



(12) **EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**

(43) Veröffentlichungstag:
27.04.2022 Patentblatt 2022/17

(21) Anmeldenummer: **21199425.6**

(22) Anmeldetag: **28.09.2021**

(51) Internationale Patentklassifikation (IPC):
B41F 13/08 (2006.01) **B41F 33/00** (2006.01)
B41F 5/24 (2006.01) **G01B 11/24** (2006.01)
G01B 11/30 (2006.01) **B41F 13/34** (2006.01)

(52) Gemeinsame Patentklassifikation (CPC):
B41F 5/24; B41F 13/08; B41F 13/34;
B41F 33/0027; B41F 33/0072; B41F 33/0081

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB
GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO
PL PT RO RS SE SI SK SM TR
Benannte Erstreckungsstaaten:
BA ME
Benannte Validierungsstaaten:
KH MA MD TN

(71) Anmelder: **Heidelberger Druckmaschinen AG**
69115 Heidelberg (DE)

(72) Erfinder: **Schwab, Werner**
92699 Bechtsrieth (DE)

Bemerkungen:
Geänderte Patentansprüche gemäss Regel 137(2) EPÜ.

(30) Priorität: **22.10.2020 DE 102020213324**

(54) **VERFAHREN ZUM BETREIBEN EINER FLEXODRUCKMASCHINE, SYSTEM, FLEXODRUCKFORM ODER EINE HÜLSE FÜR EINE FLEXODRUCKFORM**

(57) Ein erfindungsgemäßes Verfahren zum Betreiben einer Flexodruckmaschine, mit einem eine Hülse (3, 105a) mit wenigstens einer Flexodruckform (5, 108) tragenden Druckzylinder (16, 105) oder einem Flexodruckzylinder und einem Gegendruckzylinder (17, 106), wobei der Anpressdruck zwischen dem Druckzylinder oder dem Flexodruckzylinder und dem Gegendruckzylinder motorisch eingestellt wird, zeichnet sich dadurch aus, dass das Einstellen in Abhängigkeit einer Punktdichte

(303, 304) der Flexodruckform, d.h. einer ortsabhängigen Dichte von druckenden Erhebungen der Flexodruckform, - oder daraus rechentechnisch abgeleiteter Daten - automatisch erfolgt. Die Erfindung ermöglicht es in vorteilhafter Weise, im industriellen Flexodruck kosteneffizient und hochqualitativ zu drucken. Das erfindungsgemäße Verfahren ermöglicht es in vorteilhafter Weise zudem, das Drucken weiter zu automatisieren.

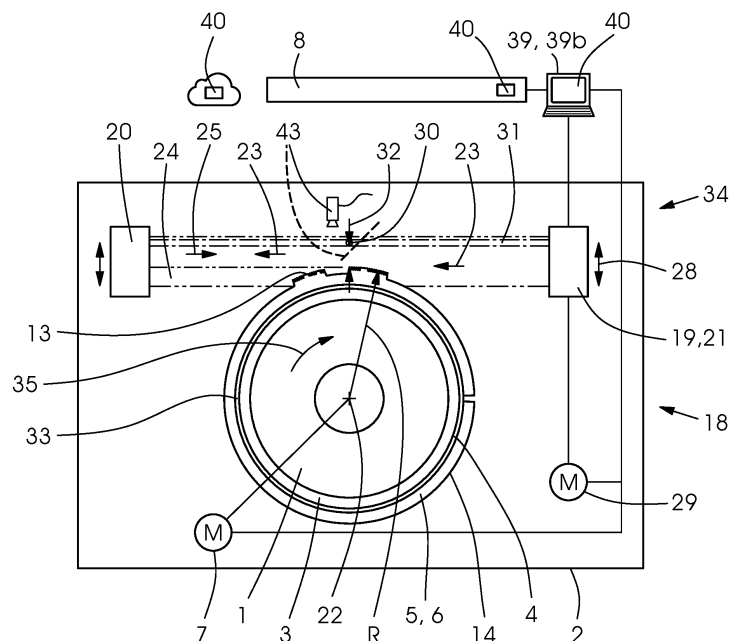


Fig. 2a

Beschreibung

Erfindung

[0001] Die Erfindung betrifft ein Verfahren mit den Merkmalen des Oberbegriffs von Anspruch 1.

[0002] Die Erfindung betrifft weiterhin eine Flexodruckmaschine, wobei die Flexodruckmaschine zum Bedrucken eines Bedruckstoffs mit Flexodruckfarbe nach einem erfindungsgemäßen Verfahren betrieben wird, mit den Merkmalen des Oberbegriffs von Anspruch 17

[0003] Die Erfindung betrifft weiterhin ein System aus einer erfindungsgemäßen Flexodruckmaschine und einer Messeinrichtung zum Messen der Punktdichte der Flexodruckform mit den Merkmalen des Oberbegriffs von Anspruch 22.

[0004] Die Erfindung betrifft weiterhin eine Flexodruckform oder eine Hülse zur Verwendung in einem erfindungsgemäßen Verfahren oder zum Einsatz in einer erfindungsgemäßen Flexodruckmaschine oder zum Einsatz in einem erfindungsgemäßen System mit den Merkmalen des Oberbegriffs von Anspruch 29.

Gebiet der Technik

[0005] Die Erfindung liegt auf dem technischen Gebiet der grafischen Industrie und dort insbesondere im Bereich des Betriebes einer Flexodruckmaschine, d.h. einer Rotationsdruckmaschine für das Drucken mit Flexodruckformen. Im Besonderen liegt die Erfindung dabei auf dem Teilgebiet des Steuerns oder Regelns der Maschine bzw. deren Antrieben und/oder Stellantrieben zum Erhöhen der Druckqualität und Produktivität und/oder Vermeiden oder Reduzieren von Störungen.

Stand der Technik

[0006] Im sogenannten Flexodruck, insbesondere beim industriellen, bahnverarbeitenden Flexodruck, besteht die Anforderung, mit von Druckauftrag zu Druckauftrag verschiedenen Flexodruckformen bei hohen Geschwindigkeiten kosteneffizient zu drucken und hierzu die anfallende Makulatur gering und die Druckqualität hoch zu halten.

[0007] Wechselnde Druckaufträge mit verschiedenen Druckformen bzw. verschiedenen Druckmotiven können dabei Probleme bereiten: die Druckmotive können Stellen aufweisen, an denen viel gedruckt wird, und Stellen, an denen wenig gedruckt wird; und Stellen, an denen gar nicht oder nur unwesentlich gedruckt wird.

[0008] Hülsen werden meist erst kurz vor dem Drucken mit Flexodruckplatten bestückt (Montage).

[0009] Eine Anbindung der Druckstufe ("press") an die Druckvorstufe ("prepress") ist im Flexodruck deutlich weniger ausgeprägt als beispielsweise im Offsetdruck: JDF oder XJDF als Schnittstelle zwischen Vorstufe und Druckstufe ist nicht etabliert. Vorstufendaten stehen daher in der Druckerei meist nicht zur Verfügung. Oftmals

findet die Vorstufe, insbesondere das Belichten der Flexodruckformen, sogar in einem anderen Betrieb statt.

[0010] Flexodruckformen können vor dem Drucken, z.B. in einer Messstation vermessen werden. Die nachveröffentlichte DE102020111341A1 offenbart eine Vorrichtung zum Vermessen von Erhebungen der Oberfläche eines Rotationskörpers und schafft eine Verbesserung, welche es insbesondere ermöglicht, Erhebungen von Rotationskörpern, wie z.B. Flexo-Druckpunkte einer Flexo-Druckplatte, schnell und hochgenau zu vermessen. Die in dem Dokument offenbarte Vorrichtung zum Vermessen von Erhebungen der Oberfläche eines als Zylinder, Walze, Hülse oder Platte einer Druckmaschine ausgebildeten Rotationskörpers, z.B. einer auf einer Hülse montierten Flexo-Druckplatte, mit einem ersten Motor zum Rotieren des Rotationskörpers um eine Rotationsachse und mit einer Messeinrichtung, zeichnet sich dadurch aus, dass die Messeinrichtung zum berührungslosen Vermessen wenigstens eine Strahlungsquelle und wenigstens eine Flächenkamera umfasst.

[0011] Die in dem vorgenannten Dokument zitierten und beschriebenen, weiteren Dokumente DE3302798A1, DE102014215648A1, EP3251850, DE102006060464A1, WO2010146040A1, WO2008049510A1 und das dort beschriebene System "smartGPS®" der Firma Bobst bilden weiteren Stand der Technik. Ebenso das System "ARun" der Firma Allstein.

[0012] Die DE202007004717U1 offenbart eine Rotationsdruckmaschine mit einer Anzahl von Farbdecks, von denen wenigstens eines eine Walze und ein Einstellsystem für die Einstellung der Position der Walze relativ zu wenigstens einem anderen Bauteil der Druckmaschine aufweist, wobei das wenigstens eine Farbdeck eine Steuereinheit aufweist, die dazu eingerichtet ist, Daten über die Walze zu empfangen und zu verarbeiten, die die Topographie der Oberfläche dieser spezifischen Walze und/oder eine räumliche Beziehung zwischen einem Druckmuster und einer auf der Walze gebildeten Referenzmarke beschreiben, und wobei die Steuereinheit weiterhin dazu ausgebildet ist, das Einstellsystem in Übereinstimmung mit diesen Einstelldaten anzusteuern, um so die Walze auf eine optimale Position zum Drucken ohne oder zumindest mit vermindertem Ausschuss einzustellen. Die einzustellende Walze kann z. B. ein Druckzylinder oder eine Druckzylinderhülse (Sleeve) in einer Flexodruckmaschine oder etwa eine Rasterwalze in einer Flexodruckmaschine sein. Die Einstelldaten, die in dem Abtastschritt gewonnen und auf den RFID-Chip geschrieben werden, können Rohdaten sein, die z. B. Daten sein, die die mittlere Bilddichte des zu druckendes Bildes spezifizieren (z. B. das Verhältnis zwischen den druckenden und nicht druckenden Teilen des Druckmusters, gemittelt über einen geeigneten Teil der Walzenoberfläche).

Technische Aufgabe

[0013] Es ist eine Aufgabe der vorliegenden Erfindung,

eine Verbesserung gegenüber dem Stand der Technik zu schaffen, welche es insbesondere ermöglicht, im industriellen Flexodruck kosteneffizient und hochqualitativ zu drucken.

Erfindungsgemäße Lösung

[0014] Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß durch ein Verfahren nach Anspruch 1, eine Flexodruckmaschine nach Anspruch 17, ein System nach Anspruch 22 und eine Flexodruckform oder eine Hülse für eine Flexodruckform nach Anspruch 29 gelöst.

[0015] Vorteilhafte und daher bevorzugte Weiterbildungen der Erfindung ergeben sich aus den Unteransprüchen sowie aus der Beschreibung und den Zeichnungen.

[0016] Ein erfindungsgemäßes Verfahren zum Betreiben einer Flexodruckmaschine, mit einem eine Hülse mit wenigstens einer Flexodruckform tragenden Druckzylinder oder einem Flexodruckzylinder und einem Gegendruckzylinder, wobei der Anpressdruck zwischen dem Druckzylinder oder dem Flexodruckzylinder und dem Gegendruckzylinder motorisch eingestellt wird, zeichnet sich dadurch aus, dass das Einstellen in Abhängigkeit einer Punktdichte der Flexodruckform, d.h. einer ortsabhängigen Dichte von druckenden Erhebungen der Flexodruckform, - oder daraus rechentechnisch abgeleiteter Daten - automatisch erfolgt.

[0017] Eine erfindungsgemäße Flexodruckmaschine, mit wenigstens einem Flexodruckwerk - umfassend einen eine Hülse mit wenigstens einer Flexodruckform tragenden Druckzylinder oder einem Flexodruckzylinder, einen Gegendruckzylinder und eine Rasterwalze - wobei die Flexodruckmaschine zum Bedrucken eines Bedruckstoffs mit Flexodruckfarbe nach einem der vorhergehenden Verfahren betrieben wird, zeichnet sich dadurch aus, dass die Flexodruckmaschine wenigstens einen Stellmotor für das automatische Einstellen des Anpressdrucks zwischen dem Druckzylinder oder dem Flexodruckzylinder und dem Gegendruckzylinder umfasst.

[0018] Ein erfindungsgemäßes System aus einer erfindungsgemäßen Flexodruckmaschine und einer Messeinrichtung zum Messen der Punktdichte des Flexodruckform, zeichnet sich dadurch aus, dass die Messeinrichtung die Punktdichte der Flexodruckform misst und die Punktdichte oder daraus abgeleitete Daten an die Flexodruckmaschine übermittelt.

[0019] Eine erfindungsgemäße Flexodruckform oder Hülse für eine Flexodruckform, wobei die Flexodruckform oder die Hülse mit einer maschinenlesbaren ID markiert ist, zur Verwendung in einem erfindungsgemäßen Verfahren oder zum Einsatz in einer erfindungsgemäßen Flexodruckmaschine oder zum Einsatz in einem erfindungsgemäßen System, zeichnet sich dadurch aus, dass die maschinenlesbare ID maschinell ausgelesen und auf einem Rechner für den Abruf gespeichert wird.

Vorteilhafte Ausbildungen und Wirkungen der Erfindung

[0020] Die Erfindung ermöglicht es in vorteilhafter Weise, im industriellen Flexodruck kosteneffizient und hochqualitativ zu drucken. Das erfindungsgemäße Verfahren ermöglicht es in vorteilhafter Weise zudem, das Drucken weiter zu automatisieren.

[0021] Die Erfindung wird für eine Flexodruckmaschine bzw. für Flexodruckformen (Hochdruck) beschrieben und gezeigt. Alternativ kann die Erfindung für gravierte Druckformen oder gravierten Hülsen eingesetzt werden (Tiefdruck). Statt des Begriffs "Flexo-" kann in dieser Anmeldung daher alternativ "Tief-" oder "Flexo- oder Tief-" verwendet werden. Statt "Hülse mit Flexodruckform" kann "Hülse mit gravierter Form" oder "gravierte Hülse" bzw. "Laser gravierte Hülse" oder "mit Laser gravierte Endloshülse" oder "endlose Druckform" oder "endlos Druckhülse" verwendet werden.

Weiterbildungen der Erfindung

[0022] Im Folgenden werden bevorzugte Weiterbildungen der Erfindung (kurz: Weiterbildungen) beschrieben.

[0023] Eine jeweilige Weiterbildung des erfindungsgemäßen Verfahrens kann sich dadurch auszeichnen:

- dass das Einstellen während des Druckens dynamisch, d.h. in Abhängigkeit von der Rotationsgeschwindigkeit des Druckzylinders, erfolgt.
- dass die Punktdichte der Flexodruckform gemessen wird.
- dass die Punktdichte der Flexodruckform berührungslos gemessen wird.
- dass das Messen der Punktdichte der Flexodruckform mit von Tastrollen verschiedenen Mitteln durchgeführt wird.
- dass die Punktdichte der Flexodruckform vor dem Drucken gemessen wird.
- dass die Punktdichte der Flexodruckform vor dem Drucken in einer Messeinrichtung gemessen wird.
- dass die Messeinrichtung einen Aufnahmezylinder für die Flexodruckform oder für eine Hülse mit der Flexodruckform umfasst.
- dass der Aufnahmezylinder während des Messens um eine - eine axiale Richtung aufweisenden - Rotationsachse rotiert.
- dass die Messeinrichtung außerhalb der Flexodruckmaschine betrieben wird.
- dass beim Messen eine Kamera zum Einsatz kommt.
- dass beim Messen eine Flächenkamera zum Einsatz kommt.
- dass beim Messen eine Zeilenkamera zum Einsatz kommt.
- dass in der Kamera wenigstens ein CIS-Sensor zum Einsatz kommt.
- dass beim Messen eine ortsfeste Kamera zum Einsatz kommt.

- dass die Kamera vor dem Messen senkrecht zur axialen Richtung bewegt wird.
- dass die Kamera während des Messens in axialer Richtung bewegt wird.
- dass beim Messen mit der Kamera eine Strahlungsquelle, insbesondere eine Lichtquelle zum Einsatz kommt.
- dass beim Messen das gesamte Druckbild einer Flexodruckform erfasst wird.
- dass beim Messen wenigstens eine oder wenigstens zwei Flexodruckform/-en auf einer Hülse montiert und erfasst wird bzw. werden.
- dass beim Messen die gesamte Hülse, d.h. deren Mantelfläche mit montierten Flexodruckformen, erfasst wird.
- dass beim Messen Licht von einer Lichtquelle bis zu Erhebungen der Flexodruckform und von dort zur Kamera gelangt.
- dass beim Messen mit der Kamera wenigstens ein Spiegel zum Einsatz kommt.
- dass der Spiegel beweglich angeordnet ist.
- dass der Spiegel vor dem Messen senkrecht zur axialen Richtung bewegt wird.
- dass der Spiegel während des Messens in axialer Richtung bewegt wird.
- dass beim Messen Licht von einer Lichtquelle bis zu Erhebungen der Flexodruckform und von dort über den Spiegel zurück zur Kamera gelangt.
- dass beim Messen ein Laser und ein Triangulationsmessverfahren zum Einsatz kommen.
- dass die Punktdichte aus Vorstufendaten zur Herstellung der Flexodruckform rechentechnisch ermittelt wird.
- dass eine Berechnung von Einstellwerten erfolgt.
- dass die Einstellwerte an eine Steuerung eines Motors für das Einstellen des Anpressdrucks übermittelt werden.
- dass das Berechnen der Einstellwerte in Abhängigkeit einer Punktdichte der Flexodruckform, d.h. einer ortsabhängigen Dichte von druckenden Erhebungen der Flexodruckform, - oder daraus rechentechnisch abgeleiteter Daten - erfolgt.
- dass bei der Berechnung der Einstellwerte ein Rechner, d.h. ein Digitalrechner, zum Einsatz kommt.
- dass dem Rechner die Punktdichte oder die daraus abgeleiteten Daten übermittelt wird bzw. werden.
- dass bei der Berechnung der Einstellwerte eine Mittelung über vorgegebene Oberflächenabschnitte der Flexodruckform erfolgt.
- dass bei der Berechnung der Einstellwerte eine Einteilung in Kategorien erfolgt.
- dass bei der Berechnung der Einstellwerte ein Dichte-Kategorien-Vektor erzeugt wird.
- dass ein n-dimensionaler Vektor mit folgenden n Kategorien gebildet wird: 0%, 0-5%, 5-10%, ..., 90-95%, 95-100% oder 0%, 0-10%, ..., 80-90%, 90-100%; wobei 100% einer Vollfläche entspricht.
- dass die Berechnung der Einstellwerte zwei Berechnungen umfasst, wobei für jede axiale Seite eine separate Berechnung eines Einstellwertes erfolgt.
- dass bei der Berechnung der Einstellwerte zwei Dichte-Kategorien-Vektoren erzeugt werden.
- 5 - dass die Einstellwerte an eine Steuerung eines Motors für das Einstellen des Anpressdrucks übermittelt werden, wobei der Anpressdruck in Schritten von 0,01 mm in Abhängigkeit der Transportgeschwindigkeit einer Bedruckstoffbahn verändert wird.
- 10 - dass das Berechnen der Einstellwerte zusätzlich in Abhängigkeit einer vorgegebenen oder gemessenen Shorehärte der Flexodruckform - oder daraus rechentechnisch abgeleiteter Daten - erfolgt.
- 15 - dass die Einstellwerte an eine Steuerung mindestens eines Motors für das Einstellen des Anpressdrucks übermittelt werden, wobei der Anpressdruck in Abhängigkeit der Shorehärte verändert wird. Bevorzugt sind zwei Motoren (auf AS und BS) vorhanden.
- 20 - dass die Flexodruckmaschine eine Rasterwalze zum Einfärben der Flexodruckform umfasst.
- dass die Rasterwalze mit einer ID markiert ist und die ID in der Flexodruckmaschine erfasst wird.
- dass die Rasterwalze mit einer ID markiert ist und die ID Informationen zum Transfervolumen sowie z.B. Geometrie, Lineatur und/oder Tiefe jeweils der Näpfchen und deren Winkelung trägt.
- 25 - dass die Rasterwalze mit einer ID markiert ist und zu dieser ID Informationen, wie z.B. Transfervolumen, Geometrie, Lineatur und/oder Tiefe jeweils der Näpfchen und deren Winkelung in einem Daten-Speicher oder einem Cloud-Speicher hinterlegt sind.
- 30 - dass ein weiterer Anpressdruck, d.h. ein Anpressdruck zwischen dem Druckzylinder und der Rasterwalze, motorisch eingestellt wird.
- 35 - dass das Einstellen des weiteren Anpressdrucks während des Druckens dynamisch, d.h. in Abhängigkeit von der Rotationsgeschwindigkeit des Druckzylinders, erfolgt.
- 40 - dass für das Einstellen des weiteren Anpressdrucks eine Berechnung von weiteren Einstellwerten erfolgt.
- dass die Einstellwerte und/oder die weiteren Einstellwerte an eine Steuerung des Motors und/oder eines weiteren Motors für das Einstellen des weiteren Anpressdrucks übermittelt werden.
- dass bei der Berechnung der weiteren Einstellwerte die Punktdichte der Flexodruckform, d.h. die ortsabhängige Dichte von druckenden Erhebungen der Flexodruckform, berücksichtigt wird.
- 50 - dass ein berechneter Sollwert des weiteren Einstellwerts des Anpressdrucks mit einem erfassten Istwert des Einstellwerts des Anpressdrucks beim störungsfreien Drucken verglichen wird und dass aus dem Vergleich eine Abweichung des Sollwerts vom Istwert rechentechnisch ermittelt wird und dass rechentechnisch ein Korrekturwert ermittelt wird.
- 55 - dass verschiedene Korrekturwerte beim Drucken mit

- verschiedenen Flexodruckformen einer Anzahl von Flexodruckformen ermittelt und gespeichert werden.
- dass eine KI mit den gespeicherten Korrekturwerten rechentechnischen Lernschritte durchläuft und dass die KI vor dem Drucken mit einer weiteren - zur Anzahl der Flexodruckformen verschiedenen - Flexodruckform einen Korrekturwert für die Flexodruckform ermittelt und dieser Korrekturwert bei dem Drucken verwendet wird.
 - dass eine rechentechnische Qualitätskontrolle der Hülse und/oder einer oder mehrerer montierter Flexodruckformen durchgeführt wird.
 - dass eine KI einem Lernprozess unterzogen wird, bei welchem die KI lernt, im späteren Einsatz selbstständig Punktdichten von Druckformen, z.B. Flexodruckformen, zu erkennen. Für das Einlernen der KI kann wenigstens eine (Lern-) Druckform erzeugt werden, welche wenigstens ein (Lern-) Druckbild aufweist, das verschiedene gestuft (z.B. 0%, 5%, 10%, ..., 100%) oder kontinuierlich (z.B. 0 bis 100%). Eine solche Druckform bzw. deren Druckbild kann mit einer Kamera erfasst werden und die KI kann anhand des erfassten digitalen Bildes, bevorzugt unter menschlicher und/oder maschineller Anleitung, lernen, welche Bereiche des Druckbildes welchen Punktdichten entsprechen und die zugehörigen Bereich im digitalen Bild entsprechend kennzeichnen. Bevorzugt wird die KI mit vielen und unterschiedlichen (Lern-) Druckbildern und ggf. zusätzlich mit realen Druckbildern eingelernt bzw. trainiert. Dabei erhöht sich die Genauigkeit der KI im Erkennen von Punktdichten. Hat die KI eine erforderliche Erkennungsgenauigkeit erreicht, kann der Lernprozess beendet werden. Eine solchermaßen trainierte KI kann dann im digitalen Bild einer realen Druckform, also einer Druckform für einen Druckauftrag, sehr schnell und sehr präzise Bereiche mit bestimmten Punktdichten erkennen und diese entsprechend kennzeichnen. Eine solche KI kann ihm Rahmen der Erfindung eingesetzt werden, d.h. beim Erkennen von Punktdichten.

[0024] Eine jeweilige Weiterbildung der erfindungsgemäßen Flexodruckmaschine kann sich dadurch auszeichnen:

- dass der Stellmotor rechentechnisch unter Verwendung der Punktdichte oder daraus abgeleiteter Daten derart gesteuert oder geregelt wird, dass der Anpressdruck zwischen dem Druckzylinder und dem Gegendruckzylinder einen vorgegebenen Wert oder einen vorgegebene Wertebereich aufweist.
- dass die Flexodruckmaschine einen Trockner zum Trocknen des Bedruckstoffs und/oder der Flexodruckfarbe umfasst.
- dass der Trockner ein Heißlufttrockner ist.
- dass der Trockner ein IR-Trockner ist.

- dass der Trockner ein UV-Trockner ist.
- dass der Trockner eine Trocknersteuerung umfasst.
- dass der Trockner eine Einrichtung zur Leistungseinstellung oder Leistungssteuerung oder Leistungsregelung des Trockners umfasst.
- dass die Leistung des Trockners unter rechentechnischer Verwendung der Punktdichte oder daraus abgeleiteter Daten veränderbar ist.
- dass die Leistung des Trockners unter zusätzlicher rechentechnischer Verwendung des Transfervolumens der Rasterwalze veränderbar ist.
- dass die Leistung des Trockners unter zusätzlicher rechentechnischer Verwendung des Wertes des Festkörperanteils oder des Wasseranteils der Flexodruckfarbe veränderbar ist.
- dass die auf den Bedruckstoff transferierte Wassermenge unter Berücksichtigung der transferierten Farbmenge berechnet wird.
- dass der Trockner eine Einrichtung zur FeuchteEinstellung oder Feuchtesteuerung oder Feuchterege-lung im Trockner umfasst.
- dass die Einrichtung eine einstellbare, steuerbare oder regelbare Klappe umfasst, welche die Menge von vorgewärmter Zuluft in den Trockner beeinflusst.
- dass die Einrichtung eine einstellbare, steuerbare oder regelbare Klappe umfasst, welche die Menge von feuchter Abluft aus dem Trockner beeinflusst.
- dass der Trockner eine Verbindung umfasst, durch welche feuchte Abluft aus dem Trockner der vorge-wärmten Zuluft in den Trockner beigemischt wird.
- dass die Menge der Zuluft und die Menge der Abluft verringert wird.
- dass die Menge von über die Verbindung zirkulie-render Luft erhöht wird.
- dass beim Betrieb der Flexodruckmaschine Karton bedruckt wird.
- dass der Karton ein Wasser aus der Flexodruckfarbe aufsaugender Karton ist.
- dass der Karton beschichtet ist, z.B. mit Polyethylen.
- dass die Hülse wenigstens zwei Flexodruckformen mit unterschiedlichen Druckmotiven trägt.
- dass die zwei Flexodruckformen auf der Hülse in Umfangsrichtung aufeinanderfolgend oder in axialer Richtung aufeinanderfolgend montiert sind

[0025] Eine jeweilige Weiterbildung des erfindungsgemäßen Systems kann sich dadurch auszeichnen:

- dass die Messeinrichtung Teil einer Messstation ist, welche separat zur Flexodruckmaschine angeord-net ist.
- dass die Flexodruckform und/oder die Hülse mit ei-ner maschinenlesbaren ID markiert ist.
- dass die ID als eindeutiger Identifikator für die Hülse ausgebildet ist.
- dass der Identifikator mehrere Zeichen, insbeson-dere Ziffern und/oder Buschstaben und/oder Son-derzeichen, umfasst.

- dass die ID als ein eindimensionaler Code markiert ist, insbesondere ein Barcode, oder als ein zweidimensionaler Code markiert ist, insbesondere ein QR-Code, oder als ein RFID-Chip oder NFC-Chip markiert ist.
- dass die Messeinrichtung die Punktdichte oder daraus abgeleitete Daten zusammen mit der ID direkt an die Flexodruckmaschine übermittelt.
- dass die Messeinrichtung die Punktdichte oder daraus abgeleitete Daten zusammen mit der ID indirekt an die Flexodruckmaschine übermittelt, indem die Punktdichte oder die daraus abgeleitete Daten zwischengespeichert und von der Flexodruckmaschine für das Drucken mit der Flexodruckform und/oder der Hülse abgerufen werden.
- dass das Zwischenspeichern auf einem zentralen Speicher oder einem Cloud-Speicher erfolgt.
- dass die Messeinrichtung eine Shorehärte der Flexodruckform misst und die Shorehärte oder daraus abgeleitete Daten an die Flexodruckmaschine übermittelt.
- dass zum Messen der Shorehärte ein Messstempel auf die Flexodruckform oder auf ein Messfeld der Flexodruckform aufgesetzt wird.
- dass das System eine Mehrzahl von Rasterwalzen verschiedener Raster und/oder Rasterfeinheiten umfasst und dass die Flexodruckmaschine beim Drucken mit einer Flexodruckform mit einer Rasterwalze betrieben wird, welche aus der Mehrzahl von Rasterwalzen rechentechnisch unter Verwendung der Punktdichte der Flexodruckform oder daraus abgeleiteter Daten ausgewählt wird.
- dass die ausgewählte Rasterwalze ein Raster aufweist, welches feiner als das Raster der Flexodruckform ist.

[0026] Eine jeweilige Weiterbildung der erfindungsgemäßen Flexodruckform oder Hülse für eine Flexodruckform kann sich dadurch auszeichnen:

- dass die Markierung mit der maschinenlesbaren ID unter Einsatz eines Markierungsmittels erfolgt, welches von einem RFID-Chip verschieden ist.
- dass die Flexodruckform ein Messfeld zum Messen der Shorehärte umfasst.

[0027] Die in den obigen Abschnitten Technisches Gebiet, Erfindung und Weiterbildungen sowie im folgenden Abschnitt Ausführungsbeispiele offenbarten Merkmale und Merkmalskombinationen stellen - in beliebiger Kombination miteinander - weitere vorteilhafte Weiterbildungen der Erfindung dar.

Ausführungsbeispiele zur Erfindung und Figuren

[0028] Die Figuren 1 bis 5 zeigen eine Flexodruckmaschine, eine Messstation mit einer Messeinrichtung (verschiedene Ausführungsformen) und ein Messverfahren.

[0029] Die Figuren 6 und 7 zeigen eine Flexodruckmaschine und eine Einrichtung zur Regelung der Anpresskraft bzw. des Anpressdrucks und Figur 8 ein Verfahren.

5 **[0030]** Die Figur 9 zeigt das erfasste Bild einer Hülse mit beispielhaft zwei Flexodruckformen.

[0031] Einander entsprechende Merkmale sind in den Figuren mit denselben Bezugszeichen versehen. Sich in den Figuren wiederholende Bezugszeichen wurden der Übersichtlichkeit teils weggelassen.

10 **[0032]** Figur 1 zeigt einen Querschnitt eines rotierbaren Trägerzylinders 1 einer Messstation 2, einer auf dem Trägerzylinder aufgenommenen Hülse 3 und einer auf der Hülse aufgenommenen, bevorzugt mittels eines Klebebands 4 (oder alternativ mittels einer Klebebeschichtung der Hülse) an der Hülse befestigten (so genanntes "Montieren"), zumindest hinsichtlich ihrer Topografie zu vermessenden Druckplatte 5 (Flexodruckform) als Rotationskörper 6.

15 **[0033]** Zum Rotieren des Trägerzylinders während des Messens kann in der Messstation ein Motor 7 vorhanden sein. Die Messstation kann Teil eines sogenannten "mounter" (in dem Druckplatten auf Trägerhülsen montiert werden) sein oder kann separat zu einem "mounter" vorgesehen sein. Die Messstation kann separat zu einer Druckmaschine 8 (Flexodruckmaschine) - mit wenigstens einem Druckwerk 9 (Flexodruckwerk) für die Druckplatte 5 und einem Trockner 10 zum Bedrucken und Trocknen eines bevorzugt bahnförmigen Bedruckstoffs 11 - vorgesehen sein. Die Druckplatte ist bevorzugt eine Flexodruckform mit einem Durchmesser von 106 mm bis 340 mm. Der Trockner ist bevorzugt ein Heißlufttrockner und/oder ein UV-Trockner und/oder eine Elektronenstrahl-Trockner und/oder ein IR-Trockner. Die Hülse kann seitlich auf den Trägerzylinder aufgeschoben werden. Der Trägerzylinder kann Öffnungen in seiner Mantelfläche aufweisen, aus welchen - zum Weiten der Hülse und zum Erzeugen eines Luftkissens beim Aufschieben - Druckluft ausgestoßen werden kann. Die Hülse mit der Druckplatte kann nach dem Messen aus dem Messgerät entnommen und in der Druckmaschine auf einen Druckzylinder des Druckwerks aufgeschoben werden. Alternativ zum Pneumatik-Spannsystem kann auch ein Hydraulik-Spannsystem verwendet werden.

20 **[0034]** Figur 1 zeigt zudem einen digitalen Rechner und/oder digitalen Speicher 39, 39b, 123, 317, 401 und/oder 403. Die Messeinrichtung kann Daten erzeugen und an den Rechner/Speicher übertragen. Die Daten können Messwerte oder daraus abgeleitete Daten sein, welche beim Vermessen der Hülse 3 und/oder der Flexodruckform(en) 5 generiert werden. Der

25 **[0035]** Rechner/Speicher kann Teil der Messeinrichtung 2 oder Teil der Flexodruckmaschine 8 sein; oder kann separat vorgesehen sein, z.B. als zentraler Rechner/Speicher (etwa einer Druckerei) oder Cloud-basiert. Der Rechner/Speicher kann Daten an die Flexodruckmaschine übertragen, z.B. die Messwerte oder die daraus abgeleitete Daten oder daraus weiter abgeleitete Daten. Die weiter abgeleiteten Daten können von einem

rechnerimplementierten Algorithmus und/oder einer KI (Künstliche Intelligenz; Software- und/oder Hardware-basiertes, selbst und maschinell lernendes System) erzeugt sein. Der Rechner/Speicher kann Daten von mehreren Messstationen erhalten und Daten an mehrere Flexodruckmaschine übertragen. Das System aus Flexodruckmaschine(n), Messstation(en) und Rechner/Speicher erlaubt eine hohe Automatisierung beim Drucken bis hin zum autonomen Drucken; fehlerträchtige Eingaben und/oder Änderungen von Daten seitens des Bedieners können auf diese vorteilhafte Weise vermieden werden.

[0036] Eine Kalibration der Messstation 2 kann unter Zuhilfenahme von Messringen 12 am Trägerzylinder 1 erfolgen. Alternativ kann eine Messhülse oder der Trägerzylinder selbst zur Kalibration verwendet werden.

[0037] Die nachfolgenden Figuren zeigen bevorzugte Ausführungsformen von Vorrichtungen zum berührungslosen Vermessen von Erhebungen 13 der Oberfläche 14 eines als Flexodruckform der Druckmaschine 8 ausgebildeten Rotationskörpers 6 (vgl. Figur 2C). Die Erhebungen können Flexo-Druckpunkte (im Raster) oder Flexo-Druckflächen (in der Vollfläche) einer Flexo-Druckplatte sein. In den folgenden Ausführungsbeispielen wird beispielhaft das Vermessen einer Druckplatte 5 beschrieben. Durch das Vermessen der Druckplatte wird ein automatisches Voreinstellen des jeweiligen optimalen Arbeitsdrucks zwischen den am Druckprozess beteiligten Zylindern, z.B. Rasterzylinder 15, Druckzylinder 16 mit Druckplatte 5 und Gegendruckzylinder 17, ermöglicht.

[0038] Die Figuren 2A bis 2C zeigen eine bevorzugte Ausführungsform der Vorrichtung zum Vermessen der Topografie einer Druckplatte 5; Figur 2A im Querschnitt, Figur 2B in der Draufsicht und Figur 2C einen vergrößerten Ausschnitt aus Figur 2A. Gemäß dieser Ausführungsform wird die Topografie bevorzugt mit mehreren Einrichtungen 18 im Rahmen einer 3D-Radius-Ermittlung mit einer optionalen Referenzlinie erfasst.

[0039] In dieser und den folgenden Ausführungsformen meint "2D", dass ein Abschnitt der Druckplatte 5 (z.B. ringförmiges Höhenprofil) gescannt wird und "3D", dass die gesamte Druckplatte 5 (z.B. zylinderförmiges Höhenprofil, aus ringförmigen Höhenprofilen zusammengesetzt) gescannt wird.

[0040] Die Vorrichtung umfasst mehrere Strahlungsquellen 19, insbesondere Lichtquellen 19, bevorzugt LED-Lichtquellen, wenigstens einen Reflektor 20, z.B. einen Spiegel, und wenigstens einen Lichtempfänger 21, bevorzugt eine Flächenkamera und besonders bevorzugt eine Hochgeschwindigkeitskamera. Im Folgenden wird beispielhaft von Lichtquellen als den Strahlungsquellen ausgegangen, d.h. es wird sichtbares Licht ausgesendet. Alternativ kann die Strahlungsquelle andere elektromagnetische Strahlung aussenden, z.B. Infrarot. Die Lichtquellen sind bevorzugt in einer Reihe senkrecht zur Rotationsachse 22 des Trägerzylinders 1 angeordnet und erzeugen einen Lichtvorhang 23, wobei der Trägerzylinder 1 mit Hülse 3 und Druckplatte 5, d.h. die Kontur,

eine Abschattung 24 erzeugen. Das reflektierte und dann empfangene Licht 25, also im Wesentlichen das ausgesendete Licht 23 ohne das von der Topografie 13 abgeschattete Licht 24, trägt Informationen über die zu vermessende Topografie 13. Der Reflektor 20 kann als eine reflektierende Folie ausgebildet sein. Die Information kann z.B. eine Information der Flexoform über druckende oder nicht druckende Bereiche bzw. deren Höhe sein und/oder eine Information der Flexoform über deren lokale Punktdichte sein.

[0041] Die Lichtquelle 19 ist flächenförmig. Die Lichtquelle sendet bevorzugt sichtbares Licht aus. Bevorzugt decken die Lichtquellen 19 und -empfänger 21 die Arbeitsbreite 26, d.h. die Ausdehnung der Druckplatte 5 in Richtung seiner Achse 22 (z.B. 1650 mm), ab. Es können bevorzugt n Lichtquellen 19 und -empfänger 21 vorgesehen sein, wobei z.B. $2 > n > 69$. Bei Einsatz von Kameras geringerer Größe kann eine höhere Obergrenze als 69 erforderlich sein. Wird die gesamte Arbeitsbreite 26 abgedeckt, so kann die Druckplatte 5 während einer Umdrehung des Trägerzylinders 1 vermessen werden. Andernfalls müssen die Lichtquellen und Lichtempfänger in axialer Richtung 27 entlang der Druckplatte bewegt oder getaktet werden.

[0042] Bevorzugt kommen günstige aber schnell arbeitende Kameras 21 zum Einsatz, z.B. Schwarz-Weiß-Kameras. Die Kameras können während der Rotation der Druckplatte 5 einzelne Bilder aufnehmen oder einen Film.

[0043] Die Einrichtung aus Lichtquellen 19, Reflektor 20 und Lichtempfänger 21 kann bevorzugt in eine Richtung 28 senkrecht zur Achse 22 des Trägerzylinders 1 bewegt werden, um den erzeugten Lichtstreifen 23 auf die zu vermessende Topografie 13 zu richten. Hierzu kann ein Motor 29 vorhanden sein. Es kann auch vorgesehen sein, den Reflektor ortsfest auszubilden und nur die Lichtquelle und/oder den Lichtempfänger zu bewegen, z.B. motorisch zu verfahren.

[0044] Entgegen der Darstellung erfolgt das Vermessen der Topografie 13 bevorzugt in senkrechter (z.B. Kamera "unten" und Reflektor "oben") und nicht in waagrechtlicher Richtung, da in diesem Fall eine mögliche Durchbiegung des Trägerzylinders 1 und des Referenzobjekts 30 unberücksichtigt bleiben kann. Man muss sich bei dieser bevorzugten Lösung die Figur 2a um 90° im Uhrzeigersinn gedreht vorstellen.

[0045] Als optionales Referenzobjekt 30 ist ein linienartiges Objekt 30, bevorzugt ein gespannter Faden 30 oder eine gespannte Saite 30, z.B. ein Metalldraht oder eine Carbonfaser oder ein Messer (oder ein messerartiges Objekt oder ein Objekt mit einer Schneide) oder ein Balken., vorgesehen, welches eine Referenzlinie 31 für die Mehrzahl von Lichtempfängern 21 erzeugt. Das linienartige Objekt erstreckt sich bevorzugt parallel zur Achse des Trägerzylinders 1 und ist in geringem Abstand 32, z.B. 2 mm bis 10 mm (maximal bis 20 mm), zu dessen Mantelfläche 33 bzw. der darauf angeordneten Druckplatte 5 angeordnet. Das empfangene Licht 25 enthält

auch auswertbare Informationen über das Referenzobjekt 30, z.B. dessen Ort und/oder Abstand zur (bevorzugt geätzten und daher tiefer als die Erhebungen 13 liegenden) Oberfläche 14 der Druckplatte 5. Mittels der Referenzlinie kann der radiale Abstand R der Topografie 13 bzw. der Kontur oder der Konturerhebungen zum Referenzobjekt 30, bevorzugt unter Einsatz von digitaler Bildverarbeitung, bestimmt werden. Der Abstand des Referenzobjekts 30 von der Achse 22 des Trägerzylinders 1 ist durch die Anordnung und/oder motorische Verstellung des Referenzobjekts 30 (optional gemeinsam mit Lichtquelle 19 und Lichtempfänger 21 und ggf. Reflektor 20) bekannt.

[0046] Somit kann rechentechnisch der radiale Abstand der Konturerhebungen, d.h. der Radius R der Druckpunkte, bestimmt werden. Durch den Einsatz des Referenzobjekts 30 und somit dem Vorhandensein einer von ihm hervorgerufenen Abschattung bzw. einer zur Abschattung korrespondierenden Referenzlinie 31 (im aufgenommenen Bild bzw. aus dem empfangenen Licht) einer jeden Kamera 21 ist eine exakte, z.B. pixelgenaue Ausrichtung der Kameras zueinander nicht zwingend erforderlich. Ferner kann das Referenzobjekt 30 zur Kalibrierung des Messsystems genutzt werden.

[0047] Das Referenzobjekt 30 kann zur Bewegung bzw. Verstellung in Richtung 28 mit der Lichtquelle 19 und/oder dem Motor 29 gekoppelt sein. Alternativ kann das Referenzobjekt einen eigenen Motor 29b für das Bewegen/Verstellen aufweisen.

[0048] Zum initialen Referenzieren der Vorrichtung wird bevorzugt eine Messung mit dem ("leeren") Trägerzylinder oder einer darauf angeordneten Messhülse durchgeführt (Messung Abstand Referenzobjekt zu Oberfläche von AS nach BS).

[0049] Zum weiteren Initialisieren der Vorrichtung vor dem Messvorgang wird bevorzugt zunächst die Flächenkamera 21 in Richtung 28 zum Trägerzylinder 1 hinbewegt. Die Bewegung wird bevorzugt gestoppt, sobald die Kamera bevorzugt die erste Erhebung detektiert. Danach wird das Referenzobjekt 30 bevorzugt ebenfalls in Richtung 28 bis auf einen vorgegebenen Abstand, z.B. 2 mm, zum Trägerzylinder 1 hinbewegt.

[0050] Lichtquelle 19 und Lichtempfänger 21 können alternativ auch auf gegenüberliegenden Seiten des Trägerzylinders 1 angeordnet sein; in diesem Fall kann auf den Reflektor 20 verzichtet werden.

[0051] Bevorzugt bilden die Lichtquelle 19, der Reflektor 20 (sofern gemäß Ausführungsform vorhanden), der Lichtempfänger 21 und das optionale Referenzobjekt 30 eine (senkrecht zur Achse 22 des Trägerzylinders) bewegbare, insbesondere motorisch verstellbare oder verfahrbare Einheit 34.

[0052] Während des Messens rotiert der Trägerzylinder 1 mit der darauf befindlichen Druckplatte 5, so dass bevorzugt alle Erhebungen 13 in Umfangsrichtung 35 erfasst werden können. Daraus lässt sich in Abhängigkeit der Winkelposition des Trägerzylinders 1 ein Topografie-Bild und der Radius R einzelner Erhebungen 13, z.B.

Flexodruckpunkte, zur Achse 22 oder der Durchmesser D (gemessen zwischen sich gegenüberliegenden Erhebungen) ermitteln.

[0053] In der vergrößerten Darstellung der Figur 2C ist ein Ausschnitt der Topografie 13 der Druckplatte 5 gezeigt und es ist die Abschattung 24 der Topografie und die Abschattung 36 des Referenzobjekts 30 erkennbar. Die Topografie-Erhebungen 13 können im Bereich von 2 µm bis 20 mm liegen.

[0054] Es kann weiterhin ein Sensor 37 vorgesehen sein, welcher die Hülse 3 und/oder die Druckplatte 5 anhand eines Identifikationsmerkmals 38 (vgl. Figur 2B) erfasst. Dieses Merkmal kann z.B. ein Barcode, ein 2D-Code (z.B. QR-Code oder Datamatrixcode), ein RFID-Chip oder ein NFC-Chip sein.

[0055] Die von den Lichtempfängern 21 erzeugten Signale und/oder Daten, welche Informationen über die Topografie 13 der vermessenen Oberfläche 14 und über das Referenzobjekt 30 umfassen, werden an einen Rechner 39 übertragen, bevorzugt über eine Leitung oder über Funkverbindung, und dort weiterverarbeitet. Der Rechner steht mit der Druckmaschine 8 in Verbindung. Der Rechner 39 wertet die Informationen aus.

[0056] Das Referenzobjekt 30 kann vor der Messung in den Erfassungsbereich des Lichtempfängers 21 gebracht werden, um so den Lichtempfänger zu kalibrieren. Der Lichtempfänger 21 erfasst das Referenzobjekt und überträgt die erzeugten Signale der Kalibration auf den Rechner 39. Die Daten der Kalibration werden in den digitalen Speicher 40 des Rechners 39 erfasst.

[0057] Damit ist es möglich ein virtuelles Referenzobjekt im Rechner 39 zu hinterlegen. Anschließend wird das Referenzobjekt 30 aus dem Erfassungsbereich des Lichtempfängers 21 entfernt und die Topografie 39 der vermessenden Oberfläche 14 zusammen mit dem virtuellen Referenzobjekt weiterverarbeitet.

[0058] Das Ergebnis der Auswertung wird in einem digitalen Speicher 40 des Rechners, in einem Speicher 40 der Druckmaschine oder in einen Cloud-basierten Speicher abgelegt. Die Ergebnisse werden bevorzugt dem jeweiligen Identifikationsmerkmal 38 zugeordnet abgespeichert. Bei der späteren Verwendung der auf einer Hülse montierten Druckplatte 5 (oder der Hülse/Flexodruckform) in der Druckmaschine 8 kann das Identifikationsmerkmal 38 der Druckplatte 5 bzw. der der Flexodruckform (oder der Hülse) erneut eingelesen werden. Dann können die zum Identifikationsmerkmal 38 gespeicherten Werte, z.B. zum Zwecke der Voreinstellung, abgerufen werden. Es kann z.B. vorgesehen sein, dass die Druckmaschine benötigte Daten für einen Druckauftrag aus dem Cloud-basierten Speicher erhält.

[0059] Das Ergebnis der Auswertung kann bevorzugt bis zu vier Werte umfassen: Die betriebsmäßig erforderlichen Druckzustellungen des Druckzylinders 16, d.h. des die vermessene Druckplatte 5 tragenden Zylinders auf den beiden Seiten 41 bzw. AS (Antriebsseite) und 42 bzw. BS (Bedienseite) gegen den Gegendruckzylinder 17 oder Bedruckstoff-Transportzylinder 17 und die be-

triebsmäßig erforderlichen Druckzustellungen einer die vermessene Druckplatte 5 einfärbenden Rasterwalze 15 auf den beiden Seiten 41 bzw. AS (Antriebsseite) und 42 bzw. BS (Bedienseite) gegen den Druckzylinder 16.

[0060] Weiterhin kann eine Einrichtung 43 zum Erfassen der Punktdichte, z.B. über eine optische Abtastung, vorgesehen sein, bevorzugt eine CIS-Scannerleiste (Contact Image Sensor), eine Zeilenkamera, oder eine Lasertriangulations-Einrichtung. Alternativ kann die Einrichtung 43 ein schwenkbarer oder bewegbarer Spiegel sein, derart, dass dieser zusammen mit den Lichtquellen 19, 21 zur Messung der Punktdichte genutzt werden kann. Die Einrichtung ist bevorzugt mit einer Einrichtung zur Bildverarbeitung und/oder Bildauswertung verbunden, welche bevorzugt der Rechner 39 - bzw. der Rechner 39 mit einer entsprechenden Programmierung - ist oder welche ein weiterer Rechner 39b sein kann.

[0061] Eine CIS-Scannerleiste kann achsparallel zum Zylinder angeordnet sein. Sie umfasst bevorzugt LEDs zur Beleuchtung und Sensoren zur Bildaufnahme (ähnlich einer Scannerleiste in einem handelsüblichen Kopierer). Die Leiste ist bevorzugt in einem Abstand von 1 bis 2 cm zur Oberfläche angeordnet oder wird auf diesen Abstand positioniert. Der Zylinder mit der zu vermessenden Oberfläche, z.B. der Druckplatte, rotiert unter der Leiste, die dabei ein Bild der Oberfläche erzeugt und einer Bildauswertung für eine Punktdichte-Auswertung zur Verfügung stellt. Die aus dem Erfassen der Punktdichte gewonnenen Daten können z.B. auch verwendet werden, um aus einer Menge von bereitstehenden Rasterwalzen eine - für das Drucken mit der erfassten Druckform optimale - Rasterwalze rechentechnisch auszuwählen bzw. zu empfehlen.

[0062] Die Figuren 3A und 3B zeigen eine bevorzugte Ausführungsform der Vorrichtung zum Vermessen der Topografie einer Druckplatte 5; Figur 3A im Querschnitt und Figur 3B in der Draufsicht. Gemäß dieser Ausführungsform wird die Topografie bevorzugt mit einem Lasermikrometer 44 im Rahmen einer 2D-Durchmesser-Ermittlung erfasst.

[0063] Die Vorrichtung umfasst eine Lichtquelle 19, bevorzugt eine zeilenförmige LED-Lichtquelle 19 oder einen zeilenförmigen Laser 19, und einen Lichtempfänger 21, bevorzugt eine Zeilenkamera 21. Laser und Lichtempfänger bilden gemeinsam einen Lasermikrometer 44. Die Lichtquelle 19 erzeugt einen Lichtvorhang 23 und der Trägerzylinder 1 mit Hülse 3 und Druckplatte 5 erzeugt eine Abschattung 24. Die Zeilen-Längen der Lichtquelle 19 und der Lichtempfänger 21 sind bevorzugt größer als der Durchmesser D des Trägerzylinders samt Hülse und Druckplatte, um das Vermessen der Topografie ohne ein Bewegen der Einrichtung 44 senkrecht zur Achse 22 des Trägerzylinders zu ermöglichen. Mit anderen Worten: der Querschnitt des Trägerzylinders befindet sich vollständig im Lichtvorhang.

[0064] Die Einrichtung 44 aus Lichtquelle 19 und Lichtempfänger 21 kann parallel zur Achse 22 des Trägerzylinders bewegt werden (in Richtung 27), um die gesamte

Arbeitsbreite 26 zu erfassen. Hierzu kann ein Motor 45 vorhanden sein.

[0065] Es kann ein Sensor 37 vorgesehen sein, welcher die Hülse 3 und/oder die Druckplatte 5 anhand eines Identifikationsmerkmals 38 erfasst (vgl. Figur 2B).

[0066] Die von den Lichtempfängern 21 erzeugten Signale und/oder Daten werden an einen Rechner 39 übertragen, bevorzugt über eine Leitung oder über Funkverbindung, und dort weiterverarbeitet. Der Rechner steht mit der Druckmaschine 8 in Verbindung.

[0067] Lichtquelle 19 und Lichtempfänger 21 können alternativ auch auf derselben Seite des Trägerzylinders 1 angeordnet sein; in diesem Fall wird gegenüber ein Reflektor 20 ähnlich wie in den Figuren 2A bis 2C angeordnet.

[0068] Gemäß einer alternativen Ausführungsform wird die Topografie bevorzugt mit einem Lasermikrometer 44 im Rahmen einer 2D-Durchmesser-Ermittlung erfasst, wobei nicht nur eine einzelne Messzeile 46, sondern ein breiterer (gestrichelt dargestellter) Messstreifen 47 aus mehreren (gestrichelt dargestellten) Messzeilen 48 erfasst werden. Lichtquelle 19 und Lichtempfänger 21 sind in diesem Ausführungsbeispiel bevorzugt flächig und nicht bloß zeilenförmig ausgebildet. Die Lichtquelle 19 kann mehrere Lichtzeilen 48 von jeweils etwa 0,1 mm Breite und etwa 5 mm jeweiligen Abstands zueinander umfassen. Die Kamera ist in diesem Beispiel bevorzugt als Flächenkamera ausgebildet.

[0069] Die Figuren 4A und 4B zeigen eine bevorzugte Ausführungsform der Vorrichtung zum Vermessen der Topografie einer Druckplatte 5; Figur 4A im Querschnitt und Figur 4B in der Draufsicht. Gemäß dieser Ausführungsform wird die Topografie bevorzugt mit einem Lasermikrometer im Rahmen einer 2D-Radius-Ermittlung erfasst.

[0070] Die Vorrichtung umfasst eine Lichtquelle 19, bevorzugt eine LED-Lichtquelle 19, und einen Lichtempfänger 21, bevorzugt eine zeilenförmige LED-Lichtquelle 21 oder einen zeilenförmigen Laser 21. Die Lichtquelle 19 erzeugt einen Lichtvorhang 23 und der Trägerzylinder 1 mit Hülse 3 und Druckplatte 5 erzeugt eine Abschattung 24.

[0071] Die Einrichtung aus Lichtquelle 19 und Lichtempfänger 21 kann bevorzugt in eine Richtung 28 senkrecht zur Achse 22 des Trägerzylinders 1 bewegt werden, um den Lichtvorhang 23 auf die zu vermessende Topografie 13 zu richten. Hierzu kann ein Motor 29 vorhanden sein. Für den Fall, dass der Lichtvorhang 23 breit genug ist und daher den Messbereich abdeckt, kann auf den Motor 29 verzichtet werden.

[0072] Die von den Lichtempfängern 21 erzeugten Signale und/oder Daten werden an einen Rechner 39 übertragen, bevorzugt über eine Leitung oder über Funkverbindung, und dort weiterverarbeitet. Der Rechner steht mit der Druckmaschine 8 in Verbindung.

[0073] Lichtquelle 19 und Lichtempfänger 21 können alternativ auch auf derselben Seite des Trägerzylinders angeordnet sein; in diesem Fall wird gegenüber ein Re-

flektor 20 ähnlich wie in den Figuren 2A bis 2C angeordnet.

[0074] Gemäß einer alternativen Ausführungsform wird die Topografie 13 bevorzugt mit einem Lasermikrometer 44 im Rahmen einer 3D-Radius-Ermittlung erfasst, wobei nicht nur eine Messzeile 46, sondern ein breiterer (gestrichelt dargestellter) Messstreifen 47, d.h. gleichzeitig mehrere Messzeilen 48, erfasst werden. Lichtquelle 19 und Lichtempfänger 21 sind in diesem Ausführungsbeispiel flächig und nicht bloß zeilenförmig ausgebildet.

[0075] Gemäß einer weiteren alternativen Ausführungsform wird die Topografie 13 bevorzugt mit einem Lasermikrometer 44 im Rahmen einer 3D-Radius-Ermittlung erfasst, wobei die Einrichtung aus Lichtquelle 19 und Lichtempfänger 21 bevorzugt in eine Richtung 28 senkrecht zur Achse des Trägerzylinders 1 bewegt werden kann, um den Lichtvorhang 23 auf die zu vermessende Topografie 13 zu richten. Hierzu kann ein (gestrichelt dargestellter) Motor 29 vorhanden sein.

[0076] Gemäß einer alternativen Ausführungsform wird die Topografie 13 bevorzugt mit einem Lasermikrometer 44 im Rahmen einer 3D-Radius-Ermittlung erfasst, wobei die beiden letztgenannten alternativen Ausführungsformen kombiniert werden.

[0077] Figur 5 zeigt ein beispielhaftes und stark vergrößert dargestelltes Topografie-Messergebnis einer Druckplatte 5 (Flexodruckform) mit zwei druckenden Bereichen 50 und zwei nicht-druckenden Bereichen 51. Es sind die radialen Messergebnisse für 360° an einem axialen Ort (bezüglich der Achse des Trägerzylinders) gezeigt. Die nicht-druckenden Bereiche können z.B. durch Ätzen erzeugt worden sein und somit einen geringeren Radius als die druckenden Bereiche aufweisen.

[0078] In der Darstellung ist auch ein einhüllender Radius 52 bzw. eine Einhüllende 52 derjenigen Punkte der Druckplatte 5 mit dem größten Radius, d.h. den höchsten Erhebungen der Topografie 13 am axialen Ort, gezeigt.

[0079] Der Punkt 53 der Druckplatte 5 ist ein druckender Punkt, da dieser im Druckbetrieb bei normal eingestellter Pressung bzw. Druckzustellung zwischen Druckplatte 5 und Bedruckstoff 11 bzw. Transportzylinder 17 ausreichend Kontakt zum Bedruckstoff und zur farbübertragenden Rasterwalze hätte. Normal eingestellte Pressung erzeugt einen so genannten Kiss-Print, bei dem die Druckplatte den Bedruckstoff gerade berührt und bei dem die Flexodruckpunkte nicht wesentlich gequetscht werden.

[0080] Der Punkt 54 ist ein Punkt, welcher im Druckbetrieb bei normal eingestellter Pressung gerade noch drucken würde, da er gerade noch Kontakt zum Bedruckstoff hätte.

[0081] Die beiden Punkte 55 sind Punkte, die nicht drucken würden, da sie im Druckbetrieb bei normal eingestellter Pressung keinen Kontakt zum Bedruckstoff und auch nicht zur Rasterwalze hätten.

[0082] Auf dem Rechner 39 läuft ein Computerprogramm, welches im druckenden Bereich 50 rechentechnisch, z.B. unter Einsatz digitaler Bildverarbeitung, den

radial tiefsten Punkt 56 und dessen radialen Abstand 57 zur Einhüllenden 52 ermittelt. Diese Berechnung wird in axialer Richtung in regelmäßigen Abständen durchgeführt, z.B. von AS nach BS an allen Messpunkten, und das jeweilige Maximum der tiefsten Punkte (d.h. der maximal tiefste Wert) von AS bis Mitte und von Mitte bis BS bestimmt. Die beiden Maxima oder daraus rechentechnisch bestimmte Zustellwerte oder Einstellwerte können z.B. als jeweilige Zustellung/Einstellung auf AS und BS beim Drucken gewählt werden, d.h. der Zylinderabstand zwischen den am Drucken beteiligten Zylindern wird um die Zustellung auf AS und BS verringert. Hierzu können aus AS und auf BS jeweils eine motorische Gewindestindel eingesetzt werden.

[0083] Nachfolgend ein konkretes Zahlenbeispiel:

Auf der einen Seite ergibt sich als Abstand $\Delta R = 65 \mu\text{m}$ und auf der anderen als Abstand $\Delta R = 55 \mu\text{m}$. Damit alle Punkte 53 bis 55 der Druckplatte drucken, müssen $65 \mu\text{m}$ zugestellt werden.

[0084] In allen dargestellten Ausführungsformen und deren genannten Alternativen kann zusätzlich die herstellungsbedingte und/oder betriebsbedingte (durch Abnutzung bedingte) Rundlaufgenauigkeit der Hülse 3 vermessen werden und kann auf Basis der Mess- und Auswertergebnisse beim Drucken zur Verbesserung der Qualität der erzeugten Druckprodukte berücksichtigt werden. Bei Überschreiten einer vorgegebenen Rundlauf-Toleranz kann eine Warnung ausgegeben werden. Das Messen kann bei glatten und bei porösen Hülsen durchgeführt werden.

[0085] Anstelle von Lichtquellen 19 bzw. Lichtstrahlern 19 (welche sichtbares Licht emittieren) können im Rahmen der Erfindung auch Radarstrahler 19 (mit entsprechend angepassten Empfängern) verwendet werden.

[0086] In allen dargestellten Ausführungsformen und deren genannten Alternativen können auch Parameter für eine dynamische Druckzustellung ermittelt und an die Druckmaschine übergeben werden. Dabei kann z.B. eine bekannte - (z.B. vorab gemessene) und dem Rechner 39 zur Verfügung stehende - verzögerte Ausdehnung der verformbaren und/oder komprimierbaren Druckpunkte 53 bis 55 aus Polymermaterial berücksichtigt werden. Oder es kann eine vorab mit einem Durometer ermittelte Härte der Druckplatte verwendet werden. Diese Ausdehnung kann insbesondere von der betriebsmäßig herrschenden Druckgeschwindigkeit abhängen bzw. diese Druckgeschwindigkeitsabhängigkeit kann berücksichtigt werden. Es kann z.B. bei höheren Druckgeschwindigkeiten eine höhere Druckbeistellung gewählt werden.

[0087] Dabei kann auch die Druckfläche der Druckplatte 5 oder die Punktdichte, d.h. die ortsveränderlichen Dichte der Druckpunkte auf der Druckplatte 5, (alternativ oder zusätzlich zur Druckgeschwindigkeit) berücksichtigt werden: Es kann z.B. bei höheren Punktdichten eine höhere Druckbeistellung gewählt werden und/oder die Punktdichte kann bei der Einstellung der dynamischen Druckbeistellung verwendet werden.

[0088] Zur Bestimmung der lokalen Punktdichte kann

das empfangene Licht 25, also im Wesentlichen das ausgesendete Licht 23 ohne das von der Topografie 13 abgeschattete Licht 24 genutzt werden. Es trägt Informationen über die zu vermessende Topografie 13 und/oder deren Oberflächen und/oder deren Erhebungen.-

[0089] Hierzu kann ferner eine Einrichtung 43 zum Erfassen bzw. Messen der Punktdichte, d.h. deren lokale Werte, auf der Druckform, z.B. Flexodruckform, vorgesehen sein, bevorzugt eine CIS-Scannerleiste oder eine Zeilenkamera. Es kann z.B. vorgesehen sein, auf Basis der gewonnenen/berechneten Daten aus der Punktdichtermittlung Vorgabewerte für eine unterschiedliche Druckbeistellung auf AS (Antriebsseite der Druckmaschine) und BS (Bedienseite der Druckmaschine) bereitzustellen.

[0090] In Kenntnis der Punktdichte der Druckplatte 5 und/oder der einfärbenden Rasterwalze 15 und/oder Rasterhülse 15 kann der zu erwartende Farbverbrauch beim Drucken mit der Druckplatte auf einen gegebenen Bedruckstoff 11 rechentechnisch ermittelt werden. Aus dem Farbverbrauch kann die benötigte Trocknerleistung der Trockner 10 zum Trocknen der Farbe auf dem Bedruckstoff rechentechnisch ermittelt werden. Ausgehend von dem berechneten, zu erwartenden Farbverbrauch kann auch ein bereitzustellender Farbvorrat berechnet werden.

[0091] In allen dargestellten Ausführungsformen und deren genannten Alternativen kann auch ein so genanntes Kanalschlagmuster berücksichtigt werden. Ein Kanalschlagmuster ist eine beim betriebsmäßigen Rotieren der Druckplatte 5 periodisch auftretende Störung, welche durch eine - meist in axialer Richtung sich erstreckende - seitenbreite oder wenigstens störend breite Lücke bzw. Kanal im Druckbild, d.h. einen störend großen Bereich ohne Druckpunkte, oder einen sonstigen axialen Kanal hervorgerufen wird. Durch solche Kanäle oder deren Kanalschlagmuster kann die Druckqualität beeinträchtigt werden, da sich die am Drucken beteiligten Zylinder durch die Kissprint-Anstellung im beim Rotieren wiederkehrenden Bereich des Kanals und somit rhythmisch annähern und abstoßen. Dies kann im ungünstigen Fall zu ungewollten Dichteschwankungen oder sogar Druckaussetzern führen. Ein vorhandenes Kanalschlagmuster kann bevorzugt mittels CIS-Messeinrichtung 43 (z.B. der oben erwähnte schwenkbare oder bewegbare Spiegel zusammen mit den Flächenkameras) oder mittels einer Flächenkamera erfasst und rechentechnisch ausgewertet und bei der betriebsmäßig erforderlichen Druckzustellung kompensiert werden. Zum Beispiel kann auf Basis des erfassten Kanalschlagmusters vorausberechnet werden, bei welchen Geschwindigkeiten bzw. Rotationsfrequenzen einer Druckmaschine Schwingungen auftreten würden. Diese Geschwindigkeiten bzw. Rotationsfrequenzen werden dann während der Produktion nicht verwendet und z.B. beim Hochfahren der Maschine überfahren.

[0092] Jede Druckplatte 5 kann ein individuelles Kanalschlagmuster aufweisen. Kanäle in der Druckform

können das Druckergebnis negativ beeinflussen oder gar zu Druckaussetzern führen. Um Kanalschläge zu mildern oder gar zu eliminieren, wird die Druckplatte auf Kanäle in Abrollrichtung untersucht. Bei bekannten Resonanzfrequenzen des Druckwerks 9 können Produktions-Geschwindigkeiten berechnet werden, die besonders ungünstig bei gegebener Druckform sind. Diese Druckgeschwindigkeiten gilt es zu vermeiden (so genannte "no go speed").

[0093] In allen dargestellten Ausführungsformen und deren genannten Alternativen können auch Registermarken (oder mehrere Registermarken, z.B. Keile, Doppelkeile, Punkte oder Fadenkreuze) auf der Druckform erfasst werden, z.B. unter Einsatz der Kamera 21 oder 43 und einer nachgeschalteten digitalen Bildverarbeitung, und deren Position gemessen, gespeichert und bereitgehalten werden. Hierdurch wird eine automatische Einstellung von Registerreglern oder deren Registersensoren auf die Registermarken oder auf axiale Positionen ermöglicht. Fehler durch das sonst übliche händische Einstellen der Sensoren können so vorteilhaft verhindert werden. Alternativ können Muster erfasst werden und zur Konfiguration eines Registerregler verwendet werden. Es kann auch vorgesehen sein, einen motorisch bewegbaren Registersensor automatisch zu positionieren, insbesondere in axialer Richtung. Es kann auch vorgesehen sein, einen vorgegebenen Nullpunkt der Winkelstellung eines Druckzylinder und/oder einer darauf angeordneten Hülse mit einem Winkelwert des tatsächlichen Orts eines (z.B. von Hand aufgeklebten) Druckbilds abzugleichen, insbesondere in Umfangsrichtung (bzw. des Zylinders/der Hülse). Aus diesem Abgleich kann ein optimaler Startwert für die Winkelstellung des Zylinders/der Hülse gewonnen werden. Auf diese Weise kann die Druckproduktion mit reduzierter Registerabweichung gestartet werden. Entsprechendes gilt für die Lateralrichtung (bzw. des Zylinders/der Hülse).

[0094] In allen dargestellten Ausführungsformen und deren genannten Alternativen kann auch die Leistung des Trockners 10 der Druckmaschine 8 gesteuert oder geregelt werden. Beispielsweise können LED-Trocknersegmente in Bereichen abgeschaltet werden, in denen keine Druckfarbe auf dem Bedruckstoff übertragen wurde, wodurch eine vorteilhafte Energieeinsparung und Lebensdauerverlängerung der LEDs möglich wird.

[0095] Weiter vorteilhaft kann die Leistung des Trockners 10 bzw. die Leistung einzelner Segmente des Trockners für Druckbereiche auf der Druckplatte mit geringer Punktdichte verringert werden. Hierdurch kann Energie eingespart und/oder die Lebensdauer des Trockners oder einzelner Segmente verlängert werden. Das Abschalten oder Verringern kann zum einen bereichsweise und zum anderen in einer Richtung parallel und/oder quer zur axialen Richtung einer Druckplatte bzw. zur lateralen Richtung des damit zu verarbeitenden Bedruckstoffs erfolgen. Zum Beispiel können Segmente oder Module eines Trockners in Bereichen abgeschaltet werden, die Lücken zwischen (z.B. mit Abstand zueinander an-

geordneten, insbesondere von Hand aufgeklebten) Druckplatten entsprechen.

[0096] In allen dargestellten Ausführungsformen und deren genannten Alternativen kann auch der jeweilige Ort (auf der Druckplatte 5) von Messfeldern für Druckinspektionssysteme erfasst und für die weitere Nutzung, z.B. die Ortseinstellung der Druckinspektionssysteme, bereitgestellt werden.

[0097] In allen dargestellten Ausführungsformen und deren genannten Alternativen kann auch ein inline-Farbmesssystem positioniert werden. Um den Ort und damit die Position der Inlinefarbmessung zu bestimmen, wird eine Bild- und/oder Mustererkennung durchgeführt, anhand derer die axiale Position für das Messsystem bestimmt wird. Um eine freie Stelle für die Kalibrierung auf den Bedruckstoff zu ermöglichen, können dem Inline-Farbmesssystem freie Druckstellen mitgeteilt werden.

[0098] Im Folgenden soll ein beispielhafter Gesamtprozess dargestellt werden, der mit der Vorrichtung in einer passenden Ausführungsform durchgeführt werden kann.

Messprozess:

[0099]

Schritt 1: Hülse 3 mit oder ohne Druckplatte 5 wird auf den mit Luft beaufschlagten Trägerzylinder 1 der Messstation 2 über das Luftkissen aufgeschoben und arretiert.

Schritt 2: Die Hülse wird mit einer unikaten Zeichenkette 38 identifiziert. Das kann per Barcode, 2D-Code (z.B. QR-Code oder Datamatrixcode), RFID-Code oder NFC erfolgen.

Schritt 3: Kamera 21 und optional das Referenzobjekt 30 werden gemäß Durchmesser (der Hülse mit oder ohne Druckplatte) positioniert.

Schritt 4: Ermittlung der Topografie 13 der Druckplatte mit Bezugspunkt zur Achse 6 bzw. zum Achsmittelpunkt des Trägerzylinders 22, d.h. der Radien der Erhebungen/Druckpunkte 53 bis 55. Die Lichtquelle 19 und die Kamera 21 der Messeinrichtung 18 bewegen sich dabei ggf. axial und der Trägerzylinder rotiert (seine Winkelstellung ist über einen Encoder bekannt).

Schritt 5: Durchführung eines Flächenscans, um Punktdichten, freie Druckstellen, druckende Flächen, Registermarken und/oder Messfelder für Inline-Farbmessung zu erkennen.

Schritt 6: Anwendung eines auf einem Rechner 39 laufenden Topografie-Algorithmus und Auswertung der Flächen über den Flächen-Scan mit Erkennung von Kanalschlagmustern und mit Registermarkenfeld-Aufbau bzw. Inline-Farbmessung.

Schritt 7: Optionale Ermittlung der Plattenhärte (in der Einheit Shore).

Schritt 8: Anwendung eines Staub-Detektors und/oder eines Härchen-Detektors.

Schritt 9: Speichern der Daten der Messergebnisse in einem digitalen Speicher 40.

Schritt 10: Darstellung der Messergebnisse mit Hinweis auf Staub/Härchen bzw. eingeschlossenen Luftbläschen und/oder Anzeigen von Grenzwerten, wie z.B. Rundlauf, Exzentrizität und/oder Balligkeit.

Schritt 11: Mögliche Messwiederholung oder Entfernen der Hülse, um eine weitere Hülse zu vermessen.

10 Rüstprozess:

[0100]

Schritt 1: Hülse 3 mit Druckplatte 5 wird auf den mit Luft beaufschlagten Druckzylinder 16 der Druckmaschine 8 über das Luftkissen aufgeschoben und arretiert.

Schritt 2: Die Hülse wird mit ihrer unikaten Zeichenkette 38 vom jeweiligen Druckwerk 9 bzw. eines dortigen Sensors identifiziert. Das kann per Barcode, 2D-Code (z.B. QR-Code oder Datamatrixcode), RFID-Code oder NFC erfolgen.

Schritt 3: Druckwerk bzw. Druckmaschine holt sich die gespeicherten Daten zu der zugehörigen identifizierten Hülse/Druckplatte.

Einstell-Prozess:

[0101]

Schritt 1: Zustellung des so genannten "Kissprints" (Einstellung der Pressung bzw. des Arbeitsdrucks) für Druckzylinder 16 und Rasterzylinder 15 z.B. anhand Topografie, Rundlauf und Bedruckstoffdaten für einen optimalen Druckpunkt. Durchmesser bzw. Radius werden ermittelt. Durchmesser bzw. Radius sind aus Messung bekannt.

Schritt 2: Berechnung des Vorregisters anhand von Registermarken-Daten auf der Druckplatte bzw. Hülse-Bezugspunkt.

Schritt 3: Einstellung der dynamischen Druckzustellung anhand von ermittelten Punktdichte-Werten und bedruckter Fläche und Geschwindigkeit und optional des Bedruckstoffs. Optionale Berücksichtigung der Plattenhärte (in der Einheit Shore).

Schritt 3: Einstellung der optimalen Materialbahngeschwindigkeit z.B. anhand der Berechnung von ermittelten Resonanzfrequenzen des Druckwerks zu Druckplatte durch die Kanalschlagmuster-Erkennung.

Schritt 5: Einstellung der optimalen Trocknungsleistung (UV oder Heißluft) anhand von Punktdichte-Werte und bedruckter Fläche, sowie Rasterzylinder-Daten (Schöpfungsvolumen etc.) optional dynamisch an die Warenbahngeschwindigkeit angepasst.

Schritt 6: Berechnung des Farbverbrauchs anhand von Punktdichte-Werte und bedruckter Fläche, sowie Rasterzylinder-Daten (Schöpfungsvolumen etc.).

Schritt 7: Reduzieren oder Ausschalten von LED-UV-Trockner-Sektionen an Stellen, an denen sich eine geringe Punktdichte auf der Druckplatte befindet bzw. an denen keine Trocknung benötigt wird, um auf diese Weise Energie zu sparen und die Lebensdauer der LED-Lampen zu erhöhen.

Schritt 8: Vollautomatische Einstellung des Registerreglers anhand der gewonnen Registermarkendaten, z.B. Markenkonfiguration und automatische, axiale Positionierung des Registersensors.

Schritt 9: Einstellen der Mess-Position für die spektrale Inline-Messung und Druckinspektion der gedruckten Farben, Bereitstellen der Informationen über Ort bzw. Messposition.

[0102] Figur 6 zeigt beispielhaft eine bahnverarbeitende Flexodruckmaschine 100 bei der Durchführung eines Verfahrens im Rahmen der Erfindung.

[0103] Die Maschine 100 ist in Reihenbauweise installiert und verfügt über zwei Längsseiten: eine Antriebsseite 100a und eine ihr gegenüberliegende Bedienseite 100b. Die Maschine verarbeitet bzw. bedruckt eine Bedruckstoffbahn 102, bevorzugt aus Papier, Karton, Pappe, Folie oder Verbundmaterial. Die Bahn kann mittels eines Rollenabwicklers bereitgestellt werden. Die Maschine umfasst mehrere, bevorzugt aufeinander folgende Druckwerke 103. Jedes Druckwerk umfasst wenigstens einen Motor 104 zum Antreiben des Druckwerks oder wenigstens eines Zylinders des Druckwerks während des Druckens. Die Bahn kann nach dem Bedrucken weiterverarbeitet, z.B. gestanzt werden

[0104] Die Maschine 100 umfasst mehrere Druckzylinder 105 und 121, im Besonderen Flexodruckzylinder, und zugehörige Gegendruckzylinder 106 und Rasterwalzen 107 (vgl. auch Figur 7). Auf jedem Druckzylinder ist eine Druckform 108 (ein so genanntes Klischee) mit einem Druckbild 109 aus druckenden und nichtdruckenden Stellen aufgenommen, im Besonderen eine Flexodruckform, z.B. eine Flexodruckplatte, mit erhabenen, druckenden Stellen.

[0105] Bevorzugt umfasst jedes Druckwerk 103, wenigstens jedoch ein oder zwei Druckwerke, eine Einrichtung zur Regelung 115 mit einem jeweiligen Stellantrieb 116 oder 122.

[0106] Die Maschine 100 umfasst auch einen Digitalrechner 123. Verbindungen zum Signal- oder Datenaustausch mit der Maschine oder deren Komponenten, wie z.B. den Motoren 104 oder Stellantrieben 116 sind vorhanden, der Übersichtlichkeit wegen aber nicht dargestellt.

[0107] Figur 7 zeigt eine Einrichtung zur Regelung 115 bei der Durchführung eines Verfahrens im Rahmen der Erfindung.

[0108] Der Gegendruckzylinder 106 ist auf wenigstens einer Seite (Antriebsseite 101a bzw. AS oder Bedienseite 101b bzw. BS) in einem Gestell 110 der Maschine 101 aufgenommen; der Druckzylinder 105 mit seinem Zapfen 111 in einem Lager 112 eines Lagerbocks 113. Der La-

gerbock ist relativ zum Gestell verschiebbar, bevorzugt horizontal. Hierzu ist eine Führung 114 vorhanden.

[0109] Es ist eine Einrichtung 115 zur Regelung auf AS und/oder BS vorhanden, bevorzugt zur Positionsregelung für den Druckzylinder 5 und/oder bevorzugt zur Regelung der Anpresskraft bzw. des Anpressdrucks zwischen Druckzylinder 105 und Gegendruckzylinder 106. Die Einrichtung umfasst einen Stellantrieb 116, bevorzugt einen Elektromotor 117, besonders bevorzugt einen Servomotor 117, welcher einen Geber 118 umfasst. Der Geber 118 kann ein Encoder 119 sein oder einen Encoder 119 umfassen. An den Stellantrieb 116 ist eine Spindel 120, bevorzugt eine Kugelgewindespindel gekoppelt oder angebracht, welche im Zusammenwirken mit der Führung 114 die Drehbewegung des Stellmotors in eine Linearbewegung des Lagerbocks 113 überführt.

[0110] Der Digitalrechner 123 ist mit dem Stellmotor 116 verbunden. Der Digitalrechner kann die Drehbewegungen des Stellmotors steuern oder regeln. Hierdurch kann die Position und/oder die Anpresskraft bzw. der Anpressdruck des Druckzylinders 105 an den Gegendruckzylinder 106 eingestellt, insbesondere gesteuert oder geregelt, werden. Das Einstellen kann erfindungsgemäß in Abhängigkeit einer Punktdichte der Flexodruckform, d.h. einer ortsabhängigen Dichte von druckenden Erhebungen der Flexodruckform, - oder daraus rechentechnisch abgeleiteter Daten - erfolgen. Das Einstellen kann insbesondere während des Druckens dynamisch, d.h. in Abhängigkeit von der Rotationsgeschwindigkeit des Flexodruckzylinders 105, erfolgt. Es kann ein weiterer Anpressdruck, d.h. ein Anpressdruck zwischen dem Flexodruckzylinder 105 und der Rasterwalze 107, motorisch eingestellt werden. Hierzu kann der Motor 117 oder ein weiterer (nicht dargestellter) Motor vorgesehen sein. Das Einstellen des weiteren Anpressdrucks während des Druckens kann dynamisch, d.h. in Abhängigkeit von der Rotationsgeschwindigkeit des Druckzylinders, bzw. in Abhängigkeit einer Punktdichte der Flexodruckform, d.h. einer ortsabhängigen Dichte von druckenden Erhebungen der Flexodruckform, - oder daraus rechentechnisch abgeleiteter Daten, erfolgen.

[0111] Figur 8 zeigt ausgewählte Schritte einer bevorzugten Ausführungsform eines Verfahrens im Rahmen der Erfindung.

[0112] Dargestellt ist schematisch der Digitalrechner 123, der die beispielhaften vier Druckwerke überwacht und dabei die Störungen rechentechnisch untersucht oder analysiert und dabei kompensiert, reduziert oder verhindert. Für jedes Druckwerk (von oben nach unten: erstes bis viertes Druckwerk) ist ein Diagramm dargestellt, wobei jeweils die Amplitude einer Störung über der Druckgeschwindigkeit dargestellt ist.

[0113] Im gezeigten Beispiel kommt es druckgeschwindigkeitsabhängig an einem ersten Druckwerk zu einer Störungen 124 und an einem weiteren, z.B. dritten Druckwerk zu einer weiteren Störung 125. Diese Störungen werden vom Digitalrechner 123 bei den jeweiligen Druckgeschwindigkeiten erkannt. Das Erkennen kann

durch einen Vergleich der Amplitude mit einem vorgegebenen Schwellwert erfolgen. Wird z.B. eine Störung bei einer ersten Druckgeschwindigkeit 127 erkannt, so kann die Druckgeschwindigkeit verändert werden, bis bei einer zweiten Druckgeschwindigkeit keine Störung vorliegt, weder am ersten Druckwerk noch an einem anderen. Bei dieser zweiten Druckgeschwindigkeit wird die Maschine 1 dann betrieben. Mit anderen Worten: die Druckgeschwindigkeit wird z.B. solange erhöht (oder verringert) bis an keinem Druckwerk Störungen vorliegen.

[0114] Figur 9 zeigt ein erfasstes Bild 410 einer Hülse 300 und beispielhaft zweier Flexodruckformen 301 und 302. Das Bild ist bevorzugt von einer Kamera 400 erfasst bzw. erzeugt, insbesondere in einer Messstation 2. Das Bild kann an einen Rechner 401 übermittelt werden. Dieser kann der Rechner 39 aus Figur 2a sein. Das Bild kann einer rechentechnischen Bildverarbeitung unterzogen werden. Dabei können Informationen bzw. Daten gewonnen werden. Diese Daten können zu einer ID bzw. zu einem Identifikator 316 der Hülse in einem digitalen Speicher 317 gespeichert und der Flexodruckmaschine beim Einsatz der Hülse unter Nennung der ID zur Verfügung gestellt werden.

[0115] Gezeigt ist beispielhaft ein erfasster Bereich 303 hoher Punktdichte und ein erfasster Bereich 304 niedriger Punktdichte. Die Bereiche können bildverarbeitungstechnisch erkannt und separiert und bevorzugt farbig codiert werden. Aus der Kenntnis der lokalen Punktdichten der gesamten Flexodruckform 301 (und der weiteren Flexodruckform 302) kann rechentechnisch ein Voreinstellwert für die sogenannte Druckbeistellung ermittelt werden, d.h. für die Einstellung des Anpressdrucks zwischen Flexodruckzylinder und Gegendruckzylinder (und/oder Rasterwalze) bei Einsatz der Hülse.

[0116] Gezeigt ist beispielhaft auch ein erfasster Kanal 305. Im Bereich des Kanals 305 befinden sich keine (oder im Wesentlichen keine) druckenden Erhebungen der Flexodruckform 301. Der Kanal 305 erstreckt sich primär in axialer y-Richtung und aufgrund seiner y-Länge (und x-Breite) kritisch hinsichtlich möglicher Kanalschläge beim Durchlaufen des Druckspaltes und somit hinsichtlich möglicher störender Schwingungen beim Betrieb der Flexodruckmaschine. Die ebenfalls beispielhaft gezeigten Lücken 306 und 307 sind aufgrund ihrer Maße und/oder benachbarter/angrenzender druckender Stellen 307a diesbezüglich unkritisch. Ebenso die Lücke 308 zwischen den beiden beabstandet zueinander montierten (z.B. auf die Hülse 300 geklebten) Flexodruckformen 301 und 302. Die Lücke 309 zwischen Vorder- und Hinterkante der Flexodruckform 301 kann jedoch kritisch sein. Kritische Lücken werden rechentechnisch erkannt und bevorzugt als Kanäle identifiziert.

[0117] Gezeigt sind beispielhaft auch eine Registermarke 310 und eine Registermarke 311. Ebenso Farbmessfelder 312 und 313. Im gezeigten Beispiel sind die Marken und Felder in jeweiligen Kontrollstreifen 314 und 315 angeordnet. Die Marken und Felder werden bevor-

zugt ebenfalls von der Kamera 400 erfasst und per Bildverarbeitung erkannt und separiert. Ihre ermittelten Positionsdaten (x-y-Lokalisierung) werden zur Hülsen-ID 316 gespeichert.

[0118] Gezeigt ist beispielhaft auch eine sogenannte Fehlermarke 318 zur Detektion eines Montagefehlers einer Flexodruckform oder mehrerer Flexodruckformen auf der Hülse oder auf mehreren Hülsen. Auch deren Positionsdaten werden zur Hülsen-ID 316 gespeichert.

[0119] Figur 9 zeigt auch einen Sensor 402. Der Sensor 402 kann ein Registersensor und/oder ein Spektrometer sein. Dieser ist insbesondere im Flexodruckwerk der Flexodruckmaschine angeordnet und auf die Bedruckstoffbahn 11 gerichtet. Der Sensor ist mit einem Rechner 403 verbunden und ist motorisch (mittels des Motors 404) in axialer y-Richtung 405 bewegbar und dadurch automatisiert positionierbar. Unter Verwendung der aus dem Bild 410 generierten Daten und deren Bereitstellung für die Druckmaschine beim Einsatz der Hülse 300 kann der Sensor entlang des Bedruckstoffs 11 an die y-Position einer zu druckenden und zu erfassenden Marke 310, 311 und/oder der gleiche oder ein weiterer Sensor in das Feld 312, 313 z. B. zur Farbinspektion mit einem Spektrometer entlang des Bedruckstoffs 11 positioniert werden. Die vom Sensor erzeugten Daten leitet dieser an den Rechner 403, welcher mit dem Rechner 401 und/oder mit dem Rechner 39 identisch sein kann.

30 Bezugszeichenliste

[0120]

1	Trägerzylinder
35 2	Messstation
3	Hülse
3a	ID der Hülse
4	Klebeband
5	Druckplatte bzw. Flexodruckform
40 5a	ID der Druckplatte bzw. Flexodruckform
6	Rotationskörper bzw. Flexodruckform
7	erster Motor
8	Druckmaschine bzw. Flexodruckmaschine
9	Druckwerk bzw. Flexodruckwerk
45 10	Trockner
11	Bedruckstoff
12	Messringe
13	Erhebungen/Topografie
14	Oberfläche
50 15	Rasterwalze/Rasterzylinder
15a	ID der Rasterwalze/des Rasterzylinders
16	Druckzylinder
17	Gegendruckzylinder/Bedruckstoff-Transportzylinder
55 18	Mess-Einrichtung
19	Strahlungsquellen, insbesondere Lichtquellen
20	Reflektor bzw. Spiegel
21	Strahlungsempfänger, insbesondere Lichttemp-

	fänger, z.B. Kameras	112	Lager
22	Rotationsachse	113	Lagerbock
23	Lichtvorhang/ausgesendetes Licht	114	Führung
24	Abschattung	115	Einrichtung zur Regelung
25	reflektiertes Licht	5 116	Stellantrieb
26	Arbeitsbreite	117	Elektromotor oder Servomotor
27	axiale Richtung	118	Geber
28	Bewegungsrichtung	119	Encoder
29	zweiter Motor	120	Spindel
29b	weiterer zweiter Motor	10 121	Weiterer Druckzylinder
30	Referenzobjekt/linienartiges Objekt, insbesondere Faden/Saite/Messer/Balken	122	Stellantrieb
31	Referenzlinie	123	Digitalrechner
32	Abstand	124	Störungen
33	Mantelfläche	125	Weitere Störungen
34	Einheit	15 126	Ausgangssignale
35	Umfangsrichtung	127	erste Druckgeschwindigkeit
36	Abschattung	128	zweite Druckgeschwindigkeit
37	Sensor	129	Trockner
38	Identifikationsmerkmal bzw. ID	20 130	ID
39	digitaler Rechner		
39b	weiterer digitaler Rechner	300	Hülse
40	digitaler Speicher	301	Flexodruckform
41	Antriebsseite (AS)	302	Weitere Flexodruckform
42	Bedienseite (BS)	25 303	Bereich hoher Punktdichte
43	Einrichtung zum Erfassen der Punktdichte	304	Bereich niedriger Punktdichte
44	Laser-Mikrometer	305	Kanal
45	dritter Motor	306	Lücke, nicht druckende Stelle
46	Messzeile	307	Lücke, nicht druckende Stelle
47	Messstreifen	30 307a	druckende Stelle
48	mehrere Messzeilen	308	Lücke zwischen Flexodruckformen
50	druckender Bereich	309	Lücke
51	nicht-druckender Bereich	310	Registermarke
52	einhüllender Radius/Einhüllende	311	Registermarke
53	druckender Punkt der Druckplatte	35 312	Farbmessfeld
54	gerade noch druckender Punkt der Druckplatte	313	Farbmessfeld
55	nicht-druckender Punkt der Druckplatte	314	Kontrollstreifen
56	tiefster Punkt	315	Kontrollstreifen
57	radialer Abstand	316	ID
58	Markierungsmittel	40 317	Speicher
59	Messfeld zum Messen der Shorehärte	318	Fehlermarke
60	Motor		
62	Einrichtung zum Erfassen der ID	400	Kamera
		401	Rechner
100	Rotationsdruckmaschine	45 402	Sensor
100a	Antriebsseite/AS	403	Rechner
100b	Bedienseite/BS	404	Motor
102	Bedruckstoffbahn	405	Bewegungsrichtung
103	Druckwerke	410	Bild
104	Motoren	50	
105	Druckzylinder	R	radialer Abstand
105a	Hülse	D	Durchmesser
106	Gegendruckzylinder	x	Richtung (Umfangsrichtung)
107	Rasterwalze	y	Richtung (axiale Richtung)
108	Druckform/Klischee	55	
109	Druckbild		
110	Gestell		
111	Zylinderzapfen		

Patentansprüche

1. Verfahren zum Betreiben einer Flexodruckmaschine, mit einem eine Hülse (3, 105a) mit wenigstens einer Flexodruckform (5, 108) tragenden Druckzylinder (16, 105) oder mit einem Flexodruckzylinder und einem Gegendruckzylinder (17, 106), wobei der Anpressdruck zwischen dem Druckzylinder oder dem Flexodruckzylinder und dem Gegendruckzylinder motorisch eingestellt wird,
dadurch gekennzeichnet,
dass das Einstellen in Abhängigkeit einer Punktdichte (303, 304) der Flexodruckform, d.h. einer ortsabhängigen Dichte von druckenden Erhebungen der Flexodruckform, - oder daraus rechentechnisch abgeleiteter Daten - automatisch erfolgt.
2. Verfahren nach Anspruch 1,
dadurch gekennzeichnet,
dass das Einstellen während des Druckens dynamisch, d.h. in Abhängigkeit von der Rotationsgeschwindigkeit des Druckzylinders, erfolgt.
3. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Punktdichte der Flexodruckform berührungslos gemessen wird.
4. Verfahren nach Anspruch 3,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Punktdichte der Flexodruckform vor dem Drucken in einer Messeinrichtung gemessen wird.
5. Verfahren nach Anspruch 4,
dadurch gekennzeichnet,
dass beim Messen eine Kamera (21, 400) zum Einsatz kommt.
6. Verfahren nach Anspruch 5,
dadurch gekennzeichnet,
dass beim Messen das gesamte Druckbild einer Flexodruckform erfasst wird.
7. Verfahren nach Anspruch 6,
dadurch gekennzeichnet,
dass beim Messen wenigstens eine oder wenigstens zwei Flexodruckformen auf einer Hülse montiert und erfasst wird bzw. werden.
8. Verfahren nach einem der vorgehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Punktdichte aus Vorstufendaten zur Herstellung der Flexodruckform rechentechnisch ermittelt wird.
9. Verfahren nach einem der vorgehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
10. Verfahren nach Anspruch 9,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Einstellwerte an eine Steuerung eines Motors für das Einstellen des Anpressdrucks übermittelt werden.
11. Verfahren nach Anspruch 9 oder 10,
dadurch gekennzeichnet,
dass das Berechnen in Abhängigkeit einer Punktdichte der Flexodruckform, d.h. einer ortsabhängigen Dichte von druckenden Erhebungen der Flexodruckform, - oder daraus rechentechnisch abgeleiteter Daten - erfolgt.
12. Verfahren nach Anspruch 9, 10 oder 11,
dadurch gekennzeichnet,
dass das Berechnen zusätzlich in Abhängigkeit einer vorgegebenen oder gemessenen Shorehärte der Flexodruckform - oder daraus rechentechnisch abgeleiteter Daten - erfolgt.
13. Verfahren nach einem der vorgehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Flexodruckmaschine eine Rasterwalze (15, 107) zum Einfärben der Flexodruckform umfasst.
14. Verfahren nach Anspruch 13,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Rasterwalze mit einer ID (15a) markiert ist und die ID in der Flexodruckmaschine erfasst wird.
15. Verfahren nach Anspruch 14,
dadurch gekennzeichnet,
dass ein weiterer Anpressdruck, d.h. ein Anpressdruck zwischen dem Druckzylinder und der Rasterwalze, motorisch eingestellt wird.
16. Verfahren nach einem der vorgehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass ein berechneter Sollwert des Einstellwerts des Anpressdrucks mit einem erfassten Istwert des Einstellwerts des Anpressdrucks beim störungsfreien Drucken verglichen wird und dass aus dem Vergleich eine Abweichung des Sollwerts vom Istwert rechentechnisch ermittelt wird und dass rechentechnisch ein Korrekturwert ermittelt wird.
17. Flexodruckmaschine, mit wenigstens einem Flexodruckwerk - umfassend einen eine Hülse mit wenigstens einer Flexodruckform tragenden Druckzylinder oder einem Flexodruckzylinder, einen Gegendruckzylinder und eine Rasterwalze - wobei die Flexodruckmaschine zum Bedrucken eines Bedruckstoffs mit Flexodruckfarbe nach einem der vorhergehenden Verfahren betrieben wird,

dass eine Berechnung von Einstellwerten erfolgt.

- dadurch gekennzeichnet,**
dass die Flexodruckmaschine wenigstens einen Stellmotor (116, 117) für das automatische Einstellen des Anpressdrucks zwischen dem Druckzylinder oder dem Flexodruckzylinder und dem Gegendruckzylinder umfasst.
18. Flexodruckmaschine nach Anspruch 17,
dadurch gekennzeichnet,
dass der Stellmotor rechentechnisch unter Verwendung der Punktdichte oder daraus abgeleiteter Daten derart gesteuert oder geregelt wird, dass der Anpressdruck zwischen dem Druckzylinder und dem Gegendruckzylinder einen vorgegebenen Wert oder einen vorgegebene Wertebereich aufweist.
19. Flexodruckmaschine nach Anspruch 17 oder 18,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Flexodruckmaschine einen Trockner (10,129) zum Trocknen des Bedruckstoffs und/oder der Flexodruckfarbe umfasst.
20. Flexodruckmaschine nach Anspruch 19,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Leistung des Trockners unter rechentechnischer Verwendung der Punktdichte oder daraus abgeleiteter Daten veränderbar ist.
21. Flexodruckmaschine nach Anspruch 19 oder 20,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Leistung des Trockners unter zusätzlicher rechentechnischer Verwendung des Transfervolumens der Rasterwalze veränderbar ist.
22. System aus einer Flexodruckmaschine nach einem der Ansprüche 17 bis 21 und einer Messeinrichtung zum Messen der Punktdichte des Flexodruckform
dadurch gekennzeichnet,
dass die Messeinrichtung die Punktdichte der Flexodruckform misst und die Punktdichte oder daraus abgeleitete Daten an die Flexodruckmaschine übermittelt.
23. System nach Anspruch 22,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Flexodruckform und/oder die Hülse mit einer maschinenlesbaren ID (3a, 5a, 38, 130, 316) markiert ist.
24. System nach Anspruch 23,
dadurch gekennzeichnet,
dass die ID als eindeutiger Identifikator für die Hülse ausgebildet ist.
25. System nach Anspruch 24,
dadurch gekennzeichnet,
dass der Identifikator mehrere Ziffern und/oder Buchstaben und/oder Sonderzeichen, umfasst.
26. System nach einem Ansprüche 22 bis 25,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Messeinrichtung die Punktdichte oder daraus abgeleitete Daten zusammen mit der ID indirekt an die Flexodruckmaschine übermittelt, indem die Punktdichte oder die daraus abgeleitete Daten zwischengespeichert und von der Flexodruckmaschine für das Drucken mit der Flexodruckform und/oder der Hülse abgerufen werden.
27. System nach einem Ansprüche 22 bis 26,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Messeinrichtung eine Shorehärte der Flexodruckform misst und die Shorehärte oder daraus abgeleitete Daten an die Flexodruckmaschine übermittelt.
28. System nach einem Ansprüche 22 bis 27,
dadurch gekennzeichnet,
dass das System eine Mehrzahl von Rasterwalzen verschiedener Raster und/oder Rasterfeinheiten umfasst und dass die Flexodruckmaschine beim Drucken mit einer Flexodruckform mit einer Rasterwalze betrieben wird, welche aus der Mehrzahl von Rasterwalzen rechentechnisch unter Verwendung der Punktdichte der Flexodruckform oder daraus abgeleiteter Daten ausgewählt wird.
29. Flexodruckform oder Hülse für eine Flexodruckform, wobei die Flexodruckform oder die Hülse mit einer maschinenlesbaren ID markiert ist, zur Verwendung in einem Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 16 oder zum Einsatz in einer Flexodruckmaschine nach einem der Ansprüche 17 bis 21 oder zum Einsatz in einem System nach einem der Ansprüche 22 bis 28,
dadurch gekennzeichnet,
dass die maschinenlesbare ID (3a, 5a, 38, 130, 316) maschinell ausgelesen und auf einem Rechner (39, 39b, 123, 317, 401, 403) für den Abruf gespeichert wird.
30. Flexodruckform oder Hülse für eine Flexodruckform nach Anspruch 29,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Markierung mit der maschinenlesbaren ID unter Einsatz eines Markierungsmittels (58) erfolgt, welches von einem RFID-Chip verschieden ist.
31. Flexodruckform oder Hülse für eine Flexodruckform nach Anspruch 29 oder 30,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Flexodruckform ein Messfeld (59) zum Messen der Shorehärte umfasst.

Geänderte Patentansprüche gemäss Regel 137(2) EPÜ.

1. Verfahren zum Betreiben einer Flexodruckmaschine mit wenigstens einer Flexodruckform, mit einem eine Hülse (3, 105a) für die Flexodruckform (5, 108) tragenden Druckzylinder (16, 105) oder mit einem Flexodruckzylinder für die Flexodruckform und mit einem Gegendruckzylinder (17, 106), wobei der Anpressdruck zwischen dem Druckzylinder oder dem Flexodruckzylinder und dem Gegendruckzylinder motorisch eingestellt wird,
dadurch gekennzeichnet,
dass das Einstellen automatisch in Abhängigkeit von einer Punktdichte (303, 304) der Flexodruckform oder von Daten, welche aus der Punktdichte rechen-technisch abgeleitet sind, erfolgt, wobei die Punktdichte eine ortsabhängige Dichte von druckenden Erhebungen der Flexodruckform ist.
2. Verfahren nach Anspruch 1,
dadurch gekennzeichnet,
dass das Einstellen während des Druckens dynamisch, in Abhängigkeit von der Rotationsgeschwindigkeit des Druckzylinders, erfolgt.
3. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Punktdichte der Flexodruckform berührungslos gemessen wird oder dass die Punktdichte aus Vorstufendaten zur Herstellung der Flexodruckform rechentechnisch ermittelt wird.
4. Verfahren nach Anspruch 3,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Punktdichte der Flexodruckform vor dem Drucken in einer Messeinrichtung gemessen wird, wobei beim Messen eine Kamera (21, 400) zum Einsatz kommt und beim Messen das gesamte Druckbild einer Flexodruckform erfasst wird.
5. Verfahren nach einem der vorgehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass eine Berechnung von Einstellwerten erfolgt und dass die Einstellwerte an eine Steuerung eines Motors für das Einstellen des Anpressdrucks übermittelt werden.
6. Verfahren nach Anspruch 5,
dadurch gekennzeichnet,
dass das Berechnen in Abhängigkeit von der Punktdichte der Flexodruckform oder von den rechentechnisch abgeleiteten Daten erfolgt.
7. Verfahren nach Anspruch 6,
dadurch gekennzeichnet,
dass das Berechnen zusätzlich in Abhängigkeit von
8. Verfahren nach einem der vorgehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Flexodruckmaschine eine Rasterwalze (15, 107) zum Einfärben der Flexodruckform umfasst und dass die Rasterwalze mit einer ID (15a) markiert ist und die ID in der Flexodruckmaschine erfasst wird.
9. Verfahren nach Anspruch 8,
dadurch gekennzeichnet,
dass ein weiterer Anpressdruck, ein Anpressdruck zwischen dem Druckzylinder und der Rasterwalze, motorisch eingestellt wird.
10. Flexodruckmaschine, mit wenigstens einem Flexodruckwerk und mit wenigstens einer Flexodruckform, umfassend einen eine Hülse für die Flexodruckform tragenden Druckzylinder oder einen Flexodruckzylinder für die Flexodruckform, einen Gegendruckzylinder und eine Rasterwalze, wobei die Flexodruckmaschine zum Bedrucken eines Bedruckstoffs mit Flexodruckfarbe nach einem der vorhergehenden Verfahren betrieben wird und wobei die Flexodruckmaschine wenigstens einen Stellmotor (116, 117) für das automatische Einstellen des Anpressdrucks zwischen dem Druckzylinder oder dem Flexodruckzylinder und dem Gegendruckzylinder umfasst,
dadurch gekennzeichnet,
dass der Stellmotor rechentechnisch unter Verwendung der Punktdichte oder der abgeleiteten Daten derart gesteuert oder geregelt wird, dass der Anpressdruck zwischen dem Druckzylinder oder dem Flexodruckzylinder und dem Gegendruckzylinder einen vorgegebenen Wert oder einen vorgegebene Wertebereich aufweist.
11. Flexodruckmaschine nach Anspruch 10,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Flexodruckmaschine einen Trockner (10, 129) zum Trocknen des Bedruckstoffs und/oder der Flexodruckfarbe umfasst und dass die Leistung des Trockners unter rechentechnischer Verwendung der Punktdichte oder der abgeleiteten Daten veränderbar ist.
12. System aus einer Flexodruckmaschine nach einem der Ansprüche 10 oder 11 und einer Messeinrichtung zum Messen der Punktdichte der Flexodruckform
dadurch gekennzeichnet,
dass die Messeinrichtung die Punktdichte der Flexodruckform misst und die Punktdichte oder daraus abgeleitete Daten an die Flexodruckmaschine über-

mittelt.

13. System nach Anspruch 12,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Flexodruckform und/oder die Hülse mit ei- 5
ner maschinenlesbaren ID (3a, 5a, 38, 130, 316)
markiert ist.
14. System nach Anspruch 13, 10
dadurch gekennzeichnet,
dass die Messeinrichtung die Punktdichte oder die
abgeleiteten Daten zusammen mit der ID indirekt an
die Flexodruckmaschine übermittelt, indem die
Punktdichte oder die abgeleiteten Daten zwischen- 15
gespeichert und von der Flexodruckmaschine für
das Drucken mit der Flexodruckform abgerufen wer-
den.
15. System nach einem Ansprüche 12 bis 14, 20
dadurch gekennzeichnet,
dass das System eine Mehrzahl von Rasterwalzen
verschiedener Raster und/oder Rasterfeinheiten
umfasst und dass die Flexodruckmaschine beim
Drucken mit einer Flexodruckform mit einer Raster- 25
walze betrieben wird, welche aus der Mehrzahl von
Rasterwalzen rechentechnisch unter Verwendung
der Punktdichte der Flexodruckform oder daraus ab-
geleiteter Daten ausgewählt wird.
- 30
- 35
- 40
- 45
- 50
- 55

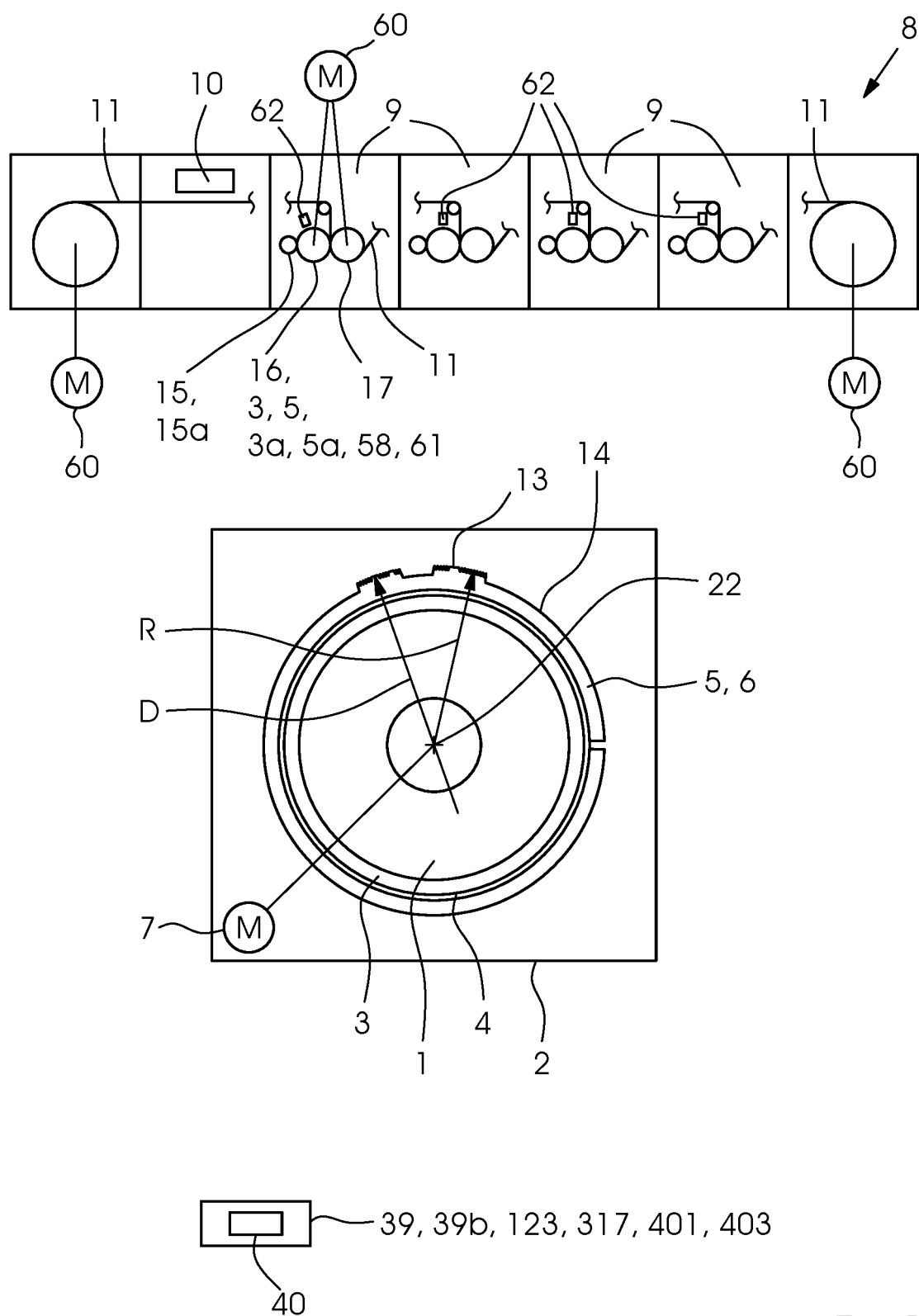


Fig. 1

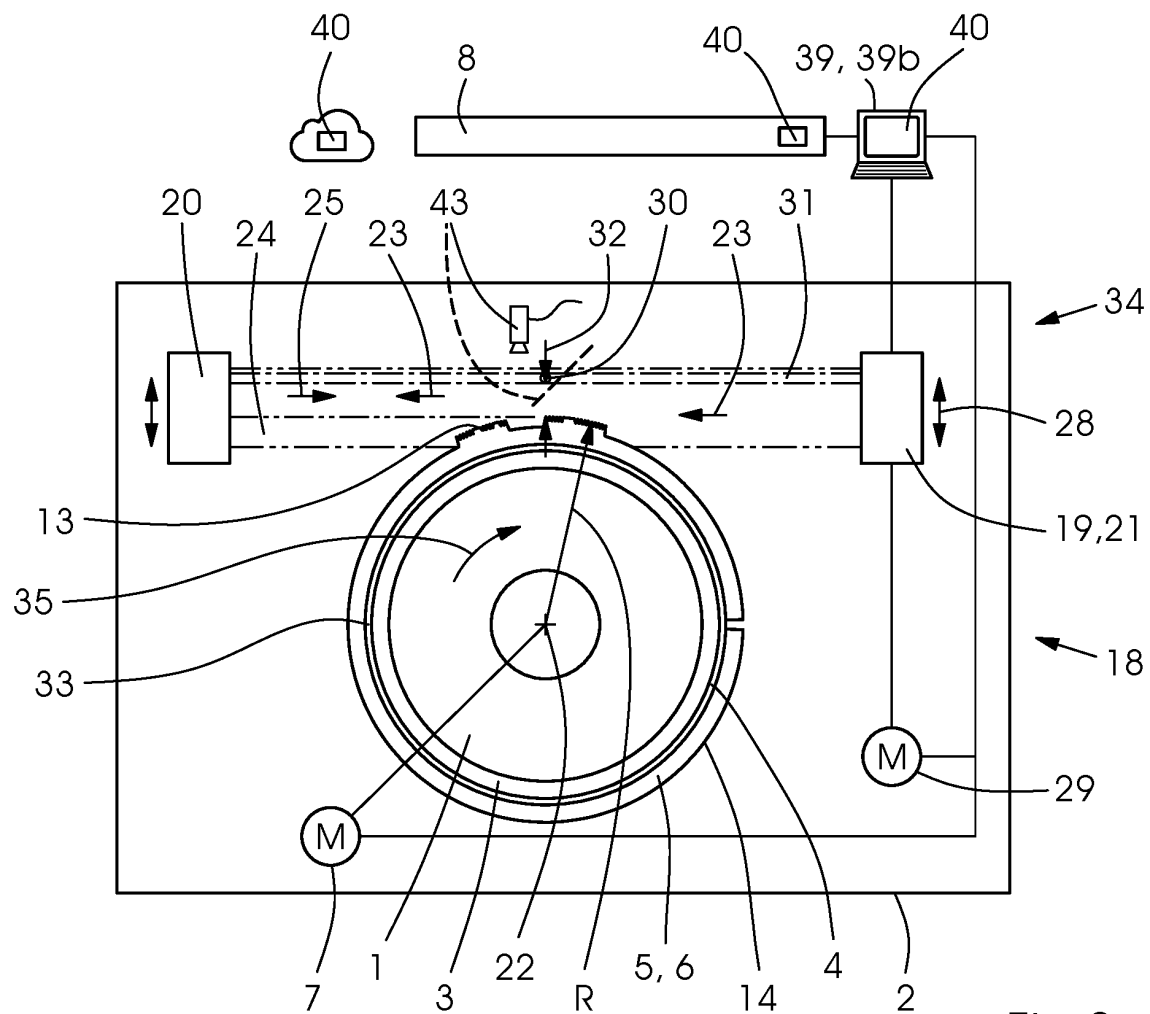


Fig. 2a

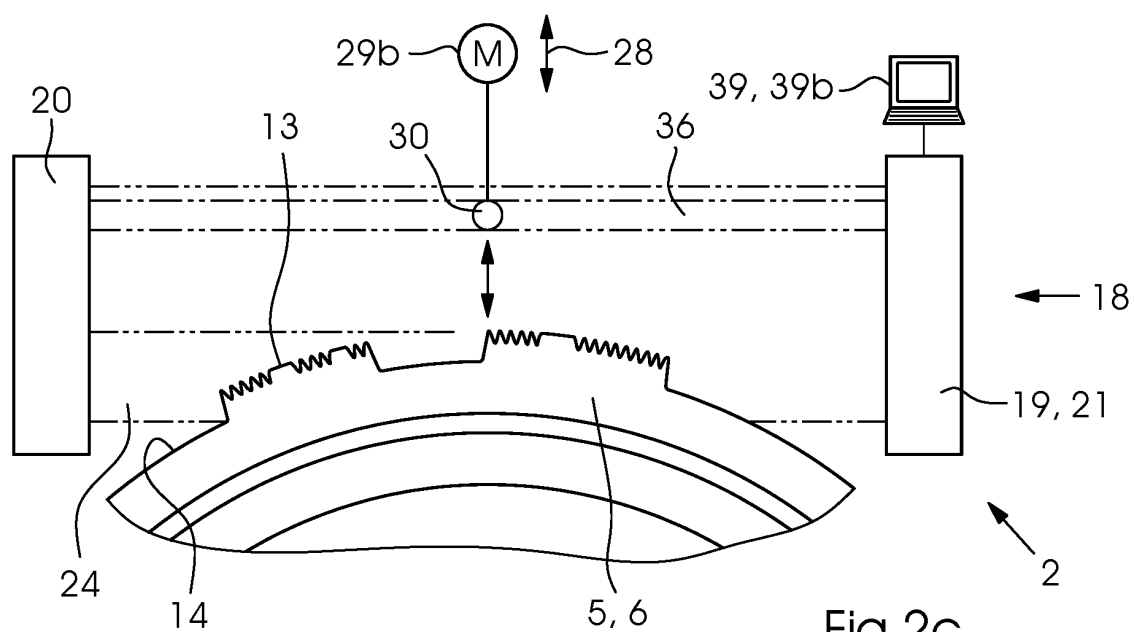


Fig. 2c

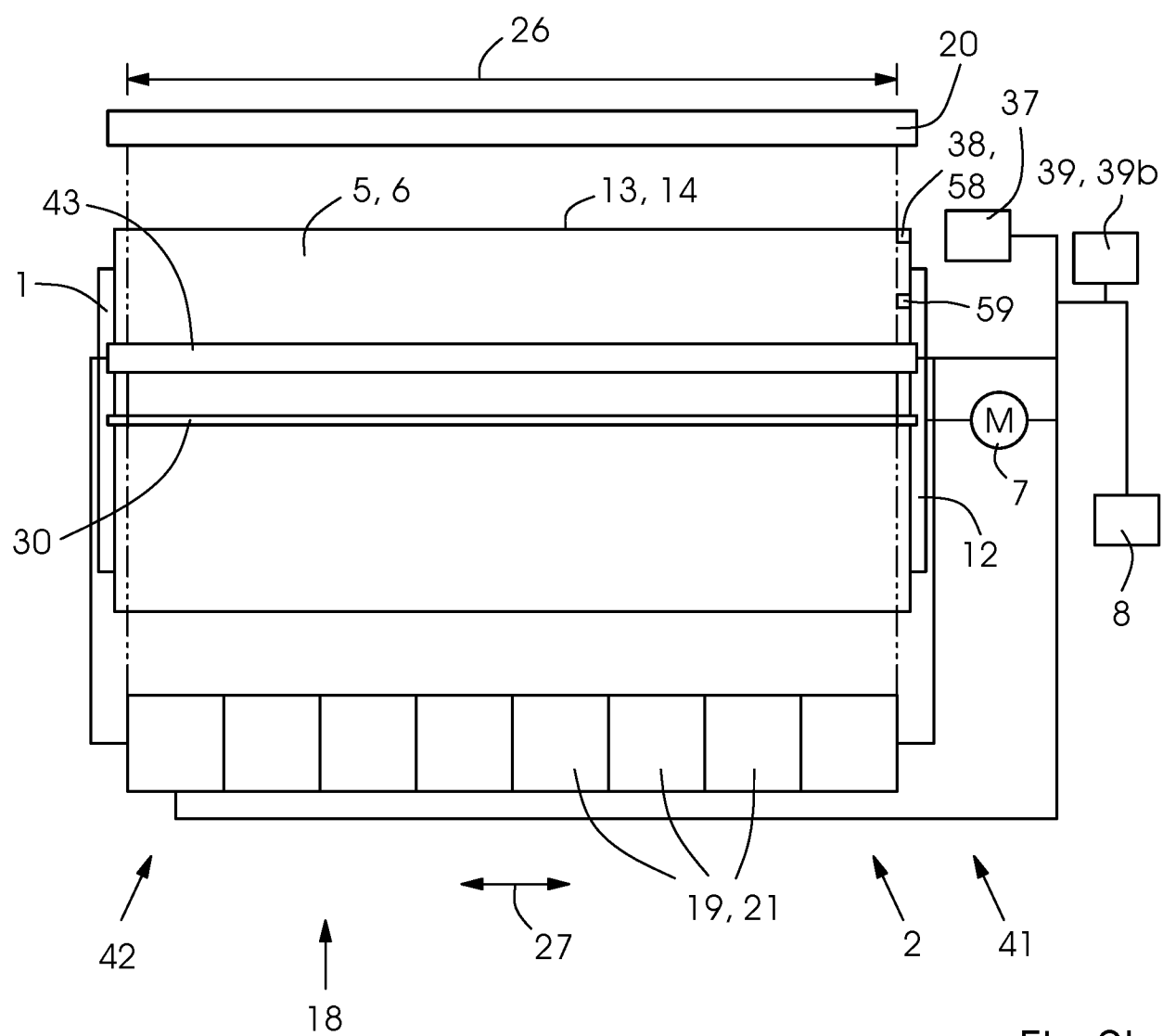


Fig.2b

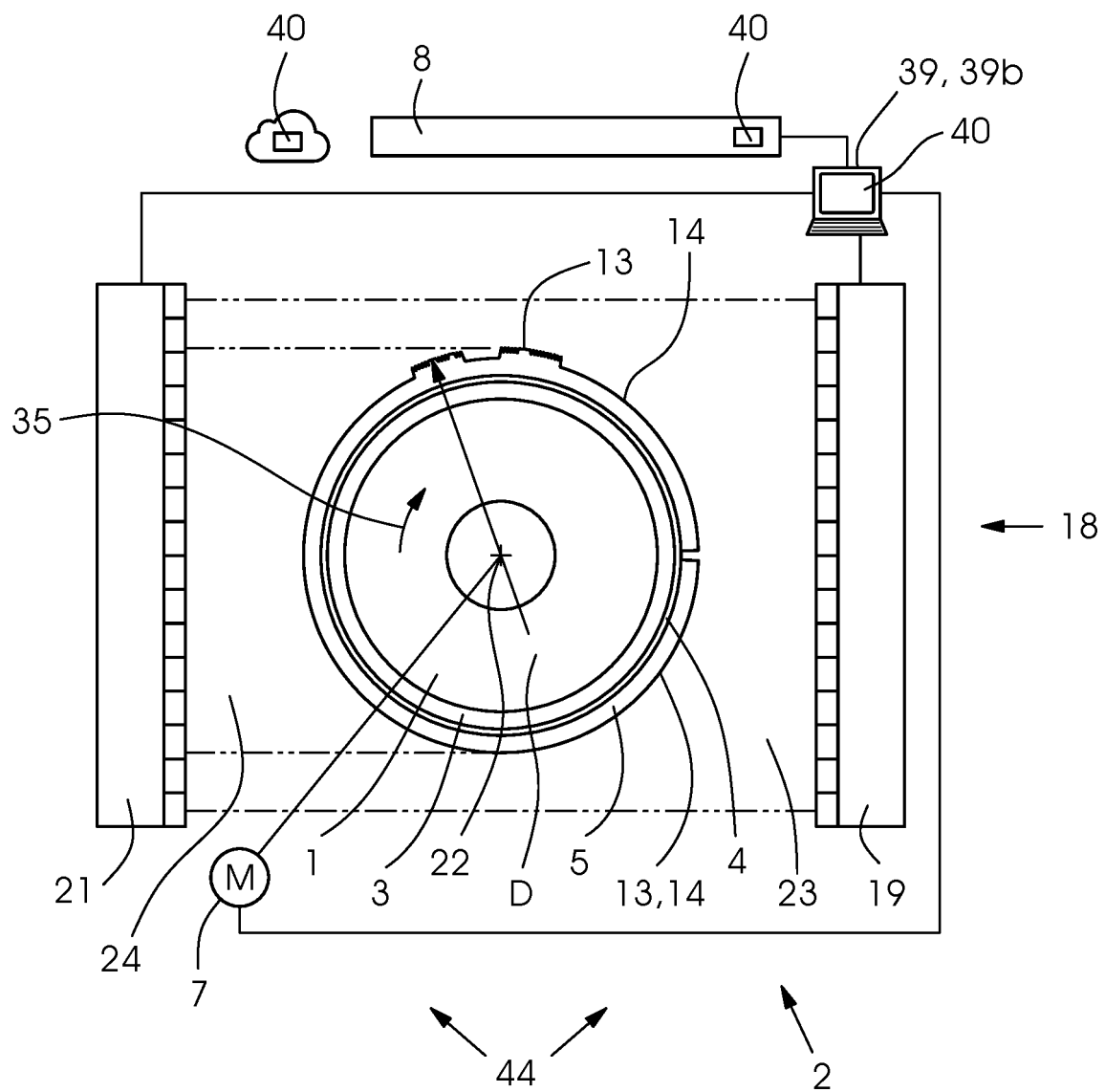


Fig.3a

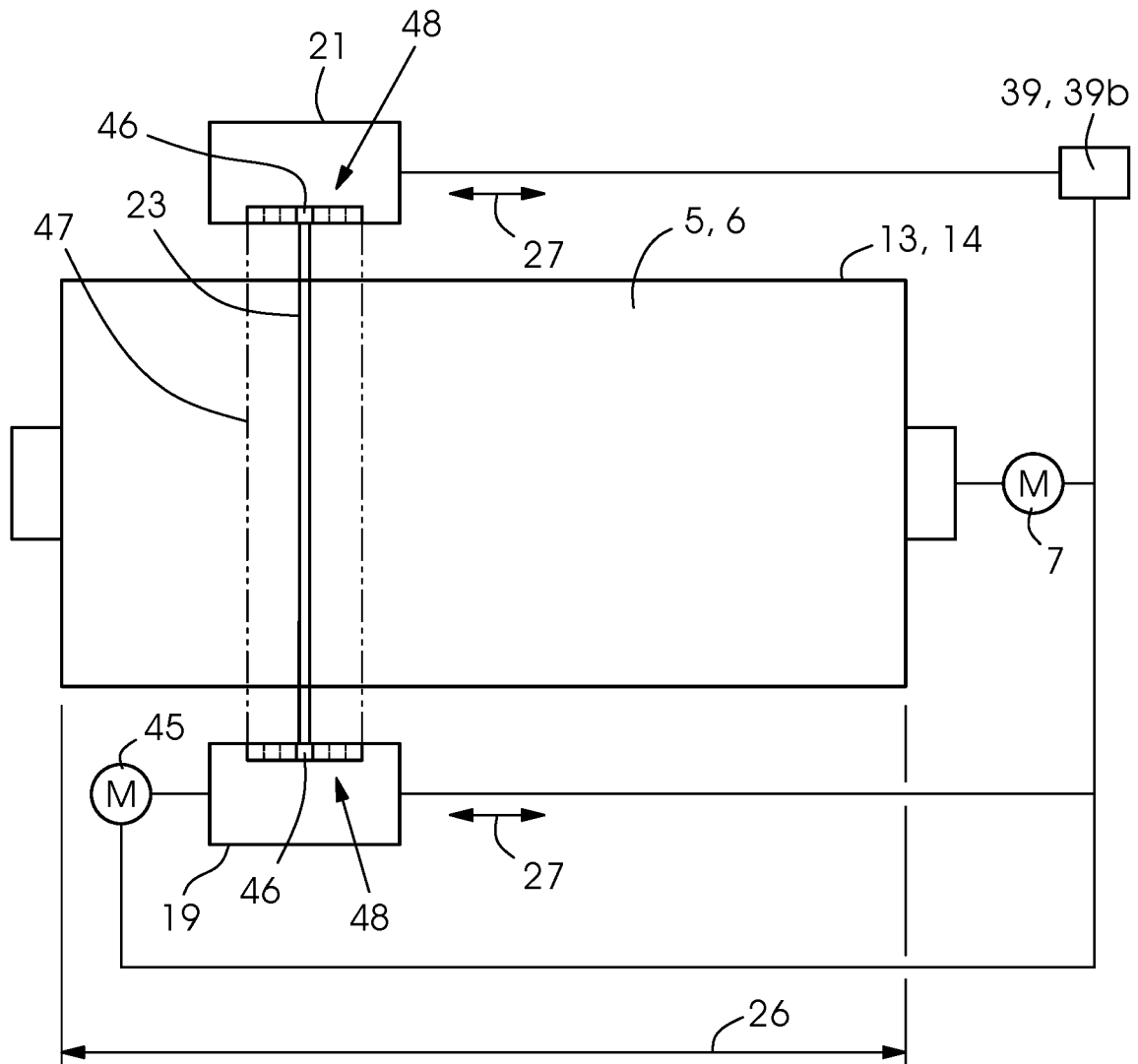


Fig.3b

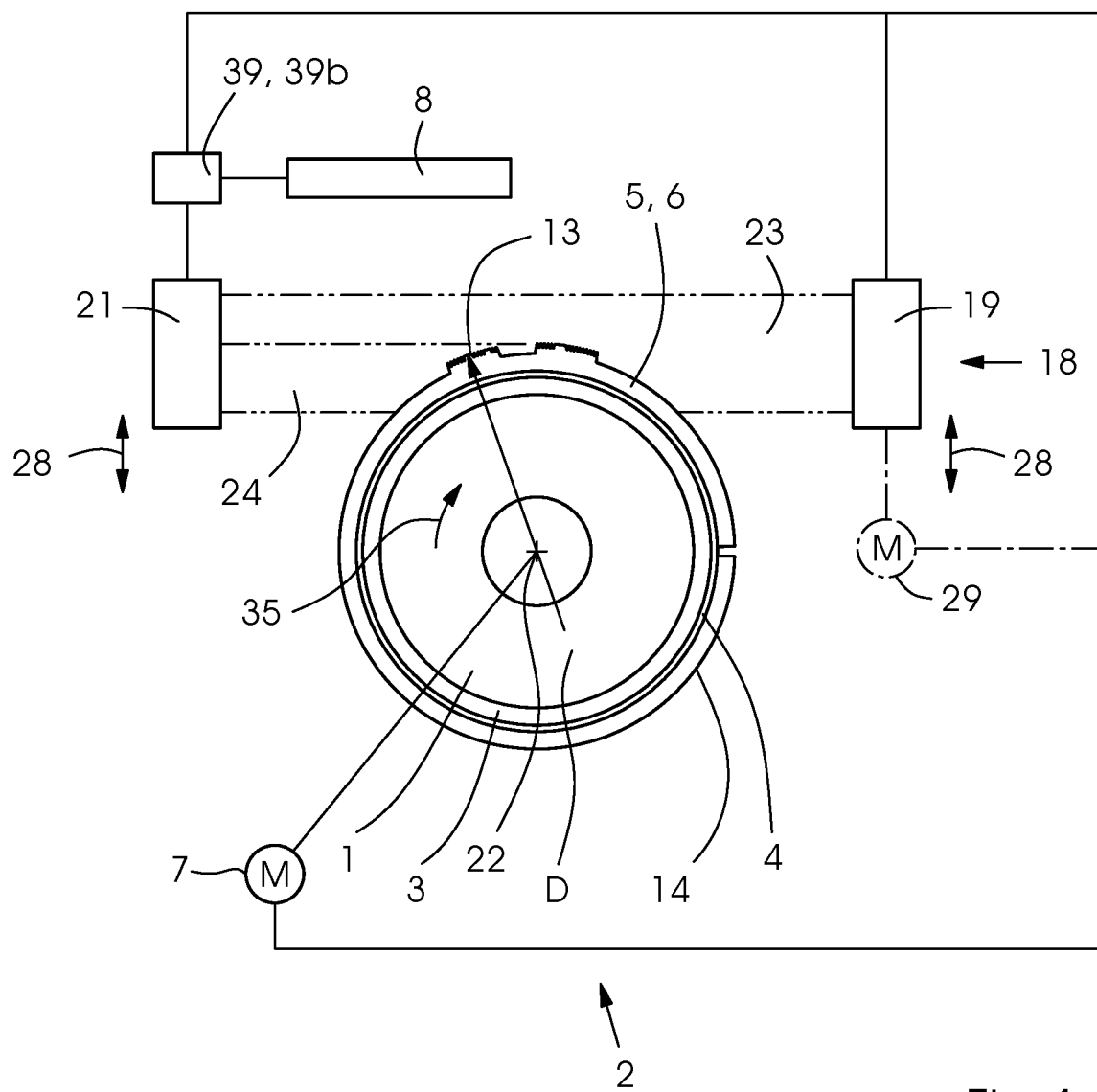


Fig.4a

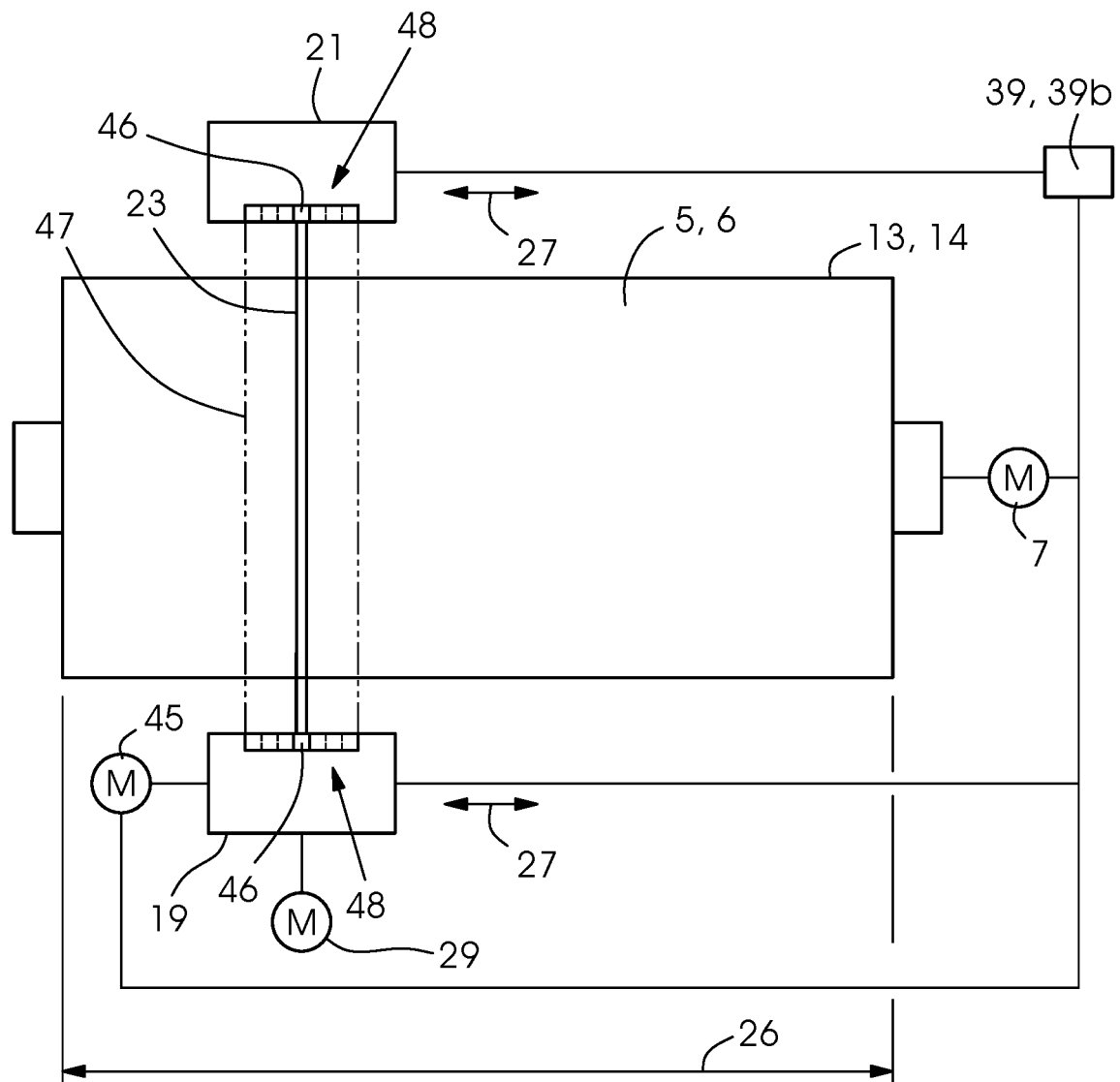


Fig.4b

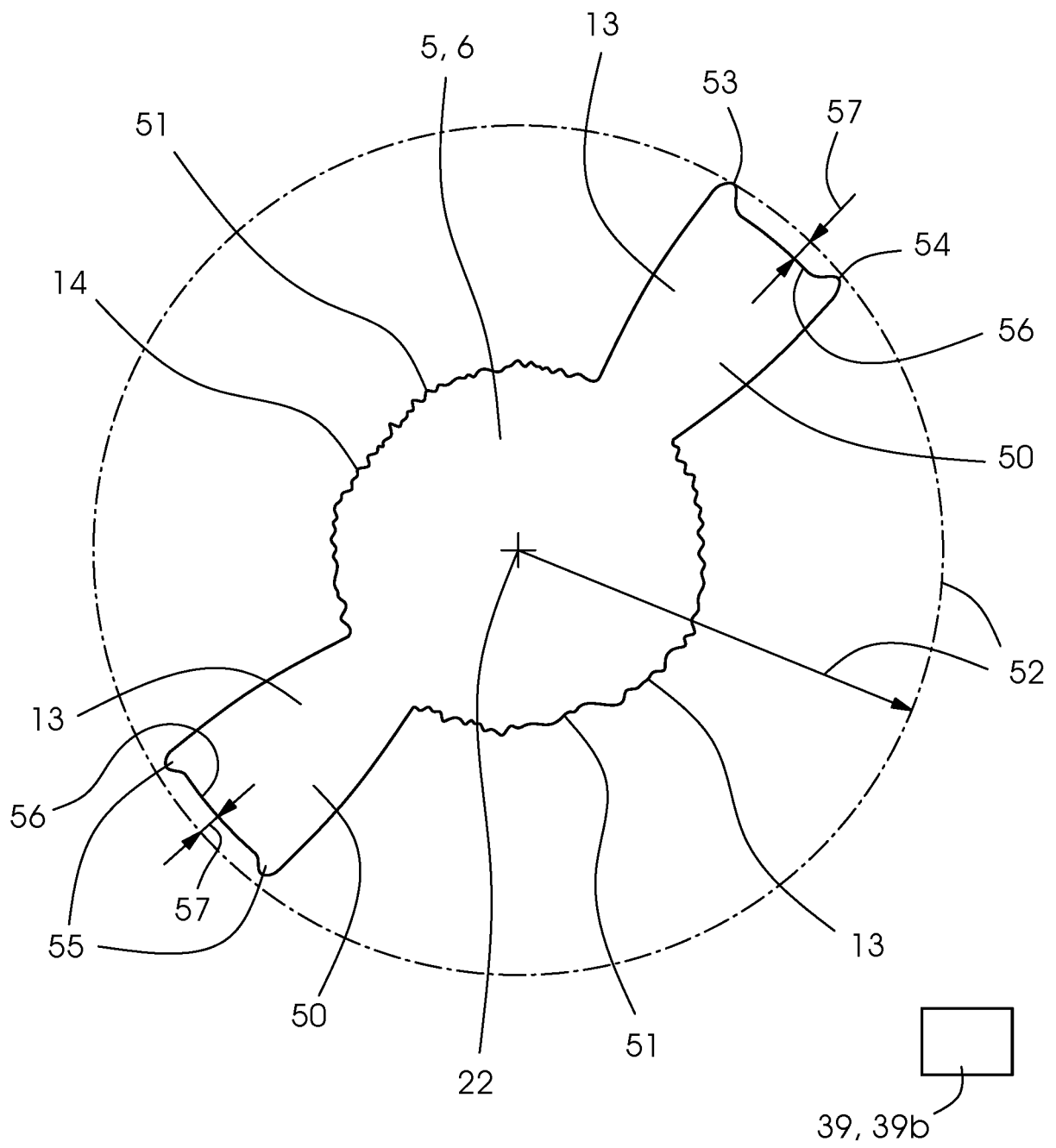


Fig.5

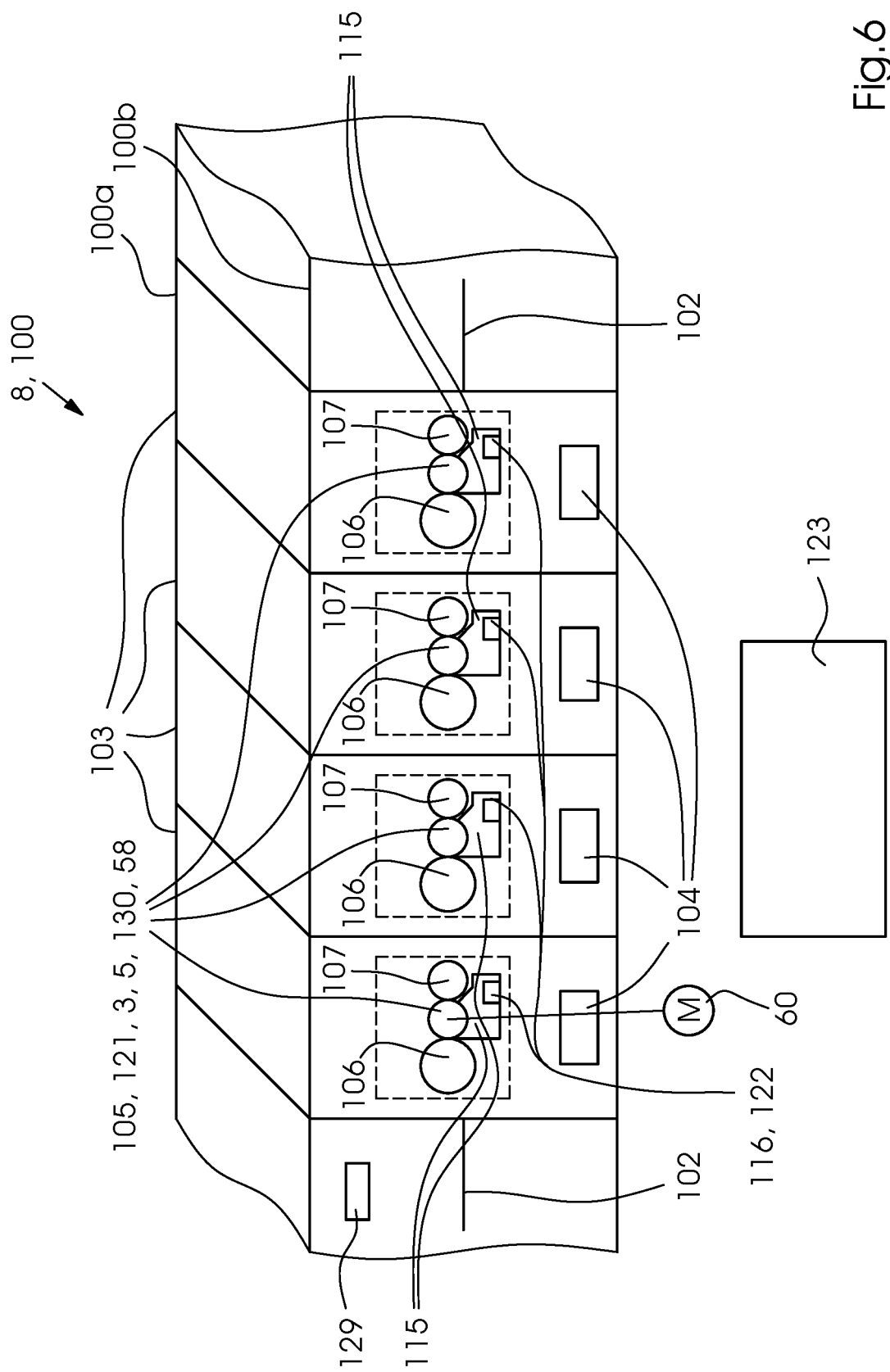
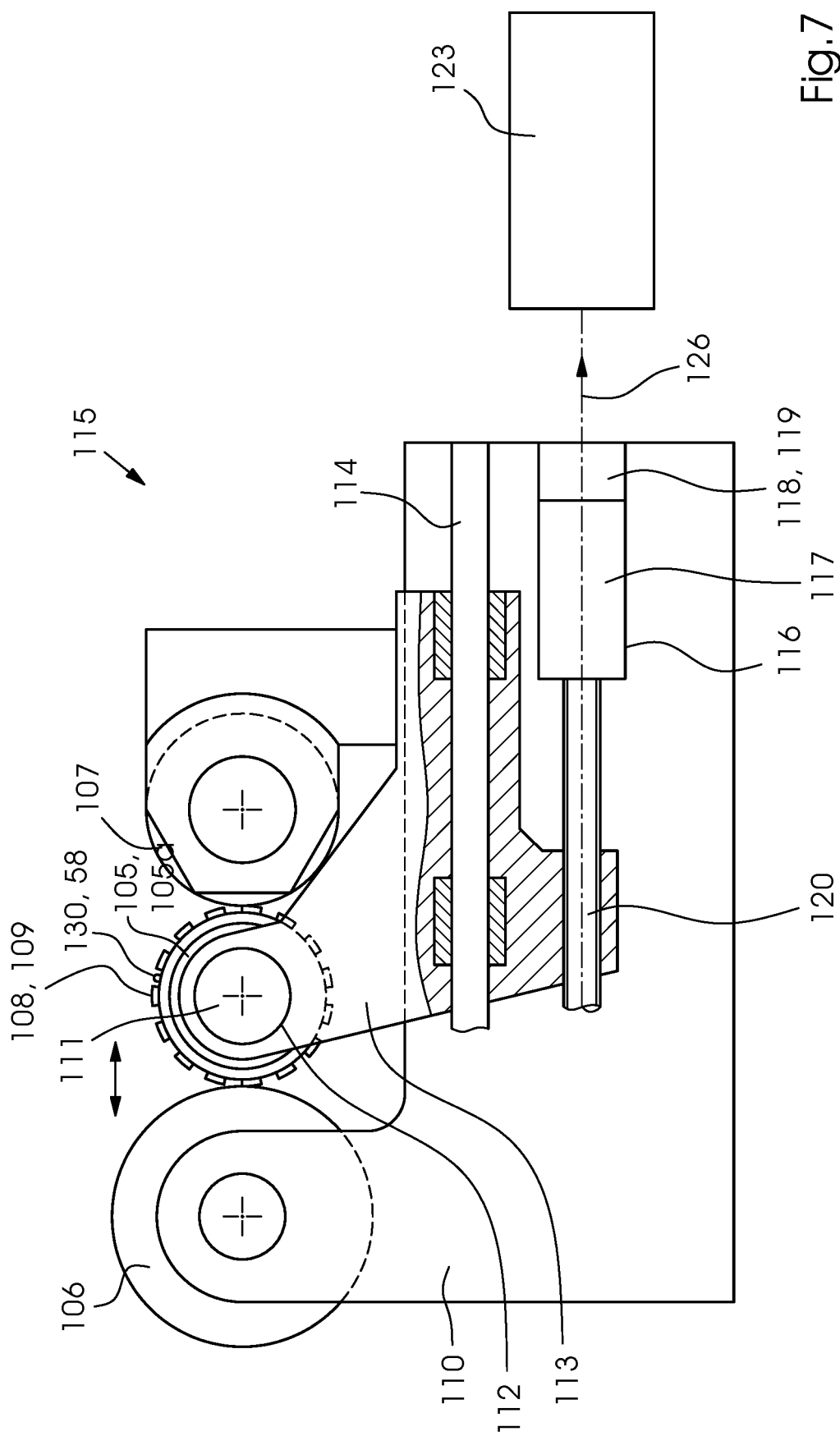


Fig. 6



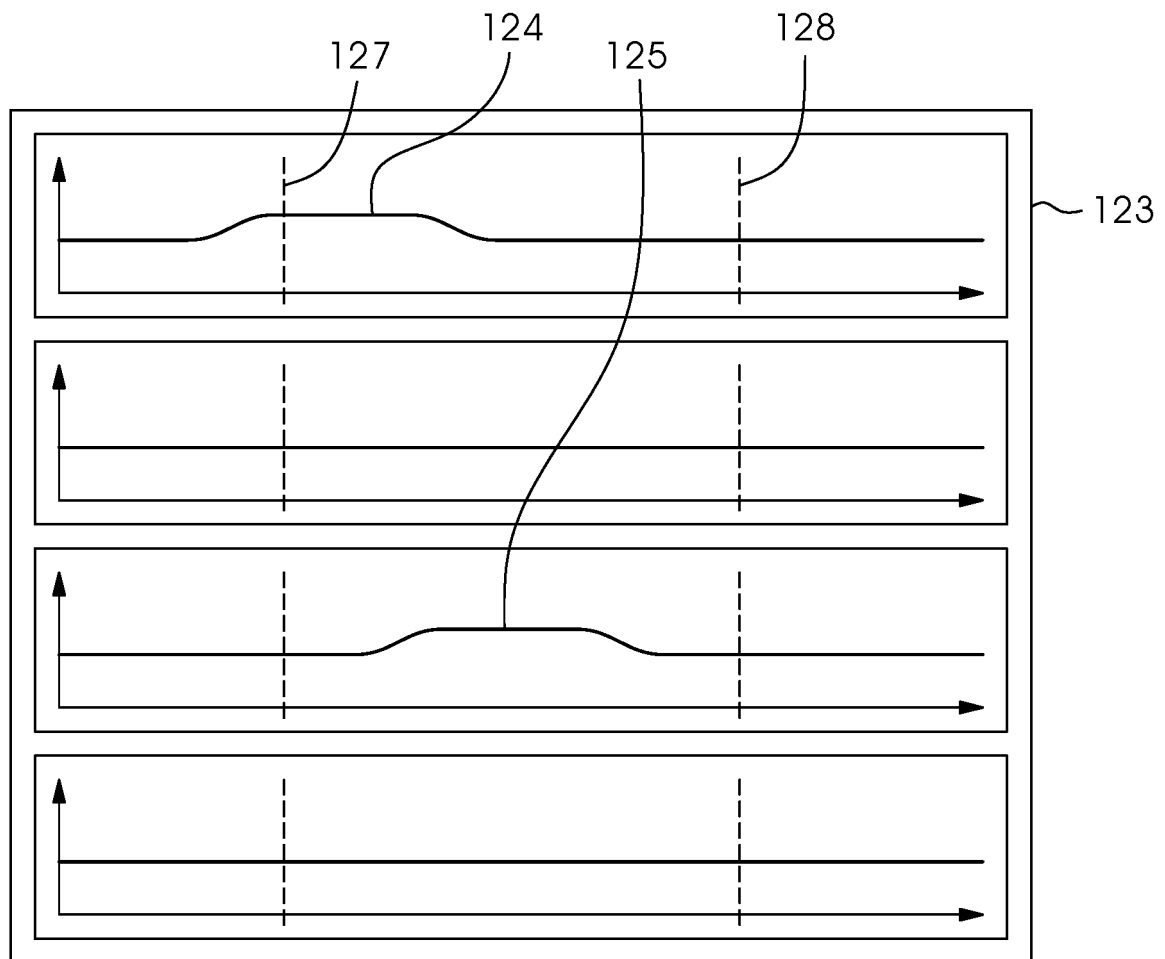


Fig.8

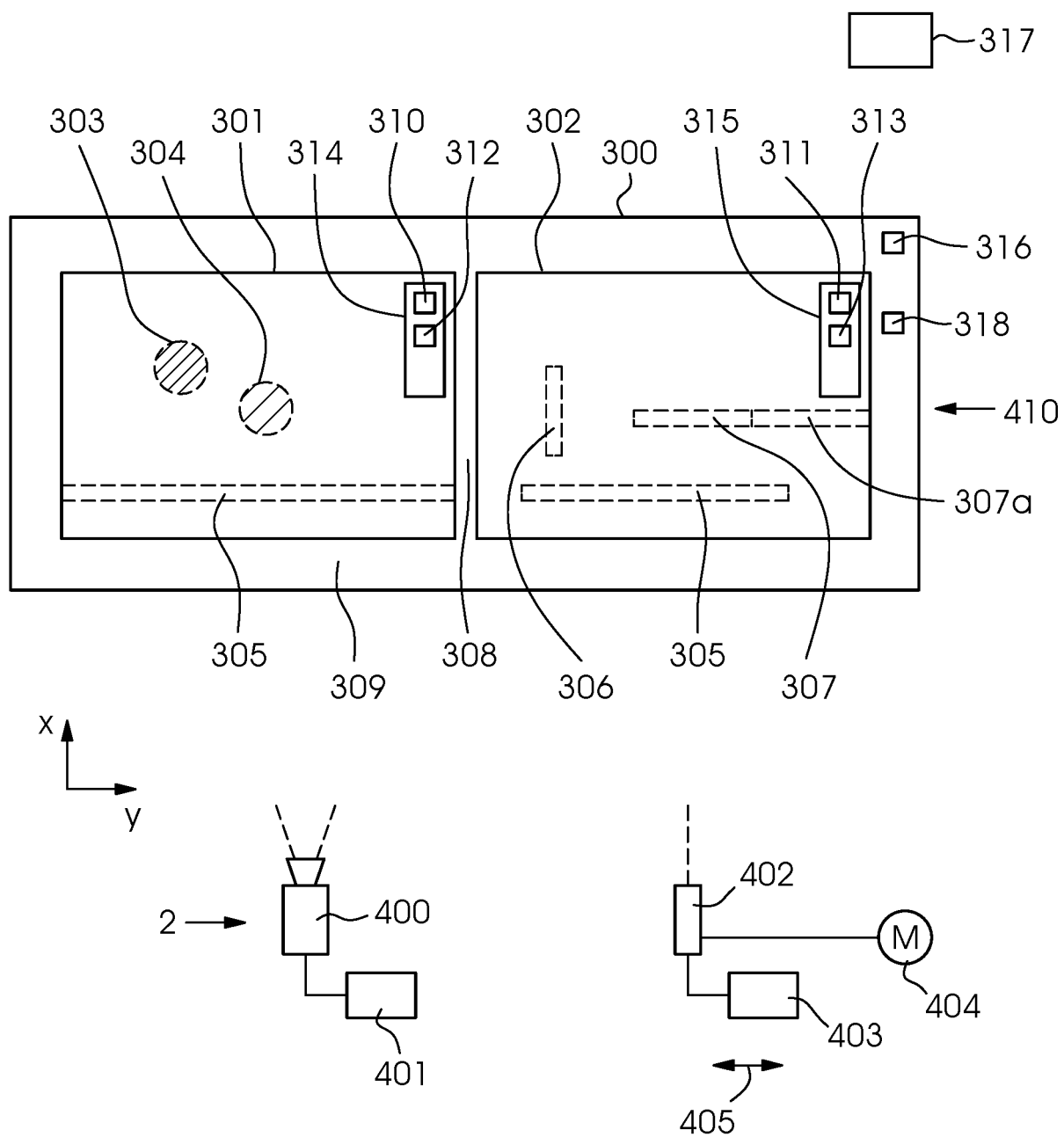


Fig.9



EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung

EP 21 19 9425

5

10

15

20

25

30

35

40

45

50

55

1

EPO FORM 1503 03.82 (P04C03)

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (IPC)
X	US 2010/011978 A1 (WHITE LAW GORDON [AU] ET AL) 21. Januar 2010 (2010-01-21)	17, 29-31	INV.
A	* Absätze [0009], [0061] - Absatz [0118]; Ansprüche 1-9; Abbildungen 1-18 *	1-16, 18-28	B41F13/08 B41F33/00 B41F5/24 G01B11/24 G01B11/30 B41F13/34

A	US 10 632 737 B2 (TETRA LAVAL HOLDINGS & FINANCE [CH]) 28. April 2020 (2020-04-28) * Spalte 5, Zeile 35 - Spalte 8, Zeile 53; Ansprüche 1-18; Abbildung 3 *	1-31	

X	US 2017/165956 A1 (BECKER WOLFGANG [DE]) 15. Juni 2017 (2017-06-15)	17, 29-31	
A	* Absatz [0041] - Absatz [0051]; Ansprüche 1-8; Abbildungen 1-3 *	1-16, 18-28	

A	US 5 855 739 A (AMPULSKI ROBERT STANLEY [US] ET AL) 5. Januar 1999 (1999-01-05) * Zusammenfassung; Ansprüche 1-19; Abbildungen 2-4 *	1-31	

Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (IPC)
			B41F B41L G01B
Recherchenort München		Abschlußdatum der Recherche 2. Februar 2022	Prüfer Durucan, Emrullah
KATEGORIE DER GENANNTE DOKUMENTE			
X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : nichtschriftliche Offenbarung P : Zwischenliteratur		T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT
ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 21 19 9425

5 In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patentedokumente angegeben.
Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am
Diese Angaben dienen nur zur Unterrichtung und erfolgen ohne Gewähr.

02-02-2022

Im Recherchenbericht angeführtes Patentedokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
US 2010011978 A1	21-01-2010	BR PI0717318 A2	22-10-2013
		EP 2089227 A2	19-08-2009
		US 2010011978 A1	21-01-2010
		WO 2008049501 A2	02-05-2008

US 10632737 B2	28-04-2020	CN 108472947 A	31-08-2018
		EP 3393808 A1	31-10-2018
		JP 6975714 B2	01-12-2021
		JP 2018538179 A	27-12-2018
		US 2019001661 A1	03-01-2019
		WO 2017108589 A1	29-06-2017

US 2017165956 A1	15-06-2017	DE 102014101433 A1	06-08-2015
		EP 3102415 A1	14-12-2016
		US 2017165956 A1	15-06-2017
		WO 2015117806 A1	13-08-2015

US 5855739 A	05-01-1999	US 5855739 A	05-01-1999
		US 5904811 A	18-05-1999

EPO FORM P0461

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82

IN DER BESCHREIBUNG AUFGEFÜHRTE DOKUMENTE

Diese Liste der vom Anmelder aufgeführten Dokumente wurde ausschließlich zur Information des Lesers aufgenommen und ist nicht Bestandteil des europäischen Patentdokumentes. Sie wurde mit größter Sorgfalt zusammengestellt; das EPA übernimmt jedoch keinerlei Haftung für etwaige Fehler oder Auslassungen.

In der Beschreibung aufgeführte Patentdokumente

- DE 102020111341 A1 **[0010]**
- DE 3302798 A1 **[0011]**
- DE 102014215648 A1 **[0011]**
- EP 3251850 A **[0011]**
- DE 102006060464 A1 **[0011]**
- WO 2010146040 A1 **[0011]**
- WO 2008049510 A1 **[0011]**
- DE 202007004717 U1 **[0012]**