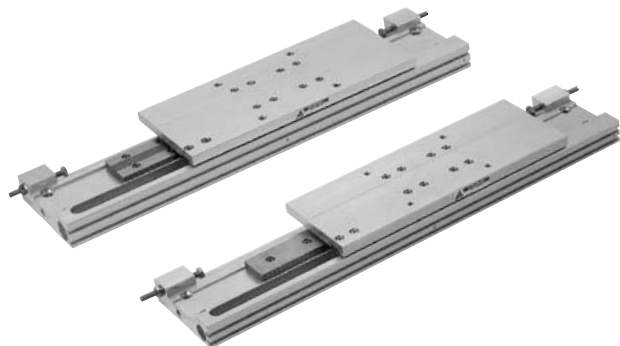




CAD図形データカタログを  
提供しています。



RoHS指令対応製品

KOGANEI

駆動機器



# WT SLIDE TABLES WTスライドテーブル INDEX

2010.03.31

特長/シリーズ紹介	434
取扱い要領と注意事項	436
仕様	440
注文記号	441
内部構造と各部名称	442
AWT16寸法図	443
AWT20寸法図	444
センサスイッチ	445

販売終了

## ご注意！

こちらの製品は生産・販売中止を計画しております。(2012年春)  
詳細につきましては最寄りの弊社営業所へお問い合わせください。



注意 ご使用になる前に総合パーソナル前付の「安全上のご注意」を必ずお読みください。

ノック

ジグC  
ストローク

ジグC  
低摩擦

ツイン  
ポート

ダイナ

SD

ガイド付  
GA

ツイン  
ロッドφ6

アルファ  
ツインロボ

アクシス

スライド  
ユニット

ロッド  
スライダ

マルチ  
スライダ

Zスライダ

GT

WS

MT

RT

WT

YZ

ORCφ10

ORK

ORC  
φ63,φ80

MRV

ORS,  
MRS

ORW,  
MRW

RAT

RAK

RAG

RWT

スイング

ツイスト

ラバー  
ハンド

エア  
ハンド

SHM  
マイクロ

SHM

低速

リニア  
磁気

ストロー  
クセンサ

ノック
ジグC ストローク
ジグC 低摩擦
ツイン ポート
ダイナ
SD
ガイド付 GA
ツイン ロードφ6
アルファ ツインロード
アクシス
スライド ユニット
ロード スライダ
マルチ スライダ
Zスライダ
GT
WS
MT
RT
WT
YZ
ORCφ10
ORK
ORC φ63,φ80
MRV
ORS, MRS
ORW, MRW
RAT
RAK
RAG
RWT
スイング
ツイスト
ラバー ハンド
エア ハンド
SHM マイクロ
SHM
低速
リニア 磁気
ストローク センサ

# alpha series WTスライドテーブル

アルファシリーズ WTスライドテーブルは、幅広タイプのリニアガイドを採用して安定した作動と高剛性を実現し、さらに幅広いストローク調節を可能にした高性能アクチュエータです。

## 幅広リニアガイド★が、高剛性と耐静荷重にさらに

★レール幅：30mm(φ16)、42mm(φ20) スライダ2個付

●シリンダ径：φ16、φ20

●標準ストローク：50、100、150、200mm  
(ストローク調節範囲：0～-64mm(φ16)、0～-58mm(φ20))

●許容ヨーイングモーメント (My)

φ16：24N・m

φ20：30N・m

許容静荷重

7000N

(φ20の場合)

6000N

(φ16の場合)

●許容ローリングモーメント (Mr)

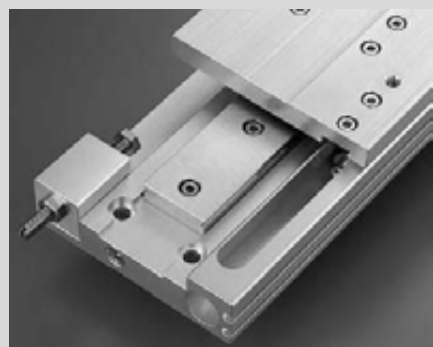
φ16：27N・m

φ20：44N・m

許容値についての詳細は945ページをご覧ください。

### ■高剛性・幅広リニアガイド採用

幅広タイプのリニアガイドと2個のスライダが大きな許容モーメントを発揮する剛性重視設計。



### ■-32<sup>(φ16)</sup>mm,-29<sup>(φ20)</sup>mmのストローク調節(片側)

ストッパボルトやブロックの位置調節により、両側で-64mm(φ16)、-58mm(φ20)までストロークの微調節が容易に行なえます。



### ■ショックアブソーバ標準装備

ストロークエンドでの停止位置精度の向上や、衝撃・騒音を軽減させる吸収能力固定式ショックアブソーバを搭載。



# プラス プレシジョン

空気圧アクチュエータに、高位置精度と高剛性をプラス。  
コガネイ-アルファシリーズは、駆動モジュールとしての完成度を高めて、  
FAラインの設計、製作の省力化とパフォーマンスアップを  
優れたアプリケーションで支援します。

## 磨きをかけました！

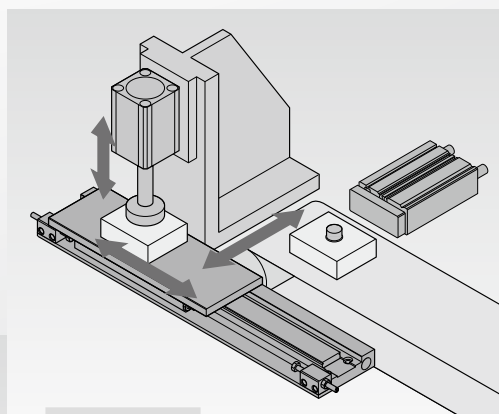
●許容ピッチング  
モーメント (Mp)

φ16 : **28** N・m

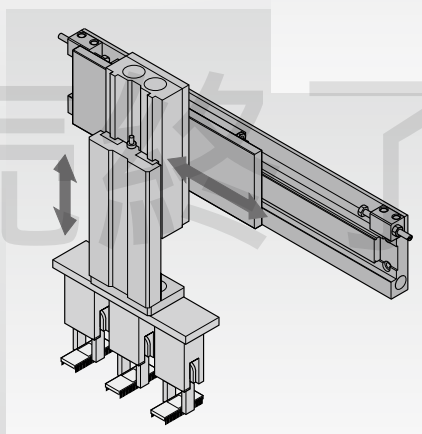
φ20 : **33** N・m

圧入・カシメ工程のベース部搬送用や、  
ピック&プレース、ピック&ローダーなどに最適。

圧入・カシメ使用例



ピック&プレース使用例



## ■埋込み形 センサスイッチ

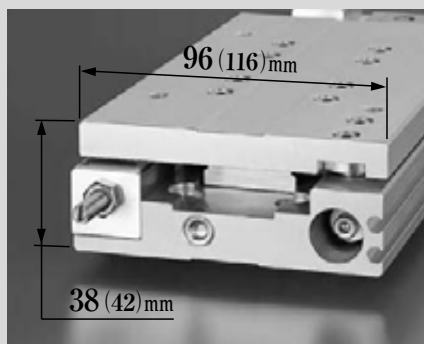
本体から出っばらない埋込み形の  
センサスイッチが取り付け可能です。



詳細は445ページをご覧ください。

## ■薄形ボディ& コンパクト設計

テーブル位置が低い薄形設計でスリ  
ムな外観を実現。



( )内の値はφ20の場合

標準価格 (例)

AWT 16×100

75,800円

AWT 20×100

84,300円

ノック
ジグC ストロー
ジグC 低摩擦
ツイン ポート
ダイナ
SD
ガイド付 GA
ツイン ロッドφ6
アルファ ツインロボ
アクセス
スライド ユニット
ロッド スライド
マルチ スライド
Zスライダ
GT
WS
MT
RT
WT
YZ
ORCφ10
ORK
ORC φ63,φ80
MRV
ORS, MRS
ORW, MRW
RAT
RAK
RAG
RWT
スイング
ツイスト
ラバー ハンド
エア ハンド
SHM マイク
SHM
低速
リニア 磁気
ストロー クセンサ

ノック
ジグC ストロー
ジグC 低摩擦
ツイン ポート
ダイナ
SD
ガイド付 GA
ツイン ロッドφ6
アルファ ツインロッド
アクシス
スライド ユニット
ロッド スライダ
マルチ スライダ
Zスライダ
GT
WS
MT
RT
WT
YZ
ORCφ10
ORK
ORC φ63,φ80
MRV
ORS、 MRS
ORW、 MRW
RAT
RAK
RAG
RWT
スイング
ツイスト
ラバー ハンド
エア ハンド
SHM マイクロ
SHM
低速
リニア 磁気
ストロー クセンサ

## 取扱い要領と注意事項



### 一般注意事項

#### 配管

W T スライドテーブルに配管する前に、必ず配管内のフラッシング（圧縮空気の吹き流し）を十分に行なってください。配管作業中に発生した切り屑やシールテープ、錆びなどが混入すると、空気漏れなどの作動不良の原因となります。

#### 雰囲気

水滴、油滴などがかかる場所で使用するとき、カバーなどで保護してください。

#### 潤滑

- 1.無給油で使用できます。給油する場合は、タービン油1種 (ISO VG32)または、リチウム石けん基No.2相当品を使用してください。
- 2.ガイド部は6ヵ月または走行距離で300kmを目安にトラックレール軌道面にリチウム石けん基グリースを塗布してください。

#### 空気源

- 1.使用流体は空気を使用し、それ以外の流体の場合は、最寄りの弊社営業所へご相談ください。
- 2.W T スライドテーブルを駆動する空気は、劣化したコンプレッサ油などを含まない清浄な空気を使用してください。W T スライドテーブルやバルブの近くにエアフィルタ(ろ過度40μm以下)を取り付けて、ドレンやゴミを取り除いてください。また、エアフィルタのドレン抜きは定期的に行なってください。

販売終了



## 選定・取付

### 許容荷重・モーメント

WTスライドテーブルは、直接荷重をかけて使用することができますが、荷重およびモーメントがともに下表の値を超えないようにしてください。

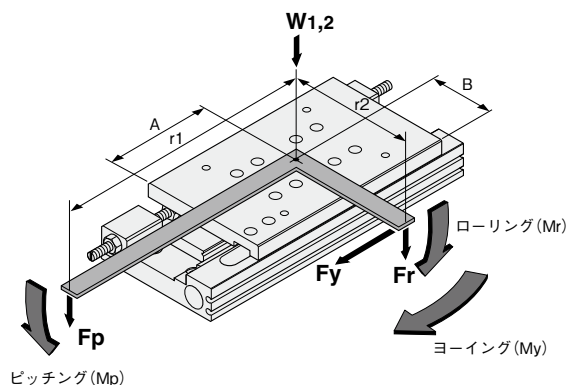
ピッチング方向モーメント： $M_p = F_p \times r_1$  (N・m)

ローリング方向モーメント： $M_r = F_r \times r_2$  (N・m)

ヨーイング方向モーメント： $M_y = F_y \times r_2$  (N・m)

許容静荷重： $W_1$  (N)

最大可搬荷重： $W_2$  (N)



形式		ストローク	50	100	150	200	mm
AWT16	A	80	80	105	130		
	B	48					
AWT20	A	85	85	110	135		
	B	58					

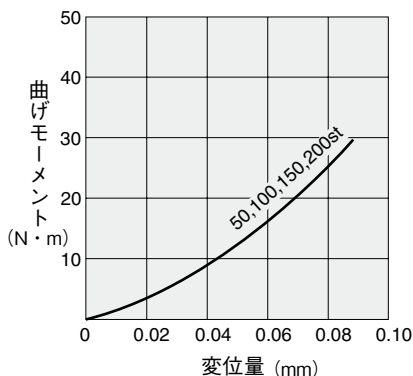
許容モーメント		Mp(ピッチング)	Mr(ローリング)	My(ヨーイング)	W1	W2
形式		N・m	N・m	N・m	N	N
AWT16		28	27	24	6000	150
AWT20		33	44	30	7000	200

⚡ 荷重の移動や停止時に発生する慣性力も含めたモーメントが、上表の値を超えないようにしてください。  
荷重と速度については、ショックアブソーバ能力曲線の範囲内としてください。

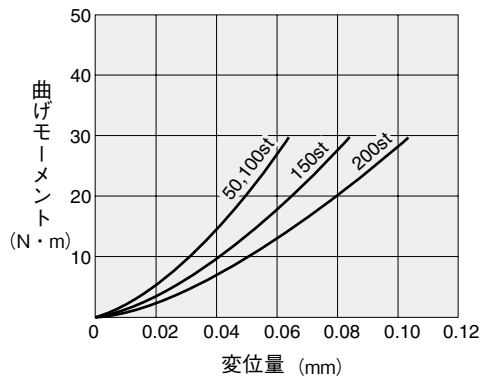
### 許容曲げモーメントに対するテーブル端の変位量(参考値)

#### ●AWT16

ローリング

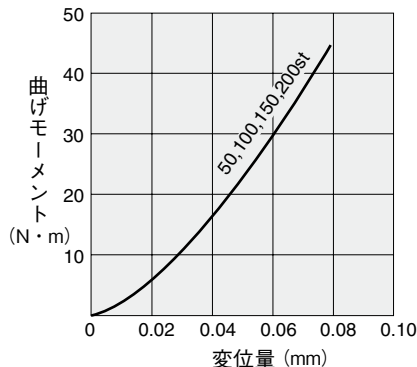


ピッチング、ヨーイング

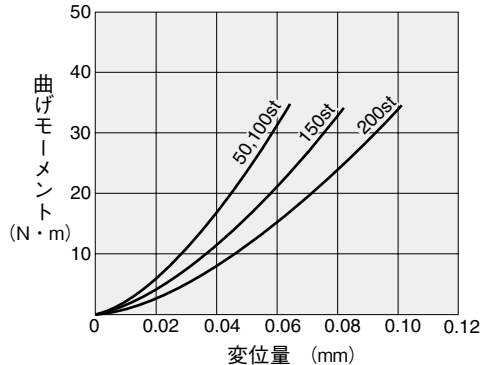


#### ●AWT20

ローリング



ピッチング、ヨーイング

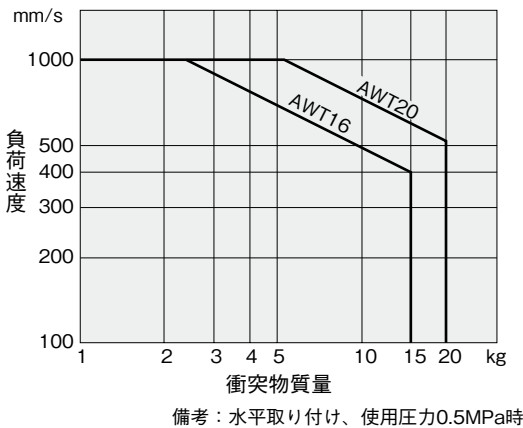


ノック
ジグC ストローク
ジグC 低摩擦
ツイン ポート
ダイナ
SD
ガイド付 GA
ツイン ロッドφ6
アルファ ツインロッド
アクシス
スライド ユニット
ロッド スライダ
マルチ スライダ
Zスライダ
GT
WS
MT
RT
WT
YZ
ORCφ10
ORK
ORC φ63,φ80
MRV
ORS, MRS
ORW, MRW
RAT
RAK
RAG
RWT
スイング
ツイスト
ラバー バンド
エア バンド
SHM マイクロ
SHM
低速
リニア 磁気
ストロー クセンサ

## ショックアブソーバ能力

WT スライドテーブルは、すべて標準でショックアブソーバが装備されていますが、吸収できる質量と衝突速度は、「ショックアブソーバ能力」グラフの下側の範囲となります。なお、最大使用速度1000mm/sを超えての使用はできません。

ショックアブソーバ能力線図



## ショックアブソーバ交換要領

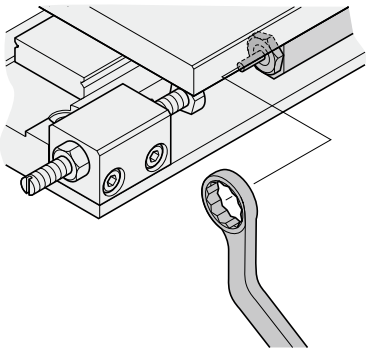
WT スライドテーブルは、すべて標準でショックアブソーバが装備されています。交換にはめがねレンチが必要になりますのでご注意ください。

### ●取り外し

- ①めがねレンチを使用して、ショックアブソーバ端面の六角つば部分を回してショックアブソーバをゆるめます。
- ②ショックアブソーバをねじが外れるまで回し、外れたところで取付穴より引き抜いてください。

### ●取り付け

- ①ショックアブソーバをテーブルの取り付け穴に六角つば部分が当たるまでねじ込みます。（ショックアブソーバに六角ナットが付いている場合は、必ず外してください。）
- ②めがねレンチを使用してショックアブソーバ端面の六角つば部分を締め付けて固定してください。



## ショックアブソーバ締め付けトルクの目安

形式	締め付けトルク N・cm	六角つば部分対辺 mm
<b>AWT16 (KSHA6×8-E-X)</b>	637	12
<b>AWT20 (KSHA7×8-G-X)</b>	1177	14

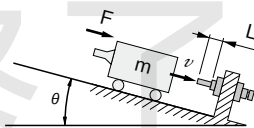
備考：ショックアブソーバ用の固定は上記の値を目安に、六角つば部分を締め付けてください。

## 衝突エネルギーの計算

水平衝突
$E = E_1 + E_2$ $= \frac{m \cdot v^2}{2} + F \cdot L$

垂直衝突 <sup>注1</sup>	
下降時 <sup>注2</sup>	上昇時
$E = E_1 + E_2 + E_3$ $= \frac{m \cdot v^2}{2} + F \cdot L + m \cdot g \cdot L$	$E = E_1 + E_2 - E_3$ $= \frac{m \cdot v^2}{2} + F \cdot L - m \cdot g \cdot L$

注1：傾面衝突の場合には、 $E_3$ を $E_3' = m \cdot g \cdot L \cdot \sin \theta$ にします。



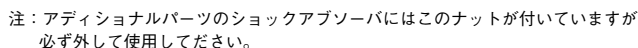
注2：下降時は、上昇時より使用空気圧力：Pを小さくした方が、より重い荷重を移動させることができます。

E：衝突の全エネルギー… [J]  
 $E_1$ ：運動エネルギー…  $\frac{m \cdot v^2}{2}$  [J]  
 $E_2$ ：シリンダ推力の付加エネルギー…  $F \cdot L$  [J]  
 $E_3$ ：荷重の付加エネルギー…  $m \cdot g \cdot L$  [J]  
m：質量 [kg]  
v：衝突速度 [m/s]  
g：重力加速度9.8 [m/s<sup>2</sup>]  
F：シリンダ推力…  $\frac{\pi}{4} \cdot D^2 \cdot P$  [N]  
[ D：シリンダ内径 (mm) P：使用空気圧力 (MPa) ]  
L：ショックアブソーバの吸収ストローク [m]



1. ショックアブソーバと本体側のストッパボルトが全面に当るように調節してください。
2. ショックアブソーバはショックアブソーバの能力範囲内（能力線図の範囲）で使用してください。低速域と高速域ではショックアブソーバの吸収エネルギーが異なりますので注意してください。
3. ショックアブソーバの衝突最大速度は1000mm/sです。平均速度とは異なりますので衝突時の速度は1000mm/sを超えないようにしてください。また、1000mm/sを超える場合は、最寄りの弊社営業所へご相談ください。
4. 水滴、油滴の多い場所でショックアブソーバを使用しないでください。使用する場合はカバー等を取り付け直接水滴等がかからないようにしてください。作動不良や吸収エネルギーの低下につながります。
5. ショックアブソーバの後端面の小ねじはゆるめないでください。内部に封入されているオイルが流出し、ショックアブソーバの機能の低下をまねきます。
6. 本製品に許可なく他のショックアブソーバを取り付けしないでください。他のショックアブソーバを使用した場合にはシリンダの破損等をおこす場合があります。

\_\_\_\_\_



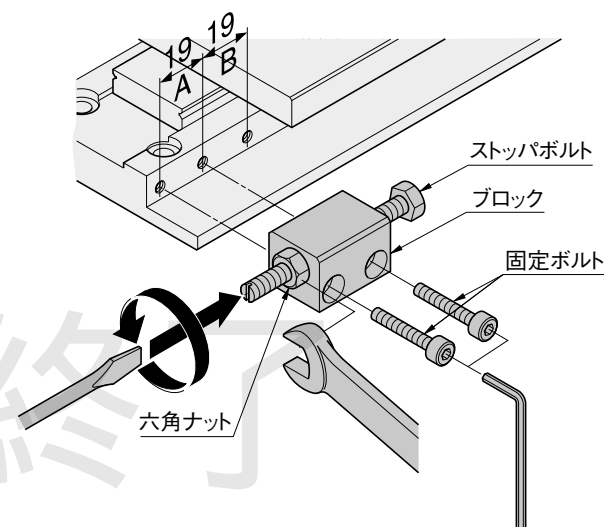
取付

1. W Tスライドテーブルの取り付け姿勢は自由ですが、取り付け面は必ず平面としてください。取り付け時にねじれや曲りが発生すると精度が出ないばかりでなくエア漏れや作動不良の原因になります。
2. W Tスライドテーブルの取り付け面に傷や打痕をつけると平面度を損なうことがありますので注意してください。
3. 衝撃または振動によるボルトの緩みの恐れがある場合は緩み止めなどを考慮してください。

形式	N mm	T mm	S mm	取り付けボルト
<b>AWT16</b>	L+9	14	25	M6×1
<b>AWT20</b>	L+12	16	30	M8×1.25

形式	締付けトルク N・cm	取り付けボルト
<b>AWT16</b>	800	M6×1
<b>AWT20</b>	2000	M8×1.25

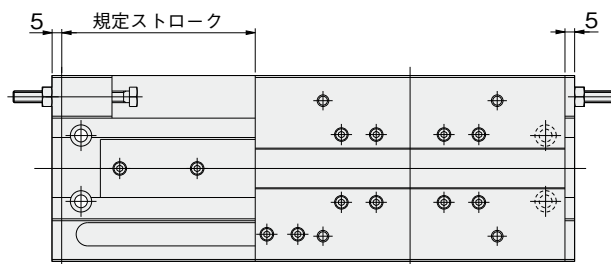
③次に「**AWT16片側－13mm、AWT20片側－10mm**までのストローク調節」方法でストップボルトの位置を微調節します。



名称	締め付けトルク N・cm	六角対辺 mm
ブロック固定ボルト (AWT16)	500	4
ブロック固定ボルト (AWT20)	800	5
六角ナット	800	10

**注**

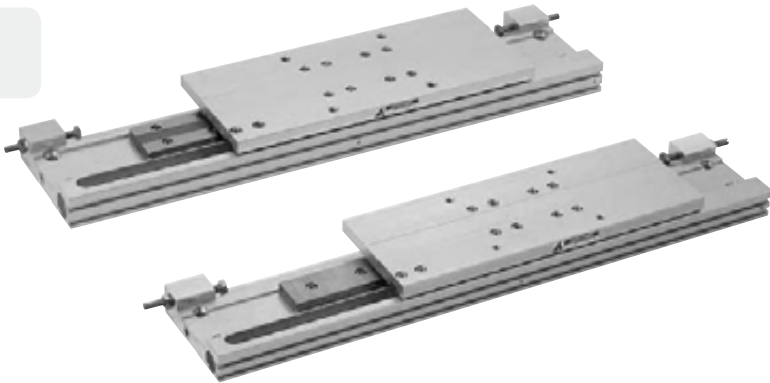
WTスライドテーブルは必ず規定ストローク以下で使用してください。  
またストップボルトは取り外さないでください。規定ストローク以上、  
およびストップボルトを取り外しての使用は破損の原因となります。



ノック
ジグC ストローク
ジグC 低摩擦
ツイン ポート
ダイナ
SD
ガイド付 GA
ツイン ロッドφ6
アルファ ツインロッド
アクセス
スライド ユニット
ロッド スライダ
マルチ スライダ
Zスライダ
GT
WS
MT
RT
WT
YZ
ORCφ10
ORK
ORC φ63,φ80
MRV
ORS、 MRS
ORW、 MRW
RAT
RAK
RAG
RWT
スイング
ツイスト
ラバー ハンド
エア ハンド
SHM マイクロ
SHM
低速
リニア 磁気
ストロー クセンサ

# WTスライドテーブル

## 仕様一覧



## 仕様

項目		形式	AWT16	AWT20
シリンダ径		mm	16	20
作動形式			複動形	
使用流体			空気	
使用圧力範囲		MPa	0.15～0.7	
保証耐圧力		MPa	1.03	
使用温度範囲		℃	0～60	
使用速度範囲		mm/s	100～500	
クッション			ショックアブソーバ (標準装備)	
給油	シリンダ部		不要 (給油する場合は、タービン油1種 (ISO VG32) 相当品)	
	ガイド部		要 (リチウム石けん基グリース) <sup>注</sup>	
ストローク調節範囲		mm	－64～0 (仕様ストロークに対して片側MAX.－32、両側MAX.－64)	－58～0 (仕様ストロークに対して片側MAX.－29、両側MAX.－58)
繰返し位置精度		mm	±0.05	
最大可搬荷重		N	150	200
許容静荷重		N	6000	7000
配管接続口径		Rc	1/8	

注：6カ月または走行距離で300kmを目安に、トラックレール軌道面にグリースを塗布してください。

## ショックアブソーバ仕様

項目		形式	KSHA6×8-E-X	KSHA7×8-G-X
適応形式			AWT16	AWT20
最大吸収能力		J	2.0	3.9
吸収ストローク		mm	8	
最大衝突速度		mm/s	1000	
最高使用頻度		cycle/min	30	
スプリング戻り力 (圧縮時)		N	9.8	
偏角度			3° 以下	
使用温度範囲		℃	0～60	

注：ショックアブソーバの耐久性は、使用条件によりWTスライドテーブル本体と異なります。

## シリンダ径とストローク

			mm
シリンダ径		標準ストローク	製作可能最大ストローク
16	20	50,100,150,200	200

## 質量

							kg
形式	ストローク mm				センサスイッチの加算質量 <sup>注</sup>		
	50	100	150	200	ZE□□□A	ZE□□□B	
AWT16	1.9	2.2	2.8	3.4	0.015	0.035	
AWT20	2.75	3.1	4.0	4.8			

注：センサスイッチ形式のA,Bはリード線長さです。  
A：1000mm B：3000mm

## WTスライドテーブル注文記号

**AWT** **16×200** -      

シリンダ径  
×  
ストローク

アルファシリーズ  
WTスライドテーブル

センサスイッチ形式  
無記入：センサスイッチなし  
**ZE101**：有接点タイプ表示灯なし DC5～28V, AC85～115V リード線横出し  
**ZE102**：有接点タイプ表示灯付 DC10～28V, AC85～115V リード線横出し  
**ZE201**：有接点タイプ表示灯なし DC5～28V, AC85～115V リード線上出し<sup>注</sup>  
**ZE202**：有接点タイプ表示灯付 DC10～28V, AC85～115V リード線上出し<sup>注</sup>  
**ZE135**：2線式 無接点タイプ表示灯付 DC10～28V リード線横出し  
**ZE155**：3線式 無接点タイプ表示灯付 DC4.5～28V リード線横出し  
**ZE235**：2線式 無接点タイプ表示灯付 DC10～28V リード線上出し<sup>注</sup>  
**ZE175**：3線式 無接点タイプ表示灯付 DC5～28V リード線横出し  
**ZE255**：3線式 無接点タイプ表示灯付 DC4.5～28V リード線上出し<sup>注</sup>  
**ZE275**：3線式 無接点タイプ表示灯付 DC5～28V リード線上出し<sup>注</sup>

センサスイッチの数  
1：1個付  
2：2個付  
3：3個付  
⋮

リード線長さ  
**A**：1000mm  
**B**：3000mm  
**G**：300mm M8コネクタ付  
(ZE175、ZE275のみ)

注：リード線上出しタイプはリード線がセンサスイッチに対して直角方向へ出るタイプです。  
●センサスイッチの詳細については総合パーソナルカタログをご覧ください。

## アディショナルパーツ

### ●ショックアブソーバ

**KSHA6×8-E-X** (AWT16用)

**KSHA7×8-G-X** (AWT20用)

### ●センサスイッチ

センサスイッチのみの注文記号は445ページをご覧ください。

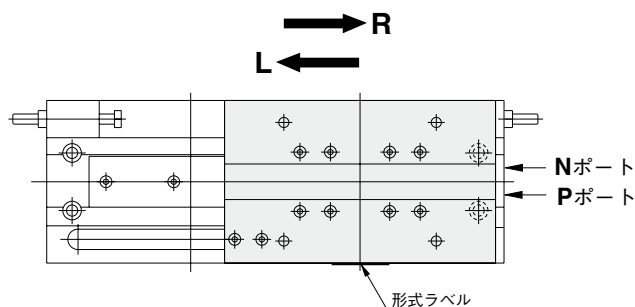
## 推力

負荷と使用空気圧力から必要な推力を求めて適切なシリンダ内径を選定してください。

表中の数値は計算値ですので負荷との比率(負荷率=  $\frac{\text{負荷}}{\text{計算値}}$ )が70%以下(高速の場合は50%以下)となるよう内径を選定してください。

シリンダ径 mm	ロッド径 mm	作動形式	受圧面積 mm <sup>2</sup>	空気圧力 MPa						N
				0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	
16	8	複動形	押側	201.0	40.2	60.3	80.4	100.5	120.6	140.7
			引側	150.0	30.1	45.2	60.3	75.4	90.4	105.5
20	10	複動形	押側	314.0	62.8	94.2	125.6	157.0	188.4	219.8
			引側	235.5	47.1	70.7	94.2	117.8	141.3	164.9

## 配管接続口とテーブル移動方向

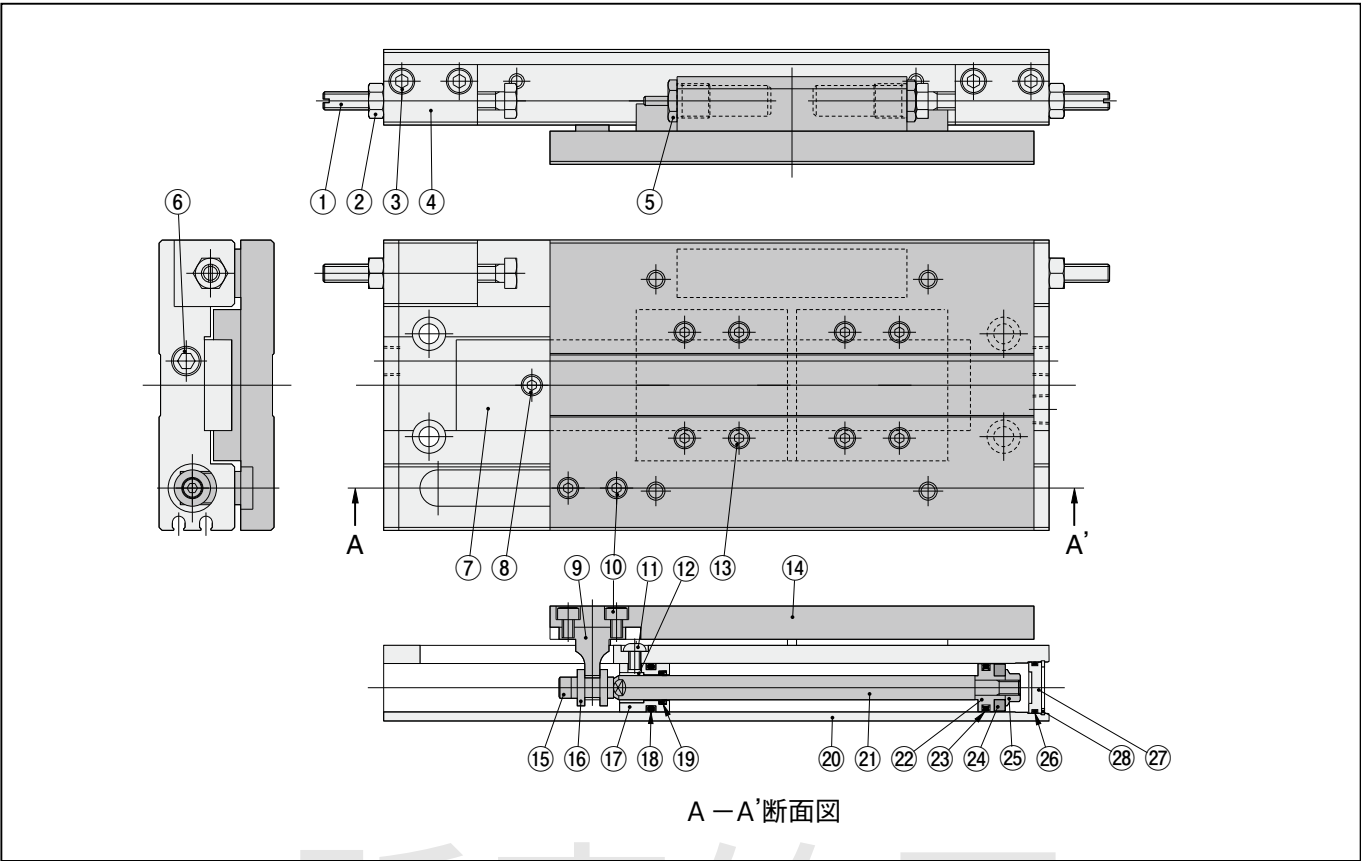


●Nポートにエアを供給すればテーブルはR方向に動きます。

●Pポートにエアを供給すればテーブルはL方向に動きます。

ノック
ジグC ストロー
ジグC 低摩擦
ツイン ポート
ダイナ
SD
ガイド付 GA
ツイン ロッドφ6
アルファ ツインロッド
アクシス
スライド ユニット
ロッド スライダ
マルチ スライダ
Zスライダ
GT
WS
MT
RT
WT
YZ
ORCφ10
ORK
ORC φ63,φ80
MRV
ORS、 MRS
ORW、 MRW
RAT
RAK
RAG
RWT
スイング
ツイスト
ラバー ハンド
エア ハンド
SHM マイクロ
SHM
低速
リニア 磁気
ストロー クセンサ

WTスライドテーブル内部構造



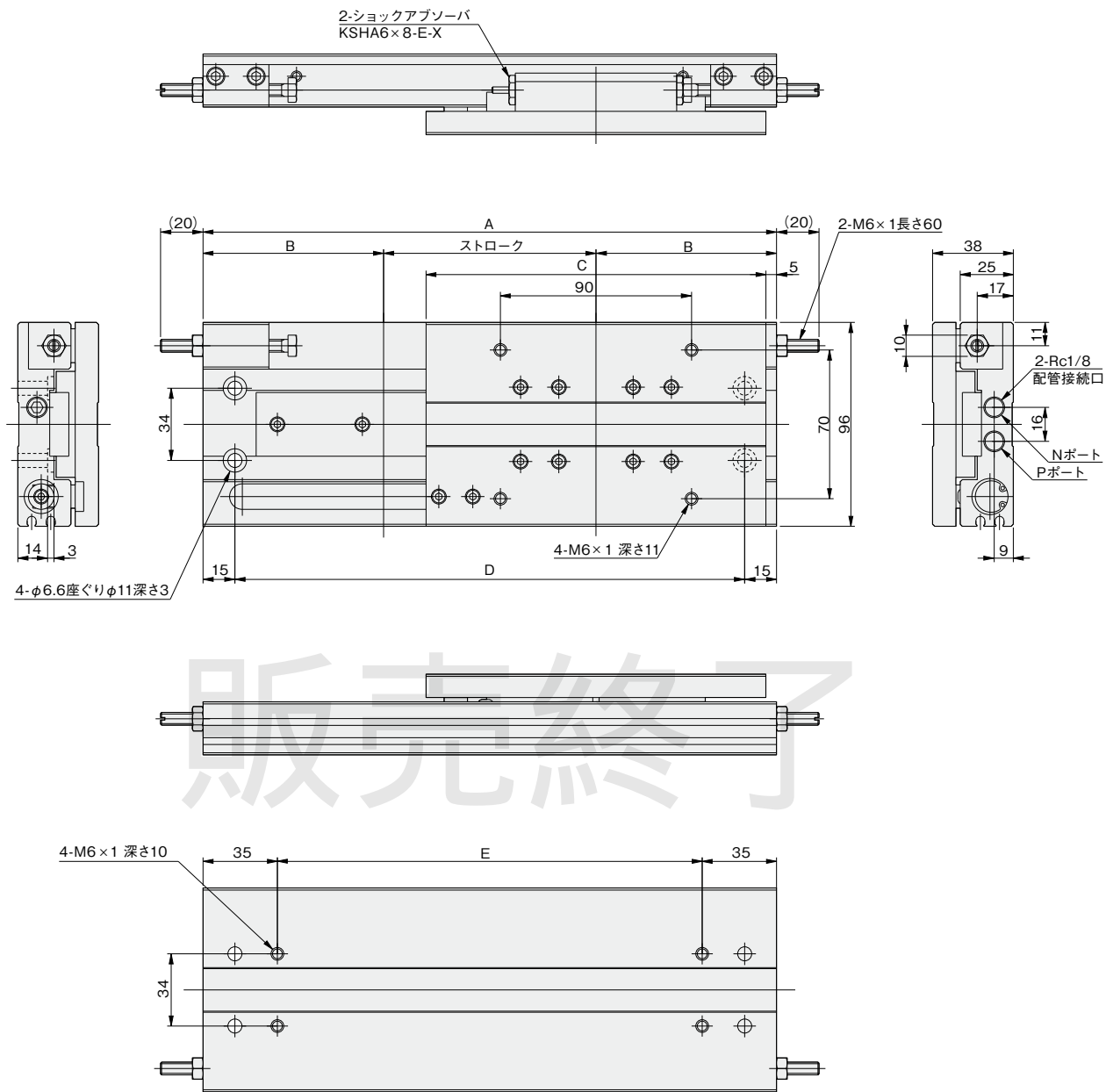
各部名称と主要部材質

No.	名称	材質	数量	備考
①	ストップバネ	鋼	2	ニッケルめっき
②	六角ナット	ステンレス鋼	2	
③	六角穴付ボルト	ステンレス鋼	4	
④	ブロック	アルミ合金	2	アルマイト処理
⑤	ショックアブソーバ	—	2	
⑥	プラグ	合金鋼	1	亜鉛めっき
⑦	リニアガイド	—	1	
⑧	六角穴付ボルト	ステンレス鋼	—	
⑨	連結ピン	鋼	1	ニッケルめっき
⑩	六角穴付ボルト	ステンレス鋼	2	
⑪	六角穴付ボルト	合金鋼	1	ニッケルめっき
⑫	ブッシュ	鋼、銅合金	1	
⑬	六角穴付ボルト	ステンレス鋼	8	
⑭	テーブル	アルミ合金	1	アルマイト処理

No.	名称	材質	数量	備考
⑮	六角穴付ボルト	ステンレス鋼	1	
⑯	スリーブ	ステンレス鋼	1	
⑰	ハウジング	アルミ合金	1	特殊防錆処理
⑱	Oリング	合成ゴム (NBR)	1	
⑲	ロッドパッキン	合成ゴム (NBR)	1	
⑳	本体	アルミ合金	1	アルマイト処理
㉑	ピストンロッド	ステンレス鋼	1	クロムめっき
㉒	ピストン	アルミ合金	1	特殊防錆処理
㉓	ピストンパッキン	合成ゴム (NBR)	1	
㉔	マグネット	樹脂マグネット	1	
㉕	フランジ付六角ナット	ステンレス鋼	1	
㉖	Oリング	合成ゴム (NBR)	1	
㉗	エンドプレート	樹脂	1	
㉘	スナップリング	ばね用鋼	1	ニッケルめっき

WTスライドテーブル AWT16寸法図 (mm)

●AWT16× ストローク



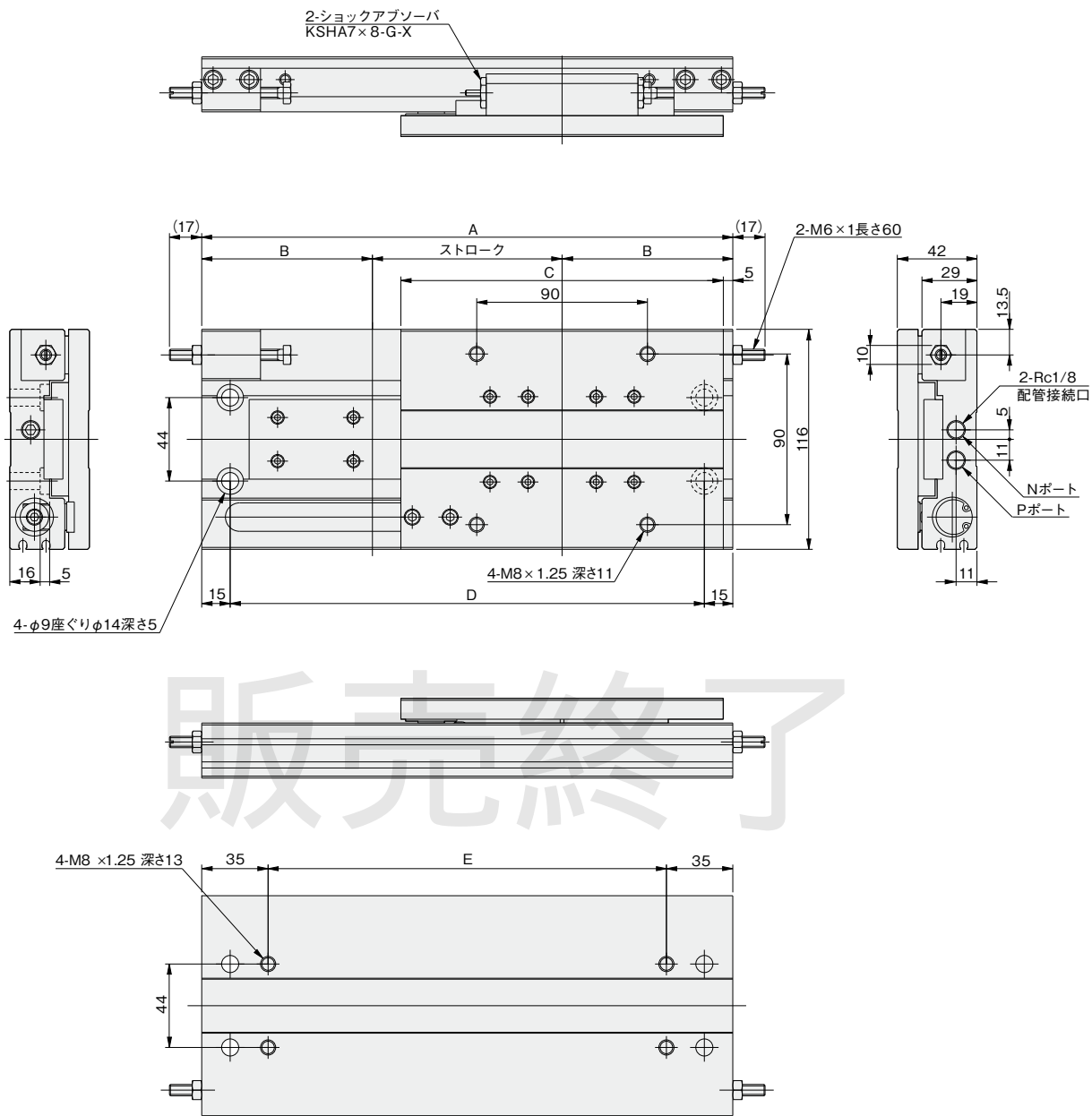
ストローク	A	B	C	D	E
50	220	85	160	190	150
100	270	85	160	240	200
150	370	110	210	340	300
200	470	135	260	440	400

ノック
ジグC ストローク
ジグC 低摩擦
ツイン ポート
ダイナ
SD
ガイド付 GA
ツイン ロッドφ6
アルファ ツインロボ
アクセス
スライド ユニット
ロッド スライダ
マルチ スライダ
Zスライダ
GT
WS
MT
RT
WT
YZ
ORCφ10
ORK
ORC φ63,φ80
MRV
ORS, MRS
ORW, MRW
RAT
RAK
RAG
RWT
スイング
ツイスト
ラバー ハンド
エア ハンド
SHM マイクロ
SHM
低速
リニア 磁気
ストロー クセンサ

ノック
ジグC ストローク
ジグC 低摩擦
ツイン ポート
ダイナ
SD
ガイド付 GA
ツイン ロッドφ6
アルファ ツインロッド
アクシス
スライド ユニット
ロッド スライダ
マルチ スライダ
Zスライダ
GT
WS
MT
RT
WT
YZ
ORCφ10
ORK
ORC φ63,φ80
MRV
ORS, MRS
ORW, MRW
RAT
RAK
RAG
RWT
スイング
ツイスト
ラバー ハンド
エア ハンド
SHM マイクロ
SHM
低速
リニア 磁気
ストロー クセンサ

WTスライドテーブル AWT20寸法図 (mm)

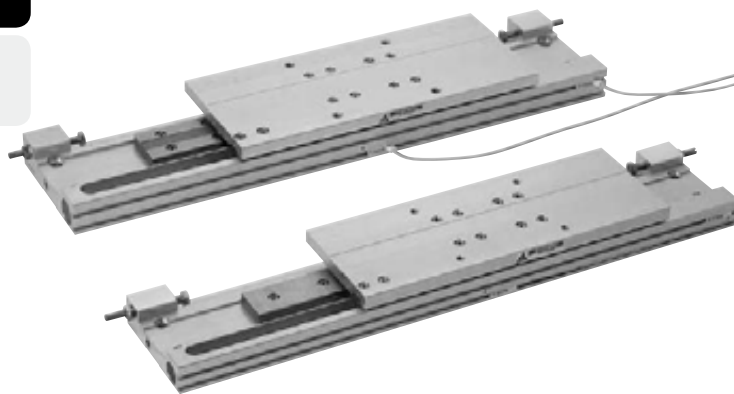
●AWT20× ストローク



ストローク	A	B	C	D	E
50	230	90	170	200	160
100	280	90	170	250	210
150	380	115	220	350	310
200	480	140	270	450	410

# センサスイッチ

無接点タイプ、有接点タイプ



## 注文記号



- AWT

リード線長さ

A — 1000mm

B — 3000mm

G — 300mm M8コネクタ付 (ZE175 ZE275のみ)

センサスイッチ形式

ZE135 — 無接点タイプ 表示灯付 DC10V~28V リード線横出し

ZE235 — 無接点タイプ 表示灯付 DC10V~28V リード線上出し

ZE175 — 3線式、無接点タイプ 表示灯付 DC5~28V リード線横出し

DC5V~28V

ZE101 — 有接点タイプ 表示灯なし AC85~115V リード線横出し

DC5V~28V

ZE201 — 有接点タイプ 表示灯なし AC85~115V リード線上出し

●センサスイッチの詳細は総合パーソナルカタログをご覧ください。

ZE155 — 無接点タイプ 表示灯付 DC4.5V~28V リード線横出し

ZE255 — 無接点タイプ 表示灯付 DC4.5V~28V リード線上出し

ZE275 — 3線式、無接点タイプ 表示灯付 DC5~28V リード線上出し

DC10V~28V

ZE102 — 有接点タイプ 表示灯付 AC85~115V リード線横出し

DC10V~28V

ZE202 — 有接点タイプ 表示灯付 AC85~115V リード線上出し

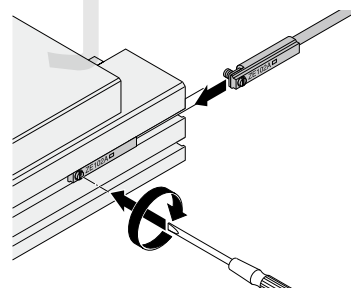
## センサスイッチ使用可能最小シリンダストローク

シリンダ径	無接点タイプ		有接点タイプ	
	2個取付	1個取付	2個取付	1個取付
16	10	5	10	10
20				

## センサスイッチの移動要領

●止めねじをゆるめると、センサスイッチは本体のスイッチ取付溝にそって移動することができます。

●止めねじの締め付けトルクは 0.1N・m ~ 0.2N・m 程度にしてください。



## センサスイッチ作動範囲・応差・最高感度位置

●作動範囲：ℓ

ピストンが移動してセンサスイッチが ON してから、さらにピストンが同方向に移動して、OFF するまでの範囲をいいます。

●応差：C

ピストンが移動してセンサスイッチが ON した位置から、ピストンを逆方向に移動して、OFF するまでの距離をいいます。

●無接点タイプ

項目	径	16	20
作動範囲：ℓ		2~5	3.5~7.5
応 差：C		1.0以下	
最高感度位置 <sup>注</sup>		6	

備考：上表は参考値です。

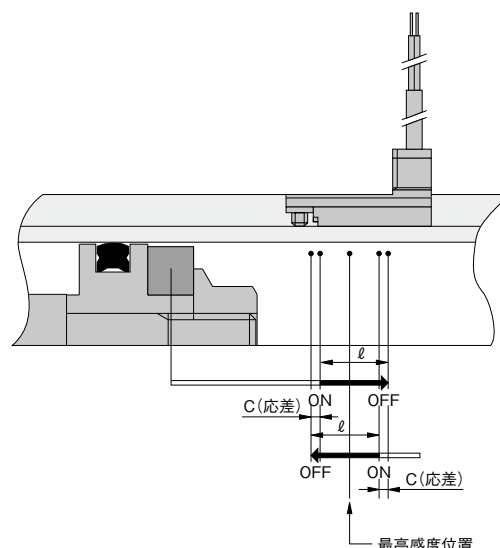
注：リード線の反対側端面からの距離です。

●有接点タイプ

項目	径	16	20
作動範囲：ℓ		6.5~9	10~13
応 差：C		1.5以下	
最高感度位置 <sup>注</sup>		10	

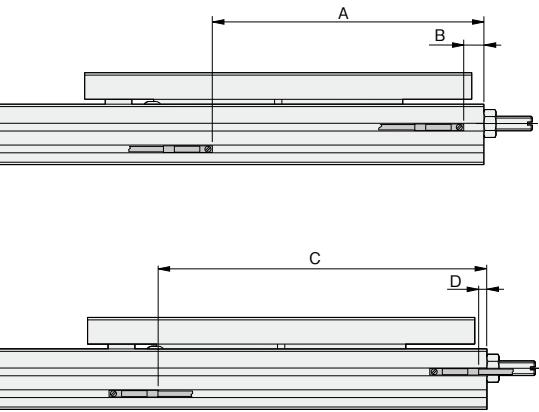
備考：上表は参考値です。

注：リード線の反対側端面からの距離です。



## ストロークエンド検出センサスイッチ取付位置

●センサスイッチを下記の位置 (表中の数値は参考値) に取り付けると、ストロークエンドでマグネットがセンサスイッチの最高感度位置にきます。



●無接点タイプ

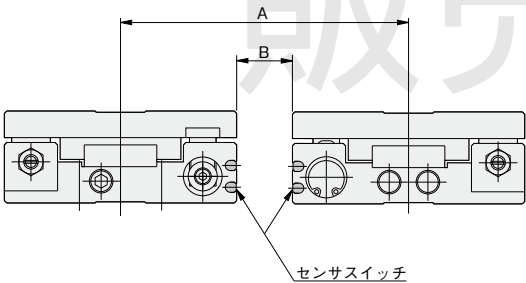
形式		記号	A	B	C	D
AWT16	×	50	60.5	10.5	57	7
	×	100	110.5		107	
	×	150	160.5		157	
	×	200	210.5		207	
AWT20	×	50	64	14	60.5	10.5
	×	100	114		110.5	
	×	150	164		160.5	
	×	200	214		210.5	

●有接点タイプ

形式		記号	A	B	C	D
AWT16	×	50	56.5	6.5	54	4
	×	100	106.5		104	
	×	150	156.5		154	
	×	200	206.5		204	
AWT20	×	50	60	10	57.5	7.5
	×	100	110		107.5	
	×	150	160		157.5	
	×	200	210		207.5	

## センサスイッチを接近して取り付ける場合

●センサスイッチを取り付けてWTスライドテーブルを隣接して使用する場合は、下表の値以下にならないよう、取り付けてください。



●無接点タイプ

形式	記号	A	B
AWT16		106	10
AWT20		126	10

●有接点タイプ

形式	記号	A	B
AWT16		101	5
AWT20		121	5