



Helix chain

Helix chain은 로봇이나 회전기계 등과 같이 제한적인 공간에서 나선형 회전운동을 하는 케이블을 외부위험으로부터 보호하고 안전한 회전각도를 유도하고 유지시키는 역할을 하는 케이블체인입니다.



올바른 헬릭스체인의 적용

- 원형 축을 따라 좌우 양방향으로 움직이는 기계의 경우, 회전각도는 추가되는 두 각에 의해 결정됩니다.
- 입선되는 케이블 직경의 최소 20% 정도의 체인내부 공간이 필요합니다.



체인 지지대

- 회전체인의 올바른 기능을 위해서는 체인이 정확한 위치에 장착되어야 하는것이 필수.
- 이와 관련하여 회전체인의 지지대가 필요로 하며 고객의 요구에 맞게 다양한 사이즈 제작이 가능.
- 200°를 초과하여 사용할 경우 지지를 위한 써포팅 후크, 써포팅 롤러와 같은 악세서리 필요.



스틸 브라켓

- 브라켓 1세트는 두개의 스틸브라켓으로 이루어지며 체인의 양쪽 끝부분 링크에 각각 부착.



헬릭스체인 사용 필요

- 전선관을 양방향으로 사용하고자 하는 경우.
- 회전스피드가 4m/sec까지 사용하고자 할 때.

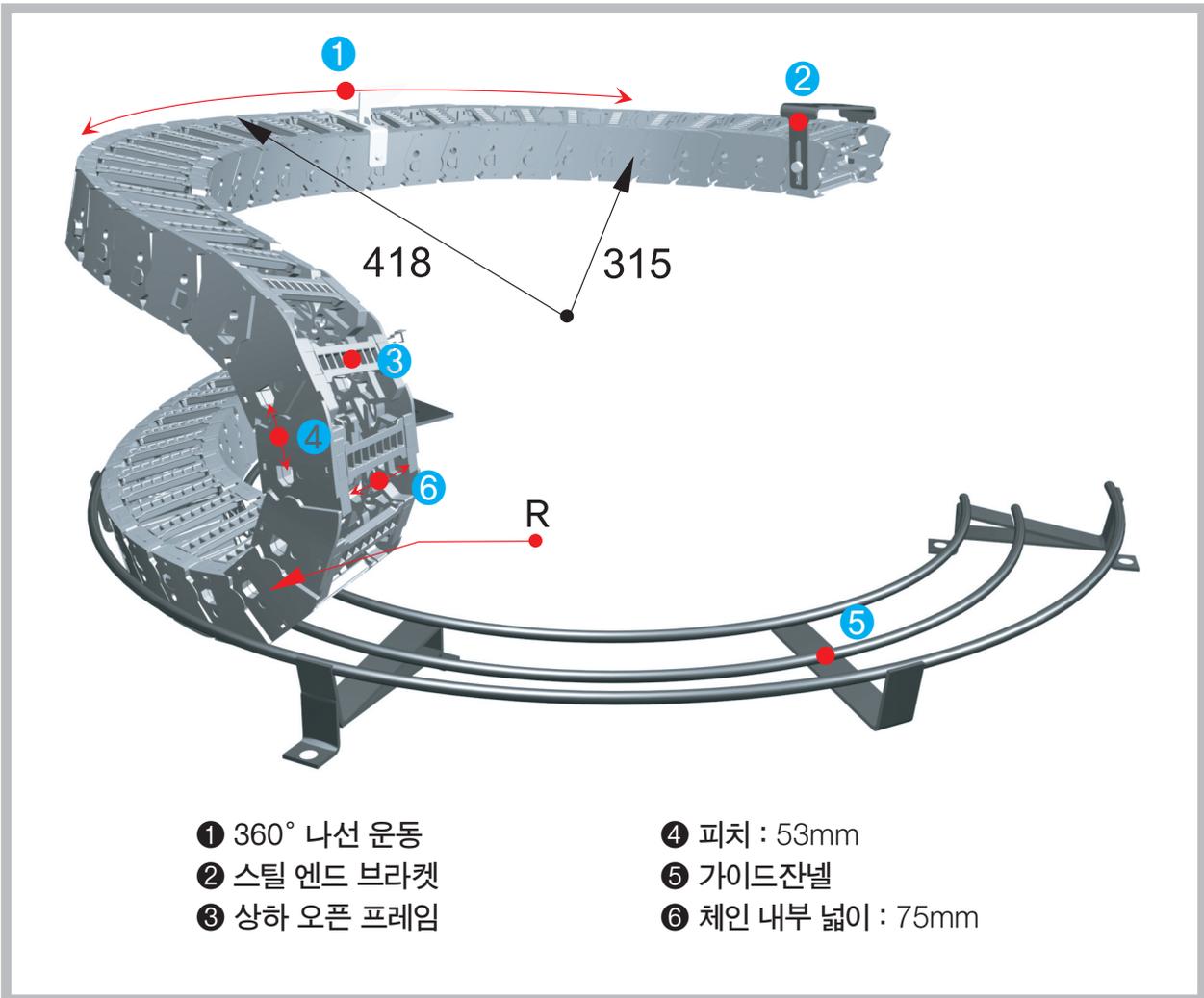


헬릭스체인 사용 불가

- 회전각도가 360°이상 필요할 경우.

*기타 자세한 사항은 본사로 문의요망.

HX3553

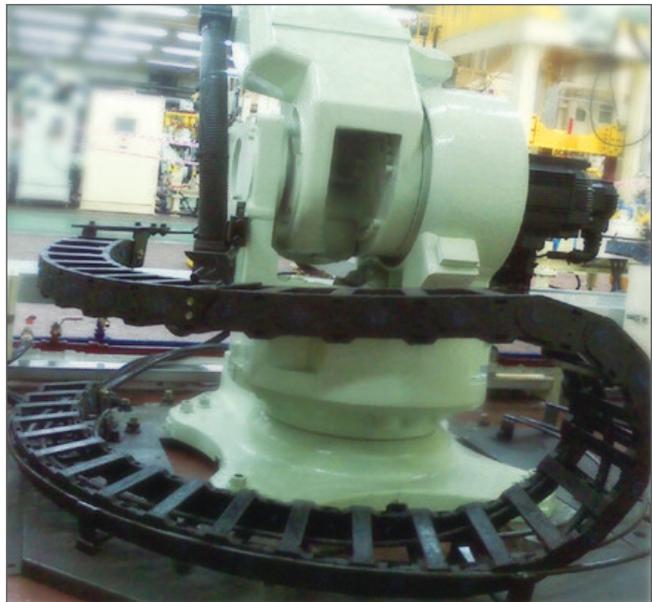


■ 적용 예

: 로봇, 회전기계

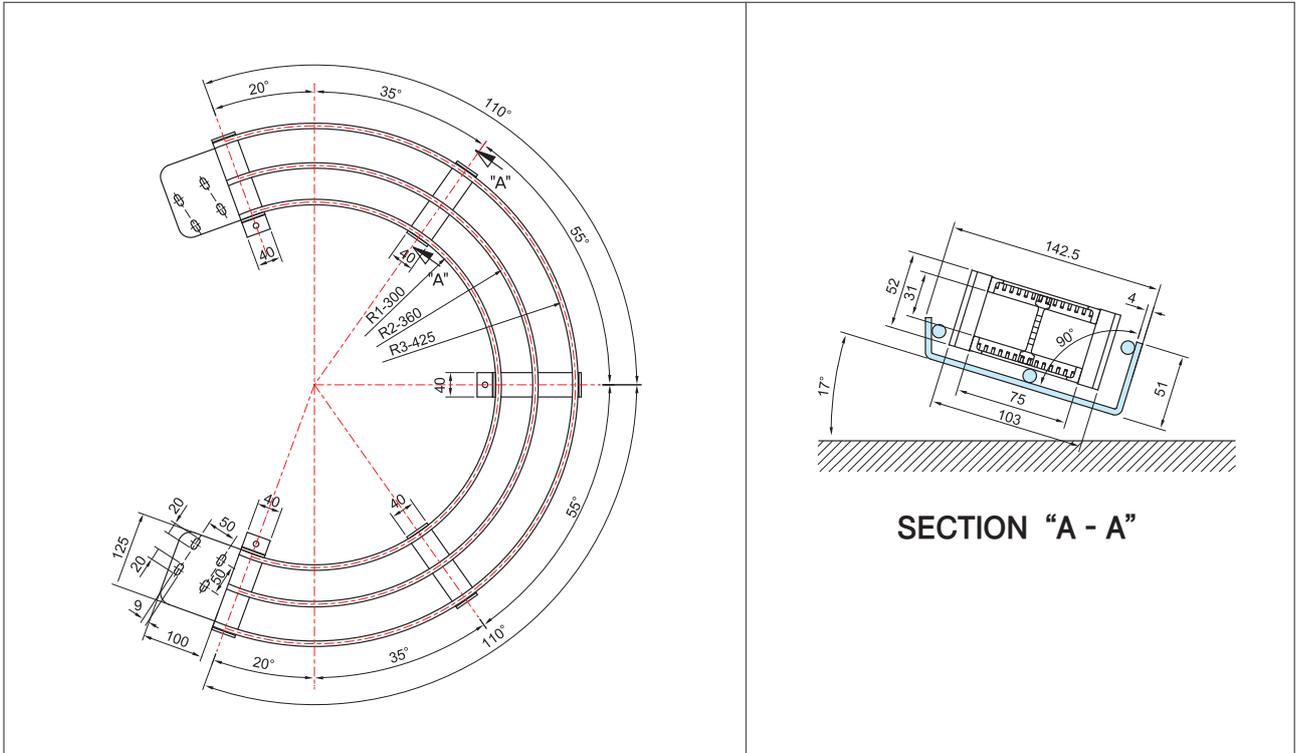
곡률반경 R	
90	140

(단위 : mm)



HX3553

가이드 잔널



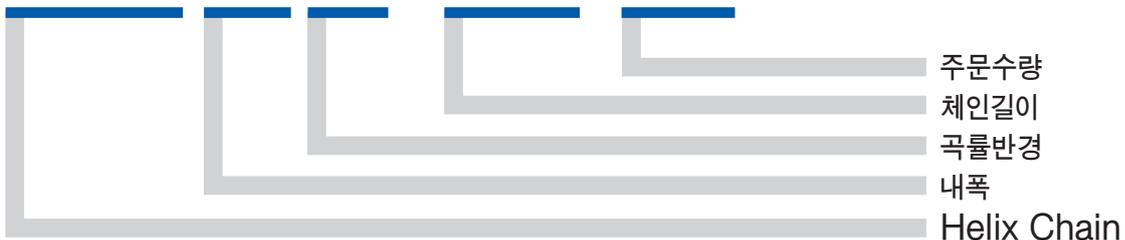
필요 링크수 계산

$$N = \left(\frac{\pi \times Or \times B}{360^\circ \times P} \right) + \frac{Lp}{P}$$

- N : 링크 수
- Or : 외각 반경
- B : 회전각도
- P : 체인 피치
- Lp : $\pi R + 6p$

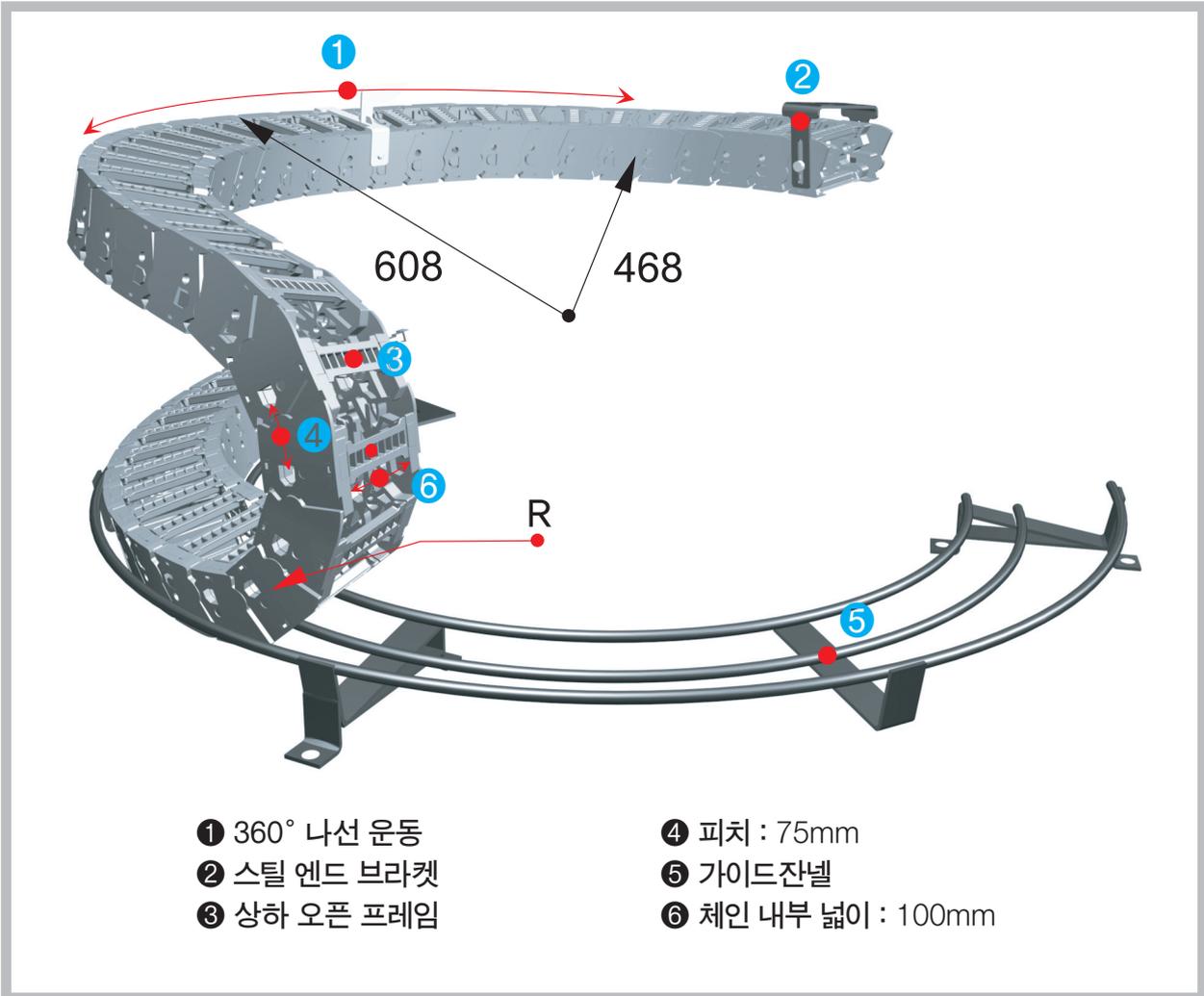
주문방법

HX3553. 075. R90 - 1000L : 10ST



- 주문수량
- 체인길이
- 곡률반경
- 내폭
- Helix Chain

HX6075

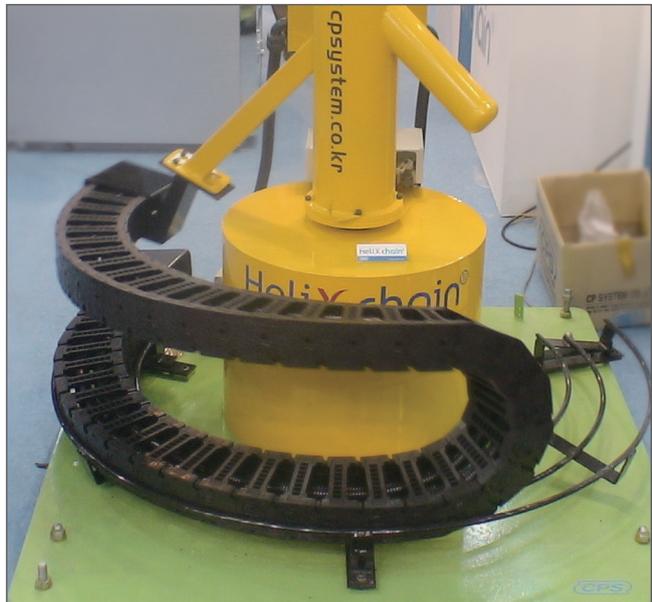


■ 적용 예

: 로봇, 회전기계

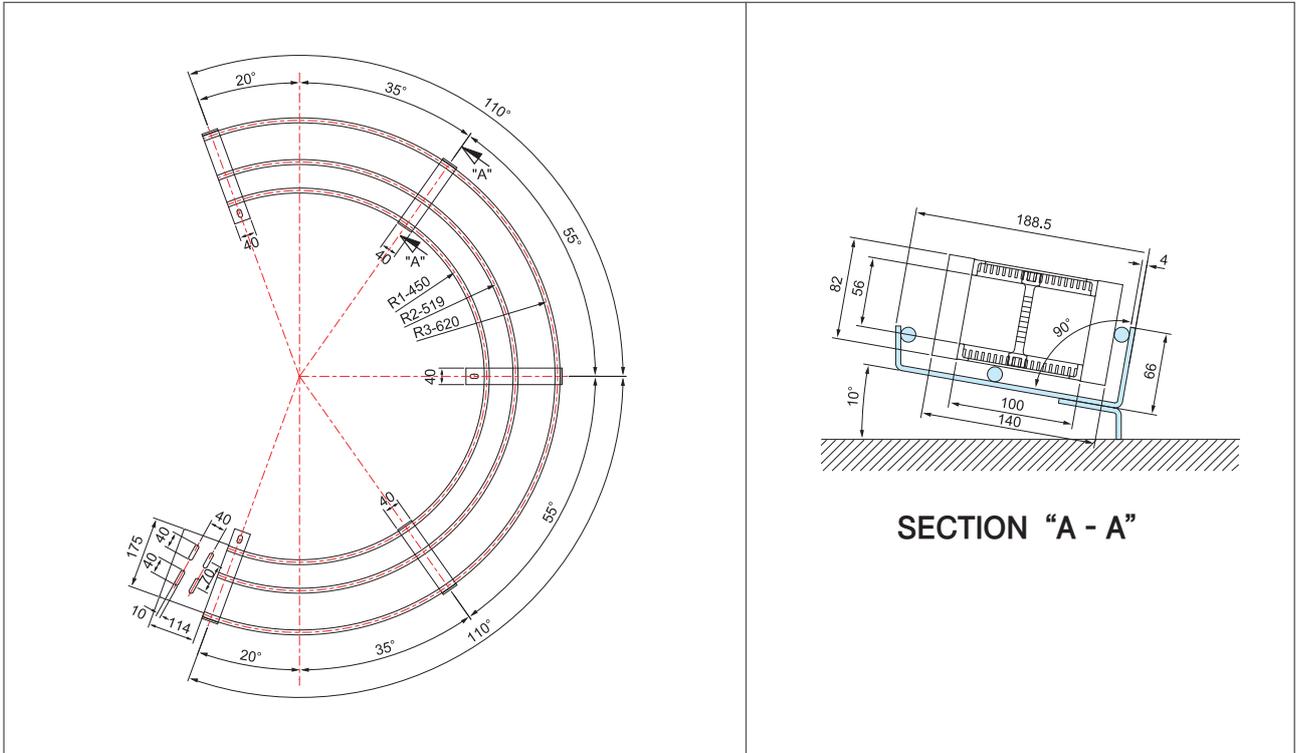
곡률반경 R			
110	135	185	235

(단위 : mm)



HX6075

가이드 잔널



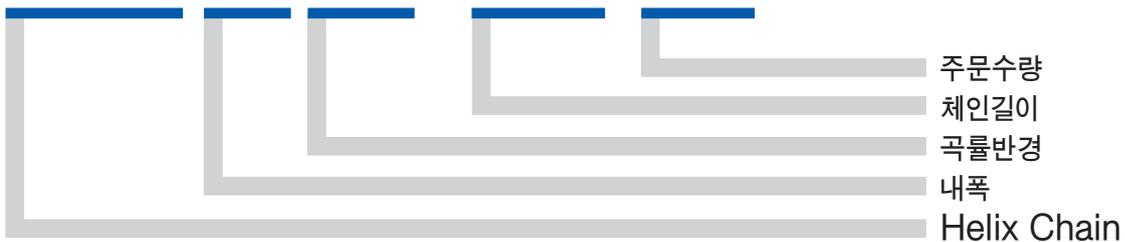
필요 링크수 계산

$$N = \left(\frac{\pi \times Or \times B}{360^\circ \times P} \right) + \frac{Lp}{P}$$

- N : 링크 수
- Or : 외각 반경
- B : 회전각도
- P : 체인 피치
- Lp : $\pi R + 6p$

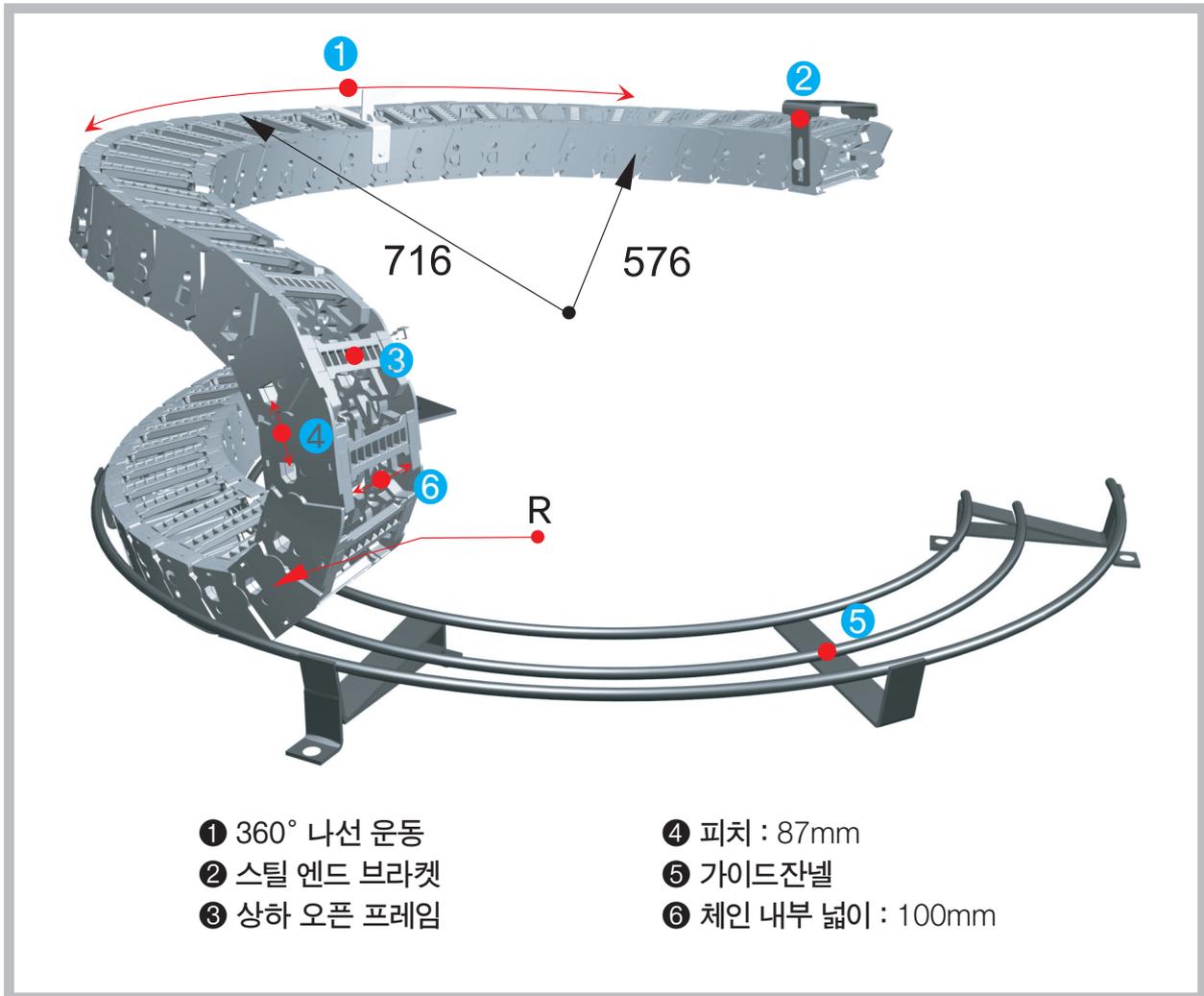
주문방법

HX6075. 100. R110 - 1000L : 10ST



주문수량
체인길이
곡률반경
내폭
Helix Chain

HX6087



■ 적용 예

: 로봇, 회전기계

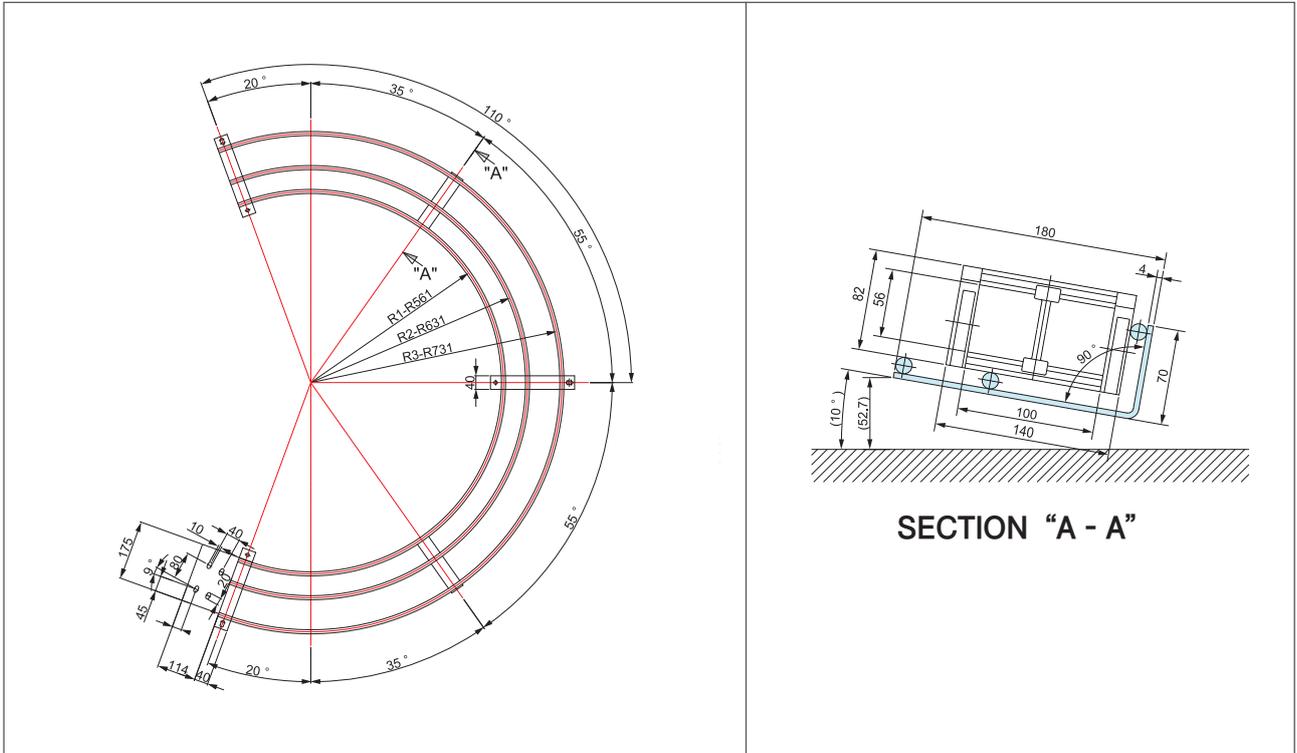
곡률반경 R			
110	135	185	235

(단위 : mm)



HX6087

가이드 잔널



필요 링크수 계산

$$N = \left(\frac{\pi \times Or \times B}{360^\circ \times P} \right) + \frac{Lp}{P}$$

- N : 링크 수
- Or : 외각 반경
- B : 회전각도
- P : 체인 피치
- Lp : $\pi R + 6p$

HX 6087 제품은 개발 예정입니다.

주문방법

HX6087. 100. R110 - 1000L : 10ST

