

UCA2・UCA2-B Series

技术资料①活塞杆的挠曲量

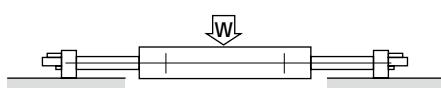
LCM
LCR
LCG
LCW
LCX
STM
STG
STS・STL
STR2
UCA2
ULK※
JSK/M2
JSG
JSC3・JSC4
USSD
UFCD
USC
UB
JSB3
LMB
LML
HCM
HCA
LBC
CAC4
UCAC2
CAC-N
UCAC-N
RCS2
RCC2
PCC
SHC
MCP
GLC
MFC
BBS
RRC
GRC
RV3※
NHS
HRL
LN
卡爪
卡盘
机械卡爪・
卡盘
缓冲器
FJ
FK
速度
控制器
卷末

1 集中负荷引起的活塞杆的挠曲量(参考值)

负荷的重心与组合式气缸的中心请尽量靠近。

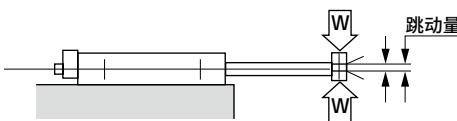
(单位: mm)

缸径(mm)	负荷(N)	行程 (mm)	75	100	125	150	175	200
			0.05	0.10	-	-	-	-
φ10	15	0.05	0.10	-	-	-	-	-
φ16	40	0.02	0.05	0.09	0.16	0.25	0.38	
φ25	70	0.01	0.03	0.06	0.10	0.16	0.24	
φ32	100	0.005	0.02	0.04	0.07	0.11	0.15	



(单位: mm)

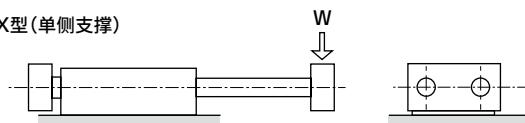
缸径(mm)	负荷(N)	行程 (mm)	25	50	75	100	125	150	175	200
			0.04	0.10	0.18	0.27	-	-	-	-
φ10	7	0.04	0.10	0.18	0.27	-	-	-	-	-
φ16	20	0.03	0.07	0.12	0.20	0.28	0.37	0.48	0.60	
φ25	35	0.02	0.04	0.08	0.13	0.17	0.24	0.32	0.41	
φ32	50	0.01	0.03	0.06	0.10	0.14	0.21	0.29	0.38	



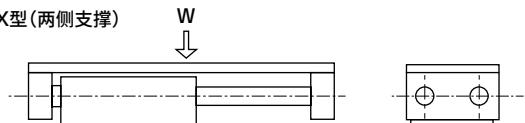
2 允许负荷的判定

1. 垂直负荷时

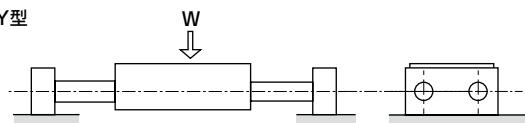
X型(单侧支撑)



X型(两侧支撑)



Y型



缸径(mm) 固定方法	类型		(单位:N)
	X型	Y型	
φ10	6.9	14.7	
φ16	19.6	39.2	
φ25	34.3	68.6	
φ32	49	98	

W=负荷N

2. 横向施加悬挂负荷时

请根据下述的负荷计算，选择缸径。

但是，悬挂负荷(W)请控制在(1)项的垂直负荷值以下，悬挂量(L)请控制在100mm以下。

2-1. 计算允许负荷所需的条件、项目

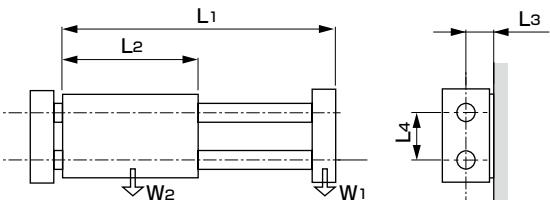
W=负荷(N)

L=悬挂量(mm)

V=使用速度(mm/s)

S=行程(mm)

F=1个轴承施加的最大负荷(N)

W₁=端板重量(kg)W₂=气缸缸体重量(kg)L₁=从端板到缸体的长度(mm)L₂=气缸缸体长度(mm)L₃=从活塞杆中心到气缸缸体的长度(mm)L₄=活塞杆间距(mm)

缸径 (mm)	类型	符号				W ₁	W ₂
		L ₁	L ₂	L ₃	L ₄		
φ10	轴套	69+2·S	54+S	9	26	0.099+ 7×10 ⁻⁴ ·S	0.174+2 × 10 ⁻³ ·S
	轴承	91+2·S	76+S	9	26	0.109+ 7×10 ⁻⁴ ·S	0.214+2 × 10 ⁻³ ·S
φ16	轴套	71+2·S	50+S	12	34	0.199+21×10 ⁻⁴ ·S	0.334+3.2×10 ⁻³ ·S
	轴承	117+2·S	96+S	12	34	0.239+21×10 ⁻⁴ ·S	0.338+3.2×10 ⁻³ ·S
φ25	轴套	87+2·S	62+S	16	42	0.456+36×10 ⁻⁴ ·S	0.6 +4.7×10 ⁻³ ·S
	轴承	121+2·S	96+S	16	42	0.509+36×10 ⁻⁴ ·S	0.615+4.7×10 ⁻³ ·S
φ32	轴套	100+2·S	75+S	19	58	0.636+47×10 ⁻⁴ ·S	0.92 +7 × 10 ⁻³ ·S
	轴承	139+2·S	114+S	19	58	0.714+47×10 ⁻⁴ ·S	1.313+7 × 10 ⁻³ ·S

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

UCA2・UCA2-B Series

技术资料②允许负荷的判定

2-2. 允许负荷的计算

请根据“安装形式的模式图例”计算F的值，确保以下公式中得出的Fk的值在表3的允许值以下。

$$F_k = F \times K$$

F_k：使用速度负荷(N)

K：速度系数

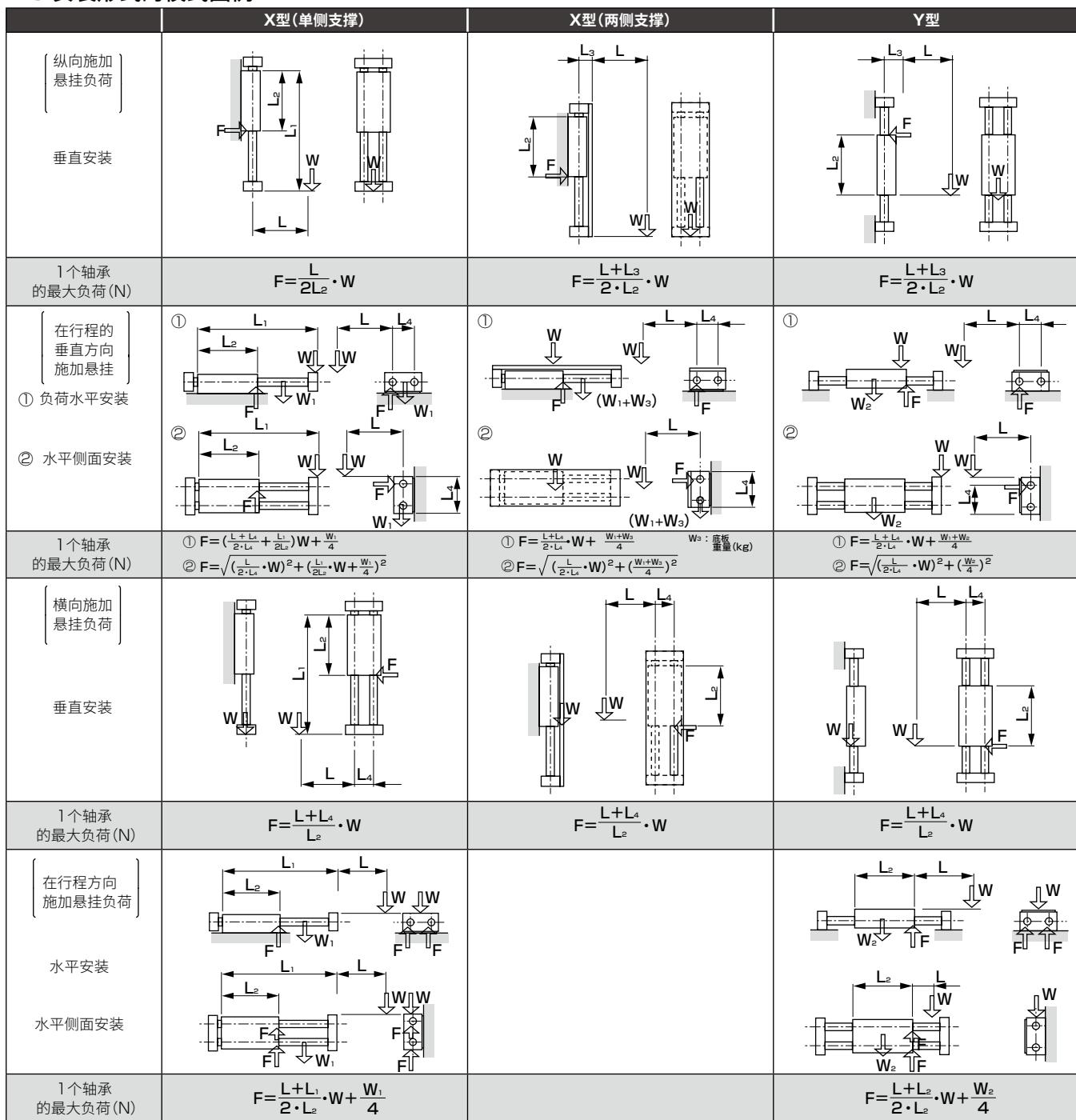
表3 使用速度负荷(F_k)的允许值

轴径(mm)	F _k 的允许值(N)
φ10	21.6
φ16	75.5
φ25	103.0
φ32	157.0

速度系数

使用速度(mm/s)	K
30 ≤ V < 100	1.0
100 ≤ V < 200	1.1
200 ≤ V < 300	1.2

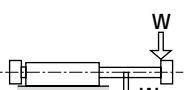
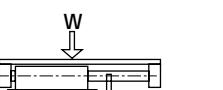
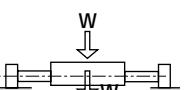
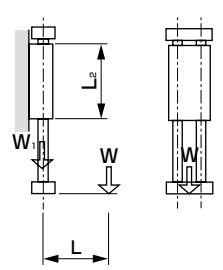
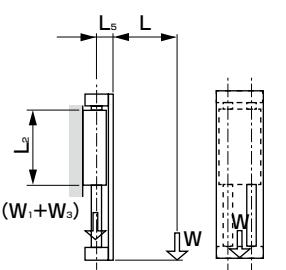
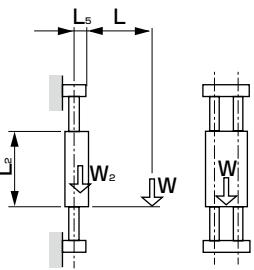
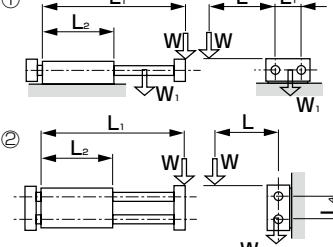
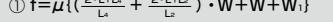
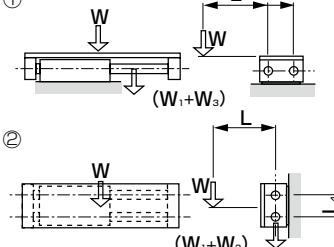
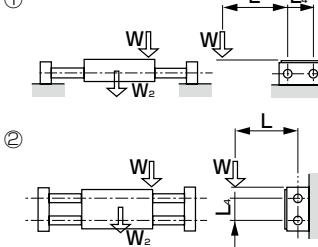
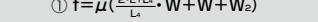
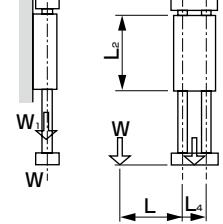
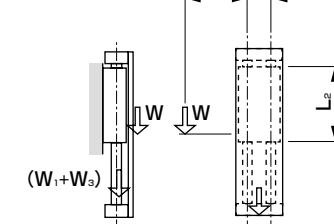
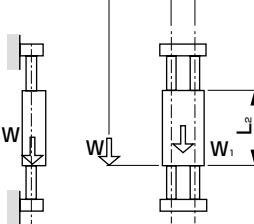
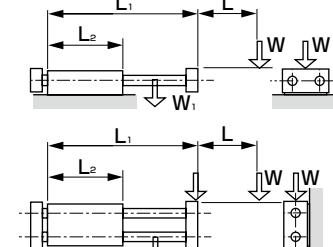
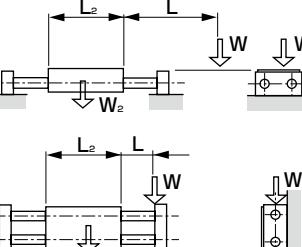
2-3. 安装形式的模式图例



3 负荷率的计算

1. 请根据负荷的大小、方向、安装形式，参考表4计算所需的推力。

表4

	缸体固定(单侧支撑)	缸体固定(两侧支撑)	板固定
对气缸中心 施加负荷 水平安装			
所需推力	$f = \mu(W + W_1)$	$f = \mu(W + W_1 + W_3)$	$f = \mu(W + W_2)$
纵向施加 悬挂负荷 垂直安装			
所需推力	$f = \frac{2\mu \cdot L}{L_2} \cdot W + W + W_1$	$f = \frac{2\mu \cdot (L + L_1)}{L_2} \cdot W + W + W_1 + W_3$	$f = \frac{2\mu \cdot (L + L_1)}{L_2} \cdot W + W + W_2$
在行程的 垂直方向 施加悬挂 负荷 ① 水平安装 ② 水平侧面安装	 	 	 
所需推力	$\textcircled{1} f = \mu \left\{ \left(\frac{2 \cdot L + L_1}{L_4} + \frac{2 \cdot L + L_2}{L_5} \right) \cdot W + W + W_1 \right\}$ $\textcircled{2} f = \mu \cdot \sqrt{\left(\frac{2 \cdot L}{L_4} \cdot W \right)^2 + \left(\frac{2 \cdot L - L_1}{L_5} \cdot W + W + W_1 \right)^2}$	$\textcircled{1} f = \mu \cdot \left(\frac{2 \cdot L + L_1}{L_4} \cdot W + W + W_1 + W_3 \right)$ $\textcircled{2} f = \mu \cdot \sqrt{\left(\frac{2 \cdot L}{L_4} \cdot W \right)^2 + \left(W + W_1 + W_3 \right)^2}$	$\textcircled{1} f = \mu \left(\frac{2 \cdot L + L_1}{L_4} \cdot W + W + W_2 \right)$ $\textcircled{2} f = \mu \cdot \sqrt{\left(\frac{2 \cdot L}{L_4} \cdot W \right)^2 + \left(W + W_2 \right)^2}$
横向施加 悬挂负荷 垂直安装			
所需推力	$f = \frac{\mu(2 \cdot L + L_1)}{L_2} \cdot W + W + W_1$	$f = \frac{\mu(2 \cdot L + L_1)}{L_2} \cdot W + W + W_1 + W_4$	$f = \frac{\mu(2 \cdot L + L_1)}{L_2} \cdot W + W + W_2$
在行程方向 施加悬挂 负荷 水平安装 水平侧面安装	 	注) W_3 : 底板重量(kg)	 
所需推力	$f = \mu \left\{ \frac{2(L + L_1) - L_2}{L_2} \cdot W + W + W_1 \right\}$		$f = \mu \left(\frac{2 \cdot L + L_1}{L_2} \cdot W + W + W_2 \right)$

f : 所需推力 N
 μ : 摩擦系数 滑动轴承型 0.3
 滚动轴承型 0.1
 剩余的项目及尺寸请参考“允许负荷的判定”。

LCM
LCR
LCG
LCW
LCX
STM
STG
STS・STL
STR2
UCA2
ULK※
JSK/M2
JSG
JSC3・JSC4
USSD
UFCD
USC
UB
JSB3
LMB
MLM
HCM
HCA
LBC
CAC4
UCAC2
CAC-N
UCAC-N
RCS2
RCC2
PCC
SHC
MCP
GLC
MFC
BBS
RRG
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

UCA2・UCA2-B Series

技术资料③负荷率的计算

2. 请根据1中计算出的所需推力与理论推力表及推力效率表, 计算负荷率。
(请将负荷率控制在50%以下。)

$$\omega = \frac{f}{B} \times 100 \leq 50$$

ω : 负荷率(%)

f : 所需推力(N)

A : 理论推力(N)

a : 推力效率(%)

B : 有效推力(N)

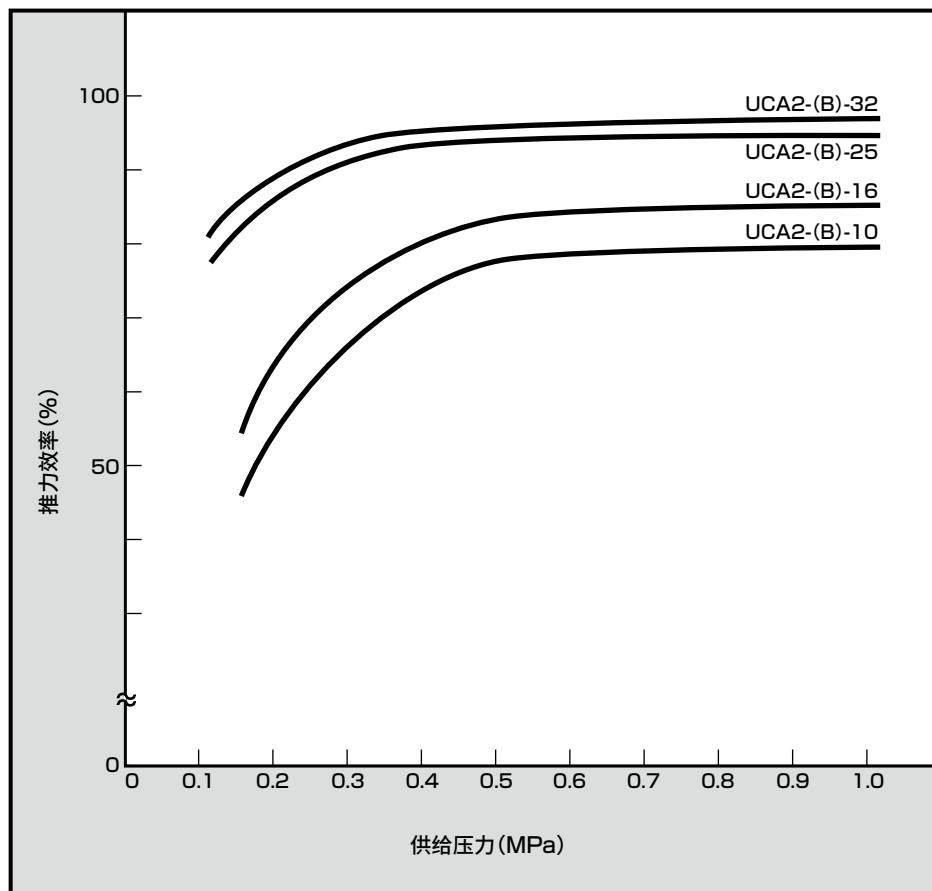
$$B = \frac{a}{100} \cdot A$$

理论推力

[单位: N]

型号	使用压力 MPa								
	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9
UCA2-10	10	20	29	39	49	59	69	78	88
UCA2-16	25	48	73	96	121	145	169	193	217
UCA2-25	66	132	198	265	330	396	463	528	594
UCA2-32	119	236	355	474	591	710	828	846	1065
UCA2-B-10	10	20	29	39	49	59	69	78	88
UCA2-B-16	25	48	73	96	121	145	169	193	217
UCA2-B-25	66	132	198	265	330	396	463	528	594
UCA2-B-32	119	236	355	474	591	710	828	946	1065

推力效率



4

动能的计算

请根据负荷重量(W)和速度(V)计算动能，将其控制在表7的允许值以下。

超过允许能量值时，请考虑增加气缸尺寸，或者在外部设置缓冲装置，以便控制在允许能量内。

而且，这里说的速度值不是平均速度，而是缓冲介入时的速度，因此请根据公式(1)计算缓冲介入速度。

$$E = \frac{1}{2}mV^2 + f S_1$$

$$Va = \frac{S_2}{t}$$

$$V = Va \times (1 + 1.5 \frac{\omega}{100}) \quad (1)$$

E : 动能(J)

m : 重量(kg)

V : 缓冲冲击速度(m/s)

f : 推力(N)

S₁ : 缓冲器的行程(m)

Va : 平均速度(m/s)

S₂ : 气缸的行程(m)

t : 移动时间(s)

ω : 负荷率(%)

■ 表7 允许吸收能量

缸径 (mm)	允许吸收能量(J)
φ10	0.25
φ16	0.65
φ25	2.4
φ32	4.5

■ 缓冲器的行程

缸径 (mm)	行程(mm)
φ10	4.5
φ16	5.0
φ25	6.5
φ32	7.0

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