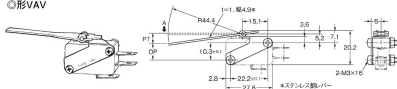


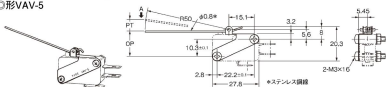
●ヒンジ・長レバー形  
○形VAV



動作特性		形V-15-1A5 使用の場合
動作に必要な力	OF 最大	0.34N
もどりの力	RF 最小	0.04N
動作までの動き	PT 最大	7.6mm
動作後の動き	OT 最小	3.6mm
公差の動き	MD 最大	4.7mm
動作位置	OP	約10.6mm

注. ビンボタン形で、OF0.98N以上の機構専用です。  
レバーの自重が押ボタンに加わらない方向でご使用ください。

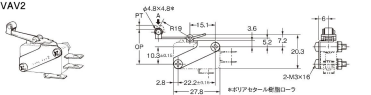
●ヒンジ・ワイヤ・レバー形  
○形VAV-5



動作特性		形VX-5-1A2 使用の場合
動作に必要な力	OF 最大	0.03N
動作までの動き	PT 最大	16mm
動作後の動き	OT 最小	2mm
公差の動き	MD 最大	5mm
動作位置	OP	約16.7mm

注. OF0.25Nの機構専用です。  
レバーの自重が押ボタンに加わらない方向でご使用ください。

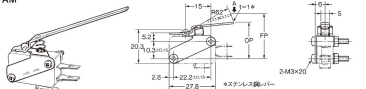
●ヒンジ・ローラ・レバー形  
○形VAV2



動作特性		形V-15-1A5 使用の場合
動作に必要な力	OF 最大	0.71N
もどりの力	RF 最小	0.09N
動作までの動き	PT 最大	4.8mm
動作後の動き	OT 最小	1.5mm
公差の動き	MD 最大	1.2mm
動作位置	OP	18.6±1.6mm

注. ビンボタン形で、OF0.98N以上の機構専用です。  
レバーの自重が押ボタンに加わらない方向でご使用ください。

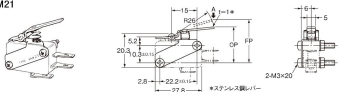
●逆動作ヒンジ・長レバー形  
○形VAM



動作特性		形V-15-1A5 使用の場合
動作に必要な力	OF 最大	1.96N
もどりの力	RF 最小	0.29N
動作後の動き	OT 最小	7mm(参考値)
公差の動き	MD 最大	5mm
自由位置	FP 最大	45mm
動作位置	OP	20±9mm

注. 形D2Vにはご使用できません。

●逆動作ヒンジ・レバー形  
○形VAM21



動作特性		形V-15-1A5 使用の場合
動作に必要な力	OF 最大	3.53N
もどりの力	RF 最小	0.69N
動作後の動き	OT 最小	5mm(参考値)
公差の動き	MD 最大	4mm
自由位置	FP 最大	30mm
動作位置	OP	20±4mm

注. 形D2Vにはご使用できません。

注1. 上記、外形寸法図中、指定のない部分の寸法公差は±0.4mmです。

注2. 動作特性は、A方向(↓)に動作した場合です。