



# (12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 206253313 U

(45)授权公告日 2017.06.16

(21)申请号 201621304535.9

(22)申请日 2016.12.01

(73)专利权人 广东技术师范学院

地址 510635 广东省广州市天河区龙口西路576号

(72)发明人 姚屏

(51)Int.Cl.

B05C 17/01(2006.01)

B05C 5/02(2006.01)

B05C 11/02(2006.01)

B05C 13/02(2006.01)

B05C 11/10(2006.01)

(ESM)同样的发明创造已同日申请发明专利

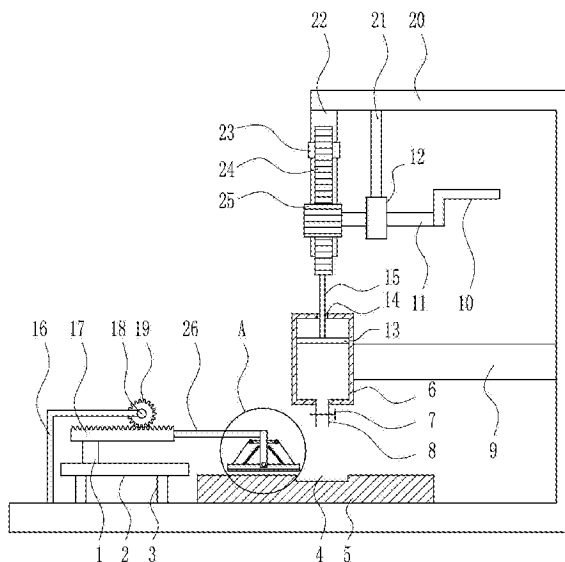
权利要求书2页 说明书5页 附图6页

## (54)实用新型名称

一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置

## (57)摘要

本实用新型涉及一种喷涂装置,尤其涉及一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置。本实用新型要解决的技术问题是提供一种涂抹均匀的智能伺服驱动器CPU板喷涂装置。为了解决上述技术问题,本实用新型提供了这样一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,包括有水平滑块、水平滑轨、支脚、放置板、储存槽、阀门、出胶管、第一固定杆、手柄、转轴、轴承座、活塞等;支架内顶部通过螺栓连接的方式连接有竖直滑轨和第二连杆,竖直滑轨设于第二连杆的左侧,竖直滑轨的前侧滑动式设置有竖直滑块。本实用新型达到了涂抹均匀的效果,并且在喷胶时,可以定量出胶,涂抹不需要手工操作,不会弄脏人们的双手,更保证了涂抹的均匀性和可靠性。



1. 一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,其特征在于,包括有水平滑块(1)、水平滑轨(2)、支脚(3)、放置板(5)、储存槽(6)、阀门(7)、出胶管(8)、第一固定杆(9)、手柄(10)、转轴(11)、轴承座(12)、活塞(13)、第一连杆(15)、连接杆(16)、水平齿条(17)、电机(18)、水平齿轮(19)、支架(20)、第二连杆(21)、竖直滑轨(22)、竖直滑块(23)、竖直齿条(24)、竖直齿轮(25)、移动杆(26)、涂抹片(27)、摆动板(28)、右拉绳(29)、右弹簧(30)、右电动轮(31)、第二固定杆(32)、左电动轮(33)、左弹簧(34)和左拉绳(35),支架(20)内顶部通过螺栓连接的方式连接有竖直滑轨(22)和第二连杆(21),竖直滑轨(22)设于第二连杆(21)的左侧,竖直滑轨(22)的前侧滑动式设置有竖直滑块(23),竖直滑块(23)的前侧焊接连接有竖直齿条(24),竖直齿条(24)的底端焊接连接有第一连杆(15),第二连杆(21)的底端通过螺栓连接的方式连接有轴承座(12),轴承座(12)上安装有转轴(11),转轴(11)的左端通过平键连接的方式连接有竖直齿轮(25),竖直齿轮(25)设于竖直齿条(24)的前侧,竖直齿轮(25)与竖直齿条(24)啮合,转轴(11)的右端焊接连接有手柄(10),支架(20)内右壁中部焊接连接有第一固定杆(9),第一固定杆(9)的左端焊接连接有储存槽(6),储存槽(6)的顶部中间开有第一通孔(14),第一连杆(15)穿过第一通孔(14),第一连杆(15)的底端焊接连接有活塞(13),活塞(13)与储存槽(6)的内壁接触配合,储存槽(6)的底部焊接连接有出胶管(8),出胶管(8)上设有阀门(7),支架(20)内底部通过螺栓连接的方式从左至右依次设置有连接杆(16)、支脚(3)和放置板(5),连接杆(16)的顶部右端通过螺栓连接的方式连接有电机(18),电机(18)的后方连接有水平齿轮(19),支脚(3)的顶部焊接连接有水平滑轨(2),水平滑轨(2)的顶部滑动式设置有水平滑块(1),水平滑块(1)的顶部焊接连接有水平齿条(17),水平齿条(17)设于水平齿轮(19)的下方,水平齿轮(19)与水平齿条(17)啮合,连接杆(16)设于水平齿条(17)的前侧,水平齿条(17)的右端焊接连接有移动杆(26),移动杆(26)的右端焊接连接有第二固定杆(32),第二固定杆(32)的左右两侧壁上部分别固定连接左电动轮(33)和右电动轮(31),左电动轮(33)上绕有左拉绳(35),右电动轮(31)上绕有右拉绳(29),第二固定杆(32)的底端通过销轴连接有摆动板(28),左拉绳(35)和右拉绳(29)的末端与摆动板(28)的顶部固定连接,第二固定杆(32)的左右两侧壁中部分别焊接连接有左弹簧(34)和右弹簧(30),左弹簧(34)和右弹簧(30)的底端与摆动板(28)的顶部焊接连接,摆动板(28)设于放置板(5)的正上方,放置板(5)的顶部中间开有定位槽(4),定位槽(4)设于出胶管(8)的正下方。

2. 根据权利要求1所述的一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,其特征在于,还包括有放置杆(36)、卡球(37)和定位转杆(39),支架(20)内右壁上部焊接连接有放置杆(36),放置杆(36)上开有第二通孔(38),放置杆(36)上放置有卡球(37),卡球(37)底端焊接连接有定位转杆(39),定位转杆(39)穿过第二通孔(38),定位转杆(39)的顶部与手柄(10)的底部相接触。

3. 根据权利要求2所述的一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,其特征在于,还包括有橡胶垫(40),手柄(10)的底部通过胶接连接的方式连接有橡胶垫(40),橡胶垫(40)的上表面与手柄(10)的下表面紧密胶合,橡胶垫(40)的形状为长方体形,橡胶垫(40)的材质为丁苯橡胶,丁苯橡胶的颜色为灰色。

4. 根据权利要求3所述的一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,其特征在于,还包括有斜块(41),储存槽(6)的内底部左右两端对称式设置有斜块(41),斜块(41)的下表面与储存

槽(6)的内底部之间的连接方式为焊接连接,斜块(41)的倾斜角度为 $30^{\circ}$ ,斜块(41)的材质为不锈钢。

5.根据权利要求4所述的一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,其特征在于,还包括有第一加强筋(42),支架(20)右内壁下部通过焊接连接的方式连接有第一加强筋(42),第一加强筋(42)的顶端与第一固定杆(9)的底部右侧通过焊接连接的方式相连接,第一加强筋(42)为倾斜设置,第一加强筋(42)的材质为合金钢。

6.根据权利要求5所述的一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,其特征在于,还包括有放置框(43),支架(20)内底部右端通过螺栓连接的方式连接有放置框(43),放置框(43)的形状为圆柱体形,放置框(43)的右侧壁与支架(20)内右壁底端相接触,放置框(43)设于放置板(5)的右侧。

7.根据权利要求6所述的一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,其特征在于,还包括有工具箱(44),支架(20)内底部左端通过螺栓连接的方式连接有工具箱(44),工具箱(44)设于连接杆(16)的左侧,工具箱(44)的形状为长方体形,工具箱(44)的长度、宽度与高度之比为2:1.2:3.7。

8.根据权利要求7所述的一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,其特征在于,还包括有照明灯(45),第一固定杆(9)的底部中间通过螺栓连接的方式连接有照明灯(45),照明灯(45)设于第一加强筋(42)的左侧,照明灯(45)的类型为节能型,照明灯(45)的额定电压为220V,照明灯(45)的额定功率为50W。

9.根据权利要求8所述的一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,其特征在于,还包括有第二加强筋(46),支架(20)内顶部左侧通过螺栓连接的方式连接有第二加强筋(46),第二加强筋(46)设于竖直滑轨(22)与第二连杆(21)之间,第二加强筋(46)的底端与竖直滑轨(22)的右壁上部焊接连接,第二加强筋(46)为倾斜设置。

## 一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置

### 技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种喷涂装置,尤其涉及一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置。

### 背景技术

[0002] 伺服驱动器又称为“伺服控制器”、“伺服放大器”,是用来控制伺服电机的一种控制器,其作用类似于变频器作用于普通交流马达,属于伺服系统的一部分,主要应用于高精度的定位系统。一般是通过位置、速度和力矩三种方式对伺服马达进行控制,实现高精度的传动系统定位,目前是传动技术的高端产品。

[0003] 目前,智能伺服驱动器的CPU板需要对其涂散热胶,增强其散热效果,但是目前的涂抹工作主要由人工涂抹,存在涂抹不均匀的缺点,对智能伺服驱动器有很大的不良影响,因此亟需研发一种涂抹均匀的智能伺服驱动器CPU板喷涂装置。

### 实用新型内容

[0004] (1)要解决的技术问题

[0005] 本实用新型为了克服目前,智能伺服驱动器的CPU板需要对其涂散热胶,增强其散热效果,但是目前的涂抹工作主要由人工涂抹,存在涂抹不均匀的缺点,对智能伺服驱动器有很大的不良影响的缺点,本实用新型要解决的技术问题是提供一种涂抹均匀的智能伺服驱动器CPU板喷涂装置。

[0006] (2)技术方案

[0007] 为了解决上述技术问题,本实用新型提供了这样一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,包括有水平滑块、水平滑轨、支脚、放置板、储存槽、阀门、出胶管、第一固定杆、手柄、转轴、轴承座、活塞、第一连杆、连接杆、水平齿条、电机、水平齿轮、支架、第二连杆、竖直滑轨、竖直滑块、竖直齿条、竖直齿轮、移动杆、涂抹片、摆动板、右拉绳、右弹簧、右电动轮、第二固定杆、左电动轮、左弹簧和左拉绳,支架内顶部通过螺栓连接的方式连接有竖直滑轨和第二连杆,竖直滑轨设于第二连杆的左侧,竖直滑轨的前侧滑动式设置有竖直滑块,竖直滑块的前侧焊接连接有竖直齿条,竖直齿条的底端焊接连接有第一连杆,第二连杆的底端通过螺栓连接的方式连接有轴承座,轴承座上安装有转轴,转轴的左端通过平键连接的方式连接有竖直齿轮,竖直齿轮设于竖直齿条的前侧,竖直齿轮与竖直齿条啮合,转轴的右端焊接连接有手柄,支架内右壁中部焊接连接有第一固定杆,第一固定杆的左端焊接连接有储存槽,储存槽的顶部中间开有第一通孔,第一连杆穿过第一通孔,第一连杆的底端焊接连接有活塞,活塞与储存槽的内壁接触配合,储存槽的底部焊接连接有出胶管,出胶管上设有阀门,支架内底部通过螺栓连接的方式从左至右依次设置有连接杆、支脚和放置板,连接杆的顶部右端通过螺栓连接的方式连接有电机,电机的后方连接有水平齿轮,支脚的顶部焊接连接有水平滑轨,水平滑轨的顶部滑动式设置有水平滑块,水平滑块的顶部焊接连接有水平齿条,水平齿条设于水平齿轮的下方,水平齿轮与水平齿条啮合,连接杆设于水平齿条的前侧,水平齿条的右端焊接连接有移动杆,移动杆的右端焊接连接有第二固定杆,第二固定

杆的左右两侧壁上部分别固定连接有左电动轮和右电动轮,左电动轮上绕有左拉绳,右电动轮上绕有右拉绳,第二固定杆的底端通过销轴连接有摆动板,左拉绳和右拉绳的末端与摆动板的顶部固定连接,第二固定杆的左右两侧壁中部分别焊接连接有左弹簧和右弹簧,左弹簧和右弹簧的底端与摆动板的顶部焊接连接,摆动板设于放置板的正上方,放置板的顶部中间开有定位槽,定位槽设于出胶管的正下方。

[0008] 优选地,还包括有放置杆、卡球和定位转杆,支架内右壁上部焊接连接有放置杆,放置杆上开有第二通孔,放置杆上放置有卡球,卡球底端焊接连接有定位转杆,定位转杆穿过第二通孔,定位转杆的顶部与手柄的底部相接触。

[0009] 优选地,还包括有橡胶垫,手柄的底部通过胶接连接的方式连接有橡胶垫,橡胶垫的上表面与手柄的下表面紧密胶合,橡胶垫的形状为长方体形,橡胶垫的材质为丁苯橡胶,丁苯橡胶的颜色为灰色。

[0010] 优选地,还包括有斜块,储存槽的内底部左右两端对称式设置有斜块,斜块的下表面与储存槽的内底部之间的连接方式为焊接连接,斜块的倾斜角度为 $30^{\circ}$ ,斜块的材质为不锈钢。

[0011] 优选地,还包括有第一加强筋,支架右内壁下部通过焊接连接的方式连接有第一加强筋,第一加强筋的顶端与第一固定杆的底部右侧通过焊接连接的方式相连接,第一加强筋为倾斜设置,第一加强筋的材质为合金钢。

[0012] 优选地,还包括有放置框,支架内底部右端通过螺栓连接的方式连接有放置框,放置框的形状为圆柱体形,放置框的右侧壁与支架内右壁底端相接触,放置框设于放置板的右侧。

[0013] 优选地,还包括有工具箱,支架内底部左端通过螺栓连接的方式连接有工具箱,工具箱设于连接杆的左侧,工具箱的形状为长方体形,工具箱的长度、宽度与高度之比为2:1.2:3.7。

[0014] 优选地,还包括有照明灯,第一固定杆的底部中间通过螺栓连接的方式连接有照明灯,照明灯设于第一加强筋的左侧,照明灯的类型为节能型,照明灯的额定电压为220V,照明灯的额定功率为50W。

[0015] 优选地,还包括有第二加强筋,支架内顶部左侧通过螺栓连接的方式连接有第二加强筋,第二加强筋设于竖直滑轨与第二连杆之间,第二加强筋的底端与竖直滑轨的右壁上部分焊接连接,第二加强筋为倾斜设置。

[0016] 工作原理:储存槽内装有散热胶,当需要对智能伺服驱动器的CPU板进行涂胶处理时,首先,人们将CPU板放置在定位槽内,CPU板的高度高于定位槽,然后工作人员打开阀门,手动顺时针转动手柄一圈,带动转轴转动,带动竖直齿轮转动,带动竖直齿条和活塞向下移动,从而将散热胶挤出落在CPU板上,然后工作人员关闭阀门,启动电机正转,带动水平齿轮逆时针转动,带动水平齿条和涂抹片一起向右移动,涂抹片将散热胶抹匀,此时工作人员启动右电动轮收右拉绳一圈,使摆动板和涂抹片向右上方倾斜,使得涂抹片更好地将散热胶在CPU板上抹匀,然后启动电机反转,右电动轮放出右拉绳一圈,左电动轮收左拉绳一圈,使得摆动板和涂抹片向左上方倾斜,涂抹片向左倾斜式将散热胶涂抹均匀,如此交替,便可将CPU板上的散热胶充分涂抹均匀。最后,工作人员关闭电机、左电动轮和右电动轮,取下涂抹均匀的CPU板。

[0017] 因为还包括有放置杆、卡球和定位转杆,支架内右壁上部焊接连接有放置杆,放置杆上开有第二通孔,放置杆上放置有卡球,卡球底端焊接连接有定位转杆,定位转杆穿过第二通孔,定位转杆的顶部与手柄的底部相接触,所以平时定位转杆挡住手柄,当要转动手柄时,工作人员将定位转杆旋转180°,定位转杆不挡住手柄,手柄转动时,工作人员将定位转杆转回原位,此时手柄转至与定位转杆接触,表明手柄正好转动一圈,起到准确定量出胶的作用。

[0018] 因为还包括有橡胶垫,手柄的底部通过胶接连接的方式连接有橡胶垫,橡胶垫的上表面与手柄的下表面紧密胶合,橡胶垫的形状为长方体形,橡胶垫的材质为丁苯橡胶,丁苯橡胶的颜色为灰色,所以可以保护双手,操作更为舒适。

[0019] 因为还包括有斜块,储存槽的内底部左右两端对称式设置有斜块,斜块的下表面与储存槽的内底部之间的连接方式为焊接连接,斜块的倾斜角度为30°,斜块的材质为不锈钢,所以可以避免散热胶堆积在储存槽的内底部左右两端,造成浪费。

[0020] 因为还包括有第一加强筋,支架右内壁下部通过焊接连接的方式连接有第一加强筋,第一加强筋的顶端与第一固定杆的底部右侧通过焊接连接的方式相连接,第一加强筋为倾斜设置,第一加强筋的材质为合金钢,所以可以提高装置的牢固性和稳定性。

[0021] (3)有益效果

[0022] 本实用新型达到了涂抹均匀的效果,并且在喷胶时,可以定量出胶,涂抹不需要手工操作,不会弄脏人们的双手,更保证了涂抹的均匀性和可靠性,装置操作简单,实用性强,可推广性强。

## 附图说明

[0023] 图1为本实用新型的第一种主视结构示意图。

[0024] 图2为本实用新型A的放大示意图。

[0025] 图3为本实用新型的第二种主视结构示意图。

[0026] 图4为本实用新型的第三种主视结构示意图。

[0027] 图5为本实用新型的第四种主视结构示意图。

[0028] 图6为本实用新型的第五种主视结构示意图。

[0029] 附图中的标记为:1-水平滑块,2-水平滑轨,3-支脚,4-定位槽,5-放置板,6-储存槽,7-阀门,8-出胶管,9-第一固定杆,10-手柄,11-转轴,12-轴承座,13-活塞,14-第一通孔,15-第一连杆,16-连接杆,17-水平齿条,18-电机,19-水平齿轮,20-支架,21-第二连杆,22-竖直滑轨,23-竖直滑块,24-竖直齿条,25-竖直齿轮,26-移动杆,27-涂抹片,28-摆动板,29-右拉绳,30-右弹簧,31-右电动轮,32-第二固定杆,33-左电动轮,34-左弹簧,35-左拉绳,36-放置杆,37-卡球,38-第二通孔,39-定位转杆,40-橡胶垫,41-斜块,42-第一加强筋,43-放置框,44-工具箱,45-照明灯,46-第二加强筋。

## 具体实施方式

[0030] 下面结合附图和实施例对本实用新型作进一步的说明。

[0031] 实施例1

[0032] 一种智能伺服驱动器CPU板喷涂装置,如图1-6所示,包括有水平滑块1、水平滑轨

2、支脚3、放置板5、储存槽6、阀门7、出胶管8、第一固定杆9、手柄10、转轴11、轴承座12、活塞13、第一连杆15、连接杆16、水平齿条17、电机18、水平齿轮19、支架20、第二连杆21、竖直滑轨22、竖直滑块23、竖直齿条24、竖直齿轮25、移动杆26、涂抹片27、摆动板28、右拉绳29、右弹簧30、右电动轮31、第二固定杆32、左电动轮33、左弹簧34和左拉绳35,支架20内顶部通过螺栓连接的方式连接有竖直滑轨22和第二连杆21,竖直滑轨22设于第二连杆21的左侧,竖直滑轨22的前侧滑动式设置有竖直滑块23,竖直滑块23的前侧焊接连接有竖直齿条24,竖直齿条24的底端焊接连接有第一连杆15,第二连杆21的底端通过螺栓连接的方式连接有轴承座12,轴承座12上安装有转轴11,转轴11的左端通过平键连接的方式连接有竖直齿轮25,竖直齿轮25设于竖直齿条24的前侧,竖直齿轮25与竖直齿条24啮合,转轴11的右端焊接连接有手柄10,支架20内右壁中部焊接连接有第一固定杆9,第一固定杆9的左端焊接连接有储存槽6,储存槽6的顶部中间开有第一通孔14,第一连杆15穿过第一通孔14,第一连杆15的底端焊接连接有活塞13,活塞13与储存槽6的内壁接触配合,储存槽6的底部焊接连接有出胶管8,出胶管8上设有阀门7,支架20内底部通过螺栓连接的方式从左至右依次设置有连接杆16、支脚3和放置板5,连接杆16的顶部右端通过螺栓连接的方式连接有电机18,电机18的后方连接有水平齿轮19,支脚3的顶部焊接连接有水平滑轨2,水平滑轨2的顶部滑动式设置有水平滑块1,水平滑块1的顶部焊接连接有水平齿条17,水平齿条17设于水平齿轮19的下方,水平齿轮19与水平齿条17啮合,连接杆16设于水平齿条17的前侧,水平齿条17的右端焊接连接有移动杆26,移动杆26的右端焊接连接有第二固定杆32,第二固定杆32的左右两侧壁上部分别固定连接左电动轮33和右电动轮31,左电动轮33上绕有左拉绳35,右电动轮31上绕有右拉绳29,第二固定杆32的底端通过销轴连接有摆动板28,左拉绳35和右拉绳29的末端与摆动板28的顶部固定连接,第二固定杆32的左右两侧壁中部分别焊接连接有左弹簧34和右弹簧30,左弹簧34和右弹簧30的底端与摆动板28的顶部焊接连接,摆动板28设于放置板5的正上方,放置板5的顶部中间开有定位槽4,定位槽4设于出胶管8的正下方。

[0033] 还包括有放置杆36、卡球37和定位转杆39,支架20内右壁上部分别焊接连接有放置杆36,放置杆36上开有第二通孔38,放置杆36上放置有卡球37,卡球37底端焊接连接有定位转杆39,定位转杆39穿过第二通孔38,定位转杆39的顶部与手柄10的底部相接触。

[0034] 还包括有橡胶垫40,手柄10的底部通过胶接连接的方式连接有橡胶垫40,橡胶垫40的上表面与手柄10的下表面紧密胶合,橡胶垫40的形状为长方体形,橡胶垫40的材质为丁苯橡胶,丁苯橡胶的颜色为灰色。

[0035] 还包括有斜块41,储存槽6的内底部左右两端对称式设置有斜块41,斜块41的下表面与储存槽6的内底部之间的连接方式为焊接连接,斜块41的倾斜角度为 $30^{\circ}$ ,斜块41的材质为不锈钢。

[0036] 还包括有第一加强筋42,支架20右内壁下部通过焊接连接的方式连接有第一加强筋42,第一加强筋42的顶端与第一固定杆9的底部右侧通过焊接连接的方式相连接,第一加强筋42为倾斜设置,第一加强筋42的材质为合金钢。

[0037] 还包括有放置框43,支架20内底部右端通过螺栓连接的方式连接有放置框43,放置框43的形状为圆柱体形,放置框43的右侧壁与支架20内右壁底端相接触,放置框43设于放置板5的右侧。

[0038] 还包括有工具箱44,支架20内底部左端通过螺栓连接的方式连接有工具箱44,工

工具箱44设于连接杆16的左侧,工具箱44的形状为长方体形,工具箱44的长度、宽度与高度之比为2:1.2:3.7。

[0039] 还包括有照明灯45,第一固定杆9的底部中间通过螺栓连接的方式连接有照明灯45,照明灯45设于第一加强筋42的左侧,照明灯45的类型为节能型,照明灯45的额定电压为220V,照明灯45的额定功率为50W。

[0040] 还包括有第二加强筋46,支架20内顶部左侧通过螺栓连接的方式连接有第二加强筋46,第二加强筋46设于竖直滑轨22与第二连杆21之间,第二加强筋46的底端与竖直滑轨22的右壁上部焊接连接,第二加强筋46为倾斜设置。

[0041] 工作原理:储存槽6内装有散热胶,当需要对智能伺服驱动器的CPU板进行涂胶处理时,首先,人们将CPU板放置在定位槽4内,CPU板的高度高于定位槽4,然后工作人员打开阀门7,手动顺时针转动手柄10一圈,带动转轴11转动,带动竖直齿轮25转动,带动竖直齿条24和活塞13向下移动,从而将散热胶挤出落在CPU板上,然后工作人员关闭阀门7,启动电机18正转,带动水平齿轮19逆时针转动,带动水平齿条17和涂抹片27一起向右移动,涂抹片27将散热胶抹匀,此时工作人员启动右电动轮31收右拉绳29一圈,使摆动板28和涂抹片27向右上方倾斜,使得涂抹片27更好地将散热胶在CPU板上抹匀,然后启动电机18反转,右电动轮31放出右拉绳29一圈,左电动轮33收左拉绳35一圈,使得摆动板28和涂抹片27向左上方倾斜,涂抹片27向左倾斜式将散热胶涂抹均匀,如此交替,便可将CPU板上的散热胶充分涂抹均匀。最后,工作人员关闭电机18、左电动轮33和右电动轮31,取下涂抹均匀的CPU板。

[0042] 因为还包括有放置杆36、卡球37和定位转杆39,支架20内右壁上部焊接连接有放置杆36,放置杆36上开有第二通孔38,放置杆36上放置有卡球37,卡球37底端焊接连接有定位转杆39,定位转杆39穿过第二通孔38,定位转杆39的顶部与手柄10的底部相接触,所以平时定位转杆39挡住手柄10,当要转动手柄10时,工作人员将定位转杆39旋转180°,定位转杆39不挡住手柄10,手柄10转动时,工作人员将定位转杆39转回原位,此时手柄10转至与定位转杆39接触,表明手柄10正好转动一圈,起到准确定量出胶的作用。

[0043] 因为还包括有橡胶垫40,手柄10的底部通过胶接连接的方式连接有橡胶垫40,橡胶垫40的上表面与手柄10的下表面紧密胶合,橡胶垫40的形状为长方体形,橡胶垫40的材质为丁苯橡胶,丁苯橡胶的颜色为灰色,所以可以保护双手,操作更为舒适。

[0044] 因为还包括有斜块41,储存槽6的内底部左右两端对称式设置有斜块41,斜块41的下表面与储存槽6的内底部之间的连接方式为焊接连接,斜块41的倾斜角度为30°,斜块41的材质为不锈钢,所以可以避免散热胶堆积在储存槽6的内底部左右两端,造成浪费。

[0045] 因为还包括有第一加强筋42,支架20右内壁下部通过焊接连接的方式连接有第一加强筋42,第一加强筋42的顶端与第一固定杆9的底部右侧通过焊接连接的方式相连接,第一加强筋42为倾斜设置,第一加强筋42的材质为合金钢,所以可以提高装置的牢固性和稳定性。

[0046] 以上所述实施例仅表达了本实用新型的优选实施方式,其描述较为具体和详细,但并不能因此而理解为对本实用新型专利范围的限制。应当指出的是,对于本领域的普通技术人员来说,在不脱离本发明构思的前提下,还可以做出若干变形、改进及替代,这些都属于本实用新型的保护范围。因此,本实用新型专利的保护范围应以所附权利要求为准。



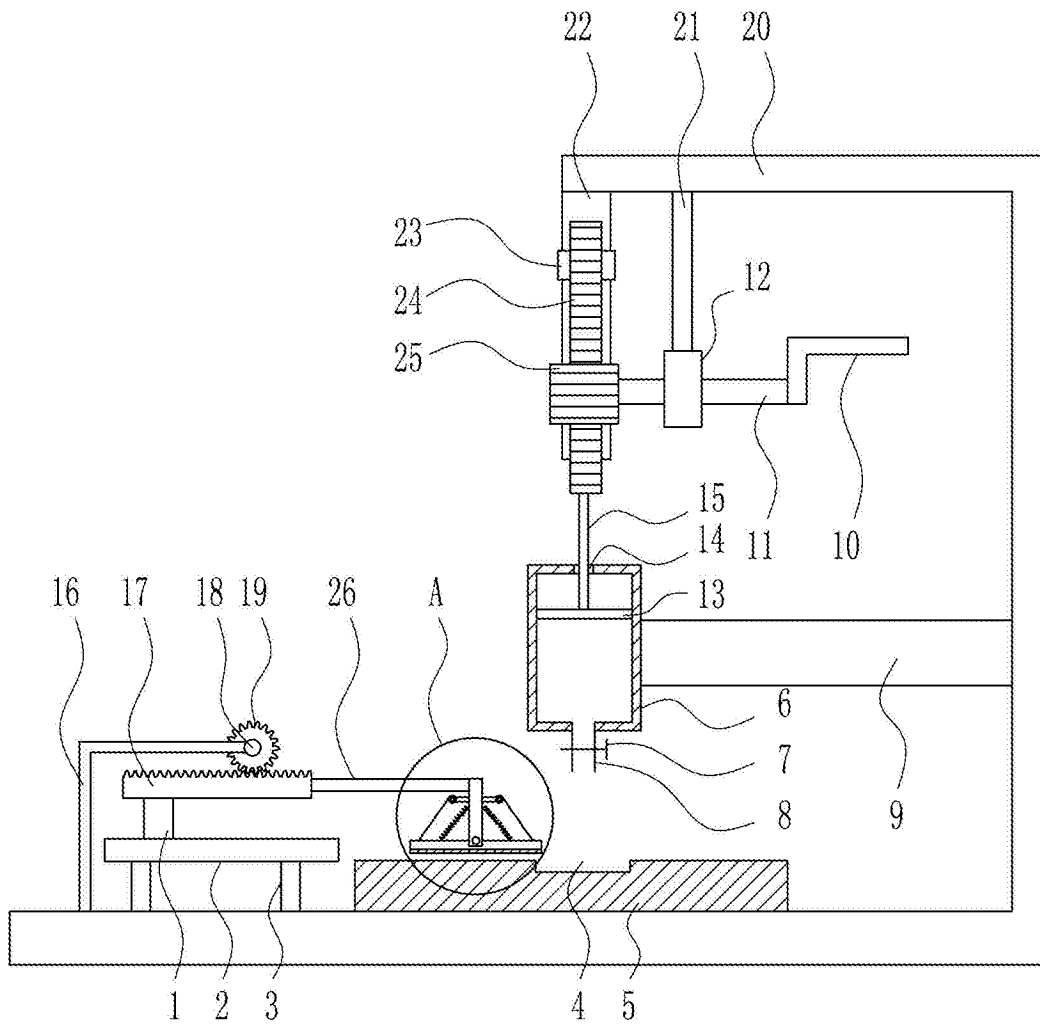


图1

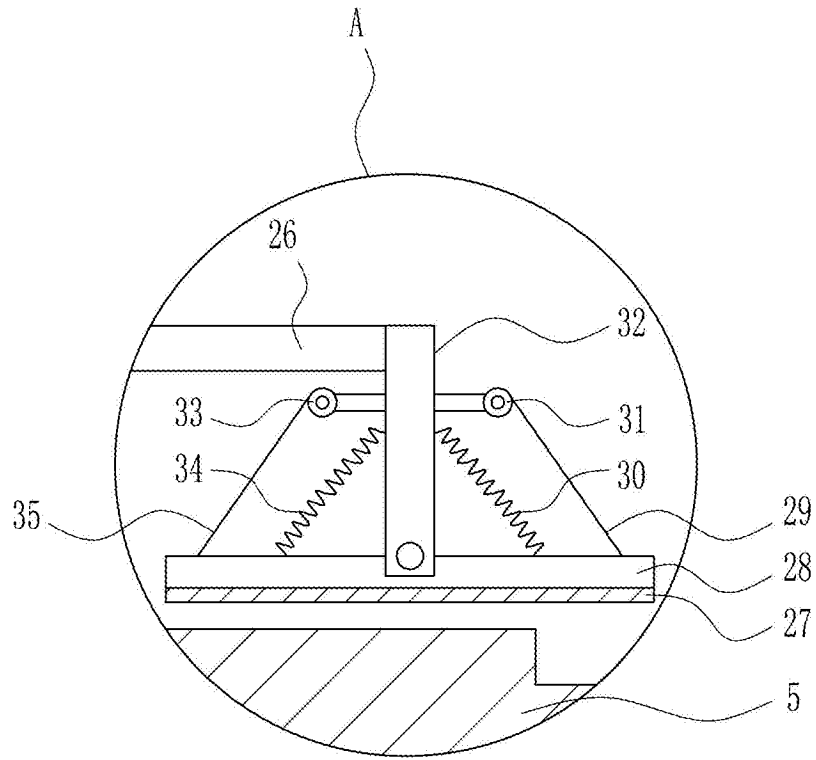


图2

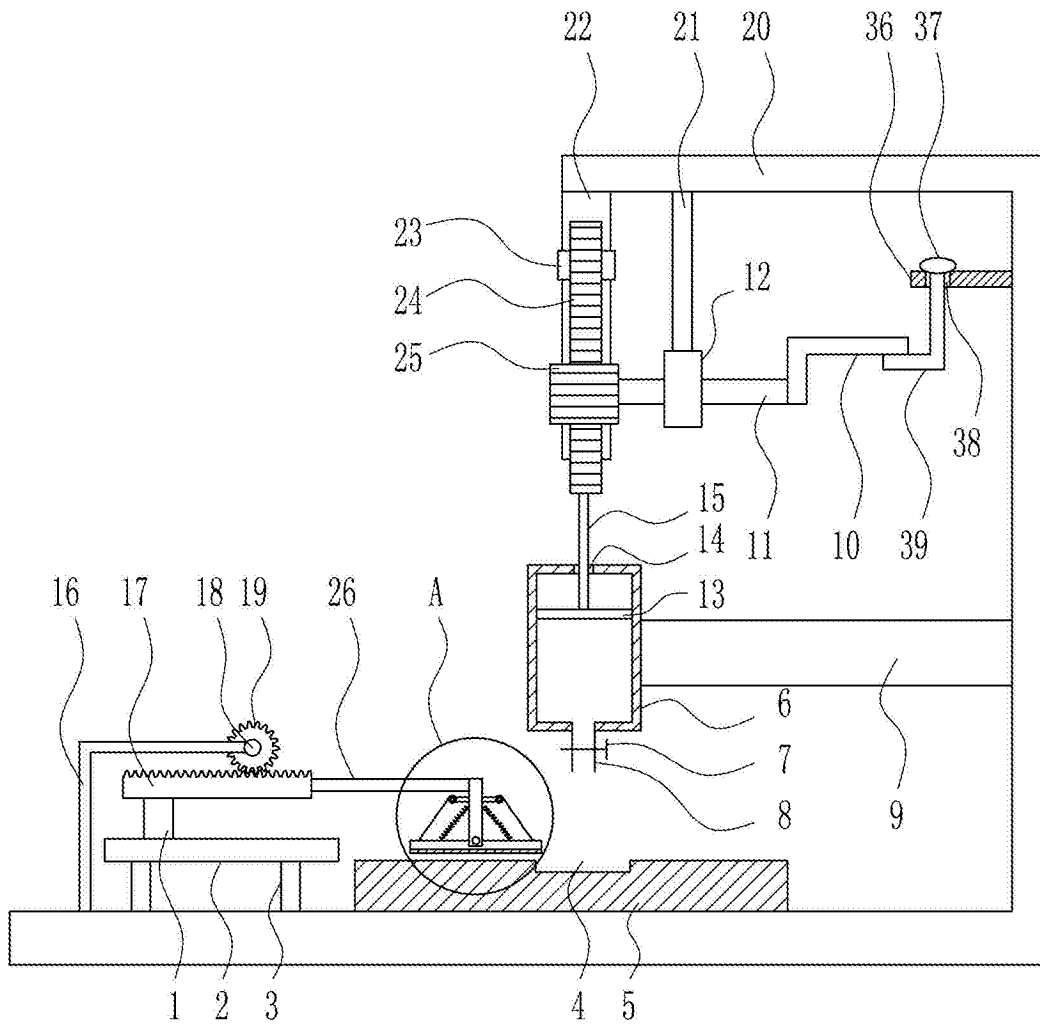


图3

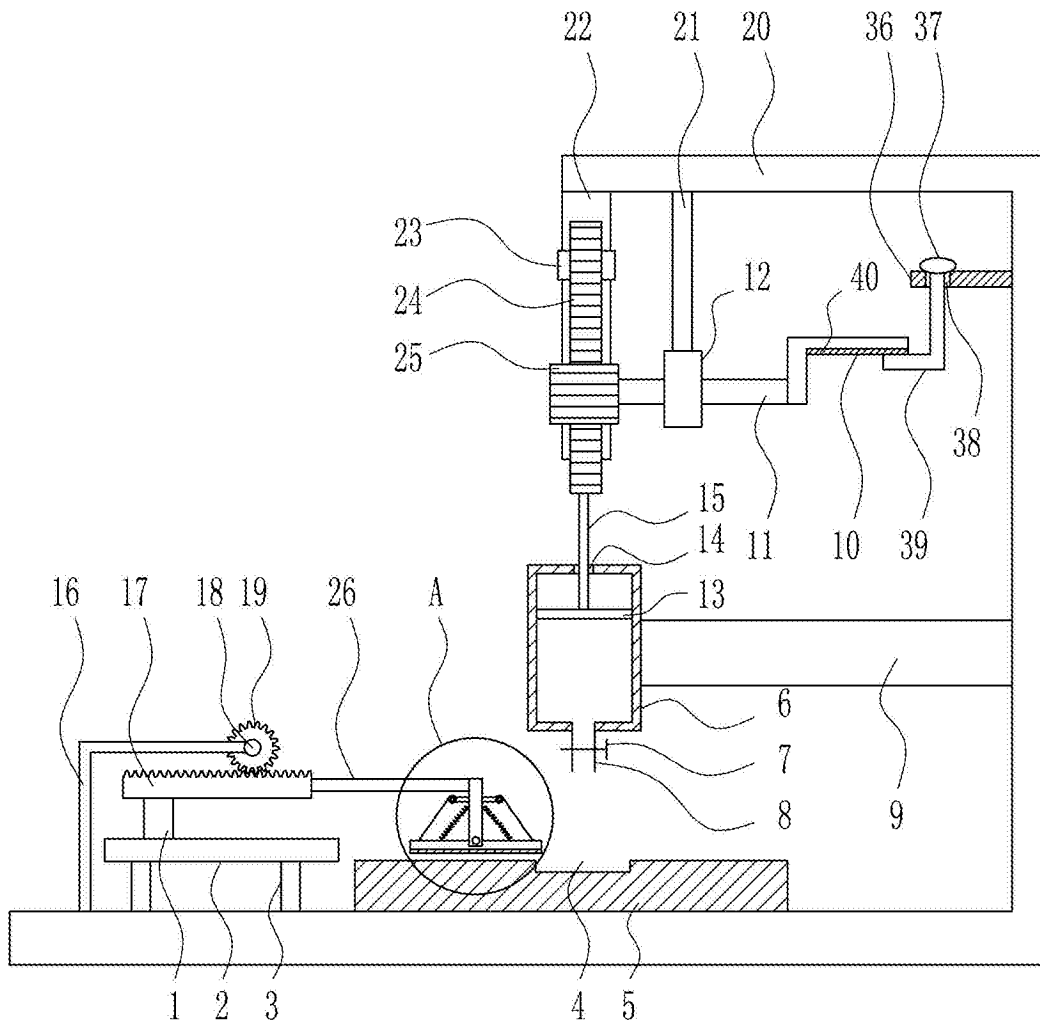


图4



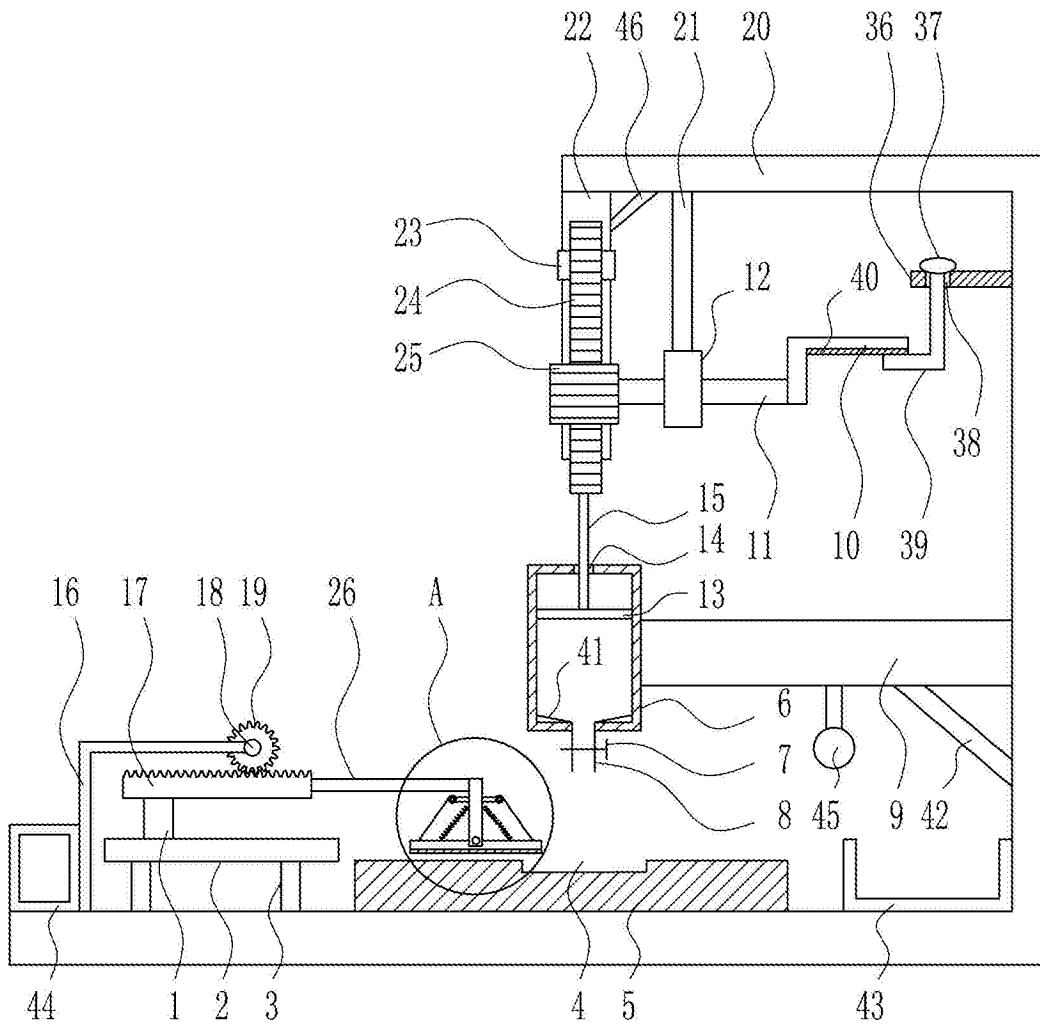


图6