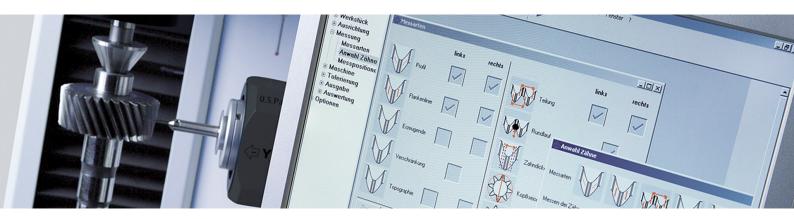
KLINGELNBERG



ADDITIONAL APPLICATION

SOFTWARE

LÖSUNGEN FÜR GETRIEBE-MOTOR-KOMPRESSOR-KOMPONENTEN

Auch im Bereich der Schneckengetriebe setzt sich Klingelnberg mit seiner intelligenten Prüfsoftware für Schnecken und Schneckenräder sowie für Kompressor-Rotoren klar von anderen Lösungen ab.

In den Auswerteprogrammen der Messgeräte stecken über fünfzig Jahre Erfahrung mit all den besonderen Anforderungen, die der Bereich der Schneckengetriebe stellt. Denn Klingelnberg produzierte selbst ein halbes Jahrhundert lang am Standort Hückeswagen spezielle Schnecken- und Rotorenschleifmaschinen. Alle gängigen Profiltypen – Zp-Schnecke- und Duplex-Profile sowie Sonderprofile gegen Achsschnitt-Koordinaten – sind in der Software für Getriebeschnecken implementiert. Somit werden alle fertigungstechnisch interessanten Parameter für schneckenförmige Bauteile und Antriebsspindeln sicher und einfach gemessen und ausgewertet.

Schneckenräder werden analog den spiralverzahnten Kegelrädern topografisch vermessen. Dabei wird ein Meisterrad aufgenommen und gegen dieses werden die folgenden Räder ausgewertet. Eine Vermessung gegen berechnete Solldaten (Koordinaten) ist ebenfalls möglich. Die Teilung erfolgt, analog zur Kegelrad-Messung, auf einem ausgewählten Gitterpunkt.

Ähnlich wie bei der Vermessung von Rotoren können auch Kettenräder und Verzahnungen mit Sonderprofilen, beispielsweise Zykloidverzahnungen, mit dieser Software gegen Koordinaten geprüft werden. Zusätzlich zur Profilmessung werden, wie auch bei Kompressor-Rotoren, die Flankenlinien, die Parallelität im Zahngrund und die Verzahnungsteilung geprüft.

HIGHLIGHTS

- Messung aller gängigen Profiltypen und gegen Achsschnitt-Koordinaten an Getriebeschnecken
- Topografisches Abgreifen eines Meisterzahnes am Schneckenrad
- Messen von Schneckenrädern gegen Solldaten (Koordinaten), analog zur Kegelrad-Messung
- Komplettmessung eines Kompressor-Rotors in einer Aufspannung
- Messung von beliebigen Profilformen gegen Koordinaten mit der Kettenradsoftware

