



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 214448229 U

(45) 授权公告日 2021.10.22

(21) 申请号 202120027083.9

(22) 申请日 2021.01.06

(73) 专利权人 洛阳市建园模具制造有限公司
地址 471000 河南省洛阳市偃师市商城街
道办事处(后杜楼村)北环路与杜甫路
交叉口西500米

(72) 发明人 杨亚锋 李跃辉 朱浩程 马超
海红利 郭勇涛

(74) 专利代理机构 洛阳高智达知识产权代理事
务所(普通合伙) 41169
代理人 徐丰果

(51) Int. Cl.
B29C 45/42 (2006.01)

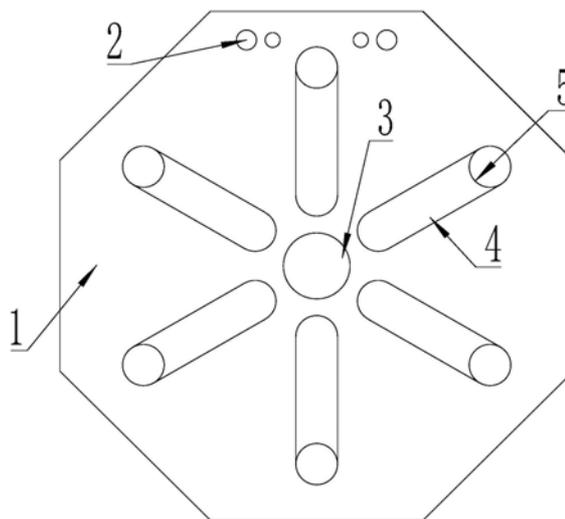
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

一种用于注塑模具生产取件的圆形机械手
辅件装置

(57) 摘要

一种用于注塑模具生产取件的圆形机械手
辅件装置,定位板上表面一侧靠近边缘处设置固
定孔,定位板中部设置中心孔,定位板上以中心
孔的圆心为中心均匀分布至少三对吸盘滑道,吸
盘滑道内设置吸盘;本实用新型在注塑机生产时
与机械臂配合使用,能够使圆形分布的模具生产
时,更加精准取件,即便是潜伏进胶形式的模具
也能实现自动化生产,提高生产效率、降低人工
成本且圆盘位置可调可适用多种类似模具。



1. 一种用于注塑模具生产取件的圆形机械手辅件装置,是由:定位板(1)、固定孔(2)、中心孔(3)、吸盘滑道(4)、吸盘(5)构成;其特征在于:定位板(1)上表面一侧靠近边缘处设置固定孔(2),定位板(1)中部设置中心孔(3),定位板(1)上以中心孔(3)的圆心为中心均匀分布至少三对吸盘滑道(4),吸盘滑道(4)内设置吸盘(5)。

2. 根据权利要求1所述的一种用于注塑模具生产取件的圆形机械手辅件装置,其特征在于:所述的定位板(1)为正八边形。

3. 根据权利要求1所述的一种用于注塑模具生产取件的圆形机械手辅件装置,其特征在于:所述的吸盘滑道(4)为长圆形。

一种用于注塑模具生产取件的圆形机械手辅件装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及模具生产技术领域,尤其涉及一种用于注塑模具生产取件的圆形机械手辅件装置。

背景技术

[0002] 注塑机的机械手仅适用于可依靠料把的拖拽力带出小型产品,但是例如潜伏交口、点浇口等进胶方式的产品料把与产品不能完全连接,脱模时无法依靠单一拖拽料把实现把产品带出,只能人工取件,无法实现自动化,大大降低了生产效率,增加生产成本。

[0003] 鉴于上述原因,现研发出一种用于注塑模具生产取件的圆形机械手辅件装置。

实用新型内容

[0004] 本实用新型的目的是为了克服现有技术中的不足,提供一种用于注塑模具生产取件的圆形机械手辅件装置,在注塑机生产时与机械臂配合使用,能够使圆形分布的模具生产时,更加精准取件,即便是潜伏进胶形式的模具也能实现自动化生产,提高生产效率、降低人工成本且圆盘位置可调可适用多种类似模具。

[0005] 本实用新型为了实现上述目的,采用如下技术方案:一种用于注塑模具生产取件的圆形机械手辅件装置,是由:定位板、固定孔、中心孔、吸盘滑道、吸盘构成;定位板上表面一侧靠近边缘处设置固定孔,定位板中部设置中心孔,定位板上以中心孔的圆心为中心均匀分布至少三对吸盘滑道,吸盘滑道内设置吸盘。

[0006] 所述的定位板为正八边形。

[0007] 所述的吸盘滑道为长圆形。

[0008] 本实用新型的有益效果是:本装置通过连接加紧块固定在机械臂上,根据磨具实际情况,在吸盘滑道内放置吸盘,中心孔内放置机械夹具,机械夹具以及吸盘通过气管连通气泵,在注塑机生产时与机械臂配合使用,能够使圆形分布的模具生产时,更加精准取件,即便是潜伏进胶形式的模具也能实现自动化生产,提高生产效率、降低人工成本且圆盘位置可调可适用多种类似模具。

附图说明

[0009] 下面结合附图对本实用新型作进一步说明:

[0010] 图1是总装结构示意图;

[0011] 图1中:定位板1、固定孔2、中心孔3、吸盘滑道4、吸盘5。

具体实施方式

[0012] 下面结合附图与具体实施方式对本实用新型作进一步详细说明:

[0013] 定位板1上表面一侧靠近边缘处设置固定孔2,定位板1中部设置中心孔3,定位板1上以中心孔3的圆心为中心均匀分布至少三对吸盘滑道4,吸盘滑道4内设置吸盘5。

[0014] 所述的定位板1为正八边形。

[0015] 所述的吸盘滑道4为长圆形。

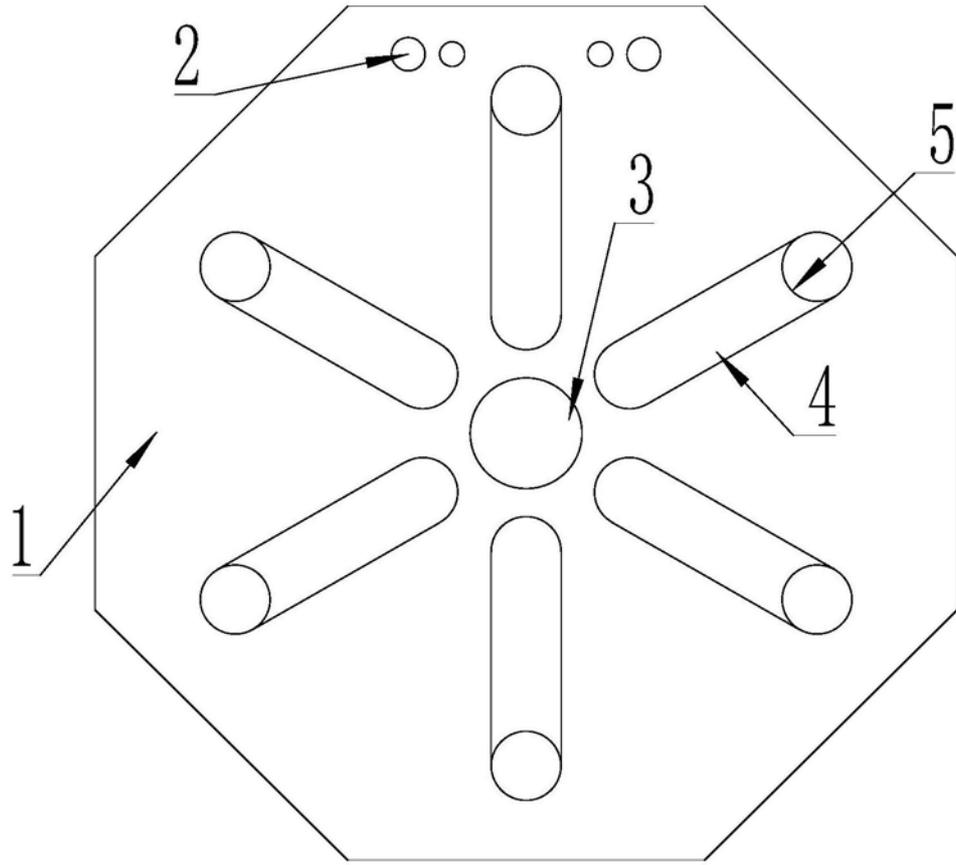


图1