



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 105201191 A

(43) 申请公布日 2015. 12. 30

(21) 申请号 201510645089. 1

(22) 申请日 2015. 10. 08

(71) 申请人 田英杰

地址 264200 山东省威海市世昌大道 304 号
1006 室

(72) 发明人 田英杰

(51) Int. Cl.

E04G 1/24(2006. 01)

E04G 1/15(2006. 01)

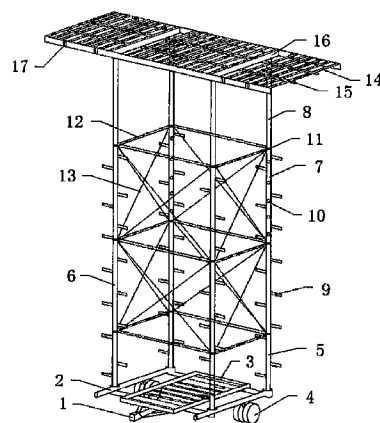
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 发明名称

一种高空作业平台

(57) 摘要

一种高空作业平台,所述高空作业平台包括平台底盘、立柱以及工作平台,所述高空作业平台还包括连接牵引、可伸缩托板支架和系杆,所述连接牵引连接可伸缩托板支架,所述平台底盘穿插连接于可伸缩托板支架两端,平台底盘四角处设有立柱连接孔、下端连接有滚轮,所述立柱包括立柱 a、立柱 b、立柱 c 和立柱 d,立柱 d 连接工作平台框架,本发明结构简单,不仅可以有效的减少施工人员和降低施工成本,而且还缩短了施工时间,施工人员在施工的时候施工内容不会太过繁琐,大大提高了工作效率。



1. 一种高空作业平台,所述高空作业平台包括平台底盘(3)、立柱以及工作平台,其特征在于:所述高空作业平台还包括连接牵引(1)、可伸缩托板支架(2)和系杆(12),所述连接牵引(1)连接可伸缩托板支架(2),所述平台底盘(3)穿插连接于可伸缩托板支架(2)两端,平台底盘(3)四角处设有立柱连接孔、下端连接有滚轮(4),所述立柱包括立柱a(5)、立柱b(6)、立柱c(7)和立柱d(8),立柱d(8)连接工作平台框架(16)。

2. 根据权利要求1所述的一种高空作业平台,其特征在于:所述立柱a(5)和立柱b(6)为长度固定的立柱,所述立柱c(7)和立柱d(8)为可伸缩立柱,立柱a(5)、立柱b(6)、立柱c(7)和立柱d(8)依次通过螺丝(11)进行连接,所述立柱上设有上人把手(9),立柱c(7)上设有高度调整孔(10),所述系杆(12)横向连接立柱,所述立柱b(6)、立柱c(7)分别与系杆(12)连接形成的长方形的对角通过柱间支撑(13)连接,所述工作平台框架(16)上设有平台支撑管a(14)、平台支撑管b(15)和反转合页(17)。

3. 根据权利要求2所述的一种高空作业平台,其特征在于:所述平台支撑管a(14)与平台支撑管b(15)十字交叉连接。

一种高空作业平台

技术领域

[0001] 本发明涉及一种作业平台,尤其是一种高空作业平台。

背景技术

[0002] 现如今的钢结构工程,拥有有施工快、跨度大、抗震强、造价低以及可再生利用等优点,但是传统的钢结构反吊板的施工,用的是架子管,这种架子重量大,不仅施工和移动难度大、升降繁琐,而且费用高、人工和能源消耗大。

发明内容

[0003] 为解决以上现有难题,本发明公开了一种高空作业平台。

[0004] 一种高空作业平台,所述高空作业平台包括平台底盘、立柱以及工作平台,所述高空作业平台还包括连接牵引、可伸缩托板支架和系杆,所述连接牵引连接可伸缩托板支架,所述平台底盘穿插连接于可伸缩托板支架两端,平台底盘四角处设有立柱连接孔、下端连接有滚轮,所述立柱包括立柱 a、立柱 b、立柱 c 和立柱 d,立柱 d 连接工作平台框架。

[0005] 近一步的,所述立柱 a 和立柱 b 为长度固定的立柱,所述立柱 c 和立柱 d 为可伸缩立柱,立柱 a、立柱 b、立柱 c 和立柱 d 依次通过螺丝进行连接,所述立柱上设有上人把手,立柱 c 上设有高度调整孔,所述系杆横向连接立柱,所述立柱 b、立柱 c 分别与系杆连接形成的长方形的对角通过柱间支撑连接,所述工作平台框架上设有平台支撑管 a、平台支撑管 b 和反转合页。

[0006] 近一步的,所述平台支撑管 a 与平台支撑管 b 十字交叉连接。

[0007] 有益效果:本发明结构简单,不仅可以有效的减少施工人员和降低施工成本,而且还缩短了施工时间,施工人员在施工的时候施工内容不会太过繁琐,大大提高了工作效率。

附图说明

[0008] 图 1 为本发明示意图。

[0009] 其中,1、连接牵引,2、可伸缩托板支架,3、平台底盘,4、滚轮,5、6、立柱 a,7、立柱 c,8、立柱 d,9、上人把手,10、高度调整孔,11、螺丝,12、系杆,13、柱间支撑,14、平台支撑管 a,15、平台支撑管 b,16、平台框架,17、反转合页。

具体实施方式

[0010] 结合附图,对本发明做进一步详细说明。

[0011] 如图所示,一种高空作业平台,所述高空作业平台包括平台底盘 3、立柱以及工作平台,所述高空作业平台还包括连接牵引 1、可伸缩托板支架 2 和系杆 12,所述连接牵引 1 连接可伸缩托板支架 2,所述平台底盘 3 穿插连接于可伸缩托板支架 2 两端,平台底盘 3 四角处设有立柱连接孔、下端连接有滚轮 4,所述立柱包括立柱 a5、立柱 b6、立柱 c7 和立柱 d8,立柱 d8 连接工作平台框架 16,所述立柱 a5 和立柱 b6 为长度固定的立柱,所述立柱 c7

和立柱 d8 为可伸缩立柱,立柱 a5、立柱 b6、立柱 c7 和立柱 d8 依次通过螺丝 11 进行连接,所述立柱上设有上人把手 9,立柱 c7 上设有高度调整孔 10,所述系杆 12 横向连接立柱,所述立柱 b6、立柱 c7 分别与系杆 12 连接形成的长方形的对角通过柱间支撑 13 连接,所述工作平台框架 16 上设有平台支撑管 a14、平台支撑管 b15 和反转合页 17,所述平台支撑管 a14 与平台支撑管 b15 十字交叉连接。

[0012] 实施例:本发明中连接牵引 1 与拖拉机机头进行连接,拖拉机可以带动本发明移动,根据作业需要,可以通过拉伸可伸缩托板支架 2 来调节作业平台底盘宽度,利用高度调整孔 10,可以调节作业平台的高度,反转合页 17 将工作平台分为 5 个部分,根据需要可以调节平台大小,根据施工的需要,本发明不仅可以调整为平面作业平台,也可以通过调整伸缩立柱的长度使得最终工作平台为斜面作业平台。

[0013] 以上显示和描述了本发明的基本原理和主要特征及本发明的优点,本行业的技术人员应该了解,本发明不受上述实施例的限制,上述实施例和说明书中描述的只是说明本发明的原理,在不脱离本发明精神和范围的前提下,本发明还会有各种变化和改进,这些变化和改进都落入要求保护的本发明范围内,发明要求保护范围由所附的权利要求书及其等效物界定。

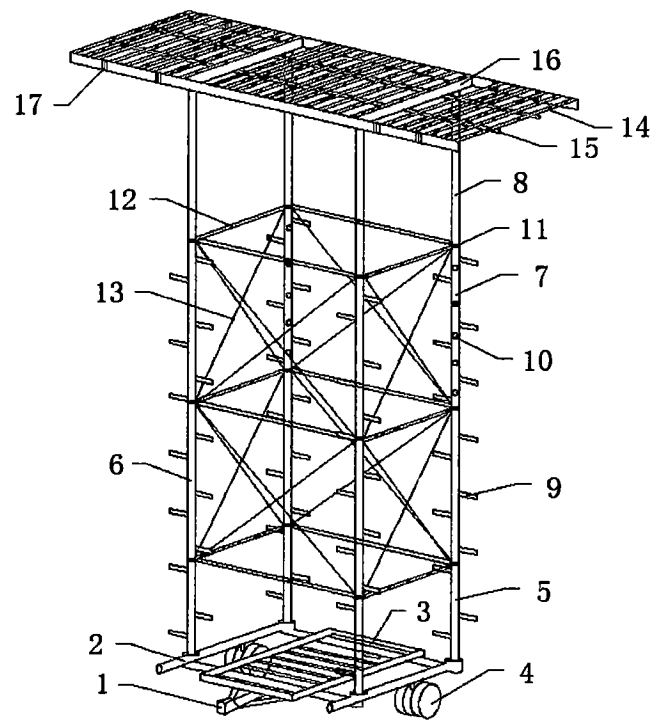


图 1