



(21) 申请号 202222234229.4

(22) 申请日 2022.08.24

(73) 专利权人 南通鑫腾智能设备科技有限公司

地址 226000 江苏省南通市苏锡通科技产
业园区江成路1088号江成研发园8号
楼5楼A8503-36室

(72) 发明人 许苏培

(74) 专利代理机构 东台金诚石专利代理事务所

(特殊普通合伙) 32482

专利代理师 周松涛

(51) Int.Cl.

F16M 11/18 (2006.01)

F16M 11/42 (2006.01)

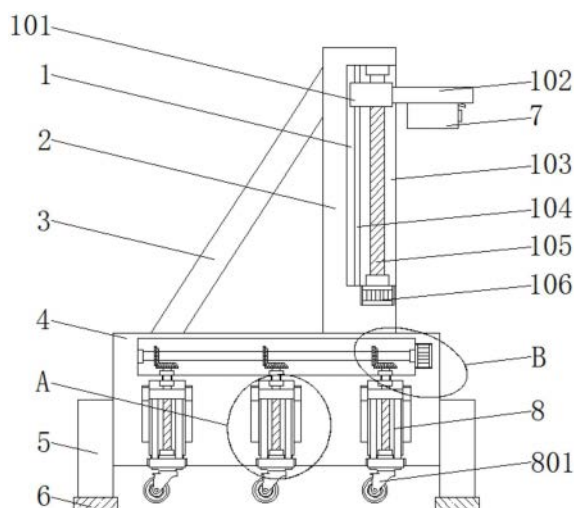
权利要求书1页 说明书5页 附图3页

(54) 实用新型名称

一种移动式智能安防管理监控装置

(57) 摘要

本实用新型公开了一种移动式智能安防管理监控装置,包括板体,板体的前端面固定安装有控制器,板体的内部设置有移动组件,板体的顶部固定连接竖板,竖板的一侧固定连接有斜杆。本实用新型通过设置的有移动组件,当需要对监控装置主体的位置进行调整时,能够通过控制器控制第二正反电机启动,能够利用第二正反电机的输出端带动转轴旋转,转轴旋转带动第一齿盘旋转,第一齿盘旋转通过第二齿盘带动转杆旋转,转杆旋转带动螺杆旋转,螺杆旋转带动活动块向下移动,活动块向下移动通过传动杆带动限位板向下移动,限位板向下移动带动移动轮向下移动,直至将整个装置撑起且此时橡胶块脱离地面并保持一定的距离。



1. 一种移动式智能安防管理监控装置,包括板体(4),其特征在于:所述板体(4)的前端面固定安装有控制器(9),所述板体(4)的内部设置有移动组件(8),所述板体(4)的顶部固定连接有竖板(2),所述竖板(2)的一侧固定连接有斜杆(3),所述竖板(2)的内部设置有升降组件(1),所述竖板(2)的另一侧设置有监控装置主体(7)。

2. 根据权利要求1所述的一种移动式智能安防管理监控装置,其特征在于:所述移动组件(8)包括第二正反电机(810),且第二正反电机(810)固定安装在所述板体(4)的内部,所述第二正反电机(810)的输出端固定连接有转轴(808),所述转轴(808)的外壁固定套接有第一齿盘(807),所述第一齿盘(807)的底部啮合连接有第二齿盘(809),所述第二齿盘(809)的内部固定连接有转杆(811)。

3. 根据权利要求2所述的一种移动式智能安防管理监控装置,其特征在于:所述转杆(811)的底部固定连接有螺杆(802),所述螺杆(802)的外壁螺纹连接有活动块(805),所述活动块(805)底部的两侧均固定连接有传动杆(803),所述传动杆(803)的底部开设有限位槽(804),所述限位槽(804)的内部活动设置有限位板(806),且限位板(806)与传动杆(803)固定连接,所述限位板(806)的底部安装有移动轮(801)。

4. 根据权利要求1所述的一种移动式智能安防管理监控装置,其特征在于:所述升降组件(1)包括固定槽(103),且固定槽(103)开设在所述竖板(2)的另一侧外壁上,所述固定槽(103)的底部固定安装有第一正反电机(106),所述第一正反电机(106)的输出端固定连接有螺纹杆(105)。

5. 根据权利要求4所述的一种移动式智能安防管理监控装置,其特征在于:所述螺纹杆(105)的外壁螺纹连接有移动块(101),所述移动块(101)的表面贯穿连接有竖杆(104),且竖杆(104)与移动块(101)活动连接,所述移动块(101)的另一侧固定连接有传动板(102),且传动板(102)的底部与所述监控装置主体(7)的顶部固定连接。

6. 根据权利要求1所述的一种移动式智能安防管理监控装置,其特征在于:所述板体(4)的两侧均固定连接有支撑柱(5),所述支撑柱(5)的底部固定连接有橡胶块(6)。

一种移动式智能安防管理监控装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及安防管理技术领域,具体为一种移动式智能安防管理监控装置。

背景技术

[0002] 随着社会经济与科技水平的不断发展,减员增效成为企业进一步提高利益的重要手段之一,安全外延不断扩大,要求也不断提高,安全管理必须与时俱进,提升管理层次,作为安全防范的三大手段——人防、物防、技防,必然显现着与之相适应的演进与发展,当社会经济相对落后,科技水平不高时,人防为主,物防为辅,是安全防范的主要形式,当今,我国社会经济与科技水平发展到了一定程度,加大安全防范的科技含量,谋求“三者”的有机结合,成为必然,特别是电信安全工作,随着行业的不断演进,在过去相对注重人防为主的单一的防范方式,到连续几年的旧机房整改与新机房规范建设,物防基础大大改善,加大技防含量,使三者形成一个有机整体,成为进一步提升安全管理层次的必然。

[0003] 但是,目前市面上现有的智能安防管理监控装置移动时需要人工进行搬运,才能达到对监控装置进行位置调整的目的,这样不仅操作麻烦,而且增大了工作人员的工作量,其次,一般监控装置采用多个固定式的安装结构进行安装,进而其工作高度是固定的,当需要对监控装置的工作高度进行调整时,就需要拆卸多个固定式的安装结构且需要再次进行安装,操作比较繁琐,使用效果较差。

实用新型内容

[0004] 本实用新型的目的在于提供一种移动式智能安防管理监控装置,以解决上述背景技术中提出的技术问题。

[0005] 为实现上述目的,本实用新型提供如下技术方案:一种移动式智能安防管理监控装置,包括板体,所述板体的前端面固定安装有控制器,所述板体的内部设置有移动组件,所述板体的顶部固定连接有一竖板,所述竖板的一侧固定连接有一斜杆,所述竖板的内部设置有升降组件,所述竖板的另一侧设置有监控装置主体。

[0006] 作为本实用新型进一步的方案:所述移动组件包括第二正反电机,且第二正反电机固定安装在所述板体的内部,所述第二正反电机的输出端固定连接有一转轴,所述转轴的外壁固定套接有一第一齿盘,所述第一齿盘的底部啮合连接有一第二齿盘,所述第二齿盘的内部固定连接有一转杆。

[0007] 作为本实用新型进一步的方案:所述转杆的底部固定连接有一螺杆,所述螺杆的外壁螺纹连接有一活动块,所述活动块底部的两侧均固定连接有一传动杆,所述传动杆的底部开设有一限位槽,所述限位槽的内部活动设置有一限位板,且限位板与传动杆固定连接,所述限位板的底部安装有一移动轮。

[0008] 作为本实用新型进一步的方案:所述升降组件包括固定槽,且固定槽开设在所述竖板的另一侧外壁上,所述固定槽的底部固定安装有一第一正反电机,所述第一正反电机的输出端固定连接有一螺纹杆。

[0009] 作为本实用新型进一步的方案:所述螺纹杆的外壁螺纹连接有移动块,所述移动块的表面贯穿连接有竖杆,且竖杆与移动块活动连接,所述移动块的另一侧固定连接有传动板,且传动板的底部与所述监控装置主体的顶部固定连接。

[0010] 作为本实用新型进一步的方案:所述板体的两侧均固定连接有支撑柱,所述支撑柱的底部固定连接有橡胶块。

[0011] 与现有技术相比,本实用新型的有益效果是:该移动式智能安防管理监控装置,具有以下优点:

[0012] (1)通过设置的有移动组件,当需要对监控装置主体的位置进行调整时,能够通过控制器控制第二正反电机启动,能够利用第二正反电机的输出端带动转轴旋转,转轴旋转带动第一齿盘旋转,第一齿盘旋转通过第二齿盘带动转杆旋转,转杆旋转带动螺杆旋转,螺杆旋转带动活动块向下移动,活动块向下移动通过传动杆带动限位板向下移动,限位板向下移动带动移动轮向下移动,直至将整个装置撑起且此时橡胶块脱离地面并保持一定的距离,此时能够利用移动轮的滑动性,从而快速对监控装置主体的位置进行调整,同理当监控装置主体的位置调整完成后,能够利用控制器控制第二正反电机的输出端反向转动,最终使得支撑块再次与地面相接触且移动轮回复至初始位置,通过便于对移动轮进行使用和收纳,可以有效提高监控装置主体工作时的稳定性,解决了传统的移动时需要人工进行搬运,才能达到对监控装置进行位置调整的目的,这样不仅操作麻烦,而且增大了工作人员工作量的问题;

[0013] (2)通过设置的有监控装置主体和升降组件,能够通过控制器控制第一正反电机启动,能够利用第一正反电机的输出端带动螺纹杆旋转,螺纹杆旋转带动移动块移动,移动块移动带动传动板移动,进而带动传动板底部的监控装置主体移动,从而达到便于对监控装置主体的工作高度进行调整的目的,解决了传统的一般监控装置采用多个固定式的安装结构进行安装,进而其工作高度是固定的,当需要对监控装置的工作高度进行调整时,就需要拆卸多个固定式的安装结构且需要再次进行安装,操作比较繁琐,使用效果较差的问题。

附图说明

[0014] 图1为本实用新型的结构示意图;

[0015] 图2为本实用新型的主视局部结构示意图;

[0016] 图3为本实用新型的A处放大局部结构示意图;

[0017] 图4为本实用新型的B处放大局部结构示意图。

[0018] 图中:1、升降组件;101、移动块;102、传动板;103、固定槽;104、竖杆;105、螺纹杆;106、第一正反电机;2、竖板;3、斜杆;4、板体;5、支撑柱;6、橡胶块;7、监控装置主体;8、移动组件;801、移动轮;802、螺杆;803、传动杆;804、限位槽;805、活动块;806、限位板;807、第一齿盘;808、转轴;809、第二齿盘;810、第二正反电机;811、转杆;9、控制器。

具体实施方式

[0019] 为了使本领域技术人员更好地理解本实用新型的技术方案,下面结合附图对本实用新型进行详细描述,本部分的描述仅是示范性和解释性,不应对本实用新型的保护范围有任何的限制作用。

[0020] 应注意到：相似的标号和字母在下面的附图中表示类似项，因此，一旦某一项在一个附图中被定义，则在随后的附图中不需要对其进行进一步定义和解释。

[0021] 需要说明的是，术语“中心”、“上”、“下”、“左”、“右”、“竖直”、“水平”、“内”、“外”等指示的方位或位置关系为基于附图所示的方位或位置关系，或者是该实用新型产品使用时惯常摆放的方位或位置关系，仅是为了便于描述本实用新型和简化描述，而不是指示或暗示所指的装置或元件必须具有特定的方位、以特定的方位构造和操作，因此不能理解为对本实用新型的限制。此外，术语“第一”、“第二”、“第三”等仅用于区分描述，而不能理解为指示或暗示相对重要性。

[0022] 此外，术语“水平”、“竖直”、“悬垂”等术语并不表示要求部件绝对水平或悬垂，而是可以稍微倾斜。如“水平”仅仅是指其方向相对“竖直”而言更加水平，并不是表示该结构一定要完全水平，而是可以稍微倾斜。

[0023] 在本实用新型的描述中，还需要说明的是，除非另有明确的规定和限定，术语“设置”、“安装”、“相连”、“连接”应做广义理解，例如，可以是固定连接，也可以是可拆卸连接，或一体地连接；可以是机械连接，也可以是电连接；可以是直接相连，也可以通过中间媒介间接相连，可以是两个元件内部的连通。对于本领域的普通技术人员而言，可以根据具体情况理解上述术语在本实用新型中的具体含义。

[0024] 请参阅图1-4，本实用新型提供的一种实施例：一种移动式智能安防管理监控装置，包括板体4，板体4的两侧均固定连接有支撑柱5，支撑柱5的底部固定连接有橡胶块6，板体4的前端面固定安装有控制器9，板体4的内部设置有移动组件8，移动组件8包括第二正反电机810，且第二正反电机810固定安装在板体4的内部，第二正反电机810的输出端固定连接有转轴808，转轴808的外壁固定套接有第一齿盘807，第一齿盘807的底部啮合连接有第二齿盘809，第二齿盘809的内部固定连接有转杆811，转杆811的底部固定连接有螺杆802，螺杆802的外壁螺纹连接有活动块805，活动块805底部的两侧均固定连接有传动杆803，传动杆803的底部开设有限位槽804，限位槽804的内部活动设置有限位板806，且限位板806与传动杆803固定连接，限位板806的底部安装有移动轮801，板体4的顶部固定连接有竖板2，竖板2的一侧固定连接有斜杆3；

[0025] 具体的，如图1、图2、图3和图4所示，使用时，通过设置的有移动组件8，当需要对监控装置主体7的位置进行调整时，能够通过控制器9控制第二正反电机810启动，能够利用第二正反电机810的输出端带动转轴808旋转，转轴808旋转带动第一齿盘807旋转，第一齿盘807旋转通过第二齿盘809带动转杆811旋转，转杆811旋转带动螺杆802旋转，螺杆802旋转带动活动块805向下移动，活动块805向下移动通过传动杆803带动限位板806向下移动，限位板806向下移动带动移动轮801向下移动，直至将整个装置撑起且此时橡胶块6脱离地面并保持一定的距离，此时能够利用移动轮801的滑动性，从而快速对监控装置主体7的位置进行调整，同理当监控装置主体7的位置调整完成后，能够利用控制器9控制第二正反电机810的输出端反向转动，最终使得支撑块6再次与地面相接触且移动轮801回复至初始位置，通过便于对移动轮801进行使用和收纳，可以有效提高监控装置主体7工作时的稳定性，解决了传统的移动时需要人工进行搬运，才能达到对监控装置进行位置调整的目的，这样不仅操作麻烦，而且增大了工作人员工作量的问题；

[0026] 竖板2的内部设置有升降组件1，升降组件1包括固定槽103，且固定槽103开设在竖

板2的另一侧外壁上,固定槽103的底部固定安装有第一正反电机106,第一正反电机106的输出端固定连接螺纹杆105,螺纹杆105的外壁螺纹连接有移动块101,移动块101的表面贯穿连接有竖杆104,且竖杆104与移动块101活动连接,移动块101的另一侧固定连接传动板102,且传动板102的底部与监控装置主体7的顶部固定连接,竖板2的另一侧设置有监控装置主体7;

[0027] 具体的,如图1所示,使用时,通过设置的有监控装置主体7和升降组件1,能够通过控制器9控制第一正反电机106启动,能够利用第一正反电机106的输出端带动螺纹杆105旋转,螺纹杆105旋转带动移动块101移动,移动块101移动带动传动板102移动,进而带动传动板102底部的监控装置主体7移动,从而达到便于对监控装置主体7的工作高度进行调整的目的,解决了传统的一般监控装置采用多个固定式的安装结构进行安装,进而其工作高度是固定的,当需要对监控装置的工作高度进行调整时,就需要拆卸多个固定式的安装结构且需要再次进行安装,操作比较繁琐,使用效果较差的问题,监控装置主体7的具体结构可以参照现有技术,此是本领域技术人员可以轻易实现的。

[0028] 工作原理:

[0029] 本申请中,通过设置的有移动组件8,当需要对监控装置主体7的位置进行调整时,能够通过控制器9控制第二正反电机810启动,能够利用第二正反电机810的输出端带动转轴808旋转,转轴808旋转带动第一齿盘807旋转,第一齿盘807旋转通过第二齿盘809带动转杆811旋转,转杆811旋转带动螺杆802旋转,螺杆802旋转带动活动块805向下移动,活动块805向下移动通过传动杆803带动限位板806向下移动,限位板806向下移动带动移动轮801向下移动,直至将整个装置撑起且此时橡胶块6脱离地面并保持一定的距离,此时能够利用移动轮801的滑动性,从而快速对监控装置主体7的位置进行调整,同理当监控装置主体7的位置调整完成后,能够利用控制器9控制第二正反电机810的输出端反向转动,最终使得支撑块6再次与地面相接触且移动轮801回复至初始位置,通过便于对移动轮801进行使用和收纳,可以有效提高监控装置主体7工作时的稳定性;

[0030] 本申请中,通过设置的有监控装置主体7和升降组件1,能够通过控制器9控制第一正反电机106启动,能够利用第一正反电机106的输出端带动螺纹杆105旋转,螺纹杆105旋转带动移动块101移动,移动块101移动带动传动板102移动,进而带动传动板102底部的监控装置主体7移动,从而达到便于对监控装置主体7的工作高度进行调整的目的。

[0031] 本申请文件中使用到的标准零件均可以从市场上购买,而且根据说明书和附图的记载均可以进行订制,各个零件的具体连接方式均采用现有技术中成熟的螺栓、铆钉、焊接等常规手段,机械、零件和设备均采用现有技术中常规的型号,同时本申请中出现的电器元件在使用时均外接连通电源和控制开关,控制方式是通过控制器来自动控制,控制器的控制电路通过本领域的技术人员简单编程即可实现,属于本领域的公知常识,所以本实用新型不再详细解释控制方式和电路连接,且说明书中提到的外设控制器可为本文提到的电器元件起到控制作用,而且该外设控制器为常规的已知设备。

[0032] 需要说明的是,在本文中,术语“包括”、“包含”或者其任何其他变体意在涵盖非排他性的包含,从而使得包括一系列要素的过程、方法、物品或者设备不仅包括那些要素,而且还包括没有明确列出的其他要素,或者是还包括为这种过程、方法、物品或者设备所固有的要素。

[0033] 本文中应用了具体个例对本实用新型的原理及实施方式进行了阐述,以上实例的说明只是用于帮助理解本实用新型的方法及其核心思想。以上仅是本实用新型的优选实施方式,应当指出,由于文字表达的有限性,而客观上存在无限的具体结构,对于本技术领域的普通技术人员来说,在不脱离本实用新型原理的前提下,还可以做出若干改进、润饰或变化,也可以将上述技术特征以适当的方式进行组合;这些改进润饰、变化或组合,或未经改进将本实用新型的构思和技术方案直接应用于其它场合的,均应视为本实用新型的保护范围。

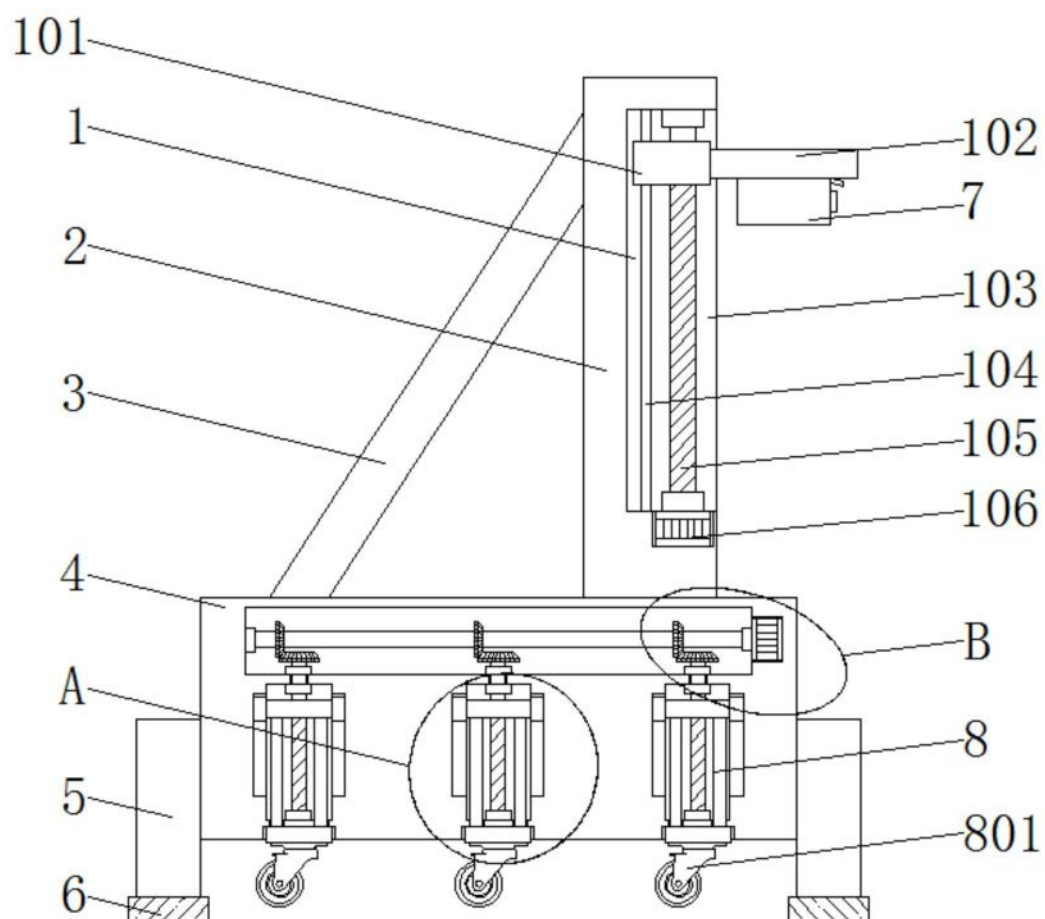


图1

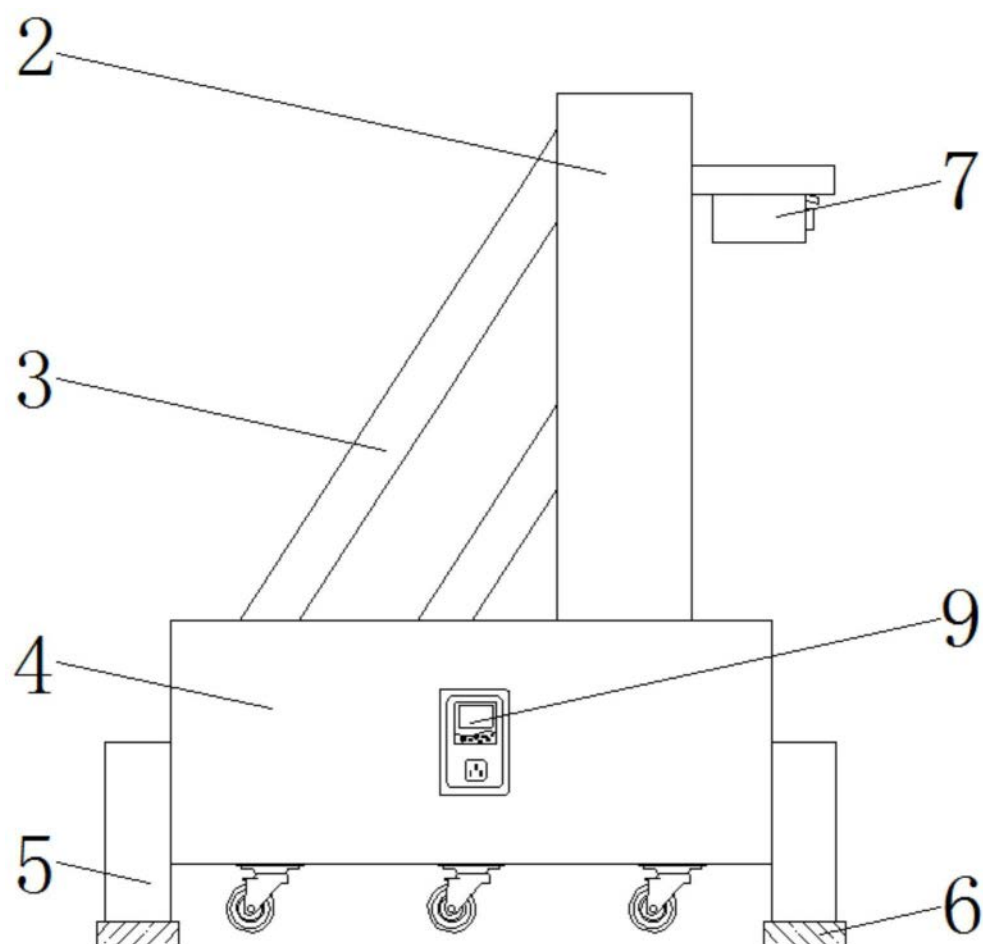


图2

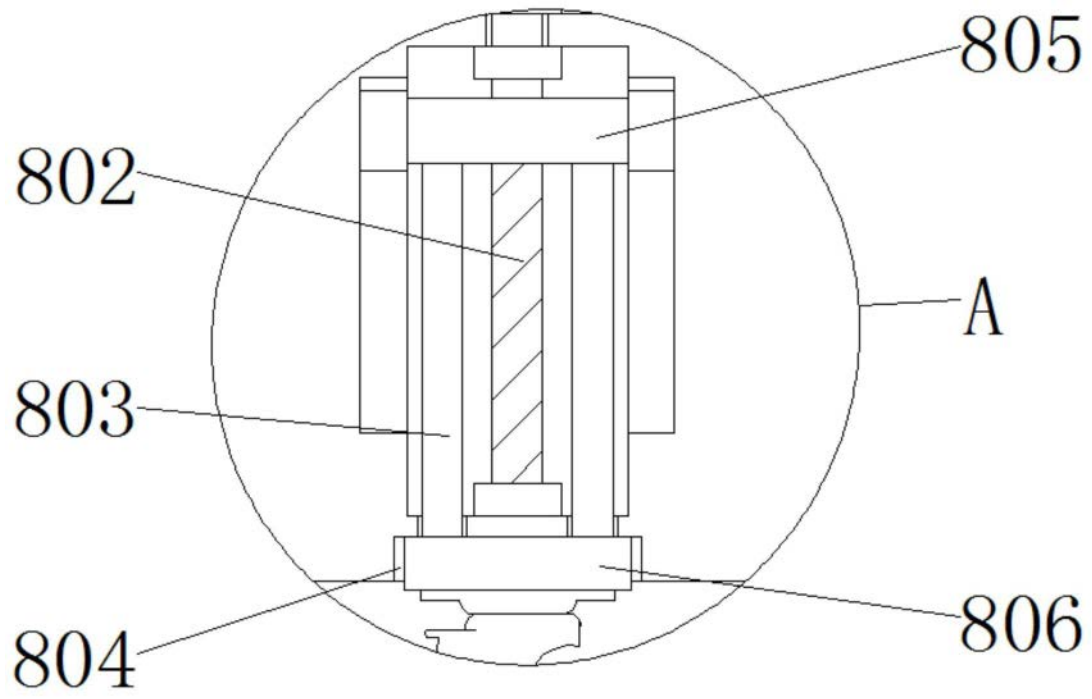


图3

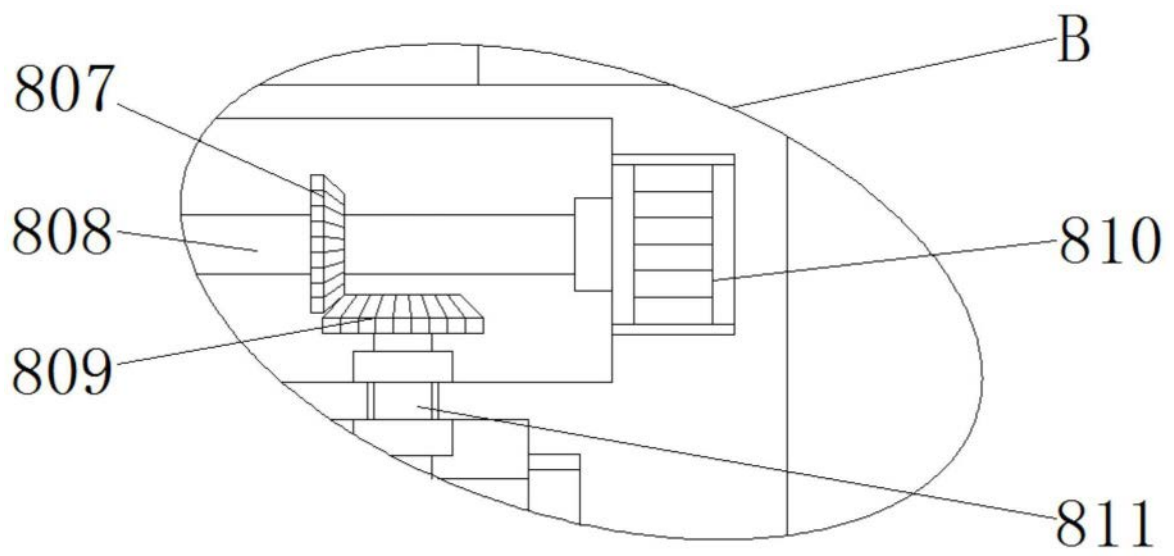


图4