



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 206484583 U

(45)授权公告日 2017.09.12

(21)申请号 201720120316.3

(22)申请日 2017.02.09

(73)专利权人 惠安永恒机械有限公司

地址 362000 福建省泉州市惠安县螺城镇
金石花园5号楼203室

(72)发明人 肖建省

(51)Int.Cl.

B25J 15/06(2006.01)

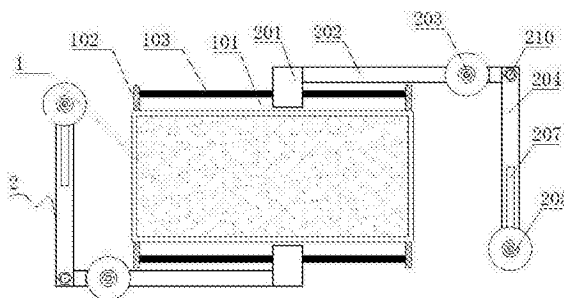
权利要求书1页 说明书3页 附图2页

(54)实用新型名称

一种玻璃搬运用的新型机械手

(57)摘要

本实用新型公开了一种玻璃搬运用的新型机械手,包括支撑板,所述支撑板的顶部与底面位置处设置有对称设置的模块,所述模块包括移动块,所述移动块与所述支撑板之间的位置处设置有卡板,所述移动块右侧面靠近顶部的位置处设置有连接杆,所述连接杆的前端面靠近右侧的位置处设置有吸盘,所述连接杆底部靠近右侧的位置处设置有延长杆,所述延长杆前端面靠近底部的位置处设置有第一吸盘;该玻璃搬运用的新型机械手通过设置通过吸盘与第一吸盘对玻璃的吸附,然后完成玻璃的移动工作,如果需要搬运小型的玻璃时,可以将移动块移到最旁边,然后将延长杆与连接杆设置成一条直线,这样就缩小了吸盘之间的距离。



1. 一种玻璃搬运用的新型机械手,其特征在于:包括支撑板,所述支撑板的顶部与底面位置处设置有对称设置的模块,所述模块包括移动块,所述移动块与所述支撑板之间的位置处设置有卡板,所述卡板与所述支撑板为一体式结构,所述移动块右侧面靠近顶部的位置处设置有连接杆,所述连接杆与所述移动块之间焊接固定,所述连接杆的前端面靠近右侧的位置处设置有吸盘,所述连接杆底部靠近右侧的位置处设置有延长杆,所述延长杆前端面靠近底部的位置处设置有第一吸盘。

2. 根据权利要求1所述的玻璃搬运用的新型机械手,其特征在于:所述卡板的左、右两侧位置处设置有挡板,所述挡板与所述卡板为一体式结构。

3. 根据权利要求1所述的玻璃搬运用的新型机械手,其特征在于:所述卡板的顶部位置处设置有卡条,所述移动块的底面位置处设置有配合所述卡条的卡槽,所述卡槽横向贯穿所述移动块。

4. 根据权利要求1所述的玻璃搬运用的新型机械手,其特征在于:所述第一吸盘与所述延长杆之间连接有螺纹杆,所述延长杆设置有移动槽,所述螺纹杆设置在所述移动槽内,所述螺纹杆位于所述延长杆后面的位置处设置有固定螺帽,所述固定螺帽与所述延长杆之间设置有加强板。

5. 根据权利要求1所述的玻璃搬运用的新型机械手,其特征在于:所述连接杆与所述延长杆的连接处设置有固定螺栓。

一种玻璃搬运用的新型机械手

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种玻璃搬运用的新型机械手。

背景技术

[0002] 随着网络技巧的发展,机械手的联网操作问题也是以后发展的方向,工业机器人是近几十年发展起来的一种高科技自动化生产设备,工业机械手的是工业机器人的一个重要分支,它的特点是可通过编程来完成各种预期的作业任务,在构造和性能上兼有人和机器各自的优点,尤其体现了人的智能和适应性,机械手作业的准确性和各种环境中完成作业的能力,在国民经济各领域有着广阔的发展前景。

[0003] 机械手能模仿人手和臂的某些动作功能,用以按固定程序抓取、搬运物件或操作工具的自动操作装置,机械手是最早出现在工业机器人,也是最早出现的现代机器人,它可代替人的繁重劳动以实现生产的机械化和自动化,能在有害环境下操作以保护人身安全,因而广泛应用于机械制造、冶金、电子、轻工和原子能等部门。

[0004] 目前在玻璃搬运的领域中,也常常看见人们采用机械手进行搬运,但是我们看见的往往是搬运大型玻璃的机械手,因为大型玻璃比较大,比较厚,人很难搬运,但是一些看似小型的玻璃,实际也是很重,人搬运起来比较费劲,基于上述问题,需要提供一种能解决问题的机械手。

发明内容

[0005] 本实用新型要解决的技术问题是提供一种玻璃搬运用的新型机械手,该玻璃搬运用的新型机械手通过设置通过吸盘与第一吸盘对玻璃的吸附,然后完成玻璃的移动工作,如果需要搬运小型的玻璃时,可以将移动块移到最旁边,然后将延长杆与连接杆设置成一条直线,这样就缩小了吸盘之间的距离。

[0006] 为解决上述问题,本实用新型采用如下技术方案:

[0007] 一种玻璃搬运用的新型机械手,包括支撑板,所述支撑板的顶部与底面位置处设置有对称设置的模块,所述模块包括移动块,所述移动块与所述支撑板之间的位置处设置有卡板,所述卡板与所述支撑板为一体式结构,所述移动块右侧面靠近顶部的位置处设置有连接杆,所述连接杆与所述移动块之间焊接固定,所述连接杆的前端面靠近右侧的位置处设置有吸盘,所述连接杆底部靠近右侧的位置处设置有延长杆,所述延长杆前端面靠近底部的位置处设置有第一吸盘。

[0008] 优选地,所述卡板的左、右两侧位置处设置有挡板,所述挡板与所述卡板为一体式结构;通过设置有挡板,限制了移动块的移动位置。

[0009] 优选地,所述卡板的顶部位置处设置有卡条,所述移动块的底面位置处设置有配合所述卡条的卡槽,所述卡槽横向贯穿所述移动块;通过设置有卡槽配合卡条,可以使移动块按照轨迹移动。

[0010] 优选地,所述第一吸盘与所述延长杆之间连接有螺纹杆,所述延长杆设置有移动

槽,所述螺纹杆设置在所述移动槽内,所述螺纹杆位于所述延长杆后面的位置处设置有固定螺帽,所述固定螺帽与所述延长杆之间设置有加强板;通过设置有移动槽来配合螺纹杆,可以根据需要改变第一吸盘的位置。

[0011] 优选地,所述连接杆与所述延长杆的连接处设置有固定螺栓;通过在二者之间设置有固定螺栓,可以在需要的时候改变延长杆的位置。

[0012] 本实用新型的有益效果是:该玻璃搬运用的新型机械手通过设置通过吸盘与第一吸盘对玻璃的吸附,然后完成玻璃的移动工作,如果需要搬运小型的玻璃时,可以将移动块移到最旁边,然后将延长杆与连接杆设置成一条直线,这样就缩小了吸盘之间的距离,本装置的结构较为简单,成本较为低廉,适合推广使用。

附图说明

[0013] 为了更清楚地说明本实用新型实施例或现有技术中的技术方案,下面将对实施例或现有技术描述中所需要使用的附图作简单地介绍,显而易见地,下面描述中的附图仅仅是本实用新型的一些实施例,对于本领域普通技术人员来讲,在不付出创造性劳动的前提下,还可以根据这些附图获得其他的附图。

[0014] 图1为本实用新型的主视图;

[0015] 图2为卡槽的剖视图;

[0016] 图3为第一吸盘与通槽的示意图。

具体实施方式

[0017] 下面结合附图对本实用新型的优选实施例进行详细阐述,以使本实用新型的优点和特征能更易于被本领域技术人员理解,从而对本实用新型的保护范围做出更为清楚明确的界定。

[0018] 参阅图1、图2和图3所示的一种玻璃搬运用的新型机械手,包括支撑板1,所述支撑板1的顶部与底面位置处设置有对称设置的模块2,所述模块2包括移动块201,所述移动块201与所述支撑板1之间的位置处设置有卡板101,所述卡板101与所述支撑板1为一体式结构,所述移动块201右侧面靠近顶部的位置处设置有连接杆202,所述连接杆202与所述移动块201之间焊接固定,所述连接杆202的前端面靠近右侧的位置处设置有吸盘203,所述连接杆202底部靠近右侧的位置处设置有延长杆204,所述延长杆204前端面靠近底部的位置处设置有第一吸盘205。

[0019] 本实用新型中一个较佳的实施例,所述卡板101的左、右两侧位置处设置有挡板102,所述挡板102与所述卡板101为一体式结构;通过设置有挡板,限制了移动块的移动位置。

[0020] 本实用新型中一个较佳的实施例,所述卡板101的顶部位置处设置有卡条103,所述移动块201的底面位置处设置有配合所述卡条103的卡槽104,所述卡槽104横向贯穿所述移动块201;通过设置有卡槽配合卡条,可以使移动块按照轨迹移动。

[0021] 本实用新型中一个较佳的实施例,所述第一吸盘205与所述延长杆204之间连接有螺纹杆206,所述延长杆204设置有移动槽207,所述螺纹杆206设置在所述移动槽207内,所述螺纹杆206位于所述延长杆204后面的位置处设置有固定螺帽208,所述固定螺帽208与所

述延长杆204之间设置有加强板209;通过设置有移动槽来配合螺纹杆,可以根据需要改变第一吸盘的位置。

[0022] 本实用新型中一个较佳的实施例,所述连接杆202与所述延长杆204的连接处设置有固定螺栓210;通过在二者之间设置有固定螺栓,可以在需要的时候改变延长杆的位置。

[0023] 本实用新型的有益效果是:该玻璃搬运用的新型机械手通过设置通过吸盘与第一吸盘对玻璃的吸附,然后完成玻璃的移动工作,如果需要搬运小型的玻璃时,可以将移动块移到最旁边,然后将延长杆与连接杆设置成一条直线,这样就缩小了吸盘之间的距离,本装置的结构较为简单,成本较为低廉,适合推广使用。

[0024] 以上显示和描述了本实用新型的基本原理、主要特征和本实用新型的优点。本行业的技术人员应该了解,本实用新型不受上述实施例的限制,上述实施例和说明书中描述的只是说明本实用新型的原理,在不脱离本实用新型精神和范围的前提下本实用新型还会有各种变化和改进,这些变化和改进都落入要求保护的本实用新型范围内。本实用新型要求保护范围由所附的权利要求书及其等同物界定。

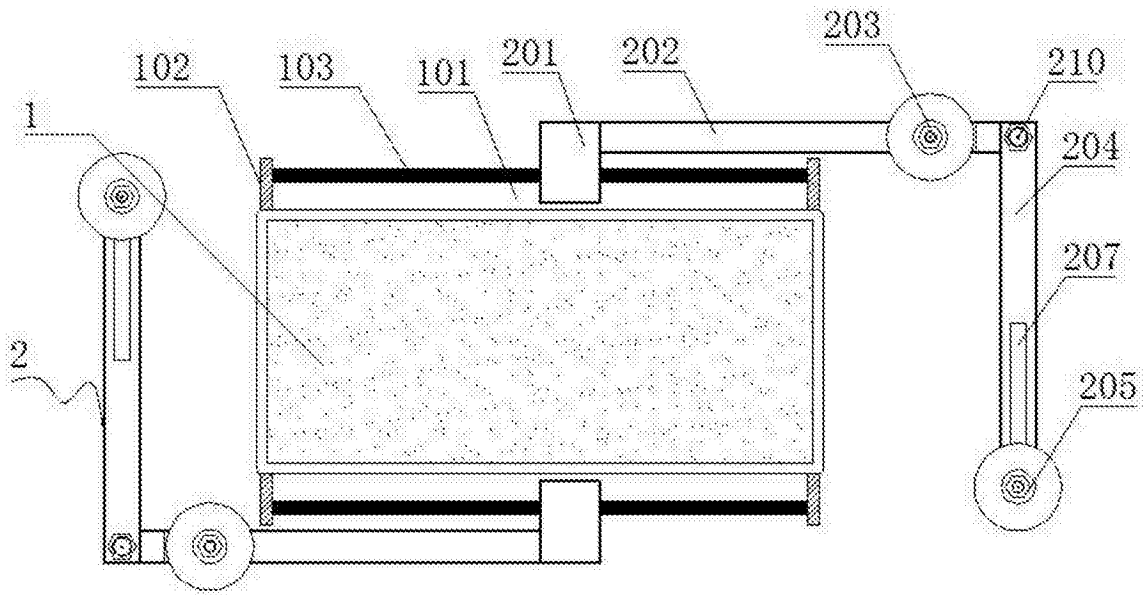


图1

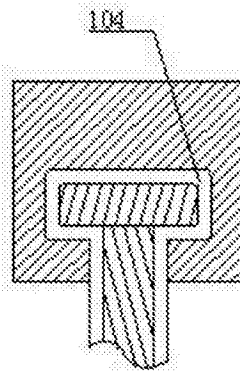


图2

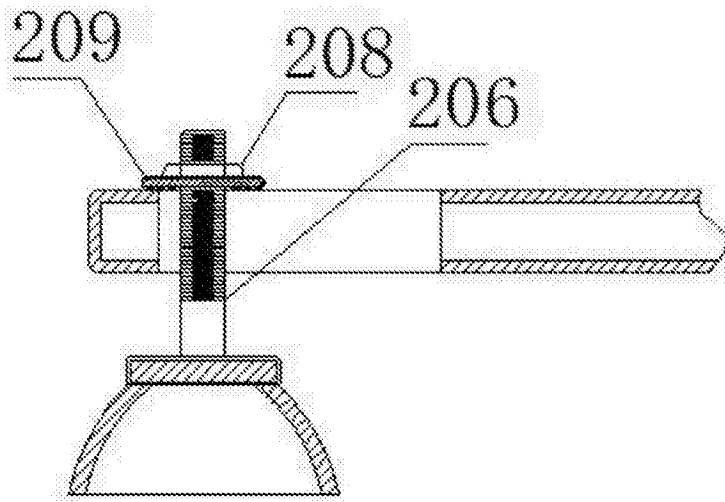


图3