

(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 202603494 U

(45) 授权公告日 2012. 12. 19

(21) 申请号 201220289764. 3

(22) 申请日 2012. 06. 10

(73) 专利权人 魏海云

地址 458000 河南省鹤壁市山城区汤河街邮政所后院 3 号

(72) 发明人 魏海云

(51) Int. Cl.

A21C 9/06 (2006. 01)

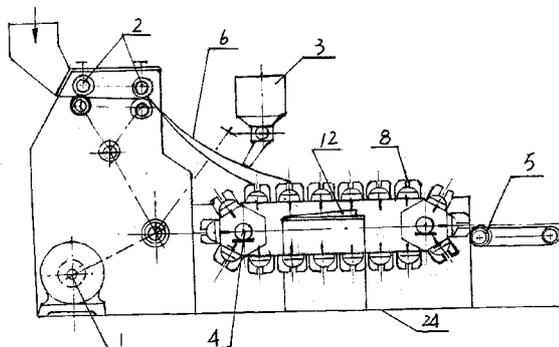
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 2 页

(54) 实用新型名称

全自动仿手工捏饺子机

(57) 摘要

本实用新型公开了一种食品机械,具体是适用于食品企业、职工食堂及家庭广泛使用的全自动仿手工捏饺子机。其主电机(1)安装在机架(24)左下端,轧面皮机构(2)安装在机架(24)左上端,馅料斗(3)设置在机架(24)左上中部,饺子输出皮带(5)设置在机架(24)右上端,捏合底板(15)设置在机架(24)左上端,捏饺机构(4)活动设置在捏合底板(15)上,捏合器(8)活动置于捏饺机构(4)上,固定凸板(12)设置在机架(24)左中部。由于本实用新型利用仿人指捏机构和滑动轨迹,以对切机械运动来完成饺子的捏制。设计合理,自动化程度高,不需人工重复捏制,节省了大量劳动力,降低了生产成本,大幅提高了饺子质量和工作效率。



1. 一种全自动仿手工捏饺子机,包括主电机(1)安装在机架(24)左下端,轧面皮机构(2)安装在机架(24)左上端,馅料斗(3)设置在机架(24)左上中部,饺子皮(6)连接在轧面皮辊(2)和捏饺机构(8)之间,饺子输出皮带(5)设置在机架(24)右下端,且和排料带滚轮(7)及主电机(1)连接,其特征在于捏合底板(15)设置在机架(24)左上端,捏饺机构(4)活动设置在捏合底板(15)上,捏合器(8)活动置于捏饺机构(4)上,固定凸板(12)设置在机架(24)左中部。

2. 根据权利要求1所述的全自动仿手工捏饺子机,其特征在于所述的捏饺机构(4)的固定板凸块导板(9)设置在捏合底板(15)中部,捏合器动块(14)活动置于固定板凸块导板(9)上,滑块盖板(20)置于滑块导轨(18)上,捏合器滑动块(10)活动设置在捏合底板(15)上中部,且通过销轴(22)和提升杆(11)连接,提升杆(11)下部设置第二弹簧(16),底部安装滚轮(21)。

3. 根据权利要求1所述的全自动仿手工捏饺子机,其特征在于所述捏合器(8)的仿手指捏饺模(13)设置在捏合器动块(14)内下部,通过销轴(22)和提升杆(11)连接,且设置在捏合器滑动块(10)一侧,第一弹簧(17)设置在捏合器滑动块(10)竖立端两端,提升杆(11)下端的滚轮(21)和固定凸板(12)活动连接。

4. 根据权利要求2所述的全自动仿手工捏饺子机,其特征在于所述的捏合器滑动块(10)一侧设置导块(23),切刀片(19)连接在导块(23)侧面上,且和提升杆(11)活动连接。

全自动仿手工捏饺子机

[0001] 技术领域：本实用新型涉及一种食品机械，具体是适用于食品企业、职工食堂及家庭广泛使用的全自动仿手工捏饺子机。

[0002] 背景技术：民以食为天，生产人民日常生活必需的美味食品是人们向往和追求的，特别是制造快捷、卫生、美味、样式好看食品加工机械，来减轻繁琐的劳动，更是人们的理想。食用水饺，是中国人民乃至世界人民都非常喜欢的食品，但该食品生产工艺复杂、繁多、劳动强度较大，历来都以手工制作为最佳。近些年来，为满足人们的生活需要，社会上出现了以机械化、工厂化生产食用水饺，减少了复杂繁琐的工序和劳动力。但现生产的水饺机械产品，大都以滚压方式来捏制饺子，效果不佳，仍需大量的劳动力进行人工捏制造型以满足产品外观要求。据统计一台包饺子机大约需要 2-4 人的后道工序配置，仍需大量的劳动力，生产效率低，成本较高。

[0003] 实用新型内容：本实用新型有效解决了原机械化包饺子机存在的弊端，利用在原有的各种制饺子机型的基础，另附加一种新颖的机械传动装置和机械模具，经过机械转换，即可达到仿人工捏制成型的全自动仿手工捏饺子机。本实用新型为实现上述目的所采用的技术方案是：其主电机 1 安装在机架 24 左下端，轧面皮机构 2 安装在机架 24 左上端，馅料斗 3 设置在机架 24 左上中部，饺子皮 6 连接在轧面皮辊 2 和捏饺机构 8 之间，饺子输出皮带 5 设置在机架 24 右上端，且和排料带滚轮 7 及主电机 1 连接，捏合底板 15 设置在机架 24 左上端，捏饺机构 4 活动设置在捏合底板 15 上，捏合器 8 活动置于捏饺机构 4 上，固定凸板 12 设置在机架 24 左中部。

[0004] 本实用新型的有益效果是：由于利用仿人指捏饺机构和滑动轨迹，以对切机械运动来完成面皮轧制、自动供馅、自动捏制、自动输出全自动饺子的加工过程，设计合理。四维仿指造型模捏制饺子组合巧妙，自动化程度高，不需人工重复捏制，节省了大量劳动力，降低生产成本，且体积小，重量轻，大幅提高了饺子质量和工作效率。

[0005] 附图说明：图 1 是本实用新型的主视图

[0006] 图 2 是图 1 的俯视图

[0007] 图 3 是本实用新型的捏饺机构视图

[0008] 图 4 是图 3 的俯视图

[0009] 图 5 是图 3 的提升示意图

[0010] 图 6 是图 3 的 A-A 向视图

[0011] 具体实施方式：如图 1、图 2 所示，其主电机 1 安装在机架 24 左下端，轧面皮机构 2 安装在机架 24 左上端，馅料斗 3 设置在机架 24 左上中部，饺子皮 6 连接在轧面皮辊 2 和捏饺机构 8 之间，饺子输出皮带 5 设置在机架 24 右上端，且和排料带滚轮 7 及主电机 1 连接，捏合底板 15 设置在机架 24 左上端，捏饺机构 4 活动设置在捏合底板 15 上，捏合器 8 活动置于捏饺机构 4 上，固定凸板 12 设置在机架 24 左中部。

[0012] 如图 1、图 2、图 3、图 4、图 5、图 6 所示，所述的捏饺机构 4 的固定板凸块导板 9 设置在捏合底板 15 中部，捏合器动块 14 活动置于固定板凸块导板 9 上，滑块盖板 20 置于滑块导轨 18 上，捏合器滑动块 10 活动设置在捏合底板 15 上中部，且通过销轴 22 和提升杆 11

连接,提升杆 11 下部设置第二弹簧 16,底部安装滚轮 21。

[0013] 如图 1、图 2、图 3、图 4、图 5 所示,所述捏合器 8 的仿手指捏饺模 13 设置在捏合器动块 14 内下部,通过销轴 22 和提升杆 11 连接,且设置在捏合器滑动块 10 一侧,第一弹簧 17 设置在捏合器滑动块 10 竖立端两端,提升杆 11 下端的滚轮 21 和固定凸板 12 活动连接。

[0014] 如图 1、图 2、图 3、图 4、图 6 所示,所述的捏合器滑动块 10 一侧设置导块 23,切刀片 19 连接在导块 23 侧面上,且和提升杆 11 活动连接。

[0015] 本实用新型的操作过程为:饺子面皮轧成后,经控制导轮将面皮送入捏饺机构,在面皮前进途中授馅机构及时将馅送入面皮中。捏饺机构进行连续运动,由多个相同组件串联的捏合器,在运行中触撞到固定在机架上的凸块导板,使捏合滑动块相对运动,实现了饺子捏合切断面皮工作。捏合器在运行中,提升杆遇到导轨固定凸板,则上升和下降,带动仿手指捏饺模,捏合动块,实现了饺子对切挤压成型和仿手指模捏制。

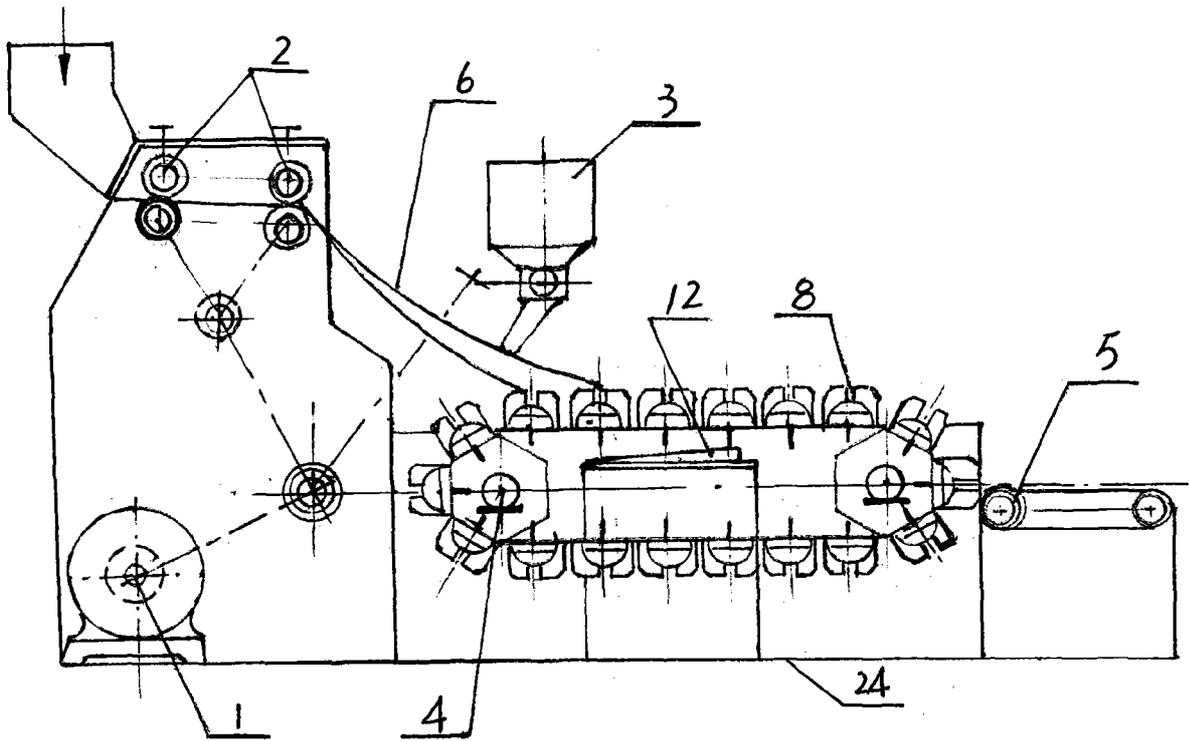


图 1

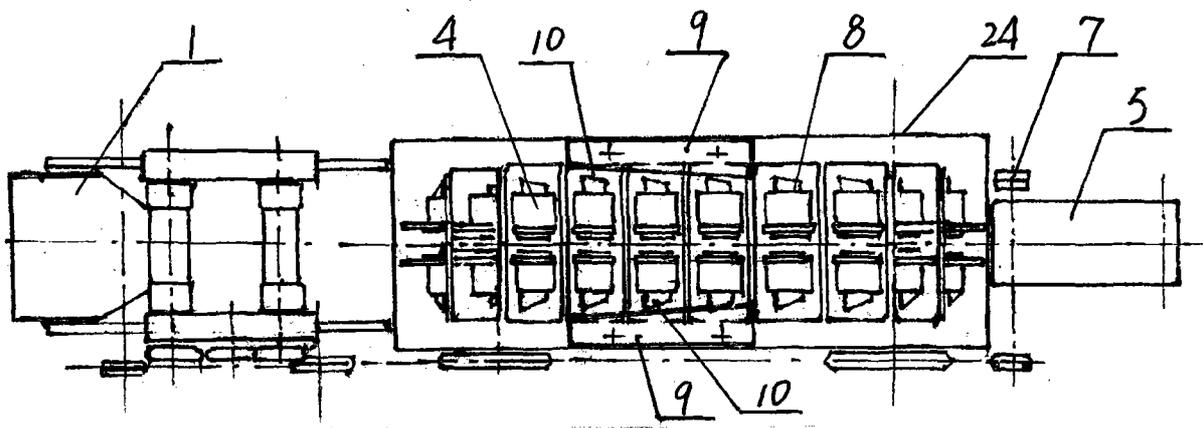


图 2

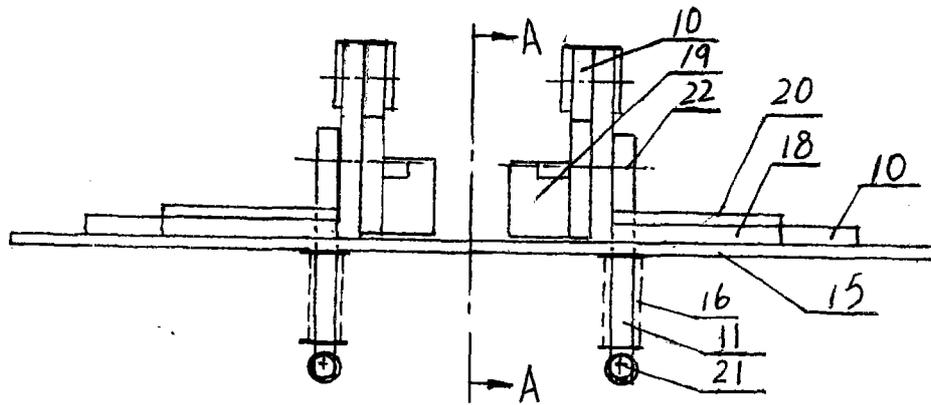


图 3

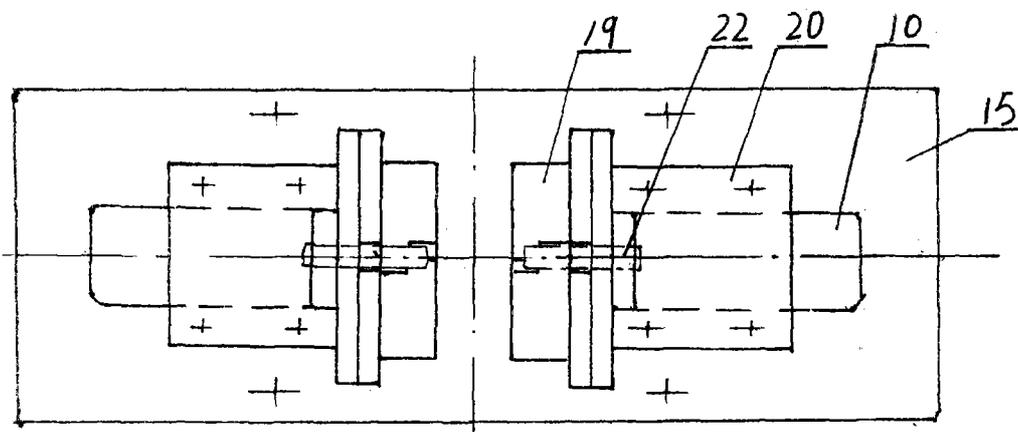


图 4

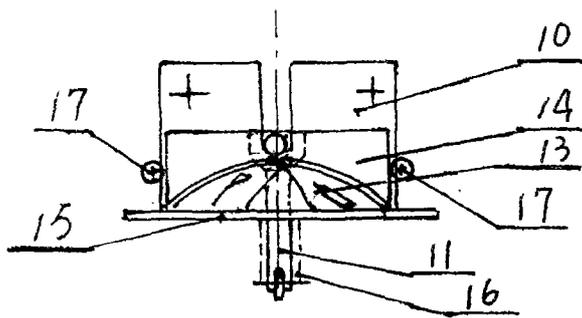


图 5

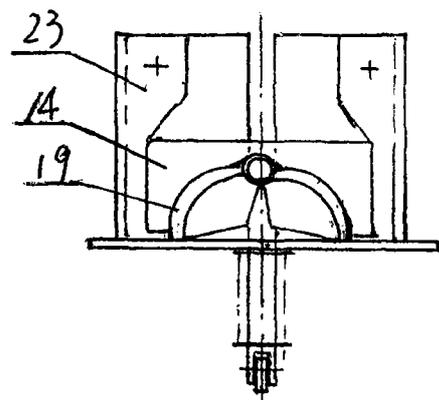


图 6