



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204957788 U

(45) 授权公告日 2016. 01. 13

(21) 申请号 201520659436. 1

(22) 申请日 2015. 08. 28

(73) 专利权人 杭州永昌玻璃机械有限公司

地址 311215 浙江省杭州市萧山区经济技术
开发区机电配套园区(A区)

(72) 发明人 宣永昌

(74) 专利代理机构 浙江五星国泰律师事务所

33245

代理人 金盟

(51) Int. Cl.

B65G 47/91(2006. 01)

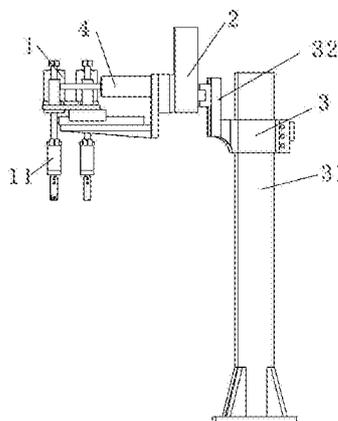
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54) 实用新型名称

阀体上、下料机械手模组支架结构

(57) 摘要

本实用新型公开了一种阀体上、下料机械手模组支架结构,包括上、下料的机械手模组、驱动机械手模组相应移动的驱动架,连接驱动架的支撑架,作为改进,所述的驱动架可滑移的设置于支撑架上,所述的可滑移的驱动架与支撑架之间设有紧固驱动架与支撑架的定位结构。本实用新型驱动架可滑移的设置于支撑架上,并通过定位结构紧固。与机加工设备配合时,可通过定位结构快速调节驱动架与机加工设备的相对位置。本实用新型结构调节方便,避免搬移机体的不便。



1. 阀体上、下料机械手模组支架结构,包括上、下料的机械手模组、驱动机械手模组相应移动的驱动架,连接驱动架的支撑架,其特征在于:所述的驱动架可滑移的设置于支撑架上,所述的可滑移的驱动架与支撑架之间设有紧固驱动架与支撑架的定位结构。

2. 如权利要求 1 所述的上、下料机械手模组支架结构,其特征在于:所述的支撑架包括支撑柱、设置于支撑柱上的支撑板,所述的驱动架可滑移的设置于支撑板上。

3. 如权利要求 1 所述的阀体上、下料机械手模组支架结构,其特征在于:所述的驱动架可以是导轨组件或机械臂组件。

4. 如权利要求 3 所述的阀体上、下料机械手模组支架结构,其特征在于:所述的上、下料机械手模组包括设有驱动滑移于导轨组件所设导轨上的机械手至少一组,所述的一个或一个以上的机械手构成一组机械手,所述的滑移于导轨上的机械手设有两级或两级以上的驱动结构,所述的两级或两级以上的驱动结构可分别独立驱动机械手相应的滑移。

5. 如权利要求 4 所述的阀体上、下料机械手模组支架结构,其特征在于:所述的导轨包括纵、横向导轨。

阀体上、下料机械手模组支架结构

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种阀体加工的上、下料机械手模组的支架结构。

背景技术

[0002] 阀体在加工过程中,需要输送的上料机械手将毛坯工件抓取输送至相关的机械设备机加工,再通过下料机械手将加工好的成品或半成品工件取下,输送至指定处,待后续的工位,完成加工。

[0003] 输送的上、下料机械手模组设有滑行的导轨与机加工设备配合,伸向机加工设备的适当处。在具体的使用过程中,需要经常调整伸向机加工设备的导轨长度,以便进行相应的设备调试。目前这种调试主要通过搬移承载上、下机械手模组的支撑设备而实现,支撑设备的搬移较为笨重,且与机加工设备配合时不利于精确定位。

发明内容

[0004] 本实用新型为解决现有技术在使用中存在的问题,提供一种便于使用,结构简单的阀体上、下料机械手模组支架结构。

[0005] 本实用新型解决现有技术的技术方案是:阀体上、下料机械手模组支架结构,包括上、下料的机械手模组、驱动机械手模组相应移动的驱动架,连接驱动架的支撑架,作为改进,所述的驱动架可滑移的设置于支撑架上,所述的可滑移的驱动架与支撑架之间设有紧固驱动架与支撑架的定位结构。

[0006] 作为进一步改进,所述的支撑架包括支撑柱、设置于支撑柱上的支撑板,所述的驱动架可滑移的设置于支撑板上。

[0007] 作为进一步改进,所述的驱动架可以是导轨组件或机械臂组件。

[0008] 作为进一步改进,所述的上、下料机械手模组包括设有驱动滑移于导轨组件所设导轨上的机械手至少一组,所述的一个或一个以上的机械手构成一组机械手,所述的滑移于导轨上的机械手设有两级或两级以上的驱动结构,所述的两级或两级以上的驱动结构可分别独立驱动机械手相应的滑移。上述的导轨包括纵、横向导轨。

[0009] 本实用新型与现有技术相比较,其有益效果是,驱动架可滑移的设置于支撑架上,并通过定位结构紧固。与机加工设备配合时,可通过定位结构快速调节驱动架与机加工设备的相对位置。本实用新型结构调节方便,避免搬移机体的不便。

附图说明

[0010] 图 1 是本实用新型的结构示意图。

[0011] 图 2 是本实用新型的立体示意图。

具体实施方式

[0012] 参见图 1-2,本实施例包括上、下料的机械手模组 1、驱动机械手模组 1 相应移动

的驱动架 2,连接驱动架 2 的支撑架 3,驱动架 2 可滑移的设置于支撑架 3 上,可滑移的驱动架 2 与支撑架 3 之间设有紧固驱动架 2 与支撑架 3 的定位结构。

[0013] 支撑架 3 包括支撑柱 31、设置于支撑柱 31 上的支撑板 32,驱动架 2 可滑移的设置于支撑板 32 上。

[0014] 驱动架 2 可以是导轨组件或机械臂组件或者是其他可移动机械手模组 1 的机械组件。

[0015] 上、下料机械手模组 1 包括设有驱动滑移于导轨组件所设导轨上的机械手 11 至少一组,一个或一个以上的机械手 11 构成一组机械手,滑移于导轨 21 上的机械手 11 设有两级或两级以上的驱动结构 4,两级或两级以上的驱动结构 4 可分别独立驱动机械手 1 相应的滑移,可用于快速将工件放置于机加工相应位置。上述的导轨 21 包括纵、横向导轨。

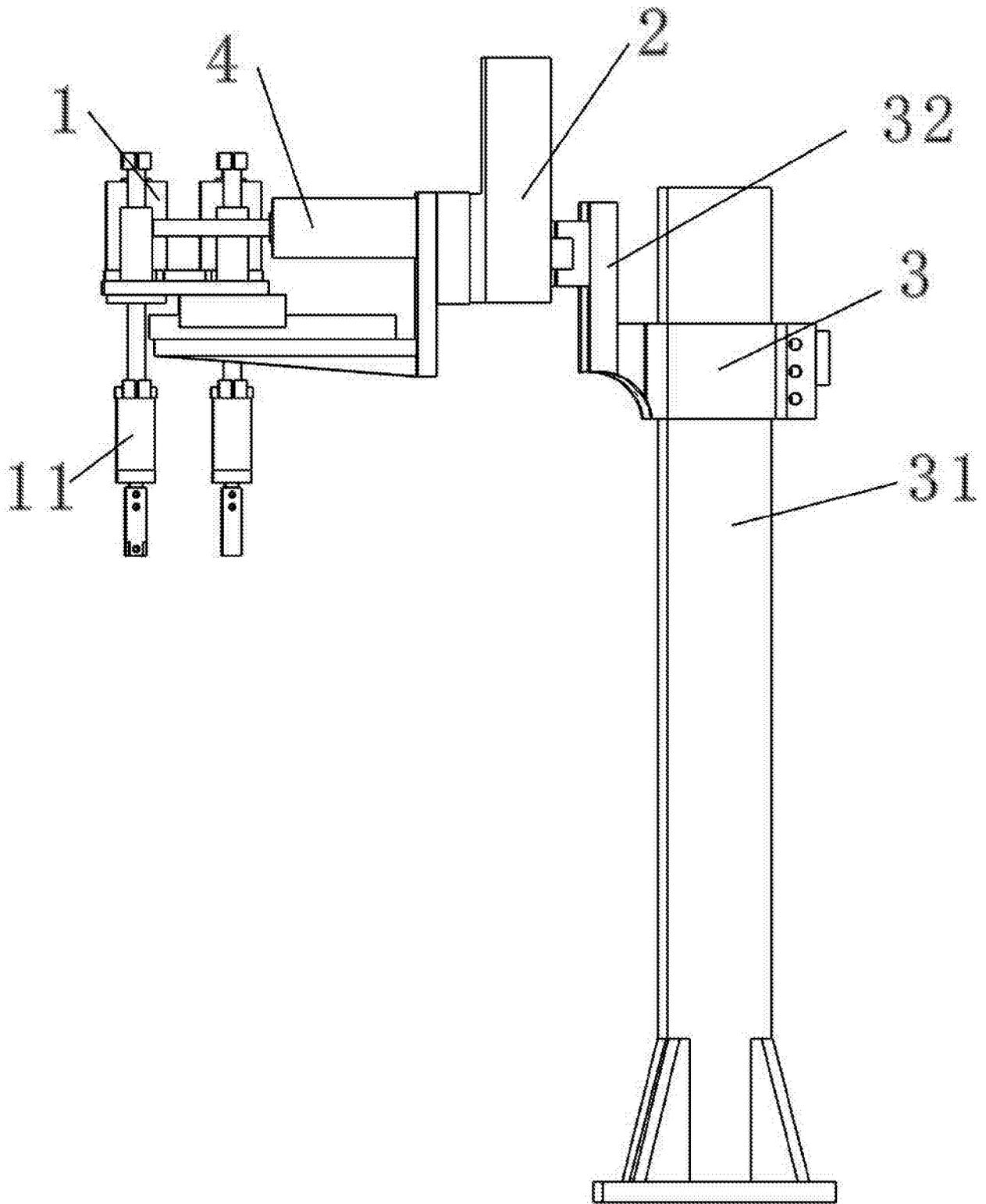


图 1

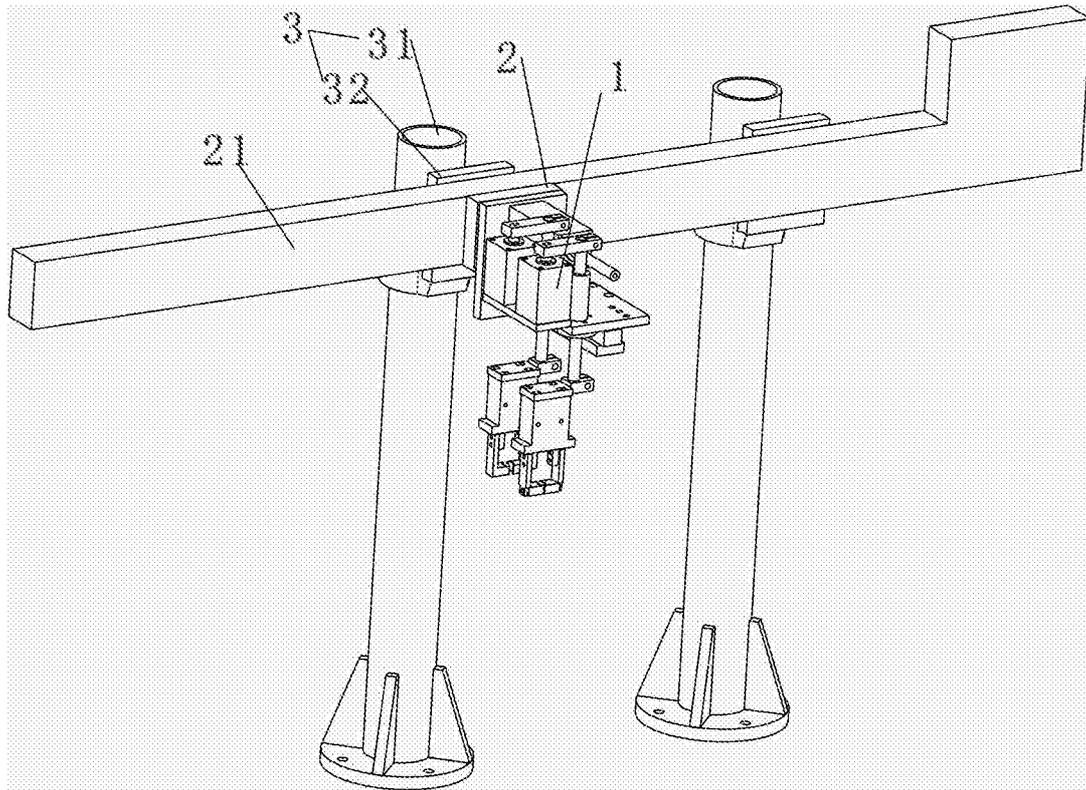


图 2