



(12) 发明专利

(10) 授权公告号 CN 112021994 B

(45) 授权公告日 2021. 11. 05

(21) 申请号 202010961092.5

CN 108814420 A, 2018.11.16

(22) 申请日 2020.09.14

CN 211257827 U, 2020.08.14

(65) 同一申请的已公布的文献号

CN 208203227 U, 2018.12.07

申请公布号 CN 112021994 A

JP 2013027545 A, 2013.02.07

(43) 申请公布日 2020.12.04

CN 209661520 U, 2019.11.22

(73) 专利权人 宁波久昌电器有限公司

CN 110537873 A, 2019.12.06

地址 315397 浙江省宁波市余姚市梨洲街
道姜家渡南面

CN 101336819 A, 2009.01.07

CN 201609333 U, 2010.10.20

审查员 邓晨肖

(72) 发明人 乐长琴 张林 郑新峰

(51) Int.Cl.

A47L 9/10 (2006.01)

A47L 9/16 (2006.01)

A47L 9/20 (2006.01)

(56) 对比文件

CN 108814420 A, 2018.11.16

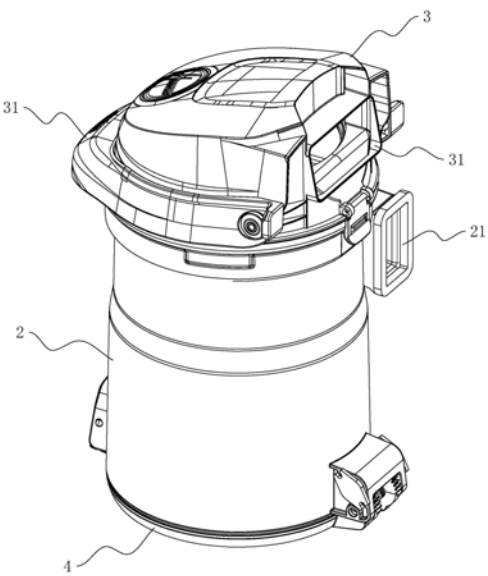
权利要求书2页 说明书6页 附图8页

(54) 发明名称

一种吸尘器用尘杯

(57) 摘要

本申请公开了一种吸尘器用尘杯,涉及吸尘器领域,其包括分离机构,分离机构的外壁设置有尘桶,尘桶的上端和下端分别设置有上盖和下盖,分离机构的外壁竖直滑动连接有一圈清洁刮板,并且尘桶内设置有用于驱动清洁刮板竖直滑移的驱动机构。本申请具有以下优点和效果:通过设置清洁刮板自动将分离机构外壁的灰尘进行剥落和清理,取代了传统的徒手清理,实现收集到的灰尘的快速清理和方便清理。



1. 一种吸尘器用尘杯, 包括分离机构(1), 所述分离机构(1)的外壁设置有尘桶(2), 所述尘桶(2)的上端和下端分别设置有上盖(3)和下盖(4), 其特征在于: 所述分离机构(1)的外壁竖直滑动连接有一圈清洁刮板(5), 并且所述尘桶(2)内设置有用于驱动所述清洁刮板(5)竖直滑移的驱动机构(6);

所述分离机构(1)包括圆筒形的过滤罩(11), 所述过滤罩(11)的下端设置有安装管(12), 所述过滤罩(11)和所述安装管(12)内设置有旋风锥(13);

所述过滤罩(11)与所述旋风锥(13)之间形成分离室(14), 所述尘桶(2)上设置有连通所述分离室(14)的进气口(21), 并且所述上盖(3)上设置有连通所述旋风锥(13)上端的出气口(32);

所述驱动机构(6)包括竖直滑动连接于所述安装管(12)外壁的驱动管(61), 所述安装管(12)的外壁套设有弹簧(62), 并且所述驱动管(61)的下端内壁设置有抵触弹簧(62)下端的内缘(63);

所述驱动管(61)的上端竖直设置有位于所述分离室(14)内的驱动杆(64), 所述驱动杆(64)的上端设置有与所述清洁刮板(5)相固定的连接杆(65), 并且所述过滤罩(11)上竖直设置有供所述连接杆(65)竖直滑移的驱动孔(66);

所述连接杆(65)位于过滤罩(11)外部的两侧均水平设置有钢针(67), 所述过滤罩(11)的外壁设置有两排分布于所述驱动孔(66)两侧的钢珠(68), 所述钢珠(68)抵触所述钢针(67);

所述清洁刮板(5)的内部设置有多个凹腔(56), 每个所述凹腔(56)内均设置有跳动球(57)。

2. 根据权利要求1所述的一种吸尘器用尘杯, 其特征在于: 所述下盖(4)的一端铰接于所述尘桶(2)的下端外壁, 且另一端于所述尘桶(2)的下端外壁之间设置有搭扣(42), 所述下盖(4)的内壁设置有用于控制所述驱动管(61)竖直滑移的控制机构(7)。

3. 根据权利要求2所述的一种吸尘器用尘杯, 其特征在于: 所述控制机构(7)包括设置于所述下盖(4)内壁的第一顶块(71), 所述第一顶块(71)位于所述下盖(4)靠近其铰接处的一侧, 并且所述驱动管(61)的上端外壁设置有供所述第一顶块(71)抵触的第一卡齿(72);

所述第一顶块(71)背离所述下盖(4)铰接处的一侧下端内壁设置有第二顶块(73), 所述驱动管(61)的下端外壁设置有供所述第二顶块(73)抵触的第二卡齿(74), 并且所述第二卡齿(74)的齿尖位置与所述驱动管(61)之间的距离小于所述第一卡齿(72)的齿尖位置与所述驱动管(61)之间的距离。

4. 根据权利要求1所述的一种吸尘器用尘杯, 其特征在于: 所述清洁刮板(5)包括套设于所述分离机构(1)外壁的安装环(51)和位于所述安装环(51)下方的固定环(52), 所述固定环(52)的下端面向内弯折设置有抵触所述分离机构(1)外壁的刮环(53), 并且所述分离机构(1)的外壁套设置有用于固定所述固定环(52)的锁定机构(8)。

5. 根据权利要求4所述的一种吸尘器用尘杯, 其特征在于: 所述锁定机构(8)包括套设于所述分离机构(1)外壁的锁定环(81), 所述锁定环(81)的上端面间隔设置有若干锁定卡块(84), 所述固定环(52)上贯穿设置有供所述锁定卡块(84)嵌入的锁定孔(85), 并且所述安装环(51)的下端面设置有供所述锁定卡块(84)嵌入的锁定卡槽(86)。

6. 根据权利要求5所述的一种吸尘器用尘杯, 其特征在于: 所述锁定环(81)的外圈位置

处设置有压紧所述固定环 (52) 外壁的压环 (83), 所述安装环 (51) 的内圈设置有定位环 (54), 所述固定环 (52) 的内圈位置处设置有供所述定位环 (54) 嵌入的定位槽 (55)。

一种吸尘器用尘杯

技术领域

[0001] 本申请涉及吸尘器领域,特别涉及一种吸尘器用尘杯。

背景技术

[0002] 吸尘器按结构可分为立式、卧式和便携式。吸尘器的工作原理主要是利用电动机带动叶片高速旋转,并在密封的壳体内产生空气负压,同时吸取并储存尘屑。

[0003] 中国专利CN203122295U公开了一种吸尘器尘杯,包括依次设置的手柄、上盖、分离机构及下盖,分离机构外部套设有尘桶,尘桶上设置有切向位置的进风口,分离机构包括由内至外依次嵌套的三级旋风锥、二级旋风锥及一级旋风锥,三级旋风锥的出口与上盖之间设置有HEPA过滤器,HEPA过滤器与尘桶之间设置有出风口。

[0004] 相关技术中的吸尘器尘杯在工作时,灰尘会附着在分离机构的外壁,因此当对尘桶内的灰尘进行清理时,需要徒手将尘桶内的灰尘进行剥落和清理,存在不方便清理的现象,有待改进。

发明内容

[0005] 为了方便对收集的灰尘进行清理,本申请的目的是提供一种吸尘器用尘杯。

[0006] 本申请提供的一种吸尘器用尘杯采用如下的技术方案:一种吸尘器用尘杯,包括分离机构,所述分离机构的外壁设置有尘桶,所述尘桶的上端和下端分别设置有上盖和下盖,所述分离机构的外壁竖直滑动连接有一圈清洁刮板,并且所述尘桶内设置有用于驱动所述清洁刮板竖直滑移的驱动机构。

[0007] 通过采用上述技术方案,当将上述尘杯应用于吸尘器上时,利用分离机构对大颗粒灰尘进行阻挡和过滤,并利用尘桶对灰尘进行储存。当需要清理尘桶内的灰尘时,将下盖打开,然后利用驱动机构控制清洁刮板竖直滑移,此时即可利用清洁刮板自动将分离机构外壁附着的灰尘剥落,实现灰尘的自动清理和彻底清理。因此通过设置清洁刮板自动将分离机构外壁的灰尘进行剥落和清理,取代了传统的徒手清理,实现收集到的灰尘的快速清理和方便清理。

[0008] 本申请在一较佳示例中可以进一步配置为:所述分离机构包括圆筒形的过滤罩,所述过滤罩的下端设置有安装管,所述过滤罩和所述安装管内设置有旋风锥;所述过滤罩与所述旋风锥之间形成分离室,所述尘桶上设置有连通所述分离室的进气口,并且所述上盖上设置有连通所述旋风锥上端的出气口。

[0009] 通过采用上述技术方案,当尘杯工作时,灰尘沿着进气口进入分离室内,随后经过过滤罩的过滤后进入旋风锥内,最后洁净的空气沿着出气口排出,实现灰尘与空气的过滤分离。因此通过设置结构简洁,并且工作稳定的分离机构,实现灰尘与空气的稳定过滤分离。

[0010] 本申请在一较佳示例中可以进一步配置为:所述驱动机构包括竖直滑动连接于所述安装管外壁的驱动管,所述安装管的外壁套设有弹簧,并且所述驱动管的下端内壁设置

有抵触弹簧下端的内缘;所述驱动管的上端竖直设置有位于所述分离室内的驱动杆,所述驱动杆的上端设置有与所述清洁刮板相固定的连接杆,并且所述过滤罩上竖直设置有供所述连接杆竖直滑移的驱动孔。

[0011] 通过采用上述技术方案,当对过滤罩外壁的灰尘进行剥落时,将下盖打开,此时在弹簧的作用下,控制驱动管以及驱动杆同步向下运动。此时驱动杆带动连接杆以及清洁刮板同步向下运动,实现灰尘的自动剥落。当清理完毕后,控制驱动管以及驱动杆反向运动,直至清洁刮板复位后,将下盖扣合并固定后,实现下盖的关闭。因此通过设置结构简洁,并且可以自动工作的驱动机构,实现清洁刮板自动滑移的稳定控制,同时实现分离机构的自动清洁和高效清洁。

[0012] 本申请在一较佳示例中可以进一步配置为:所述下盖的一端铰接于所述尘桶的下端外壁,且另一端于所述尘桶的下端外壁之间设置有搭扣,所述下盖的内壁设置有用于控制所述驱动管竖直滑移的控制机构。

[0013] 通过采用上述技术方案,当打开下盖时,将搭扣解除,随后下盖自动弹开,同时实现对驱动管的锁定解除,从而实现驱动机构的打开控制。当关闭下盖时,下盖带动控制机构同步运动,并控制驱动管自动向上运动并复位,实现驱动机构复位的自动控制。因此通过利用下盖的启闭,实现驱动管的打开控制和自动复位控制,实现灰尘的快速清理和方便清理。

[0014] 本申请在一较佳示例中可以进一步配置为:所述控制机构包括设置于所述下盖内壁的第一顶块,所述第一顶块位于所述下盖靠近其铰接处的一侧,并且所述驱动管的上端外壁设置有供所述第一顶块抵触的第一卡齿;所述第一顶块背离所述下盖铰接处的一侧下端内壁设置有第二顶块,所述驱动管的下端外壁设置有供所述第二顶块抵触的第二卡齿,并且所述第二卡齿的齿尖位置与所述驱动管之间的距离小于所述第一卡齿的齿尖位置与所述驱动管之间的距离。

[0015] 通过采用上述技术方案,当关闭下盖时,下盖带动第一顶块和第二顶块同步运动,此时第一顶块先抵触第一卡齿,并驱动第一卡齿以及驱动管向上滑移。随后第二顶块抵触第二卡齿,并控制驱动管继续向上运动,从而实现驱动管的自动复位控制。因此通过设置结构巧妙,并且工作方便的控制机构,实现驱动管自动复位的稳定控制,即实现灰尘的稳定清理和快速清理。

[0016] 本申请在一较佳示例中可以进一步配置为:所述清洁刮板包括套设于所述分离机构外壁的安装环和位于所述安装环下方的固定环,所述固定环的下端面向内弯折设置有抵触所述分离机构外壁的刮环,并且所述分离机构的外壁套设置有用于固定所述固定环的锁定机构。

[0017] 通过采用上述技术方案,当清洁刮板工作时,利用刮环对分离机构外壁的灰尘进行剥落。当刮环出现磨损时,将锁定机构解除,然后将刮环进行拆除。同时将新的刮环套设于分离机构的外壁后,利用锁定机构对固定环进行固定,即可实现刮环的更换和锁定。因此通过设置模块化的清洁刮板,实现刮环的可拆装和快速拆装,从而实现整个清洁刮板的快速维修更换。

[0018] 本申请在一较佳示例中可以进一步配置为:所述锁定机构包括套设于所述分离机构外壁的锁定环,所述锁定环的上端面间隔设置有若干锁定卡块,所述固定环上贯穿设置有供所述锁定卡块嵌入的锁定孔,并且所述安装环的下端面设置有供所述锁定卡块嵌入的

锁定卡槽。

[0019] 通过采用上述技术方案,当锁紧锁定机构时,将锁定卡块穿设过锁定孔后,使锁定卡块嵌入锁定槽内,实现锁定机构的锁紧固定,同时实现固定环的压紧固定。当解除锁定机构时,用力拉动锁定环远离固定环,当锁定卡块完全脱离锁定孔以及锁定槽后,实现锁定机构的解除,同时实现固定环的锁定解除。因此通过设置结构简洁,并且锁紧与解除过程轻松方便的锁定机构,实现整个清洁刮板的快速维修更换。

[0020] 本申请在一较佳示例中可以进一步配置为:所述锁定环的外圈位置处设置有压紧所述固定环外壁的压环,所述安装环的内圈设置有定位环,所述固定环的内圈位置处设置有供所述定位环嵌入的定位槽。

[0021] 通过采用上述技术方案,当刮环工作时,固定环将承受较大的反作用力,因此通过设置压环压紧固定环的外壁,并利用定位环和定位槽的配合实现固定环内壁的固定,实现整个固定环以及刮环的固定。从而有效的增大了整个固定环以及刮环的结构强度和使用稳定性,实现灰尘的稳定剥落和清理。

[0022] 本申请在一较佳示例中可以进一步配置为:所述连接杆位于所述过滤罩外部的两侧均水平设置有钢针,所述过滤罩的外壁设置有两排分布于所述驱动孔两侧的钢珠,所述钢珠抵触所述钢针。

[0023] 通过采用上述技术方案,当连接杆运动时,连接杆将带动钢针同步运动,此时在钢针与钢珠的配合作用下,使得连接杆产生剧烈的震动,并将震动传递至清洁刮板以及过滤罩上。随后即可利用震动将过滤罩的孔洞内的灰尘击落,实现灰尘的彻底清理,保证灰尘的清理效果。

[0024] 本申请在一较佳示例中可以进一步配置为:所述清洁刮板的内部设置有多个凹腔,每个所述凹腔内均设置有跳动球。

[0025] 通过采用上述技术方案,当清洁刮板收到震动时,将会把力传递至跳动球上,使跳动球在凹腔内跳动,从而增大对分离机构的撞击力和撞击效果,从而保证分离机构外壁灰尘的清理效果。

[0026] 综上所述,本申请具有以下有益效果:

[0027] 1.通过设置清洁刮板自动将分离机构外壁的灰尘进行剥落和清理,取代了传统的徒手清理,实现收集到的灰尘的快速清理和方便清理;

[0028] 2.通过设置结构简洁,并且可以自动工作的驱动机构,实现清洁刮板自动滑移的稳定控制,同时实现分离机构的自动清洁和高效清洁;

[0029] 3.通过利用下盖的启闭,实现驱动管的打开控制和自动复位控制,实现灰尘的快速清理和方便清理;

[0030] 4.通过设置模块化的清洁刮板,实现刮环的可拆装和快速拆装,从而实现整个清洁刮板的快速维修更换;

[0031] 5.通过利用震动原理将过滤罩的孔洞内的灰尘击落,实现灰尘的彻底清理,保证灰尘的清理效果。

附图说明

[0032] 图1是实施例1的结构示意图;

- [0033] 图2是实施例1的连接关系示意图；
- [0034] 图3是实施例1的内部结构示意图；
- [0035] 图4是实施例1的控制机构的结构示意图；
- [0036] 图5是实施例1的清洁刮板的连接关系示意图；
- [0037] 图6是实施例1的清洁刮板的位置关系示意图；
- [0038] 图7是实施例2的结构示意图；
- [0039] 图8是实施例2的清洁刮板的结构示意图。
- [0040] 附图标记：1、分离机构；11、过滤罩；12、安装管；13、旋风锥；14、分离室；2、尘桶；21、进气口；3、上盖；31、提手；32、出气口；33、过滤芯；4、下盖；41、扭簧；42、搭扣；5、清洁刮板；51、安装环；52、固定环；53、刮环；54、定位环；55、定位槽；56、凹腔；57、跳动球；6、驱动机构；61、驱动管；62、弹簧；63、内缘；64、驱动杆；65、连接杆；66、驱动孔；67、钢针；68、钢珠；7、控制机构；71、第一顶块；72、第一卡齿；73、第二顶块；74、第二卡齿；8、锁定机构；81、锁定环；82、限位圈；83、压环；84、锁定卡块；85、锁定孔；86、锁定卡槽。

具体实施方式

[0041] 以下结合附图对本申请作进一步详细说明。

[0042] 实施例1：

[0043] 如图1、图2所示，一种吸尘器用尘杯，包括分离机构1，分离机构1的外壁设置有圆筒形的尘桶2，尘桶2的上端和下端分别设置有上盖3和下盖4，并且上盖3上铰接设置有提手31。

[0044] 如图1、图2所示，分离机构1包括圆筒形的过滤罩11，过滤罩11的上端呈开口状设置，并与上盖3相固定。过滤罩11的下端竖直设置有连通过滤罩11内部的安装管12，并且过滤罩11和安装管12内设置有旋风锥13。

[0045] 如图2、图3所示，过滤罩11与旋风锥13之间形成分离室14，尘桶2上设置有连通分离室14的进气口21，进气口21沿着过滤罩11的切线方向设置，并且上盖3上设置有连通旋风锥13上端的出气口32和覆盖出气口32的过滤芯33。

[0046] 如图2、图3所示，过滤罩11的外壁竖直滑动连接有一圈清洁刮板5，清洁刮板5抵触过滤罩11的外壁，并且尘桶2内设置有用于驱动清洁刮板5竖直滑移的驱动机构6。

[0047] 当将上述尘杯应用于吸尘器上时，灰尘沿着进气口21进入分离室14内，随后经过过滤罩11的过滤后进入旋风锥13内，最后洁净的空气经过过滤芯33后，再沿着出气口32排出，实现灰尘与空气的过滤分离。

[0048] 并且当尘杯工作时，利用过滤罩11对大颗粒灰尘进行阻挡和过滤，并利用尘桶2对灰尘进行储存。当需要清理尘桶2内的灰尘时，将下盖4打开，将尘杯内的灰尘进行倾倒。

[0049] 与此同时，再利用驱动机构6控制清洁刮板5竖直向下滑移，此时即可利用清洁刮板5自动将过滤罩11外壁附着的大颗粒灰尘剥落，实现灰尘的自动清理和彻底清理。

[0050] 如图2、图3所示，驱动机构6包括竖直滑动连接于安装管12外壁的驱动管61，安装管12的外壁套设有位于安装管12和驱动管61之间的弹簧62，并且驱动管61的下端内壁设置有抵触弹簧62下端的内缘63。

[0051] 如图2、图3所示，驱动管61的上端竖直设置有位于分离室14内的驱动杆64，驱动杆

64的上端设置有与清洁刮板5相固定的连接杆65,并且过滤罩11上竖直设置有供连接杆65竖直滑移的驱动孔66。

[0052] 当对过滤罩11外壁的灰尘进行剥落时,将下盖4打开,此时在弹簧62回弹力的作用下,自动控制驱动管61以及驱动杆64同步向下运动。此时驱动杆64带动连接杆65以及清洁刮板5同步向下运动,实现灰尘的自动剥落。

[0053] 当过滤罩11的外壁清理完毕后,控制驱动管61以及驱动杆64反向运动,此时内缘63将压动弹簧62压缩。直至清洁刮板5复位后,将下盖4扣合并固定后,即可实现下盖4的关闭。

[0054] 如图3所示,下盖4的一端铰接于尘桶2的下端外壁,并且铰接端位置设置有扭簧41。下盖4的另一端于尘桶2的下端外壁之间设置有搭扣42,并且下盖4的内壁设置有用以控制驱动管61竖直滑移的控制机构7。

[0055] 如图3、图4所示,控制机构7包括设置于下盖4内壁的第一顶块71,第一顶块71位于下盖4靠近其铰接处的一侧,并且驱动管61的上端外壁设置有供第一顶块71抵触的第一卡齿72。

[0056] 如图3、图4所示,第一顶块71背离下盖4铰接处的一侧的下端内壁设置有第二顶块73,驱动管61的下端外壁设置有供第二顶块73抵触的第二卡齿74,并且第二卡齿74的齿尖位置与驱动管61之间的距离小于第一卡齿72的齿尖位置与驱动管61之间的距离。

[0057] 当打开下盖4时,将搭扣42解除,此时在扭簧41回弹力的作用下,将控制下盖4自动弹开。与此同时,下盖4带动第一顶块71和第二顶块73同步运动,并控制第一顶块71和第二顶块73脱离第一卡齿72和第二卡齿74。直至第一顶块71和第二顶块73脱离第一卡齿72和第二卡齿74后,实现对驱动管61的锁定解除,从而实现驱动机构6的打开控制。

[0058] 当关闭下盖4时,下盖4带动第一顶块71和第二顶块73同步运动,此时第一顶块71先抵触第一卡齿72,并驱动第一卡齿72以及驱动管61向上滑移。随后第二顶块73抵触第二卡齿74,并控制驱动管61继续向上运动,从而实现驱动管61的自动复位控制,进而实现驱动机构6复位的自动控制。

[0059] 如图2、图5所示,清洁刮板5包括套设于分离机构1外壁的安装环51和固定环52,固定环52位于安装环51的下方,并且固定环52的下端面还设置有刮环53。

[0060] 如图2、图5所示,刮环53的下端向内弯折并抵触分离机构1的外壁,并且分离机构1的外壁套设置有用以固定固定环52的锁定机构8。

[0061] 当清洁刮板5工作时,利用刮环53对分离机构1外壁的灰尘进行剥落。当刮环53长时间的使用并出现磨损时,先将锁定机构8解除,然后将刮环53进行拆除。随后将新的刮环53套设于分离机构1的外壁后,利用锁定机构8对固定环52进行固定,即可实现刮环53的快速维修更换。

[0062] 如图2、图5所示,锁定机构8包括套设于分离机构1外壁的锁定环81,锁定环81的内圈设置有限位圈82,且外圈处设置有压紧固定环52外壁的压环83,并且限位圈82的上端面间隔设置有若干锁定卡块84。

[0063] 如图5、图6所示,固定环52上贯穿设置有供锁定卡块84嵌入的锁定孔85,并且安装环51的下端面设置有供锁定卡块84嵌入的锁定卡槽86。

[0064] 如图5、图6所示,安装环51的内圈设置有定位环54,固定环52的内圈位置处设置有

供定位环54嵌入的定位槽55。

[0065] 当锁紧锁定机构8时,将锁定卡块84穿设过锁定孔85后,使锁定卡块84嵌入锁定槽内,实现锁定机构8的锁紧固定,同时实现固定环52的压紧固定。

[0066] 当解除锁定机构8时,用力拉动锁定环81远离固定环52,当锁定卡块84完全脱离锁定孔85以及锁定槽后,实现锁定机构8的解除,同时实现固定环52的锁定解除。

[0067] 并且在对固定环52进行固定时,通过设置压环83压紧固定环52的外壁,并利用定位环54和定位槽55的配合实现固定环52内壁的固定,实现整个固定环52以及刮环53的固定,从而保证固定环52以及刮环53的结构强度和使用寿命。

[0068] 工作原理:当尘杯工作时,灰尘沿着进气口21进入分离室14内,随后经过过滤罩11的过滤后进入旋风锥13内,最后洁净的空气经过过滤芯33后,再沿着出气口32排出,实现灰尘与空气的过滤分离。当尘杯长时间工作后,将下盖4打开,并将尘杯内的灰尘进行倾倒。同时驱动机构6自动控制清洁刮板5竖直向下滑移,并将过滤罩11外壁附着的大颗粒灰尘剥落,实现灰尘的自动清理。

[0069] 实施例2:与实施例1的区别在于:

[0070] 如图7、图8所示,连接杆65位于过滤罩11外部的两侧均水平设置有钢针67,过滤罩11的外壁设置有两排分布于驱动孔66两侧的钢珠68,钢珠68抵触钢针67。安装环51的内部设置有多组凹腔56,每个凹腔56内均设置有跳动球57。

[0071] 当下盖4打开后,连接杆65将迅速向下滑移,此时连接杆65将带动钢针67同步运动。与此同时,在钢针67与钢珠68的配合作用下,使得连接杆65产生剧烈的震动,并将震动传递至清洁刮板5以及过滤罩11上。

[0072] 与此同时,震动产生的力将传递至跳动球57上,使跳动球57在凹腔56内跳动,随后即可利用产生的震动以及跳动球57的撞击力将过滤罩11的孔洞内的灰尘击落,实现灰尘的彻底清理,保证灰尘的清理效果。

[0073] 以上均为本申请的较佳实施例,并非依此限制本申请的保护范围,故:凡依本申请的结构、形状、原理所做的等效变化,均应涵盖于本申请的保护范围之内。

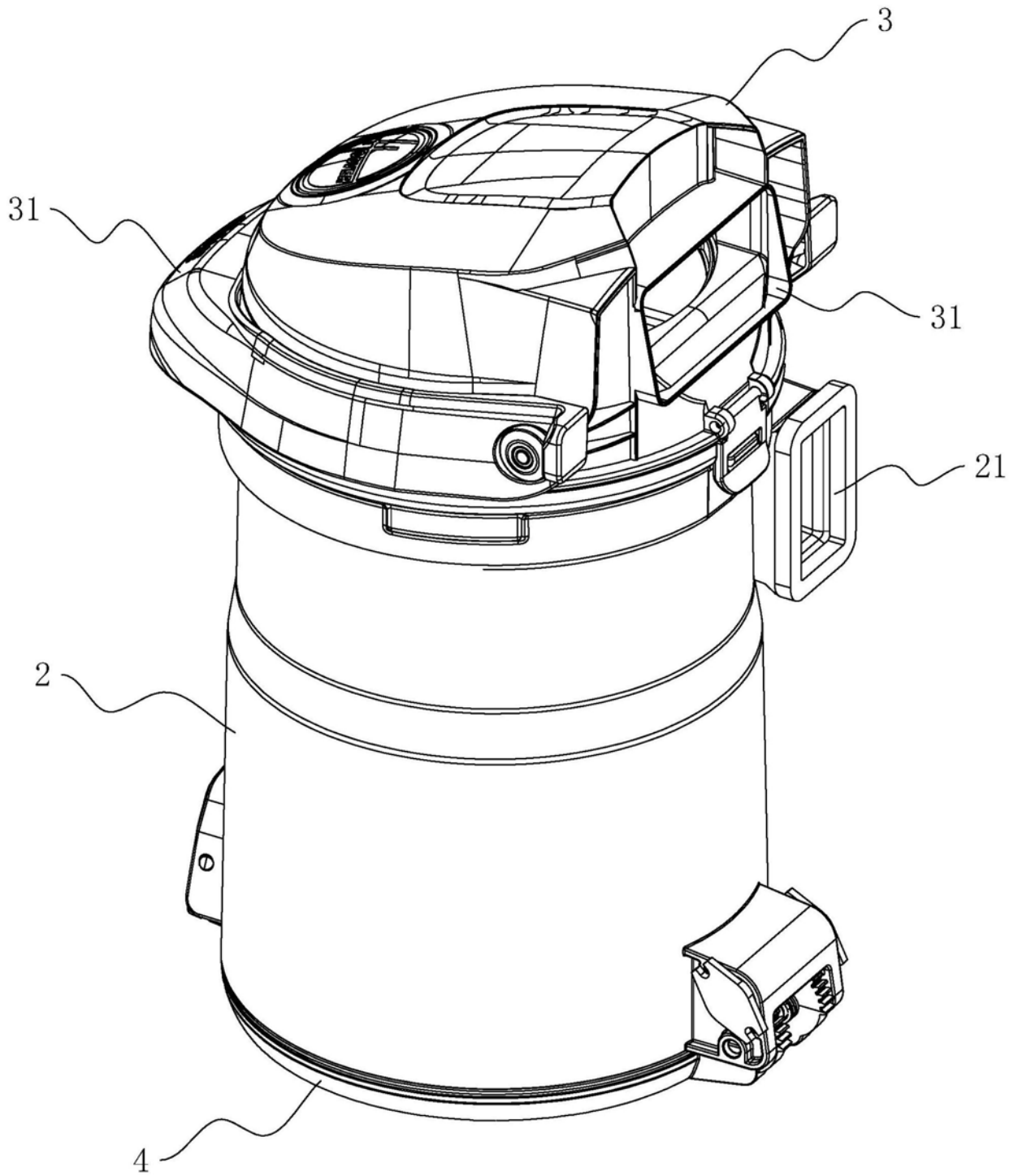


图1

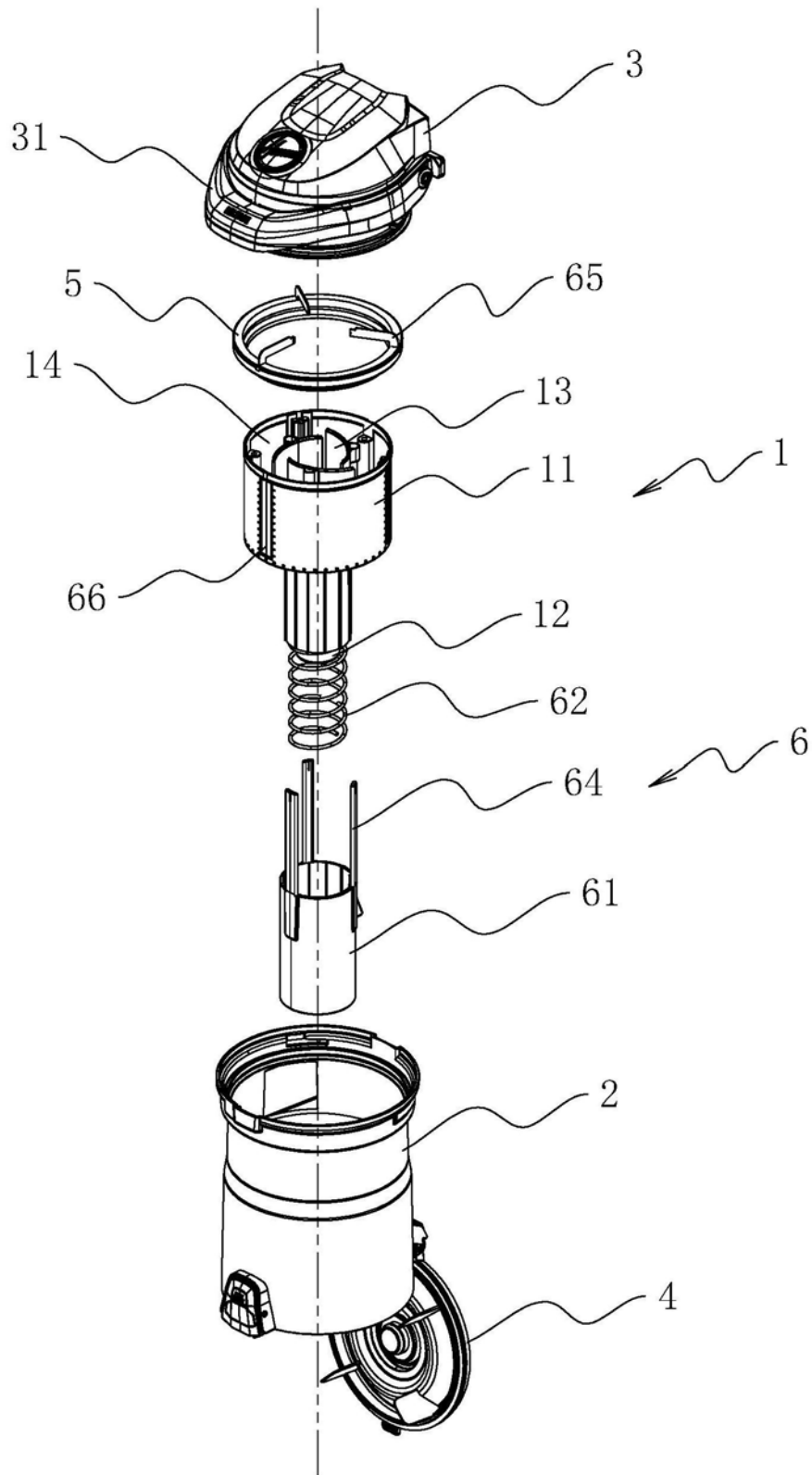


图2

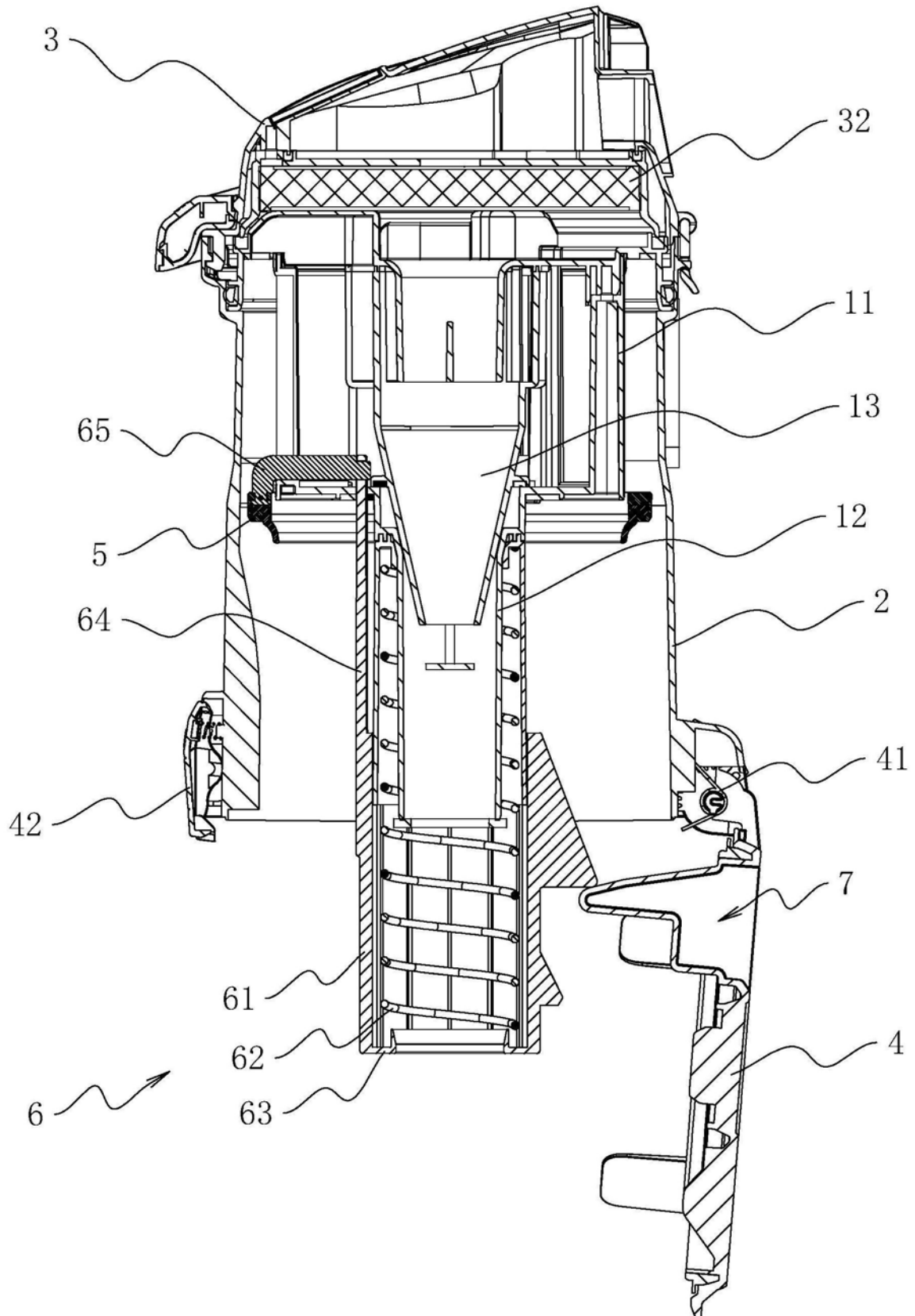


图3

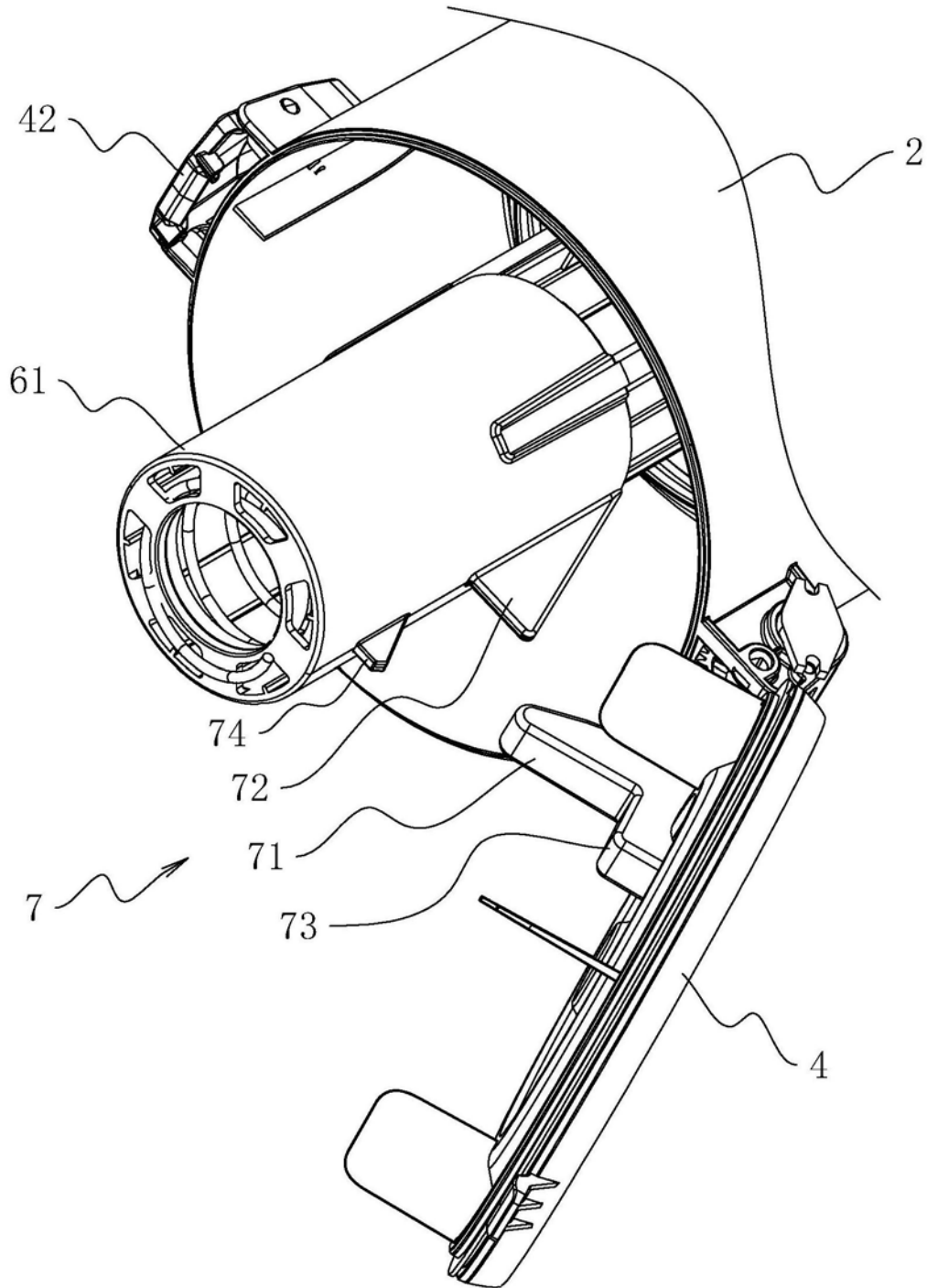


图4

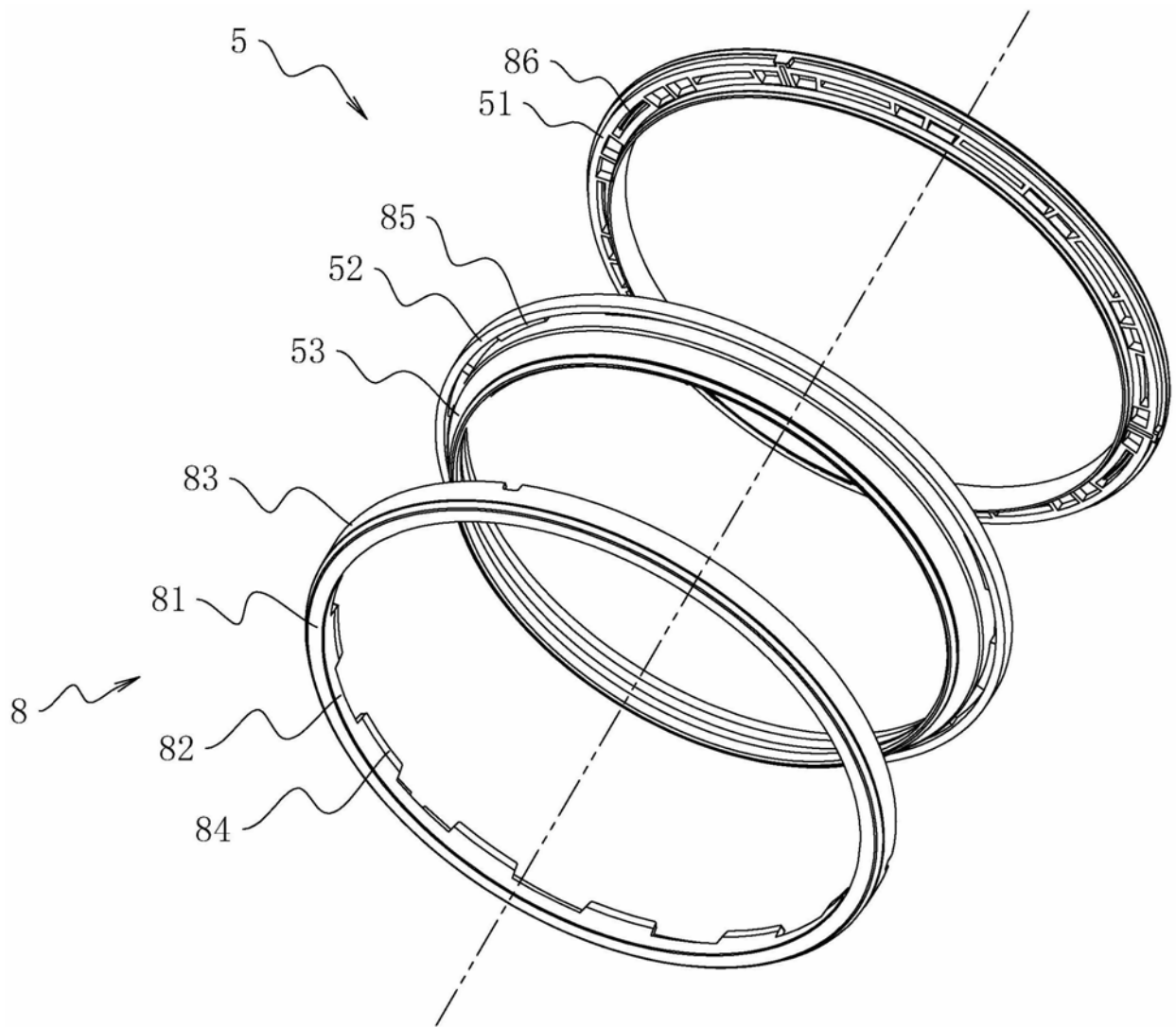


图5

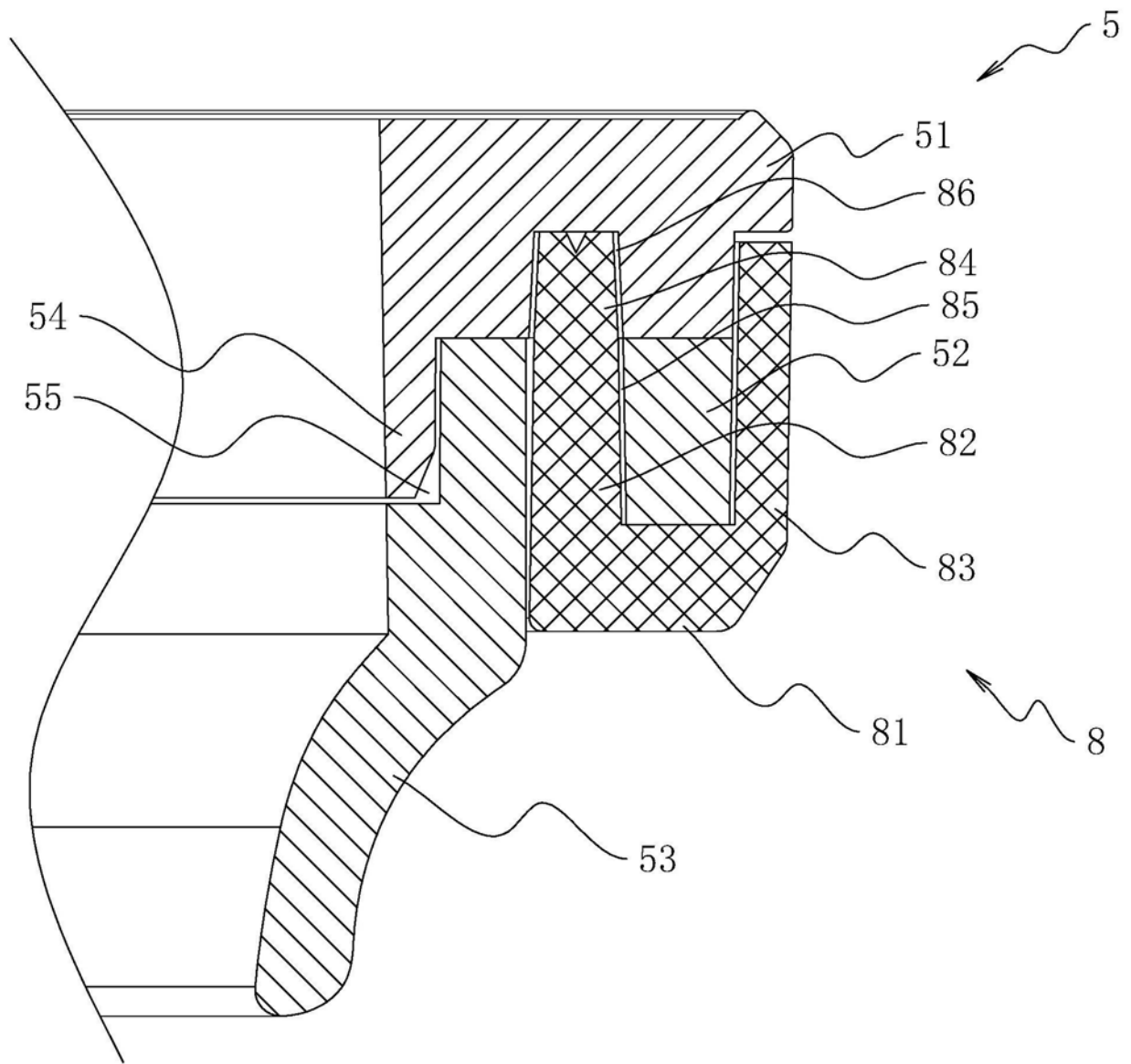


图6

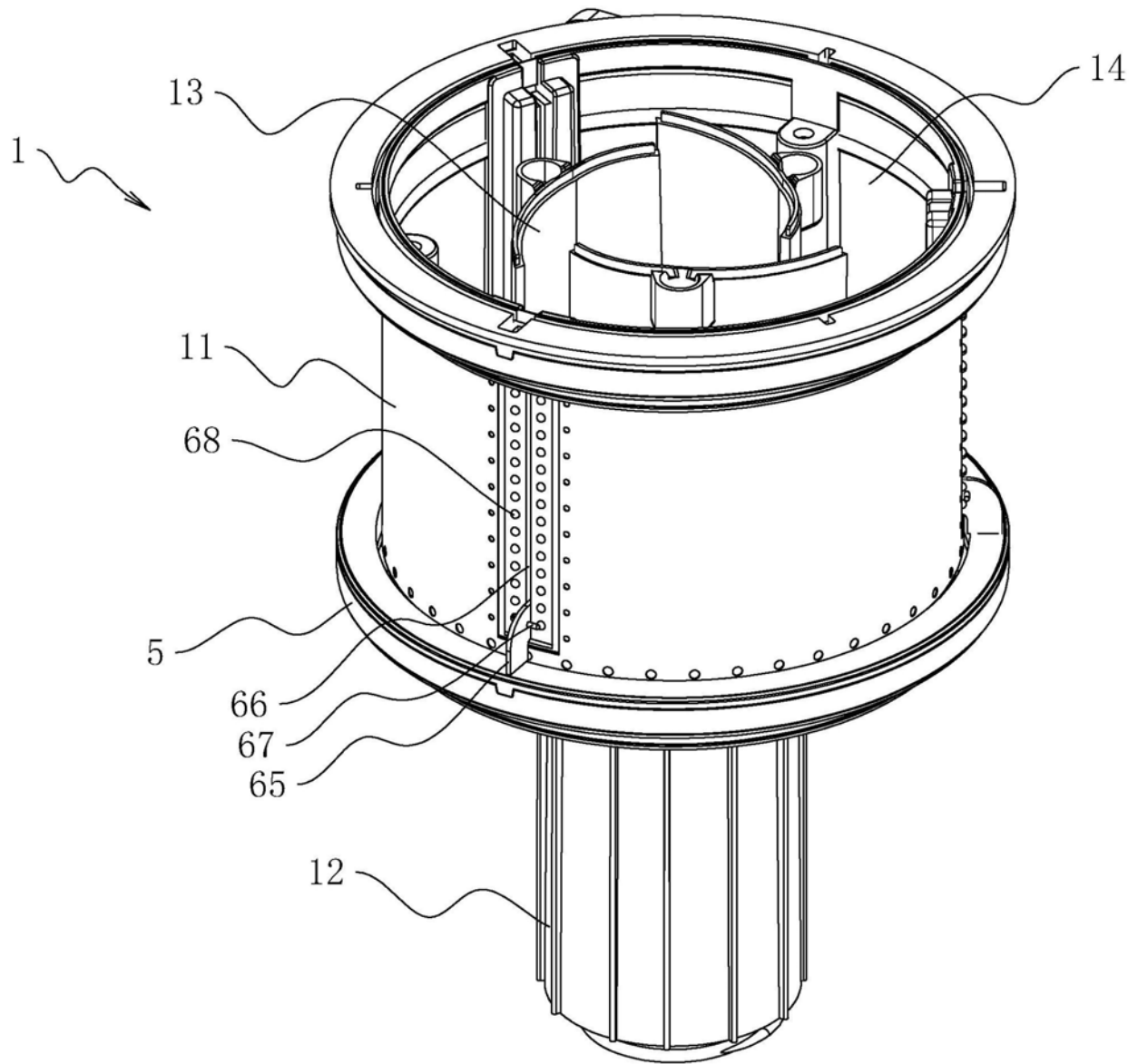


图7

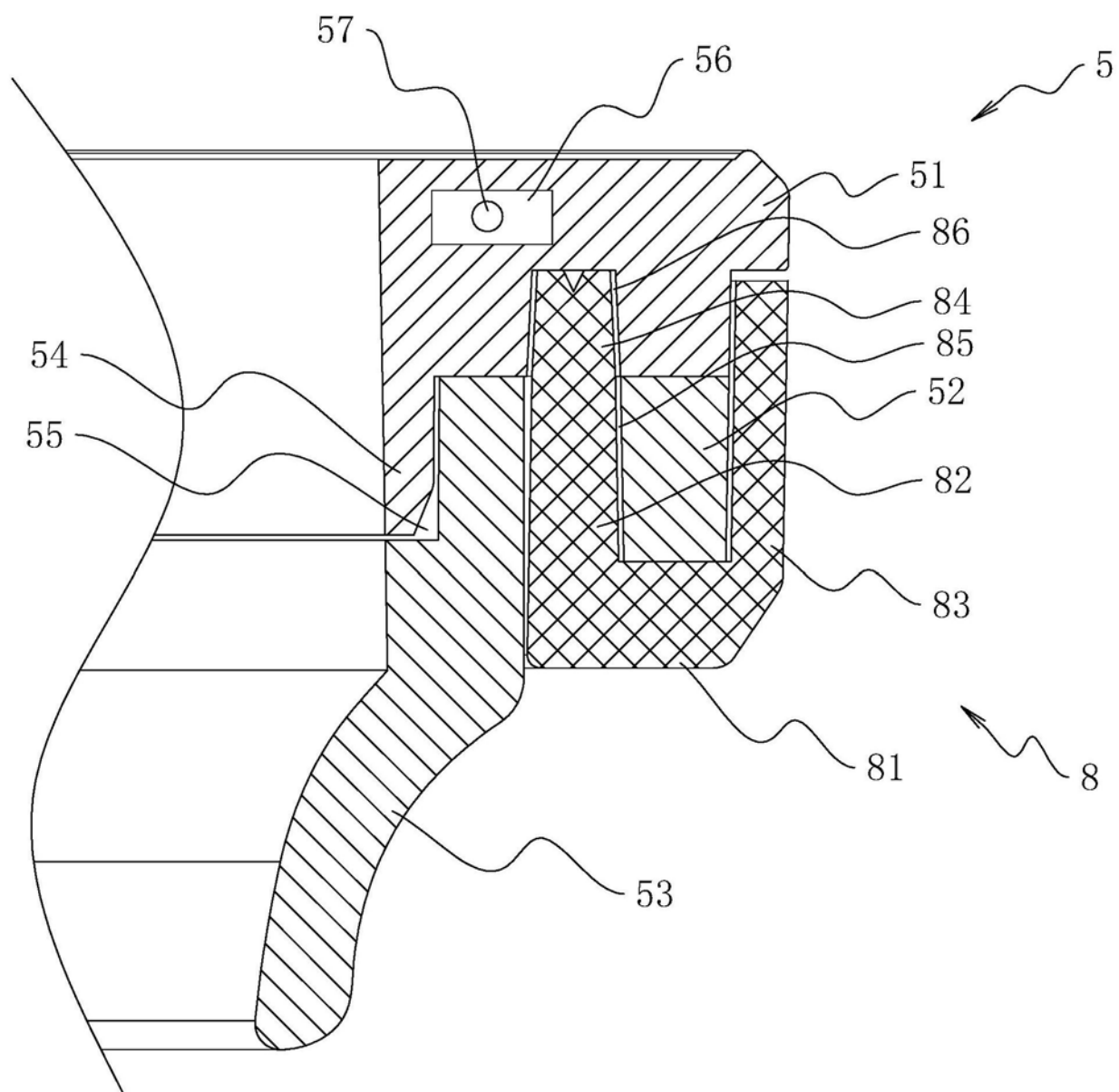


图8