

技术资料 — 回转气缸/停止位置的调节方法 —

停止位置的调节方法 (RSO1、RT01、RT02、RH01通用)

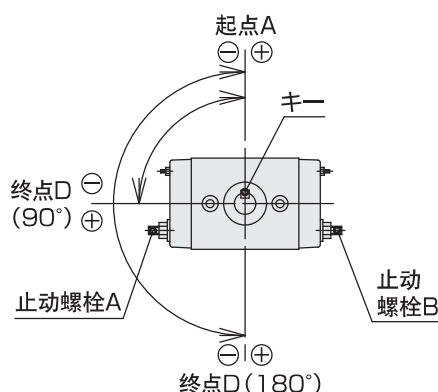
2位置停止 (气压缓冲器型) 时

调节起点A的键位置时请调节止动螺栓A, 调节终点D的键位置时请调节止动螺栓B。

⊕侧调节范围: MAX2.5°

⊖侧调节范围: MAX10°

注) ⊖侧的角度调节最大虽可调节30°, 但气压缓冲器的效果将会变差, 因此请限制在10° 范围内。



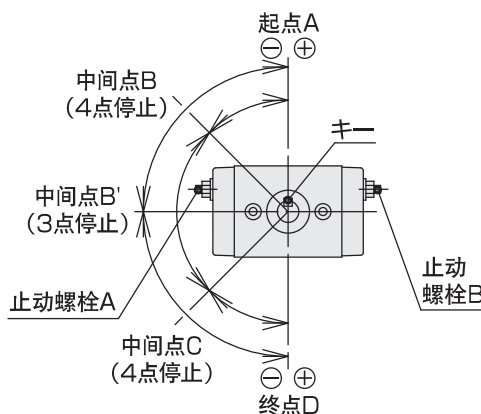
3位置停止、4位置停止时

调节起点A的键位置时请调节止动螺栓A, 调节终点D的键位置时请调节止动螺栓B。

⊕侧调节范围: MAX2.5°

⊖侧调节范围: MAX30°

但调节键位置时应注意以下各点。



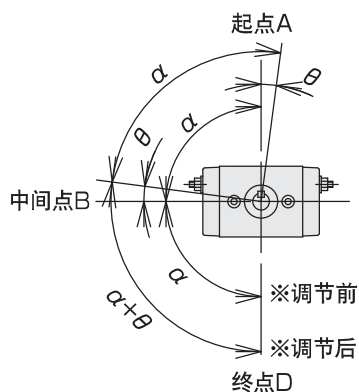
3位置停止时

将起点A的位置调节 θ° 后, 中间点B的位置也会向同方向改变 θ° 。

(α 角度不变)

但由于终点D的位置不变, 中间点B至终点D的角度变为 $(\alpha + \theta)^\circ$ 。

调节起点A的位置时, 终点D的位置也应调节相同角度。

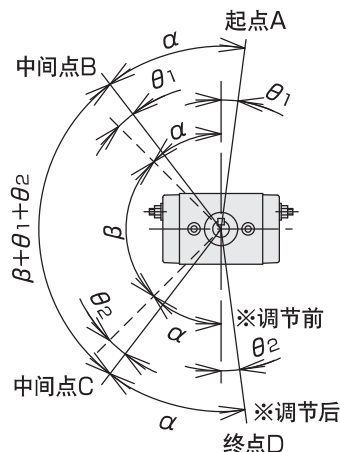


4位置停止时

将起点A的位置调节 θ_1° 后, 中间点B的位置也会向同方向改变 θ_1° 。

而将终点D的位置调节 θ_2° 后, 中间点C的位置也会向同方向改变 θ_2° 。

(α 角度不变) 此时, 中间点B至中间点C的角度变为 $(\beta + \theta_1 + \theta_2)^\circ$ 。



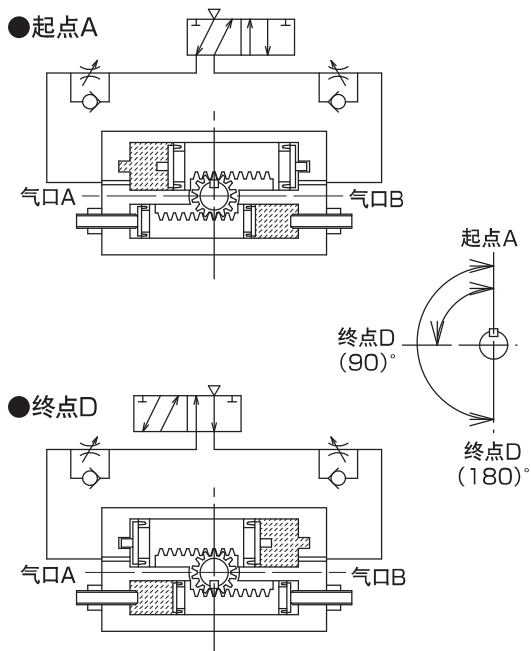
■ 活塞杆旋转调节角度与止动螺栓A、B转角的关系

缸径	$\phi 10$	$\phi 13$	$\phi 14$	$\phi 16$	$\phi 18$	$\phi 22$
螺栓转1圈时活塞杆转角的变化	11.5°	11.5°	9.5°	9.0°	7.8°	5.5°
活塞杆转角改变1°时的螺栓转角	30.9°	31.4°	37.7°	40°	46°	54.5°

技术资料 — 回转气缸/控制方法 —

控制方法 (RS01、RT01、RT02、RH01通用)

2位置停止时



● 动作控制方法

键位置	气口	
	A	B
	○	—
	—	○

左表为供气条件与活塞杆键位置的关系。表中的○标记表示供气，—标记表示排气。

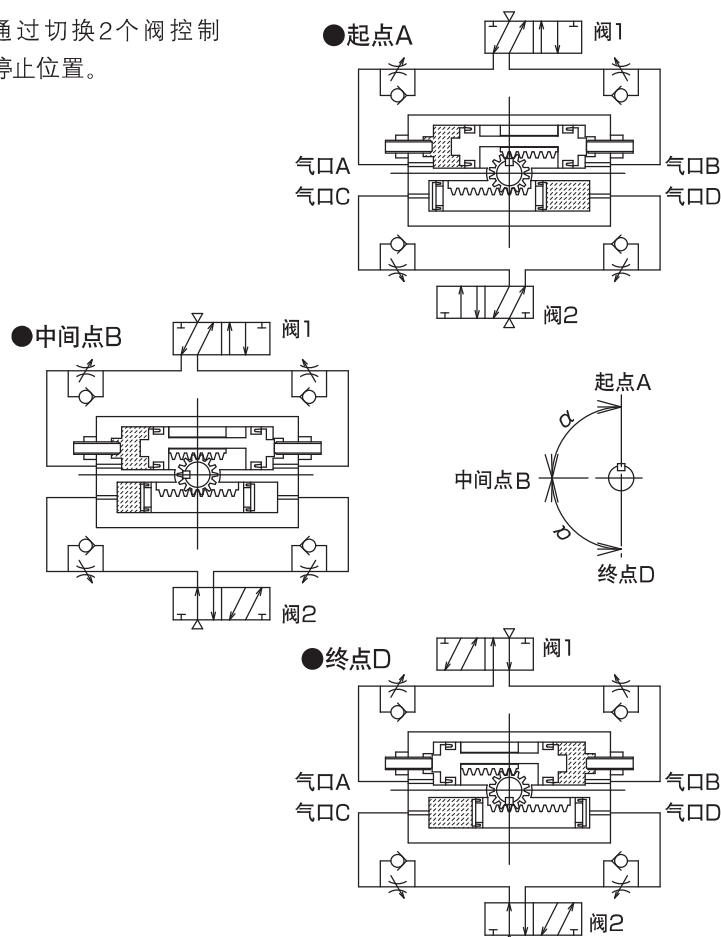
● 速度控制方法

调节气口		调节气口
		气口B

左表为活塞杆旋转方向与旋转时速度调整用流量控制气口的关系。速度控制请采用出口节流式速度控制器。应避免使用开启压力高的速度控制器。

3位置停止时

通过切换2个阀控制停止位置。



● 动作控制方法

键位置	阀1		阀2	
	A	B	C	D
	○	—	—	○
	○	—	○	—
	—	○	○	—

上表为供气条件与活塞杆键位置的关系。表中的○标记表示供气，—标记表示排气。

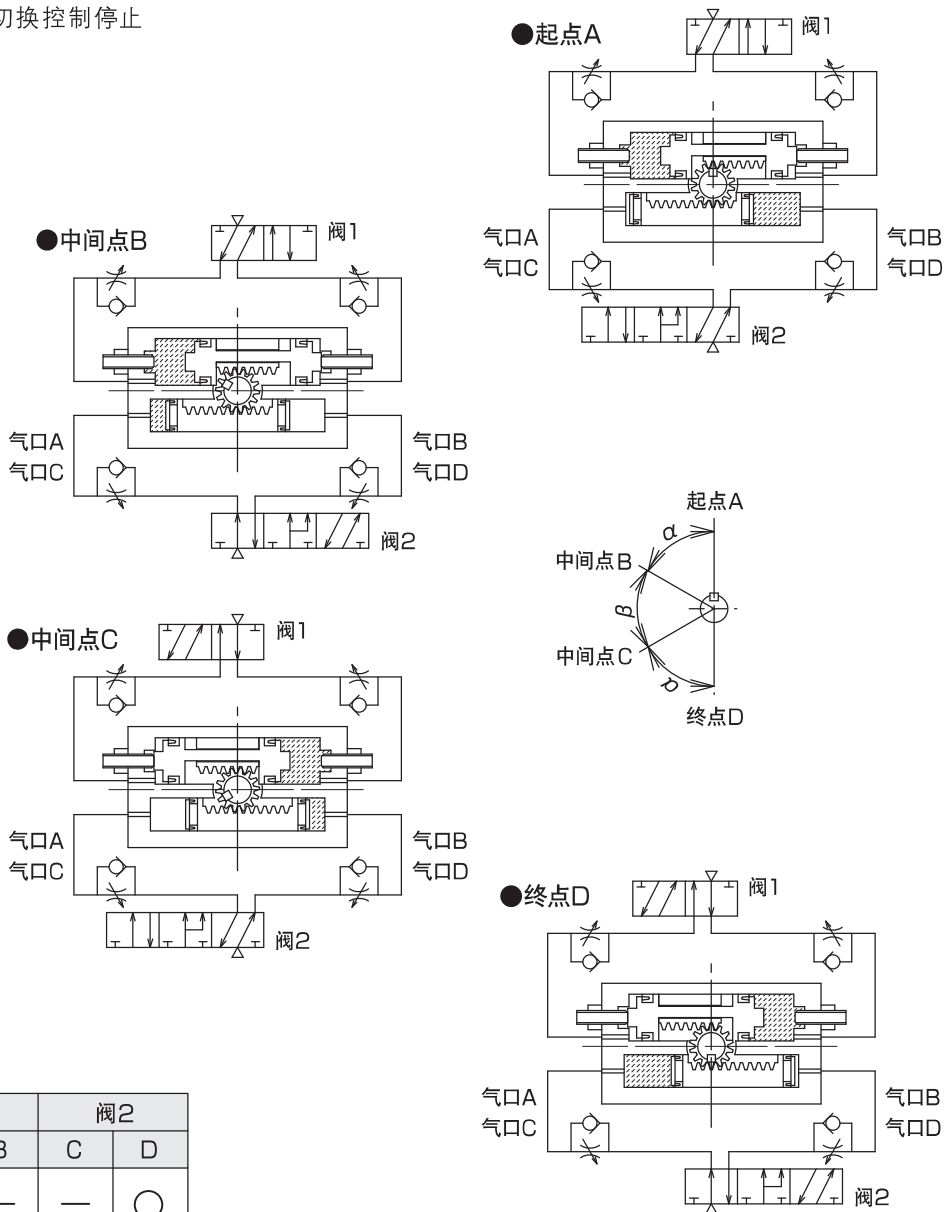
● 速度控制方法

调节气口		调节气口
		气口A
		气口B
		气口C

上表为活塞杆旋转方向与旋转时速度调整用流量控制气口的关系。速度控制请采用出口节流式速度控制器。应避免使用开启压力高的速度控制器。进行调节时，应先调节C、D气口，然后再调节A、B气口。

4位置停止时

通过2种阀的切换控制停止位置。



动作控制方法

键位置	阀1		阀2	
	A	B	C	D
	○	—	—	○
	○	—	○	—
注	○	—	○	○
	—	○	○	○
	—	○	—	○
	—	○	○	—

上表为供气条件与活塞杆键位置的关系。表中的○标记表示供气，一标记表示排气。

注) 在依次进行 → 间各动作的控制时，需要两个中间过程。

速度控制方法

调节气口	
→	气口D
→	气口A
→	气口D
→	气口C
→	气口B
→	气口C

左表为活塞杆旋转方向与旋转时速度调整用流量控制气口的关系。速度控制请采用出口节流式速度控制器。应避免使用开启压力高的速度控制器。进行调节时，应先调节C、D气口，然后再调节A、B气口。