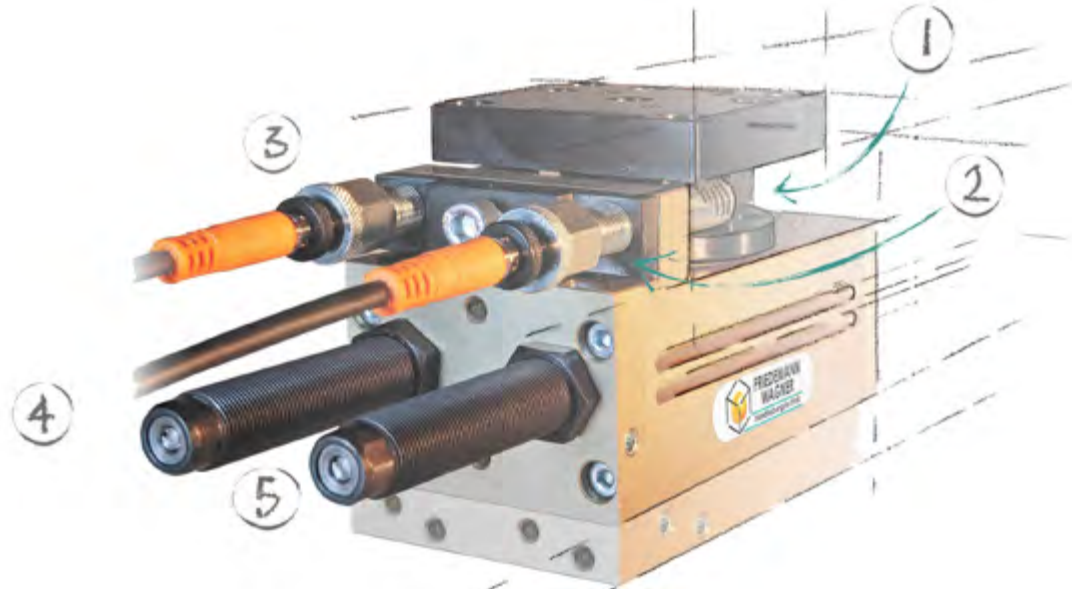


Stoßdämpfer-Überwachung

Monitoring of declining shock absorbers



Stoßdämpfer-Überwachung in Schwenkeinheiten

Stoßdämpfer ③ verlieren über die Zeit den Dämpfungscharakter und können so zu Zerstörung einzelner Elemente, ganzer Einheiten oder zum Produktionsausfall mit hohen Kosten führen.

Unsere Schwenkeinheiten bieten Ihnen durch ihren konstruktiv durchdachten Aufbau die Chance, genau diese Situation ohne zusätzlichen Aufwand zu erkennen:

Die mechanisch klar definierte Position der außen liegenden Anschläge ① auf Ringflächen gewährt stetige Reproduzierbarkeit. In den Endlagen liegt das volle Drehmoment an und benötigt keine zusätzliche mechanische Verriegelung. Direkt in den Anschlagsschrauben ② werden unsere speziellen Initiatoren ③ aufgenommen und können auf einige Hundertstel genau eingestellt werden – um die Anschlagssituation exakt zu quittieren.

Ein sukzessives, nachlassendes Dämpfungsverhalten führt zum Prellen des Systems.

Erkennt die Steuerung durch einfache Abfrage die fehlerhafte Endlagenquittierung als „Prellen“ (Abfrage auf Mehrfachimpuls) kann die Anlage z.B. gestoppt werden, bevor Folgeschäden auftreten.

Mit folgender einfachen Schrittsteuerung steht Ihnen die Funktion der Dämpferüberwachung als Gratis-Nutzen zur Verfügung:

Monitoring of declining shock absorbers

Hydraulic shock absorbers ③ do physically lose their damping character while being used. This maybe results in destruction of elements, complete units or a production-stop e.g. coupled with high costs.

The elaborated construction-base of our swivel-units offer you the chance to identify that extraordinary situation – without high additional efforts.

The mechanical exactly defined position by our external stop system ① on toroidal areas brings repeatability. In the end-position the complete torque is provided and no separate locking-system is required. The sensors ③ are located inside the stopping-screws ② and can be adjusted in a few hundredth mm to precisely confirm the moment of end-stop.

A gradually declining damping character leads to a bouncing effect.

If this bouncing is detected (multiple impulse) by the PLC control, the system easily can be stopped in advance of bigger damages.

Please see the easy functionality to be implemented in the PLC-control for having a damper control for free:

Stoßdämpferabfrage monitoring of shock absorbers

