



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 103569411 A

(43) 申请公布日 2014. 02. 12

(21) 申请号 201310534270. 6

(22) 申请日 2013. 10. 31

(71) 申请人 安徽正远包装科技有限公司

地址 230041 安徽省合肥市庐阳产业园汲桥
路 65 号

(72) 发明人 李义生 李有祥

(74) 专利代理机构 安徽合肥华信知识产权代理
有限公司 34112

代理人 余成俊

(51) Int. Cl.

B65B 43/46 (2006. 01)

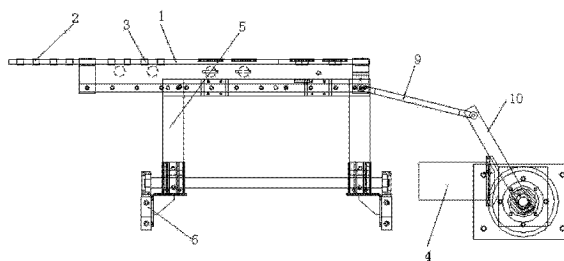
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 发明名称

一种往复交错式水平移动送袋机构

(57) 摘要

本发明公开了一种往复交错式水平移动送袋机构,包括有可移动的两并列的固定杆,固定杆上间隔分布有四组八个相互对应的上夹袋机构,上夹袋机构包括有上夹袋块和上夹袋顶杆,上夹袋顶杆位于最后一组用于下料,其余三组上夹袋块用于其前端的送袋,固定杆固定安装在导轨上,导轨导向配合安装在其两侧的摆臂的导槽内,摆臂的底端铰接在摆臂支座上,摆臂的中部铰接有连杆,连杆的另一端分别安装在摆臂气缸活塞杆端部的横杆上,固定杆的前后移动通过其出料端的拉袋机构驱动。本发明结构设计合理,占用空间小,采用往复交错式输送原理,可实现连续操作,提高了工作效率,满足了自动化生产的需要。



1. 一种往复交错式水平移动送袋机构,包括有可移动的两并列的固定杆,其特征在于:所述固定杆上间隔分布有四组八个相互对应的上夹袋机构,所述上夹袋机构包括有上夹袋块和上夹袋顶杆,所述上夹袋顶杆位于最后一组用于下料,其余三组上夹袋块用于其前端的送袋,所述固定杆固定安装在导轨上,所述导轨导向配合安装在其两侧的摆臂的导槽内,所述摆臂的底端铰接在摆臂支座上,所述摆臂的中部铰接有连杆,所述连杆的另一端分别安装在摆臂气缸活塞杆端部的横杆上,所述固定杆的前后移动通过其出料端的拉袋机构驱动,所述拉袋机构包括有固定安装在固定杆后端的拉杆,所述拉杆的另一端转动安装在后端的摆杆两侧,所述摆杆由其下端的电机驱动。

一种往复交错式水平移动送袋机构

技术领域

[0001] 本发明涉及茶叶包装领域,尤其涉及一种往复交错式水平移动送袋机构。

背景技术

[0002] 现有的茶叶包装设备还存在较多的不足,如整个设备结构安装复杂,占用空间大,无法连续取袋,影响后续的工作和工作效率,不能满足自动化生产的需要,因此结构设计还需优化。

发明内容

[0003] 本发明的目的是为了弥补已有技术的不足,提供了一种往复交错式水平移动送袋机构。

[0004] 本发明是通过以下技术方案来实现的:

一种往复交错式水平移动送袋机构,包括有可移动的两并列的固定杆,所述固定杆上间隔分布有四组八个相互对应的上夹袋机构,所述上夹袋机构包括有上夹袋块和上夹袋顶杆,所述上夹袋顶杆位于最后一组用于下料,其余三组上夹袋块用于其前端的送袋,所述固定杆固定安装在导轨上,所述导轨导向配合安装在其两侧的摆臂的导槽内,所述摆臂的底端铰接在摆臂支座上,所述摆臂的中部铰接有连杆,所述连杆的另一端分别安装在摆臂气缸活塞杆端部的横杆上,所述固定杆的前后移动通过其出料端的拉袋机构驱动,所述拉袋机构包括有固定安装在固定杆后端的拉杆,所述拉杆的另一端转动安装在后端的摆杆两侧,所述摆杆由其下端的电机驱动。

[0005] 其原理是:通过电机带动摆杆摆动,进而通过拉杆带动固定杆向左移动到小袋竖立位置,摆臂动作夹住小袋后,把小袋右移动下个工位,依次往复进行,可连续操作。

[0006] 本发明的优点是:

本发明结构设计合理,占用空间小,采用往复交错式输送原理,可实现连续操作,提高了工作效率,满足了自动化生产的需要。

附图说明

[0007] 图1为本发明主视图。

[0008] 图2为本发明俯视图。

具体实施方式

[0009] 参见附图,一种往复交错式水平移动送袋机构,包括有可移动的两并列的固定杆1,固定杆1上间隔分布有四组八个相互对应的上夹袋机构,上夹袋机构包括有上夹袋块2和上夹袋顶杆3,上夹袋顶杆3位于最后一组用于下料,其余三组上夹袋块2用于其前端的送袋,固定杆1固定安装在导轨上,导轨导向配合安装在其两侧的摆臂5的导槽内,摆臂5的底端铰接在摆臂支座6上,摆臂5的中部铰接有连杆7,连杆7的另一端分别安装在摆臂

气缸 8 活塞杆端部的横杆上,固定杆 1 的前后移动通过其出料端的拉袋机构驱动,拉袋机构包括有固定安装在固定杆 1 后端的拉杆 9,拉杆 9 的另一端转动安装在后端的摆杆 10 两侧,摆杆 10 由其下端的电机 4 驱动。

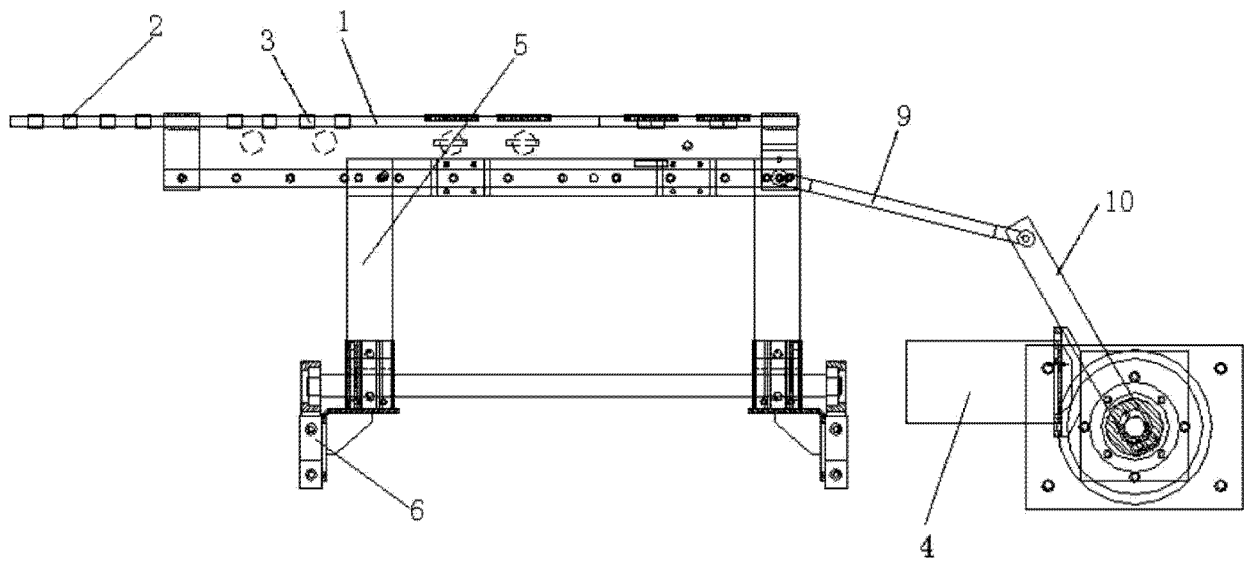


图 1

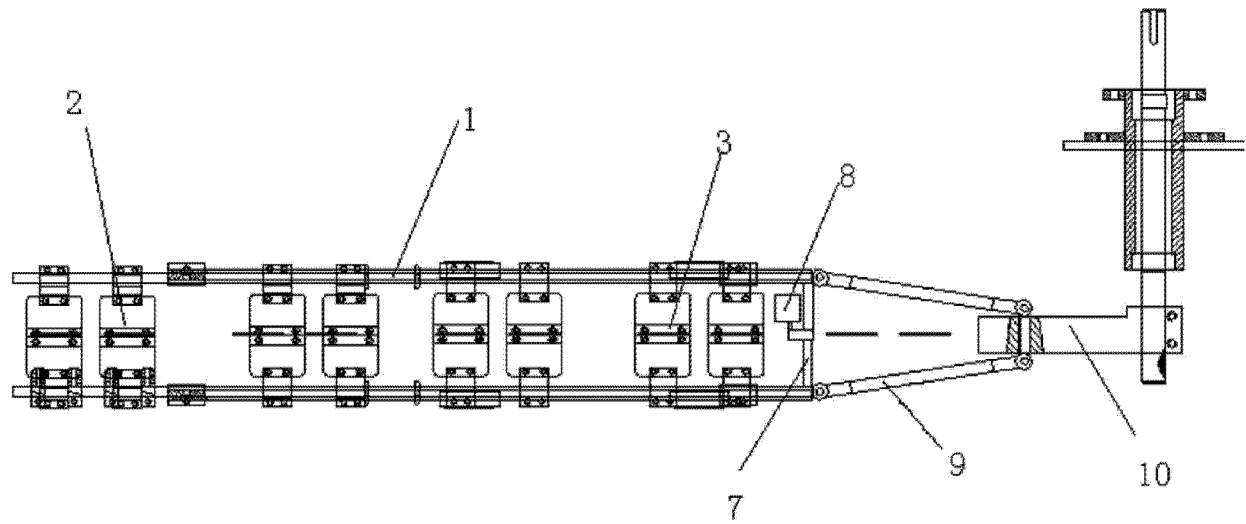


图 2