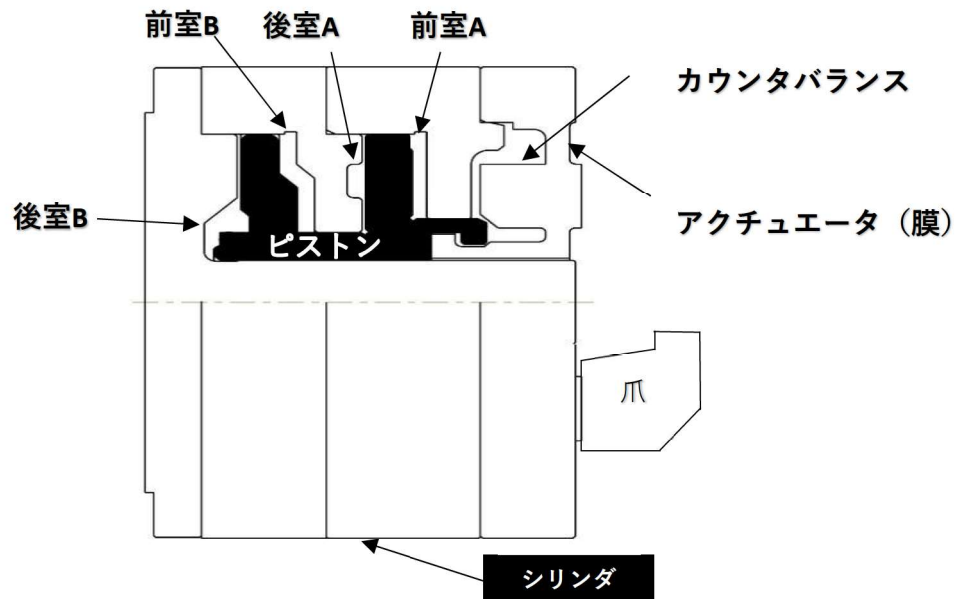


構造と動作原理



動作手順と原理（外径把握の場合の例）

①後室A、Bにエアを送り込みます。

②ピストンがアクチュエータを押し上げ、膨らませながら上図右側へ移動します。
この動作により、爪が開きます。

（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ります。）

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ります。

⑤適正な把握力を得るために、カウンタバランス、背圧（減力）、引き込み（増力）機構により把握力調整が可能です。

○外径把握の場合、回転数を上げること

により、爪の質量による遠心力が、把握力を弱める方向に働きます。

○背圧（減力）

上記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力を同室へ供給します。

（爪仕上げ圧に近づくほど減力）、

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再加工を行うことなく対応できます。

○引き込み（増力）

上記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、把握力不足時の対策となります。