



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 206255618 U

(45)授权公告日 2017.06.16

(21)申请号 201621318805.1

(22)申请日 2016.12.03

(73)专利权人 重庆思比德复合材料有限公司

地址 400000 重庆市江津区德感工业园L-12-3号地块

(72)发明人 徐开容 李爽

(74)专利代理机构 北京志霖恒远知识产权代理
事务所(普通合伙) 11435

代理人 余青

(51) Int. Cl.

B65G 47/90(2006.01)

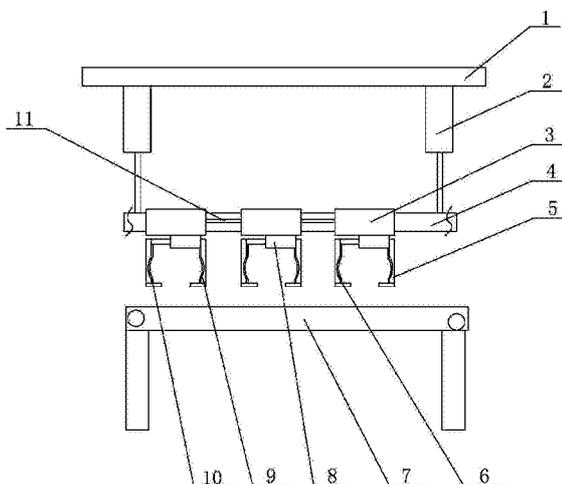
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)实用新型名称

物品自动抓取装置

(57)摘要

本实用新型涉及一种物品自动抓取装置,属于机械设备技术领域,包括传送带(7),对应传送带(7)在其上方设置安装架(1),安装架(1)两端分别连接升降气缸(2),两端的升降气缸(2)底部均连接导轨(4),导轨(4)上设置直线轴承(3),直线轴承(3)底部设置夹持气缸(8),夹持气缸(8)一端连接夹块A(5),另一端设置夹块B(6),夹块A(5)和夹块B(6)结构相同且对称设置。本实用新型结构简单,设计合理,能够降低工作人员的工作量,提高了装箱效率,降低了人工成本。



1. 一种物品自动抓取装置,包括传送带(7),其特征在于:对应传送带(7)在其上方设置安装架(1),安装架(1)两端分别连接升降气缸(2),两端的升降气缸(2)底部均连接导轨(4),导轨(4)上设置直线轴承(3),直线轴承(3)底部设置夹持气缸(8),夹持气缸(8)一端连接夹块A(5),另一端设置夹块B(6),夹块A(5)和夹块B(6)结构相同且对称设置。

2. 根据权利要求1所述的物品自动抓取装置,其特征在于:所述的夹块A(5)和夹块B(6)为L形结构,夹块A(5)和夹块B(6)内侧对称设置凹槽(10)。

3. 根据权利要求1所述的物品自动抓取装置,其特征在于:所述的夹块A(5)和夹块B(6)内侧设置橡胶垫(9)。

4. 根据权利要求1所述的物品自动抓取装置,其特征在于:所述的直线轴承(3)设置多个,相邻两个直线轴承(3)通过连接件(11)连接。

物品自动抓取装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种物品自动抓取装置,属于机械设备技术领域。

背景技术

[0002] 目前,多数的产品在生产完成后,均需要进行装箱,目前常用的方法就是在生产加工线最后传输线旁边增加人工工位,人为进行商品的拿取和装箱,费时费力,人工成本较高,增加了工作人员的工作量,装箱效率较低。

实用新型内容

[0003] 根据以上现有技术中的不足,本实用新型要解决的问题是:提供一种结构简单,设计合理,能够降低工作人员工作量,提高装箱效率,降低人工成本的物品自动抓取装置。

[0004] 本实用新型解决其技术问题所采用的技术方案是:

[0005] 所述的包括传送带,对应传送带在其上方设置安装架,安装架两端分别连接升降气缸,两端的升降气缸底部均连接导轨,导轨上设置直线轴承,直线轴承底部设置夹持气缸,夹持气缸一端连接夹块A,另一端设置夹块B,夹块A和夹块B结构相同且对称设置。

[0006] 进一步的优选,夹块A和夹块B为L形结构,夹块A和夹块B内侧对称设置凹槽。

[0007] 进一步的优选,夹块A和夹块B内侧设置橡胶垫。

[0008] 进一步的优选,直线轴承设置多个,相邻两个直线轴承通过连接件连接。

[0009] 本实用新型所具有的有益效果是:

[0010] 所述的物品自动抓取装置通过夹持气缸、夹块A和夹块B的配合,能够实现物品的自动抓取,省时省力,能够大大降低工作人员的工作量,提高装箱效率,降低人工成本,结构简单,设计合理,具有较强的实用性。

附图说明

[0011] 图1为本实用新型的结构示意图;

[0012] 其中,1、安装架;2、升降气缸;3、直线轴承;4、导轨;5、夹块A;6、夹块B;7、传送带;8、夹持气缸;9、橡胶垫;10、凹槽;11、连接件。

具体实施方式

[0013] 下面结合附图对本实用新型的实施例做进一步描述:

[0014] 如图1所示,本实用新型所述的物品自动抓取装置,包括传送带7,对应传送带7在其上方设置安装架1,安装架1两端分别连接升降气缸2,两端的升降气缸2底部均连接导轨4,导轨4上设置直线轴承3,直线轴承3底部设置夹持气缸8,夹持气缸8一端连接夹块A5,另一端设置夹块B6,夹块A5和夹块B6结构相同且对称设置。

[0015] 所述的夹块A5和夹块B6为L形结构,夹块A5和夹块B6内侧对称设置凹槽10,夹块A5和夹块B6内侧设置橡胶垫9,直线轴承3设置多个,相邻两个直线轴承3通过连接件11连接。

[0016] 工作原理和使用过程：

[0017] 本实用新型所述的物品自动抓取装置在使用时，物品在传送带7上进行传送，当需要进行抓取时，升降气缸2动作下降到合适的位置，使物品进入到夹块A5和夹块B6中间时，夹持气缸8动作，将物品夹住提起即可。本实用新型结构简单，设计合理，能够实现物品的自动抓取，省时省力，大大降低了工作人员的工作量，提高了装箱效率，降低了人工成本，具有较强的实用性。

[0018] 本实用新型并不仅限于上述具体实施方式，本领域普通技术人员在本实用新型的实质范围内做出的变化、改型、添加或替换，也应属于本实用新型的保护范围。

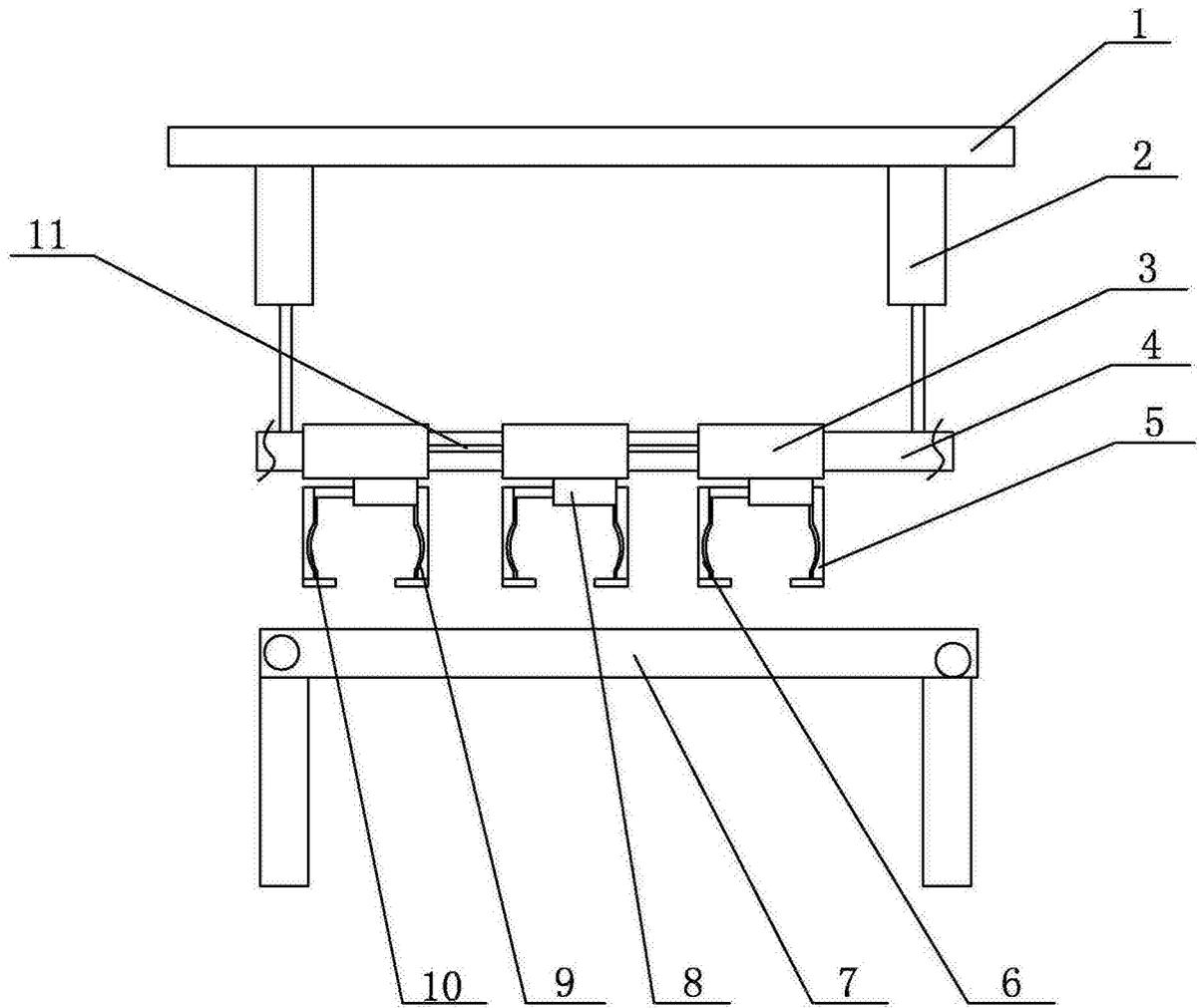


图1