



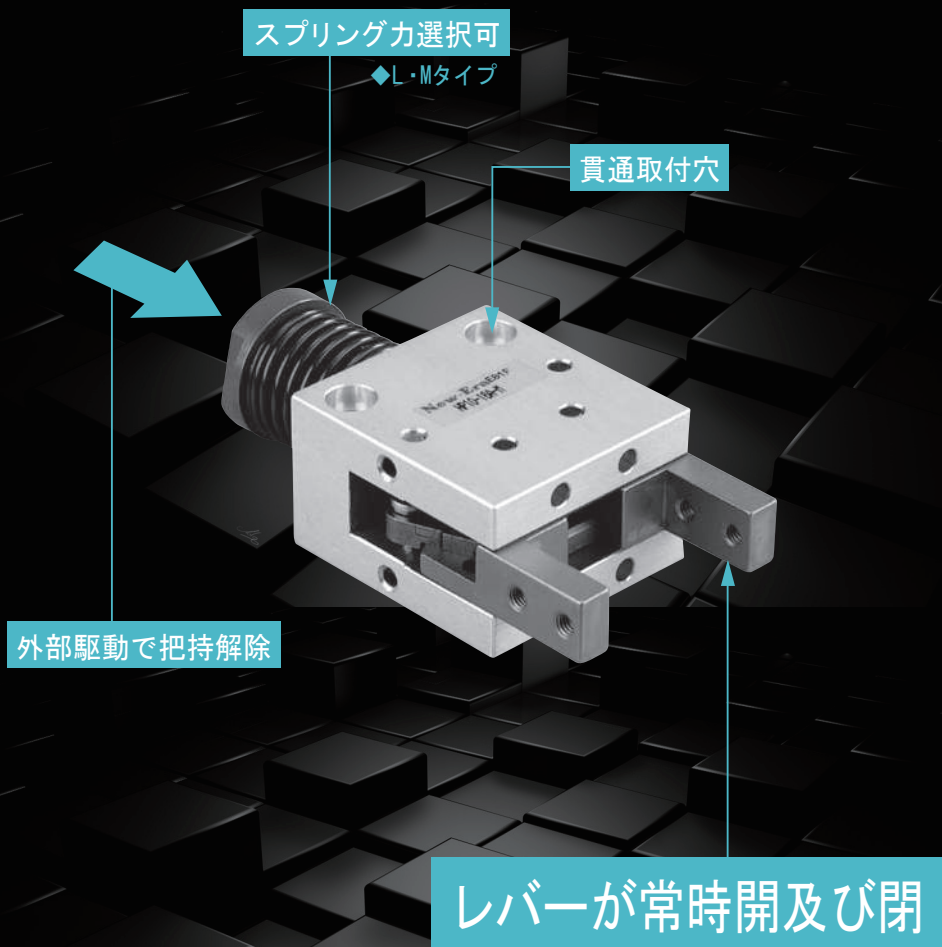
平行移動形メカハンド

New-Era®

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

形式表示記号

HP10 - 10 A - L

シリーズ名

呼び径

10
16
20

把持力

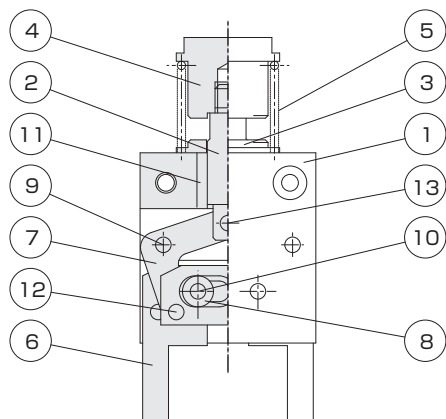
L：弱
M：中

※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	要（機械摺動部）
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	形式	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)	3.4	-	23.5	50	60	16×23×51.3	1:2
	HP10-10A-M			4.5	-	32.3				
常時閉単動形	HP10-10B-L			-	3.4	23.5				
	HP10-10B-M			-	4.5	32.3				
常時開単動形	HP10-16A-L	16	8 (8~9.7)	4.4	-	32.3	130	135	22×34×59.1	1:2.2
	HP10-16A-M			6.4	-	47				
常時閉単動形	HP10-16B-L			-	4.4	32.3				
	HP10-16B-M			-	6.4	47				
常時開単動形	HP10-20A-L	20	12 (12~13.7)	6.5	-	47	210	245	26×45×75.8	1:2.2
	HP10-20A-M			8.3	-	58.8				
常時閉単動形	HP10-20B-L			-	6.5	47				
	HP10-20B-M			-	8.3	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”押し込み量”とそのレバーの開き”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。

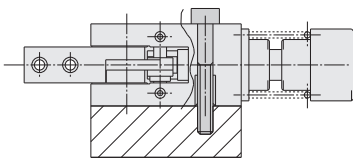
注3：開閉ストロークは標準値であり、()内数値が実測値となります。

注：カム・ドグを押しえカバーに直接当てて使用しないで下さい。

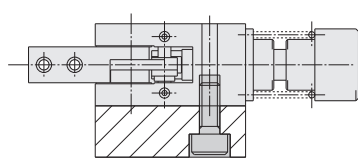
■本体取付例

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)



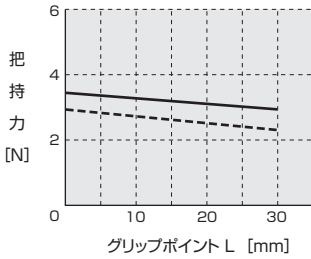
2 貫通穴裏側の取付ネジを使用した場合



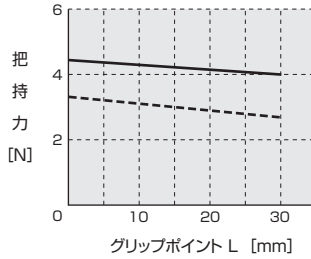
■実効把持力

—— レバー全開時
 - - - - レバー全閉時

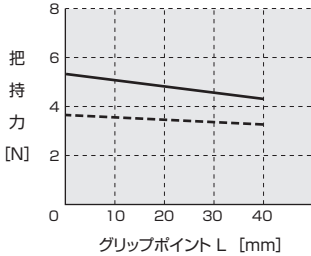
HP10-10-L



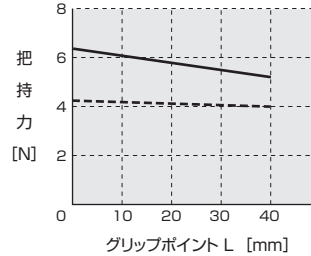
HP10-10-M



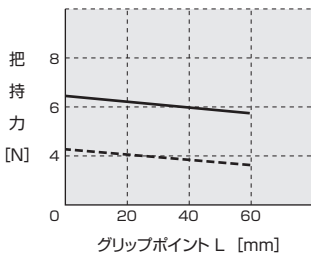
HP10-16-L



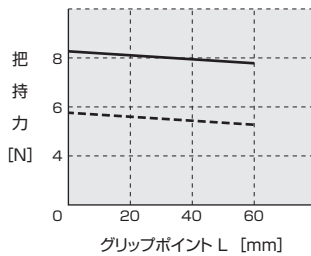
HP10-16-M



HP10-20-L

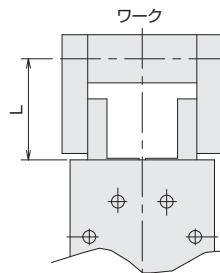


HP10-20-M

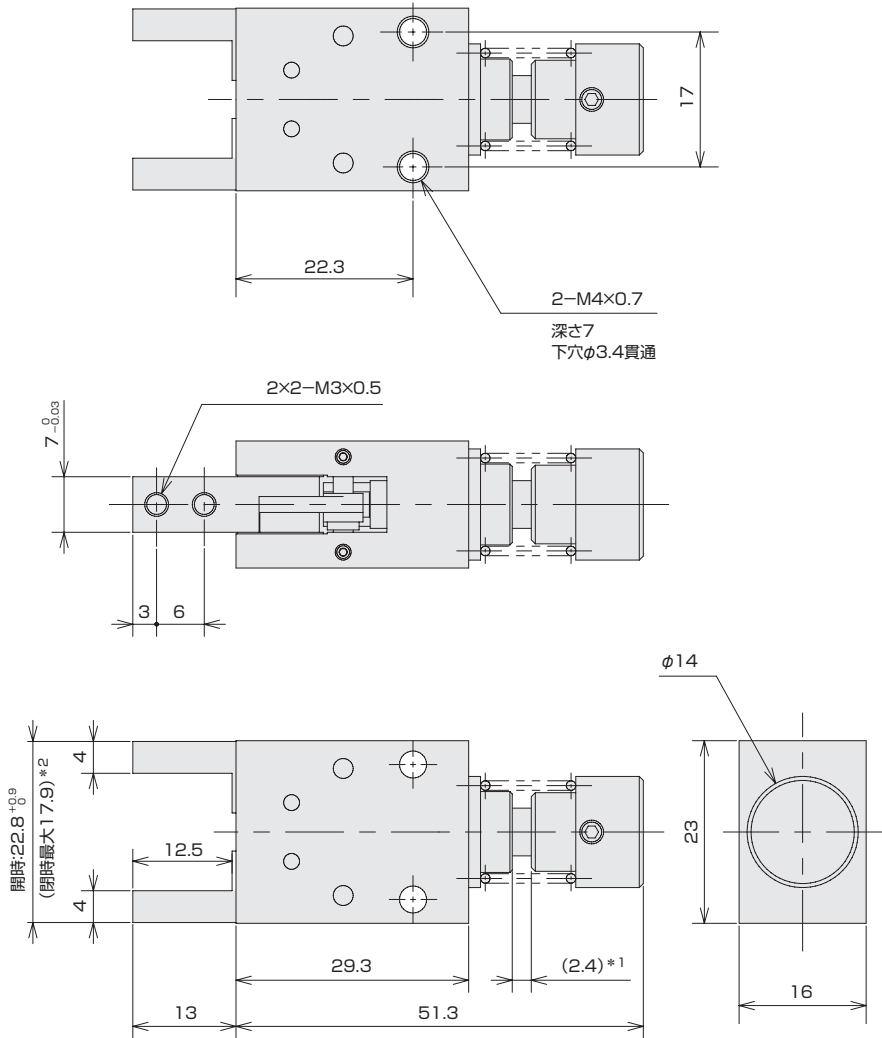


■グリップポイント制限範囲

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



外形寸法図 HP10-10A-□



HP10シリーズ

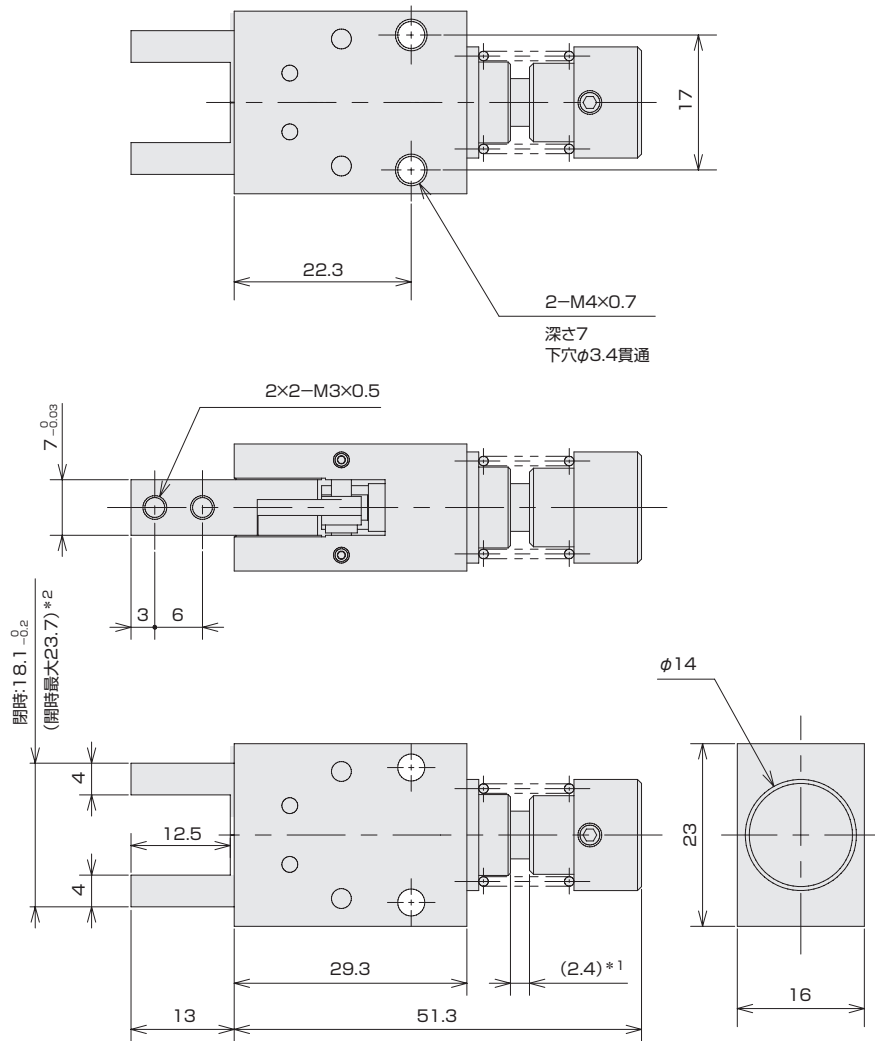
平行移動形メカハンド

* 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) 押込み時の最小公差の寸法となります。

外形寸法図 HP10-10B-□

HP10シリーズ

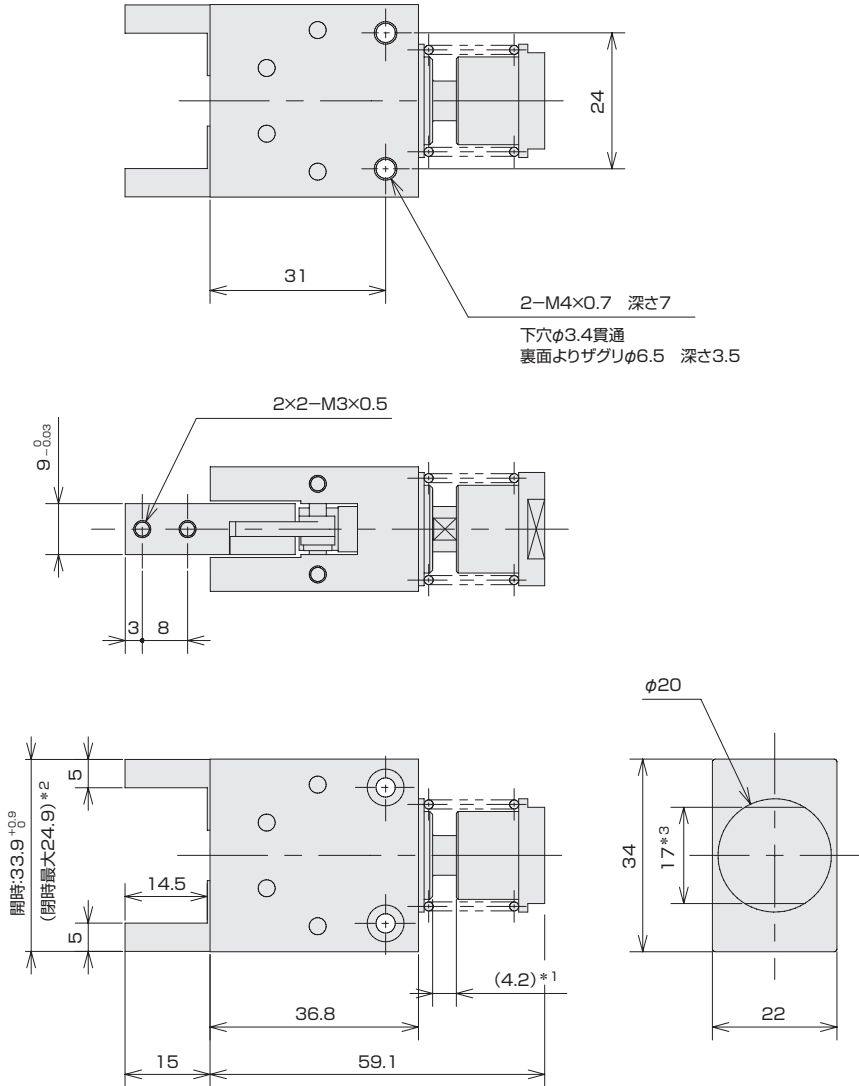
平行移動形メカハンド



* 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

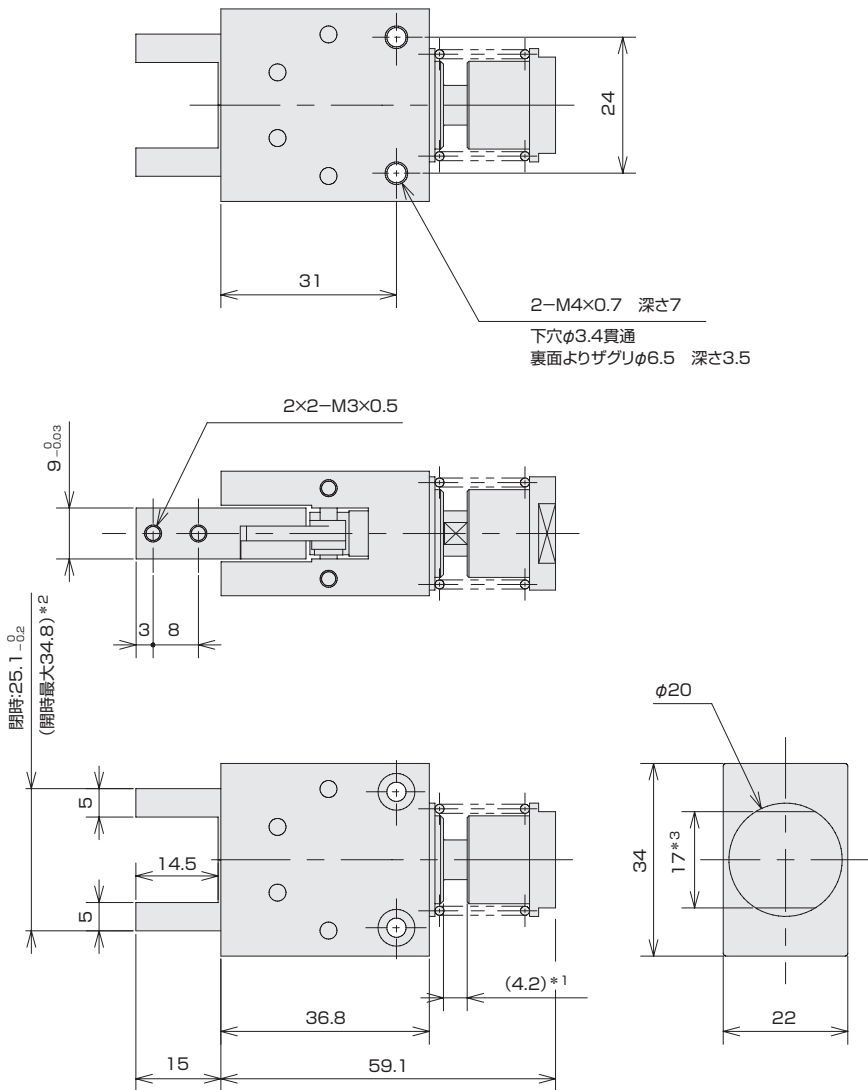
HP10-16A-□



- * 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。

外形寸法図 HP10-16B-□

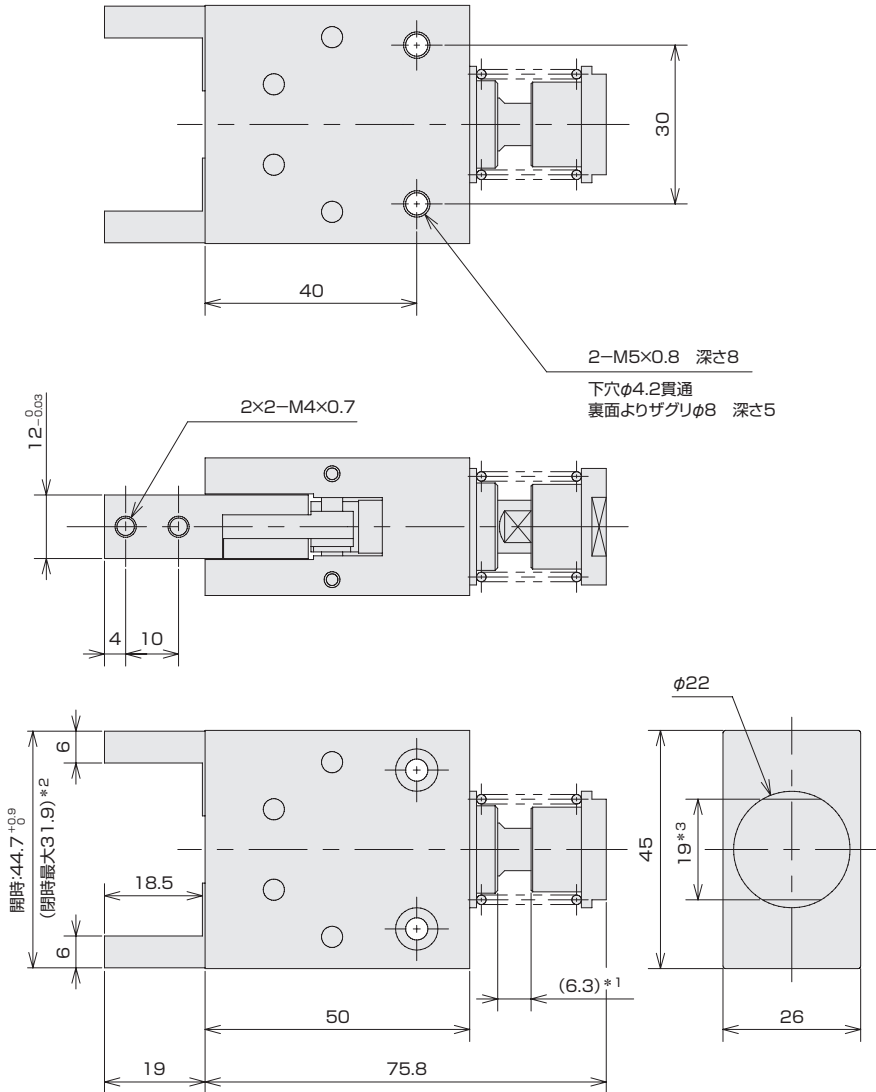
HP10シリーズ
平行移動形メカハンド



- * 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。

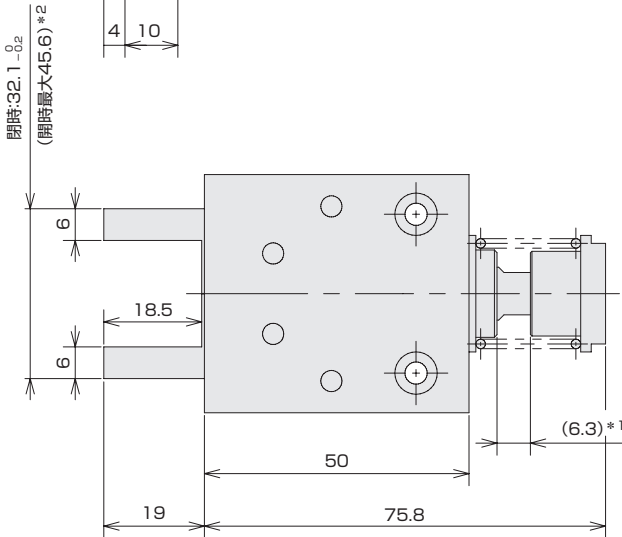
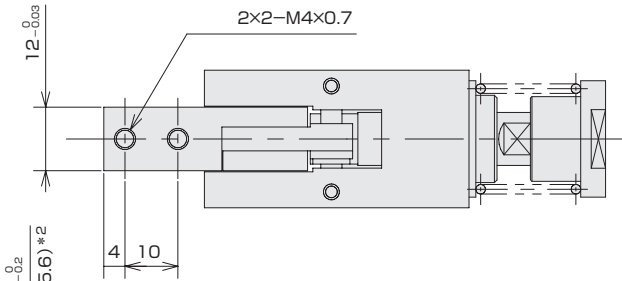
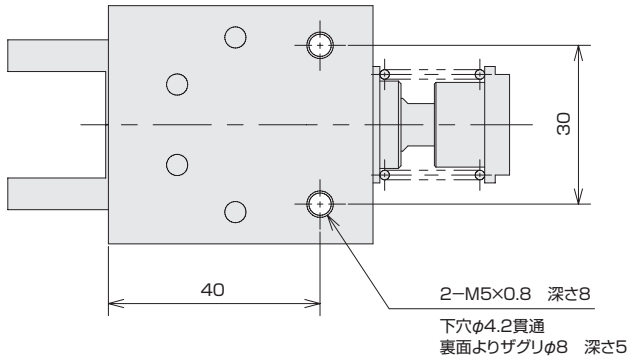
外形寸法図

HP10-20A-□



- * 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 HP10-20B-□



- * 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。