



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204872797 U

(45) 授权公告日 2015. 12. 16

(21) 申请号 201520449631. 1

(22) 申请日 2015. 06. 25

(73) 专利权人 河源市美迪实业有限公司

地址 517000 广东省河源市高新技术开发区
管委会办公大楼一楼 103 室(仅供办
公)

(72) 发明人 张坤彬

(74) 专利代理机构 深圳市深佳知识产权代理事

务所(普通合伙) 44285

代理人 王仲凯

(51) Int. Cl.

B65G 47/74(2006. 01)

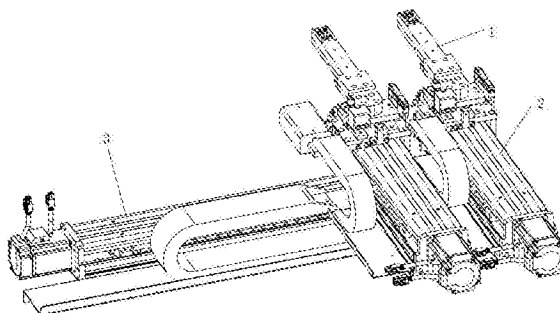
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

取 LCD 装置

(57) 摘要

本申请所提供的取 LCD 装置, 包括两个或两个以上取料臂, 取料臂的前端设置有取料端头, 取料臂均设置于用于驱动取料臂移动的取料驱动装置上。取料臂的取料端头用于取料, 取料驱动装置驱动取料臂移动位置进行搬运, 由于设置了两个取料臂, 对应两个取料端头, 这样该机器一次运送 LCD 可以运送两个, 大大提高了工作效率, 并且可以实现与后续工序的机器效率一致, 避免其他工序长时间等待的问题。本技术方案实现了增加 LCD 搬运取料设备的取料效率。



1. 一种取 LCD 装置,其特征在于,包括两个或两个以上取料臂 (1),所述取料臂 (1) 的前端设置有取料端头,所述取料臂 (1) 均设置于用于驱动所述取料臂 (1) 移动的取料驱动装置上。

2. 如权利要求 1 所述的取 LCD 装置,其特征在于,所述取料驱动装置包括驱动所述取料臂 (1) 沿 X 方向运动的取料 X 模组 (2)。

3. 如权利要求 2 所述的取 LCD 装置,其特征在于,所述取料 X 模组 (2) 为两个,所述取料臂 (1) 为两个,两个所述取料臂 (1) 分别设置于两个所述取料 X 模组 (2) 上。

4. 如权利要求 3 所述的取 LCD 装置,其特征在于,所述取料 X 模组 (2) 上设置有沿 X 方向的 X 滑轨,所述取料臂 (1) 滑动连接于所述 X 滑轨上。

5. 如权利要求 4 所述的取 LCD 装置,其特征在于,所述取料驱动装置还包括驱动所述取料臂 (1) 沿 Y 方向运动的取料 Y 模组 (3)。

6. 如权利要求 5 所述的取 LCD 装置,其特征在于,所述取料 Y 模组 (3) 上设置有沿 Y 方向的 Y 滑轨,所述两个所述取料 X 模组 (2) 均滑动连接于所述 Y 滑轨上。

取 LCD 装置

技术领域

[0001] 本申请涉及 LCD 搬运取料工序技术领域,更具体地说,涉及一种取 LCD 装置。

背景技术

[0002] 在 LCD 搬运取料设备技术领域,现有技术中采用的取玻璃方式是以单模组单取料臂的方式,这样效率很低,可能会存在贴片机等待上料机的情况,而且每次只能单片上料。

[0003] 因此,如何增加 LCD 搬运取料设备的取料效率,是目前本领域技术人员亟待解决的问题。

实用新型内容

[0004] 有鉴于此,本申请提供了一种取 LCD 装置,以实现增加 LCD 搬运取料设备的取料效率。

[0005] 为了达到上述目的,本申请提供如下技术方案:

[0006] 一种取 LCD 装置,包括两个或两个以上取料臂,取料臂的前端设置有取料端头,取料臂均设置于用于驱动取料臂移动的取料驱动装置上。

[0007] 优选的,取料驱动装置包括驱动取料臂沿 X 方向运动的取料 X 模组。

[0008] 优选的,取料 X 模组为两个,取料臂为两个,两个取料臂分别设置于两个取料 X 模组上。

[0009] 优选的,取料 X 模组上设置有沿 X 方向的 X 滑轨,取料臂滑动连接于 X 滑轨上。

[0010] 优选的,取料驱动装置还包括驱动取料臂沿 Y 方向运动的取料 Y 模组。

[0011] 优选的,取料 Y 模组上设置有沿 Y 方向的 Y 滑轨,两个取料 X 模组均滑动连接于 Y 滑轨上。

[0012] 本申请所提供的取 LCD 装置,包括两个或两个以上取料臂,取料臂的前端设置有取料端头,取料臂均设置于用于驱动取料臂移动的取料驱动装置上。取料臂的取料端头用于取料,取料驱动装置驱动取料臂移动位置进行搬运,由于设置了两个取料臂,对应两个取料端头,这样该机器一次运送 LCD 可以运送两个,大大提高了工作效率,并且可以实现与后续工序的机器效率一致,避免其他工序长时间等待的问题。本技术方案实现了增加 LCD 搬运取料设备的取料效率。

附图说明

[0013] 为了更清楚地说明本申请实施例或现有技术中的技术方案,下面将对实施例或现有技术描述中所需要使用的附图作简单地介绍,显而易见地,下面描述中的附图仅仅是本申请的一些实施例,对于本领域普通技术人员来讲,在不付出创造性劳动的前提下,还可以根据这些附图获得其他的附图。

[0014] 图 1 为本申请所提供的取 LCD 装置的结构示意图;

[0015] 上图中:1 为取料臂、2 为取料 X 模组、3 为取料 Y 模组。

具体实施方式

[0016] 本申请提供了一种取 LCD 装置,实现了增加 LCD 搬运取料设备的取料效率。

[0017] 下面将结合本申请实施例中的附图,对本申请实施例中的技术方案进行清楚、完整的描述,显然,所描述的实施例仅仅是本申请一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本申请的实施例,本领域普通技术人员在没有做出创造性劳动前提下所获得的所有其他实施例,都属于本申请保护的范围。

[0018] 图 1 为本申请所提供的取 LCD 装置的结构示意图。LCD 即为 Liquid Crystal Display,液晶显示器。

[0019] 一种取 LCD 装置,包括两个或两个以上取料臂 1,取料臂 1 的前端设置有取料端头,取料臂 1 均设置于用于驱动取料臂 1 移动的取料驱动装置上。取料臂 1 的取料端头用于取料,取料驱动装置驱动取料臂 1 移动位置进行搬运,由于设置了两个取料臂 1,对应两个取料端头,这样该机器一次运送 LCD 可以运送两个,大大提高了工作效率,并且可以实现与后续工序的机器效率一致,避免其他工序长时间等待的问题。本技术方案实现了增加 LCD 搬运取料设备的取料效率。

[0020] 在本申请一具体实施例中,取料驱动装置包括驱动取料臂 1 沿 X 方向运动的取料 X 模组 2。使用该结构实现了 X 方向的物料搬运,需要说明的是,本方案提到的 X、Y 均是在直角坐标系的背景下讨论的,我们可以理解 X 方向与 Y 方向就是垂直的。

[0021] 在本申请一具体实施例中,取料 X 模组 2 为两个,取料臂 1 为两个,两个取料臂 1 分别设置于两个取料 X 模组 2 上。本技术方案是,取料臂 1 和取料 X 模组 2 是一一对应的,当然,还可以有其他设计构思,例如只设置一个取料 X 模组 2,将两个取料臂 1 均设置在该取料 X 模组 2,这种也是可行的。

[0022] 在本申请一具体实施例中,取料 X 模组 2 上设置有沿 X 方向的 X 滑轨,取料臂 1 滑动连接于 X 滑轨上。更详细的,取料臂 1 与取料 X 模组 2 采用滑轨连接。

[0023] 在本申请一具体实施例中,取料驱动装置还包括驱动取料臂 1 沿 Y 方向运动的取料 Y 模组 3。为了提高搬运物料的自由度,增加取料 Y 模组 3,实现更复杂方向的物料搬运,在此思路,还可以增加直角坐标系中 Z 方向为驱动方向的取料 Z 模组,可以根据实际情况选择。

[0024] 在本申请一具体实施例中,取料 Y 模组 3 上设置有沿 Y 方向的 Y 滑轨,两个取料 X 模组 2 均滑动连接于 Y 滑轨上。更具体的,将取料 X 模组 2 设置在取料 Y 模组 3 的滑轨上,取料 Y 模组 3 运动带动取料 X 模组 2 运动,进而实现驱动取料臂 1。

[0025] 本说明书中各个实施例采用递进的方式描述,每个实施例重点说明的都是与其他实施例的不同之处,各个实施例之间相同相似部分互相参见即可。

[0026] 对所公开的实施例的上述说明,使本领域专业技术人员能够实现或使用本申请。对这些实施例的多种修改对本领域的专业技术人员来说将是显而易见的,本文中定义的一般原理可以在不脱离本申请的精神或范围的情况下,在其它实施例中实现。因此,本申请将不会被限制于本文所示的这些实施例,而是要符合与本文所公开的原理和新颖特点相一致的最宽的范围。

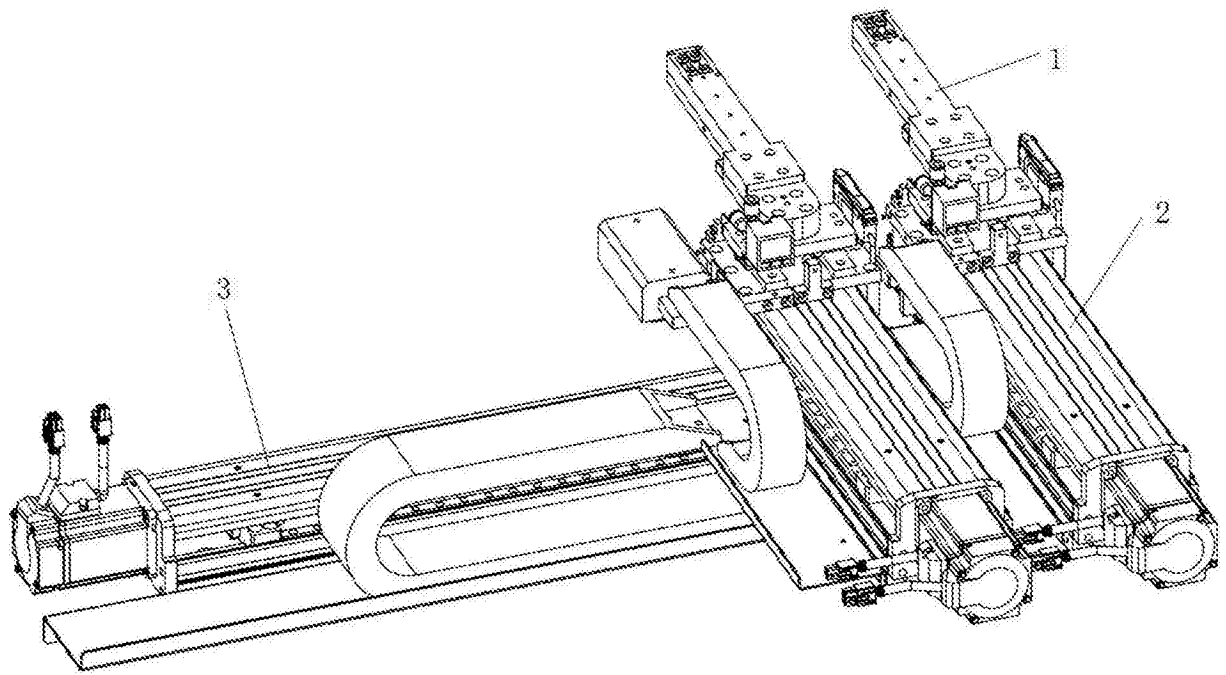


图 1