技术资料❶

LCM

LCR LCG LCW

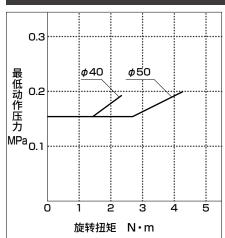
STM STG

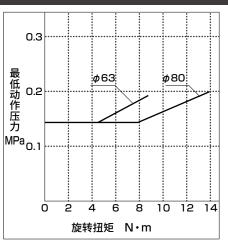
STR2

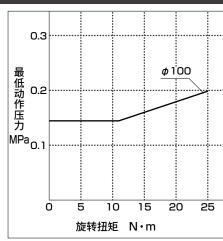
UCA2 ULK* JSK/M2

JSG

旋转扭矩与最低动作压力的关系

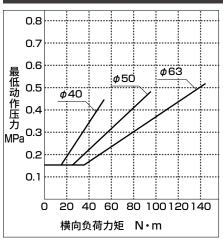


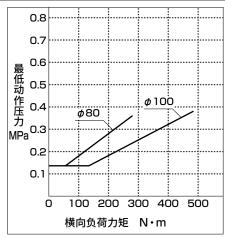




注:请在允许旋转扭矩的范围内进行选型。(理想状态为允许旋转扭矩的70%以下。)

横向负荷力矩与最低动作压力的关系





注:请在允许横向负荷力矩的范围内进行选型。(理想状态为允许横向负荷力矩的70%以下。)

允许吸收能量

缸径	允许吸收能量 J			
φ40	0.73			
φ50	1.01			
φ63	2.42			
φ80	4.63			
φ100	9.94			

JSC3 • JSC4 USSD UFCD USC UB JSB3 LML HCM HCA LBC CAC4 UCAC2 CAC-N UCAC-N RCS2 RCC2 PCC SHC MCP GLC MFC BBS RRC GRC RV3% NHS HRL LN 卡爪 卡盘 缓冲器 FJ FΚ 速度 控制器

卷末

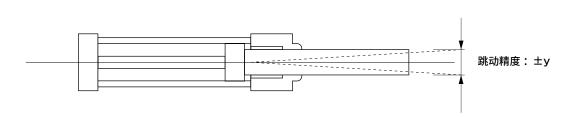
LCM LCR LCG LCX STM STG STS · STL STR2 UCA2 ULK* JSK/M2 JSG JSC3 · JSC4 USSD UFCD USC UB JSB3 LMB LML HCM LBC CAC4

UCAC2 CAC-N UCAC-N RCS2 RCC2 PCC SHC MCP GLC MFC BBS RRC

GRC RV3*

NHS HRL LN 卡爪 卡盘 机械卡爪・ 卡盘 缓冲器 FJ FK 速度 控制器 卷末

跳动精度

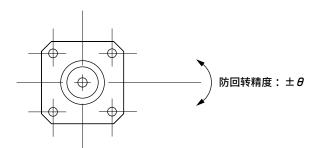


(单位: mm)

(单位:度)

缸径	跳动精度: ±y(初始值)	标准行程						
		100	200	300	400	500	600	700
φ40	y=(74 +行程)×3.66×10 ³	0.64	1.00	1.37	1.73	2.10	_	_
φ50	y=(82.5 +行程)×3.50×10°	0.64	0.99	1.34	1.69	2.04	_	_
φ63	y=(88 +行程)×3.36×10 ⁻³	0.63	0.98	1.30	1.64	1.98	_	_
φ80	y=(108 +行程)×2.80×10 ⁻³	0.58	0.86	1.14	1.42	1.70	1.98	2.26
φ100	y=(122.5+行程)×2.86×10 ⁻³	0.64	0.92	1.21	1.50	1.78	2.07	2.35

防回转精度



缸径	防回转精度:± ∂ (初始值)			
φ40	0.57			
φ50	0.38			
φ63	0.33			
φ80	0.28			
<i>φ</i> 100	0.24			