(19)国家知识产权局

(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 216804474 U
(45)授权公告日 2022.06.24

(21)申请号 202123072571.0

(22)申请日 2021.12.09

(73)专利权人 深圳市全正光电科技有限公司
地址 518000 广东省深圳市龙岗区园山街道大康社区龙兴路22-1号A栋101、201、301

(72)发明人 曹世杰

(74)专利代理机构 深圳倚智知识产权代理事务所(普通合伙) 44632
专利代理师 霍如肖

(51)Int.Cl.
B29C 65/78(2006.01)

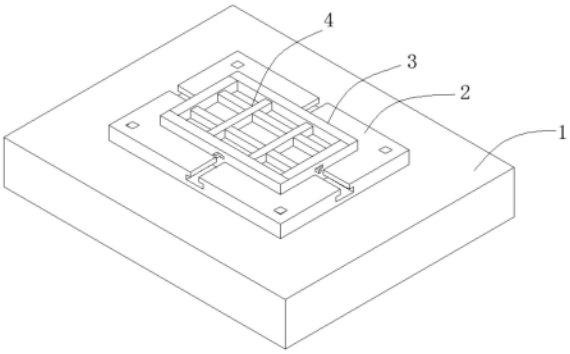
权利要求书1页 说明书4页 附图3页

(54)实用新型名称

一种自动贴合机的定位装置

(57)摘要

本实用新型公开了一种自动贴合机的定位装置,涉及贴合机领域,包括:安装座;安装板,安装于安装座的顶端;限位杆,滑动连接于安装板的顶端;横杆,连接于限位杆的外壁。本实用新型通过设置安装机构,在对安装板进行安装时,向下推动活动块,活动块位移越过限位块后松开活动块,活动块受连接弹簧弹力作用与限位块贴合对活动块进行固定,活动块位移带动转动块转动与安装块的外壁贴合,将安装块插入安装槽,活动块复位带动转动块转动进入转动槽与安装槽错位,从而对安装板进行固定,进行拆除时推动活动块使得转动块与安装块的外壁贴合,从而对安装板进行拆除,便于对安装板进行快速的安装和拆除。



CN 216804474 U

1.一种自动贴合机的定位装置,其特征在于,包括:

安装座(1);

安装板(2),安装于安装座(1)的顶端;

限位杆(3),滑动连接于安装板(2)的顶端;

横杆(4),连接于限位杆(3)的外壁;

安装机构(5),设置于安装座(1)和安装板(2)之间,对安装板(2)进行快速的安装和拆卸;

连接机构(6),设置于限位杆(3)和横杆(4)之间,对限位杆(3)和横杆(4)进行快速的连接和拆除。

2.根据权利要求1所述的一种自动贴合机的定位装置,其特征在于,所述安装机构(5)包括安装槽(501)、转动槽(502)、安装块(503)和转动块(504),所述安装槽(501)设置于安装座(1)的顶端,所述转动槽(502)设置于安装槽(501)的底端,所述安装块(503)固定连接于安装板(2)的底端,所述转动块(504)转动连接于安装块(503)的底端,所述安装板(2)的顶端设置有活动槽(505),所述活动槽(505)的内壁连接有活动块(506),所述活动块(506)与活动槽(505)之间连接有连接弹簧(507),所述活动块(506)的内壁连接有连接丝杆(508),所述连接丝杆(508)与转动块(504)固定连接,所述活动槽(505)的内壁一侧连接有限位块(509),所述限位块(509)与安装板(2)之间连接有限位弹簧(510)。

3.根据权利要求1所述的一种自动贴合机的定位装置,其特征在于,所述连接机构(6)包括连接块(601)、固定槽(602)和连接槽(603),所述连接块(601)固定连接于横杆(4)的两端,所述固定槽(602)设置于连接块(601)的外壁,所述连接槽(603)设置于限位杆(3)的外壁,所述连接槽(603)的内壁滑动连接有固定块(604),所述固定块(604)与限位杆(3)之间连接有固定弹簧(605),所述固定块(604)的内壁连接有固定丝杆(606),所述固定丝杆(606)的外壁连接有活动板(607)。

4.根据权利要求2所述的一种自动贴合机的定位装置,其特征在于,所述安装槽(501)的内壁与安装块(503)和转动块(504)的外壁均贴合,所述安装块(503)的外壁与转动槽(502)的内壁相贴合。

5.根据权利要求2所述的一种自动贴合机的定位装置,其特征在于,所述限位块(509)的一端为斜面,所述活动块(506)的内壁设置有内螺纹,所述连接丝杆(508)的外螺纹与活动块(506)的内螺纹相贴合。

6.根据权利要求3所述的一种自动贴合机的定位装置,其特征在于,所述连接块(601)的外壁与连接槽(603)的内壁相贴合,所述固定槽(602)的内壁与固定块(604)的外壁相贴合,所述固定块(604)的一端为斜面。

7.根据权利要求3所述的一种自动贴合机的定位装置,其特征在于,所述固定块(604)的内壁设置有内螺纹,所述固定丝杆(606)的外螺纹与固定块(604)的内螺纹相贴合,两个固定块(604)的内螺纹方向相反,所述限位杆(3)的外壁设置有滑槽,所述滑槽的内壁与活动板(607)的外壁相贴合,所述活动板(607)的内壁设置有内螺纹,所述活动板(607)的内螺纹与固定丝杆(606)的外螺纹与相贴合。

一种自动贴合机的定位装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及贴合机领域，具体是一种自动贴合机的定位装置。

背景技术

[0002] EPE珍珠棉是一种新型环保的包装材料，它由低密度聚乙烯脂经物理发泡产生无数的独立气泡构成，珍珠棉在进行生产加工时需要进行粘合操作，现有的贴合机在使用时，由于珍珠棉直接放置在第一珍珠棉放置台和第二珍珠棉放置台上，当贴合机在将两块珍珠棉贴合在一起时，会出现两块相同外径尺寸的珍珠棉位置不相匹配的贴合在一起，从而影响珍珠棉贴合加工质量。

[0003] 根据中国专利号CN213353608U，提供了一种自动贴合机的定位装置，涉及珍珠棉加工设备的领域，其包括贴合机本体，所述贴合机本体的放置台上可拆固定有安装板，所述安装板上水平设有矩形的限位框，所述限位框内水平设有将所述限位框内划分为多个区间的分隔架，具有提高珍珠棉加工质量和效率的效果。

[0004] 上述专利在使用过程中，分隔架安装在限位框内，将限位框内部划分为多个区间，限位框内可以放置多个较小尺寸的珍珠棉并对每个珍珠棉进行定位，贴合机本体可以同时实现对多组珍珠棉的贴合，提高了工作的效率，同时贴合精度更高，但是在对安装板进行安装时，通过螺栓进行连接，长时间使用时容易受力发生松动，对安装板的使用造成影响，需要有结构对安装板进行快速的安装和拆卸，同时限位杆和横杆进行连接时，操作较为复杂，需要有结构对限位杆和横杆进行快速的连接和拆除。

实用新型内容

[0005] 本实用新型的目的在于：为了解决需要有结构对安装板进行快速拆装以及需要有结构对限位杆和横杆进行快速连接的问题，提供一种自动贴合机的定位装置。

[0006] 为实现上述目的，本实用新型提供如下技术方案：一种自动贴合机的定位装置，包括：

[0007] 安装座；

[0008] 安装板，安装于安装座的顶端；

[0009] 限位杆，滑动连接于安装板的顶端；

[0010] 横杆，连接于限位杆的外壁；

[0011] 安装机构，设置于安装座和安装板之间，对安装板进行快速的安装和拆卸；

[0012] 连接机构，设置于限位杆和横杆之间，对限位杆和横杆进行快速的连接和拆除。

[0013] 作为本实用新型再进一步的方案：所述安装机构包括安装槽、转动槽、安装块和转动块，所述安装槽设置于安装座的顶端，所述转动槽设置于安装槽的底端，所述安装块固定连接于安装板的底端，所述转动块转动连接于安装块的底端，所述安装板的顶端设置有活动槽，所述活动槽的内壁连接有活动块，所述活动块与活动槽之间连接有连接弹簧，所述活动块的内壁连接有连接丝杆，所述连接丝杆与转动块固定连接，所述活动槽的内壁一侧连

接有限位块，所述限位块与安装板之间连接有限位弹簧。

[0014] 作为本实用新型再进一步的方案：所述连接机构包括连接块、固定槽和连接槽，所述连接块固定连接于横杆的两端，所述固定槽设置于连接块的外壁，所述连接槽设置于限位杆的外壁，所述连接槽的内壁滑动连接有固定块，所述固定块与限位杆之间连接有固定弹簧，所述固定块的内壁连接有固定丝杆，所述固定丝杆的外壁连接有活动板。

[0015] 作为本实用新型再进一步的方案：所述安装槽的内壁与安装块和转动块的外壁均贴合，所述安装块的外壁与转动槽的内壁相贴合。

[0016] 作为本实用新型再进一步的方案：所述限位块的一端为斜面，所述活动块的内壁设置有内螺纹，所述连接丝杆的外螺纹与活动块的内螺纹相贴合。

[0017] 作为本实用新型再进一步的方案：所述连接块的外壁与连接槽的内壁相贴合，所述固定槽的内壁与固定块的外壁相贴合，所述固定块的一端为斜面。

[0018] 作为本实用新型再进一步的方案：所述固定块的内壁设置有内螺纹，所述固定丝杆的外螺纹与固定块的内螺纹相贴合，两个固定块的内螺纹方向相反，所述限位杆的外壁设置有滑槽，所述滑槽的内壁与活动板的外壁相贴合，所述活动板的内壁设置有内螺纹，所述活动板的内螺纹与固定丝杆的外螺纹与相贴合。

[0019] 与现有技术相比，本实用新型的有益效果是：

[0020] 1、通过设置安装机构，在对安装板进行安装时，向下推动活动块，活动块位移越过限位块后松开活动块，活动块受连接弹簧弹力作用与限位块贴合对活动块进行固定，活动块位移带动转动块转动与安装块的外壁贴合，将安装块插入安装槽，活动块复位带动转动块转动进入转动槽与安装槽错位，从而对安装板进行固定，进行拆除时推动活动块使得转动块与安装块的外壁贴合，从而对安装板进行拆除，便于对安装板进行快速的安装和拆除；

[0021] 2、通过设置连接机构，在对限位杆和横杆进行连接时，将连接块插入连接槽，直至固定块受固定弹簧弹力作用进入固定槽，对限位杆和横杆进行连接，进行拆除时，推动活动板进行位移，活动板位移带动固定丝杆进行转动，固定丝杆转动带动固定块位移出固定槽，取消对连接块的固定，便于对限位杆和横杆进行快速的连接和拆除。

附图说明

[0022] 图1为本实用新型的结构示意图；

[0023] 图2为本实用新型安装板的安装示意图；

[0024] 图3为本实用新型A处的放大图；

[0025] 图4为本实用新型横杆的安装示意图；

[0026] 图5为本实用新型B处的放大图。

[0027] 图中：1、安装座；2、安装板；3、限位杆；4、横杆；5、安装机构；501、安装槽；502、转动槽；503、安装块；504、转动块；505、活动槽；506、活动块；507、连接弹簧；508、连接丝杆；509、限位块；510、限位弹簧；6、连接机构；601、连接块；602、固定槽；603、连接槽；604、固定块；605、固定弹簧；606、固定丝杆；607、活动板。

具体实施方式

[0028] 下面将结合本实用新型实施例中的附图，对本实用新型实施例中的技术方案进行

清楚、完整地描述，显然，所描述的实施例仅仅是本实用新型一部分实施例，而不是全部的实施例。基于本实用新型中的实施例，本领域普通技术人员在没有做出创造性劳动前提下所获得的所有其他实施例，都属于本实用新型保护的范围。

[0029] 在本实用新型的描述中，需要说明的是，术语“中心”、“上”、“下”、“左”、“右”、“竖直”、“水平”、“内”、“外”等指示的方位或位置关系为基于附图所示的方位或位置关系，仅是为了便于描述本实用新型和简化描述，而不是指示或暗示所指的装置或元件必须具有特定的方位、以特定的方位构造和操作，因此不能理解为对本实用新型的限制。此外，术语“第一”、“第二”、“第三”仅用于描述目的，而不能理解为指示或暗示相对重要性。在本实用新型的描述中，需要说明的是，除非另有明确的规定和限定，术语“安装”、“相连”、“连接”、“设置”应做广义理解，例如，可以是固定连接，也可以是可拆卸连接，或一体地连接；可以是机械连接，也可以是电连接；可以是直接相连，也可以通过中间媒介间接相连，可以是两个元件内部的连通。对于本领域的普通技术人员而言，可以具体情况理解上述术语在本实用新型中的具体含义。下面根据本实用新型的整体结构，对其实施例进行说明。

[0030] 请参阅图1～5，本实用新型实施例中，一种自动贴合机的定位装置，包括：

[0031] 安装座1；

[0032] 安装板2，安装于安装座1的顶端；

[0033] 限位杆3，滑动连接于安装板2的顶端；

[0034] 横杆4，连接于限位杆3的外壁；

[0035] 安装机构5，设置于安装座1和安装板2之间，对安装板2进行快速的安装和拆卸；

[0036] 连接机构6，设置于限位杆3和横杆4之间，对限位杆3和横杆4进行快速的连接和拆除。

[0037] 请着重参阅图1-3，安装机构5包括安装槽501、转动槽502、安装块503和转动块504，安装槽501设置于安装座1的顶端，转动槽502设置于安装槽501的底端，安装块503固定连接于安装板2的底端，转动块504转动连接于安装块503的底端，安装板2的顶端设置有活动槽505，活动槽505的内壁连接有活动块506，活动块506与活动槽505之间连接有连接弹簧507，活动块506的内壁连接有连接丝杆508，连接丝杆508与转动块504固定连接，活动槽505的内壁一侧连接有限位块509，限位块509与安装板2之间连接有限位弹簧510。

[0038] 请着重参阅图4和图5，连接机构6包括连接块601、固定槽602和连接槽603，连接块601固定连接于横杆4的两端，固定槽602设置于连接块601的外壁，连接槽603设置于限位杆3的外壁，连接槽603的内壁滑动连接有固定块604，固定块604与限位杆3之间连接有固定弹簧605，固定块604的内壁连接有固定丝杆606，固定丝杆606的外壁连接有活动板607。

[0039] 请着重参阅图1-3，安装槽501的内壁与安装块503和转动块504的外壁均贴合，安装块503的外壁与转动槽502的内壁相贴合，便于安装块503和转动块504位移进入安装槽501，安装块503转动进入转动槽502的内壁。

[0040] 请着重参阅图1-3，限位块509的一端为斜面，便于限位块509受力进行位移，活动块506的内壁设置有内螺纹，连接丝杆508的外螺纹与活动块506的内螺纹相贴合，便于活动块506位移带动连接丝杆508进行转动。

[0041] 请着重参阅图4和图5，连接块601的外壁与连接槽603的内壁相贴合，便于连接块601在连接槽603的内壁进行滑动，固定槽602的内壁与固定块604的外壁相贴合，爱你与固

定块604位移进入固定槽602，固定块604的一端为斜面，便于固定块604受力进行位移。

[0042] 请着重参阅图4和图5，固定块604的内壁设置有内螺纹，固定丝杆606的外螺纹与固定块604的内螺纹相贴合，两个固定块604的内螺纹方向相反，便于固定丝杆606转动带动两个固定块604进行反方向位移，限位杆3的外壁设置有滑槽，滑槽的内壁与活动板607的外壁相贴合，活动板607的内壁设置有内螺纹，活动板607的内螺纹与固定丝杆606的外螺纹与相贴合，便于活动板607位移带动固定丝杆606进行转动。

[0043] 本实用新型的工作原理是：首先，在对安装板2进行安装时，向下推动活动块506，活动块506位移越过限位块509后松开活动块506，活动块506受连接弹簧507弹力作用与限位块509贴合对活动块506进行固定，活动块506位移带动连接丝杆508进行转动，连接丝杆508转动带动转动块504转动与安装块503的外壁贴合，将安装块503插入安装槽501，完成后推动限位块509位移出活动槽505，活动块506受连接弹簧507弹力作用进行复位，从而带动转动块504转动进入转动槽502与安装槽501错位，从而对安装板2进行固定，进行拆除时推动活动块506使得转动块504与安装块503的外壁贴合，从而对安装板2进行拆除，便于对安装板2进行快速的安装和拆除，在对限位杆3和横杆4进行连接时，将连接块601插入连接槽603，直至固定块604受固定弹簧605弹力作用进入固定槽602，对限位杆3和横杆4进行连接，进行拆除时，推动活动板607进行位移，活动板607位移带动固定丝杆606进行转动，固定丝杆606转动带动固定块604位移出固定槽602，取消对连接块601的固定，便于对限位杆3和横杆4进行快速的连接和拆除。

[0044] 以上所述的，仅为本实用新型较佳的具体实施方式，但本实用新型的保护范围并不局限于此，任何熟悉本技术领域的技术人员在本实用新型揭露的技术范围内，根据本实用新型的技术方案及其实用新型构思加以等同替换或改变，都应涵盖在本实用新型的保护范围之内。

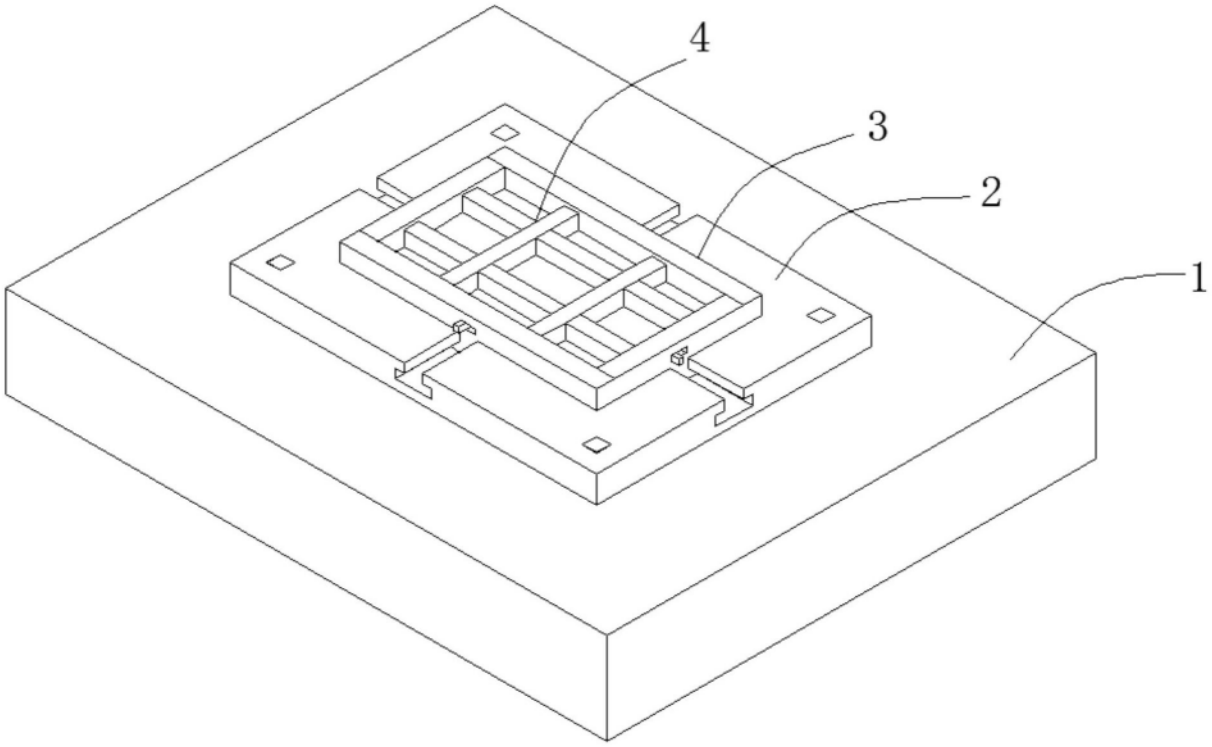


图1

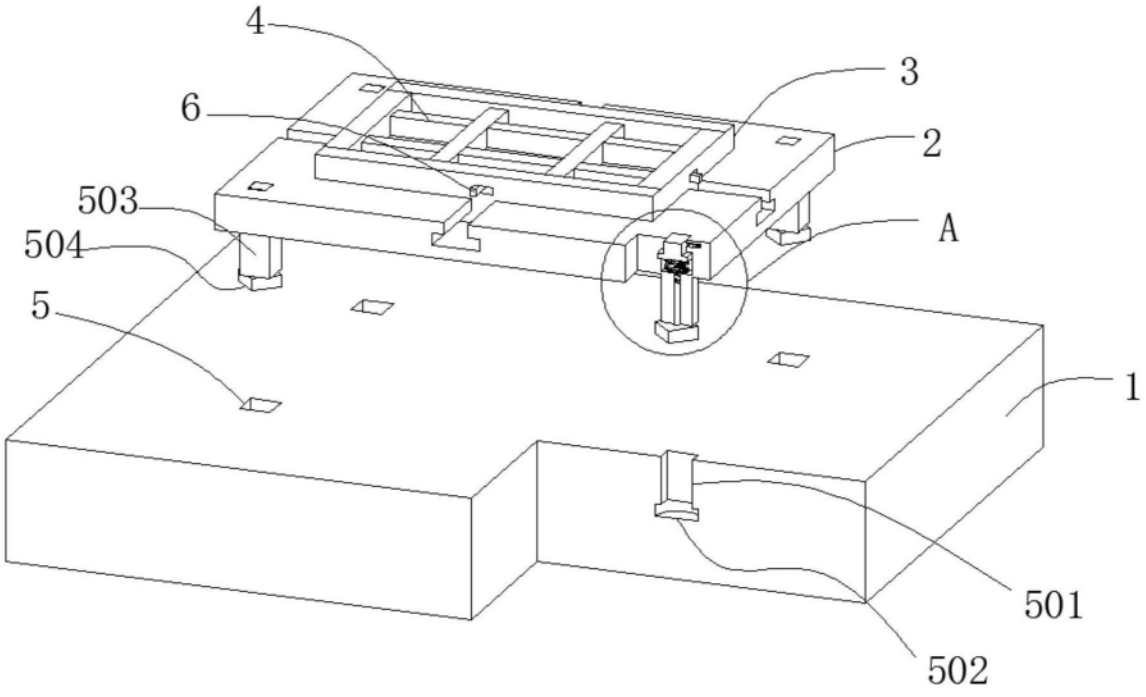


图2

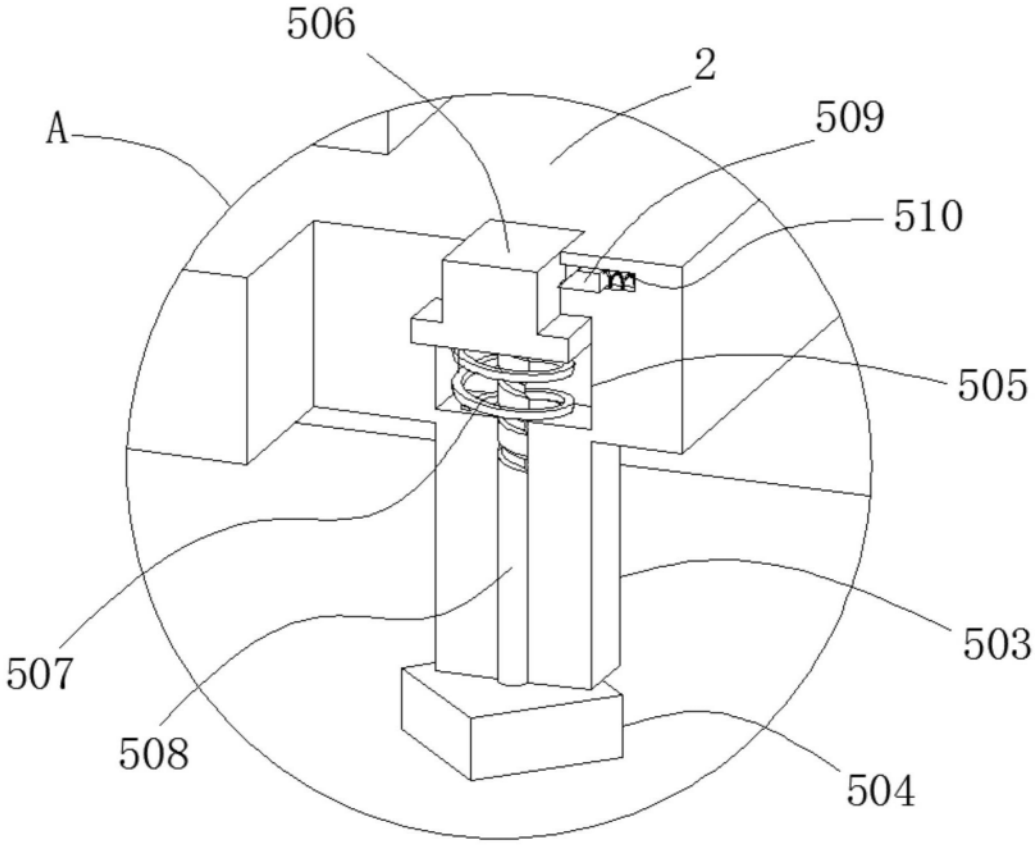

506
2
A
509
510
505
507
503
508
504

图3

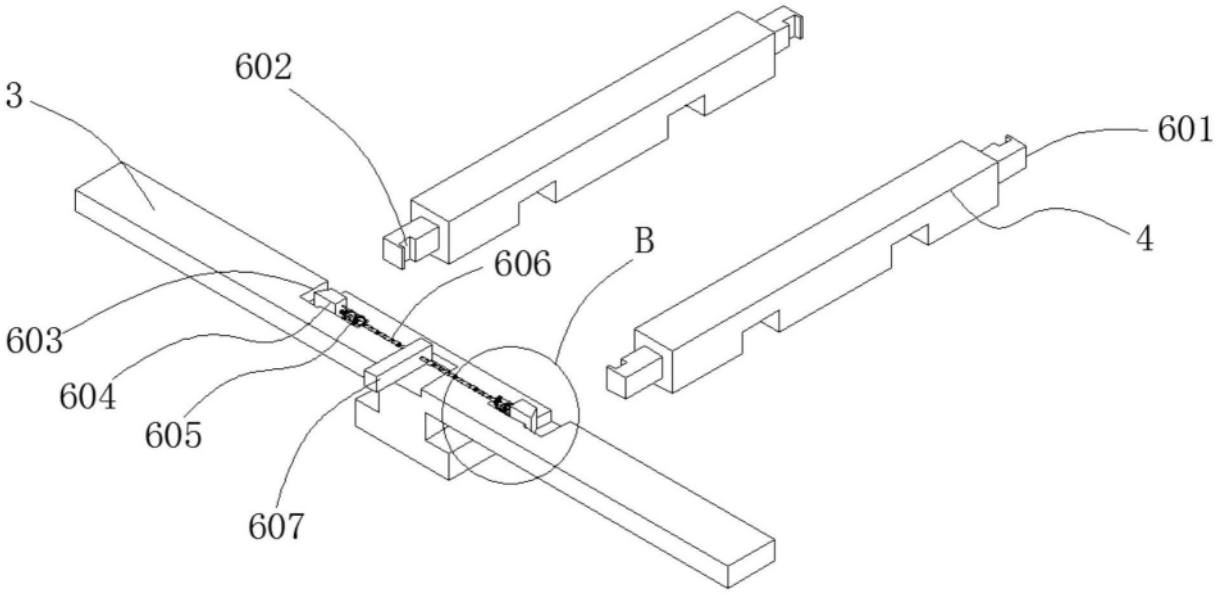

602
3
601
606
B
4
603
604
605
607

图4

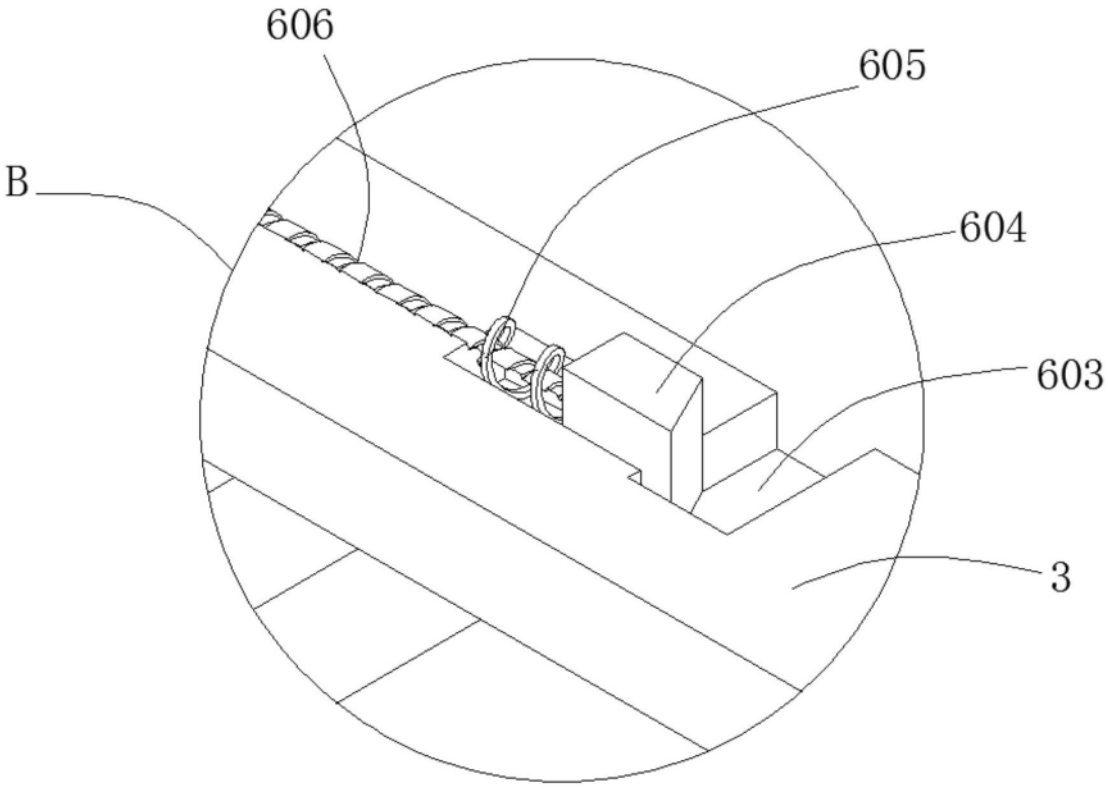


图5