



# (12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 207294144 U

(45)授权公告日 2018.05.01

(21)申请号 201720957631.1

(22)申请日 2017.08.02

(73)专利权人 江苏六度生态农业有限公司

地址 221600 江苏省徐州市沛县栖山镇玫瑰园区

(72)发明人 周锋

(74)专利代理机构 北京盛凡智荣知识产权代理有限公司 11616

代理人 曾龙

(51)Int.Cl.

B67C 3/26(2006.01)

B67C 3/22(2006.01)

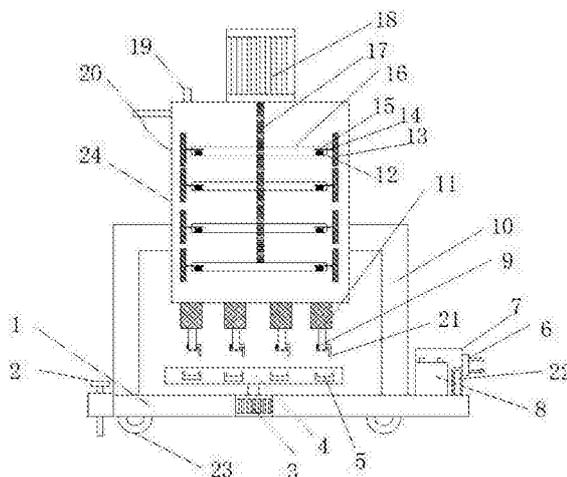
权利要求书1页 说明书3页 附图2页

## (54)实用新型名称

一种玫瑰酱自动灌装装置

## (57)摘要

本实用新型公开了一种玫瑰酱自动灌装装置,包括基座、固定座、万向轮、搅拌电机和进料口,所述基座底端四角均安装有万向轮,所述基座左侧设有固定座,且固定座贯穿于基座,所述基座顶端设有支架和控制箱,且支架位于控制箱左侧,所述支架上安装有罐体,所述罐体顶端设有搅拌电机和进水管,且进水管位于搅拌电机的左侧,所述罐体左侧顶端设有进料口,所述罐体底端设有出料管。本实用新型通过设有距离传感器可现实自动给罐体内加装玫瑰酱,省去人工添加的繁琐和加料不均,同时在罐体内部安装了搅拌电机,可以在装罐的同时给内部的玫瑰酱在加以搅拌使其更加均匀的添加在每一瓶酱罐内,较为实用,适合广泛推广与使用。



1. 一种玫瑰酱自动灌装装置,包括基座(1)、固定座(2)、万向轮(23)、搅拌电机(18)和进料口(20),其特征在于:所述基座(1)底端四角均安装有万向轮(23),所述基座(1)左侧设有固定座(2),且固定座(2)贯穿于基座(1),所述基座(1)顶端设有支架(10)和控制箱(7),且支架(10)位于控制箱(7)左侧,所述支架(10)上安装有罐体(24),所述罐体(24)顶端设有搅拌电机(18)和进水管(19),且进水管(19)位于搅拌电机(18)的左侧,所述罐体(24)左侧顶端设有进料口(20),所述罐体(24)底端设有出料管(11),且出料管(11)设有多个,所述出料管(11)底部安装有电磁阀(9),且出料管(11)底端右侧安装有距离传感器(21),所述控制箱(7)内部设有电源(8)和微处理器(22),且电源(8)位于微处理器(22)左侧,所述控制箱(7)右侧设有开关(6),所述基座(1)内部底端安装有旋转电机(3),且旋转电机(3)的电机轴上安装有旋转板(4),且旋转板(4)表面设有固罐头(5),所述固罐头(5)设有多个。

2. 根据权利要求1所述的玫瑰酱自动灌装装置,其特征在于:所述距离传感器(21)的型号是ODSL-8,所述微处理器(22)的型号是S7-200。

3. 根据权利要求1所述的玫瑰酱自动灌装装置,其特征在于:所述搅拌电机(18)的搅拌轴(17)贯穿于罐体(24)内部,且搅拌轴(17)上安装有搅拌叶(16),所述搅拌叶(16)设有多个,所述搅拌叶(16)内部底端两侧均设有伸缩电机(12),且伸缩电机(12)的电机轴上安装有齿轮头(15),且齿轮头(15)上连接有齿轮杆(14),所述齿轮杆(14)贯穿于搅拌叶(16)两侧,所述齿轮杆(14)右端设有清洁条(13)。

4. 根据权利要求1所述的玫瑰酱自动灌装装置,其特征在于:所述距离传感器(21)的信号输出端与微处理器(22)的信号输入端连接,所述微处理器(22)的信号输出端与电磁阀(9)的信号输入端连接,所述开关(6)的信号输出端与搅拌电机(18)、旋转电机(3)、伸缩电机(12)和电磁阀(9)的信号输入端连接。

## 一种玫瑰酱自动灌装装置

### 【技术领域】

[0001] 本实用新型涉及一种灌装装置,特别涉及一种玫瑰酱自动灌装装置。

### 【背景技术】

[0002] 目前,在玫瑰酱的生产中,在最后的装罐的环节,传统的还是通过人工去进行控制装罐,较为费时费力,大大的减低了生产的效率,同时在玫瑰酱生产结束后,灌装设备必须清洗内部残留物,通过打开机器内部进行人工的清洗,较为繁琐,且现代并没有很好的处理玫瑰酱生产装罐的设备。因此,我们提出一种玫瑰酱自动灌装装置。

### 【实用新型内容】

[0003] 本实用新型的主要目的在于提供一种玫瑰酱自动灌装装置,通过设有的距离传感器可现实自动给罐体内加装玫瑰酱,省去人工添加的繁琐和加料不均,同时在罐体内部安装了搅拌电机,可以在装罐的同时给内部的玫瑰酱在加以搅拌使其更加均匀的添加在每一瓶酱罐内,可以有效解决背景技术中的问题。

[0004] 为实现上述目的,本实用新型采取的技术方案为:

[0005] 一种玫瑰酱自动灌装装置,包括基座、固定座、万向轮、搅拌电机和进料口,所述基座底端四角均安装有万向轮,所述基座左侧设有固定座,且固定座贯穿于基座,所述基座顶端设有支架和控制箱,且支架位于控制箱左侧,所述支架上安装有罐体,所述罐体顶端设有搅拌电机和进水管,且进水管位于搅拌电机的左侧,所述罐体左侧顶端设有进料口,所述罐体底端设有出料管,且出料管设有多个,所述出料管底部安装有电磁阀,且出料管底端右侧安装有距离传感器,所述控制箱内部设有电源和微处理器,且电源位于微处理器左侧,所述控制箱右侧设有开关,所述基座内部底端安装有旋转电机,且旋转电机的电机轴上安装有旋转板,且旋转板表面设有固罐头,所述固罐头设有多个。

[0006] 进一步的,所述距离传感器的型号是ODSL-8,所述微处理器的型号是S7-200。

[0007] 进一步的,所述搅拌电机的搅拌轴贯穿于罐体内部,且搅拌轴上安装有搅拌叶,所述搅拌叶设有多个,所述搅拌叶内部底端两侧均设有伸缩电机,且伸缩电机的电机轴上安装有齿轮头,且齿轮头上连接有齿轮杆,所述齿轮杆贯穿于搅拌叶两侧,所述齿轮杆右端设有清洁条。

[0008] 进一步的,所述距离传感器的信号输出端与微处理器的信号输入端连接,所述微处理器的信号输出端与电磁阀的信号输入端连接,所述开关的信号输出端与搅拌电机、旋转电机、伸缩电机和电磁阀的信号输入端连接。

[0009] 与现有技术相比,本实用新型具有如下有益效果:通过设有的距离传感器可现实自动给罐体内加装玫瑰酱,省去人工添加的繁琐和加料不均,同时在罐体内部安装了搅拌电机,可以在装罐的同时给内部的玫瑰酱在加以搅拌使其更加均匀的添加在每一瓶酱罐内,由于罐体顶端设有进水管,可在内部的玫瑰酱使用完后,通过进水管连接水源,进行内部的一个冲洗,同时启动伸缩电机,将清洁条与罐体内壁贴合,通过搅拌电机旋转来实现对

内部的清洁,避免内部残留物变质,影响下次加料时候的产品质量,较为实用,适合广泛推广与使用。

### 【附图说明】

[0010] 图1为本实用新型玫瑰酱自动灌装装置的整体结构示意图;

[0011] 图2为本实用新型玫瑰酱自动灌装装置的旋转板结构示意图;

[0012] 图3为本实用新型玫瑰酱自动灌装装置的搅拌叶内结构示意图;

[0013] 图4为本实用新型玫瑰酱自动灌装装置的齿轮头与齿轮杆结构示意图。

[0014] 图中:1、基座;2、固定座;3、旋转电机;4、旋转板;5、固罐头;6、开关;7、控制箱;8、电源;9、电磁阀;10、支架;11、出料管;12、伸缩电机;13、清理条;14、齿轮杆;15、齿轮头;16、搅拌叶;17、搅拌轴;18、搅拌电机;19、进水管;20、进料口;21、距离传感器;22、微处理器;24、罐体。

### 【具体实施方式】

[0015] 为使本实用新型实现的技术手段、创作特征、达成目的与功效易于明白了解,下面结合具体实施方式,进一步阐述本实用新型。

[0016] 如图1-4所示,一种玫瑰酱自动灌装装置,包括基座1、固定座2、万向轮23、搅拌电机18和进料口20,所述基座1底端四角均安装有万向轮23,所述基座1左侧设有固定座2,且固定座2贯穿于基座1,所述基座1顶端设有支架10和控制箱7,且支架10位于控制箱7左侧,所述支架10上安装有罐体24,所述罐体24顶端设有搅拌电机18和进水管19,且进水管19位于搅拌电机18的左侧,所述罐体24左侧顶端设有进料口20,所述罐体24底端设有出料管11,且出料管11设有多个,所述出料管11底部安装有电磁阀9,且出料管11底端右侧安装有距离传感器21,所述控制箱7内部设有电源8和微处理器22,且电源8位于微处理器22左侧,所述控制箱7右侧设有开关6,所述基座1内部底端安装有旋转电机3,且旋转电机3的电机轴上安装有旋转板4,且旋转板4表面设有固罐头5,所述固罐头5设有多个。

[0017] 其中,所述距离传感器21的型号是ODSL-8,所述微处理器22的型号是S7-200。

[0018] 其中,所述搅拌电机18的搅拌轴17贯穿于罐体24内部,且搅拌轴17上安装有搅拌叶16,所述搅拌叶16设有多个,所述搅拌叶16内部底端两侧均设有伸缩电机12,且伸缩电机12的电机轴上安装有齿轮头15,且齿轮头15上连接有齿轮杆14,所述齿轮杆14贯穿于搅拌叶16两侧,所述齿轮杆14右端设有清理条13。

[0019] 其中,所述距离传感器21的信号输出端与微处理器22的信号输入端连接,所述微处理器22的信号输出端与电磁阀9的信号输入端连接,所述开关6的信号输出端与搅拌电机18、旋转电机3、伸缩电机12和电磁阀9的信号输入端连接。

[0020] 工作原理:工作时,通过万向轮23移动该设备,由于固定座2旋转与地面固定该装置,将罐头放置在固罐头5,通过开关6启动电源8,距离传感器21接受与罐头内部的距离信号,在一定的距离外将会把信号传递给微处理器22,微处理器22在将信号传递给电磁阀9,罐体24内部的玫瑰酱将会流进罐头中,同时在达到一定的距离设置时,距离传感器21的信号再次传给微处理器22,微处理器22再次分析传来的信号来关闭电磁阀9,通过开关6启动旋转电机3来转动进行另一侧的罐头加料,同时在使用结束后,通过开关6启动伸缩电机12,

将清理条13与罐体24内壁贴合,在通过进水管19连接水源,由开关6启动搅拌电机18旋转,来实现对内部的清洁,避免内部残留物变质,最后由开关6打开电磁阀9将清洁的水排出,达到对内部清洁的效果。

[0021] 以上显示和描述了本实用新型的基本原理和主要特征和本实用新型的优点。本行业的技术人员应该了解,本实用新型不受上述实施例的限制,上述实施例和说明书中描述的只是说明本实用新型的原理,在不脱离本实用新型精神和范围的前提下,本实用新型还会有各种变化和改进,这些变化和改进都落入要求保护的本实用新型范围内。本实用新型要求保护范围由所附的权利要求书及其等效物界定。

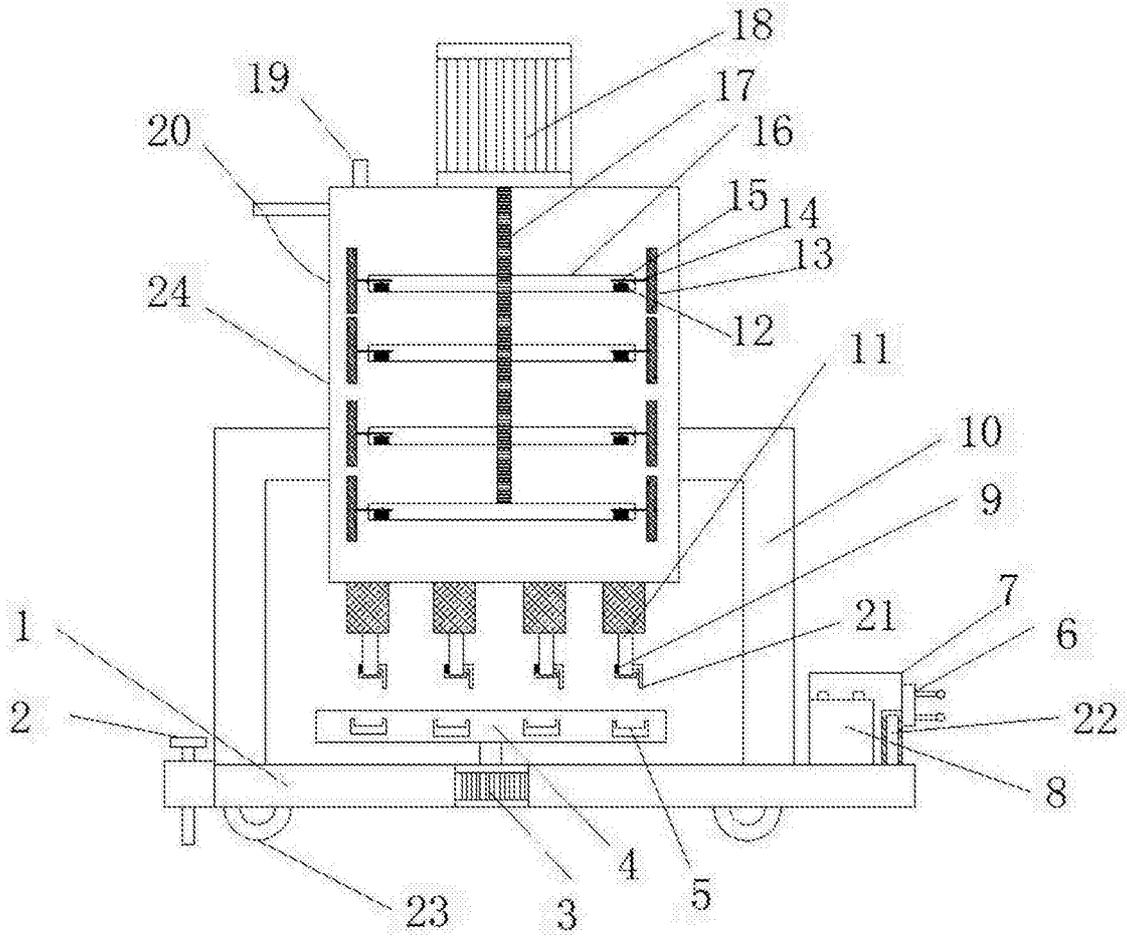


图1

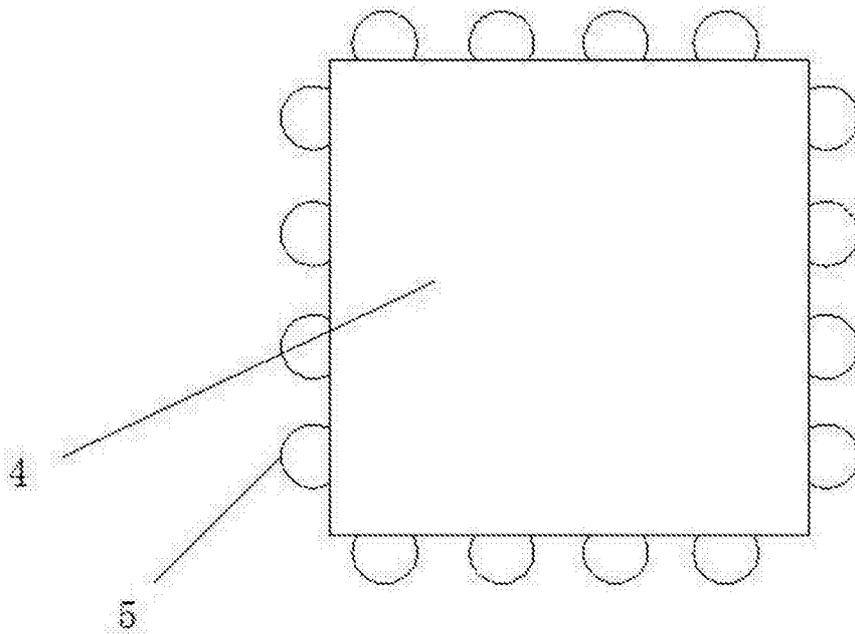


图2

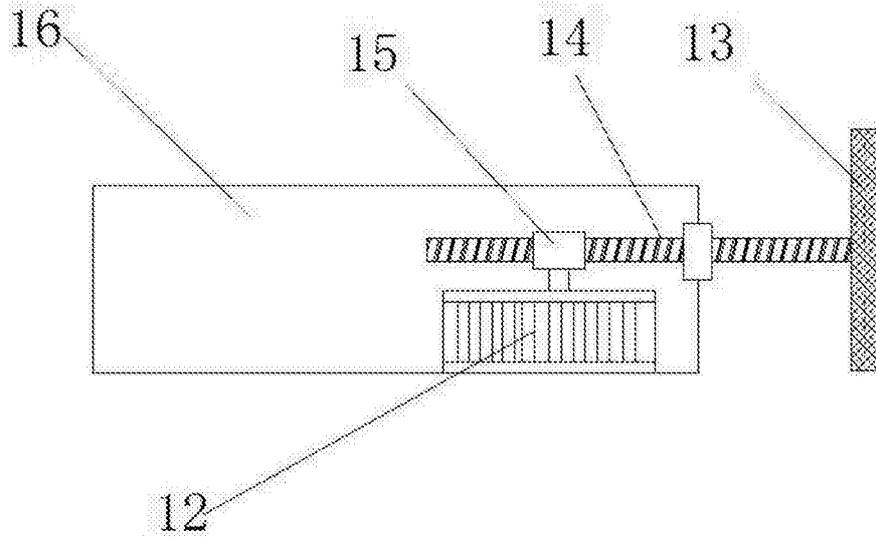


图3

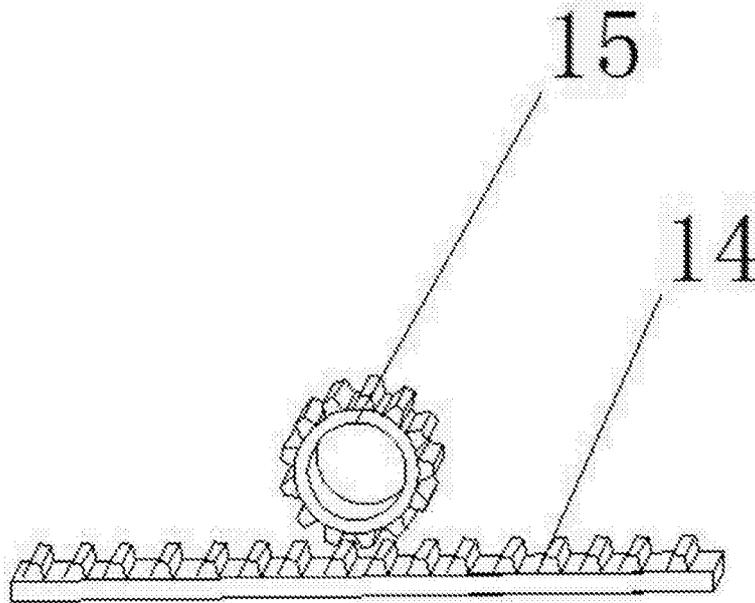


图4