

LASERKOPF UND VERFAHREN ZUM TRENNEN AM GLASROHRZUG

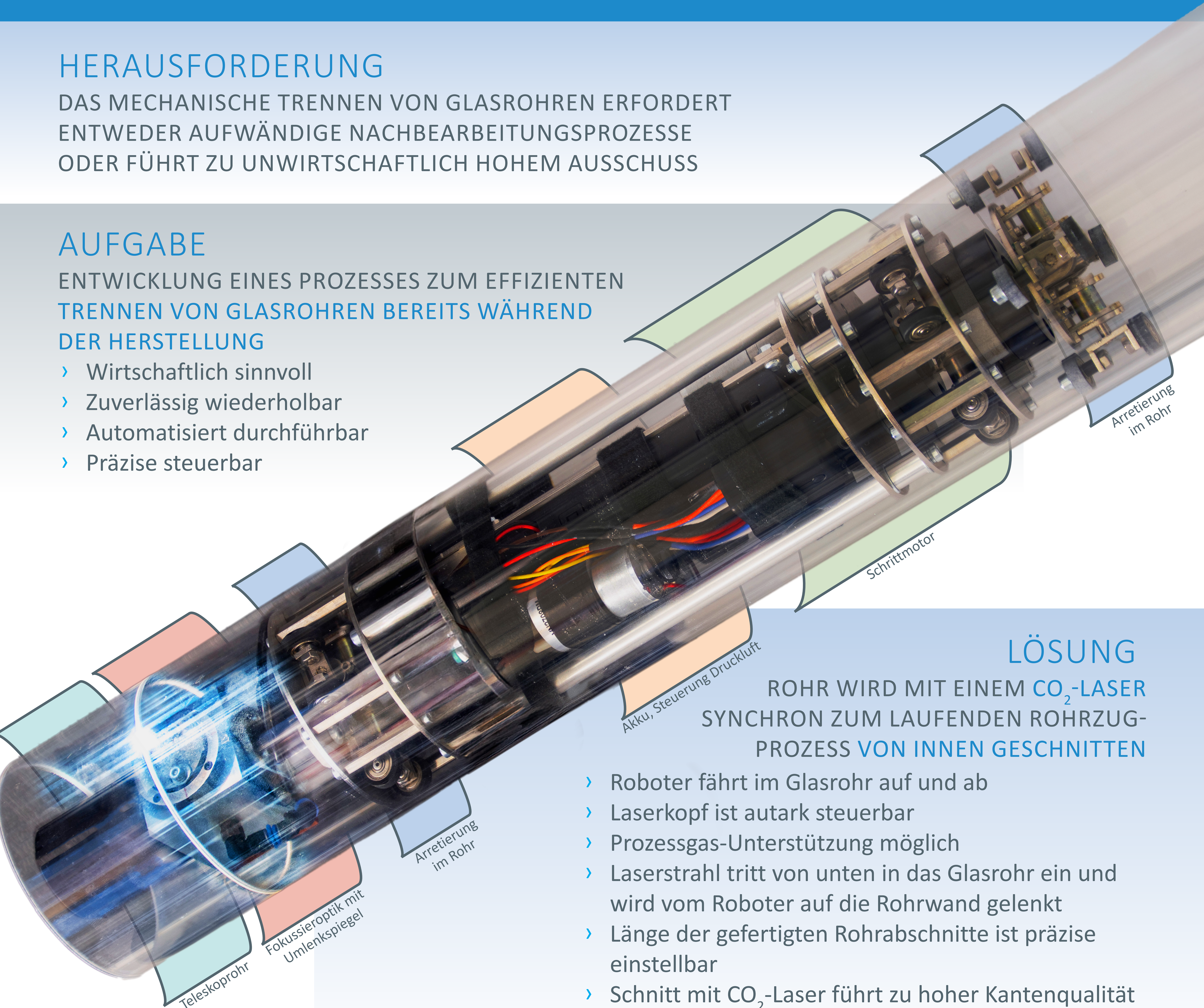
HERAUSFORDERUNG

DAS MECHANISCHE TRENNEN VON GLASROHREN ERFORDERT ENTWEDER AUFWÄNDIGE NACHBEARBEITUNGSPROZESSE ODER FÜHRT ZU UNWIRTSCHAFTLICH HOHEM AUSSCHUSS

AUFGABE

ENTWICKLUNG EINES PROZESSES ZUM EFFIZIENTEN TRENNEN VON GLASROHREN BEREITS WÄHREND DER HERSTELLUNG

- › Wirtschaftlich sinnvoll
- › Zuverlässig wiederholbar
- › Automatisiert durchführbar
- › Präzise steuerbar



LÖSUNG

ROHR WIRD MIT EINEM CO₂-LASER SYNCHRON ZUM LAUFENDEN ROHRZUG-PROZESS VON INNEN GESCHNITTEN

- › Roboter fährt im Glasrohr auf und ab
- › Laserkopf ist autark steuerbar
- › Prozessgas-Unterstützung möglich
- › Laserstrahl tritt von unten in das Glasrohr ein und wird vom Roboter auf die Rohrwand gelenkt
- › Länge der gefertigten Rohrabschnitte ist präzise einstellbar
- › Schnitt mit CO₂-Laser führt zu hoher Kantenqualität
- › Keine Nachbearbeitung erforderlich

Gefördert durch:



Bundesministerium
für Wirtschaft
und Energie

aufgrund eines Beschlusses
des Deutschen Bundestages

INNO-KOM

HIER INVESTIERT
DEUTSCHLAND

Finanziert aus Mitteln des Sondervermögens
„Infrastruktur und Klimaneutralität“ des Bundes.

Förderkennzeichen
49MF230100

Projektlaufzeit
01.04.2024 bis 30.09.2026