(19)中华人民共和国国家知识产权局

(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 204093637 U
(45)授权公告日 2015.01.14

(21)申请号 201420586493.7

(22)申请日 2014.10.11

(73)专利权人 河南森茂机械有限公司
地址 461500 河南省许昌市长葛市钟繇大道北段东侧森茂机械有限公司

(72)发明人 胡方坤 冯贵新 段英杰 张慧鹏 胡海天

(51)Int.Cl.
B05B 13/04(2006.01)

(ESM)同样的发明创造已同日申请发明专利

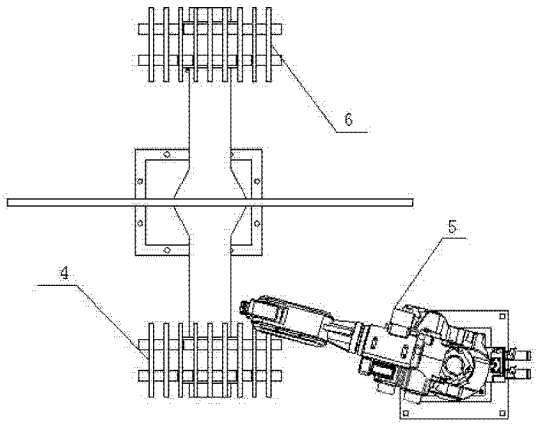
权利要求书1页 说明书1页 附图2页

(54)实用新型名称

一种综合式自动喷涂装备

(57)摘要

本实用新型涉及喷涂加工技术领域的设备，名称是一种综合式自动喷涂装备，它包括输送线，在输送线一端安装有一个搬运机器人，它还包括喷涂单元，所述的喷涂单元具有喷涂工位和喷涂机器人，它还具有进料工位，其特征是：所述的喷涂单元是多个的，多个喷涂单元在搬运机器人前面周围安装，多个喷涂单元的进料工位朝着搬运机器人，这样的综合式自动喷涂装备具有占用空间少、生产效率高的优点。



CN 204093637 U

1. 一种综合式自动喷涂装备，它包括输送线，在输送线一端安装有一个搬运机器人，它还包括喷涂单元，所述的喷涂单元具有喷涂工位和喷涂机器人，它还具有进料工位，其特征是：所述的喷涂单元是多个的，多个喷涂单元在搬运机器人前面周围安装，多个喷涂单元的进料工位朝着搬运机器人。

一种综合式自动喷涂装备

技术领域

[0001] 本实用新型涉及喷涂加工技术领域的设备，特别是涉及自动喷涂装备。

背景技术

[0002] 机器人具有节省劳动力、降低劳动强度的优点，在自动喷涂装备中，机器人可以装卸产品；现有技术中，一个喷涂装备有一个喷涂单元和一个装卸机器人，并且这个机器人安装在输送线上，具有占用空间、生产效率低的缺点。

发明内容

[0003] 本实用新型的目的就是针对上述缺点，提供一种占用空间少、生产效率高的综合式自动喷涂装备。

[0004] 本实用新型的技术方案是这样实现的：一种综合式自动喷涂装备，它包括输送线，在输送线一端安装有一个搬运机器人，它还包括喷涂单元，所述的喷涂单元具有喷涂工位和喷涂机器人，它还具有进料工位，其特征是：所述的喷涂单元是多个的，多个喷涂单元在搬运机器人前面周围安装，多个喷涂单元的进料工位朝着搬运机器人。

[0005] 本实用新型的有益效果是：这样的综合式自动喷涂装备具有占用空间少、生产效率高的优点。

附图说明

[0006] 图 1 为本实用新型一个喷涂单元俯视结构示意图。

[0007] 图 2 是本实用新型综合式自动喷涂装备的结构示意图。

[0008] 其中：1、输送线 2、搬运机器人 3、喷涂单元 4、喷涂工位 5、喷涂机器人 6、进料工位。

[0009] 具体实施方式

[0010] 下面结合附图对本实用新型作进一步的说明。

[0011] 如图1、2所示，一种综合式自动喷涂装备，它包括输送线1，在输送线1一端安装有一个搬运机器人 2，它还包括喷涂单元 3，所述的喷涂单元具有喷涂工位 4 和喷涂机器人 5，它还具有进料工位 6，其特征是：所述的喷涂单元是多个的，多个喷涂单元在搬运机器人前面周围安装，多个喷涂单元的进料工位 4 朝着搬运机器人 2。

[0012] 这样搬运机器人可以供给多个喷涂单元上的作业，在给一个喷涂单元上装卸料时，其余的喷涂单元在做喷涂动作，这样喷涂机器人具有较高的效率，具有本实用新型的优点。

[0013] 以上实施例仅为本发明的部分实施例，但本发明的宗旨并不限于此，任何本领域的技术人员在本发明的领域内，所作的变化或修饰、和进一步的拓展皆涵盖在本发明的专利范围内。

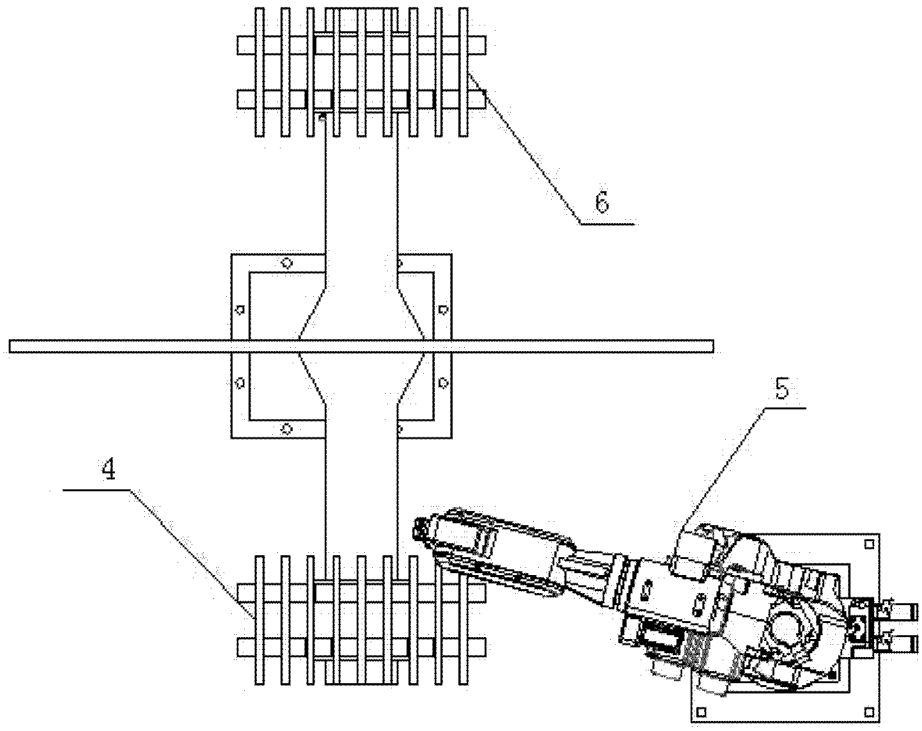


图 1

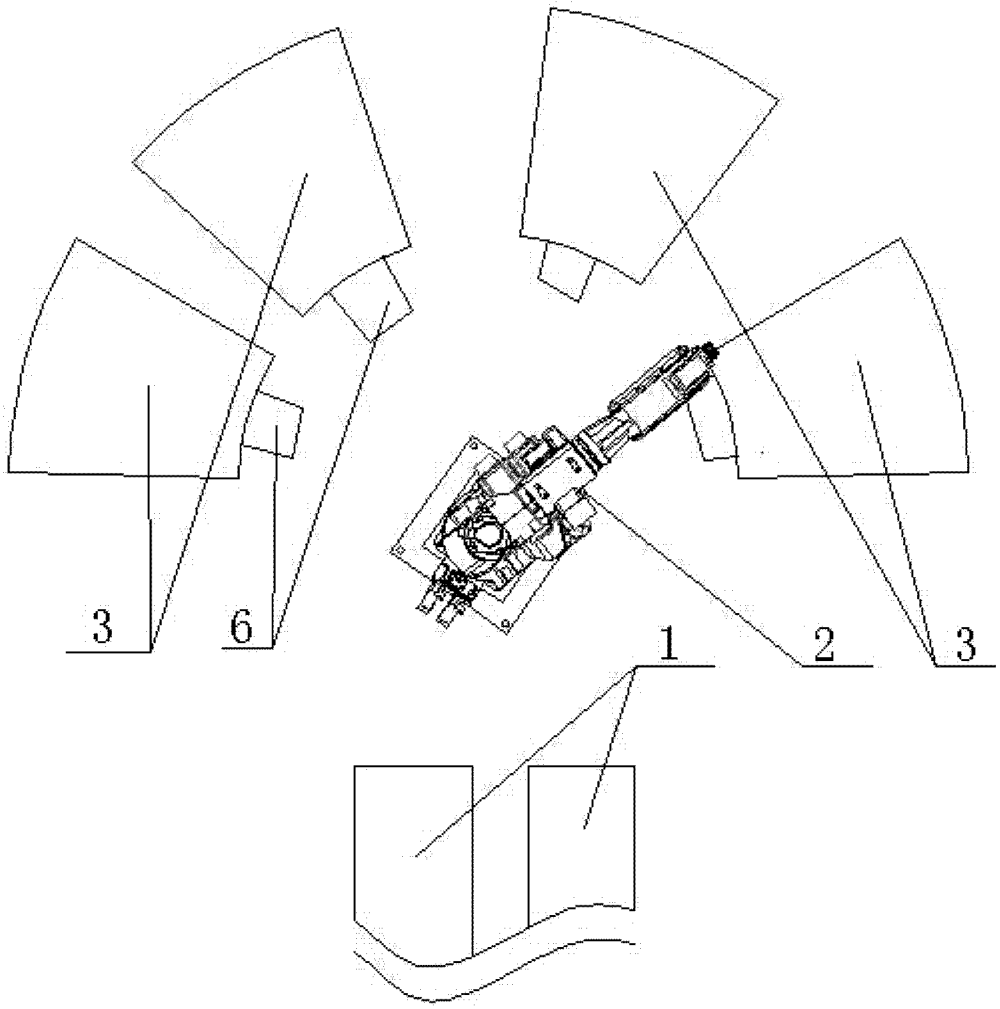


图 2