

### 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>スイングタイプ複動形・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>スイングタイプ高精度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>スイングタイプ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  
パーシック  
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  
φ3,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



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

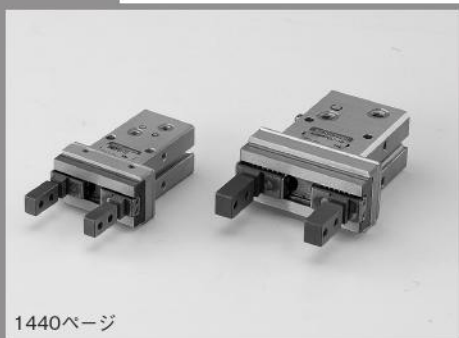
- 40%軽量化。従来のNHBシリーズリニアガイド仕様と比べて約40%軽量化しました。
- 45%小形化。幅と長さの高さを削減。
- 強い。高剛性リニアガイドにより、繰返し精度±0.01mm以下。センタリング精度±0.07mm以下。



1432ページ

### パラレルタイプ リニアガイド仕様

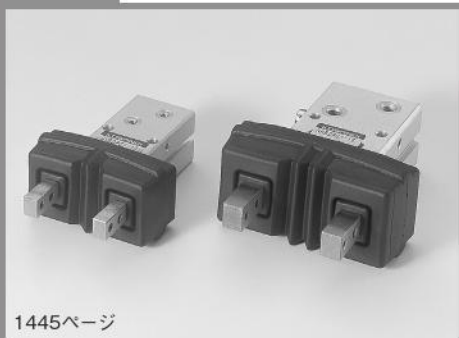
- レバー部にリニアガイドを採用、長寿命、高精度、ロンググリップ把持&オーバーハング把持が可能。
- 繰返し把持精度±0.01mm。センタリング精度±0.07mm。



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

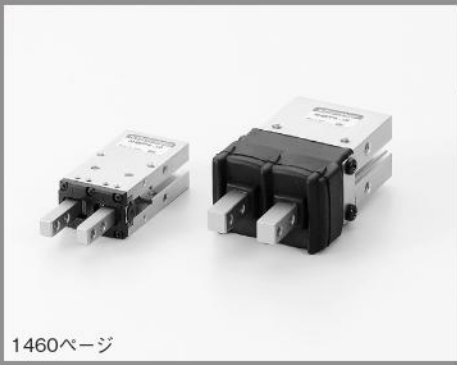
- 開閉ストロークが従来品の約2倍。
- 繰り返し把持精度±0.01mm。



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

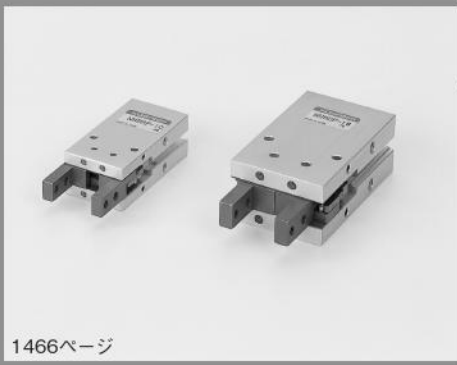
- クリーン度はクラス4対応（吸引時）。
- 繰り返し把持精度±0.01mm。



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
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
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
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



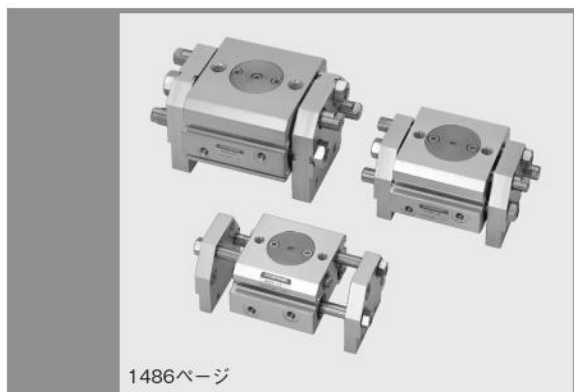
## スイングタイプ 高精度180度開仕様

- 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。



## 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。



## 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

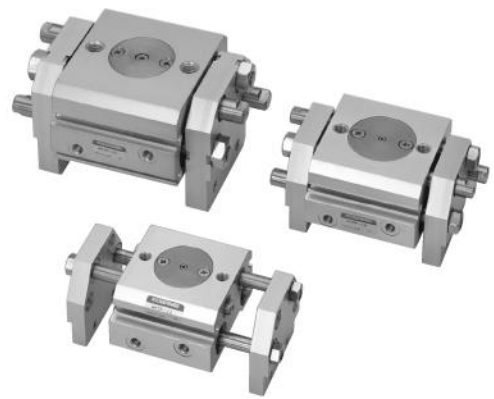
ミニ  
ビット  
ノック  
マルチ  
ジグ C  
ジグ C  
ストローク  
ジグ C  
低摩擦  
ベ-シック  
ペン  
スリム  
ツイン  
ポート  
ダイナ  
KSD  
ガイドジグ  
6~10  
ガイドジグ  
12~63  
ツイン  
ロッドφ6  
ツイン  
ロッド B  
アルファ  
ワイロッド  
アクシス  
シリンド  
スライド  
ユニット  
ハイ  
マルチ  
ミニガイド  
スライダ  
ロッド  
スライダ  
Z  
スライダ  
GT  
ミニガイド  
テーブル  
ORV  
ORC  
φ10  
ORCA  
ORGA  
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  
ミハ  
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 <b>ハンドボーイ (小形)</b> 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 <b>スタンダード</b> 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 <b>フィンガ付</b> 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 <b>ゴムカバー付</b> 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 <b>ロングストローク</b> 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 <b>クリーンシステム対応</b> 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 <b>スタンダード ゴムカバー付き</b> 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 <b>スタンダード</b> 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 <b>スタンダード</b> 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 <b>高精度180度開仕様</b> 1478 ページ	複動形	NHBDSL- □
	NHBシリーズ スイングタイプ <b>180度開仕様</b> 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 <b>エアハンド</b> 1486 ページ	複動形	WHDP- □



# WHDPシリーズ・ラック式平行タイプ

## ワイド形エアハンド・複動形



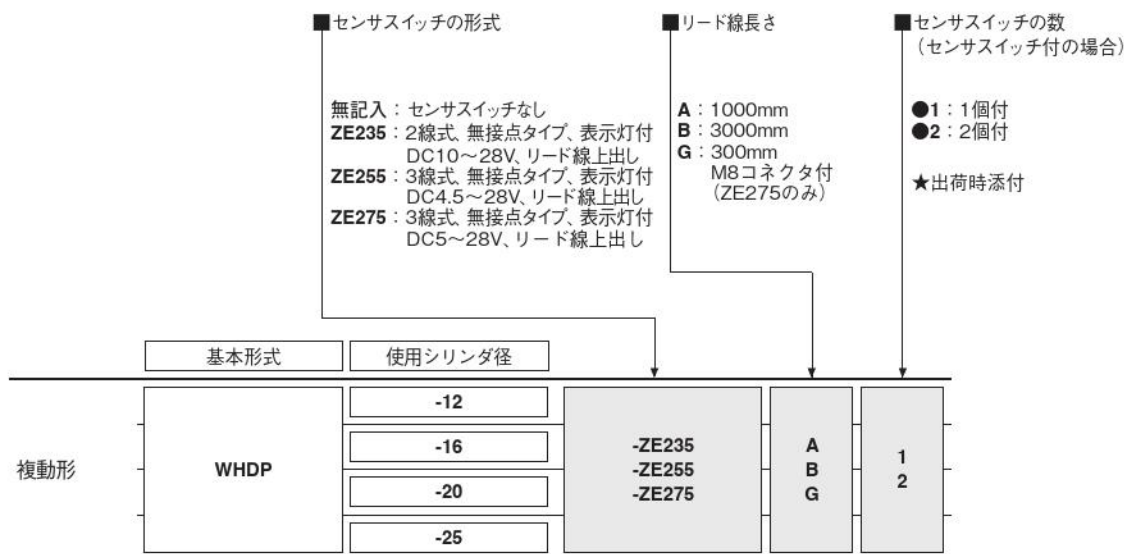
### 仕様

#### ●ラック式平行タイプ複動形

項目	基本形式	WHDP-12	WHDP-16	WHDP-20	WHDP-25
使用シリンダ径	mm	12	16	20	25
作動形式		複動形			
使用流体		空気			
使用圧力範囲	MPa	0.2~0.7			
保証耐圧力	MPa	1.05			
使用温度範囲	°C	0~60			
最高作動頻度	cycle/min	120			
給油		不要			
実効把持力(F)注	N	28	47	80	130
レバー開閉ストローク	mm	24	32	40	50
繰り返し精度	mm	±0.08			
配管接続口径		M5×0.8			
質量	g	230	400	760	1100

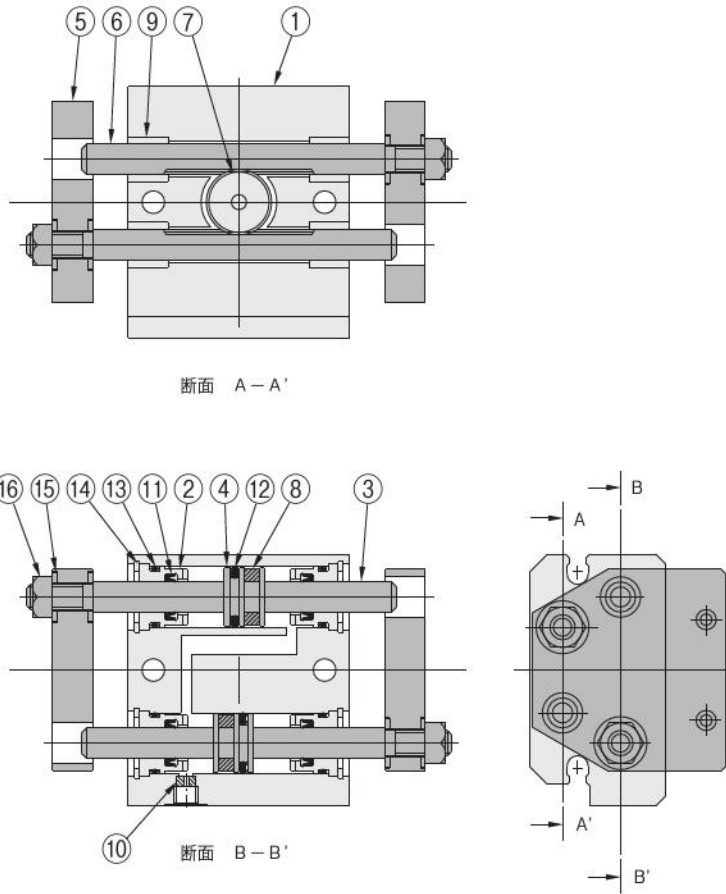
注：グリップポイント長さ50mm、使用圧力 0.5MPaの場合の値です。  
詳細については1490ページ実効把持力のグラフをご覧ください。

### 注文記号



# 内部構造

●図は複動形φ12の場合



## 各部名称と主要部材質

No.	名称	材質
①	本体	アルミ合金
②	ロッドカバー	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	レバー	アルミ合金
⑥	ガイドロッド	ステンレス鋼
⑦	ピニオン	ステンレス鋼
⑧	マグネット	樹脂マグネット

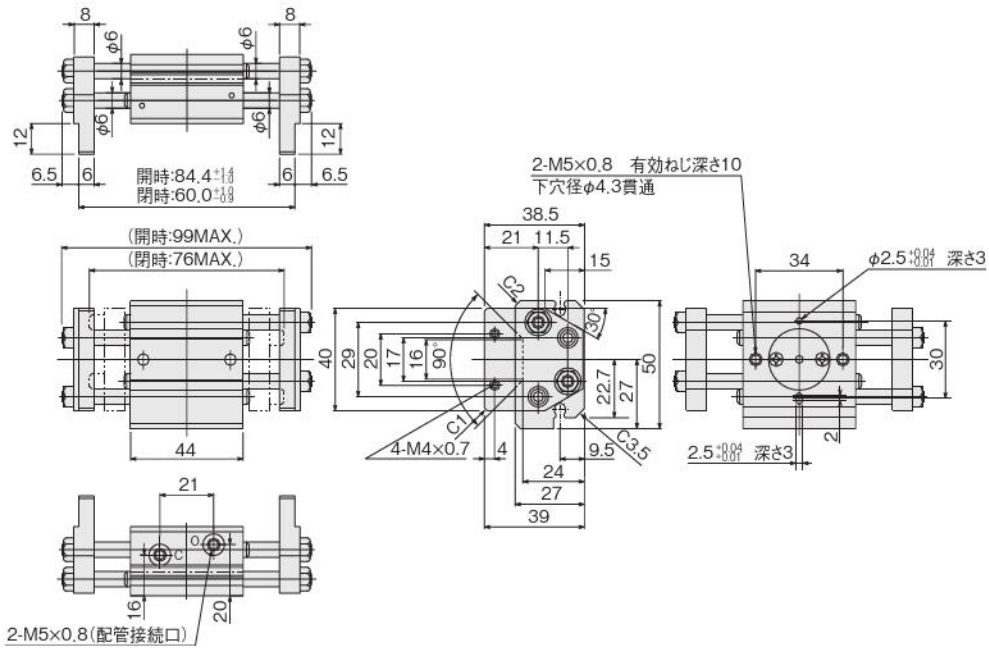
No.	名称	材質
⑨	メタル	軸受銅合金
⑩	固定絞り	アルミ合金
⑪	パッキン	合成ゴム
⑫	パッキン	合成ゴム
⑬	Oリング	合成ゴム
⑭	止め輪	炭素工具鋼
⑮	平座金	ステンレス鋼
⑯	六角ナット	軟鋼

- 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
- パーシック
- 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
- 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
- パルパック
- 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

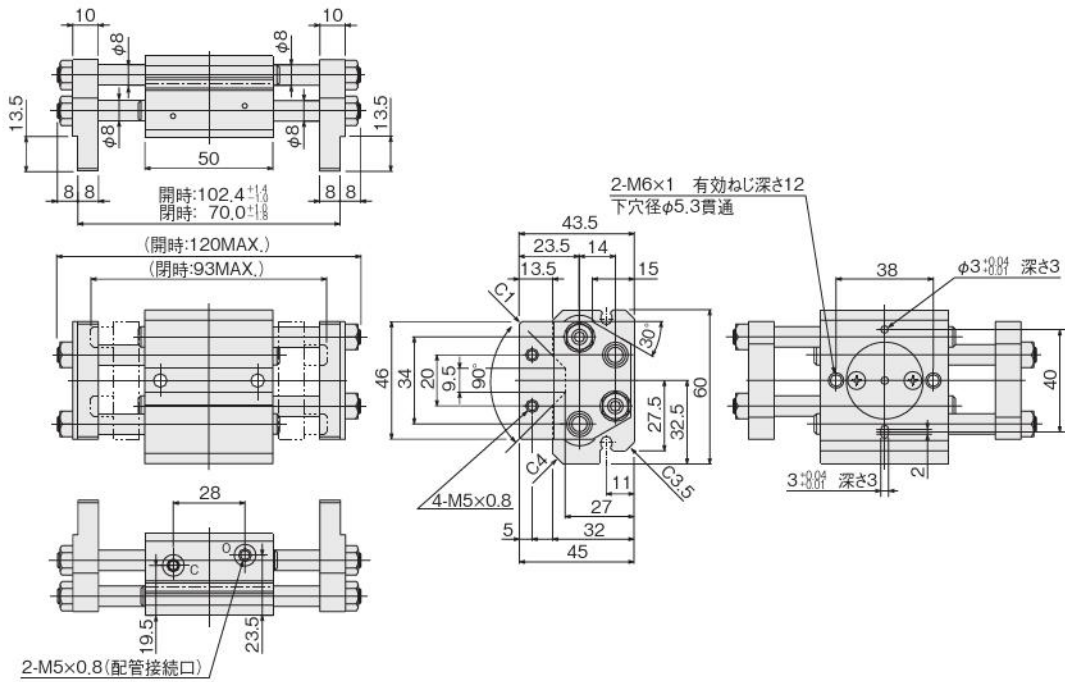
ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドφ8
アルファ
ワイロッド
アクセス
シリンドラ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63 φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
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

# ラック式平行タイプ寸法図 (mm)

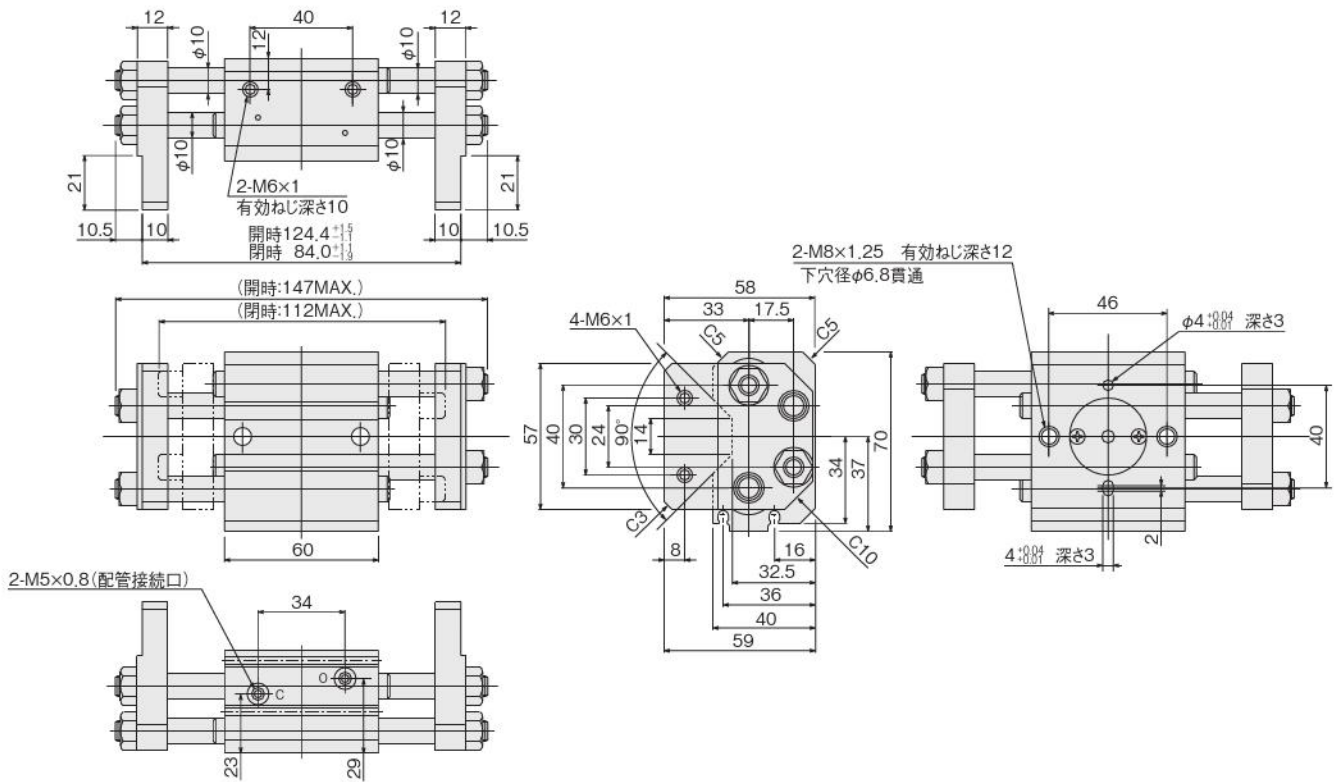
## WHDP-12



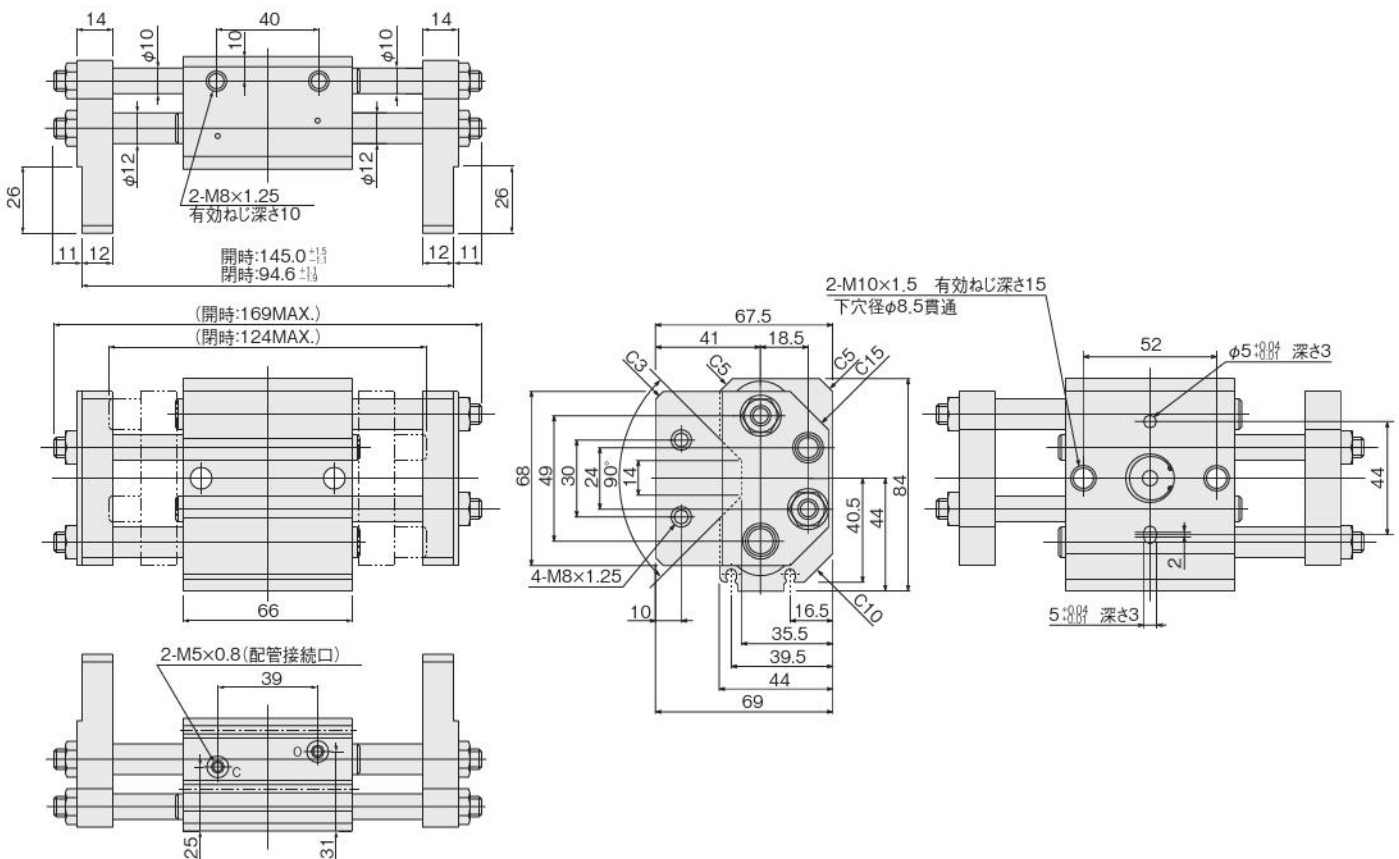
## WHDP-16



## WHDP-20



## WHDP-25



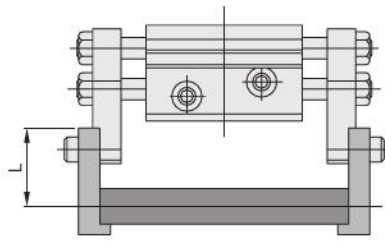
- ミニ
- ビット
- ノック
- マルチ
- ジグC
- ジグC
- ストローク
- ジグC
- 低摩擦
- ベースック
- ペン
- スリム
- ツイン
- ポート
- ダイナ
- KSD
- ガイドジグ
- 6~10
- ガイドジグ
- 12~63
- ツイン
- ロッドφ6
- ツイン
- ロッドB
- アルファ
- ツイロッド
- アクセス
- シリンド
- スライド
- ユニット
- ハイ
- マルチ
- ミニガイド
- スライダ
- ロッド
- スライダ
- Z
- スライダ
- GT
- ミニガイド
- テーブル
- ORV
- ORC
- φ10
- ORCA
- ORGA
- 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
- パルパック
- 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

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
ベースック
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
クイック
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
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
SHM
高速
バルブ
低減
シリンド
リニア
磁気
ストロー
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

## 取扱い要領と注意事項

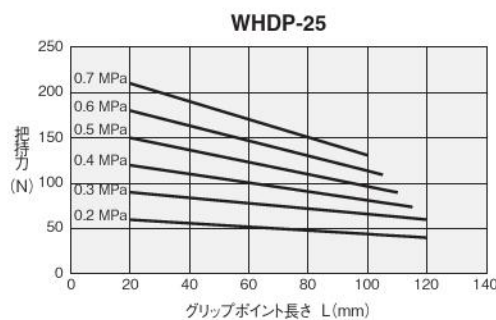
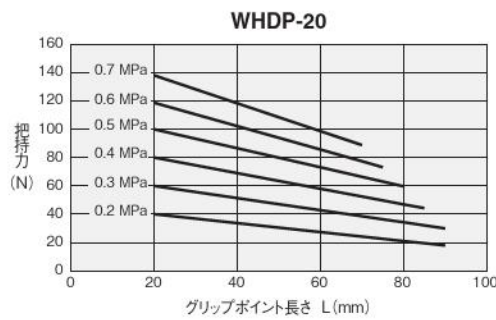
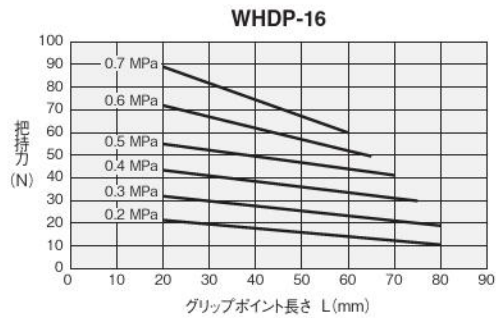
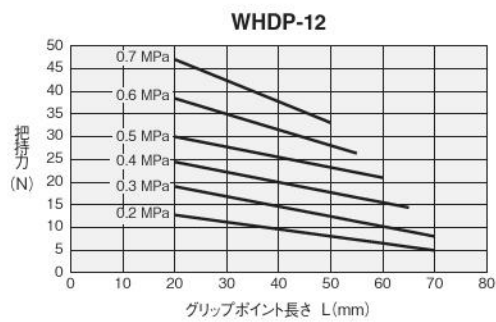
### 実効把持力

#### ●WHDPシリーズ・ラック式パラレルタイプ



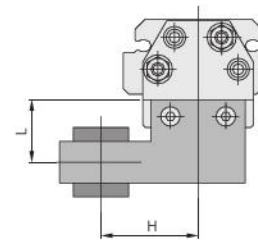
L=グリップポイント長さ

注：把持力は開側、閉側とも同じです。

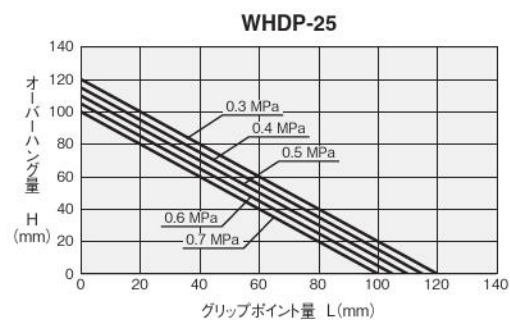
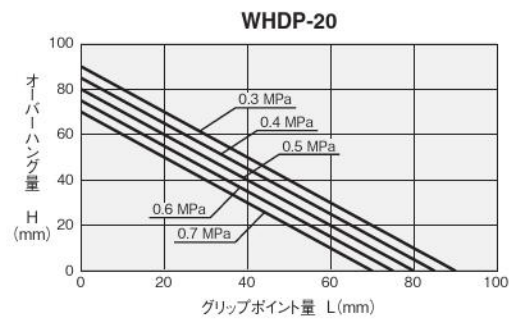
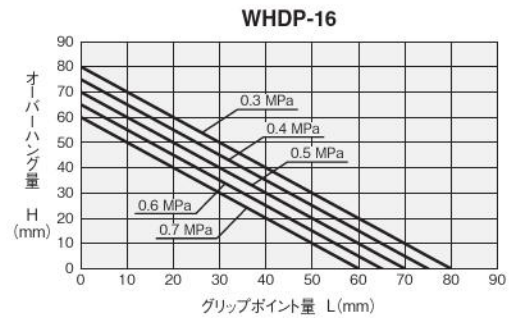
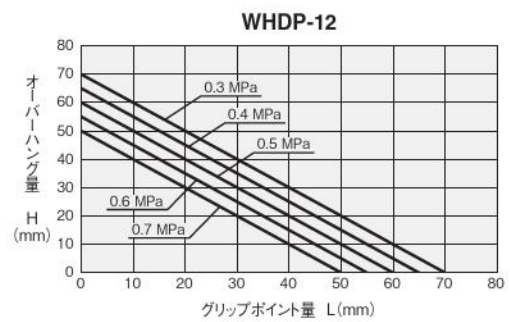


### グリップポイント制限範囲

#### ●WHDPシリーズ・ラック式パラレルタイプ



H=オーバーハング量  
L=グリップポイント長さ

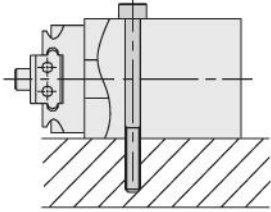


# 取扱い要領と注意事項

## 本体取付方法

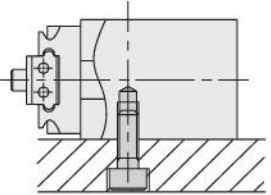
### ●ハンドボーイ

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)



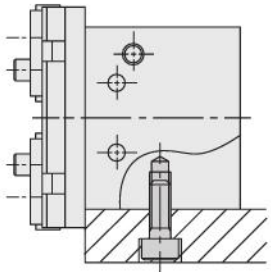
形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHC1D-10	M3×0.5	0.59
NHC1D-16	M3×0.5	0.59
NHC1D-20	M4×0.7	1.37
NHC1D-25	M5×0.8	2.84

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

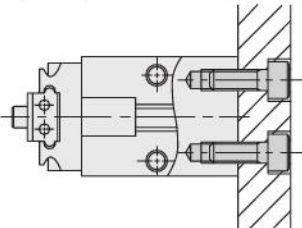
3. 本体側面の取付ねじを使用した方法



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。

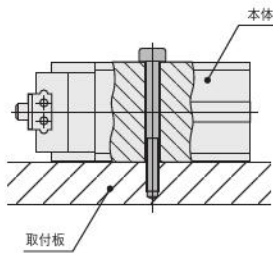
- ミニ
- ビット
- ノック
- マルチ
- ジグC
- ジグC
- ストローク
- ジグC
- 低摩擦
- ペーシック
- ペン
- スリム
- ツイン
- ポート
- ダイナ
- KSD
- ガイドジグ
- 6~10
- ガイドジグ
- 12~63
- ツイン
- ロッドφ6
- ツイン
- ロッドB
- アルファ
- ツイロッド
- アクシス
- シリンダ
- スライド
- ユニット
- ハイ
- マルチ
- ミニガイド
- スライダ
- ロッド
- スライダ
- Z
- スライダ
- GT
- ミニガイド
- テーブル
- ORV
- ORC
- φ10
- ORCA
- ORGA
- 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
- 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

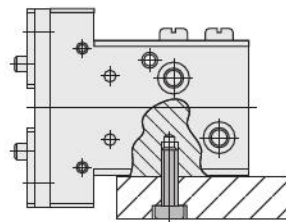
### ●パラレルタイプ リニアガイド仕様

#### 1.本体の貫通穴を使用する場合



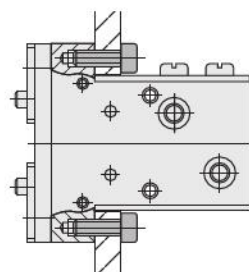
シリンダ径	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
φ6	—	—
φ8	M3×0.5	0.59
φ10		
φ16		
φ20	M4×0.7	1.37
φ25	M5×0.8	2.84
φ32		
φ40	M6×1.0	4.92
φ50		

#### 2.本体側面のネジを使用する場合



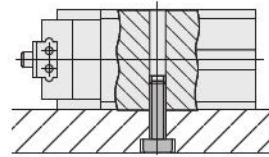
シリンダ径	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
φ6	M2.5×0.45	0.34
φ8	M3×0.5	0.59
φ10		
φ16		
φ20	M5×0.8	2.84
φ25	M6×1.0	4.92
φ32		
φ40	M8×1.25	11.87
φ50		

#### 3.本体肩面のネジを使用する場合



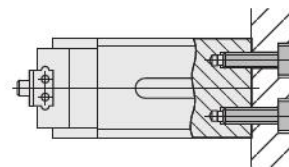
シリンダ径	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
φ6	—	—
φ8	M3×0.5	0.59
φ10		
φ16		
φ20	M4×0.7	1.37
φ25	M5×0.8	2.84
φ32		
φ40	M6×1.0	4.92
φ50		

#### 4.本体裏面のネジを使用する場合



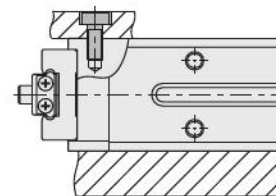
シリンダ径	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
φ6	M3×0.5	0.59
φ8	—	—
φ10	M4×0.7	1.37
φ16		
φ20	M5×0.8	2.84
φ25	M6×1.0	4.92
φ32		
φ40	M8×1.25	11.87
φ50		

#### 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	M4×0.7	1.37
φ20	M5×0.8	2.84
φ25	M6×1.0	4.92
φ32		
φ40	M8×1.25	11.87
φ50		

#### ●本体側面のネジを使用する場合



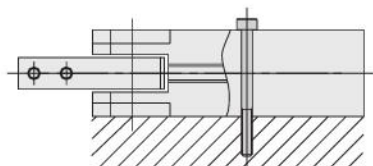
シリンダ径	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
φ6	—	—
φ8	M3×0.5	0.59
φ10		
φ16		
φ20	M4×0.7	1.37
φ25	M5×0.8	2.84
φ32		
φ40	M6×1.0	4.92
φ50		

# 取扱い要領と注意事項

## 本体取付方法

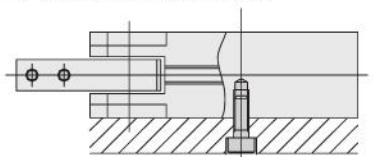
### ●NHBシリーズ（高精度180度開仕様・180度開仕様）

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。)



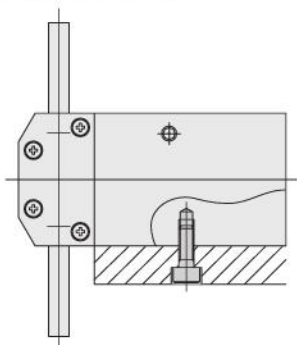
形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHBDSL□-12	M3×0.5	0.59
NHBDSL□-16	M3×0.5	0.59
NHBDSL□-20	M4×0.7	1.37
NHBDSL-25	M5×0.8	2.84

2. 本体両面の取付ねじを使用した方法



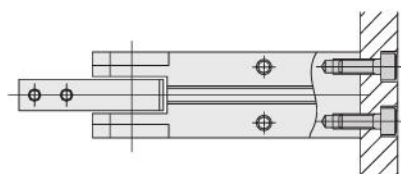
形 式	使用ボルト	最大締付けトルク N・m
NHBDSL□-12	M4×0.7	1.37
NHBDSL□-16	M4×0.7	1.37
NHBDSL□-20	M4×0.7	2.84
NHBDSL-25	M6×1	4.92

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

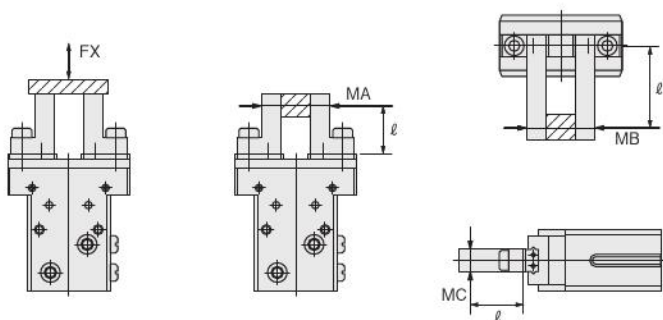
※例4の時は位置決め用の穴を使用することもできます。  
穴寸法につきましては1480、1481ページの寸法図をご覧ください。

- ミニ
- ピット
- 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φ8
- 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
- ス
- 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

# 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

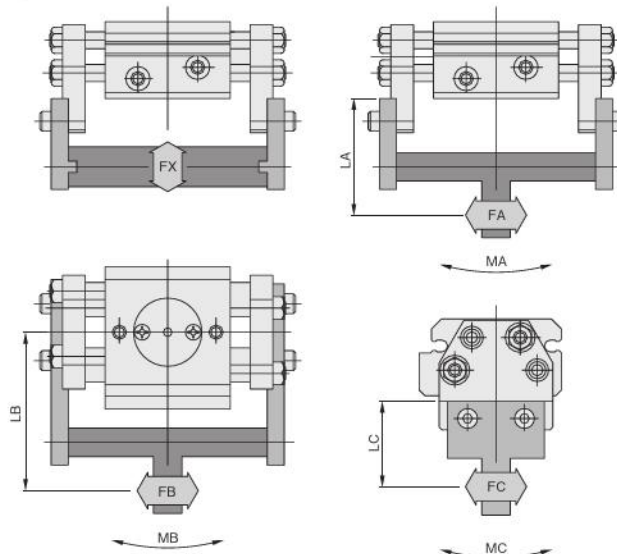
形式	荷重およびモーメント N	FX N	MA N·m	MB N·m	MC N·m
NHC1D-10	60	60	0.3	0.3	0.6
NHC1D-16	100	100	0.8	0.8	1.6
NHC1D-20	160	160	1.4	1.4	2.8
NHC1D-25	280	280	2.4	2.4	4.8

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)

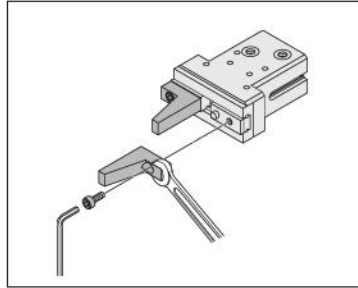
●MC = FC×LC (N·m)

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）

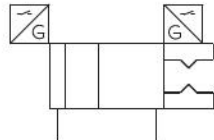
- 実際に把持するワークの質量は実効把持力の1/10～1/20程度に設定してください。
- ワークを把持したままエアハンドを移動させる場合では、ワーク質量は実効把持力の1/30～1/50程度に設定してください。
- 爪の材質や形状、把持面状態、ワークの移動速度などにより、把持できるワーク質量は大幅に異なりますので、仕様表やグラフの数値はあくまでも目安としてください。

- 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
- コンプリアシス
- コンプレックス
- SHMマイクロー
- 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

# センサスイッチ

## 無接点タイプ

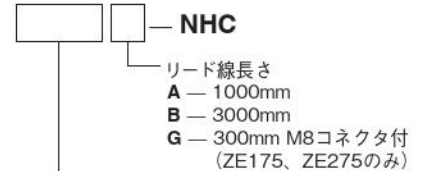
### 表示記号



### 注文記号

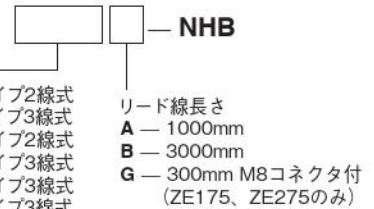
#### ●センサスイッチのみ

#### ●ハンドボーイ



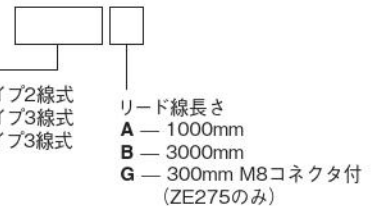
センサスイッチ形式	表示灯付	電圧	リード線出し
ZE135	— 無接点タイプ2線式	DC10~28V	リード線横出し
ZE175	— 無接点タイプ3線式	DC5~28V	リード線横出し
ZE235	— 無接点タイプ2線式	DC10~28V	リード線横出し
ZE155	— 無接点タイプ3線式	DC4.5~28V	リード線横出し
ZE255	— 無接点タイプ3線式	DC4.5~28V	リード線横出し
ZE275	— 無接点タイプ3線式	DC5~28V	リード線横出し

#### ●NHBシリーズ



センサスイッチ形式	電圧	リード線出し
ZE135	— 無接点タイプ2線式	リード線横出し
ZE175	— 無接点タイプ3線式	リード線横出し
ZE235	— 無接点タイプ2線式	リード線横出し
ZE155	— 無接点タイプ3線式	リード線横出し
ZE255	— 無接点タイプ3線式	リード線横出し
ZE275	— 無接点タイプ3線式	リード線横出し

#### ●WHDPシリーズ



センサスイッチ形式	電圧	リード線出し
ZE235	— 無接点タイプ2線式	リード線横出し
ZE255	— 無接点タイプ3線式	リード線横出し
ZE275	— 無接点タイプ3線式	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 スライダー
- ロッド スライダー
- スライダー
- 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 パルスパック
- 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

# センサスイッチ作動範囲・応差

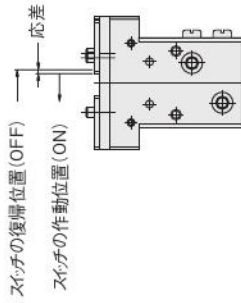
## ●開閉ストローク応差（開閉角度応差）

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。

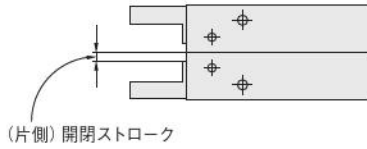
## ●スイッチ繰り返し作動位置精度

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。

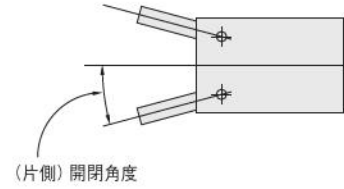
パラレルタイププリニアガイド仕様



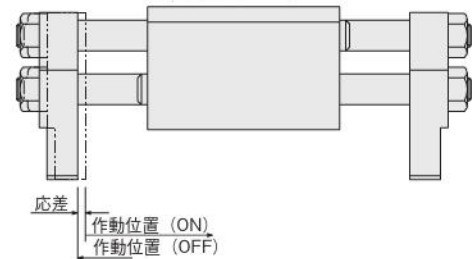
パラレルタイプ



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  
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φ8  
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  
φ8,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

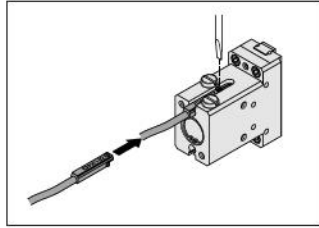
ミニビット  
ノック  
マルチ  
ジグC  
ジグCストローク  
ジグC低摩擦  
ベーシック  
ペン  
スリム  
ツインポート  
ダイナ  
KSD  
ガイドジグ6~10  
ガイドジグ12~63  
ツインロッドφ6  
ツインロッドB  
アルファワイロッド  
アクシスシリンド  
スライドユニット  
ハイマルチ  
ミニガイドスライダ  
ロッドスライダ  
Zスライダ  
GT  
ミニガイドテーブル  
ORV  
ORCφ10  
ORCA  
ORGA  
ORK  
ORCφ63φ80  
ORW  
MRW  
ORB  
MRV  
MRC  
MRG  
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  
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  
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

## センサスイッチ取付時の注意

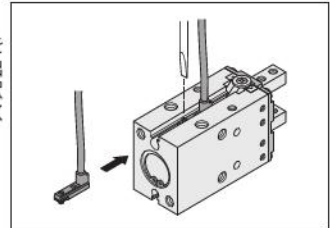
### ●NHBシリーズ

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。

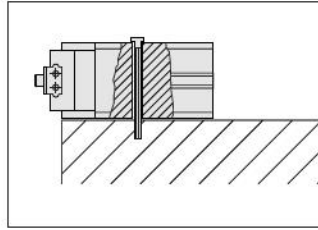
**注** 図の上の方からセンサスイッチをスイッチ取付溝へ挿入することはできませんので注意してください。



**注** **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。

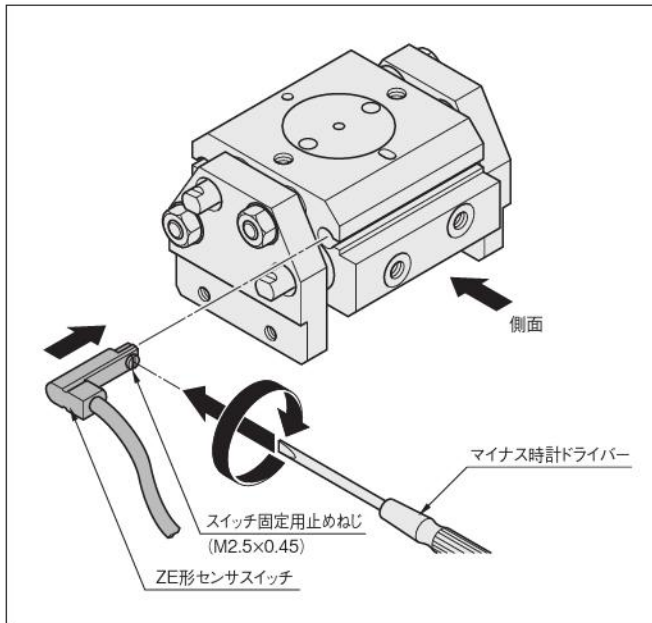


**注** ハンドボーイNHC1Dシリーズ  
NHB□PG(Y,L,J)シリーズ  
CS-NHBDDBGシリーズ  
NHB□PAシリーズ  
NHB□S-8  
NHBDSLГシリーズ  
(NHB□PG-32およびNHB□PA-6は除く)  
右図の様に、本体を貫通取り付けする場合、センサスイッチは取り付けられませんので注意してください。



### ●WHDPシリーズ

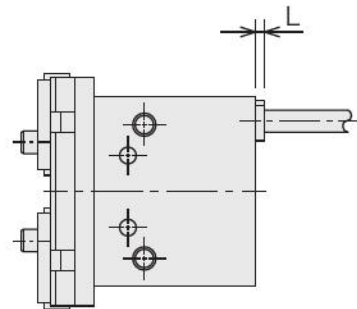
下図の矢印方向からセンサスイッチをスイッチ取付溝に挿入し、適正な位置まで移動してから止めねじを締め付けます。止めねじの締付トルクは0.1N・m～0.2N・m程度にしてください。



**注** 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

●NHBDPA□, NHBRPA□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

《外側把持の場合》

●NHBDP□, NHBRP□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

●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

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
ライノロッド
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
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
シリンドラ
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
ロック
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
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

●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。