



# (12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 202878316 U

(45) 授权公告日 2013. 04. 17

(21) 申请号 201220512918. 0

(22) 申请日 2012. 10. 08

(73) 专利权人 张婧怡

地址 215300 江苏省昆山市港湾新村 3 栋  
402 室

(72) 发明人 张婧怡

(51) Int. Cl.

B25J 11/00 (2006. 01)

(ESM) 同样的发明创造已同日申请发明专利

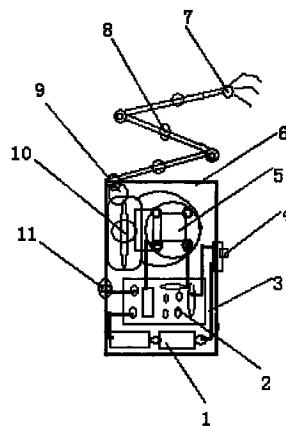
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

## (54) 实用新型名称

抓小偷机器人

## (57) 摘要

一种抓小偷机器人,包括外壳,外壳内安装电池、主控板、导线、电机、气动泵,电池通过导线电连接开关和主控板,主控板电连接感应器和电机,电机连接气动泵,气动泵连接万向节,外壳外安装开关、感应器、万向节,万向节连接机械臂,机械臂连接机械手。本实用新型是一种带感应器的迷你抓小偷机器人。这种抓小偷机器人是迷你的,放在主人身上,所以很方便。本实用新型可以确定小偷的位置,接着迅速伸出机械手抓住小偷,并告诉主人。



1. 一种抓小偷机器人,包括外壳(6),其特征在于,所述外壳(6)内安装电池(1)、主控板(2)、导线(3)、电机(5)、气动泵(10),电池(1)通过导线(3)电连接开关(4)和主控板(2),主控板(2)电连接感应器(11)和电机(5),电机(5)连接气动泵(10),气动泵(10)连接万向节(9),外壳(6)外安装开关(4)、感应器(11)、万向节(9),万向节(9)连接机械臂(8),机械臂(8)连接机械手(7)。

## 抓小偷机器人手

### 一、技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种抓小偷机器人手,具体地说涉及一种设置有感应器,运用气动泵能迅速伸出机械手抓住小偷的抓小偷机器人手。

### 二、背景技术

[0002] 现在,社会上的小偷越来越多了,手法也越来越高明了,虽然现在有各种监控装置,但不可能在每个地方都有,特别在人多的地方,监控有很多盲点,这样小偷还是很容易得手。

### 三、实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的是克服现有技术的不足之处,提供一种设置有感应器,运用气动泵能迅速伸出机械手抓住小偷的抓小偷机器人手。

[0004] 本实用新型解决其技术问题所采用的技术方案是:一种抓小偷机器人手,包括外壳,外壳内安装电池、主控板、导线、电机、气动泵,电池通过导线电连接开关和主控板,主控板电连接感应器和电机,电机连接气动泵,气动泵连接万向节,外壳外安装开关、感应器、万向节,万向节连接机械臂,机械臂连接机械手。

[0005] 本实用新型的有益效果是,本实用新型是一种带感应器的迷你抓小偷机器人手。这种抓小偷机器人手是迷你的,放在主人身上,所以很方便。本实用新型可以确定小偷的位置,接着迅速伸出机械手抓住小偷,并告诉主人。

### 四、附图说明

[0006] 下面结合附图和实施例,进一步说明本实用新型抓小偷机器人手的结构和特点,附图中:

[0007] 图1是本实用新型的实施例一的结构图。

[0008] 图中1. 电池,2. 主控板,3. 导线,4. 开关,5. 电机,6. 外壳,7. 机械手,8. 机械臂,9. 万向节,10. 气动泵,11. 感应器。

### 五、具体实施方式

[0009] 在图1所示实施例中,设置有电池(1),主控板(2),导线(3),开关(4),电机(5),外壳(6),机械手(7),机械臂(8),万向节(9),气动泵(10),感应器(11)。

[0010] 实施本实用新型的抓小偷机器人手,一种抓小偷机器人手,包括外壳(6),外壳(6)内安装电池(1)、主控板(2)、导线(3)、电机(5)、气动泵(10),电池(1)通过导线(3)电连接开关(4)和主控板(2),主控板(2)电连接感应器(11)和电机(5),电机(5)连接气动泵(10),气动泵(10)连接万向节(9),外壳(6)外安装开关(4)、感应器(11)、万向节(9),万向节(9)连接机械臂(8),机械臂(8)连接机械手(7)。

[0011] 实施本实用新型的抓小偷机器人手,是一种带感应器的迷你抓小偷机器人手。这种抓

小偷机器人是迷你的,放在主人身上,所以很方便。本实用新型可以确定小偷的位置,接着迅速伸出机械手抓住小偷,并告诉主人。

[0012] 实施本实用新型,效果很好。

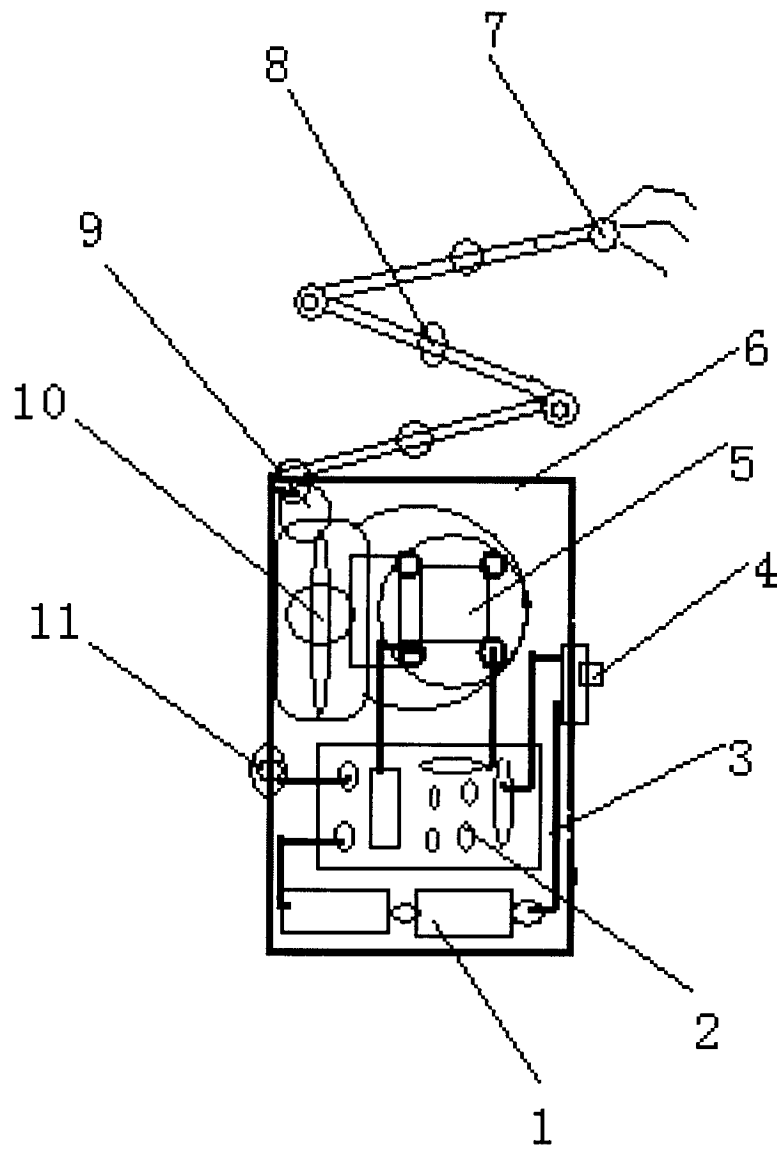


图 1