

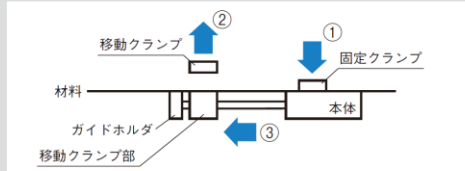
エアフィードの基本動作

パターン1

【送り方向：押送り 電磁弁切替方式：ノーマルオープン】

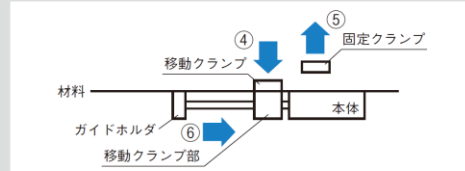
動作信号が入ると【戻り行程】

- ①固定クランプが材料をつかみ、
- ②移動クランプが材料をはなし、
- ③移動クランプ部がガイドホルダ側へ移動します。



動作信号が切れると【送り行程】

- ④移動クランプが材料をつかみ、
- ⑤固定クランプが材料をはなし、
- ⑥移動クランプ部が本体側へ移動します。

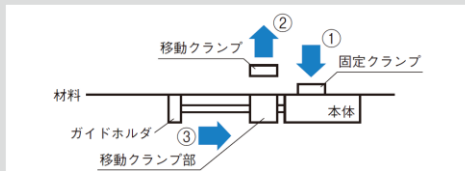


パターン2

【送り方向：引張り 電磁弁切替方式：ノーマルオープン】

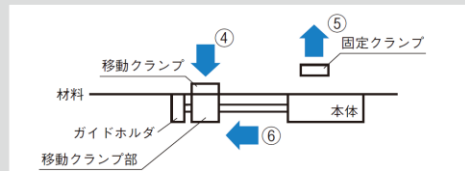
動作信号が入ると【戻り行程】

- ①固定クランプが材料をつかみ、
- ②移動クランプが材料をはなし、
- ③移動クランプ部が本体側へ移動します。



動作信号が切れると【送り行程】

- ④移動クランプが材料をつかみ、
- ⑤固定クランプが材料をはなし、
- ⑥移動クランプ部がガイドホルダ側へ移動します。

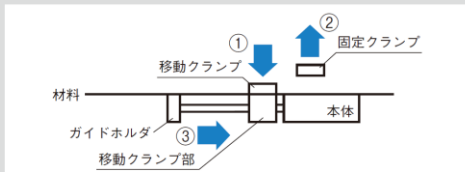


パターン3

【送り方向：押送り 電磁弁切替方式：ノーマルクローズ】

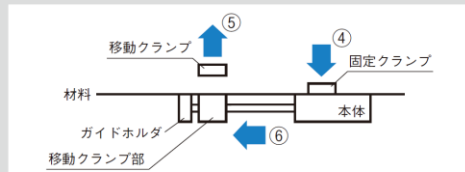
動作信号が入ると【送り行程】

- ①移動クランプが材料をつかみ、
- ②固定クランプが材料をはなし、
- ③移動クランプ部が本体側へ移動します。



動作信号が切れると【戻り行程】

- ④固定クランプが材料をつかみ、
- ⑤移動クランプが材料をはなし、
- ⑥移動クランプ部がガイドホルダ側へ移動します。

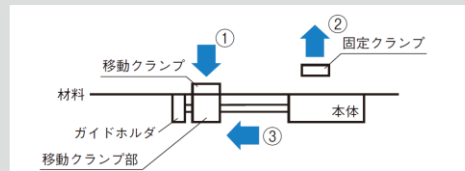


パターン4

【送り方向：引張り 電磁弁切替方式：ノーマルクローズ】

動作信号が入ると【送り行程】

- ①移動クランプが材料をつかみ、
- ②固定クランプが材料をはなし、
- ③移動クランプ部がガイドホルダ側へ移動します。



動作信号が切れると【戻り行程】

- ④固定クランプが材料をつかみ、
- ⑤移動クランプが材料をはなし、
- ⑥移動クランプ部が本体側へ移動します。

