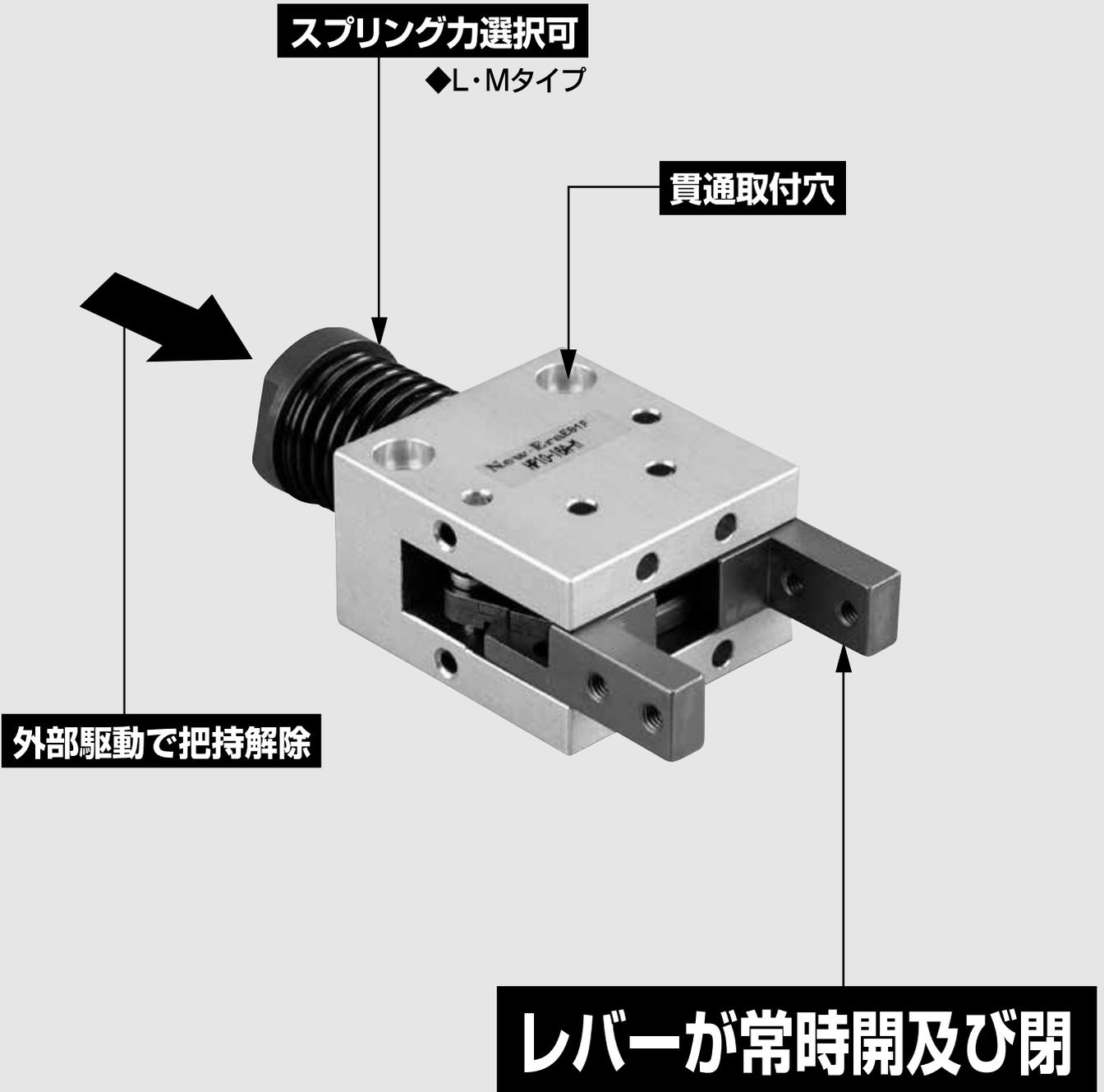


平行移動形メカハンド

HP10シリーズ

エア配管不要 (常時開タイプ及び閉タイプ)



HP10シリーズ

平行移動形メカハンド

型式表示記号

HP10 - 10 A - L

シリーズ名

呼び径

10
16
20

把持力

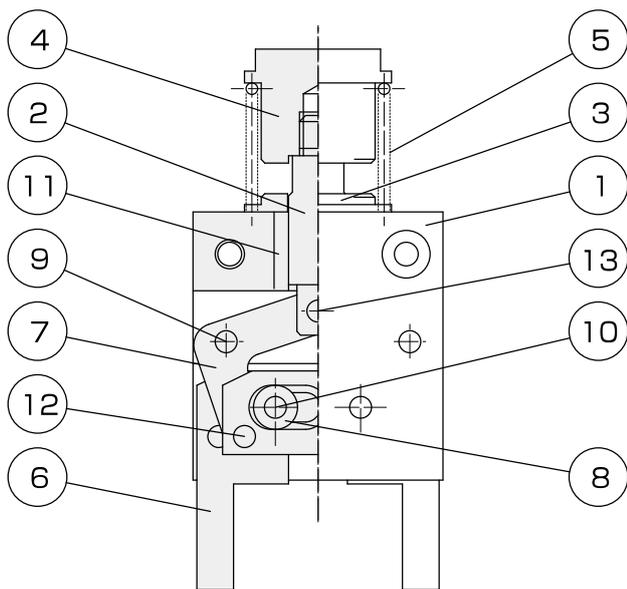
L：弱
M：中

※上記以外の把持力(スプリング力の強さ)も御相談に応じます。

作動形式

A：常時開単動形
B：常時閉単動形

内部構造図



部品リスト

NO	名称	材質
1	本体	アルミ合金
2	ピストンロッド	ステンレス鋼
3	オサエカバー	アルミ合金
4	オサエカバー	炭素工具鋼
5	スプリング	バネ鋼
6	レバー	炭素工具鋼
7	アクションレバー	炭素工具鋼
8	リング	炭素工具鋼
9	支点ピン	炭素工具鋼
10	支点ピン	炭素工具鋼
11	メタル	焼結含油軸受
12	圧入ピン	炭素工具鋼
13	圧入ピン	炭素鋼

仕様

使用弾性体	圧縮ばね
使用周囲温度範囲 [°C]	0~120
給油	不要
最高使用頻度 [Cycle/min]	120
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 [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
				開時	閉時					
常時開 単動形	HP10-10A-L	10	4 (4~5.7)	3.0	—	23.5	50	60	16×23×51.3	1 : 2.1
	HP10-10A-M			3.7	—	32.3				
常時閉 単動形	HP10-10B-L			—	3.0	23.5				
	HP10-10B-M			—	3.7	32.3				
常時開 単動形	HP10-16A-L	16	8 (8~9.7)	4.0	—	32.3	130	135	22×34×59.1	1 : 2.1
	HP10-16A-M			6.0	—	47				
常時閉 単動形	HP10-16B-L			—	4.0	32.3				
	HP10-16B-M			—	6.0	47				
常時開 単動形	HP10-20A-L	20	12 (12~13.7)	4.2	—	47	210	245	26×45×75.8	1 : 2.1
	HP10-20A-M			6.6	—	58.8				
常時閉 単動形	HP10-20B-L			—	4.2	47				
	HP10-20B-M			—	6.6	58.8				

注)1: 押し力とは常時、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。

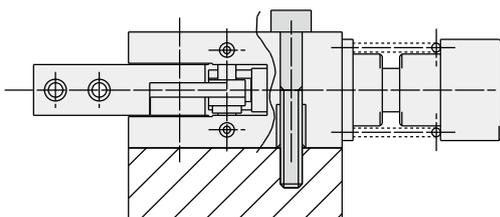
注)2: レバー比とは、後部ロッドを押し込む量“押し込み量”と、その時のレバー開き量“レバー開き量”(両側)を(“押し込み量”：“レバー開き量”)で表したものです。

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。

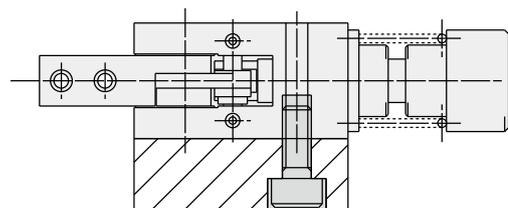
本体取付例

1 本体通し穴を使用した場合

(φ16、φ20のボルトの頭は本体より飛び出ません)

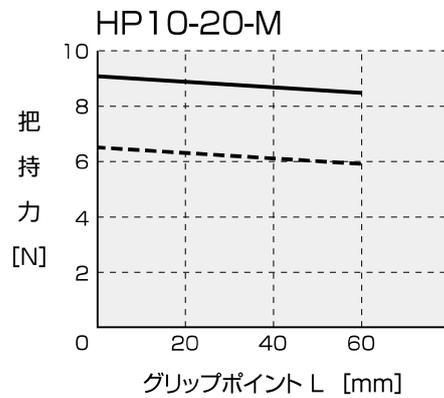
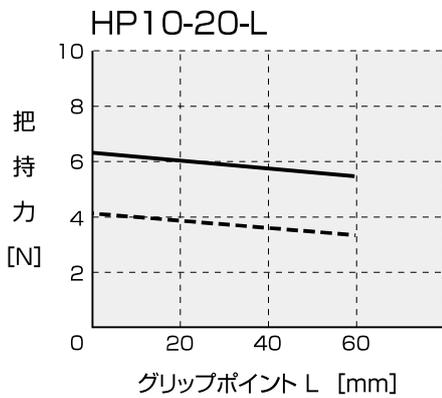
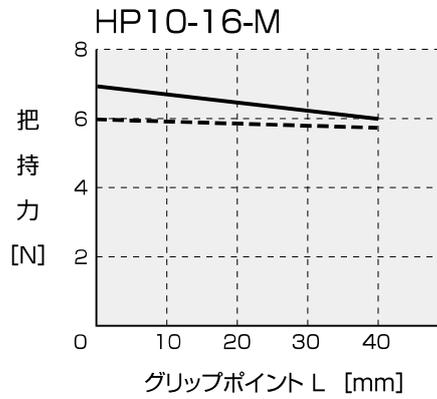
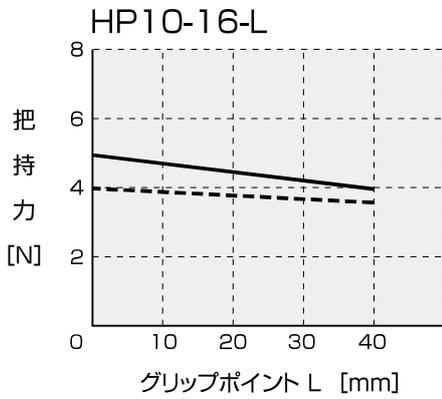
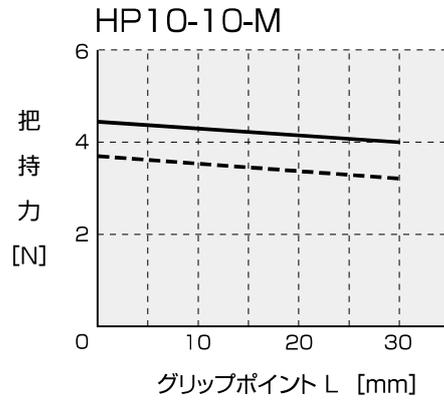
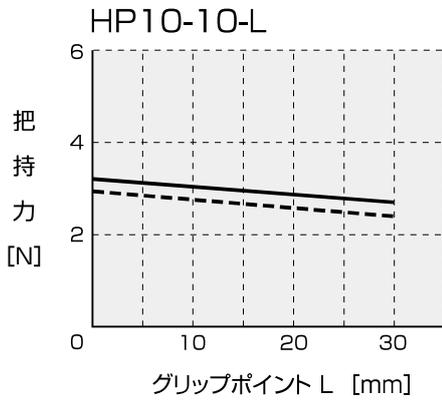


2 貫通穴裏側の取付ネジを使用した場合



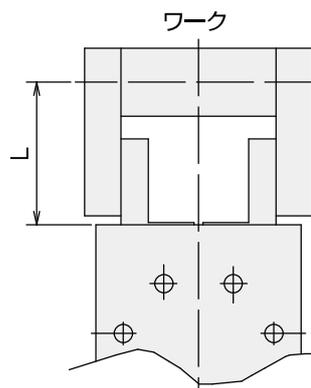
■実効把持力

—— レバー全開時
 - - - - レバー全閉時



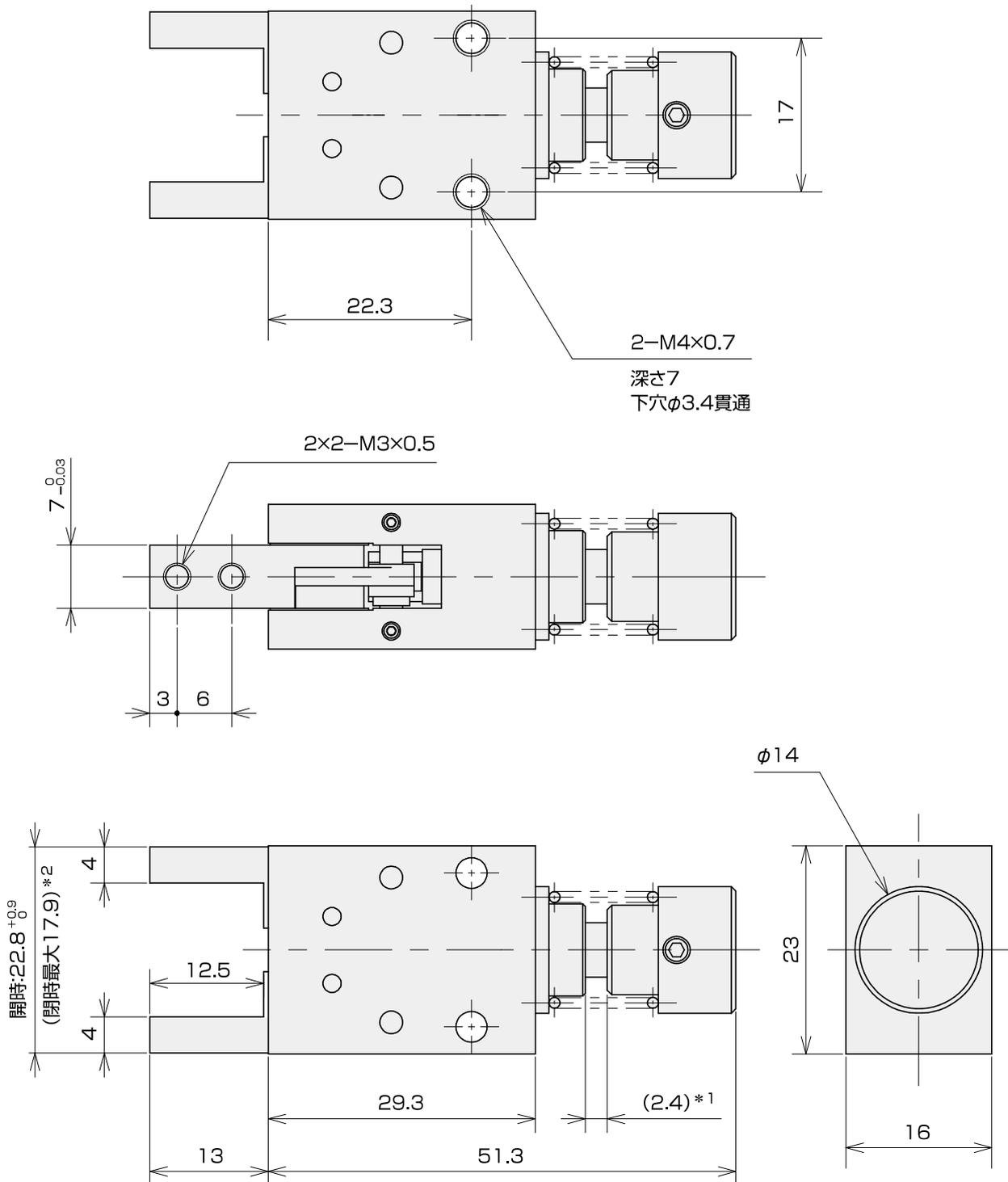
■グリップポイント制限範囲

HP10-10…30mm以下
 HP10-16…40mm以下
 HP10-20…60mm以下



HP10シリーズ
 平行移動形メカハンド

■外形寸法図 HP10-10A-□



HP10シリーズ

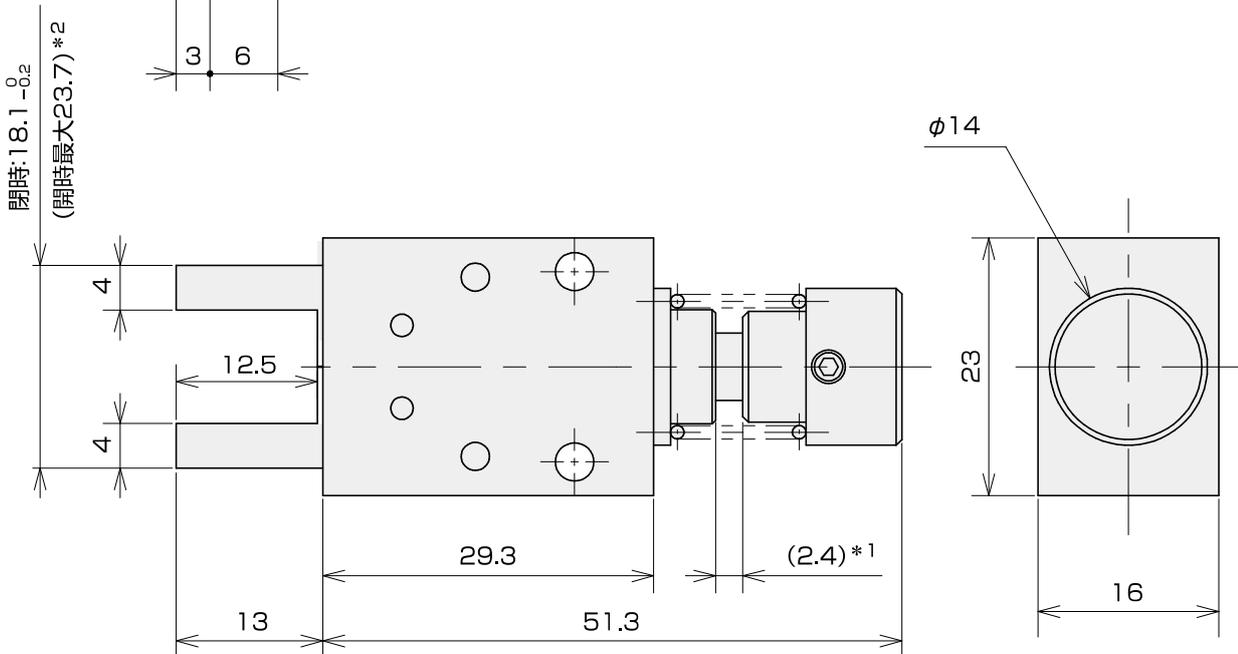
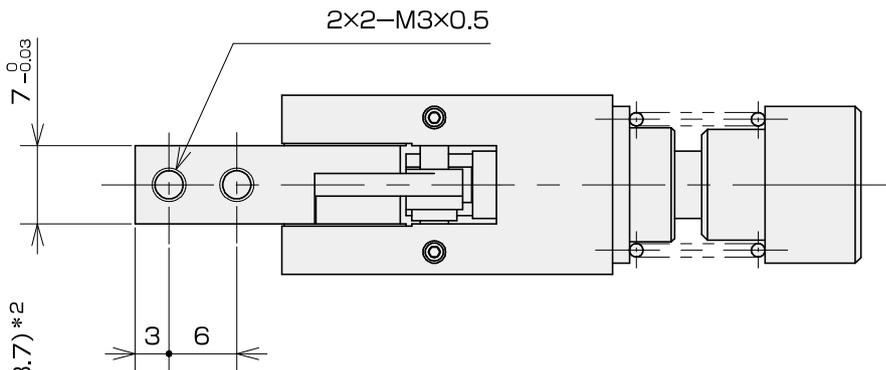
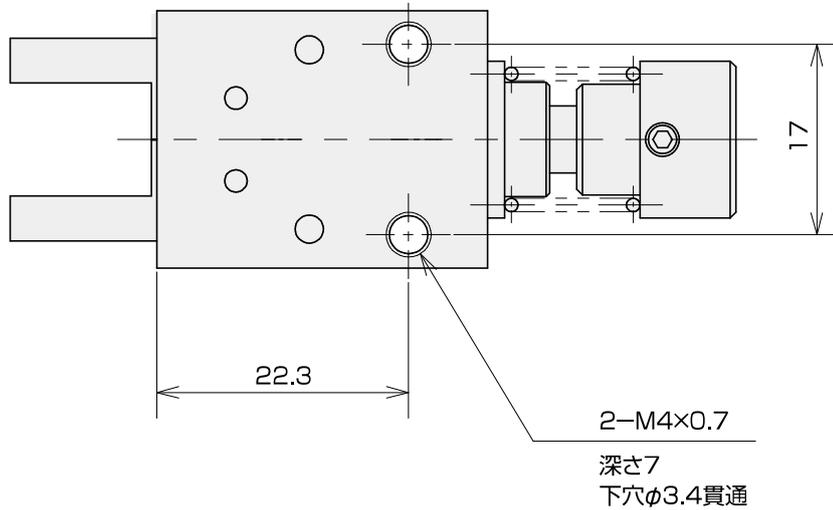
平行移動形メカハンド

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) 押し込み時の最小公差の寸法となります。

外形寸法図 HP10-10B-□

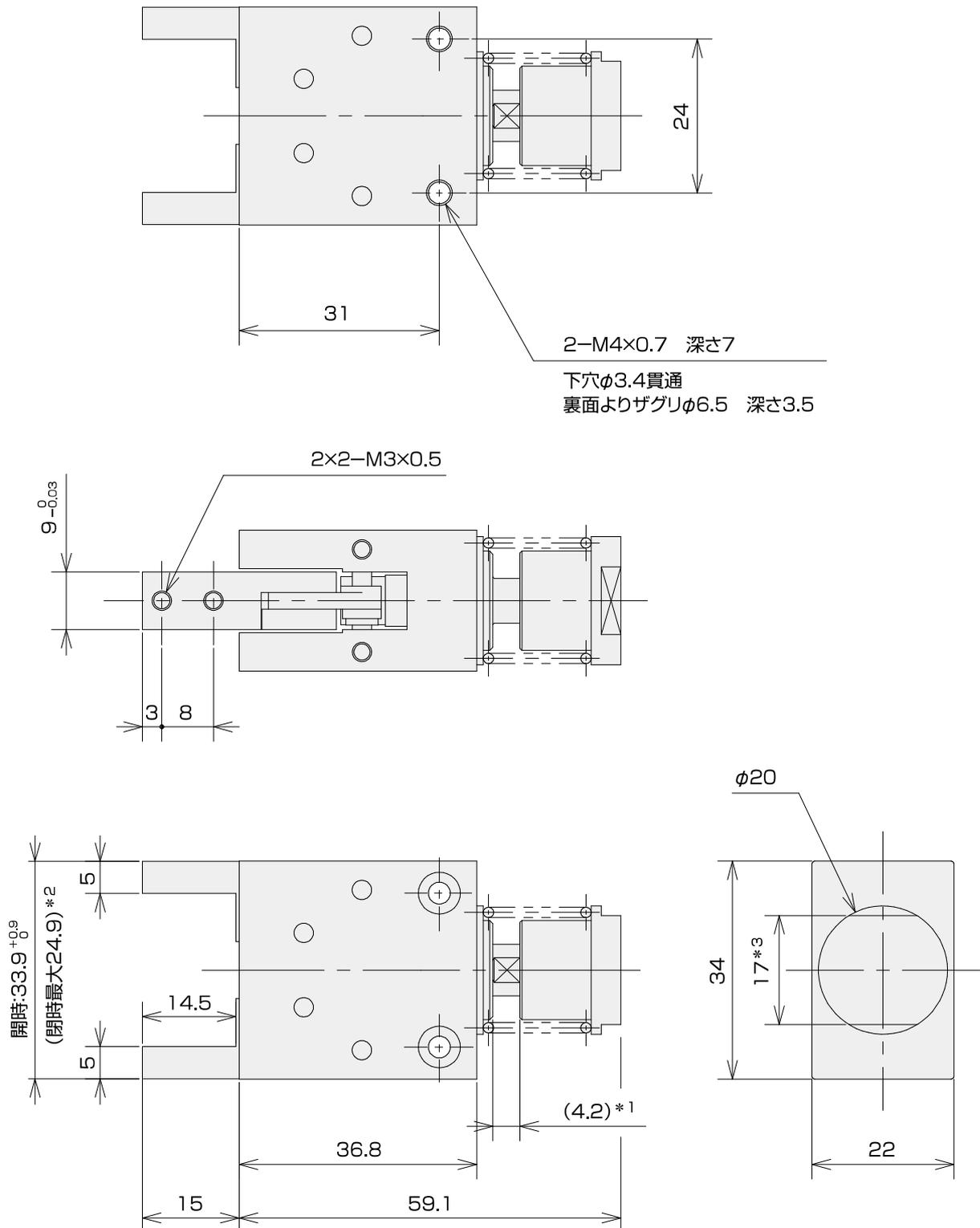


注) カム・ドグをオサエカバーに直接当てて使用しないで下さい。

* 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 HP10-16A-□



HP10シリーズ

平行移動形メカハンド

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。

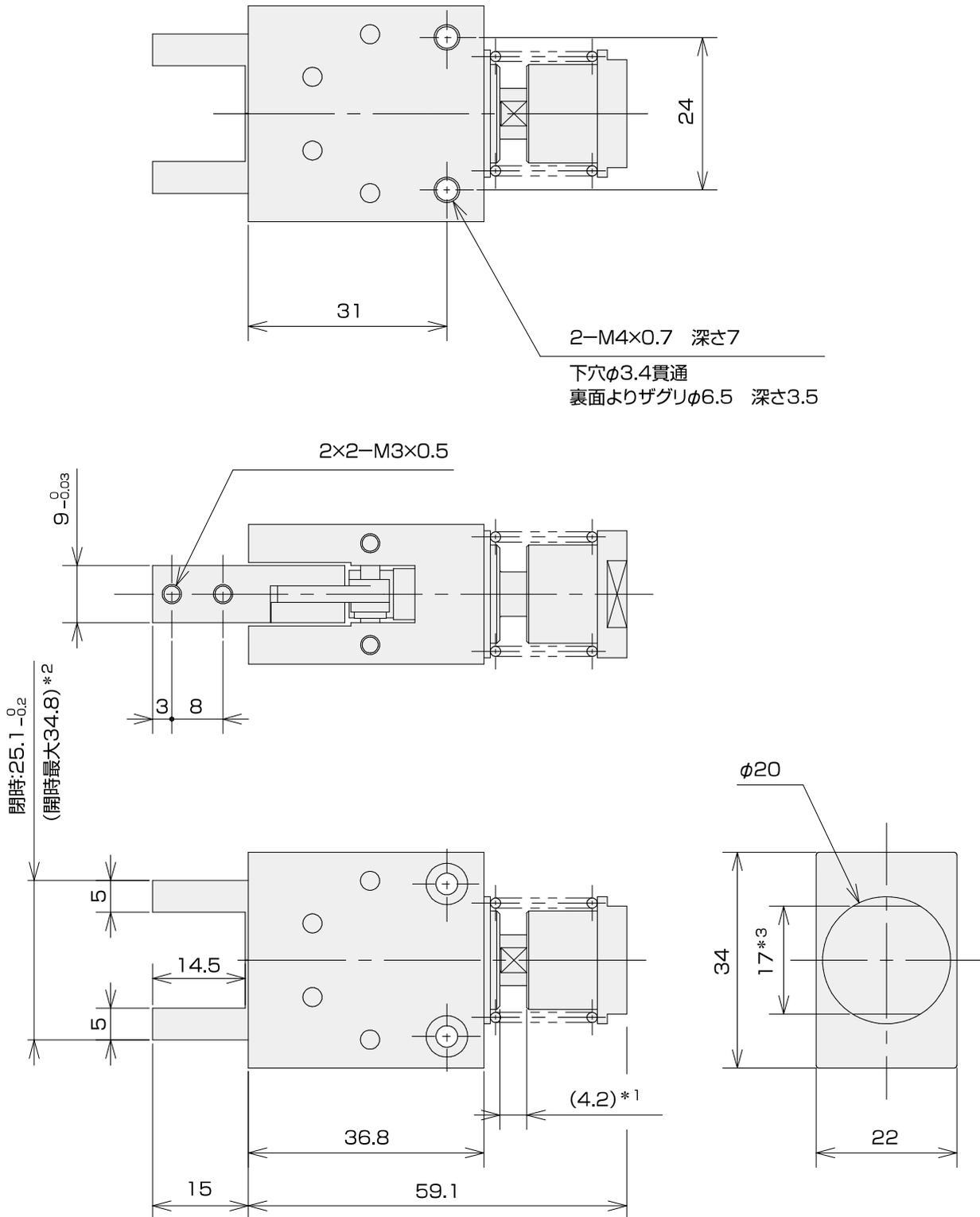
* 2) 押し込み時の最小公差の寸法となります。

* 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。

外形寸法図 HP10-16B-□

HP10シリーズ

平行移動形メカハンド



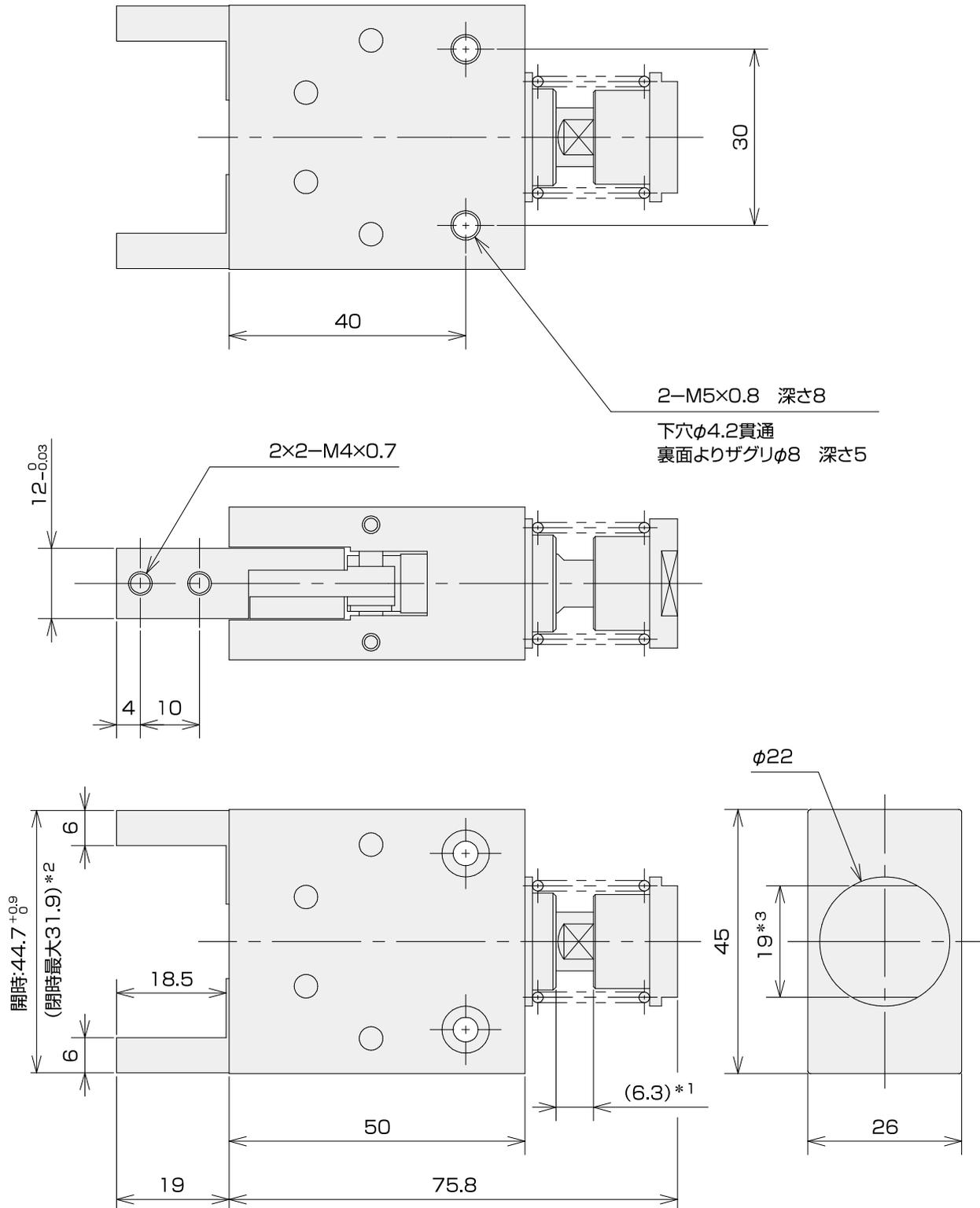
注) カム・ドグをオサエカバーに直接当てて使用しないで下さい。

* 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) 押し込み時の最小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。

■外形寸法図 HP10-20A-□



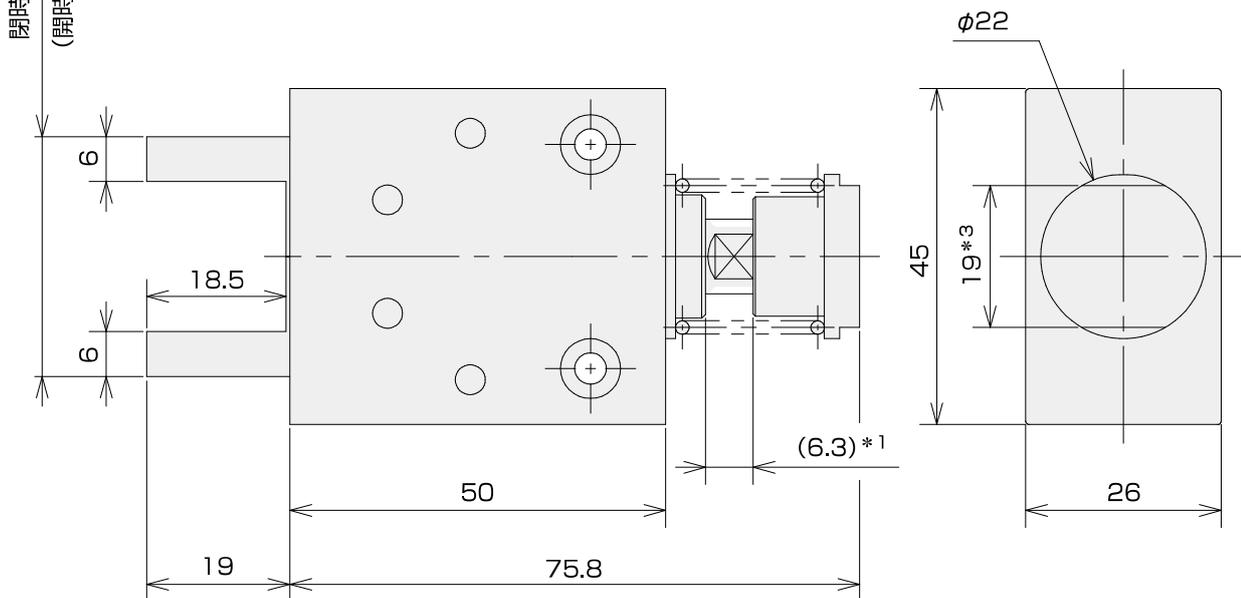
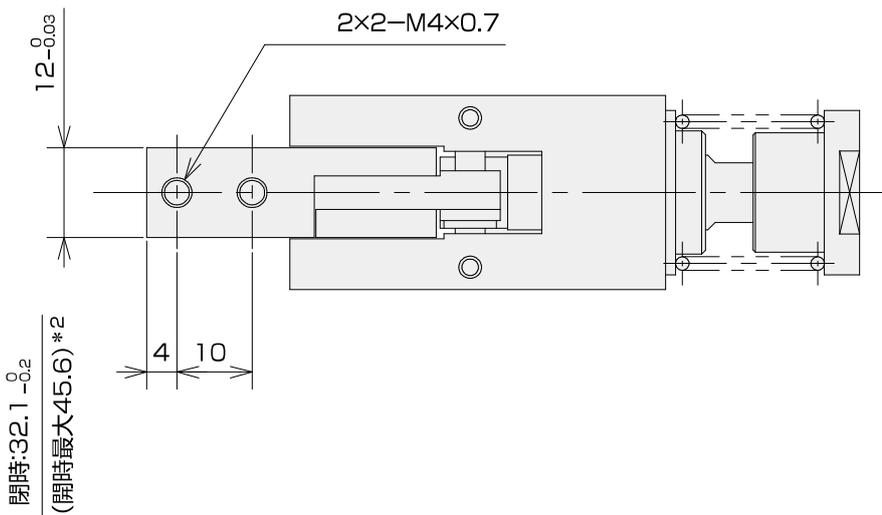
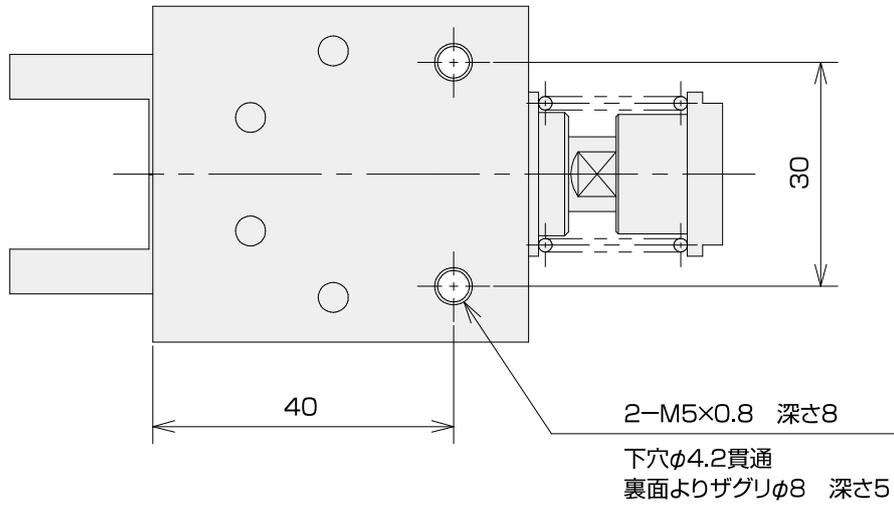
注) カム・ドグをオサエカバーに直接当てて使用しないで下さい。

* 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。

外形寸法図 HP10-20B-□



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) 押し込み時の最小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。