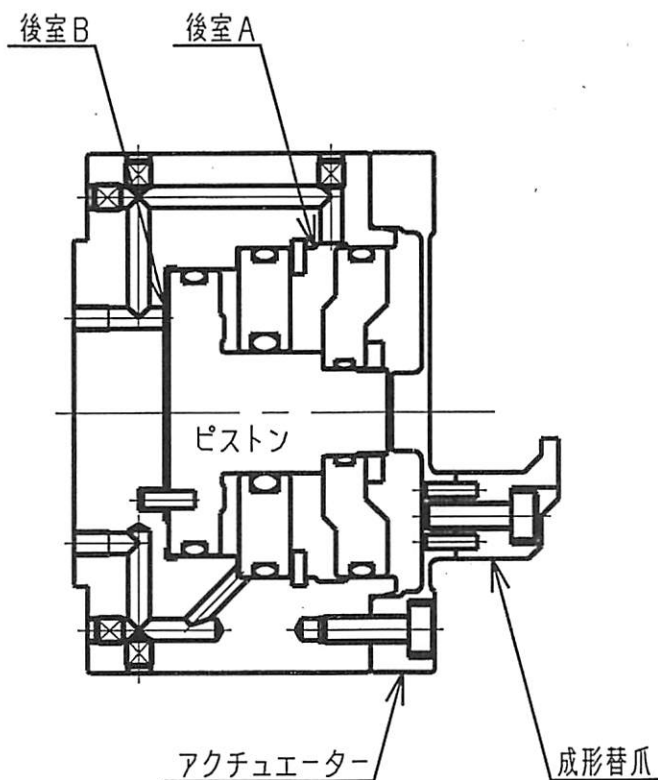


構造と動作原理



動作手順と原理 (外径把握の場合の例)

- ① 後室 A、B にエアを送り込む。
 - ② ピストンが、アクチュエーターを押し膨らませながら、上図・右側へ移動。
(この時、爪仕上げ圧より高いエア圧を入れることによって、ワーク挿入可能となる。)
 - ③ ワーク挿入
 - ④ 後室 A、B のエアを抜くとアクチュエーターは、爪の仕上げ圧時の、膜のたわみを残した状態で、ワークをクランプし、そのたわみ量が把握力の強さとなる。
 - ⑤ 適切な把握力を得るために、背圧 (減力) 機構があります。
- ① 背圧 (減力)
左記 ④ で後室 A、B のエアを抜くとありますが、この後さらに、爪仕上げ圧以下で状況に応じた圧を同室へ印加します。(爪仕上げに近づくほど減力) この操作により、把握力が強い場合の対策として、爪仕上げ圧を下げての再加工なしで対応できます。