

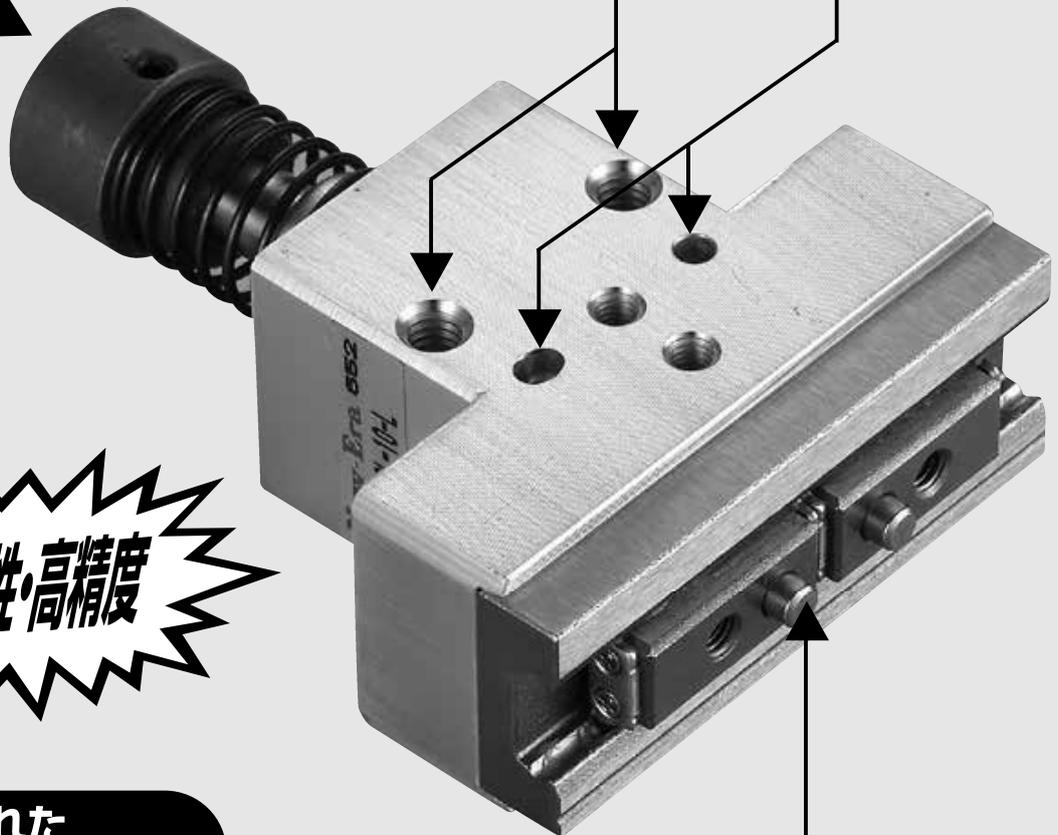
平行移動形メカハンド

HP09LR ロングストロークタイプ シリーズ

把持力が選べる

L : 弱
M : 中
H : 強

ロング
ストローク



高剛性・高精度

優れた センタリング精度

◆ $\pm 0.07\text{mm}$ 以下

リニアガイドを採用

- ◆高剛性(耐荷重・耐モーメント)
- ◆高精度(繰返し精度 $\pm 0.01\text{mm}$ 以下)
- ◆ロングポイントでのグリップ及び、オーバーハング把持が可能。

HP09LRシリーズ

平行移動形メカハンド(ロングストロークタイプ)

型式表示記号

HP09LR - 10 - L

シリーズ名

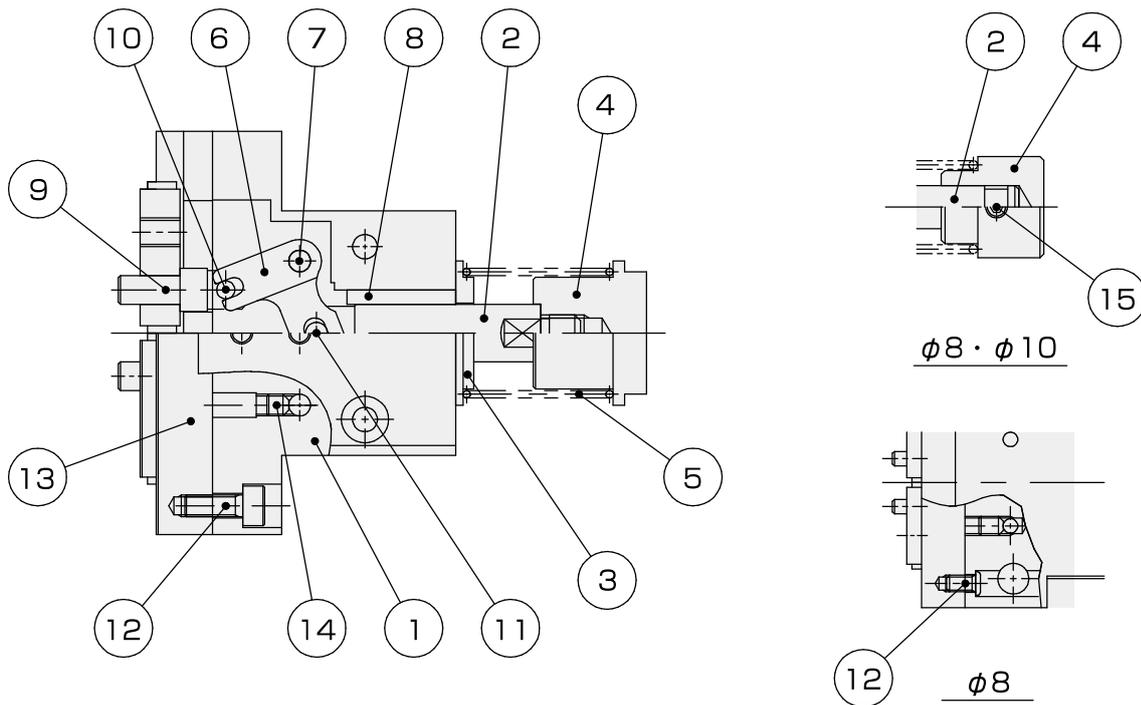
呼び径

8
10
16
20

把持力

L：弱 ※左記以外の把持力
 M：中 (スプリング力の強さ) も
 H：強 御相談に応じます。

内部構造図



部品リスト

NO	名 称	材 質	NO	名 称	材 質
1	本体	アルミ合金	9	ナックル	ステンレス鋼
2	ピストンロッド	ステンレス鋼	10	ココ	鋼
3	オサエカバー	アルミ合金	11	ココ	鋼
4	オサエカバー	炭素鋼 (窒化)	12	六角穴付ボルトなべ小ネジ(φ8)	ステンレス鋼
5	スプリング	ピアノ線	13	リニアガイド	鋼
6	アクションレバー	鋼	14	六角穴付止ネジ	鋼
7	支点ピン	鋼	15	六角穴付止ネジ	鋼
8	含油軸受	銅系			

仕様

使用弾性体	圧縮ばね
作動形式	常時閉単動（開時外力駆動）
使用周囲温度範囲 [°C]	0~120
給油	不要
最高使用頻度 [Cycle/min]	120
センタリング精度 [mm]	±0.07
繰返し精度 [mm]	±0.01
適用スイッチ	取付不可

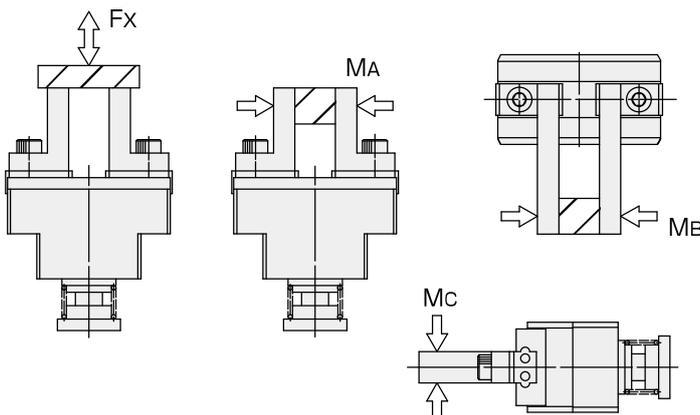
作動形式	型式	呼び径	開閉ストローク [mm]注3	把持力 (閉時) [N]	注1 押出力 [N]	許容押出力 [N]	製品質量 [g]	外形寸法 (厚×幅×長) [mm]	注2 レバー比
常時閉単動形	HP09LR-8-L	8	8 (7.4~10.6)	1.6	8	30	34	13×26×42.8	1:2
	HP09LR-8-M			2.5	12				
	HP09LR-8-H			4.3	17				
	HP09LR-10-L	10	12 (10.9~15.1)	3.4	17	50	100	20×45×62.1	1:2
	HP09LR-10-M			4.5	21				
	HP09LR-10-H			7.2	36				
	HP09LR-16-L	16	16 (15.6~18.0)	4.4	19	130	186	25×56×69.8	1:2.2
	HP09LR-16-M			6.4	32				
	HP09LR-16-H			11.0	49				
	HP09LR-20-L	20	22 (21.1~24.3)	6.5	32	210	366	32×73×86.6	1:1.9
	HP09LR-20-M			8.3	40				
	HP09LR-20-H			12.0	60				

注1) 押出力とは常時、閉方向にはたらくスプリング力に勝って、レバーを完全に開くのに必要な外力の事です。

注2) レバー比とは、後部ロッドを押し込む量“押し込み量”と、その時のレバー開き量“レバー開き量” (両側)を(“押し込み量”：“レバー開き量”)で表したものです。

注3) 開閉ストロークは標準値であり、()内数値が実測値となります。

許容荷重及び許容モーメント



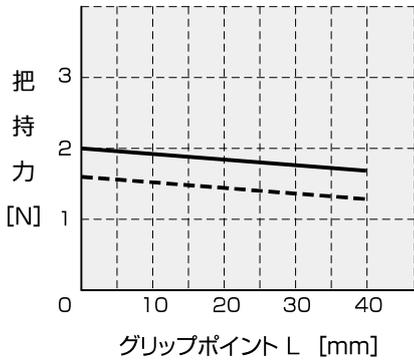
荷重及びモーメント 型式	Fx [N]	MA [N·m]	MB [N·m]	Mc [N·m]
HP09LR-8	12	0.04	0.04	0.08
HP09LR-10	50	0.4	0.4	0.8
HP09LR-16	120	1	1	2
HP09LR-20	200	1.5	1.5	3

HP09LRシリーズ

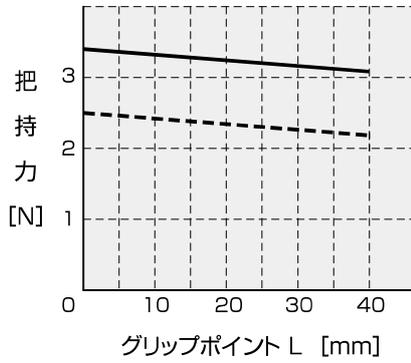
実効把持力

—— レバー全開時
 - - - - レバー全閉時

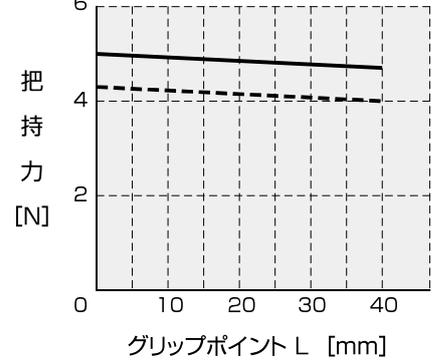
HP09LR-8-L



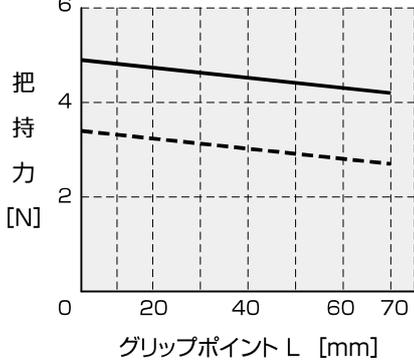
HP09LR-8-M



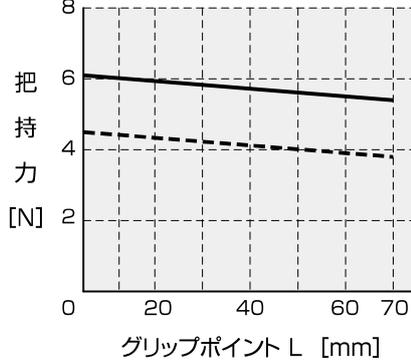
HP09LR-8-H



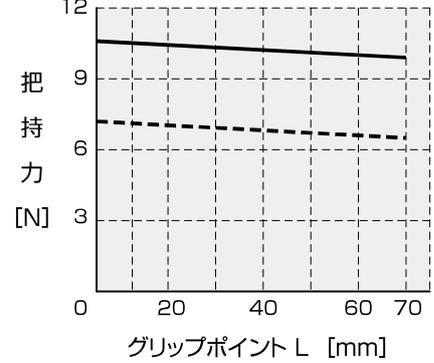
HP09LR-10-L



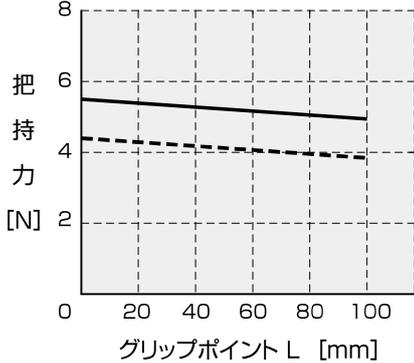
HP09LR-10-M



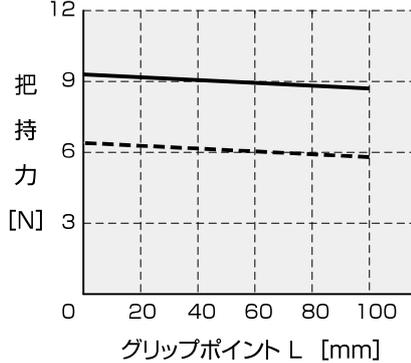
HP09LR-10-H



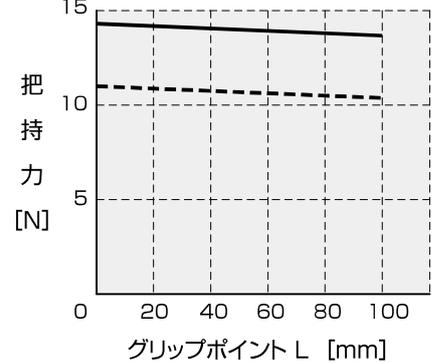
HP09LR-16-L



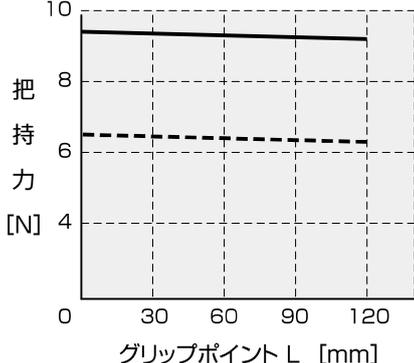
HP09LR-16-M



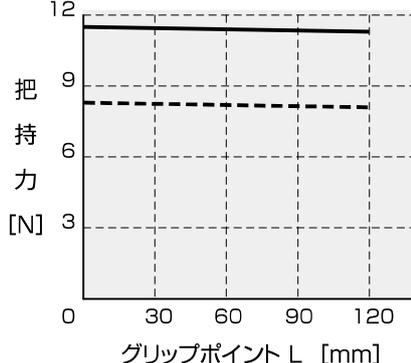
HP09LR-16-H



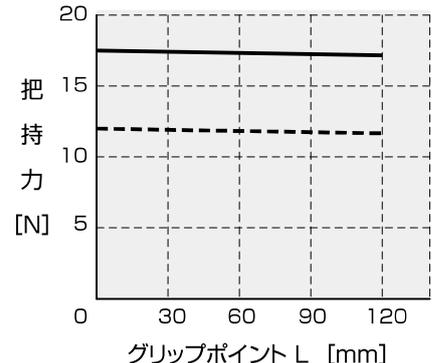
HP09LR-20-L



HP09LR-20-M

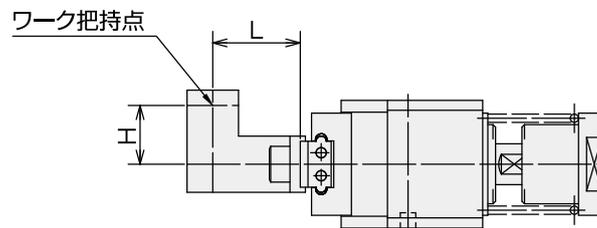
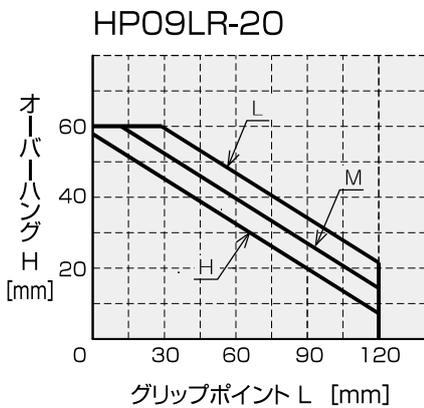
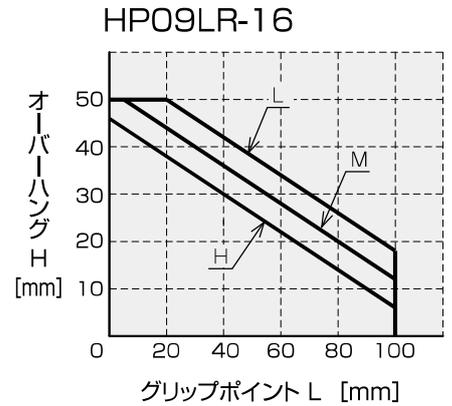
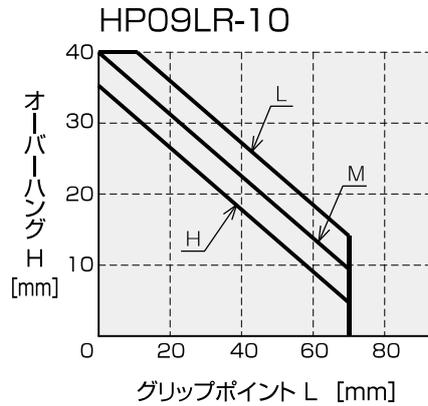
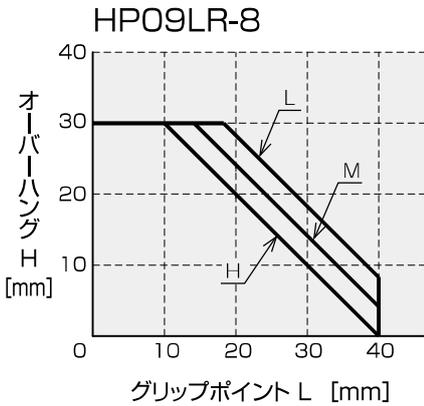


HP09LR-20-H



HP09LRシリーズ 平行移動形メカハンド<ロングストロークタイプ>

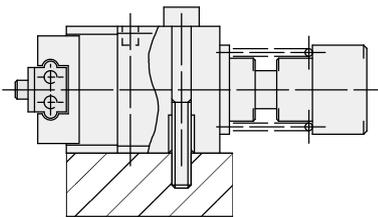
■グリップポイント制限範囲



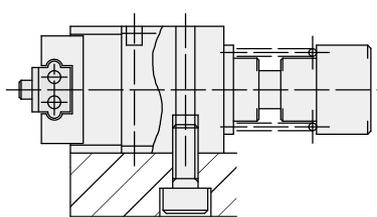
■本体取付例

1 本体通し穴を使用した場合

($\phi 16$ 、 $\phi 20$ の時ボルトの頭は本体より飛び出ません)

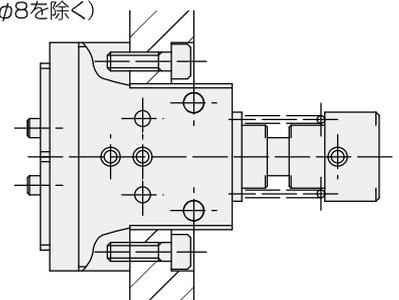


2 貫通穴裏側の取付ネジを使用した場合



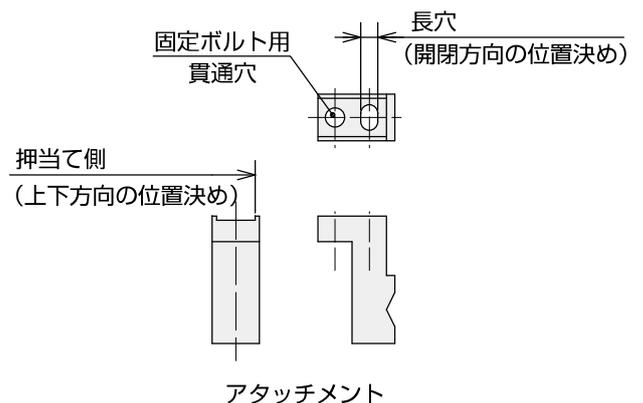
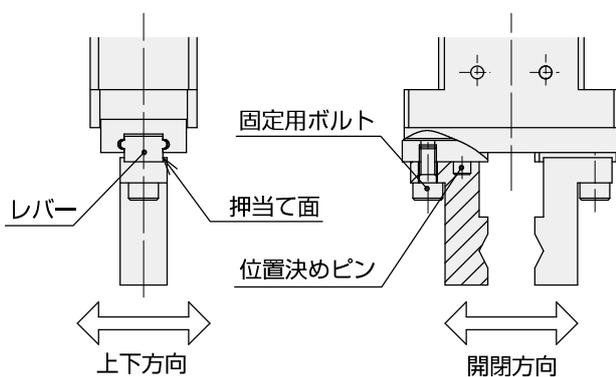
3 本体サイド底面の取付ネジを使用した場合

($\phi 8$ を除く)

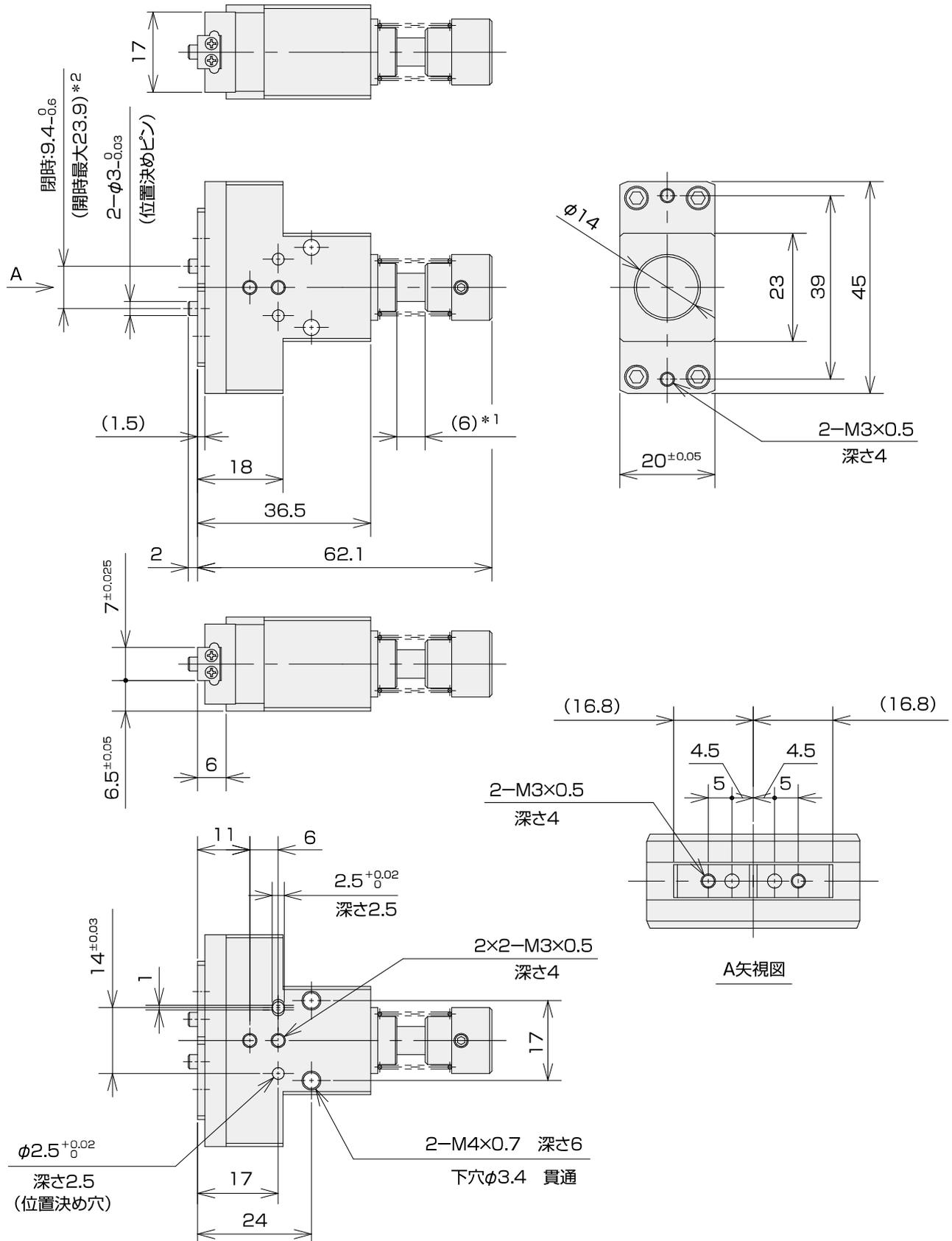


■アタッチメント取付について

アタッチメントの設計例



■外形寸法図 HP09LR-10-□

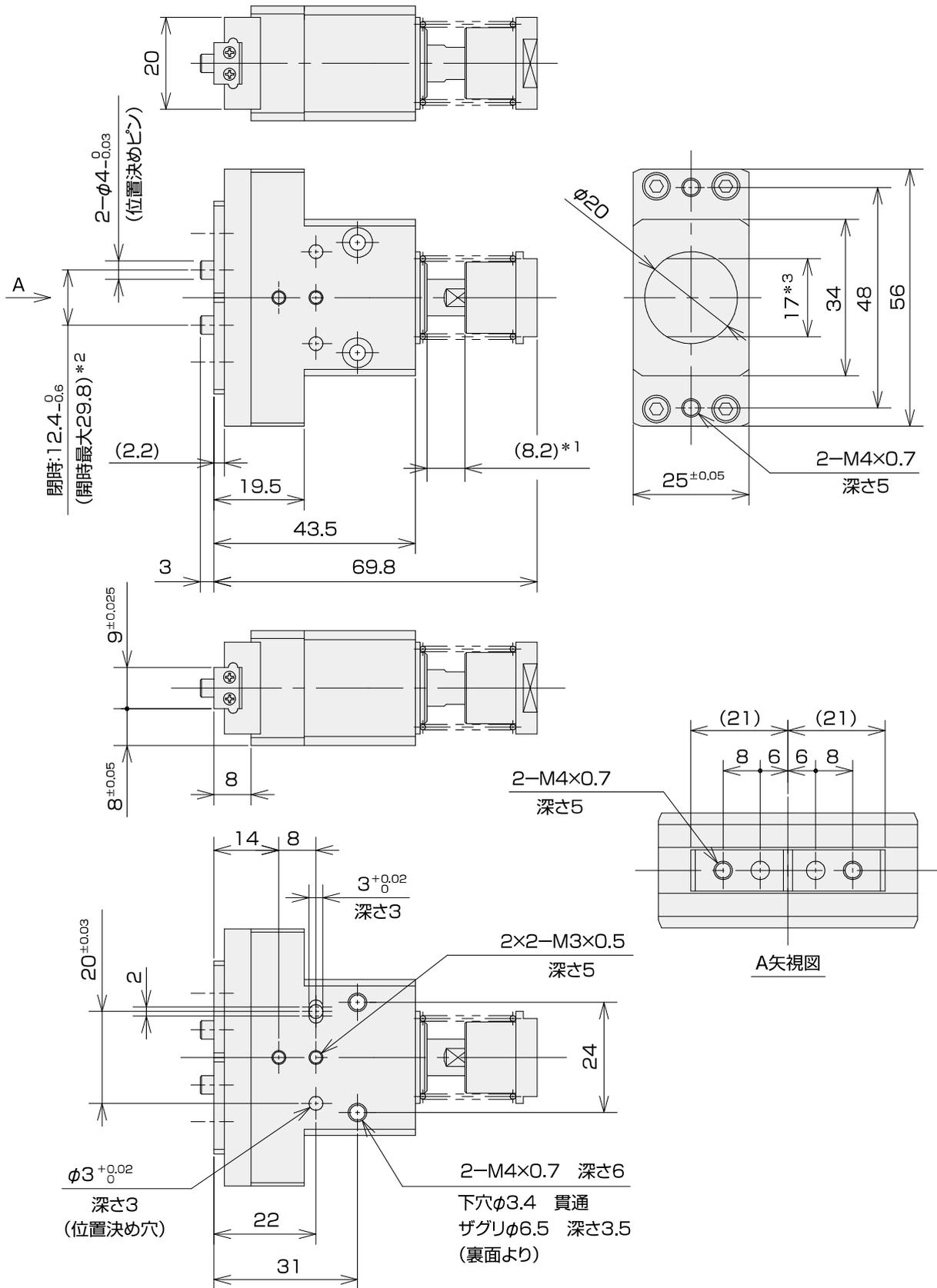


HP09LRシリーズ

平行移動形メカハンド(ロングストロークタイプ)

注) カム・ドグをオサエカバーに直接当てて使用しないで下さい。
 * 1) 押し込み可能な寸法となります。押し込み量に対するレバーの開き量は「レバー比」を御参照下さい。
 * 2) 押し込み時の最大公差の寸法となります。

外形寸法図 HP09LR-16-□



注) カム・ドグをオサエカバーに直接当てて使用しないで下さい。

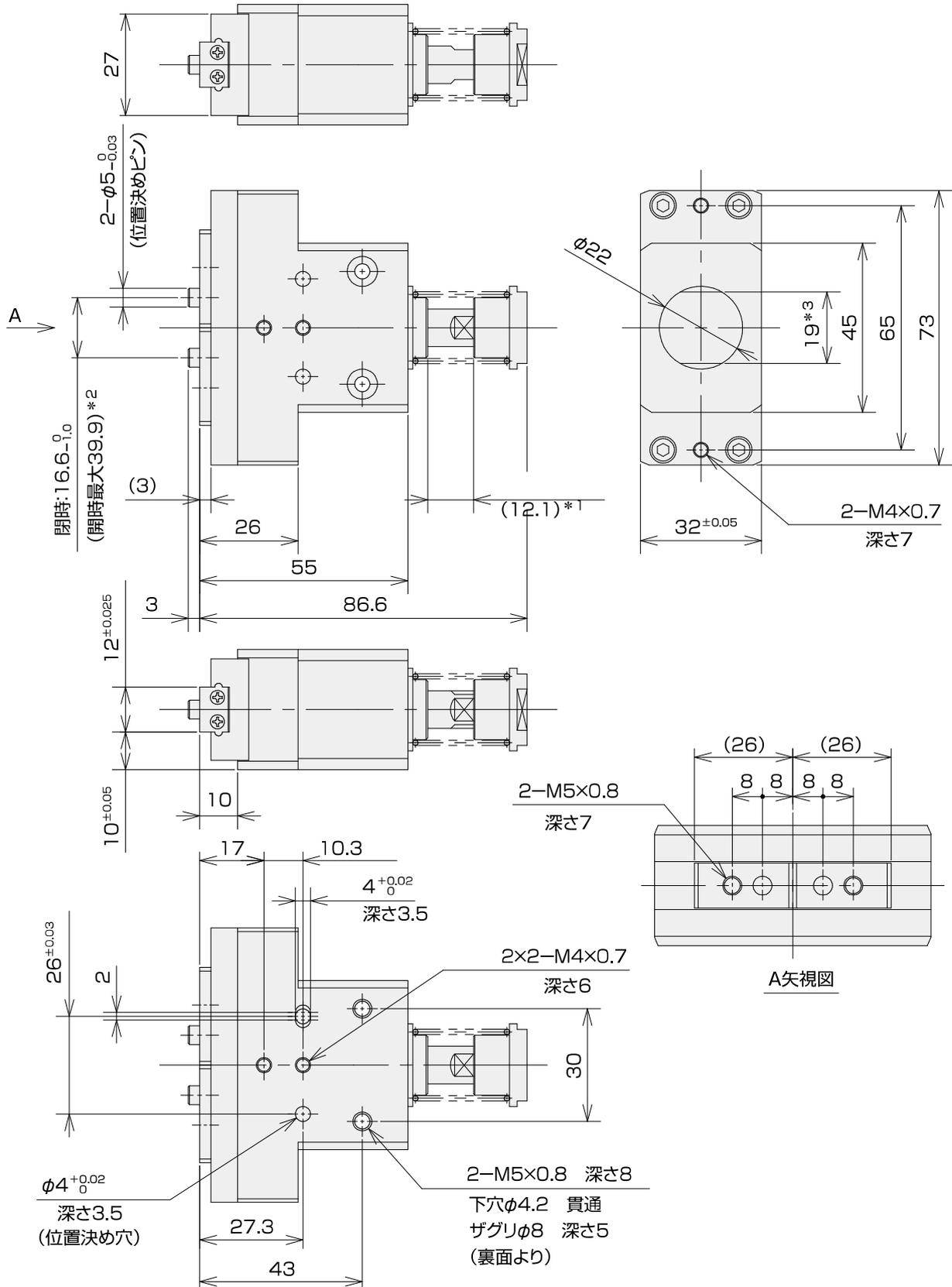
* 1) 押し込み可能な寸法となります。押し込み量に対するレバーの開き量は「レバー比」を御参照下さい。

* 2) 押し込み時の最大公差の寸法となります。

* 3) ロッド締付用の為、実際の位置と異なります。オサエカバー・ピストンロッドは回転させないで下さい。

HP09LRシリーズ 平行移動形メカハンド<ロングストロークタイプ>

■外形寸法図 HP09LR-20-□



HP09LRシリーズ

平行移動形メカハンド(ロングストロークタイプ)

注) カム・ドグをオサエカバーに直接当てて使用しないで下さい。

* 1) 押し込み可能な寸法となります。押し込み量に対するレバーの開き量は「レバー比」を御参照下さい。

* 2) 押し込み時の最大公差の寸法となります。

* 3) ロッド締付用の為、実際の位置と異なります。オサエカバー・ピストンロッドは回転させないで下さい。