



MULTI POSITION HAND HMP/HCP Series

특징

- 다양한 Work의 파지를 위한 가변 기능을 구현한 초슬림 실린더
- Rack & Pinion 적용으로 동기 동작 구현
- 공압에 의한 파지로 파지력 극대화
- 공압 & 전동 : Motor & Lead Screw 장착으로 Long Stroke 가변 가능 (중간 제어 가능)
- 공압 & 공압 : Cylinder 장착으로 Long Stroke 가변 가능 (2-Position)

주문 형식

HMP 06D - 1060 A - A2N L S - D - CF3

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨

① 기본형식

구동방식	① 기본형식
MOTOR	HMP
CYLINDER	HCP

② ③ 실린더경, 이송행정

호칭	② CYL경(mm)	③ 이송행정
06D	6	1060
10D	12	1060
16D	16	1060

④ 마그네틱 설치 위치

기호	마그네틱 설치 위치
A	좌측
B	우측

⑥ Auto Switch 배선 길이

기호	배선 길이
무기호	1M
L	3M

⑦ Auto Switch 수량

기호	수량
무기호	2개
S	1개

* 2개 이상의 제품을 근접하여 사용할 경우, 상호간 위치 오류의 최소화를 위한 옵션입니다.
* 감지 오류를 피하기 위해 서로 다른 마그네틱 설치위치를 교차로 사용하기를 권장합니다.

⑤ Auto Switch 구성

호칭	Switch 종류	배선		부하전압		부하전류		보호등급	동작시간
		배선방식	배선방향	AC	DC	AC	DC		
무기호	Auto Switch 없음								
A2	유접점	2선식	횡취출	100V	24V	5~20mA	5~40mA	IP 67	1ms
A2C	유접점	2선식	횡취출	100V	24V	5~20mA	5~40mA	IP 67	1ms
A2V	유접점	2선식	종취출	100V	24V	5~20mA	5~40mA	IP 67	1ms
B2	무접점	3선식	횡취출	-	24V(4.5~28V)	-	100mA	IP 67	1ms
B2B	무접점	2선식	횡취출	-	24V(10~28V)	-	50mA	IP 67	1ms
B3B	무접점	2선식	종취출	-	24V(20~30V)	-	50mA	IP 67	1ms
B3C	무접점	3선식	종취출	-	24V(5~30V)	-	50mA	IP 67	1ms

⑧ Driver 포함 유무

기호	구성
무기호	미포함
D	포함

⑨ 모터 측 케이블

무기호	케이블 미포함
CF3	비가동형 3m 케이블
CF5	비가동형 5m 케이블
CM3	가동형 3m 케이블
CM5	가동형 5m 케이블

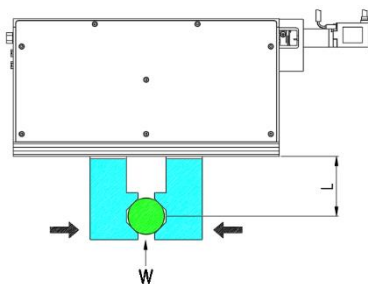
* 모터와 드라이버간 연결 배선입니다.
* 모터에서 취출되는 배선은 비가동형입니다.

기본 사양

형식	HMP			HCP		
	06D-1060	10D-1060	16D-1060	06D-1060	10D-1060	16D-1060
실린더경(mm) - 그립퍼	6	10	16	6	10	16
이송부 구동방식 모터형식 / 실린더경(mm) - 이송부	Servo Motor			CYLINDER		
	□15 - 5.5W		□25 - 30W	12	16	25
위치검출	Serial encoder 17bit 절대치, Auto Switch			Auto Switch		
개폐범위(mm)	10					
표준행정(mm)	60					
실효파지력(kgf) 사용공기압 (5kgf/cm ²)	4.24	11.78	30.16	4.24	11.78	30.16
배관접속구	M3	M5		M3	M5	
어태치먼트 허용길이 L (mm)	20	30	40	20	30	40
어태치먼트 허용길이 H (mm)	10	12	15	10	12	15
본체중량(kgf)	1.1	1.4	2.5	1	1.3	2.4
사용유체	청정공기 주1)					
사용압력(kgf/cm ²)	3 ~7					
사용윤활	불필요 (급유시 터어빈오일 1종 ISOVG 32)					
작동방식	복동형					
사용온도(°C)	5 ~ 40					

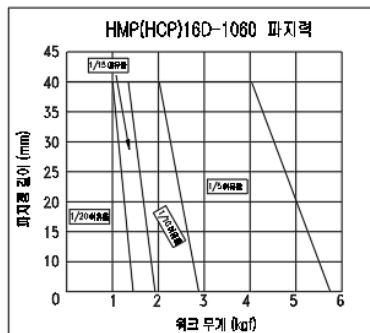
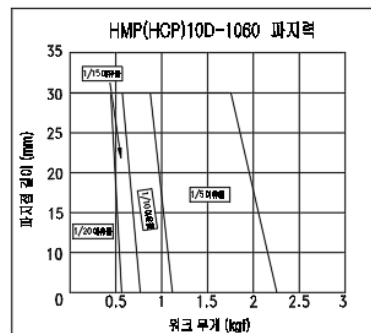
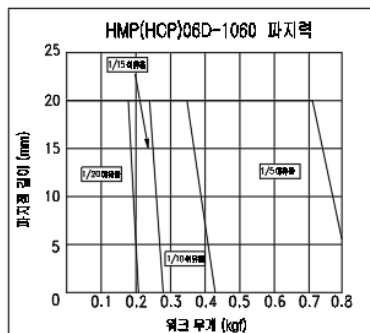
주1) 청정공기 : 3~10μm의 여과도를 거친 99.9%의 액상유분 및 과포화 수분 0.3%의 고형물질을 함유하는 청정도의 공기

WORK 외경 파지 능력선도

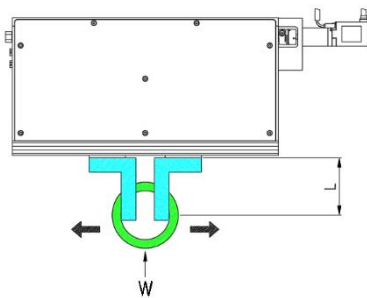


외경 파지 상태

W : 워크무게
L : 파지점 길이

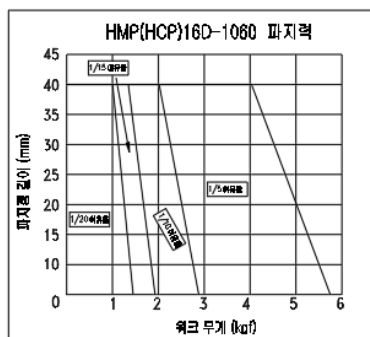
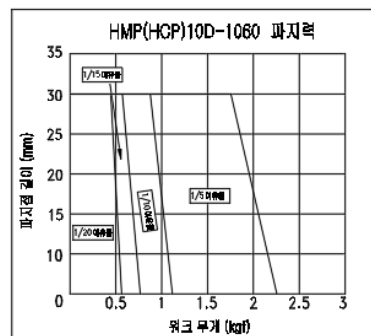
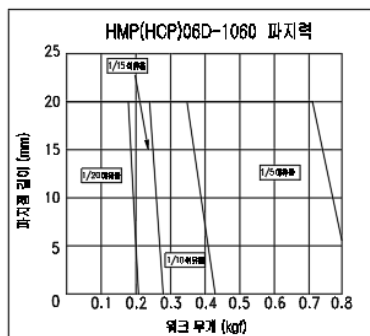


WORK 내경 파지 능력선도

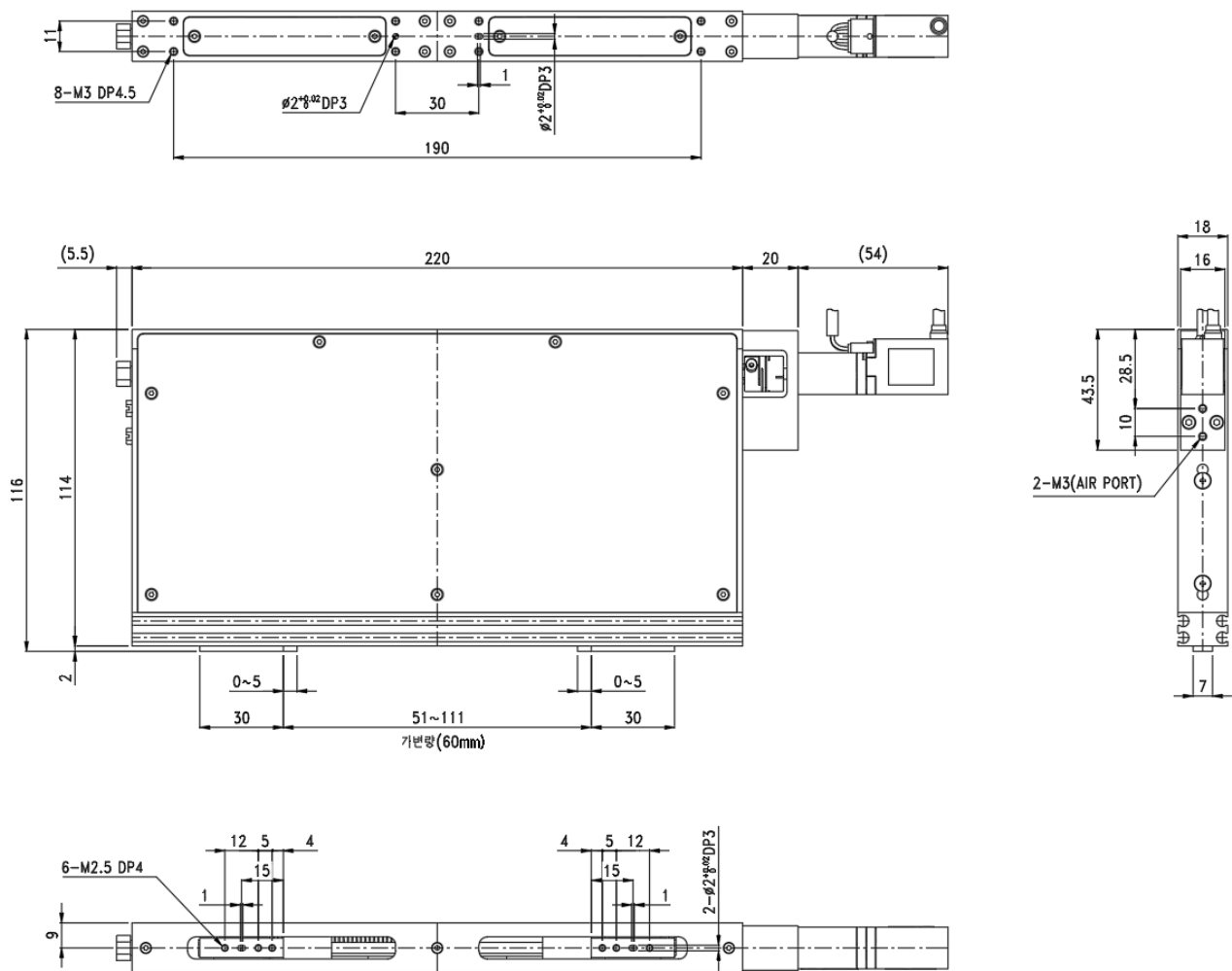


내경 파지 상태

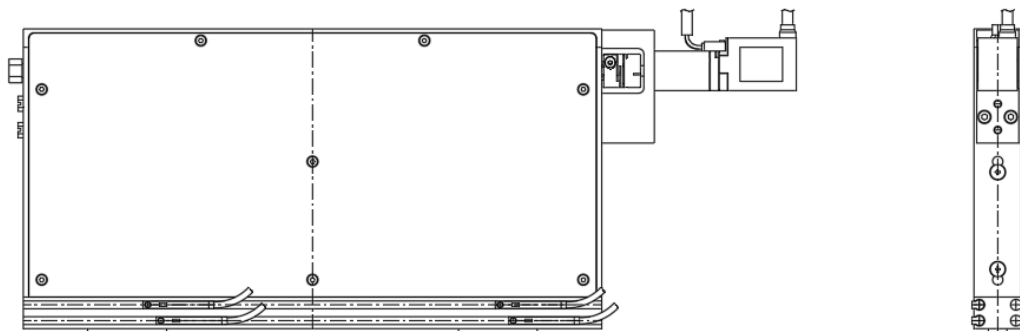
W : 워크무게
L : 파지점 길이



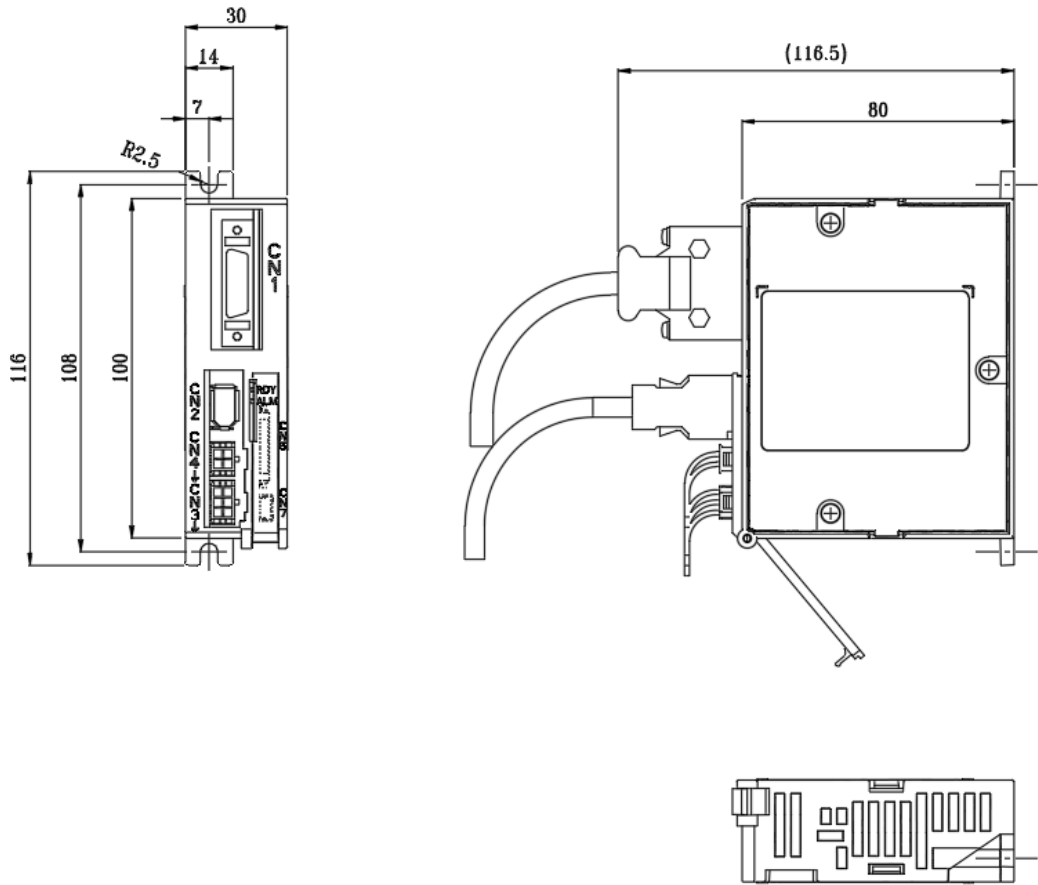
HMP06D-1060



HMP06D-1060 Auto Switch



HMP06D-1060 DRIVER

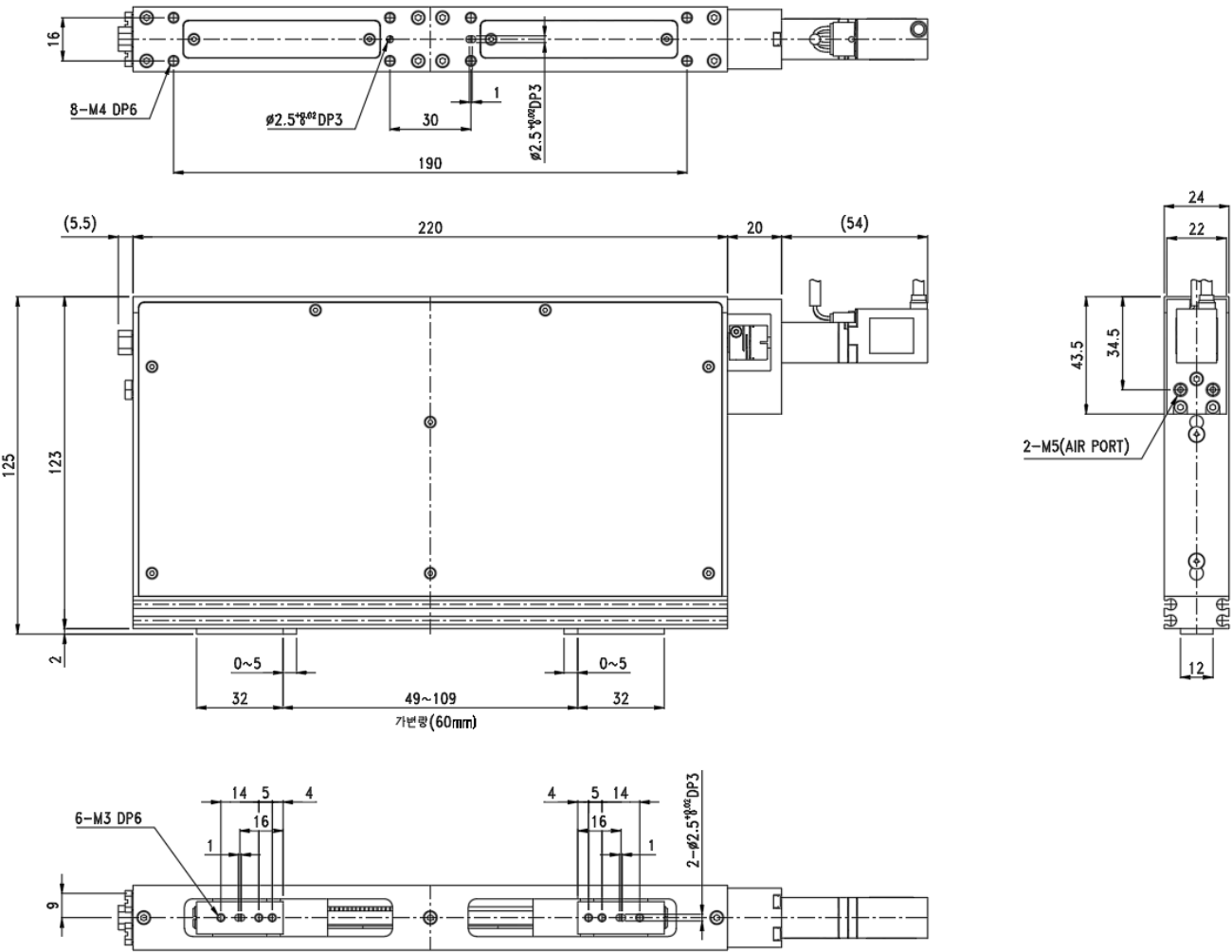


HMP06D-1060 DRIVER 사양

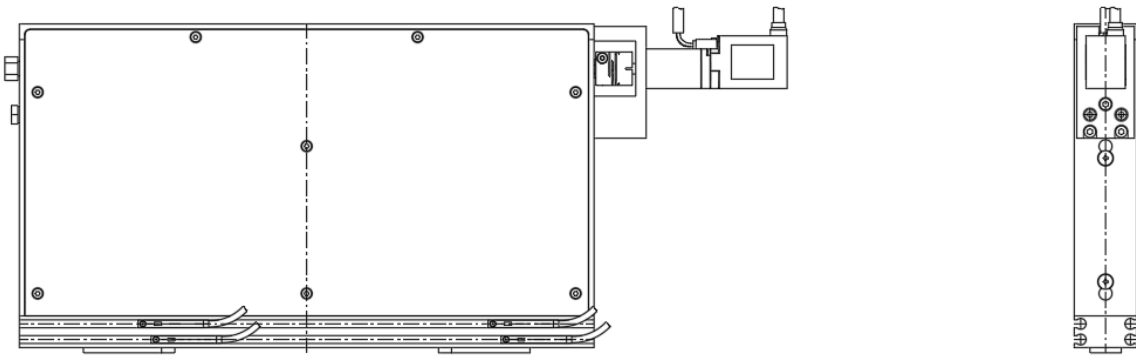
적용제품	HMP06D-1060
전원전압(VDC)	제어회로 : 24 ±15% 주회로 : 24, 48 ±15%
제어방식	PWM 제어 정현파 전류 구동방식
운전전류(A)	정격 1.7 (MAX 4.1)
사용환경 °C	온도: 0~55 °C 습도: 90%이하 (결로 없을것)
보호기능	과전류, 과전압, 저전압, 과부하 등
설치타입	베이스마운트
입력신호	서보ON, 구동금지, 알람리셋, 설정전환 등
출력신호	엔코더분주펄스, 운전완료, 제한검출, 알람 등
중량	300g

• 제어형식 및 세부 기능의 선정은 당사 영업부에 문의하여 주시기 바랍니다.

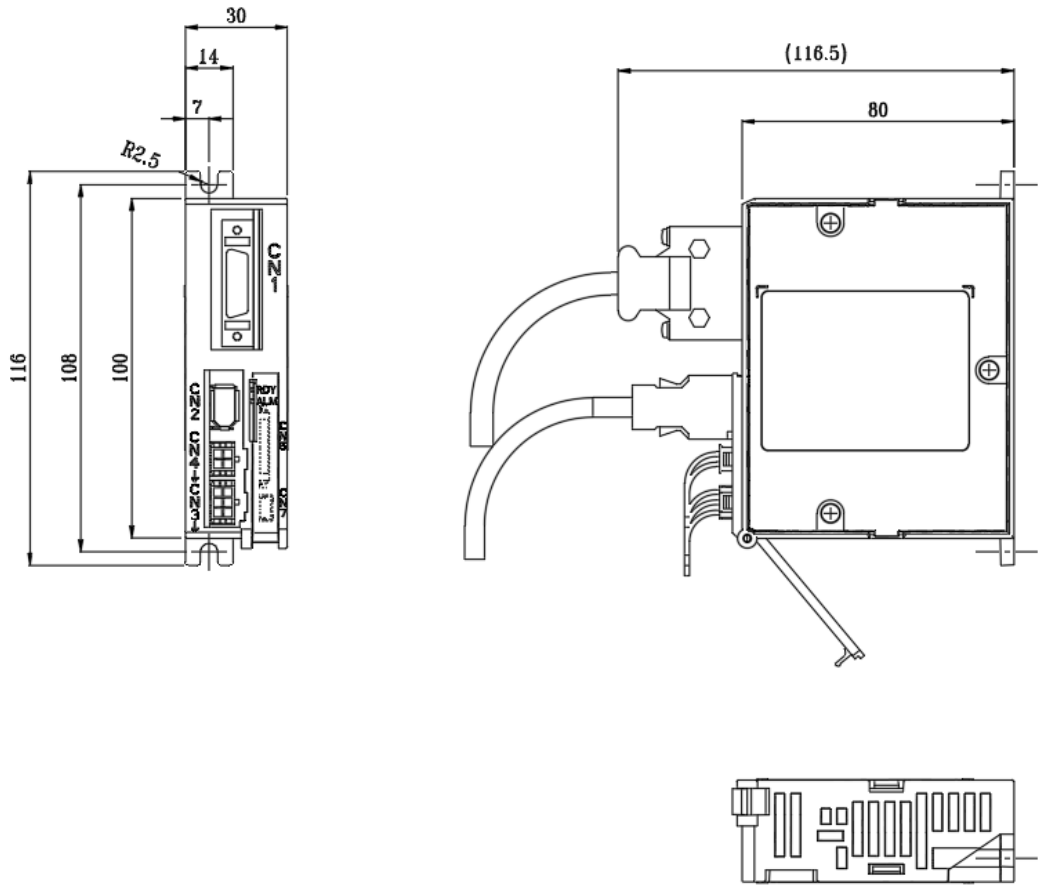
HMP10D-1060



HMP10D-1060 Auto Switch



HMP10D-1060 DRIVER

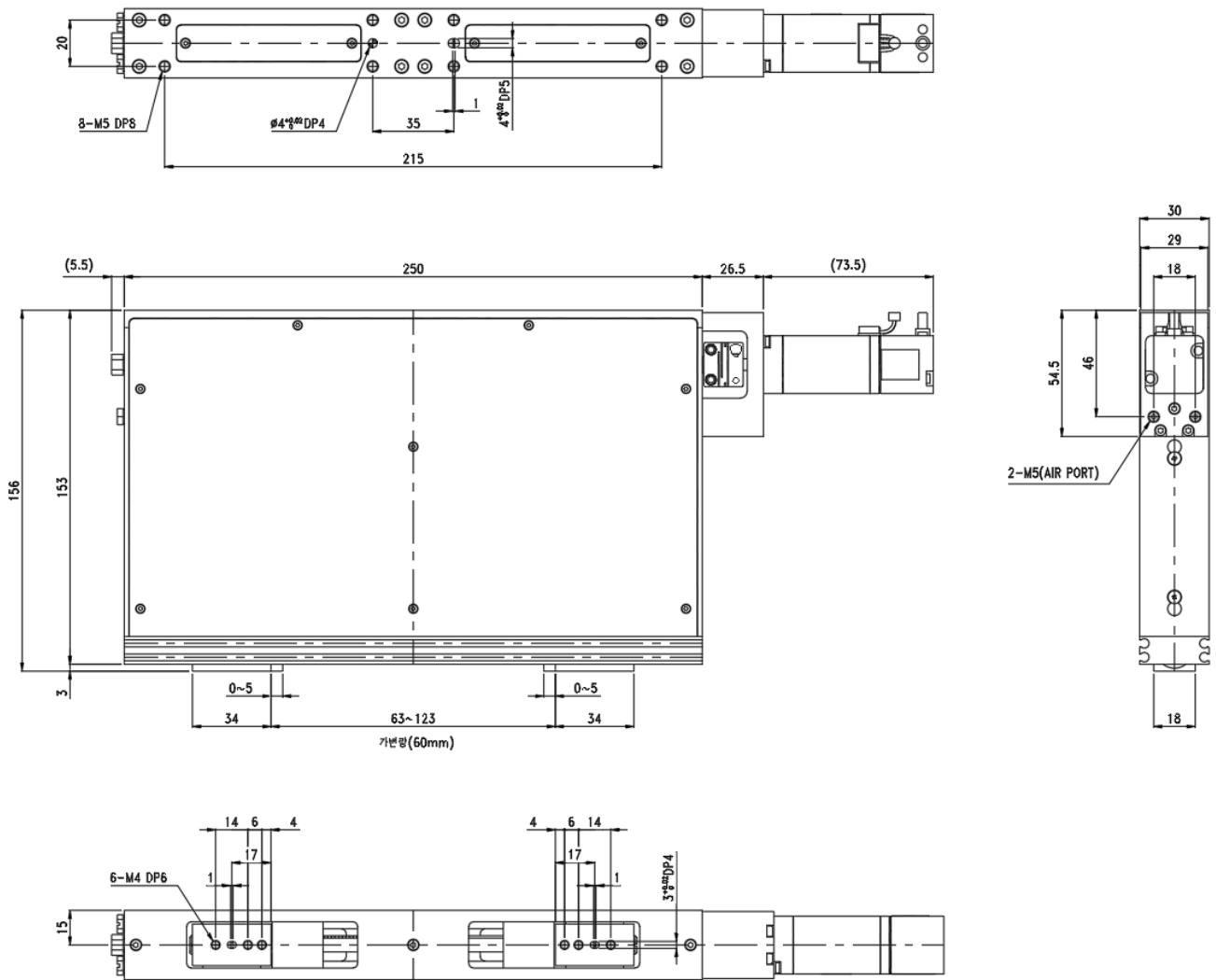


HMP10D-1060 DRIVER 사양

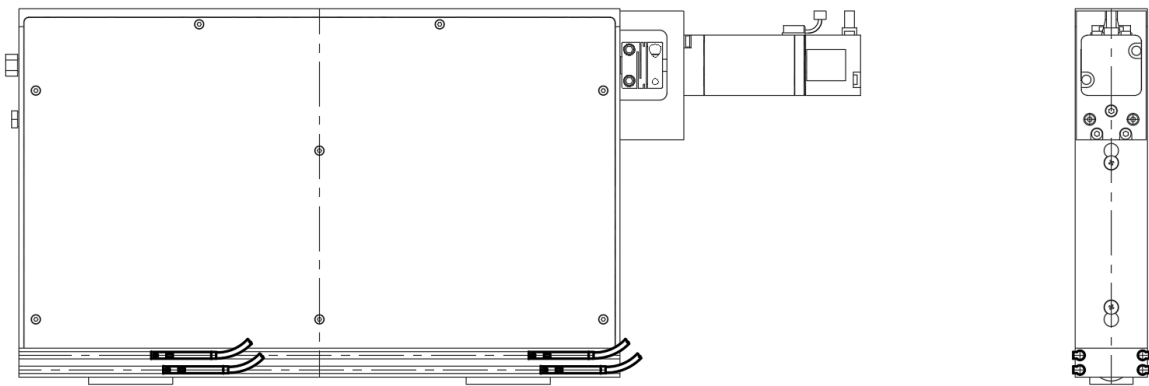
적용제품	HMP10D-1060
전원전압(VDC)	제어회로 : 24 ±15% 주회로 : 24, 48 ±15%
제어방식	PWM 제어 정현파 전류 구동방식
운전전류(A)	정격 1.7 (MAX 4.1)
사용환경 °C	온도: 0~55 °C 습도: 90%이하 (결로 없을것)
보호기능	과전류, 과전압, 저전압, 과부하 등
설치타입	베이스마운트
입력신호	서보ON, 구동금지, 알람리셋, 설정전환 등
출력신호	엔코더분주펄스, 운전완료, 제한검출, 알람 등
중량	300g

• 제어형식 및 세부 기능의 선정은 당사 영업부에 문의하여 주시기 바랍니다.

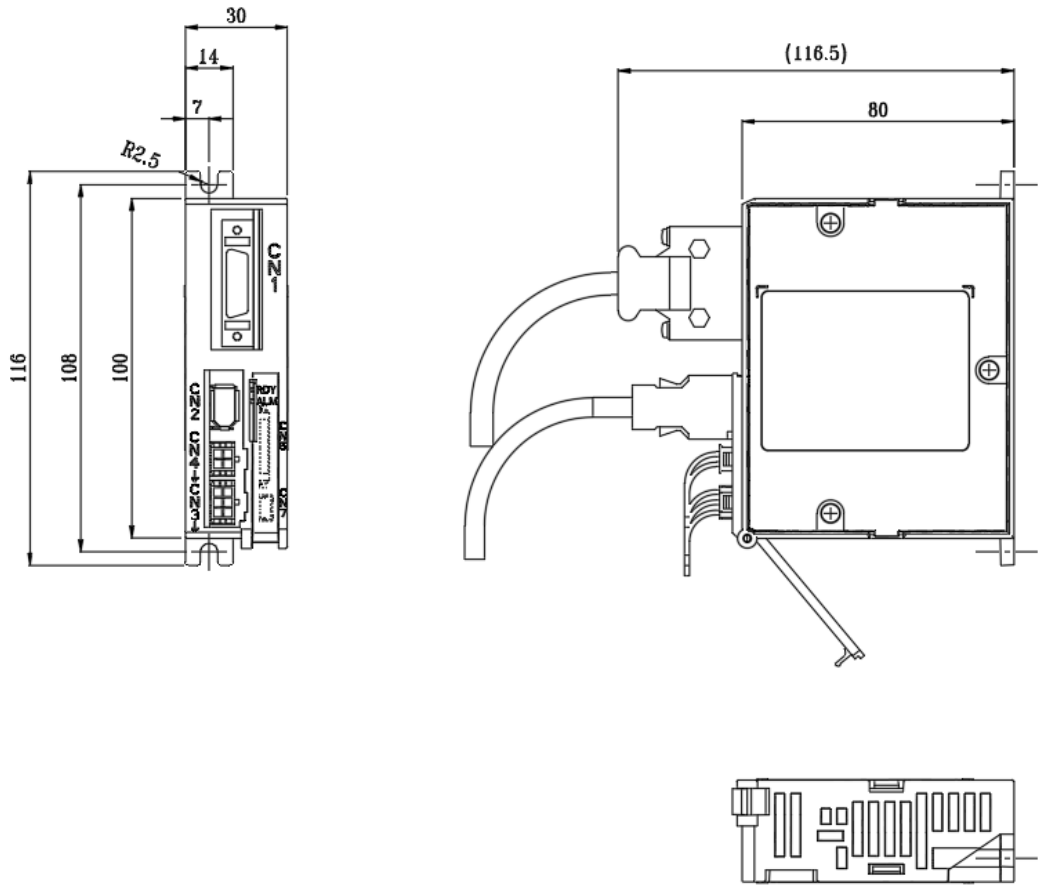
HMP16D-1060



HMP16D-1060 Auto Switch



HMP16D-1060 DRIVER



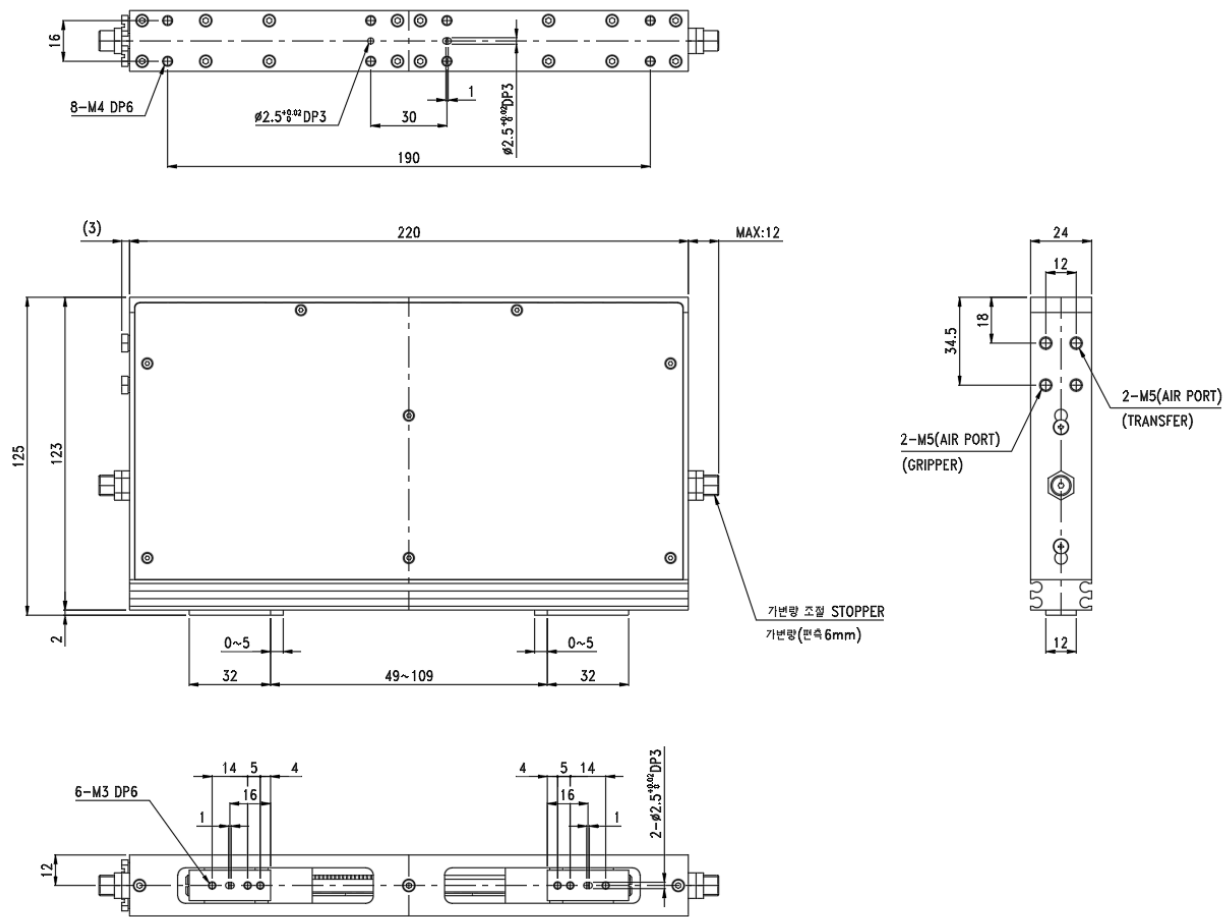
HMP16D-1060 DRIVER 사양

적용제품	HMP16D-1060
전원전압(VDC)	제어회로 : 24 ±15% 주회로 : 24, 48 ±15%
제어방식	PWM 제어 정현파 전류 구동방식
운전전류(A)	정격 2.9 (MAX 8.6)
사용환경 °C	온도: 0~55 °C 습도: 90%이하 (결로 없을것)
보호기능	과전류, 과전압, 저전압, 과부하 등
설치타입	베이스마운트
입력신호	서보ON, 구동금지, 알람리셋, 설정전환 등
출력신호	엔코더분주펄스, 운전완료, 제한검출, 알람 등
중량	300g

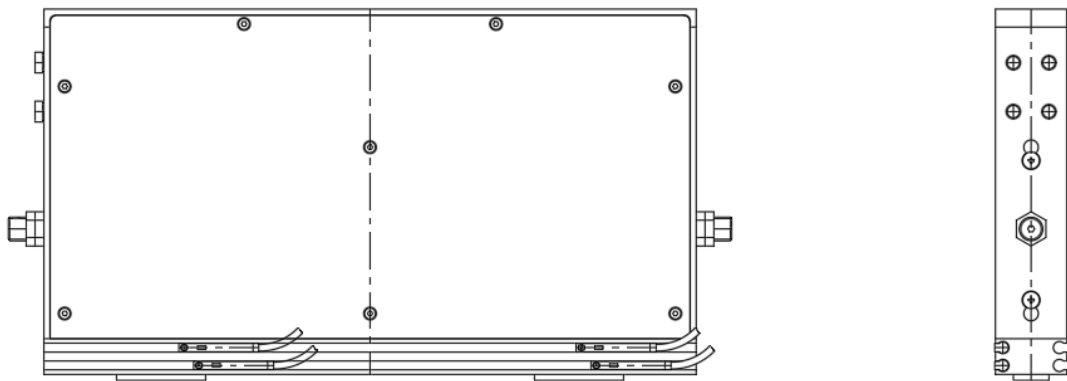
• 제어형식 및 세부 기능의 선정은 당사 영업부에 문의하여 주시기 바랍니다.

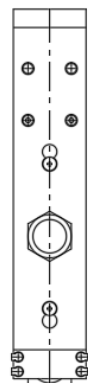


HCP10D-1060

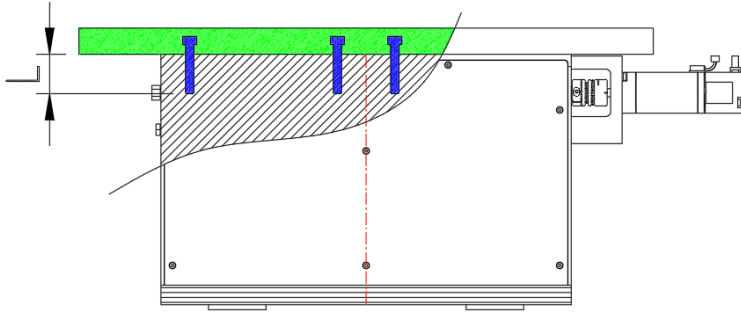


HCP10D-1060 Auto Switch



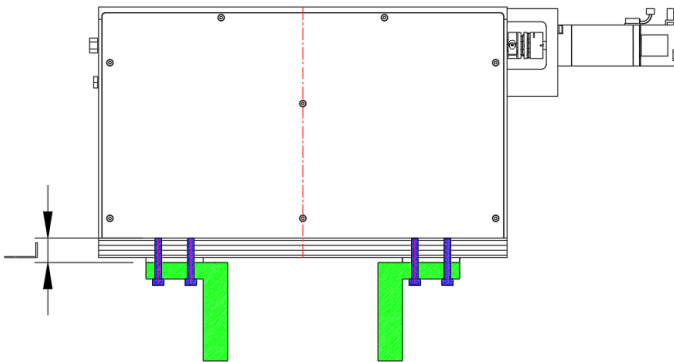


1. 실린더 몸체 탭 이용형



사양	사용 볼트	적정 체결 토오크 kgf.cm	L (mm)
HCP06D-1060 (HMP06D-1060)	M3 x 0.5	11	4
HCP10D-1060 (HMP10D-1060)	M4 x 0.7	25	5
HCP16D-1060 (HMP10D-1060)	M5 x 0.8	51	7

2. 실린더에 부착물 고정 방법



사양	사용 볼트	적정 체결 토오크 kgf.cm	L (mm)
HCP06D-1060 (HMP06D-1060)	M2.5 x 0.45	4.9	3.5
HCP10D-1060 (HMP10D-1060)	M3 x 0.5	11	5
HCP16D-1060 (HMP10D-1060)	M4 x 0.7	25	5