



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 203713188 U

(45) 授权公告日 2014. 07. 16

(21) 申请号 201420066007. 9

(22) 申请日 2014. 02. 14

(73) 专利权人 苏州赛腾精密电子有限公司

地址 215168 江苏省苏州市吴中区东吴南路
4号A幢

(72) 发明人 孙丰

(51) Int. Cl.

B32B 37/00 (2006. 01)

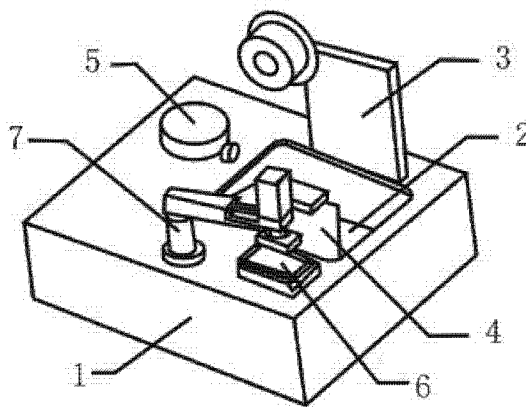
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

二合一自动贴膜机

(57) 摘要

本实用新型涉及二合一自动贴膜机,包括机台、动力系统、平面贴膜机构、定位载具、侧面贴膜机构、滚压机构、移臂,定位载具旋转的中心为定位机构与动力系统之间的连接轴。滚压机构分先后由两组对应的滚轮分别从工件的横向、纵向两个方向进行滚压。定位载具通过真空吸附固定工件。本实用新型工作时,首先由移臂从机台右侧吸取工件放至定位载具上固定,然后由平面贴膜机构对工件上表面进行贴膜,然后由侧面贴膜机构将侧面膜贴在工件侧面,再旋转定位载具,将侧面膜绕工件一周,然后再由移臂将工件移动至滚压机构上,通过滚压机构对工件侧面及表面滚压后放入下一道工序。本实用新型结构简单,成本低廉,使用方便。



1. 二合一自动贴膜机,包括机台、动力系统、平面贴膜机构、定位载具、侧面贴膜机构、滚压机构、移臂,其特征在于动力系统设置在机台下方,机台顶部偏右侧方向设置开口,开口下方设置定位载具,定位载具连接在机台下方的动力系统中,平面贴膜机构、侧面贴膜机构、滚压机构、移臂设置在机台上,并穿过机台与动力系统连接,平面贴膜机构、侧面贴膜机构、滚压机构分别分散设置在定位载具后侧、左侧、前侧,移臂设置在滚压机构和侧面贴膜机构之间,定位载具可旋转。

2. 根据权利要求1所述二合一自动贴膜机,其特征在于所述定位载具旋转的中心为定位机构与动力系统之间的连接轴。

3. 根据权利要求1所述二合一自动贴膜机,其特征在于所述滚压机构分先后由两组对应的滚轮分别从工件的横向、纵向两个方向进行滚压。

4. 根据权利要求1所述二合一自动贴膜机,其特征在于所述定位载具通过真空吸附固定工件。

二合一自动贴膜机

技术领域

[0001] 本实用新型涉及机械制造领域,具体是二合一自动贴膜机。

背景技术

[0002] 电子技术是十九世纪末、二十世纪初开始发展起来的新兴技术,二十世纪发展最迅速,应用最广泛,成为近代科学技术发展的一个重要标志。

[0003] 第一代电子产品以电子管为核心。四十年代末世界上诞生了第一只半导体三极管,它小巧、轻便、省电、寿命长等特点,很快地被各国应用起来,在很大范围内取代了电子管。五十年代末期,世界上出现了第一块集成电路,它把许多晶体管等电子元件集成在一块硅芯片上,使电子产品向更小型化发展。集成电路从小规模集成电路迅速发展到大规模集成电路和超大规模集成电路,从而使电子产品向着高效能低消耗、高精度、高稳定、智能化的方向发展。

[0004] 随着电子行业盛行,电子产品的广泛应该于各个领域,电子产品体积小,给生产,组装,定位带来很大困难。在解决这些问题的时候,产品外观的保护也成为我们研究的主要工作之一,常规方法是将工件不加工的面贴上保护膜,这在产品成品包装的时候也会用到,市场上的贴膜机大多只针对产品的一个面,当需要进行多面贴膜时,往往是通过组合两台设备来实现的,目前暂时还没有一种可以同时进行多面自动贴膜,并将高出部分自动进行滚压整理的二合一自动贴膜机。

实用新型内容

[0005] 本实用新型正是针对以上技术问题,提供一种可以同时进行多面自动贴膜,并将高出部分自动进行滚压整理的二合一自动贴膜机。

[0006] 本实用新型通过以下技术方案来实现:

[0007] 二合一自动贴膜机,包括机台、动力系统、平面贴膜机构、定位载具、侧面贴膜机构、滚压机构、移臂,其特征在于动力系统设置在机台下方,机台顶部偏右侧方向设置开口,开口下方设置定位载具,定位载具连接在机台下方的动力系统中,平面贴膜机构、侧面贴膜机构、滚压机构、移臂设置在机台上,并穿过机台与动力系统连接,平面贴膜机构、侧面贴膜机构、滚压机构分别分散设置在定位载具后侧、左侧、前侧,移臂设置在滚压机构和侧面贴膜机构之间,定位载具可旋转。定位载具旋转的中心为定位机构与动力系统之间的连接轴。滚压机构分先后由两组对应的滚轮分别从工件的横向、纵向两个方向进行滚压。定位载具通过真空吸附固定工件。

[0008] 本实用新型工作时,首先由移臂从机台右侧吸取工件放至定位载具上固定,然后由平面贴膜机构对工件上表面进行贴膜,然后由侧面贴膜机构将侧面膜贴在工件侧面,再旋转定位载具,将侧面膜绕工件一周,然后再由移臂将工件移动至滚压机构上,通过滚压机构对工件侧面及表面滚压后放入下一道工序。

[0009] 本实用新型结构简单,成本低廉,使用方便。

附图说明

[0010] 附图中,图 1 是本实用新型结构示意图,其中:

[0011] 1—机台,2—动力系统,3—平面贴膜机构,4—定位载具,5—侧面贴膜机构,6—滚压机构,7—移臂。

具体实施方式

[0012] 下面结合附图对本实用新型作进一步说明。

[0013] 二合一自动贴膜机,包括机台 1、动力系统 2、平面贴膜机构 3、定位载具 4、侧面贴膜机构 5、滚压机构 6、移臂 7,其特征在于动力系统 2 设置在机台 1 下方,机台 1 顶部偏右侧方向设置开口,开口下方设置定位载具 4,定位载具 4 连接在机台 1 下方的动力系统 2 上,平面贴膜机构 3、侧面贴膜机构 5、滚压机构 6、移臂 7 设置在机台 1 上,并穿过机台 1 与动力系统 2 连接,平面贴膜机构 3、侧面贴膜机构 5、滚压机构 6 分别分散设置在定位载具 4 后侧、左侧、前侧,移臂 7 设置在滚压机构 6 和侧面贴膜机构 5 之间,定位载具 4 可旋转。定位载具 4 旋转的中心为定位机构与动力系统 2 之间的连接轴。滚压机构 6 分先后由两组对应的滚轮分别从工件的横向、纵向两个方向进行滚压。定位载具 4 通过真空吸附固定工件。

[0014] 本实用新型工作时,首先由移臂 7 从机台 1 右侧吸取工件放至定位载具 4 上固定,然后由平面贴膜机构 3 对工件上表面进行贴膜,然后由侧面贴膜机构 5 将侧面膜贴在工件侧面,再旋转定位载具 4,将侧面膜绕工件一周,然后再由移臂 7 将工件移动至滚压机构 6 上,通过滚压机构 6 对工件侧面及表面滚压后放入下一道工序。

[0015] 本实用新型结构简单,成本低廉,使用方便。

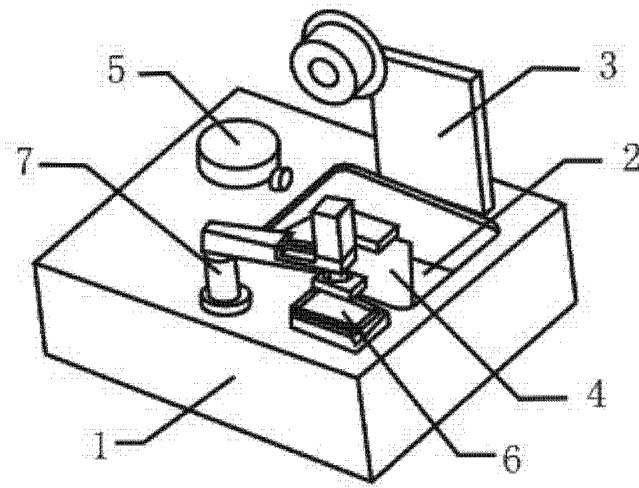


图 1