



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 206014014 U

(45)授权公告日 2017.03.15

(21)申请号 201620916946.7

(22)申请日 2016.08.23

(73)专利权人 温州瑞驰机械有限公司

地址 325409 浙江省温州市平阳县万全轻工基地综合园104国道边17号厂房

(72)发明人 郑顺存 项文斌

(74)专利代理机构 杭州斯可睿专利事务所有限公司 33241

代理人 薛辉

(51) Int. Cl.

B65H 23/032(2006.01)

(ESM)同样的发明创造已同日申请发明专利

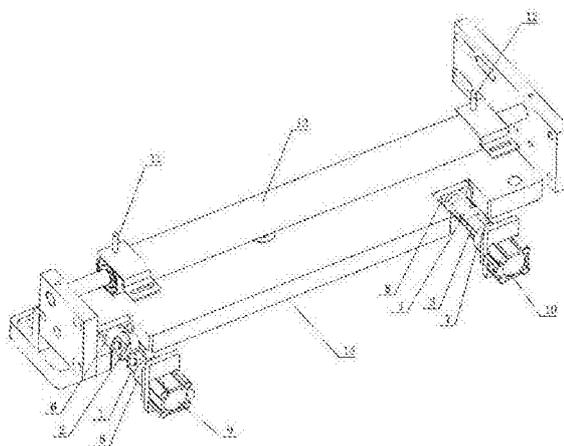
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)实用新型名称

拉伸膜纠偏装置

(57)摘要

本实用新型公开了拉伸膜纠偏装置,其特征在于:包括左右纠偏滚轮,左纠偏滚轮由左上滚轮和左下滚轮组成,左上、左下滚轮之间相对活动设置,左纠偏工作时左上、左下滚轮之间相互压紧,左纠偏滚轮的滚动送膜方向向左倾斜于拉伸膜的牵引输送方向;右纠偏滚轮由右上滚轮和右下滚轮组成,右上、右下滚轮之间相对活动设置,右纠偏工作时右上、右下滚轮之间相互压紧,右纠偏滚轮的滚动送膜方向向右倾斜于拉伸膜的牵引输送方向。本实用新型用于拉伸膜输送过程中的左右纠偏,结构简单,纠偏效果好。



1. 拉伸膜纠偏装置,其特征在于:包括左右纠偏滚轮,左纠偏滚轮由左上滚轮和左下滚轮组成,左上、左下滚轮之间相对活动设置,左纠偏工作时左上、左下滚轮之间相互压紧,左纠偏滚轮的滚动送膜方向向左倾斜于拉伸膜的牵引输送方向;右纠偏滚轮由右上滚轮和右下滚轮组成,右上、右下滚轮之间相对活动设置,右纠偏工作时右上、右下滚轮之间相互压紧,右纠偏滚轮的滚动送膜方向向右倾斜于拉伸膜的牵引输送方向。

2. 如权利要求1所述的拉伸膜纠偏装置,其特征在于:左倾斜角度控制在25-40度角之间,右倾斜角度控制在25-40度角之间。

3. 如权利要求1所述的拉伸膜纠偏装置,其特征在于:左下滚轮固定设置,左上滚轮活动设置由左气缸进行推动,右下滚轮固定设置,右上滚轮活动设置由右气缸进行推动。

拉伸膜纠偏装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种拉伸膜包装设备,具体涉及一种拉伸膜包装设备的拉伸膜纠偏装置。

背景技术

[0002] 拉伸膜在泡眼热成型前的输送过程中,往往会左右跑偏,因此需要设置专门的纠偏部件来进行纠偏,而现有技术的纠偏部件,结构复杂,成本高。

发明内容

[0003] 针对现有技术的不足,本实用新型的目的旨在于提供一种用于拉伸膜输送过程中的左右纠偏,结构简单,纠偏效果好的拉伸膜纠偏装置。

[0004] 本实用新型是通过如下技术方案来实施的:

[0005] 拉伸膜纠偏装置,其特征在于:包括左右纠偏滚轮,左纠偏滚轮由左上滚轮和左下滚轮组成,左上、左下滚轮之间相对活动设置,左纠偏工作时左上、左下滚轮之间相互压紧,左纠偏滚轮的滚动送膜方向向左倾斜于拉伸膜的牵引输送方向;右纠偏滚轮由右上滚轮和右下滚轮组成,右上、右下滚轮之间相对活动设置,右纠偏工作时右上、右下滚轮之间相互压紧,右纠偏滚轮的滚动送膜方向向右倾斜于拉伸膜的牵引输送方向。

[0006] 采用上述技术方案后,拉伸膜纠偏装置的工作原理是:当拉伸膜输送过程中发生向右跑偏,右探头会检测到相应信息,于是左纠偏滚轮投入左纠偏工作,左上、左下滚轮将拉伸膜的左侧边压紧,由于左上、左下滚轮压紧拉伸膜后的滚动送膜方向向左倾斜于拉伸膜的牵引输送方向,因此拉伸膜在被向前牵引输送的同时也会被向左进行滚动牵引,从而使拉伸膜产生向左的移动来实现纠偏;当拉伸膜输送过程中发生向左跑偏,左探头会检测到相应信息,于是右纠偏滚轮投入右纠偏工作,右上、右下滚轮将拉伸膜的右侧边压紧,由于右上、右下滚轮压紧拉伸膜后的滚动送膜方向向右倾斜于拉伸膜的牵引输送方向,因此拉伸膜在被向前牵引输送的同时也会被向右进行滚动牵引,从而使拉伸膜产生向右的移动来实现纠偏。上述纠偏动作的结构非常简单,而且纠偏效果十分理想,与现有技术技术相比,具有突出的实质性特点和显著的进步。

[0007] 作为优选,左倾斜角度控制在25-40度角之间,右倾斜角度控制在25-40度角之间。

[0008] 作为优选,左下滚轮固定设置,左上滚轮活动设置由左气缸进行推动,右下滚轮固定设置,右上滚轮活动设置由右气缸进行推动。

附图说明

[0009] 本实用新型有如下附图:

[0010] 图1为本实用新型的结构示意图,

[0011] 图2为本实用新型的工作状态图。

具体实施方式

[0012] 如图1所示,本实用新型的拉伸膜纠偏装置,包括左右纠偏滚轮,左纠偏滚轮由左上滚轮1和左下滚轮2组成,左下滚轮2固定设置,左下滚轮2的滚轮座6在下固定板14上固定安装,左上滚轮1活动设置,左上滚轮1的滚轮座5与左气缸9连接并由左气缸9进行推动,左气缸9在上固定板上固定安装,左纠偏工作时左上、左下滚轮之间相互压紧,左纠偏滚轮的滚动送膜方向向左倾斜于拉伸膜的牵引输送方向,左倾斜角度为25-40度角;右纠偏滚轮由右上滚轮3和右下滚轮4组成,右下滚轮4固定设置,右下滚轮4的滚轮座8在下固定板14上固定安装,右上滚轮3活动设置,右上滚轮3的滚轮座7与右气缸10连接并由右气缸10进行推动,右气缸10在上固定板上固定安装,右纠偏工作时右上、右下滚轮之间相互压紧,右纠偏滚轮的滚动送膜方向向右倾斜于拉伸膜的牵引输送方向,右倾斜角度为25-40度角;左纠偏滚轮的拉伸膜送入端设有跟踪检测拉伸膜左侧边位置的左探头11,左探头11控制右气缸10的动作,右纠偏滚轮的拉伸膜送入端设有跟踪检测拉伸膜右侧边的右探头12,右探头12控制左气缸9的动作。

[0013] 本实用新型的工作过程是:如图2所示,拉伸膜A经导辊13导向后从左右纠偏滚轮之间通过,当拉伸膜A输送过程中发生向右跑偏,右探头12会检测到相应信息,于是控制左气缸9动作,左上滚轮1、左下滚轮2将拉伸膜A的左侧边压紧,由于左上、左下滚轮压紧拉伸膜后的滚动送膜方向向左倾斜于拉伸膜的牵引输送方向,因此拉伸膜在被向前牵引输送的同时也会被向左进行滚动牵引,从而使拉伸膜A产生向左的移动来实现纠偏;当拉伸膜A输送过程中发生向左跑偏,左探头11会检测到相应信息,于是控制右气缸10动作,右上滚轮3、右下滚轮4将拉伸膜A的右侧边压紧,由于右上、右下滚轮压紧拉伸膜后的滚动送膜方向向右倾斜于拉伸膜的牵引输送方向,因此拉伸膜在被向前牵引输送的同时也会被向右进行滚动牵引,从而使拉伸膜A产生向右的移动来实现纠偏。

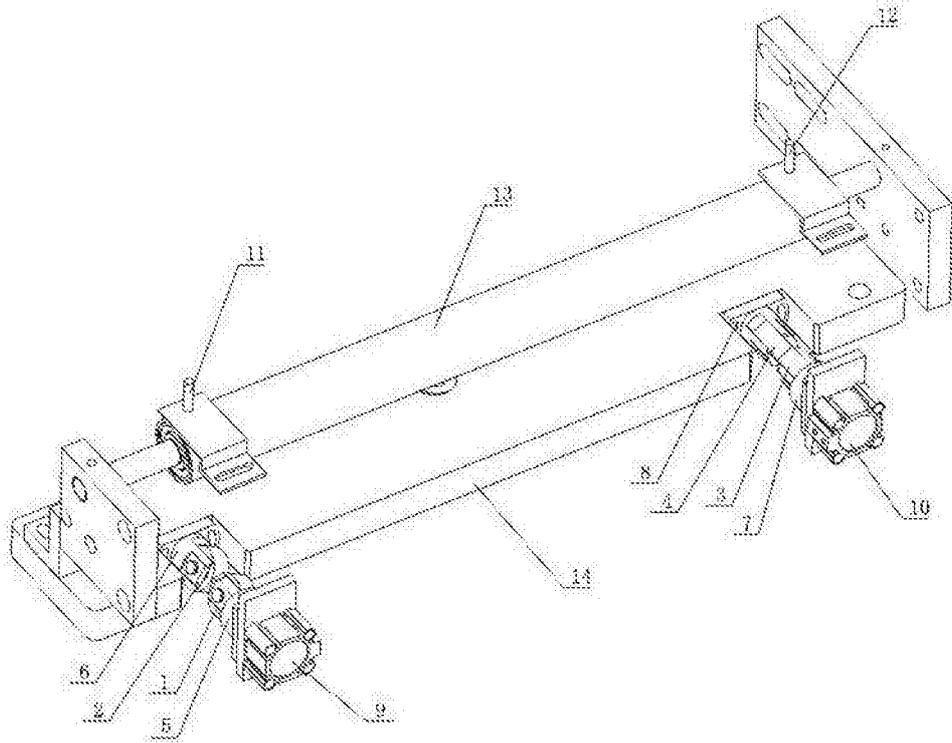


图1

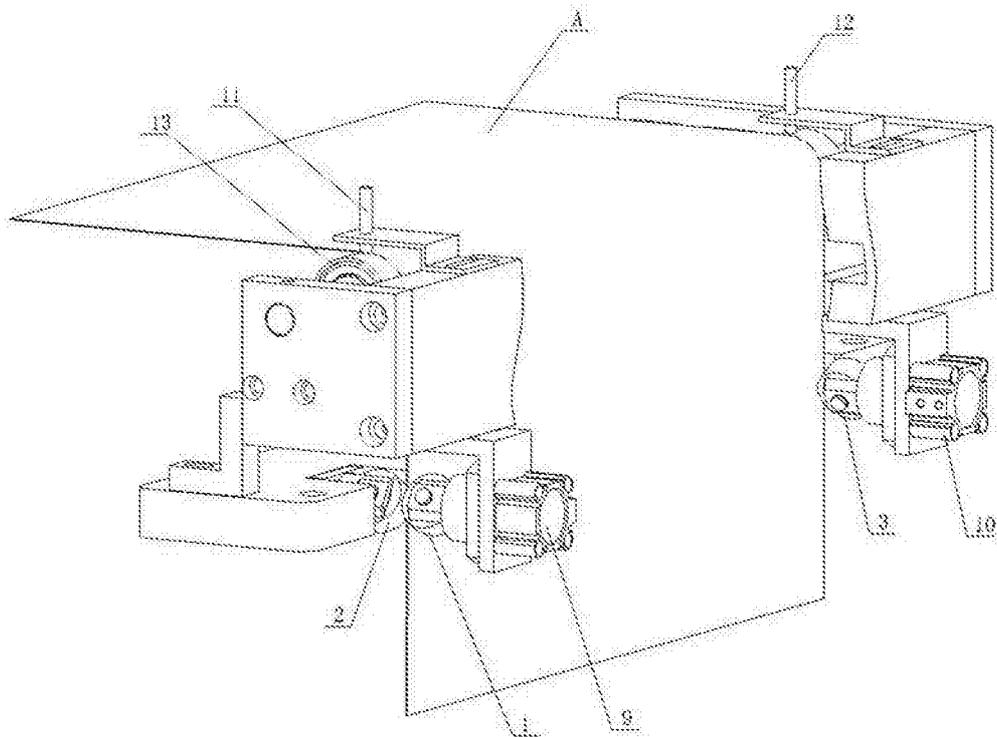


图2