



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 201967350 U

(45) 授权公告日 2011. 09. 14

(21) 申请号 201020633632. 9

(22) 申请日 2010. 11. 30

(73) 专利权人 陈剑江

地址 116000 辽宁省大连市开发区辽河西路
18 号大连民族学院设计学院

专利权人 张辉

张桂博

(72) 发明人 陈剑江 张辉 张桂博

(51) Int. Cl.

A01D 46/247(2006. 01)

A01D 46/22(2006. 01)

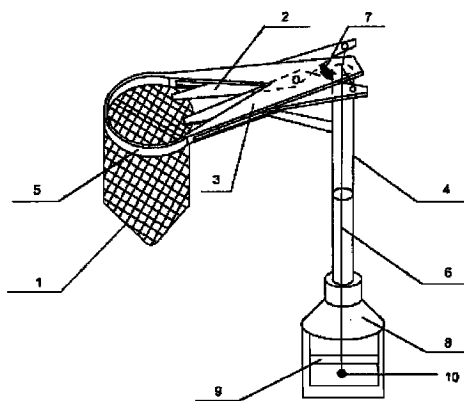
权利要求书 1 页 说明书 1 页 附图 1 页

(54) 实用新型名称

一种摘果器

(57) 摘要

一种摘果器,主要包括网袋、刀具、连接架以及握杆,连接架为“V”形结构,开口端连接硬质弧形杆,在弧形杆下方连接网袋;握杆顶端垂直固定在连接架封口端;刀具为两片刀片交叉活动连接组成的剪刀式结构,连接轴竖直固定在握杆顶端,两个刀片分别置于连接架内侧,刀口处伸出连接架靠近弧形杆,在两个刀片的末端分别开孔并穿孔连接拉线,两条拉线汇总成一条拉线后从握杆顶端穿入,从握杆底端伸出。在两个刀片之间安装弹簧。在握杆底端安装扶手架,在扶手架框架内架设横梁,拉线穿过横梁后连接限位卡头。所述握杆为伸缩管体结构。本实用新型具有结构合理、方便实用、效率高、安全可靠等优点。



1. 一种摘果器,主要包括网袋(1)、刀具(2)、连接架(3)以及握杆(4),其特征在于:连接架(3)为“V”形结构,开口端连接硬质弧形杆(5),在弧形杆(5)下方连接网袋(1);握杆(4)顶端垂直固定在连接架(3)封口端;刀具(2)为两片刀片交叉活动连接组成的剪刀式结构,连接轴竖直固定在握杆(4)顶端,两个刀片分别置于连接架(3)内侧,刀口处伸出连接架(3)靠近弧形杆(5),在两个刀片的末端分别开孔并穿孔连接拉线(6),两条拉线(6)汇总成一条拉线后从握杆(4)顶端穿入,从握杆(4)底端伸出。

2. 根据权利要求1所述的一种摘果器,其特征在于:在两个刀片之间安装弹簧(7)。

3. 根据权利要求1所述的一种摘果器,其特征在于:在握杆(4)底端安装扶手架(8),在扶手架(8)框架内架设横梁(9),拉线(6)穿过横梁(9)后连接限位卡头(10)。

4. 根据权利要求1所述的一种摘果器,其特征在于:所述握杆(4)为伸缩管体结构。

一种摘果器

[0001] 技术领域 本实用新型涉及一种劳动工具,尤其是一种采摘工具。

[0002] 背景技术 目前,越来越多的农民开始注重栽果树,一般的水果如苹果、柚子,处于离地面较高的位置。如果爬上树,徒手摘水果,人们容易受伤害,而且对于果树尖端的水果只有可望而不可及。如果用一般的摘果器,采摘高度不方便调节,容易划伤水果,且效率比较低。

[0003] 发明内容 本实用新型的目的是提供一种结构合理、方便实用、效率高、安全可靠并能调节高度以及自动复位的摘果器。

[0004] 本实用新型主要包括网袋、刀具、连接架以及握杆,连接架为“V”形结构,开口端连接硬质弧形杆,在弧形杆下方连接网袋;握杆顶端垂直固定在连接架封口端;刀具为两片刀片交叉活动连接组成的剪刀式结构,连接轴竖直固定在握杆顶端,两个刀片分别置于连接架内侧,刀口处伸出连接架靠近弧形杆,在两个刀片的末端分别开孔并穿孔连接拉线,两条拉线汇总成一条拉线后从握杆顶端穿入,从握杆底端伸出。在两个刀片之间安装弹簧。在握杆底端安装扶手架,在扶手架框架内架设横梁,拉线穿过横梁后连接限位卡头。所述握杆为伸缩管体结构。

[0005] 使用时,使用者握住握杆,上下调节握杆长度,从而确定采摘高度,高度确定后,握住握杆把弧形杆和连接架组成的类环状开口伸至待采摘的蔬果下方,此时使用者在扶手架的横梁底面向下拉动拉线,通过拉线克服弹簧阻力带动两个剪刀式刀片咬合,利用刀片的咬合来切断待采摘的蔬果根茎,当蔬果根茎被切断时,会自然落至下方的网袋内,实现采集目的。当完成一次刀片咬合后,使用者松开拉线,两个刀片受弹簧弹力作用而自动分口,以待下次操作。拉线底端的限位卡头可避免拉线缠绕、内缩等问题。

[0006] 与已有技术相比,本实用新型的有益效果为:结构合理、方便实用、效率高、安全可靠。

[0007] 附图说明 图1为本实用新型的立体结构简图。

[0008] 具体实施方式 在图1所示的本实用新型的立体结构简图中,主要包括网袋1、刀具2、连接架3以及握杆4,连接架为“V”形结构,开口端连接硬质弧形杆5,在弧形杆下方连接网袋;握杆顶端垂直固定在连接架封口端;刀具为两片刀片交叉活动连接组成的剪刀式结构,连接轴竖直固定在握杆顶端,两个刀片分别置于连接架内侧,刀口处伸出连接架靠近弧形杆,在两个刀片的末端分别开孔并穿孔连接拉线6,两条拉线汇总成一条拉线后从握杆顶端穿入,从握杆底端伸出。在两个刀片之间安装弹簧7。在握杆底端安装扶手架8,在扶手架框架内架设横梁9,拉线穿过横梁后连接限位卡头10。所述握杆为伸缩管体结构。

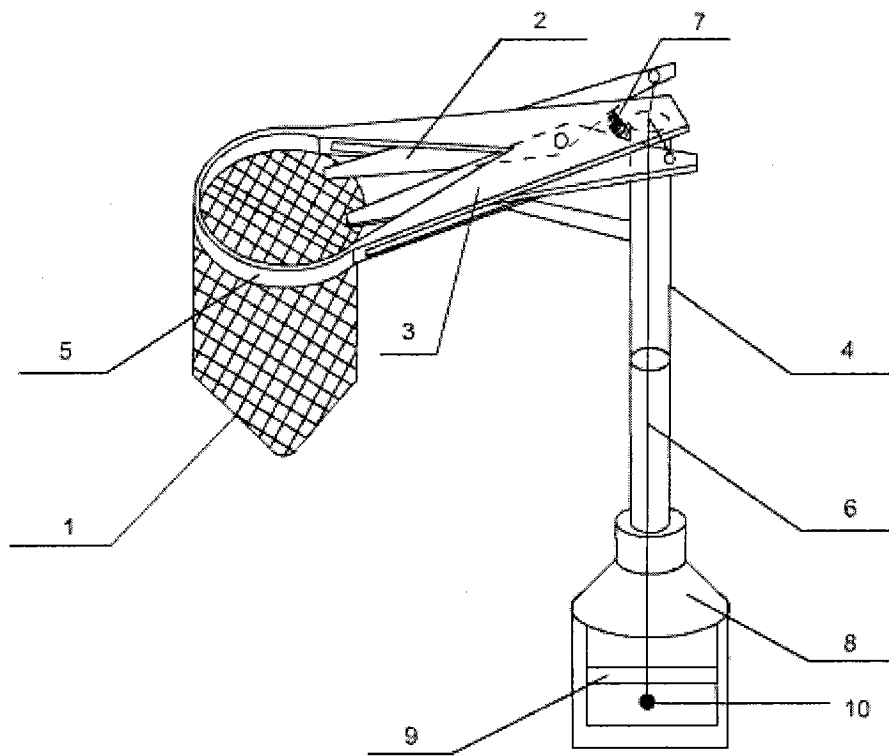


图 1