



## (12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204819553 U

(45) 授权公告日 2015. 12. 02

(21) 申请号 201520259582. 5

(22) 申请日 2015. 04. 27

(73) 专利权人 夏怡

地址 518000 广东省深圳市南山区南新路仓  
前锦福苑 2 栋 1806

(72) 发明人 夏怡

(51) Int. Cl.

B25J 15/08(2006. 01)

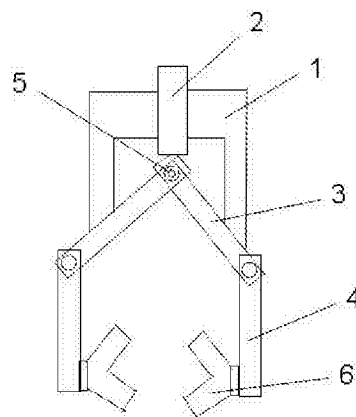
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

### (54) 实用新型名称

一种夹持装置

### (57) 摘要

本实用新型公开了一种夹持装置,该夹持装置包括一个支架、一根驱动直杆、两根活动连接杆、一个圆柱销、两根杠杆、两个夹具,所述驱动直杆一端通过所述圆柱销连接所述两根活动连接杆的一端,所述两根活动连接杆的另一端分别连接所述两根杠杆的一端,所述两个夹具分别通过紧固件固定于所述两根杠杆的另一端,由所述驱动直杆、活动连接杆、杠杆、夹具构成的整体固定于所述支架上。本实用新型的夹持装置设计简单,结构合理,使用方便,在夹持装置工作过程中,夹紧端可以产生强度足够的夹紧力,使夹持的物体保持稳固而不松脱,克服了现有技术中存在的不足。



1. 一种夹持装置,其特征在于,包括一个支架、一根驱动直杆、两根活动连接杆、一个圆柱销、两根杠杆、两个夹具,所述驱动直杆一端通过所述圆柱销连接所述两根活动连接杆的一端,所述两根活动连接杆的另一端分别连接所述两根杠杆的一端,所述两个夹具分别通过紧固件固定于所述两根杠杆的另一端,由所述驱动直杆、活动连接杆、杠杆、夹具构成的整体固定于所述支架上。

## 一种夹持装置

### 技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种工业用器具，特别是涉及一种夹持装置。

### 背景技术

[0002] 夹持装置是机器人操作机与工件、工具等直接接触并进行作业的装置，是机器人的关键部件之一，它的性能好坏对提高机器人效率，发挥机器人作用影响很大，现有技术中，夹持装置存在设计结构不合理、夹物体不够稳固的缺陷。

### 实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的在于克服现有技术之不足而提供一种设计简单，结构合理的夹持装置。

[0004] 本实用新型是这样实现的，本实用新型的夹持装置包括一个支架、一根驱动直杆、两根活动连接杆、一个圆柱销、两根杠杆、两个夹具，所述驱动直杆一端通过所述圆柱销连接所述两根活动连接杆的一端，所述两根活动连接杆的另一端分别连接所述两根杠杆的一端，所述两个夹具分别通过紧固件固定于所述两根杠杆的另一端，由所述驱动直杆、活动连接杆、杠杆、夹具构成的整体固定于所述支架上。

[0005] 与现有技术相比，本实用新型的有益效果是：本实用新型的夹持装置设计简单，结构合理，使用方便，在夹持装置工作过程中，夹紧端可以产生强度足够的夹紧力，使夹持的物体保持稳固而不松脱，克服了现有技术中存在的不足。

### 附图说明

[0006] 图 1 为本实用新型提供的夹持装置的结构示意图。

### 具体实施方式

[0007] 为了使本实用新型的目的、技术方案及优点更加清楚明白，以下结合附图及实施例，对本实用新型进行进一步详细说明。应当理解，此处所描述的具体实施例仅仅用以解释本实用新型，并不用于限定本实用新型。

[0008] 如图 1 所示为本实用新型提供的夹持装置的结构示意图，本实用新型的夹持装置包括一个支架 1、一根驱动直杆 2、两根活动连接杆 3、一个圆柱销 5、两根杠杆 4、两个夹具 6，所述驱动直杆 2 一端通过所述圆柱销 5 连接所述两根活动连接杆 3 的一端，所述两根活动连接杆 3 的另一端分别连接所述两根杠杆 4 的一端，所述两个夹具 6 分别通过紧固件固定于所述两根杠杆 4 的另一端，由所述驱动直杆 2、活动连接杆 3、杠杆 4、夹具 6 构成的整体固定于所述支架 1 上。

[0009] 本实用新型的夹持装置设计简单，结构合理，使用方便，在夹持装置工作过程中，夹紧端可以产生强度足够的夹紧力，使夹持的物体保持稳固而不松脱，克服了现有技术中存在的不足。

[0010] 以上所述仅为本实用新型的较佳实施例而已,并不用以限制本实用新型,凡在本实用新型的精神和原则之内所作的任何修改、等同替换和改进等,均应包含在本实用新型的保护范围之内。

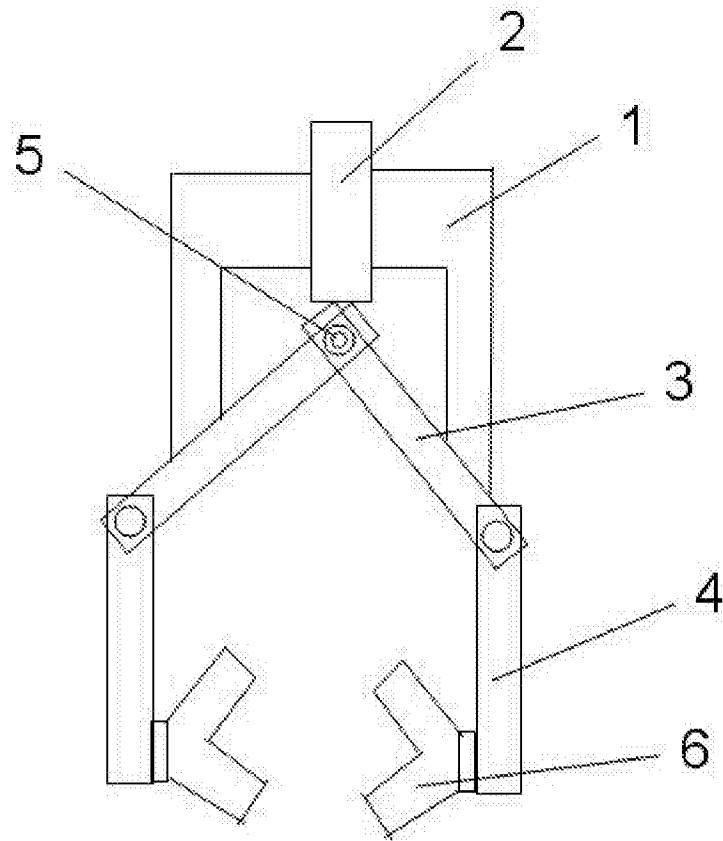


图 1