



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 202759540 U

(45) 授权公告日 2013. 02. 27

(21) 申请号 201220359444. 0

(22) 申请日 2012. 07. 24

(73) 专利权人 宁波市鄞州琦宇电子科技有限公司

地址 315111 浙江省宁波市鄞州区五乡镇新
诚村

(72) 发明人 林琦能

(74) 专利代理机构 宁波奥圣专利代理事务所
(普通合伙) 33226

代理人 邱积权

(51) Int. Cl.

H04N 7/18(2006. 01)

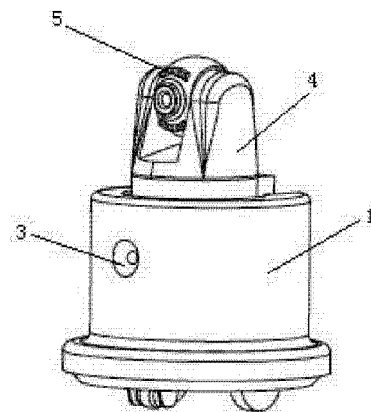
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

(54) 实用新型名称

一种用于家庭 / 校园的警卫机器人

(57) 摘要

本实用新型公开了一种用于家庭 / 校园的警卫机器人,特点是包括可自由移动的机器人本体,机器人本体上设置有红外线侦测装置和 IP 摄像机,IP 摄像机包括用于采集影像的镜头、影像处理模块及能与监视器相通信的数据传输模块,镜头与影像处理模块连接,影像处理模块与数据传输模块连接;优点是将机器人与 IP 摄像机结合形成可到处巡逻的用于家庭 / 校园的警卫机器人,一方面取代了人力巡逻,大大降低了人力成本,另一方面可进行全方位的监控,有效地避免了拍摄死角,使得监控范围非常广,并可进行远程监控,使家庭、校园的安全防护能够得到有效的保障。



1. 一种用于家庭 / 校园的警卫机器人,其特征在于:包括可自由移动的机器人本体,所述的机器人本体上设置有红外线侦测装置和 IP 摄像机,所述的 IP 摄像机包括用于采集影像的镜头、影像处理模块及能与监视器相通信的数据传输模块,所述的镜头与所述的影像处理模块连接,所述的影像处理模块与所述的数据传输模块连接。

2. 根据权利要求 1 所述的一种用于家庭 / 校园的警卫机器人,其特征在于:还包括连接有电源的充电座,所述的机器人本体上设置有与所述的充电座相适配的充电接口。

3. 根据权利要求 1 所述的一种用于家庭 / 校园的警卫机器人,其特征在于:所述的机器人本体上设置有安装座,所述的 IP 摄像机轴接在所述的安装座上。

一种用于家庭 / 校园的警卫机器人

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种机器人,尤其是涉及一种用于家庭 / 校园的警卫机器人。

背景技术

[0002] 近年来,随着人们生活水平的提高和网络的普及,安全防护越来越深入人心。尤其是近几年信息技术的发展和人们居住环境的改善,人们对家庭、校园的安全防范意识得到了空前强化。监控系统在保护安全、预防犯罪方面起到了不可低估的作用,目前的监控系统主要由人力巡逻和定点摄像机组成,但人力巡逻需耗费大量的人力物力,而定点摄像机容易出现拍摄死角,造成监控范围非常局限。

发明内容

[0003] 本实用新型所要解决的技术问题是提供一种可到处巡逻的用于家庭 / 校园的警卫机器人,它可使家庭、校园的安全防护能够得到有效的保障。

[0004] 本实用新型解决上述技术问题所采用的技术方案为:一种用于家庭 / 校园的警卫机器人,包括可自由移动的机器人本体,所述的机器人本体上设置有红外线侦测装置和 IP 摄像机,红外线侦测装置用于机器人巡逻时的避障,所述的 IP 摄像机包括用于采集影像的镜头、影像处理模块及能与监视器相通信的数据传输模块,所述的镜头与所述的影像处理模块连接,所述的影像处理模块与所述的数据传输模块连接,通过监视器能实现远程监控。

[0005] 还包括连接有电源的充电座,所述的机器人本体上设置有与所述的充电座相适配的充电接口,机器人工作一段时间后,会移动至充电座处进行充电。

[0006] 所述的机器人本体上设置有安装座,所述的 IP 摄像机轴接在所述的安装座上,使得 IP 摄像机在拍摄过程中能够转动。

[0007] 与现有技术相比,本实用新型的优点在于由于机器人本体上设置有红外线侦测装置和 IP 摄像机,将机器人与 IP 摄像机结合形成可到处巡逻的用于家庭 / 校园的警卫机器人,一方面取代了人力巡逻,大大降低了人力成本,另一方面可进行全方位的监控,有效地避免了拍摄死角,使得监控范围非常广,并可进行远程监控,使家庭、校园的安全防护能够得到有效的保障。

附图说明

[0008] 图 1 为本实用新型的结构示意图(一);

[0009] 图 2 为本实用新型中充电器在充电时的示意图;

[0010] 图 3 为本实用新型的工作原理框图。

具体实施方式

[0011] 以下结合附图实施例对本实用新型作进一步详细描述。

[0012] 如图所示,一种用于家庭 / 校园的警卫机器人,包括可自由移动的机器人本体 1 和

连接有电源 6 的充电座 2, 机器人本体 1 上设置有红外线侦测装置 3, 机器人本体 1 上设置有安装座 4, 安装座 4 上轴接有 IP 摄像机 5, 机器人本体 1 上设置有与充电座 2 相适配的充电接口(图中未显示), IP 摄像机 5 包括用于采集影像的镜头 51、影像处理模块 52 及能与监视器相通信的数据传输模块 53, 镜头 51 与影像处理模块 52 连接, 影像处理模块 52 与数据传输模块 53 连接。

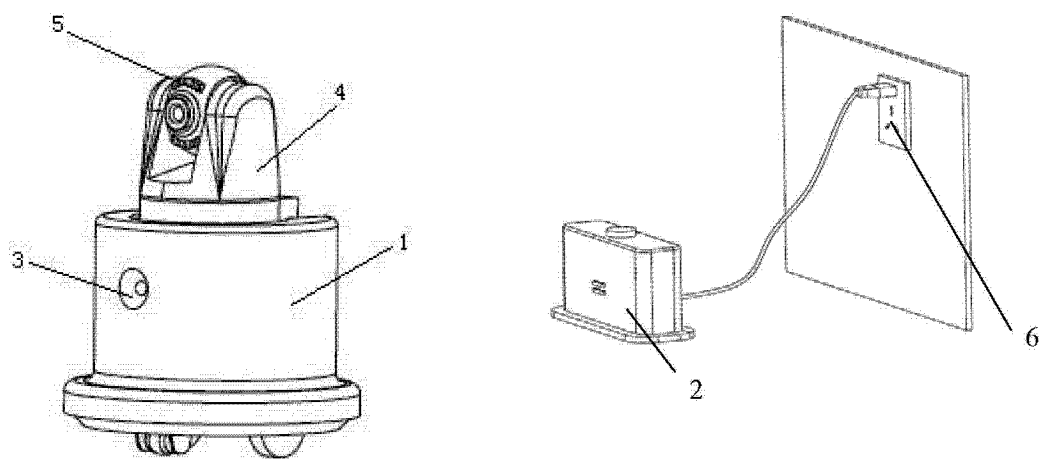


图 2

图 1

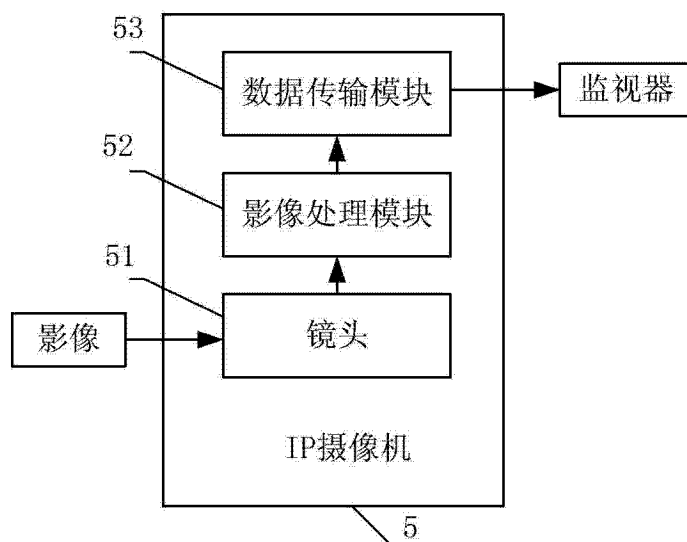


图 3