



(21) 申请号 201911120254.6

(22) 申请日 2019.11.15

(65) 同一申请的已公布的文献号

申请公布号 CN 110829263 A

(43) 申请公布日 2020.02.21

(73) 专利权人 贵州电网有限责任公司

地址 550002 贵州省贵阳市南明区河滨路
17号

(72) 发明人 张英 邓昭辉 赵健 刘兵

余兴建 陈林 王永洪 周贵发

秦曦 卢兴福 张晓春 赵松

陈东 宋先琴

(74) 专利代理机构 贵阳中新专利商标事务所

52100

专利代理师 张行超

(51) Int.Cl.

H02G 1/02 (2006.01)

(56) 对比文件

CN 210957561 U, 2020.07.07

审查员 何大波

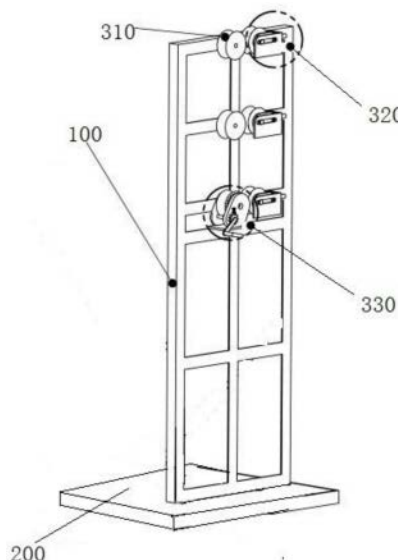
权利要求书1页 说明书4页 附图2页

(54) 发明名称

一种固定式绝缘杆定位操控装置及操控方法

(57) 摘要

本发明公开了一种固定式绝缘杆定位操控装置及操控方法,包括操控支架,在所述操控支架上设有夹持机构,所述夹持机构包括两对以上并且间隔设置的夹持滚轮单元,所述夹持滚轮单元包括U型支架、U型座、第一弹性件、第一滚轮和第二滚轮,所述第一滚轮和所述第二滚轮相对设置且二者的间隙适于容纳绝缘杆,并且所述第一滚轮和所述第二滚轮均呈中间凹陷而两端凸出的弧形柱状;当绝缘杆放置于若干所述第一滚轮和所述第二滚轮构成的间隙中时,所述第一弹性件驱动所述U型座向靠近所述第二滚轮方向移动,从而使得所述第一滚轮和所述第二滚轮实现对绝缘杆的环抱挤压接触。本装置有效解决了现有技术存在的绝缘杆掌控不方便的问题。



1. 一种固定式绝缘杆定位操控装置, 包括操控支架(100), 其特征在于, 在所述操控支架(100)上设有夹持机构, 所述夹持机构包括两对以上并且间隔设置的夹持滚轮单元, 所述夹持滚轮单元包括:

U型支架(320), 设置在所述操控支架(100)上, 在所述U型支架(320)上的两侧面设有长条形口(321);

U型座(340), 所述U型座(340)设置于所述U型支架(320)内, 所述U型座(340)的两端通过第一支杆(341)安装于所述长条形口(321)中, 所述U型座(340)的底部通过第二支杆(342)活动穿套在所述U型支架(320)的底部上, 所述U型座(340)可沿所述长条形口(321)前后移动;

第一弹性件(350), 设置在所述U型座(340)的底部与所述U型支架(320)的底部之间, 所述第一弹性件(350)为压缩弹簧, 压缩弹簧套接在第二支杆(342)上;

第一滚轮(360), 可转动设置于所述U型座(340)内;

第二滚轮(310), 可转动设置在所述操控支架(100)上, 所述第一滚轮(360)和所述第二滚轮(310)相对设置且二者的间隙适于容纳绝缘杆, 并且所述第一滚轮(360)和所述第二滚轮(310)均呈中间凹陷而两端凸出的弧形柱状;

当绝缘杆放置于若干所述第一滚轮(360)和所述第二滚轮(310)构成的间隙中时, 所述第一弹性件驱动所述U型座(340)向靠近所述第二滚轮(310)方向移动, 从而使得所述第一滚轮(360)和所述第二滚轮(310)实现对绝缘杆的环抱挤压接触;

还包括驱动单元(330), 所述驱动单元(330)包括:

第一齿轮(331), 设置在其中一对夹持滚轮单元的第二滚轮(310)上, 并且与所述第二滚轮(310)同轴转动;

第二齿轮(332), 与所述第一齿轮(331)啮合, 并且第二齿轮(332)固定在转轴(333)上;

转动底座, 包括两侧板(334)和一底板(335), 所述两侧板(334)分别设置在所述转轴(333)的两端, 所述底板(335)连接在所述两侧板(334)之间, 并且其中一所述侧板(334)固定在所述操控支架(100)上, 所述第一齿轮(331)及所述第一滚轮(360)的两端转动设置在所述两侧板(334)之间;

驱动源(336), 设置在所述转动底座上, 用于驱动所述第二齿轮(332)的转动。

2. 根据权利要求1所述的固定式绝缘杆定位操控装置, 其特征在于, 所述驱动源(336)为手动摇柄, 所述手动摇柄与所述转轴(333)相连。

3. 根据权利要求2所述的固定式绝缘杆定位操控装置, 其特征在于, 在所述手动摇柄上设有棘轮(337), 在所述侧板(334)上设有相应的棘爪(338), 所述棘爪(338)通过第二弹性件(339)连接在所述侧板(334)上, 当所述手动摇柄转动将绝缘杆向上驱动时, 所述第二弹性件(339)适于驱动所述棘爪(338)抵靠在所述棘轮(337)上, 从而阻止所述棘轮(337)回转。

4. 根据权利要求1至3任一所述的固定式绝缘杆定位操控装置, 其特征在于, 所述夹持滚轮单元为三对, 设置在所述操控支架(100)的不同高度位置, 并且所述第一齿轮(331)、所述第二齿轮(332)、所述转动底座及所述驱动源(336)均设置在最下部的夹持滚轮单元上。

5. 根据权利要求4所述的固定式绝缘杆定位操控装置, 其特征在于, 所述操控支架(100)固定连接在底座(200)上。

一种固定式绝缘杆定位操控装置及操控方法

技术领域

[0001] 本发明涉及一种固定式绝缘杆定位操控装置,属于电力设施设备检测技术领域。

背景技术

[0002] 电力设施设备带电时,工作人员有时需要借助绝缘杆进行比如固定无线摄像头,以实现绝缘支柱裂纹检查、带电部分的密封件损坏的检查、铭牌的核对、刀闸触头的烧蚀情况检查、绝缘支柱的带电清污、隔离开关活动关节注油等工作,随着电压等级的上升,绝缘杆的长度也随之加长,500kV电压等级的绝缘杆达6米以上,若绝缘杆顶上安装一些重量不等的作业工具,将使操作人员很难进行绝缘杆的撑控,从而不能持久地进行相应的带电工作。

发明内容

[0003] 本发明要解决的技术问题是:提供一种固定式绝缘杆定位操控装置,可以通过夹持机构实现对绝缘杆的定位及操控,以解决现有技术存在的绝缘杆掌控不方便的问题。

[0004] 本发明的技术方案是:一种固定式绝缘杆定位操控装置,包括操控支架,在所述操控支架上设有夹持机构,所述夹持机构包括两对以上并且间隔设置的夹持滚轮单元,所述夹持滚轮单元包括:

[0005] U型支架,设置在所述操控支架上,在所述U型支架上的两侧面设有长条形口;

[0006] U型座,所述U型座设置于所述U型支架内,所述U型座的两端通过第一支杆安装于所述长条形口中,所述U型座的底部通过第二支杆活动穿套在所述U型支架的底部上,所述U型座可沿所述长条形口前后移动;

[0007] 第一弹性件,设置在所述U型座的底部与所述U型支架的底部之间;

[0008] 第一滚轮,可转动设置于所述U型座内;

[0009] 第二滚轮,可转动设置在所述操控支架上,所述第一滚轮和所述第二滚轮相对设置且二者的间隙适于容纳绝缘杆,并且所述第一滚轮和所述第二滚轮均呈中间凹陷而两端凸出的弧形柱状;

[0010] 当绝缘杆放置于若干所述第一滚轮和所述第二滚轮构成的间隙中时,所述第一弹性件驱动所述U型座向靠近所述第二滚轮方向移动,从而使得所述第一滚轮和所述第二滚轮实现对绝缘杆的环抱挤压接触。

[0011] 优选的,还包括驱动单元,所述驱动单元包括:

[0012] 第一齿轮,设置在其中一对夹持滚轮单元的第一滚轮上,并且与所述第一滚轮同轴转动;

[0013] 第二齿轮,与所述第一齿轮啮合,并且第二齿轮固定在转轴上;

[0014] 转动底座,包括两侧板和一底板,所述两侧板分别设置在所述转轴的两端,所述底板连接在所述两侧板之间,并且其中一所述侧板固定在所述操控支架上,所述第一齿轮及所述第一滚轮的两端转动设置在所述两侧板之间;

- [0015] 驱动源,设置在所述转动底座上,用于驱动所述第二齿轮的转动。
- [0016] 优选的,所述驱动源为手动摇柄,所述手动摇柄与所述转轴相连。
- [0017] 优选的,在所述手动摇柄上设有棘轮,在所述侧板上设有相应的棘爪,所述棘爪通过第二弹性件连接在所述侧板上,当所述手动摇柄转动将绝缘杆向上驱动时,所述第二弹性件适于驱动所述棘爪抵靠在所述棘轮上,从而阻止所述棘轮回转。
- [0018] 优选的,所述夹持滚轮单元为三对,设置在所述操控支架的不同高度位置,并且所述第一齿轮、所述第二齿轮、所述转动底座及所述驱动源均设置在最下部的夹持滚轮单元上。
- [0019] 优选的,所述操控支架固定连接在底座上。
- [0020] 本发明的有益效果是:本发明中夹持机构包括两对以上并且间隔设置的夹持滚轮单元,而夹持滚轮单元由U型支架、U型座、第一弹性件、第一滚轮和第二滚轮组成,通过若干第一滚轮和第二滚轮将绝缘杆夹持固定,可以实现对绝缘杆的定位。同时,可以通过驱动单元驱动绝缘杆在夹持机构上的升降移动,进而满足不同高度的检测要求。本装置有效解决了现有技术存在的绝缘杆掌控不方便的问题。
- [0021] 本装置提高了变电站主设备带电检测的效率和精度,节省了设备维护所需的时间和费用,能提高变电运维的水平,为保障设备运行可靠性将发挥重要作用。在传统模式下,以一座中等规模的220kV变电站为例,进行带电的220kV隔离开关支柱瓷瓶生产厂家的普查,两个轮流举起带无线摄像头的3米左右长的绝缘操作杆,因杆长晃动的因素,整个站普查绝缘支柱瓷瓶生产厂家和批次需要3个工作日,因杆及所带的设备较重,长时间托举绝缘操作杆使工作人员很容易疲劳。使用本装置,托举稳定,工作人员操作定位轻便,同样的工作,0.5个工作日即可完成,体现了很高的人机工效。
- [0022] 若按经济效益进行,以500kV安顺变500KV线路平均的隔离开关设备发生分合闸不到位故障,需要停电进行处理,负荷损失为 $9822.07\text{MWh} \div 24\text{h} \div 60\text{min} \times 255\text{min} = 1534.7\text{MWh}$ 。现场使用非接触式带电摇控润滑装置进行带电润滑处理,使用本装置作为升降定位及移动,可在不停电的情况下,完全可避免负荷损失,仅平均一条线路可节资约76.7万元。且76.7万元仅仅是过网损失费,其造成的经济损失、社会影响更为严重。
- [0023] 综上所述,使用本装置切实可做到提高供电可靠性,保障电力稳定供应,为社会经济高速发展保驾护航。

附图说明

- [0024] 图1为本发明实施例中固定式绝缘杆定位操控装置的示意图;
- [0025] 图2为图1中U型支架的放大示意图;
- [0026] 图3为图1中驱动单元的放大示意图;
- [0027] 附图中:
- [0028] 100操控支架;
- [0029] 200底座;
- [0030] 310第二滚轮,320 U型支架,321长条形口,330驱动单元,340 U型座,341第一支杆,342第二支杆,350第一弹性件,360第一滚轮;
- [0031] 331第一齿轮,332第二齿轮,转轴333,334侧板,335底板,336驱动源,337棘轮,338

棘爪,339第二弹性件。

具体实施方式

[0032] 为使本发明的上述目的、特征和优点能够更加明显易懂,下面结合附图对本发明的具体实施方式做详细的说明。在下面的描述中阐述了很多具体细节以便于充分理解本发明。但是本发明能够以很多不同于在此描述的其它方式来实施,本领域技术人员可以在不违背本发明内涵的情况下做类似改进,因此本发明不受下面公开的具体实施的限制。

[0033] 需要说明的是,当元件被称为“固定于”另一个元件,它可以直接在另一个元件上或者也可以存在居中的元件。当一个元件被认为是“连接”另一个元件,它可以是直接连接到另一个元件或者可能同时存在居中元件。本文所使用的术语“垂直的”、“水平的”、“左”、“右”以及类似的表述只是为了说明的目的,并不表示是唯一的实施方式。

[0034] 除非另有定义,本文所使用的所有的技术和科学术语与属于本发明的技术领域的技术人员通常理解的含义相同。本文中在本发明的说明书中所使用的术语只是为了描述具体的实施例的目的,不是旨在于限制本发明。本文所使用的术语“及/或”包括一个或多个相关的所列项目的任意的和所有的组合。

[0035] 请参阅图1至图3,本实施例移动式绝缘杆夹持操控装置,包括操控支架100和夹持机构。

[0036] 操控支架100,主要用于支撑并安装夹持机构。具体地,操控支架100主要由若干杆件构成框架结构。操控支架100固定连接在一底座200上。

[0037] 夹持机构,主要用于夹持操控绝缘杆。夹持机构包括两对以上并且间隔设置的夹持滚轮单元,夹持滚轮单元包括U型支架320、U型座340、第一弹性件350、第一滚轮360和第二滚轮310。其中,

[0038] U型支架320,固定安装在操控支架100上。具体地,U型支架320的一侧固定在操控支架100的表面上,或者操控支架100本身形成为U型支架320的一侧。在U型支架320上的两侧面设有长条形口321,长条形口321水平布置。在U型支架320的底端开设有通孔。

[0039] U型座340,活动设置于U型支架320内。具体地,U型座340的两端通过第一支杆341安装于长条形口321中,U型座340的底部(与开口相对的底端)通过第二支杆342活动穿套在U型支架320底部的通孔中,由第一支杆341和第二支杆342支撑U型座340,并且U型座340可沿长条形口321前后移动。

[0040] 第一弹性件350,设置在U型座340的底部与U型支架320的底部之间。优选地,第一弹性件350为压缩弹簧,压缩弹簧套接在第二支杆342上。第一弹性件350用于驱动U型座340向U型支架320的开口方向移动。

[0041] 第一滚轮360,可转动设置于U型座340内。具体地,在U型座340两侧开设转孔,在第一滚轮360的两端各连接一转轴333,两转轴333可转动连接在该转孔中。转轴333可以是与第一支杆341相同的轴,也可以是单独的轴。

[0042] 第二滚轮310,可转动设置在操控支架100上。具体地,第二滚轮310可转动套接在一轴上,该轴的一端固定在操控支架100上。

[0043] 第一滚轮360和第二滚轮310相对设置且二者的间隙适于容纳绝缘杆,并且第一滚轮360和第二滚轮310均呈中间凹陷而两端凸出的弧形柱状。当绝缘杆放置于若干第一滚轮

360和第二滚轮310构成的间隙中时,第一弹性件驱动U型座340向靠近第二滚轮310方向移动,从而使得第一滚轮360和第二滚轮310实现对绝缘杆的环抱挤压接触,进而将绝缘杆固定。

[0044] 优选的,夹持机构还包括驱动单元330,驱动单元330包括第一齿轮331、第二齿轮332、转动底座和驱动源336。

[0045] 第一齿轮331,设置在其中一对夹持滚轮单元的第一滚轮360上,并且与第一滚轮360同轴转动,通过第一齿轮331的转动带动第一滚轮360的动作。

[0046] 第二齿轮332,与第一齿轮331啮合,并且第二齿轮332固定在转轴333上,可通过第二齿轮332带动第一齿轮331的转动。

[0047] 转动底座,主要用于安装第一齿轮331和第二齿轮332,其包括两侧板334和一底板335,两侧板334分别设置在转轴333的两端,以支撑转轴333的转动,底板335连接在两侧板334之间,并且其中一侧板334固定安装在操控支架100上,第一齿轮331及第一滚轮360的两端转动设置在两侧板334之间。

[0048] 驱动源336,安装在转动底座上,用于驱动第二齿轮332的转动。优选地,驱动源336为手动摇柄,手动摇柄与转轴333相连,通过手动摇柄带动转轴333的转动。

[0049] 为了防止第一滚轮360的回转,在手动摇柄上安装有棘轮337,在侧板334上安装有相应的棘爪338,棘爪338通过第二弹性件339连接在侧板334上,第二弹性件339一端固定在侧壁上,另一端连接棘爪338。当手动摇柄转动将绝缘杆向上驱动时,第二弹性件339适于驱动棘爪338抵靠在棘轮337上,从而阻止棘轮337回转,进而可防止第一滚轮360的回转。当需要第一滚轮360回转时,可用手压缩第二弹性件339,使棘爪338远离棘轮337,此时可通过手动摇柄转动使绝缘杆向下移动。

[0050] 在一个示例中,夹持滚轮单元为三对,设置在操控支架100的不同高度位置,并且第一齿轮331、第二齿轮332、转动底座及驱动源336均设置在最下部的夹持滚轮单元上。该种结构的优点在于兼顾了夹持的稳定性与制作成本。由最下边的夹持滚轮单元控制绝缘杆的升降,而上两个夹持滚轮单元实现绝缘杆的有效夹持。

[0051] 检查时,先将底座200移动至待检查位置处,将无线摄像头等检查工具固定在绝缘杆上,然后一人压缩第二滚轮310使第一滚轮360与第二滚轮310的距离增大,并将绝缘杆卡接在若干第一滚轮360和第二滚轮310之间,然后转动手动摇柄,在向上挤压摩擦力的作用下,绝缘杆逐渐上移,当绝缘杆下端移动至靠近底部的第一滚轮360处时,将第二根绝缘杆连接在第一根绝缘杆的下部,并继续向上转动手动摇柄,如此直至检查工具到达检测位置处即可。当检查完成后,手动压缩第二弹性件339,并转动手动摇柄,在向下挤压摩擦力的作用下,绝缘杆逐渐下移,逐根拆卸绝缘杆即可。

[0052] 以上所述实施例仅表达了本发明的几种实施方式,其描述较为具体和详细,但不能因此而理解为对本发明专利范围的限制。应当指出的是,对于本领域的普通技术人员来说,在不脱离本发明构思的前提下,还可以做出若干变形和改进,这些都属于本发明的保护范围。因此,本发明的保护范围应以所附权利要求为准。

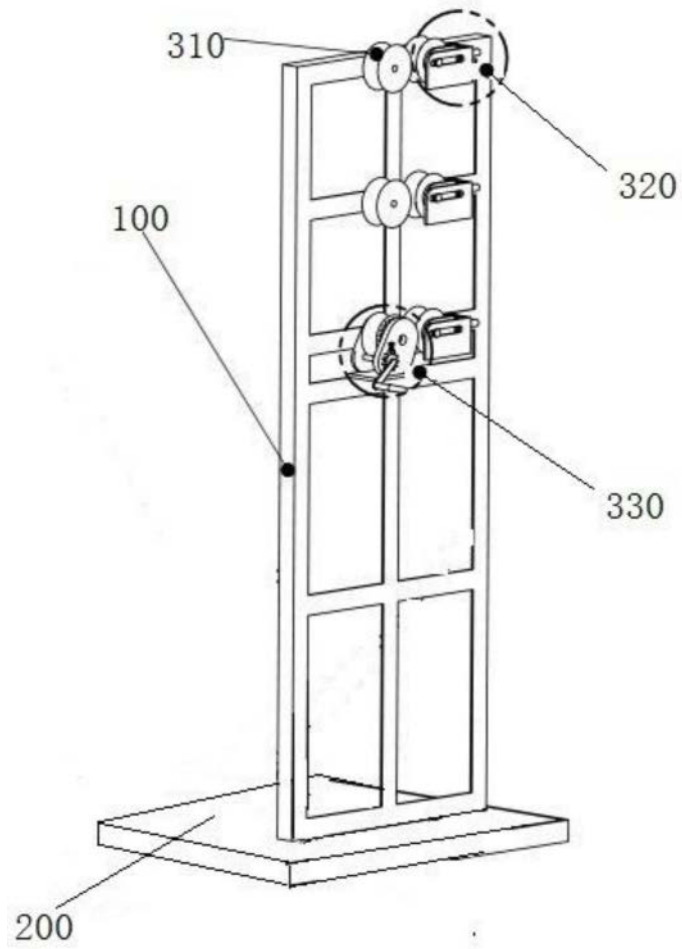


图1

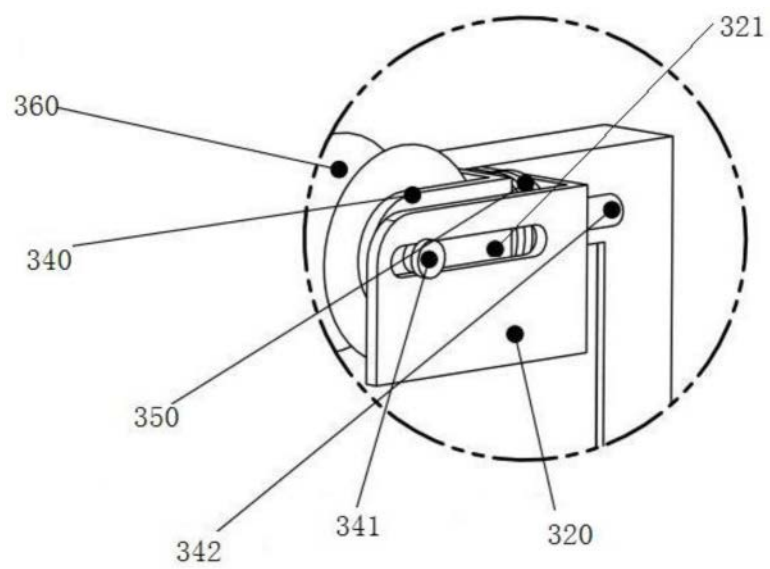


图2

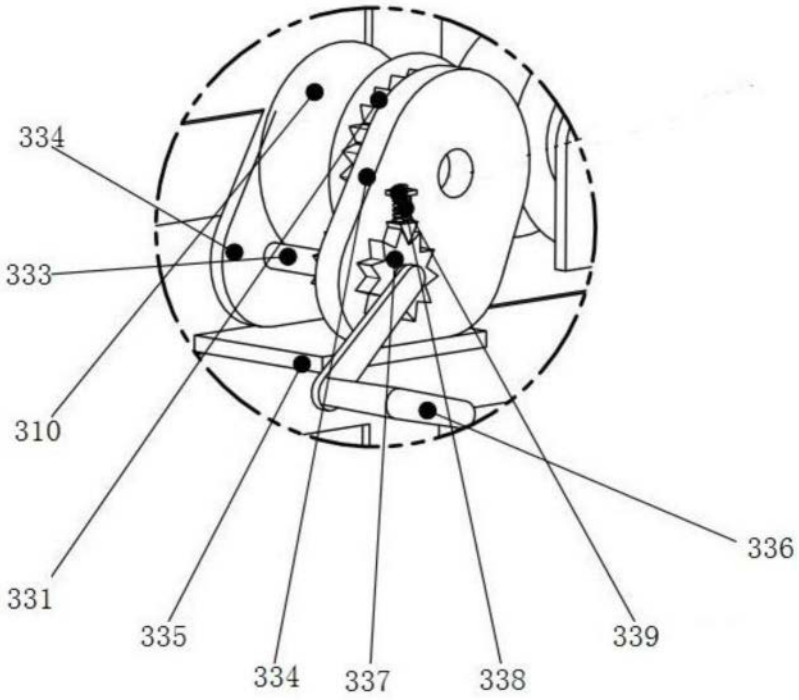


图3