



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 205394566 U

(45)授权公告日 2016.07.27

(21)申请号 201620182302.X

(22)申请日 2016.03.10

(73)专利权人 孙剑波

地址 311800 浙江省绍兴市诸暨市暨阳街
道滨江中路33号3单元501室

(72)发明人 孙剑波

(51)Int.Cl.

B25J 11/00(2006.01)

B25J 15/10(2006.01)

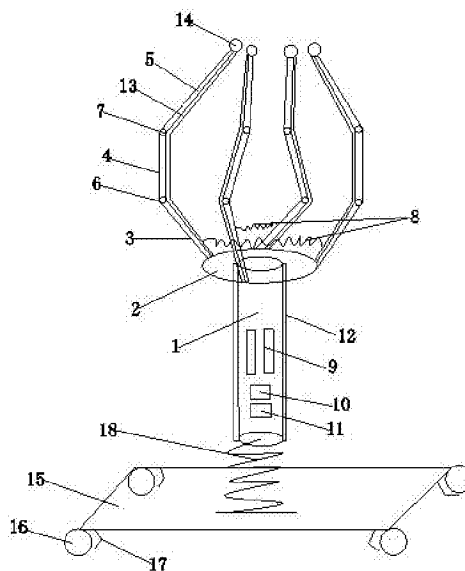
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)实用新型名称

一种自动仿生抓手

(57)摘要

本实用新型公开一种自动仿生抓手,包括底板,所述底板四个角上安装有轮子,所述底板上安装有固定片,所述底板上安装有升降架,所述升降架顶端和握手相连,所述握手上端安装有底座,所述底座四周等距安装有4根抓齿,所述抓齿包括第一指节,所述第一指节通过第一关节和第二指节相连,所述第二指节通过第二关节和第三指节相连,所述第一指节之间安装有弹簧,所述握手内安装有电池,所述电池分别和第一关节、第二关节线路相连,所述握手上安装有第一关节开关和第二关节开关,所述第一关节开关和第一关节线路相连,所述第二关节开关和第二关节线路相连。本实用新型所述的一种自动仿生抓手,模仿人的手指功能解放人的劳动,小巧灵活,使用方便。



1. 一种自动仿生抓手,其特征在于:包括底板(15),所述底板(15)四个角上安装有轮子(16),所述底板(15)上安装有和轮子(16)相配合的固定片(17),所述底板(1)上安装有升降架(18),所述升降架(18)顶端和圆柱形的握手(1)相连,所述握手(1)上端安装有底座(2),所述底座(2)四周等距安装有4根抓齿,所述抓齿包括第一指节(3)、第二指节(4)和第三指节(5),所述第一指节(3)通过第一关节(6)和第二指节(4)相连,所述第二指节(4)通过第二关节(7)和第三指节(5)相连,相对应的所述第一指节(3)之间安装有弹簧(8),所述握手(1)内安装有电池(9),所述电池(9)分别和第一关节(6)、第二关节(7)线路相连,所述握手(1)上安装有第一关节开关(10)和第二关节开关(11),所述第一关节开关(10)和第一关节(6)线路相连,所述第二关节开关(11)和第二关节(7)线路相连。

2. 根据权利要求1所述一种自动仿生抓手,其特征在于:所述握手(1)上包裹有海绵体(12)。

3. 根据权利要求1所述一种自动仿生抓手,其特征在于:所述第一指节(3)、第二指节(4)和第三指节(5)上分别套设有防锈层(13)。

4. 根据权利要求1所述一种自动仿生抓手,其特征在于:所述第三指节(5)顶端安装有橡胶套(14)。

一种自动仿生抓手

技术领域

[0001] 本实用新型涉及机械领域,尤其涉及一种自动仿生抓手。

背景技术

[0002] 在挤牛奶的过程中,我们需要用自己双手去才能完成工作,且要全部人工操作,非常辛苦和麻烦,且效率不高,现有市场上的抓手大多是简单机械抓手,只能完成一些简单的动作,不能完成挤牛奶的工作,且现有机械抓手非常笨重,操作起来非常不便。

实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的在于提供一种自动仿生抓手,模仿人的手指功能,自动完成挤牛奶的工作,解放人的劳动,小巧灵活,使用方便。

[0004] 为了达到上述目的,本实用新型提供的技术方案是:包括底板,所述底板四个角上安装有轮子,所述底板上安装有和轮子相配合的固定片,所述底板上安装有升降架,所述升降架顶端和圆柱形的握手相连,所述握手上端安装有底座,所述底座四周等距安装有4根抓齿,所述抓齿包括第一指节、第二指节和第三指节,所述第一指节通过第一关节和第二指节相连,所述第二指节通过第二关节和第三指节相连,相对应的所述第一指节之间安装有弹簧,所述握手内安装有电池,所述电池分别和第一关节、第二关节线路相连,所述握手上安装有第一关节开关和第二关节开关,所述第一关节开关和第一关节线路相连,所述第二关节开关和第二关节线路相连。

[0005] 所述握手上包裹有海绵体。

[0006] 所述第一指节、第二指节和第三指节上分别套设有防锈层。

[0007] 所述第三指节顶端安装有橡胶套。

[0008] 本实用新型的有益效果是:一种自动仿生抓手,模仿人的手指功能,自动完成挤牛奶的工作,解放人的劳动,小巧灵活,使用方便。

附图说明

[0009] 图1是本实用新型的结构示意图。

具体实施方式

[0010] 实施例1

[0011] 如图1所示一种自动仿生抓手,包括底板15,所述底板15四个角上安装有轮子16,所述底板15上安装有和轮子16相配合的固定片17,所述底板15上安装有升降架18,所述升降架18顶端和圆柱形的握手1相连,所述握手1上端安装有底座2,所述底座2四周等距安装有4根抓齿,所述抓齿包括第一指节3、第二指节4和第三指节5,所述第一指节3通过第一关节6和第二指节4相连,所述第二指节4通过第二关节7和第三指节5相连,相对应的所述第一指节3之间安装有弹簧8,所述握手1内安装有电池9,所述电池9分别和第一关节6、第二关节7

线路相连,所述握手1上安装有第一关节开关10和第二关节开关11,所述第一关节开关10和第一关节6线路相连,所述第二关节开关11和第二关节7线路相连。

[0012] 所述握手1上包裹有海绵体12。

[0013] 所述第一指节3、第二指节4和第三指节5上分别套设有防锈层13。

[0014] 所述第三指节5顶端安装有橡胶套14。

[0015] 本实施例的一种自动仿生抓手,模仿人的手指功能,自动完成挤牛奶的工作,解放人的劳动,小巧灵活,使用方便。

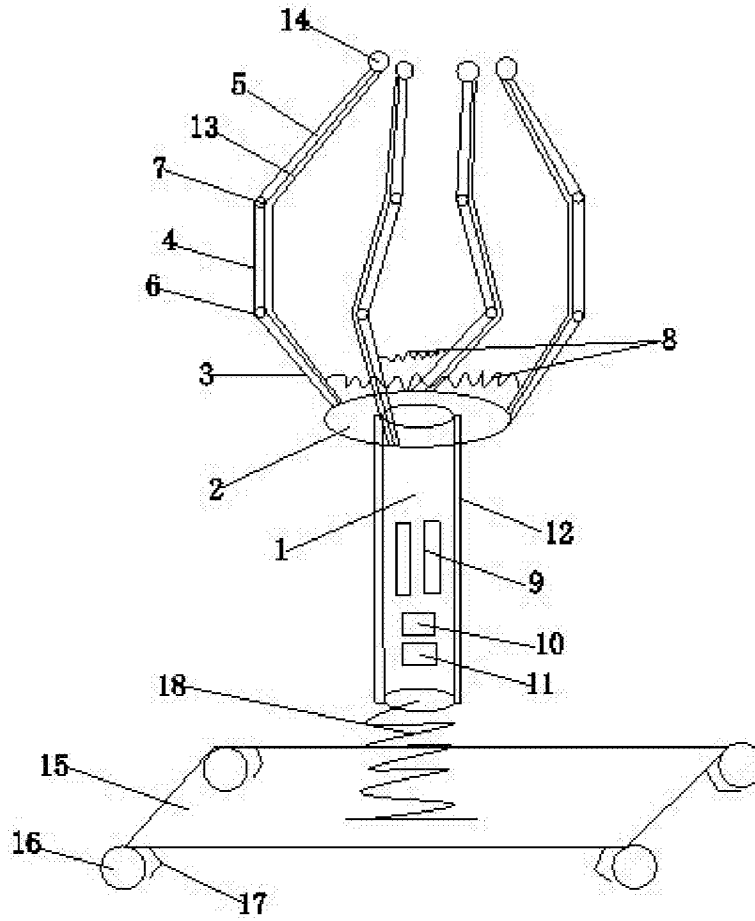


图1