(19)中华人民共和国国家知识产权局

(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 205820175 U
(45)授权公告日 2016.12.21

(21)申请号 201620682922.X

(22)申请日 2016.07.02

(73)专利权人 温州先临左岸工业设计有限公司
地址 325003 浙江省温州市鹿城区学院中路7号浙江创意园D栋101

(72)发明人 黄松江

(74)专利代理机构 北京华仲龙腾专利代理事务所(普通合伙) 11548
代理人 李静

(51)Int.Cl.
B65G 15/30(2006.01)
B65G 21/00(2006.01)

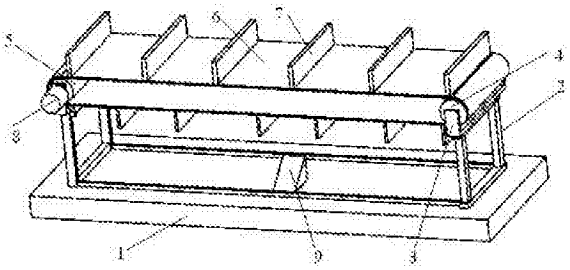
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)实用新型名称

一种包装机械的输送带装置

(57)摘要

本实用新型公开了一种包装机械的输送带装置，底座上固定设有支撑架，支撑架的一端通过轮架设有主动带轮，支撑架的另一端通过轮架设有从动带轮，主动带轮与从动带轮之间设有输送带，输送带上等间距的间隔设有多个隔板，相邻的两个隔板之间的区域构成独立包装工位，底座上表面上设有脚踏控制板，脚踏控制板与步进电机连接，以便控制所述步进电机的启闭。本实用新型通过在输送带上设置多个隔板，通过隔板将其分割成为多个包装工位，包装机器人可以在各自的工位上进行单独工序的操作，大大提高了各个工序之间的独立性，防止各个工位之间的干扰，提高了包装机械自动输送的效率，本实用新型大大提高了包装效率，降低了劳动强度，节约了包装成本。



CN 205820175 U

1.一种包装机械的输送带装置，其包括底座、支撑架、轮架、从动带轮、主动带轮、输送带、隔板、步进电机和脚踏控制板，其特征在于，所述的底座上固定设置有支撑架，所述支撑架的一端通过轮架设置有主动带轮，所述支撑架的另一端通过轮架设置有从动带轮，所述主动带轮与从动带轮之间设置有输送带，所述主动带轮上连接设置有步进电机，所述输送带上等间距的间隔设置有多个隔板，相邻的两个隔板之间的区域构成独立的包装工位，所述底座的上表面上设置有脚踏控制板，所述脚踏控制板与所述步进电机连接，以便控制所述步进电机的启闭。

2.根据权利要求1所述的一种包装机械的输送带装置，其特征在于：所述支撑架为焊接而成的长方体框架结构。

3.根据权利要求1所述的一种包装机械的输送带装置，其特征在于：所述隔板的宽度小于所述输送带的宽度。

4.根据权利要求1-3任意一项所述的一种包装机械的输送带装置，其特征在于：还包括输送带松紧轮，所述输送带松紧轮调节所述输送带的松紧度。

一种包装机械的输送带装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种包装机械的输送带装置，属于包装机械技术领域。

背景技术

[0002] 包装机械是指能完成全部或部分产品和商品包装过程的机械。包装过程包括充填、裹包、封口等主要工序，以及与其相关的前后工序，如清洗、堆码和拆卸等。此外，包装还包括计量或在包装件上盖印等工序。使用机械包装产品可提高生产率，减轻劳动强度，适应大规模生产的需要，并满足清洁卫生的要求。

[0003] 而由于包装机械需要多个工序进行依次操作，因此，需要设计一种包装机械的输送带装置，以便实现对多个工序之间的自动输送，以便满足包装机器人对各个工序的需要，提高包装效率。

发明内容

[0004] 本实用新型针对现有的技术问题，提供一种包装机械的输送带装置，目的是实现包装过程中各个工序之间的自动输送，提高包装机械的运行效率，拟解决现有技术存在的问题。

[0005] 为实现上述目的，本实用新型提供如下技术方案：一种包装机械的输送带装置，其包括底座、支撑架、轮架、从动带轮、主动带轮、输送带、隔板、步进电机和脚踏控制板，其特征在于，所述的底座上固定设置有支撑架，所述支撑架的一端通过轮架设置有主动带轮，所述支撑架的另一端通过轮架设置有从动带轮，所述主动带轮与从动带轮之间设置有输送带，所述主动带轮上连接设置有步进电机，所述输送带上等间距的间隔设置有多个隔板，相邻的两个隔板之间的区域构成独立的包装工位，所述底座的上表面上设置有脚踏控制板，所述脚踏控制板与所述步进电机连接，以便控制所述步进电机的启闭。

[0006] 进一步，作为优选，所述支撑架为焊接而成的长方体框架结构。

[0007] 进一步，作为优选，所述隔板的宽度小于所述输送带的宽度。

[0008] 进一步，作为优选，本实用新型还包括输送带松紧轮，所述输送带松紧轮调节所述输送带的松紧度。

[0009] 与现有技术相比，本实用新型的有益效果是：

[0010] 本实用新型通过在输送带上设置多个隔板，通过隔板将其分割成为多个包装工位，包装机器人可以在各自的工位上进行单独工序的操作，大大提高了各个工序之间的独立性，防止各个工位之间的干扰，提高了包装机械自动输送的效率，本实用新型大大提高了包装效率，降低了劳动强度，节约了包装成本，此外，设置了脚踏控制板，便于人工对其进行操作。

附图说明

[0011] 图1是本实用新型的一种包装机械的输送带装置的结构示意图；

[0012] 其中，1、底座，2、支撑架，3、轮架，4、从动带轮，5、主动带轮，6、输送带，7、隔板，8、步进电机，9、脚踏控制板。

具体实施方式

[0013] 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。

[0014] 请参阅图1，本实用新型提供一种技术方案：一种包装机械的输送带装置，其包括底座1、支撑架2、轮架3、从动带轮4、主动带轮5、输送带6、隔板7、步进电机8和脚踏控制板9，其特征在于，所述的底座1上固定设置有支撑架2，所述支撑架2的一端通过轮架设置有主动带轮5，所述支撑架2的另一端通过轮架3设置有从动带轮4，所述主动带轮5与从动带轮4之间设置有输送带6，所述主动带轮上连接设置有步进电机8，所述输送带6上等间距的间隔设置有多个隔板7，相邻的两个隔板7之间的区域构成独立的包装工位，所述底座1的上表面上设置有脚踏控制板9，所述脚踏控制板与所述步进电机连接，以便控制所述步进电机的启闭。

[0015] 在本实施例中，所述支撑架为焊接而成的长方体框架结构。所述隔板的宽度小于所述输送带的宽度。本实用新型还包括输送带松紧轮，所述输送带松紧轮调节所述输送带的松紧度。

[0016] 本实用新型通过在输送带上设置多个隔板，通过隔板将其分割成为多个包装工位，包装机器人可以在各自的工位上进行单独工序的操作，大大提高了各个工序之间的独立性，防止各个工位之间的干扰，提高了包装机械自动输送的效率，本实用新型大大提高了包装效率，降低了劳动强度，节约了包装成本，此外，设置了脚踏控制板，便于人工对其进行操作。

[0017] 尽管已经示出和描述了本实用新型的实施例，对于本领域的普通技术人员而言，可以理解在不脱离本实用新型的原理和精神的情况下可以对这些实施例进行多种变化、修改、替换和变型，本实用新型的范围由所附权利要求及其等同物限定。

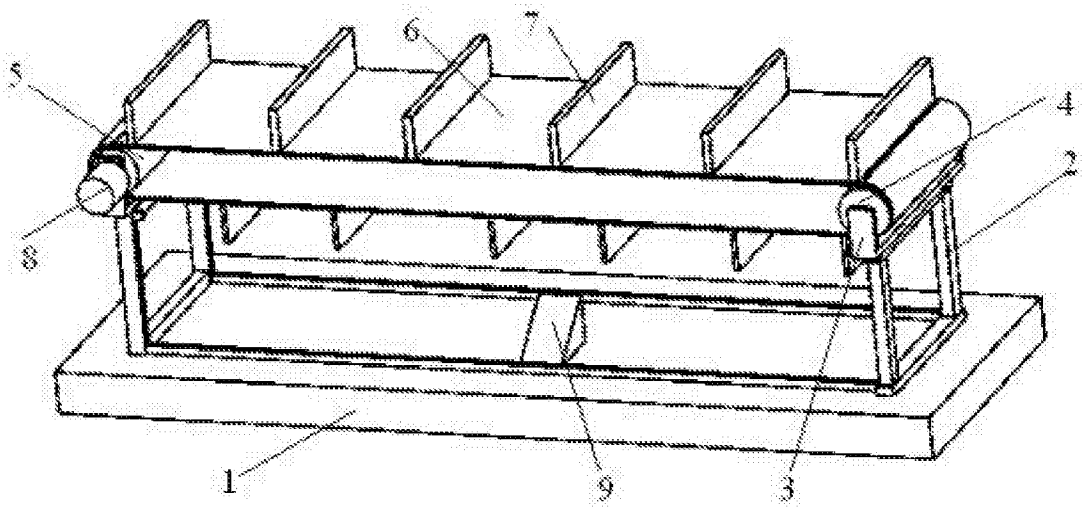


图1