

[19]中华人民共和国专利局

(51) Int.Cl.⁴

B67B 7/02



[12]发明专利申请公开说明书

[11] CN 87 1 04015 A

[43]公开日 1988年3月9日

[21]申请号 87 1 04015

[22]申请日 87.6.4

[30]优先权

[32]86.8.27 [33]JP [31]131705 / 86

[32]87.3.31 [33]JP [31]00199 / 87

[71]申请人 伊藤照明

地址 日本熊本县

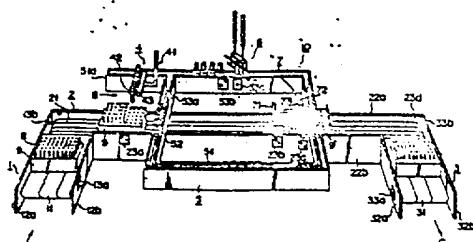
[72]发明人 伊藤照明

[74]专利代理机构 中国国际贸易促进委员会专利
代理部
代理人 石江荣

[54]发明名称 拔试管塞的自动装置

[57]摘要

一个插有m行,n排试管的试管架由一个送入装置运入主机体,在主机体中,由试管架移送装置移送时,用取出装置将试管架中的试管取出来。接着试管被运送机构运送。用一个拔出装置将每一个运送过来的带管塞的试管与管塞分开,即把试管和管塞夹住然后将管塞拔出,管塞拔出后,试管被运送机构继续移送。接着由插入装置将试管一排一排地插到由移送装置运送过来的空试管架中。预定排数的试管插入这个试管架中以后,便由运出装置将试管架从上述主机体中运出去。



(BJ)第1456号

881A01325 / 16-41

CN 87 1 04015 A

权 利 要 求 书

1. 一种用来将盛有血样等类液体并用管塞塞住的试管的管塞自动拔出的装置，其特征在于包括下列部件：

一个试管架送入装置用来将试管架送到 主机体中，在试管架中装有一些试管排列成 m 行， n 行；

一个试管架移送装置用来将试架沿着主机体中的路线运送试管架；

一个试管取出装置用来将试管从上述试管架中取出，即在试管架由上述试管架移送装置运送的过程中，将试管一排一排地从试管架中取出；

一个试管运送机构用来在试管被上述试管取出装置一排一排地取出以来，按照预定的次序将试管一个个地移送过去；

一个管塞拔出装置用来把由上述试管运送机构移送的每一个试管上的管塞从试管中拔出来，也就是将试管和管塞夹住然后将管塞从试管中拔出来；

一个试管插入装置用来将试管一排一排地插到一个空的试管架中，这个试管架由上述的试管架移送装置进行移送，而试管是在拔出了管塞以后由上述试管运送机构运送来的；

一个试管架运出装置用来将上述的试管架从上述的机体中运出去，也就是在已经有一定排数的试管插入这个试管架以后，把它运出去。

2. 根据权利要求 1 的拔试管塞自动装置，其特征在于上述试管架移送装置是继续地运送上述的试管架，每一次移送一个预定的距离，即当上述试管架处于上述试管取出装置或者处于上述试管插入装

置的位置上时进行断续地传送。

3. 根据权利要求 1 的拔试管塞自动装置，其特征在于上述运送机构包括具有导向边缘的试管移送通道，该通道适于运送圆柱形试管套筒，套筒上有圆环状凹槽，而上述导向边缘延伸到这个凹槽之中。

4. 根据权利要求 1 的拔试管塞自动装置，其特征在于上述的拔出装置具有两个气缸可以交替地拉动管塞夹持器的两个半部，在管架上装有一对管塞夹持器。

5. 根据权利要求 4 的拔试管塞自动装置，其特征在于每一个上述的管塞夹持器是一个半圆形的部件相对着，而在一个半部的每端有两根尖针用来插入管塞。

情况，这样就可以保持操作间的卫生条件，同时也就可以在一个短时间将大量的管塞从试管上拔出来。

为了达到上述的目的，在本发明中采取了以下的措施。有一个带孔的试管架，带管塞的试管都插在这些孔中，排列成四行和四排。装满试管的试管架由一个试管架移送装置运到主机体中。当试管架正在向主机体中运送的时候，有一个试管取出装置将带管塞的试管一排一排地从试管架中取出。从试管架中取出的试管按照规定的顺序由主机体中设置的试管运送机构一个接一个地向前运送。在主机体中设置的一个管塞拔出装置将管塞与试管分开并将其从试管中拔出来。微口的试管由试管运送机构继续向前运送。一定排数的微口试管被运送到一个空的试管架那里，这个试管架是由试管架移送装置移动到试管运送机构的位置上。当所有这些试管都已插到试管架的孔中以后，就由试管架移送装置把这个试管架从主机体中移出。

上面所讲的这种拔管塞的自动装置可以自动而可靠地将管塞从试管中拔出，不会出现液体从试管中溅出将操作人员的手弄脏或者滴到地上的情况，也不会发生试管落到地上的问题，从而可以保持操作间的卫生条件。而且，由于管塞被顺利地拔出，所以对试验对象的管壁损伤较小。此外，本发明的自动拔管塞装置还有一些优点，并且是过去不曾为人们所知道的。

图 1 至图 3 示出本发明的装置的一个实施例：

图 1 所示是本装置的透视图；

图 2 所示是试管运送机构的运输机的透视线示意图；

图 3 是图 2 所示试管运送机构的运输机的侧视图，即从图 2 的左侧看去的视图；

来，试管成排地从试管架中取出（即同时取出 5 个试管），试管取出装置 4 包括一个传动装置（图上未示），它的长臂 4-1 可以上下动作，也可在传动装置传动下在水平方向动作，在长臂 4-1 的下方装有气动的夹具 4-3，夹具 4-3 具有五个 C 形卡爪 4-2，当压缩空气通入时这些卡爪可以打开和闭合。

试管运送机构 5 包括试管移送通道 5-1，这个通道由两个大体上象个方框结构，同时该通道还有一段 5-1-a 以便改变运行的传送顺序。试管移送通道 5-1 安装在试管架移送装置 2 中的滑道上，其位置是考虑不会妨碍试管架 9 的通过。试管移送通道 5-1 的目的是考虑使试管移送套筒 5-2 能够独立地在通道 5-1 中移动。后面将再说明，每一个试管移送套筒 5-2 可以在该传送通道 5-1 中被装置 3-1 移动地移送。在试管移送通道 5-1 的行程上，有一个气缸（图上未示）（如光敏元件）又用于控制气缸 3-1 的气室，该气缸 3-1 又能控制移送套筒 5-2 的位置。当试管 3-1 到指定的位置时，气缸 3-1 的活塞（图上未示）导致气室未受压缩停止或者移动。这样，试管移送通道 5-1 就可以独立地或经地移送到上，每一个通道内装有一个试管，所有的试管通过试管取出装置 4 从试管架 9 中取出的。

管道插入装置 6 可以单独地用于每一个试管 3-1 和装置 3-1-a，将装置 6 与装置 6-a 分开，从而从装置 6 中将试管 3-1 取出来，这一点将在后面详细地介绍。

试管插入装置 7 用来插入一个装有试管 3-1 的试管 3-1-a 中，即一排一排地插入试管架 9 上的孔中，试管是由通过装置 5 传送的。试管插入装置 7 包括一个传动装置（图上未示），长臂 7-1 可以上下动作并且在传动装置下，一左一右方向动作，在长臂 7-1 的下

每装有一个气动夹具 73。夹具 73 具有五个 C 形卡爪 72，当压缩空气释压时这些卡爪可以打开和闭合。

现在参看图 1-18(a) 所示地说明一下这道光路。首先在图 1-18(b) 上标出两个平行的金屬平面板，叫做偏振器，它们相距一个很短的距离，并且一个平面与光路垂直，另一个平面与光路成 45° 角。图 1-18(c) 上画有平行于光路的虚线，表示光路中各点的电场强度。图 1-18(d) 是对称的，它表示光路中各点的磁场强度。图 1-18(e) 表示光路中各点的光强分布，图 1-18(f) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(g) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(h) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(i) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(j) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(k) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(l) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(m) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(n) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(o) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(p) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(q) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(r) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(s) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(t) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(u) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(v) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(w) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(x) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(y) 表示光路中各点的光强分布。图 1-18(z) 表示光路中各点的光强分布。

点。圆环状凹槽 5 2 b 的宽度 G 2 要比挡杆 5 0 a 的直径稍稍大一些，有关挡杆装置的情况将在后面详细介绍。插试管的圆孔 5 2 c 的直径 d 要比试管 8 的直径稍微大一些，底部圆孔 5 2 d 的直径要比试管的直径小得多。圆环状凹槽 5 2 a 和 5 2 b 的深度 V 是按照挡杆 5 0 a 后退位置来确定。圆环状凹槽 5 2 b 可以比圆环状凹槽 5 2 a 稍稍深一些。

下面参照图 7 至图 10 来说明挡在每一个试管移进套筒 5 2 的圆孔 5 2 c 中的试管 8 是如何在试管运进机构 5 中运进的。所有试管 8 的套筒 5 2 (如图 7 所示) 是按照图 8 所示的样子装在试管移进通道 5 1 中的。此时，控制套筒 5 2 运动的气缸 5 0 处于其后退的位置上，因此，挡杆 5 0 a 处于完全退回的位置上。由于皮带运输机 5 8 是传动的，因此试管移进套筒 5 2 将向前移动，同时由通道 5 1 的导向边缘 5 4 a 和 5 5 a 进行导向。由于导向边缘 5 4 a 和 5 5 a 都嵌入套筒 5 2 的圆环状凹槽 5 2 a 中，因此套筒 5 2 将平稳地向前移动，没有倾倒的可能。当气缸 5 0 启动而起动的时候，挡杆 5 0 a 便会在套筒 5 2 在通道 5 1 中运进的过程中伸到相邻两个套筒 5 2 的间隙之中，更确切地说是伸到这两个套筒 5 2 的圆环状凹槽 5 2 a 之间，如图 10 所示，从而将两个位于挡杆 5 0 a 上游方向的套筒 5 2 都停下来，即使相邻两个套筒 5 2 互相靠在一起，挡杆 5 0 a 仍然可以伸到这两个套筒 5 2 的圆环状凹槽 5 2 a 的间隙中而不会将相邻两个套筒 5 2 分开。

管塞拔出装置 6 将参照图 1 1 至图 1 5 进行详细说明。在图 1 1 中，标号 6 0 所示是一个 U 形的固定框架，在固定框架 6 0 上安装有两个气缸 6 1 a 和 6 1 b 用来将试管夹住，这两个气缸在同一个中心

线上。气缸 61a 和 61b 各有一个驱动杆。在气缸 61a 和 61b 的驱动杆端头分别安装着试管夹持器 62a 和 62b。在试管夹持器 62a 和 62b 上分别装有弹性垫 63a 和 63b。

在图 1-1 中，标号 64a 和 64b 表示一对拔出管塞用的气缸，形成一个双行程气缸，标号 65a 和 65b 表示一对拔出管塞用的气缸，形成一个双行程气缸。双行程气缸的上端由一个支撑机构（图上未示）来支承，必要时它可以由控制器来移动。上面的两个气缸 64a 和 64b 同时被驱动将框架 66 向上拉。下面的两个气缸 65a 和 65b 交替地被驱动将框架 66 向上拉。这些双行程气缸各连有一个驱动的拉杆。驱动拉杆的下端都通过接头 67a 和 67b 与活动框架 66 相连接。用来夹持管塞的两个气缸 68a 和 68b 都安装在活动框架 66 的侧板上，两个气缸在同一个中心线上。气缸 68a 和 68b 各连有一个驱动的拉杆。管塞夹持器 69a 和 69b 分别安装在气缸 68a 和 68b 驱动拉杆的端部。管塞夹持器 69a 和 69b 可以前后移动，并且由导辊 70a 和 70b 进行导向，同时也由导槽 73a 和 73b 来导向，如图 1-2 和图 1-3 所示。图上标号 77 表示一个螺旋弹簧固定在活动框架 66 的下面，并且是在框架的中央部分。这个螺旋弹簧把盖 8 上盖的橡皮管塞 8a 向下推，这样可以有助于使尖针插入管塞 8a 中去，这一点将在后面说明。图上标号 72a 和 72b 表示安装在管塞夹持器 69a 和 69b 旁边的阻挡器，这些阻挡器的用途是在管塞夹持器 69a 和 69b 向回退的时候把从试管 S 中拔出的橡皮管塞 8a 挡住，从而使管塞脱离开。

管塞夹持器 69a 和 69b 具有半圆形的凹面，如图 1-3 及图 1-5 所示。这些半圆形凹面是在支撑板 75a 和 75b 的相对的一侧

做出的。在夹持器 69a 上装有两根尖针 74a 和 74a'，这两根尖针从夹持器 69a 的凹面中伸出，同样，在夹持器 69b 上也装有两根尖针 74b 和 74b'，这两根尖针从夹持器 69b 的凹面中伸出。因此，一共有四根尖针。在上述半圆形凹面上都分别装有弹性垫 76a 和 76b。

如图 15 所示，当管塞夹持器 69a 和 69b 靠拢并相互接触的时候，尖针 74a 和 74a' 以及尖针 74b 和 74b' 就会插入管塞 8a 中去，同时弹性垫 76a 和 76b 靠到管塞 8a 的圆网上并将其紧紧地夹住。

现在参照图 11 至图 15 以及图 16 至图 18 来说明管塞拔出装置 6 的操作过程。当用来夹持试管 8 的气缸 61a 和 61b 动作的时候，试管夹持器 62a 和 62b 就会将试管 8 夹住。此时，试管 8 的圆周被夹持在弹性垫 63a 和 63b 之间。所以，这里没有冲击作用到试管 8 上，试管 8 也没有被压破的危险。

随后，管塞拔出用的气缸 64a 和 65a 以及管塞拔出用的气缸 64b 和 65b 都下降，从而使驱动杆 78a 和 78b 向下移动。这样的结果是整个框架向下移动。当这个框架移动到预定位置时，弹簧 77 很压在管塞 8a 的顶部，如图 16 所示。接着，夹持器 69a 和 69b 将管塞 8a 夹住。于是，尖针 74a 和 74a' 以及尖针 74b 和 74b' 插入管塞 8a 之中。

在这以后，下面的管塞拔出气缸 65a 和 65b 开始动作，从而使驱动杆 78a 和 78b 交替地在箭头 a、b、c 和 d 所示方向上下动作，如图 17 所示，这样就可以使管塞拔出用框架作摆动。因此使管塞 8a 很容易被拔出来。当管塞 8a 拔出一个距离 h_1 以后，气缸

65a 和 65b 即完成了拔出操作，此时，在管塞 8a 上切的缺口 8b 已经移到了稍稍高于试管开口端的位置，这个缺口是为了让空气进入试管 8 而准备的。这样，空气开始从缺口 8b 进入试管 8 中，从而使试管 8 中的压力等于大气压力，接着，上面的管塞拔出气缸 64a 和 64b 同时向上动作，将管塞 8a 从试管 8 中拔出去。由于试管内外的压力已经平衡，因此作用在管塞 8a 上的力矩已经大大减小，从而就不会有液体从试管 8 中溅出的危险。

管塞拔出装置的结构在上面已经讲了，现在说明一下它是操作过程。

首先，当装有试管的试管架 9 已经装到试管架送入装置 1 上以后，控制器便开始工作，由送入装置 1 将试管架 9 移到主机体 10 中。在主机体 10 中，试管架 9 由试管架移送装置 2 的皮带运输机 21 运送到试管取出装置 4 那里，然后控制器改变皮带运输机 21 的操作方式，使皮带运输机 21 开始断续性地移送试管架 9，每一次使其移动一个相邻两排试管的距离。与此同时，试管取出装置 4 开始动作，从试管架 9 中同时取出一排五根试管 8，接着将这些试管放入试管移送套筒 52 中。插有试管 8 的套筒 52 由试管运送机构 5 向前移送。试管移送机构 5 的排列次序在从通道 51 的第一段移到输出段 51a 的时候是相反的次序，接着，套筒 52 从输出段 51a 移动进入通道 51 的第二段，通道的第二段与第一段是相互垂直的。因此，试管 8 的排列次序相反。试管移送机构 5 一个接一个地移到管塞拔出装置 6 那里。管塞拔出装置 6 将管塞 8a 从试管 8 中拔出。管塞 8a 收集到一起，再进行下一步处理。仍然插在试管移送套筒 52 中的缺口试管 8 被转移到试管插入装置 7 中。这个插入装置 7 使

在那里直到一排五个试管到达为止。当三个试管到达那里以后，这个插入装置 7 便开始操作，将这五个试管移到装有试管架 9' 的试管架 9' 中，这个试管架 9' 已经处于试管架彩送装置 2 的位置上。

空的试管架 9' 在操作开始时通过皮带运输机的传动反向而从试管架运出装置 3 那里移过去。如果在试管 8 正在通道 5 1 中运送的过程中，已由试管取出装置 4 将试管 8 取出的试管架 9' 可以从取出装置 4 那里移动到预定的位置上，那么这个试管架 9' 就可以后来代替试管架 9'。

由于空的试管架 9' 也是断续性地移动，每一次移动一段两排相邻试管的间距，因此它与试管插入装置 7 是同步移动的。所以，试管 8 是一排一排地移送到试管架 9' 那里的。由于通道作出装置 5 1 a 的缘故，试管 8 已经在相反的次序排列，因此试管在试管架 9' 中的排列次序也和前面已排列的次序一样。

在所有的试管 8 已经被移送到试管架 9' 中以后，这个试管架即由试管架彩送装置 2 运送到试管架运出装置 3 那里，接着主机架 1 0 中运输出去。试管已取出的试管彩送装置 5 2 再由试管运进装置 5 返回到试管取出装置 4 那里。

按照上面所讲的操作程序，每一个插在试管的圆孔中的试管 8 的管塞 8 a 都可以自动地拔出来。因此只需要从试管架运出装置 3 运出来的试管架上取试管 8 就行了。

按照行本发明的自动拔管塞装置可以自动地将装有液体如生汁的试管的管塞拔出来。因此，用这种装置可以使拔管塞的人工操作实现全部自动化，这种工作在大医院也是必需的。如果将本发明的装置投放市场，人们可以买去使用以代替烦人的人工操作。另外，从卫生条件

方面来说，这种装置也是非常有用的。因此，可以说这种装置可以得到广泛的应用。

从试
造的
电能
热试

等相
式管
的特
性

自由
子之
能

能全文字

说 明 书 附 图

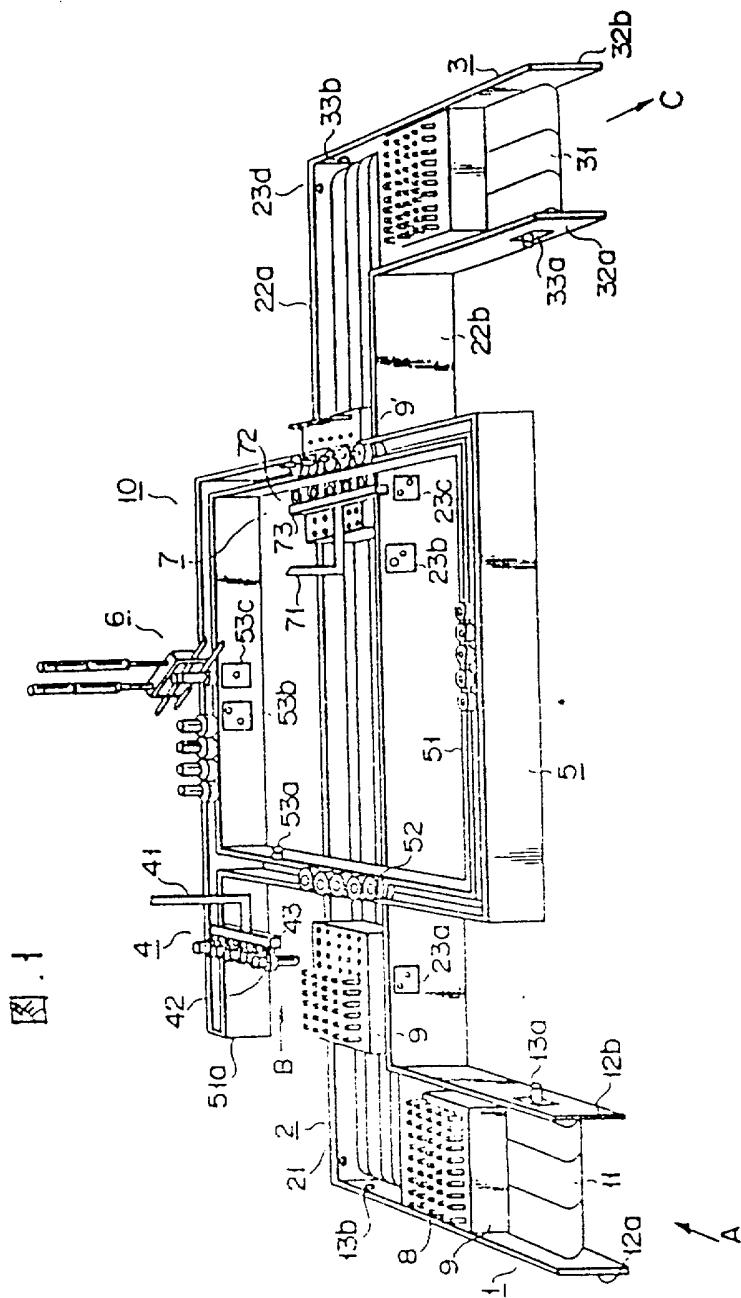


图. 2

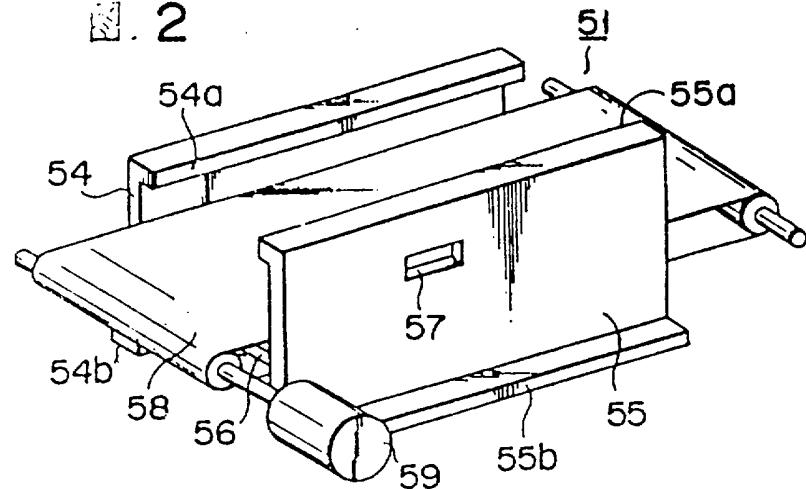


图. 3

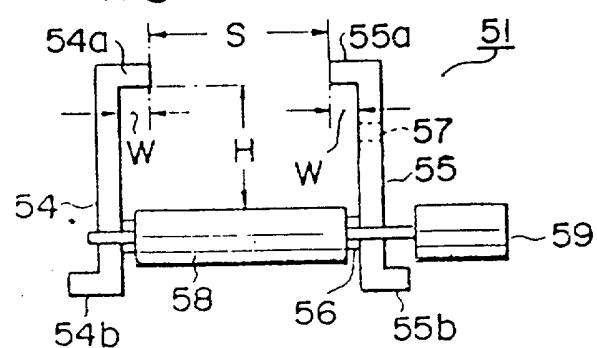


图. 4

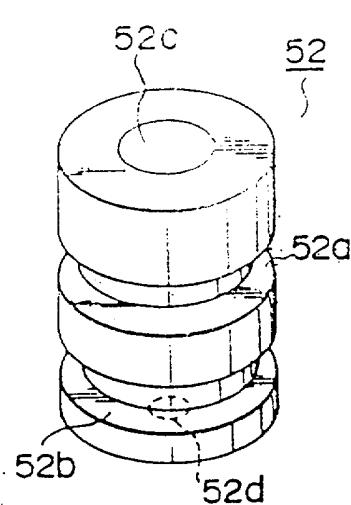


图. 5

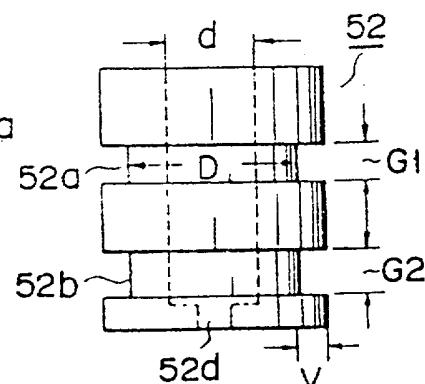


图. 6

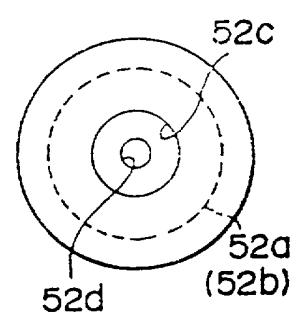


图.7

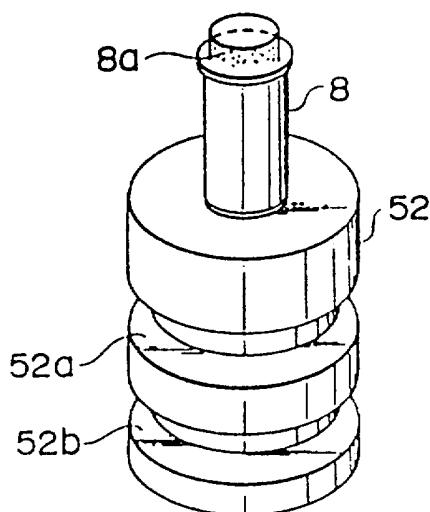


图.8

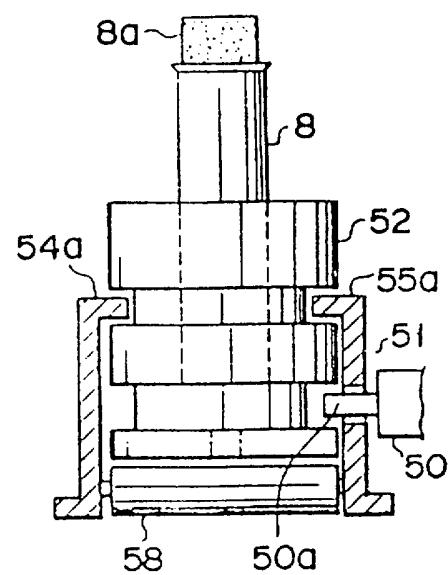


图.9

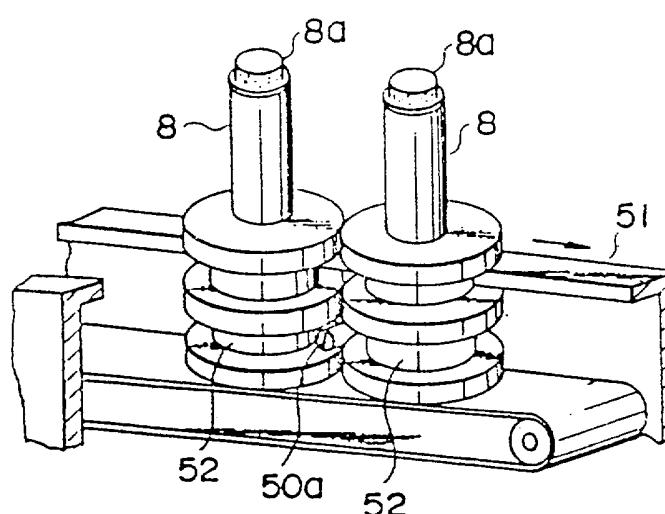


图.10

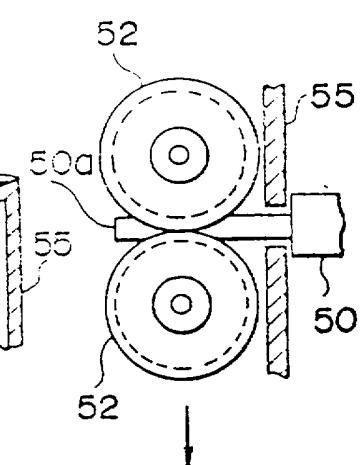


图.11

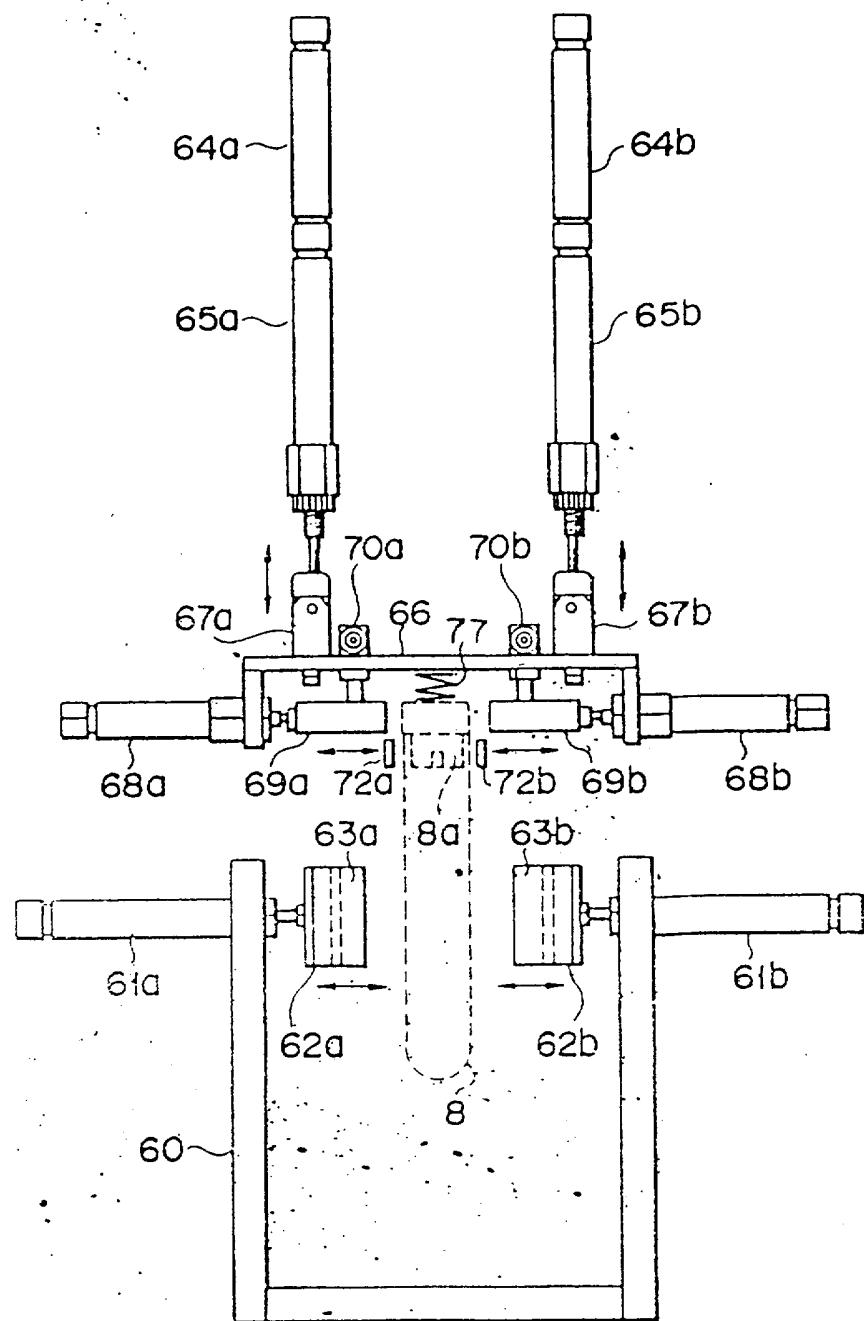


图.12

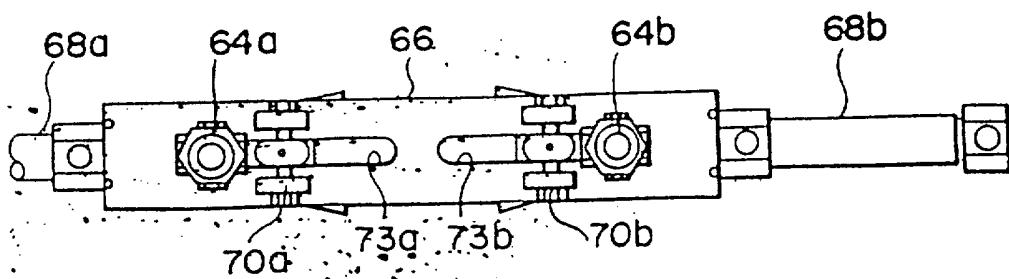


图.13

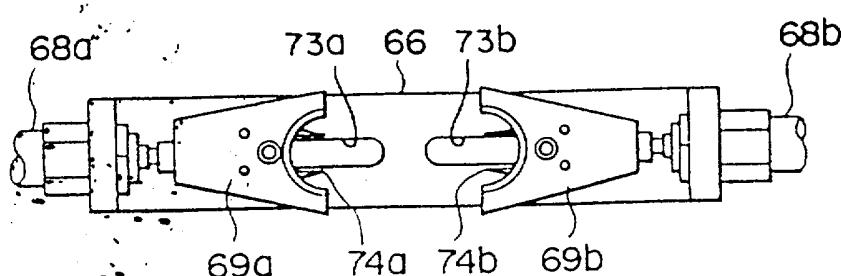


图.14

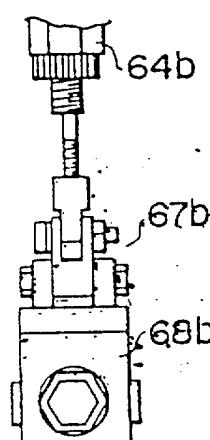
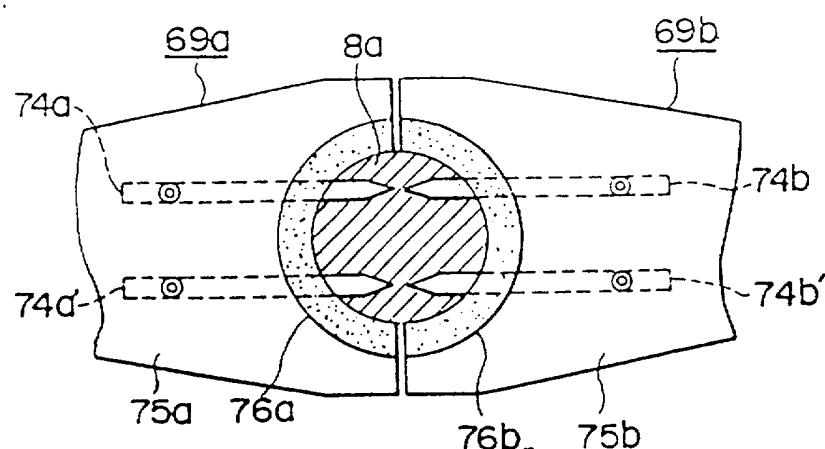
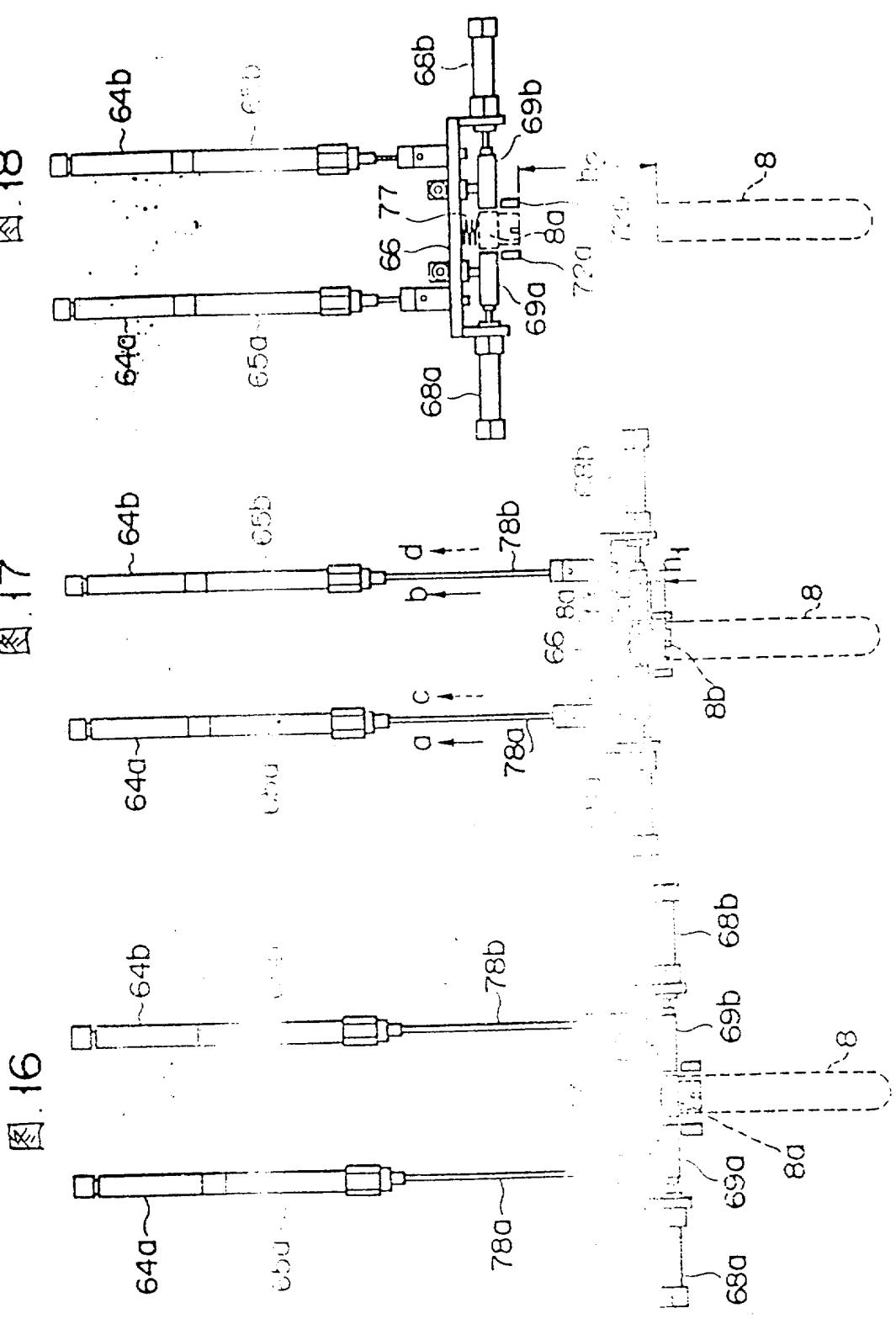


图.15





6

17

88