



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 114524136 A

(43) 申请公布日 2022.05.24

(21) 申请号 202210351475.X

(22) 申请日 2022.04.04

(71) 申请人 陈凯纯

地址 510000 广东省广州市天河区珠江新城海月路411号

(72) 发明人 陈凯纯

(51) Int. Cl.

B65B 35/56 (2006.01)

B65B 35/16 (2006.01)

B65B 11/00 (2006.01)

B65B 59/00 (2006.01)

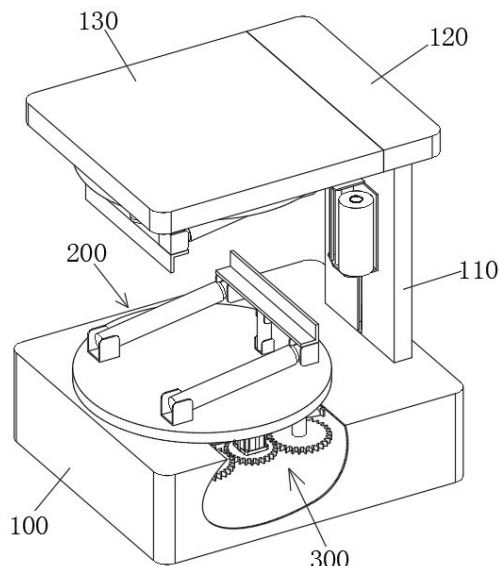
权利要求书2页 说明书6页 附图4页

(54) 发明名称

一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机

(57) 摘要

本发明涉及包装设备技术领域,具体涉及一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机,包括放置壳,所述放置壳的内部设置有驱动机构,所述放置壳顶部一端的中间位置处固连有固定板,所述固定板的中间位置处开设有放置槽,所述放置槽一内侧壁的中间位置处开设有滑动通孔。本发明中,通过在顶板底部与放置壳顶部另一端的中间位置处均设置有推动机构,利用两个推动机构对物品进行夹持固定,并通过启动电动推杆三和电动推杆四进行伸展,利用伸展的电动推杆三和电动推杆四进行配合使用,从而使得两个L型板进行移动,利用移动的两个L型板使得其中固定的物品进行偏转,进而快速调整物品的包装角度。



1. 一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机,包括放置壳(100),其特征在于,所述放置壳(100)的内部设置有驱动机构(300),所述放置壳(100)顶部一端的中间位置处固定有固定板(110),所述固定板(110)的中间位置处开设有放置槽(112),所述放置槽(112)一内侧壁的中间位置处开设有滑动通孔(113),所述放置槽(112)内顶面的中间位置处转动连接有螺杆一(140)螺杆一(140)的外侧壁旋合连接有移动块(171),所述移动块(171)的一侧固定有滑块(172),所述滑块(172)与滑动通孔(113)滑动连接,所述滑块(172)的一侧固定有放置架(170),所述放置架(170)的一端固定有插接杆,所述插接杆的外侧壁套接固定有包装膜卷(180),所述固定板(110)的顶部设置有固定壳(120),所述固定壳(120)的一侧设置有顶板(130),所述顶板(130)底部与放置壳(100)顶部另一端的中间位置处均设置有推动机构(200),且两个推动机构(200)中心对称。

2. 根据权利要求1所述的一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机,其特征在于,所述推动机构(200)包括转动板(210),所述顶板(130)底部与放置壳(100)顶部的另一端分别与对应位置处的转动板(210)转动连接,所述转动板(210)的一侧设置有L型板(250),所述L型板(250)一侧的两端均固定有转动座二(240),所述转动座二(240)内部通过轴杆转动连接有电动推杆三(230),所述电动推杆三(230)一端的外侧通过轴杆转动连接有转动座一(220),且转动座一(220)一端与对应位置处转动板(210)的一侧固定,所述L型板(250)一侧的中间位置处固定有转动座四(262),所述转动座四(262)内部通过轴杆转动连接有电动推杆四(260),所述电动推杆四(260)一端的外侧通过轴杆转动连接有转动座三(261),所述转动座三(261)一侧与对应位置处转动板(210)的一侧固定。

3. 根据权利要求1所述的一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机,其特征在于,所述固定板(110)顶部的两端均开设有矩形槽(111),所述固定壳(120)底部的两端均固定有遮挡壳一(121),且遮挡壳一(121)与对应位置处的矩形槽(111)滑动连接,所述矩形槽(111)内底面的中间位置处固定有电动推杆一(150),且电动推杆一(150)顶部与遮挡壳一(121)的内顶面固定。

4. 根据权利要求1所述的一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机,其特征在于,所述固定壳(120)的内部滑动连接有遮挡壳二(131),且遮挡壳二(131)一端与对应位置处顶板(130)的一端固定,所述固定壳(120)一内侧壁的两端均固定有电动推杆二(160),且两个电动推杆二(160)均位于遮挡壳二(131)的内部,所述电动推杆二(160)一端与顶板(130)的一端固定。

5. 根据权利要求1所述的一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机,其特征在于,所述驱动机构(300)包括电机一(310)、转动块一(320)、转动块二(330)和转动杆二(360),所述转动块一(320)顶部贯穿放置壳(100)内侧壁与对应位置处的转动板(210)固定,所述转动杆二(360)底部与放置壳(100)的内底面转动连接,且转动杆二(360)顶部贯穿放置壳(100)和固定板(110)侧壁并与螺杆一(140)的底部固定,所述电机一(310)的一侧设置有调节单元(370),所述电机一(310)的输出端固定有转动杆一(311),所述转动块一(320)和转动块二(330)的外侧壁均套接固定有带轮二(340),所述转动杆一(311)和转动杆二(360)的外侧壁均套接固定有带轮一(312),所述带轮一(312)与对应位置处带轮二(340)之间传动连接有皮带(350)。

6. 根据权利要求5所述的一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机,其特征在

于,所述调节单元(370)包括两个圆壳(371),所述转动块一(320)和转动块二(330)的底部分别与对应位置处圆壳(371)顶部的中间位置处固连,所述转动块二(330)顶部与放置壳(100)的内顶面固连,所述圆壳(371)外侧壁关于其中心线等角度开设有多个限位孔(3711),所述限位孔(3711)的内部滑动连接有圆杆(372),所述圆杆(372)的一端固连有齿块(373),所述圆杆(372)的另一端固连有楔形块(379),所述楔形块(379)一侧的顶部固连有压缩弹簧(3791),且压缩弹簧(3791)一端与对应位置处圆壳(371)的内侧壁固连。

7.根据权利要求6所述的一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机,其特征在于,所述调节单元(370)还包括连接板(374)、螺杆二(375)和螺杆三(376),所述螺杆二(375)和螺杆三(376)底部与放置壳(100)的内底面转动连接,所述螺杆二(375)和螺杆三(376)的底部均套接固定有齿轮二(377),所述连接板(374)一端与放置壳(100)的内侧壁固连,所述连接板(374)另一端的底部固连有电机二(3741),所述电机二(3741)的输出端固连有齿轮一(3742),且齿轮一(3742)与两个齿轮二(377)啮合,所述圆壳(371)底部的中间位置处开设有圆孔(3712),所述螺杆二(375)和螺杆三(376)顶部分别穿过圆孔(3712)并延伸至对应位置处圆壳(371)的内部,所述螺杆二(375)和螺杆三(376)的外侧壁均旋合连接有移动板(378),所述移动板(378)底部与对应位置处的楔形块(379)挤压接触。

8.根据权利要求7所述的一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机,其特征在于,所述移动板(378)的顶部对称固连有伸缩杆(3781),且伸缩杆(3781)顶部与对应位置处圆壳(371)的内顶面固连。

一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机

技术领域

[0001] 本发明涉及包装设备技术领域,具体涉及一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机。

背景技术

[0002] 自动包装机一般分为半自动包装机和全自动包机两种。自动包装机主要用于食品、医药、化工等行业和植物种子的物料自动包装。物料可以是颗粒、片剂、液体、粉剂、膏体等形态。自动包装机具有自动完成计量、充料、制袋、封合、切断、输送、打印生产批号、增加易切口、无料示警、搅拌等功能,现有的一些机械自动化包装机是通过对物品进行缠绕包装膜来完成包装的,但在对物品进行缠膜包装时,物品一般均是水平进行放置,不能根据需要调整物品的包装角度,影响了对物品的包装效果,且物品在进行包装时,包装膜经常会进行更新,而更新包装膜卷的尺寸也会随着发生改变,但现有的机械自动化包装机并不能快速根据包装膜卷的尺寸对物品的转速、包装膜卷上下移动的速度进行调整,从而影响了该机械自动化包装机的工作效率。

发明内容

[0003] 本发明的目的在于:为了解决现有的一些机械自动化包装机不能根据需要调整物品的包装角度,且不能快速根据包装膜卷的尺寸对物品的转速、包装膜卷上下移动的速度进行调整,从而影响了该机械自动化包装机的工作效率的问题,提供一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机。

[0004] 本发明的目的可以通过以下技术方案实现:

一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机,包括放置壳,所述放置壳的内部设置有驱动机构,所述放置壳顶部一端的中间位置处固连有固定板,所述固定板的中间位置处开设有放置槽,所述放置槽一内侧壁的中间位置处开设有滑动通孔,所述放置槽内顶面的中间位置处转动连接有螺杆—螺杆—的外侧壁旋合连接有移动块,所述移动块的一侧固连有滑块,所述滑块与滑动通孔滑动连接,所述滑块的一侧固连有放置架,所述放置架的一端固连有插接杆,所述插接杆的外侧壁套接固定有包装膜卷,所述固定板的顶部设置有固定壳,所述固定壳的一侧设置有顶板,所述顶板底部与放置壳顶部另一端的中间位置处均设置有推动机构,且两个推动机构中心对称,使用时,利用两个推动机构对物品进行夹持固定,且利用推动机构便于改变物品的包装角度,并利用驱动机构使得两个推动机构进行转动,且利用驱动机构使得螺杆—进行转动,从而使得移动块、滑块、放置架和包装膜卷进行移动,进而利用包装膜卷便于对物品进行快速包装,而驱动机构使得该方便调整物品包装角度的机械自动化包装机能适用于不同尺寸的包装膜卷,提高了该方便调整物品包装角度的机械自动化包装机的使用效果。

[0005] 进一步在于,所述推动机构包括转动板,所述顶板底部与放置壳顶部的另一端分别与对应位置处的转动板转动连接,所述转动板的一侧设置有L型板,所述L型板一侧的两

端均固连有转动座二,所述转动座二内部通过轴杆转动连接有电动推杆三,所述电动推杆三一端的外侧通过轴杆转动连接有转动座一,且转动座一一端与对应位置处转动板的一侧固连,所述L型板一侧的中间位置处固连有转动座四,所述转动座四内部通过轴杆转动连接有电动推杆四,所述电动推杆四一端的外侧通过轴杆转动连接有转动座三,所述转动座三一侧与对应位置处转动板的一侧固连,通过启动电动推杆三和电动推杆四进行伸展,利用伸展的电动推杆三和电动推杆四进行配合使用,从而使得两个L型板进行移动,利用移动的两个L型板使得其中固定的物品进行偏转,进而快速调整物品的包装角度。

[0006] 进一步在于,所述固定板顶部的两端均开设有矩形槽,所述固定壳底部的两端均固连有遮挡壳一,且遮挡壳一与对应位置处的矩形槽滑动连接,所述矩形槽内底面的中间位置处固连有电动推杆一,且电动推杆一顶部与遮挡壳一的内顶面固连,通过启动电动推杆一,从而便于对固定壳、顶板和对应位置处推动机构的位置进行调整,进而便于将物品放置于两个推动机构之间。

[0007] 进一步在于,所述固定壳的内部滑动连接有遮挡壳二,且遮挡壳二端与对应位置处顶板的一端固连,所述固定壳一内侧壁的两端均固连有电动推杆二,且两个电动推杆二均位于遮挡壳二的内部,所述电动推杆二端与顶板的一端固连,通过启动电动推杆二,从而便于对顶板和对应位置处推动机构进行调整,进而便于将物品放置于两个推动机构之间。

[0008] 进一步在于,所述驱动机构包括电机一、转动块一、转动块二和转动杆二,所述转动块一顶部贯穿放置壳内侧壁与对应位置处的转动板固连,所述转动杆二底部与放置壳的内底面转动连接,且转动杆二顶部贯穿放置壳和固定板侧壁并与螺杆一的底部固连,所述电机一的一侧设置有调节单元,所述电机一的输出端固连有转动杆一,所述转动块一和转动块二的外侧壁均套接固定有带轮二,所述转动杆一和转动杆二的外侧壁均套接固定有带轮一,所述带轮一与对应位置处带轮二之间传动连接有皮带。

[0009] 进一步在于,所述调节单元包括两个圆壳,所述转动块一和转动块二的底部分别与对应位置处圆壳顶部的中间位置处固连,所述转动块二顶部与放置壳的内顶面固连,所述圆壳外侧壁关于其中心线等角度开设有多个限位孔,所述限位孔的内部滑动连接有圆杆,所述圆杆的一端固连有齿块,所述圆杆的另一端固连有楔形块,所述楔形块一侧的顶部固连有压缩弹簧,且压缩弹簧一端与对应位置处圆壳的内侧壁固连。

[0010] 进一步在于,所述调节单元还包括连接板、螺杆二和螺杆三,所述螺杆二和螺杆三底部与放置壳的内底面转动连接,所述螺杆二和螺杆三的底部均套接固定有齿轮二,所述连接板一端与放置壳的内侧壁固连,所述连接板另一端的底部固连有电机二,所述电机二的输出端固连有齿轮一,且齿轮一与两个齿轮二啮合,所述圆壳底部的中间位置处开设有圆孔,所述螺杆二和螺杆三顶部分别穿过圆孔并延伸至对应位置处圆壳的内部,所述螺杆二和螺杆三的外侧壁均旋合连接有移动板,所述移动板底部与对应位置处的楔形块挤压接触。

[0011] 进一步在于,所述移动板的顶部对称固连有伸缩杆,且伸缩杆顶部与对应位置处圆壳的内顶面固连,利用伸缩杆对移动板进行限位,避免了移动板发生跟转。

[0012] 本发明的有益效果:

1、通过在顶板底部与放置壳顶部另一端的中间位置处均设置有推动机构,利用两个推动机构对物品进行夹持固定,并通过启动电动推杆三和电动推杆四进行伸展,利用伸

展的电动推杆三和电动推杆四进行配合使用,从而使得两个L型板进行移动,利用移动的两个L型板使得其中固定的物品进行偏转,进而快速调整物品的包装角度,并利用驱动机构带动两个推动机构进行转动,且利用驱动机构带动螺杆一进行转动,使得移动块、滑块和放置架进行移动,从而使得两个推动机构和两个推动机构之间固定的物品在转动的同时,放置架和包装膜卷进行移动,从而利用包装膜卷便于对物品进行快速包装;

2、通过在放置壳的内部设置有驱动机构,并通过启动电机二,利用电机二、齿轮一、齿轮二、螺杆二和螺杆三进行配合使用,从而使得两个移动板进行交错运动,进而使得一个圆壳上的多个圆杆和齿块进行扩展,同时,另一个圆壳上的多个圆杆和齿块进行收缩,而移动至适当位置处的齿块转动,从而改变了两个圆壳的转动速度,进而使得该方便调整物体包装角度的机械自动化包装机中两个推动机构和物品在进行转动时,放置架和包装膜卷能获得与两个推动机构和物品转动速度相匹配的移动速度,从而使得该方便调整物体包装角度的机械自动化包装机能适用于不同尺寸的包装膜卷,提高了该方便调整物体包装角度的机械自动化包装机的使用效果。

附图说明

[0013] 下面结合附图对本发明作进一步的说明。

[0014] 图1是本发明整体结构示意图;

图2是本发明中固定板与放置架的位置关系示意图;

图3是图2中A处局部放大图;

图4是本发明中推动机构结构示意图;

图5是本发明中驱动机构结构示意图;

图6是本发明中调节单元结构示意图;

图7是本发明中圆壳结构示意图。

[0015] 图中:100、放置壳;110、固定板;111、矩形槽;112、放置槽;113、滑动通孔;120、固定壳;121、遮挡壳一;130、顶板;131、遮挡壳二;140、螺杆一;150、电动推杆一;160、电动推杆二;170、放置架;171、移动块;172、滑块;180、包装膜卷;200、推动机构;210、转动板;220、转动座一;230、电动推杆三;240、转动座二;250、L型板;260、电动推杆四;261、转动座三;262、转动座四;300、驱动机构;310、电机一;311、转动杆一;312、带轮一;320、转动块一;330、转动块二;340、带轮二;350、皮带;360、转动杆二;370、调节单元;371、圆壳;3711、限位孔;3712、圆孔;372、圆杆;373、齿块;374、连接板;3741、电机二;3742、齿轮一;375、螺杆二;376、螺杆三;377、齿轮二;378、移动板;3781、伸缩杆;379、楔形块;3791、压缩弹簧。

具体实施方式

[0016] 下面将结合本发明实施例,对本发明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发明一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本发明中的实施例,本领域普通技术人员在没有作出创造性劳动前提下所获得的所有其它实施例,都属于本发明保护的范围。

[0017] 请参阅图1-7所示,一种方便调整物品包装角度的机械自动化包装机,包括放置壳100,放置壳100的内部设置有驱动机构300,放置壳100顶部一端的中间位置处固连有固定

板110,固定板110的中间位置处开设有放置槽112,放置槽112一内侧壁的中间位置处开设有滑动通孔113,放置槽112内顶面的中间位置处转动连接有螺杆一140,螺杆一140的外侧壁旋合连接有移动块171,移动块171的一侧固连有滑块172,滑块172与滑动通孔113滑动连接,滑块172的一侧固连有放置架170,放置架170的一端固连有插接杆,插接杆的外侧壁套接固定有包装膜卷180,固定板110的顶部设置有固定壳120,固定壳120的一侧设置有顶板130,顶板130底部与放置壳100顶部另一端的中间位置处均设置有推动机构200,且两个推动机构200中心对称,使用时,利用两个推动机构200对物品进行夹持固定,且利用推动机构200便于改变物品的包装角度,并利用驱动机构300使得两个推动机构200进行转动,且利用驱动机构300使得螺杆一140进行转动,从而使得移动块171、滑块172、放置架170和包装膜卷180进行移动,进而利用包装膜卷180便于对物品进行快速包装,而驱动机构300使得该方便调整物品包装角度的机械自动化包装机适用于不同尺寸的包装膜卷180,提高了该方便调整物品包装角度的机械自动化包装机的使用效果。

[0018] 推动机构200包括转动板210,顶板130底部与放置壳100顶部的另一端分别与对应位置处的转动板210转动连接,转动板210的一侧设置有L型板250,L型板250一侧的两端均固连有转动座二240,转动座二240内部通过轴杆转动连接有电动推杆三230,电动推杆三230一端的外侧通过轴杆转动连接有转动座一220,且转动座一220一端与对应位置处转动板210的一侧固连,L型板250一侧的中间位置处固连有转动座四262,转动座四262内部通过轴杆转动连接有电动推杆四260,电动推杆四260一端的外侧通过轴杆转动连接有转动座三261,转动座三261一侧与对应位置处转动板210的一侧固连,通过启动电动推杆三230和电动推杆四260进行伸展,利用伸展的电动推杆三230和电动推杆四260进行配合使用,从而使得两个L型板250进行移动,利用移动的两个L型板250使得其中固定的物品进行偏转,进而快速调整物品的包装角度,固定板110顶部的两端均开设有矩形槽111,固定壳120底部的两端均固连有遮挡壳一121,且遮挡壳一121与对应位置处的矩形槽111滑动连接,矩形槽111内底面的中间位置处固连有电动推杆一150,且电动推杆一150顶部与遮挡壳一121的内顶面固连,通过启动电动推杆一150,从而便于对固定壳120、顶板130和对应位置处推动机构200的位置进行调整,进而便于将物品放置于两个推动机构200之间,固定壳120的内部滑动连接有遮挡壳二131,且遮挡壳二131一端与对应位置处顶板130的一端固连,固定壳120一内侧壁的两端均固连有电动推杆二160,且两个电动推杆二160均位于遮挡壳二131的内部,电动推杆二160一端与顶板130的一端固连,通过启动电动推杆二160,从而便于对顶板130和对应位置处推动机构200进行调整,进而便于将物品放置于两个推动机构200之间。

[0019] 驱动机构300包括电机一310、转动块一320、转动块二330和转动杆二360,转动块一320顶部贯穿放置壳100内侧壁与对应位置处的转动板210固连,转动杆二360底部与放置壳100的内底面转动连接,且转动杆二360顶部贯穿放置壳100和固定板110侧壁并与螺杆一140的底部固连,电机一310的一侧设置有调节单元370,电机一310的输出端固连有转动杆一311,转动块一320和转动块二330的外侧壁均套接固定有带轮二340,转动杆一311和转动杆二360的外侧壁均套接固定有带轮一312,带轮一312与对应位置处带轮二340之间传动连接有皮带350,调节单元370包括两个圆壳371,转动块一320和转动块二330的底部分别与对应位置处圆壳371顶部的中间位置处固连,转动块二330顶部与放置壳100的内顶面固连,圆壳371外侧壁关于其中心线等角度开设有多个限位孔3711,限位孔3711的内部滑动连接有

圆杆372,圆杆372的一端固连有齿块373,圆杆372的另一端固连有楔形块379,楔形块379一侧的顶部固连有压缩弹簧3791,且压缩弹簧3791一端与对应位置处圆壳371的内侧壁固连,调节单元370还包括连接板374、螺杆二375和螺杆三376,螺杆二375和螺杆三376底部与放置壳100的内底面转动连接,螺杆二375和螺杆三376的底部均套接固定有齿轮二377,连接板374一端与放置壳100的内侧壁固连,连接板374另一端的底部固连有电机二3741,电机二3741的输出端固连有齿轮一3742,且齿轮一3742与两个齿轮二377啮合,圆壳371底部的中间位置处开设有圆孔3712,螺杆二375和螺杆三376顶部分别穿过圆孔3712并延伸至对应位置处圆壳371的内部,螺杆二375和螺杆三376的外侧壁均旋合连接有移动板378,移动板378底部与对应位置处的楔形块379挤压接触,移动板378的顶部对称固连有伸缩杆3781,且伸缩杆3781顶部与对应位置处圆壳371的内顶面固连,利用伸缩杆3781对移动板378进行限位,避免了移动板378发生跟转。

[0020] 工作原理:使用时,通过将该方便调整物品包装角度的机械自动化包装机放置于适当位置处,并通过启动电动推杆一150进行伸展,从而使得固定壳120、顶板130和对应位置处的推动机构200向上进行移动并移动至适当位置处,且通过启动电动推杆二160进行伸展,从而使得顶板130和对应位置处的推动机构200进行移动并移动至适当位置处,而移动至适当位置处的推动机构200便于将物品底部的一处边角与对应位置处的L型板250接触,再通过对电动推杆一150和电动推杆二160进行收缩,从而将顶板130上转动连接的推动机构200进行复位,进而利用两个L型板250对物品进行夹持固定,并通过启动电动推杆三230和电动推杆四260进行伸展,利用伸展的电动推杆三230和电动推杆四260进行配合使用,从而使得两个L型板250进行移动,利用移动的两个L型板250使得其中固定的物品进行偏转,进而快速调整物品的包装角度,且通过启动电机一310,利用电机一310输出端带动转动杆一311和其上固定的带轮一312进行转动,并利用皮带350,从而使得转动块一320和带轮二340进行转动,进而使得对应位置处的圆壳371、圆杆372和齿块373进行转动,且利用转动的圆杆372和齿块373推动对应位置处的齿块373进行转动,从而使得对应位置处的转动块二330、圆壳371、带轮二340、皮带350、带轮一312和转动杆二360进行转动,进而使得两个推动机构200和两个推动机构200之间固定的物品进行转动,且转动杆二360转动带动螺杆一140进行转动,使得移动块171、滑块172和放置架170进行移动,从而使得两个推动机构200和两个推动机构200之间固定的物品在转动的同时,放置架170和包装膜卷180进行移动,从而利用包装膜卷180便于对物品进行快速包装;

而当物品的高度较高,且包装膜卷180的宽幅较小时,通过启动电机二3741正转,利用电机二3741带动齿轮一3742进行转动,而齿轮一3742转动带动两个齿轮二377进行转动,而两个齿轮二377带动螺杆二375和螺杆三376进行转动,使得两个移动板378进行交错运动,从而使得与转动板210对应的移动板378向上进行移动,从而使得对应位置处的楔形块379在压缩弹簧3791的作用下逐渐进行复位,从而使得对应位置处的圆杆372和齿块373进行收缩,同时,另一个移动板378向下进行移动,而向下移动的移动板378对对应位置处的楔形块379进行挤压,使得对应位置处的楔形块379进行移动,从而使得对应位置处的圆杆372和齿块373进行扩展,而当多个齿块373再次进行转动时,与转动杆二360相邻的圆壳371的转速变慢,使得对应位置处的带轮二340和带轮一312的转速变慢,从而使得转动杆二360和螺杆一140的转速变慢,进而使得了放置架170和包装膜卷180的移动速度变慢,避免了包

装膜卷180的因移动速度过快而导致物品一些部位没有被包装到,从而保证了该方便调整物品包装角度的机械自动化包装机的包装效果;

且当物体的高度较低,且包装膜卷180的宽幅较大时,通过启动电机二3741反转,利用电机二3741带动齿轮一3742进行转动,而齿轮一3742转动带动两个齿轮二377进行转动,而两个齿轮二377带动螺杆二375和螺杆三376进行转动,使得两个移动板378进行交错运动,从而使得与转动板210对应的移动板378向下进行移动,而向下移动的移动板378对对应位置处的楔形块379进行挤压,使得对应位置处的楔形块379进行移动,从而使得对应位置处的圆杆372和齿块373进行扩展,同时,另一个移动板378向上进行移动,从而使得对应位置处的楔形块379在压缩弹簧3791的作用下逐渐进行复位,从而使得对应位置处的圆杆372和齿块373进行收缩,而当多个齿块373再次进行转动时,与转动杆二360相邻的圆壳371的转速变快,使得对应位置处的带轮二340和带轮一312的转速变快,从而使得转动杆二360和螺杆一140的转速变快,进而使得了放置架170和包装膜卷180的移动速度变快,提高了该方便调整物品包装角度的机械自动化包装机对物品的包装效率,使得该方便调整物体包装角度的机械自动化包装机中两个推动机构200和物品在进行转动时,放置架170和包装膜卷180能获得与两个推动机构200和物品转动速度相匹配的移动速度,从而使得该方便调整物体包装角度的机械自动化包装机能适用于不同尺寸的包装膜卷180,提高了该方便调整物体包装角度的机械自动化包装机的使用效果。

[0021] 在本说明书的描述中,参考术语“一个实施例”、“示例”、“具体示例”等的描述意指结合该实施例或示例描述的具体特征、结构、材料或者特点包含于本发明的至少一个实施例或示例中。在本说明书中,对上述术语的示意性表述不一定指的是相同的实施例或示例。而且,描述的具体特征、结构、材料或者特点可以在任何一个或多个实施例或示例中以合适的方式结合。

[0022] 以上内容仅仅是对本发明所作的举例和说明,所属本技术领域的技术人员对所描述的具体实施例做各种各样的修改或补充或采用类似的方式替代,只要不偏离发明或者超越本权利要求书所定义的范围,均应属于本发明的保护范围。

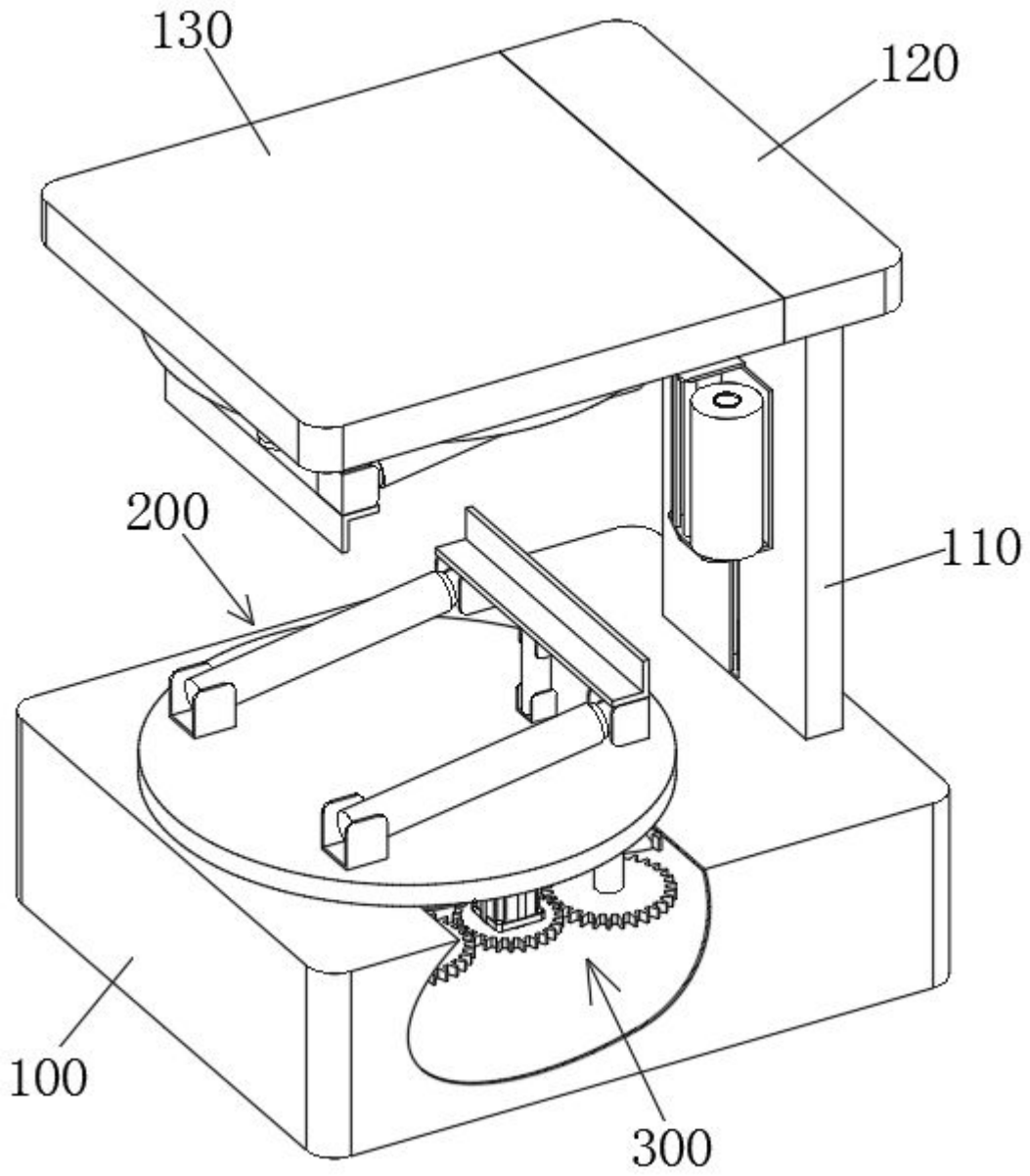


图1

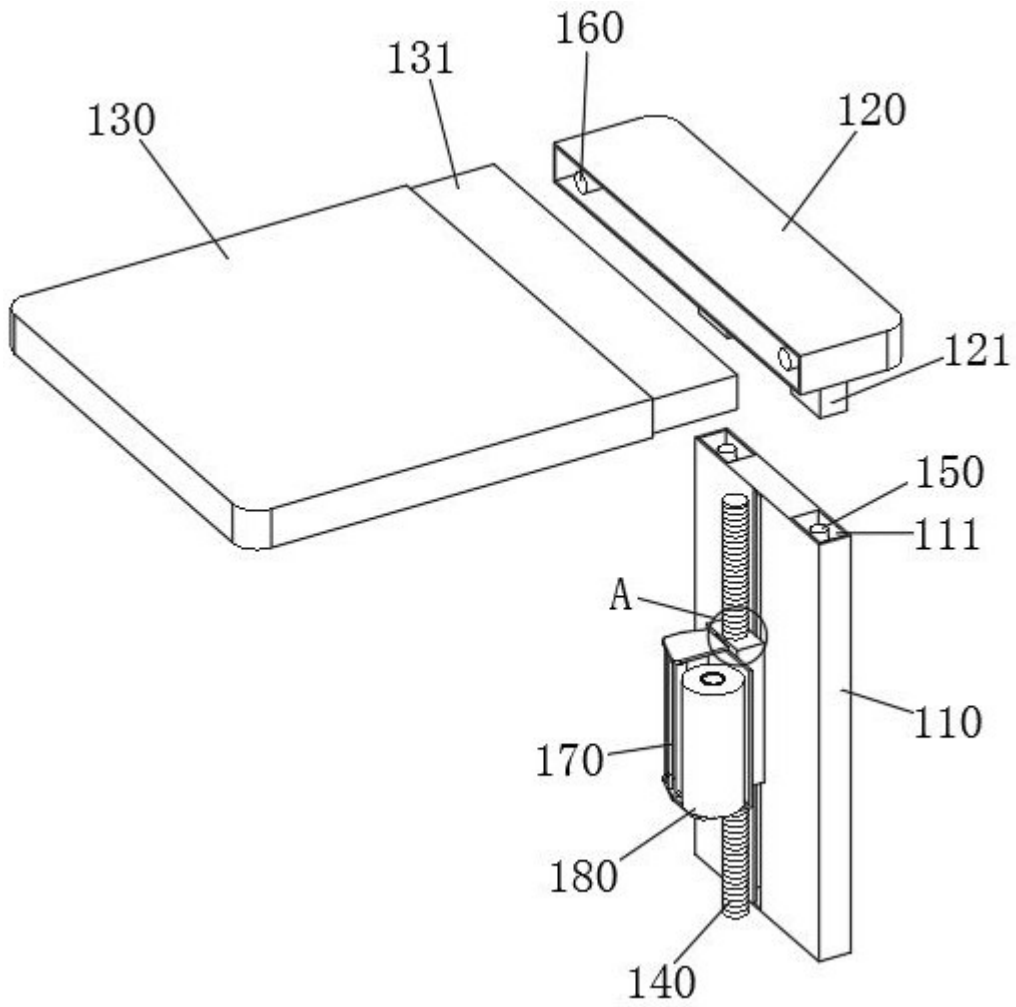


图2

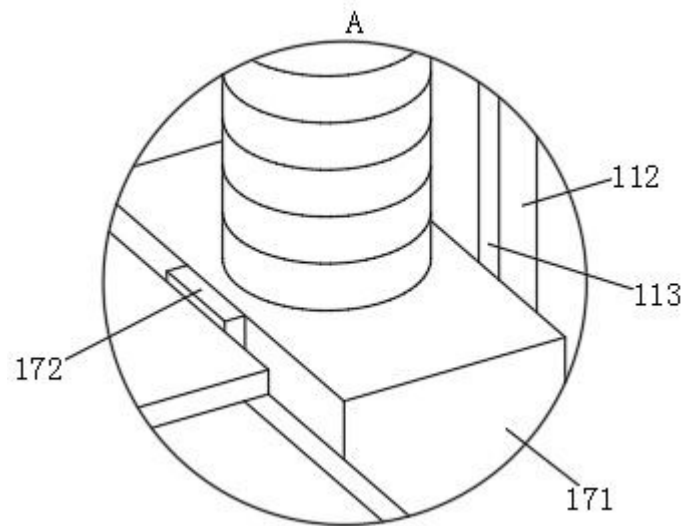


图3

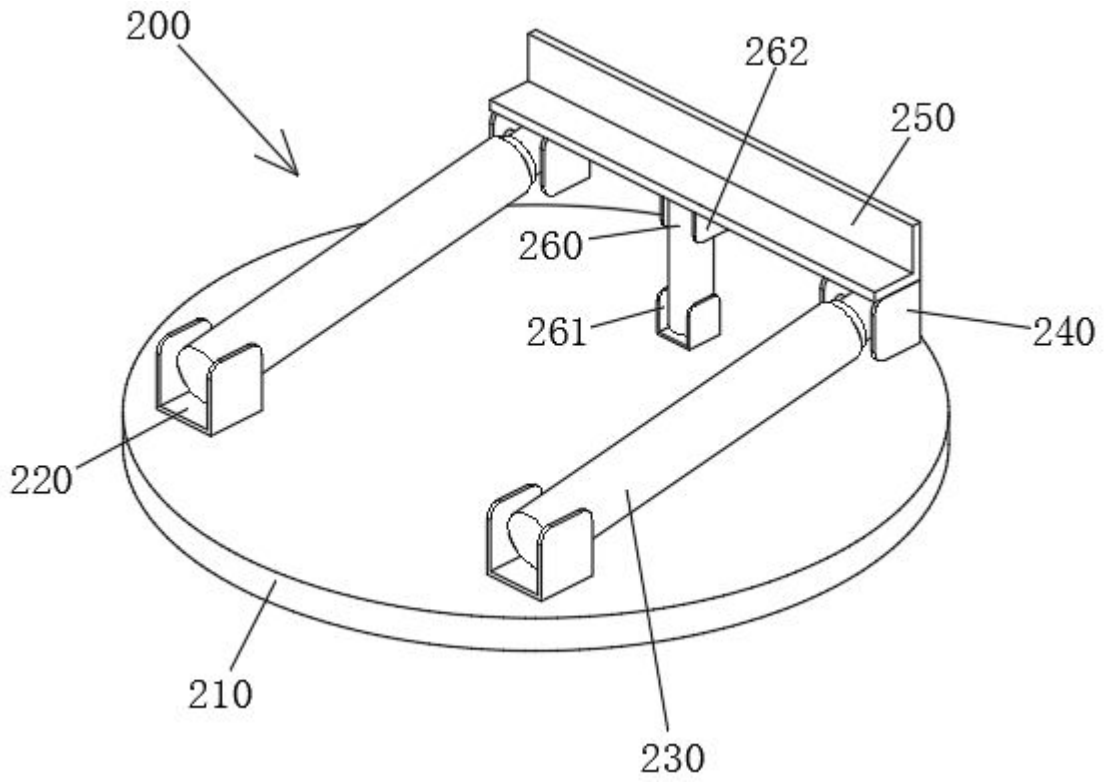


图4

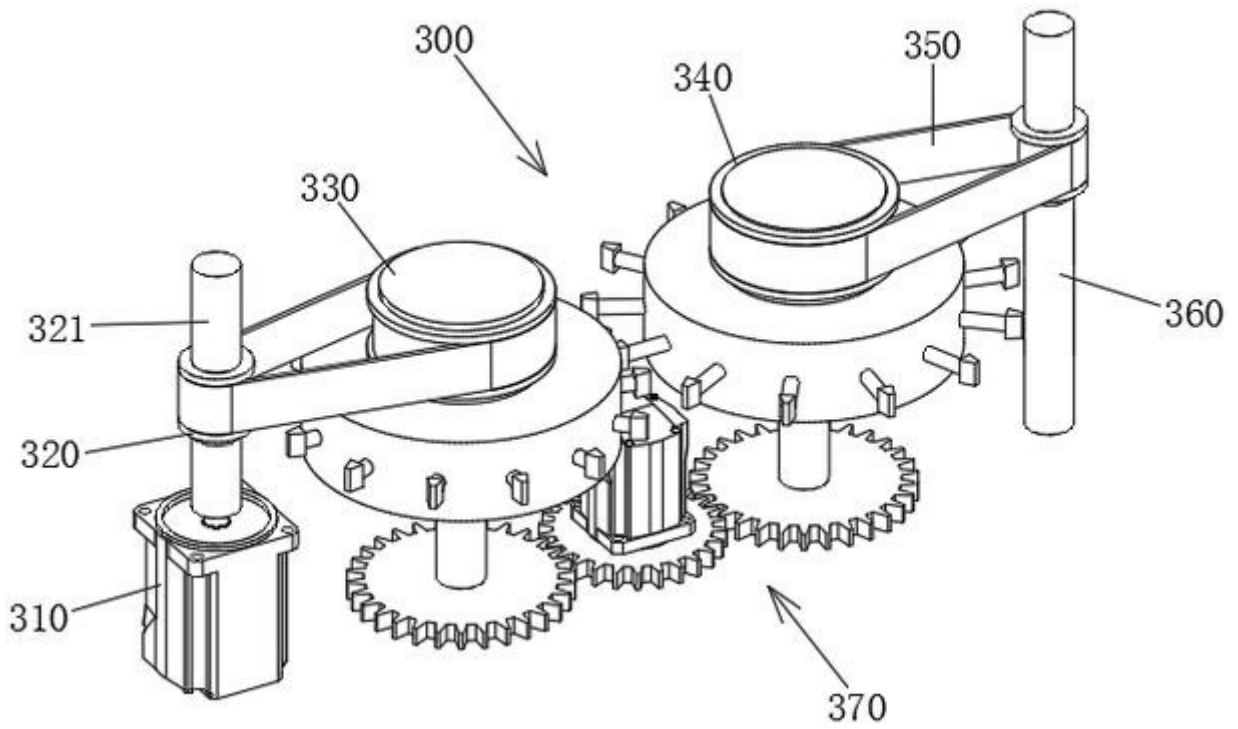


图5

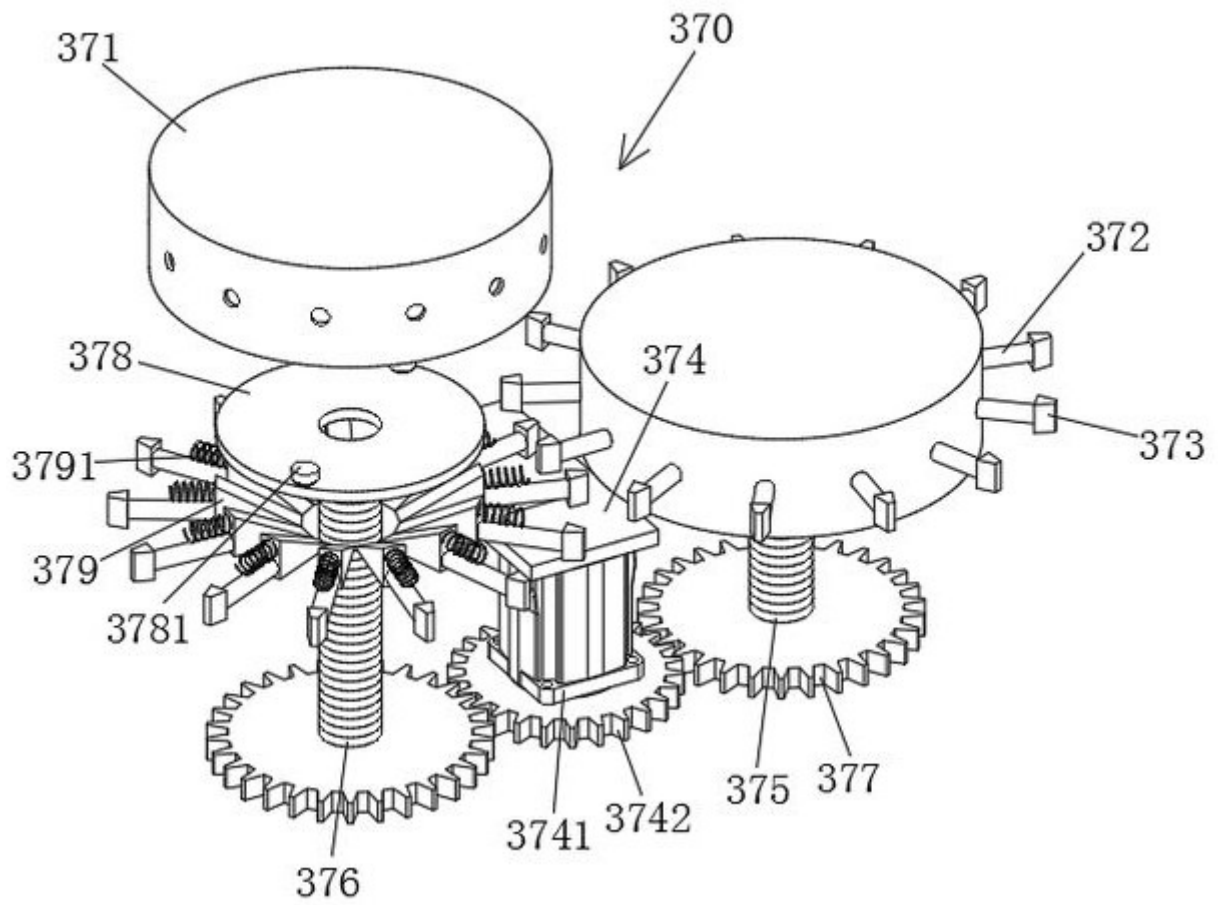


图6

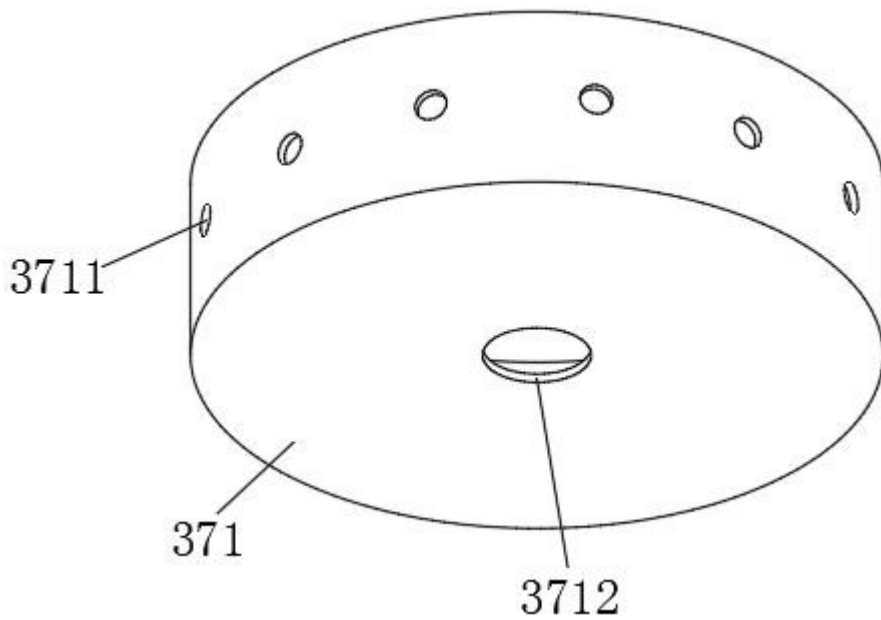


图7