



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204711914 U

(45) 授权公告日 2015. 10. 21

(21) 申请号 201520359130. 4

(22) 申请日 2015. 05. 29

(73) 专利权人 李成豪

地址 276500 山东省日照市莒县店子集镇姜庄村

(72) 发明人 李成豪

(74) 专利代理机构 济南泉城专利商标事务所
37218

代理人 刘燕丽

(51) Int. Cl.

B25B 13/14(2006. 01)

(ESM) 同样的发明创造已同日申请发明专利

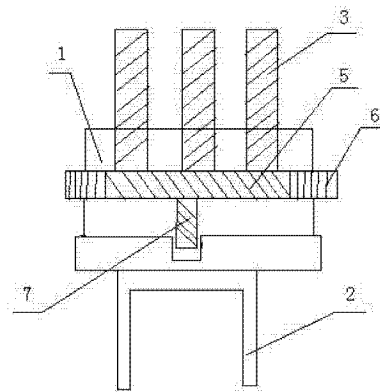
权利要求书1页 说明书1页 附图1页

(54) 实用新型名称

新式扳手

(57) 摘要

本实用新型属于修理工具技术领域, 特别涉及一种新式扳手。该新式扳手包括主体, 主体下端设有把手, 其特征在于: 所述的主体上端设有三个爪体, 三个爪体之间相互呈 120 度, 爪体下端设有凹槽, 爪体与主体之间固定设有被动齿轮, 被动齿轮两端与主动齿轮相啮合。结构简单, 使用方便; 爪体间距可调, 可松紧不同大小的螺栓; 造价成本低, 便于推广应用。



1. 一种新式扳手,包括主体(1),主体(1)下端设有把手(2),其特征在于:所述的主体(1)上端设有三个爪体(3),三个爪体(3)之间相互呈 120 度,爪体(3)下端设有凹槽(4),爪体(3)与主体(1)之间固定设有被动齿轮(5),被动齿轮(5)两端与主动齿轮(6)相啮合。

2. 根据权利要求 1 所述的新式扳手,其特征在于所述的主体(1)为圆柱体。

3. 根据权利要求 1 所述的新式扳手,其特征在于所述的被动齿轮(5)上表面设有螺纹,下表面设有连接轴(7),被动齿轮(5)通过连接轴(7)与主体(1)连接。

新式扳手

[0001] (一) 技术领域

[0002] 本实用新型涉及一种新式扳手,属于修理工具技术领域。

[0003] (二) 背景技术

[0004] 现有的扳手头与把为一个整体,而且体积都较大,还有的把手虽然头与把手分离,但是头不可调节,均不能很好的满足人们的使用需求。

[0005] (三) 发明内容

[0006] 本实用新型为了弥补现有技术的缺陷,提供了一种结构简单,使用方便且可调整爪体间距及松紧不同大小螺丝的新式扳手。

[0007] 本实用新型是通过如下技术方案实现的:

[0008] 一种新式扳手,包括主体,主体下端设有把手,其特征在于:所述的主体上端设有三个爪体,三个爪体之间相互呈 120 度,爪体下端设有凹槽,爪体与主体之间固定设有被动齿轮,被动齿轮两端与主动齿轮相啮合。

[0009] 其中:

[0010] 所述的主体为圆柱体。

[0011] 所述的被动齿轮上表面设有螺纹,下表面设有连接轴,被动齿轮通过连接轴与主体连接。

[0012] 本实用新型是通过如下工作原理实现的:被动齿轮与主动齿轮相啮合,转动主动齿轮可带动被动齿轮转动,被动齿轮推着爪体前后移动,从而调节三个爪体间距以适应不同直径的螺丝。

[0013] 本实用新型的有益效果是:结构简单,使用方便;爪体间距可调,可松紧不同大小的螺栓;造价成本低,便于推广应用。

[0014] (四) 附图说明

[0015] 下面结合附图对本实用新型作进一步的说明。

[0016] 附图 1 为本实用新型主视图;

[0017] 附图 2 为本实用新型俯视图。

[0018] 图中:1、主体;2、把手;3、爪体;4、凹槽;5、被动齿轮;6、主动齿轮;7、连接轴。

具体实施方式

[0019] 附图为本实用新型的具体实施例。

[0020] 如图 1 和图 2 所示的本实用新型新式扳手,包括主体 1,主体 1 下端设有把手 2,所述的主体 1 上端设有三个爪体 3,三个爪体 3 之间相互呈 120 度,爪体 3 下端设有凹槽 4,爪体 3 与主体 1 之间固定设有被动齿轮 5,被动齿轮 5 两端与主动齿轮 6 相啮合,被动齿轮 5 上表面设有螺纹,下表面设有连接轴 7,被动齿轮 5 通过连接轴 7 与主体 1 连接。

[0021] 被动齿轮 5 与主动齿轮 6 相啮合,转动主动齿轮 6 可带动被动齿轮 5 转动,被动齿轮 5 推着爪体 3 前后移动,从而调节三个爪体 3 间距以适应不同直径的螺丝。

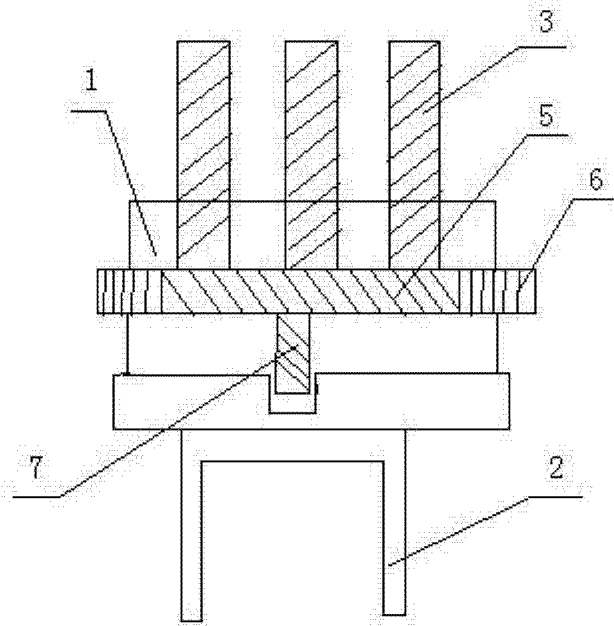


图 1

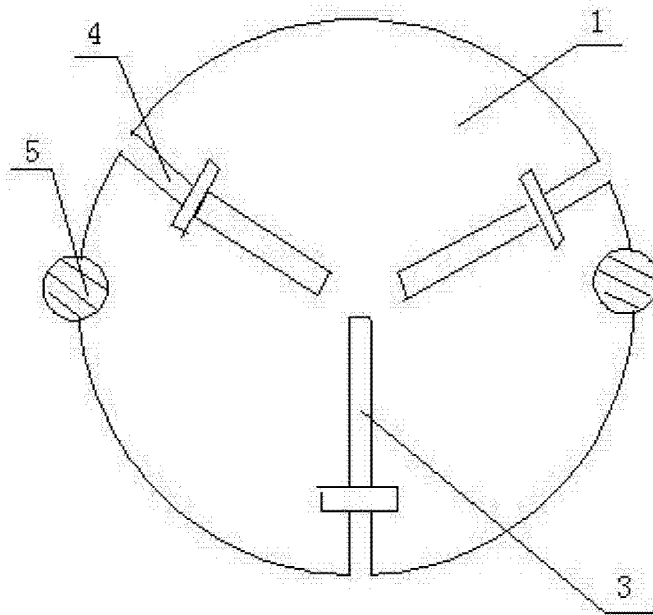


图 2