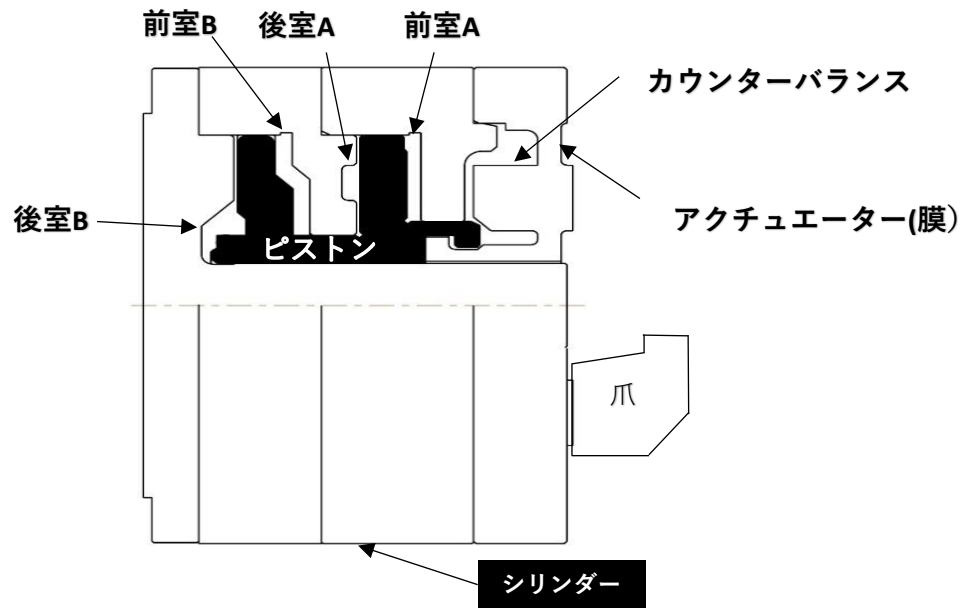


## 構造と動作原理



## 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、カウンターバランス、背圧(減力)、引き込み(増力)機構があります
- 外径把握の場合、回転数を上げることにより、爪の質量が遠心力となり、把握力を弱める方向に働きます  
そこで、アクチュエーターの裏側にウエイトを配する事により、爪の遠心力を打ち消す方向の力を発生させます
  - 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
  - 引き込み(増力)  
左記④で後室A、Bのエアを抜くとありますが、この時、反対に前室A、Bに適正圧のエアを入れます(高い圧ほど増力)  
この操作により、把握力が弱い場合の対策とします