选型

#### 所需夹持力的计算 STEP1

请以下述内容为基准,计算搬送工件(重量WL)时所需夹持力。

 $F_w > W_L \times g \times K$ n

Fw:所需夹持力(N) n : 小爪的数量=2 WL:工件重量(kg)

g : 重力加速度=9.8 (m/s²) K : 搬送系数

5[仅夹持] 10[通常的搬送] 20[突然加速的搬送]

### 关于搬送系数K-

计算示例) 采用从搬送速度V=0.75m/s减速0.1秒并停止的使用方法时,如果将工件与小爪的摩擦系 数μ设为0.1,则计算如下:

根据工件受到的力来计算搬送系数K

・惯性=WL×(V/t)

・重力=WLg

 $\frac{W_L \times (V/t) + W_L g}{} = \frac{W_L \times (V/t + g)}{} = \frac{17.3W_L}{}$ ・所需夹持力 Fw> -- =86.5W<sub>L</sub> 2×0.1 ทน nμ

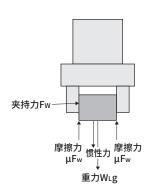
∴根据以上公式,此时的搬送系数K为  $\frac{W_L \times g \times K}{g} = 86.5W_L$ 

$$K = \frac{n \times 86.5}{g}$$

$$= \frac{2 \times 86.5}{9.8}$$

$$\approx 20$$

注意) 考虑到搬送时的冲击等,搬送系数K需要留出余量。即使摩擦系数 $\mu$ 比 $\mu$ =0.1高,为确保安全, 请将搬送系数K设定为10~20以上。

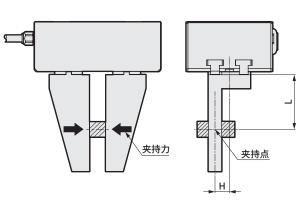


# 从夹持力图表中暂时选择机种

确认右侧所述的条件,从夹持力图表中暂时选择机种。 夹持力因夹持点距离& 按压率而异。

请根据图表确认在使用条件下可获得足够的夹持力。

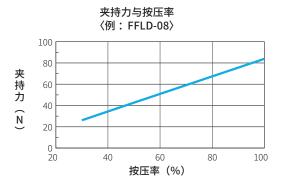
由 $\ell = \sqrt{L^2 + H^2}$  计算得出。



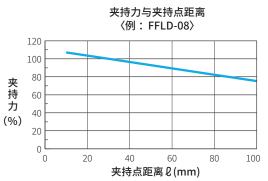
V:搬送速度(m/sec)

t:减速时间(sec)

μ:摩擦系数



※ 请参阅第1、3、5页。

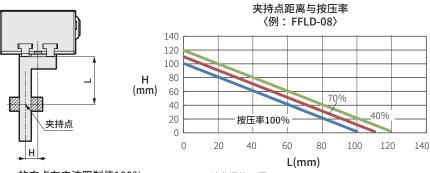


※ 请参阅第11页。

## STEP3 小爪形状的确认

夹持点距离请在右侧图表的范围内使用。

例) L:30mm H:20mm



选择FFLD-08时,L:30mm、H:20mm的交点在电流限制值100% 线的内侧,因此可以使用。

※ 请参阅第12页。

#### ●请尽量使用轻量短小的小爪。

如果既长又重,开闭时的惯性会变大,夹爪会发生松动,加速夹爪滑动部分的磨损,可能会对产品寿命产生不良影响。

- ●即使小爪形状在性能数据以内,也尽可能选择小型,以便长期使用产品。
- ●小爪的重量会影响寿命,请确保在下述值以下。

W<1/4h(1个) W: 小爪的重量

h:夹持机构的产品重量

### STEP4 确认施加在夹爪上的外力

向夹爪施加外力时,请在[表1]所列数值以内使用。

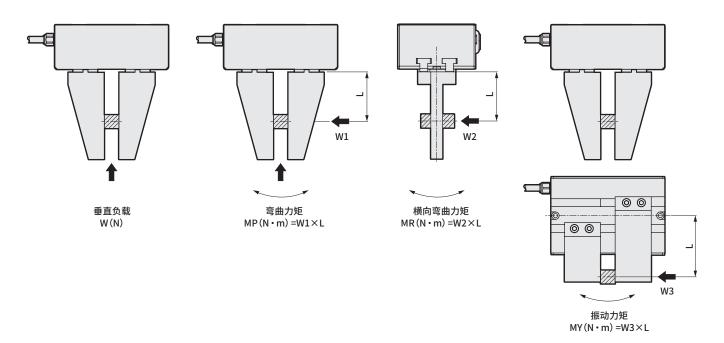


表1静态允许力矩

	型号	垂直负载 Wmax (N)	弯曲力矩 MPmax (N • m)	横向弯曲力矩 MRmax (N•m)	振动力矩 MYmax (N • m)
	FFLD-08	120	15	15	15
	FFLD-30	390	45	45	45
	FFLD-50	485	64	64	55

计算示例)

向型号:FFLD-08、L:40mm施加负载W1:30N时 MP=30×40×10<sup>-3</sup>=1.2N·m<MPmax=15N·m

#### 夹持力与夹持点距离

夹持点距离ℓ时的夹持力如下所示。

