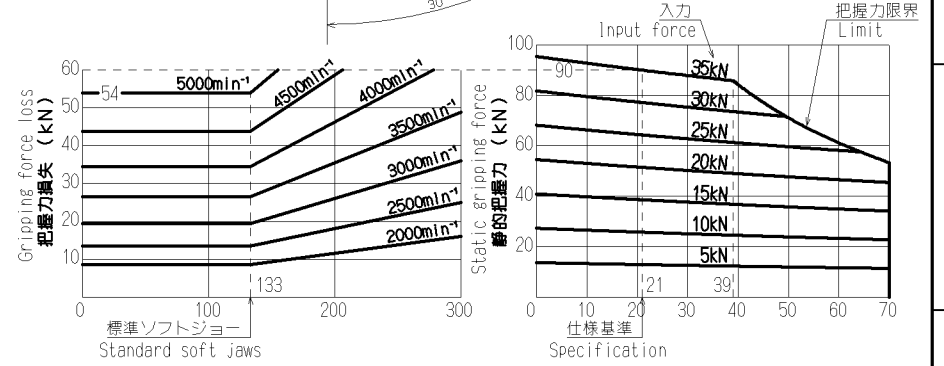
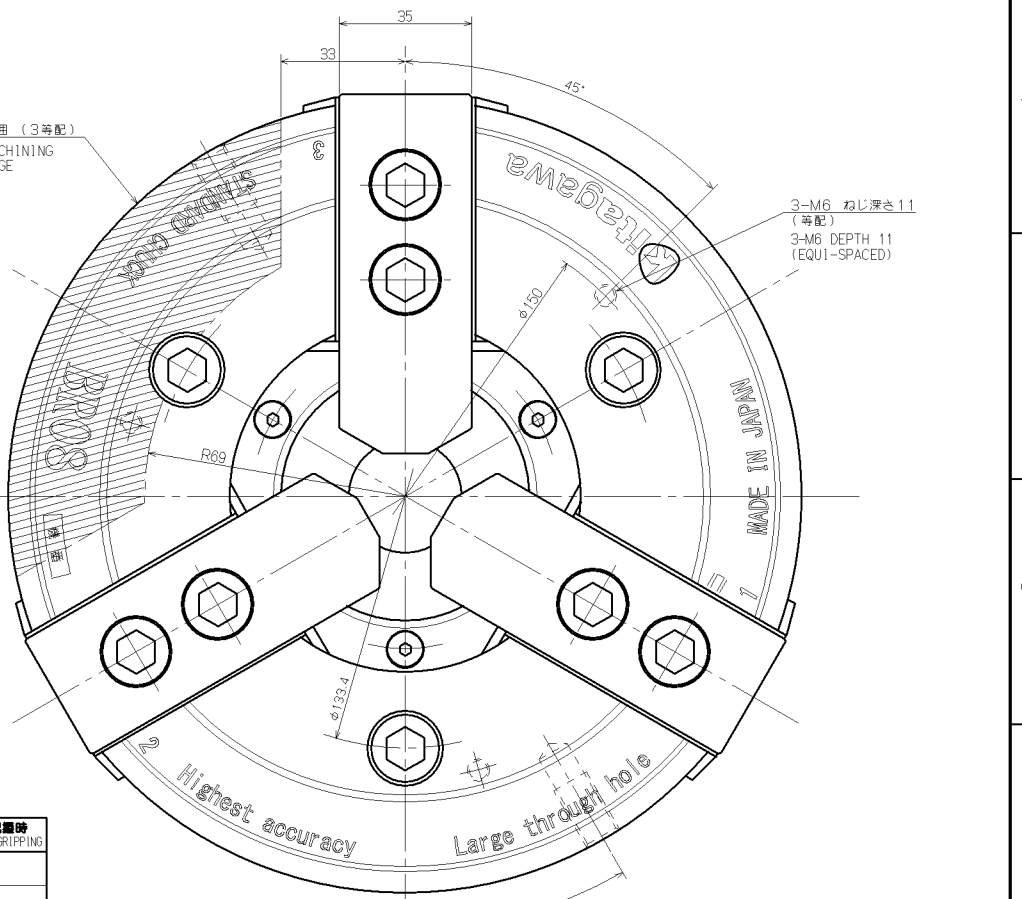


| ACCESSORY 付属品 | |
|---------------------------------------|--------------|
| PLATE WRENCH 連結用プレート | 1 PIECE 1 ヶ |
| SOFT JAW ソフトジョー: SJ08B1 | 3 PIECES 3 ヶ |
| T-NUT Tナット | 9 PIECES 3 ヶ |
| JAW MOUNTING BOLT ジョー取付ボルト: M12×30 | 6 PIECES 6 ヶ |
| CHUCK MOUNTING BOLT チャック取付ボルト: M12×90 | 3 PIECES 3 ヶ |

| 仕様 SPECIFICATIONS | 外径把握時 EXTERNAL GRIPPING | 内径把握時 INTERNAL GRIPPING |
|--|-------------------------|-------------------------|
| プランジャストローク PLUNGER STROKE | 16 mm | |
| ジョーstroーク (直径で) JAW STROKE (IN DIAMETER) | 7.4 mm | |
| 許容最大入力 MAX PERMISSIBLE INPUT FORCE | 35 kN | 17.5 kN |
| 最大静的把握力 MAX STATIC GRIPPING FORCE | 90 kN | 45 kN |
| 許容最高回転速度 MAX PERMISSIBLE SPEED | 5000 min ⁻¹ | |
| 質量 MASS | 22.2 kg | |
| 慣性モーメント MOMENT OF INERTIA | 0.14 kg·m ² | |
| 最高回転時の動的把握力 DYNAMIC GRIPPING FORCE AT MAX SPEED | 36 kN | |
| 把握範囲 GRIPPING RANGE | φ22 ~ φ210 | |
| 許容最大油圧力 (使用シリンダ: SR1566) MAX PERMISSIBLE HYDRAULIC PRESSURE (OPERATING CYLINDER: SR1566) | 3.2 MPa | 1.6 MPa |
| 許容最大油圧力 (使用シリンダ: SS1666K) MAX PERMISSIBLE HYDRAULIC PRESSURE (OPERATING CYLINDER: SS1666K) | 2.5 MPa | 1.3 MPa |

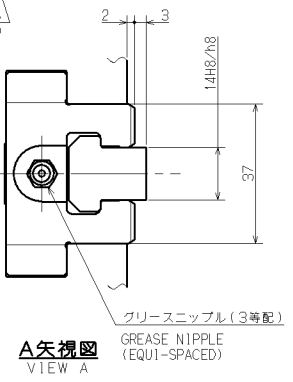
最大静的把握力は以下の場合の値
 ・許容最大入力
 ・把握部中心高さはチャック面上より21mm
 ドローナット連結用プレート以外の工具は付属しません。
 Max. static gripping force is the values in the following cases.
 ・Max. permissible input force.
 ・Gripping center height: 21 mm above the chuck body surface.
 Tools other than plate wrench for draw nut are not included.



トップジョー質量モーメント 3×m×r (kg·mm)
 Moment of mass of top jaws
 把握部中心高さ (mm)
 Gripping center height

要注意
 1. シリンダ前進端でマスタジョー側面の基線マークがストロークマーク
 外側の線に合うようにプランジャ位置を調整してください

NOTICE
 1. ADJUST THE POSITION OF PLUNGER AT THE CYLINDER FORMERD END SO THAT THE REFERENCE MARK OF MASTER JAW MEETS THE LINE OF THE EXTERNAL SIDE OF THE STROKE MARK.



| | | | |
|------------------------------|-----------|---------------------|-------------|
| CAREER | SCALE 1:1 | TYPE BRO8 | WEIGHT 8 kg |
| MANAGER | CHIEF | DRAWN BY | NAME |
| KITAGAWA IRON WORKS CO.,LTD. | | | DATE |
| 3RD ANGLE | | DRW NO. 61P 28 4517 | 6 |