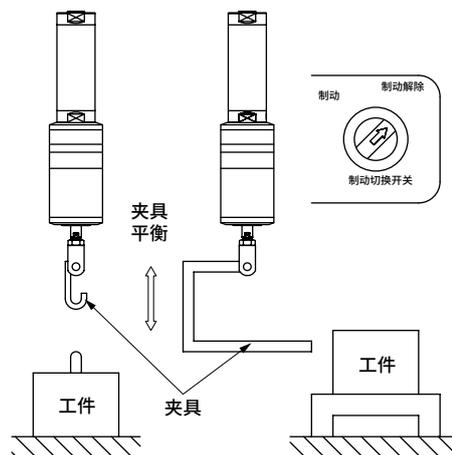
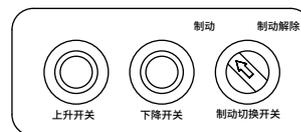


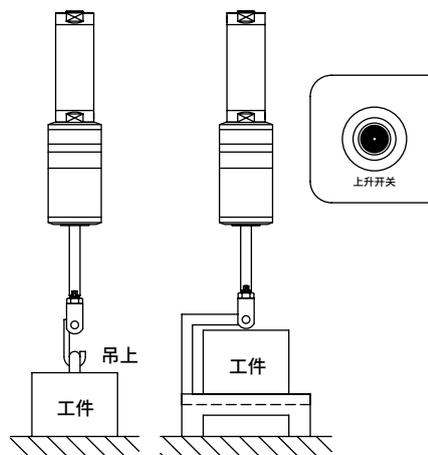
BBS-A系列(自动调压式)操作方法

操作步骤如下所述。

- 1) 确认制动切换开关是否处于制动侧(制动开启)。
- 2) 供给空气。
- 3) 操作制动切换开关,解除制动。(夹具平衡状态)
- 4) 可操作上升、下降开关或手动操作。

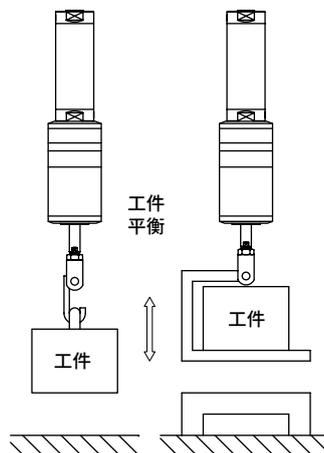


- 5) 将夹具与工件组装。
- 6) 持续按下上升开关予以上升,在工件上升约50mm后松开上升开关。
约1秒后工件平衡。
(注) 松开开关后的约1秒钟为重量检测时间。如果在这期间对工件、夹具等施加外力,则该力也会受到检测,从而会导致平衡不良,敬请注意。



- 7) 可操作上升、下降开关或手动操作。
但无法使用开关进行连续操作(微动操作)。
 - 8) 将工件组装至规定位置后,持续按下下降开关1秒左右,执行夹具平衡。
- 回到步骤4),进行下一操作。

主气源因故障等而被切断时,在内置制动器的作用下防坠落功能会动作。
此外,为了确保安全,在作业结束后请将制动切换开关切换成制动侧。

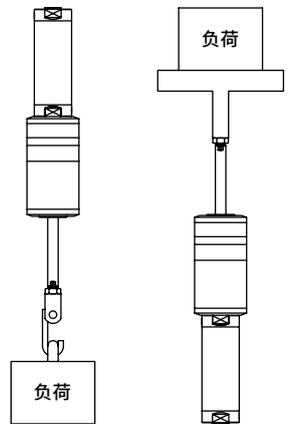


LCM
LCR
LCG
LCW
LCX
STM
STG
STS·STL
STR2
UCA2
ULK※
JSK/M2
JSG
JSC3·JSC4
USSD
UFCD
USC
UB
JSB3
LMB
LML
HCM
HCA
LBC
CAC4
UCAC2
CAC-N
UCAC-N
RCS2
RCC2
PCC
SHC
MCP
GLC
MFC
BBS
RRC
GRC
RV3※
NHS
HRL
LN
卡爪
卡盘
机械卡爪·卡盘
缓冲器
FJ
FK
速度控制器
卷末

技术资料

为了更有效地使用平衡吊单元

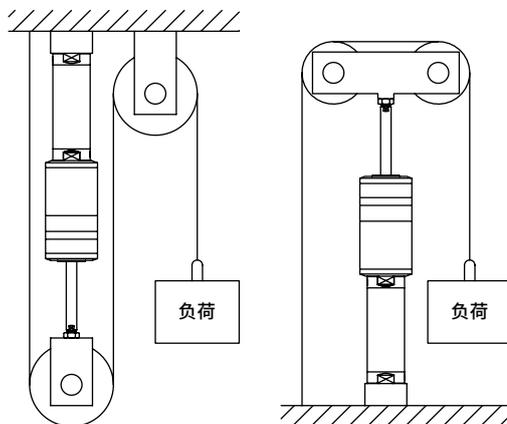
标准使用



型号表示：D 型号表示：U1

最简便的使用方法。
气缸行程较长时，单元整体的总高度会变长。
高速驱动工件时，操作力会因流量阻力而稍稍增大。

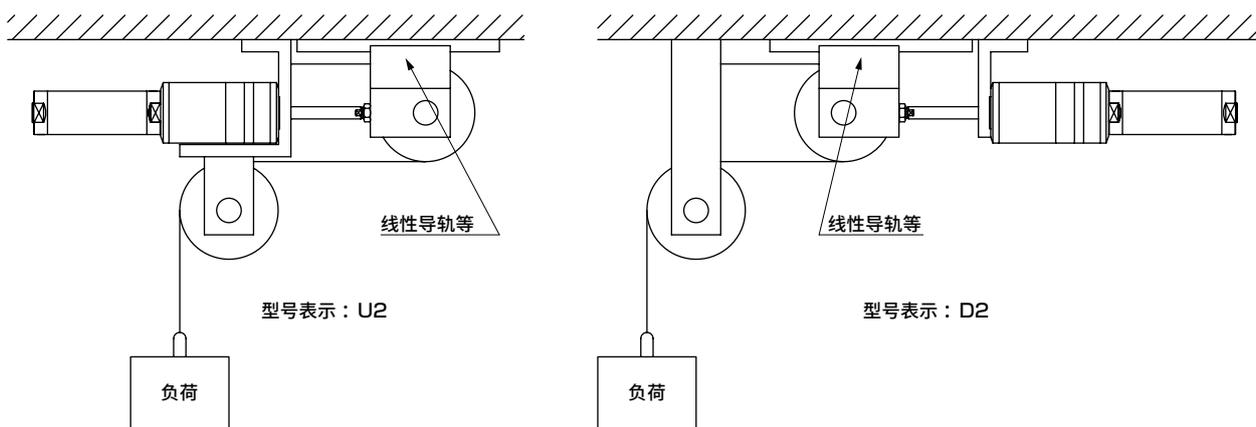
倍速使用



型号表示：U 型号表示：U1

气缸行程为标准使用的一半，因此单元整体的总高度缩短。
(2倍速时)理论上的操作力为标准使用时的一半，因此允许最大负荷也减半。

横向倍速使用



型号表示：U2

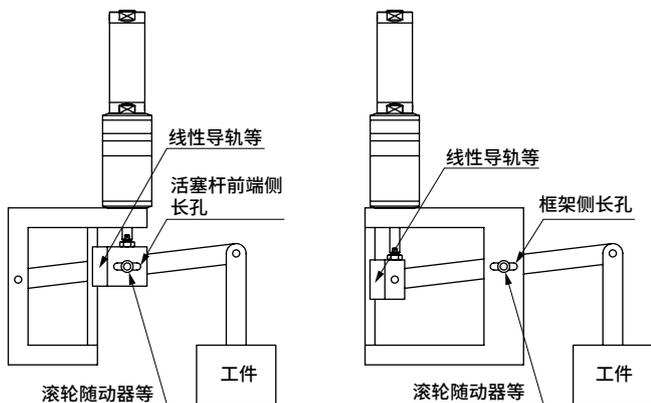
型号表示：D2

基本规格与倍速使用相同，由于将气缸横向安装，因此大幅缩短了单元整体的总高度。

(2倍速时)理论上的操作力为标准使用时的一半，因此允许最大负荷也减半。

请使用线性导轨等，以免施加活塞杆及气缸的自重力矩。

杠杆使用



型号表示：D

型号表示：U

与倍速使用相比，可自由选择杠杆比，因此设计自由度更高。

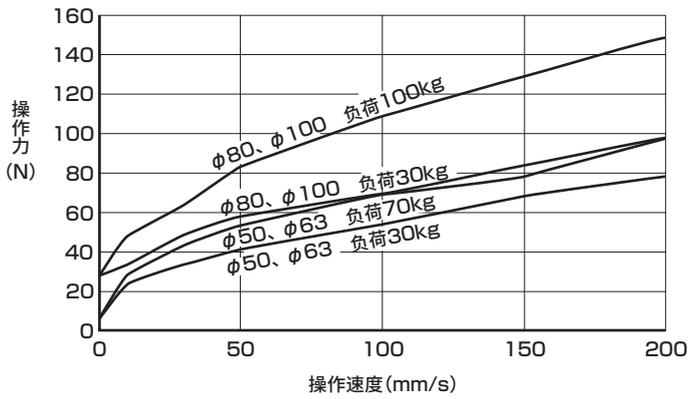
理论操作力为除以杠杆比倍率的值。

允许最大负荷为除以杠杆比倍率的负荷。

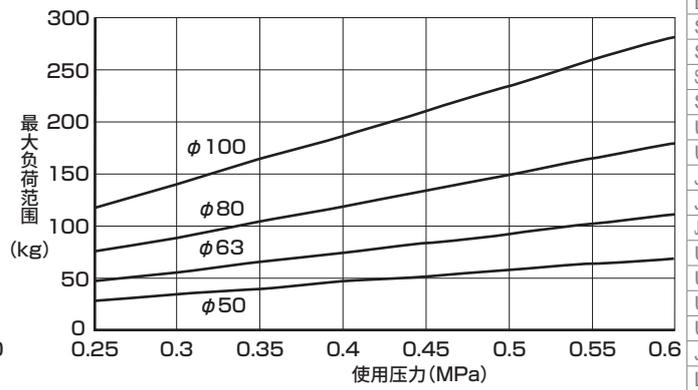
请注意使用线性导轨等以免对活塞杆施加单侧负荷，以及使用滚轮随动器以免杠杆比因上下动作而改变。

- LCM
- LCR
- LCG
- LCW
- LCX
- STM
- STG
- STS·STL
- STR2
- UCA2
- ULK※
- JSK/M2
- JSG
- JSC3·JSC4
- USSD
- UFCD
- USC
- UB
- JSB3
- LMB
- 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
- 机械卡爪·卡盘
- 缓冲器
- FJ
- FK
- 速度控制器
- 卷末

操作力



相对于使用压力的最大负荷范围



- LCM
- LCR
- LCG
- LCW
- LCX
- STM
- STG
- STS-STL
- STR2
- UCA2
- ULK※
- JSK/M2
- JSG
- JSC3·JSC4
- USSD
- UFCD
- USC
- UB
- JSB3
- LMB
- 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
- 机械卡爪·卡盘
- 缓冲器
- FJ
- FK
- 速度控制器
- 卷末