超小型平行移動形リニアハンド

NEOMシリーズ

New-Era Original series



NEOMシリーズ

二次電池製造工程対応
NDシリーズは
ここをクリック

■型式表示記号

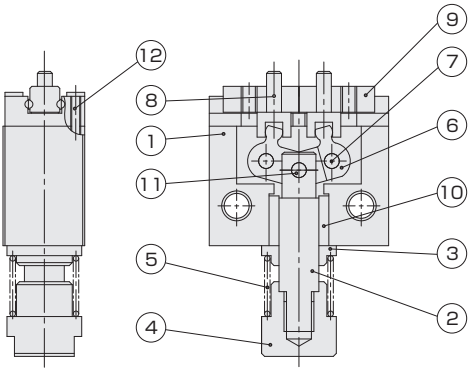
NEOM - **6** - **L**

- NEOM：シリーズ名
- 6：呼び径
- L：把持力（L：弱 / H：強）

（原寸大）



■内部構造図



部品リスト

NO	名　称	材　質
1	本体	アルミ合金
2	ピストンロッド	ステンレス鋼
3	オサエカバーA	アルミ合金
4	オサエカバーB	炭素鋼
5	スプリング	ピアノ線
6	アクションレバー	炭素鋼
7	支点ピン	炭素工具鋼
8	ナックル	ステンレス鋼
9	ベアリング	ベアリング鋼
10	メタル	焼結含油軸受（銅系）
11	コロ	硬鋼
12	十字穴付小ネジ	ステンレス鋼
13	六角穴付ボルト※1	ステンレス鋼

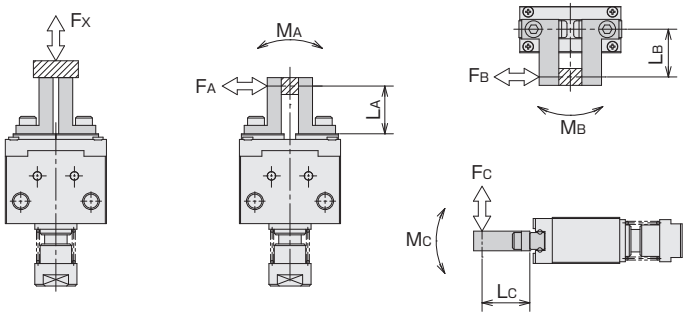
※1）添付の取付用ボルトになります。（図には記載されていません）

■仕様

項目＼型式	NEOM-6-L	NEOM-6-H
作動形式	常時閉単動形（開時外力駆動）	
呼び径	6	
開閉ストローク［mm］	2.4（0～+1.3）	
レバー比 注1)	1：1.8	
把持力(閉時) 注2) ［N］	1.7	3.5
押出力 注3) ［N］	8	15
許容押出力 ［N］	20	
最高使用頻度 ［Cycle/min］	180	
使用周囲温度範囲 ［℃］	0～120（凍結無き事）	
給　油	不要	
適用スイッチ	無し	
製品質量 ［g］	11	
繰り返し把持精度 ［mm］	±0.01	

注1）レバー比とは、後部ロッドを押し込む量"押し込み量"と、その時のレバー開き量"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。
注2）全閉時、L=15の場合を表します。
注3）押出力とは常時、閉方向にはたらくスプリング力に勝って、レバーを完全に開くのに必要な外力の事です。

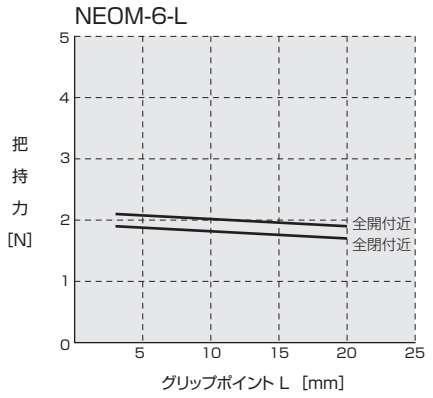
■許容荷重及び許容モーメント

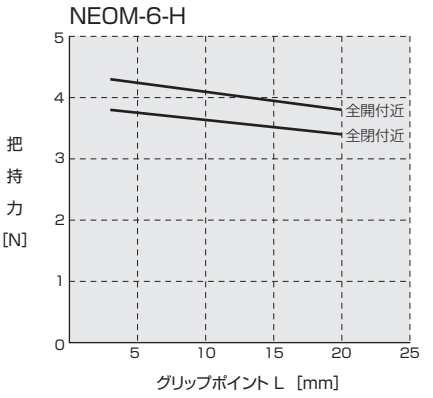


$M_A = F_A \times L_A$
$M_B = F_B \times L_B$
$M_C = F_C \times L_C$

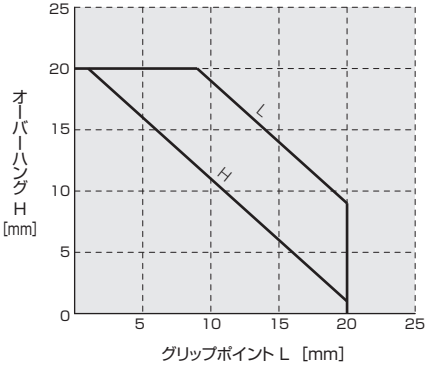
荷重及びモーメント＼型式	FX [N]	MA [N·m]	MB [N·m]	MC [N·m]
NEOM-6	9	0.03	0.03	0.06

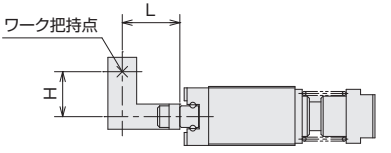
■実効把持力(閉力)



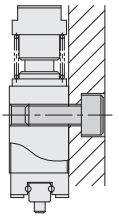


■グリップポイント制限範囲



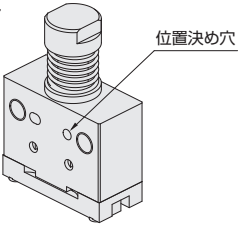


■本体取付方法



使用ボルト	最大締付トルク[N·m]
M3×0.5	0.59

■位置決め穴



位置決め穴	$\phi 1.5^{+0.03}_{0}$ 深さ1.5

■アタッチメントの設計例、取付方法

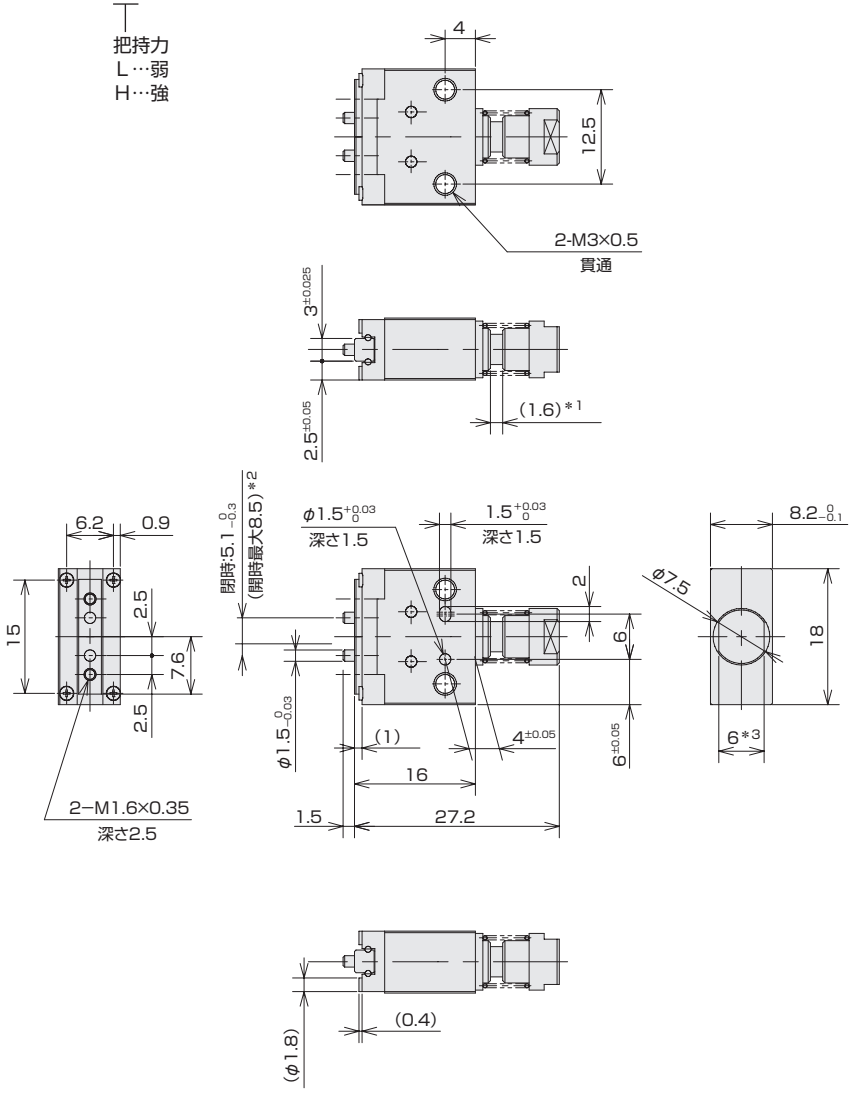
☞ P.144を参照願います。

CADデータあり

■外形寸法図

NEOM-6-□

把持力
L…弱
H…強



注）カム・ドグをオサエカバーに直接当てて使用しないで下さい。
＊1）押込み可能な寸法となります。押込み量に対するレバーの開き量は「レバー比」を参照下さい。
＊2）押込み時の最大公差の寸法となります。
＊3）ロッド締付用の為、実際の位置と異なります。オサエカバー・ピストンロッドは回転させないで下さい。