



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 205198962 U

(45) 授权公告日 2016.05.04

(21) 申请号 201520831081. X

(22) 申请日 2015.10.26

(73) 专利权人 自贡市汇龙堂文化艺术有限公司

地址 643000 四川省自贡市自流井区丹桂街
东段泰丰大厦1区9层5号

(72) 发明人 杨世平

(51) Int. Cl.

A63H 13/02(2006.01)

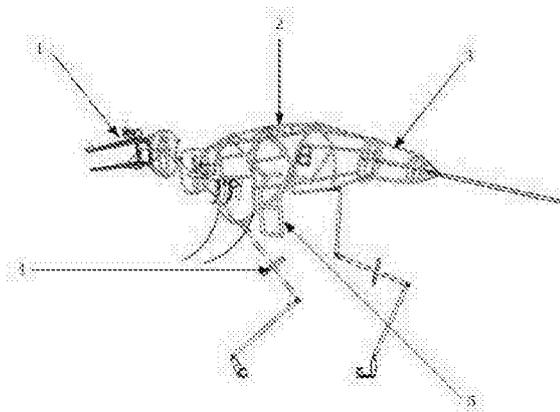
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54) 实用新型名称

一种单人操控仿真机械恐龙

(57) 摘要

一种单人操控仿真机械恐龙,包括头部骨架、躯干骨架和尾部骨架,所述躯干骨架与尾部骨架连接,所述躯干骨架上还连接有一对脚部骨架;所述躯干骨架下方开设有操作窗,所述操作窗前方安装有单人操控架,所述单人操控架包括一对平行肩梁,每一所述肩梁顶部为开口向下的弧形梁,弧形梁一端向下延伸有垂直梁,两根平行的垂直梁之间固定连接有横梁;所述躯干骨架下方还安装有位于单人操控架前方的一对操控柄,所述操控柄可控制头部骨架的旋转。采用本实用新型所述的单人操控仿真机械恐龙,内部设计合理,结构轻便,方便操作人员操作恐龙模仿各种动作,减轻了操作人员操控仿真恐龙的劳动强度和体力消耗。



1. 一种单人操控仿真机械恐龙,包括头部骨架、躯干骨架和尾部骨架,所述躯干骨架与尾部骨架连接,所述躯干骨架上还连接有一对脚部骨架;

其特征在于,所述躯干骨架下方开设有操作窗,所述操作窗前方安装有单人操控架,所述单人操控架包括一对平行肩梁,每一所述肩梁顶部为开口向下的弧形梁,弧形梁一端向下延伸有垂直梁,两根平行的垂直梁之间固定连接有横梁;所述躯干骨架下方还安装有位于单人操控架前方的一对操控柄,所述操控柄可控制头部骨架的旋转。

2. 如权利要求 1 所述单人操控仿真机械恐龙,其特征在于,所述头部骨架与躯干骨架之间连接有颈部连杆,所述颈部连杆与头部骨架和躯干骨架分别以可全向旋转的方式连接。

3. 如权利要求 1 所述单人操控仿真机械恐龙,其特征在于,所述尾部骨架和躯干骨架分别设置有位于二者连接处的连接环,尾部骨架和躯干骨架的连接环上设置有可拆卸的连接装置。

4. 如权利要求 1 所述单人操控仿真机械恐龙,其特征在于,所述脚部骨架从上到下由三节依次活动连接脚部连杆组成,最后一节脚部连杆末端安装有踏板,踏板边缘还安装有垂直于踏板的护板。

一种单人操控仿真机械恐龙

技术领域

[0001] 本实用新型属于机械领域,具体涉及一种单人操控仿真机械恐龙。

背景技术

[0002] 仿真恐龙是运用现代科技手段,根据恐龙化石电脑复原图片制作出逼真的恐龙,复原制作的仿真恐龙外观、造型等方面都与被模仿恐龙非常相似,而且可以在内部增加电机或以单人在恐龙内部操作,使仿真恐龙可以作出各种动作。

[0003] 仿真恐龙通常采用钢材等金属材料制作恐龙支架,加上机械、传动,用高密度海绵进行立体加工制作恐龙肌肉蒙皮部分,增加恐龙皮肤的强度,最后在用硅胶稀释后均匀的刷到恐龙的肌肉上形成恐龙的表皮,再喷上颜色,就可以制造出一条完整的仿真恐龙,仿真机械恐龙可以广泛应用于娱乐、教育、影视制作等领域中。

[0004] 现有技术中,用于单人穿戴操作的仿真恐龙虽然在外形上比较相似,但内部操作结构设计不尽合理,不便于单人操作,操作人员操作时体力消耗大。

实用新型内容

[0005] 为克服现有的用于单人穿戴操作的仿真恐龙内部操作结构设计不尽合理,不便于单人操作,操作人员操作时体力消耗大的技术缺陷,本实用新型公开了一种单人操控仿真机械恐龙。

[0006] 本实用新型所述单人操控仿真机械恐龙,一种单人操控仿真机械恐龙,包括头部骨架、躯干骨架和尾部骨架,所述躯干骨架与尾部骨架连接,所述躯干骨架上还连接有一对脚部骨架;

[0007] 所述躯干骨架下方开设有操作窗,所述操作窗前方安装有单人操控架,所述单人操控架包括一对平行肩梁,每一所述肩梁顶部为开口向下的弧形梁,弧形梁一端向下延伸有垂直梁,两根平行的垂直梁之间固定连接有横梁;所述躯干骨架下方还安装有位于单人操控架前方的一对操控柄,所述操控柄可控制头部骨架的旋转。

[0008] 优选的,所述头部骨架与躯干骨架之间连接有颈部连杆,所述颈部连杆与头部骨架和躯干骨架分别以可全向旋转的方式连接。

[0009] 优选的,所述尾部骨架和躯干骨架分别设置有位于二者连接处的连接环,尾部骨架和躯干骨架的连接环上设置有可拆卸的连接装置。

[0010] 优选的,所述脚部骨架从上到下由三节依次活动连接脚部连杆组成,最后一节脚部连杆末端安装有踏板,踏板边缘还安装有垂直于踏板的护板。

[0011] 采用本实用新型所述的单人操控仿真机械恐龙,内部设计合理,结构轻便,方便操作人员操作恐龙模仿各种动作,减轻了操作人员操控仿真恐龙的劳动强度和体力消耗。

附图说明

[0012] 图1为本实用新型一种具体实施方式结构示意图;

- [0013] 图 2 为本实用新型所述单人操控架一种具体实施方式结构示意图；
- [0014] 图 3 为本实用新型所述尾部骨架与躯干骨架连接的一种具体实施方式结构示意图；
- [0015] 图 4 为本实用新型所述颈部连杆一种具体实施方式结构示意图。

具体实施方式

[0016] 下面结合附图,对本实用新型的具体实施方式作进一步的详细说明。

[0017] 如图 1 至 2 所示,本实用新型所述的单人操控仿真机械恐龙,包括头部骨架 1、躯干骨架 2 和尾部骨架 3,所述躯干骨架与尾部骨架连接,所述躯干骨架上还连接有一对脚部骨架 4；

[0018] 所述躯干骨架 2 下方开设有操作窗,所述操作窗前方安装有单人操控架 5,所述单人操控架 5 包括一对平行肩梁,每一所述肩梁顶部为开口向下的弧形梁 21,弧形梁一端向下延伸有垂直梁 22,两根平行的垂直梁之间固定连接有横梁 23；所述躯干骨架下方还安装有位于单人操控架前方的一对操控柄,所述操控柄可控制头部骨架的旋转。

[0019] 操作时,操作人员从操作窗进入,操作人员头部位于躯干骨架 2 内部,一对平行肩梁依靠操作人员的肩部支撑,其中弧形梁用于搁置在操作人员双肩上,用于操作人员支撑整个恐龙骨架,垂直梁位于操作人员前胸,由于仿真恐龙通常为昂首挺胸,双脚站立的姿态,重心后移,因此垂直梁位于操作人员前胸,减轻了操作人员负担,操作人员双手握住位于单人操控架前方的一对操控柄,操纵仿真恐龙的颈部角度及头部旋转、嘴部开合。

[0020] 在图 1 所示的具体实施方式中,仿真恐龙的脚部骨架从上到下由三节依次活动连接脚部连杆组成,最后一节脚部连杆末端安装有踏板,踏板边缘还安装有垂直于踏板的护板,三节连杆的设计使恐龙移动更加容易,踏板和护板的设计使操作人员脚步更稳,移动更方便。

[0021] 如图 3 所示给出本实用新型在尾部骨架上的一种优选实施方式,尾部骨架 3 和躯干骨架 2 分别设置有位于二者连接处的连接环 33,尾部骨架和躯干骨架的连接环上设置有可拆卸的连接装置,该设计使得恐龙较长的尾部能够被拆卸下来,缩短仿真恐龙的整体尺寸,便于储存和装运。

[0022] 如图 4 所示所述头部骨架与躯干骨架之间优选的设置颈部连杆 6 连接头部骨架 1 和躯干骨架 2,所述颈部连杆与头部骨架和躯干骨架分别以可全向旋转的方式连接。颈部连杆的设置相对传统的与躯干骨架类似的环形箍状设计,简化了结构,减轻了颈部重量,同时使颈部与头部、躯干的连接为可全向转动连接,恐龙头、颈转向更加灵活,且操作人员的操作也相对省力。

[0023] 前文所述的为本实用新型的各个优选实施例,各个优选实施例中的优选实施方式如果不是明显自相矛盾或以某一优选实施方式为前提,各个优选实施方式都可以任意叠加组合使用,所述实施例以及实施例中的具体参数仅是为了清楚表述实用新型人的实用新型验证过程,并非用以限制本实用新型的专利保护范围,本实用新型的专利保护范围仍然以其权利要求书为准,凡是运用本实用新型的说明书及附图内容所作的等同结构变化,同理均应包含在本实用新型的保护范围内。

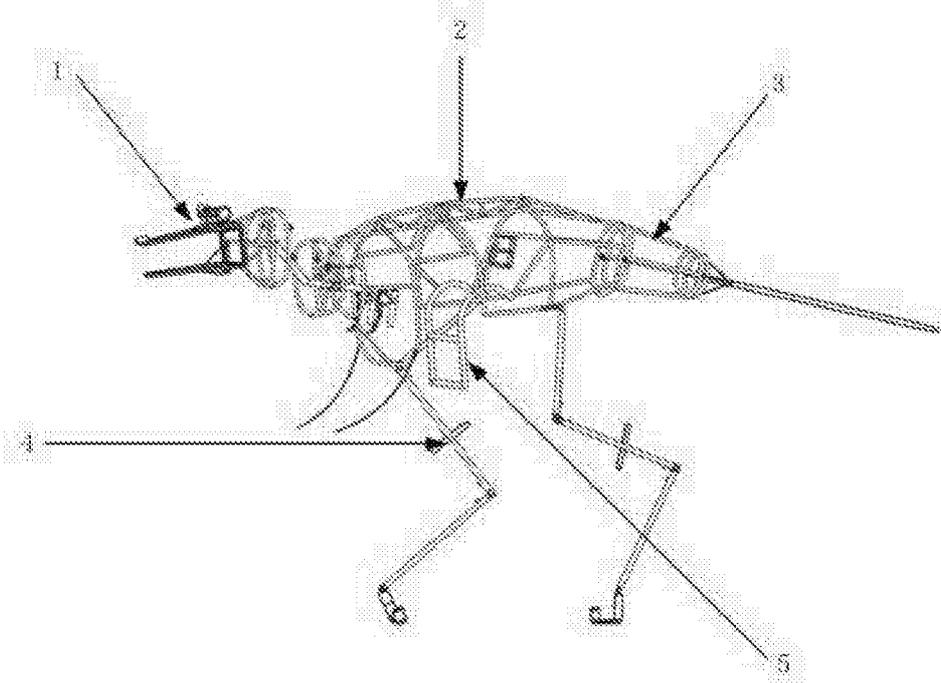


图 1

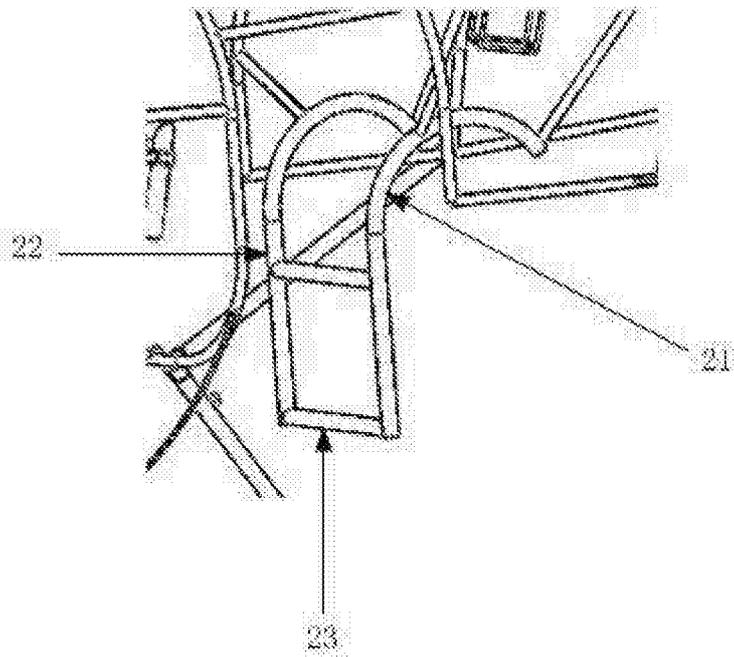


图 2

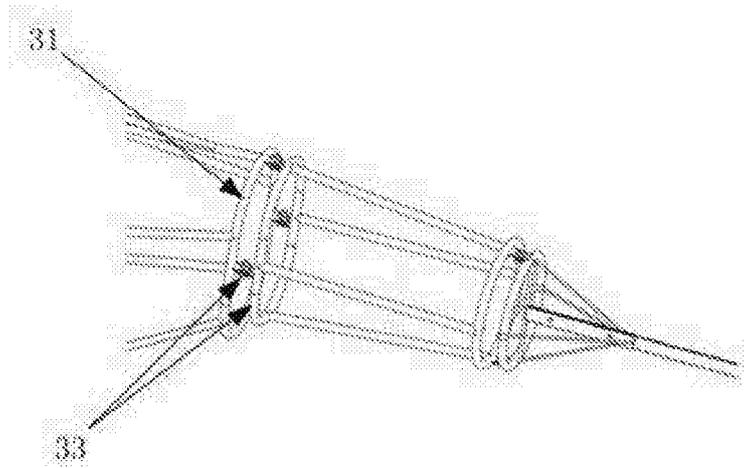


图 3

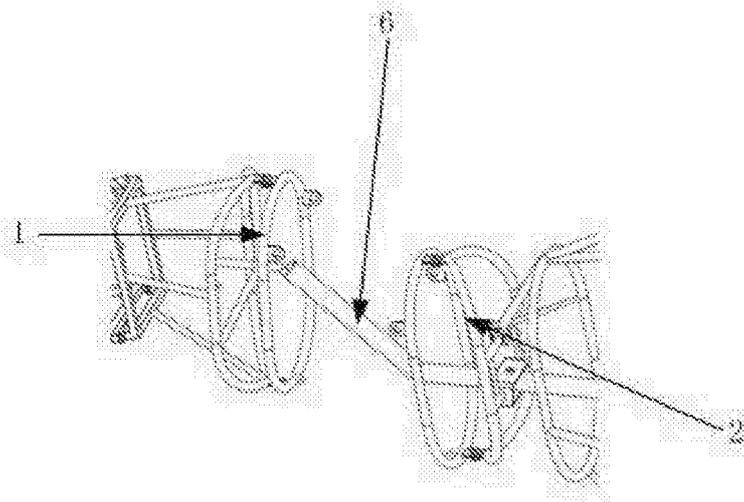


图 4