



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 201833056 U

(45) 授权公告日 2011. 05. 18

(21) 申请号 201020570714. 3

(22) 申请日 2010. 10. 21

(73) 专利权人 施文瑞

地址 322000 浙江省义乌市化工路 8 号

(72) 发明人 施文瑞

(51) Int. Cl.

B23D 15/04 (2006. 01)

B23D 33/00 (2006. 01)

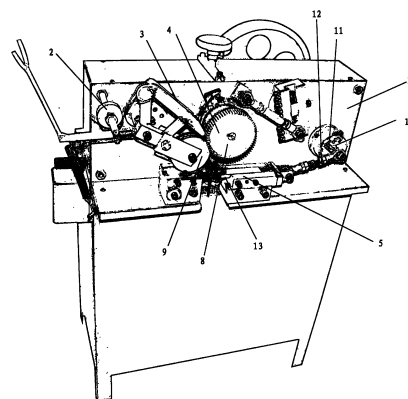
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 2 页

(54) 实用新型名称

自动切链机

(57) 摘要

本实用新型公开了一种自动切链机,其中,包括机体以及顺次安装在机体上的链体传送机构、链体限位机构、链体定位机构以及链体切断机构,链体传送机构、链体定位机构以及链体切断机构均通过设置在机体上的驱动电机驱动。相比现有技术,本实用新型使得链体由链体传送机构传送至链体限位机构限位后滑移至链体定位机构,通过棘轮和从动胶轮夹持啮合带动链体移至链体切断机构的切刀位置,并通过第二切刀轴和活动连接于第二切刀轴上的连杆产生绕切刀轴的偏心动作,带动切刀产生间隔的切割动作,从而完成将链体切割成多个固定长度链体的工序。并能通过设置棘轮的调速装置或者切刀轴的调速装置以方便的修改要切割成的链体长度。



1. 一种自动切链机,其特征在于,包括机体以及顺次安装在所述机体上的链体传送机构、链体限位机构、链体定位机构以及链体切断机构,所述链体传送机构、链体定位机构以及链体切断机构均通过设置在所述机体上的驱动电机驱动。

2. 如权利要求 1 所述的自动切链机,其特征在于,所述链体传送机构为传动辊。

3. 如权利要求 2 所述的自动切链机,其特征在于,所述链体限位机构为具有链体限位滑移槽的轨道。

4. 如权利要求 1 至 3 中任一项所述的自动切链机,其特征在于,所述链体定位机构包括通过所述驱动电机驱动的棘轮和设置于所述棘轮一侧的从动胶轮,所述棘轮与所述从动胶轮的轮面相接触。

5. 如权利要求 4 所述的自动切链机,其特征在于,所述链体切断机构包括通过所述驱动电机驱动的切刀轴、固接于所述切刀轴上且与所述切刀轴不同心但平行的第二切刀轴、活动连接于所述第二切刀轴上的连杆以及连接于所述第二切刀轴另一端的切刀。

自动切链机

技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种切链机,尤其涉及一种用于切割金属链的切链机。

背景技术

[0002] 现有技术中针对金属链,如项链、手链等的切割基本采用手动切割,但这样不仅人力成本大,而且切割出的链体因受到人为因素的不定影响较大,长短无法精确切割,同时,这样手工的切割方式的加工时间较长,加工效率低。

实用新型内容

[0003] 有鉴于此,本实用新型所要解决的技术问题是:提供一种加工效率高且能大大降低人力成本的自动切链机。

[0004] 为了达到上述目的,本实用新型采用如下技术方案来实现的:

[0005] 一种自动切链机,其中,包括机体以及顺次安装在所述机体上的链体传送机构、链体限位机构、链体定位机构以及链体切断机构,所述链体传送机构、链体定位机构以及链体切断机构均通过设置在所述机体上的驱动电机驱动。

[0006] 作为优选,所述链体传送机构为传动辊。

[0007] 作为优选,所述链体限位机构为具有链体限位滑移槽的轨道。

[0008] 作为优选,所述链体定位机构包括通过所述驱动电机驱动的棘轮和设置于所述棘轮一侧的从动胶轮,所述棘轮与所述从动胶轮的轮面相接触。

[0009] 作为优选,所述链体切断机构包括通过所述驱动电机驱动的切刀轴、固接于所述切刀轴上且与所述切刀轴不同心但平行的第二切刀轴、活动连接于所述第二切刀轴上的连杆以及连接于所述第二切刀轴另一端的切刀。

[0010] 由上述技术方案可知,本实用新型的有益效果是:

[0011] 相比现有技术,本实用新型通过顺次安装在所述机体上的链体传送机构、链体限位机构、链体定位机构以及链体切断机构,使得链体能够通过链体传送机构传送至链体限位机构,通过链体限位机构限位后滑移至链体定位机构,通过链体定位机构上的棘轮和从动胶轮夹持啮合带动链体移至链体切断机构的切刀位置,并通过链体切断机构上的第二切刀轴和活动连接于所述第二切刀轴上的连杆产生绕切刀轴的偏心动作,从而带动切刀产生间隔的切割动作,从而完成将链体切割成多个固定长度链体的工序。并能通过设置棘轮的调速装置或者切刀轴的调速装置以方便的修改要切割成的链体长度,能非常方便的对链体进行需要长度的切割,其完全采用工作自动化方式生产,避免了人为因素的影响,并且可以大大节约人力成本,加工效率高,具有一定的经济价值和产业价值。

附图说明

[0012] 图1为本实用新型正面结构示意图。

[0013] 图2为本实用新型背面结构示意图。

具体实施方式

[0014] 为了使本领域技术人员能更进一步了解本实用新型的特征及技术内容,请参阅以下有关本实用新型的详细说明与附图。

[0015] 请参阅图 1 至图 2 所示,本实用新型提供了一种自动切链机,其中,包括机体 1 以及顺次安装在所述机体 1 上的链体传送机构 2、链体限位机构 3、链体定位机构 4 以及链体切断机构 5,所述链体传送机构 2、链体定位机构 4 以及链体切断机构 5 均通过设置在所述机体 1 上的驱动电机 6 驱动。

[0016] 在本实施例中,所述链体传送机构 2 为传动辊。所述链体限位机构 3 可以为具有链体限位滑移槽的轨道。

[0017] 所述链体定位机构可以包括通过所述驱动电机 6 驱动的棘轮 8 和设置于所述棘轮 8 一侧的从动胶轮 9,所述棘轮与所述从动胶轮的轮面相接触。

[0018] 所述链体切断机构 5 包括通过所述驱动电机驱动的切刀轴 10、固接于所述切刀轴 10 上且与所述切刀轴不同心但平行的第二切刀轴 11、活动连接于所述第二切刀轴上的连杆 12 以及连接于所述第二切刀轴另一端的切刀 13。

[0019] 但以上所述仅为本实用新型的较佳可行实施例,并非用以局限本实用新型的专利范围,故凡运用本实用新型说明书及附图内容所作的等效结构变化,均同理包含在本实用新型的范围内。

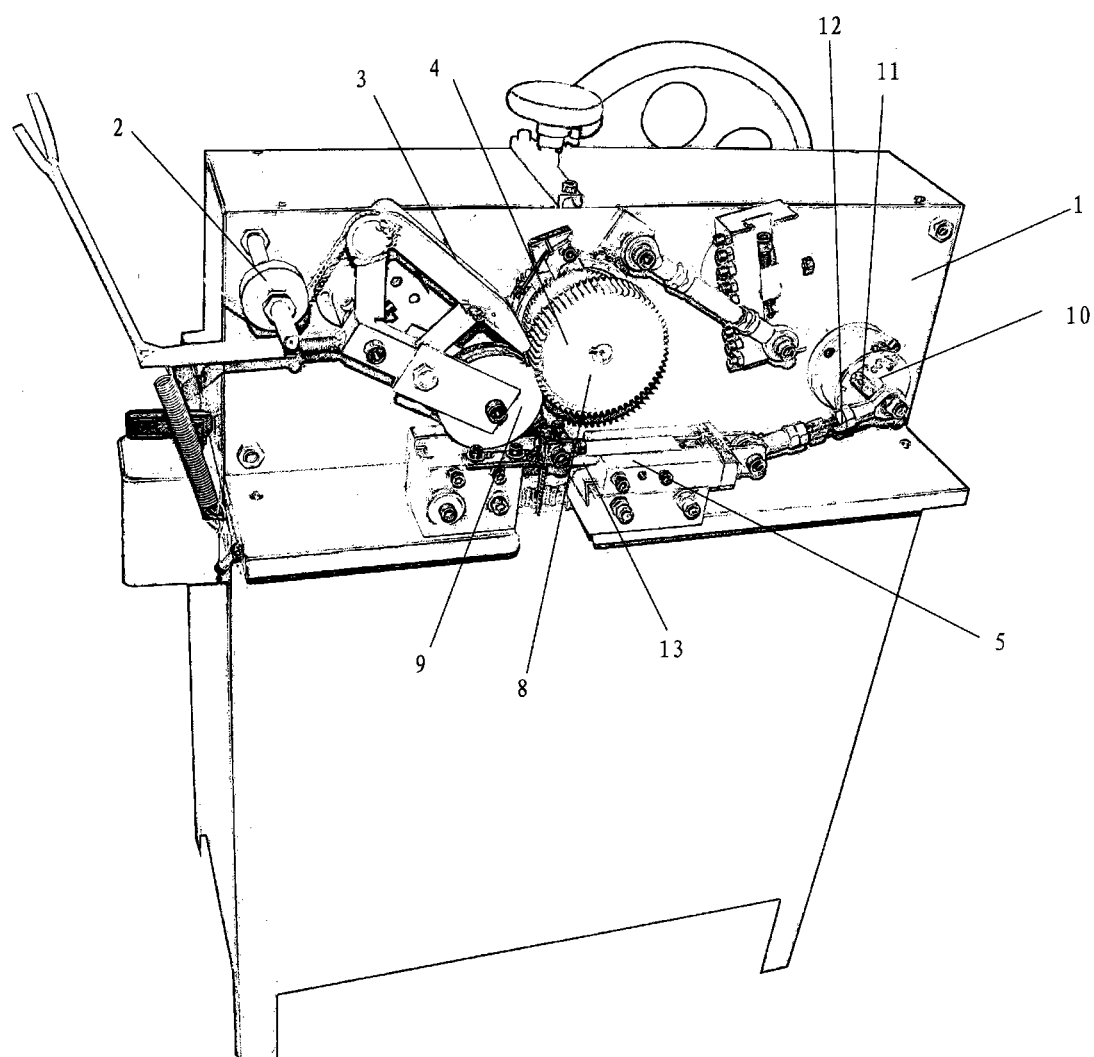


图 1

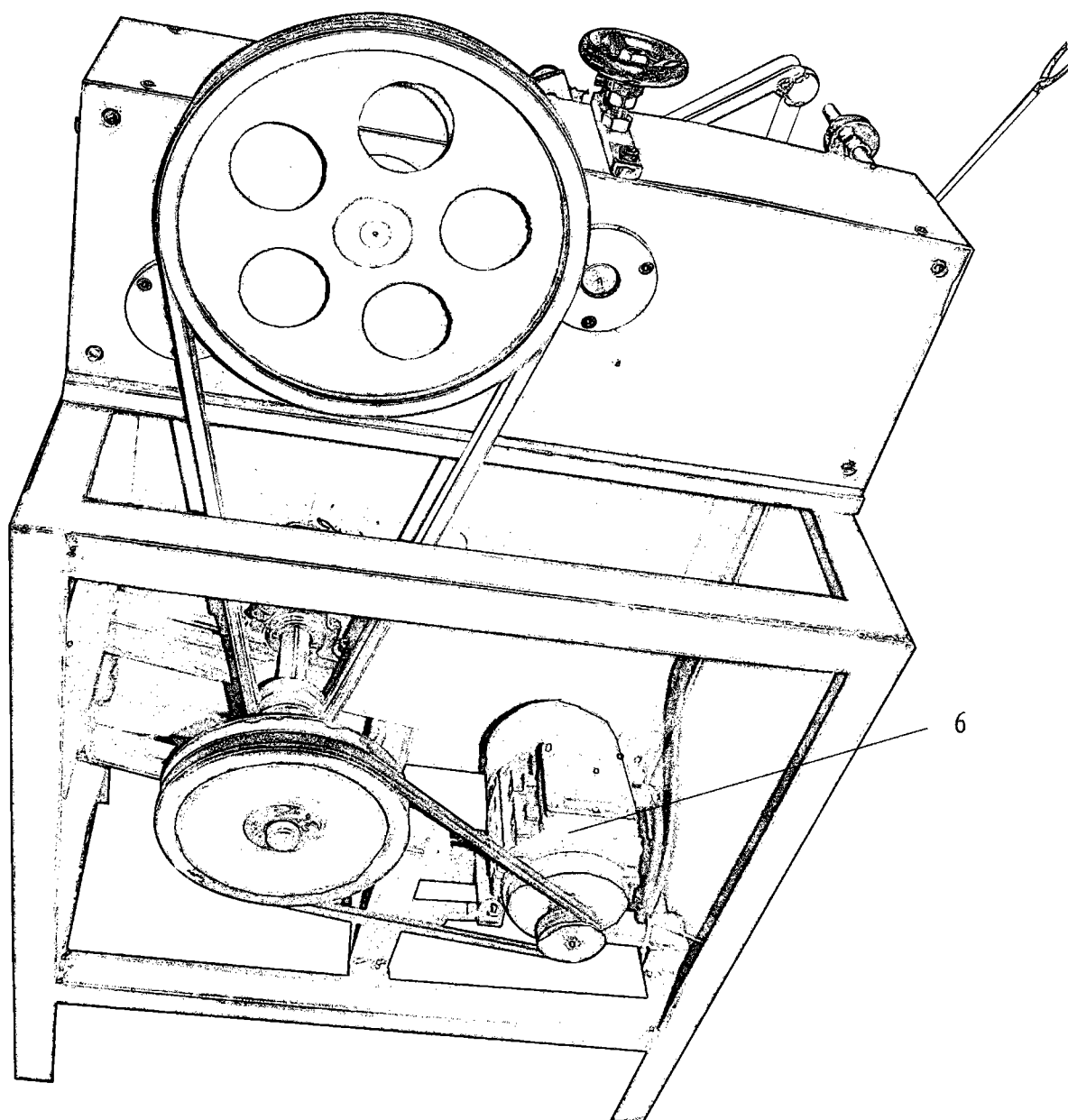


图 2