



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 107914288 A

(43)申请公布日 2018.04.17

(21)申请号 201610878081.4

(22)申请日 2016.10.09

(71)申请人 张家港市博雅文化传播有限公司
地址 215600 江苏省苏州市张家港市经济
开发区长兴路16号

(72)发明人 黄家旺

(74)专利代理机构 苏州润桐嘉业知识产权代理
有限公司 32261

代理人 胡思棉

(51) Int. Cl.

B25J 19/00(2006.01)

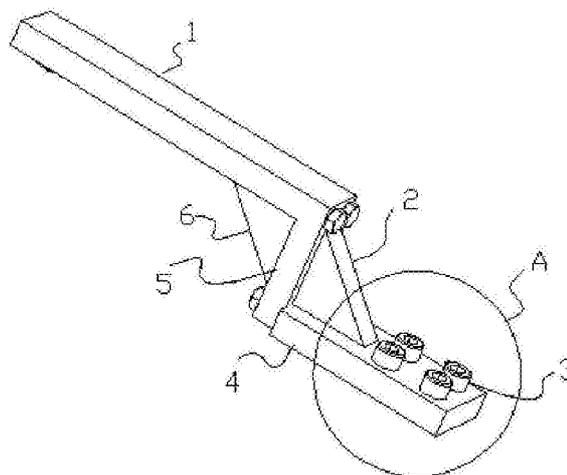
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)发明名称

一种运载机器人支撑臂

(57)摘要

本发明涉及机器人加工制造领域,尤其涉及一种运载机器人支撑臂,该支撑臂可以增强结构强度,防止提升重物时容易折断的问题。其结构包括一固定座,所述的固定座通过内六角螺栓与主控平台固定链接;所述的固定座左侧竖向固定设有一支撑杆,所述的支撑杆上端向左固定设有支撑臂;所述的固定座与支撑杆之间设有三角形的第一加强架板;所述的支撑杆与支撑臂之间设有三角形的第二加强架板。本发明的一种运载机器人支撑臂,操作简单,使用方便,适用于多种场所。



1. 一种运载机器人支撑臂,其特征是,其结构包括一固定座,所述的固定座通过内六角螺栓与主控平台固定链接;所述的固定座左侧竖向固定设有一支撑杆,所述的支撑杆上端向左固定设有支撑臂;

所述的固定座与支撑杆之间设有三角形的第一加强架板;

所述的支撑杆与支撑臂之间设有三角形的第二加强架板。

2. 根据权利要求1所述的一种运载机器人支撑臂,其特征是,所述的固定座整体呈长方体状。

3. 根据权利要求1所述的一种运载机器人支撑臂,其特征是,所述的内六角螺栓的数量为四个。

4. 根据权利要求1所述的一种运载机器人支撑臂,其特征是,所述的第一加强架板通过内六角螺栓与支撑杆固定连接。

5. 根据权利要求1所述的一种运载机器人支撑臂,其特征是,所述的第二加强架板通过内六角螺栓与支撑杆固定连接。

一种运载机器人支撑臂

技术领域

[0001] 本发明涉及机器人加工制造领域,尤其是一种运载机器人支撑臂。

背景技术

[0002] 随着科技的进步,社会的发展,我国的智能技术及自动化技术得到了快速的发展,随之而来的是运载机器人的快速发展。

[0003] 在运载机器人中,很多地方都会用到支撑装置,比如在升降装置与主控平台之间设有支撑装置。目前,所使用的支撑装置,结构较为简单,强度不够,提升重物时容易折断。

发明内容

[0004] 本发明的技术任务是针对上述现有技术中的不足提供一种运载机器人支撑臂,该支撑臂可以增强结构强度,防止提升重物时容易折断的问题。

[0005] 本发明解决其技术问题所采用的技术方案是:该种运载机器人支撑臂,其特征是,其结构包括一固定座,所述的固定座通过内六角螺栓与主控平台固定链接;所述的固定座左侧竖向固定设有一支撑杆,所述的支撑杆上端向左固定设有支撑臂;

[0006] 所述的固定座与支撑杆之间设有三角形的第一加强架板;

[0007] 所述的支撑杆与支撑臂之间设有三角形的第二加强架板。

[0008] 优选的,所述的固定座整体呈长方体状。

[0009] 优选的,所述的内六角螺栓的数量为四个。

[0010] 优选的,所述的第一加强架板通过内六角螺栓与支撑杆固定连接。

[0011] 优选的,所述的第二加强架板通过内六角螺栓与支撑杆固定连接。

[0012] 本发明具有以下突出的有益效果:

[0013] 1、由于所述的固定座通过内六角螺栓与主控平台固定链接;所述的固定座左侧竖向固定设有一支撑杆,所述的支撑杆上端向左固定设有支撑臂,因此,使用时,该支撑臂可以通过支撑杆在中间作为力的传递和转换,使得整体的强度增加,它是一个节能、环保装置,具有很好的推广利用价值。

[0014] 2、由于所述的固定座与支撑杆之间设有三角形的第一加强架板,因此,使用时,第一加强架板可以使得支撑板与固定座之间的支撑强度增加。

[0015] 3、由于所述的支撑杆与支撑臂之间设有三角形的第二加强架板,因此,使用时,第二加强架板可以使得支撑板与支撑臂之间的支撑强度增加。

附图说明

[0016] 图1是本发明的结构示意图;

[0017] 图2是图1中A处的俯视结构示意图。

[0018] 附图标记说明:1支撑臂,2第一加强架板,3内六角螺栓,4固定座,5支撑杆,6第二加强架板。

具体实施方式

[0019] 下面结合附图对本发明的实施例进行说明,实施例不构成对本发明的限制:

[0020] 如图1、图2所示,该种运载机器人支撑臂,其结构包括一固定座4,所述的固定座4通过内六角螺栓3与主控平台固定链接;所述的固定座4左侧竖向固定设有一支撑杆5,所述的支撑杆5上端向左固定设有支撑臂1。使用时,该支撑臂可以通过支撑杆在中间作为力的传递和转换,使得整体的强度增加。

[0021] 上述实施例中,具体的,所述的固定座4与支撑杆5之间设有三角形的第一加强架板2。使用时,第一加强架板可以使得支撑板与固定座之间的支撑强度增加。

[0022] 上述实施例中,具体的,所述的支撑杆5与支撑臂1之间设有三角形的第二加强架板6。使用时,第二加强架板可以使得支撑板与支撑臂之间的支撑强度增加。

[0023] 上述实施例中,更为具体的,所述的固定座4整体呈长方体状。有利于增加稳定性。

[0024] 上述实施例中,更为具体的,所述的内六角螺栓3的数量为四个。有利于增强牢固性。

[0025] 上述实施例中,更为具体的,所述的第一加强架板2通过内六角螺栓与支撑杆5固定连接。增加牢固性。

[0026] 上述实施例中,更为具体的,所述的第二加强架板6通过内六角螺栓与支撑杆5固定连接。增加牢固性。

[0027] 以上所述,仅为本发明的较佳实施例,并非对本发明做任何形式上的限制。任何熟悉本领域的技术人员,在不脱离本发明技术方案范围情况下,都可利用上述所述技术内容对本发明技术方案做出许多可能的变动和修饰,或修改为等同变化的等效实施例。因此,凡是未脱离本发明技术方案的内容,依据本发明的技术对以上实施例所做的任何改动修改、等同变化及修饰,均属于本技术方案的保护范围。

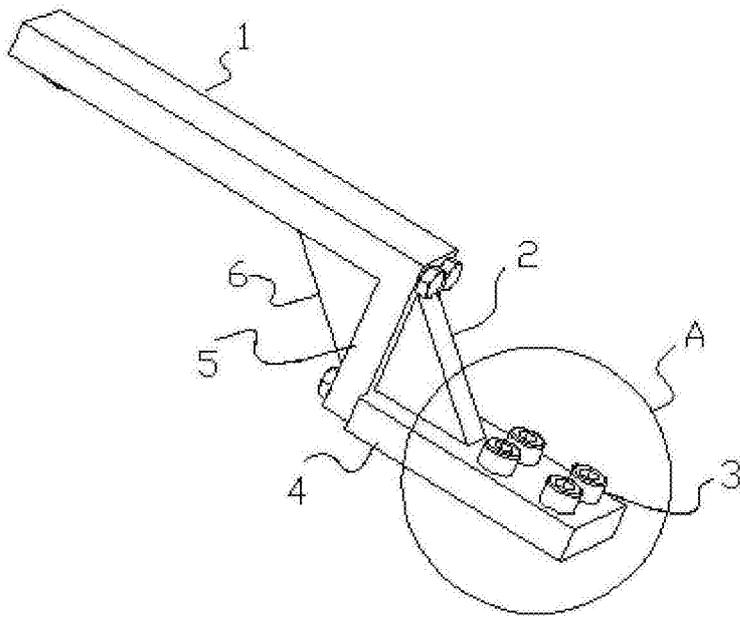


图1

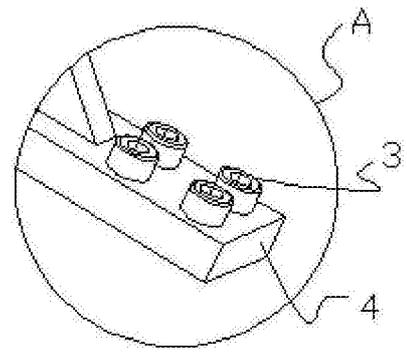


图2