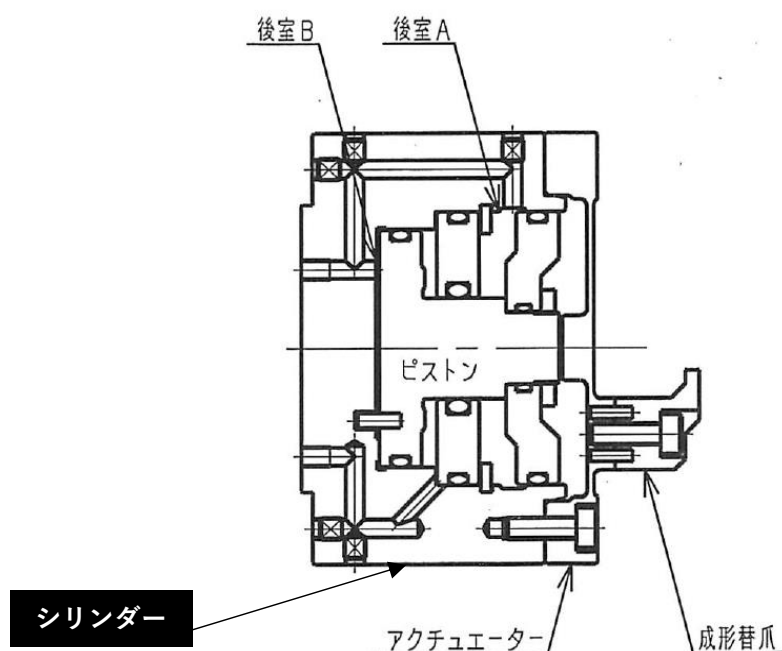


構造と動作原理



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、ワーク挿入が可能となる)

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適正な把握力を得るために、背厚(減力)機構があります

○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付加します(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