

说明书摘要

本实用新型公开了一种自动翻面和跨越障碍的玻璃清洁机器人，包括清洁机构，支架机构、移动机构、吸盘机构、控制系统；所述支架机构包括导轨，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；所述导轨中部设有翻面装置；所述清洁机构设置于导轨两端；所述导轨上设有齿条，所述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。本实用新型能够实现正常行走，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。