



## (12) Brevet de model de utilitate

(10) Anunț de autorizare numărul CN 205050219 U

(45) Data anunțului autorizăției 24.02.2016

(21) Număr cerere 201520318805.0

(22) Data cererii 18.05.2015

(73) Titularul de brevet Wang Hui

Adresă: nr. 2, rândul 38, strada Yanxin East, districtul minier, orașul Datong, provincia

Shanxi 037000

(72) Inventatorul Wang Hui

(74) Agenție de brevete Beijing Keyi Agenția de proprietate intelectuală

(Parteneriat general) 11350

Agent Tang Dongfeng

(51) Int. Cl.

G07C 9/00 (2006.01)

Revendică 1 pagină

Instrucțiuni 2 pagini

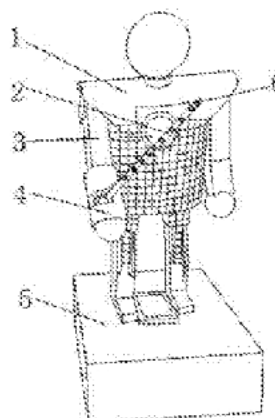
Atașament 2 pagini

(54) Numele modelului de utilitate

Un robot inteligent de control al accesului

(57) Rezumat

Modelul de utilitate dezvăluie un robot inteligent de control al accesului, care include un corp de robot, o carcasă umanoid, o tijă de blocare, o bază, un motor și un angrenaj. Carcasa umanoid este conectată fix la bază, iar baza este fixată la intrarea porții. Doi roboți Corpul principal este dispus pe ambele părți ale porții, capătul frontal al brațului carcasei umanoid este echipat cu un motor, arborele de ieșire al motorului este conectat la un angrenaj, iar angrenajul este legat fix la un capăt al tijei de blocare. Benshichuan folosește un aspect umanoid pentru a îmbunătăți siguranța și a acționa ca un factor de descurajare. În același timp, cooperează cu tija de blocare pentru a realiza funcțiile de trecere și interdicere. Este simplu, practic și ușor de operat.



1. Un-robot inteligent de control al accesului, care include un corp de robot, o carcasă umanoid, o tijă de blocare, o bază, un motor și un angrenaj. Se caracterizează prin faptul că carcasa umanoid este conectată fix la bază, iar baza este dispusă la intrarea porții. Două Corpul robotului este dispus pe ambele părți ale porții, capătul din față al brațului carcasei umanoid este echipat cu un motor, arborele de ieșire al motorului este conectat la un angrenaj, iar angrenajul este conectat la un capăt al tijei de blocare.
2. Robot inteligent de control al accesului conform revendicării 1, caracterizat prin aceea că motorul este un motor rotativ înainte și invers.
3. Un fel de robot inteligent de control al accesului conform revendicării 1, caracterizat prin aceea că în mijlocul carcasei umanoid este prevăzut un senzor, iar motorul conectat este controlat de senzor.
4. Robot inteligent de control al accesului conform revendicării 1, caracterizat prin aceea că este prevăzută carcasa umanoid  
Controlerul PLC, capătul de intrare al controlerului PLC este conectat electric la modulul fără fir, iar capătul de ieșire al controlerului PLC este conectat electric la lumina LED și  
Motorul, controlerul PLC este conectat la sursa de alimentare printr-un transformator.
5. Un fel de robot inteligent de control al accesului conform revendicării 1 sau 4, caracterizat prin aceea că, lumina LED este dispusă pe suprafața tijei de blocare.
6. Soi de robot inteligent de control al accesului conform revendicării 1, caracterizat prin aceea că, secțiunea frontală a brațului carcasei umanoid este prevăzută cu un capac de protecție.

## Un robot inteligent de control al accesului

### Domeniul tehnic

Modelul de utilitate se referă la un fel de control al accesului, în special un robot inteligent de control al accesului.

### Tehnica de fundal

Funcția principală a controlului accesului este de a permite accesul persoanelor care îndeplinesc cerințele în interior, în timp ce cei care nu îndeplinesc cerințele sunt blocați din exterior, jucând astfel un rol de siguranță.

### Conținutul modelului de utilitate

[0003] Problema. acestui model de utilitate este de a oferi un robot inteligent de control al accesului pentru a rezolva problemele propuse în tehnologia de fundal de mai sus.

### Scopul

Pentru a atinge obiectivul de mai sus, prezenta invenție oferă următoarele soluții tehnice:

**Un robot** inteligent de control al accesului, care include un corp de robot, o carcasă umanoid, o tijă de blocare, o bază, un motor și un angrenaj. Carcasa umanoidă este conectată fix la bază, iar baza este dispusă la intrarea în poartă. Cele două corpuri de robot cooperează. Este dispusă pe ambele părți ale porții; capătul din față al brațului carcasei umanoid este echipat cu un motor, arborele de ieșire al motorului este conectat la un angrenaj, iar angrenajul este conectat la un capăt al tijei de blocare.

Ca o altă soluție a prezentei invenții: motorul este un motor rotativ înainte și invers.

Ca o altă soluție a prezentei invenții: în mijlocul carcasei umanoid este prevăzut un senzor, iar motorul conectat este controlat de senzor.

Ca o altă soluție a prezentei invenții: în interiorul carcasei umanoid este prevăzut un controler PLC, capătul de intrare al controlerului PLC este conectat electric la modulul fără fir, iar capătul de ieșire al controlerului PLC este conectat electric la lampa LED și motorul și PLC. Controlerul este conectat la sursa de alimentare printr-un transformator.

Ca o altă soluție a prezentei invenții: lumina LED este dispusă pe suprafața tijei de blocare.

Ca o schemă suplimentară a prezentei invenții: secțiunea frontală a brațului carcasei umanoid este prevăzută cu un capac de protecție.

În comparație cu stadiul tehnicii, efectele benefice ale prezentului model de utilitate sunt: modelul de utilitate îmbunătățește siguranța și acționează ca un factor de descurajare prin stabilirea unui aspect umanoid și cooperează simultan cu tija de blocare pentru a realiza funcțiile de trecere și interdicție și este simplu și practic, iar operațiunea este convenabilă.

### Descrierea desenelor

Figura 1 este o diagramă structurală schematică a prezentului model de utilitate.

Figura 2 este o diagramă schematică structurală parțială a motorului.

Figura 3 este o diagramă schematică a sistemului de control al prezentului model de utilitate.

### Modalități detaliate

Mai jos, împreună cu desenele însoțitoare din exemplele de realizare ale prezentului model de utilitate, sunt realizate schițele tehnice din exemplele de realizare ale prezentului model de utilitate.

Descrierile în mod clar și complet, este evident că exemplele de realizare descrise sunt doar câteva dintre exemplele de realizare ale prezentei invenții, nu toate.

**Exemplu.** Pe baza exemplelor de realizare ale prezentei invenții, cei cu calificare obișnuită în domeniu pot

Toate celelalte exemple de realizare obținute se încadrează în domeniul de protecție a modelului de utilitate.

Vă rugăm să consultați figurile 1 până la 3. În varianta de realizare a prezentei invenții, un fel de robot inteligent de control al accesului include un corp de robot, o carcasă umanoid 1, o tijă de blocare 2, un senzor 3, un capac de protecție 4, o bază 5, și o lumină LED 6. Motorul 7 și angrenajul 8 sunt conectate fix la carcasa umanoid 1 de pe baza 5, iar baza 5 este amplasată la intrarea porții. Se poate folosi cu două corpuri de robot sau singur. :

Capătul din față al brațului carcasei umanoid 1 este prevăzut cu un motor 7, iar un angrenaj 8 este fixat pe arborele de ieșire al motorului 7. Angrenajul 8

Un capăt al tijei de blocare 2 este conectat fix, iar motorul 7 este un motor înainte și înapoi. Tijă de blocare 2 este controlată pentru a fi ridicată prin rotația înainte a motorului 7, iar motorul 7 se rotește invers.

Rotiți și controlați maneta de blocare 2 pentru a o coborî pentru a realiza funcțiile de trecere și interdicție.

Un senzor 3 este prevăzut în mijlocul carcasei umanoid 1, iar motorul de conectare 7 este controlat de senzorul 3, astfel încât atunci când senzorul 3 detectează un participant care îndeplinește standardul, controlul accesului este deschis automat.

Un controler PLC este prevăzut în interiorul carcasei umanoid 1. Capătul de intrare al controlerului PLC este conectat electric la modulul fără fir, iar capătul de ieșire al controlerului PLC este conectat electric la lampa LED 6 și motorul 7, realizând astfel wireless LED-ul. Lampa 6 este fixată pe suprafața tijei de blocare 2, iar controlerul PLC este conectat la sursa de alimentare printr-un transformator;

**Prevenirea** frontală a brațului carcasei umanoid 1 este prevăzută cu un capac de protecție 4, care protejează motorul și firele de legătură.

accidentelor. Secțiunea

**Principiul de** funcționare al modelului de utilitate este: modelul de utilitate îmbunătățește siguranța și acționează ca un factor de descurajare prin stabilirea unui aspect umanoid și

cooperează simultan cu tijă de blocare 2 pentru a realiza funcțiile de trecere și interdicție, ceea ce este simplu și practic și ușor să funcționeze.

**Pentru cei calificați în domeniu**, este evident că prezenta invenție nu se limitează la detaliile exemplului de realizare menționat mai sus și, fără a se îndepărta

de spiritul sau caracteristicile de bază ale prezentei invenții, prezenta invenție poate fi implementată în alte variante, forme specifice. Tip nou. Prin urmare, indiferent

din ce punct de vedere, exemplele de realizare ar trebui să fie considerate ca exemplare și nerestrictive. Sfera de aplicare a prezentei invenții este definită mai degrabă

de revendicările anexate decât de descrierea de mai sus și, prin urmare, se intenționează ca cele care se încadrează în drepturi. Elementele echivalente cerute includ

Toate modificările în sensul și domeniul de aplicare sunt incluse în prezentul model de utilitate. Orice semne de referință din revendicări nu vor fi interpretate ca limitând revendicarea în cauză.

În plus, ar trebui să se înțeleagă că, deși această specificație este descrisă în conformitate cu exemplele de realizare, nu fiecare variantă de realizare conține

doar o soluție tehnică independentă. Acest mod narativ al specificației este doar de dragul clarității, iar cei de specialitate în domeniu ar trebui să citească

descrierea în ansamblu, soluțiile tehnice din fiecare exemplu de realizare pot fi, de asemenea, combinate în mod adecvat pentru a forma alte implementări

care pot fi înțelese de specialiștii în domeniu.

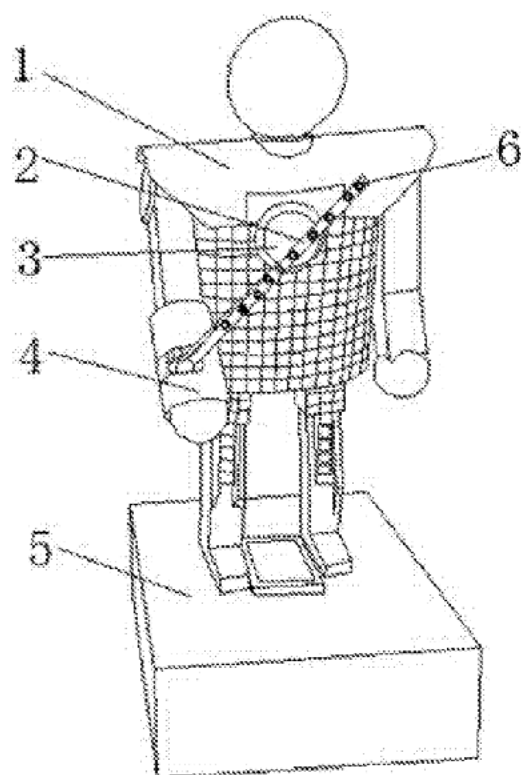


figura 1

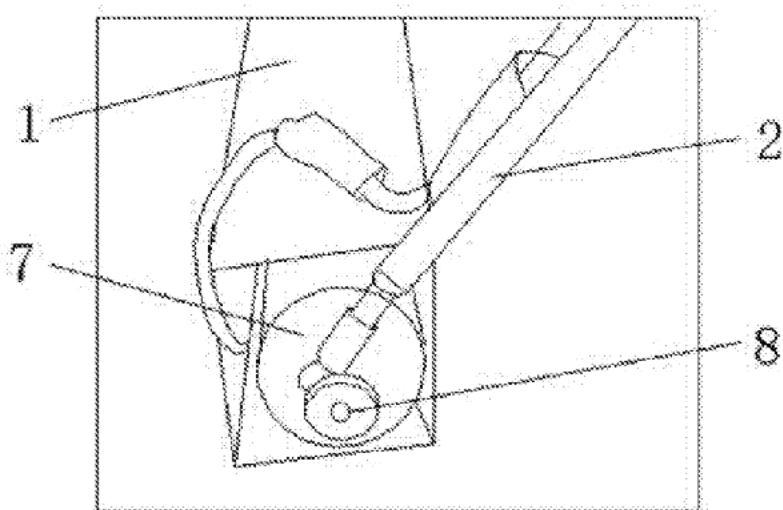
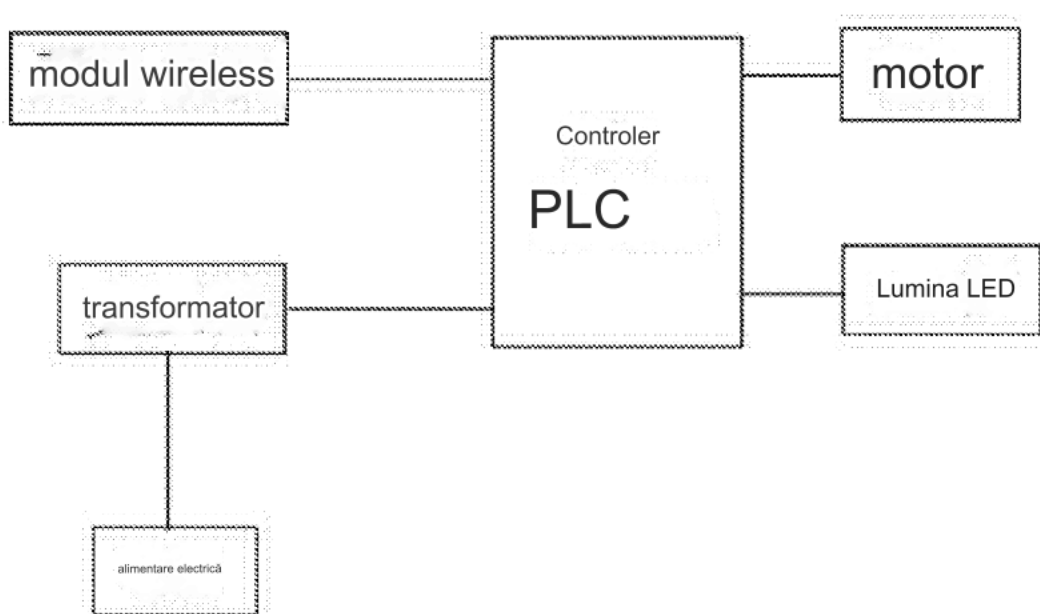


figura 2



imaginea 3