



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 106584493 A

(43)申请公布日 2017. 04. 26

(21)申请号 201611180855.2

(22)申请日 2016.12.20

(71)申请人 安徽普伦智能装备有限公司

地址 241000 安徽省芜湖市鸠江区鸠江开
发区万春中路(鸠江电子产业园)A座
厂房602室

(72)发明人 谭铁龙

(51)Int.Cl.

B25J 15/02(2006.01)

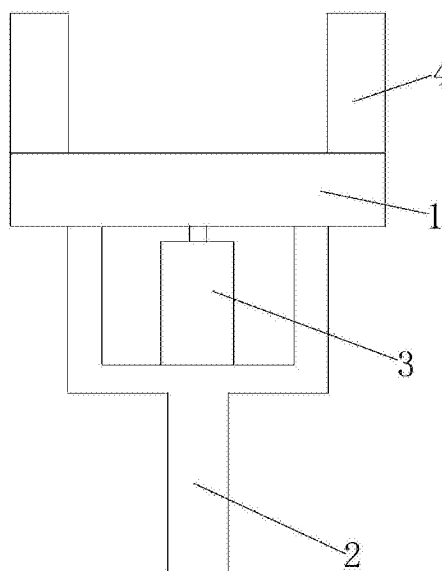
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54)发明名称

一种自动夹钳

(57)摘要

本发明涉及一种自动夹钳,包括夹钳座,夹钳座上端前侧、后侧均沿水平方向滑动安装有齿条,两个齿条之间设有与二者均啮合的中心齿轮,每个齿条均在背离中心齿轮的一侧焊接有夹持块;夹钳座下端焊接有手柄,手柄上安装有与中心齿轮相连的马达。本发明不仅使用方便,而且还能够通过齿轮齿条传动,实现自动对物件进行夹取,达到节省劳力的效果。



1. 一种自动夹钳,包括夹钳座(1),其特征在于:所述夹钳座(1)上端前侧、后侧均沿水平方向滑动安装有齿条(5),两个齿条(5)之间设有与二者均啮合的中心齿轮(6),所述夹钳座(1)下端焊接有手柄(2),所述手柄(2)上安装有与中心齿轮(6)相连的马达(3)。

2. 根据权利要求1所述的一种自动夹钳,其特征在于:每个齿条(5)均在背离中心齿轮(6)的一侧焊接有夹持块(4)。

一种自动夹钳

技术领域

[0001] 本发明涉及一种小型器械,具体的说是一种自动夹钳。

背景技术

[0002] 一般来说,人们在对一些无法用手工直接接触的工件进行提取时,往往需要采用相应的器械工具来辅助人工进行提取,但在实际中,传统的器械在提取时,不仅操作不便,而且还需要耗费大量的人力,进而造成使用不便。

发明内容

[0003] 为了解决在夹持提取物件的过程中需要耗费大量劳力的缺陷,本发明提出了一种自动夹钳。

[0004] 本发明所要解决的技术问题采用以下技术方案来实现:

[0005] 一种自动夹钳,包括夹钳座,所述夹钳座上端前侧、后侧均沿水平方向滑动安装有齿条,两个齿条之间设有与二者均啮合的中心齿轮,每个齿条均在背离中心齿轮的一侧焊接有夹持块;所述夹钳座下端焊接有手柄,所述手柄上安装有与中心齿轮相连的马达。

[0006] 本发明在使用时,只需通过马达带动中心齿轮顺时针旋转,使得后侧的齿条向右滑动,前侧的齿条向左滑动,进而驱使两个夹持块能够实现相向滑动,达到将物件夹持固定的效果。

[0007] 本发明的有益效果是:

[0008] 本发明不仅使用方便,而且还能够通过齿轮齿条传动,实现自动对物件进行夹取,达到节省劳力的效果。

附图说明

[0009] 下面结合附图和实施例对本发明进一步说明。

[0010] 图1为本发明的主视图;

[0011] 图2为本发明的俯视图。

具体实施方式

[0012] 为了使本发明实现的技术手段、创作特征、达成目的与功效易于明白了解,下面对本发明进一步阐述。

[0013] 如图1至图2所示,一种自动夹钳,包括夹钳座1,所述夹钳座1上端前侧、后侧均沿水平方向滑动安装有齿条5,两个齿条5之间设有与二者均啮合的中心齿轮6,每个齿条5均在背离中心齿轮6的一侧焊接有夹持块4;所述夹钳座1下端焊接有手柄2,所述手柄2上安装有与中心齿轮6相连的马达3。

[0014] 本发明在使用时,只需通过马达3带动中心齿轮6顺时针旋转,使得后侧的齿条5向右滑动,前侧的齿条5向左滑动,进而驱使两个夹持块4能够实现相向滑动,达到将物件夹持

固定的效果。

[0015] 以上显示和描述了本发明的基本原理、主要特征和本发明的优点。本行业的技术人员应该了解,本发明不受上述实施例的限制,上述实施例和说明书中描述的只是本发明的原理,在不脱离本发明精神和范围的前提下,本发明还会有各种变化和改进,这些变化和改进都落入要求保护的本发明内。本发明要求保护范围由所附的权利要求书及其等效物界定。

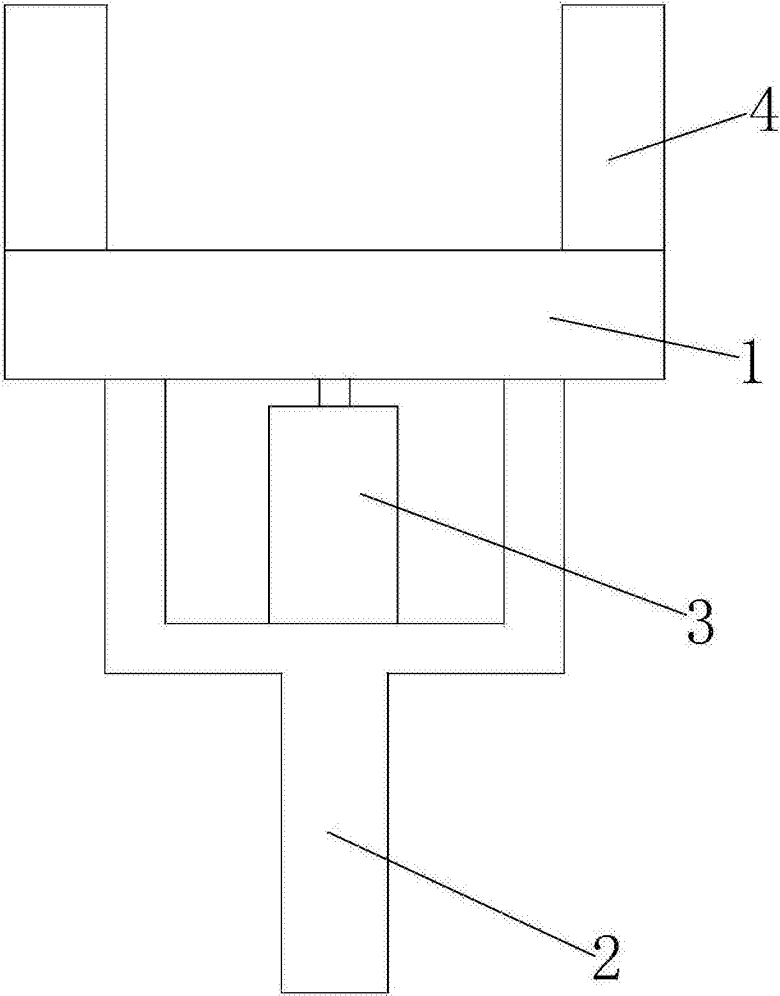


图1

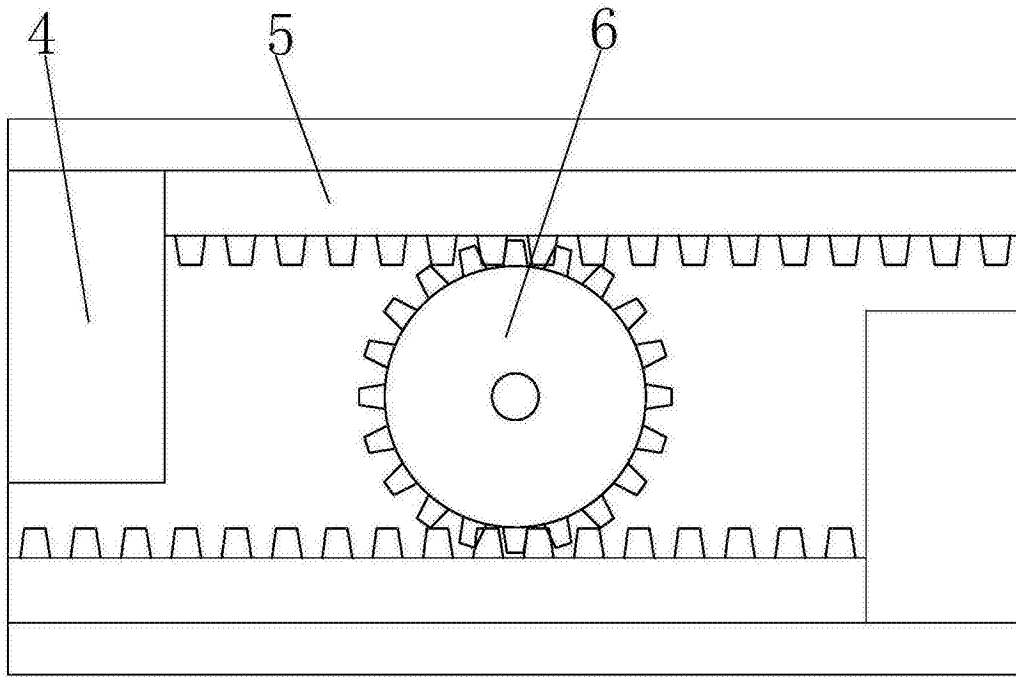


图2