

Title (en)
Device for handling printing cylinder

Title (de)
Vorrichtung für das Handling von Druckzylindern

Title (fr)
Dispositif pour la manutention de cylindres d'impression

Publication
EP 1593499 A1 20051109 (DE)

Application
EP 04405285 A 20040505

Priority
EP 04405285 A 20040505

Abstract (en)
The handling device (1) has a carriage (11) for sliding the device in a straight line, a lift column (12) mounted perpendicular on the carriage and able to rotate about its longitudinal axis, an arm fixed (13) on the column for rotating in a predetermined angular range about its longitudinal axis and able to move up and down, and a gripper (14) on the rotatable arm with gripper arms (141) for seizing the printing cylinders around their cylinder sleeve. The gripper arms can rotate from the upright position into one of two horizontal positions and can move to and fro symmetrically. Independent claim describes use of device in a production island for handling printing cylinders. Independent claim describes method for handling cylinders having a transport device for gripping cylinder and transporting it to finishing machine.

Abstract (de)
Einrichtung (1) für das Handling von Druckzylindern (15) für Druckmaschinen, insbesondere von Tiefdruckzylindern in der Formherstellung weist einen Wagen (11) zum geradlinigen Verschieben der Einrichtung (1) für das Handling auf. Senkrecht auf dem Wagen steht eine Liftsäule (12), die um ihre Längsachse drehbar (P12) gelagert montiert ist. An der Liftsäule (12) ist ein Arm (13), befestigt, dessen Längsachse wenigstens angenähert senkrecht zur Längsachse der Liftsäule (12) steht. Der Arm (13) ist um seine Längsachse in einem vorgegeben Winkelbereich drehbar (P13') und in Richtung der Längsachse der Liftsäule (12) aufwärts und abwärts bewegbar (P13). Auf dem drehbaren Arm (13) ist eine Greifvorrichtung (14), mit Greifarmen (141) zum Fassen von Druckzylindern (15) am Umfang des Zylindermantels des Druckzylinders (15) angeordnet. Der Arm (13) kann derart um seine eigene Längsachse drehen, dass die Greifarme (141) aus der unteren senkrechten Lage durch Drehen des Arms (13) in eine der beiden horizontalen Lagen, gedreht werden kann. Die Greifarme (141) bewegen sich beim Greifen und Loslassen von Druckzylindern (15) symmetrisch zueinander hin und voneinander weg. <IMAGE>

IPC 1-7
B41F 9/18

IPC 8 full level
B41F 9/18 (2006.01)

CPC (source: EP)
B41F 9/18 (2013.01)

Citation (search report)

- [A] JP S61111296 A 19860529 - KITO KK
- [A] US 6692210 B1 20040217 - ETTTELBRUECK RUEDIGER [DE]
- [A] EP 0097331 A2 19840104 - WINDMOELLER & HOELSCHER [DE]
- [A] EP 1010522 A1 20000621 - FISCHER & KRECKE GMBH & CO [DE]
- [X] PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 2000, no. 06 22 September 2000 (2000-09-22)

Cited by
EP3312307A1; JPWO2019039176A1

Designated contracting state (EPC)
AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HU IE IT LI LU MC NL PL PT RO SE SI SK TR

DOCDB simple family (publication)
EP 1593499 A1 20051109

DOCDB simple family (application)
EP 04405285 A 20040505