(19)国家知识产权局

(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 219837490 U
(45)授权公告日 2023.10.17

(21)申请号 202321192493.4

(22)申请日 2023.05.17

(73)专利权人 金和瑞科技(廊坊)有限公司
地址 065200 河北省廊坊市三河市化工南路北侧、化工大学西侧

(72)发明人 吴水生 张荣贵 陈金秋

(74)专利代理机构 海南恒于志远知识产权代理有限公司 46009
专利代理师 陈立艺

(51)Int.Cl.
B23Q 3/06(2006.01)
B23Q 7/00(2006.01)

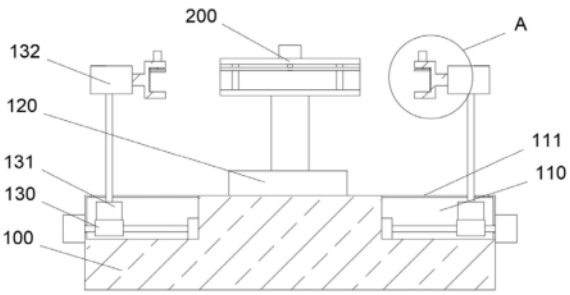
权利要求书1页 说明书3页 附图2页

(54)实用新型名称

一种手板加工定位结构

(57)摘要

本实用新型公开一种手板加工定位结构,包括:加工台,加工台上开设有安装槽,安装槽内固定安装有第一电缸,第一电缸的活塞杆一端固定安装有第一安装架,第一安装架一端固定安装有第一夹持板,第一夹持板上固定安装有第二电缸,第二电缸的活塞杆一端固定安装有第一夹板,加工台上固定安装有支座;翻转加持结构,翻转加持结构固定安装在加工台一侧。该手板定位加工结构,通过翻转加持结构能够固定手板,并能够进行翻转,使用方便能够适应不同种类大小手板的固定翻转。通过线性电机上的滑台固定安装的第一电缸,能够控制第一夹持板移动,并且通过第二电缸控制第一夹板夹紧手板,进一步增加手板的固定效果。



CN 219837490 U

1.一种手板加工定位结构,其特征在于,包括:

用对手板进行加工的加工台(100),所述加工台(100)上开设有安装槽(110),所述安装槽(110)内固定安装有第一电缸(131),所述第一电缸(131)的活塞杆一端固定安装有第一安装架(132),所述第一安装架(132)一端固定安装有第一夹持板(133),所述第一夹持板(133)上固定安装有第二电缸(135),所述第二电缸(135)的活塞杆一端固定安装有第一夹板(136),所述加工台(100)上固定安装有支座(120);

用于固定手板的翻转加持结构(200),所述翻转加持结构(200)固定安装在加工台(100)一侧。

2.根据权利要求1所述的一种手板加工定位结构,其特征在于:所述翻转加持结构(200)包括第三电缸(210),所述第三电缸(210)固定安装在加工台(100)一侧,所述第三电缸(210)的活塞杆一端固定安装有第二安装架(211),所述第二安装架(211)一侧固定安装有电机(220),所述电机(220)一端转动安装有第二夹持板(230),所述第二夹持板(230)上固定安装有第四电缸(232),所述第四电缸(232)的活塞杆一端固定安装有第二夹板(233)。

3.根据权利要求1所述的一种手板加工定位结构,其特征在于:所述安装槽(110)上开设有滑孔(111),所述安装槽(110)内固定安装有线性电机(130),所述第一电缸(131)固定安装在线性电机(130)的滑台上,所述第一电缸(131)的活塞杆贯穿插接在滑孔(111)上。

4.根据权利要求1所述的一种手板加工定位结构,其特征在于;所述第一夹持板(133)一侧开设有第一滑槽(134),所述第一夹板(136)一侧一体成型有第一滑动块(137),所述第一滑动块(137)滑动插接在第一滑槽(134)内。

5.根据权利要求2所述的一种手板加工定位结构,其特征在于:所述第二夹持板(230)一侧开设有第二滑槽(231),所述第二夹板(233)一侧一体成型有第二滑块(234),所述第二滑块(234)滑动插接在第二滑槽(231)内。

6.根据权利要求1所述的一种手板加工定位结构,其特征在于:所述第一夹板(136)的底部固定安装有第一橡胶垫(138)。

7.根据权利要求2所述的一种手板加工定位结构,其特征在于:所述第二夹板(233)的底部固定安装有第二橡胶垫(235)。

一种手板加工定位结构

技术领域

[0001] 本实用新型涉及手板定位加工结构技术领域,特别涉及一种手板加工定位结构。

背景技术

[0002] 手板,也可以称为样品、样件、样板,通常刚研发或设计完成的产品均需要做手板,手板是验证产品可行性的第一步,是找出设计产品的缺陷、不足、弊端最直接且有效的方式,从而对缺陷进行针对性的改善,直至不能从个别手板样中找出不足。

[0003] 中国专利公告号为CN218018376U公开了一种玻璃样板手修机用定位结构,一种玻璃样板手修机用定位结构,包括加工台、第一液压杆和第三液压杆,所述第一液压杆固定连接在所述加工台的顶部后侧中间,所述第三液压杆固定连接在所述加工台的顶部中间左右两侧,所述加工台的顶部中间固定连接有支座,所述支座的顶端固定连接有第一磁性块,所述第一液压杆的顶端固定连接有连板,所述连板的底部中间前侧固定连接有第二液压杆,所述第二液压杆的底端固定连接有第二磁性块,所述第三液压杆的顶端固定连接有固定块,所述固定块的内侧壁中间固定连接有电机,所述电机的输出端固定连接有第四液压杆,所述第四液压杆的内端固定连接有夹板。

[0004] 上述没有解决的技术问题是:通过上述玻璃样板手修机用定位结构的固定方式,对玻璃手板的限制较大,而手板普遍种类较多,大小不同,上述玻璃样板手修机用定位结构很难适应。为此,提供一种手板加工定位结构。

实用新型内容

[0005] 本实用新型的目的是提供一种手板加工定位结构,以解决上述背景技术中提出的问题。

[0006] 为了达到上述目的,本实用新型采用的主要技术方案包括:

[0007] 一种手板加工定位结构,包括:加工台,所述加工台上开设有安装槽,所述安装槽内固定安装有第一电缸,所述第一电缸的活塞杆一端固定安装有第一安装架,所述第一安装架一端固定安装有第一夹持板,所述第一夹持板上固定安装有第二电缸,所述第二电缸的活塞杆一端固定安装有第一夹板,所述加工台上固定安装有支座;

[0008] 翻转加持结构,所述翻转加持结构固定安装在加工台一侧。

[0009] 上述的管件裁切装置,其中:所述翻转加持结构包括第三电缸,所述第三电缸固定安装在加工台一侧,所述第三电缸的活塞杆一端固定安装有第二安装架,所述第二安装架一侧固定安装有电机,所述电机一端转动安装有第二夹持板,所述第二夹持板上固定安装有第四电缸,所述第四电缸的活塞杆一端固定安装有第二夹板。

[0010] 上述的管件裁切装置,其中:所述安装槽上开设有滑孔,所述安装槽内固定安装有线性电机,所述第一电缸固定安装在线性电机的滑台上,所述第一电缸的活塞杆贯穿插接在滑孔上。

[0011] 上述的管件裁切装置,其中:所述第一夹持板一侧开设有第一滑槽,所述第一夹板

一侧一体成型有第一滑动块，所述第一滑动块滑动插接在第一滑槽内。

[0012] 上述的管件裁切装置，其中：所述第二夹持板一侧开设有第二滑槽，所述第二夹板一侧一体成型有第二滑块，所述第二滑块滑动插接在第二滑槽内。

[0013] 上述的管件裁切装置，其中：所述第一夹板的底部固定安装有第一橡胶垫。

[0014] 上述的管件裁切装置，其中：所述第二夹板的底部固定安装有第二橡胶垫。

[0015] 本实用新型至少具备以下有益效果：

[0016] 该手板定位加工结构，通过翻转加持结构能够固定手板，并能够进行翻转，使用方便能够适应不同种类大小手板的固定翻转。

[0017] 通过线性电机上的滑台固定安装的第一电缸，能够控制第一夹持板移动，并且通过第二电缸控制第一夹板夹紧手板，进一步增加手板的固定效果，并且不会影响翻转加持结构固定手板。

附图说明

[0018] 此处所说明的附图用来提供对本申请的进一步理解，构成本申请的一部分，本申请的示意性实施例及其说明用于解释本申请，并不构成对本申请的不当限定。在附图中：

[0019] 图1为本实用新型的正视剖面结构示意图；

[0020] 图2为本实用新型中翻转加持结构的侧视剖面结构示意图；

[0021] 图3为本实用新型图1中A的正视剖面结构示意图；

[0022] 图4为本实用新型图2中B的侧视剖面结构示意图。

[0023] 附图标号说明：

[0024] 100、加工台；110、安装槽；111、滑孔；120、支座；130、线性电机；131、第一电缸；132、第一安装架；133、第一夹持板；134、第一滑槽；135、第二电缸；136、第一夹板；137、第一滑动块；138、第一橡胶垫；200、翻转加持结构；210、第三电缸；211、第二安装架；220、电机；230、第二夹持板；231、第二滑槽；232、第四电缸；233、第二夹板；234、第二滑块；235、第二橡胶垫。

具体实施方式

[0025] 以下将配合附图及实施例来详细说明本申请的实施方式，借此对本申请如何应用技术手段来解决技术问题并达成技术功效的实现过程能充分理解并据以实施。

[0026] 实施例一

[0027] 请参照图1-图2所示，一种手板加工定位结构，包括：加工台100和翻转加持结构200，加工台100安装方式如下：

[0028] 加工台100上开设有安装槽110，安装槽110内固定安装有第一电缸131，第一电缸131的活塞杆一端固定安装有第一安装架132，第一安装架132一端固定安装有第一夹持板133，第一夹持板133上固定安装有第二电缸135，第二电缸135的活塞杆一端固定安装有第一夹板136，加工台100上固定安装有支座120。

[0029] 翻转加持结构200安装方式如下：

[0030] 翻转加持结构200固定安装在加工台100一侧，翻转加持结构200包括第三电缸210，第三电缸210固定安装在加工台100一侧，第三电缸210的活塞杆一端固定安装有第二

安装架211，第二安装架211一侧固定安装有电机220，电机220一端转动安装有第二夹持板230，第二夹持板230上固定安装有第四电缸232，第四电缸232的活塞杆一端固定安装有第二夹板233，通过第三电缸210控制第二夹持板230的上下移动，通过第四电缸232控制第二夹板233夹紧手板，通过电机220控制第二夹持板230翻转。

[0031] 实施例二

[0032] 请参照图1-图4所示，一种手板加工定位结构，其中，安装槽110上开设有滑孔111，安装槽110内固定安装有线性电机130，第一电缸131固定安装在线性电机130的滑台上，第一电缸131的活塞杆贯穿插接在滑孔111上，通过线性电机130控制第一电缸131横向移动，第一夹持板133一侧开设有第一滑槽134，第一夹板136一侧一体成型有第一滑动块137，第一滑动块137滑动插接在第一滑槽134内，增加第一夹板136稳定性，第二夹持板230一侧开设有第二滑槽231，第二夹板233一侧一体成型有第二滑块234，第二滑块234滑动插接在第二滑槽231内，增加第二夹板233的稳定性，第一夹板136的底部固定安装有第一橡胶垫138，第二夹板233的底部固定安装有第二橡胶垫235，防止压伤手板。

[0033] 本实用新型的工作原理是：使用时，将手板放置在第二夹板233底部通过第四电缸232控制夹紧，通过电机220转动手板进行翻面，通过第三电缸210上下移动，再通过第一夹板136夹紧手板两侧增强固定性，第一夹板136通过第二电缸135控制，通过第一电缸131控制第一夹持板133上下移动，通过线性电机130控制第一电缸131横向移动，以适应不同种类大小手板的固定。

[0034] 本实用新型未描述机构，均为本领域技术人员，公知常识。

[0035] 上述说明示出并描述了本实用新型的若干优选实施例，但如前，应当理解本实用新型并非局限于本文所披露的形式，不应看作是对其他实施例的排除，而可用于各种其他组合、修改和环境，并能够在本文实用新型构想范围内，通过上述教导或相关领域的技术或知识进行改动。而本领域人员所进行的改动和变化不脱离本实用新型的精神和范围，则都应在本实用新型所附权利要求的保护范围内。

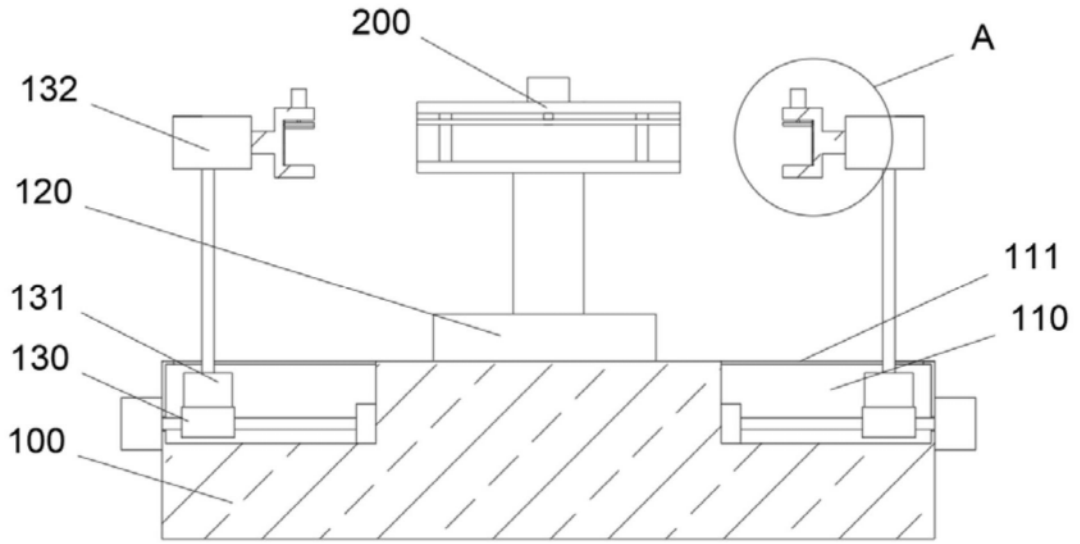


图1

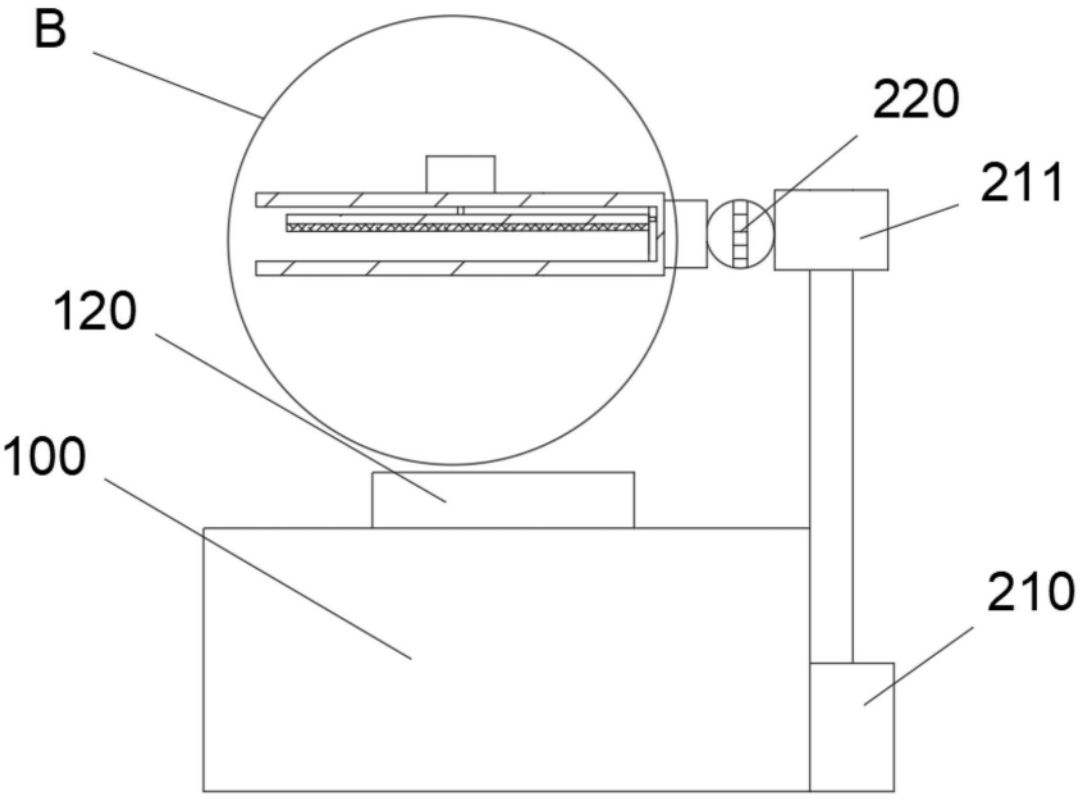


图2

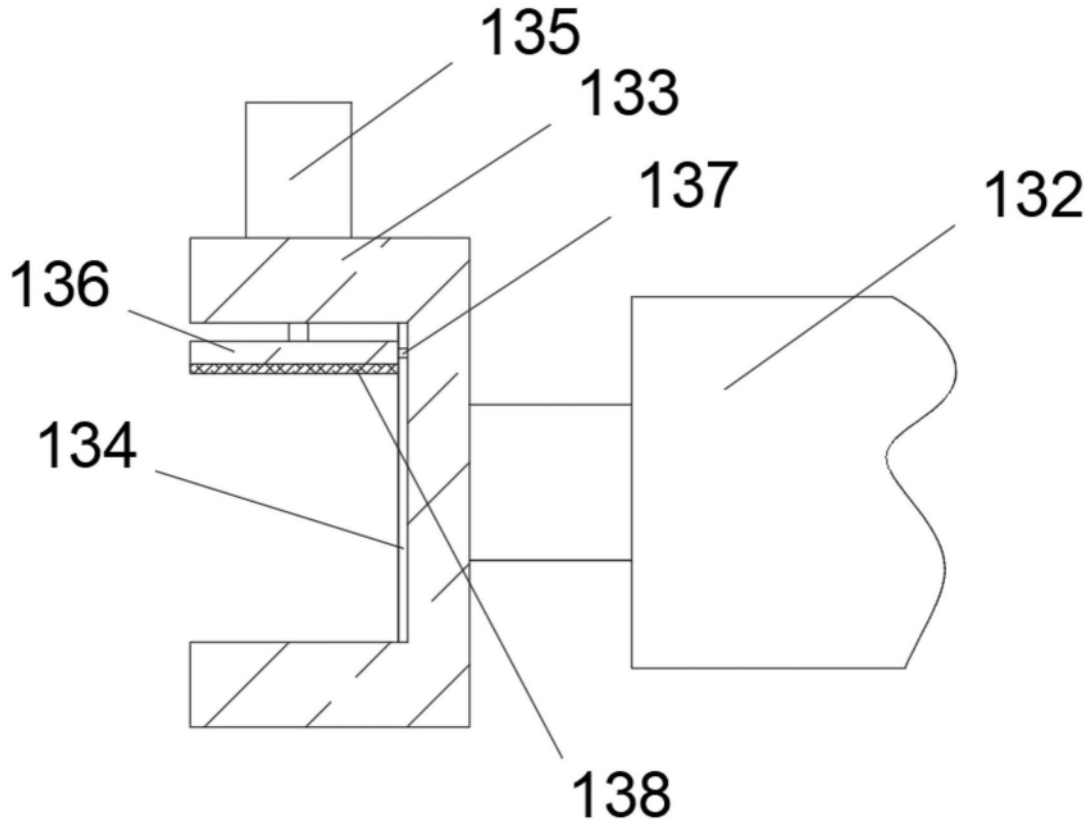


图3

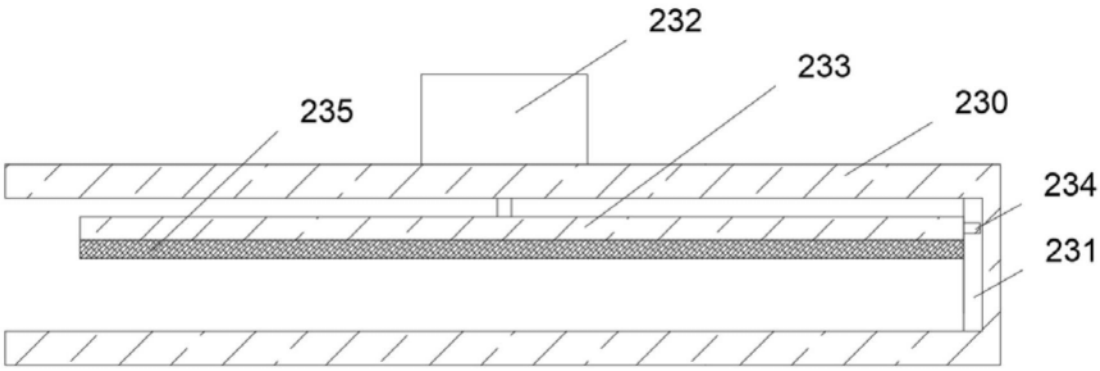


图4