

MONOLITH + LOT

Konfiguration der MONOLITH-Wuchtmaschine:

- automatische Radschutzöffnen/-schliessen
- LOT-System (Achsanzeige für die Verteilung von Gewichten "um 12 Uhr")
- pneumatische Schnellradspannung
- pneumatische Bremse in Unwuchtposition
- Kalibration
- Sprachsynthesizer
- Lassermessarm
- ALU Programme
- automatische Positionierung
- berührungslose Radparameter Messsystem
- Optimierung
- USG Sensor für Felgenbreitemessung
- Programm 3P - Hinter-Speichen-Platzierung
- Touchscreen Monitor LED
- Ausgabe in Datei
- Benutzers Memory
- automatische Messung von Durchmesser, Breite, Abstand
- Unwuchtneuberechnung

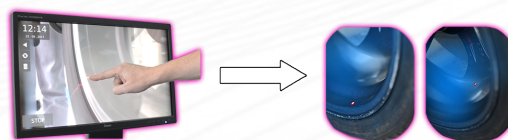


Technische Daten

Felgendurchmesser:	10" - 30"
Felgenbreite	2" - 15"
Radgewicht	80 kg
Auswuchtgenauigkeit	1 g
Genauigkeit der Radteilung	0.45°
Messdrehzahl:	140 obr/min
Leistung des Antriebsmotors	80 W
Spannungsversorgung	230V / 50 Hz
Pneumatische Versorgung	8 - 10 bar
Maße	980/1250/1990
Gewicht	120 kg

Vorteile der Maschine:

Die Wuchtmaschine ist mit einem patentierten System zur Eingabe von Radparametern basierend auf dem realen Bild einer Kamera ausgestattet. Zusätzlich verfügt die Wuchtmaschine über einen Laserindikator, der die Stelle zum Anbringen des Gewichts präzise markiert, um die Korrekturstelle genauer zu bestimmen.



Die Wuchtmaschine MONOLITH mit dem LOT-System (Laser on Top) ist ein ultramodernes Gerät mit noch präziserer Anzeige der Korrekturpunkte. Dank des Laserindikators wird zusätzlich die Achse "auf 12 Uhr" definiert, wodurch das Risiko von Fehlern bei der Platzierung von Schlaggewichten ausgeschlossen wird.

Die Wuchtmaschine ist mit einer modernen pneumatischen Schnellspannvorrichtung ausgestattet, die die Zeit erheblich verkürzt und eine sichere Montage des Rades auf der Spindel der Wuchtmaschine ohne das Risiko einer außermittigen Positionierung gewährleistet. Die Steuerung des Spannmechanismus erfolgt über ein bequemes Fußpedal.



United
States
of
America



US010281355B2

(12) **United States Patent**
Roguski et al.

(10) **Patent No.:** US 10,281,355 B2
(45) **Date of Patent:** May 7, 2019

(54) **METHOD AND SYSTEM FOR THE OPTICAL DETERMINATION OF CORRECTION PLANES IN ROTATING ELEMENTS**

FOREIGN PATENT DOCUMENTS

(71) Applicant: **UNIT S.C. Wiesław Roguski, Jan Tworek, Zaborow (PL)**

EP 0724144 7/1996
EP 1398611 3/2004
WO 98/10261 3/1998

(72) Inventors: **Wiesław Albin Roguski, Lomianki (PL); Wojciech Wiesław Roguski, Lomianki (PL); Jan Tworek, Warsaw (PL)**

OTHER PUBLICATIONS

EP Search Report for EP16185127, completed Jan. 17, 2017.
PPO Search Report for P413757, completed Sep. 5, 2016.

(73) Assignee: **UNIT S.C. WIESŁAW ROGUSKI, JAN TWOREK, Warsaw (PL)**

Primary Examiner—Walter L Lindsay, Jr.
Assistant Examiner—Philipmarcus T Fadul
(74) Attorney, Agent, or Firm—Barnes & Thornburg LLP

(*) Notice: Subject to any disclaimer, the term of this patent is extended or adjusted under 35 U.S.C. 154(b) by 279 days.

(57) **ABSTRACT**

The subject matter of the present invention relates to a system for the optical determination of correction planes in rotating elements, used in the process of balancing, in particular in diagnostic devices equipped with a system which has at least one video camera (K), at least one line projector (RL), a monitor screen (M) and a computer (P) which controls individual component elements of the system, wherein the video camera (K) cooperates with the line projector (RL) while projecting a view of the rotating element (EW) on the monitor screen (M) together with an image of a line (L) projected by means of the line projector (RL).

The subject matter of the present invention also relates to a method for determining correction planes which consists in defining an area of measurement space; is defined on the basis of a virtual rotating element (EW) by placing a rotating element (EW) on the shaft of a diagnostic device (PM) onto which line (L) is projected by means of a line projector (RL), and subsequently a view of the rotating element (EW) is transmitted by means of the video camera (K) to the monitor screen (M) together with an image of the projected line (L), and thus the radius of the line is obtained which forms a change in the value of the radius from the axis of the shaft of the diagnostic device (PM) and the radius of the rotating element (EW) from the diagnostic device (PM) in the defined area of measurement space.

(21) Appl. No.: 15/242,957

(22) Filed: Aug. 22, 2016

(45) **Prior Publication Data**
US 2017/0050440 A1 Mar. 2, 2017

(51) **Int. Cl.**
G01M 1/28 (2006.01)
G01M 1/16 (2006.01)

(Continued)

(52) **U.S. Cl.**
CPC **G01M 1/16** (2013.01); **G01M 1/225** (2013.01); **G01M 1/28** (2013.01); **G01M 1/381** (2013.01); **G01M 1/381** (2013.01); **G01M 1/381** (2013.01)

(58) **Field of Classification Search**
CPC **G01M 1/16**

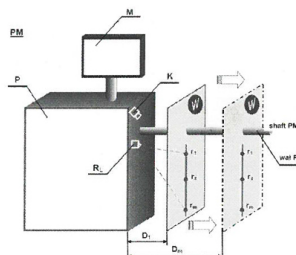
(Continued)

(56) **References Cited**

U.S. PATENT DOCUMENTS

5,827,964 A 10/1998 Douine et al.
6,484,574 B1 11/2002 Douglas et al.
(Continued)

6 Claims, 6 Drawing Sheets



Anders Ivarsson
DIRECTOR OF THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Verfügbare Farben





Grundfarben



Farben auf Bestellung

Zusätzliche Ausstattungen

Index	Beschreibung	Foto
06.04.017.40	Zentrierkonus, Konus 110-125 mm Ø40	
06.04.008.40	Wuchtkone 125-145 mm Ø40	
06.04.009.40	Wuchtkone 145-165 mm Ø40	
150400043	Wuchtkone 122-174 mm Ø40	

Index	Beschreibung	Foto
190400018	Distanzhülse für Konus Lieferfahrzeuge Ø40	
T-CĘG-001	Auswuchtgewichte Wuchtmaschine	
WT-2065-1	Kunststoffschaber	