



New-Era®

平行移動形メカハンド

# HP09Lシリーズ

ロングストロークタイプ



優れた  
センタリング精度

◆ $\pm 0.07\text{mm}$  以下

外部より押す事で開、スプリングで閉!

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。

**NEW!** ◆本体とガイド間に取付精度を設け、使いやすくなりました。

スタンダードタイプより  
ストロークが

約2倍

# HP09LRシリーズ

## 形式表示記号

### HP09LR - 10 - L

シリーズ名

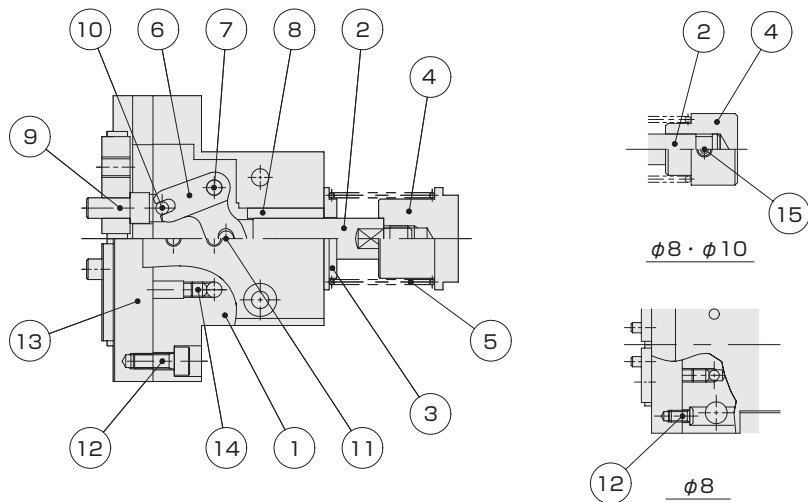
呼び径

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	コロ	鋼
3	オサエカバー	アルミ合金	11	コロ	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	要（機械摺動部）
最高使用頻度 [Cycle/min]	180
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	形式	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					

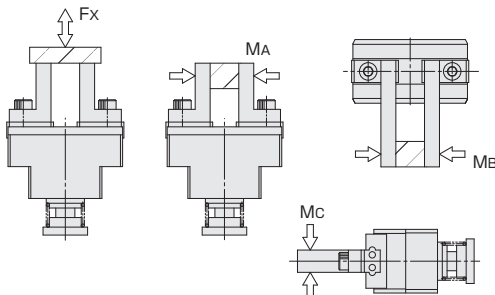
注1) 押出力とは常時、閉方向にはたらくスプリング力に勝って、レバーを完全に開くのに必要な外力の事です。

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。

注)カム・ドグをオサエカパーに直接当てて使用しないでください。

## 許容荷重及び許容モーメント



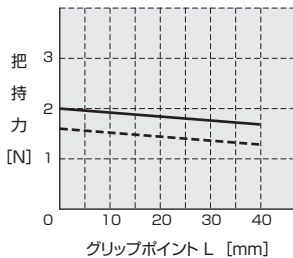
形式	荷重及びモーメント Fx [N]	MA [N·m]	MB [N·m]	MC [N·m]
HP09LR-8	12	0.04	0.04	0.08
HP09LR-10	50	0.4	0.4	0.8
HP09LR-16	120	1	1	2
HP09LR-20	200	1.5	1.5	3

# HP09LRシリーズ

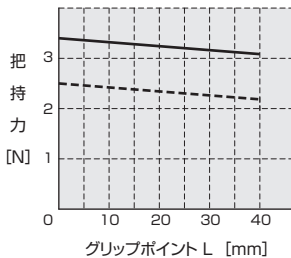
## 実効把持力

—— レバー全開時  
 - - - - レバー全閉時

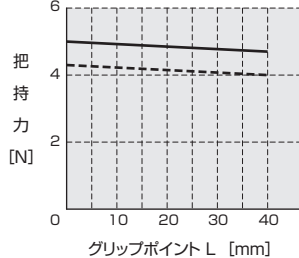
HP09LR-8-L



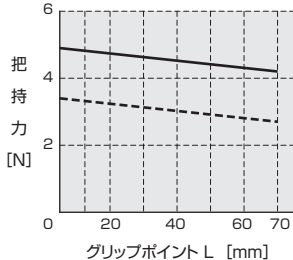
HP09LR-8-M



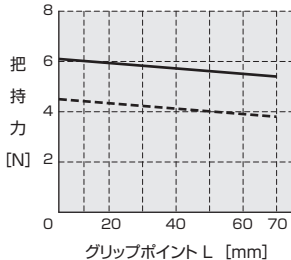
HP09LR-8-H



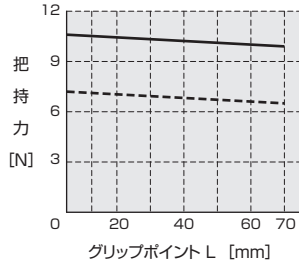
HP09LR-10-L



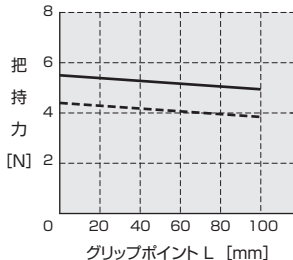
HP09LR-10-M



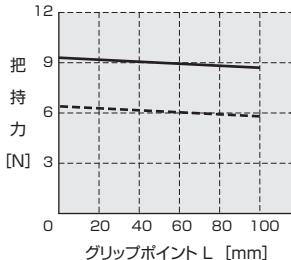
HP09LR-10-H



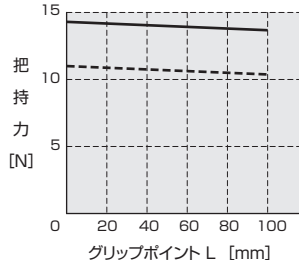
HP09LR-16-L



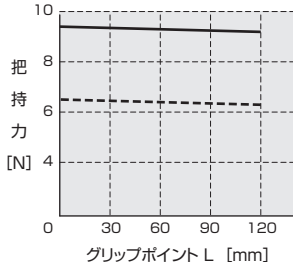
HP09LR-16-M



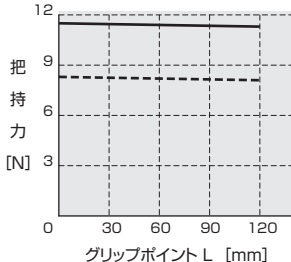
HP09LR-16-H



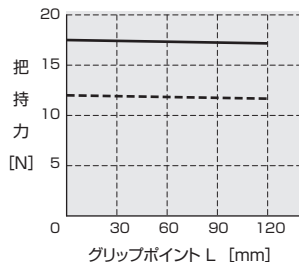
HP09LR-20-L



HP09LR-20-M

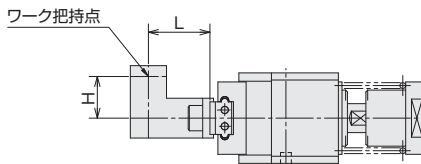
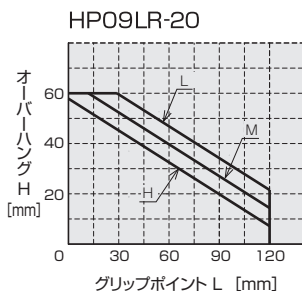
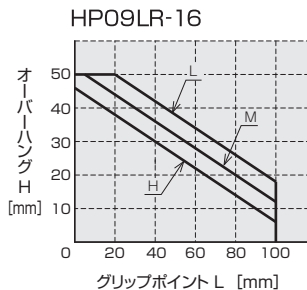
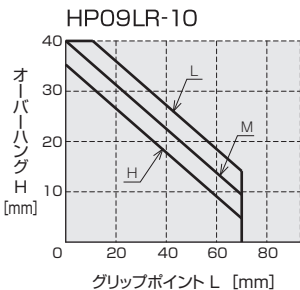
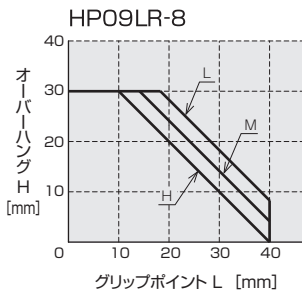


HP09LR-20-H



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)

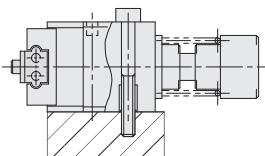
## ■グリップポイント制限範囲



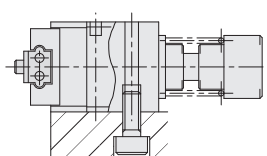
## ■本体取付例

### 1 本体通し穴を使用した場合

(φ16, φ20の時ボルトの頭は本体より飛び出ません)

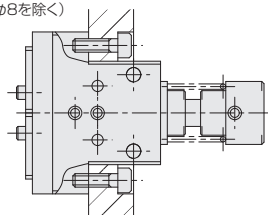


### 2 貫通穴裏側の取付ネジを使用した場合



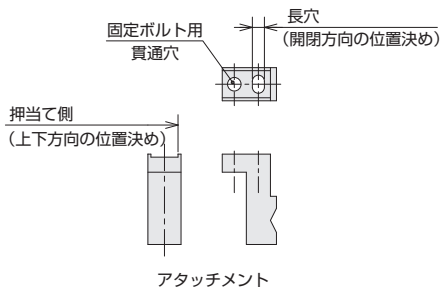
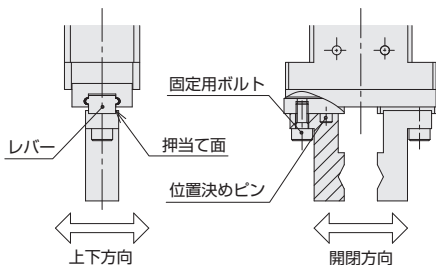
### 3 本体サイド底面の取付ネジを使用した場合

(φ8を除く)

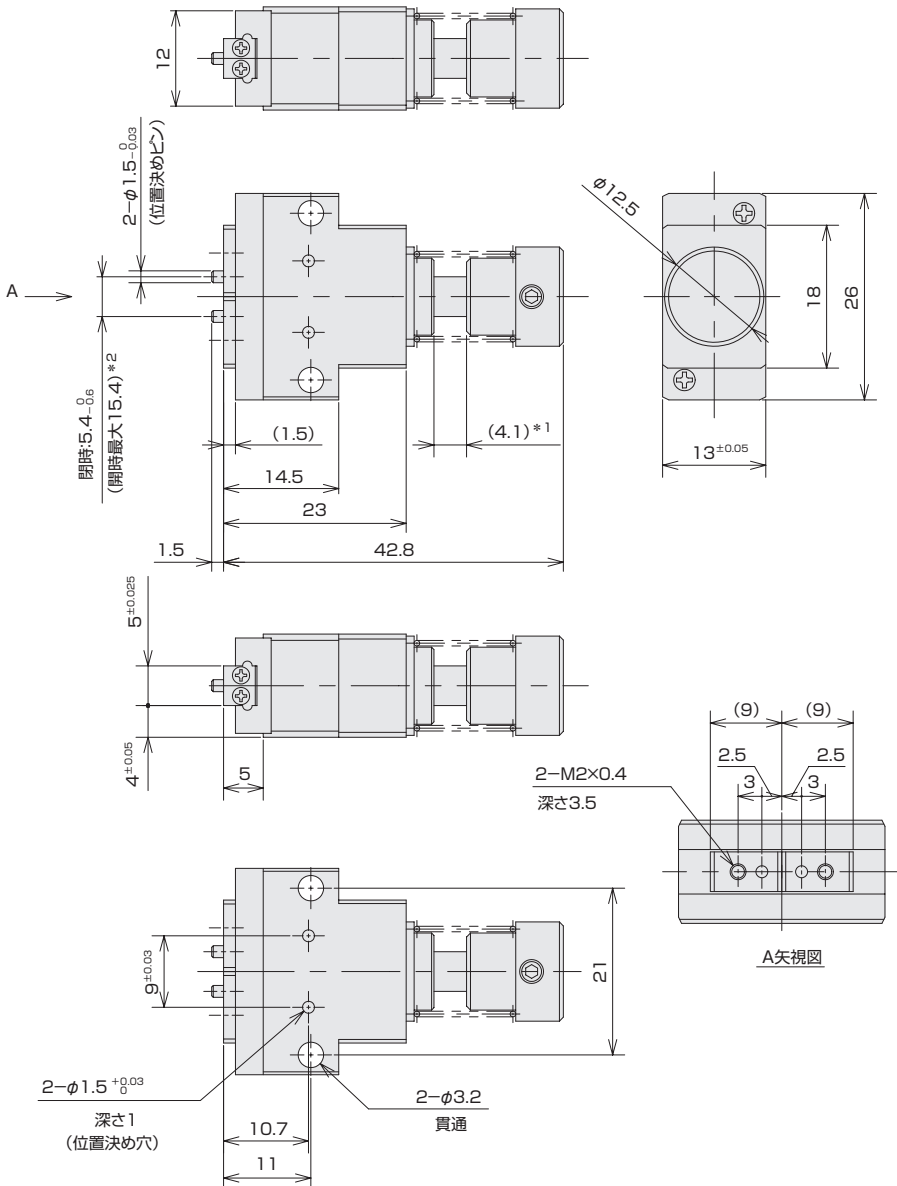


## ■アタッチメント取付について

### アタッチメントの設計例



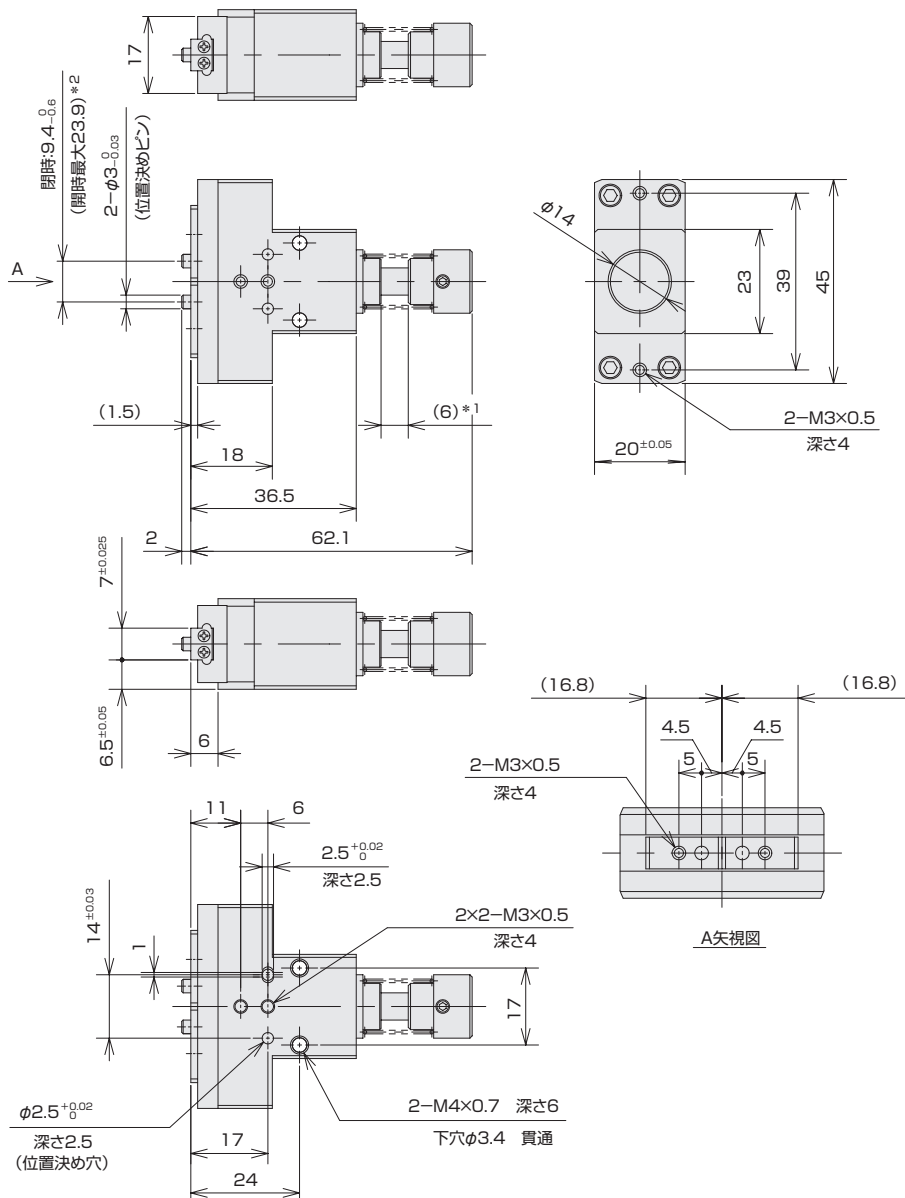
## 外形寸法図 HP09LR-8-□



\* 1) 押込み可能な寸法となります。押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) 押込み時の最大公差の寸法となります。

外形寸法図

HP09LR-10-□

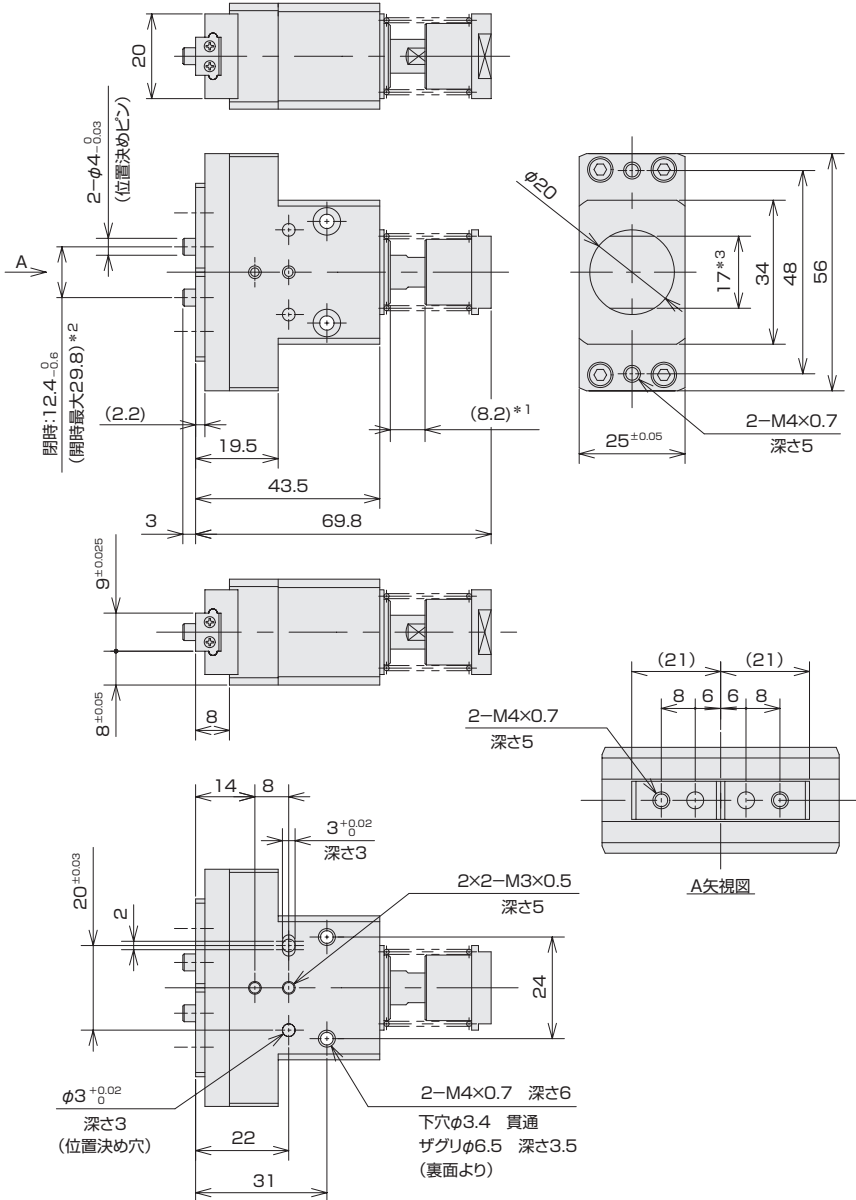


HP09LRシリーズ

平行移動形メカハンド(ロングストロークタイプ)

\* 1) 押込み可能な寸法となります。押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) 押込み時の最大公差の寸法となります。

## 外形寸法図 HP09LR-16-□

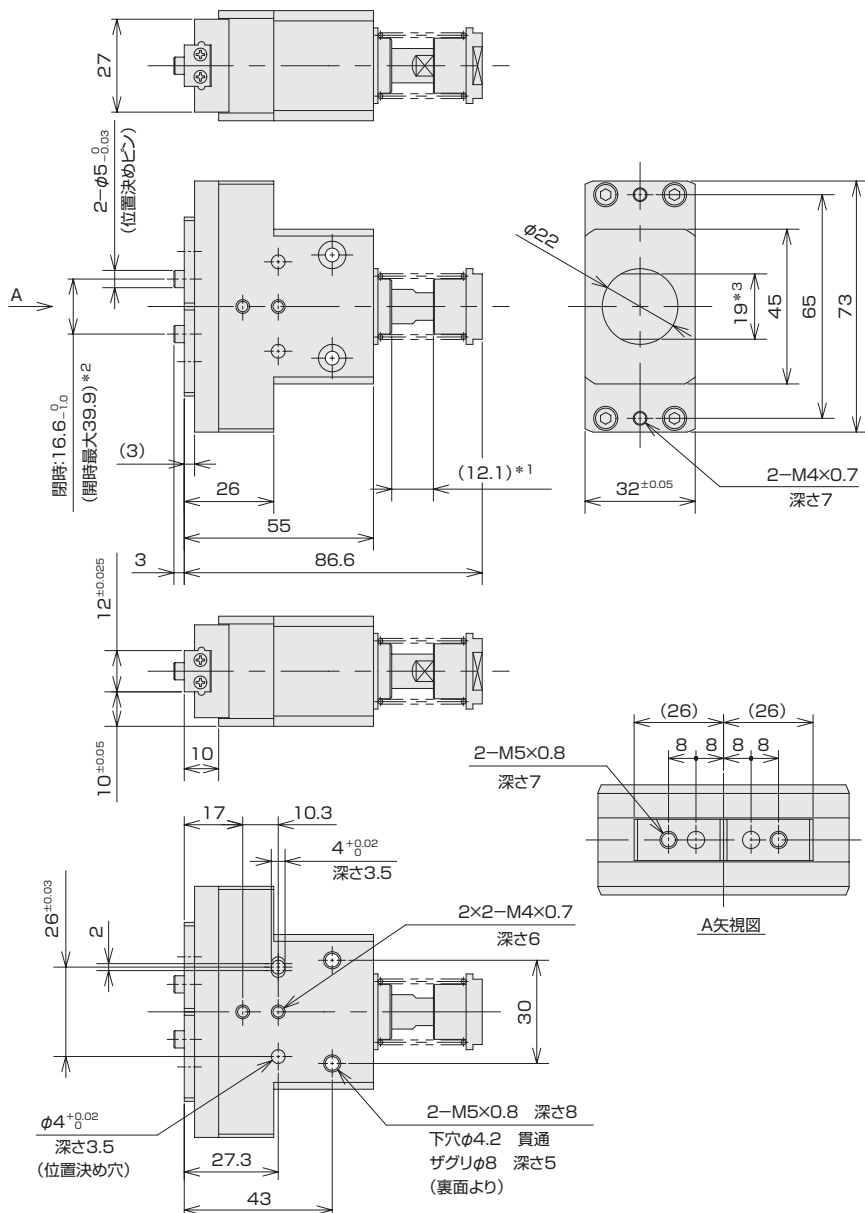


- \* 1) 押込み可能な寸法となります。押込み量に対するレバーの開き量は「レバー比」を御参照下さい。
- \* 2) 押込み時の最大公差の寸法となります。
- \* 3) ロッド締付用の為、実際の位置と異なります。



## 外形寸法図

## HP09LR-20□



- \* 1) 押込み可能な寸法となります。押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。

