



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 206009146 U

(45)授权公告日 2017.03.15

(21)申请号 201620838618.X

(22)申请日 2016.08.03

(73)专利权人 中山市先行节能科技有限公司
地址 528400 广东省中山市东升镇接龙路
接寿巷20号

(72)发明人 赵季辉 梅芳军

(74)专利代理机构 中山市科创专利代理有限公司 44211

代理人 彭国星

(51) Int. Cl.

B05C 13/02(2006.01)

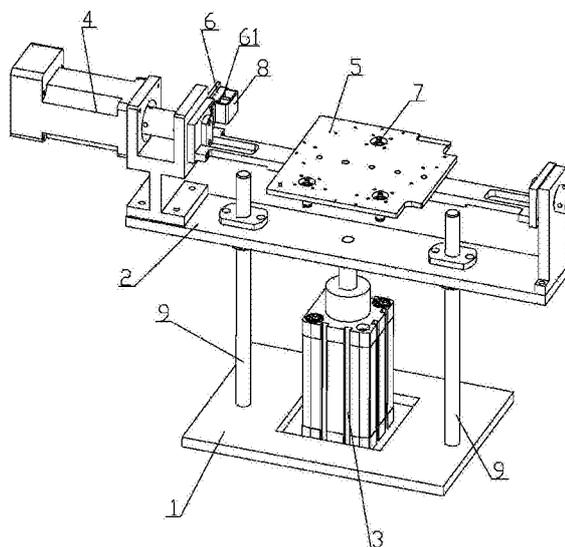
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54)实用新型名称

一种可多角度点胶的点胶台装置

(57)摘要

本实用新型涉及一种可多角度点胶的点胶台装置,包括底座,底座上设有升降平台和驱动升降平台升降的升降气缸,其技术要点为,升降平台上设有旋转驱动电机,升降平台上铰接有由旋转驱动电机驱动转动的点胶平台,升降平台上还设有感应点胶平台转动角度并控制旋转驱动电机启停的角度传感器。本实用新型结构简单,安装方便,能够实现多角度点胶。



1. 一种可多角度点胶的点胶台装置,包括底座(1),所述的底座(1)上设有升降平台(2)和驱动所述的升降平台(2)升降的升降气缸(3),其特征在于:所述的升降平台(2)上设有旋转驱动电机(4),所述的升降平台(2)上铰接有由所述的旋转驱动电机(4)驱动转动的点胶平台(5),所述的升降平台(2)上还设有感应所述的点胶平台(5)转动角度并控制所述的旋转驱动电机(4)启停的角度传感器(6)。

2. 根据权利要求1所述的一种可多角度点胶的点胶台装置,其特征在于:所述的点胶平台(5)上设有多个能吸住点胶板的吸嘴(7)。

3. 根据权利要求1所述的一种可多角度点胶的点胶台装置,其特征在于:所述的点胶平台(5)的一侧设有随其转动的联动块(8),所述的角度传感器(6)上设有限位槽(61),所述的联动块(8)的一端伸入到所述的限位槽(61)内控制所述的角度传感器(6)。

4. 根据权利要求1所述的一种可多角度点胶的点胶台装置,其特征在于:所述的底座(1)上竖向设有两个对所述的升降平台(2)导向的导柱(9),所述的升降气缸(3)的气缸轴固定在所述的升降平台(2)的中部。

一种可多角度点胶的点胶台装置

【技术领域】

[0001] 本实用新型涉及一种点胶台装置。

【背景技术】

[0002] 贴片灯在生成的时候需要进行点胶固定晶片,点胶机在点胶时,通过点胶孔出胶点再灯片上。由于贴片电路板的设计多样化,点胶时需要多角度进行点胶,而点胶机在点胶时,胶水在重力下仅能向下,因此在不同角度点胶时,需要对点胶板调整角度。现有的角度调整基本是固定在一个角度,一台设备仅能够点胶一个角度,无法自动调整。

【实用新型内容】

[0003] 本实用新型的目的是克服现有技术的不足,提供一种结构简单、能够适用多个点胶角度的可多角度点胶的点胶台装置。

[0004] 为了解决上述问题,本实用新型采用以下技术方案:

[0005] 一种可多角度点胶的点胶台装置,包括底座,所述的底座上设有升降平台和驱动所述的升降平台升降的升降气缸,其特征在于:所述的升降平台上设有旋转驱动电机,所述的升降平台上铰接有由所述的旋转驱动电机驱动转动的点胶平台,所述的升降平台上还设有感应所述的点胶平台转动角度并控制所述的旋转驱动电机启停的角度传感器。

[0006] 如上所述的一种可多角度点胶的点胶台装置,其特征在于:所述的点胶平台上设有多个能吸住点胶板的吸嘴。

[0007] 如上所述的一种可多角度点胶的点胶台装置,其特征在于:所述的点胶平台的一侧设有随其转动的联动块,所述的角度传感器上设有限位槽,所述的联动块的一端伸入到所述的限位槽内控制所述的角度传感器。

[0008] 如上所述的一种可多角度点胶的点胶台装置,其特征在于:所述的底座上竖向设有两个对所述的升降平台导向的导柱,所述的升降气缸的气缸轴固定在所述的升降平台的中部。

[0009] 本实用新型的有益效果有:升降气缸控制升降平台升降,从而控制点胶平台升降,旋转驱动电机驱动点胶平台转动,实现角度调整,当点胶平台转动角度到位后,角度传感器感应发送信号给旋转驱动电机,从而使旋转驱动电机停止转动,这样点胶平台可以在一个偏转的角度下进行点胶,角度传感器可以实现角度调整,从而实现多角度点胶;点胶平台上设置吸嘴,吸住点胶板,使点胶板定位方便。

【附图说明】

[0010] 图1为本实用新型的立体图;

[0011] 图2为本实用新型的俯视图。

【具体实施方式】

[0012] 下面结合附图与具体实施方式对本实用新型作进一步详细描述：

[0013] 如图1至图2所示，一种可多角度点胶的点胶台装置，包括底座1，底座1上设有升降平台2和驱动升降平台2升降的升降气缸3，底座1上竖向设有两个对升降平台2导向的导柱9，升降气缸3的气缸轴固定在升降平台2的中部，升降气缸3的气缸轴推动升降平台2升降，通过两个导柱9导向，从而平稳升降，在导柱9和升降平台2之间可以设置直线轴承，辅助升降。升降平台2上设有旋转驱动电机4，升降平台2上铰接有由旋转驱动电机4驱动转动的点胶平台5，点胶平台5横躺设置在升降平台2上，点胶平台5的一端铰接在升降平台2上，另外一端由旋转驱动电机4的电机轴带动转动。点胶平台5上设有多个能吸住点胶板的吸嘴7，吸嘴7接入气源，将点胶板吸住，本实施例中吸嘴7设有三个，成三角形排列。升降平台2上还设有感应点胶平台5转动角度并控制旋转驱动电机4启停的角度传感器6，当点胶平台5转动到角度传感器6所设定的角度时，发出信号控制旋转驱动电机4停止工作，点胶平台5偏转角度固定。点胶平台5的一侧设有随其转动的联动块8，角度传感器6上设有限位槽61，联动块8的一端伸入到限位槽61内控制角度传感器6，联动块8会随着点胶平台5转动，从而带动角度传感器6的转轴转动，使角度传感器6开始感应转动角度，当转动到设定角度时，感应器发送信号给旋转驱动电机4，使旋转驱动电机4停止转动，可以通过设定角度传感器6的感应角度从而调整点胶平台5的偏转角度。

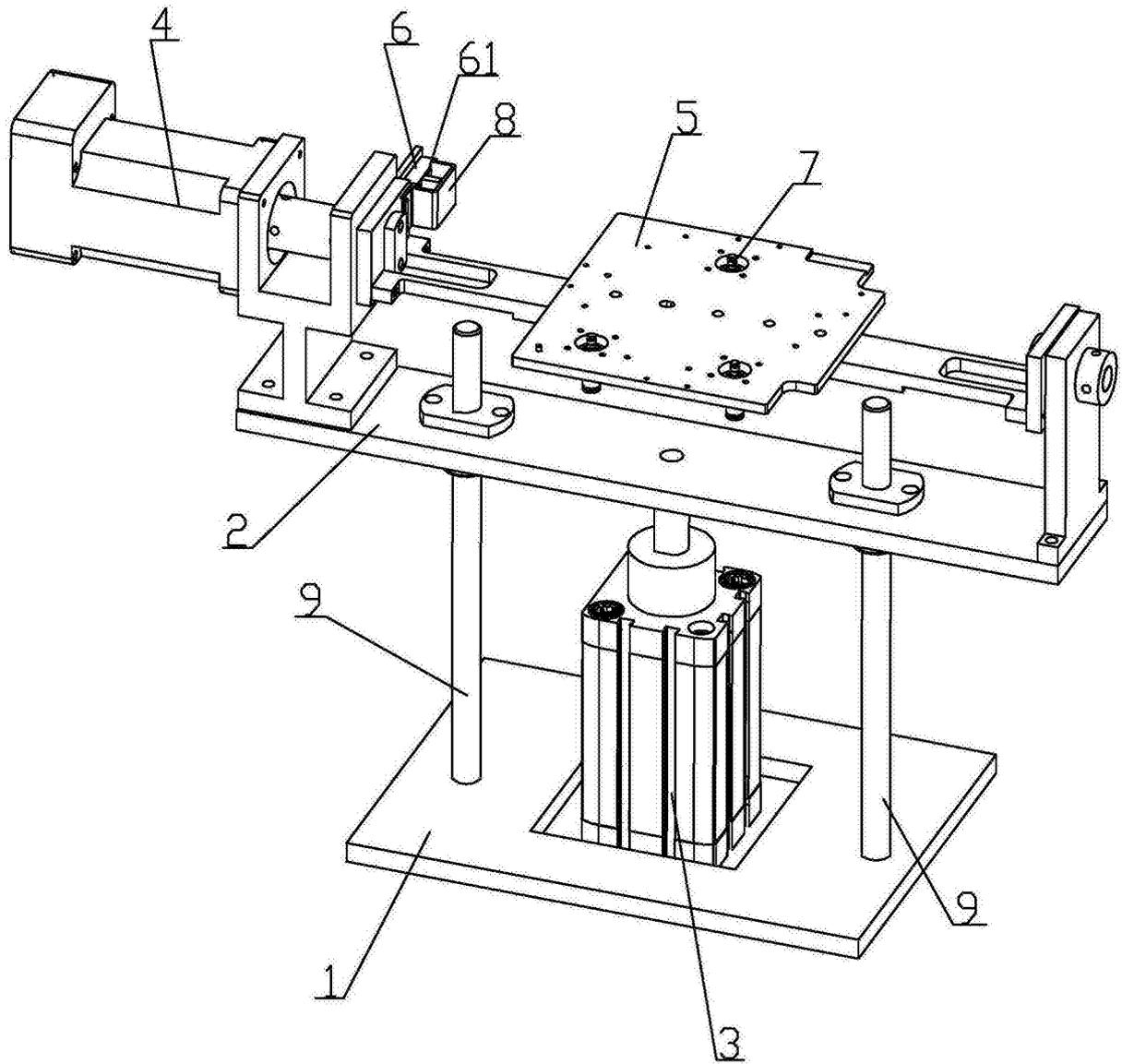


图1

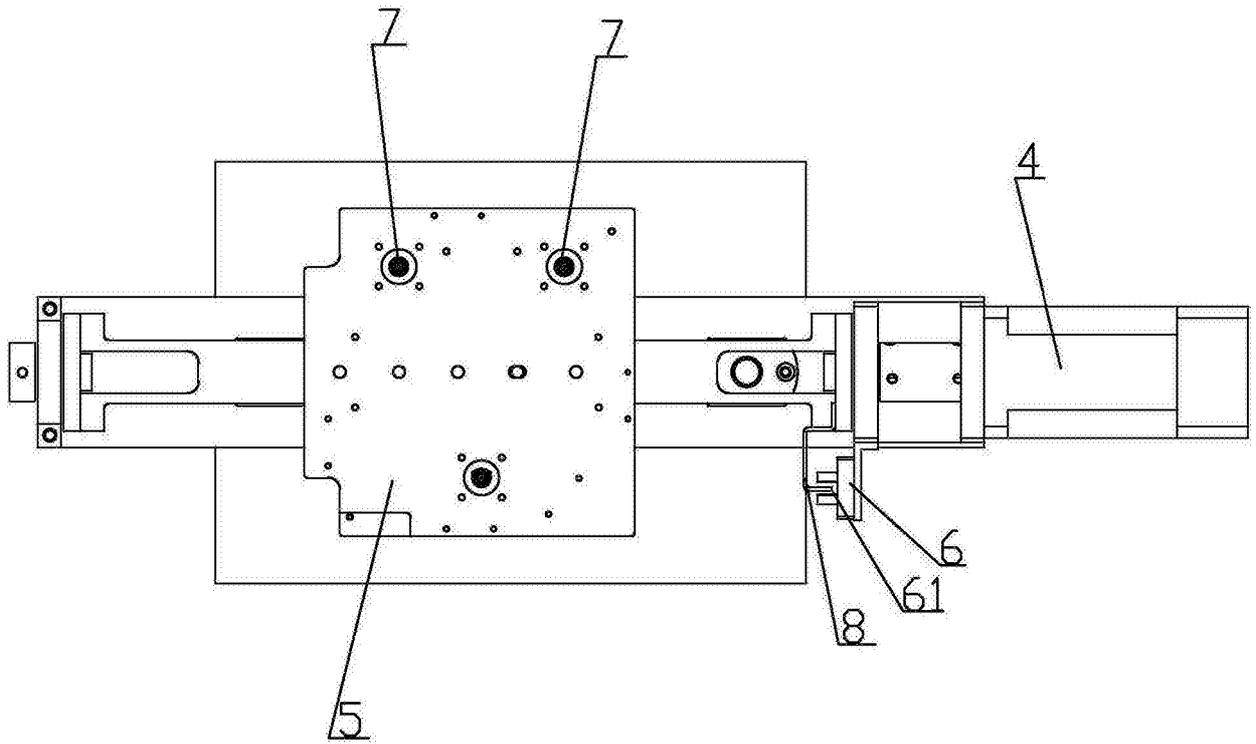


图2