

(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 202689488 U

(45) 授权公告日 2013. 01. 23

(21) 申请号 201220393708. 4

(22) 申请日 2012. 08. 03

(73) 专利权人 哈尔滨职业技术学院

地址 150081 黑龙江省哈尔滨市香坊区哈平
路 217 号

(72) 发明人 程桢

(51) Int. Cl.

E04G 1/20 (2006. 01)

E04G 1/24 (2006. 01)

E04G 5/00 (2006. 01)

E04G 5/06 (2006. 01)

E04G 5/02 (2006. 01)

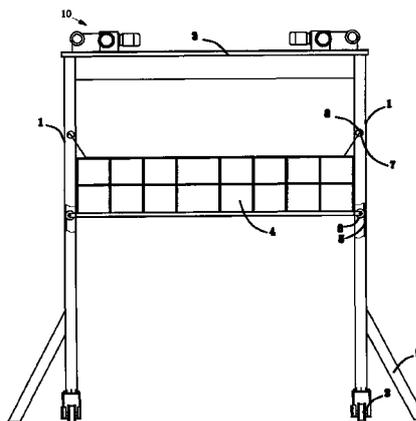
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

(54) 实用新型名称

移动式建筑脚手架

(57) 摘要

本实用新型公开了一种移动式建筑脚手架，包括两个相对设置的立柱，所述每一个立柱的底部均设有至少两个行走轮，所述的两个立柱之间设有横梁，所述横梁固定安装于所述两个立柱的顶端，所述两个立柱之间滑动安装有工作台，所述工作台连接有驱动其升降的第一动力装置。该移动式建筑脚手架，可自由移动和升降，安全性和稳定性高，方便施工，提高了施工效率。



1. 移动式建筑脚手架,其特征在于,包括两个相对设置的立柱,所述每一个立柱的底部均设有至少两个行走轮,所述的两个立柱之间设有横梁,所述横梁固定安装于所述两个立柱的顶端,所述两个立柱之间滑动安装有工作台,所述工作台连接有驱动其升降的第一动力装置。

2. 如权利要求 1 所述的移动式建筑脚手架,其特征在于,所述两个立柱的内侧均设有导轨,所述工作台的两个侧面均设有与所述导轨相适配的导轮。

3. 如权利要求 2 所述的移动式建筑脚手架,其特征在于,所述立柱上设有定位孔,所述工作台上设有定位钩。

4. 如权利要求 1 所述的移动式建筑脚手架,其特征在于,所述行走轮连接有驱动其水平运动的第二动力装置。

5. 如权利要求 4 所述的移动式建筑脚手架,其特征在于,所述每一个立柱底部均设有用于固定所述移动式建筑脚手架的固定支脚。

6. 如权利要求 1 至 5 任一权力要求所述的移动式建筑脚手架,其特征在于,所述立柱和工作台均由三角铁焊接而成。

移动式建筑脚手架

技术领域

[0001] 本实用新型涉及建筑施工设备技术领域,尤其是涉及一种移动式建筑脚手架。

背景技术

[0002] 脚手架是建筑行业施工中常用的施工设备之一,现有的脚手架一般都是在整个楼层上进行全面铺设,施工时通过钢管与每层墙体的固定来实现脚手架的搭建,此类结构由于需要使用大量的钢管,且脚手架的安装和拆卸都十分麻烦,需要占用大量的人力和时间,影响施工效率。同时现有的脚手架大多是固定安装的,不能移动,因此在完成一个工作位置的施工后,需要将脚手架拆除然后在下一个施工位置重新进行安装脚手架,这样同样需要占用大量的人力和时间,影响施工效率。

实用新型内容

[0003] 本实用新型所要解决的技术问题是:提供一种移动式建筑脚手架,可自由移动和升降,安全性和稳定性高,方便施工,提高了施工效率。

[0004] 为解决上述技术问题,本实用新型的技术方案是:移动式建筑脚手架,包括两个相对设置的立柱,所述每一个立柱的底部均设有至少两个行走轮,所述的两个立柱之间设有横梁,所述横梁固定安装于所述两个立柱的顶端,所述两个立柱之间滑动安装有工作台,所述工作台连接有驱动其升降的第一动力装置。

[0005] 优选的,所述两个立柱的内侧均设有导轨,所述工作台的两个侧面均设有与所述导轨目适配的导轮。

[0006] 优选的,所述立柱上设有定位孔,所述工作台上设有定位钩。

[0007] 优选的,所述行走轮连接有驱动其水平运动的第二动力装置。

[0008] 优选的,所述每一个立柱底部均设有用于固定所述移动式建筑脚手架的固定支脚。

[0009] 优选的,所述立柱和工作台均由三角铁焊接而成。

[0010] 采用了上述技术方案,本实用新型的有益效果为:由于设计了上述的移动式建筑脚手架,包括两个相对设置的立柱,每一个立柱的底部均设有至少两个行走轮,两个立柱之间设有横梁,横梁固定安装于两个立柱的顶端,两个立柱之间滑动安装有工作台,工作台连接有驱动其升降的第一动力装置,使得工作台不仅可以在水平方向移动,而且可以在竖直方向升降,且运动平稳,在施工作业时不会产生晃动,安全性和稳定性高,方便施工,提高了施工效率。

[0011] 由于两个立柱的内侧均设有导轨,工作台的两个侧面均设有与导轨相适配的导轮,使得工作台运动时平稳可靠,不会产生晃动,有效地保证了施工的安全性和稳定性。

[0012] 由于立柱上设有定位孔,工作台上设有定位钩,因此在升降至所需的工作位置时,将定位钩钩住定位孔,保证工作台不会意外滑落,提高了安全性和稳定性。

[0013] 由于行走轮连接有驱动其水平运动的第二动力装置,移动式建筑脚手架便可以从

一个工作位置移动到下一外工作位置,移动灵活,操作方便,提高了施工效率。

[0014] 由于每一个立柱底部均设有用于固定移动式建筑脚手架的固定支脚,提高了移动式建筑脚手架的稳定性。

[0015] 由于立柱和工作台均由三角铁焊接而成,因此提高了移动式建筑脚手架的结构强度,进一步提高了移动式建筑脚手架的稳定性。

附图说明

[0016] 图 1 是本实用新型实施例的结构示意图;

[0017] 图 2 是图 1 的俯视图;

[0018] 其中:1、立柱;2、行走轮;3、横梁;4、工作台;5、导轨;6、导轮;7、定位孔;8、定位钩;9、固定支脚;10、电机减速机。

具体实施方式

[0019] 下面结合附图和实施例对本实用新型进一步说明。

[0020] 如图 1 个图 2 共同所示,移动式建筑脚手架,包括两个相对设置的立柱 1,每一个立柱 1 的底部均设有两个行走轮 2,两个立柱 1 之间设有横梁 3,横梁 3 固定安装于两个立柱 1 的顶端,两个立柱 1 之间滑动安装有工作台 4,工作台 4 连接有驱动其升降的第一动力装置。两个立柱 1 的内侧均设有导轨 5,工作台 4 的两个侧面均设有与导轨 5 相适配的导轮 6,使得工作台 4 运动时平稳可靠,不会产生晃动,有效地保证了施工的安全性和稳定性。立柱 1 上设有定位孔 7,工作台 4 上设有定位钩 8,因此在升降至所需的工作位置时,将定位钩 8 钩住定位孔 7,保证工作台不会意外滑落,提高了安全性和稳定性。行走轮 2 连接有驱动其水平运动的第二动力装置,移动式建筑脚手架便可以从一个工作位置移动到下一外工作位置,移动灵活,操作方便,提高了施工效率。每一个立柱 1 底部均设有用于固定移动式建筑脚手架的固定支脚 9,提高了移动式建筑脚手架的稳定性。立柱 1 和工作台 4 均由三角铁焊接而成,因此提高了移动式建筑脚手架的结构强度,进一步提高了移动式建筑脚手架的稳定性。

[0021] 本实施例中,第一动力装置采用电机减速机 10,第二动力装置采用发动机(图中未标出)或者电动机。

[0022] 该移动式建筑脚手架的工作台不仅可以在水平方向移动,而且可以在竖直方向升降,且运动平稳,在施工作业时不会产生晃动,安全性和稳定性高,方便施工,提高了施工效率。

[0023] 本实用新型不局限于上述具体的实施方式,本领域的普通技术人员从上述构思出发,不经过创造性的劳动,所作出的种种变换,均落在本实用新型的保护范围之内。

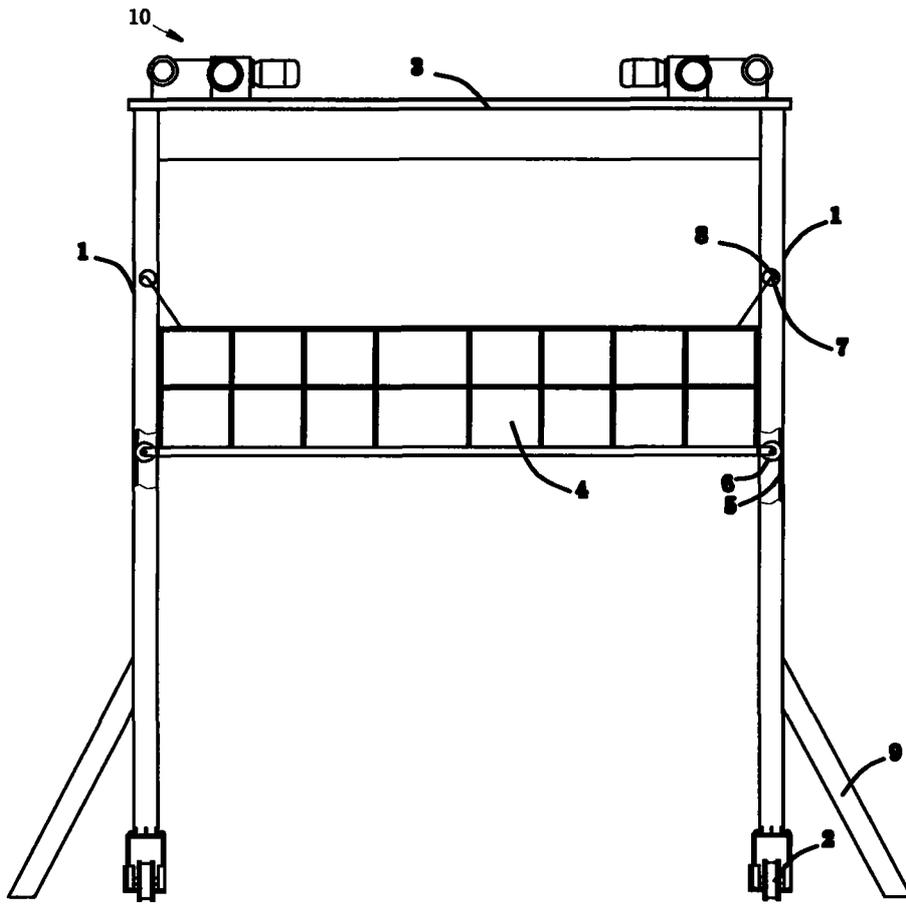


图 1

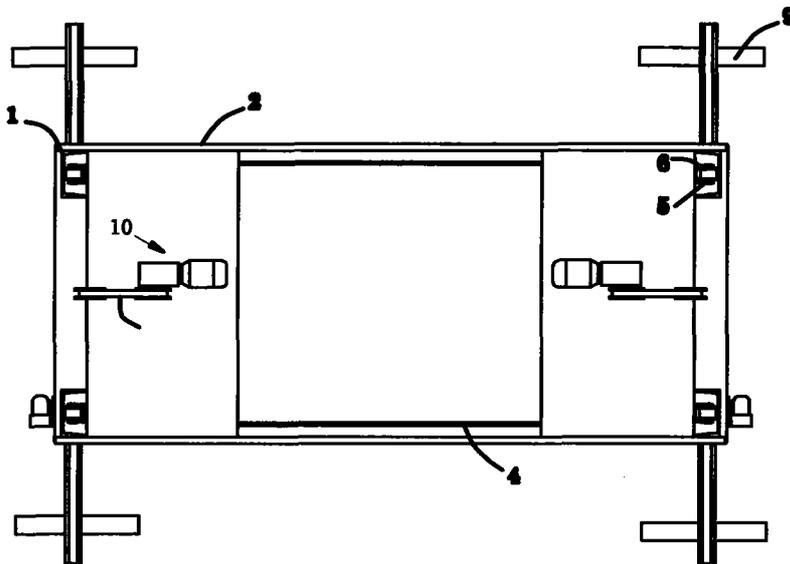


图 2