



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204545031 U

(45) 授权公告日 2015. 08. 12

(21) 申请号 201520152360. 3

(22) 申请日 2015. 03. 18

(73) 专利权人 常州法尔林精机有限公司

地址 213000 江苏省常州市钟楼区北港街道
北港村委钟家塘 168 号

(72) 发明人 陈惠 蒋华星 陆旭铭

(74) 专利代理机构 常州市夏成专利事务所(普
通合伙) 32233

代理人 沈兵

(51) Int. Cl.

B21D 3/00(2006. 01)

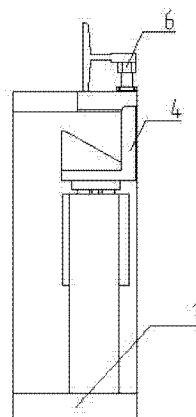
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

用于高精度电梯导轨自动精矫机的原位 90°
翻转装置

(57) 摘要

本实用新型涉及一种翻转装置,尤其是用于高精度电梯导轨自动精矫机的原位 90° 翻转装置。该翻转装置包括机架、导杆气缸、翻转块和支承块,导杆气缸固定连接在机架上,导杆气缸顶端设有翻转块,支承块固定连接在机架顶端,导杆气缸通过导杆气缸安装支架固定连接在机架上,支承块通过支承架固定连接在机架顶端,该翻转装置能够精确快速的完成翻转动作,节约了成本,提高了功效。



1. 用于高精度电梯导轨自动精矫机的原位 90° 翻转装置,其特征是,包括机架(1)、导杆气缸(2)、翻转块(4)和支承块(6),导杆气缸(2)固定连接在机架(1)上,导杆气缸(2)顶端设有翻转块(4),支承块(6)固定连接在机架(1)顶端。

2. 根据权利要求 1 所述的用于高精度电梯导轨自动精矫机的原位 90° 翻转装置,其特征是,导杆气缸(2)通过导杆气缸安装支架(3)固定连接在机架(1)上。

3. 根据权利要求 1 或 2 所述的用于高精度电梯导轨自动精矫机的原位 90° 翻转装置,其特征是,支承块(6)通过支承架(5)固定连接在机架(1)顶端。

用于高精度电梯导轨自动精矫机的原位 90° 翻转装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种翻转装置,尤其是用于高精度电梯导轨自动精矫机的原位 90° 翻转装置。

背景技术

[0002] 厢式电梯的轿厢通过沿电梯导轨导向面滑动实现电梯轿厢上下移动,电梯导轨导向面的直线度误差影响电梯运行时的平稳性、电梯运行速度及电梯安全,是考核电梯导轨质量的关键项目。现阶段电梯导轨矫直多采用液压手动矫直,较为先进的采用液压半自动矫直。导轨矫直时导轨在滚轮上手动翻转,人工干预比例较大,劳动强度大,生产效率较低。

实用新型内容

[0003] 为了克服现有的电梯导轨矫的翻转方式效率差的不足,本实用新型提供了用于高精度电梯导轨自动精矫机的原位 90° 翻转装置。

[0004] 本实用新型解决其技术问题所采用的技术方案是:用于高精度电梯导轨自动精矫机的原位 90° 翻转装置,包括机架、导杆气缸、翻转块和支承块,导杆气缸固定连接在机架上,导杆气缸顶端设有翻转块,支承块固定连接在机架顶端。

[0005] 根据本实用新型的另一个实施例,进一步包括导杆气缸通过导杆气缸安装支架固定连接在机架上。

[0006] 根据本实用新型的另一个实施例,进一步包括支承块通过支承架固定连接在机架顶端。

[0007] 本实用新型的有益效果是,该翻转装置能够精确快速的完成翻转动作,节约了成本,提高了功效。

附图说明

[0008] 下面结合附图和实施例对本实用新型进一步说明。

[0009] 图 1 是本实用新型的原位图;

[0010] 图 2 是本实用新型的气缸活塞伸出的状态图;

[0011] 图 3 是本实用新型的气缸活塞缩回,导轨完成翻转的状态图;

[0012] 图 4 是本实用新型的原位右视图;

[0013] 图中 1. 机架,2. 导杆气缸,3. 导杆气缸安装支架,4. 翻转块,5. 支承架,6. 支承块。

具体实施方式

[0014] 图 1 是本实用新型的原位图,图 2 是本实用新型的气缸活塞伸出的状态图,图 3 是本实用新型的气缸活塞缩回,导轨完成翻转的状态图,图 4 是本实用新型的原位右视图,用于高精度电梯导轨自动精矫机的原位 90° 翻转装置,包括机架 1、导杆气缸 2、翻转块 4 和支

承块 6, 导杆气缸 2 固定连接在机架 1 上, 导杆气缸 2 顶端设有翻转块 4, 支承块 6 固定连接在机架 1 顶端, 导杆气缸 2 通过导杆气缸安装支架 3 固定连接在机架 1 上, 支承块 6 通过支承架 5 固定连接在机架 1 顶端。

[0015] 待前道工序发出翻转指令, 本翻转装置的导杆气缸 2 的活塞完全伸出, 导轨沿翻转块 4 的形状进行翻转, 导轨重心发生偏移, 此时本翻转机构的状态如图 2 所示。导杆气缸 2 的活塞缩回, 导轨下端接触机架 1 后, 绕接触点依靠重力翻转至竖直位置, 此时本翻转机构的状态如图 3 所示。导杆气缸 2 的活塞完全缩回, 此时本翻转机构的状态如图 1 所示。循环执行图 1、图 2、图 3 的动作, 就可完成全部翻转动作。该翻转装置能够精确快速的完成翻转动作, 节约了成本, 提高了功效。

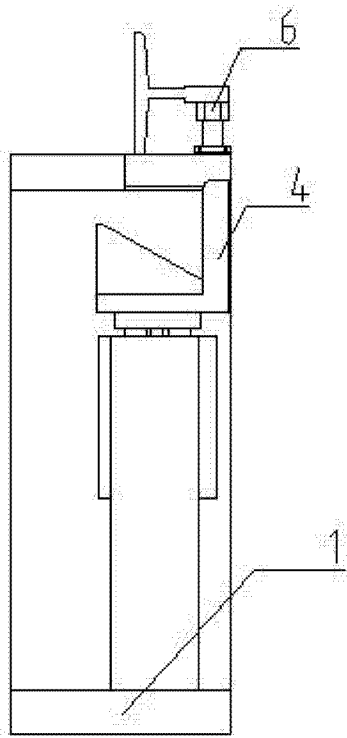


图 1

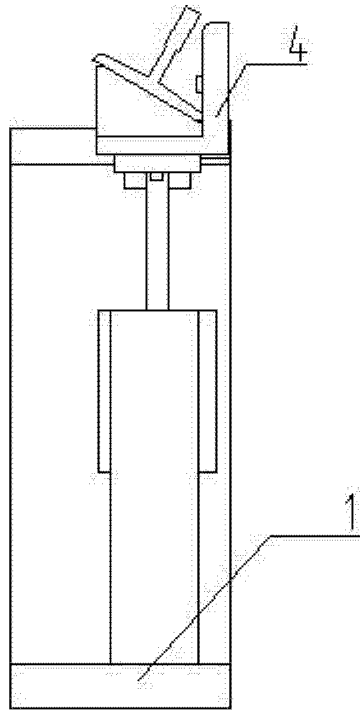


图 2

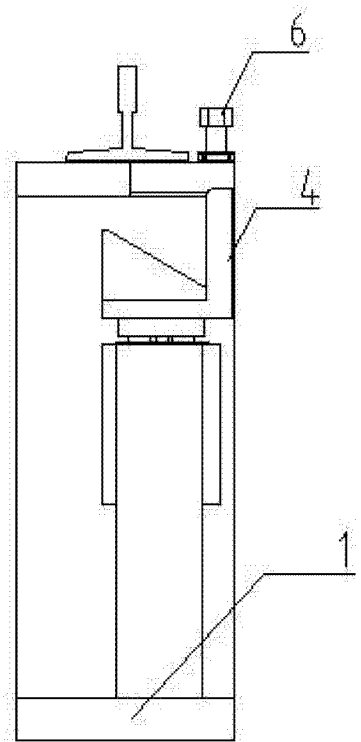


图 3

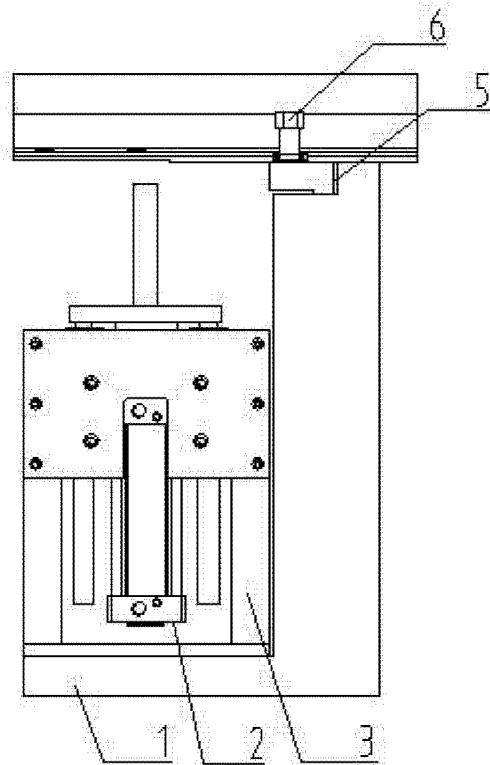


图 4