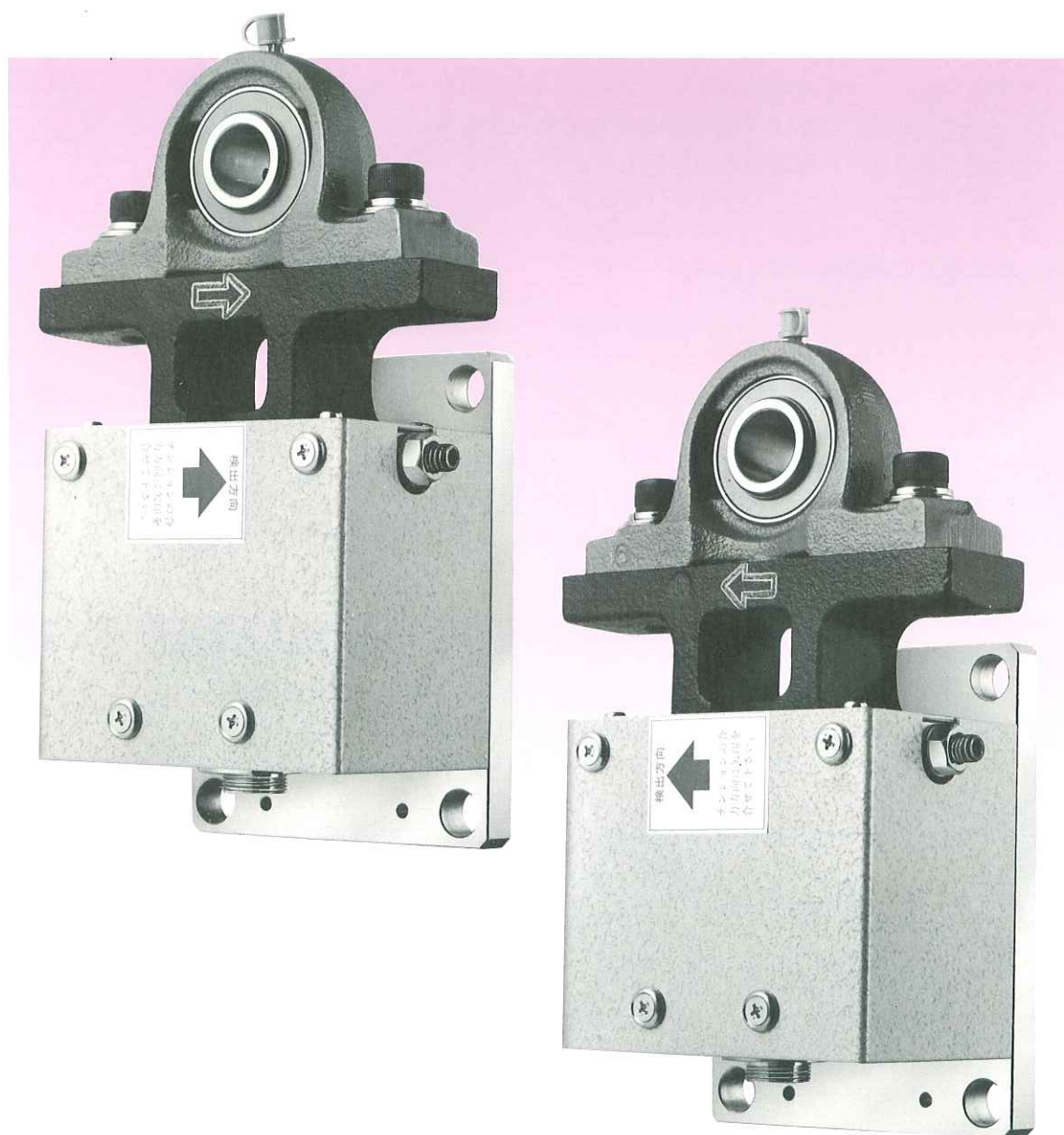


TENSION PICK UP

Model LA-0 · LA-IF · LA-IF · LA-III



EIKO エイコー測器株式会社

TENSION PICK UP

Model LA-0・LA-IF・LA-II F・LA-III

テンションピックアップLA形は、テンションメーターT20、T50、テンションコントローラーC20、C100シリーズ、システムコントローラー等の総ての機種と組合せて用いるテンションの検出部分です。走行素材の正確なトータルテンションを検出するために、あらかじめ選択するテンション検出ロールの両端に設置します。テンションピックアップは、容量(検出力の大きさ)によって各形式のものが用意されていますから、テンション検出ロールの重量、検出方向に生ずるテンションの検出力Fを求めて適合した形式のものを選択してください。

テンション検出ロールの選択

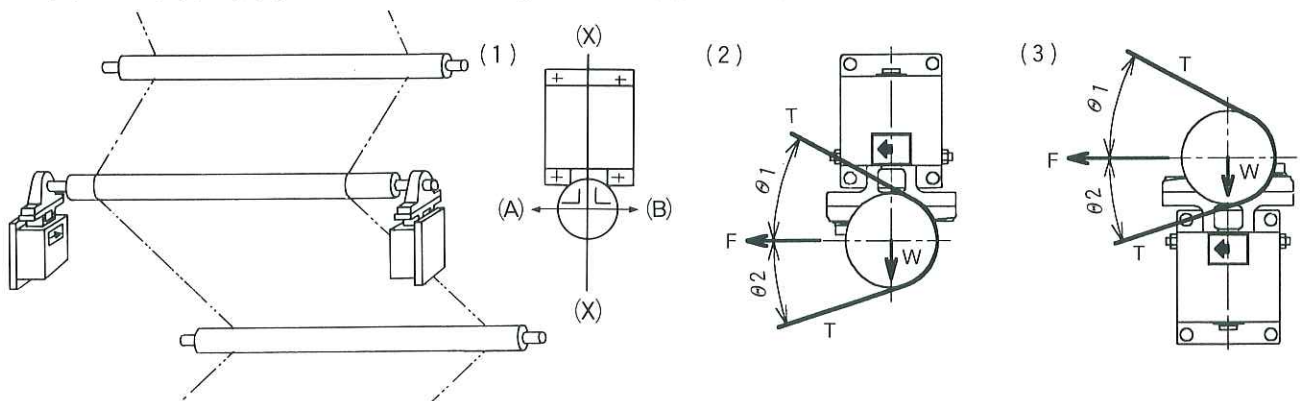
既設のガイドロールを用いる場合と、新設を要する場合とありますが、いずれにおいても、検出ロールとして使用されるロールで、走行素材がなす屈曲角から生ずるテンション検出合力Fの値(取付姿勢例参照)が、0.4T以上となるような、ロール配置の検出ロールが必要です。また、検出ロール自身は、できるだけ重量が軽く、メカロスが少なく、かつまた、ダイナミックバランスの良く取れたものを使用してください。

テンション検出器の取付姿勢と検出力F

検出ロールを支点にして走行素材を屈曲させると、屈曲の内角方向にテンションTの分力の合力が生じます。この合力がテンション検出力Fです。この検出力Fと、検出ロール重量Wを加味した総検出方向力Aを、別表の取付姿勢例を参照して算出し、形式容量表から、適合する型式を選択してください。

取付時の注意点

テンションピックアップの検出方向は、取付図(1)及び取付姿勢例で示される様に、テンションピックアップ〈X-X〉軸に対して90°方向の(A)又は(B)の方向に設定されています。納入されるテンションピックアップには、必ずこの検出方向の指示が⇒マークで表示されています。取付姿勢は、取付姿勢例で示す様に任意ですが、取付図(2)、(3)の垂直姿勢は、検出ロールの重量が検出力と無関係になるなどの理由により、最も好ましい取付姿勢といえます。また、特に検出ロールの重量が300kgを超える場合には、取付図(3)の取付姿勢としてください。



型式容量

型式	容量(A)	
LA-0	10kg f	1set2個の値
LA-IF	300kg f	1set2個の値
LA-II F	900kg f	1set2個の値
LA-III	2,000kg f	1set2個の値

検出方向力Fの値が0.4T以下、及び総検出方向力Aの値の1/2以下の場合には別途ご相談ください。

テンションピックアップ取付姿勢例

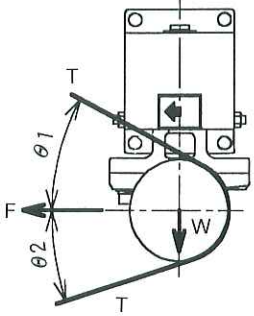
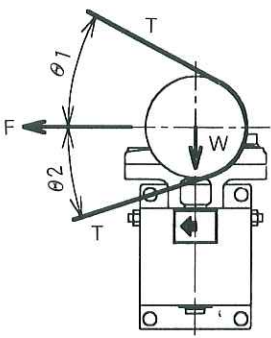
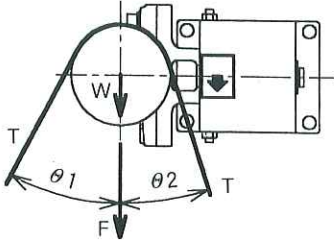
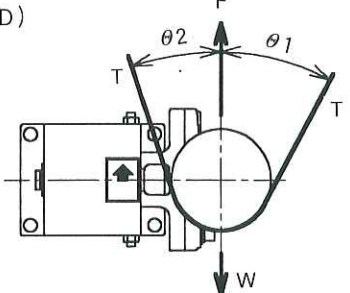
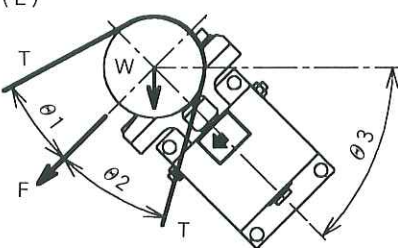
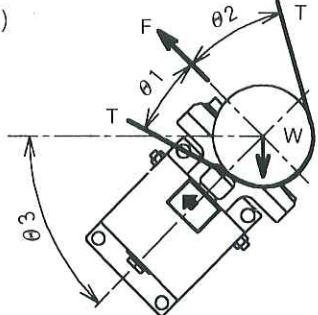
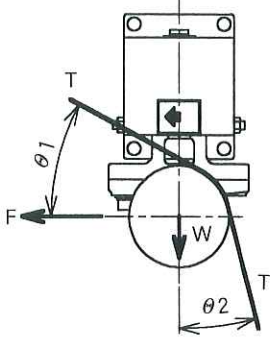
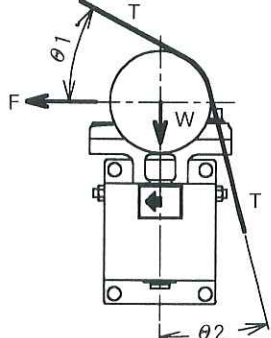
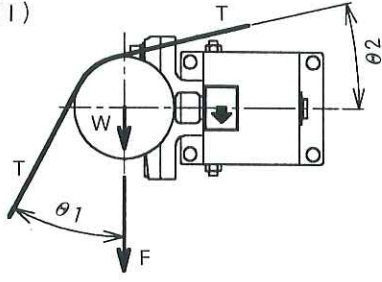
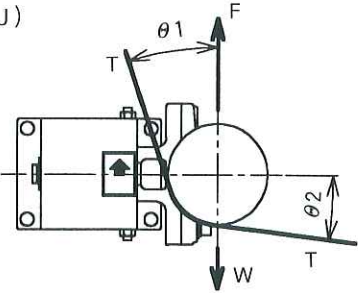
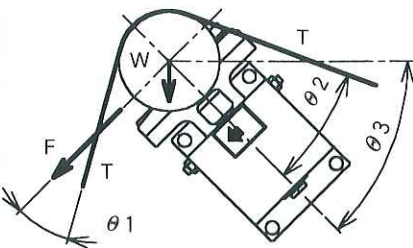
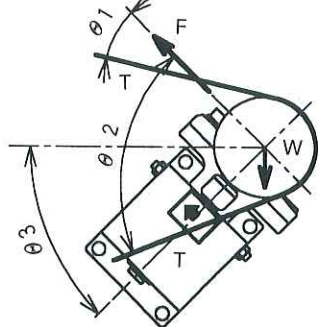
図中の記号説明

T : シートの最大テンション [kg f]

W : ローラー重量 (軸受重量を含む) [kg]

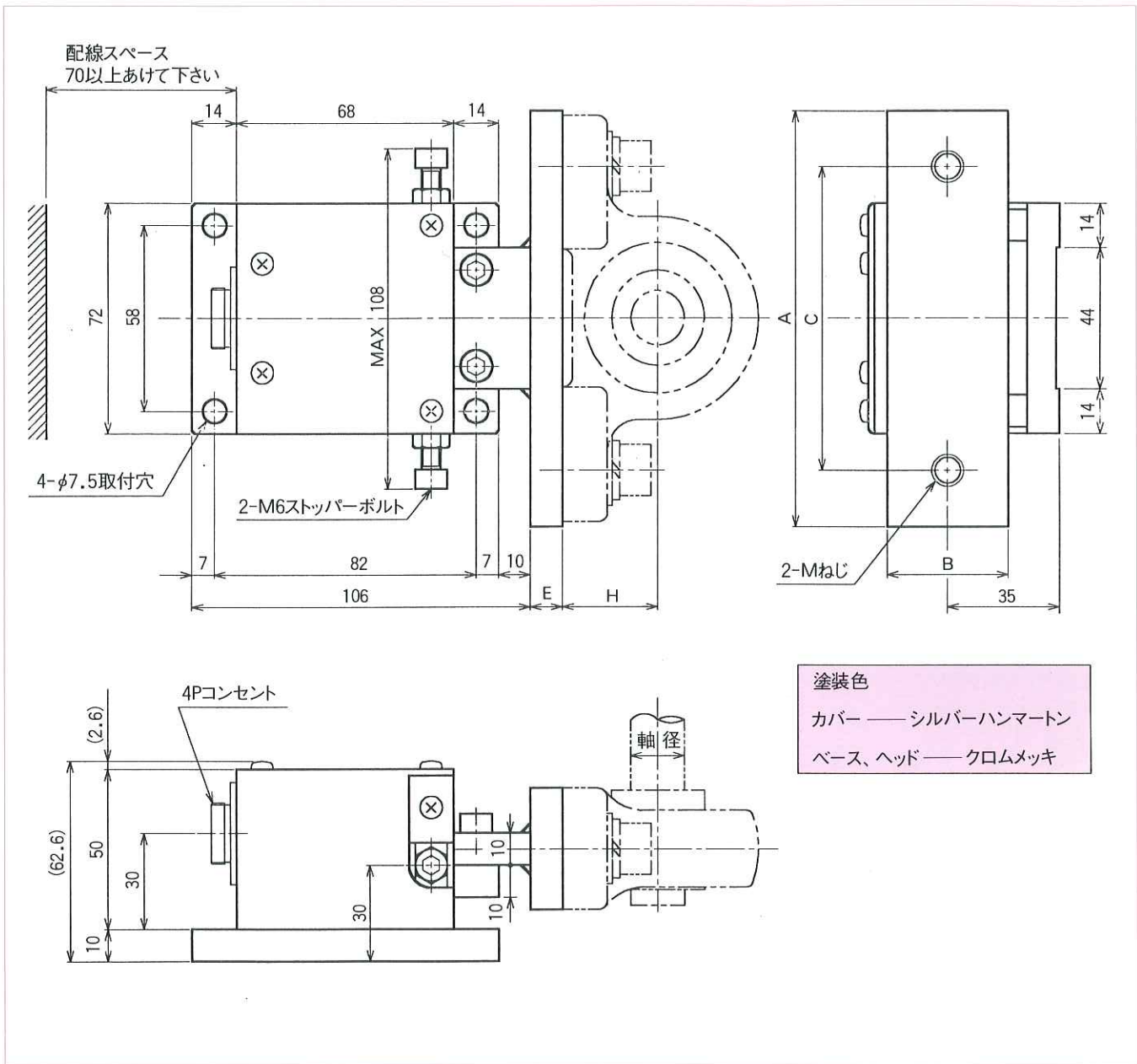
F : テンション“T”による検出合力 [kg f]

A : “F”とローラー重量を含めた総検出方向力 [kg f]

<p>(A)</p>  <p>$A = F = T \cos \theta_1 + T \cos \theta_2$</p>	<p>(B)</p>  <p>$A = F = T \cos \theta_1 + T \cos \theta_2$</p>	<p>(C)</p>  <p>$F = T \cos \theta_1 + T \cos \theta_2$ $A = F + W$</p>
<p>(D)</p>  <p>$F = T \cos \theta_1 + T \cos \theta_2$ $A = F - W$</p>	<p>(E)</p>  <p>$F = T \cos \theta_1 + T \cos \theta_2$ $A = F + W \cos \theta_3$</p>	<p>(F)</p>  <p>$F = T \cos \theta_1 + T \cos \theta_2$ $A = F - W \cos \theta_3$</p>
<p>(G)</p>  <p>$A = F = T \cos \theta_1 - T \sin \theta_2$</p>	<p>(H)</p>  <p>$A = F = T \cos \theta_1 - T \sin \theta_2$</p>	<p>(I)</p>  <p>$F = T \cos \theta_1 - T \sin \theta_2$ $A = F + W$</p>
<p>(J)</p>  <p>$F = T \cos \theta_1 - T \sin \theta_2$ $A = F - W$</p>	<p>(K)</p>  <p>$F = T \cos \theta_1 - T \sin \theta_2$ $A = F + W \cos \theta_3$</p>	<p>(L)</p>  <p>$F = T \cos \theta_1 + T \cos \theta_2$ $A = F - W \cos \theta_3$</p>

LA-0

外形寸法図

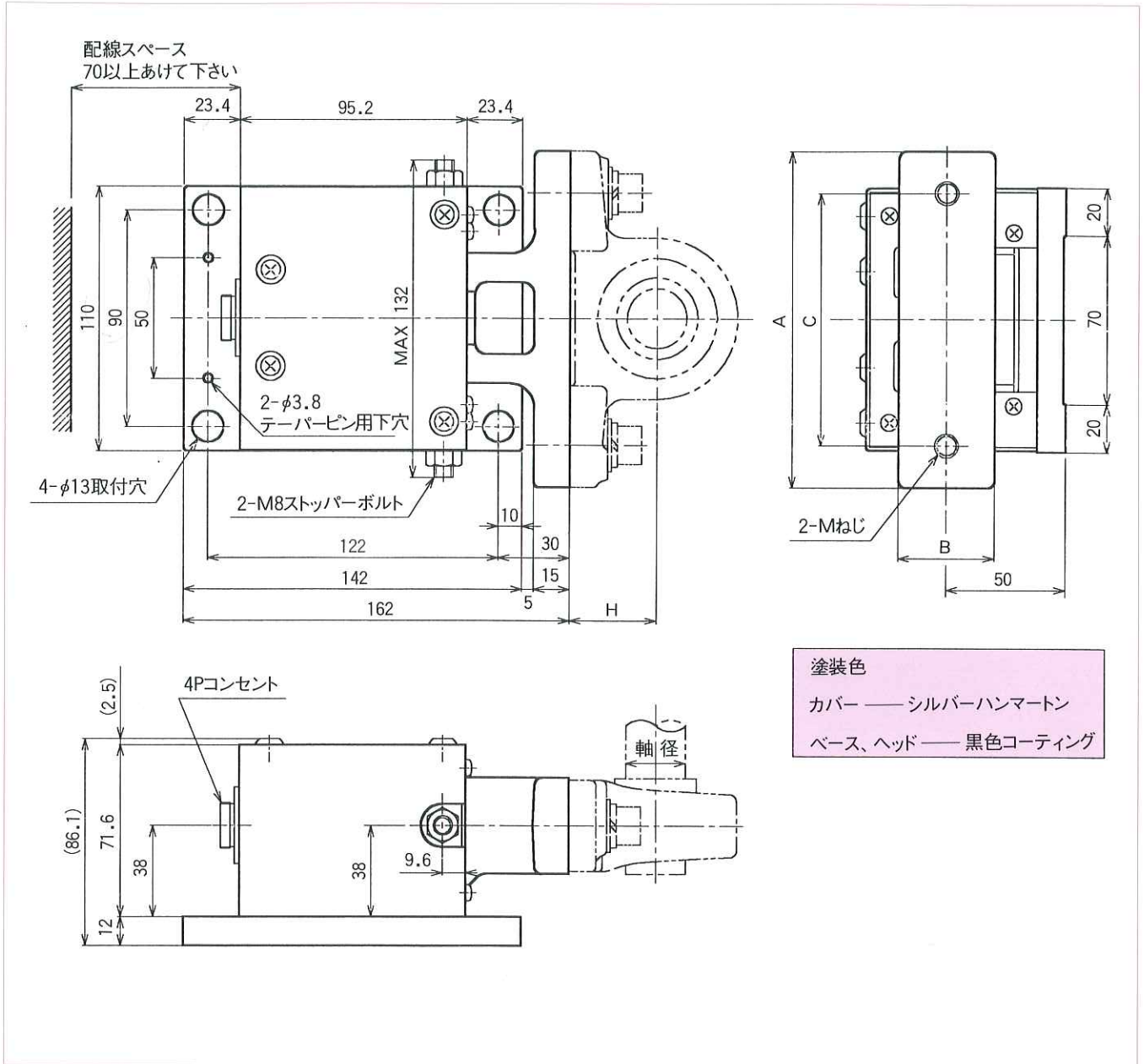


仕様寸法は予告なしに変更することがありますのでご了承願います。

軸径	A	B	C	E	H	M	ピローブロック型番
12	130	38	95	10	30.2	10	UCP-201
15	130	38	95	10	30.2	10	UCP-202
17	130	38	95	10	30.2	10	UCP-203
20	130	38	95	10	33.3	10	UCP-204
25	140	38	105	12	36.5	10	UCP-205

LA-IF

外形寸法図

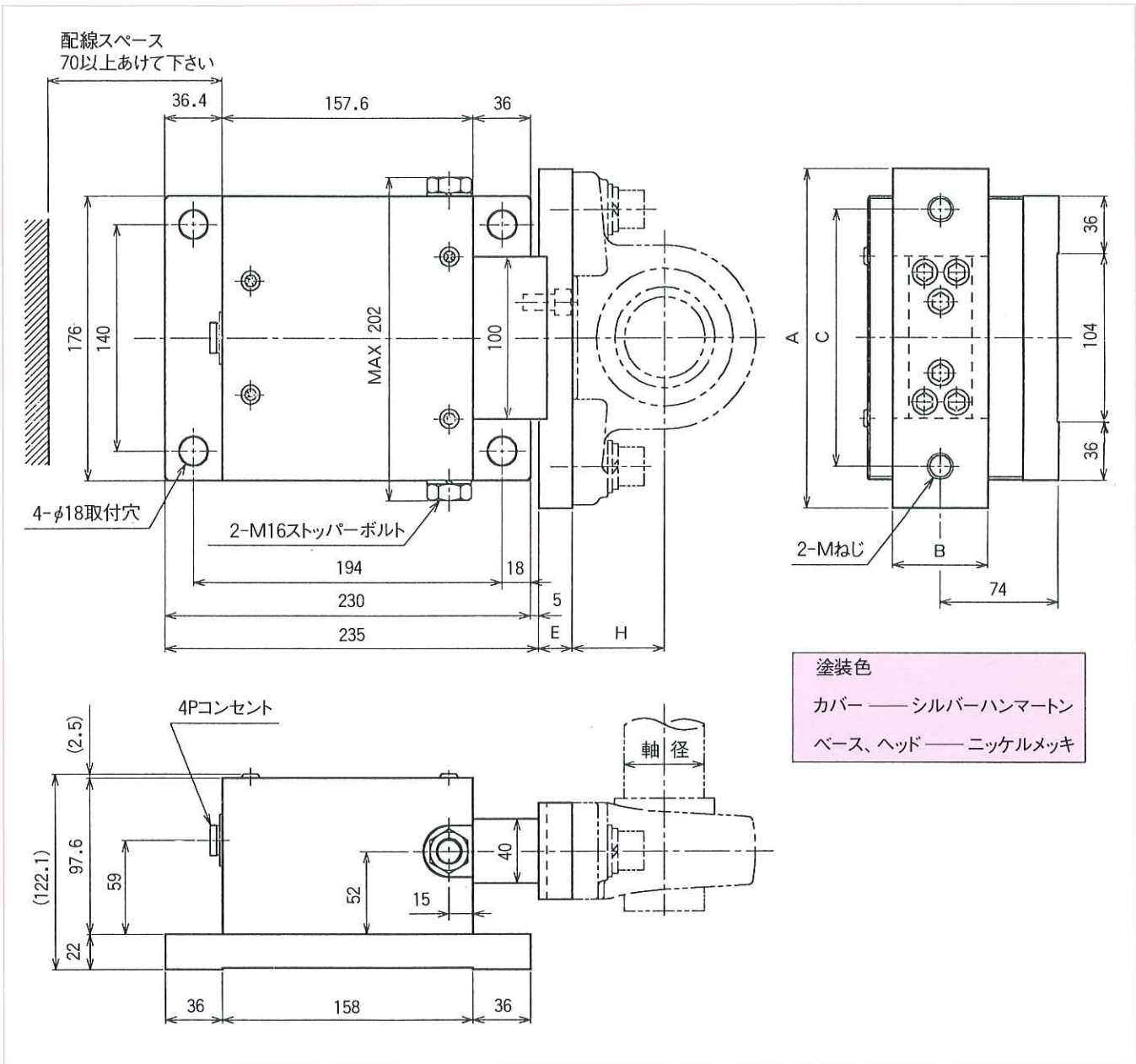


仕様寸法は予告なしに変更することがありますのでご了承願います。

軸径	A	B	C	H	M	ピローブロック型番
12	140	(40)	95	30.2	10	UCP-201
15	140	(40)	95	30.2	10	UCP-202
17	140	(40)	95	30.2	10	UCP-203
20	140	(40)	95	33.3	10	UCP-204
25	140	(40)	105	36.5	10	UCP-205
30	170	(50)	121	42.9	14	UCP-206
35	170	(50)	127	47.6	14	UCP-207

LA-II F

外形寸法図

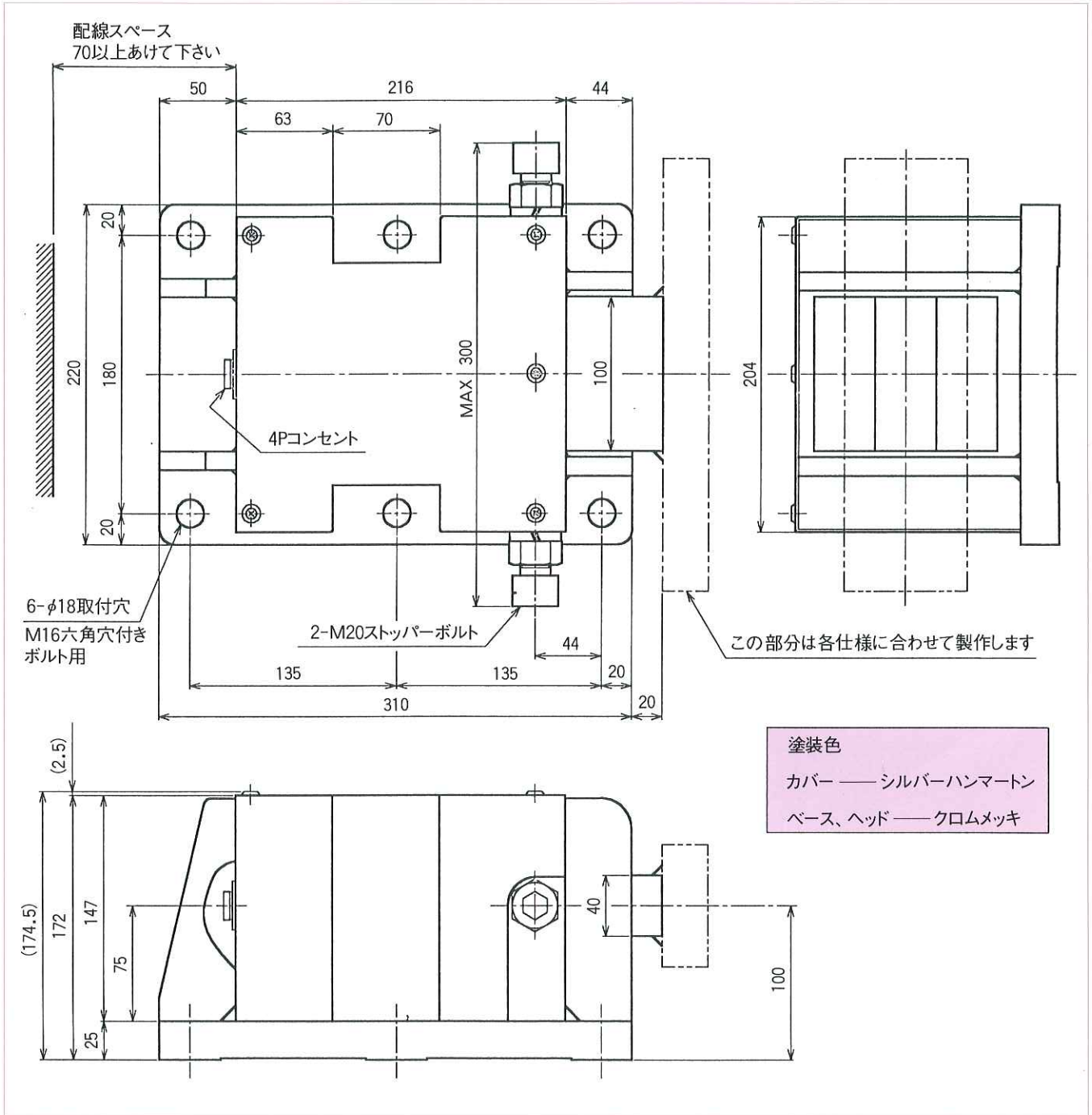


仕様寸法は予告なしに変更することがありますのでご了承願います。

軸径	A	B	C	E	H	M	ピローブロック型番
30	170	48	121	19	42.9	14	UCP-206
35	170	48	127	19	47.6	14	UCP-207
40	190	54	137	19	49.2	14	UCP-208
45	190	54	146	19	54.0	14	UCP-209
50	210	60	159	21	57.2	16	UCP-210
55	220	60	171	25	63.5	16	UCP-211
60	250	70	184	25	69.8	16	UCP-212
65	270	70	203	25	76.2	20	UCP-213

LA-III

外形寸法図



仕様寸法は予告なしに変更することがありますのでご了承願います。