

## 说明书摘要

本发明公开了一种自动翻面和跨越障碍的玻璃清洁机器人及其工作方法,包括清洁机构,支架机构、移动机构、吸盘机构、控制系统;支架机构包括导轨,导轨上连接有移动机构,移动机构包括卡槽、移动机构内安装吸盘机构,吸盘机构包括升降机构和吸盘,吸盘连接在升降机构底部,卡槽与导轨连接,移动机构还设有驱动装置与导轨连接;导轨中部设有翻面装置;清洁机构设置于导轨两端;导轨上设有齿条,滑块的驱动装置为齿轮和齿轮电机,齿轮与导轨的齿条啮合;在导轨上设有多个限位件,限位件分别设置于移动机构的两端。本发明能够实现正常行走,跨越障碍,在多个玻璃面之间的翻面等多种功能,且能通过清洁机构的不同形式,高效清洁玻璃面。