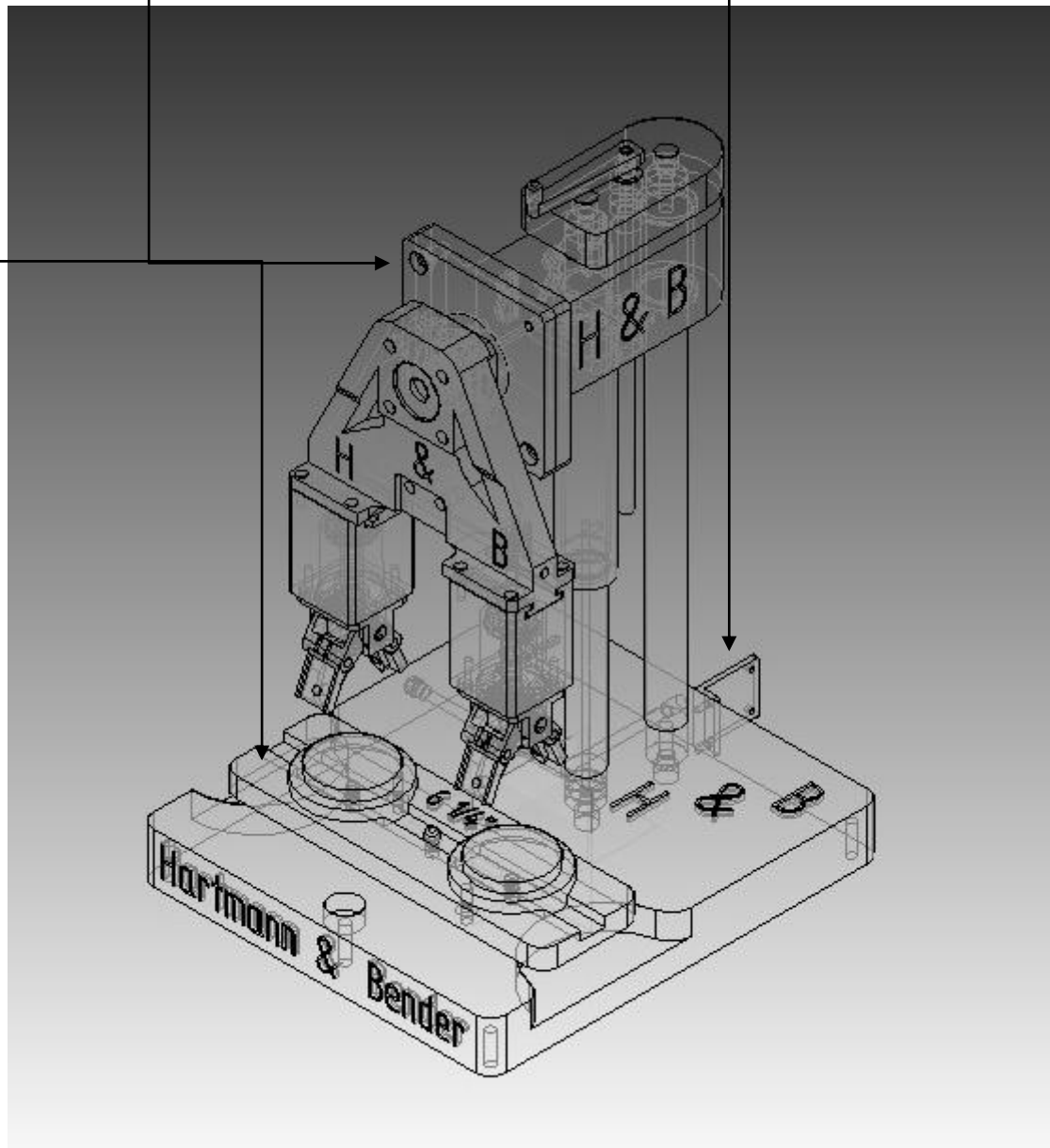


Gliederung

1	<i>Positionsliste / Überblick</i>	2
2	<i>Adaptersystem</i>	3
2.1	<i>Hartmann & Bender GmbH (Emhart Sytem)</i>	3
3	<i>Prüfplattensystem</i>	4
4	<i>Füße/Verstellung</i>	5
5	<i>Luftsystem (Rückseitig)</i>	6

1 Positionsliste / Überblick

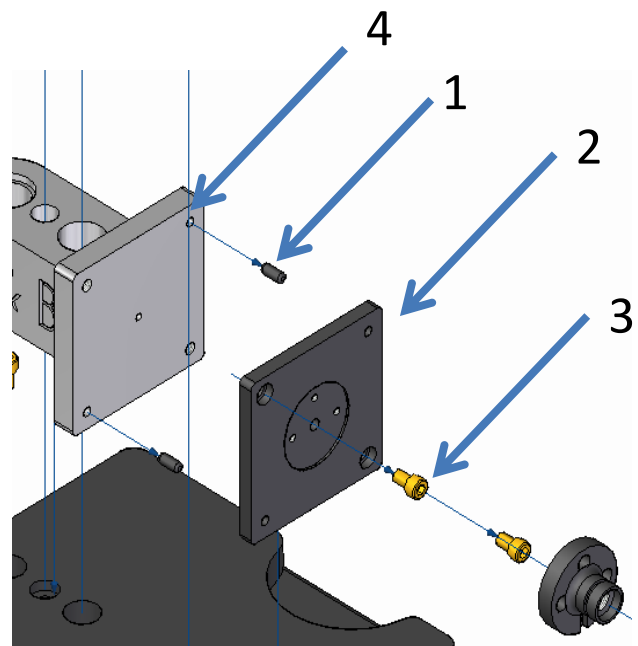
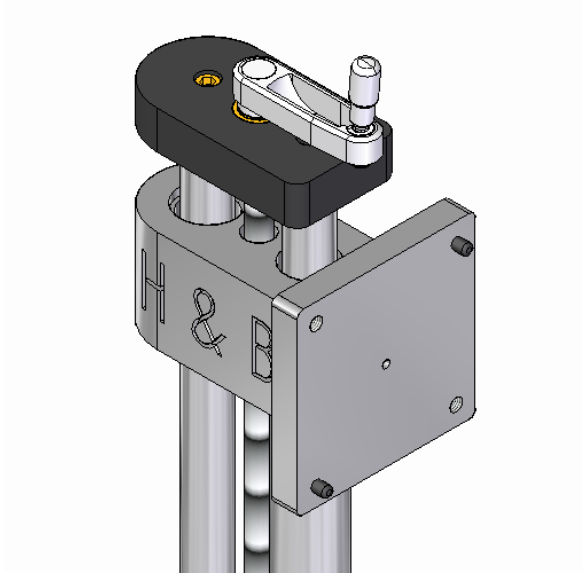
<u>Position</u>	<u>Zu den Erklärungen gelangen Sie über das Inhaltsverzeichnis</u>
1	Adaptersystem
2	Prüfplattensystem
3	Luftsteuerung



2 Adaptersystem

2.1 Hartmann & Bender GmbH (Emhart Sytem)

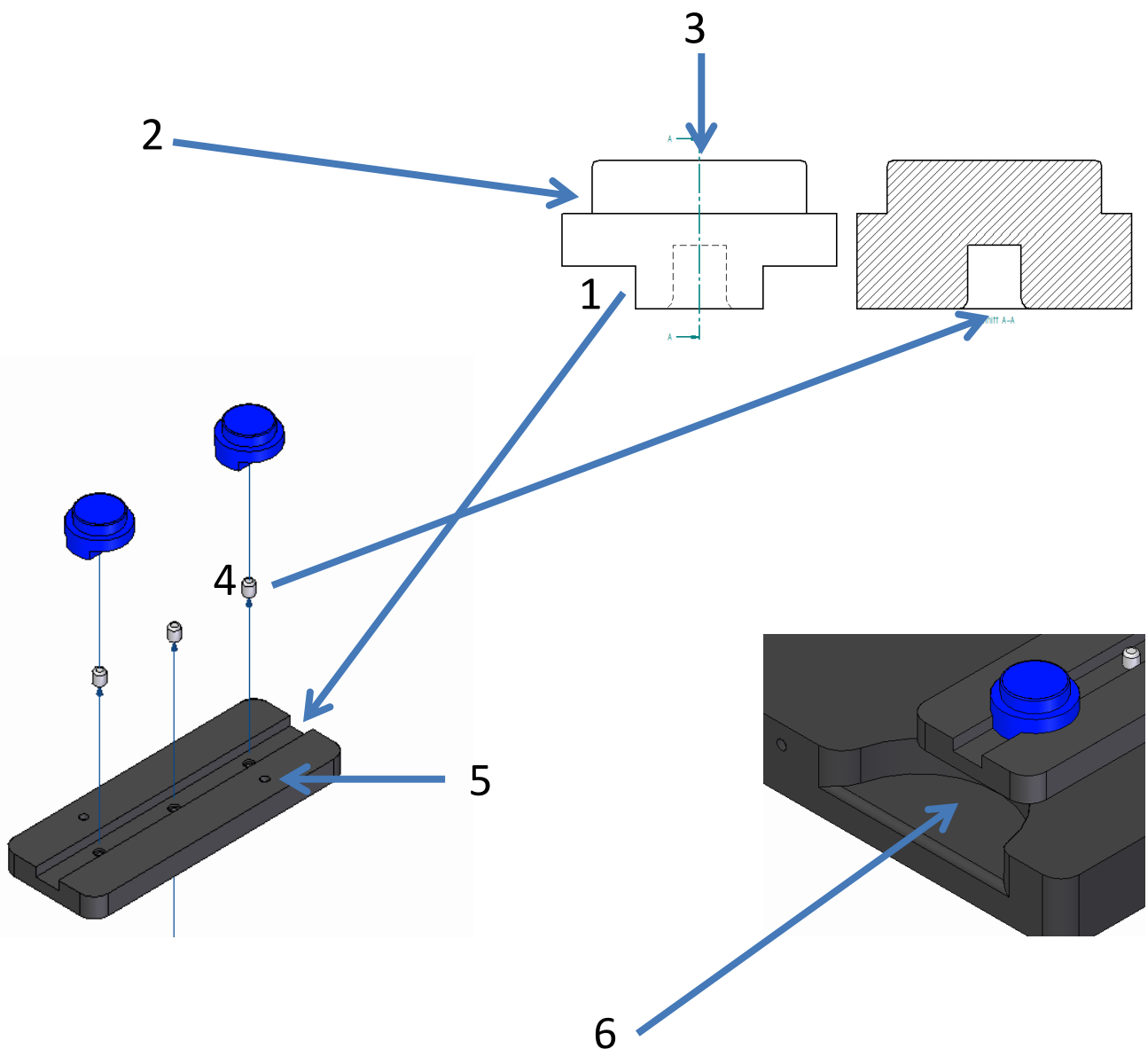
Der Adapter für den Greifer befindet sich auf der Grundplatte (2). Diese wird mit zwei M10 Innensechskantschrauben (3) auf den Führungsschlitzen geschraubt (4). Die Zentrierstifte (1) erleichtern das Anschrauben und bestimmen die genaue Position.



3 Prüfplattensystem

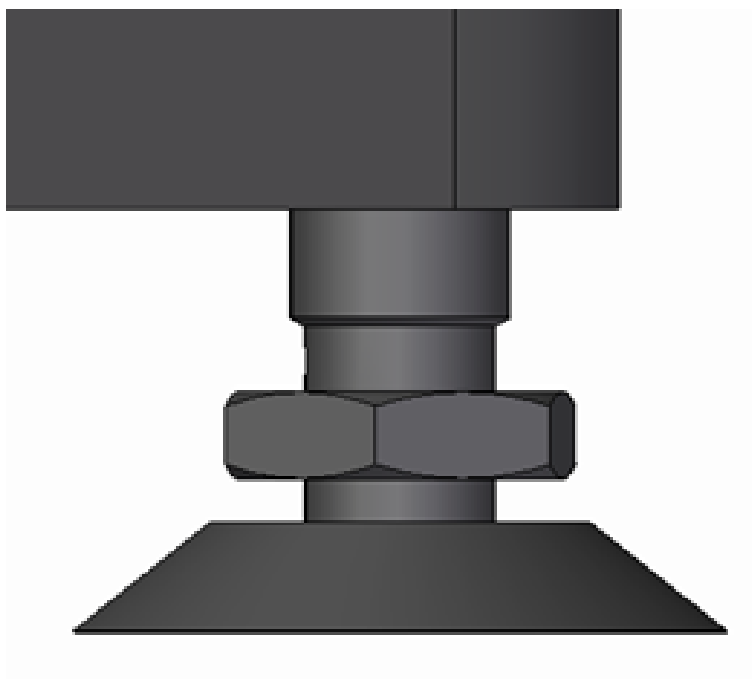
Die Dummies können wie besprochen durch eine Nut (1) in der Prüfplatte formschlüssig ausgerichtet werden. Die Fläche (2) vom Dummybund sorgt für die plane Ausrichtung der Schalen untereinander. Durch den vorgegeben Durchmesser (3) kann der Greifer an sich geprüft werden. Die Sacklochbohrungen(4) geben mit den Absteckstiften die genaue Position vor. Das Gesamtsystem wird durch die zwei Passbohrungen (5) ausgerichtet.

Durch die handgerechten Einführungen (6)(links und rechts) in der Grundplatte kann das Prüfsystem leicht entnommen und mit jeder beliebigen Größe gewechselt werden.



4 FüÙe/Verstellung

Durch die individuelle Höhenverstellung der einzelnen FüÙe kann das System an jede Werkbank angepasst werden. Die Dosenlibelle zeigt die aktuelle Waage an.



5 Luftsystem (Rückseitig)

Das Gesamtsystem wird über ein 3/2 Wegeventil (handbetätigt mit Rastfunktion) belüftet bzw. entlüftet. Die Luft wird intern zum Greifer geführt. Dadurch entfallen jegliche Schläuche am System.

Durch eine eingeschraubte Schnellkupplung im Schaltventil muss lediglich der Pneumatik Schlauch mit Manometer eingesteckt werden. (Üblicher ¼" Anschluss)

Aus Sicherheitsgründen wird die Luftsteuerung rückseitig montiert. (Gefahrenloses Arbeiten)

