



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 210329292 U

(45)授权公告日 2020.04.17

(21)申请号 201920532503.1

(22)申请日 2019.04.19

(73)专利权人 李祥东

地址 272200 山东省济宁市金乡县兴隆镇  
李菜园村

(72)发明人 李祥东

(74)专利代理机构 济宁宏科利信专利代理事务  
所 37217

代理人 樊嵩

(51) Int. Cl.

A23N 15/08(2006.01)

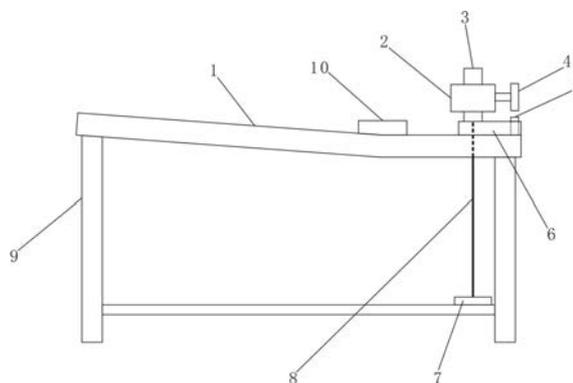
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54)实用新型名称

一种新型大蒜切胡装置

(57)摘要

一种新型大蒜切胡装置,包括有操作台、电动机、切割锯片和支撑腿,操作台通过固定件设置有四个支撑腿,操作台的一端设置有支撑立杆,支撑立杆的顶端铰接有旋转臂,其底端与操作台连接,旋转臂的中部与支撑立杆铰接,旋转臂的一端设置有电动机,电动机的输出转轴连接有切割锯片,切割锯片的下方,也是在操作台的端部通过固定件设置有与其相配合的蒜头定位部,蒜头定位部为“V”形结构,其开口朝向切割锯片。本实用新型所述的一种新型大蒜切胡机,其设计合理,结构简单,方便使用,切割过程中蒜头的稳定效果较好,能有效提升蒜头的切割质量,增加经济效益。



1. 一种新型大蒜切胡装置,包括有操作台(1)、电动机(2)、切割锯片(4)和支撑腿(9),所述的操作台(1)通过固定件设置有四个支撑腿(9),其特征在于:操作台(1)的一端设置有支撑立杆(11),支撑立杆(11)的顶端铰接有旋转臂(3),其底端与操作台(1)连接,所述的旋转臂(3)的中部与支撑立杆(11)铰接,旋转臂(3)的一端设置有电动机(2),所述的电动机(2)的输出转轴连接有切割锯片(4),切割锯片(4)的下方,也是在操作台(1)的端部通过固定件设置有与其相配合的蒜头定位部(5),所述的蒜头定位部(5)为“V”形结构,其开口朝向切割锯片(4)。

2. 根据权利要求1所述的一种新型大蒜切胡装置,其特征在于:所述的旋转臂(3)的另一端与支撑腿(9)之间设置有复位弹簧(12),所述的复位弹簧(12)的一端与旋转臂(3)连接,其另一端与支撑腿(9)连接,蒜头定位部(5)的下方,也是在两个支撑腿(9)之间的加固横梁上通过设置一连接轴(14)转动连接有脚踏板(7),所述的脚踏板(7)与旋转臂之间设置有拉绳(8),拉绳(8)贯穿于操作台(1),所述的拉绳(8)的一端与旋转臂(3)铰接,其另一端与脚踏板(7)铰接。

3. 根据权利要求1所述的一种新型大蒜切胡装置,其特征在于:所述的切割锯片(4)的下方,也是在操作台(1)上设置有两个隔板(6),两个隔板(6)隔设置有一个半包围结构的废料室(15),所述的废料室(15)的底面上开设有排料口,排料口处倾斜设置有导料槽(13)。

4. 根据权利要求1所述的一种新型大蒜切胡装置,其特征在于:所述的操作台(1)的一侧设置有控制装置(10),控制装置(10)与电动机(2)电气连接。

5. 根据权利要求1所述的一种新型大蒜切胡装置,其特征在于:所述的蒜头定位部(5)的开口处设置有刀刃。

## 一种新型大蒜切胡装置

### 技术领域

[0001] 本实用新型涉及大蒜加工设备,尤其涉及一种新型大蒜切胡装置。

### 背景技术

[0002] 大蒜作为我国重要的蔬菜作物和经济作物,在国际贸易中起着重要的作用。大蒜是劳动密集型栽培作物,收获作业是其生产过程的重要环节。现有技术中,大蒜收获机只是具备削切蒜秆、蒜须的功能,在收获过程中可以将蒜秆、蒜须直接削切掉,但是切除蒜须后余留下的蒜胡还需要使用切割机进行切割。现有技术中,大蒜切胡设备主要是利用两个高速旋转的刀片,将大蒜底部的蒜胡挤住,然后在将蒜胡切掉,但由于蒜胡的硬度较高,刀片的旋转速度快,在两个刀片的挤压下蒜头容易被挤歪,以至于切掉不需要切割的部分,切割质量较差,降低了经济效益。

### 实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的在于,克服现有技术的不足之处,提供一种新型大蒜切胡机,其设计合理,结构简单,方便使用,切割过程中蒜头的稳定效果较好,能有效提升蒜头的切割质量,增加经济效益。

[0004] 本实用新型所述的一种新型大蒜切胡装置,包括有操作台、电动机、切割锯片和支撑腿,所述的操作台通过固定件设置有四个支撑腿,操作台的一端设置有支撑立杆,支撑立杆的顶端铰接有旋转臂,其底端与操作台连接,所述的旋转臂的中部与支撑立杆铰接,旋转臂的一端设置有电动机,所述的电动机的输出转轴连接有切割锯片,切割锯片的下方,也是在操作台的端部通过固定件设置有与其相配合的蒜头定位部,所述的蒜头定位部为“V”形结构,其开口朝向切割锯片。

[0005] 进一步的,所述的旋转臂的另一端与支撑腿之间设置有复位弹簧,所述的复位弹簧的一端与旋转臂连接,其另一端与支撑腿连接,蒜头定位部的下方,也是在两个支撑腿之间的加固横梁上通过设置一连接轴转动连接有脚踏板,所述的脚踏板与旋转臂之间设置有拉绳,拉绳贯穿于操作台,所述的拉绳的一端与旋转臂铰接,其另一端与脚踏板铰接。

[0006] 进一步的,所述的切割锯片的下方,也是在操作台上设置有两个隔板,两个隔板隔设置有一个半包围结构的废料室,所述的废料室的底面上开设有排料口,排料口处倾斜设置有导料槽。

[0007] 进一步的,所述的操作台的一侧设置有控制装置,控制装置与电动机电气连接。

[0008] 进一步的,所述的蒜头定位部的开口处设置有刀刃。

[0009] 本实用新型所述的一种新型大蒜切胡机,其设计合理,结构简单,方便使用,切割过程中蒜头的稳定效果较好,能有效提升蒜头的切割质量,增加经济效益。

### 附图说明

[0010] 附图1是本实用新型所述的一种新型大蒜切胡机的结构示意图。

[0011] 附图2是本实用新型所述的一种新型大蒜切胡机的蒜头固定部的结构示意图。

[0012] 附图3是本实用新型所述的一种新型大蒜切胡机的操作台的结构示意图。

[0013] 1—操作台 2—电动机 3—旋转臂 4—切割锯片 5—蒜头定位部 6—隔板 7—脚踏板 8—拉绳 9—支撑腿 10—控制装置 11—支撑立杆 12—复位弹簧 13—导料槽 14—连接轴 15—废料室。

### 具体实施方式

[0014] 现参照说明书附图,结合具体实施例,说明如下:本实用新型所述的一种新型大蒜切胡装置,包括有操作台1、电动机2、切割锯片4和支撑腿9,所述的操作台1的台面上可放置有蒜头,操作台1通过固定件设置有四个支撑腿9,操作台1的一端设置有支撑立杆11,支撑立杆11的底端与操作台1相连接,其顶端铰接有旋转臂3,所述的旋转臂3的中部与支撑立杆11铰接,旋转臂3的一端设置有电动机2,所述的电动机2的输出转轴连接有切割锯片4,在切割锯片4的外围可设置有防护罩,防护罩的具体结构可参考现有技术中的切割机的防护罩,切割锯片4的下方,也是在操作台1的端部通过固定件设置有与其相配合的蒜头定位部5,所述的蒜头定位部5为“V”形结构,其开口朝向切割锯片4。

[0015] 进一步的,旋转臂3的另一端与支撑腿9之间设置有复位弹簧12,所述的复位弹簧12的一端与旋转臂3连接,其另一端与支撑腿9,在复位弹簧12的作用下,旋转臂3呈倾斜状态,也就是说电动机2上的切割锯片4与蒜头定位部5相分离,蒜头定位部5的下方,也是在两个支撑腿9之间的加固横梁上通过设置一连接轴14转动连接有脚踏板7,所述的脚踏板7与旋转臂之间设置有拉绳8,在操作台1的底面上开设有与拉绳8相对应的通孔,拉绳8通过所述通孔贯穿于操作台1,且可以在通孔内上下移动,拉绳8的一端与旋转臂3铰接,其另一端与脚踏板7铰接。

[0016] 进一步的,所述的切割锯片4的下方,也是在操作台1上设置有两个隔板6,两个隔板6隔设置有一个半包围结构的废料室15,所述的废料室15的底面上开设有排料口,排料口处倾斜设置有导料槽13。废料室15用于放置切割掉的废料,废料经排料口通过导料槽13排出,在导料槽13的下方可放置垃圾箱,以便于操作人员清理垃圾。

[0017] 进一步的,在切割锯片4的下方,操作台1上设置有收集袋挂钩,通过收集袋挂钩可挂设有蒜头收集袋,便于操作人员放置切割后的大蒜头。

[0018] 进一步的,所述的操作台1的一侧通过固定件设置有控制装置10,控制装置10与电动机2电气连接。控制装置10为现有技术中的电器控制设备,用于控制电动机2的启闭,控制装置10通过电线连接电源。

[0019] 进一步的,所述的蒜头定位部5的开口处设置有刀刃。

[0020] 切割作业过程中,先将蒜头放置于操作台1内,启动电动机2,电动机2带动切割锯片4转动,操作人员拿起蒜头,将蒜头的蒜胡卡在蒜头定位部5的“V”形刀口内,固定好蒜头,踏下脚踏板7,脚踏板7通过拉绳向下拉动旋转臂3,旋转臂3以支撑立杆11为支点带动电动机2向下转动,也就是说切割锯片4向下转动,以对蒜胡进行切割。

[0021] 本实用新型所述的一种新型大蒜切胡机,其设计合理,结构简单,方便使用,切割过程中蒜头的稳定效果较好,能有效提升蒜头的切割质量,增加经济效益。

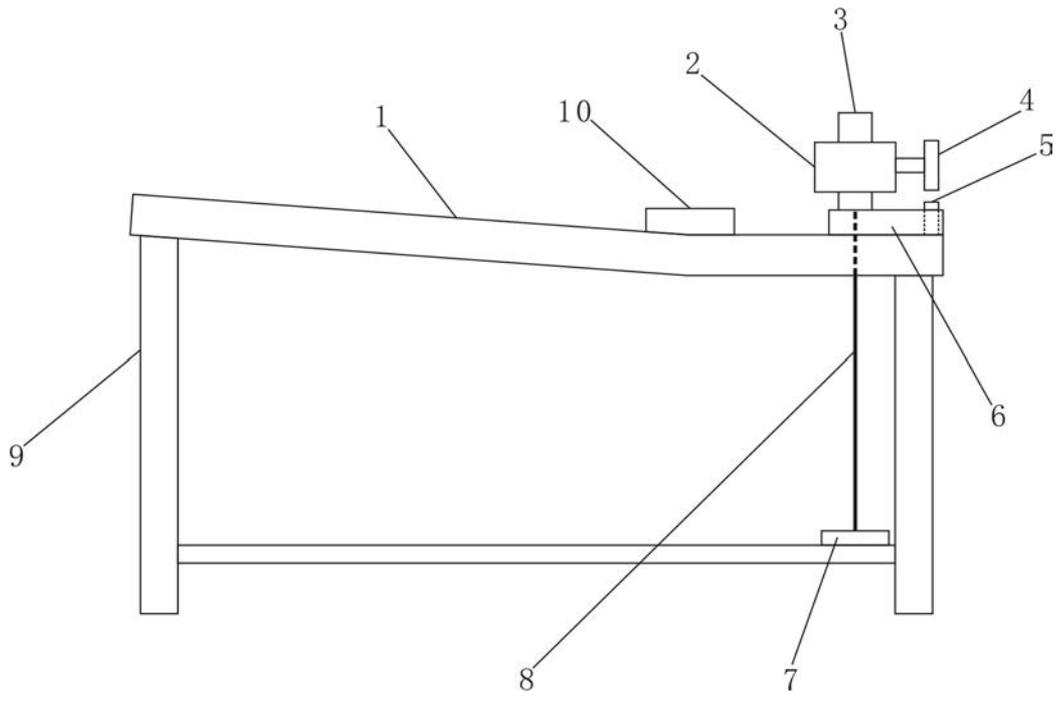


图1

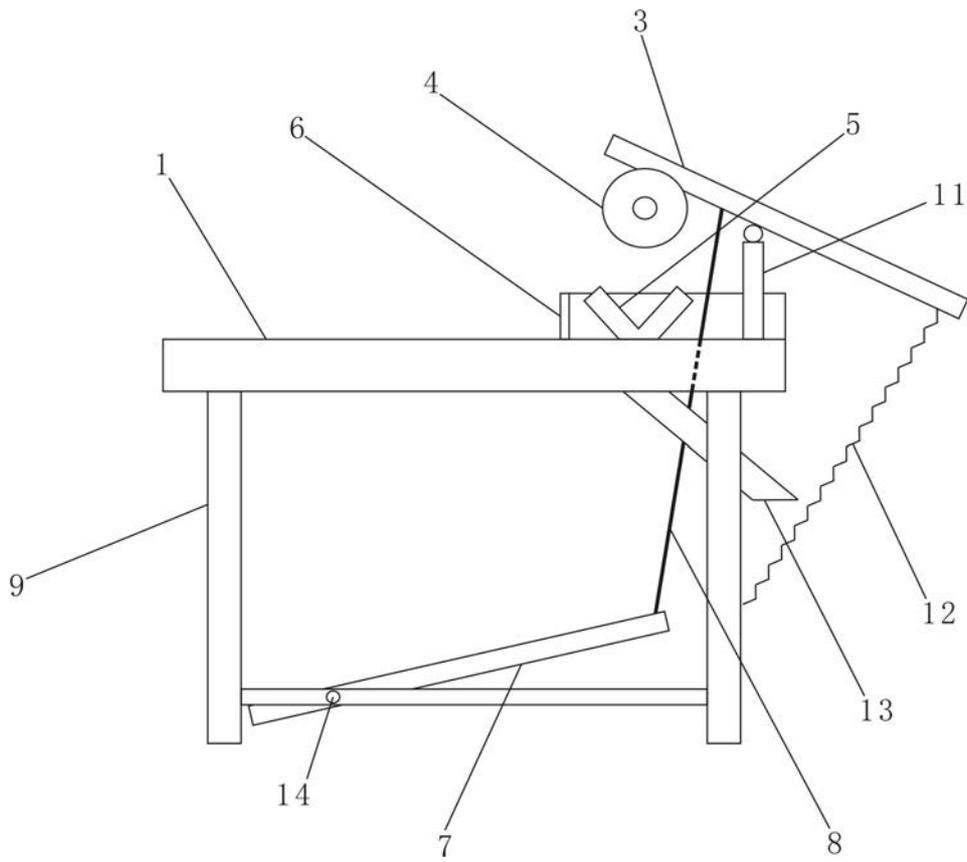


图2

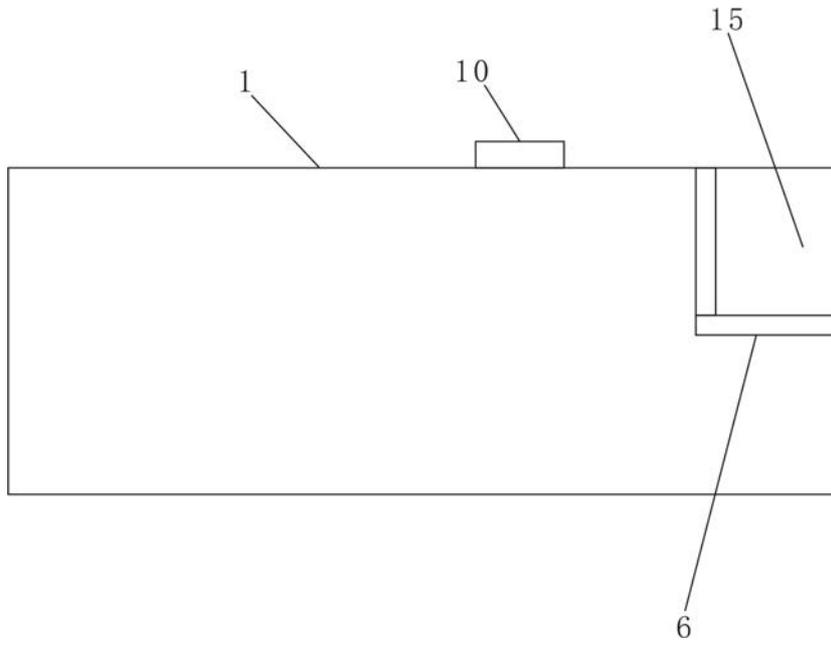


图3