



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 202895225 U

(45) 授权公告日 2013. 04. 24

(21) 申请号 201220532730. 2

(22) 申请日 2012. 10. 18

(73) 专利权人 安徽省旌德县星豪电子科技有限公司

地址 242601 安徽省宣城市旌德县新桥经济开发区

(72) 发明人 邢双喜

(51) Int. Cl.

B25J 9/02 (2006. 01)

B25J 15/00 (2006. 01)

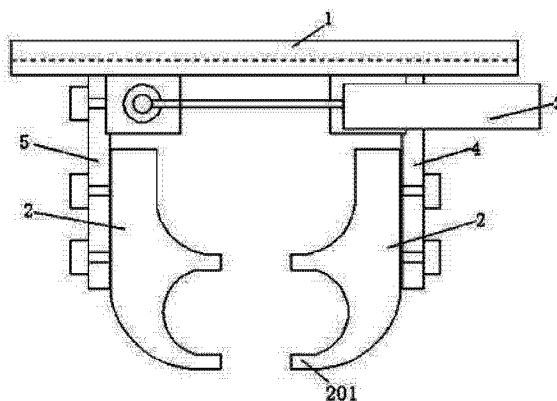
权利要求书1页 说明书1页 附图1页

(54) 实用新型名称

一种机械手

(57) 摘要

本实用新型公开了一种机械手,包括固定槽和两个机械手臂,一个机械手臂固定安装于固定槽中,另一机械手臂滑动安装于固定槽中,固定安装的机械手臂上端固装有气缸,两个机械手臂分别通过固定块和滑动块安装于固定槽中,气缸前端连接于滑动块上。本实用新型克服了现有技术的不足,设计简单,结构合理,通过两个机械手配合,一个机械手滑动安装,另一个固定安装,由气缸推动自动取料。



1. 一种机械手,包括固定槽和两个机械手臂,其特征在于:所述的一个机械手臂固定安装于固定槽中,另一机械手臂滑动安装于固定槽中,固定安装的机械手臂上端固装有气缸,两个机械手臂分别通过固定块和滑动块安装于固定槽中,气缸前端连接于滑动块上。

2. 根据权利要求 1 所述的一种机械手,其特征在于:所述的机械手臂前端具有相配合半圆形固定夹。

一种机械手

技术领域

[0001] 本实用新型涉及微型电机生产设备技术领域,具体属于一种机械手。

背景技术

[0002] 电机主要由电机壳体和电机绕组组成,电机绕组安装于壳体内,在壳体安装好将壳体上预留的固定片,铆合固定于电机绕线组上。现有的壳体铆合主要通过放料、挤压、取料、放回四个工序才能完成,其中放料和取料均需要人工通过手动操作,其生产效率低,生产产品品质不稳定。

实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的是提供了一种机械手,克服了现有技术的不足,设计简单,结构合理,通过两个机械手配合,一个机械手滑动安装,另一个固定安装,由气缸推动自动取料。

[0004] 本实用新型采用的技术方案如下:

[0005] 一种机械手,包括固定槽和两个机械手臂,所述的一个机械手臂固定安装于固定槽中,另一机械手臂滑动安装于固定槽中,固定安装的机械手臂上端固装有气缸,两个机械手臂分别通过固定块和滑动块安装于固定槽中,气缸前端连接于滑动块上。

[0006] 所述的机械手臂前端具有相配合半圆形固定夹。

[0007] 与已有技术相比,本实用新型的有益效果如下:

[0008] 本实用新型设计通过两个机械手配合,一个机械手滑动安装,另一个固定安装,由气缸推动自动取料,自动化程度高。

附图说明

[0009] 图1为本实用新型的结构示意图。

具体实施方式

[0010] 参见附图,一种机械手,包括固定槽1和两个机械手臂2,一个机械手臂2固定安装于固定槽1中,另一机械手臂2滑动安装于固定槽1中,固定安装的机械手臂2上端固装有气缸3,两个机械手臂分别通过固定块4和滑动块5安装于固定槽1中。气缸3前端连接于滑动块上。机械手臂2前端具有相配合半圆形固定夹201。

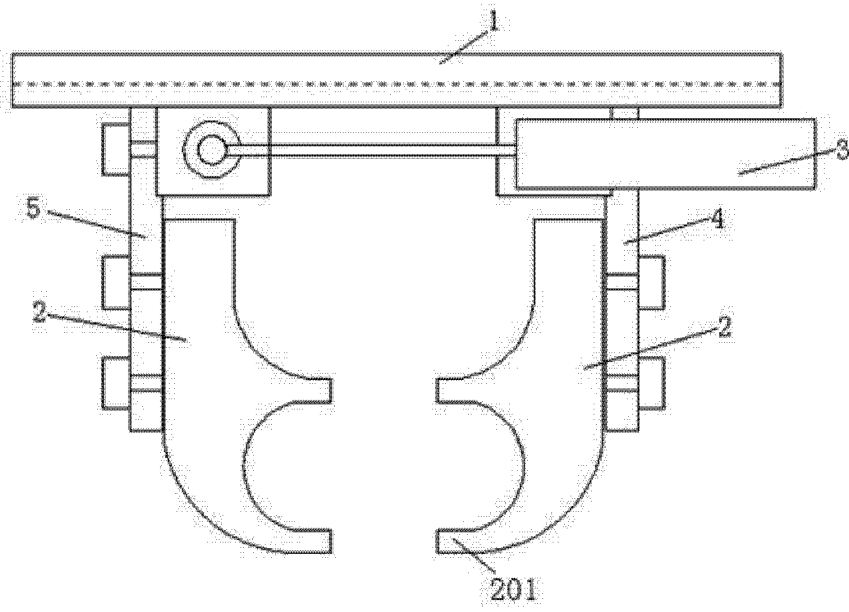


图 1