



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 214265659 U

(45) 授权公告日 2021.09.24

(21) 申请号 202022399327.4

(22) 申请日 2020.10.26

(73) 专利权人 广东凯宝机器人科技有限公司
地址 523808 广东省东莞市松山湖高新技术产业开发区北部工业城中小科技企业创业园第13栋1层厂房

(72) 发明人 蒋凯

(74) 专利代理机构 北京汇捷知识产权代理事务所(普通合伙) 11531

代理人 宋鹤

(51) Int.Cl.

B25J 19/00 (2006.01)

(ESM) 同样的发明创造已同日申请发明专利

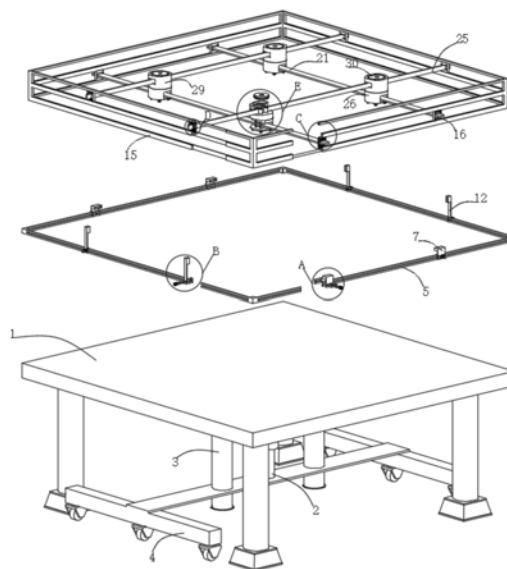
权利要求书2页 说明书6页 附图7页

(54) 实用新型名称

一种六轴机器人转移装置

(57) 摘要

本实用新型公开了一种六轴机器人转移装置,包括台体、第一滑杆和第二滑杆,台体顶部固定连接有限位框,限位框四个外表面中心处均开设有定位槽,四个定位槽共分为两组,其中一组中每个定位槽内部均滑动贯穿有两个第一定位栓,每个第一定位栓外表面位于限位框外部均滑动套设有第一定位框,每个第一定位栓外表面位于限位框内部均套设有第一定位块,本实用新型中,通过移动安装框内部的第一滑杆和第二滑杆,使滑杆和第二滑杆能够有效在限制快的位置限制下带动第一支撑台和第二支撑台进行相应的位置移动,进而能够使安装块顶部螺纹孔有效匹配不同规格六轴机器人固定用的螺纹孔,进而使设备能够根据实际六轴机器人固定规格进行自身结构的有效调节。



1. 一种六轴机器人转移装置,包括台体(1)、第一滑杆(21)和第二滑杆(25),其特征在于:所述台体(1)顶部固定连接有限位框(5),所述限位框(5)四个外表面中心处均开设有定位槽,四个所述定位槽共分为两组,其中一组中每个所述定位槽内部均滑动贯穿有两个第一定位栓(6),每个所述第一定位栓(6)外表面位于限位框(5)外部均滑动套设有第一定位框(7),每个所述第一定位栓(6)外表面位于限位框(5)内部均套设有第一定位块(8),每个所述第一定位栓(6)外表面位于对应第一定位框(7)一侧均螺纹连接有第一定位螺帽(9),另一组中每个所述定位槽内部均滑动贯穿有两个第二定位栓(11),每个所述第二定位栓(11)外表面位于限位框(5)外部均滑动套设有第二定位框(12),每个所述第二定位栓(11)外表面位于限位框(5)内部均套设有第二定位块(13),每个所述第二定位栓(11)外表面位于对应第二定位框(12)一侧均螺纹连接有第二定位螺帽(14),所述台体(1)顶部中心处且位于限位框(5)内部固定连接有限制块(15);

所述安装框(15)四个外表面靠近底部边缘中心处均开设有第一滑槽,其中两个所述第一滑槽内部均滑动贯穿有两个移动框(16),四个所述移动框(16)内部沿竖直方向均固定连接有两个第一支撑轴,且每个支撑轴外表面均滑动套设有第一支撑辊(22),所述移动框(16)共设置有八个,每个所述移动框(16)内部沿竖直方向均等距固定有两个隔板(17),十六个所述隔板(17)共分为两组,每组八个所述隔板(17)顶部中心处两侧均固定连接有两个第一连接块,另一组八个所述隔板(17)底部中心处两侧也均固定连接有两个第一连接块,每个所述移动框(16)顶部和底部中心处均滑动嵌设有滑块(18),十六个所述滑块(18)共分为两组,其中一组八个所述滑块(18)底部中心处两侧均固定连接有两个第二连接块,并且其中一组中每个滑块(18)底部靠近一侧边缘处均固定连接有限制块(19),另一组八个所述滑块(18)顶部中心处两侧也均固定连接有两个第二连接块,并且另一组中每个滑块(18)顶部靠近一侧边缘处也均固定连接有限制块(19),每个所述第二连接块外表面和对应第一连接块外表面之间均滑动套设有支撑弹簧(20),所述安装框(15)四个外表面靠近顶部边缘中心处均开设有第二滑槽,其中两个所述第二滑槽内部也均滑动贯穿有两个移动框(16),并且四个所述移动框(16)内部两个内表壁中心处均固定连接有一组支撑板(23),每组所述支撑板(23)共设置有两个,每组两个所述支撑板(23)相对外表面之间均固定连接有限制块(24),并且每个第二支撑轴外表面均滑动套设有第二支撑辊(24);

所述第一滑杆(21)共设置有两个,每个所述第一滑杆(21)外表面均滑动套设有两个第一支撑台(26),每个所述第一支撑台(26)两侧相对内表壁之间且位于对应第一滑杆(21)两侧均固定连接有一组第三支撑轴,每组第三支撑轴共设置有两个,每个所述第三支撑轴外表面均滑动套设有第三支撑辊(28),每个所述第一支撑台(26)顶部中心处均开设有定位孔,所述第二滑杆(25)共设置有两个,每个所述第二滑杆(25)外表面均滑动套设有两个第二支撑台(29),每个所述第二支撑台(29)内部顶面和内部底面之间且位于对应第二滑杆(25)两侧均固定连接有一组第四支撑轴,每组第四支撑轴共设置有两个,每个所述第四支撑轴外表面均滑动套设有第四支撑辊(31),每个所述第二支撑台(29)顶部中心处均通过螺纹连接安装块(30),每个所述安装块(30)顶部中心处均开设有螺纹孔,每个所述第二支撑台(29)底部中心处均固定连接有限制块,并且限制块底部延伸至定位孔内部;

所述台体(1)底部中心处固定连接有限制块(2),所述气压杆(2)输出端固定连接有限制架(4),所述台体(1)底部位于气压杆(2)两侧均固定连接有限制杆(3)。

2. 如权利要求1所述的一种六轴机器人转移装置,其特征在于:每个所述第一定位块(8)一侧外表面中心处两侧且位于对应定位槽内部均嵌设有定位杆(10),每个所述定位杆(10)一端均延伸至对应第一定位框(7)内部。

3. 如权利要求1所述的一种六轴机器人转移装置,其特征在于:每个所述第一定位框(7)一侧外表面和对应第一定位螺帽(9)一侧外表面均贴合,每个所述第一定位框(7)另一侧外表面和限位框(5)对应的一侧外表面均贴合。

4. 如权利要求1所述的一种六轴机器人转移装置,其特征在于:每个所述第二定位框(12)的一侧外表面和对应第二定位螺帽(14)一侧外表面均贴合,每个所述第二定位框(12)的另一侧外表面和限位框(5)对应的一侧外表面均贴合。

5. 如权利要求1所述的一种六轴机器人转移装置,其特征在于:每个所述第一支撑台(26)底部沿圆周方向均固定连接四个万向球(27),且每个万向球(27)底部和安装框(15)内部底面均贴合。

6. 如权利要求1所述的一种六轴机器人转移装置,其特征在于:其中十六个所述支撑弹簧(20)顶端和对应隔板(17)底部均贴合,且其中十六个支撑弹簧(20)底端和对应滑块(18)顶部均贴合。

7. 如权利要求6所述的一种六轴机器人转移装置,其特征在于:另十六个所述支撑弹簧(20)底端和对应隔板(17)顶部均贴合,且另十六个支撑弹簧(20)顶端和对应滑块(18)底部均贴合。

8. 如权利要求1所述的一种六轴机器人转移装置,其特征在于:每个所述第一滑杆(21)两端分别延伸至对应第一定位框(7)内部。

9. 如权利要求1所述的一种六轴机器人转移装置,其特征在于:每个所述第二滑杆(25)两端分别延伸至对应第二定位框(12)内部。

10. 如权利要求1所述的一种六轴机器人转移装置,其特征在于:两个所述限位杆(3)底端均贯穿移动架(4),每个所述限位杆(3)底端均固定连接有限位片。

一种六轴机器人转移装置

技术领域

[0001] 本实用新型属于输送设备技术领域,具体为一种六轴机器人转移装置。

背景技术

[0002] 六轴机器人又称单轴机械手,工业机械臂,电缸等,是能够实现自动控制的、可重复编程的、多自由度的、运动自由度建成空间直角关系的、多用途的操作机,其工作的行为方式主要是通过完成沿着X、Y、Z轴上的线性运动,但是现有技术中,不同规格的六轴机器人实际固定时对螺栓的固定位置均不相同,进而使在同一位置进行不同规格六轴机器人更换时必须进行不同支撑底座的更换,进而才能够有效进行不同规格六轴机器人的安装设置,同时由于六轴机器人自身质量过大,且需要实现较为复杂的运动动作,使六轴机器人多只能固定安装在指定的使用位置,使其无法根据实际使用情况进行使用位置的便捷调整,进而影响设备实际使用效果。

实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的在于:通过控制气压杆,可以使移动架在限位杆的位置限制下有效支撑起台体,使台体不与地面接触,进而能够有效推动设备进行六轴机器人实际使用位置的便捷调整,到达指定使用位置时收缩气压杆,使台体重新与地面稳固接触即可,同时通过移动安装框内部的第一滑杆和第二滑杆,使滑杆和第二滑杆能够有效在限制快的位置限制下带动第一支撑台和第二支撑台进行相应的位置移动,进而能够使安装块顶部螺纹孔有效匹配不同规格六轴机器人固定用的螺纹孔,进而使设备能够根据实际六轴机器人固定规格进行自身结构的有效调节,进而有效提高设备实际使用广泛性,当第一滑杆和第二滑杆位置调整结束时,可通过旋转第一定位螺帽和第二定位螺帽,使第一定位栓一端套设的第一定位块和第二定位栓一端套设的第二定位块配合第一定位框和第二定位框有效夹紧限位框,进而能够有效进行第一滑杆和第二滑杆位置的有效固定,同时根据不同六轴机器人规定螺纹孔数的不同,可通过挤压推杆,进而使滑块能够有效挤压支撑弹簧,使滑块能够有效收入移动框内部,进而能够便捷将移动框取出和安装进入第一滑槽和第二滑槽内部,进而有效提高设备实际使用效果。

[0004] 本实用新型采用的技术方案如下:一种六轴机器人转移装置,包括台体、第一滑杆和第二滑杆,所述台体顶部固定连接有限位框,所述限位框四个外表面中心处均开设有定位槽,四个所述定位槽共分为两组,其中一组中每个所述定位槽内部均滑动贯穿有两个第一定位栓,每个所述第一定位栓外表面位于限位框外部均滑动套设有第一定位框,每个所述第一定位栓外表面位于限位框内部均套设有第一定位块,每个所述第一定位栓外表面位于对应第一定位框一侧均螺纹连接有第一定位螺帽,另一组中每个所述定位槽内部均滑动贯穿有两个第二定位栓,每个所述第二定位栓外表面位于限位框外部均滑动套设有第二定位框,每个所述第二定位栓外表面位于限位框内部均套设有第二定位块,每个所述第二定位栓外表面位于对应第二定位框一侧均螺纹连接有第二定位螺帽,所述台体顶部中心处且

位于限位框内部固定连接有安装框,所述安装框四个外表面靠近底部边缘中心处均开设有第一滑槽,其中两个所述第一滑槽内部均滑动贯穿有两个移动框,四个所述移动框内部沿竖直方向均固定连接有两个第一支撑轴,且每个支撑轴外表面均滑动套设有第一支撑辊,所述移动框共设置有八个,每个所述移动框内部沿竖直方向均等距固定有两个隔板,十六个所述隔板共分为两组,每组八个所述隔板顶部中心处两侧均固定连接有两个第一连接块,另一组八个所述隔板底部中心处两侧也均固定连接有两个第一连接块,每个所述移动框顶部和底部中心处均滑动嵌设有滑块,十六个所述滑块共分为两组,其中一组八个所述滑块底部中心处两侧均固定连接有两个第二连接块,并且其中一组中每个滑块底部靠近一侧边缘处均固定连接有推杆,另一组八个所述滑块顶部中心处两侧也均固定连接有两个第二连接块,并且另一组中每个滑块顶部靠近一侧边缘处也均固定连接有推杆,每个所述第二连接块外表面和对应第一连接块外表面之间均滑动套设有支撑弹簧,所述安装框四个外表面靠近顶部边缘中心处均开设有第二滑槽,其中两个所述第二滑槽内部也均滑动贯穿有两个移动框,并且四个所述移动框内部两个内表壁中心处均固定连接有一组支撑板,每组所述支撑板共设置有两个,每组两个所述支撑板相对外表面之间均固定连接有第二支撑轴,并且每个第二支撑轴外表面均滑动套设有第二支撑辊,所述第一滑杆共设置有两个,每个所述第一滑杆外表面均滑动套设有两个第一支撑台,每个所述第一支撑台两侧相对内表壁之间且位于对应第一滑杆两侧均固定连接有一组第三支撑轴,每组第三支撑轴共设置有两个,每个所述第三支撑轴外表面均滑动套设有第三支撑辊,每个所述第一支撑台顶部中心处均开设有定位孔,所述第二滑杆共设置有两个,每个所述第二滑杆外表面均滑动套设有两个第二支撑台,每个所述第二支撑台内部顶面和内部底面之间且位于对应第二滑杆两侧均固定连接有一组第四支撑轴,每组第四支撑轴共设置有两个,每个所述第四支撑轴外表面均滑动套设有第四支撑辊,每个所述第二支撑台顶部中心处均通过螺纹连接安装块,每个所述安装块顶部中心处均开设有螺纹孔,每个所述第二支撑台底部中心处均固定连接有限制块,并且限制块底部延伸至定位孔内部,所述台体底部中心处固定连接有限位杆,所述气压杆输出端固定连接有限位架,所述台体底部位于气压杆两侧均固定连接有限位杆。

[0005] 其中,每个所述第一定位块一侧外表面中心处两侧且位于对应定位槽内部均嵌设有定位杆,每个所述定位杆一端均延伸至对应第一定位框内部。

[0006] 其中,每个所述第一定位框一侧外表面和对应第一定位螺帽一侧外表面均贴合,每个所述第一定位框另一侧外表面和限位框对应的一侧外表面均贴合。

[0007] 其中,每个所述第二定位框的一侧外表面和对应第二定位螺帽一侧外表面均贴合,每个所述第二定位框的另一侧外表面和限位框对应的一侧外表面均贴合。

[0008] 其中,每个所述第一支撑台底部沿圆周方向均固定连接四个万向球,且每个万向球底部和安装框内部底面均贴合。

[0009] 其中,其中十六个所述支撑弹簧顶端和对应隔板底部均贴合,且其中十六个支撑弹簧底端和对应滑块顶部均贴合。

[0010] 其中,另十六个所述支撑弹簧底端和对应隔板顶部均贴合,且另十六个支撑弹簧顶端和对应滑块底部均贴合。

[0011] 其中,每个所述第一滑杆两端分别延伸至对应第一定位框内部。

[0012] 其中,每个所述第二滑杆两端分别延伸至对应第二定位框内部。

[0013] 其中,两个所述限位杆底端均贯穿移动架,每个所述限位杆底端均固定连接有限位片。

[0014] 综上所述,由于采用了上述技术方案,本实用新型的有益效果是:

[0015] (1) 本实用新型中,通过移动安装框内部的第一滑杆和第二滑杆,使滑杆和第二滑杆能够有效在限制快的位置限制下带动第一支撑台和第二支撑台进行相应的位置移动,进而能够使安装块顶部螺纹孔有效匹配不同规格六轴机器人固定用的螺纹孔,进而使设备能够根据实际六轴机器人固定规格进行自身结构的有效调节,进而有效提高设备实际使用广泛性,当第一滑杆和第二滑杆位置调整结束时,可通过旋转第一定位螺帽和第二定位螺帽,使第一定位栓一端套设的第一定位块和第二定位栓一端套设的第二定位块配合第一定位框和第二定位框有效夹紧限位框,进而能够有效进行第一滑杆和第二滑杆位置的有效固定,同时根据不同六轴机器人规定螺纹孔数的不同,可通过挤压推杆,进而使滑块能够有效挤压支撑弹簧,使滑块能够有效收入移动框内部,进而能够便捷将移动框取出和安装进入第一滑槽和第二滑槽内部,进而有效提高设备实际使用效果。

[0016] (2) 本实用新型中,通过控制气压杆,可以使移动架在限位杆的位置限制下有效支撑起台体,使台体不与地面接触,进而能够有效推动设备进行六轴机器人实际使用位置的便捷调整,到达指定使用位置使收缩气压杆,使台体重新与地面稳固接触即可,进而使设备能够便捷根据实际使用情况进行使用位置的有效调整。

附图说明

[0017] 图1为本实用新型的正视立体图;

[0018] 图2为本实用新型的仰视立体图;

[0019] 图3为本实用新型的正视剖视展开立体图;

[0020] 图4为本实用新型的图3中A部分放大图;

[0021] 图5为本实用新型的图3中B部分放大图;

[0022] 图6为本实用新型的图3中C部分放大图;

[0023] 图7为本实用新型的图3中D部分放大图;

[0024] 图8为本实用新型的图3中E部分放大图;

[0025] 图9为本实用新型的第一支撑台和第二支撑台正视展开立体图;

[0026] 图10为本实用新型的第一支撑台和第二支撑台仰视展开立体图。

[0027] 图中标记:1、台体;2、气压杆;3、限位杆;4、移动架;5、限位框;6、第一定位栓;7、第一定位框;8、第一定位块;9、第一定位螺帽;10、定位杆;11、第二定位栓;12、第二定位框;13、第二定位块;14、第二定位螺帽;15、安装框;16、移动框;17、隔板;18、滑块;19、推杆;20、支撑弹簧;21、第一滑杆;22、第一支撑辊;23、支撑板;24、第二支撑辊;25、第二滑杆;26、第一支撑台;27、万向球;28、第三支撑辊;29、第二支撑台;30、安装块;31、第四支撑辊。

具体实施方式

[0028] 为了使本实用新型的目的、技术方案及优点更加清楚明白,以下结合附图及实施例,对本实用新型进行进一步详细说明。应当理解,此处所描述的具体实施例仅用以解释本实用新型,并不用于限定本实用新型。

[0029] 实施例一,参照图1-10:一种六轴机器人转移装置,包括台体1、第一滑杆21和第二滑杆25,台体1的设立提供设备其他功能部件设置的安装基础,第一滑杆21和第二滑杆25的设立方便进行第一支撑台26和第二支撑台29的安装设置,台体1顶部固定连接有限位框5,限位框5的设立方便进行第一定位栓6和第二定位栓11的安装设置,限位框5四个外表面中心处均开设有定位槽,定位槽的设立方便进行第一定位栓6和第二定位栓11的位置移动调节,四个定位槽共分为两组,其中一组中每个定位槽内部均滑动贯穿有两个第一定位栓6,第一定位栓6的设立方便进行第一定位框7和第一定位块8的安装设置,每个第一定位栓6外表面位于限位框5外部均滑动套设有第一定位框7,第一定位框7的设立能够有效与第一滑杆21稳固连接,每个第一定位栓6外表面位于限位框5内部均套设有第一定位块8,第一定位块8的设立配合第一定位螺帽9能够有效进行第一定位框7使用位置的固定,每个第一定位栓6外表面位于对应第一定位框7一侧均螺纹连接有第一定位螺帽9,另一组中每个定位槽内部均滑动贯穿有两个第二定位栓11,第二定位栓11的设立方便进行第二定位框12和第二定位块13的安装设置,每个第二定位栓11外表面位于限位框5外部均滑动套设有第二定位框12,第二定位框12的设立能够有效与第二滑杆25稳固连接,每个第二定位栓11外表面位于限位框5内部均套设有第二定位块13,第二定位块13的设立配合第二定位螺帽14能够有效进行第二定位框12实际使用位置的有效固定,每个第二定位栓11外表面位于对应第二定位框12一侧均螺纹连接有第二定位螺帽14,台体1顶部中心处且位于限位框5内部固定连接安装有安装框15,安装框15的设立方便进行移动框16的安装设置,安装框15四个外表面靠近底部边缘中心处均开设有第一滑槽,第一滑槽和第二滑槽的设立方便进行移动框16进行实际使用位置的便捷调节,其中两个第一滑槽内部均滑动贯穿有两个移动框16,移动框16的设立方便进行设备其他功能部件的安装设置,四个移动框16内部沿竖直方向均固定连接有两个第一支撑轴,第一支撑轴的设立方便进行第一支撑辊22的安装设置,且每个支撑轴外表面均滑动套设有第一支撑辊22,第一支撑辊22的设立能够有效进行第一滑杆21使用位置的限制,同时能够方便第一滑杆21的安装和拆卸,移动框16共设置有八个,每个移动框16内部沿竖直方向均等距固定有两个隔板17,隔板17的设立方便进行第一连接块和推杆19的安装设置,十六个隔板17共分为两组,每组八个隔板17顶部中心处两侧均固定连接有两个第一连接块,第一连接块的设立配合第二连接块方便进行支撑弹簧20的安装设置,另一组八个隔板17底部中心处两侧也均固定连接有两个第一连接块,每个移动框16顶部和底部中心处均滑动嵌设有滑块18,滑块18的设立配合第一滑槽和第二滑槽能够有效进行移动框16使用位置的有效固定,进而方便移动框16的安装和拆卸,十六个滑块18共分为两组,其中一组八个滑块18底部中心处两侧均固定连接有两个第二连接块,并且其中一组中每个滑块18底部靠近一侧边缘处均固定连接有两个推杆19,推杆19的设立能够有效移动滑块18挤压支撑弹簧20,进而使滑块18能够有效收入移动框16内部,另一组八个滑块18顶部中心处两侧也均固定连接有两个第二连接块,并且另一组中每个滑块18顶部靠近一侧边缘处也均固定连接有两个推杆19,每个第二连接块外表面和对应第一连接块外表面之间均滑动套设有支撑弹簧20,安装框15四个外表面靠近顶部边缘中心处均开设有第二滑槽,其中两个第二滑槽内部也均滑动贯穿有两个移动框16,并且四个移动框16内部两个内表壁中心处均固定连接有一组支撑板23,支撑板23的设立方便进行第二支撑轴的安装设置,每组支撑板23共设置有两个,每组两个支撑板23相对外表面之间均固定连接有两个第二支撑轴,第二支撑轴的设立方便进行第

二支撑辊24的安装设置,并且每个第二支撑轴外表面均滑动套设有第二支撑辊24,第二支撑辊24的设立能够有效进行第二滑杆25位置的有效限制,同时方便进行第二滑杆25的安装和拆卸,第一滑杆21共设置有两个,每个第一滑杆21外表面均滑动套设有两个第一支撑台26,第一支撑台26的设立方便进行设备其他功能部件的安装设置,每个第一支撑台26两侧相对内表壁之间且位于对应第一滑杆21两侧均固定连接有一组第三支撑轴,第三支撑轴的设立方便进行第三支撑辊28的安装设置,每组第三支撑轴共设置有两个,每个第三支撑轴外表面均滑动套设有第三支撑辊28,第三支撑辊28的设立使第一支撑台26能够便捷在第一滑杆21表面进行位置调整,每个第一支撑台26顶部中心处均开设有定位孔,定位孔的设立配合限制块使第一支撑台26和第二支撑台29能够稳固进行有效连接,第二滑杆25共设置有两个,每个第二滑杆25外表面均滑动套设有两个第二支撑台29,第二支撑台29的设立方便进行设备其他功能部件的安装设置,每个第二支撑台29内部顶面和内部底面之间且位于对应第二滑杆25两侧均固定连接有一组第四支撑轴,第四支撑轴的设立方便进行第四支撑辊31的安装设置,每组第四支撑轴共设置有两个,每个第四支撑轴外表面均滑动套设有第四支撑辊31,第四支撑辊31的设立能够使第二支撑台29在第二滑杆25外表面便捷进行位置调节,每个第二支撑台29顶部中心处均通过螺纹连接安装块30,安装块30的设立方便设备与六轴机器人稳固连接,每个安装块30顶部中心处均开设有螺纹孔,螺纹孔的设立配合六轴机器人固定孔有效进行六轴机器人使用位置的有效固定,每个第二支撑台29底部中心处均固定连接有限制块,并且限制快底部延伸至定位孔内部,台体1底部中心处固定连接的气压杆2,气压杆2的设立方便进行移动架4的安装设置,气压杆2输出端固定连接移动架4,移动架4的设立使设备能够便捷进行位置移动,台体1底部位于气压杆2两侧均固定连接有限位杆3,限位杆3的设立能够有效进行移动架4移动位置的限制。

[0030] 实施例二,参照图1-8:每个第一定位块8一侧外表面中心处两侧且位于对应定位槽内部均嵌设有定位杆10,定位杆10的设立能够进行第一定位块8和第一定位框7的稳固连接,每个定位杆10一端均延伸至对应第一定位框7内部,每个第一定位框7一侧外表面和对应第一定位螺帽9一侧外表面均贴合,每个第一定位框7另一侧外表面和限位框5对应的一侧外表面均贴合,这种结构的设立使第一定位螺帽9能够有效进行第一定位框7使用位置的固定,每个第二定位框12的一侧外表面和对应第二定位螺帽14一侧外表面均贴合,每个第二定位框12的另一侧外表面和限位框5对应的一侧外表面均贴合。这种结构的设立使第二定位螺帽14能够有效进行第二定位框12使用位置的有效固定,每个第一支撑台26底部沿圆周方向均固定连接四个万向球27,万向球27的设立能够使第一支撑台26更为便捷的进行位置移动,且每个万向球27底部和安装框15内部底面均贴合,其中十六个支撑弹簧20顶端和对应隔板17底部均贴合,且其中十六个支撑弹簧20底端和对应滑块18顶部均贴合,另十六个支撑弹簧20底端和对应隔板17顶部均贴合,且另十六个支撑弹簧20顶端和对应滑块18底部均贴合,这种结构的设立使支撑弹簧20能够有效进行滑块18的有效支撑,每个第一滑杆21两端分别延伸至对应第一定位框7内部,每个第二滑杆25两端分别延伸至对应第二定位框12内部,两个限位杆3底端均贯穿移动架4,每个限位杆3底端均固定连接有限位片,限位片的设立能够有效防止移动架4意外脱离限位杆3。

[0031] 使用时,通过控制气压杆2,可以使移动架4在限位杆3的位置限制下有效支撑起台体1,使台体1不与地面接触,进而能够有效推动设备进行六轴机器人实际使用位置的便捷

调整,到达指定使用位置时收缩气压杆2,使台体1重新与地面稳固接触即可,同时通过移动安装框15内部的第一滑杆21和第二滑杆25,使滑杆和第二滑杆25能够有效在限制快的位置限制下带动第一支撑台26和第二支撑台29进行相应的位置移动,进而能够使安装块30顶部螺纹孔有效匹配不同规格六轴机器人固定用的螺纹孔,进而使设备能够根据实际六轴机器人固定规格进行自身结构的有效调节,进而有效提高设备实际使用广泛性,当第一滑杆21和第二滑杆25位置调整结束时,可通过旋转第一定位螺帽9和第二定位螺帽14,使第一定位栓6一端套设的第一定位块8和第二定位栓11一端套设的第二定位块13配合第一定位框7和第二定位框12有效夹紧限位框5,进而能够有效进行第一滑杆21和第二滑杆25位置的有效固定,同时根据不同六轴机器人规定螺纹孔数的不同,可通过挤压推杆19,进而使滑块18能够有效挤压支撑弹簧20,使滑块18能够有效收入移动框16内部,进而能够便捷将移动框16取出和安装进入第一滑槽和第二滑槽内部,进而有效提高设备实际使用效果。

[0032] 以上所述仅为本实用新型的较佳实施例而已,并不用以限制本实用新型,凡在本实用新型的精神和原则之内所作的任何修改、等同替换和改进等,均应包含在本实用新型的保护范围之内。

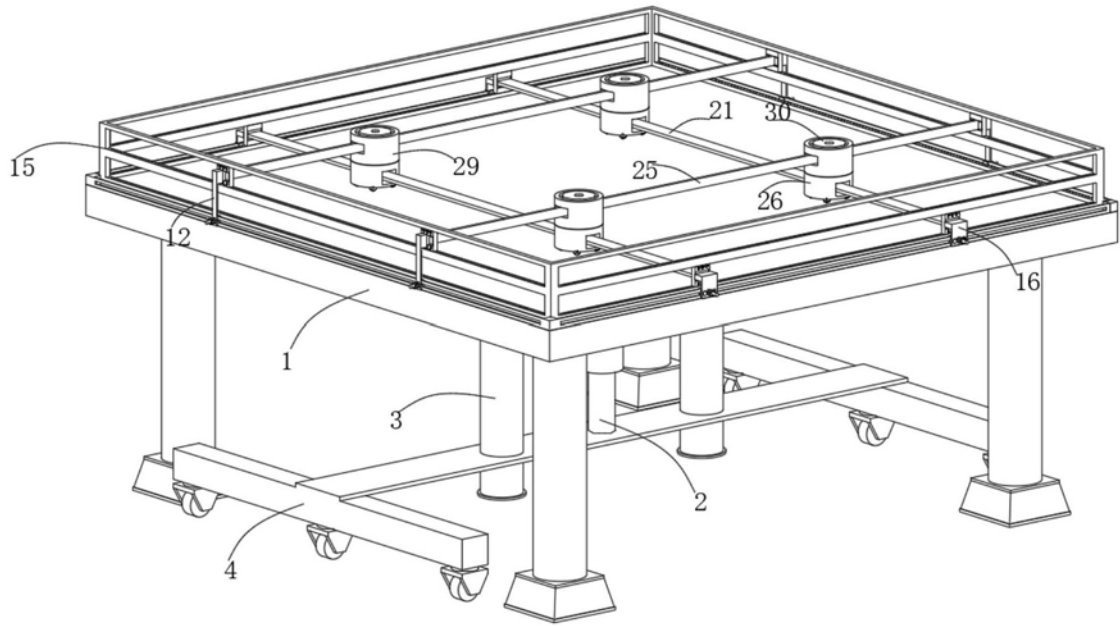


图1

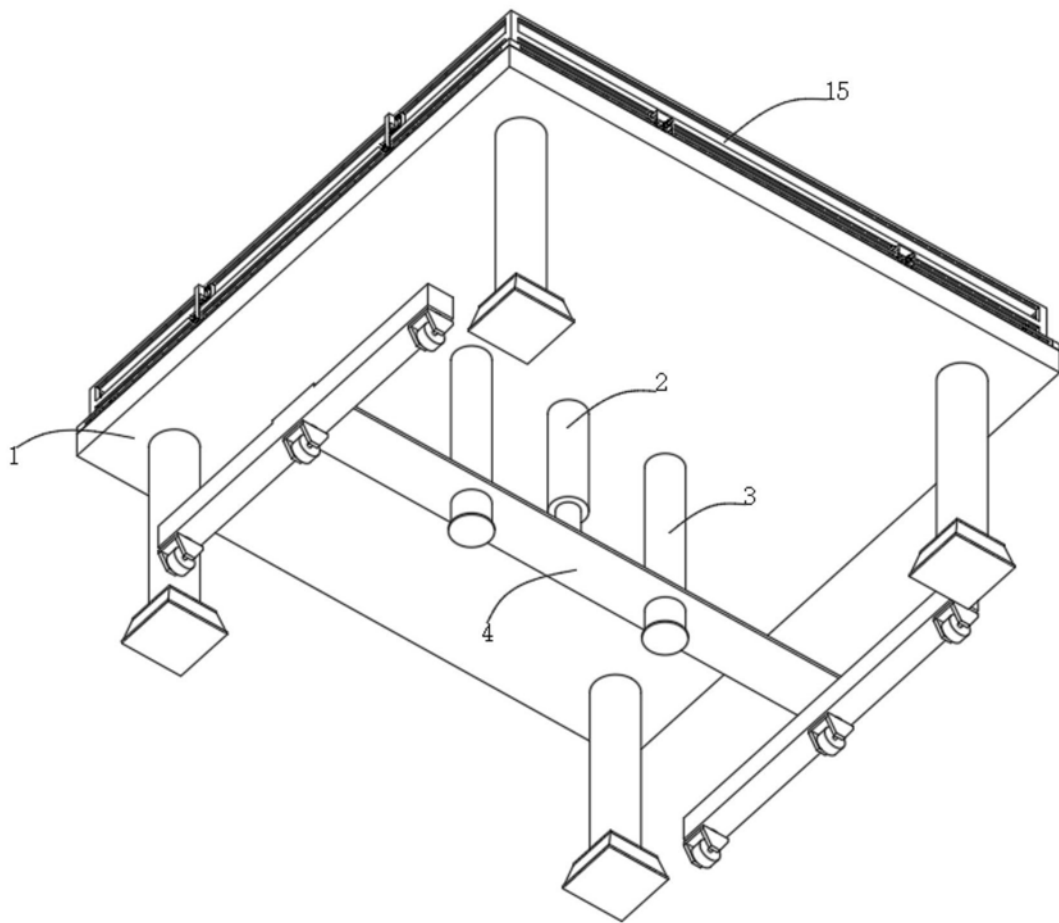


图2

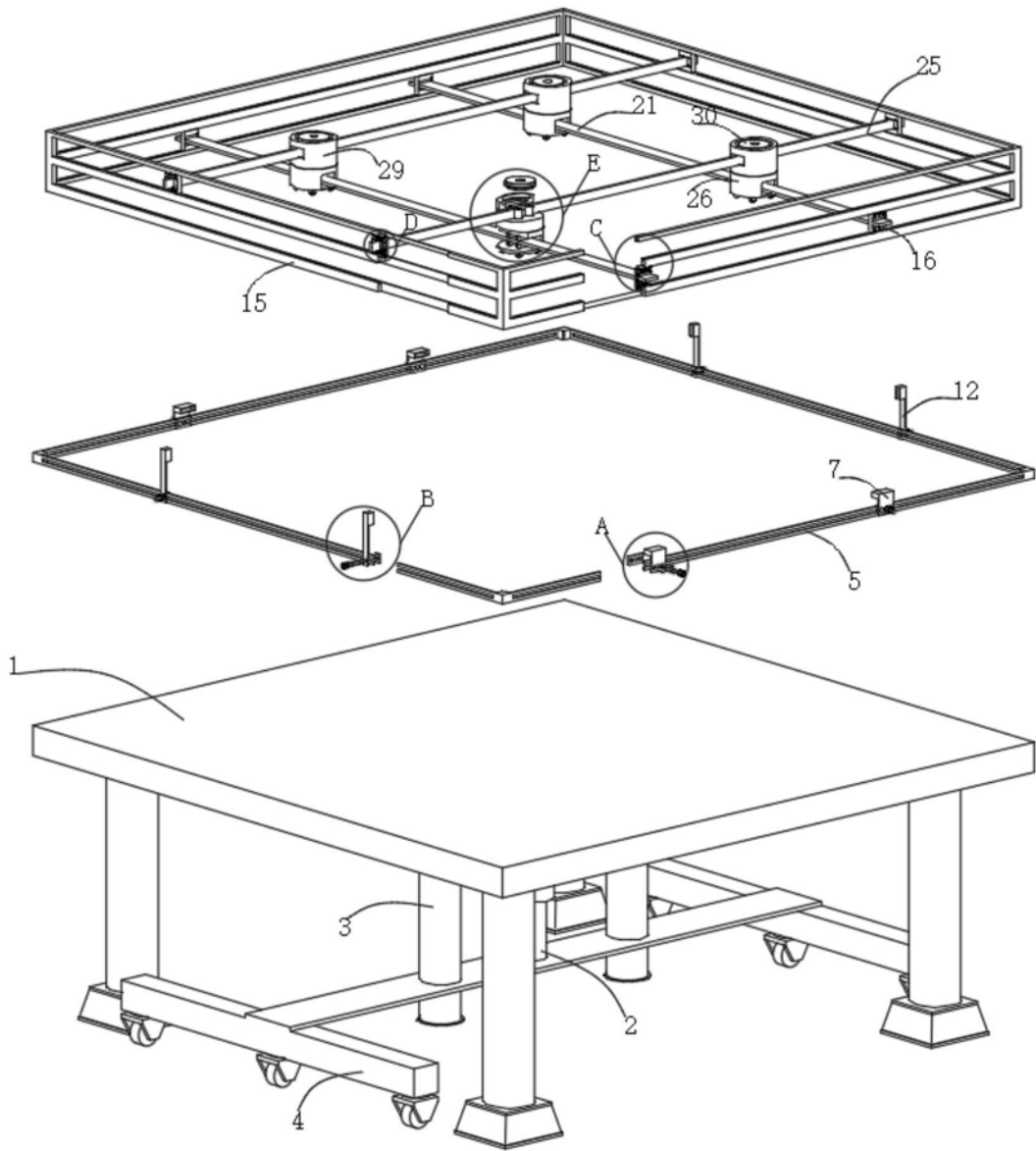


图3

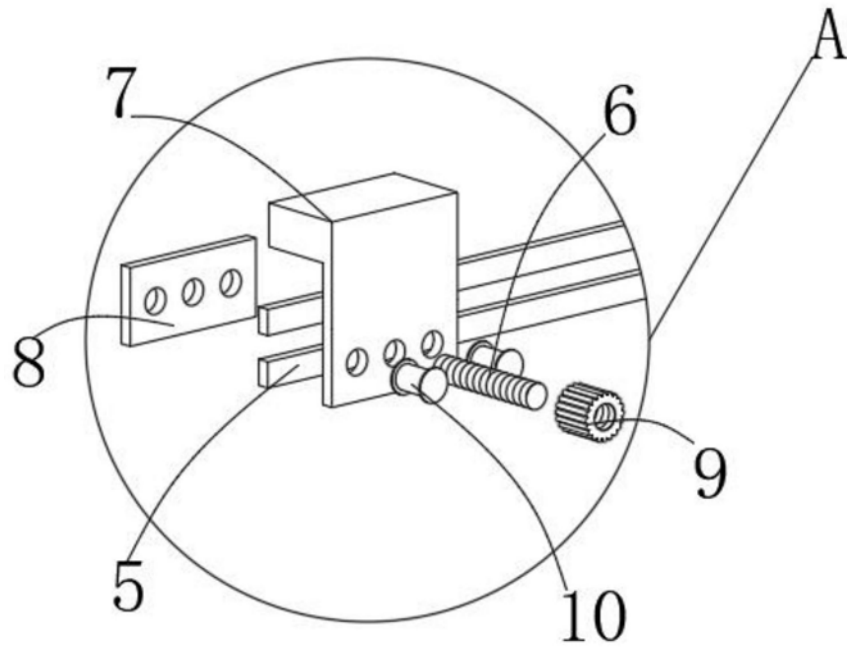


图4

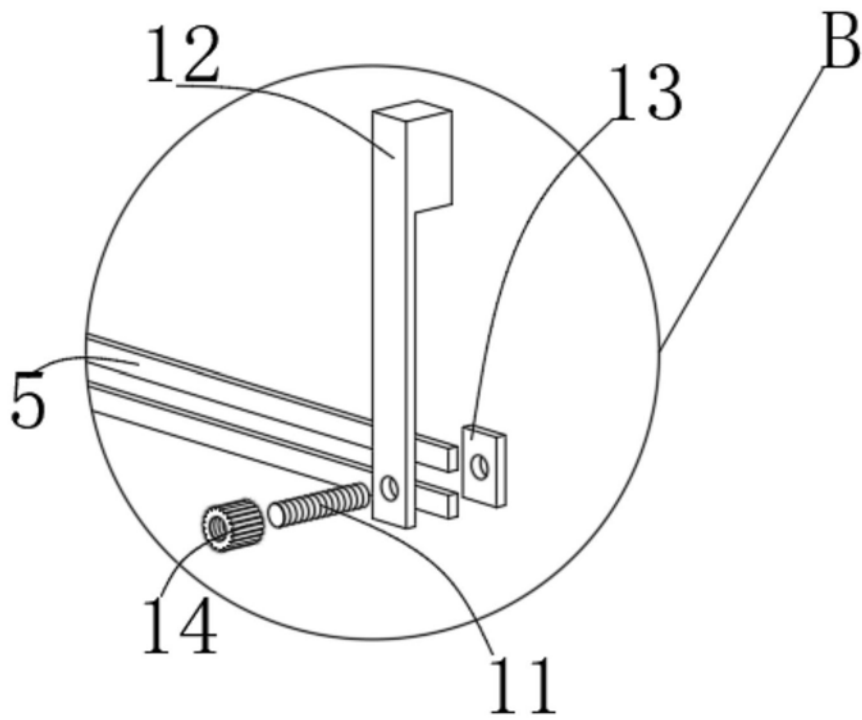


图5

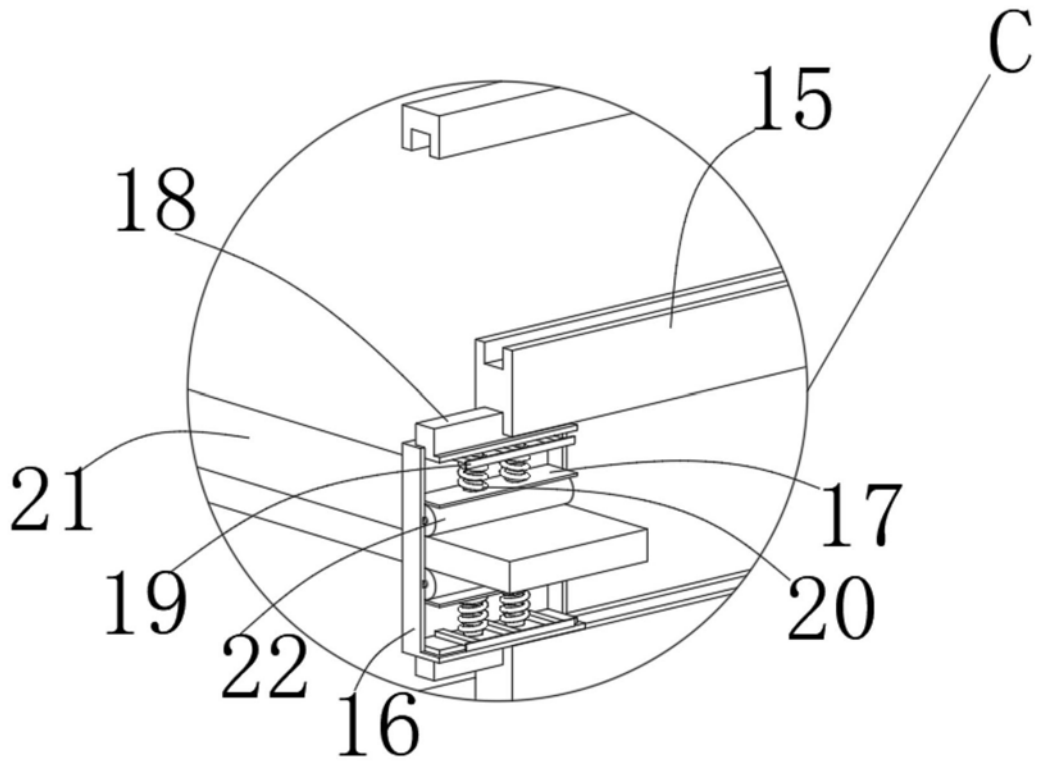


图6

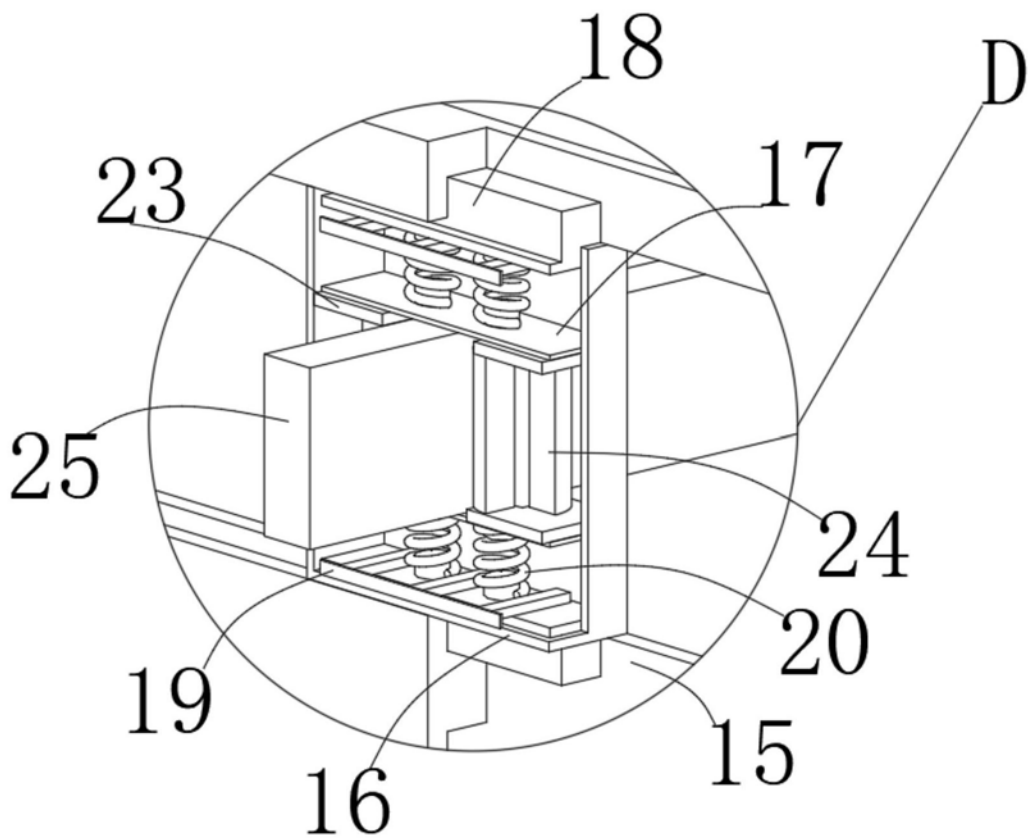


图7

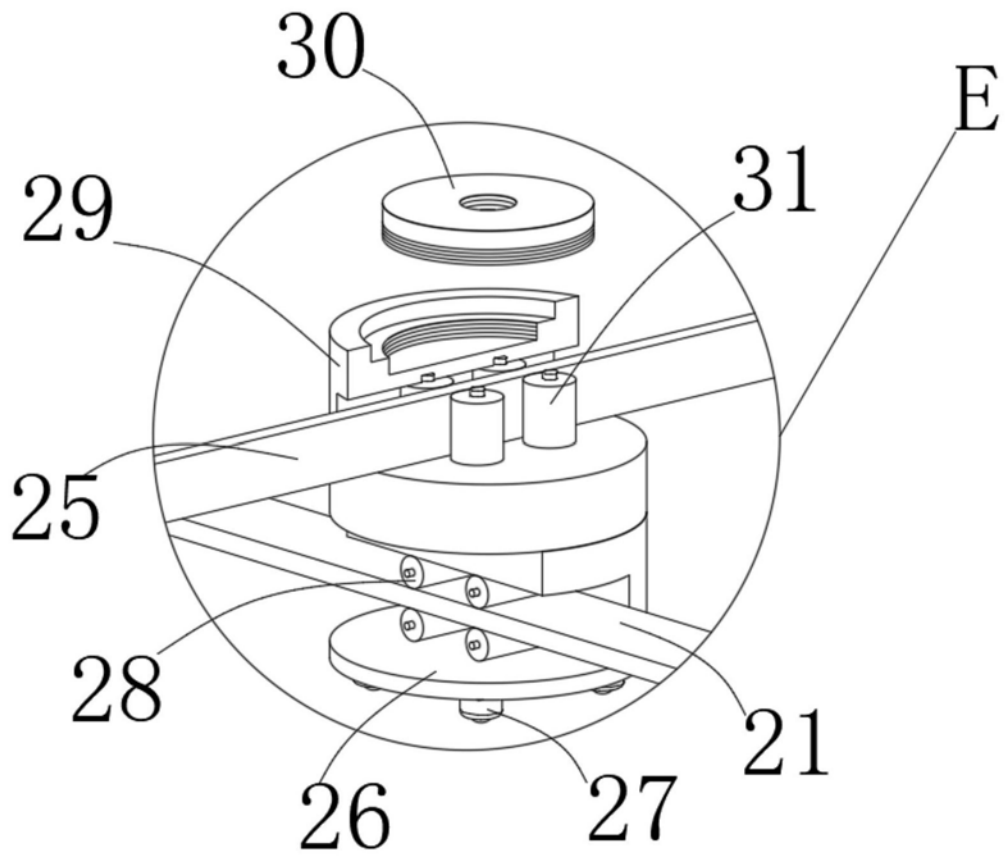


图8

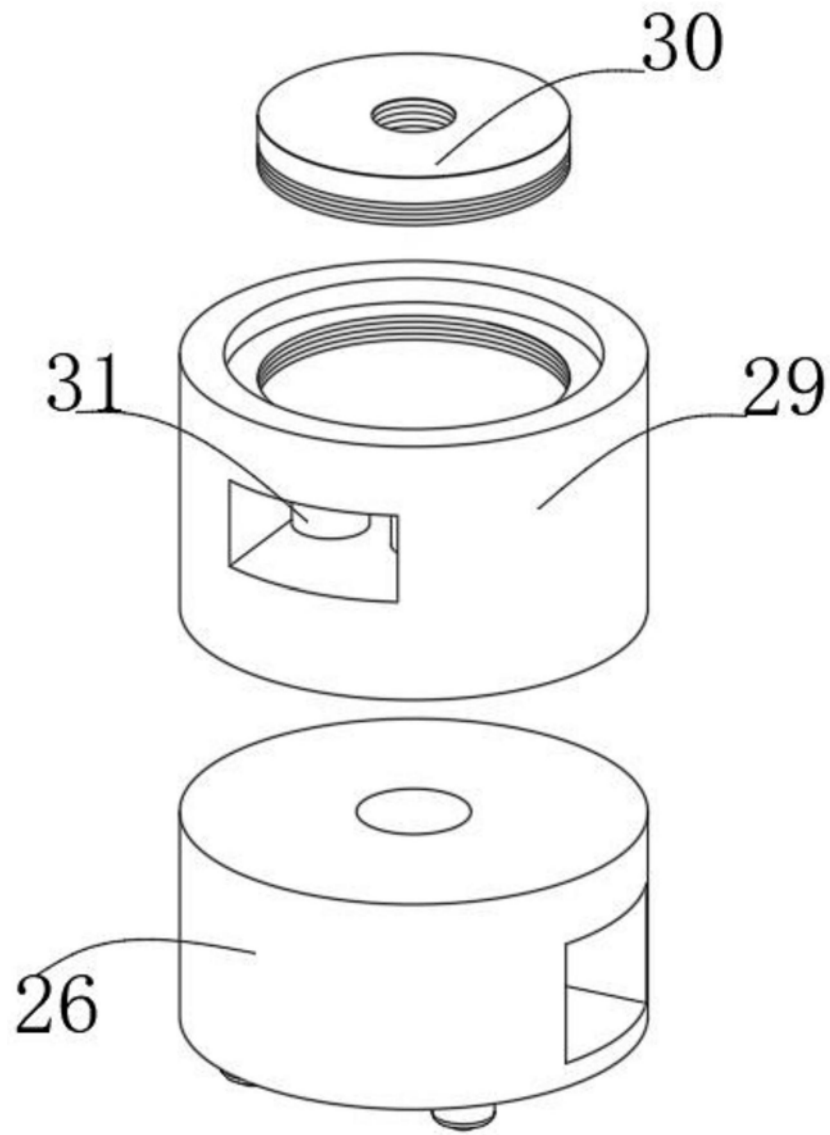


图9

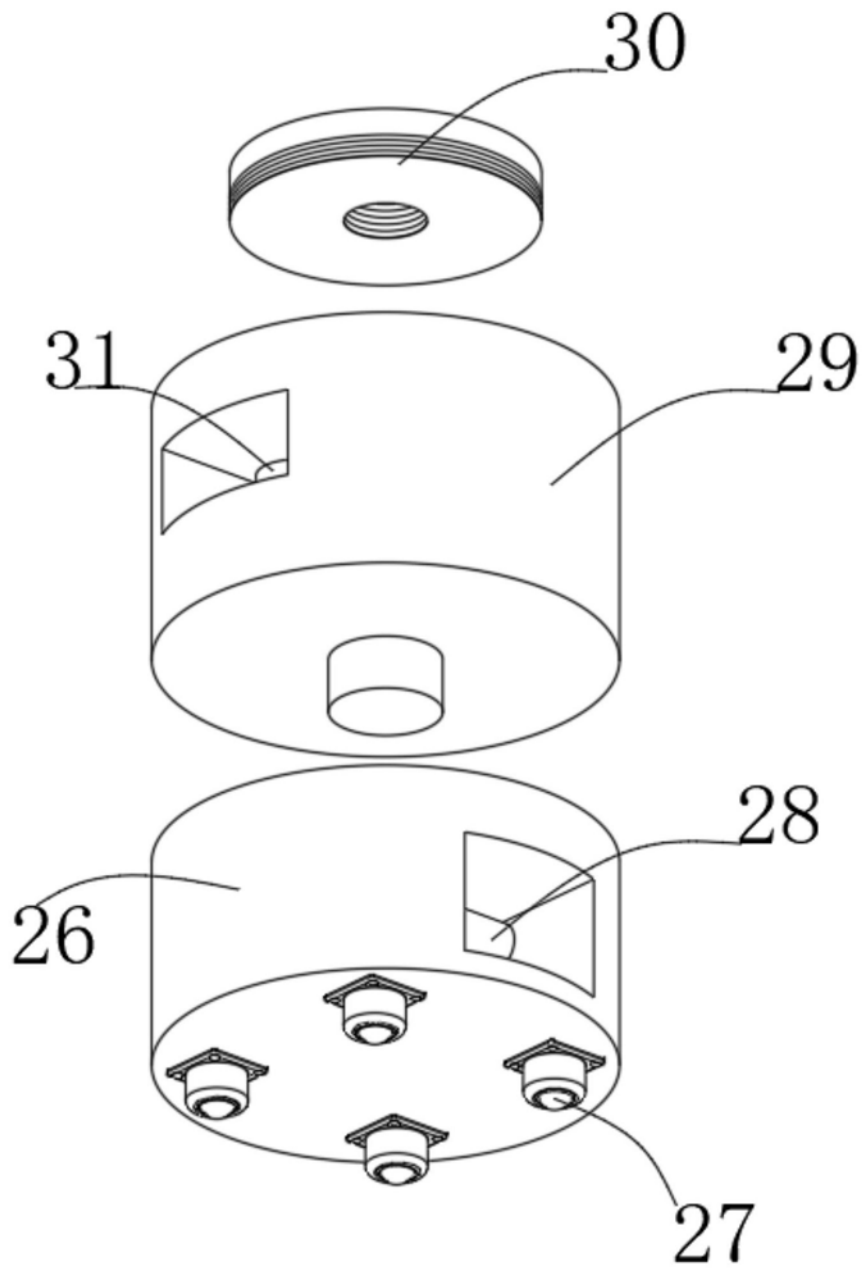


图10