

エアハンドシリーズ

充実のラインナップ



697ページ

パラレルタイプ リニアガイド仕様 ハンドボーイ

- 40%軽量化。従来のNHBシリーズリニアガイド仕様と比べて約40%軽量化しました。
- 45%小形化。幅と長さの高さを削減。
- 強い。高剛性リニアガイドにより、繰返し精度 $\pm 0.01\text{mm}$ 以下。センタリング精度 $\pm 0.07\text{mm}$ 以下。



総合パーソナル
697ページ

パラレルタイプ リニアガイド仕様

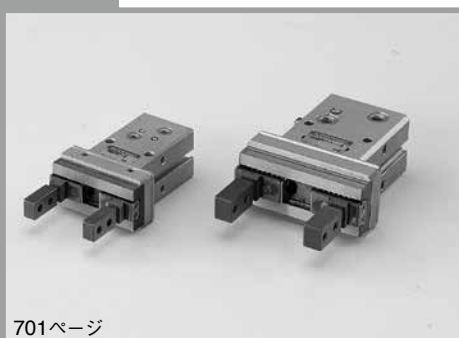
- レバー部にリニアガイドを採用、長寿命、高精度、ロンググリップ把持&オーバーハング把持が可能。
- 繰返し把持精度 $\pm 0.01\text{mm}$ 。センタリング精度 $\pm 0.07\text{mm}$ 。
- センサスイッチ用マグネット標準装備。



総合パーソナル
701ページ

パラレルタイプ リニアガイド仕様 ロングストローク

- 開閉ストロークが従来品の約2倍。
- 繰返し把持精度 $\pm 0.01\text{mm}$ 。



701ページ

パラレルタイプ リニアガイド仕様 フィンガ付

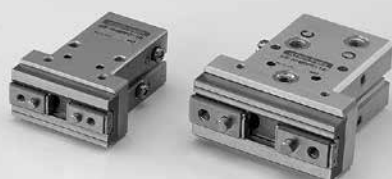
- 爪製作が簡単。
- 繰返し把持精度 $\pm 0.01\text{mm}$ 。



705ページ

パラレルタイプ リニアガイド仕様ゴムカバー付

- 防塵カバーを標準装備。
- レバー部にリニアガイドを採用、長寿命、高精度、ロンググリップ把持&オーバーハング把持が可能。
- 繰返し把持精度 $\pm 0.01\text{mm}$ 。
- センサスイッチ用マグネット標準装備。



709ページ

パラレルタイプ リニアガイド仕様 クリーンシステム対応

- クリーン度はクラス4対応（吸引時）。
- 繰返し把持精度 $\pm 0.01\text{mm}$ 。



総合パーソナル
705ページ

パラレルタイプ クロスローラベアリング仕様

- レバー部にクロスローラベアリングを採用、長寿命、高精度。
- 繰返し把持精度 $\pm 0.01\text{mm}$ 。
- 防塵カバーをオプション装備。
- センサスイッチ用マグネット標準装備。



総合パーソナル
709ページ

パラレルタイプ 滑り軸受仕様

- レバー部にスライドプレートを採用、長寿命。
- センサスイッチ用マグネット標準装備。
- 3方向ダイレクトマウント。



713ページ

スイングタイプ

- レバーはクロムモリブデン鋼を使用し、主要部に焼入れを施し長寿命を実現。
- センサスイッチ用マグネット標準装備。
- 3方向ダイレクトマウント。



718ページ

スイングタイプ 高精度・180度開仕様

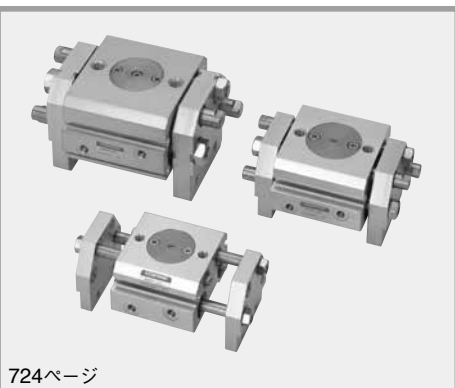
- レバー支点部にスラストベアリングを採用したことにより、高精度・高剛性・長寿命を実現。
- リンク機構採用によりコンパクト高把持力。180度開閉。



722ページ

スイングタイプ 180度開仕様

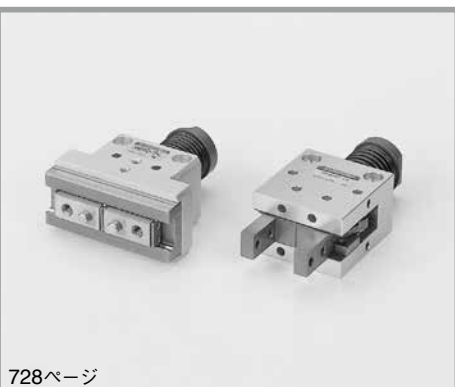
- レバーはクロムモリブデン鋼を使用し、主要部に焼入れを施し長寿命を実現。
- 開閉角度180度、ハンド本体をエスケープせずにワークを把持、開放できます。
- センサスイッチ用マグネット標準装備。
- 3方向ダイレクトマウント。



724ページ

ラック式パラレルタイプ

- レバー開閉ストロークは24、32、40、50mmの4機種。センサスイッチ用マグネット標準装備。
-



728ページ

メカハンド

- エア配管不要のため、エア配管ができない場所（インディクステーブル上、等）に最適。
- パラレルタイプ、パラレルタイプリニアガイド仕様の2タイプ。
- ワークに応じてスプリング力の強、弱が選択可能。
- 常時閉単動形。高速タクト（100c.p.m.）に対応。
- リニアガイド仕様はレバー部にリニアガイドを採用、高精度（ $\pm 0.01\text{mm}$ ）・長寿命。



一般注意事項

空気源

1. 使用流体は空気を使用し、それ以外の流体の場合は最寄りの弊社営業所へご相談ください。
2. エアハンドに使用される空気は、劣化したコンプレッサ油などを含まない清浄な空気を使用してください。エアハンドやバルブの近くにエアフィルタ(ろ過度40 μ m以下)を取り付けて、ドレンやゴミを取り除いてください。またエアフィルタのドレン抜きは定期的に行なってください。

配管

1. エアハンドに配管する前に、必ず配管内のフラッシング(圧縮空気の吹き流し)を十分に行なってください。配管作業中に発生した切り屑やシールテープ、錆などが混入すると、空気漏れなどの作動不良の原因となります。
2. エアハンドに配管、継手類をねじ込む場合は、下記の適正締付トルクで締付けてください。

接続ねじ	締付けトルク N・m
M3×0.5	0.6
M5×0.8	1.6

潤滑

シリンダ部

無給油で使用できますが、給油をする場合には、タービン油1種(ISO VG32)相当品を使用してください。スピンドル油、マシン油の使用は避けてください。

レバー摺動部

無給油で使用できますが、リチウム系グリース又は、ウレア系グリースを塗布する事により、寿命を伸ばすことができます。

雰囲気

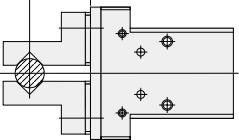
水滴、油滴などがかかる場所で使用する時は、カバーなどで保護してください。粉塵が多い場所での使用は、ゴムカバー仕様を選定してください。



選定

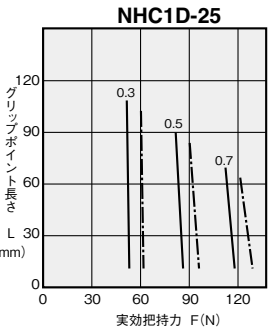
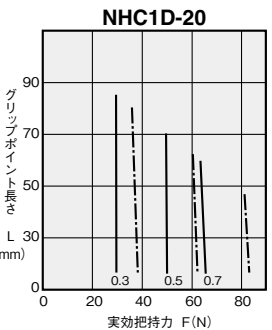
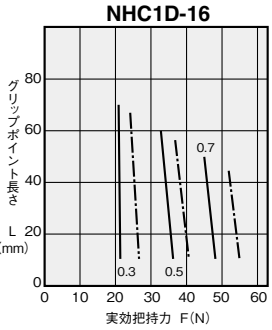
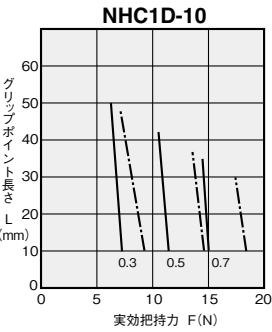
実効把持力

グリップポイント長さ L mm



---:開側
—:閉側

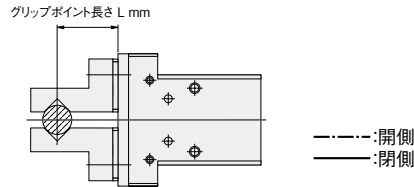
●パラレルタイプ リニアガイド仕様(ハンドボーイ)



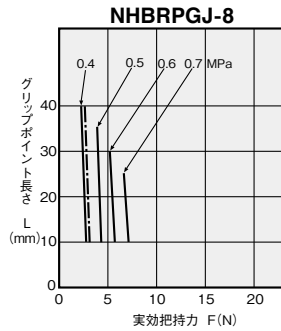
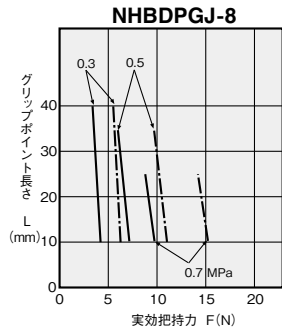


選定

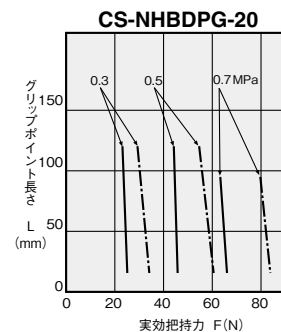
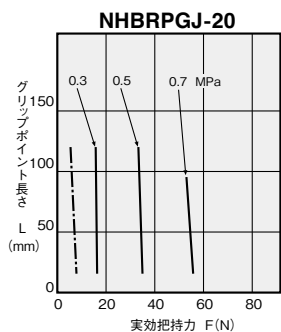
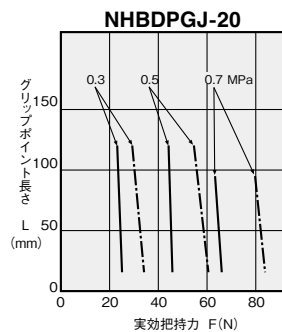
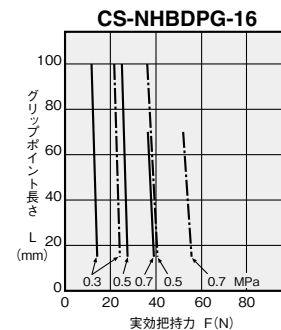
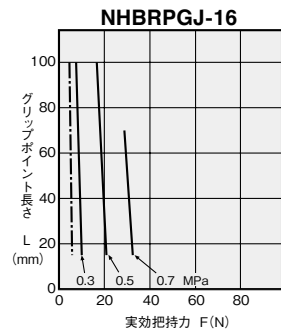
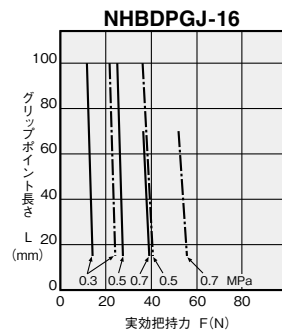
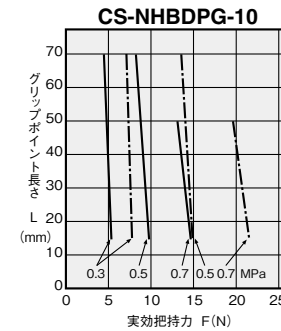
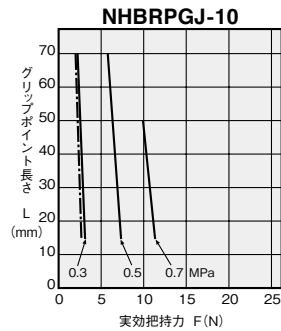
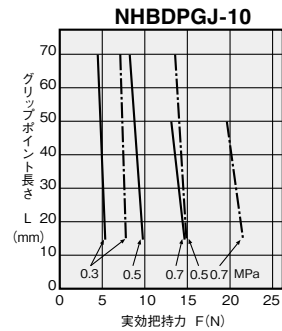
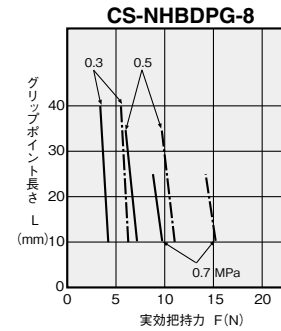
実効把持力

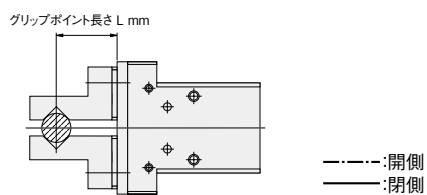


●パラレルタイプ リニアガイド仕様ゴムカバー付

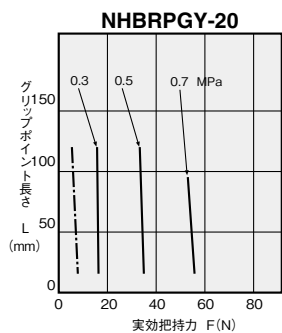
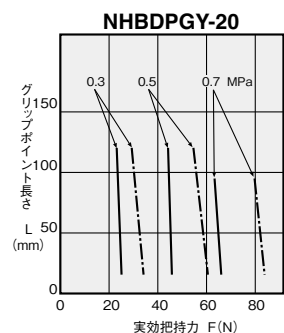
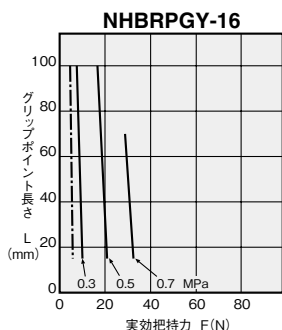
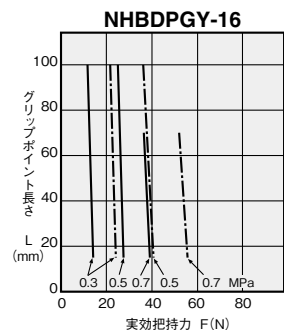
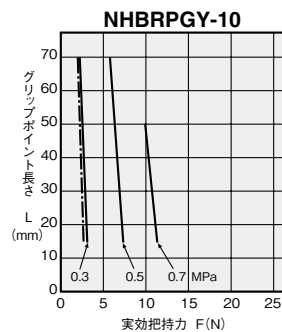
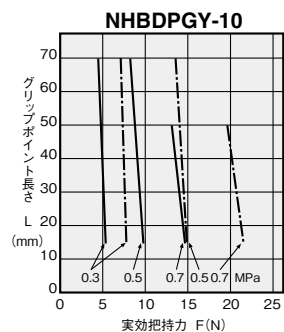
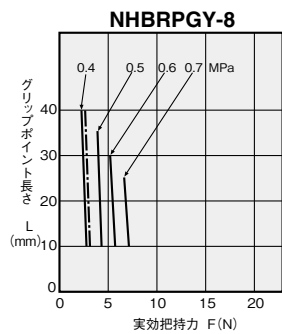
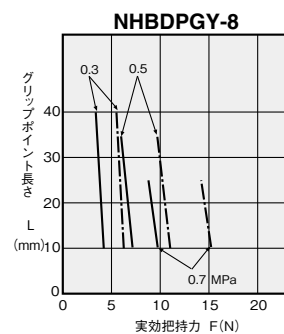


●リニアガイド仕様
クリーンシステム対応

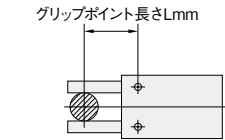




●リニアガイド仕様 フィンガ付

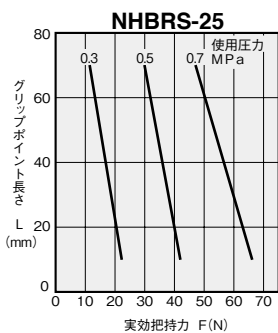
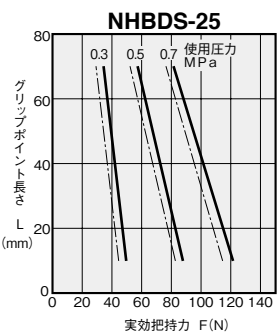
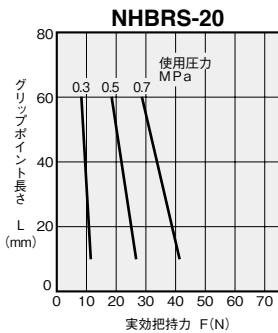
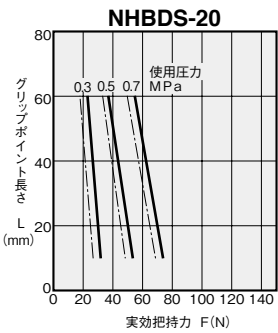
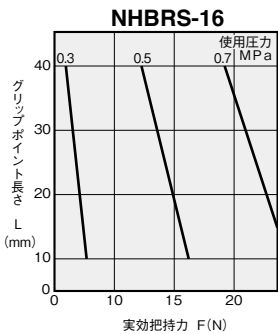
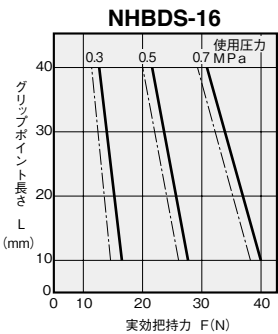
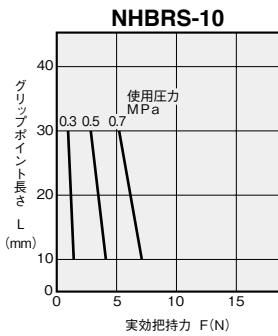
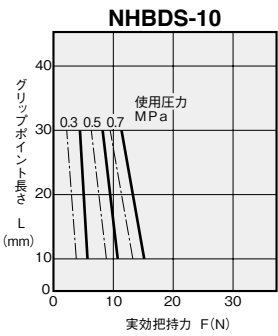
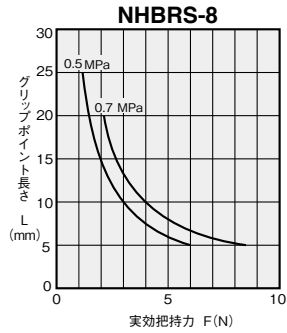
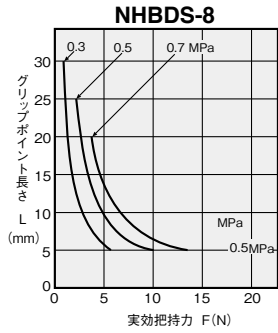


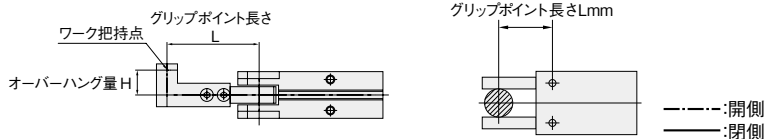
実効把持力



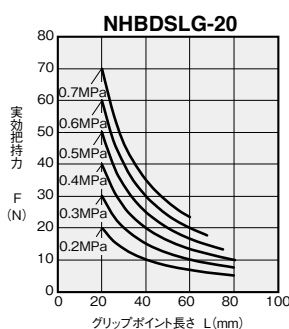
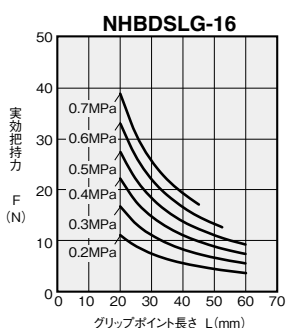
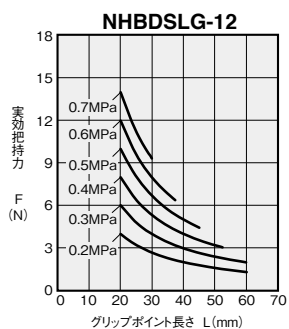
---:開側
—:閉側

●スイングタイプ



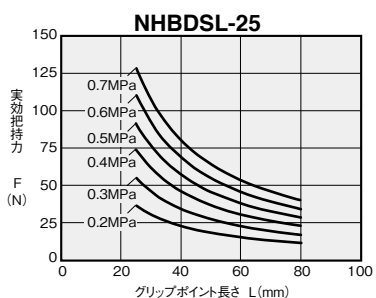
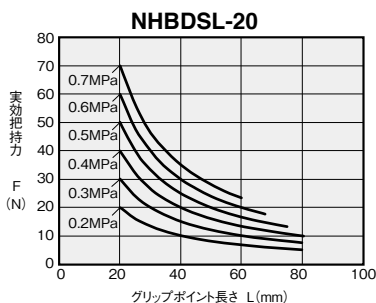
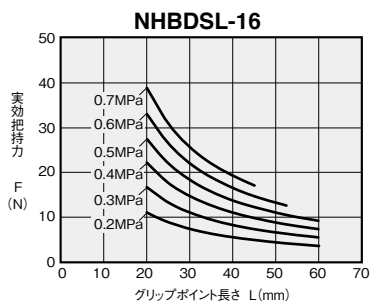
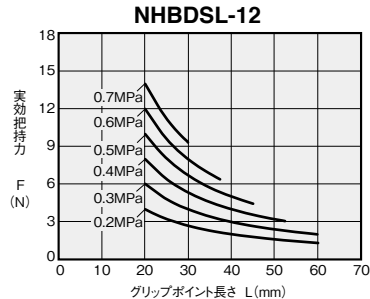


●スイングタイプ
高精度・180度開仕様

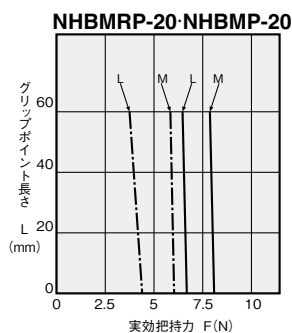
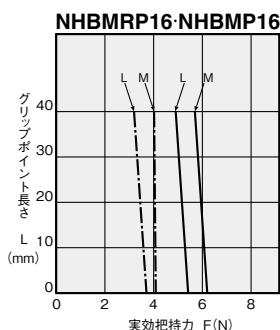
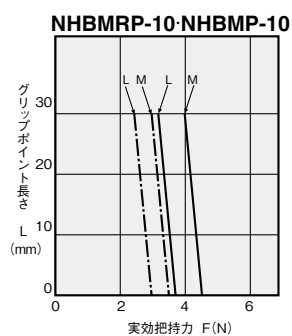


注：グラフは閉方向の力です。

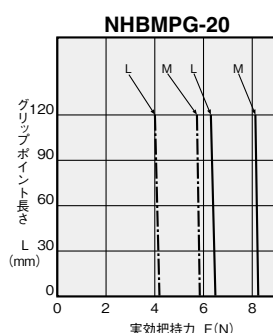
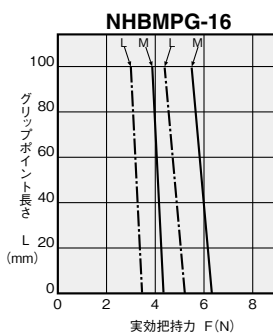
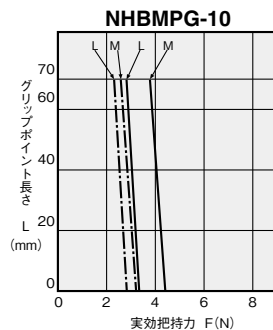
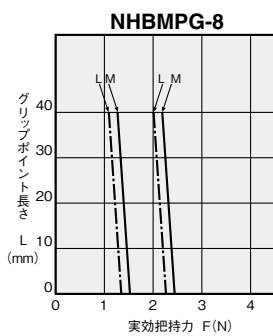
●スイングタイプ
180度開仕様



●パラレルタイプ
メカハンド

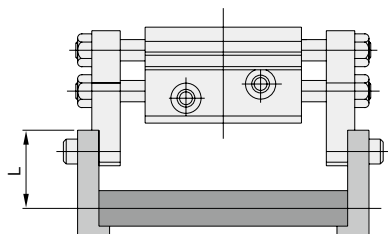


●パラレルタイプ
リニアガイド仕様 メカハンド



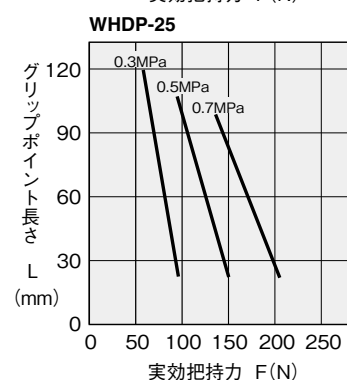
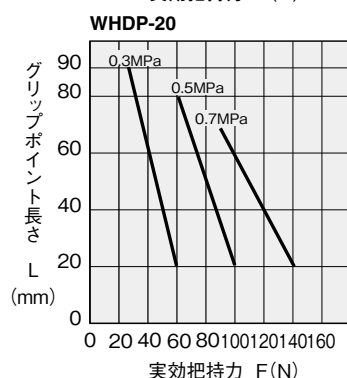
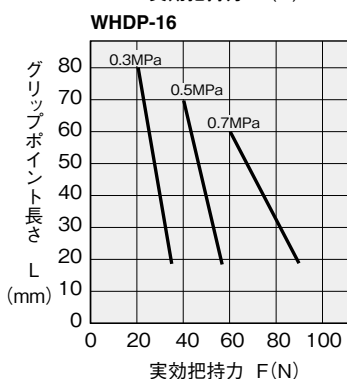
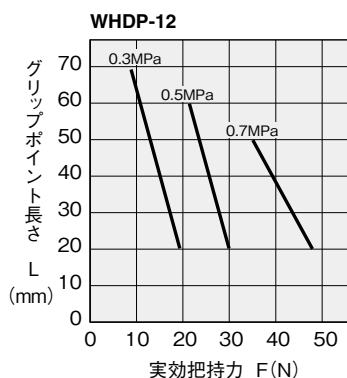
実効把持力

● WHDP シリーズ・ラック式パラレルタイプ

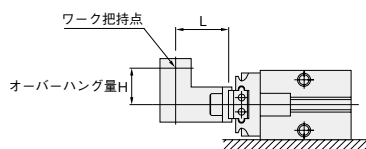


L=グリップポイント長さ

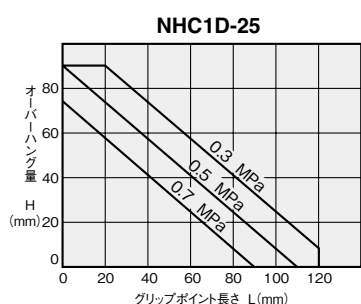
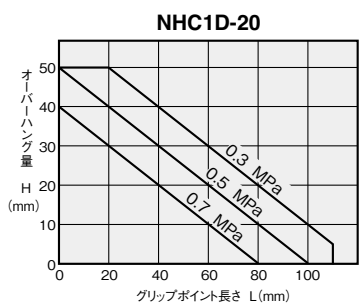
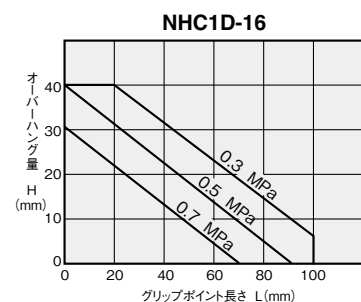
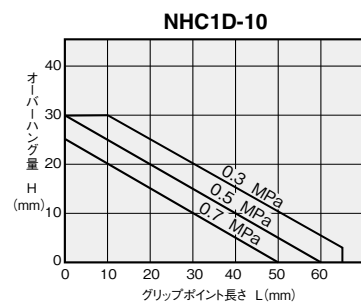
注：把持力は開側、閉側ともに同じです。



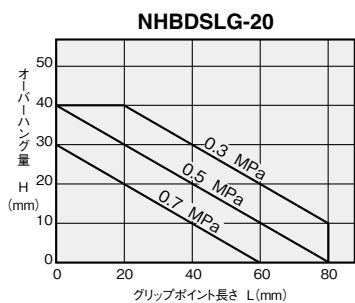
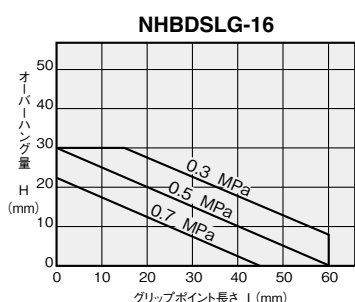
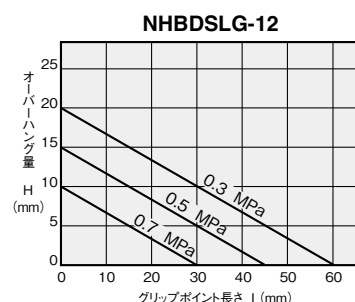
グリップポイント制限範囲

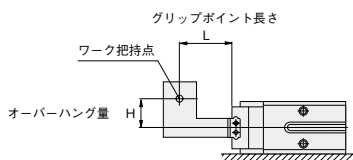


● パラレルタイプ
リニアガイド仕様 (ハンドボーイ)

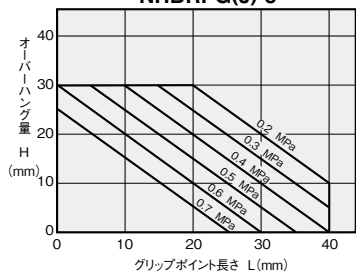


● スイングタイプ
高精度・180度開仕様

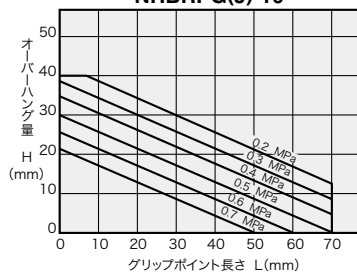




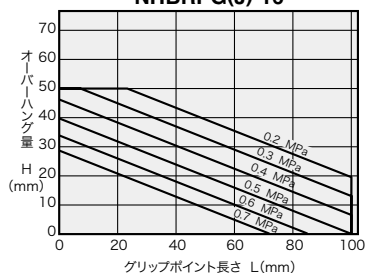
● **パラレルタイプ**
リニアガイド仕様 (ゴムカバー付)
NHBDPG(J)-8
NHBRPG(J)-8



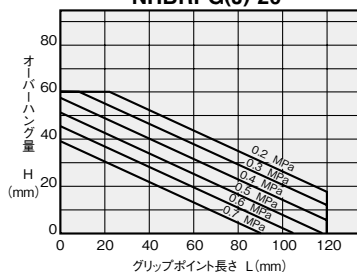
NHBDPG(J)-10
NHBRPG(J)-10



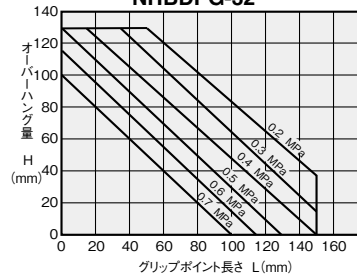
NHBDPG(J)-16
NHBRPG(J)-16



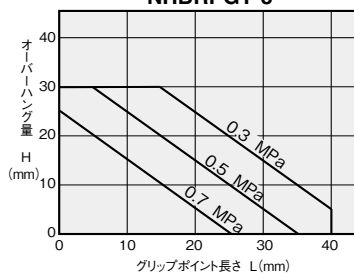
NHBDPG(J)-20
NHBRPG(J)-20



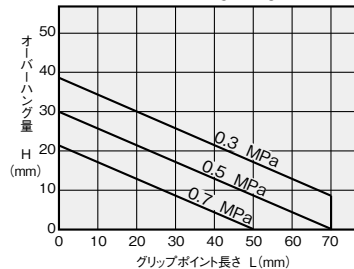
NHBDPG-32



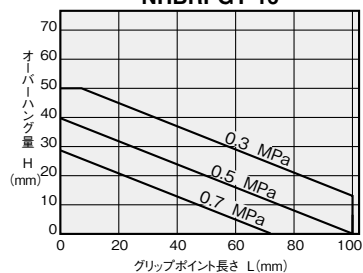
● **リニアガイド仕様**
フィンガ付
NHBDPGY-8
NHBRPGY-8



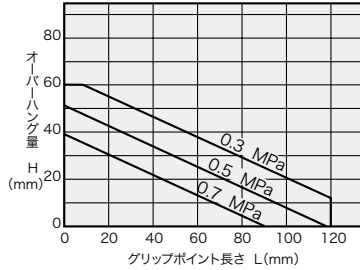
NHBDPGY-10
NHBRPGY-10



NHBDPGY-16
NHBRPGY-16

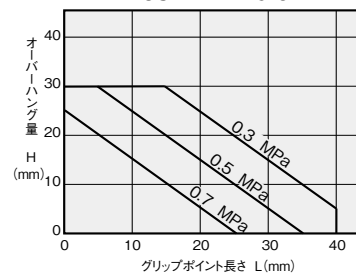


NHBDPGY-20
NHBRPGY-20

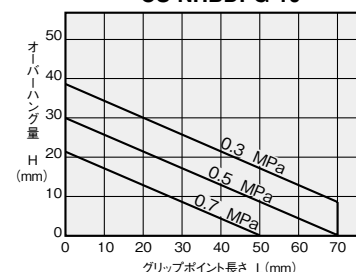


● **クリーンシステム対応**
エアハンド リニアガイド仕様

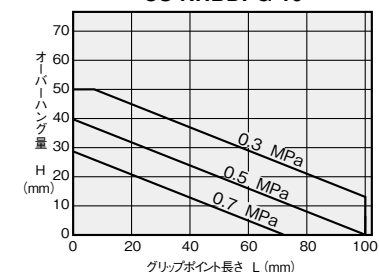
CS-NHBDPG-8



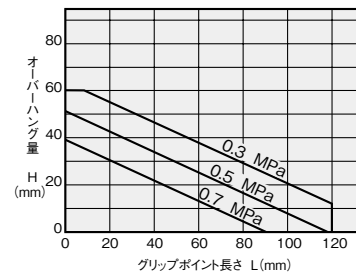
CS-NHBDPG-10



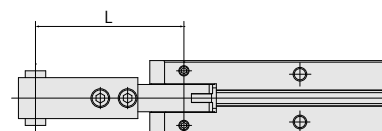
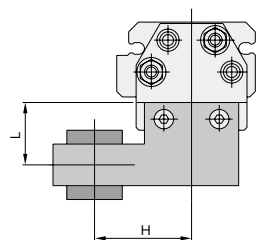
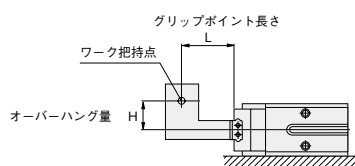
CS-NHBDPG-16



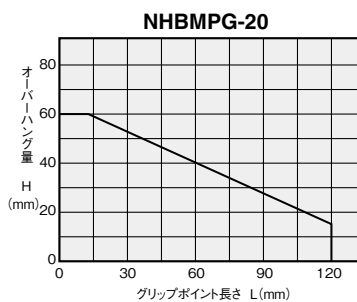
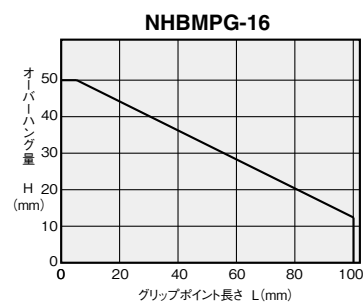
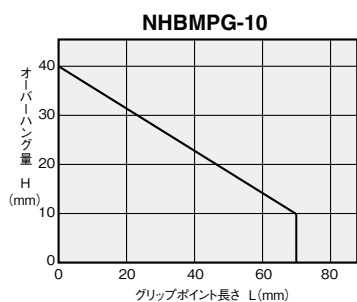
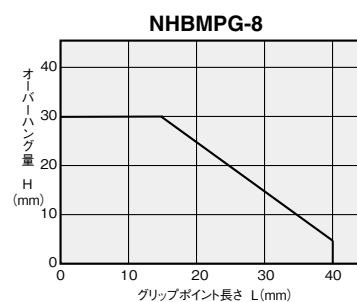
CS-NHBDPG-20



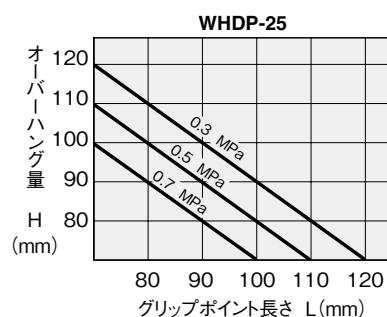
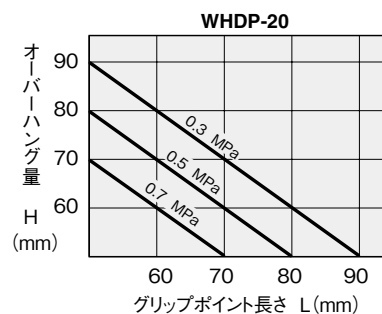
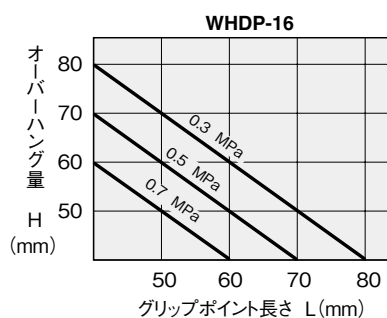
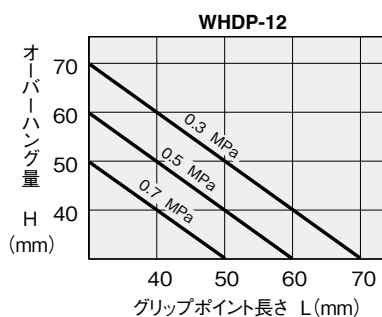
グリップポイント制限範囲



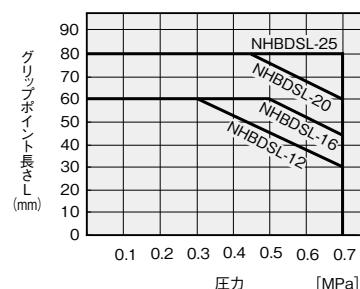
● パラレルタイプ リニアガイド仕様メカハンド



● WHDPシリーズ ラック式パラレルタイプ



● スイングタイプ 180度開仕様

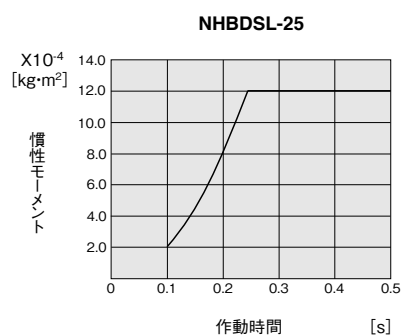
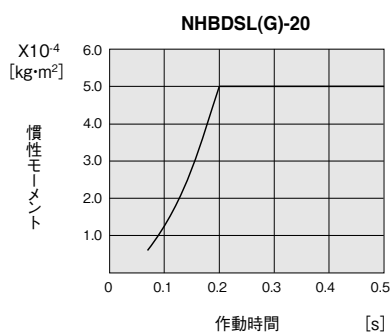
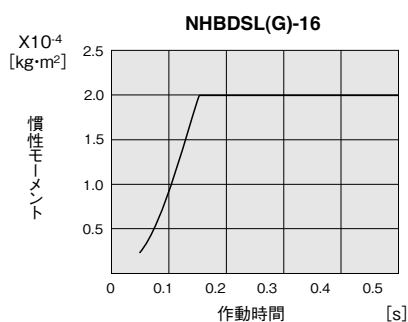
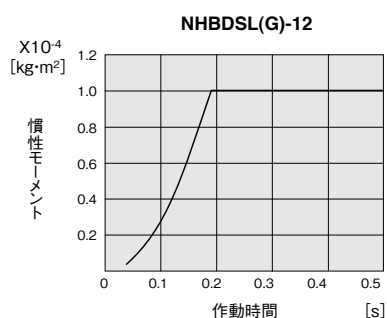


※NHBDSLは、オーバーハング方向にオフセットさせた使用はしないでください。オーバーハングさせて使用する場合は、NHBDSL-Gを使用してください。

慣性モーメントと作動時間

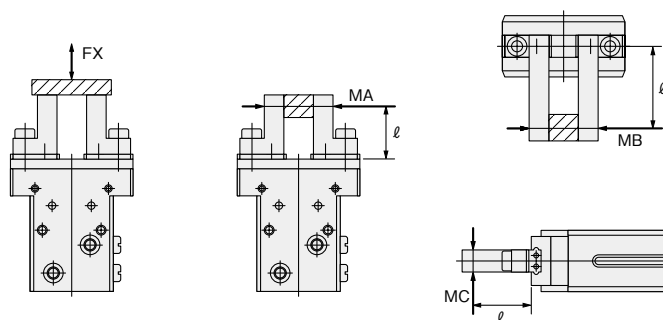
	NHBDSL(G)-12	NHBDSL(G)-16	NHBDSL(G)-20	NHBDSL-25
許容運動エネルギー[mJ]	3.3	10	15	25
慣性モーメント $\times 10^{-4}$ [kg・m ²]	1	2	5	12

※慣性モーメントは、片側の爪にて算出し、下記グラフの範囲内となるようにしてください。



許容荷重および許容モーメント

●リニアガイド仕様



●NHB□PG□シリーズ

荷重およびモーメント	FX N	MA N・m	MB N・m	MC N・m
形 式				
(CS-)NHB□PG□-8	12	0.04	0.04	0.08
(CS-)NHB□PG□-10	49	0.39	0.39	0.78
(CS-)NHB□PG□-16	117	0.98	0.98	1.96
(CS-)NHB□PG□-20	196	1.47	1.47	2.94
NHBPG-32	350	3	3	6

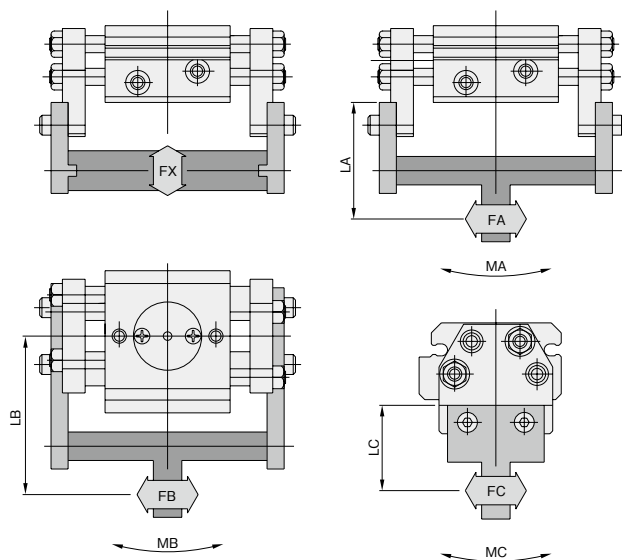
備考：ℓ は本体端面から把持点までの距離です。

●ハンドボーイ

荷重およびモーメント	FX N	MA N・m	MB N・m	MC N・m
形 式				
NHC1D-10	60	0.3	0.3	0.6
NHC1D-16	100	0.8	0.8	1.6
NHC1D-20	160	1.4	1.4	2.8
NHC1D-25	280	2.4	2.4	4.8

備考：ℓ は本体端面から把持点までの距離です。

●WHDPシリーズ



●MA = FA × LA (N・m)

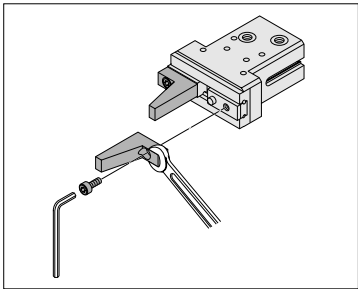
●MB = FB × LB (N・m)

●MC = FC × LC (N・m)

荷重およびモーメント	FX N	MA N・m	MB N・m	MC N・m
形 式				
WHDP-12	24	0.6	0.6	0.12
WHDP-16	36	1.1	1.1	0.22
WHDP-20	68	2.1	2.1	0.49
WHDP-25	93	2.7	2.7	0.76

把持

1. レバーに爪を取り付ける場合は、極力短く、軽量なものを設計してください。爪が長く、重いと開閉時の衝撃力が大きくなり、把持精度の低下や摺動部等の摩耗、破損の原因となります。また、ワークの落下防止・破損防止・チャッキング時の金属音軽減のため、爪とワークの接触部分には樹脂やゴム材を張り付けるようにしてください。
グリップポイント位置が長い場合や、空気圧力が高い場合レバー部に過大な把持モーメントが発生し、レバー部破損の原因となります。必ずグリップポイントの制限範囲表を参照のうえ範囲内で使用してください。
2. レバーの開閉速度がワークに対して必要以上に速いと、開閉時の衝撃力が大きくなり、把持精度の低下や摺動部等の摩耗、破損の原因となりますので、スピードコントローラ等を使用して、衝撃を極力抑えたワークの把持を行ってください。
3. エアハンドを直進や旋回させて移動を行なう場合には、移動端にショックアブソーバ等を使用して、極力滑らかに停止させるようにしてください。急激な停止を行なうと、ワークの飛び出しや落下などを起こす原因となります。
4. レバーへ爪を取り付ける際は、レバーがこじられないようにスパナなどで支えて行ってください。なお、取付けボルトの締付けトルクは、下記をご覧ください。



●ハンドボーイ

形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHC1D-10	M3×0.5	0.6
NHC1D-16	M4×0.7	1.4
NHC1D-20	M5×0.8	2.9
NHC1D-25	M6×1.0	4.8

⚠ レバー及びレバー取付部に横荷重がかかる使用方法是避けてください。

●NHBシリーズ（リニアガイド仕様）

形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
CS-NHB□PG-8	M2×0.4	0.15
CS-NHB□PG-10	M3×0.5	0.6
CS-NHB□PG-16	M4×0.7	1.4
CS-NHB□PG-20	M5×0.8	2.9

⚠ レバー及びレバー取付部に横荷重がかかる使用方法是避けてください。

●NHBシリーズ（高精度・180度開仕様）

形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHBDSL-G-12	M3×0.5	0.6
NHBDSL-G-16	M3×0.5	0.6
NHBDSL-G-20	M4×0.7	1.4

⚠ レバー及びレバー取付部に横荷重がかかる使用方法是避けてください。

ワーク

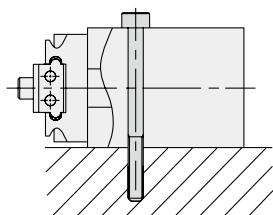
●NHBシリーズ（リニアガイド仕様）

1. 実際に把持するワークの質量は実効把持力の1/10～1/20程度に設定してください。
2. ワークを把持したままエアハンドを移動させる場合では、ワーク質量は実効把持力の1/30～1/50程度に設定してください。
3. 爪の材質や形状、把持面状態、ワークの移動速度などにより、把持できるワーク質量は大幅に異なりますので、仕様表やグラフの数値はあくまでも目安としてください。

本体取付方法

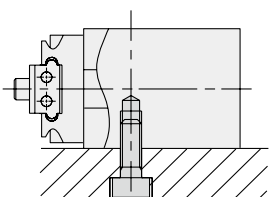
●ハンドボーイ

1. 本体の通し穴を使用した方法 (センサスイッチ取付不可です)



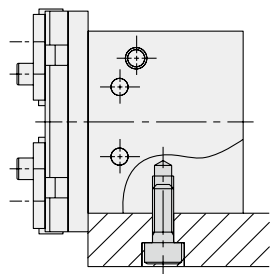
形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHC1D-10	M3×0.5	0.6
NHC1D-16	M3×0.5	0.6
NHC1D-20	M4×0.7	1.4
NHC1D-25	M5×0.8	2.9

2. 本体両面の取付ねじを使用した方法



形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHC1D-10	M4×0.7	1.4
NHC1D-16	M4×0.7	1.4
NHC1D-20	M5×0.8	2.9
NHC1D-25	M6×1.0	4.8

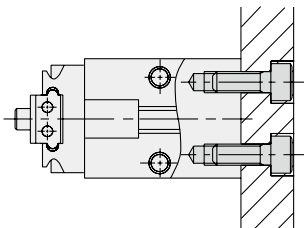
3. 本体側面の取付ねじを使用した方法



形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHC1D-10	M3×0.5	0.6
NHC1D-16	M4×0.7	1.4
NHC1D-20	M5×0.8	2.9
NHC1D-25	M6×1.0	4.8

4. 本体底面側の取付ねじを使用した方法

(ただし、センサスイッチが出るため逃がしが必要です。)



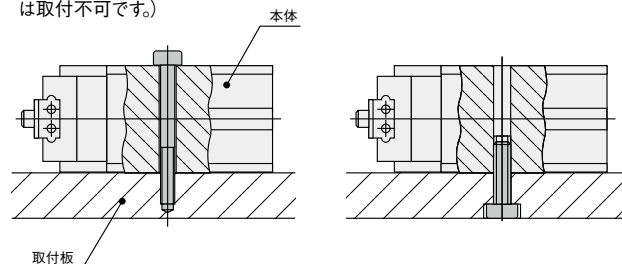
形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHC1D-10	M3×0.5	0.6
NHC1D-16	M4×0.7	1.4
NHC1D-20	M5×0.8	2.9
NHC1D-25	M6×1.0	4.8

※例1, 2, 4の時は位置決め用の穴を使用することもできます。
穴寸法につきましては寸法図をご覧ください。

●NHBシリーズ (リニアガイド仕様)

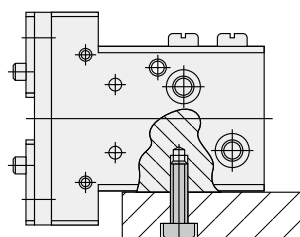
1. 本体の通し穴を使用した方法 2. 本体裏面のねじを使用した方法

(φ10、φ16、φ20のセンサスイッチは取付不可です。)



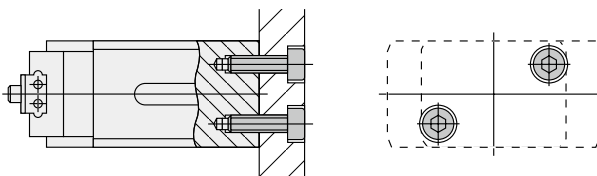
※例1, 2の時は、裏面の位置決め用の穴を使用する事もできます。

3. 本体側面のねじを使用した方法



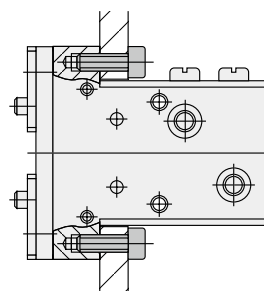
4. 本体ヘッドカバー側のねじを使用した方法

(ただし、センサスイッチが出るため逃がしが必要です。)



5. 本体レバー側のねじを使用した方法

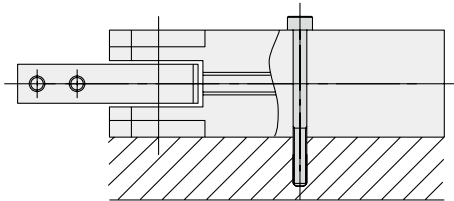
(φ8にはありません。)



本体取付方法

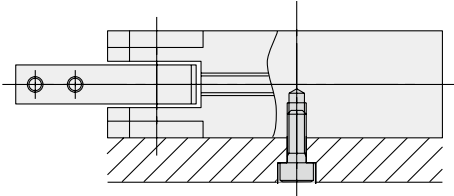
●NHBシリーズ（高精度・180度開仕様）

1. 本体の通し穴を使用した方法
（センサスイッチ取付不可です。）



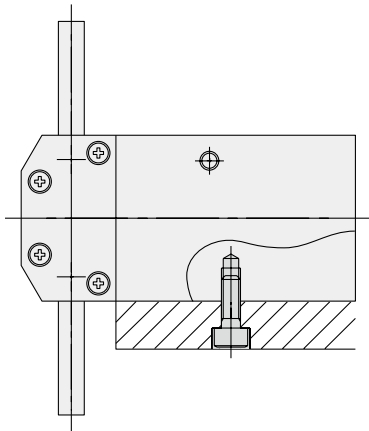
形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHBDSLГ-12	M3×0.5	0.6
NHBDSLГ-16	M3×0.5	0.6
NHBDSLГ-20	M4×0.7	1.4

2. 本体両面の取付ねじを使用した方法



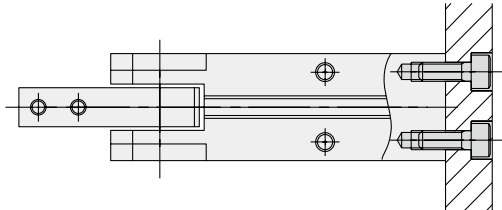
形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHBDSLГ-12	M4×0.7	1.4
NHBDSLГ-16	M4×0.7	1.4
NHBDSLГ-20	M5×0.8	2.9

3. 本体側面の取付ねじを使用した方法



形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHBDSLГ-12	M3×0.5	0.6
NHBDSLГ-16	M4×0.7	1.4
NHBDSLГ-20	M5×0.8	2.9

4. 本体底面側の取付ねじを使用した方法

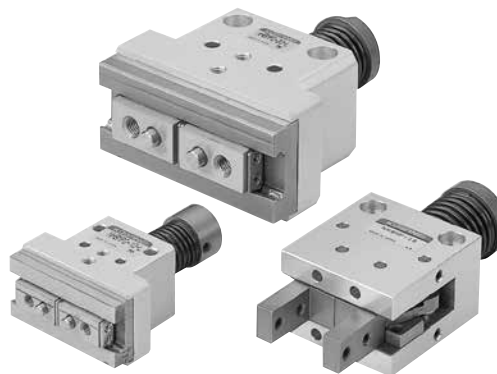


形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHBDSLГ-12	M3×0.5	0.6
NHBDSLГ-16	M4×0.7	1.4
NHBDSLГ-20	M5×0.8	2.9

※例4の時は位置決め用の穴を使用することもできます。
穴寸法につきましては720、721ページの寸法図をご覧ください。

NHBシリーズ・パラレルタイプ

メカハンド
リニアガイド仕様メカハンド



仕様

●パラレルタイプメカハンド

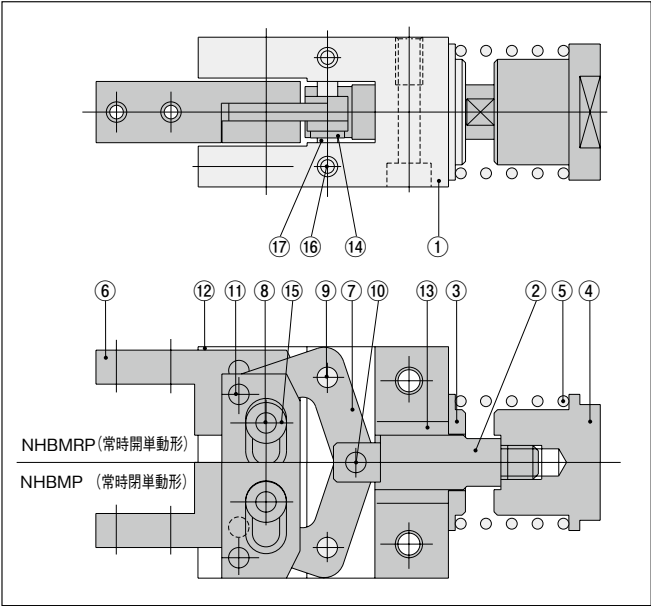
基本形式		NHBMRP-10	NHBMP-10	NHBMRP-16	NHBMP-16	NHBMRP-20	NHBMP-20
項目							
呼び径 (NHBDPG相当)	mm	10		16		20	
作動形式		常時開単動形	常時閉単動形	常時開単動形	常時閉単動形	常時開単動形	常時閉単動形
作動方式		閉時外力駆動方式	開時外力駆動方式	閉時外力駆動方式	開時外力駆動方式	閉時外力駆動方式	開時外力駆動方式
使用弾性体		圧縮ばね					
使用温度範囲	℃	0~60					
最高作動頻度	cycle/min	100					
給油		要 (摺動部にグリス塗布)					
繰り返し精度	mm	±0.01					
把持力	N	-L	3.4		4.4		6.5
		-M	4.5		6.4		8.3
押出し力 ^{注1}	N	-L	23.5		32.3		47.0
		-M	32.3		47.0		58.8
許容押出し力	N		50		130		210
レバー比 ^{注2}					1 : 2.1		
質量	g		60		135		245

注1：押出し力とは常時、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ことです。

2：レバー比とは、後部ロッドを押し込む量“押し込み量”を1とした時のレバーの開き量“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。
備考：ピストンロッドに横負荷が加わらないように、押さえカバーを真っ直ぐに押してください。

内部構造

●パラレルタイプメカハンド



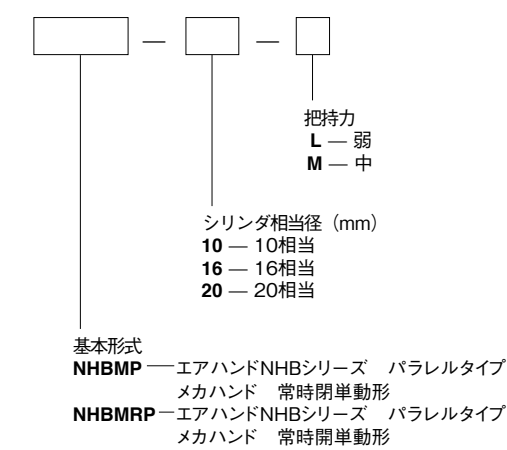
各部名称と主要部材質

●パラレルタイプメカハンド

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	押えカバー	アルミ合金
④	押えカバー	硬 銅
⑤	スプリング	銅 線
⑥	レバー	硬 銅
⑦	アクションレバー	硬 銅
⑧	支点ピン	硬 銅
⑨	支点ピン	硬 銅
⑩	圧入ピン	硬 銅
⑪	圧入ピン	硬 銅
⑫	スライドプレート	硬 銅
⑬	メタル	—
⑭	リング	硬 銅
⑮	リング	黄 銅
⑯	六角穴付止めねじ	硬 銅
⑰	止め輪	硬 銅

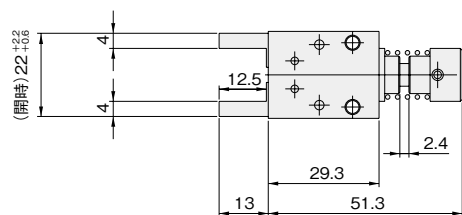
注文記号

●パラレルタイプメカハンド

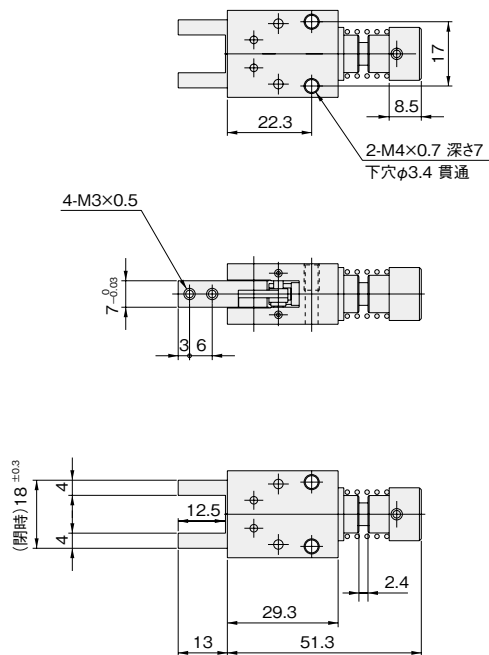


注 メカハンドタイプにセンサスイッチは使用できません。

NHBMP-10 NHBMRP-10

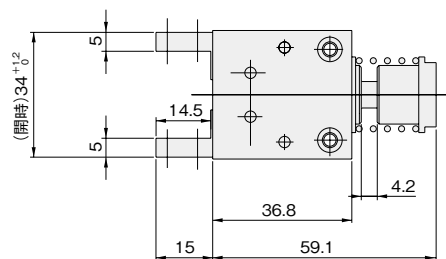


NHBMRP-10 (常時開単動形)

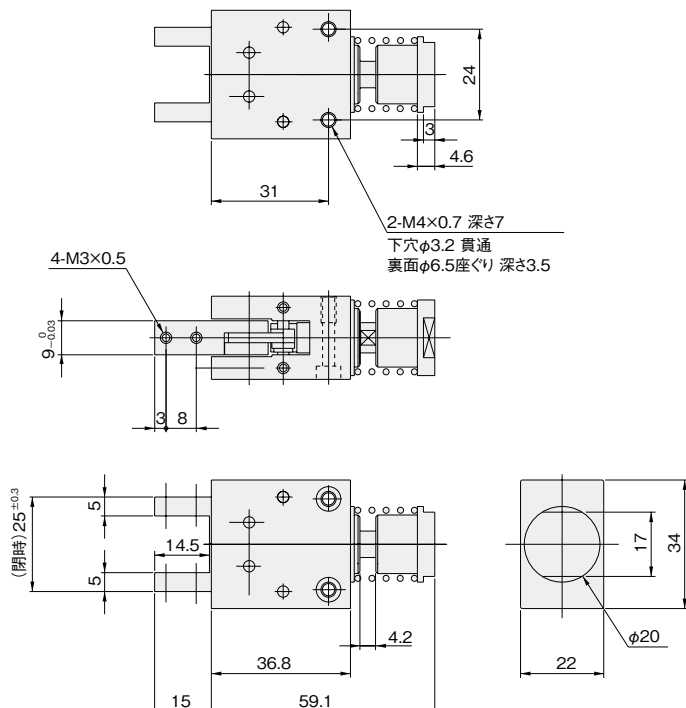


NHBMP-10 (常時閉単動形)

NHBMP-16 NHBMRP-16

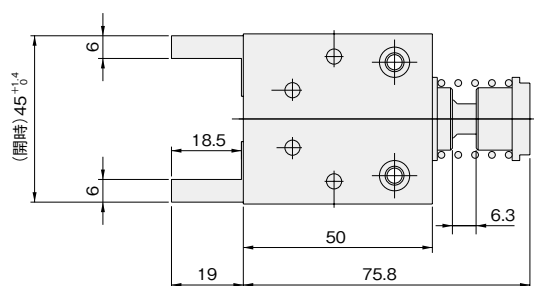


NHBMRP-16 (常時開単動形)

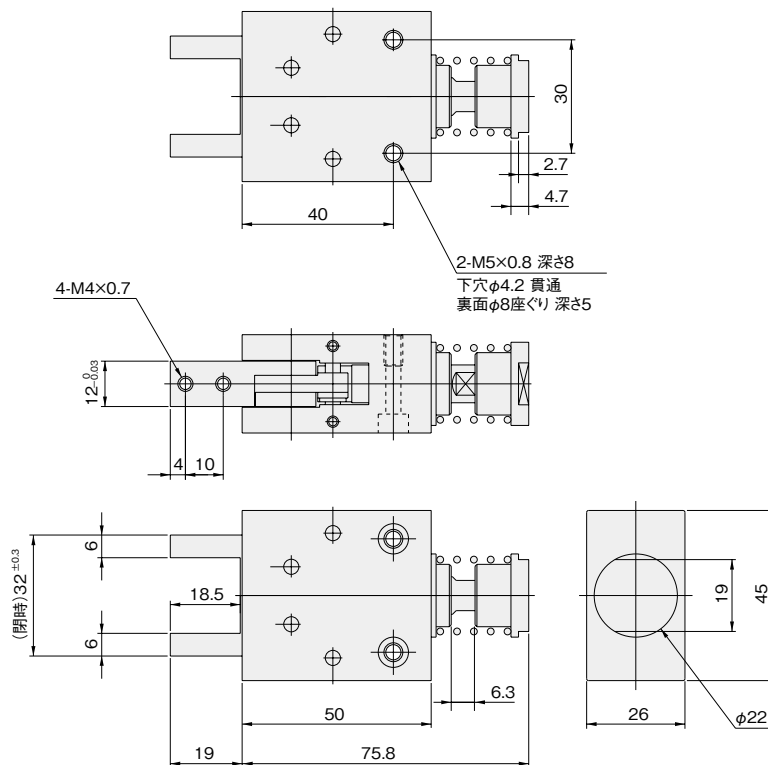


NHBMP-16 (常時閉単動形)

NHBMP-20 NHBMRP-20



NHBMRP-20 (常時開単動形)

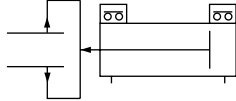


NHBMP-20 (常時閉単動形)

センサスイッチ

無接点タイプ

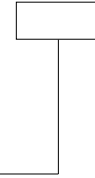
表示記号



注文記号

●センサスイッチのみ

●ハンドボーイ



— **NHC**

リード線長さ

A — 1000mm

B — 3000mm

G — 300mm M8コネクタ付
(ZE175、ZE275のみ)

センサスイッチ形式

ZE135 — 無接点タイプ2線式	表示灯付	DC10～28V	リード線横出し
ZE175 — 無接点タイプ3線式	表示灯付	DC5～28V	リード線横出し
ZE235 — 無接点タイプ2線式	表示灯付	DC10～28V	リード線上出し
ZE155 — 無接点タイプ3線式	表示灯付	DC4.5～28V	リード線横出し
ZE255 — 無接点タイプ3線式	表示灯付	DC4.5～28V	リード線横出し
ZE275 — 無接点タイプ3線式	表示灯付	DC5～28V	リード線横出し

●NHBシリーズ



— **NHB**

センサスイッチ形式

ZE135 — 無接点タイプ2線式
ZE175 — 無接点タイプ3線式
ZE235 — 無接点タイプ2線式
ZE155 — 無接点タイプ3線式
ZE255 — 無接点タイプ3線式
ZE275 — 無接点タイプ3線式

リード線長さ

A — 1000mm

B — 3000mm

G — 300mm M8コネクタ付
(ZE175、ZE275のみ)

●WHDPシリーズ



— **WHDP**

センサスイッチ形式

ZE235 — 無接点タイプ2線式
ZE255 — 無接点タイプ3線式
ZE275 — 無接点タイプ3線式

リード線長さ

A — 1000mm

B — 3000mm

G — 300mm M8コネクタ付
(ZE275のみ)

●センサスイッチの詳細は総合パーソナルカタログをご覧ください。

センサスイッチ作動範囲・応差

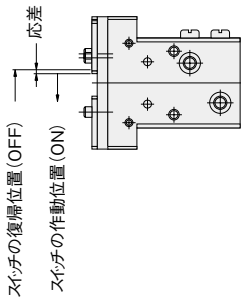
●開閉ストローク応差（開閉角度応差）

片側レバーが移動してスイッチがONした位置からレバーを逆方向へ移動してOFFする位置までのストローク差（角度差）を表わします。

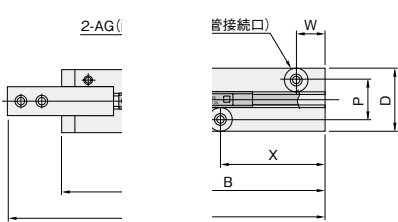
●スイッチ繰り返し作動位置精度

片側レバーを一定方向へ動かした時に、スイッチがONまたはOFFする位置のずれの範囲を表わします。

パラレルタイプリニアガイド仕様

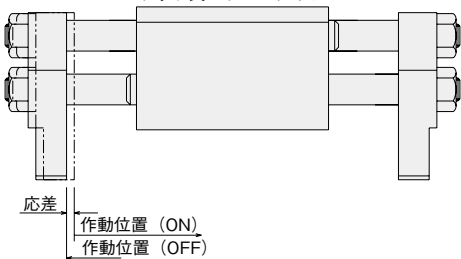


パラレルタイプ



スイングタイプ

ラック式パラレルタイプ



●ハンドボーイ

形式	開閉ストローク応差	作動位置精度
NHC1D-10	0.2	0.1
NHC1D-16	0.2	0.1
NHC1D-20	0.2	0.1
NHC1D-25	0.2	0.1

備考：上表は参考値です。

●パラレルタイプ

形式	開閉ストローク応差	作動位置精度
NHB□PA-6	0.5	0.2
NHB□P□-10	0.5	0.2
NHB□P□-16	0.6	0.2
NHB□P□-20	0.6	0.2
NHB□P□-25	0.6	0.2

備考：上表は参考値です。

●パラレルタイプリニアガイド仕様（ゴムカバー付）

形式	開閉ストローク応差	作動位置精度
NHB□PG(J)-8	0.5	0.2
NHB□PG(J)-10	0.5	0.2
NHB□PG(J)-16	0.8	0.2
NHB□PG(J)-20	0.8	0.2
NHB□PG(J)-25	0.8	0.2

備考：上表は参考値です。

●ラック式パラレルタイプ

形式	開閉ストローク応差	作動位置精度
WHDP-12	0.6	0.2
WHDP-16	0.6	0.2
WHDP-20	0.5	0.2
WHDP-25	0.5	0.2

備考：上表は参考値です。

●スイングタイプ

形式	開閉角度応差	作動位置精度
NHB□S-8	3.0°	1.0°
NHB□S-10	2.0°	1.0°
NHB□S-16	1.5°	0.6°
NHB□S-20	1.5°	0.5°
NHB□S-25	1.0°	0.5°

備考：上表は参考値です。

●スイングタイプ180度開仕様

形式	開閉角度応差	作動位置精度
NHBDSL-12	1.5°	0.5°
NHBDSL-16	1.0°	0.25°（片側）
NHBDSL-20	2.0°	0.2°（片側）
NHBDSL-25	3.0°	0.5°

備考：上表は参考値です。

●スイングタイプ高精度・180度開仕様

形式	開閉角度応差	作動位置精度
NHBDSL-12	3.0°	0.5°
NHBDSL-16	1.5°	0.5°
NHBDSL-20	2.5°	0.5°

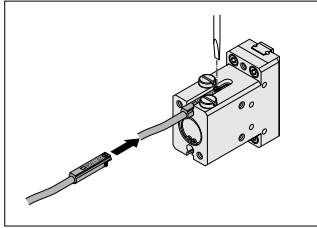
備考：上表は参考値です。

センサスイッチ取付時の注意

●NHBシリーズ

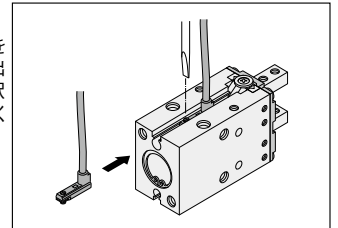
図の矢印の方向からのセンサスイッチをスイッチ取付溝に挿入し、適正な位置まで移動してから止めねじを締め付けます。止めねじの締付トルクは $0.1\text{N}\cdot\text{m}\sim 0.2\text{N}\cdot\text{m}$ 程度にしてください。

図の上の方からセンサスイッチをスイッチ取付溝へ挿入することはできませんので注意してください。

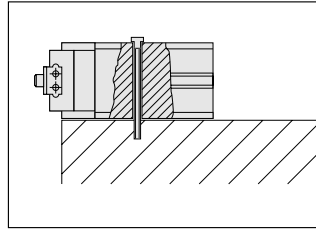


●NHB□PA-25

レバー開側でセンサスイッチをご使用の場合は、リード線上出タイプZE235、ZE255を選択し、右図の向きで取り付けてください。

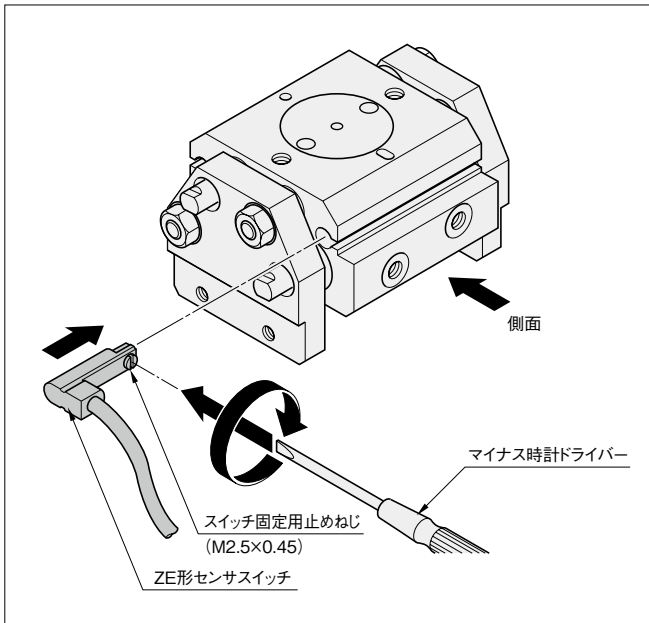


ハンドボーイNHC1Dシリーズ
NHB□PG(Y,L,J)シリーズ
CS-NHBDBGシリーズ
NHB□PAシリーズ
NHB□S-8
NHBDSLГシリーズ
(NHB□PG-32およびNHB□PA-6は除く)
右図の様に、本体を貫通取り付けする場合、センサスイッチは取り付けられませんので注意してください。



●WHDPシリーズ

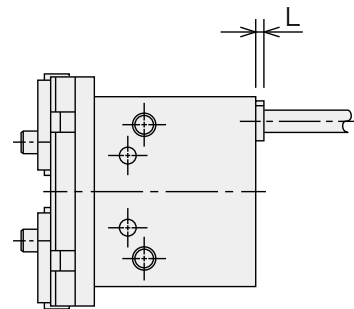
下図の矢印方向からセンサスイッチをスイッチ取付溝に挿入し、適正な位置まで移動してから止めねじを締め付けます。止めねじの締付トルクは $0.1\text{N}\cdot\text{m}\sim 0.2\text{N}\cdot\text{m}$ 程度にしてください。



図の側面方向からセンサスイッチをスイッチ取付溝へ挿入することはできませんので注意してください。

センサスイッチの出張り量

センサスイッチのボディ端面からの最大出張り量（レバー全閉時）は、下表のとおりです。取付け時などの目安にしてください。

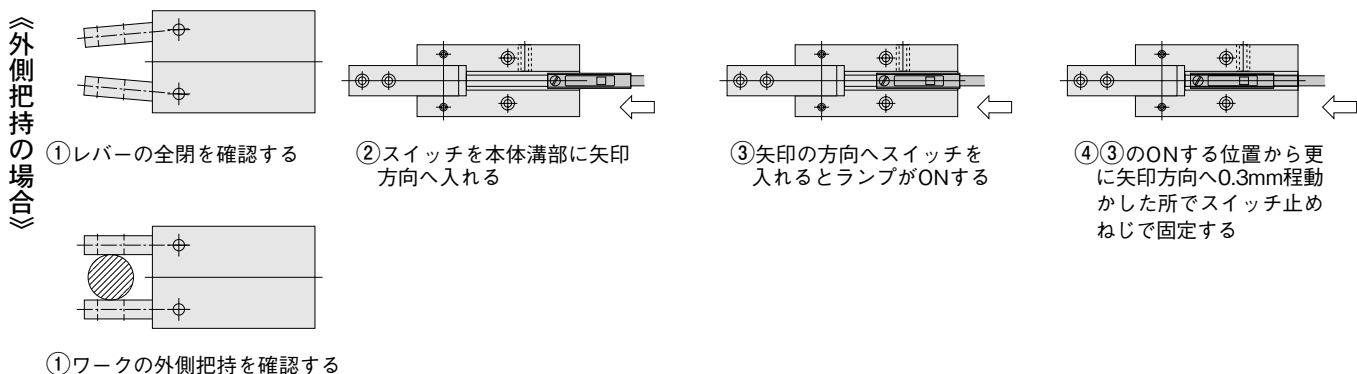
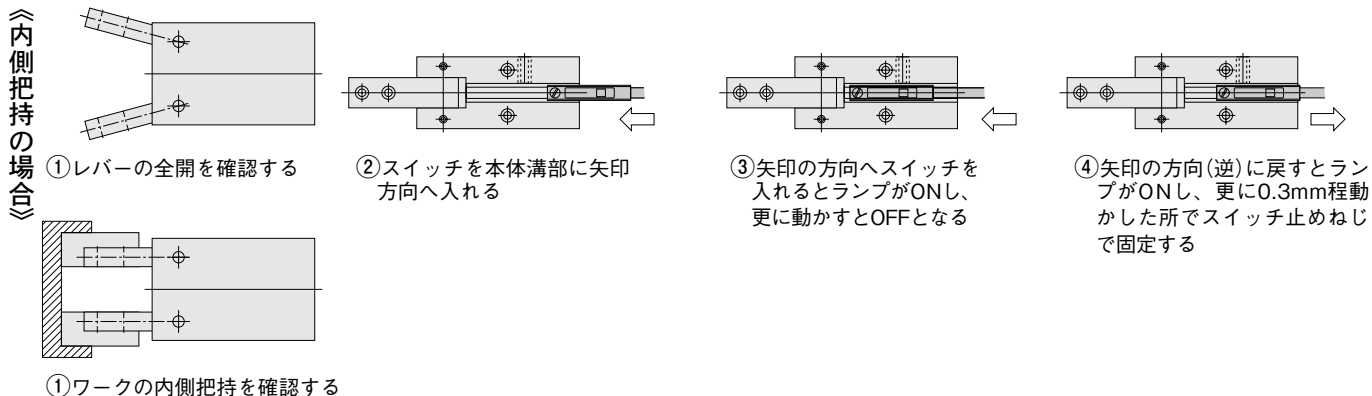


形式	センサスイッチ出張り量L
NHC1D-10	3
NHC1D-16	4
NHC1D-20	4
NHC1D-25	5

mm

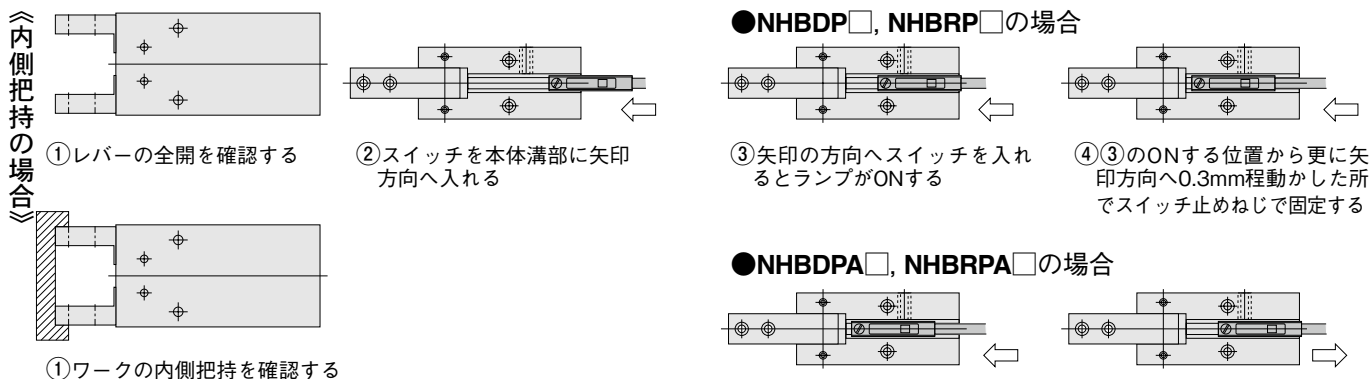
センサスイッチ取付方法

●スイングタイプの場合 (センサスイッチは形式表示が見える面を表側にして取り付けてください。)

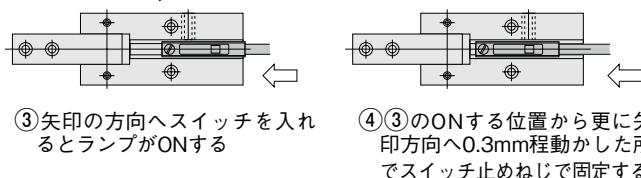


備考：①はスイッチONを確認したい位置を表しています。①～④の順に調整して取り付けてください。

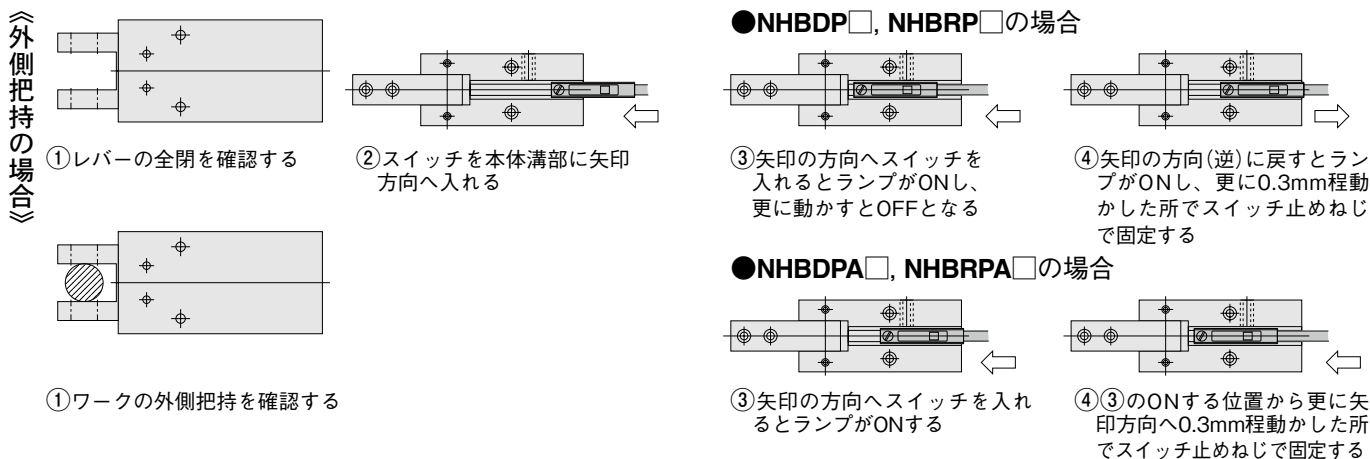
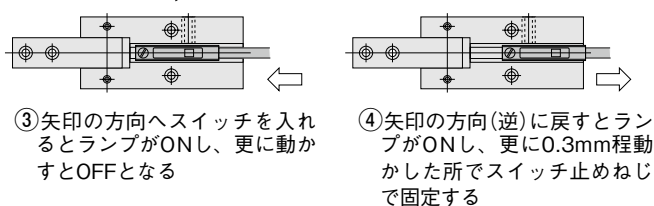
●パラレルタイプの場合 (センサスイッチは形式表示が見える面を表側にして取り付けてください。)



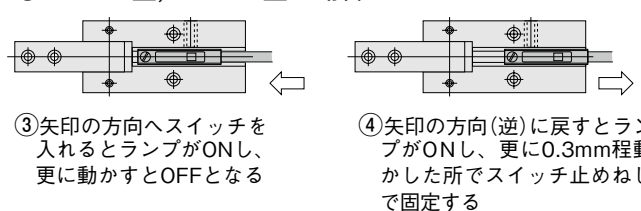
●NHBDP□, NHBRP□の場合



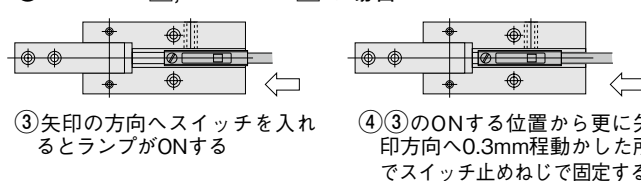
●NHBDPA□, NHBRPA□の場合



●NHBDP□, NHBRP□の場合



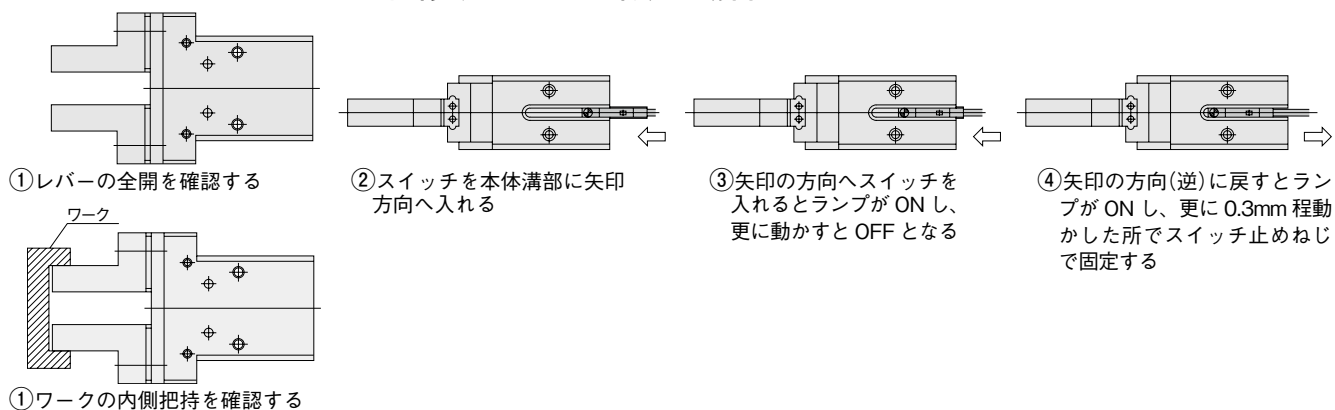
●NHBDPA□, NHBRPA□の場合



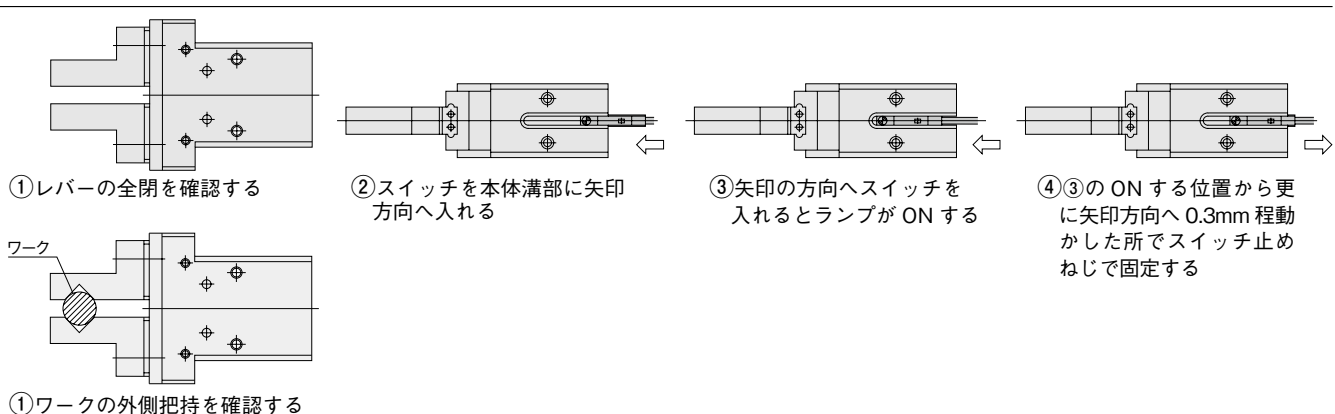
備考：①はスイッチONを確認したい位置を表しています。①～④の順に調整して取り付けてください。

●パラレルタイプリニアガイド仕様（ゴムカバー付）の場合（センサスイッチは形式表示が見える面を表側にして取り付けください。）

《内側把持の場合》



《外側把持の場合》



備考：①はスイッチ ON を確認したい位置を表しています。①～④の順に調整して取り付けてください。