クロスローラ、180度開閉形スイベルハンド

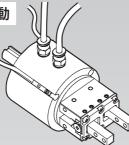
# **NEOKP、NEOKO**シリーズ

【シリンダ内径: $\phi$ 12、 $\phi$ 16、 $\phi$ 20、 $\phi$ 25】

# ハンドを外部駆動により自由に揺動!

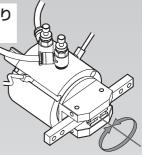
#### 本体固定での揺動

本体を固定して ハンド部のみ 揺動するので 配管、配線が ねじれません。



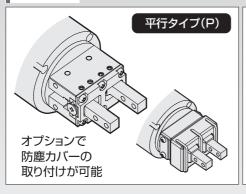
# 外部駆動により自由に回転

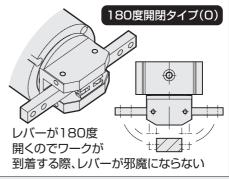
本体固定で ハンド部のみ 360°以上の 回転が可能。



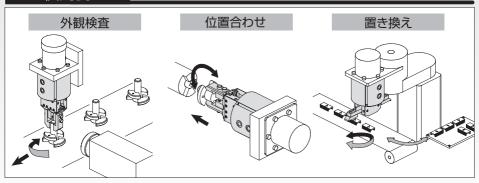
ハンド部

ハンド部を平行タイプ(P)、180度開閉タイプ(O)の2種類から選択

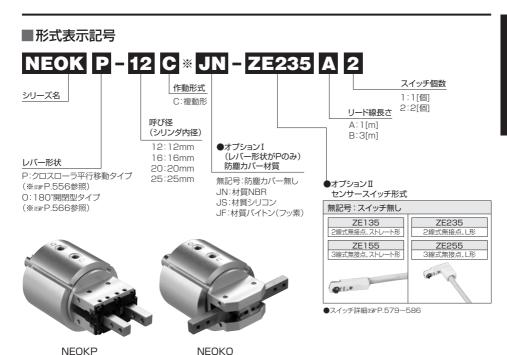




#### 使用例



# NEOKP, NEOKO > リーズ







#### 回転シールセット(補修パーツセット)



## **NEOKP**

#### ■仕様

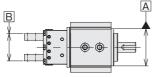
項目	形式	NEOKP-12C	NEOKP-16C	NEOKP-20C	NEOKP-25C				
		ハンド部							
開閉方式		平行移動形							
作 動 形 式		複動形							
シリンダ内径 [m	nm]	φ12	φ16	φ20	φ25				
開閉ストローク [m	nm]	4	8	12	14				
使 用 流 体			圧縮	空気					
使用圧力範囲 [M	/IPa]	・カバー無 0.2~0.7 ・カバー付 0.25~0.7	・カバー無 0.15〜0.7 ・カバー付 0.25〜0.7	・カバー無 0.1~0.7 ・カバー付 0.15~0.7	・カバー無 0.1~0.7 ・カバー付 0.15~0.7				
耐 圧 [M	/IPa]		1.0	05					
最高使用頻度 [cycl	cle/min]		18	30					
使用周囲温度範囲 [℃	0]	0~60(凍結無き事)							
給 油		不要							
配管接続口径			M5>	<0.8					
実効把持力 <sup>注1)</sup> [N	1]	開力:20 閉力:16	開力:34 閉力:25.5	開力:60.9 閉力:45.7	開力:87 閉力:67				
繰返し把持精度 [m	nm]		±0.	.01					
慣性モーメント注2)[kg	g·m²]	3.5×10 <sup>-6</sup>	19×10 <sup>-6</sup> 53×10 <sup>-6</sup>		115×10 <sup>-6</sup>				
			スイク	ドル部					
最低始動トルク [N	J·m]	0.5	1.0	1.5	2.0				
許容回転数[rp	cm]		12	20					
給 油			※不要(定期メン	テナンス要) <sup>注3)</sup>					
		共 通							
回転振れ精度 [m	nm]	±0.15							
質 量 [g]	145 JN:+6 JS:+6 JF:+7		370 JN:+8 JS:+8 JF:+10	555 JN:+12 JS:+12 JF:+16	770 JN:+15 JS:+15 JF:+20				

注1) 把持点L=30mm、圧力0.5MPa時の値です。 注2) 全開状態を示す。 注3) 定期メンテナンスは必要です。給油、回転シールの交換方法はUFP.577参照。

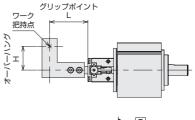
#### ■把持制限範囲について

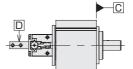
ワークを把持する位置(把持点)のグリップポイントL及びオーバーハングHは、「グリップポイント制限範囲」の範囲内になるよう設計してください。制限範囲を超えるとガイド部に過大なモーメントが加わり、ガタの発生や寿命・精度に悪影響を及ぼす原因となります。

#### ■把持精度

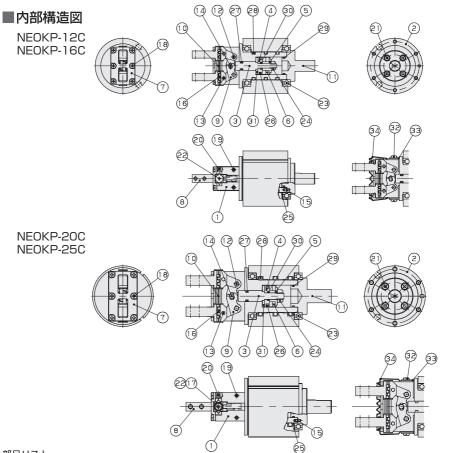


位置決めボス中心 (A) に対する レバー間ピッチ中心 (B) の回転ズレ量: ±0.15mm





取付面<br/>
でに対する<br/>
レバー面<br/>
の<br/>
直角度: 0.15mm



#### 部品リスト

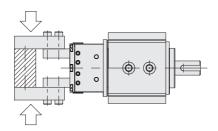
No.	名 称	材 質	No.	名 称	材 質	No.	名 称	材 質
1	本体	アルミ合金	13	レバーピン	炭素工具鋼	25	シム	ステンレス鋼
2	ケース	アルミ合金	14	ロッドピン	炭素工具鋼	26	ピストンパッキン	NBR
3	ピストンロッド	ステンレス鋼	15	位置決めピン	硬鋼	27	ロッドパッキン	NBR
4	ピストン	(注1)	16		硬鋼	28	回転シール	NBR
5	マグネット取付台	アルミ合金	17	座金(注2)	軟鋼	29	ロリング	NBR
6	マグネット	希土類磁石	18	なべ小ネジ	軟鋼	30	ロリング	NBR
7	オサエカバー	軟鋼	19	六角穴付止ネジ	硬鋼	31	バンパ	ウレタン
8	レバー	ステンレス鋼	20	六角穴付止ネジ	硬鋼	32	なべ小ネジ	軟鋼
9	アクションレバー	炭素鋼	21	六角穴付ボルト	ステンレス鋼	33	オサエカバー	ステンレス鋼
10	レール	硬鋼	22	皿小ネジ	軟鋼(注3)			NBR
11	ストッパ	ステンレス鋼	23	ラジアルベアリング	鋼	34	防塵カバー	フッ素
12	支点ピン	炭素工具鋼	24	Uナット	ステンレス鋼			シリコン

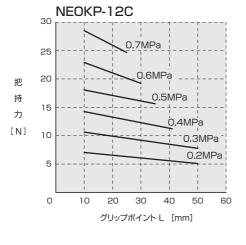
注1) φ12·φ25:アルミ合金、φ16·φ20:真鍮(Cdレス) 注2) φ20,25のみ使用 注3) φ12のみステンレス鋼

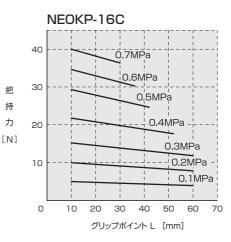
回転シールセット(補修パーツセット)

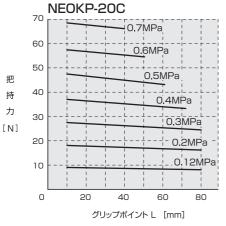
No.	名 称	材 質	数量	備考
28	回転シール	NBR	3	グリス添付

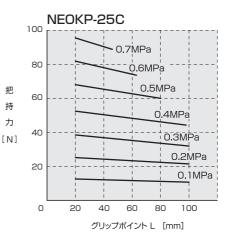
#### 外径把持状態











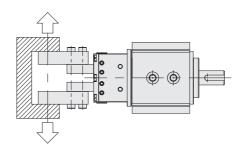
把

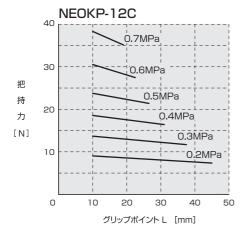
持

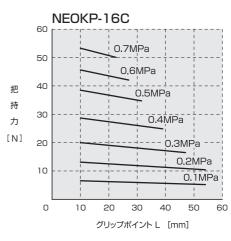
力

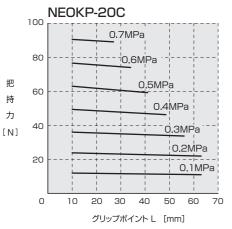
### 実効把持力(内径把持)

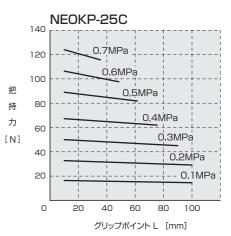
#### 内径把持状態







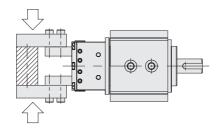


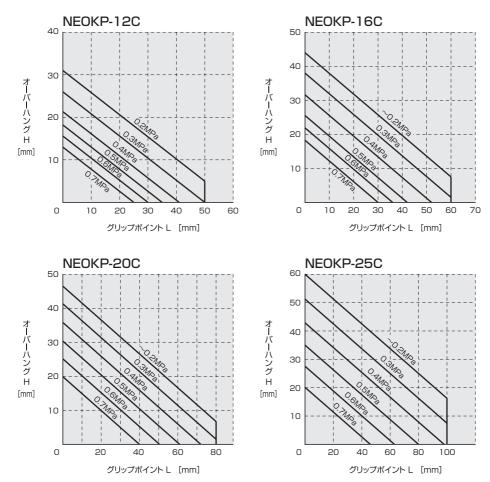


## **NEOKP**

#### グリップポイント制限範囲(外径把持)

#### 外径把持状態





### グリップポイント制限範囲(内径把持)

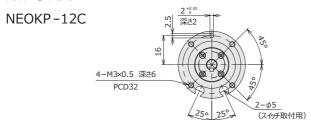
グリップポイント L [mm]

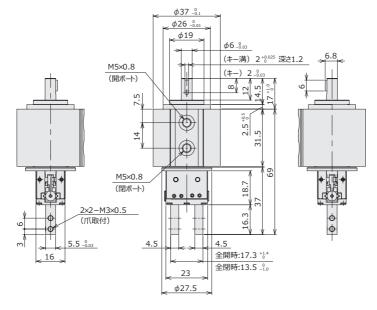
#### 内径把持状態 **(** (**(** NEOKP-12C NEOKP-16C オーバーハング H mm] オーバーハング H [mm] グリップポイント L [mm] グリップポイント L [mm] NEOKP-25C NEOKP-20C オーバーハング H オーバーハング H [mm] [mm]

グリップポイント L [mm]

# NEOKP シリーズ

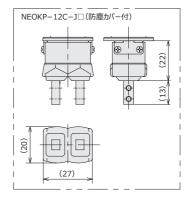
#### ■外形寸法図



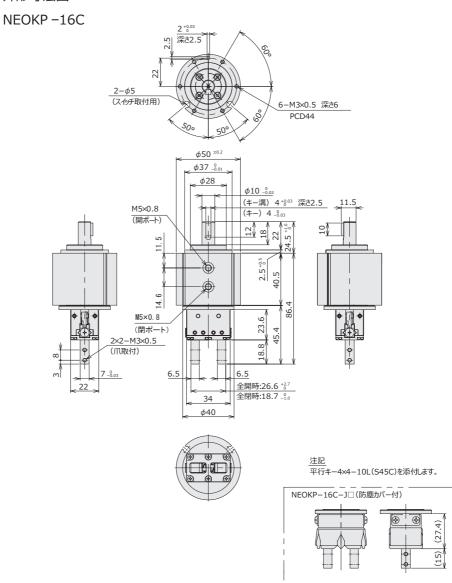




<u>注記</u> 平行キー2×2ー6L(S45C)を添付します。



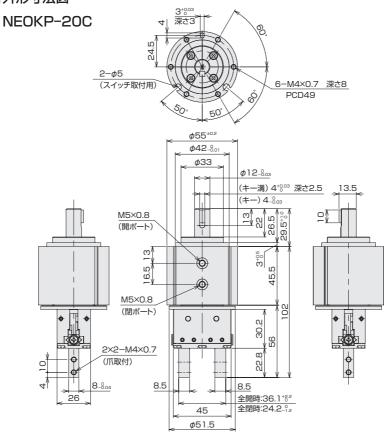
### ■外形寸法図



(39)

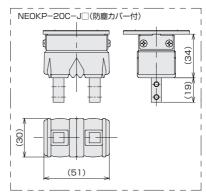
## **NEOKP**

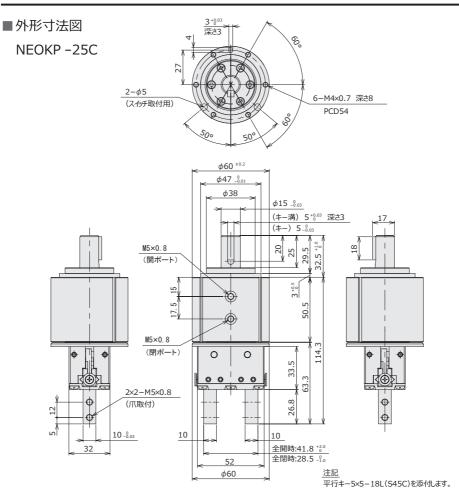
#### ■外形寸法図

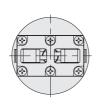


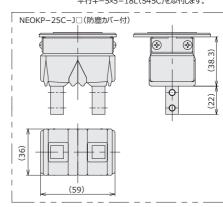


<u>注記</u> 平行キー4×4-10L(S45C)を添付します。





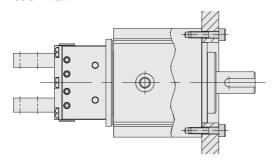




#### ■本体取付方法

#### 本体取付方法

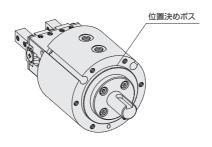
本体底面の取付ネジを使用した場合



機種	使用ボルト	最大締付トルク[N·m]
NEOKP-12、NEOKO-12	M3×0.5	0.59
NEOKP-16、NEOKO-16	M3×0.5	0.59
NEOKP-20、NEOKO-20	M4×0.7	1.37
NEOKP-25、NEOKO-25	M4×0.7	1.37

#### ■本体取付け時の位置決めについて

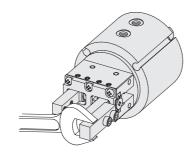
本体取付時に、位置決めや再現性が必要な場合、 取付面に備えた位置決めボスをご使用下さい。



機種	位置決めボス		
NEOKP-12、NEOKO-12	φ26-0.01 高さ2.5 <sup>+0.5</sup>		
NEOKP-16、NEOKO-16	<b></b>		
NEOKP-20、NEOKO-20	<b>0</b> 42_0.01 高さ3 <sup>+0.5</sup>		
NEOKP-25、NEOKO-25	φ47 <sub>-0.01</sub> 高さ3 <sup>+0.5</sup>		

#### ■アタッチメント(爪)取付方法

アタッチメント(爪)を取付ける際は、レバー部に負荷がかからないように アタッチメント(爪)をスパナ等で支えて行ってください。



機種	使用ボルト	最大締付トルク[N·m]
NEOKP-12、NEOKO-12	M3×0.5	1.14
NEOKP-16、NEOKO-16	M3×0.5	1.14
NEOKP-20、NEOKO-20	M4×0.7	2.7
NEOKP-25、NEOKO-25	M5×0.8	5.4

#### ■アタッチメント(爪)の質量について

レバーに取付けるアタッチメント(爪)はできるだけ小型にしてください。また、1つの爪が以下に示す 質量を超えないよう注意してください。ワーク搬送時に大きな加速度、衝撃が作用する場合、さらに余裕 を見込む必要があります。レバーに大きな慣性負荷を与えると内部の部品の破損に繋がりますのでご注意 ください。

機種	質 量 [g]
NEOKP-12	10
NEOKP-16	50
NEOKP-20	100
NEOKP-25	150

NEOKOについては、「慣性モーメントと作動速度」のグラフを参照ください。

# NEOKP. NEOKO > y-x

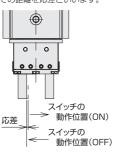
#### ■スイッチ取付溝の位置



サ	イズ	φ12	<i>φ</i> 16	φ20	φ25			
	Α	25	50	50	50			
	В	15.8	22	24.5	27			

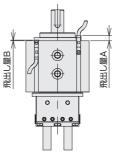
#### ■スイッチの応差

レバーが移動してスイッチがONした 位置から、逆方向に移動してOFFす るまでの距離を応差といいます。



#### ■スイッチの飛出し量

スイッチのボディ端面からの最大飛出 し量(レバー全閉時)は、以下の通り です。取付時などの目安にして下さい。



#### ■スイッチの取付け

スイッチをスイッチ取付満に差し込みます。取付位置設定後、時計ドライバを用いスイッチ固定用ビスを締付けてください。締付けトルクは0.1N・m以下としてください。

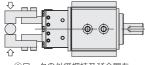




サイズ			φ12	φ16	φ20	φ25
NEOKP	最大応差	[mm]	0.3	0.3	0.4	0.4
NEUKP	最大飛出し量A・B	[mm]	0	0	0	0
NEOKO	最大応差	[°]	2	1.5	1.5	1
	最大飛出し量A	[mm]	4	3	2	2
	最大飛出し量B	[mm]	1	0	0	0

#### ■スイッチ取付位置調整方法

#### 外径把持の場合



①ワークの外径把持及び全閉を 確認します。



②矢印の方向からスイッチ を本体のスイッチ取付溝 に入れます。

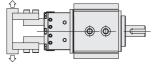


③更に矢印の方向へスイッチを入れるとLEDが 点灯します。



④③の点灯する位置から更に 矢印の方向へ約0.6ミリ移 動した所で固定します。

#### 内径把持の場合



①ワークの内径把持及び全開を 確認します。



②矢印の方向からスイッチ を本体のスイッチ取付溝 に入れます。



③更に矢印の方向へス イッチを入れるとLED が点灯し、そのまま移動 すると消灯します。



④③の位置から矢印の方向へ 戻し、LEDが点灯した所よ り更に約0.6ミリ移動した 所で固定します。

注) ①はスイッチONを確認したい位置を表しています。①~④の順に調整し、取付けてください。

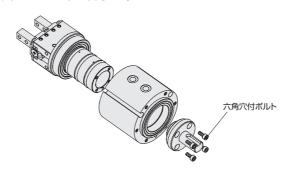
#### ■給油について

スイベルジョイント部には潤滑剤が塗布されていますが、回転速度や使用条件、環境によって作動が劣化し ますので、定期的に補給することを推奨します。

そのまま使用すると、摺動部の磨耗が増加し、早期寿命の原因となる場合があります。

グリスの給油期間は、使用条件や環境によって異なりますが、総回転数200万回転を目安に行ってくださ い。図に示す六角穴付ボルトを取り外すことで、スイベルジョイント部の分解が可能です。

分解後、ケース内部の回転シールの古いグリスをふき取った後、リチウム石けん基グリスを塗布してくださ い。分解する際、構成部品の紛失にご注意ください。分解が困難な場合、エアポートより給油して頂く事も 可能です。タービン油(ISO、VG32)を使用する事もできます。



#### ■回転シールの交換について

分解後、本体外周部、又は、ケース内部に装着した回転シールの交換が可能です。

回転シールは図に示す3箇所に装着されていますので、先端の尖っていないマイナスドライバーなどで回転 シールを取り外した後、グリスを満遍なく塗布した新しい回転シールをハウジングに装着してください。 装着する際は、回転シールに埃等の付着が無いよう、又、ねじれや切れが無いようご注意ください。

再組立の際には、本体ASSYの外周面、ケースの内面にグリスを塗布してください。

(本体ASSYをケースに装着した後、溢れたグリスは拭き取ってください。)

