



[12] 实用新型专利说明书

[21] ZL 专利号 94221929.5

[51]Int.Cl⁶

A63C 5/00

[45]授权公告日 1995 年 7 月 26 日

[22]申请日 94.9.15 [24]颁证日 95.6.11

[73]专利权人 尹建民

地址 050021河北省石家庄市石栾路服装衬
布总厂

[72]设计人 尹建民

[21]申请号 94221929.5

[74]专利代理机构 河北省专利事务所

代理人 陈建民

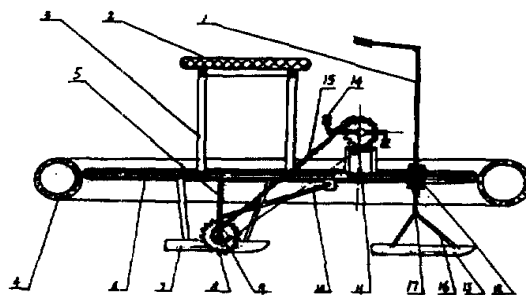
说明书页数:

附图页数:

[54]实用新型名称 冰上自行橇

[57]摘要

本实用新型公开了一种冰上自行橇,它是由冰橇骨架 6、冰橇刀及乘座 2 以及转向控制器、脚踏驱动机构组成的,脚踏驱动机构由脚踏 14、链条链轮传动机构和与冰面相接触的滚动轮 8 组成,其轮轴具有多齿,其中传动机构包括主动链轮 11、从动链轮 9,以及链条 15,从动链轮 9 与滚动轮 8 同轴连接。本实用新型的优点是驱动省力,速度快,控制方便,使用安全。可具有碰碰车或碰碰船类似效果,作为冰上娱乐器材或冰上运输工具均可。



(BJ)第 1452 号

权 利 要 求 书

1、一种冰上自行橇，由冰橇骨架6、冰橇刀及乘座2组成，其特征在于还包括有转向控制器、脚踏驱动机构，脚踏驱动机构由脚踏14、链条链轮传动机构和与冰面相接触的滚动轮8组成，其滚动轮8的轮轴具有多齿，其中传动机构包括主动链轮11、从动链轮9，以及链条15，从动链轮9与滚动轮8同轴连接。

2、根据权利要求1所述的冰上自行橇，其特征在于冰橇刀包括前冰橇刀13和与冰橇骨架6连接的后冰橇刀7。

3、根据权利要求2所述的冰上自行橇，其特征在于转向控制器由轴套12、转向轴1和手把组成，转向轴位于轴套12内，上连手把，下通过弹簧减震器与前冰橇刀13固定连接。

4、根据权利要求1或2所述的冰上自行橇，其特征在于滚动轮8的轮轴通过弹簧减震器5和减震器拉杆10固定在冰橇骨架6下方，减震器拉杆10通过销轴与冰橇骨架6相连接。

5、根据权利要求2所述的冰上自行橇，其特征在于后冰橇刀7设有弹簧减震器。

6、根据权利要求1或2所述的冰上自行橇，其特征在于冰橇骨架6四周装有充气垫4。

冰上自行橇

本实用新型涉及一种滑橇，特别涉及一种冰上自行橇。

目前冰上娱乐项目及冰上非机动运输工具，有手撑冰橇和牲畜驱动冰橇。它们采用的是最原始的驱动方式，速度不够快，控制不方便。

本实用新型的目的在于提供一种改进的冰上滑橇，以提高滑行速度，增强控制能力，减轻乘者的劳动强度。

本实用新型目的是这样实现的：它是由冰橇骨架6、冰橇刀及乘座2以及转向控制器、脚踏驱动机构组成的，脚踏驱动机构由脚踏14、链条链轮传动机构和与冰面相接触的滚动轮8组成，其滚动轮8的轮辋具有多齿，其中传动机构包括主动链轮11、从动链轮9，以及链条15，从动链轮9与滚动轮8同轴连接。

冰橇刀包括前冰橇刀13和与冰橇骨架6连接的后冰橇刀7。

转向控制器由轴套12、转向轴1和手把组成，转向轴位于轴套12内，上连手把，下通过弹簧减震器与前冰橇刀13固定连接。

滚动轮8的轮轴通过弹簧减震器5和减震器拉杆10固定在冰橇骨架6下方，减震器拉杆10通过销轴与冰橇骨架6相连接。后冰橇刀7与冰橇骨架6固定连接。

或者后冰橇刀7设有弹簧减震器，其结构可采用与前冰橇刀

1 3 相同，也可采用其它形式，滚动轮8 与冰橇骨架6 固定连接。

冰橇骨架6 四周装有充气垫4 。

本实用新型的优点及效果如下：

由于用脚踏驱动机构代替手撑，并装有转向控制器，故速度快，控制方便省力，乘坐舒适；外围的充气垫既起到了浮力作用，又起到了碰撞缓冲作用，既保障了安全，又可使其具有碰碰车的效果、乐趣。

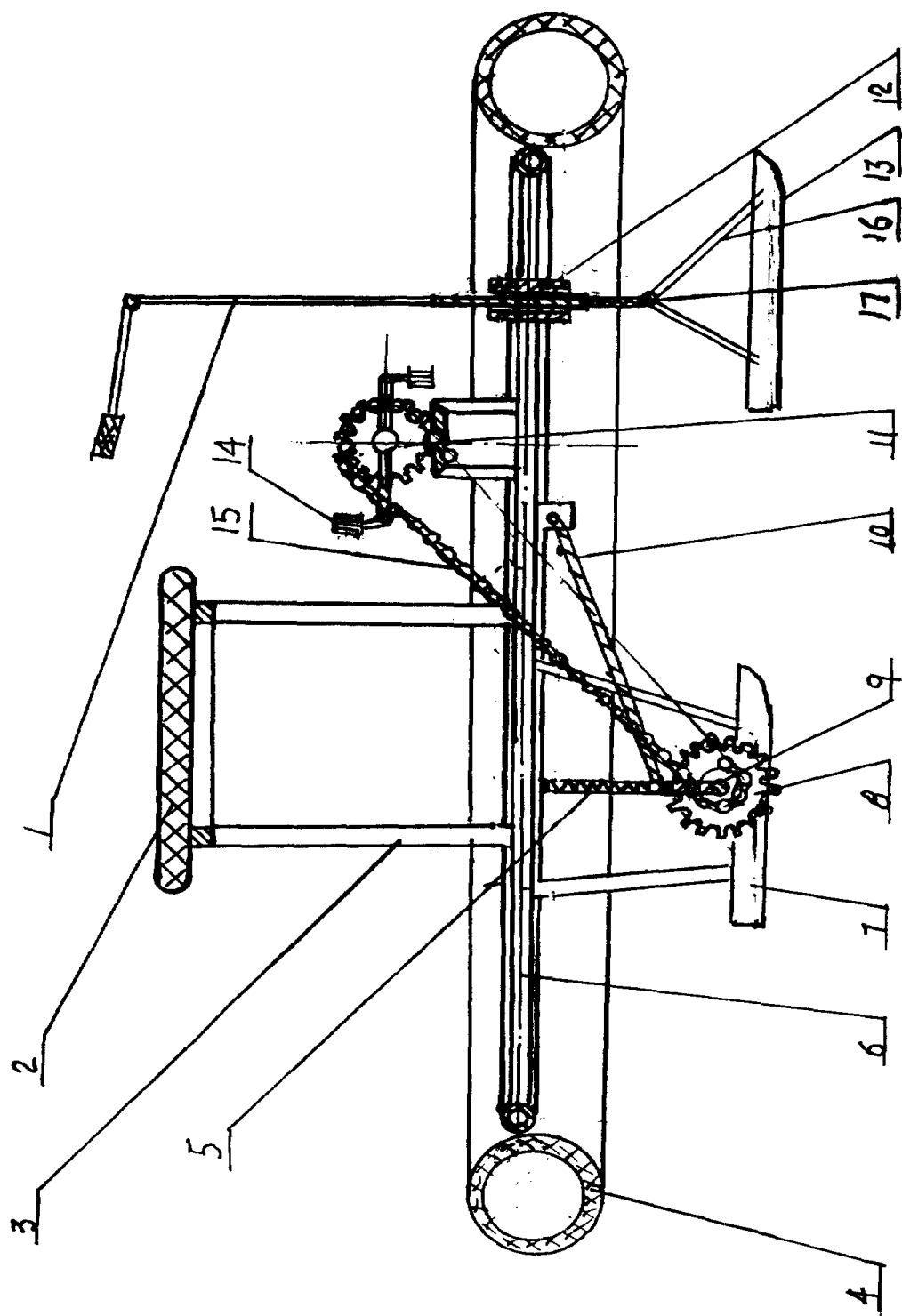
下面结合附图对本实用新型的实施例作进一步详细的描述。

图1 为本实用新型的结构示意图。

图2 为本实用新型的传动原理示意图。

由图1 可知，本实用新型的冰上自行车由冰橇骨架6 、一对前冰橇刀1 3 、一对后冰橇刀7 、乘座2 、转向控制器及脚踏驱动机构组成。乘座2 由支撑件3 固定在冰橇骨架6 上。转向控制器由轴套1 2 、转向轴1 和手把组成，转向轴位于轴套1 2 内，并且与手把固定连接。一对前冰橇刀1 3 由两组支撑杆1 6 支撑，再通过一根连杆1 7 固定连接，转向轴1 的下端与连杆1 7 的中部通过弹簧减震器连接。脚踏驱动机构由脚踏1 4 、主动链轮1 1 、从动链轮9 、链条1 5 及一对滚动轮8 组成。从动链轮9 与滚动轮8 同轴连接，滚动轮8 的轮辋具有多齿，轮轴通过弹簧减震器5 和减震器拉杆1 0 固定在冰橇骨架6 下方，减震器拉杆1 0 通过销轴与冰橇骨架6 相连接。冰橇骨架6 四周装有充气垫4 。冰橇骨架6 上还可覆盖浮力泡沫板。

如图2，脚踏带动主动链轮1 1 运转，再通过链传动由主动链轮1 1 以1 : 4 . 5 的速比带动被动链轮9 运转，使一对滚动轮8 同轴运动。滚动轮8 可与冰面摩擦从而向前滚动，使冰橇运动，并带动冰橇刀滑行。通过手把控制一对前冰橇刀1 3 转向以改变前进方向。



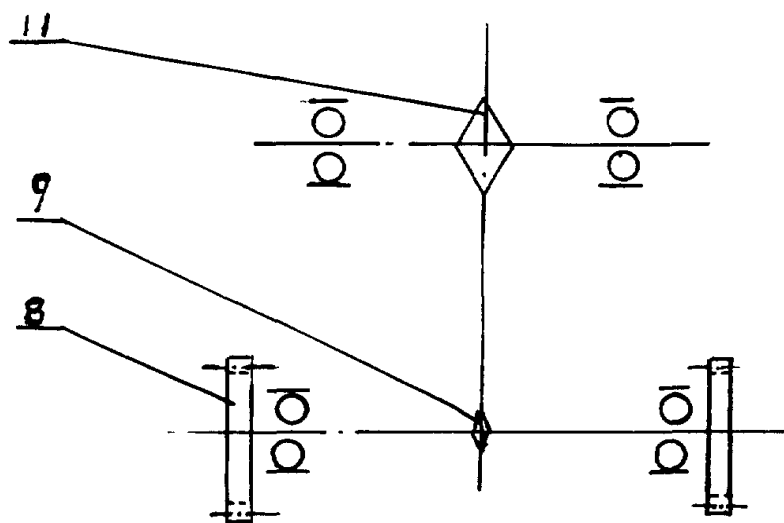


图2