

# シリンダポジショナ IP200 Series

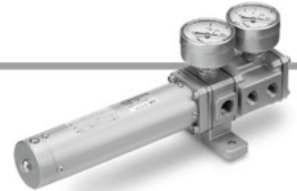
- サーボ機構によりシリンダの位置を安定して正確に制御可能。
- 一般産業機械のシリンダ位置制御にも使用可能。

## 型式表示方法

IP200 - **100**

●適用ストローク  
**25~300mm**

※1mm毎の製作も可能です。



## 仕様(無負荷)注1)

供給圧力	0.3~0.7MPa
入力圧力	0.02~0.1MPa
適用シリンダ径	φ50以上
適用ストローク	25~300mm以下
感度注2)	0.5%F.S.以内
リニアリティ注2)	±2%F.S.以内
ヒステリシス注2)	1%F.S.以内
繰返し性注2)	±1%F.S.以内
空気消費量注3)	18L/min (ANR) 以内 (SUP=0.5MPa)
供給圧力変動の影響	1%F.S./0.05MPa以内
周囲温度および使用空気温度	-5℃~60℃
接続口径	Rc1/4(圧力計Rc1/8)
質量	約700g(ストローク100mmの時)

## メンテナンス部品

品番	名称	備考
IP200-02	パイロットバルブユニット	
39020-23	パッキンセット	温度区分標準品(-5°~60°)

注1) 仕様の値は、常温時(20℃)の値です。

注2) 精度に関わる特性はポジショナとアクチュエータなど他のループ構成機器との組合せにより異なります。

注3) 常時空気を消費しています。また、(ANR)はJIS B0120標準空気を示します。

## 構造・動作原理

信号空気圧力が入力側から①入力室に流入しますと③入力ダイヤフラムは発生力により左方向へ変位しますので⑥ノズル間隔が狭まりノズル背圧は高くなります。ノズル背圧により⑦ダイヤフラムAの発生力が⑧ダイヤフラムBの発生力に打ち勝って⑨スプールが左方向へ移動し、OUT.1側に供給圧力が流入します。

OUT.2側は排気され⑤シリンダロッドが右方向へ動き出します。この動きは④連結棒により②フィードバックスプリングに伝達され③入力ダイヤフラムの発生力と平衡するまで⑤シリンダロッドは動きますから、確実に入力信号に比例した変位が得られます。

