;工作架板1与剪切机构7相连接;工作架板1与粘附物去除机构8相连接;工作架板1与农药去除机构9相连接;工作架板1与储料舱10相连接;输液泵5与农药去除机构9相连接;入料机构6与剪切机构7相连接;剪切机构7与粘附物去除机构8相连接;粘附物去除机构8与农药去除机构9相连接。

[0026] 使用该装置时,通过工作架板1和支撑底脚2将该装置水平放置在所需对青椒加工的车间内,外接电源,操作人员通过控制显示屏3该装置进行调配,在取料箱4准备好所需加工的青椒,在输液泵5内准备好足量的农药清洗剂,首先人工从取料箱4青椒取出,接着将一组青椒以柄朝下的状态放入载料架6021内,此时青椒的柄伸出载料架6021下方,通过控制显示屏3启动步进电机601,然后通过入料机构6使载料架6021带动整组青椒移动,同时剪切机构7对移动中青椒的柄进行统一剪切,进而除去柄干上带有的叶片,使青椒只留有部分柄干,接着通过入料机构6将剪短了柄干后的青椒送入粘附物去除机构8内,通过粘附物去除机构8向青椒吹自然风,由于部分青椒表面带有水珠,使叶片由于水珠的作用粘附在青椒的表面,并且在青椒采收时易粘有泥土等杂质,此时通过自然风将水珠吹干,并且使泥土干裂,进而通过粘附物去除机构8使叶片和泥土脱落,接着将青椒送入农药去除机构9内,对青椒进行清洗,并且通过输液泵5加入农药清洗剂对青椒进行农药去除,然后将处理完成的青椒送入储料舱10内,该装置达到了对青椒的柄干进行统一剪切,进而除去柄干上带有的叶片,减少叶片的呼吸作用对青椒内水分的影响,同时通过自然风将青椒表面的水珠吹干,使由于水珠的作用粘附在青椒的表面的叶片脱落,并且使泥土在干燥后极易裂开震落,进而青椒的表面能够完全与农药清除剂接触,最大程度将青椒表面的农药残留去除的效果。

[0027] 入料机构6包括有步进电机601、第一传动轮602、第二传动轮603、第三传动轮604、第一平齿轮605、第一联接杆606、第一电动推杆607、第二平齿轮608、第四传动轮609、第三平齿轮6010、第四平齿轮6011、第五传动轮6012、第六传动轮6013、第五平齿轮6014、齿环套杆6015、第七传动轮6016、第二电动推杆6017、第八传动轮6018、第一锥齿轮6019、柱齿轮6020、载料架6021、支撑滑杆6022、第一滑套底座6023和第二滑套底座6024;步进电机601通过输出轴与第一传动轮602进行转动连接;第一传动轮602外环面通过皮带与第二传动轮603进行传动连接;第二传动轮603外环面通过皮带与第三传动轮604进行传动连接;第三传动轮604轴心通过传动杆与第一平齿轮605进行转动连接;第三传动轮604和第一平齿轮605均与第一联接杆606相连接;第一联接杆606与第一电动推杆607进行插接;第一平齿轮605一侧设置有第二平齿轮608,并且第一平齿轮605另一侧设置有第三平齿轮6010;第二平齿轮608轴心通过传动杆与第四传动轮609进行转动连接;第三平齿轮6010与第四平齿轮6011进行啮合;第四平齿轮6011轴心通过传动杆与第五传动轮6012进行转动连接;第四传动轮609外环面通过皮带与第六传动轮6013进行传动连接;第五传动轮6012外环面通过皮带与第六传动轮6013进行传动连接;第六传动轮6013轴心通过传动杆与第五平齿轮6014进行转动连接;第五平齿轮6014与齿环套杆6015进行传动连接;第一传动轮602外环面通过皮带与第七传动轮6016进行传动连接;第一传动轮602外环面通过皮带与第八传动轮6018进行传动连接;第七传动轮6016通过支撑座与第二电动推杆6017相连接;第七传动轮6016外环面通过皮带与第八传动轮6018进行传动连接;第八传动轮6018后侧与第一锥齿轮6019进行传

动连接;第一锥齿轮6019轴心通过传动杆与柱齿轮6020进行转动连接;齿环套杆6015内侧与柱齿轮6020进行啮合;齿环套杆6015侧面与支撑滑杆6022进行焊接;支撑滑杆6022依次与第一滑套底座6023和第二滑套底座6024进行滑动连接;步进电机601与工作架板1相连接;第一传动轮602与剪切机构7相连接;第二传动轮603通过支撑座与工作架板1相连接;第一电动推杆607与工作架板1相连接;第二平齿轮608通过支撑座与工作架板1相连接;第三平齿轮6010通过支撑座与工作架板1相连接;第四平齿轮6011通过支撑座与工作架板1相连接;第五平齿轮6014通过支撑座与工作架板1相连接;第二电动推杆6017与工作架板1相连接;第八传动轮6018通过支撑座与工作架板1相连接;柱齿轮6020通过支撑座与工作架板1相连接;支撑滑杆6022通过支撑座与工作架板1相连接;第一滑套底座6023与工作架板1相连接;第二滑套底座6024与工作架板1相连接。

[0028] 首先人工从取料箱4青椒取出,接着将一组青椒以柄朝下的状态放入载料架6021内,此时青椒的柄伸出载料架6021下方,通过控制显示屏3启动步进电机601,进而带动第一传动轮602进行转动,此时通过控制显示屏3启动第二电动推杆6017,推动第七传动轮6016向上移动,进而使第一传动轮602与第八传动轮6018之间的皮带松弛,使第八传动轮6018不转动,同时第一传动轮602转动带动第二传动轮603进行转动,进而带动第三传动轮604进行转动,进而带动第一平齿轮605进行转动,此时通过控制显示屏3启动第一电动推杆607,推动第一联接杆606向远离第一电动推杆607一侧移动,进而使第一平齿轮605与第二平齿轮608啮合,进而使第一平齿轮605带动第二平齿轮608进行转动,进而带动第四传动轮609进行转动,进而带动第六传动轮6013进行转动,进而带动第五平齿轮6014进行转动,此时第五平齿轮6014为逆时针转动,进而通过第五平齿轮6014传动齿环套杆6015,使齿环套杆6015向靠近载料架6021一侧移动,同时齿环套杆6015带动载料架6021同步移动,支撑滑杆6022在第一滑套底座6023和第二滑套底座6024内滑动配合齿环套杆6015和载料架6021的移动并且起支撑作用,同时在载料架6021带动内部的青椒移动时通过剪切机构7将载料架6021下方伸出的青椒柄剪断,当载料架6021移动至与第一滑套底座6023贴近,此时通过第一电动推杆607推动第一联接杆606向靠近第一电动推杆607一侧移动指定距离,进而使第一平齿轮605与第二平齿轮608脱离啮合,进而使齿环套杆6015停止移动,同时通过第二电动推杆6017推动第七传动轮6016向下移动指定距离,进而使第一传动轮602与第八传动轮6018之间的皮带绷紧,使第一传动轮602转动带动第八传动轮6018进行转动,进而带动第一锥齿轮6019进行转动,进而带动柱齿轮6020进行转动,进而传动齿环套杆6015,进而带动载料架6021进行转动,当载料架6021转动一百八十度后,载料架6021内的青椒则自动掉落,当载料架6021转动三百六十度后,此时通过第二电动推杆6017推动第七传动轮6016上移动指定距离,进而使第一传动轮602与第八传动轮6018之间的皮带松弛,使载料架6021停止转动,进而通过第一电动推杆607拉动第一联接杆606向靠近第一电动推杆607一侧移动指定距离,进而使第一平齿轮605与第三平齿轮6010啮合,进而通过第一平齿轮605带动第三平齿轮6010进行转动,进而带动第四平齿轮6011进行转动,进而带动第五传动轮6012进而转动,进而带动第六传动轮6013进行转动,进而带动第五平齿轮6014进行转动,此时第五平齿轮6014为顺时针转动,通过第五平齿轮6014带动齿环套杆6015向远离载料架6021一侧移动,同时通过齿环套杆6015带动载料架6021进行移动,使齿环套杆6015移动至原位置后,通过第一电动推杆607拉动第一联接杆606向远离第一电动推杆607一侧移动指定距离,进而使

第一平齿轮605与第三平齿轮6010脱离啮合,使载料架6021停在原位,准备对下一组青椒进行处理,该机构实现了对青椒的入料,同时配合剪切机构7将青椒的柄剪断。

[0029] 剪切机构7包括有第九传动轮701、第六平齿轮702、第七平齿轮703、第十传动轮704、第十一传动轮705、第一剪切盘706、第十二传动轮707、第二剪切盘708、第一凸杆709、第一凹块7010、第二凸杆7011、第二凹块7012、限位滑杆7013、接料舱7014和出料口7015;第九传动轮701轴心通过传动杆与第六平齿轮702进行转动连接;第六平齿轮702与第七平齿轮703进行啮合;第七平齿轮703轴心通过传动杆与第十传动轮704进行转动连接;第十传动轮704外环面通过皮带与第十一传动轮705进行传动连接;第十一传动轮705轴心通过传动杆与第一剪切盘706进行转动连接;第十传动轮704外环面通过皮带与第十二传动轮707进行传动连接;第十二传动轮707轴心通过传动杆与第二剪切盘708进行转动连接;第一剪切盘706下方与第一凸杆709进行焊接;第一凸杆709与第一凹块7010进行滑动连接;第二剪切盘708下方与第二凸杆7011进行焊接;第二凸杆7011与第二凹块7012进行滑动连接;第一凹块7010和第二凹块7012均与限位滑杆7013进行滑动连接;第六平齿轮702通过支撑座与接料舱7014相连接;第十传动轮704通过支撑座与接料舱7014相连接;第十一传动轮705通过支撑座与接料舱7014相连接;第十二传动轮707通过支撑座与接料舱7014相连接;限位滑杆7013与接料舱7014进行固接;接料舱7014下方设置有出料口7015;第九传动轮701与第一传动轮602相连接;第六平齿轮702与农药去除机构9相连接;接料舱7014与工作架板1相连接;接料舱7014与粘附物去除机构8相连接。

[0030] 当载料架6021带动青椒移动时,此时青椒的柄伸出载料架6021下方,同时通过第一传动轮602转动带动第九传动轮701进行转动,进而带动第六平齿轮702进行转动,进而带动第七平齿轮703进行转动,进而带动第十传动轮704进行转动,第九传动轮701转动带动第十一传动轮705进行转动,进而带动第一剪切盘706进行转动,由于第十一传动轮705与第一剪切盘706的连接位置偏离第一剪切盘706的中心,此时第一剪切盘706以第十一传动轮705与第一剪切盘706的连接位置为轴心转动,第一剪切盘706的刀刃处同步以圆周轨迹运动,同时第一剪切盘706带动第一凸杆709在第一凹块7010内上下移动,同时第一凹块7010在限位滑杆7013上同步横向往复滑动,同时第十二传动轮707转动带动第二剪切盘708进行转动,第十传动轮704转动带动第十二传动轮707进行转动,进而带动第二剪切盘708进行转动,由于第十二传动轮707与第二剪切盘708的连接位置偏离第二剪切盘708的中心,此时第二剪切盘708以第十二传动轮707与第二剪切盘708的连接位置为轴心转动,第二剪切盘708的刀刃处同步以圆周轨迹运动,同时第二剪切盘708带动第二凸杆7011在第二凹块7012内上下移动,同时第二凹块7012在限位滑杆7013上同步横向往复滑动,此时通过第一剪切盘706为顺时针转动,第二剪切盘708为逆时针转动,当第一剪切盘706的刀刃处与第二剪切盘708的刀刃处转动至相接触时,形成一个剪切力,对青椒的柄进行剪切,进而将青椒的柄剪断,进而剪断的柄掉落至接料舱7014的内部下方,进而通过出料口7015落下,该机构实现了对青椒的柄干进行统一剪切,进而除去柄干上带有的叶片,减少叶片的呼吸作用对青椒内水分的影响。

[0031] 粘附物去除机构8包括有第十三传动轮801、第一分叉杆802、第二联接杆803、第十四传动轮804、第二分叉杆805、第三联接杆806、储料盒807、推进架板808、第一下料板809、风箱8010、第二下料板8011和挡板8012;第十三传动轮801通过传动杆与第一分叉杆802进

行传动连接;第一分叉杆802与第二联接杆803进行传动连接;第十三传动轮801外环面通过皮带与第十四传动轮804进行传动连接;第十四传动轮804通过传动杆与第二分叉杆805进行传动连接;第二分叉杆805与第三联接杆806进行传动连接;第十三传动轮801通过支撑座与储料盒807相连接;第二联接杆803通过支撑座与储料盒807相连接;第十四传动轮804通过支撑座与储料盒807相连接;第三联接杆806通过支撑座与储料盒807相连接;第一分叉杆802和第二分叉杆805均与推进架板808进行传动连接;推进架板808上方侧面设置有第一下料板809;推进架板808上方设置有风箱8010;风箱8010上方与第二下料板8011相连接;第二下料板8011侧面与挡板8012进行焊接;第十三传动轮801与农药去除机构9相连接;储料盒807与工作架板1相连接;储料盒807与农药去除机构9相连接;第一下料板809与工作架板1相连接;挡板8012与工作架板1相连接。

[0032] 当青椒下落至第一下料板809上,进而落在推进架板808上,同时从出料口7015落下的剪下的青椒柄同步落在推进架板808上,由于推进架板808内等距设置有多组横杆,则落下的青椒柄则通过横杆间的缝隙掉落至储料盒807内,同时使第十三传动轮801转动通过传动杆带动第一分叉杆802进行运动,此时第一分叉杆802在第二联接杆803的辅助配合下以椭圆轨迹顺时针运动,同时第十三传动轮801转动带动第十四传动轮804进行转动,使第十四传动轮804转动通过传动杆带动第二分叉杆805进行运动,此时第二分叉杆805在第三联接杆806的辅助配合下以椭圆轨迹顺时针运动,通过第一分叉杆802和第二分叉杆805的同步运动带动推进架板808同时进行椭圆轨迹运动,使部分卡在推进架板808横杆上的青椒柄能够贴合横杆的缝隙下落,使青椒柄全部进入到储料盒807内,同时启动风箱8010,对下方吹出自然风,此时推进架板808上的青椒在推进架板808的椭圆轨迹运行振动下向远离第一下料板809一侧移动,同时青椒表面的水珠在自然风的作用下蒸发,进而使青椒表面粘附的散落叶片在水珠蒸发后缺少粘附力而与青椒分离,并且青椒表面带有的泥土内部的水分同步蒸发,进而使泥土干裂,在推进架板808的振动作用下使泥土震落,进而使叶片和泥土均通过推进架板808横杆的缝隙中掉落至储料盒807内,当青椒则通过推进架板808的推动作用向靠近挡板8012一侧移动,推进架板808上带有多组凸起的阻拦块,使青椒始终向同一方向移动,防止青椒朝反方向移动,则当青椒移动至推进架板808的靠近挡板8012一端后,进一步移动则向下掉落至农药去除机构9内,挡板8012防止青椒散落至其他位置,该机构实现了通过自然风将青椒表面的水珠吹干,使由于水珠的作用粘附在青椒的表面的叶片脱落,并且使泥土在干燥后极易裂开震落,进而青椒的表面能够完全与农药清除剂接触。

[0033] 农药去除机构9包括有第十五传动轮901、第二锥齿轮902、第三锥齿轮903、第十六传动轮904、第十七传动轮905、第八平齿轮906、第四联接杆907、第三电动推杆908、第九平齿轮909、第十八传动轮9010、第十平齿轮9011、第十一平齿轮9012、第十九传动轮9013、第二十传动轮9014、卷带轮9015、定滑轮9016、隔板9017、滤网9018、清洗舱9019、搅拌桨叶9020、开关板9021、出料板9022、第四电动推杆9023、斜板9024、输液管道9025和出液管9026;第十五传动轮901轴心通过传动杆与第二锥齿轮902进行转动连接;第二锥齿轮902与第三锥齿轮903进行啮合;第十五传动轮901外环面通过皮带与第十六传动轮904进行传动连接;第十六传动轮904外环面通过皮带与第十七传动轮905进行传动连接;第十七传动轮905轴心通过传动杆与第八平齿轮906进行转动连接;第十七传动轮905和第八平齿轮906均与第四联接杆907相连接;第四联接杆907与第三电动推杆908进行插接;第八平齿轮906一

侧设置有第九平齿轮909,并且第八平齿轮906另一侧设置有第十平齿轮9011;第九平齿轮909轴心通过传动杆与第十八传动轮9010进行转动连接;第十平齿轮9011与第十一平齿轮9012进行啮合;第十一平齿轮9012轴心通过传动杆与第十九传动轮9013进行转动连接;第十八传动轮9010外环面通过皮带与第二十传动轮9014进行传动连接;第十九传动轮9013外环面通过皮带与第二十传动轮9014进行传动连接;第二十传动轮9014轴心通过传动杆与卷带轮9015进行转动连接;卷带轮9015外环面通过牵引绳与定滑轮9016相连接;卷带轮9015外环面通过牵引绳与隔板9017相连接;隔板9017内设置有两组滤网9018;隔板9017与清洗舱9019相连接;第三锥齿轮903轴心通过传动杆与搅拌桨叶9020进行转动连接;清洗舱9019侧面设置有开关板9021;清洗舱9019侧面设置有出料板9022;开关板9021与第四电动推杆9023进行插接;清洗舱9019与斜板9024进行焊接;清洗舱9019上方与输液管道9025相连接;清洗舱9019的远离出料板9022一侧设置有出液管9026;第十五传动轮901通过支撑座与清洗舱9019相连接;第十六传动轮904通过支撑座与清洗舱9019相连接;第三电动推杆908与清洗舱9019相连接;第十平齿轮9011通过支撑座与清洗舱9019相连接;第十一平齿轮9012通过支撑座与清洗舱9019相连接;卷带轮9015通过支撑座与清洗舱9019相连接;定滑轮9016通过支撑座与清洗舱9019相连接;第十五传动轮901与第六平齿轮702相连接;第十五传动轮901与第十三传动轮801相连接;第九平齿轮909通过支撑座与工作架板1相连接;第四电动推杆9023与工作架板1相连接;斜板9024与储料盒807相连接;输液管道9025与工作架板1相连接;输液管道9025与输液泵5相连接;出液管9026与工作架板1相连接。

[0034] 当青椒下落后经过斜板9024掉落至清洗舱9019内后,进而停留在隔板9017和滤网9018上,此时启动输液泵5,通过输液管道9025向清洗舱9019输入农药清洗剂,同时通过第十五传动轮901转动带动第二锥齿轮902进行转动并且第二锥齿轮902啮合第三锥齿轮903进行转动,进而带动搅拌桨叶9020进行转动,通过搅拌桨叶9020对清洗舱9019内的农药清洗剂进行搅拌,由于搅拌桨叶9020的横截面为十字形,此时通过搅拌桨叶9020的转动使清洗舱9019内的农药清洗剂形成漩涡,对青椒进行螺旋清洗,当清洗完成后,打开出液管9026,使液体由出液管9026排出,接着通过第三电动推杆908拉动第四联接杆907向远离第三电动推杆908一侧移动指定距离,进而使第八平齿轮906与第九平齿轮909啮合,此时通过第十五传动轮901转动带动第十六传动轮904进行转动,进而带动第十七传动轮905进行转动,进而带动第八平齿轮906进行转动,进而带动第九平齿轮909进行转动,进而带动第十八传动轮9010进行转动,进而带动第二十传动轮9014进行转动,进而带动卷带轮9015进行转动,此时卷带轮9015为逆时针转动,将牵引绳卷起,通过定滑轮9016向上拉动牵引绳,进而使隔板9017的靠近卷带轮9015一端向上抬起,此时通过控制显示屏3启动第四电动推杆9023,向下拉动开关板9021移动指定距离,进而使隔板9017上清洗后的青椒在隔板9017倾斜后下滑至出料板9022上,进而进入储料舱10内,当隔板9017上清洗后的青椒全部进入到储料舱10内后,接着通过第三电动推杆908拉动第四联接杆907向靠近第三电动推杆908一侧移动指定距离,进而使第九平齿轮909与第十平齿轮9011啮合,进而通过第九平齿轮909转动带动第十平齿轮9011进行转动,进而带动第十一平齿轮9012进行转动,进而带动第十九传动轮9013进行转动,进而带动第二十传动轮9014进行转动,进而带动卷带轮9015进行转动,此时卷带轮9015为顺时针转动,将牵引绳放出,使牵引绳与隔板9017连接的一端向下移动至原位,准备对下一组青椒的处理,该机构实现了对青椒的农药的去除。

[0035] 第十一传动轮705与第一剪切盘706的连接位置偏离第一剪切盘706的中心。

[0036] 可以使第一剪切盘706以第十一传动轮705与第一剪切盘706的连接位置为轴心转动,第一剪切盘706的刀刃处同步以圆周轨迹运动。

[0037] 推进架板808内等距设置有多组横杆。

[0038] 可以使分离出来的青椒柄,散落叶片和干裂泥土通过横杆的缝隙下落收集至储料盒807内,实现与青椒的分离。

[0039] 搅拌桨叶9020的横截面为十字形。

[0040] 可以通过搅拌桨叶9020的转动使清洗舱9019内的农药清洗剂形成漩涡,对青椒进行螺旋清洗。

[0041] 上面结合附图对本发明的实施方式作了详细说明,但是本发明并不限于上述实施方式,在本领域技术人员所具备的知识范围内,还可以在不脱离本发明宗旨的前提下做出各种变化。

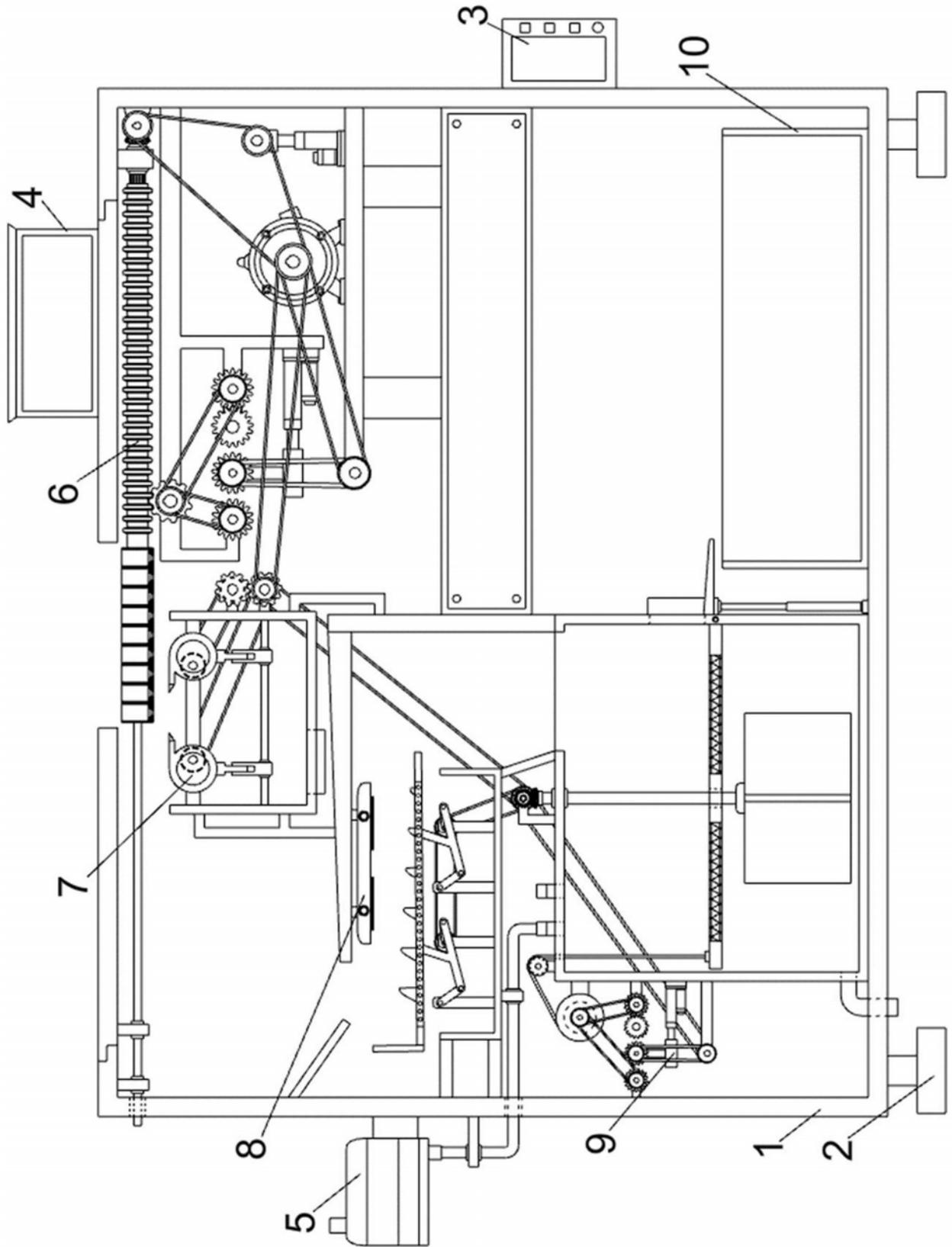


图1

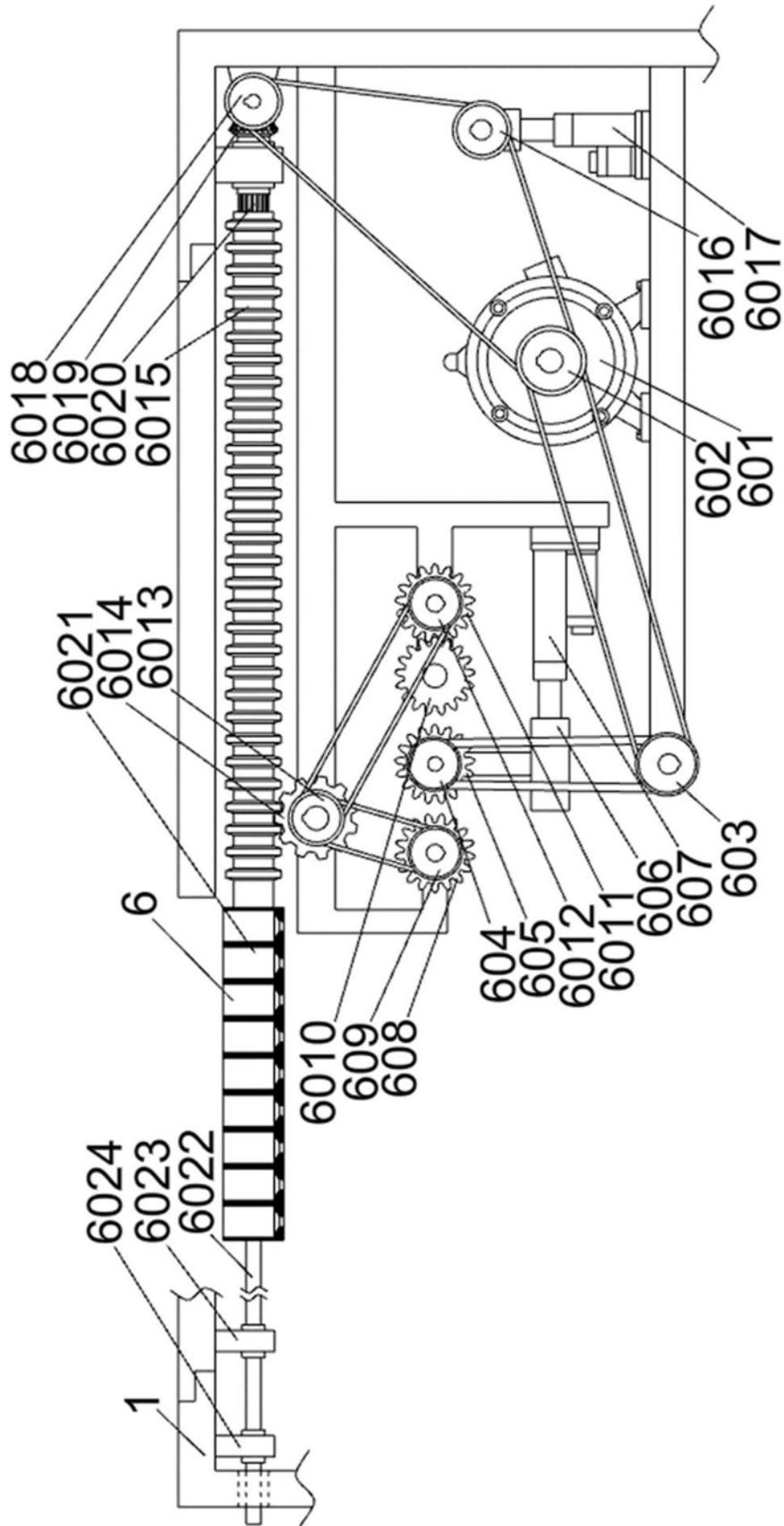


图2

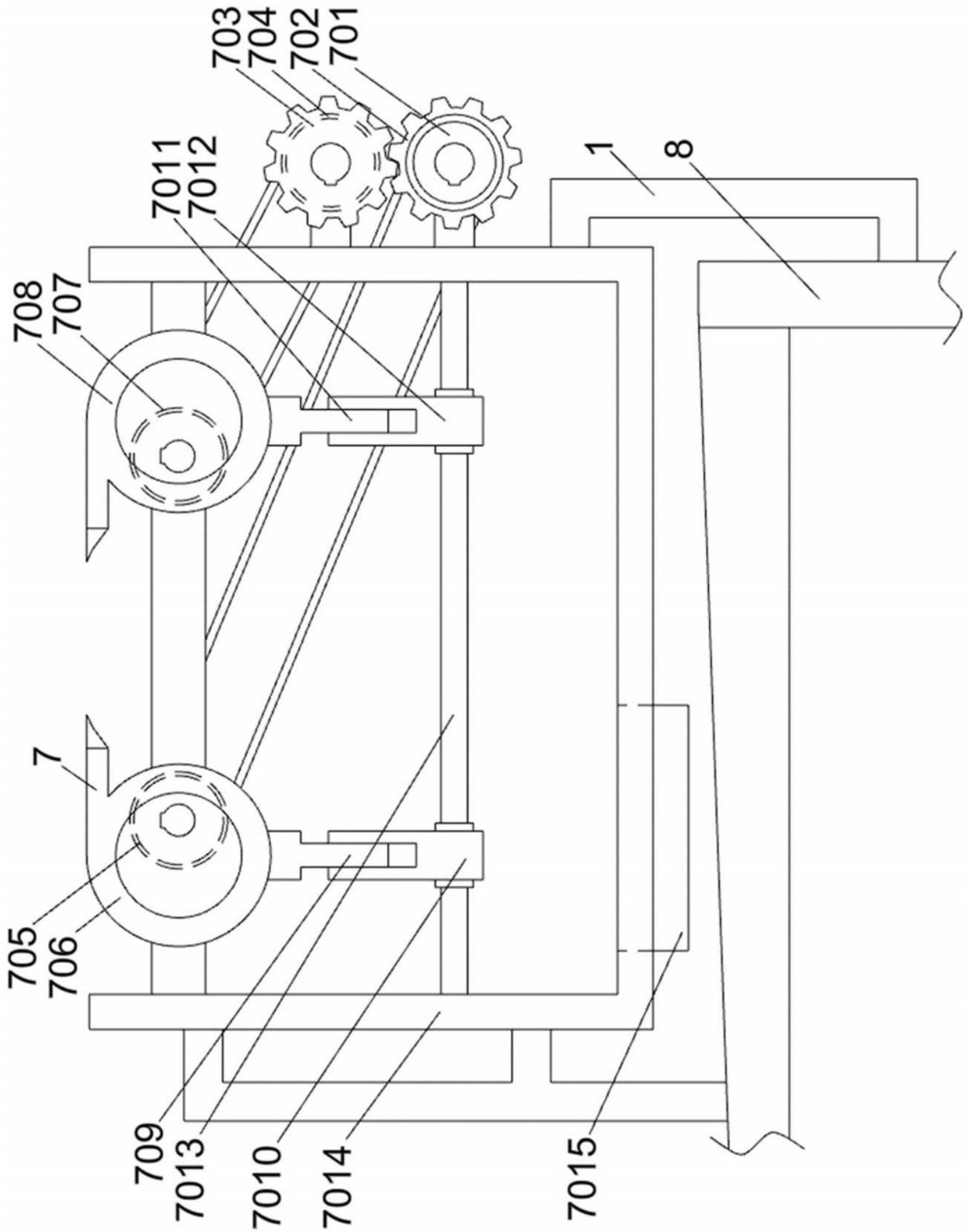


图3

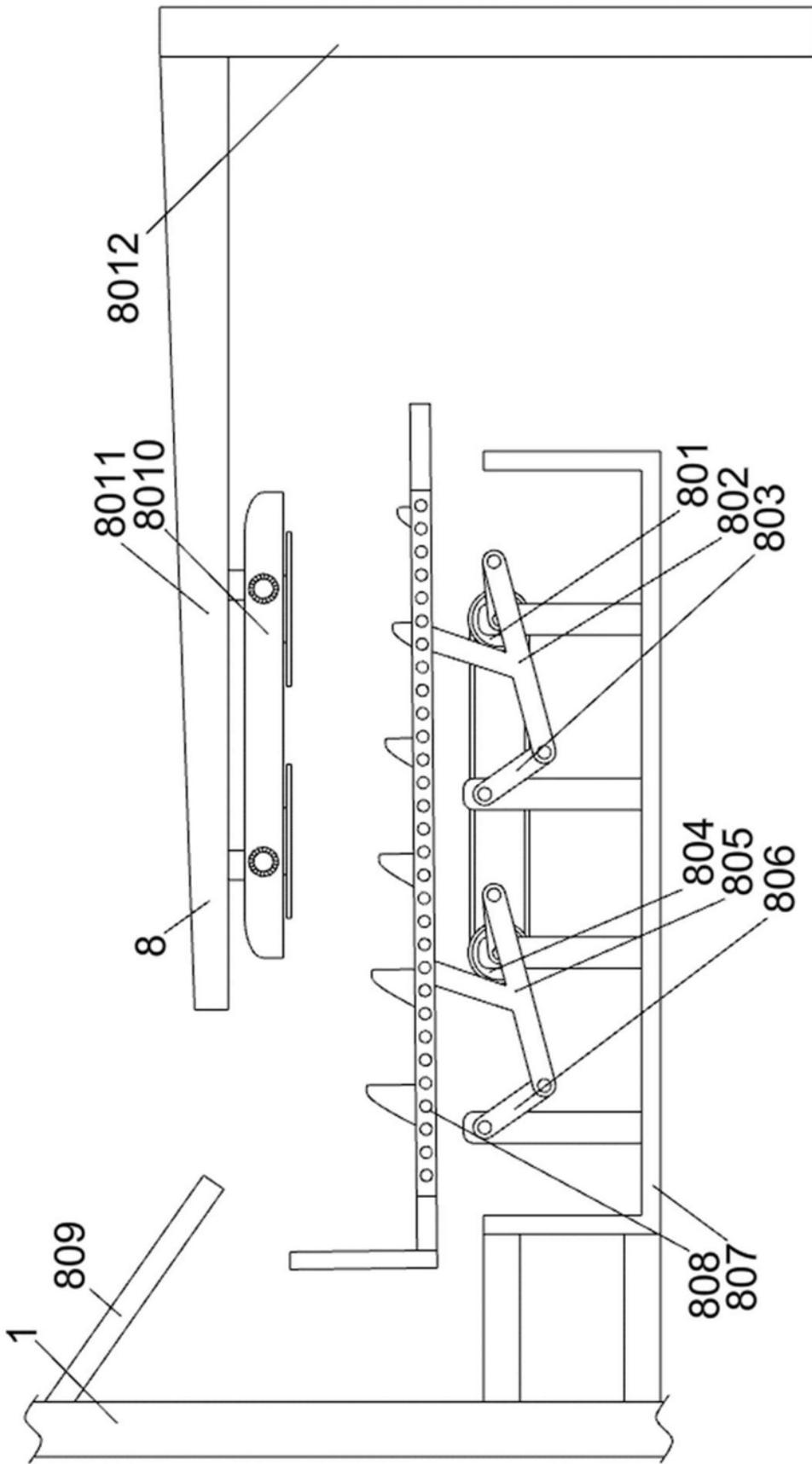


图4

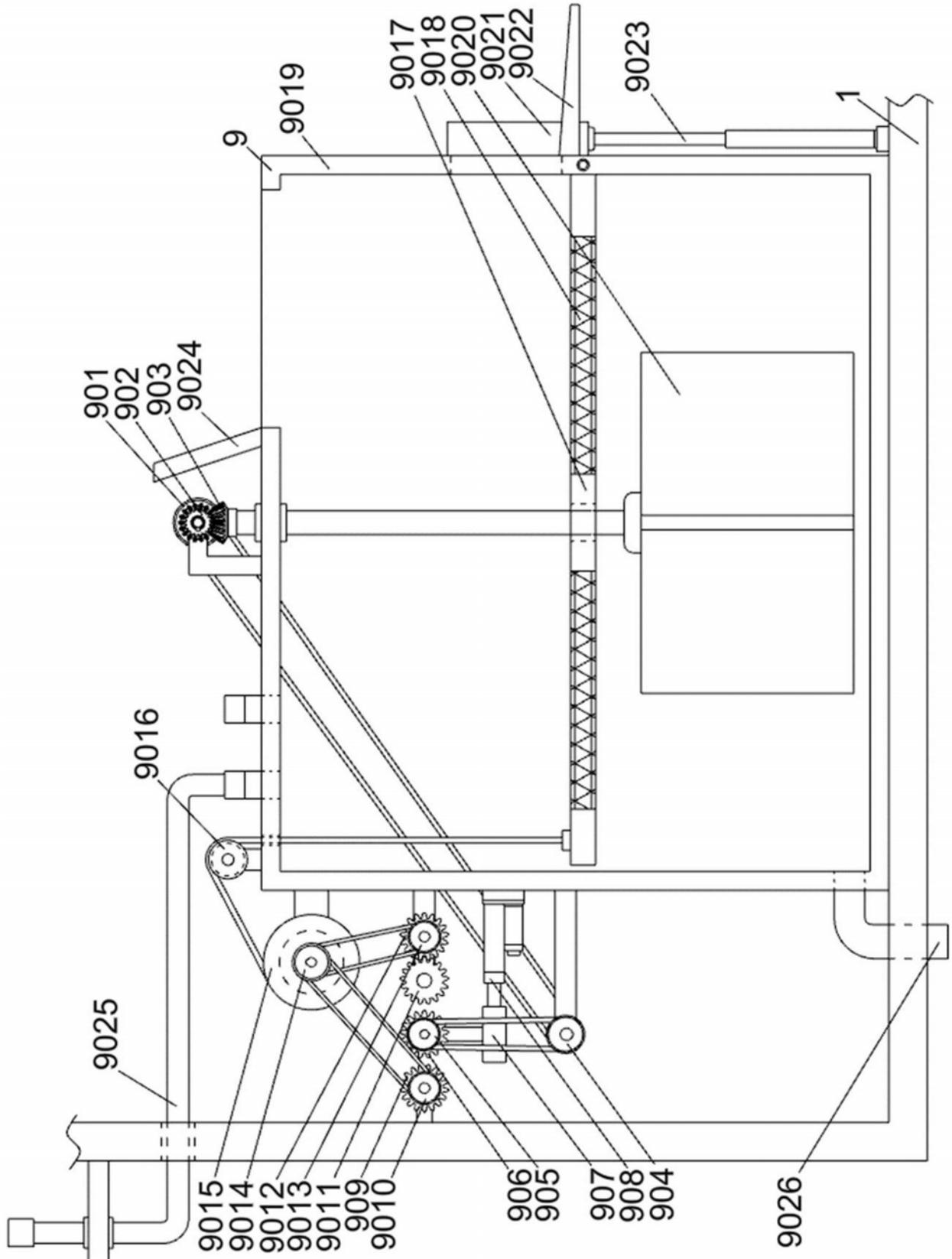


图5

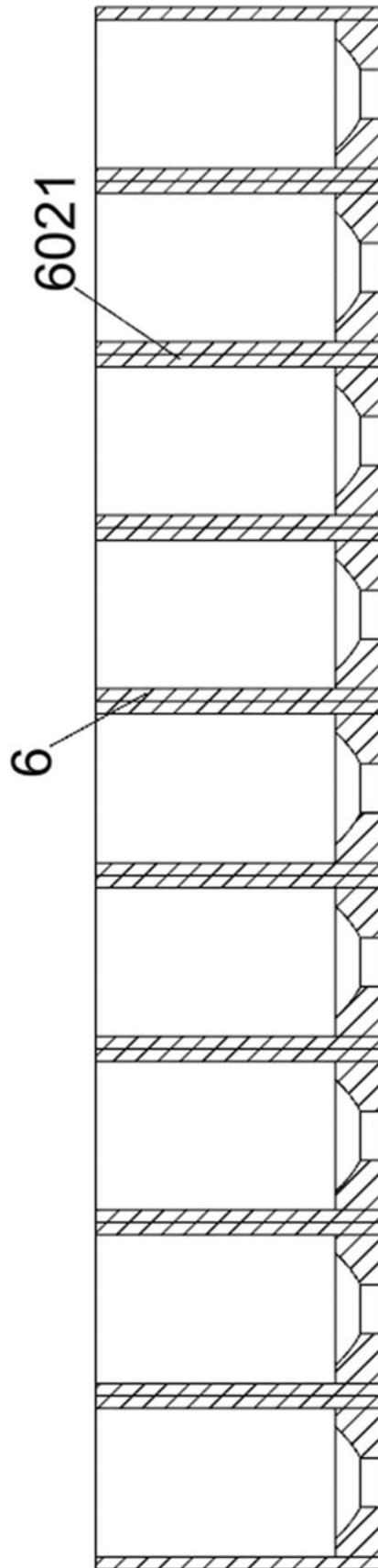


图6