



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 221537121 U

(45) 授权公告日 2024. 08. 16

(21) 申请号 202323129327.2

(22) 申请日 2023.11.20

(73) 专利权人 麦肯俄克电子(苏州)有限公司

地址 215127 江苏省苏州市工业园区双马
街2号星华产业园17号楼3楼

(72) 发明人 徐红强 王德华 徐森

(74) 专利代理机构 北京中安信知识产权代理有
限公司 11248

专利代理师 周淑昌

(51) Int. Cl.

B05C 5/02 (2006.01)

B05C 13/02 (2006.01)

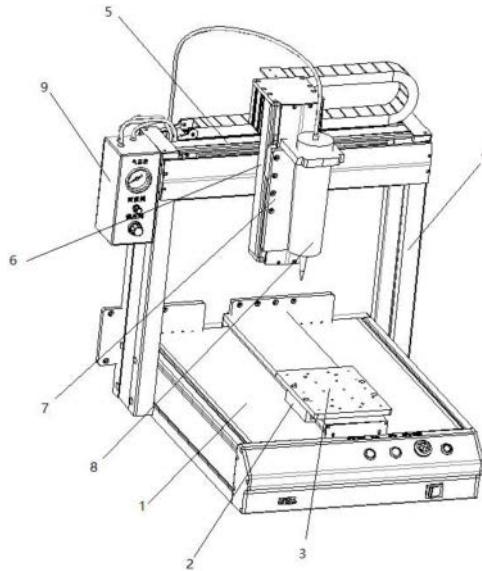
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54) 实用新型名称

一种自动定位点胶机

(57) 摘要

本实用新型公开了一种自动定位点胶机,包括工作台,所述工作台上通过滑轨滑动连接有滑台,所述滑台通过伺服电机驱动,所述滑台上设有载板,所述工作台上设有U形架,所述U形架上通过横向伺服移动模组连接有安装块,所述安装块正面固定连接有框架,所述框架内通过升降机构竖直连接有连接板,所述连接板的底部设有工业相机,所述连接板的正面通过支架竖直连接有自动点胶枪,所述U形架的一侧设有与所述自动点胶枪连接的控制器,所述工业相机对工件进行拍照定位,确定点胶位置,所述伺服电机驱动所述皮带运转,进而驱动所述自动点胶枪向下靠近工件,进行点胶,大大提高了工作效率,通过所述控制器可自由控制点胶量,确保加工质量。



1. 一种自动定位点胶机,其特征在于:包括工作台,所述工作台上通过滑轨滑动连接有滑台,所述滑台通过伺服电缸驱动,所述滑台上设有载板,所述工作台上设有U形架,所述U形架上通过横向伺服移动模组连接有安装块,所述安装块正面固定连接有框架,所述框架内通过升降机构竖直连接有连接板,所述连接板的底部设有工业相机,所述连接板的正面通过支架竖直连接有自动点胶枪,所述U形架的一侧设有与所述自动点胶枪连接的控制器。

2. 根据权利要求1所述的一种自动定位点胶机,其特征在于:所述升降机构包括通过皮带轮组竖直设于所述框架内的皮带,所述皮带通过伺服电机驱动,所述框架内通过竖直滑轨滑动连接有滑块,所述连接板与所述滑块固定,所述滑块与所述皮带连接。

3. 根据权利要求2所述的一种自动定位点胶机,其特征在于:所述滑块的上端面与所述框架的顶端之间连接有弹簧。

4. 根据权利要求1所述的一种自动定位点胶机,其特征在于:所述工作台的底部设有减震脚垫。

一种自动定位点胶机

技术领域

[0001] 本实用新型涉及自动化设备技术领域,具体的是一种自动定位点胶机。

背景技术

[0002] 常规人工点胶需要对工人进行培训后才能上岗作业,这会耗费大量时间。人工点胶质量不稳定,常失误造成原料浪费。人工点胶速度慢,人工成本高昂。人工点胶,经常会将胶水粘到产品上,造成产品外观不良。因此,本实用新型提出一种自动定位点胶机。

实用新型内容

[0003] 为了克服现有技术中的缺陷,本实用新型实施例提供了一种自动定位点胶机,以解决上述背景技术中提出的问题。

[0004] 本申请实施例公开了:一种自动定位点胶机,包括工作台,所述工作台上通过滑轨滑动连接有滑台,所述滑台通过伺服电缸驱动,所述滑台上设有载板,所述工作台上设有U形架,所述U形架上通过横向伺服移动模组连接有安装块,所述安装块正面固定连接有框架,所述框架内通过升降机构竖直连接有连接板,所述连接板的底部设有工业相机,所述连接板的正面通过支架竖直连接有自动点胶枪,所述U形架的一侧设有与所述自动点胶枪连接的控制器。

[0005] 优选的,所述升降机构包括通过皮带轮组竖直设于所述框架内的皮带,所述皮带通过伺服电机驱动,所述框架内通过竖直滑轨滑动连接有滑块,所述连接板与所述滑块固定,所述滑块与所述皮带连接。

[0006] 优选的,所述滑块的上端面与所述框架的顶端之间连接有弹簧。

[0007] 优选的,所述工作台的底部设有减震脚垫。

[0008] 本实用新型的有益效果如下:将待加工工件放置到所述载板上,所述滑台带动工件滑动至所述U形架的下方,所述工业相机对工件进行拍照定位,确定点胶位置,所述伺服电机驱动所述皮带运转,进而驱动所述自动点胶枪向下靠近工件,进行点胶,大大提高了工作效率,通过所述控制器可自由控制点胶量,确保加工质量。

[0009] 为让本实用新型的上述和其他目的、特征和优点能更明显易懂,下文特举较佳实施例,并配合所附图式,作详细说明如下。

附图说明

[0010] 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。

[0011] 图1是一种自动定位点胶机部分结构示意图。

[0012] 图2是升降机构结构示意图。

[0013] 以上附图的附图标记:1、工作台;2、滑台;3、载板;4、U形架;5、横向伺服移动模组;6、框架;7、连接板;8、自动点胶枪;9、控制器;10、皮带;11、滑块;12、弹簧。

具体实施方式

[0014] 下面将结合本实用新型实施例中的附图,对本实用新型实施例中的技术方案进行清楚、完整地描述,显然,所描述的实施例仅仅是本实用新型一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本实用新型中的实施例,本领域普通技术人员在没有做出创造性劳动前提下所获得的所有其他实施例,都属于本实用新型保护的范围。

[0015] 参阅图1至图2,一种自动定位点胶机,包括工作台1,所述工作台1上通过滑轨滑动连接有滑台2,所述滑台2通过伺服电缸驱动,所述滑台2上设有载板3,所述工作台1上设有U形架4,所述U形架4上通过横向伺服移动模组5连接有安装块,所述安装块正面固定连接有机架6,所述机架6内通过升降机构竖直连接有连接板7,所述连接板7的底部设有工业相机,所述连接板7的正面通过支架竖直连接有自动点胶枪8,所述U形架4的一侧设有与所述自动点胶枪8连接的控制器9。

[0016] 所述升降机构包括通过皮带轮组竖直设于所述机架6内的皮带10,所述皮带10通过伺服电机驱动,所述机架6内通过竖直滑轨滑动连接有滑块11,所述连接板7与所述滑块11固定,所述滑块11与所述皮带10连接。

[0017] 所述滑块11的上端面与所述机架6的顶端之间连接有弹簧12。

[0018] 所述工作台1的底部设有减震脚垫。

[0019] 本申请实施例的有益效果如下:将待加工工件放置到所述载板3上,所述滑台2带动工件滑动至所述U形架4的下方,所述工业相机对工件进行拍照定位,确定点胶位置,所述伺服电机驱动所述皮带10运转,进而驱动所述自动点胶枪8向下靠近工件,进行点胶,大大提高了工作效率,通过所述控制器9可自由控制点胶量,确保加工质量。

[0020] 本实用新型中应用了具体实施例对本实用新型的原理及实施方式进行了阐述,以上实施例的说明只是用于帮助理解本实用新型的方法及其核心思想;同时,对于本领域的一般技术人员,依据本实用新型的思想,在具体实施方式及应用范围上均会有改变之处,综上所述,本说明书内容不应理解为对本实用新型的限制。

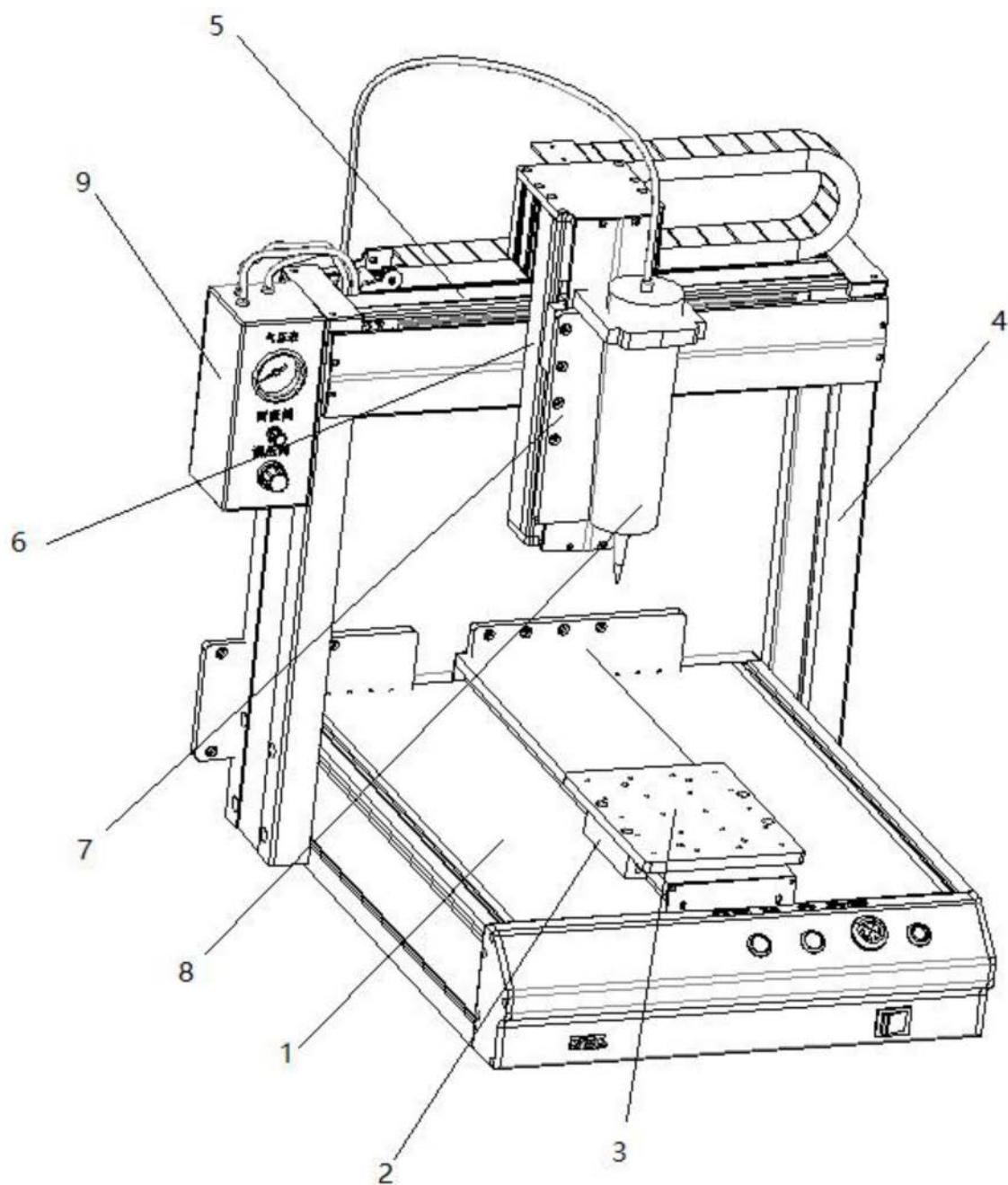


图1

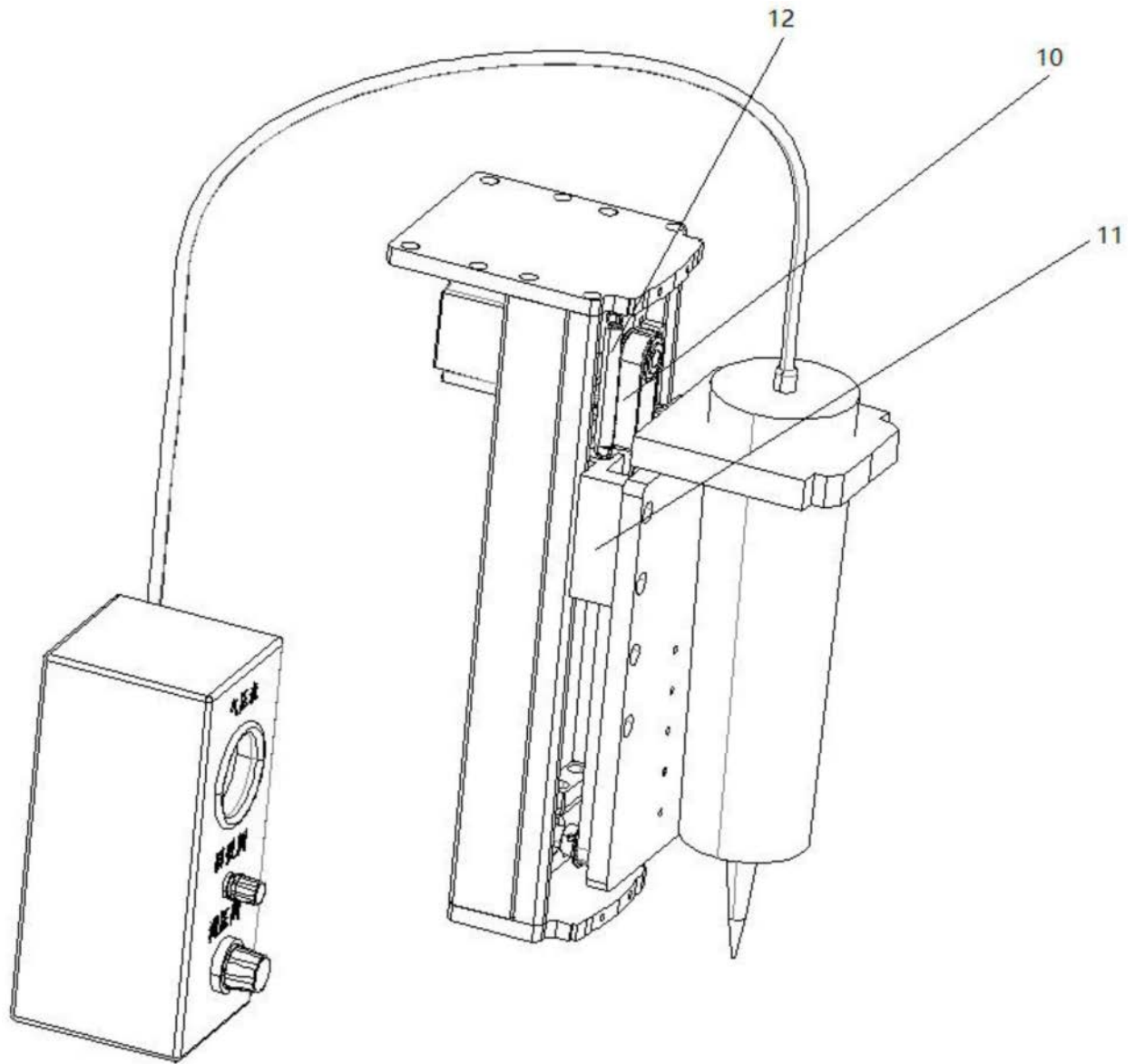


图2