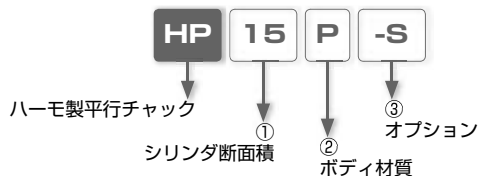


ハーモ製 ロボットパーツ 平行チャック

- コンパクト設計により省スペース、軽量化、ハイサイクル化を実現
 - 軽量化を実現したプラスチックタイプと
耐久性に優れたダイキャストタイプを用意
 - センサ付タイプは近接スイッチが横にスライド可能。
ワークに合わせて調整すればLEDの点滅により
動作確認、クランプ確認が一目で可能

注文形式 (例)



①. シリンダ断面積

記号	15	20	30
断面積 (cm ²)	1.7	3.3	7.2

②. ボディ材質

記号	P(プラスチック)	D(ダイキャスト)
HP15	○	—
HP20	○	○
HP30	—	○

④. オプション

記号	-B(取付けブラケット)	-S(センサ(ブラケット付))
HP15□P	○	○
HP20□P	○	○
HP20□D	—	○
HP30□D	—	○

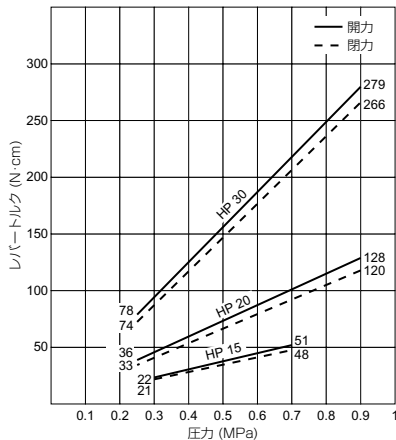
チャック仕様

タイプ	HP 15□P	HP 20□P	HP 20□D	HP 30□D
作動方式	複動形			
使用流体	圧縮空気 (無給油)			
使用圧力範囲	0.3～0.7MPa		0.25～0.9MPa	
使用温度範囲	-10～60°C (但し、凍結しない状態で使用の事)			
ポートサイズ	M5 × 0.8mm			
シリンダ断面積	1.7cm ²	3.3cm ²		7.2cm ²
ツメ開き代	2.8mm	5mm		8.8mm
繰り返し精度	±0.05mm (但し、ツメの中間点)			
最高使用頻度	100 C.P.M.			

オプション

タイプ	HP 15□P	HP 20□P	HP 20□D	HP 30□D
取付けブラケット (B)	○	○	—	—
センサ (S)	○	○	○	○

選定



レバートルク (理論値)

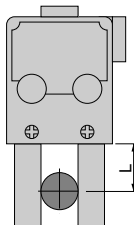
理論グリップは左グラフをもとに次の計算式によって求めます。

$$F = \frac{M}{L}$$

F : 理論グリップ力 (N)

M : レバートルク (N · cm)

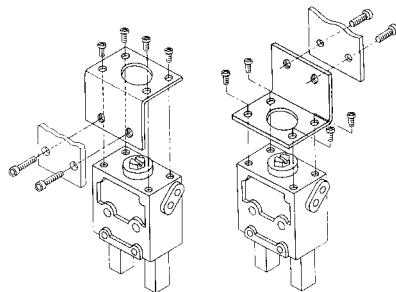
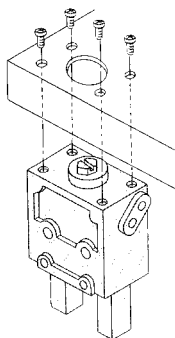
L : ツメ支点からグリップポイントまでの距離 (cm)



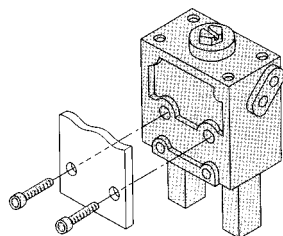
注) グラフは理論計算値を示しています。実際のグリップ力はワーク、フィンガツールの材質・形状により大きく異なりますがおよそ理論値の40～60%を目安にしてください。

チャック取付方法

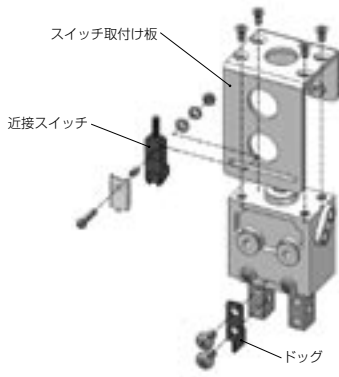
- ①. チャック上面の取付けシャング、取付けタップを使用 (全タイプ可能)
- ②. 取付けブラケット(オプション)を使用 (HP15□P・HP20□P)



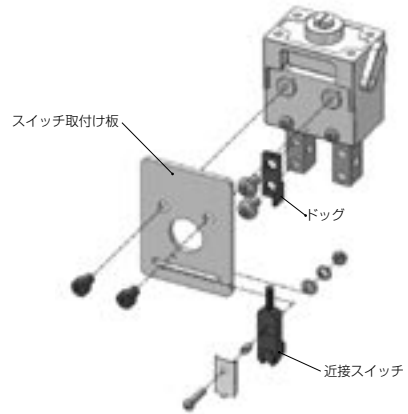
- ③. ダイキャストボディタイプを横から取付け (HP20□D・HP30□D)



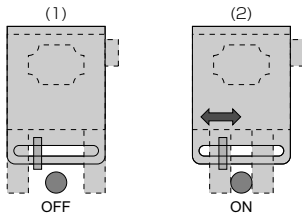
■ センサ組立て調整



プラスチックボディ



ダイキャストボディ



センサを矢印の方向へスライドさせ (1) の状態で OFF、(2) の状態で ON になるように調整します。

⚠ 注意事項

1. チャックへの供給空気は清浄で水分の少ない空気を使用してください。
2. チャックはできる限りゆっくりソフトに挿むようにする事で正確な動きになり、繰り返し精度も安定いたします。
3. ツメ部に横荷重のかかるような使い方はお避けください。
4. ツメ部に取付けるフィンガツールはできる限り軽量で短い物をお使いください。

平行チャック

電磁弁

調査機器

アナロエタ

ミシリンエー

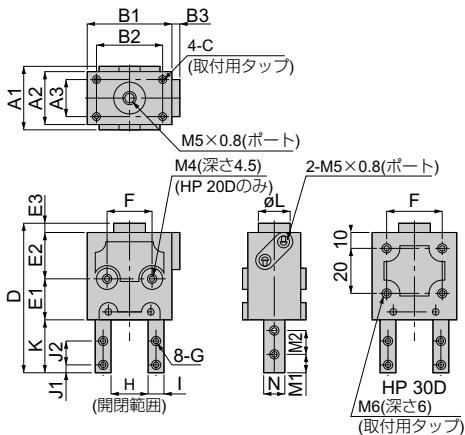
ロボットアーム

HP 平行チャック本体

RoHS対応

¥ P.483

P.57 P.435



単位：mm

形式	A1	A2	A3	B1	B2	B3	C	D	E1	E2	E3	F	G
HP15P	22	18	12	28.5	22	5	M3(深さ4.5)	54.5	17.5	17	4	15	M3(通し)
HP20P	27.2	24.3	16	41	32	3	M3(深さ4.5)	67.5	20.5	20	4	20	M4(通し)
HP20D	27	-		40.5		3.5	M4(深さ8)	68	20		5		
HP30D	-	32	22	60.2	50	5.3	M6(深さ12)	95.8	30	30	5	32	M5(通し)

437

形式	H	I	J1	J2	K	φL	M1	M2	N	質量 (g)
HP15P	8~10.5	6 $\frac{+0.05}{-0.05}$	2.5	7	15.6	15	6	7	8 $\frac{+0.05}{-0.05}$	55
HP20P	12.5~18	8 $\frac{+0.05}{-0.05}$	4	10	23	15	9	10	10 $\frac{+0.05}{-0.05}$	110
HP20D										180
HP30D	20~29	12 $\frac{+0.05}{-0.05}$	6	12	31.2	20	12	12	14 $\frac{+0.05}{-0.05}$	525

レバーチャック

平行チャック

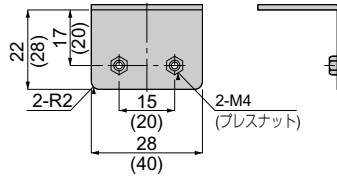
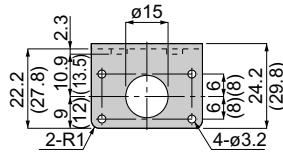
HP

平行チャック専用ブラケット

¥
P.483

RoHS対応

形式	質量 (g)
HP15P-B	76.5
HP20P-B	140



上段数字：HP 15P用(オプション)
下段()内数字：HP 20P用

目次
目次

価格表

技術資料

438

平行チャック

ロータリアクチュエータ

平行チャック

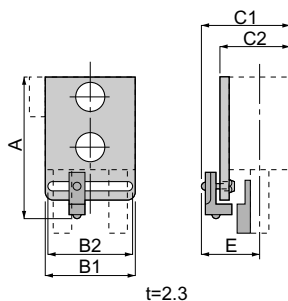
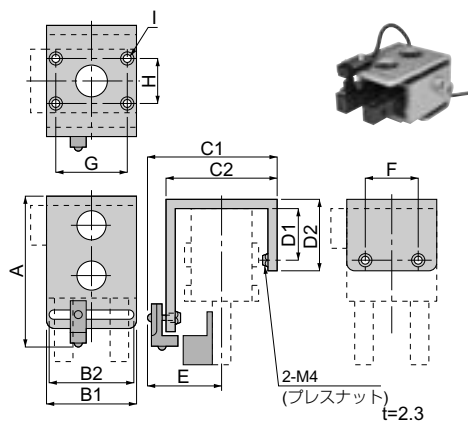
HP 平行チャック センサ付属時

¥
P.489

RoHS対応

HP15P・20P タイプ

HP20D・30D タイプ



単位：mm

形式	A	B1	B2	C1	C2	D1	D2	E	F	G	H	I	質量 (g)
HP15P-S	51	28	20	39	32	19	24	25.5	15	22	12	4-φ3.2 φ6 皿モミ	109.8
HP20P-S	67	40	32	43	36	22	27	25	20	32	16	4-φ3.2 φ6 皿モミ	200.2
HP20D-S	65			36	29	-	-		-	-	246		
HP30D-S	86	60	50	41	34	-	-	28	-	-	-	-	610

※ .HP15P、HP20P はスイッチ取付板が本体取付ブラケットを兼用しています。

電磁弁

調質機器

アナロエタ

ミシリンエ

ロボット

439

レバーチャック

平行チャック

平行チャック

(荷姿：1個/1袋)

電磁弁

調査機器

アナログ

デジタル

ロボット

価格表

HP オプション無し	
寸法表：P.437	
注文形式	価格(¥)
HP15P	25,000
HP20P	28,000
HP20D	31,000
HP30D	34,000

HP ブラケット付	
寸法表：P.438	
注文形式	価格(¥)
HP15P-B	26,250
HP20P-B	29,250

HP センサ付	
寸法表：P.439	
注文形式	価格(¥)
HP15P-S	33,000
HP20P-S	36,000
HP20D-S	39,000
HP30D-S	42,000

取付ブラケット単体 (ブラケットのみ)

注文形式	価格(¥)	適用チャック形式
D100901	1,250	HP15P
D110901	1,250	HP20P
取付けネジはお客様にてご用意ください。 M3 × 0.5、深さ：4.5mm、取付箇所：4箇所		

センサ用リミットドッグ (ドッグのみ)

注文形式	価格(¥)	適用チャック形式
D100903	550	HP15P
D110903	550	HP20P
D111903	550	HP20D
D120903	550	HP30D

センサセット

注文形式	価格(¥)	適用チャック形式
D1002	8,000	HP15P
D1102	8,000	HP20P
D1112	8,000	HP20D
D1202	8,000	HP30D
(セット内容) センサ、センサ取付ネジ、スリーブ、ドッグ、ドッグ取付ネジ、 センサ用ブラケット、センサブラケット取付ネジ		

センサ用リミットドッグ取付ネジ

注文形式	価格(¥)	適用チャック形式
/100613	10	HP15P
/100813	10	HP20P、HP20D
/101015	10	HP30D
取付けには、2個必要		

センサブラケット取付ネジ

注文形式	価格(¥)	適用チャック形式
/110613*1	10	HP15P、HP20P
/000304*2	13	HP20D
/000505*1	15	HP30D
*1. 取付けには 4 個必要 *2. 取付けには 2 個必要 *3. 価格は、取付ネジ1個の価格です。		

センサ単体

注文形式	価格(¥)	適用チャック形式
D000907	6,750	全タイプ
(セット内容)：センサ1個+スリーブ1個+取付ネジ1個		

センサブラケット単体

注文形式	価格(¥)	適用チャック形式
D100902	1,250	HP15P
D110902	1,250	HP20P
D111902	1,250	HP20D
D120902	1,250	HP30D
センサブラケットのみ		

483

電磁弁シリーズ

調査機器シリーズ

アクチュエータ

デジタル

ロボット