

技術資料 —ロータ／停止位置の調整方法—

停止位置の調整方法 (RS01・RT01・RT02・RH01共通)

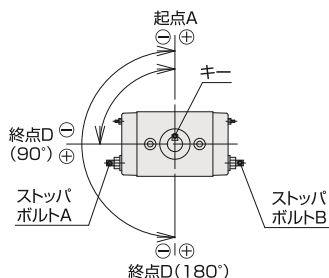
2位置停止 (エアクッションタイプ) の場合

起点Aのキー位置を調整する時はストップボルトAを、終点Dのキー位置を調整する時はストップボルトBを調整してください。

⊕側調整範囲：MAX2.5°

⊖側調整範囲：MAX10°

注) ⊖側の角度調整は30°まで調整可能ですが、エアクッションの効きが悪くなりますので調整は10°までとしてください。



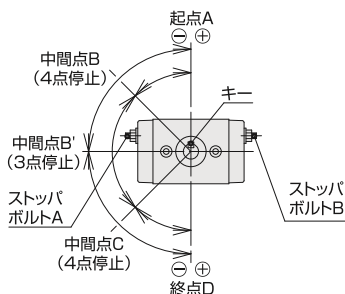
3位置停止・4位置停止の場合

起点Aのキー位置を調整する時はストップボルトAを、終点Dのキー位置を調整する時はストップボルトBを調整してください。

⊕側調整範囲：MAX2.5°

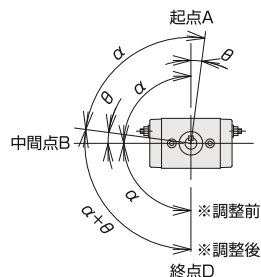
⊖側調整範囲：MAX30°

但し、キー位置を調整する場合は下記の点に注意してください。



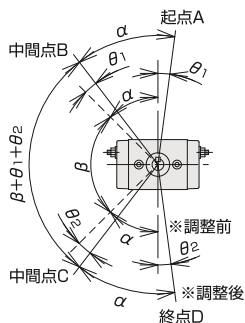
3位置停止の時

起点Aの位置を θ° 調整すると、中間点Bの位置も同じ方向に θ° だけ変化します。 $(\alpha$ 角度は変化しません)
しかし、終点Dの位置は変化しないため、中間点Bから終点Dまでの角度は $(\alpha+\theta)^\circ$ となります。起点Aの位置を調整する際には終点Dの位置も同じだけ調整するようにしてください。



4位置停止の時

起点Aの位置を θ_1° 調整すると、中間点Bの位置も同じ方向に θ_1° だけ変化します。また、終点Dの位置を θ_2° 調整すると、中間点Cの位置も同じ方向に θ_2° だけ変化します。 $(\alpha$ 角度は変化しません)この時、中間点Bから中間点Cまでの角度は $(\beta+\theta_1+\theta_2)^\circ$ となります。

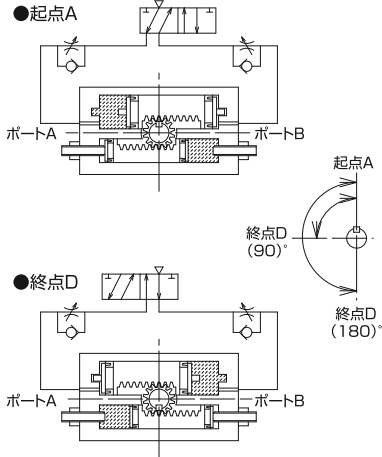


■ ロッドの回転調整角度とストップボルトA・Bの回転角度の関係

| 呼び径 | φ10 | φ13 | φ14 | φ16 | φ18 | φ22 |
|------------------------------|-------|-------|-------|------|------|-------|
| ボルト1回転での ロッド回転角度の変化 | 11.5° | 11.5° | 9.5° | 9.0° | 7.8° | 5.5° |
| ロッド回転角度が1°変化 する場合のボルト回転角度 | 30.9° | 31.4° | 37.7° | 40° | 46° | 54.5° |

制御方法 (RS01・RT01・RT02・RH01共通)

2位置停止の場合



●動作制御方法

| キー位置 | ポート | |
|------|-----|---|
| | A | B |
| | ○ | — |
| | — | ○ |

左表に供給エアの条件と、その時のロッドキー位置の相関を示します。表中の○印はエア供給を示し、—印はエア排気を示します。

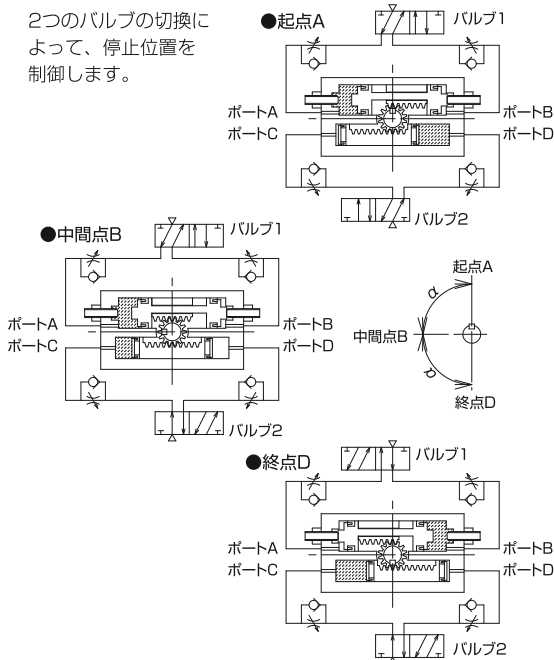
●速度制御方法

| 調整ポート | 調整ポート |
|-------|-------|
| | ポートA |
| | ポートB |

左表にロッド回転方向と、その回転時に速度調整するために流量制御するポートの相関を示します。なお、速度制御はメータアウトのスピコンで行ってください。又、クラッキング圧力の高いスピコンの使用は避けて下さい。

3位置停止の場合

2つのバルブの切換によって、停止位置を制御します。



●動作制御方法

| キー位置 | バルブ1 | | | | バルブ2 | | | |
|------|------|---|---|---|------|---|---|---|
| | A | B | C | D | A | B | C | D |
| | ○ | — | — | ○ | — | — | — | — |
| | ○ | — | ○ | — | — | — | — | — |
| | — | ○ | ○ | — | — | ○ | ○ | — |

上表に供給エアの条件と、その時のロッドキー位置の相関を示します。表中の○印はエア供給を示し、—印はエア排気を示します。

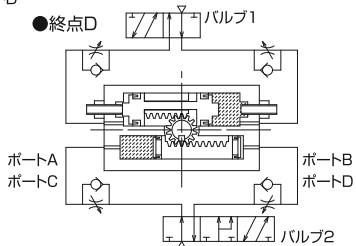
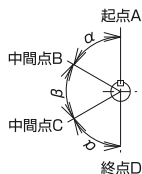
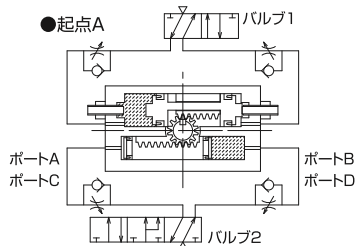
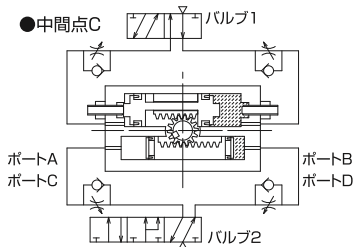
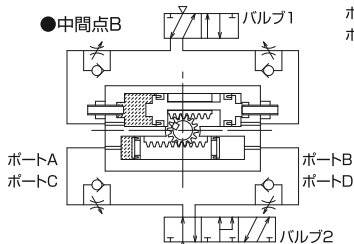
●速度制御方法

| 調整ポート | 調整ポート |
|-------|-------|
| | ポートD |
| | ポートA |
| | ポートB |
| | ポートC |

上表にロッド回転方向と、その回転時に速度調整するために流量制御するポートの相関を示します。なお、速度制御はメータアウトのスピコンで行ってください。又、クラッキング圧力の高いスピコンの使用は避けて下さい。調整を行う際は、まず、C,Dポートの調整をした後、A,Bポートの調整を行ってください。

■4位置停止の場合

2種類のパルプの切換によって、停止位置を制御します。



●動作制御方法

| キー位置 | バルブ1 | | バルブ2 | |
|------|------|---|------|---|
| | A | B | C | D |
| | ○ | — | — | ○ |
| | ○ | — | ○ | — |
| 注 | ○ | — | ○ | ○ |
| | — | ○ | — | ○ |
| | — | ○ | ○ | — |

上表に供給エアの条件と、その時のロッドキー位置の相関を示します。表中の○印はエア供給を示し、—印はエア排気を示します。

注) 間の順次動作をさせる制御には、2つの中間過程が必要です。

●速度制御方法

| 調整ポート |
|-------|
| → |
| → |
| → |
| → |
| → |
| → |

左表にロッド回転方向と、その回転時に速度調整するために流量制御するポートの相関を示します。なお、速度制御はメータアウトのスピコンで行ってください。又、クラッキング圧力の高いスピコンの使用は避けて下さい。調整を行う際は、まず、C,Dポートの調整をした後、A,Bポートの調整を行ってください。