



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 207829609 U

(45)授权公告日 2018.09.07

(21)申请号 201721766349.1

(22)申请日 2017.12.18

(73)专利权人 江苏赛纳嘉智能科技有限公司
地址 210000 江苏省南京市江宁区禄口街道
道云龙路28号1幢(江宁开发区)

(72)发明人 李玉云 杜开虎

(74)专利代理机构 北京天盾知识产权代理有限公司 11421

代理人 胡凯

(51) Int. Cl.
E05B 1/00(2006.01)

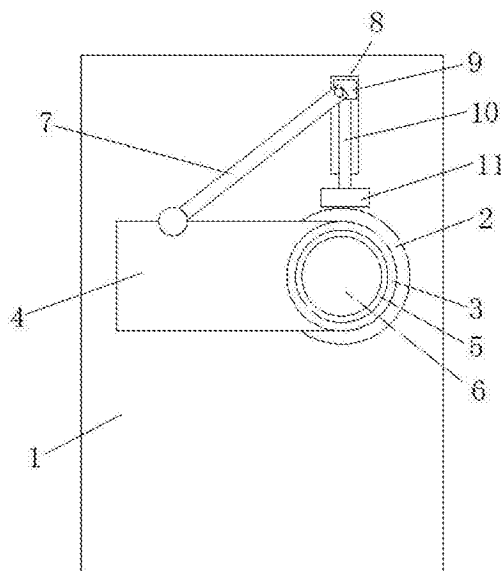
权利要求书1页 说明书3页 附图2页

(54)实用新型名称

一种智能可视门把手

(57)摘要

本实用新型公开了一种智能可视门把手,包括把手本体,所述把手本体的一侧设有门体,且门体上开设有转动槽,所述转动槽内转动安装有转轴,且转轴的一端延伸至转动槽的外侧,所述把手本体与转轴的外侧相焊接,所述转动槽远离转动槽开口的一侧内壁上开设有第一固定孔,且转轴远离第一固定孔的一端开设有第二固定孔,所述第一固定孔内固定安装有透明玻璃,且透明玻璃的一侧延伸至第二固定孔内,所述把手本体的顶部转动安装有转动板。本实用新型结构简单,安装方便,经济实用,通过转动板和移动板,方便清理透明玻璃上的灰尘,并且通过弹簧和吸球,有效的提高了透明玻璃上的灰尘的清理效率。



1. 一种智能可视门把手,包括把手本体(4),其特征在于,所述把手本体(4)的一侧设有门体(1),且门体(1)上开设有转动槽(2),所述转动槽(2)内转动安装有转轴(3),且转轴(3)的一端延伸至转动槽(2)的外侧,所述把手本体(4)与转轴(3)的外侧相焊接,所述转动槽(2)远离转动槽(2)开口的一侧内壁上开设有第一固定孔,且转轴(3)远离第一固定孔的一端开设有第二固定孔(5),所述第一固定孔内固定安装有透明玻璃(6),且透明玻璃(6)的一侧延伸至第二固定孔(5)内,所述把手本体(4)的顶部转动安装有转动板(7),且门体(1)的一侧开设有移动槽(8),所述移动槽(8)位于转动槽(2)的上方,移动槽(8)内滑动安装有移动板(9),且移动板(9)的一侧延伸至移动槽(8)的外侧;

所述转动板(7)远离把手本体(4)的一侧与移动板(9)转动连接,且移动板(9)的底部焊接有连接板(10),所述连接板(10)的底部固定安装有泡沫清理头(11),且门体(1)的一侧还开设有放置槽(12),所述放置槽(12)位于泡沫清理头(11)靠近门体(1)的一侧,且放置槽(12)的两侧内壁上分别开设有滑动槽(13)和滑动孔(14),所述滑动槽(13)和滑动孔(14)内滑动安装有同一个滑动板(15),且放置槽(12)的底部焊接有多个弹簧(16),多个弹簧(16)的顶端均与滑动板(15)相焊接,所述放置槽(12)的底部内壁上放置有吸球(17),且吸球(17)的出水口连接有吸管(18),所述吸管(18)位于泡沫清理头(11)的一侧。

2. 根据权利要求1所述的一种智能可视门把手,其特征在于,所述吸球(17)内盛装有清理液。

3. 根据权利要求1所述的一种智能可视门把手,其特征在于,所述弹簧(16)的数量为四到六个,且四到六个弹簧(16)位于同一水平轴线上。

4. 根据权利要求1所述的一种智能可视门把手,其特征在于,所述滑动板(15)的一侧延伸至滑动孔(14)的外侧并焊接有推把,且推把上设有防滑螺纹。

5. 根据权利要求1所述的一种智能可视门把手,其特征在于,所述泡沫清理头(11)位于透明玻璃(6)的上方。

6. 根据权利要求1所述的一种智能可视门把手,其特征在于,所述转轴(3)的外侧安装有滑块,转动槽(2)的内壁上设有环形滑轨,且滑块与环形滑轨滑动连接。

一种智能可视门把手

技术领域

[0001] 本实用新型涉及把手技术领域,尤其涉及一种智能可视门把手。

背景技术

[0002] 门把手的作用是在开关门的时候起推拉作用,或者是装饰作用,现在多数的门把手通过在门把手上安装透明玻璃来观察确认来访者,但是透明玻璃特别不耐脏,稍加使用其表面就会沾上很多灰层,不方便对其进行清理,但是如果不及时清理就不方便观察来访者的情况,造成不必要的麻烦,因此我们提出了一种智能可视门把手用于解决上述问题。

实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的是为了解决现有技术中存在的缺点,而提出的一种智能可视门把手。

[0004] 为了实现上述目的,本实用新型采用了如下技术方案:

[0005] 一种智能可视门把手,包括把手本体,所述把手本体的一侧设有门体,且门体上开设有转动槽,所述转动槽内转动安装有转轴,且转轴的一端延伸至转动槽的外侧,所述把手本体与转轴的外侧相焊接,所述转动槽远离转动槽开口的一侧内壁上开设有第一固定孔,且转轴远离第一固定孔的一端开设有第二固定孔,所述第一固定孔内固定安装有透明玻璃,且透明玻璃的一侧延伸至第二固定孔内,所述把手本体的顶部转动安装有转动板,且门体的一侧开设有移动槽,所述移动槽位于转动槽的上方,移动槽内滑动安装有移动板,且移动板的一侧延伸至移动槽的外侧;

[0006] 所述转动板远离把手本体的一侧与移动板转动连接,且移动板的底部焊接有连接板,所述连接板的底部固定安装有泡沫清理头,且门体的一侧还开设有放置槽,所述放置槽位于泡沫清理头靠近门体的一侧,且放置槽的两侧内壁上分别开设有滑动槽和滑动孔,所述滑动槽和滑动孔内滑动安装有同一个滑动板,且放置槽的底部焊接有多个弹簧,多个弹簧的顶端均与滑动板相焊接,所述放置槽的底部内壁上放置有吸球,且吸球的出水口连接有吸管,所述吸管位于泡沫清理头的一侧。

[0007] 优选的,所述吸球内盛装有清理液。

[0008] 优选的,所述弹簧的数量为四到六个,且四到六个弹簧位于同一水平轴线上。

[0009] 优选的,所述滑动板的一侧延伸至滑动孔的外侧并焊接有推把,且推把上设有防滑螺纹。

[0010] 优选的,所述泡沫清理头位于透明玻璃的上方。

[0011] 优选的,所述转轴的外侧安装有滑块,转动槽的内壁上设有环形滑轨,且滑块与环形滑轨滑动连接。

[0012] 与现有技术相比,本实用新型的有益效果是:

[0013] (1) 通过门体、转轴、把手本体、透明玻璃、转动板、移动板、连接板和泡沫清理头相配合,转动把手本体,把手本体带动转动板进行转动,转动板带动移动板进行移动,移动板

带动连接板进行移动,连接板带动泡沫清理头进行移动,方便清理透明玻璃上的灰尘;

[0014] (2)通过滑动板、弹簧、吸球和吸管相配合,推动推把,推把带动滑动板进行移动,滑动板挤压弹簧,同时滑动板挤压吸球,吸球内的清理液通过吸管流到泡沫清理头上,有效的提高了透明玻璃上的灰尘的清理效率。

[0015] 本实用新型结构简单,安装方便,经济实用,通过转动板和移动板,方便清理透明玻璃上的灰尘,并且通过弹簧和吸球,有效的提高了透明玻璃上的灰尘的清理效率。

附图说明

[0016] 图1为本实用新型提出的一种智能可视门把手的结构示意图;

[0017] 图2为本实用新型提出的一种智能可视门把手的剖视结构示意图。

[0018] 图中:1门体、2转动槽、3转轴、4把手本体、5第二固定孔、6透明玻璃、7转动板、8移动槽、9移动板、10连接板、11泡沫清理头、12放置槽、13滑动槽、14滑动孔、15滑动板、16弹簧、17吸球、18吸管。

具体实施方式

[0019] 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。

[0020] 参照图1-2,一种智能可视门把手,包括把手本体4,把手本体4的一侧设有门体1,且门体1上开设有转动槽2,转动槽2内转动安装有转轴3,且转轴3的一端延伸至转动槽2的外侧,把手本体4与转轴3的外侧相焊接,转动槽2远离转动槽2开口的一侧内壁上开设有第一固定孔,且转轴3远离第一固定孔的一端开设有第二固定孔5,第一固定孔内固定安装有透明玻璃6,且透明玻璃6的一侧延伸至第二固定孔5内,把手本体4的顶部转动安装有转动板7,且门体1的一侧开设有移动槽8,移动槽8位于转动槽2的上方,移动槽8内滑动安装有移动板9,且移动板9的一侧延伸至移动槽8的外侧;转动板7远离把手本体4的一侧与移动板9转动连接,且移动板9的底部焊接有连接板10,连接板10的底部固定安装有泡沫清理头11,且门体1的一侧还开设有放置槽12,放置槽12位于泡沫清理头11靠近门体1的一侧,且放置槽12的两侧内壁上分别开设有滑动槽13和滑动孔14,滑动槽13和滑动孔14内滑动安装有同一个滑动板15,且放置槽12的底部焊接有多个弹簧16,多个弹簧16的顶端均与滑动板15相焊接,放置槽12的底部内壁上放置有吸球17,且吸球17的出水口连接有吸管18,吸管18位于泡沫清理头11的一侧,通过门体1、转轴3、把手本体4、透明玻璃6、转动板7、移动板9、连接板10和泡沫清理头11相配合,转动把手本体4,把手本体4带动转动板7进行转动,转动板7带动移动板9进行移动,移动板9带动连接板10进行移动,连接板10带动泡沫清理头11进行移动,方便清理透明玻璃6上的灰尘;通过滑动板15、弹簧16、吸球17和吸管18相配合,推动推把,推把带动滑动板15进行移动,滑动板15挤压弹簧16,同时滑动板15挤压吸球17,吸球17内的清理液通过吸管18流到泡沫清理头11上,有效的提高了透明玻璃6上的灰尘的清理效率,本实用新型结构简单,安装方便,经济实用,通过转动板7和移动板9,方便清理透明玻璃6上的灰尘,并且通过弹簧16和吸球17,有效的提高了透明玻璃6上的灰尘的清理效率。

[0021] 本实用新型中,吸球17内盛装有清理液,弹簧16的数量为四到六个,且四到六个弹

簧16位于同一水平轴线上,滑动板15的一侧延伸至滑动孔14的外侧并焊接有推把,且推把上设有防滑螺纹,泡沫清理头11位于透明玻璃6的上方,转轴3的外侧安装有滑块,转动槽2的内壁上设有环形滑轨,且滑块与环形滑轨滑动连接,通过门体 1、转轴3、把手本体4、透明玻璃6、转动板7、移动板9、连接板 10和泡沫清理头11相配合,转动把手本体4,把手本体4带动转动板7进行转动,转动板7带动移动板9进行移动,移动板9带动连接板10进行移动,连接板10带动泡沫清理头11进行移动,方便清理透明玻璃6上的灰尘;通过滑动板15、弹簧16、吸球17和吸管18 相配合,推动推把,推把带动滑动板15进行移动,滑动板15挤压弹簧16,同时滑动板15挤压吸球17,吸球17内的清理液通过吸管18 流到泡沫清理头11上,有效的提高了透明玻璃6上的灰尘的清理效率,本实用新型结构简单,安装方便,经济实用,通过转动板7和移动板9,方便清理透明玻璃6上的灰尘,并且通过弹簧16和吸球17,有效的提高了透明玻璃6上的灰尘的清理效率。

[0022] 工作原理:使用中,推动推把,推把带动滑动板15进行移动,使得滑动板15分别在滑动槽13和滑动孔15的内壁上进行滑动,滑动板15挤压弹簧16,同时滑动板15挤压吸球17,吸球17内的清理液通过吸管18流到泡沫清理头11上,有效的提高了透明玻璃6上的灰尘的清理效率,转动把手本体4,把手本体4带动转动板7进行转动,转动板7带动移动板9进行移动,使得移动板9在移动槽8的内壁上进行滑动,移动板9带动连接板10进行移动,连接板10带动泡沫清理头11进行移动,方便清理透明玻璃6上的灰尘。

[0023] 以上所述,仅为本实用新型较佳的具体实施方式,但本实用新型的保护范围并不局限于此,任何熟悉本技术领域的技术人员在本实用新型揭露的技术范围内,根据本实用新型的技术方案及其实用新型构思加以等同替换或改变,都应涵盖在本实用新型的保护范围之内。

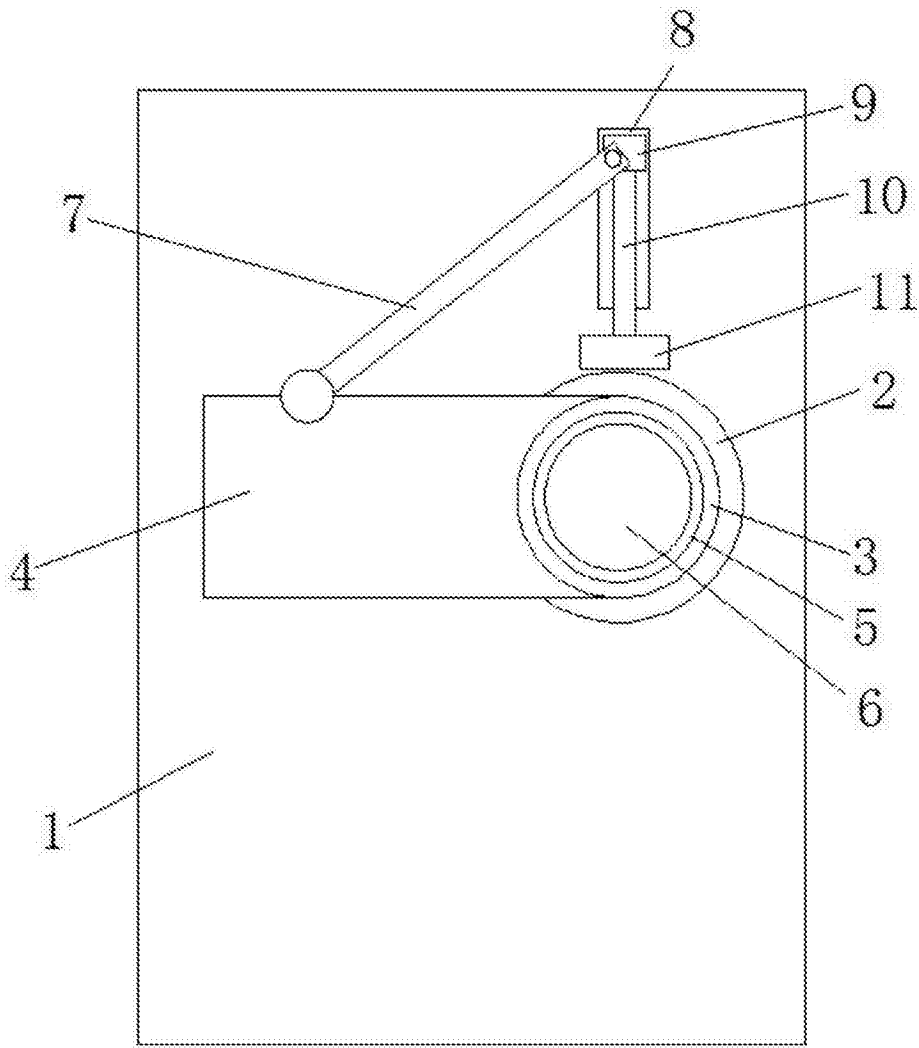


图1

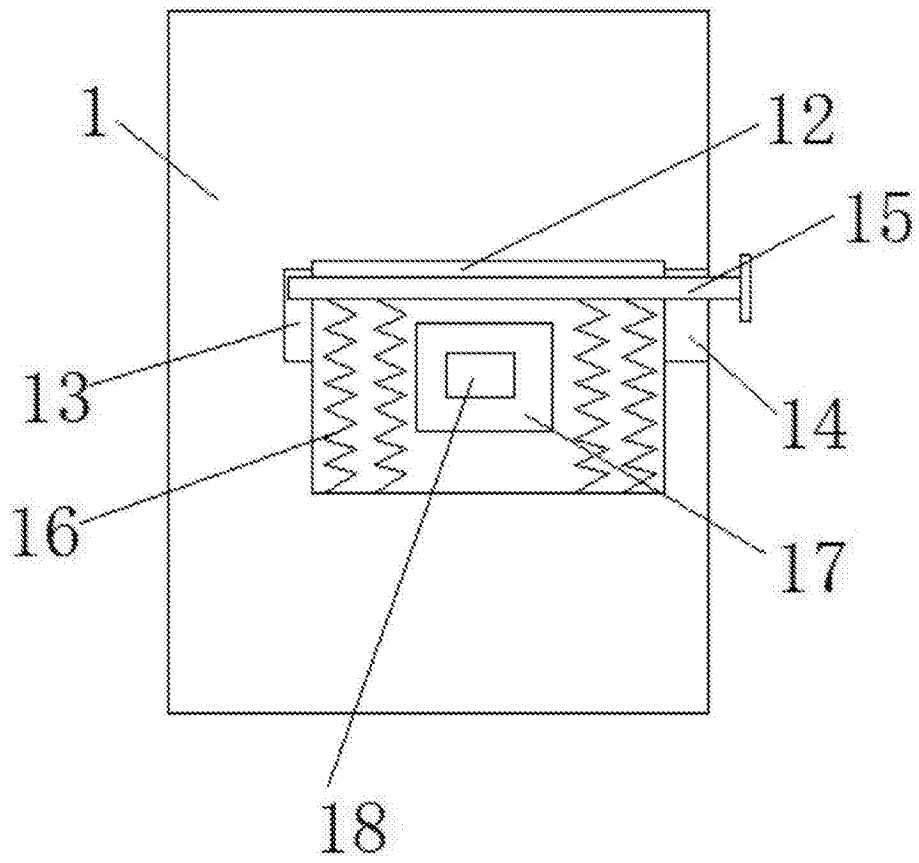


图2