

WALTER INFO 1/2020

LASERMARKIERUNG UND WERKZEUGREINIGUNG

Module für den Einsatz im Robotlader an den Messmaschinen HELICHECK PLUS und PRO

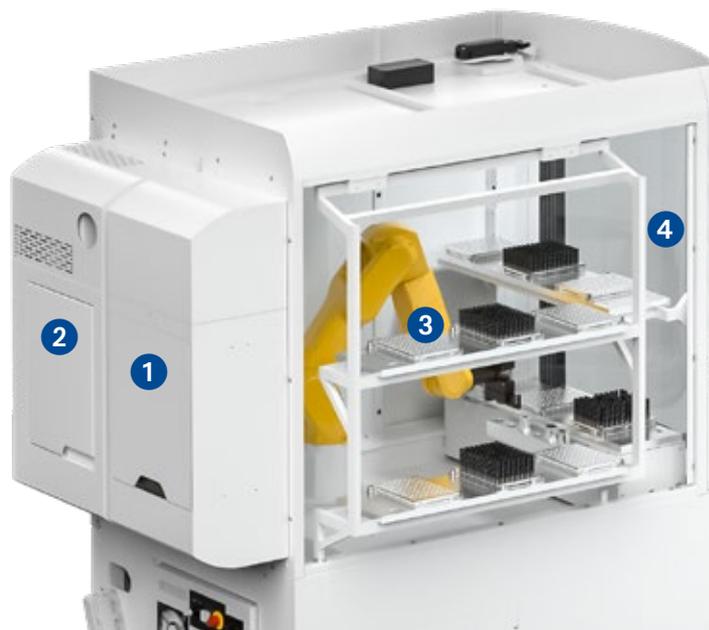
NEUE
MODULE



Nutzen

Mit den neuen Modulen für die Lasermarkierung sowie die Reinigung von Werkzeugen im Robotlader erhöhen Sie die Flexibilität bei der Fertigung und Endkontrolle Ihrer Werkzeuge. Durch die automatische Beschickung der Messmaschine und die Reinigung bzw. Lasermarkierung außerhalb des Arbeitsraumes sparen Sie wertvolle Zeit.

Lasermarkierung und Werkzeugreinigung



1 Modul Werkzeugreinigung

- Kompakte Bauweise
- Anbau außerhalb des Arbeitsraumes
- Die Reinigung erfolgt mit Ultraschall
- Inklusive Werkzeugtrocknung durch Druckluftstrom

2 Modul Lasermarkierung

- Kompakte Bauweise
- Anbau außerhalb des Arbeitsraumes
- Gekapselter Bereich
- Integrierte Absaugung
- Sicheres Arbeiten

3 Hohe Kapazität

- Bis zu 4 Ebenen/16 Kassetten im „Single-Range-Modus“¹⁾ möglich
Beispiel: Werkzeugdurchmesser 6 mm, Kapazität 4.500 Werkzeuge (Kapazität berechnet mit 15 bestückten Kassetten und 1 Leerkassette)
- Bis zu 4 Ebenen/12 Kassetten im „Multi-Range-Modus“²⁾ möglich
Beispiel: Werkzeugdurchmesser 6 mm, Kapazität 3.300 Werkzeuge (Kapazität berechnet mit 11 bestückten Kassetten und 1 Leerkassette)

4 Gute Zugänglichkeit

- Gute Zugänglichkeit von vorne und von oben
- Schnelles Be- und Entladen

Robotlader

Ausstattungspaket „Single-Range“

Ausstattungspaket „Multi-Range“

max. Anzahl Ebenen	4	4
max. Anzahl Kassetten/Ebene	4	3
max. Kapazität Kassetten	16	12
Vorbereitung Werkzeugreinigung	0 ³⁾	0 ³⁾
Vorbereitung Lasermarkierung	0 ³⁾	0 ³⁾
Modul Werkzeugreinigung	0 ⁴⁾	0 ⁴⁾
Modul Lasermarkierung	0 ⁴⁾	0 ⁴⁾
Automatischer Spannanzangenwechsel	–	0

¹⁾ Greiferfinger müssen bei unterschiedlichen Schaftdurchmessern häufig umgebaut werden
²⁾ Greiferfinger können ohne Umbau für einen größeren Durchmesserbereich verwendet werden (Durchmesser 3–16 mm bzw. 16–25 mm)

³⁾ Wird benötigt, um das Modul Werkzeugreinigung bzw. Lasermarkierung anzubauen
⁴⁾ Setzt die Ausrüstung des Robotladers mit der Vorbereitung Werkzeugreinigung bzw. Vorbereitung Lasermarkierung voraus



Ultraschallreinigungsbad

- Die Werkzeuge werden vor der Messung in einem Reinigungsbad mit Ultraschall gereinigt
- Das Trocknen der Werkzeuge erfolgt im Luftstrom und kann je nach Werkzeuglänge individuell angepasst werden



Lasermarkierung

- Hochwertige Markierung ohne jeglichen Einbrand
- Sehr schnelles Markieren
- Markierung an Schaft und/oder Werkzeugstandfläche¹⁾
- Statische und dynamische Daten können wahlweise markiert werden



Plug and Play Konzept

- Einfaches Nachrüsten²⁾ von zusätzlichen Funktionsumfängen durch vorkonfigurierte Schnittstellen für Werkzeugreinigung und Lasermarkierung
- Modul beschaffen, einstecken und loslegen. So einfach funktioniert der Plug and Play Gedanke bei WALTER



Werkzeugwechsellvorgang

- Sicheres Wechseln von Werkzeugen und Spannzangen³⁾ durch lineare Auf-/Abwärtsbewegung der Spindelachse
- Zeitersparnis durch Doppelgreiferkonzept

¹ Beschriftung am Schaft im Standardlieferumfang enthalten. Beschriftung an der Werkzeugstandfläche erfordert optionale Ausstattung mit dafür geeignetem Greiferpaar

² Setzt die Bestellung der optionalen Vorbereitungen für Werkzeugreinigung bzw. Laser-

markierung bei Bestellung der Roboterzelle voraus.

³ Optionale Ausstattung automatischer Spannzangenwechsel erforderlich



Walter Maschinenbau GmbH
Jopestr. 5 · 72072 Tübingen, Deutschland
Tel. +49 7071 9393-0
Fax +49 7071 9393-695
info@walter-machines.com

Weltweite Kontaktinformationen finden Sie auf
www.walter-machines.com

