



(45) 授权公告日 2023.11.14

B01F 101/06 (2022.01)

1. 一种海参加工用蒸煮装置,包括固定座(1),其特征在于:所述固定座(1)顶部的中心处固定连接有罐体(18),所述固定座(1)顶部的两侧固定连接有两个固定板(2),所述固定板(2)的顶部固定连接有第一电机(3),两个所述固定板(2)相对的一侧滑动连接有移动块(6),所述第一电机(3)的底部转动连接有螺纹杆(4),所述螺纹杆(4)的两侧设置有导向杆(5),所述导向杆(5)固定连接在固定板(2)的内部,所述移动块(6)与螺纹杆(4)螺纹连接,两个所述移动块(6)相对的一侧固定连接有连接板(7),两个所述连接板(7)相对的一侧固定连接有上盖(8),所述上盖(8)的顶部固定连接有第二电机(9),所述上盖(8)的底部设置有搅拌组件。

2. 根据权利要求1所述的一种海参加工用蒸煮装置,其特征在于:所述搅拌组件包括转动轴(10),所述转动轴(10)转动连接在上盖(8)的底部,所述转动轴(10)与第二电机(9)转动连接,所述转动轴(10)的外部固定连接有第一齿轮(11),所述第一齿轮(11)的底部设置有多第一连接杆(14),多个所述第一连接杆(14)均固定连接在转动轴(10)上,多个所述第一连接杆(14)远离转动轴(10)的一侧固定连接有固定环(13),所述第一齿轮(11)的外部啮合连接有多第二齿轮(12)。

3. 根据权利要求2所述的一种海参加工用蒸煮装置,其特征在于:所述第二齿轮(12)转动连接在第一连接杆(14)上,所述第二齿轮(12)的底部固定连接有固定柱(15)。

4. 根据权利要求3所述的一种海参加工用蒸煮装置,其特征在于:所述固定柱(15)的底部滑动连接有移动柱(16),所述移动柱(16)的底部固定连接有搅拌杆(17)。

5. 根据权利要求3所述的一种海参加工用蒸煮装置,其特征在于:所述固定柱(15)靠近转动轴(10)的一侧转动连接有第二连接杆(19),所述第二连接杆(19)远离固定柱(15)的一侧固定连接有移动环(20)。

6. 根据权利要求5所述的一种海参加工用蒸煮装置,其特征在于:所述转动轴(10)的底部固定连接有圆柱体(21),所述圆柱体(21)的外部开设有弧形槽。

7. 根据权利要求5所述的一种海参加工用蒸煮装置,其特征在于:所述移动环(20)套设在圆柱体(21)的外部,且移动环(20)在圆柱体(21)的外部滑动。

一种海参加工用蒸煮装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及海参加工技术领域,特别涉及一种海参加工用蒸煮装置。

背景技术

[0002] 海参又名刺参、海鼠、海黄瓜,是一种名贵海产动物,在地球上已经生存了6亿年,古人发现“其性温补,足敌人参”,因补益作用而得名,海参肉质软嫩,营养丰富,是典型的高蛋白、低脂肪食物,是人们日常生活中常见的海鲜食品,在对海参进行加工生产过程中,当将海参内脏去除完毕后,需对海参进行蒸煮处理。

[0003] 传统的蒸煮装置中设置有搅拌装置,通过搅拌装置对海参进行搅拌,使海参可以均匀的受热,由于搅拌装置为了避免干扰蒸煮装置正常使用,在安装时,搅拌装置的搅拌杆与蒸煮装置的底部之间存在一定的间隙,使蒸煮装置底部的海参不易受搅拌装置处理,易造成受热不均匀的情况。

[0004] 因此,发明一种海参加工用蒸煮装置来解决上述问题很有必要。

实用新型内容

[0005] 本实用新型的目的在于提供一种海参加工用蒸煮装置,以解决上述背景技术中提出的问题。

[0006] 为实现上述目的,本实用新型提供如下技术方案:一种海参加工用蒸煮装置,包括固定座,所述固定座顶部的中心处固定连接有罐体,所述固定座顶部的两侧固定连接有两个固定板,所述固定板的顶部固定连接有第一电机,两个所述固定板相对的一侧滑动连接有移动块,所述第一电机的底部转动连接有螺纹杆,所述螺纹杆的两侧设置有导向杆,所述导向杆固定连接在固定板的内部,所述移动块与螺纹杆螺纹连接,两个所述移动块相对的一侧固定连接有连接板,两个所述连接板相对的一侧固定连接有上盖,所述上盖的顶部固定连接有第二电机,所述上盖的底部设置有搅拌组件。

[0007] 优选的,所述搅拌组件包括转动轴,所述转动轴转动连接在上盖的底部,所述转动轴与第二电机转动连接,所述转动轴的外部固定连接有第一齿轮,所述第一齿轮的底部设置有多第一连接杆,多个所述第一连接杆均固定连接在转动轴上,多个所述第一连接杆远离转动轴的一侧固定连接有固定环,所述第一齿轮的外部啮合连接有多第二齿轮。

[0008] 优选的,所述第二齿轮转动连接在第一连接杆上,所述第二齿轮的底部固定连接有固定柱。

[0009] 优选的,所述固定柱的底部滑动连接有移动柱,所述移动柱的底部固定连接有搅拌杆。

[0010] 优选的,所述固定柱靠近转动轴的一侧转动连接有第二连接杆,所述第二连接杆远离固定柱的一侧固定连接有移动环。

[0011] 优选的,所述转动轴的底部固定连接有圆柱体,所述圆柱体的外部开设有弧形槽。

[0012] 优选的,所述移动环套设在圆柱体的外部,且移动环在圆柱体的外部滑动。

[0013] 本实用新型的技术效果和优点:

[0014] 该实用新型,设置了搅拌组件,通过第一齿轮与第二齿轮,两者相互配合,在第二电机的作用下,有助于第一齿轮受力进行转动,当第一齿轮受力转动下,可以带动多个第二齿轮进行转动,有助于多组搅拌杆同时进行转动,对海参进行均匀的搅拌,同时,转动轴与圆柱体在第二电机的作用下受力进行转动,当圆柱体受力转动下,使移动环沿着弧形槽的内壁进行滑动,有助于多组搅拌杆进行垂直移动,可以对蒸煮装置底部的海参进行搅拌处理均匀受热,避免蒸煮装置底部的海参很难进行搅拌处理。

附图说明

[0015] 图1为本实用新型蒸煮装置第一视角结构示意图。

[0016] 图2为本实用新型蒸煮装置第二视角结构示意图。

[0017] 图3为本实用新型图2中A处放大结构示意图。

[0018] 图中:1、固定座;2、固定板;3、第一电机;4、螺纹杆;5、导向杆;6、移动块;7、连接板;8、上盖;9、第二电机;10、转动轴;11、第一齿轮;12、第二齿轮;13、固定环;14、第一连接杆;15、固定柱;16、移动柱;17、搅拌杆;18、罐体;19、第二连接杆;20、移动环;21、圆柱体。

具体实施方式

[0019] 下面将结合本实用新型实施例中的附图,对本实用新型实施例中的技术方案进行清楚、完整地描述,显然,所描述的实施例仅仅是本实用新型一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本实用新型中的实施例,本领域普通技术人员在没有做出创造性劳动前提下所获得的所有其他实施例,都属于本实用新型保护的范围。

[0020] 本实用新型提供了如图1-图3所示的一种海参加工用蒸煮装置,包括固定座1,固定座1顶部的中心处固定连接有罐体18,固定座1顶部的两侧固定连接有两个固定板2,固定板2的顶部固定连接有第一电机3,两个固定板2相对的一侧滑动连接有移动块6,第一电机3的底部转动连接有螺纹杆4,螺纹杆4的两侧设置有导向杆5,导向杆5固定连接在固定板2的内部,移动块6与螺纹杆4螺纹连接,两个移动块6相对的一侧固定连接连接有连接板7,两个连接板7相对的一侧固定连接有上盖8,上盖8的顶部固定连接有第二电机9,上盖8的底部设置有搅拌组件。

[0021] 搅拌组件包括转动轴10,转动轴10转动连接在上盖8的底部,转动轴10与第二电机9转动连接,转动轴10的外部固定连接有第一齿轮11,第一齿轮11的底部设置有多多个第一连接杆14,多个第一连接杆14均固定连接在转动轴10上,多个第一连接杆14远离转动轴10的一侧固定连接有固定环13,第一齿轮11的外部啮合连接有多多个第二齿轮12,第二齿轮12转动连接在第一连接杆14上,第二齿轮12的底部固定连接有固定柱15,固定柱15的底部滑动连接有移动柱16,移动柱16的底部固定连接有搅拌杆17,固定柱15靠近转动轴10的一侧转动连接有第二连接杆19,第二连接杆19远离固定柱15的一侧固定连接有移动环20,转动轴10的底部固定连接有圆柱体21,圆柱体21的外部开设有弧形槽,移动环20套设在圆柱体21的外部,且移动环20在圆柱体21的外部滑动。

[0022] 该实用新型,设置了搅拌组件,通过第一齿轮11与第二齿轮12,两者相互配合,在第二电机12的作用下,有助于第一齿轮11受力进行转动,当第一齿轮11受力转动下,可以带

动多个第二齿轮12进行转动,有助于多组搅拌杆17同时进行转动,对海参进行均匀的搅拌,同时,转动轴10与圆柱体21在第二电机12的作用下受力进行转动,当圆柱体21受力转动下,使移动环20沿着弧形槽的内壁进行滑动,有助于多组搅拌杆17进行垂直移动,可以对蒸煮装置底部的海参进行搅拌处理均匀受热,避免蒸煮装置底部的海参很难进行搅拌处理。

[0023] 进一步的,通过搅拌组件有助于蒸煮装置底部的海参进行搅拌处理均匀受热,具体的,先将第一电机3与电源进行电性连接,第一电机3带动螺纹杆4进行转动,移动块6受力进行垂直向下移动,连接板7跟随移动板6的方向进行垂直向下移动,上盖8跟随移动板6的方向进行垂直向下移动,上盖8与罐体18的顶部相互贴合,上盖8停止移动;

[0024] 再将第二电机9与电源进行电性连接,第二电机9带动转动轴10进行转动,第一齿轮11跟随转动轴10的方向进行转动,第二齿轮12受力进行转动转动,固定柱15跟随第二齿轮12的方向进行转动,移动柱16跟随第二齿轮12的方向进行转动,搅拌杆17跟随第二齿轮12的方向进行转动,同时,固定环13跟随转动轴10的方向进行转动,搅拌杆17跟随转动轴10的方向进行转动,同时,圆柱体21跟随转动轴10的方向进行转动,移动环20沿着弧形槽的内壁进行滑动,第二连接杆19跟随移动环20的方向进行垂直移动,移动柱16跟随第二连接杆19的方向进行垂直移动,搅拌杆17跟随第二连接杆19的方向进行垂直移动。

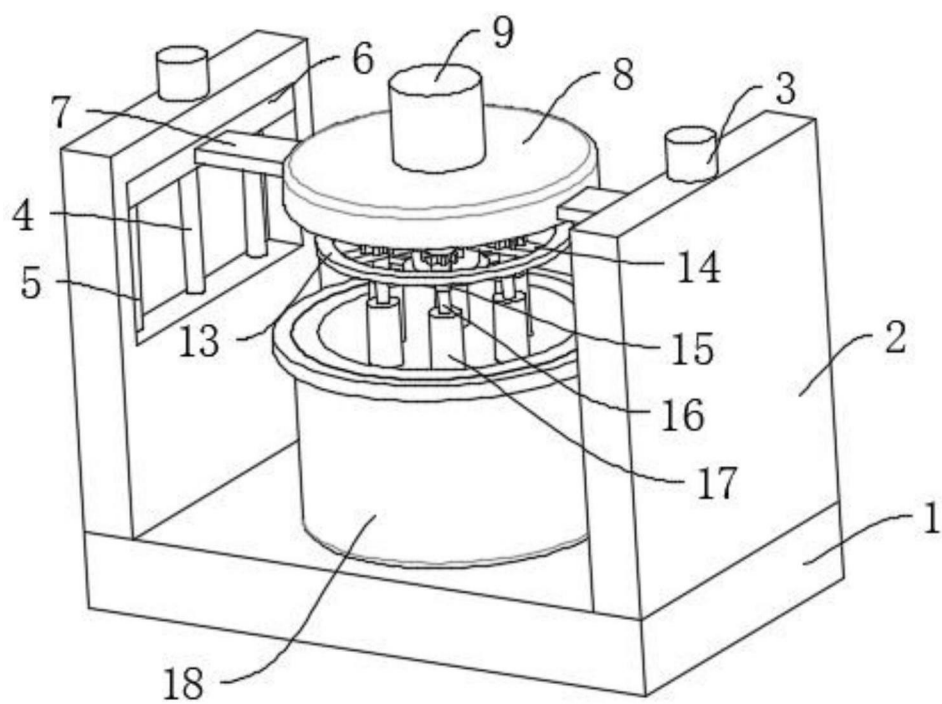


图1

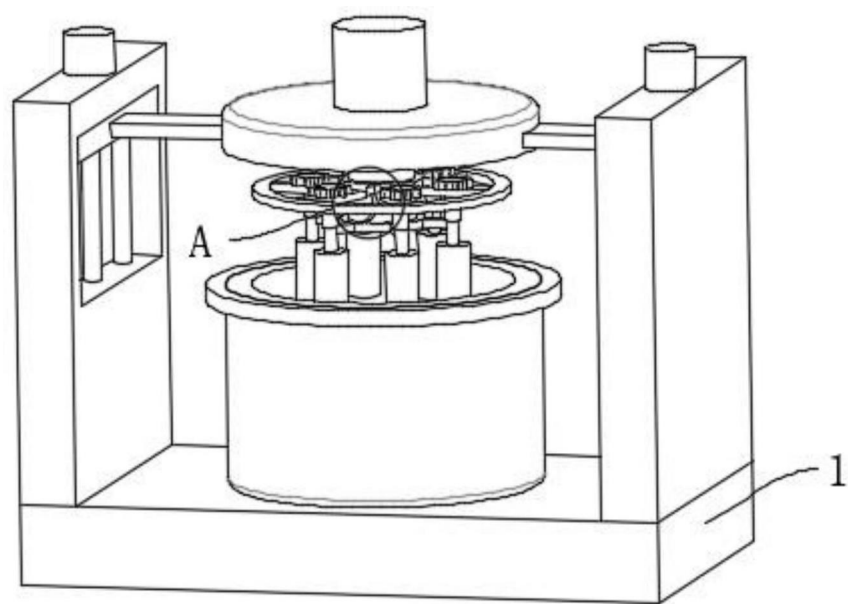


图2

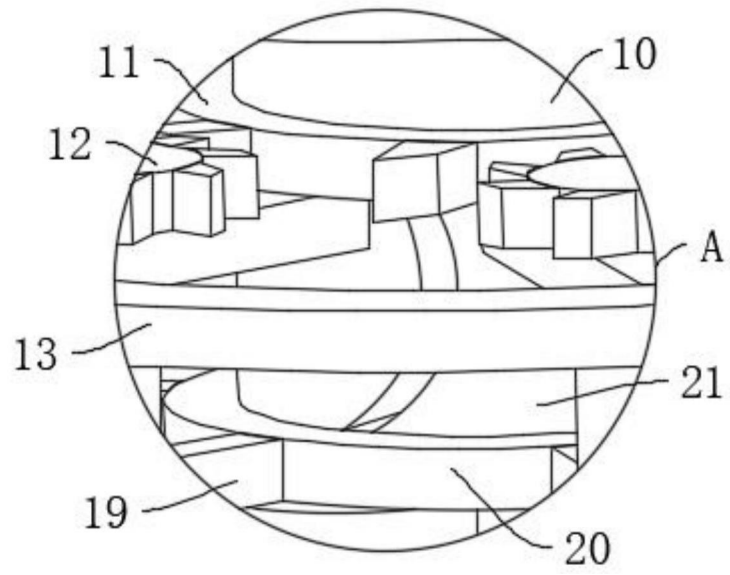


图3