



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 215796934 U

(45) 授权公告日 2022. 02. 11

(21) 申请号 202121382631.6

(22) 申请日 2021.06.21

(73) 专利权人 华普电子(常熟)有限公司

地址 215500 江苏省苏州市常熟市高新技术
产业开发区东南大道888号

(72) 发明人 陈亮 袁伟豪 宋中利 奴银生
唐前梅 张志佳

(74) 专利代理机构 上海简克律师事务所 31417
代理人 李琳

(51) Int.Cl.

B65G 47/90 (2006.01)

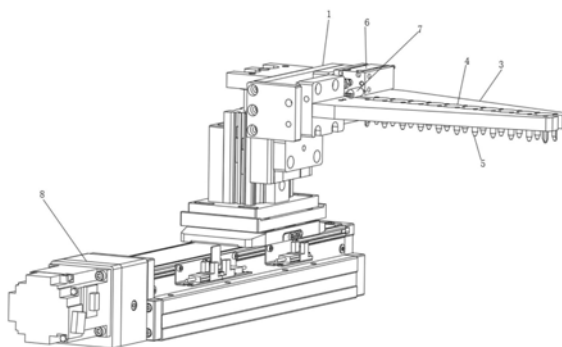
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54) 实用新型名称

一种柱状物料的夹取定位装置

(57) 摘要

一种柱状物料的夹取定位装置,包括:升降架:其上连接有动力源带动其升降移动;夹臂:设有两个,在所述升降架上滑动,两夹臂主动靠近或远离,所述夹臂相对的面上设有弧形槽口;定位柱:位于所述弧形槽口的侧向,且与所述夹臂固定连接,插入到柱状物料的空隙中。本实用新型中,每个弧形槽口的两端均设置定位柱,故四个定位柱对任一状物料进行固定,固定的效果好,弧形槽口亦可对状物料进行固定,使用方便,动力源优选为直线电机,带动升降架升降,将定位柱插入到柱状物料的空隙中,对柱状物进行固定。



1. 一种柱状物料的夹取定位装置,其特征在于:包括:
升降架:其上连接有动力源带动其升降移动;
夹臂:设有两个,在所述升降架上滑动,两夹臂主动靠近或远离,所述夹臂相对的面上设有弧形槽口;
以及,定位柱:位于所述弧形槽口的侧向,且与所述夹臂固定连接,插入到柱状物料的空隙中。
2. 如权利要求1所述的柱状物料的夹取定位装置,其特征在于:任一所述夹臂固定安装于所述升降架上,另一所述夹臂滑动安装于所述升降架上。
3. 如权利要求2所述的柱状物料的夹取定位装置,其特征在于:固定安装于所述升降架上的夹臂上安装有推动另一夹臂滑动的推动件。
4. 如权利要求3所述的柱状物料的夹取定位装置,其特征在于:所述夹臂通过导轨与滑块滑动安装于所述升降架上。
5. 如权利要求1至4任一所述的柱状物料的夹取定位装置,其特征在于:所述夹臂上固定连接弹性件。
6. 如权利要求1所述的柱状物料的夹取定位装置,其特征在于:所述升降架安装于直线模组的移动部上。

一种柱状物料的夹取定位装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及柱状物夹取技术领域,具体涉及一种柱状物料的夹取定位装置。

背景技术

[0002] 如图3所示为盛满锂电池的框体,电池呈柱状,故电池在竖直放置时,电池与框体之间或电池与电池之间会有空隙,导致电池在取放时不好定位。

[0003] 因此,有必要提供一种新的技术方案以克服上述缺陷。

实用新型内容

[0004] 本实用新型的目的在于提供一种可有效解决上述技术问题的柱状物料的夹取定位装置。

[0005] 为达到本实用新型之目的,采用如下技术方案:

[0006] 一种柱状物料的夹取定位装置,包括:

[0007] 升降架:其上连接有动力源带动其升降移动;夹臂:设有两个,在所述升降架上滑动,两夹臂主动靠近或远离,所述夹臂相对的面上设有弧形槽口;以及,定位柱:位于所述弧形槽口的侧向,且与所述夹臂固定连接,插入到柱状物料的空隙中。

[0008] 进一步的:任一所述夹臂固定安装于所述升降架上,另一所述夹臂滑动安装于所述升降架上。

[0009] 进一步的:固定安装于所述升降架上的夹臂上安装有推动另一夹臂滑动的推动件。

[0010] 进一步的:所述夹臂通过导轨与滑块滑动安装于所述升降架上。

[0011] 进一步的:所述夹臂上固定连接有弹性件。

[0012] 进一步的:所述升降架安装于直线模组的移动部上。

[0013] 与现有技术相比,本实用新型具有如下有益效果:

[0014] 本实用新型柱状物料的夹取定位装置,每个弧形槽口的两端均设置定位柱,故四个定位柱对任一状物料进行固定,固定的效果好,弧形槽口亦可对状物料进行固定,使用方便,动力源优选为直线电机,带动升降架升降,将定位柱插入到柱状物料的空隙中,对柱状物进行固定。

附图说明

[0015] 附图用来提供对本实用新型的进一步理解,并且构成说明书的一部分,与本实用新型的实施例一起用于解释本实用新型,并不构成对本实用新型的限制。

[0016] 图1为本实用新型柱状物料的夹取定位装置的示意图。

[0017] 图2为本实用新型柱状物料的夹取定位装置的另一角度示意图。

[0018] 图3为本实用新型柱状物料的夹取定位装置的结构示意图。

[0019] 图中:1为升降架,2为动力源,3为夹臂,4为弧形槽口,5为定位柱,6为推动件,7为

弹性件,8为直线模组。

具体实施方式

[0020] 为了使本实用新型实施例的目的、技术方案和优点更加清楚,下面将结合本实用新型实施例中的技术方案进行清楚、完整的描述,显然,所描述的实施例是本实用新型的部分实施例,而不是全部实施例。

[0021] 在本实用新型的描述中,需要理解的是,术语“中心”、“横向”、“纵向”、“前”、“后”、“左”、“右”、“上”、“下”、“竖直”、“水平”、“顶”、“底”、“内”、“外”等指示的方位或位置关系为基于附图所示的方位或位置关系,仅是为了便于描述本实用新型和简化描述,而不是指示或暗示所指的装置或元件必须具有特定的方位、以特定的方位构造和操作,因此不能理解为对本实用新型保护范围的限制。当组件被称为“固定于”另一个组件,它可以直接在另一个组件上或者也可以存在居中的组件。当一个组件被认为是“连接”另一个组件,它可以是直接连接到另一个组件或者可能同时存在居中组件。当一个组件被认为是“设置于”另一个组件,它可以是直接设置在另一个组件上或者可能同时存在居中组件。本文所使用的术语“垂直的”、“水平的”、“左”、“右”以及类似的表述只是为了说明的目的。

[0022] 实施例一:

[0023] 请参阅图1至图3,本实用新型柱状物料的夹取定位装置,包括:

[0024] 升降架1:其上连接有动力源2带动其升降移动;夹臂3:设有两个,在所述升降架1上滑动,两夹臂3主动靠近或远离,所述夹臂3相对的面上设有弧形槽口4;以及,定位柱5:位于所述弧形槽口4的侧向,且与所述夹臂3固定连接,插入到柱状物料的空隙中,实际使用中,每个弧形槽口4的两端均设置定位柱5,故四个定位柱5对任一状物料进行固定,固定的效果好,所述弧形槽口4亦可对状物料进行固定,使用方便,所述动力源2优选为直线电机,带动所述升降架1升降,将所述定位柱5插入到柱状物料的空隙中,对柱状物进行固定。

[0025] 实施例二:

[0026] 参阅图1至图3,在实施例一的基础上,任一所述夹臂3固定安装于所述升降架1上,另一所述夹臂3滑动安装于所述升降架1上;固定安装于所述升降架1上的夹臂3上安装有推动另一夹臂3滑动的推动件6,所述推动件6优选为气缸;所述夹臂3通过导轨与滑块滑动安装于所述升降架1上;所述夹臂3上固定连接有弹性件7,所述弹性件7优选为钩簧,通过所述气缸带动一夹臂3移动,对柱状物进行固定,在通过钩簧进行复位,使用方便。

[0027] 实施例三:

[0028] 参阅图1至图3,在实施例一或实施例二的基础上,所述升降架1安装于直线模组8的移动部上,安装方式为公知常识,故不在此赘述,通过直线模组8带动所述升降架1移动。

[0029] 本实用新型使用到的标准零件均可以从市场上购买,异形件根据说明书的和附图的记载均可以进行订制,各个零件的具体连接方式均采用现有技术中成熟的螺栓、铆钉、焊接等常规手段,机械、零件和设备均采用现有技术中,常规的型号,加上电路连接采用现有技术中常规的连接方式,在此不再详述,本说明书中未作详细描述的内容属于本领域专业技术人员公知的现有技术。

[0030] 应当理解的是,对本领域普通技术人员来说,可以根据上述说明加以改进或变换,而所有这些改进和变换都应属于本实用新型所附权利要求的保护范围。

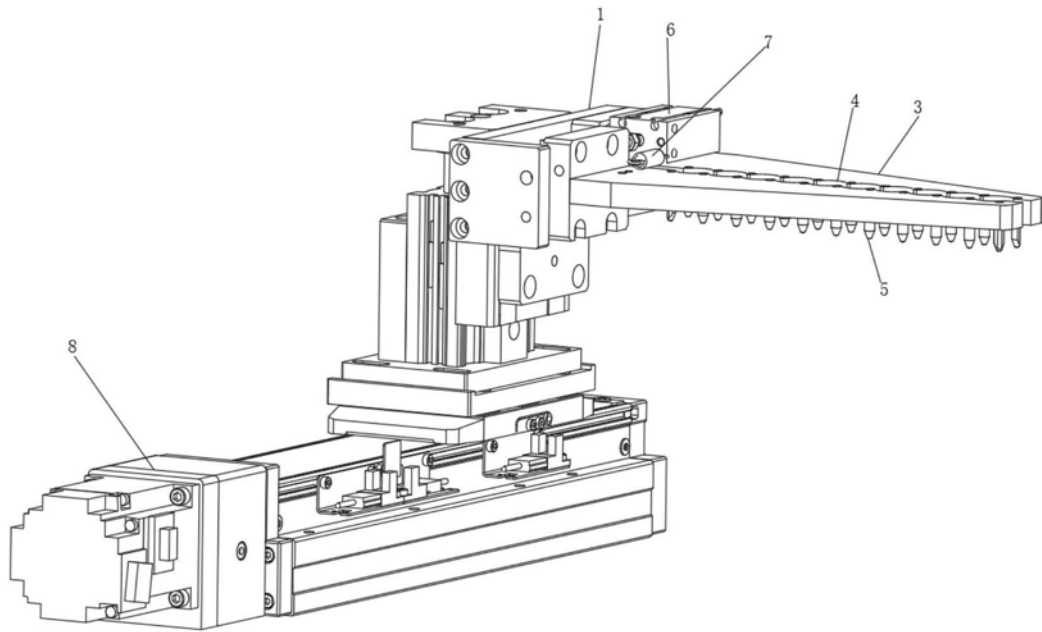


图1

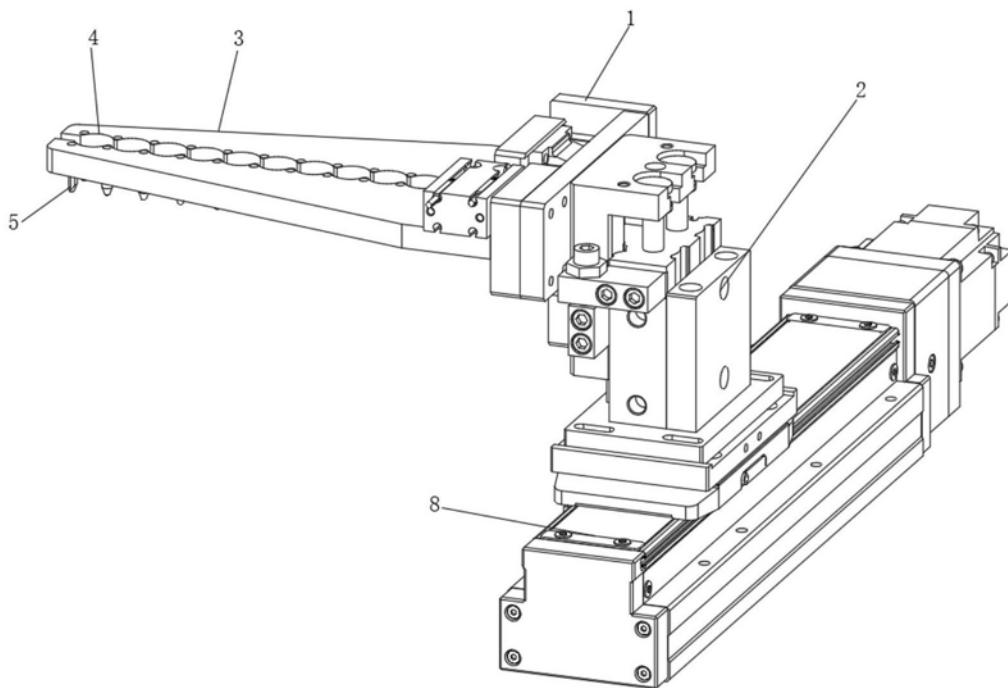


图2

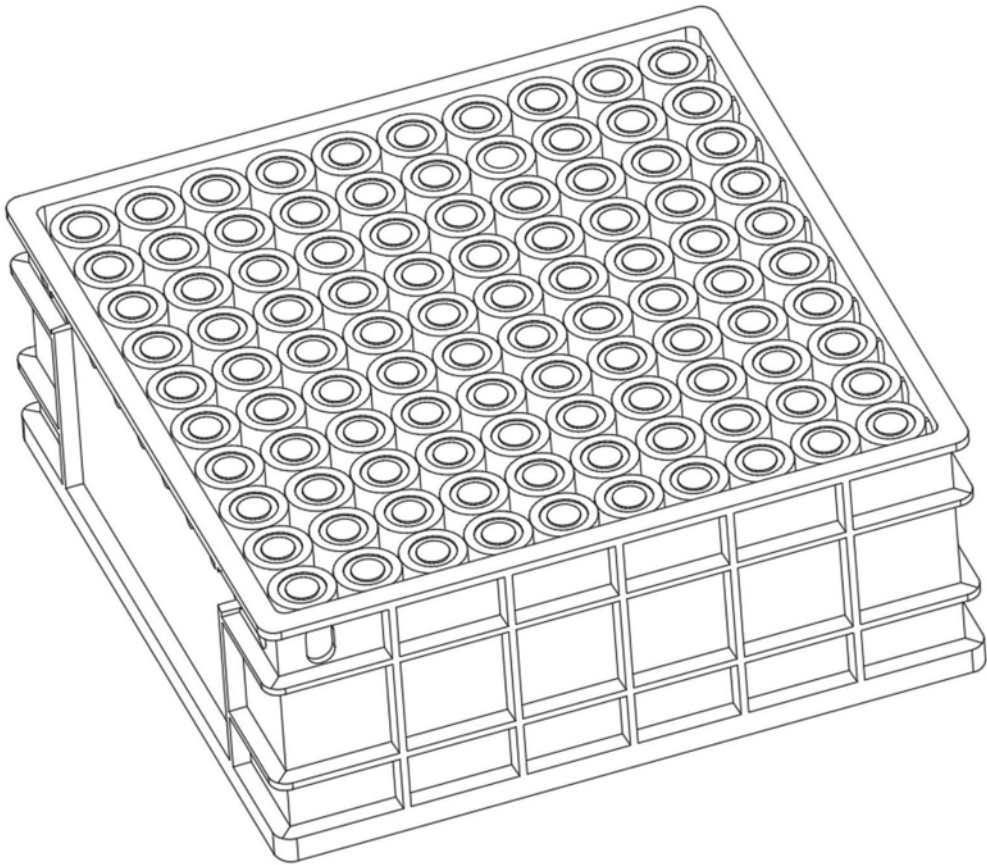


图3