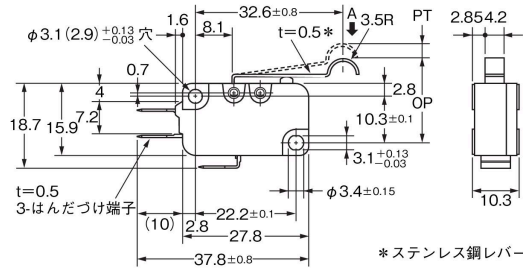
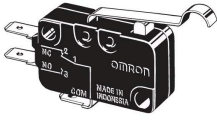


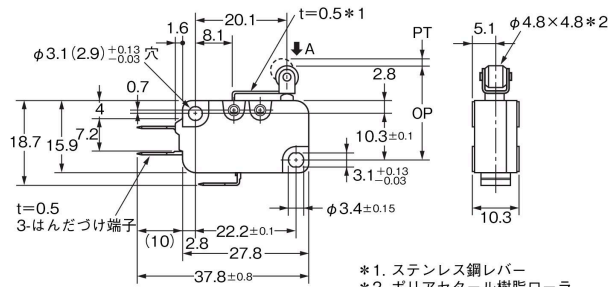
●ヒンジ・アール・レバー形  
形D3V-014-1C23  
形D3V-014-1A3



\* ステンレス鋼レバー

動作特性	形式	形D3V-014-1C23 形D3V-014-1A3
動作に必要な力	OF 最大	0.29N
もどりの力	RF 最小	—
動作までの動き	PT 最大	4.0mm
動作後の動き	OT 最小	1.6mm
応差の動き	MD 最大	1.5mm
動作位置	OP	18.7 $\pm 1.2$ mm

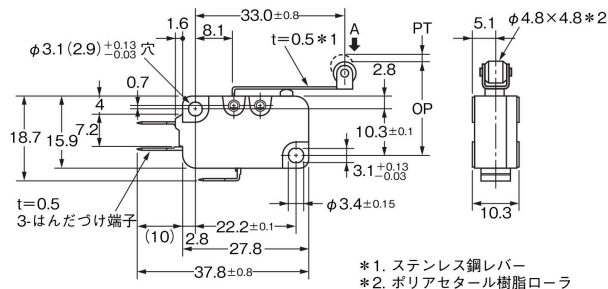
●ヒンジ・ローラ・短レバー形  
形D3V-015-1C23  
形D3V-015-1A3



\*1. ステンレス鋼レバー  
\*2. ポリアセタール樹脂ローラ

動作特性	形式	形D3V-015-1C23 形D3V-015-1A3
動作に必要な力	OF 最大	0.59N
もどりの力	RF 最小	0.06N
動作までの動き	PT 最大	1.6mm
動作後の動き	OT 最小	0.8mm
応差の動き	MD 最大	0.6mm
動作位置	OP	20.7 $\pm 0.6$ mm

●ヒンジ・ローラ・レバー形  
形D3V-016-1C23  
形D3V-016-1A3



\*1. ステンレス鋼レバー  
\*2. ポリアセタール樹脂ローラ

動作特性	形式	形D3V-016-1C23 形D3V-016-1A3
動作に必要な力	OF 最大	0.29N
もどりの力	RF 最小	—
動作までの動き	PT 最大	4.0mm
動作後の動き	OT 最小	1.6mm
応差の動き	MD 最大	1.5mm
動作位置	OP	20.7 $\pm 1.2$ mm

注1. 上記、外形寸法図中、指定のない部分の寸法公差は $\pm 0.4$ mmです。

注2. 動作特性は、A方向(↓)に動作した場合です。