

# Läpp- und Poliermaschinen mit Horizontalhebel und NC/CNC-Steuerung

HX 500 Z – für Zylinderflächenbearbeitung

## Maschinen-Charakteristik

- Universelle Bearbeitungsmaschine zum Diamantschleifen, Läppen und Polieren
- Robuste x- und y-Achse mit Servoantrieb und Kugelrollspindel
- Stabile Achsenführung für erschütterungsfreie, vibrationsarme Bearbeitungen
- Touch-Display zur Parametereingabe und -anzeige
- Alle Bewegungen und Parameter (z.B. Drehzahlen und Arbeitsdrücke) programmier- und speicherbar
- Produktdatenbank reduziert Rüstzeiten und bietet Prozesssicherheit
- Großes Parameterspektrum ermöglicht die effiziente Nutzung moderner Werkzeuge und Betriebsmittel
- Anbindung an andere Systeme, z.B. Messeinrichtungen
- Alle Spindeln unabhängig voneinander stufenlos regelbar
- Hub, Hebelarmlage und Geschwindigkeit während des Prozesses verstellbar
- Arbeitsdruckeinstellung über Schiebegewicht oder alternativ Pneumatikhebel
- Ein-Hand-Aushebevorrichtung für den/die Hebelarm(e) (bei Schiebegewicht)
- Pneumatisches Ausheben für den/die Hebelarm(e) (bei Pneumatikhebel)
- Spindelarreterung(en)
- Edelstahlkessel
- Poliermittelverteiler



## Optionen

- Arbeitsdruckanzeige
- Hebelauszugspositionsanzeige

## Technische Daten

	<b>HX 500</b>
<b>Spindelanzahl</b>	1
<b>Beckendurchmesser in mm</b>	700
<b>Pinolendrehzahl in min<sup>-1</sup></b>	0 - 100
<b>Abstand Spindelaufzugsfläche - Mitte Hebelarm in mm</b>	305
<b>Verfahrwege</b>	X = 460; Y = 200
<b>Arbeitsdruck in N</b>	
<b>Hebel entlastet</b>	0
<b>Schiebegewicht</b>	50 - 120
<b>Pneumatikhebel leichte Version</b>	0 - 670
<b>Pneumatikhebel schwere Version</b>	0 - 1700
<b>Hauptspindel Anschlussgewinde</b>	M39 DIN 58725
<b>Leistungsbedarf in kW</b>	4,2
<b>Kugelstift</b>	Ø 18 mm / M16
<b>Gewicht in kg</b>	1351
<b>Abmessungen (BxTxH) in mm</b>	
<b>ohne Touch-Display</b>	1445 x 1440 x 1010
<b>mit Touch-Display</b>	1445 x 1440 x 2040
<b>Lackierung (Standard)</b>	Lichtgrau RAL 7035

Werkzeuge und Zubehör finden Sie in unserem aktuellen Zubehörcatalog oder auf Anfrage.

