



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 201808959 U

(45) 授权公告日 2011. 04. 27

(21) 申请号 201020528381. 8

(22) 申请日 2010. 09. 15

(73) 专利权人 瑞安市峰明机械有限公司

地址 325200 浙江省温州市瑞安市北隅工业
区工学路 2 号

(72) 发明人 薛迪华 赵兴国

(74) 专利代理机构 瑞安市翔东知识产权代理事
务所 33222

代理人 薛辉

(51) Int. Cl.

B65H 35/06 (2006. 01)

B65H 20/16 (2006. 01)

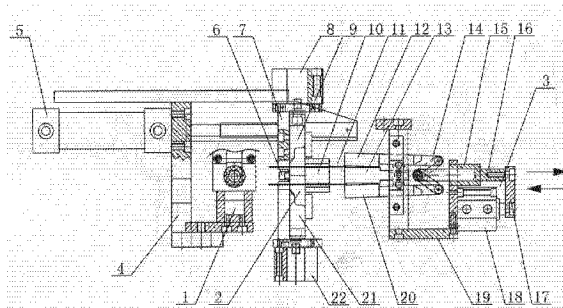
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

(54) 实用新型名称

无纺布焊把机带条送料切断机构

(57) 摘要

本实用新型公开了一种无纺布焊把机带条送料切断机构,其送料装置包括定位机械手和活动机械手,定位机械手和活动机械手分别设有对两条无纺布带条同时进行夹紧或松开的上下卡爪,定位机械手固定设置,活动机械手沿送料方向活动设置,其切断装置设在定位机械手和活动机械手之间,包括刀座及设在刀座上的带条定位块、固定切刀和上、下切刀,上、下切刀活动设置,刀座沿送料方向活动设置,刀座、固定切刀和带条定位块固定连接,带条定位块设有同时穿过两条无纺布带条的上下两条定位槽。本实用新型能够实现两条独立的无纺布带条同时送料并同时切断,提高工作效率一倍,同时能满足两边内折边结构的带条的生产要求,提高无纺布手挽袋的强度,外形更美观。



1. 无纺布焊把机带条送料切断机构，包括送料装置和切断装置（2），其特征在于：所述送料装置包括定位机械手（1）和活动机械手（3），定位机械手（1）和活动机械手（3）分别设有对两条无纺布带条（11）同时进行夹紧或松开的上下卡爪（12、20），定位机械手（1）固定设置，活动机械手（3）沿送料方向活动设置，所述切断装置（2）设在定位机械手（1）和活动机械手（3）之间，切断装置（2）包括刀座（7）及设在刀座（7）上的带条定位块（10）、固定切刀（6）和上、下切刀（9、21），上、下切刀活动设置，刀座（7）沿送料方向活动设置，刀座（7）、固定切刀（6）和带条定位块（10）固定连接，带条定位块（10）设有同时穿过两条无纺布带条（11）的上下两条定位槽。

无纺布焊把机带条送料切断机构

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种无纺布制袋设备，具体涉及的是一种无纺布焊把机的带条送料切断机构。

背景技术

[0002] 无纺布袋具有环保实用的特点，近年来得到大力推广和使用。传统无纺布制袋机采用电机或伺服电机驱动，通过橡胶辊夹持无纺布来实现送料，送料后经热切或钢刀冷切由上而下朝一个方向切断，这种结构每次只能生产一条带条，生产效率低，并且生产的带条的结构只能是由两片独立的布条通过烫接方式连接在一起所形成带条，这种带条的无纺布手挽袋的强度较差，外形也稍欠缺美观。

发明内容

[0003] 鉴于目前公知技术存在的问题，本实用新型要解决的技术问题是在于提供一种能够实现两条独立的无纺布带条同时送料并同时切断，提高工作效率一倍，同时能满足两边内折边结构的带条的生产要求，提高无纺布手挽袋的强度，外形更美观的无纺布焊把机带条送料切断机构。

[0004] 为解决上述技术问题，本实用新型是采取如下技术方案来完成的：

[0005] 无纺布焊把机带条送料切断机构，包括送料装置和切断装置，其特征在于：所述送料装置包括定位机械手和活动机械手，定位机械手和活动机械手分别设有对两条无纺布带条同时进行夹紧或松开的上下卡爪，定位机械手固定设置，活动机械手沿送料方向活动设置，所述切断装置设在定位机械手和活动机械手之间，切断装置包括刀座及设在刀座上的带条定位块、固定切刀和上、下切刀，上、下切刀活动设置，刀座沿送料方向活动设置，刀座、固定切刀和带条定位块固定连接，带条定位块设有同时穿过两条无纺布带条的上下两条定位槽。

[0006] 本实用新型采用了机械手送料的结构，机械手具有上下两个卡爪，每次可以对两条无纺布带条同时进行送料，对应两条无纺布带条的送料，本实用新型的切断装置设置了上下切刀对两条无纺布带条同时进行切断，这样每次送料切断后就可形成两条无纺布带条，然后两条无纺布带条就可以通过焊接模具同时焊接在无纺布袋的开口两侧，马上完成一个无纺布手挽袋的制作，非常方便，至少能提高工作效率一倍以上；另外，由于本实用新型采用的机械手方式进行送料，所以在进入机械手以前的上下两条无纺布带条均可以通过折边装置使独立的一片无纺布布条形成两边内折边结构的带条，所以这样形成的无纺布手挽袋，强度高，外形美观。

附图说明

[0007] 本实用新型有如下附图。

[0008] 图 1 为本实用新型的结构示意图。

[0009] 图 2 为图 1 中定位机械手的侧视图。

具体实施方式

[0010] 附图表示了本实用新型的技术方案及其实施例，下面再结合附图进一步描述其实施例的各有关细节及其工作原理。

[0011] 参照附图 1、2，该种无纺布焊把机带条送料切断机构，包括送料装置和切断装置 2，所述送料装置包括定位机械手 1 和活动机械手 3，定位机械手 1 和活动机械手 3 具有相同的结构，只是设置方向不同，定位机械手 1 固定设置在支架板 4 上，活动机械手 3 沿送料方向活动设置；定位机械手 1 和活动机械手 3 包括手架 19、固定卡爪 13、上卡爪 12、下卡爪 20、机械手动作气缸 18、连杆 14、推杆 16 和导套 15，固定卡爪 13 与手架 19 固定连接，上卡爪 12、下卡爪 20 对称设于固定卡爪 13 的上下侧并分别与手架 19 铰接连接，上卡爪、下卡爪的尾端与连杆 14 连接，连杆 14 由推杆 16 进行推动，推杆 16 通过固定在手架 19 上的导套 15 进行导向，推杆 16 通过联接板 17 与机械手动作气缸 18 连接，这样，定位机械手 1 和活动机械手 3 就可通过上下卡爪分别对两条无纺布带条 11 同时进行夹紧或松开；所述切断装置 2 设在定位机械手 1 和活动机械手 3 之间，切断装置 2 包括刀座 7 及设在刀座 7 上的带条定位块 10、固定切刀 6 和上、下切刀 9、21，上、下切刀 9、21 对称设置于固定切刀 6 的上下侧并活动设置，上、下切刀 9、21 分别与上、下切刀气缸 8、22 连接，刀座 7 沿送料方向活动设置，刀座 7 与切断模具移动气缸 5 连接，切断模具移动气缸 5 与所述支架板 4 固定连接，刀座 7、固定切刀 6 和带条定位块 10 固定连接，带条定位块 10 设有同时穿过两条无纺布带条 11 的上下两条定位槽。

[0012] 本实用新型是这样工作的：活动机械手 3 的机械手动作气缸 18 动作，活动机械手的上下卡爪 12、20 将上下两条具有两边内折边结构的无纺布带条 11 进行夹紧，此时定位机械手 1 的上下卡爪松开，然后活动机械手 3 向右边移动拉动带条 11 至指定位置，在活动机械手右移的同时切断模具移动气缸 5 推动切断装置 2 向右移动一个行程，这时定位机械手 1 的上下卡爪对带条 11 进行夹紧，同时上下切刀气缸 8、22 动作带动上下切刀 9、21 对两条带条进行切断（切断后的带条随即被送出通过焊接模具焊接到无纺布袋上），随后切断模具移动气缸 5 推动切断装置 2 向左回位一个行程，使无纺布带条的带条从带条定位块 10 的定位槽内露出，以供活动机械手 3 回位对带条 11 重新进行夹紧，循环工作。

