



# (12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 106583473 A

(43)申请公布日 2017.04.26

(21)申请号 201611232375.6

(22)申请日 2016.12.28

(71)申请人 苏州金钜松机电有限公司

地址 215000 江苏省苏州市高新区昆仑山路50号

(72)发明人 许云兰 陈传辉 陈传伟

(51)Int.Cl.

B21C 1/02(2006.01)

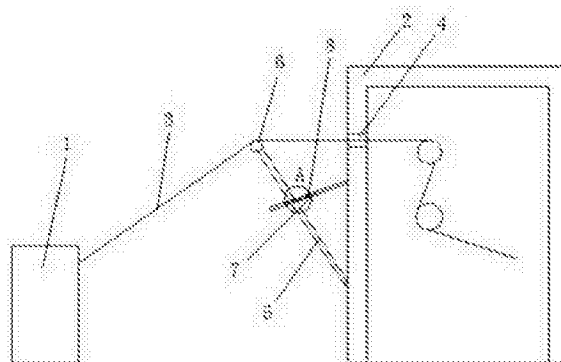
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

## (54)发明名称

一种可远程控制的细线伸拉装置

## (57)摘要

本发明公开了一种可远程控制的细线伸拉装置,所述细线伸拉装置包括丝盘,所述丝盘上设置有经过机身的细线,所述机身上设置有供所述细线穿过的进线孔,所述机身上进线孔与所述丝盘之间设置有伸拉装置,所述伸拉装置设置在所述机身上,所述伸拉装置包括与进线孔所在水平面呈锐角设置的引导板、安装在引导板端部的滚轮,所述滚轮位于所述细线下方且抵在所述细线上;所述引导板远离所述滚轮的端部铰接在所述机身上,所述机身与所述引导板之间设置有连接两者的加强筋;所述机身上设置有液晶显示器。所述装置具有结构紧凑、可远程电脑调控、大大节约人力成本的特点。



1. 一种可远程控制的细线伸拉装置,其特征在于,所述细线伸拉装置包括丝盘(1),所述丝盘(1)上设置有经过机身(2)的细线(3),所述机身(2)上设置有供所述细线(3)穿过的进线孔(4),所述机身上进线孔(4)与所述丝盘(1)之间设置有伸拉装置,所述伸拉装置包括与进线孔(4)所在水平面呈锐角设置的引导板(5)、安装在引导板(5)端部的滚轮(6),所述滚轮(6)位于所述细线(3)下方且抵在所述细线(3)上;所述引导板(5)远离所述滚轮(6)的端部铰接在所述机身(2)上,所述机身(2)与引导板(5)之间设置有加强筋(7);所述引导板(5)上设置有超出引导板(5)侧面的定位凸起(9),所述加强筋(7)上设置有若干定位凹槽(8)。

2. 根据权利要求1所述的一种可远程控制的细线伸拉装置,其特征在于,所述锐角的角度为 $10^{\circ}$ - $50^{\circ}$ 。

3. 根据权利要求1所述的一种可远程控制的细线伸拉装置,其特征在于,所述加强筋(7)为不锈钢质地的。

## 一种可远程控制的细线伸拉装置

### 技术领域

[0001] 本发明具体涉及一种细线伸拉装置。

### 背景技术

[0002] 细线机是铜线拉伸延长的必要设备之一,主要由进线机构、伸线机构、排线机构和收线机构组成。伸线机构和排线机构设置于伸线机机箱内,进线机构一般设置在机箱侧旁,运行时铜线从进线机构进线,经过机箱侧面的进线孔至伸线机构,再经伸线机构拉伸延长后,最后收纳在收线机构中。然而,铜线从进线孔进线时,因铜线与孔壁快速摩擦容易导致铜线损伤、甚至断裂的情况,不仅影响了伸线后铜线的质量,而且降低了工作效率。另外使用过程中,进线角度可能会发生错动,从而影响进线加剧进线孔的磨损。

### 发明内容

[0003] 针对现有技术的不足,本发明的目的是提供一种细线伸拉装置。

[0004] 本发明的目的是通过以下技术方案来实现的:为解决上述技术问题,本发明的技术方案为:一种伸拉装置,所述细线伸拉装置包括丝盘,所述丝盘上设置有经过机身的细线,所述机身上设置有供所述细线穿过的进线孔,所述机身上进线孔与所述丝盘之间设置有伸拉装置,所述伸拉装置设置在所述机身上,所述伸拉装置包括与进线孔所在水平面呈锐角设置的引导板、安装在引导板端部的滚轮,所述滚轮位于所述细线下方;所述引导板远离所述滚轮的端部铰接在所述机身上,机身与引导板之间设置有加强筋;所述引导板上设置有定位凸起,所述加强筋上设置有若干供所述定位凸起置入的定位凹槽。

[0005] 所述锐角的角度为 $10^{\circ}$ - $50^{\circ}$ 。

[0006] 所述加强筋为不锈钢质地的。

[0007] 本发明的有益效果:本发明提供的一种可远程控制的细线伸拉装置通过采用上述结构,利用与机身倾斜设置的引导板和安装在引导板端部的滚轮,由于滚轮位于细线下方且抵在细线上,从而将细线进线时因锐角受到的较大的摩擦力由可相对转动的滚轮承受。

[0008] 下面结合具体实施例对本发明进行详细描述。本发明的保护范围并不以具体实施方式为限,而是由权利要求加以限定。

### 附图说明

[0009] 图1为本发明的一种易于清洁的瓷砖组合的结构示意图;

图中,1-丝盘、2-机身、3-细线、4-进线孔、5-引导板、6-滚轮、7-加强筋、8-定位凹槽、81-第一定位孔、82-第二定位孔、83-过渡孔、9-定位凸起。

[0010] 图2是图1的局部放大图A。

### 具体实施方式

[0011] 下面结合附图并通过具体实施方式来进一步说明本发明的技术方案。

[0012] 如图1所示,一种可远程控制的细线伸拉装置,所述细线伸拉装置包括丝盘1,所述丝盘1上设置有经过机身2的细线3,机身2上设置有供细线3穿过的进线孔4,机身2上进线孔4与丝盘1之间设置有伸拉装置,伸拉装置设置在机身2上,伸拉装置包括与进线孔4所在水平面呈锐角设置的引导板5、安装在引导板5端部的滚轮6,滚轮6位于细线3下方且抵在细线3上。引导板5远离滚轮6的端部铰接在机身2上,机身2与引导板5之间设置有连接两者的加强筋7,通过采用上述结构,利用与机身2倾斜设置的引导板5和安装在引导板5端部的滚轮6,由于滚轮6位于细线3下方且抵在细线3上,从而将细线3进线时因锐角受到的较大的摩擦力由可相对转动的滚轮6承受,由于细线3进线带动滚轮6转动,从而最大限度的降低对滚轮6的磨损以及最大限度的保障进线孔4的使用功能。滚轮6高度设计时的最佳位置为滚轮6与进线孔4所在水平面相切。为了合理布置 装配,定位凹槽8由与定位凸起9相配的第一定位孔81和第二定位孔82以及连接两者的过渡孔83组成,过渡孔83的宽度小于定位凹槽8的宽度。

[0013] 申请人申明,本发明的上述实施例仅是为了清楚说明本发明所作的举例,而并非对本发明的实施方式的限定。

