



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 102320342 A

(43) 申请公布日 2012. 01. 18

(21) 申请号 201110191365. 3

(22) 申请日 2011. 07. 09

(71) 申请人 路海燕

地址 255432 山东省淄博市临淄区朱台镇罗家村 160 号

(72) 发明人 路海燕

(51) Int. Cl.

B62K 11/00 (2006. 01)

B62M 7/12 (2006. 01)

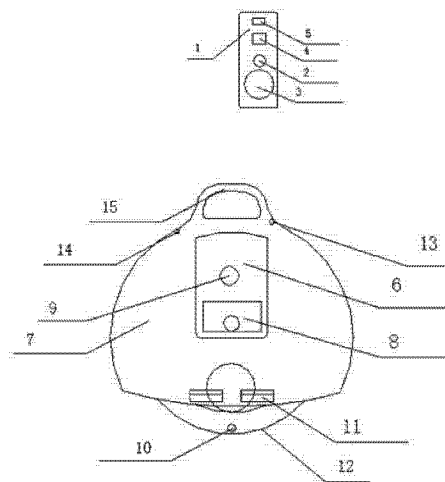
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

(54) 发明名称

一种电动遥控独轮车

(57) 摘要

本发明公开了一种电动遥控独轮车,属于电动车技术领域。包括遥控器和独轮车本体,其特征在于:所述遥控器为陀螺仪遥控器,所述独轮车本体包括车轮、电池、微控制器、陀螺垂直仪、轮毂电机、支架和踏板,所述电池组分别与微控制器、轮毂电机连接设置,所述微控制器与轮毂电机连接设置。本发明特有的独轮结构行驶阻力小、转向方便、平衡性好、驾驶轻松、安全性高的同时遥控控制方便、携带方便,增加了单人代步的方便性和趣味性。



1. 一种电动遥控独轮车,包括遥控器和独轮车本体,其特征在于:所述遥控器为陀螺仪遥控器,所述独轮车本体包括车轮、电池、微控制器、陀螺垂直仪、轮毂电机、支架和踏板,所述电池组分别与微控制器、轮毂电机连接设置,所述微控制器与轮毂电机连接设置。

2. 根据权利要求1所述的一种电动遥控独轮车,其特征在于:所述陀螺仪遥控器内设置陀螺仪控制器和中央处理器。

一种电动遥控独轮车

技术领域

[0001] 本发明属于电动车技术领域,具体涉及一种由陀螺仪遥控器控制其运行的独轮电动车。

背景技术

[0002] 传统的电动车皆是两轮、三轮或者四轮,后轮为驱动轮,前轮为从动轮,增加了阻力,行驶阻力大,驾驶困难,体积也较大,单人代步使用起来很不方便。

发明内容

[0003] 本发明要解决的问题是:设计一种电动遥控独轮车,单人代步遥控控制方便、携带方便、行驶阻力小、转向方便、平衡性好、驾驶轻松、安全性高。

[0004] 本发明要解决其技术问题所采用的技术方案是:设计一种电动遥控独轮车,包括遥控器和独轮车本体,其特征在于:所述遥控器为陀螺仪遥控器,所述独轮车本体包括车轮、电池、微控制器、陀螺垂直仪、轮毂电机、支架和踏板,所述电池组分别与微控制器、轮毂电机连接设置,所述微控制器与轮毂电机连接设置;

所述陀螺仪遥控器内设置陀螺仪控制器和中央处理器。

[0005] 本发明所具有的有益效果是:本发明特有的独轮结构行驶阻力小、转向方便、平衡性好、驾驶轻松、安全性高的同时遥控控制方便、携带方便,增加了单人代步的方便性和趣味性。

[0006] 图1是本发明示意图

图中:1. 陀螺仪遥控器,2. 中央处理器,3. 陀螺仪控制器,4. 开关键,5. 喇叭键,6. 电池,7. 支架,8. 微控制器,9. 陀螺垂直仪,10. 轮毂电机,11. 车轮,12. 踏板,13. 总开关,14. 喇叭,15. 提手。

具体实施方式

[0007] 如图1中所示,本发明所述的电动遥控独轮车有陀螺仪遥控器1和独轮车本体构成。陀螺仪遥控器1内设置中央处理器2和陀螺仪控制器3,中央处理器2连接陀螺仪控制器3,陀螺仪遥控器1的外表面设置开关键4和喇叭键5;独轮车本体的表面设置总开关13、喇叭14、提手15。

[0008] 电动遥控独轮车本体部分包括:支架7、电池6、微控制器8、陀螺垂直仪9、轮毂电机10、车轮11、踏板12,电池6和微控制器8设置在车轮11的两侧,在支架7和踏板12的中间位置,微控制器8是独轮车本体的信号接收控制装置中心,陀螺垂直仪9能保证独轮车本体处于垂直地面的平衡状态,电池6分别连接微控制器8、陀螺垂直仪9、轮毂电机10,微控制器8连接陀螺垂直仪9和轮毂电机10。

[0009] 独轮车本体的两侧分别设置支架7,支架7下安装踏板12。

[0010] 陀螺仪遥控器1的中央处理器2与独轮车本体上的微控制器8无线连接设置。

[0011] 使用此电动遥控独轮车时, 驾驶者将独轮车置于地面, (由于陀螺垂直仪 9 的存在, 独轮车置于地面时及是垂直平衡的状态。)开启其总开关 13, 双脚踩踏上独轮车两侧的踏板 12, 便可手持陀螺仪遥控器 1 控制独轮车的运行; 停止驾驶时, 驾驶者离开踏板 12, 关闭总开关 13, 将独轮车收起就可以, 因为具有提手 15, 可以单手手提, 携带很方便, 也可以收置于汽车后备箱等其它存储位置, 简便易行。

[0012] 独轮车静止时, 总开关 13 打开, 陀螺仪遥控器 1 外表面的开关键 4 按下, 则使独轮车启动运行; 独轮车运行中, 开关键 4 按下, 则使独轮车停止运行。

[0013] 陀螺仪遥控器 1 以倾斜角度控制独轮车的前进、后退和速度。陀螺仪遥控器 1 竖直放置是处在自动休眠状态。

[0014] 电动遥控独轮车运行中, 当需要前进 / 后退时, 驾驶者将陀螺仪遥控器 1 前倾斜或者后倾斜, 此时微控制器 8 接收到此倾斜信号, 即控制轮毂电机 9 转动, 轮毂电机 9 外面直接包裹轮胎构成车轮 10, 轮毂电机 9 转动, 即可带动车轮完成前进 / 后退动作, 倾斜角度与速度成正比。

[0015] 当需要刹车时, 陀螺仪遥控器 1 的开关键 4 按下, 中央处理器 2 即发出刹车指令, 独轮车本体上的微控制器 8 接收到此指令信号, 自动分析处理、传输信号至轮毂电机 10 内的电磁制动器, 电磁制动器吸合, 制动车轮 11 完成滑板的刹车动作。

[0016] 当需要左 / 右转向时, 驾驶者身体略微做出左 / 右转向动作, 即可很轻松的带动独轮车做出左 / 右转向动作。

[0017] 当需要鸣笛时, 陀螺仪遥控器 1 的喇叭键 5 按下, 中央处理器 2 即发出鸣笛指令, 独轮车本体上的微控制器 8 接收到此指令信号, 自动分析处理、传输信号至喇叭 14, 令其发出鸣笛。

[0018] 需要指出的是, 上述实施方式仅是本发明优选的实施例, 对于技术领域的普通技术人员来说, 在符合本发明工作原理的前提下, 任何等同或相似的替换均落入本发明的保护范围内。

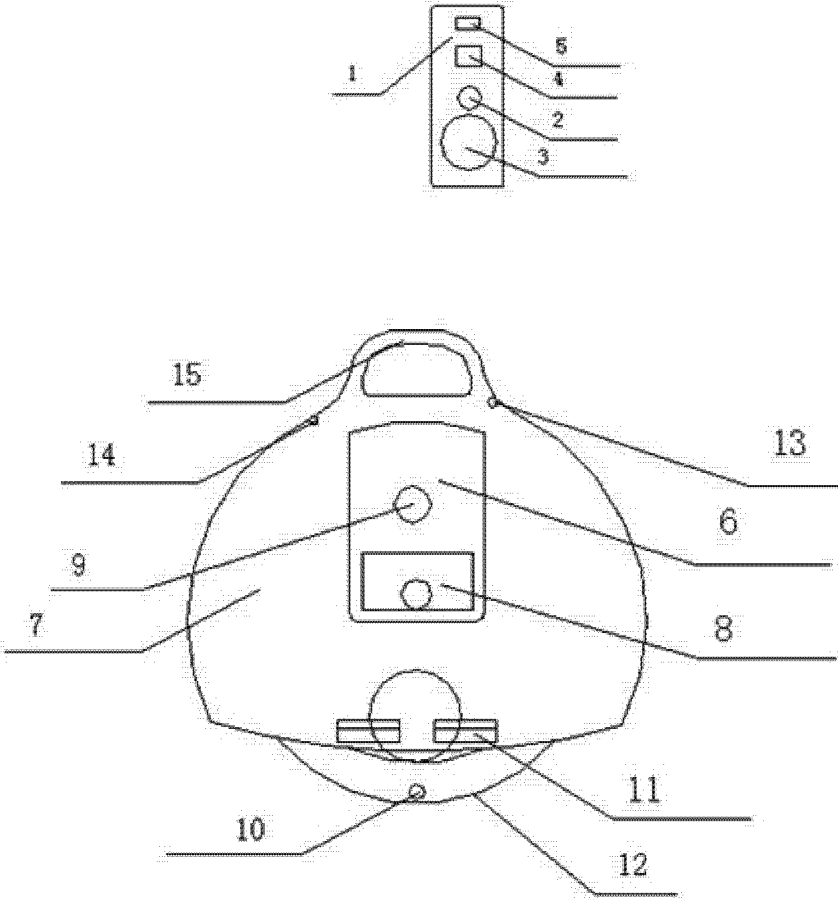


图 1