

AIR HANDS SERIES エアハンドシリーズ INDEX



RoHS指令規制物質対応製品

<p>特長/バリエーション紹介 ————— 1420</p> <p>ハンドボーイ複動形</p> <p>仕様 ————— 1427</p> <p>内部構造/注文記号 ————— 1428</p> <p>寸法図 ————— 1429</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力/グリップポイント制限範囲 — 1431</p> <p>パラレルタイプリニアガイド仕様スタンダード</p> <p>仕様 ————— 1432</p> <p>内部構造/注文記号 ————— 1433</p> <p>寸法図 ————— 1435</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力/グリップポイント制限範囲 — 1438</p> <p>パラレルタイプリニアガイド仕様フィンガ付</p> <p>仕様 ————— 1440</p> <p>内部構造/注文記号 ————— 1441</p> <p>寸法図 ————— 1442</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力/グリップポイント制限範囲 — 1444</p> <p>パラレルタイプリニアガイド仕様ゴムカバー付</p> <p>仕様 ————— 1445</p> <p>内部構造/注文記号 ————— 1446</p> <p>寸法図 ————— 1447</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力/グリップポイント制限範囲 — 1449</p> <p>パラレルタイプリニアガイド仕様ロングストローク</p> <p>仕様 ————— 1450</p> <p>内部構造/注文記号 ————— 1451</p> <p>寸法図 ————— 1452</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力/グリップポイント制限範囲 — 1454</p> <p>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</p> <p>仕様 ————— 1455</p> <p>内部構造/注文記号 ————— 1456</p> <p>寸法図 ————— 1457</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力/グリップポイント制限範囲 — 1459</p>	<p>パラレルタイプクロスローラベアリング仕様</p> <p>仕様 ————— 1460</p> <p>内部構造/注文記号 ————— 1461</p> <p>寸法図 ————— 1462</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力/グリップポイント制限範囲 — 1464</p> <p>パラレルタイプ滑り軸受仕様</p> <p>仕様 ————— 1466</p> <p>内部構造/注文記号 ————— 1467</p> <p>寸法図 ————— 1468</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力 ————— 1471</p> <p>シングタイプ複動形・常時開単動形</p> <p>仕様 ————— 1472</p> <p>内部構造/注文記号 ————— 1473</p> <p>寸法図 ————— 1474</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力 ————— 1477</p> <p>シングタイプ高精度180度開仕様</p> <p>仕様 ————— 1478</p> <p>内部構造/注文記号 ————— 1479</p> <p>寸法図 ————— 1480</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力/グリップポイント制限範囲 — 1482</p> <p>シングタイプ180度開仕様</p> <p>仕様/内部構造 ————— 1483</p> <p>注文記号/寸法図 ————— 1484</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力/グリップポイント制限範囲 — 1485</p> <p>ラック式パラレルタイプワイド形</p> <p>仕様/注文記号 ————— 1486</p> <p>内部構造 ————— 1487</p> <p>寸法図 ————— 1488</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>実効把持力/グリップポイント制限範囲 — 1490</p> <p>取扱い要領と注意事項</p> <p>本体取付方法 ————— 1491</p> <p>許容荷重および許容モーメント ————— 1494</p> <p>把持/ワーク ————— 1495</p> <p>センサスイッチ</p> <p>注文記号 ————— 1496</p> <p>作動範囲・応差 ————— 1497</p> <p>取付時の注意 ————— 1498</p> <p>取付方法 ————— 1499</p>
---	---

注意 ご使用になる前に後付ページの「安全上のご注意」を必ずお読みください。

ミニ
ピット
ノック
マルチ
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ライノロッド
アクシス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライド
ロッド
スライド
Z
スライド
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ3,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
シング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアシス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バロバック
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

エアハンドシリーズ

充実のラインナップ

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ベアシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ワイロッド
アクシス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63 φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブパック
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE



1427ページ

パラレルタイプ リニアガイド仕様 ハンドボーイ

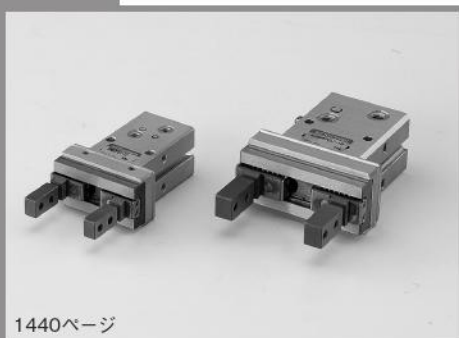
- 40%軽量化。従来のNHBシリーズリニアガイド仕様と比べて約40%軽量化しました。
- 45%小形化。幅と長さの高さを削減。
- 強い。高剛性リニアガイドにより、繰返し精度±0.01mm以下。センタリング精度±0.07mm以下。



1432ページ

パラレルタイプ リニアガイド仕様

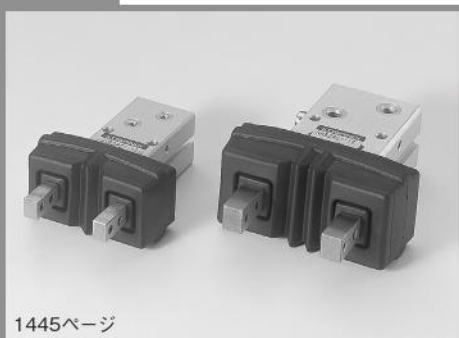
- レバー部にリニアガイドを採用、長寿命、高精度、ロンググリップ把持&オーバーハング把持が可能。
- 繰返し把持精度±0.01mm。センタリング精度±0.07mm。



1440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±0.01mm。



1445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±0.01mm。



1450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

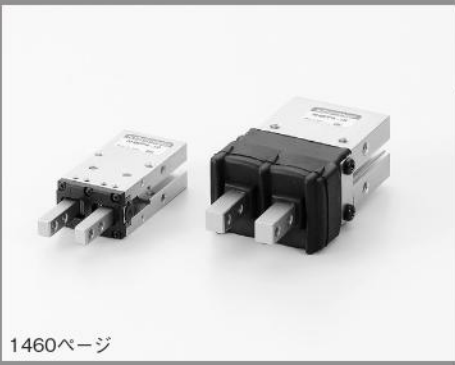
- 開閉ストロークが従来品の約2倍。
- 繰り返し把持精度±0.01mm。



1455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

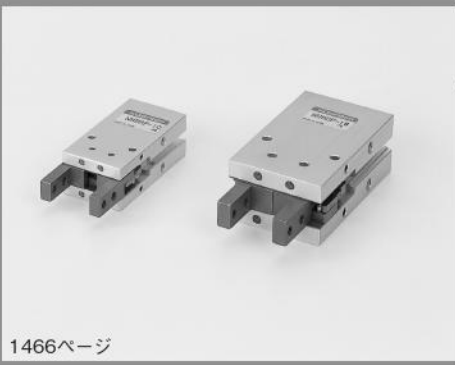
- クリーン度はクラス4対応（吸引時）。
- 繰り返し把持精度±0.01mm。



1460ページ

パラレルタイプ クロスローラベアリング仕様

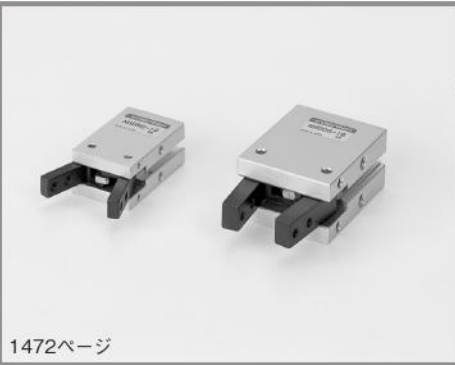
- レバー部にクロスローラベアリングを採用、長寿命、高精度。
- 繰り返し把持精度±0.01mm。
- 防塵カバーをオプション装備。



1466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。
- 3方向ダイレクトマウント。



1472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。
- 3方向ダイレクトマウント。

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ツイロッド
アクシス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ83,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアシス
コンプラ
φレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バネロック
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベアシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドφ8
アルファ
ワイロッド
アクシス
シリンドラ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
スライダ
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63 φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブバック
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE



1478ページ

スイングタイプ 高精度180度開仕様

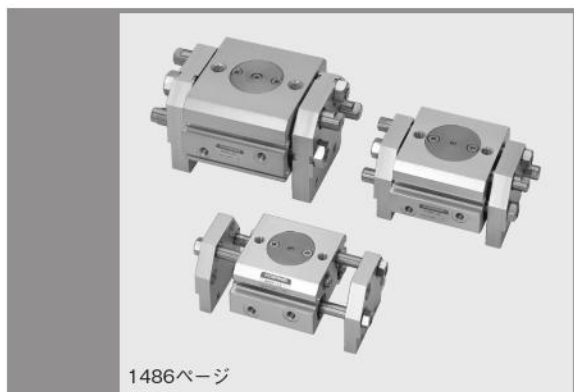
- レバー支点部にスラストベアリングを採用したことにより、高精度・高剛性・長寿命を実現。
- リンク機構採用によりコンパクト高把持力。180度開閉。



1483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。
- 3方向ダイレクトマウント。



1486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。

充実のラインナップ

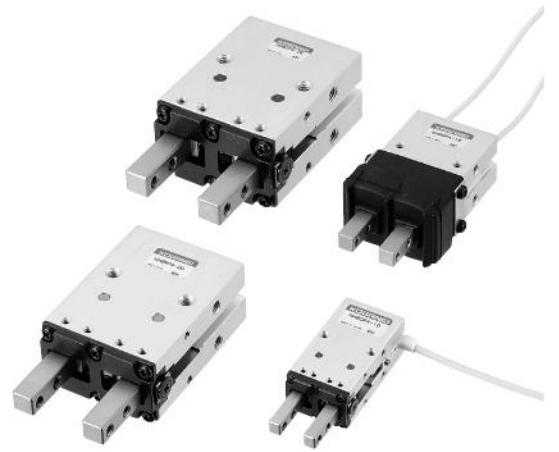
エアハンド シリーズ

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベアシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッド B
アルファ
ワイロッド
アクシス
シリンド
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63 φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
ミカ
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブパック
低速
シリンド
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

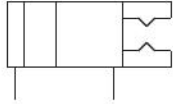
	シリーズ名	駆動方式	形式
	NHBシリーズ パラレルタイプ・リニアガイド仕様 ハンドボーイ (小形) 1427 ページ	複動形	NHCID-□
	NHBシリーズ パラレルタイプ・リニアガイド仕様 スタンダード 1432 ページ	複動形 常時開単動形 常時閉単動形	NHBDPG-□ NHBRPG-□ NHBSPG-□
	NHBシリーズ パラレルタイプ・リニアガイド仕様 フィンガ付 1440 ページ	複動形 常時開単動形	NHBDPGY-□ NHBRPGY-□
	NHBシリーズ パラレルタイプ・リニアガイド仕様 ゴムカバー付 1445 ページ	複動形 常時開単動形	NHBDPGJ-□ NHBRPGJ-□
	NHBシリーズ パラレルタイプ・リニアガイド仕様 ロングストローク 1450 ページ	複動形	NHBDPGL-□
	NHBシリーズ 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 1455 ページ	複動形	CS-NHBDPG-□
	NHBシリーズ パラレルタイプ・クロスローラベアリング仕様 スタンダード ゴムカバー付き 1460 ページ	複動形 常時開単動形	NHBDPA-□ NHBRPA-□
	NHBシリーズ パラレルタイプ・滑り軸受仕様 スタンダード 1466 ページ	複動形 常時開単動形	NHBDP-□ NHBRP-□
	NHBシリーズ スイングタイプ スタンダード 1472 ページ	複動形 常時開単動形	NHBDS-□ NHBR-□
	NHBシリーズ スイングタイプ 高精度180度開仕様 1478 ページ	複動形	NHBDSL-□
	NHBシリーズ スイングタイプ 180度開仕様 1483 ページ	複動形	NHBDL-□
	WHDP シリーズ ラック式パラレルタイプ ワイド形 エアハンド 1486 ページ	複動形	WHDP-□

NHBシリーズ・パラレルタイプ

クロスローラベアリング仕様
複動形・常時開単動形



表示記号



複動形



常時開単動形

仕様

●パラレルタイプ複動形

基本形式		NHBDPA-6	NHBDPA-10	NHBDPA-16	NHBDPA-20	NHBDPA-25
項目						
使用シリンダ径	mm	6	10	16	20	25
作動形式		複動形				
使用流体		空気				
使用圧力範囲	MPa	0.22~0.7	0.18~0.7	0.12~0.7	0.1~0.7	
保証耐圧力	MPa	1.05				
使用温度範囲	℃	0~60				
最高作動頻度	cycle/min	100	200			
給油	シリンダ部	不要				
	レバー部	不要				
最大グリップポイント長さ	mm	20	50	60	80	100
実効把持力(F)注N	閉側	4.2	9.4	25	45	67
	開側	5.6	14.6	34	60	85
レバー開閉ストローク	mm	4		8	12	14
繰り返し精度	mm	±0.01				
センタリング精度	mm	±0.15				
配管接続口径		M3×0.5			M5×0.8	
質量	g	28	48	120	218	366
	マウント金具	—	11	19	26	51
	ゴムカバー	—	NBR:6 シリコン:6 フッ素:7		NBR:8 シリコン:8 フッ素:10	
		NBR:12 シリコン:12 フッ素:16		NBR:15 シリコン:15 フッ素:20		

注1：グリップポイント長さ30mm、使用圧力 0.5MPaの場合の値です。詳細については1464ページ実効把持力のグラフをご覧ください。

2：ゴムカバーの耐久性は、使用条件によりエアハンドと異なります。

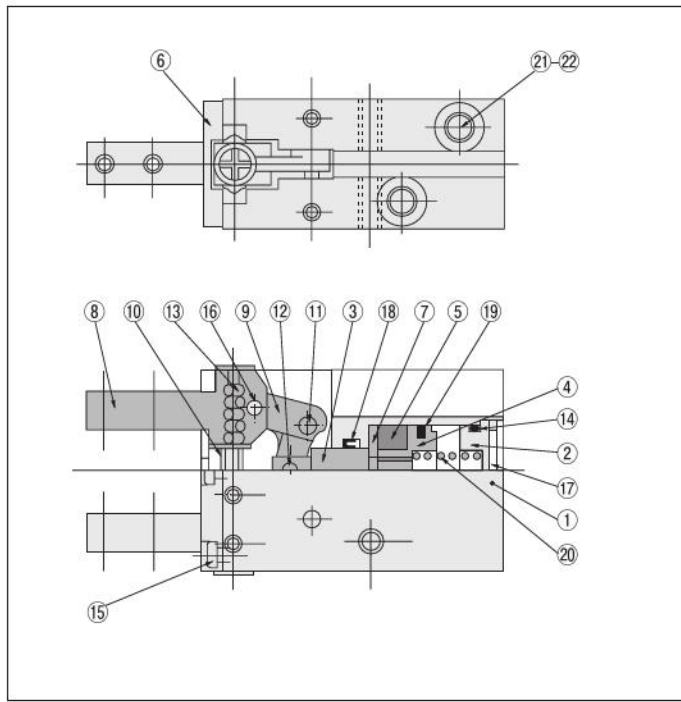
●パラレルタイプ常時開単動形

基本形式		NHBRPA-6	NHBRPA-10	NHBRPA-16	NHBRPA-20	NHBRPA-25
項目						
使用シリンダ径	mm	6	10	16	20	25
作動形式		常時開単動形				
使用流体		空気				
使用圧力範囲	MPa	0.4~0.7	0.35~0.7	0.25~0.7		
保証耐圧力	MPa	1.05				
使用温度範囲	℃	0~60				
最高作動頻度	cycle/min	100	200			
給油	シリンダ部	不要				
	レバー部	不要				
最大グリップポイント長さ	mm	20	50	60	80	100
実効把持力(F)注N	閉側	1.3	4.9	21	36.4	54
	開側	2.7	2	3.9	6.9	13.7
レバー開閉ストローク	mm	4		8	12	14
繰り返し精度	mm	±0.01				
配管接続口径		M3×0.5			M5×0.8	
質量	g	27	49	121	220	368
	マウント金具	—	11	19	26	51
	ゴムカバー	—	NBR:6 シリコン:6 フッ素:7		NBR:8 シリコン:8 フッ素:10	
		NBR:12 シリコン:12 フッ素:16		NBR:15 シリコン:15 フッ素:20		

注1：グリップポイント長さ30mm、使用圧力 0.5MPaの場合の値です。詳細については1464ページ実効把持力のグラフをご覧ください。

2：ゴムカバーの耐久性は、使用条件によりエアハンドと異なります。

内部構造





各部名称と主要部材質

No.	名称	材質	備考
①	本体	アルミ合金	
②	ヘッドカバー	アルミ合金	
③	ピストンロッド	ステンレス鋼	
④	ピストン	アルミ合金	
⑤	マグネット	樹脂	
⑥	押えカバー	硬鋼	
⑦	押えカバー	アルミ合金	
⑧	レバー	ステンレス鋼	
⑨	アクションレバー	硬鋼	
⑩	レール	硬鋼	
⑪	支点ピン	硬鋼	
⑫	圧入ピン	硬鋼	
⑬	円筒コロ	硬鋼	
⑭	Oリング	合成ゴム(NBR)	
⑮	十字穴付小ねじ	軟鋼	
⑯	針状コロ	硬鋼	
⑰	止め輪	硬鋼	
⑱	パッキン	合成ゴム(NBR)	
⑲	パッキン	合成ゴム(NBR)	
⑳	スプリング	鋼線	単動形のみ
㉑	プラグ	黄銅	単動形のみ
㉒	フィルタ	黄銅	単動形のみ

注文記号

■ゴムカバー材質

ゴムカバーなし

無記入

ゴムカバー付

●-JN : NBRゴム (黒に青マーク付)
●-JF : フッ素ゴム (黒に緑マーク付)
●-JS : シリコンゴム (白)

■マウント金具

マウント金具なし

無記入

マウント金具付

-M
★出荷時添付

■センサスイッチの形式

無記入 : センサスイッチなし

-ZE135 : ZE135付
●2線式、無接点タイプ
●表示灯付
●DC10~28V
●リード線横出し

-ZE235 : ZE235付
●2線式、無接点タイプ
●表示灯付
●DC10~28V
●リード線上出し

-ZE155 : ZE155付
●3線式、無接点タイプ
●表示灯付
●DC4.5~28V
●リード線横出し

-ZE255 : ZE255付
●3線式、無接点タイプ
●表示灯付
●DC4.5~28V
●リード線上出し

-ZE175 : ZE175付PNP
●3線式、無接点タイプ
●表示灯付
●DC5~28V
●リード線横出し

-ZE275 : ZE275付PNP
●3線式、無接点タイプ
●表示灯付
●DC5~28V
●リード線上出し

☀ NHB□PA-25はレバー開側でセンサスイッチを使用する場合はリード線上出しタイプを選択してください。

■リード線長さ

A : 1000mm
B : 3000mm
G : 3000mm
M8コネクタ付 (ZE175、ZE275のみ)


■センサスイッチの数 (センサスイッチ付の場合)

●1 : 1個付
●2 : 2個付
★出荷時添付

アディショナルパーツ (別売部品)

マウント金具

●φ10用-NHB-M10
●φ16用-NHB-M16
●φ20用-NHB-M20
●φ25用-NHB-M25

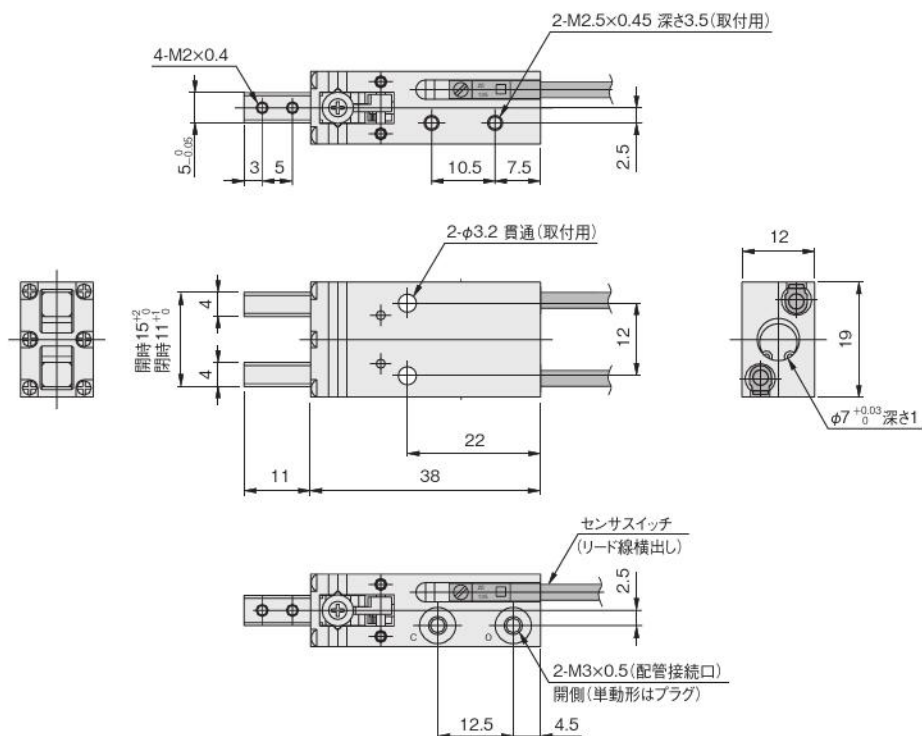
ゴムカバー単体

-NHB DPA

	基本形式	使用シリンダ径					
複動形	NHB DPA	-6					
		-10	-JN	-M	-ZE135	A	1 2
		-16	-JF		-ZE155	B	
		-20	-JS		-ZE175	G	
		-25 ^注			-ZE235		
			-ZE255				
						-ZE275	
常時開単動形	NHB RPA	-6					
		-10	-JN	-M	-ZE135	A	1 2
		-16	-JF		-ZE155	B	
		-20	-JS		-ZE175	G	
		-25 ^注			-ZE235		
			-ZE255				
						-ZE275	

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッド B
アルファ
インロッド
アクシス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ83,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バネバック
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

パラレルタイプクロスローラベアリング仕様寸法図 (mm)

NHB□PA-6

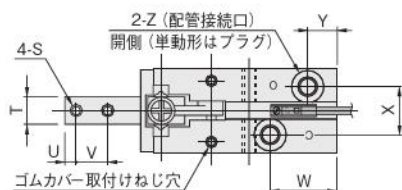


NHB□PA-10

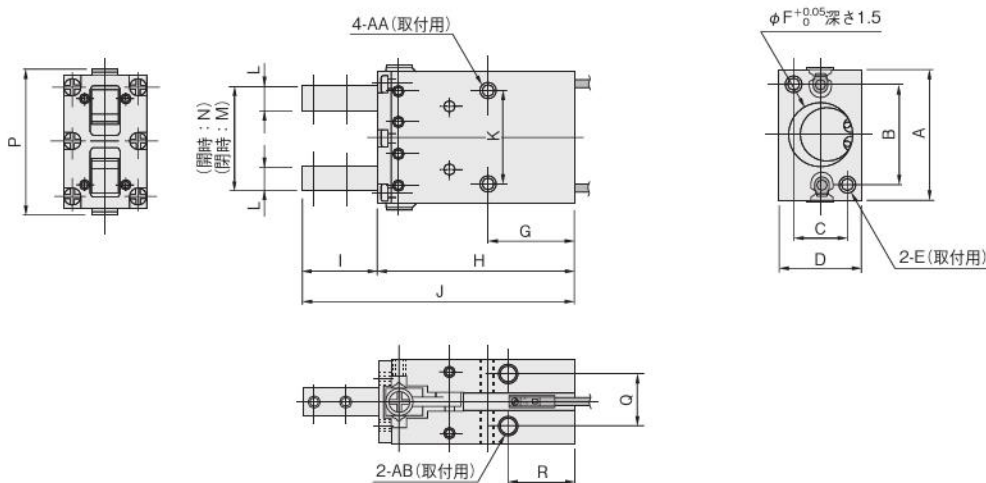
NHB□PA-16

NHB□PA-20

NHB□PA-25



※寸法図はφ16を使用

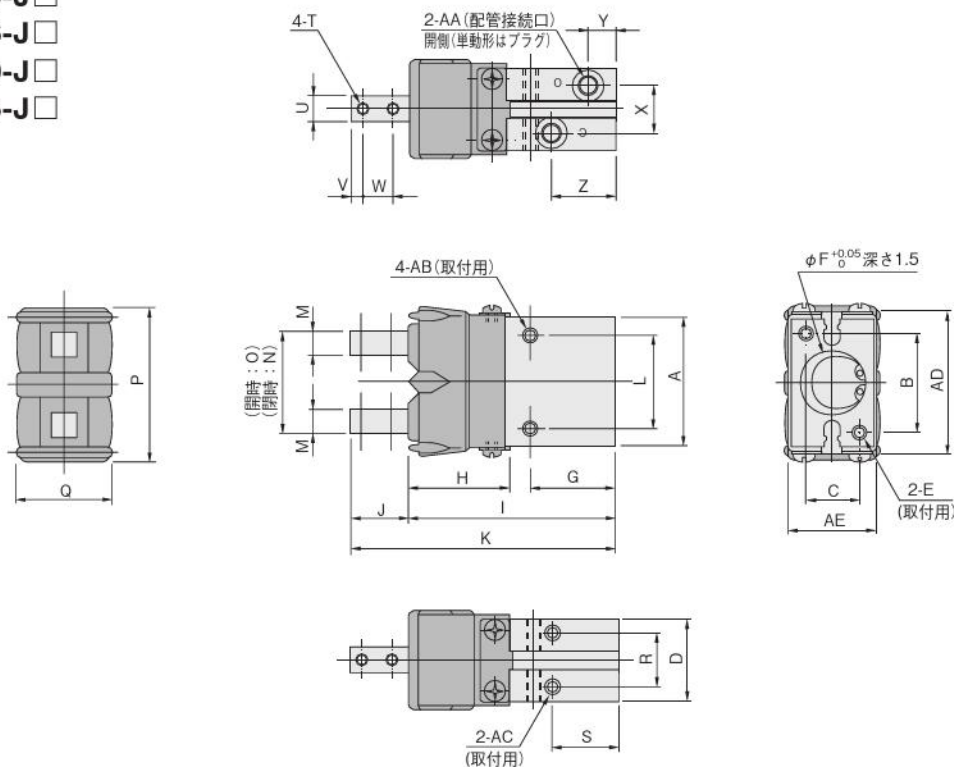


形式	記号	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N
NHB□PA-10		23	17	10	16	M3×0.5 深さ5	11	20	43	16.5	59.5	18	4.5	13±0.4	17 ^{+1.6} _{-0.2}
NHB□PA-16		34	26	14	22	M4×0.7 深さ7	17	23	52	19	71	24	6.5	18 ^{+0.6} _{-0.2}	26 ^{+2.3} ₋₀
NHB□PA-20		45	35	16	26	M5×0.8 深さ8	21	26	60.5	23	83.5	30	8.5	24 ^{+0.1} _{-0.9}	36 ^{+1.5} _{-0.9}
NHB□PA-25		52	40	20	32	M6×1 深さ10	26	30	68	27	95	36	10	28±0.4	42 ^{+1.0} _{-0.7}
P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z	AA	AB			
25	10	16	M3×0.5	5.5 ⁰ _{-0.03}	3	6	15	10	7.5	M3×0.5	M3×0.5 深さ5	M3×0.5 深さ5			
37.5	14	18	M3×0.5	7 ⁰ _{-0.03}	3	8	17.5	12	7.5	M5×0.8	M4×0.7 深さ7	M4×0.7 深さ7			
49	16	19	M4×0.7	8 ⁰ _{-0.04}	4	10	20	13	8	M5×0.8	M5×0.8 深さ8	M5×0.8 深さ8			
57.5	20	22	M5×0.8	10 ⁰ _{-0.03}	5	12	23	18	9	M5×0.8	M6×1 深さ10	M6×1 深さ10			

パラレルタイプクロスローラベアリング仕様ゴムカバー付寸法図 (mm)

- NHB □ PA-10-J □
- NHB □ PA-16-J □
- NHB □ PA-20-J □
- NHB □ PA-25-J □

※寸法図はφ16を使用

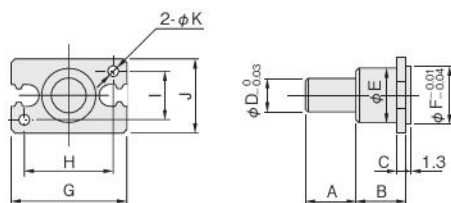


形式	記号	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
NHB □ PA-10-J □		23	17	10	16	M3×0.5 深さ5	11	20	22.5	46.5	13	59.5	18	4.5	13±0.4	17 ^{+1.6} _{-0.2}
NHB □ PA-16-J □		34	26	14	22	M4×0.7 深さ7	17	23	27.5	56	15	71	24	6.5	18 ^{+0.6} _{-0.2}	26 ^{+2.3} ₀
NHB □ PA-20-J □		45	35	16	26	M5×0.8 深さ8	21	26	34	64.5	19	83.5	30	8.5	24 ^{+0.1} _{-0.9}	36 ^{+1.5} _{-0.9}
NHB □ PA-25-J □		52	40	20	32	M6×1 深さ10	26	30	38	73	22	95	36	10	28±0.4	42 ^{+1.0} _{-0.7}

P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z	AA	AB	AC	AD	AE
27	20	10	16	M3×0.5	55 ⁰ _{-0.03}	3	6	10	7.5	15	M3×0.5	M3×0.5 深さ5	M3×0.5 深さ5	26.6	18
39	26	14	18	M3×0.5	7 ⁰ _{-0.03}	3	8	12	7.5	17.5	M5×0.8	M4×0.7 深さ7	M4×0.7 深さ7	37.6	24
51	30	16	19	M4×0.7	8 ⁰ _{-0.04}	4	10	13	8	20	M5×0.8	M5×0.8 深さ8	M5×0.8 深さ8	48.6	28
59	36	20	22	M5×0.8	10 ⁰ _{-0.03}	5	12	18	9	23	M5×0.8	M6×1 深さ10	M6×1 深さ10	55.6	34

オプション

- マウント金具：-M



形式	記号	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K
NHB-M10		15	15	3	10	11	11	23	17	10	16	3.4
NHB-M16		15	15	3	10	16	17	34	26	14	22	4.5
NHB-M20		15	15	3	10	18	21	45	35	16	26	5.5
NHB-M25		25	17	5	14	26	26	52	40	20	32	6.6

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ツイロッド
アクシス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ83,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブ
低減
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベーシック
ペン
スリム
ツイスト
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイスト
ロッドφ6
ツイスト
ロッドφ8
アルファ
ワイヤロッド
アクシス
シリンド
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63 φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブバック
低摩擦
シリンド
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

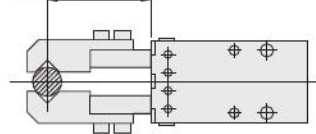
取扱い要領と注意事項



選定

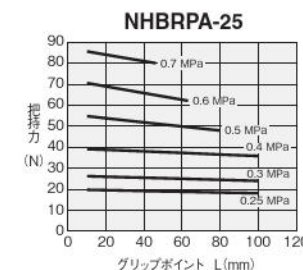
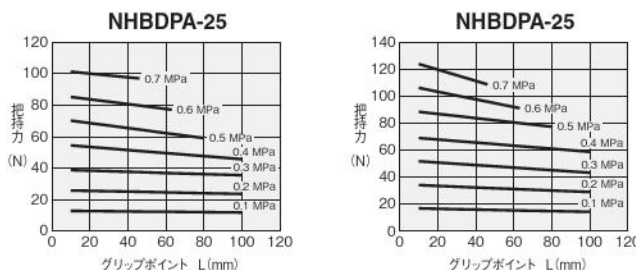
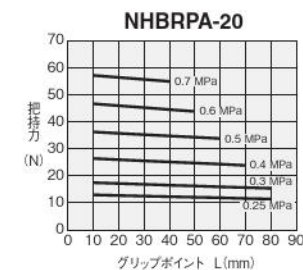
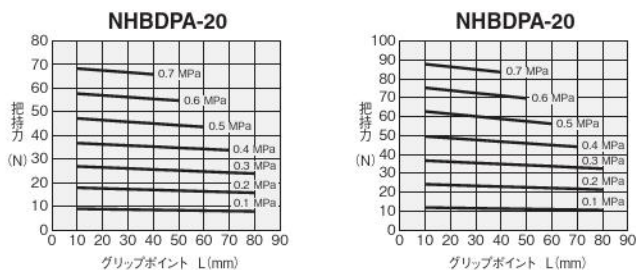
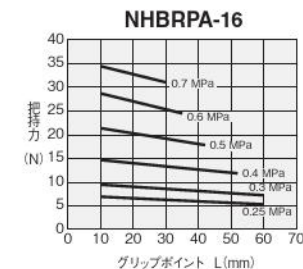
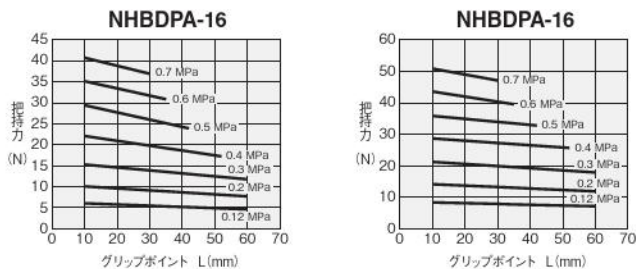
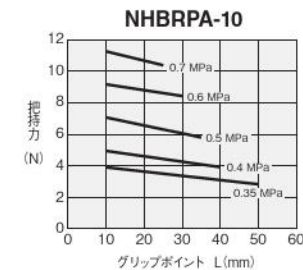
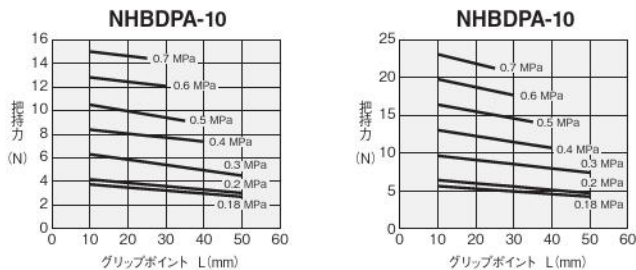
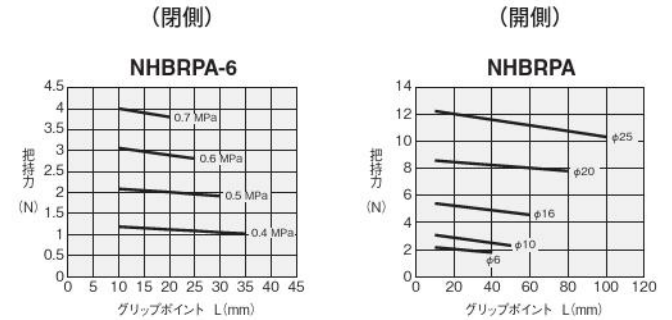
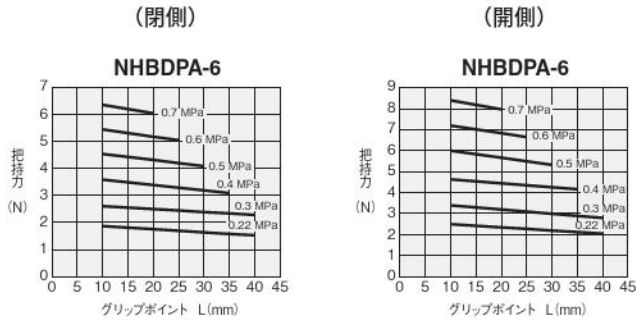
実効把持力

グリップポイント長さ Lmm



●パラレルタイプ 複動形 (クロスローラベアリング仕様)

●パラレルタイプ 常時開単動形 (クロスローラベアリング仕様)

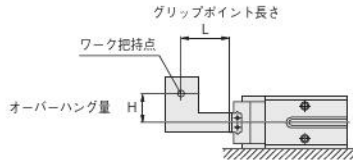


取扱い要領と注意事項

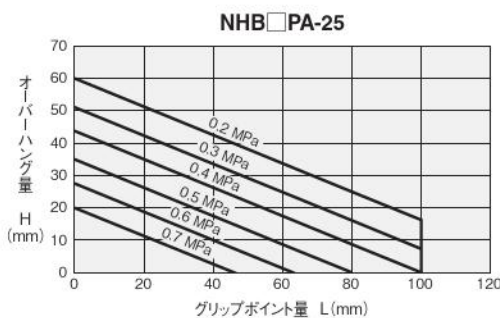
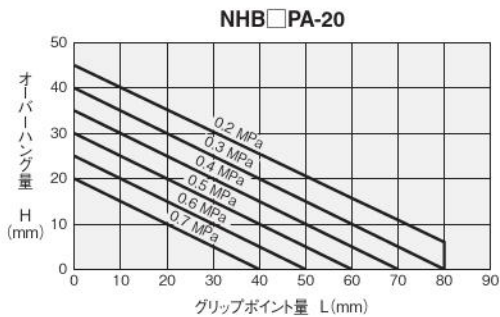
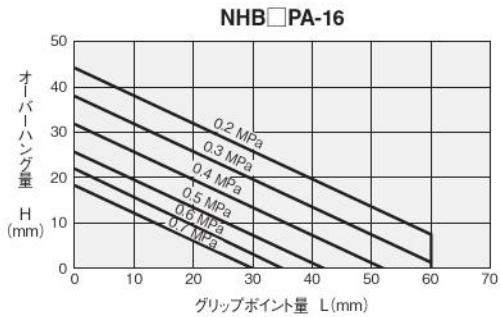
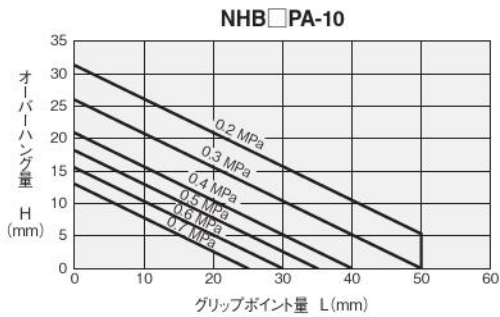
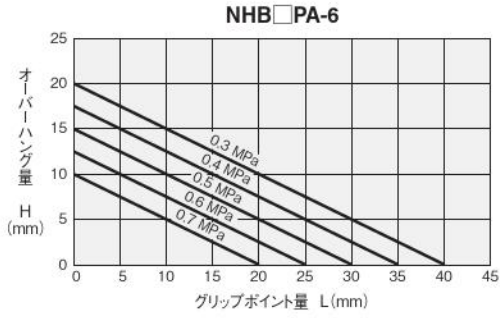


選定

グリップポイント 制限範囲



●パラレルタイプ (クロスローラベアリング仕様)



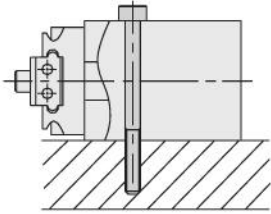
- ミニピット
- ノック
- マルチ
- ジグC
- ジグC ストローク
- ジグC 低摩擦
- ペーシック
- ペン
- スリム
- ツインポート
- ダイナ
- KSD
- ガイドジグ 6~10
- ガイドジグ 12~63
- ツインロッドφ6
- ツインロッドB
- アルファツインロッド
- アクシスシリンダ
- スライドユニット
- ハイマルチ
- ミニガイドスライダ
- ロッドスライダ
- Zスライダ
- GT
- ミニガイドテーブル
- ORV
- ORC φ10
- ORCA
- ORCA
- ORK
- ORC φ83, φ80
- ORW
- MRW
- ORB
- MRV
- MRC
- MRG
- MRB
- ORS
- MRS
- RAP
- RAT
- RAF
- RAN
- RAG
- RWT
- スイング
- ツイスト
- エアハンド
- Lハンド
- フラット型エアハンド
- 三爪ハンド
- メカハンド
- ラバーハンド
- MJC
- コンプリアンス
- コンプラθレス
- SHM
- マイクロ
- SHM
- 高速バロパック
- 低速シリンダ
- リニア磁気
- ストロークセンサ
- センサスイッチ
- CJ
- CRE

取扱い要領と注意事項

本体取付方法

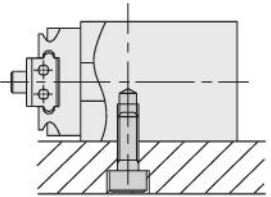
●ハンドボーイ

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)



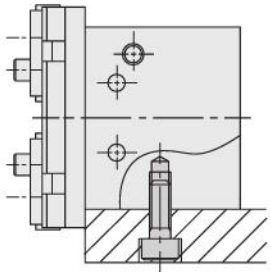
形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHC1D-10	M3×0.5	0.59
NHC1D-16	M3×0.5	0.59
NHC1D-20	M4×0.7	1.37
NHC1D-25	M5×0.8	2.84

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	1.37
NHC1D-16	M4×0.7	1.37
NHC1D-20	M5×0.8	2.89
NHC1D-25	M6×1.0	4.92

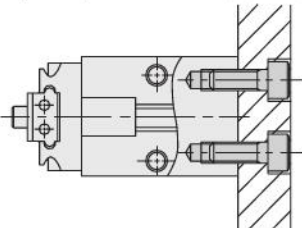
3. 本体側面の取付ねじを使用した方法



形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHC1D-10	M3×0.5	0.59
NHC1D-16	M4×0.7	1.37
NHC1D-20	M5×0.8	2.84
NHC1D-25	M6×1.0	4.92

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	0.59
NHC1D-16	M4×0.7	1.37
NHC1D-20	M5×0.8	2.84
NHC1D-25	M6×1.0	4.92

※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。
寸法につきましては寸法図をご覧ください。

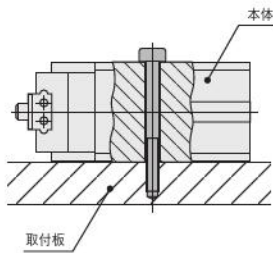
- ミニ
- ビット
- ノック
- マルチ
- ジグC
- ジグC
- ストローク
- ジグC
- 低摩擦
- ペーシック
- ペン
- スリム
- ツイン
- ポート
- ダイナ
- KSD
- ガイドジグ
- 6~10
- ガイドジグ
- 12~63
- ツイン
- ロッドφ6
- ツイン
- ロッドB
- アルファ
- ツイロッド
- アクシス
- シリンダ
- スライド
- ユニット
- ハイ
- マルチ
- ミニガイド
- スライダ
- ロッド
- スライダ
- Z
- スライダ
- GT
- ミニガイド
- テーブル
- ORV
- ORC
- φ10
- ORCA
- ORGA
- ORK
- ORC
- φ83, φ80
- ORW
- MRW
- ORB
- MRV
- MRC
- MRG
- MRB
- ORS
- MRS
- RAP
- RAT
- RAF
- RAN
- RAG
- RWT
- スイング
- ツイスト
- エアハンド
- Lハンド
- フラット形
- エアハンド
- 三爪
- ハンド
- メカ
- ハンド
- ラバー
- ハンド
- MJC
- コンプラ
- イアシス
- コンプラ
- θレス
- SHM
- マイクロ
- SHM
- 高速
- バクパック
- 低速
- シリンダ
- リニア
- 磁気
- ストローク
- センサ
- センサ
- スイッチ
- CJ
- CRE

取扱い要領と注意事項

本体取付方法

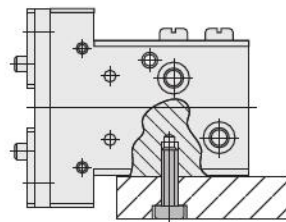
●パラレルタイプ リニアガイド仕様

1.本体の貫通穴を使用する場合



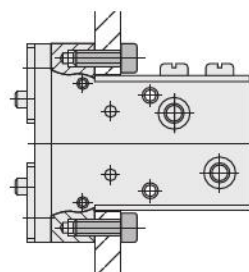
シリンダ径	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
φ6	—	—
φ8	M3×0.5	0.59
φ10		
φ16	M4×0.7	1.37
φ20		
φ25	M5×0.8	2.84
φ32		
φ40	M6×1.0	4.92
φ50		

2.本体側面のネジを使用する場合



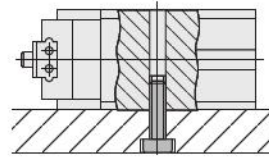
シリンダ径	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
φ6	M2.5×0.45	0.34
φ8	M3×0.5	0.59
φ10		
φ16	M4×0.7	1.37
φ20		
φ25	M6×1.0	4.92
φ32		
φ40	M8×1.25	11.87
φ50		

3.本体肩面のネジを使用する場合



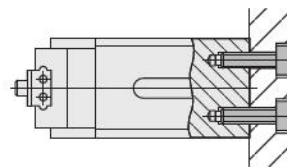
シリンダ径	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
φ6	—	—
φ8	—	—
φ10	M3×0.5	0.59
φ16		
φ20	M4×0.7	1.37
φ25		
φ32	M5×0.8	2.84
φ40		
φ40	M6×1.0	4.92
φ50		

4.本体裏面のネジを使用する場合



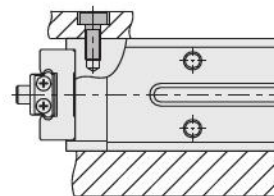
シリンダ径	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
φ6	M3×0.5	0.59
φ8	—	—
φ10	M4×0.7	1.37
φ16		
φ20	M5×0.8	2.84
φ25		
φ32	M6×1.0	4.92
φ40		
φ40	M8×1.25	11.87
φ50		

5.本体底面のネジを使用する場合



シリンダ径	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
φ6	M2.5×0.45	0.34
φ8		
φ10	M3×0.5	0.59
φ16		
φ20	M4×0.7	1.37
φ25		
φ32	M6×1.0	4.92
φ40		
φ40	M8×1.25	11.87
φ50		

●本体側面のネジを使用する場合



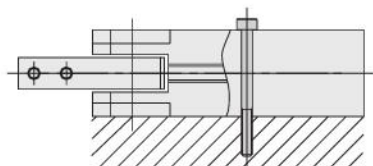
シリンダ径	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
φ6	—	—
φ8	—	—
φ10	M3×0.5	0.59
φ16		
φ20	M4×0.7	1.37
φ25		
φ32	M5×0.8	2.84
φ40		
φ40	M5×0.8	2.84
φ50		

取扱い要領と注意事項

本体取付方法

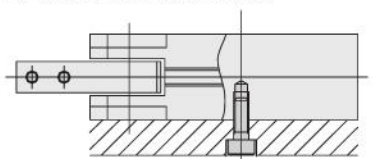
●NHBシリーズ（高精度180度開仕様・180度開仕様）

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。)



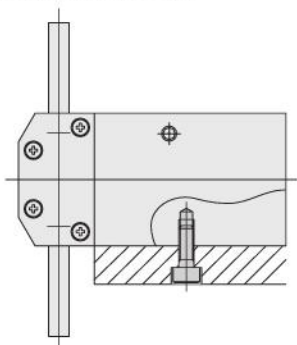
形式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHBDSL□-12	M3×0.5	0.59
NHBDSL□-16	M3×0.5	0.59
NHBDSL□-20	M4×0.7	1.37
NHBDSL-25	M5×0.8	2.84

2. 本体両面の取付ねじを使用した方法



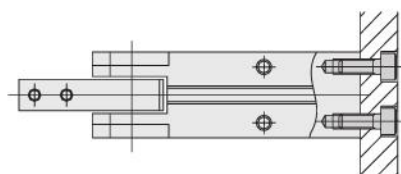
形式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHBDSL□-12	M4×0.7	1.37
NHBDSL□-16	M4×0.7	1.37
NHBDSL□-20	M4×0.7	2.84
NHBDSL-25	M6×1	4.92

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
NHBDSL□-12	M3×0.5	0.59
NHBDSL□-16	M4×0.7	1.37
NHBDSL□-20	M5×0.8	2.84
NHBDSL-25	M6×1	4.92

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
NHBDSL□-12	M3×0.5	0.59
NHBDSL□-16	M4×0.7	1.37
NHBDSL□-20	M5×0.8	2.84
NHBDSL-25	M6×1	4.92

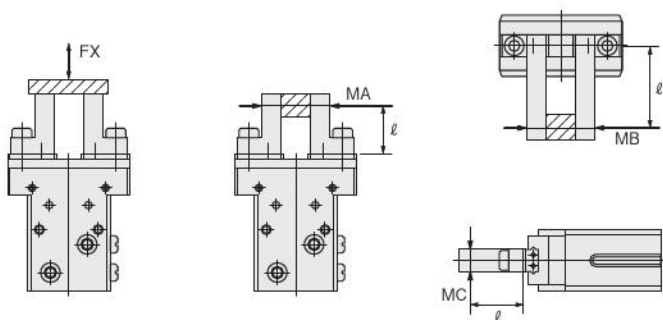
※例4の時は位置決め用の穴を使用することもできます。
穴寸法につきましては1480、1481ページの寸法図をご覧ください。

- ミニピット
- ロック
- マルチ
- ジグC
- ジグCストローク
- ジグC低摩擦
- ペーシック
- ペン
- スリム
- ツインポート
- ダイナ
- KSD
- ガイドジグ 6~10
- ガイドジグ 12~63
- ツインロッドφ6
- ツインロッドB
- アルファツイロッド
- アクセスシリンダ
- スライドユニット
- ハイマルチ
- ミニガイドスライダ
- ロッドスライダ
- Zスライダ
- GT
- ミニガイドテーブル
- ORV
- ORCφ10
- ORCA ORGA
- ORK
- ORCφ83,φ80
- ORW MRW
- ORB
- MRV
- MRC MRG
- MRB
- ORS MRS
- RAP
- RAT
- RAF
- RAN
- RAG
- RWT
- スイング
- ツイスト
- エアハンド
- Lハンド
- フラット形エアハンド
- 三爪ハンド
- メカハンド
- ラバーハンド
- MJC
- コンプリアンシス
- コンプレレス
- SHMマイクロ
- SHM
- 高速バルブ
- 低速シリンダ
- リニア磁気
- ストロークセンサ
- センサスイッチ
- CJ
- CRE

取扱い要領と注意事項

許容荷重および許容モーメント

●リニアガイド仕様



●ハンドボーイ

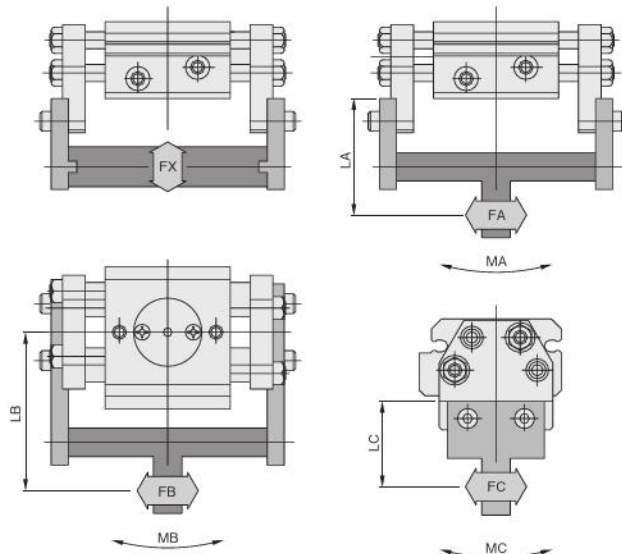
形式	荷重およびモーメント N	FX N	MA N·m	MB N·m	MC N·m
NHC1D-10	60	60	0.3	0.3	0.6
NHC1D-16	100	100	0.8	0.8	1.6
NHC1D-20	160	160	1.4	1.4	2.8
NHC1D-25	280	280	2.4	2.4	4.8

備考：lは本体端面から把持点までの距離です。

●NHB□PG□シリーズ

形式	荷重およびモーメント N	FX N	MA N·m	MB N·m	MC N·m
NHB□PG-6	9	9	0.03	0.03	0.06
NHB□PG-8	12	12	0.04	0.04	0.08
NHB□PG-10	50	50	0.4	0.4	0.8
NHB□PG-16	120	120	1	1	2
NHB□PG-20	200	200	1.5	1.5	3
NHBDPG-25	350	350	3	3	6
NHBDPG-32					
NHBDPG-40	600	600	5.5	6	10
NHBDPG-50					

●WHDPシリーズ



●MA = FA×LA (N·m)

●MB = FB×LB (N·m)

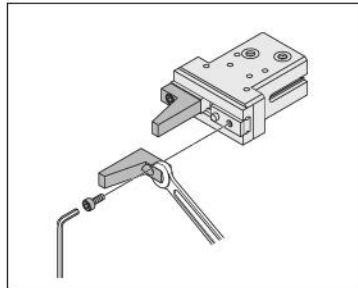
●MC = FC×LC (N·m)

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

取扱い要領と注意事項

把持

- 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。爪の質量は仕様欄の許容爪質量をご覧ください。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。
- 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。
- 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。
- 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	1.14
NHC1D-16	M4×0.7	2.7
NHC1D-20	M5×0.8	5.4
NHC1D-25	M6×1.0	9.2

レバー及びレバー取付部に横荷重がかかる使用方法は避けてください。

●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
NHB□PG-6	M1.6×0.35	0.156
NHB□PG(L)-8	M2×0.4	0.315
NHB□PG(L)-10	M3×0.5	1.14
NHB□PG(L)-16	M4×0.7	2.7
NHB□PG(L)-20	M5×0.8	5.4
NHBDPG-25	M6×1.0	9.2
NHBDPG-32		
NHBDPG-40		
NHBDPG-50		

レバー及びレバー取付部に横荷重がかかる使用方法は避けてください。

●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-12	M3×0.5	1.14
NHBDSL-16	M3×0.5	1.14
NHBDSL-20	M4×0.7	2.7

レバー及びレバー取付部に横荷重がかかる使用方法は避けてください。

ワーク

●NHBシリーズ（リニアガイド仕様）

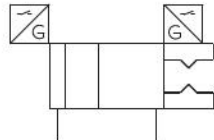
- 実際に把持するワークの質量は実効把持力の1/10～1/20程度に設定してください。
- ワークを把持したままエアハンドを移動させる場合では、ワーク質量は実効把持力の1/30～1/50程度に設定してください。
- 爪の材質や形状、把持面状態、ワークの移動速度などにより、把持できるワーク質量は大幅に異なりますので、仕様表やグラフの数値はあくまでも目安としてください。

- ミニピット
- ノック
- マルチ
- ジグC
- ジグCストローク
- ジグC低摩擦
- ペーシック
- ペン
- スリム
- ツインポート
- ダイナ
- KSD
- ガイドジグ6～10
- ガイドジグ12～63
- ツインロッドφ6
- ツインロッドB
- アルファ
- アクシス
- スライダユニット
- ハイマルチ
- ミニガイドスライダ
- ロッドスライダ
- Zスライダ
- GT
- ミニガイドテーブル
- ORV
- ORCφ10
- ORCA
- ORCA
- ORK
- ORCφ83,φ80
- ORW
- MRW
- ORB
- MRV
- MRC
- MRG
- MRB
- ORS
- MRS
- RAP
- RAT
- RAF
- RAN
- RAG
- RWT
- スイング
- ツイスト
- エアハンド
- Lハンド
- フラット形エアハンド
- 三爪ハンド
- メカハンド
- ラバーハンド
- MJC
- コンプライン
- コンプレックス
- SHMマイク
- SHM
- 高速バルブ
- 低速シリンダ
- リニア磁気
- ストロークセンサ
- センサスイッチ
- CJ
- CRE

センサスイッチ

無接点タイプ

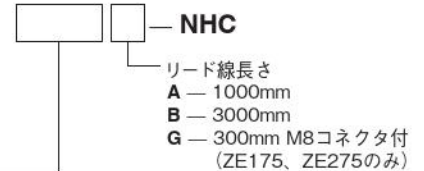
表示記号



注文記号

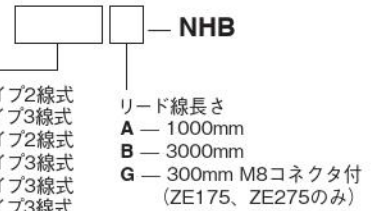
●センサスイッチのみ

●ハンドボーイ



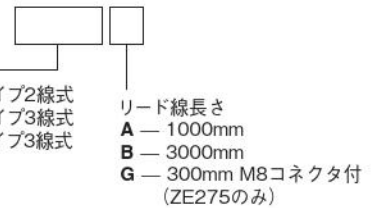
センサスイッチ形式	表示灯付	電圧	リード線出し
ZE135	— 無接点タイプ2線式	DC10~28V	リード線横出し
ZE175	— 無接点タイプ3線式	DC5~28V	リード線横出し
ZE235	— 無接点タイプ2線式	DC10~28V	リード線横出し
ZE155	— 無接点タイプ3線式	DC4.5~28V	リード線横出し
ZE255	— 無接点タイプ3線式	DC4.5~28V	リード線横出し
ZE275	— 無接点タイプ3線式	DC5~28V	リード線横出し

●NHBシリーズ



センサスイッチ形式	表示灯付	電圧	リード線出し
ZE135	— 無接点タイプ2線式	DC10~28V	リード線横出し
ZE175	— 無接点タイプ3線式	DC5~28V	リード線横出し
ZE235	— 無接点タイプ2線式	DC10~28V	リード線横出し
ZE155	— 無接点タイプ3線式	DC4.5~28V	リード線横出し
ZE255	— 無接点タイプ3線式	DC4.5~28V	リード線横出し
ZE275	— 無接点タイプ3線式	DC5~28V	リード線横出し

●WHDPシリーズ



センサスイッチ形式	表示灯付	電圧	リード線出し
ZE235	— 無接点タイプ2線式	DC10~28V	リード線横出し
ZE255	— 無接点タイプ3線式	DC4.5~28V	リード線横出し
ZE275	— 無接点タイプ3線式	DC5~28V	リード線横出し

●センサスイッチの詳細は1819ページをご覧ください。

ミニビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC ストローク
ジグC 低摩擦
ベーシック
ペン
スリム
ツイン ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6~10
ガイドジグ 12~63
ツイン ロッドφ6
ツイン ロッドB
アルファ ツインロッド
アクシス シリンダ
スライド ユニット
ハイ マルチ
ミニガイド スライダ
ロッド スライダ
ス スライダ
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63 φ80
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形 エアハンド
三爪 ハンド
メカ ハンド
ラバー ハンド
MJC
コンプラ イアンス
コンプラ θレス
SHM マイクロ
SHM
高速 バルブタクト
低速 シリンダ
リニア 磁気
ストローク センサ
センサ スイッチ
CJ CRE

センサスイッチ作動範囲・応差

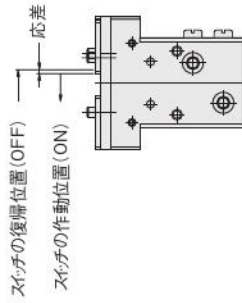
●開閉ストローク応差（開閉角度応差）

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。

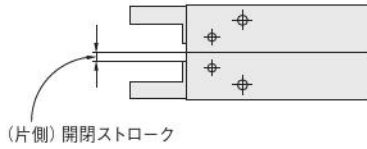
●スイッチ繰り返し作動位置精度

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。

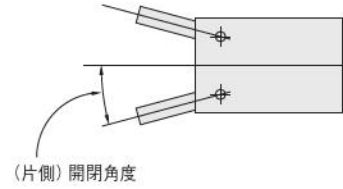
パラレルタイプリニアガイド仕様



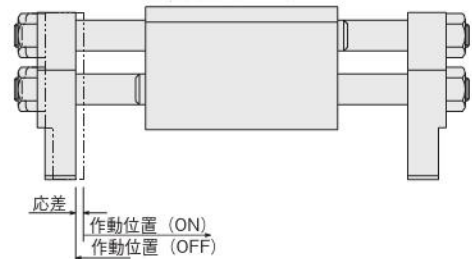
パラレルタイプ



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

形式	開閉ストローク応差	作動位置精度
NHB□PG□-8	0.3	0.2
NHB□PG□-10	0.3	0.2
NHB□PG□-16	0.4	0.2
NHB□PG□-20	0.4	0.2
NHB□PG□-25	0.4	0.2
NHBDPG-32	0.4	0.2
NHBDPG-40	0.6	0.2
NHBDPG-50	0.6	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。

ミニ
ピット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ツイロッド
アクシス
シリンド
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ83,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブ
低速
シリンド
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

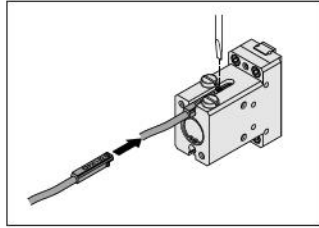
ミニビット
 ノック
 マルチ
 ジグC
 ジグCストローク
 ジグC低摩擦
 ベーシック
 ペン
 スリム
 ツインポート
 ダイナ
 KSD
 ガイドジグ6~10
 ガイドジグ12~63
 ツインロッドφ6
 ツインロッドB
 アルファクイックロッド
 アクシスシリンドラ
 スライドユニット
 ハイマルチ
 ミニガイドスライダ
 ロッドスライダ
 Zスライダ
 GT
 ミニガイドテーブル
 ORV
 ORCφ10
 ORCA
 ORGA
 ORK
 ORCφ63φ80
 ORW
 MRW
 ORB
 MRV
 MRC
 MRG
 MRB
 ORS
 MRS
 RAP
 RAT
 RAF
 RAN
 RAG
 RWT
 スイング
 ツイスト
 エアハンド
 Lハンド
 フラット形エアハンド
 ミニハンド
 メカハンド
 ラバーハンド
 MJC
 コンプレックス
 コンプレックスレス
 SHM
 マイクロ
 SHM
 高速バルブバック
 低速シリンダ
 リニア磁気
 ストロークセンサ
 センサスイッチ
 CJ
 CRE

センサスイッチ取付時の注意

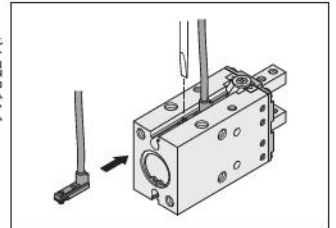
●NHBシリーズ

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0.1N・m~0.2N・m程度にしてください。

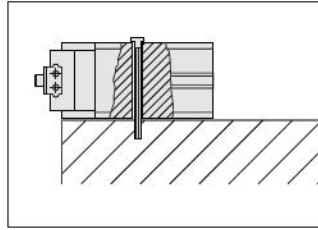
注意 図の上の方からセンサスイッチをスイッチ取付溝へ挿入することはできませんので注意してください。



注意 **NHB□PA-25**
 レバー開側でセンサスイッチをご使用の場合は、リード線上出レタイプZE235、ZE255を選択し、右図の向きで取り付けてください。

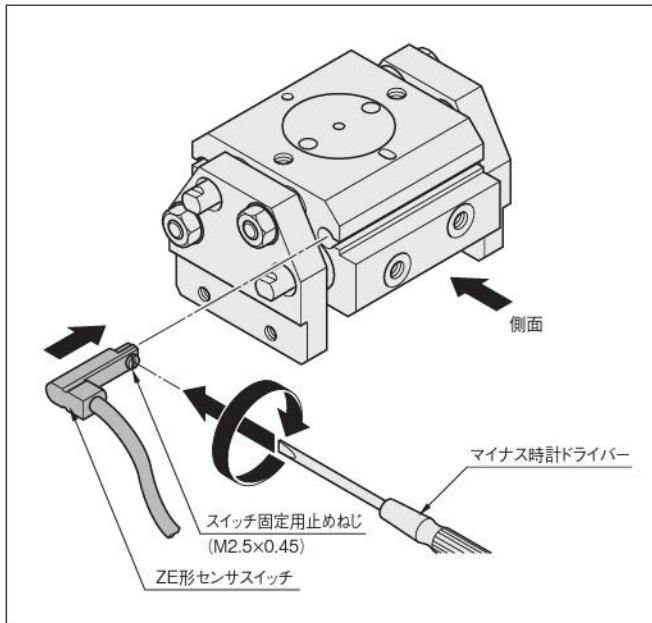


注意 ハンドボーイNHC1Dシリーズ
 NHB□PG(Y,L,J)シリーズ
 CS-NHBDDBGシリーズ
 NHB□PAシリーズ
 NHB□S-8
 NHBDSLGLシリーズ
 (NHB□PG-32およびNHB□PA-6は除く)
 右図の様に、本体を貫通取り付けする場合、センサスイッチは取り付けられませんので注意してください。



●WHDPシリーズ

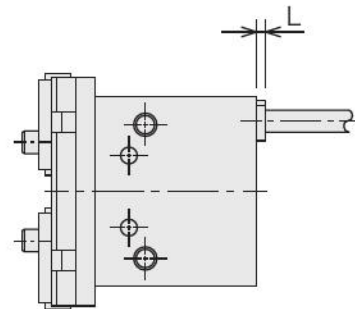
下図の矢印方向からセンサスイッチをスイッチ取付溝に挿入し、適正な位置まで移動してから止めねじを締め付けます。止めねじの締付トルクは0.1N・m~0.2N・m程度にしてください。



注意 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

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。)

《内側把持の場合》

- ①レバーの全開を確認する
- ②スイッチを本体溝部に矢印方向へ入れる
- ③矢印の方向へスイッチを入れるとランプがONし、更に動かすとOFFとなる
- ④矢印の方向(逆)に戻すとランプがONし、更に0.3mm程動かした所でスイッチ止めねじで固定する

①ワークの内側把持を確認する

《外側把持の場合》

- ①レバーの全閉を確認する
- ②スイッチを本体溝部に矢印方向へ入れる
- ③矢印の方向へスイッチを入れるとランプがONする
- ④③のONする位置から更に矢印方向へ0.3mm程動かした所でスイッチ止めねじで固定する

①ワークの外側把持を確認する

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。)

《内側把持の場合》

●NHBDP□, NHBRP□の場合

- ①レバーの全開を確認する
- ②スイッチを本体溝部に矢印方向へ入れる
- ③矢印の方向へスイッチを入れるとランプがONする
- ④③のONする位置から更に矢印方向へ0.3mm程動かした所でスイッチ止めねじで固定する

①ワークの内側把持を確認する

《外側把持の場合》

●NHBDPA□, NHBRPA□の場合

- ①レバーの全閉を確認する
- ②スイッチを本体溝部に矢印方向へ入れる
- ③矢印の方向へスイッチを入れるとランプがONし、更に動かすとOFFとなる
- ④矢印の方向(逆)に戻すとランプがONし、更に0.3mm程動かした所でスイッチ止めねじで固定する

①ワークの外側把持を確認する

《内側把持の場合》

●NHBDP□, NHBRP□の場合

- ①レバーの全開を確認する
- ②スイッチを本体溝部に矢印方向へ入れる
- ③矢印の方向へスイッチを入れるとランプがONし、更に動かすとOFFとなる
- ④③のONする位置から更に矢印方向へ0.3mm程動かした所でスイッチ止めねじで固定する

①ワークの外側把持を確認する

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。

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ワイロッド
アクシス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダー
ロッド
スライダー
Z
スライダー
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ83,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コップラ
イアンス
コップラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バロパック
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

ミニビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC ストローク
ジグC 低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツインポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6~10
ガイドジグ 12~63
ツインロッドφ6
ツインロッドB
アルファワイロッド
アクシスシリンダ
スライドユニット
ハイマルチ
ミニガイドスライダ
ロッドスライダ
スライダ
GT
ミニガイドテーブル
ORV
ORC φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC φ63 φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形エアハンド
三爪ハンド
メカハンド
ラバーハンド
MJC
コンプリアンス
コンプラθレス
SHM
マイクロ
SHM
高速バルブ
低速シリンダ
リニア磁気
ストロークセンサ
センサスイッチ
CJ
CRE

●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てください。)

《内側把持の場合》

①レバーの全開を確認する

②スイッチを本体溝部に矢印方向へ入れる

③矢印の方向へスイッチを入れるとランプがONし、更に動かすとOFFとなる

④矢印の方向(逆)に戻すとランプがONし、更に0.3mm程動かした所でスイッチ止めねじで固定する

①ワークの内側把持を確認する

《外側把持の場合》

①レバーの全閉を確認する

②スイッチを本体溝部に矢印方向へ入れる

③矢印の方向へスイッチを入れるとランプがONする

④③のONする位置から更に矢印方向へ0.3mm程動かした所でスイッチ止めねじで固定する

①ワークの外側把持を確認する

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。