



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204712360 U

(45) 授权公告日 2015. 10. 21

(21) 申请号 201520386659. 5

(22) 申请日 2015. 06. 08

(73) 专利权人 浙江瀚氏模塑科技有限公司

地址 313000 浙江省湖州市长兴县雉城镇工业园区包桥 16 号

(72) 发明人 魏强 张福景

(74) 专利代理机构 北京科亿知识产权代理事务所 (普通合伙) 11350

代理人 汤东风

(51) Int. Cl.

B29C 45/14(2006. 01)

B29C 45/17(2006. 01)

B29C 31/08(2006. 01)

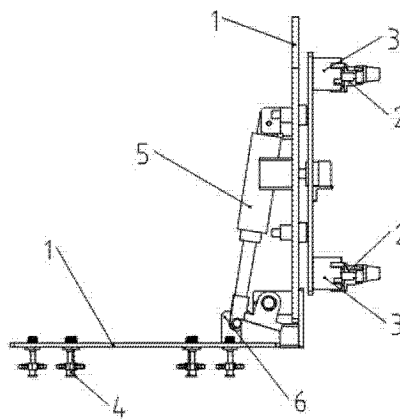
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

注塑嵌件抓取机械手

(57) 摘要

本实用新型公开一种注塑嵌件抓取机械手, 包括机械手支撑板, 机械手支撑板通过翻转结构与传动装置相连接, 所述机械手支撑板的一侧面固定有嵌件抓取结构, 所述嵌件抓取结构包括有夹头和伸缩杆, 所述伸缩杆连接在机械手支撑板并与机械手支撑板表面垂直, 所述夹头固定在伸缩杆的端部, 所述机械手支撑板的另一侧面固定有吸盘, 吸盘的吸附面与夹头的朝向相反; 本装置可以自动实现注塑加工过程中的放置嵌件和取下成品件的工作, 提高了生产的效率, 达到自动化生产的目的; 机械手支撑板分成两块设置, 使加工过程中机械手的活动范围更大, 可以适合不同大小的模具。



1. 一种注塑嵌件抓取机械手,包括机械手支撑板(1),机械手支撑板(1)通过翻转结构与传动装置相连接,其特征在于:所述机械手支撑板(1)的一侧面固定有嵌件抓取结构,所述嵌件抓取结构包括有夹头(2)和伸缩杆(3),所述伸缩杆(3)连接在机械手支撑板(1)并与机械手支撑板(1)表面垂直,所述夹头(2)固定在伸缩杆(3)的端部,所述机械手支撑板(1)的另一侧面固定有吸盘(4),吸盘(4)的吸附面与夹头(2)的朝向相反。

2. 根据权利要求1所述的注塑嵌件抓取机械手,其特征在于:所述机械手支撑板(1)为两块平板组成,两块平板之间铰接,并且两块平板相对应的面上连接有液压伸展装置。

3. 根据权利要求2所述的注塑嵌件抓取机械手,其特征在于:所述液压伸展装置包括液压缸(5)和铰接件(6),铰接件(6)固定在其中一块平板上,液压缸(5)的一端固定在另一块平板上,并且与铰接件(6)相连接。

4. 根据权利要求1所述的注塑嵌件抓取机械手,其特征在于:所述吸盘(4)的数量为两个或两个以上。

5. 根据权利要求1所述的注塑嵌件抓取机械手,其特征在于:所述夹头(2)是液压夹头(2)或机械卡盘。

注塑嵌件抓取机械手

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种机械手,具体是一种注塑嵌件抓取机械手。

背景技术

[0002] 带有嵌件的注塑件在注塑成型的过程中,需要在合模之前将嵌件放置在模具上,在放置嵌件的同时需要将已成型的塑件从模具上取下,如申请号为 201420416487.7 公开的模具内嵌件上料机构,该装置实现的就是向模具内添加嵌件,但是该装置只是实现添加嵌件的一种工作形式。

实用新型内容

[0003] 针对现有技术中的不足,需要一种既可以向模具放置嵌件又可以取下成品工件的机械手。

[0004] 为实现上述的技术方案,本实用新型需要一种注塑嵌件抓取机械手,包括机械手支撑板,机械手支撑板通过翻转结构与传动装置相连接,所述机械手支撑板的一侧面固定有嵌件抓取结构,所述嵌件抓取结构包括有夹头和伸缩杆,所述伸缩杆连接在机械手支撑板并与机械手支撑板表面垂直,所述夹头固定在伸缩杆的端部,所述机械手支撑板的另一侧面固定有吸盘,吸盘的吸附面与夹头的朝向相反。

[0005] 所述机械手支撑板为两块平板组成,两块平板之间铰接,并且两块平板相对应的面上连接有液压伸展装置。

[0006] 所述液压伸展装置包括液压缸和铰接件,铰接件固定在其中一块平板上,液压缸的一端固定在另一块平板上,并且与铰接件相连接。

[0007] 所述吸盘的数量为两个或两个以上。

[0008] 所述夹头是液压夹头或机械卡盘。

[0009] 本实用新型的优点是:本装置可以自动实现注塑加工过程中的放置嵌件和取下成品件的工作,提高了生产的效率,达到自动化生产的目的;机械手支撑板分成两块设置,使加工过程中机械手的活动范围更大,可以适合不同大小的模具。

附图说明

[0010] 图 1 是注塑嵌件抓取机械手的结构示意图;

[0011] 图 2 是注塑嵌件抓取机械手的立体视图;

[0012] 图中:1、机械手支撑板,2、夹头,3、伸缩杆,4、吸盘,5、液压缸,6、铰接件。

具体实施方式

[0013] 根据图 1 和图 2 说明本实用新型的具体实施例,包括机械手支撑板 1,机械手支撑板 1 通过翻转结构与传动装置相连接,所述机械手支撑板 1 的一侧面固定有嵌件抓取结构,所述嵌件抓取装置包括有夹头 2 和伸缩杆 3,所述伸缩杆 3 连接在机械手支撑板 1 并与机械

手支撑板 1 表面垂直,所述夹头 2 固定在伸缩杆 3 的端部,所述机械手支撑板 1 的另一侧面固定有吸盘 4,吸盘 4 的吸附面与夹头 2 的朝向相反。

[0014] 所述机械手支撑板 1 为两块平板组成,两块平板之间铰接,并且两块平板相对应的面上连接有液压伸展装置。

[0015] 所述液压伸展装置包括液压缸 5 和铰接件 6,铰接件 6 固定在其中一块平板上,液压缸 5 的一端固定在另一块平板上,并且与铰接件 6 相连接。

[0016] 所述吸盘 4 的数量为两个或两个以上。

[0017] 所述夹头 2 是液压夹头 2 或机械卡盘。

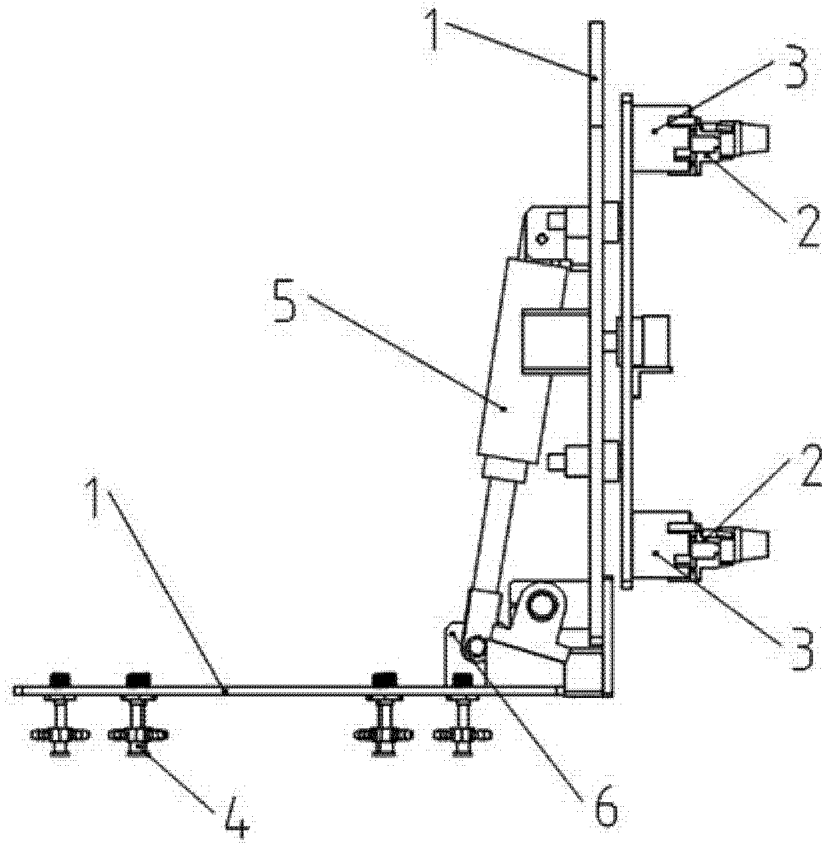


图 1

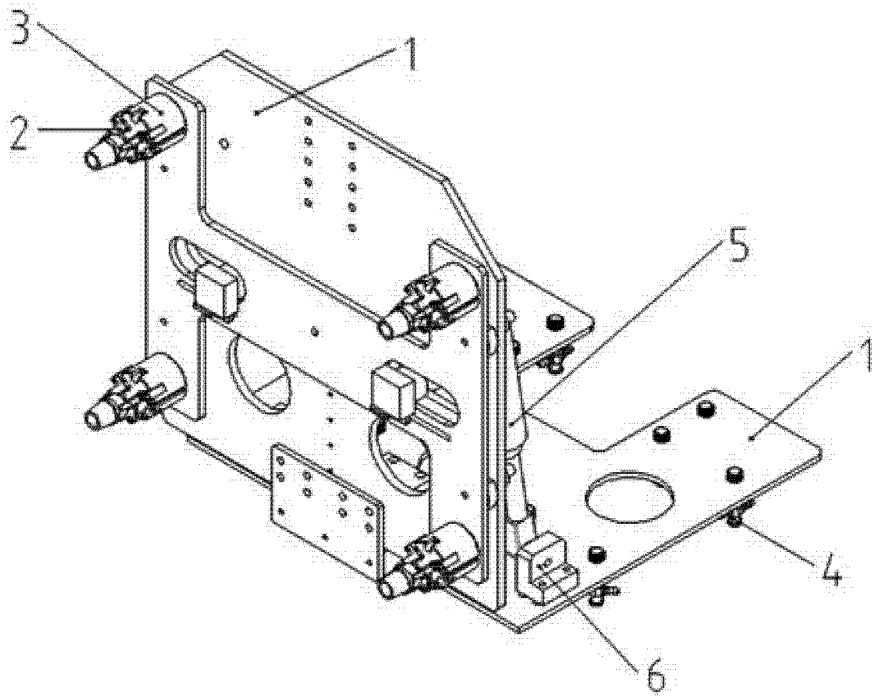


图 2