



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 109531383 A

(43)申请公布日 2019.03.29

(21)申请号 201710866411.2

(22)申请日 2017.09.22

(71)申请人 扬州市诚智自动化装备有限公司  
地址 225000 江苏省扬州市邗江区高新技术  
产业开发区开发西路217号

(72)发明人 陈后庆 施道伟 高优

(74)专利代理机构 北京连和连知识产权代理有  
限公司 11278

代理人 田方正

(51) Int. Cl.

B24B 27/033(2006.01)

B24B 27/00(2006.01)

B24B 41/04(2006.01)

B25J 11/00(2006.01)

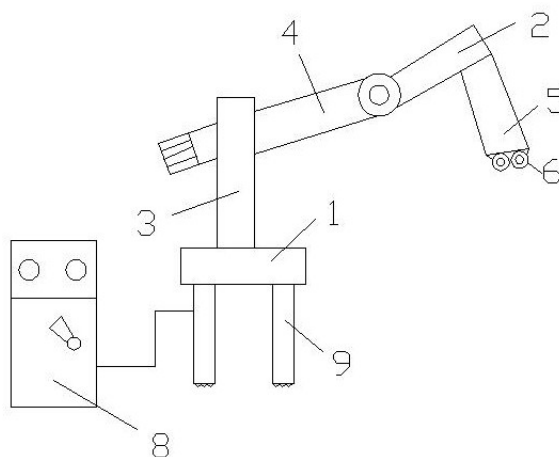
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)发明名称

一种打磨用打磨机器人

(57)摘要

一种打磨用打磨机器人,包括底座和打磨臂,所述的底座上设置有支撑板,所述的支撑板的顶端设置有打磨臂,所述的打磨臂与支撑板之间设置有导向板,在所述的打磨臂的末端设置有打磨头,所述的打磨头上设置有双排打磨辊。在所述的打磨机器人上设置有打磨头,能够让零部件的打磨工效更加的好,可以进行自动化的零部件的打磨作业,在打磨头上设置有打磨辊,可以通过打磨辊的旋转将零部件外表面的杂质进行清理打磨掉,让打磨的效率提高。



1. 一种打磨用打磨机器人,包括底座和打磨臂,所述的底座上设置有支撑板,所述的支撑板的顶端设置有打磨臂,其特征在于:所述的打磨臂与支撑板之间设置有导向板,在所述的打磨臂的末端设置有打磨头,所述的打磨头上设置有双排打磨辊。

2. 根据权利要求1所述的一种打磨用打磨机器人,其特征在于:所述的打磨臂上设置有电机,电机带动打磨头上的打磨辊旋转动作,在所述的打磨辊上内穿接有滚轴。

3. 根据权利要求2所述的一种打磨用打磨机器人,其特征在于:所述的打磨辊外表面设置有打磨层,所述的打磨层上设置有细打磨颗粒。

4. 根据权利要求3所述的一种打磨用打磨机器人,其特征在于:所述的打磨层上的细打磨颗粒为刚玉颗粒。

5. 根据权利要求1所述的一种打磨用打磨机器人,其特征在于:所述的底座旁设置有电气控制箱,所述的电气控制箱控制打磨臂的运动。

## 一种打磨用打磨机器人

### 技术领域

[0001] 本发明涉及一种打磨装置,具体涉及一种打磨用打磨机器人。

### 背景技术

[0002] 在零部件加工的时候会需要进行多道工序的加工,这样加工的零部件才能够达到合格的使用效果,在零部件加工的时候会需要进行零部件的打磨,打磨零部件能够消除零部件外表面的杂质,可以将一些铁锈进行清除,可以保持零部件外表面的光滑,让零部件的使用更加的方便,但是很多企业都是使用人工进行打磨,这样的打磨效果不好,粉尘容易被人体吸收造成工人身体受到影响,打磨的效率也比较低。

### 发明内容

[0003] 本发明的目的是提供一种自动控制,打磨高效的一种打磨用打磨机器人。

[0004] 本发明的技术方案为:一种打磨用打磨机器人,包括底座和打磨臂,所述的底座上设置有支撑板,所述的支撑板的顶端设置有打磨臂,所述的打磨臂与支撑板之间设置有导向板,在所述的打磨臂的末端设置有打磨头,所述的打磨头上设置有双排打磨辊。

[0005] 所述的打磨臂上设置有电机,电机带动打磨头上的打磨辊旋转动作,在所述的打磨辊上内穿接有滚轴。

[0006] 所述的打磨辊外表面设置有打磨层,所述的打磨层上设置有细打磨颗粒。

[0007] 所述的打磨层上的细打磨颗粒为刚玉颗粒。

[0008] 所述的底座旁设置有电气控制箱,所述的电气控制箱控制打磨臂的运动。

[0009] 本发明的优点是:在所述的打磨机器人上设置有打磨头,能够让零部件的打磨工效更加的好,可以进行自动化的零部件的打磨作业,在打磨头上设置有打磨辊,可以通过打磨辊的旋转将零部件外表面的杂质进行清理打磨掉,让打磨的效率提高。

### 附图说明

[0010] 图1为本发明的结构示意图。

[0011] 图2为本发明的打磨辊示意图。

[0012] 图中:1为底座,2为打磨臂,3为支撑板,4为导向板,5为打磨头,6为打磨辊,7为打磨层,8为电气控制箱,9为安装架。

### 具体实施方式

[0013] 实施例1

一种打磨用打磨机器人,包括底座1和打磨臂2,所述的底座1上设置有支撑板3,所述的支撑板3的顶端设置有打磨臂2,所述的打磨臂2与支撑板3之间设置有导向板4,在所述的打磨臂2的末端设置有打磨头5,所述的打磨头5上设置有双排打磨辊6。

[0014] 所述的打磨臂2上设置有电机7,电机7带动打磨头上的打磨辊6旋转动作,在所述

的打磨辊6上内穿接有滚轴。

[0015] 所述的打磨辊6外表面设置有打磨层7,所述的打磨层7上设置有细打磨颗粒。

[0016] 所述的打磨层7上的细打磨颗粒为刚玉颗粒。

[0017] 所述的底座1旁设置有电气控制箱8,所述的电气控制箱8控制打磨臂的运动。

[0018] 实施例2

一种打磨用打磨机器人,包括底座1和打磨臂2,所述的底座1上设置有支撑板3,所述的支撑板3的顶端设置有打磨臂2,所述的打磨臂2与支撑板3之间设置有导向板4,在所述的打磨臂2的末端设置有打磨头5,所述的打磨头5上设置有双排打磨辊6。

[0019] 所述的打磨臂2上设置有电机7,电机7带动打磨头上的打磨辊6旋转动作,在所述的打磨辊6上内穿接有滚轴。

[0020] 所述的打磨辊6外表面设置有打磨层7,所述的打磨层7上设置有细打磨颗粒。

[0021] 所述的打磨层7上的细打磨颗粒为刚玉颗粒。

[0022] 所述的底座1旁设置有电气控制箱8,所述的电气控制箱8控制打磨臂的运动。

[0023] 所述的底座1下设置有安装架9,所述的安装架9分布在底座下端,所述的安装架9下端设置有波纹状槽。

[0024] 实施例3

一种打磨用打磨机器人,包括底座1和打磨臂2,所述的底座1上设置有支撑板3,所述的支撑板3的顶端设置有打磨臂2,所述的打磨臂2与支撑板3之间设置有导向板4,在所述的打磨臂2的末端设置有打磨头5,所述的打磨头5上设置有双排打磨辊6。

[0025] 所述的打磨臂2上设置有电机7,电机7带动打磨头上的打磨辊6旋转动作,在所述的打磨辊6上内穿接有滚轴。

[0026] 所述的打磨辊6外表面设置有打磨层7,所述的打磨层7上设置有细打磨颗粒。

[0027] 所述的打磨层7上的细打磨颗粒为刚玉颗粒。

[0028] 所述的底座1旁设置有电气控制箱8,所述的电气控制箱8控制打磨臂的运动。

[0029] 所述的底座1下设置有安装架9,所述的安装架9分布在底座下端,所述的安装架9下端设置有波纹状槽

所述的打磨臂2在电气控制箱的控制下进行多角度的旋转,在打磨臂2为旋转臂,所述的旋转臂可以进行360°的旋转,所述的打磨层7上可以设置有打磨片,所述的打磨片上设置有打磨颗粒。

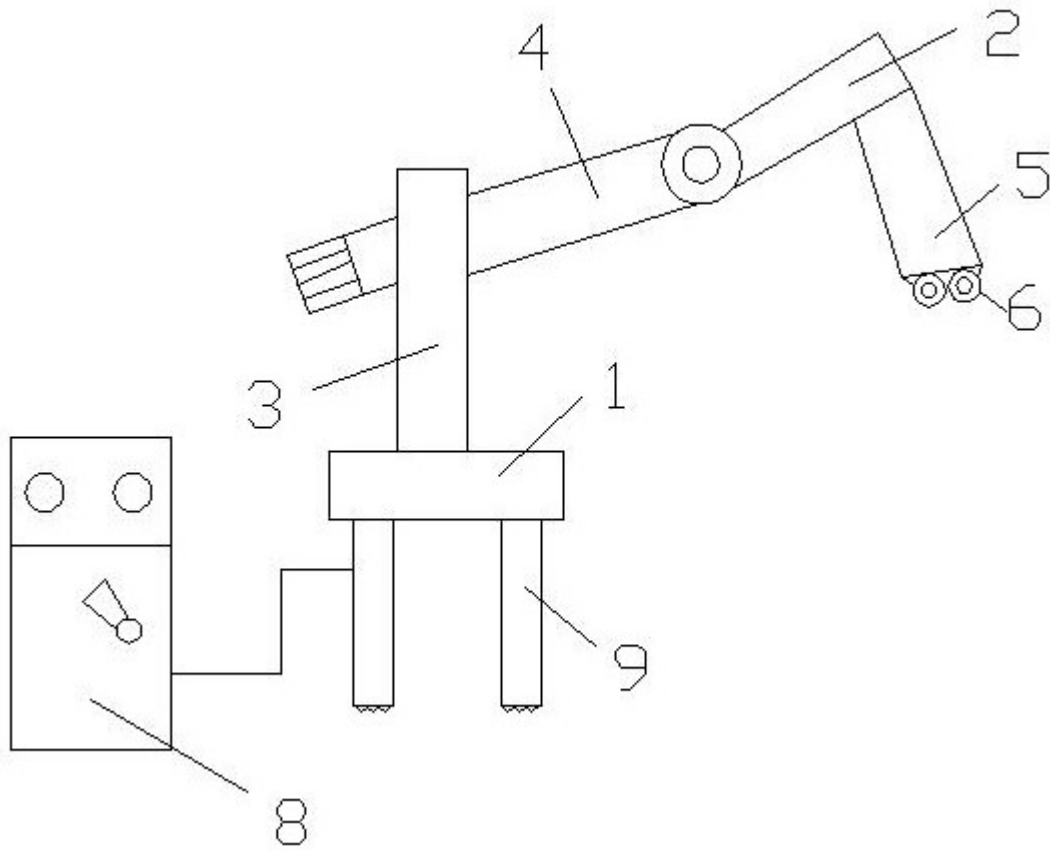


图1

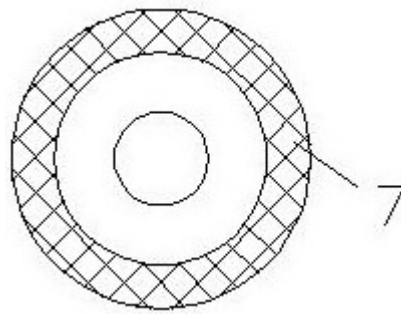


图2