

SLIM CYLINDERS スリムシリンダ INDEX

RoHS指令規制物質対応製品

特長/許容運動エネルギー ————— 330

複動形

仕様/注文記号 ————— 331
内部構造と各部名称 ————— 332
寸法図 ————— 333

押出単動形

仕様/注文記号 ————— 338
内部構造と各部名称 ————— 339
寸法図 ————— 340

スクエアロッドシリンダ

仕様/注文記号 ————— 342
内部構造と各部名称 ————— 343
寸法図 ————— 344

両ロッドシリンダ

仕様/注文記号 ————— 348
内部構造と各部名称 ————— 349
寸法図 ————— 350

低油圧シリンダ

仕様/注文記号 ————— 353
内部構造と各部名称 ————— 354
寸法図 ————— 355

バルパックシリンダ

仕様/シリンダ径とストローク — 359
内部構造と各部名称/注文記号 — 360
寸法図 ————— 361

ストローク調節シリンダ

仕様/注文記号 ————— 366
内部構造と各部名称 ————— 367
寸法図 ————— 368

エンドキープシリンダ

仕様/注文記号 ————— 372
内部構造と各部名称 ————— 373
寸法図 ————— 374
取扱い要領と注意事項 ————— 377

ブレーキシリンダ

仕様/注文記号 ————— 378
内部構造と各部名称 ————— 379
寸法図 ————— 380
取扱い要領と注意事項 ————— 385

ブロックシリンダ

仕様/注文記号 ————— 388
内部構造と各部名称 ————— 389
寸法図 ————— 390

ブロックスクエアロッドシリンダ

仕様/注文記号 ————— 392
内部構造と各部名称 ————— 393
寸法図 ————— 394

ブロック可変クッション付シリンダ

仕様/注文記号 ————— 396
寸法図 ————— 397

ブロックエンドキープシリンダ

仕様/注文記号 ————— 398
内部構造と各部名称 ————— 399
寸法図 ————— 400
取扱い要領と注意事項 ————— 408

多位置形シリンダ

仕様/注文記号 ————— 409
内部構造と各部名称 ————— 410
寸法図 ————— 411

デュアルストロークシリンダ

仕様/注文記号 ————— 412
内部構造と各部名称 ————— 413
寸法図 ————— 414

耐熱シリンダ

仕様/注文記号 ————— 415
寸法図 ————— 416

低速形シリンダ

仕様/注文記号 ————— 417
寸法図 ————— 418

オーダーメイド仕様

スクレーパ付シリンダ

仕様/注文記号 ————— 419
寸法図 ————— 420

ブロック耐熱形シリンダ

仕様/注文記号 ————— 421
寸法図 ————— 422

ブロック低速形シリンダ

仕様/注文記号 ————— 424
寸法図 ————— 425

スパナ掛け付シリンダ

仕様/注文記号 ————— 427
寸法図 ————— 428

オールSUS形シリンダ

仕様/注文記号 ————— 429
寸法図 ————— 430

アイ形ブッシュ入りシリンダ

仕様/注文記号/寸法図 ————— 431

ロッド先端形状パターン図 ————— 432

センサスイッチ ————— 433

オプション

ロッド先端金具 ————— 438
ジャバラ、取付金具 ————— 439



注意

ご使用になる前に後付ページの「安全上のご注意」を必ずお読みください。

ミニ ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグC ストローク
ジグC 低摩擦
ベアシック
ペン
スリム
ツイン ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6〜10
ガイドジグ 12〜63
ツイン ロッドφ6
ツイン ロッドφ8
アルファ ツインロッド
アクシス シリンドラ
スライド ユニット
ハイ マルチ
ミニガイド スライダ
ロッド スライダ
Z スライダ
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63,φ80
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
レハンド
フラット形 エアハンド
三爪 ハンド
メカ ハンド
ラバー ハンド
MJC
コンプラ イアンス
コンプラ θレス
SHM マイクロ
SHM
高速 バルブバック
低速 シリンドラ
リニア 磁気
ストローク センサ
センサ スイッチ
CJ CRE

高品質ステンレスシリンダの先駆け

スリムシリンダ

耐久性のあるピストンパッキンを採用。

2本のピストンパッキンに耐久性のあるPPY形を採用。吹き抜けを防止し、低速域から高速域までスムーズな動きを実現させました。

センサスイッチの後付けが可能。

全シリーズにマグネットが標準装備されていますので、センサスイッチの後付けが可能です。

高い取付け精度と簡単な取付作業。

ロッドカバーにインロー部を設けて、取付け精度を向上。しかも、マウントナットのねじ精度を向上させたことにより、シリンダ本体を手で固定するだけで、マウントナットの締め付け作業が行なえます。狭い場所での取り付けが簡単です。

選定資料：スリムシリンダ許容運動エネルギー

スリムシリンダ(耐熱仕様除く)にはクッション機構が組み込まれています。この機構は、大きな運動エネルギーをもったピストンがストロークエンドで停止する際になるべく衝撃を小さくさせる為にあります。クッションの種類は下記の2種類があります。

●ラバークッション（標準装備）

ピストン部の両側にゴムバンパを設けてストロークエンドでの衝撃を和らげ、作動時の衝撃音を吸収し高頻度作動、高速作動に対応します。耐熱仕様を除く全てのシリンダに標準装備されています。ラバークッション付の場合にはストロークエンドで多少のバウンド現象が起こりますので注意してください。

●可変クッション付

ラバークッションでは吸収しきれない大きな負荷と高速作動の場合は、可変クッション付を使用してください。ピストンがストロークエンドで停止する際に空気の圧縮力を利用して、衝撃を吸収します。シリンダストロークの中にクッションストロークが入りますので、25ストローク以下の場合あまりクッションを効かせ過ぎないようにご注意ください。効かせ過ぎの場合1ストロークするのに時間がかかり、効率が悪くなります。なお、下表の吸収可能な運動エネルギー以下であればクッションパッキンの寿命は、100万回以上です。

負荷の運動エネルギーは下記式によって求められます。

$$Ex=\frac{m}{2}v^2$$

Ex：運動エネルギー（J）

m：負荷の質量（kg）

v：ピストン速度（m/s）

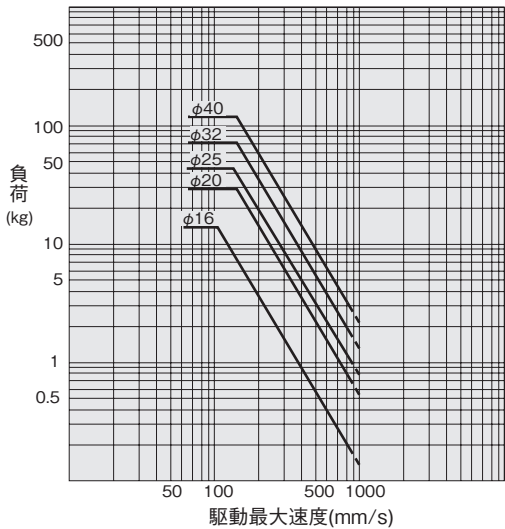
使用速度範囲

●ラバークッション…………… 30～800mm/s

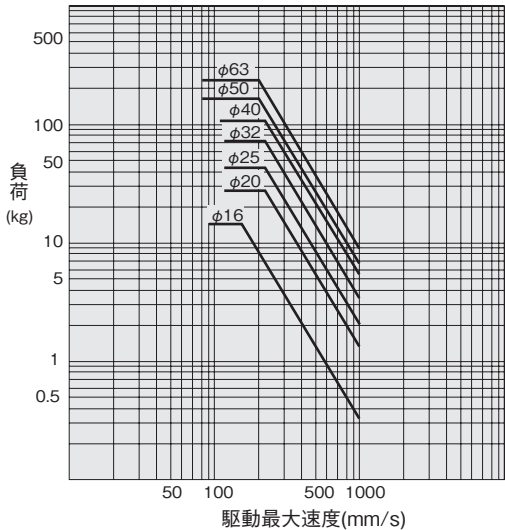
●可変クッション…………… 30～1000mm/s

径	許容運動エネルギー	
	ラバークッション付	可変クッション付
16	0.07	0.18
20	0.27	0.7
25	0.4	1.05
32	0.65	1.8
40	1.2	2.8
50	—	3.5
63	—	4.5

ラバークッション（グラフ1）



可変クッション（グラフ2）

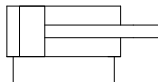


図の見方
グラフ1より負荷5kgをφ32スリムシリンダで作動させる時、ラバークッションの能力から見て最大速度は500mm/s以下にする必要があります。グラフ2より負荷8kgを最大速度600mm/sで作動させるとき可変クッション付シリンダのφ32が選定できます。

スリム耐熱シリンダ



表示記号



仕様

項目	シリンダ径mm	20・25・32・40
作動形式		複動形
使用流体		空 気
取付形式		基本形、フート形、フランジ形、アイ形
使用圧力範囲	MPa	0.1～0.9
保証耐圧力	MPa	1.32
使用温度範囲	℃	0～130
使用速度範囲	mm/s	100～700
クッション		固定式（ゴムバンパ方式）
給油		不 要
配管接続口径	Rc	1/8

シリンダ径とストローク

径	標準ストローク	最大ストローク	製作可能最大ストローク
20	25 50 75 100 125 150	200	500
25	25 50 75 100 125 150 200	250	
32	25 50 75 100 125 150 200	300	
40	25 50 75 100 125 150 200 250 300	400	

備考 1：ストローク公差⁺¹₀

2：中間ストロークについては、シリンダチューブ切断にて1mm毎に対応します。

3：φ20～φ40で最大ストロークを超える場合の最低作動圧力は0.2MPaとなります。

注文記号

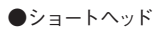
DA	F	20×50	—	□	—	□	—	□
スリム複動シリンダ	耐熱形	シリンダ径 × ストローク		ヘッドカバー仕様 無記入—標準ヘッド A ——ショートヘッド		ロッド先端金具 無記入—ロッド先端金具なし I ——I形ナックル付 Y ——Y形ナックル付（ピン金具付）		取付形式 無記入—基本形 1 ——フート形 3 ——フランジ形 8E ——アイ（ピン金具付）支持金具 ●取付金具は出荷時に添付となります。

[注意] 耐熱仕様シリンダにはセンサスイッチ用マグネットは内蔵されていませんので、センサスイッチを取り付けることはできません。

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6～10
ガイドジグ
12～63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッド B
アルファ
サインロッド
アクシス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
ハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルバック
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

耐熱シリンダ・基本形寸法図 (mm)

● $\phi 20 \sim \phi 40$ DAF シリンダ径 × ストローク

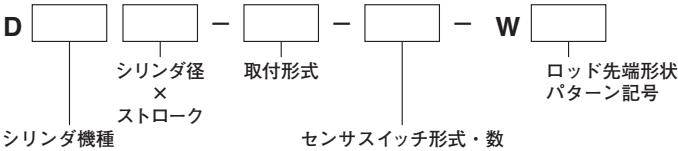
416 KOGANEI

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイ
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイ
ロッドφ6
ツイ
ロッド B
アルファ
ツイロッド
アクシス
シリンド
スライ
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルバック
低速
シリンド
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

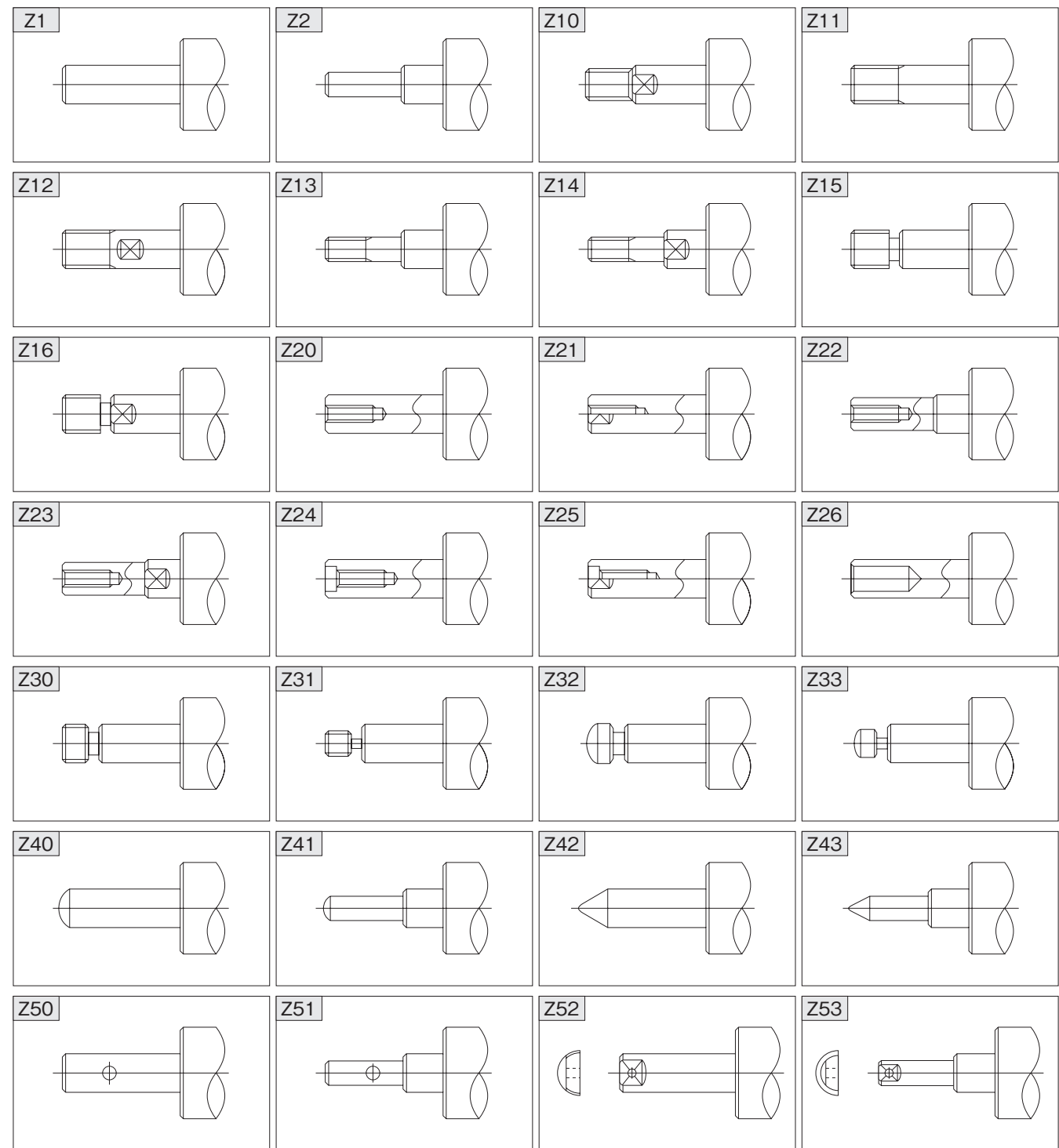
ロッド先端形状パターン図

28種類のパターン化された形状の内、必要とするパターン形状が描かれている注文書に諸項目を記入することで簡単に標準外先端形状のシリンダがオーダーメイドできます。
そして、これらは、スクエアロッドシリンダ、ジャバラ付シリンダを除くスリムシリンダ全機種に対応できます。なお、パターン形状が描かれている注文書は、当社営業所にお問い合わせください。

注文形式



ピストンロッド先端形状パターン図（28種類）



無接点タイプ, 有接点タイプ

- 注：耐熱形シリンダを除く。

The diagram shows a horizontal beam of total length 10 m. A triangular load starts at 0 kN/m at the left end and increases linearly to 10 kN/m at the right end. A point load of 10 kN is applied downwards at the right end of the beam. The beam is supported by a pin support at the left end and a roller support at the right end. The triangular load is represented by a triangle with its peak at the right end. The point load is represented by a downward arrow at the right end.

スリムシリンダの注文記号

センサスイッチの形式

リード線長さ (CS□F以外適用)

A 1000mm

B 3000mm

センサスイッチの数

1 1個付

2 2個付

3 3個付

⋮ ⋮

ZG530	— $\phi 16 \sim \phi 63$ 用無接点タイプ	表示灯付	DC10 \sim 28V
ZG553	— $\phi 16 \sim \phi 63$ 用無接点タイプ	表示灯付	DC4.5 \sim 28V
CS3M	— $\phi 16 \sim \phi 63$ 用有接点タイプ	表示灯付	DC10 \sim 30V AC85 \sim 230V
CS4M	— $\phi 16 \sim \phi 63$ 用有接点タイプ	表示灯付	DC10 \sim 30V AC85 \sim 115V
CS5M	— $\phi 16 \sim \phi 63$ 用有接点タイプ	表示灯なし	DC3 \sim 30V AC85 \sim 115V
CS2F	— $\phi 20 \sim \phi 63$ 用有接点タイプ	表示灯付	AC85 \sim 230V
CS3F	— $\phi 20 \sim \phi 63$ 用有接点タイプ	表示灯付	DC10 \sim 30V
CS4F	— $\phi 20 \sim \phi 63$ 用有接点タイプ	表示灯付	DC10 \sim 30V
CS5F	— $\phi 20 \sim \phi 63$ 用有接点タイプ	表示灯なし	DC3 \sim 30V

取付バンドなし.....

取付バンド付.....

センサスイッチの形式

リード線長さ (CS□F以外適用)

A.....1000mm

B.....3000mm

シリンダ径

シリンダ基本形式

DA : DAB φ16、DABK φ16以外

DAB : ブロックシリンダ φ16の場合、
エンドキープシリンダ φ16の場合

S : センサタイプCS□F用の場合

センサタイプ — **G5** : 無接点タイプ
ZG5 □ □ 用
 有接点タイプ
CS □ **M** 用
F : 有接点タイプ
CS □ **F** 用

シリンドラ基本形式
DA : **DAB** φ16、**DABK** φ16以外
DAB : ブロックシリンドラφ16の場合、
 エンドキープシリンドラφ16の場合
S : センサタイプ**CS** □ **F** 用の場合

シリンドラ径
16 : φ16用
20 : φ20用
25 : φ25用
32 : φ32用
40 : φ40用
50 : φ50用
63 : φ63用
 注: **CS** □ **F** 用にはあり

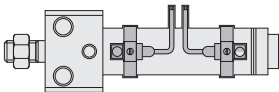
ミニ ビット	ノック	マルチ	ジグC	ジグC ストローク	ジグC 低摩擦	ベシック	ペン	スリム	ツイン ポート	ダイナ	KSD	ガイドジグ 6-10	ガイドジグ 12~63	ツイン ロッド6	ツイン ロッドB	アルファ アックス シリンダ	スライ ドユット	ハイ マルチ	ミニガイド テーブル	ロッド スライド	Z スライド	GT	ORV	ORC F10	ORCA ORGA	ORC Φ63.Φ80	ORW MRW	ORB	MRV	MRC MRG	MRB	ORS MRS	RAP	RAT	RAF	RAN	RAG	RWT	スイング	ツイスト	エापハンド	Lハンド	フラット形 エापハンド	ミ ニ ハンド	メカ ハンド	ラバー ハンド	MJC	コンプライ アンス	コンプラ イレス	SHM マクロ	SHM	高速 バルバック	低速 シリンダ	リニア 磁気	ストローク センサ	センサ スッチ	CJ	CFE
-----------	-----	-----	-----	--------------	------------	------	----	-----	------------	-----	-----	---------------	----------------	-------------	-------------	----------------------	-------------	-----------	---------------	-------------	-----------	----	-----	------------	--------------	----------------	------------	-----	-----	------------	-----	------------	-----	-----	-----	-----	-----	-----	------	------	--------	------	-----------------	---------------	-----------	------------	-----	--------------	-------------	------------	-----	-------------	------------	-----------	--------------	------------	----	-----

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドφ8
アルファ
ツインロッド
アクシス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルバック
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

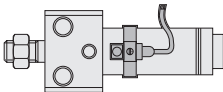
センサスイッチ使用可能最小シリンダストローク

センサ スイッチ形式	シリンダ径	2個取付		1個取付
		一直線上	位置をずらした場合	
ZG530	16~63	20	10	10
ZG553				
CS□M	16~63	20	15	15
CS□F	20~63	40	21	15

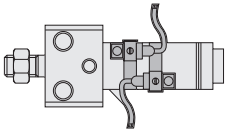
- 2個取付
- 一直線上に取り付けた場合



- 1個取付

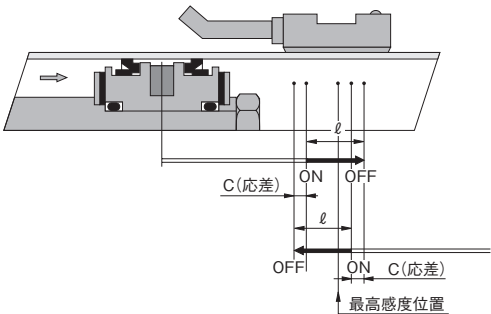


- 位置をずらして取り付けた場合



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。



mm

項 目		シリンダ径	16	20	25	32	40	50	63
作動範囲：ℓ	ZG530□	2.5～4.1	2.5～4.2	2.6～4.3	3.0～4.8	3.1～5.0	3.3～5.4	3.5～5.7	
	ZG553□								
	CS□M								
	CS□F								
応差：C	ZG530	0.7以下	0.7以下	0.8以下	0.7以下	0.8以下	0.8以下	0.8以下	
	ZG553	0.7以下	0.7以下	0.8以下	0.7以下	0.8以下	0.8以下	0.8以下	
	CS□M	1以下	1以下	1以下	1以下	1以下	1.2以下	1.2以下	
	CS□F	—	1.5以下	1.5以下	1.5以下	1.5以下	2以下	1.5以下	
最高感度位置	ZG530、ZG553 ^{注1}	11	11	11	11	11	11	11	
	CS□M ^{注1}	11	11	11	11	11	11	11	
	CS□F ^{注2}	—	16	16	16	16	16	16	

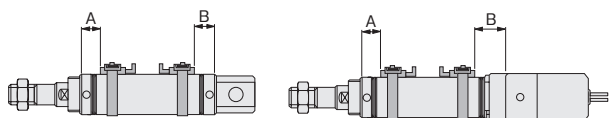
備考：上表は参考値です。
注1：リード線の反対側端面からの距離です。
2：コネクタ側端面からの距離です。

ストロークエンド検出センサスイッチ取付位置

センサスイッチを図の位置(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。

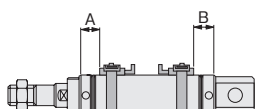
●エアシリンダ・低油圧シリンダ・バルパックシリンダ

●エアシリンダ、低油圧シリンダ ●バルパックシリンダ



		mm									
センサ スイッチ形式	シリンダ径 記号	エアシリンダ・低油圧シリンダ						バルパックシリンダ			
		20	25	32	40	50	63	20	25	32	40
ZG530□ ZG553□	A	27	27	27	27	36	36	27	27	27	27
	B	27	27	27	27	36	36	39	39	39	44
CS□M	A	27	27	27	27	36	36	27	27	27	27
	B	27	27	27	27	36	36	39	39	39	44
CS□F	A	22	22	22	22	32	32	22	22	22	22
	B	22	22	22	22	32	32	34	34	34	39

●単動シリンダ

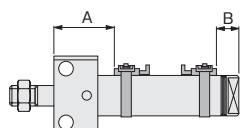
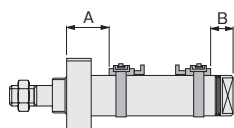


		mm					
センサ スイッチ形式	シリンダ径 ストローク 記号	20	25	32	40		
ZG530□ ZG553□ CS□M	A	0~25	35	36	35	37	
		26~50	52	49	49	53	
		51~75	72	71	72	68	
		76~100	—	84	86	95	
		101~125	—	—	—	110	
		126~150	—	—	—	125	
CS□F	B	—	27	27	27	27	
		—	30	31	30	32	
	A	0~25	47	44	44	48	
		26~50	67	66	67	63	
		51~75	—	79	81	90	
		76~100	—	—	—	105	
		101~125	—	—	—	120	
		126~150	—	—	—	—	
	B	—	22	22	22	22	
		—	22	22	22	22	

●ブロックシリンダ

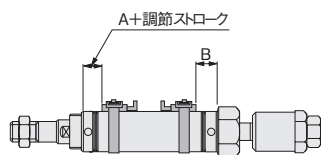
●フロントマウント

●サイドマウント



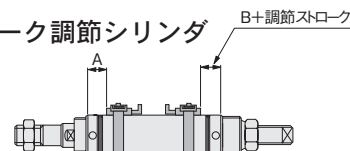
		mm											
取付形式	シリンダ径	サイドマウント						フロントマウント					
		16	20	25	32	40	50	63	16	20	25	32	40
ZG530□	Aロッド側	32	39	41	47	57	67	67	23	27	27	27	29
ZG553□	Bロッド側	16	20	20	21	25	45	45	16	20	20	21	25
CS□M	Aロッド側	32	39	41	47	57	66	66	23	27	27	27	29
	Bロッド側	16	20	20	21	25	44	44	16	20	20	21	25
CS□F	Aロッド側	—	36	38	44	52	64	64	—	24	24	24	24
	Bロッド側	—	17	17	18	20	42	42	—	17	17	18	22

●押側ストローク調節シリンダ



		mm			
センサ スイッチ形式	シリンダ径 記号	20	25	32	40
ZG530□ ZG553□ CS□M	A	27	27	27	27
	B	27	27	27	27
CS□F	A	22	22	22	22
	B	22	22	22	22

●引側ストローク調節シリンダ



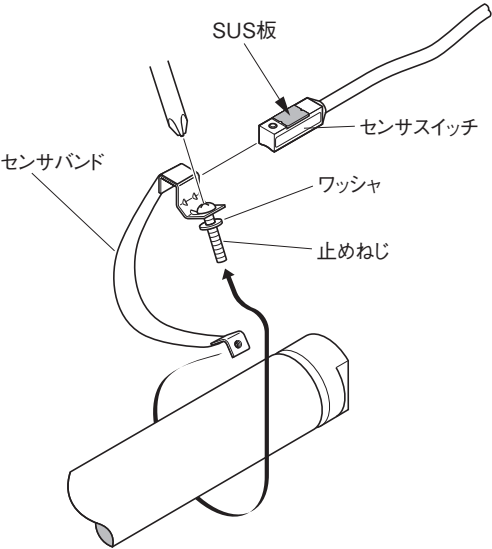
		mm			
センサ スイッチ形式	シリンダ径 記号	20	25	32	40
ZG530□ ZG553□ CS□M	A	27	27	27	27
	B	37	37	42	42
CS□F	A	22	22	22	22
	B	32	32	37	37

ミニ ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C ストロー
ジグ C 低摩擦
ベーシック
ペン
スリム
ツイン ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6～10
ガイドジグ 12～63
ツイン ロッドφ6
ツイン ロッドφ8
アルファ ツインロッド
アクシス シリンド
スライド ユニット
ハイ マルチ
ミニガイド スライダ
ロッド スライダ
Z スライダ
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63,φ80
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
レハンド
フラット形 エアハンド
三爪 ハンド
メカ ハンド
ラバー ハンド
MJC
コンプラ イアンス
コンプラ θレス
SHM マイクロ
SHM
高速 バルブバック
低速 シリンド
リニア 磁気
ストロー センサ
センサ スイッチ
CJ CRE

センサスイッチ取付時の注意

シリンドにセンサスイッチを取り付ける際は、必ずこの注意事項をお読みいただき正しく取り付けてご使用ください。

●ZG5□□，CS□Mタイプ

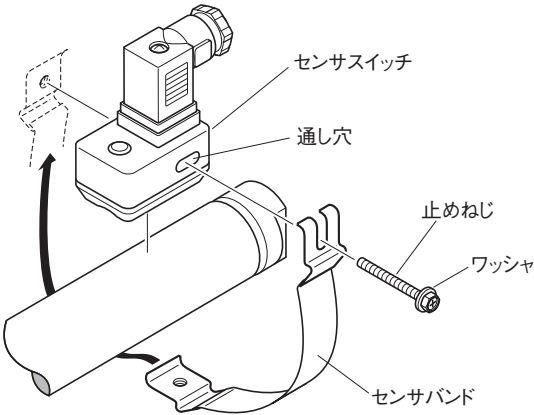


●取付時の注意

ZG5□□,CS□Mタイプのセンサスイッチは、図のSUS板の反対面が感度面側になります。取り付ける際は、図のように、SUS板面を上にして取り付けてください。なお、止めねじの締付けトルクは49N・cm以下としてください。

●CS□Fタイプ

(ツインポートシリンド、ツイストシリンド、φ16のスリムシリンドには取り付けられません。)



●取付時の注意

CS□Fタイプのセンサスイッチは、図のように、センサスイッチの通し穴(長円)に止めねじを通して、センサバンドのめねじに締め付けて取り付けてください。なお、止めねじの締付けトルクは68.6N・cm以下としてください。



危険

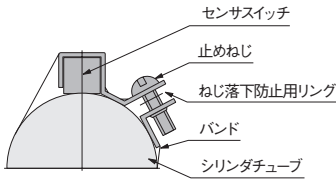
必ず上記の取付方法をお守りください。

取付方法を誤ると

- ・センサスイッチが破損する可能性があります。
- ・センサスイッチが誤作動する可能性があります。

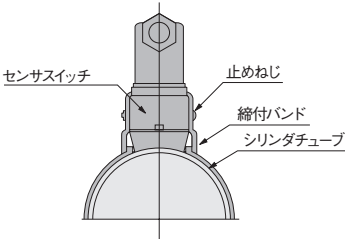
センサスイッチの移動要領

●ZG530□
ZG553□
CS□M



- 止めねじをゆるめるとセンサスイッチはバンドと共に軸方向および円周方向に自由に移動できます。センサスイッチのみの移動はできません。
- センサスイッチをバンドからはずす場合はシリンドチューブからバンドを取り外した後、センサスイッチをバンドから外してください。
- 止めねじの締付けトルクは49N・cm以下にしてください。

●CS□F



- 止めねじをゆるめるとセンサスイッチは軸方向および円周方向に自由に移動することができます。
- 止めねじを少しゆるめると、軸方向にリードスイッチのみ5mmの範囲で微調整が可能になります。止めねじの締付けトルクは68.6N・cm以下にしてください。

センサスイッチ寸法図 (mm)

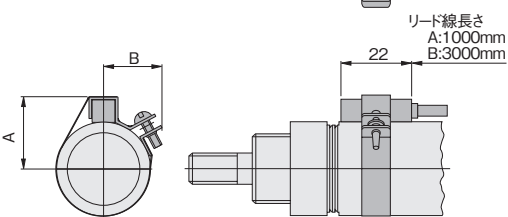
●ZG530□
ZG553□
CS□M

φ16

径	記号	A	B
16		16	15
20		19	17
25		20.5	17.5
32		25	19
40		29	—※
50		34	—※
63		41	—※

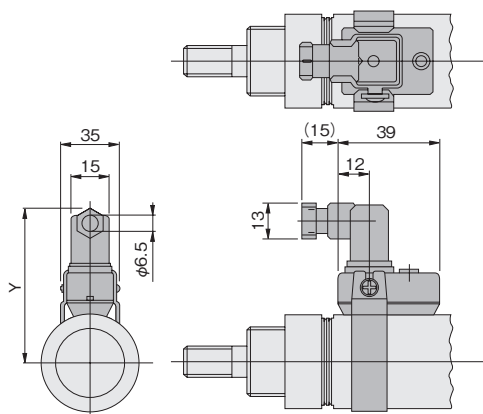
※: φ40以上に使用した場合のB寸法はシリンダ外形の半径となります。よって取付部のB方向への出っ張りはなくなります。

φ20～φ63



●CS□F mm

径	記号	Y
20		59
25		61.5
32		65
40		69
50		76
63		83



ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6～10
ガイドジグ
12～63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッド B
アルファ
サイロッド
アクシス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
ハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアシス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブバック
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドφ8
アルファ
ツインロッド
アクセス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
レハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルバック
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

ロッド先端金具

オプション

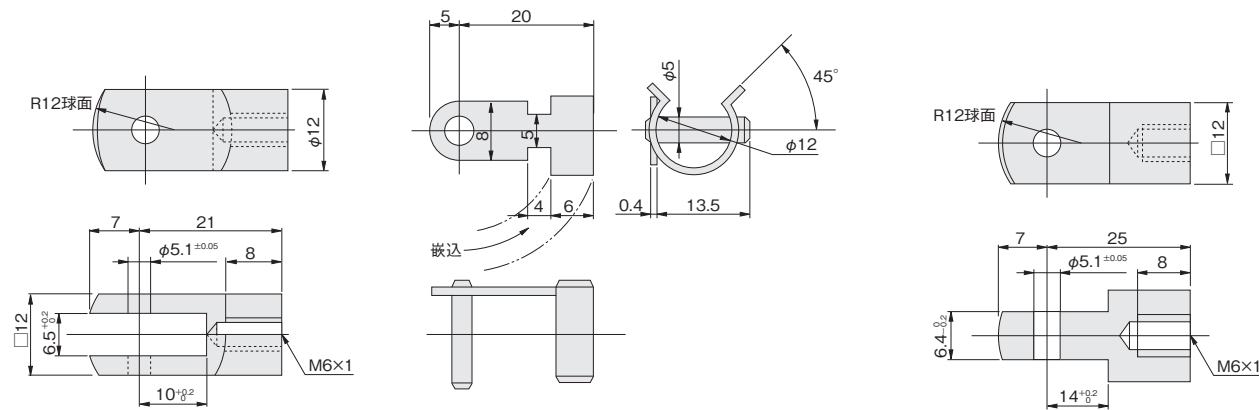
寸法図 (mm)

●φ16

●Y形

Y形ナックル用ピン金具

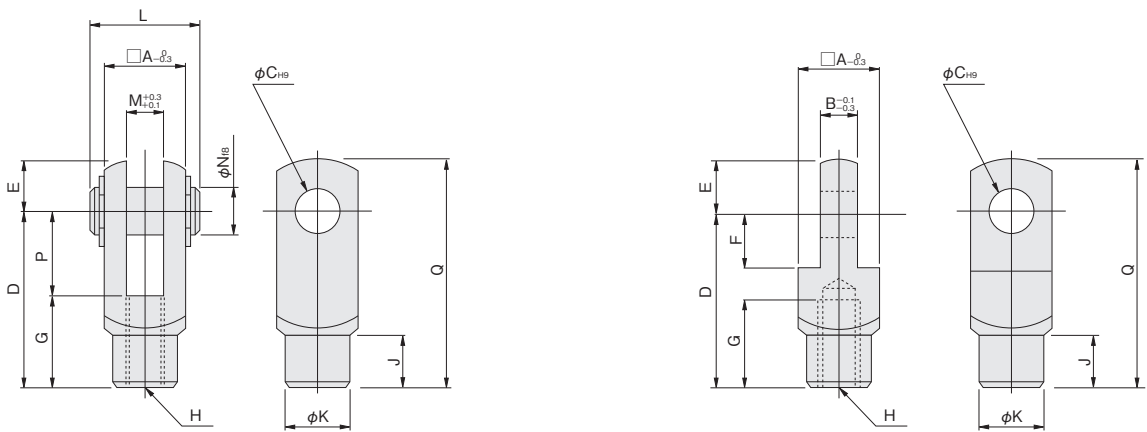
●I形



●φ20~φ63

●Y形

●I形



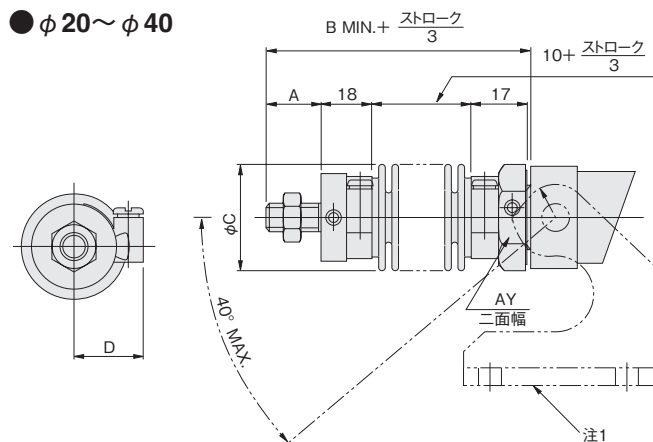
径	記号	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M	N	P	Q
20・25※		16	8	8	30	10	11	15	M8×1	10	14	21	8	8	15	40
25・32		19	10	10	40	12	13	20	M10×1.25	12	16	25	10	10	20	52
40・50・63		24	14	10	45	12	13	25	M14×1.5	15	22	30	14	10	20	57

注：※印はスクエアロッドシリンダの場合。

ジャバラ, 取付金具

ジャバラ付寸法図 (mm) (ブレーキシリンダのジャバラ付は384ページをご覧ください)

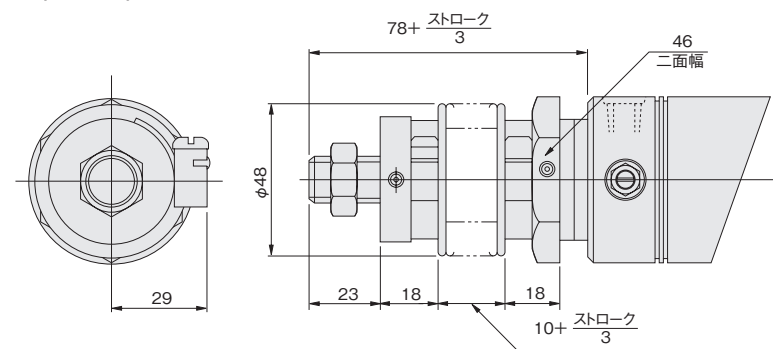
● φ20～φ40



径	記号	A	B	C	D	AY
20		15	63	35	23	27
25 ^{注2}		18	66	35	23	30
32		23	71	40	26	36
40 ^{注2}		23	71	48	29	41

注1: ジャバラ付ロッドトラニオン形の支持金具は、図のようにジャバラなしの場合の逆向きに取り付けます。
 2: スクエアロッドシリンダのジャバラ付はφ25、φ40のみ、左図は標準複動形です。

● φ50・φ63



ジャバラ付スリムシリンダ質量

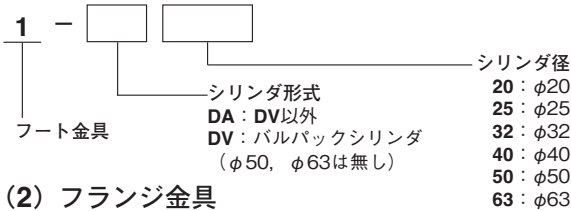
シリンダ径 mm	ゼロストローク質量				kg
	標準ヘッド形	ショートヘッド形	アイ形	トラニオン形	
20	0.25 (0.23)	0.24 (0.22)	—	0.44	0.0009
25	0.29 (0.27)	0.28 (0.26)	—	0.47	0.0013
32	0.43 (0.40)	0.41 (0.38)	—	0.60	0.0018
40	0.62 (0.56)	0.58 (0.52)	—	0.78	0.0029
50	1.03	0.98	0.95	—	0.0033
63	1.36	1.32	1.29	—	0.0038

注: () 内は可変クッション付シリンダの場合。

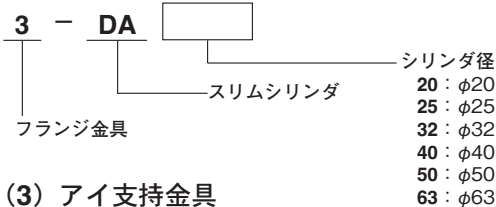
ミニ ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C ストローク
ジグ C 低摩擦
ベアリング
ペン
スリム
ツイン ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6~10
ガイドジグ 12~63
ツイン ロッドφ6
ツイン ロッドφ8
アルファ ワイロッド
アクシス シリンド
スライド ユニット
ハイ マルチ
ミニガイド スライダ
ロッド スライダ
Z スライダ
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63,φ80
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
Lハンド
フラット形 エアハンド
三爪 ハンド
メカ ハンド
ラバー ハンド
MJC
コンプラ イアンス
コンプラ θレス
SHM マイクロ
SHM
高速 バルバック
低速 シリンド
リニア 磁気
ストローク センサ
センサ スイッチ
CJ CRE

取付金具注文記号

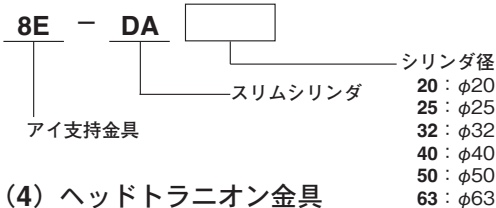
(1) フート金具



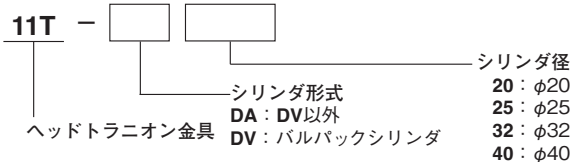
(2) フランジ金具



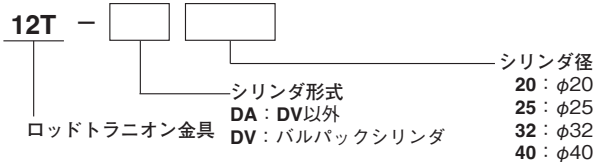
(3) アイ支持金具



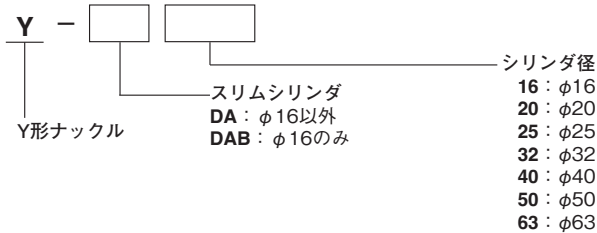
(4) ヘッドトラニオン金具



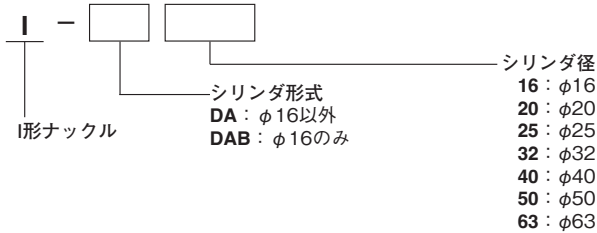
(5) ロッドトラニオン金具



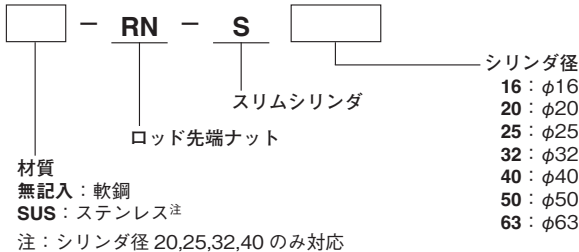
(6) Y形ナックル



(7) I形ナックル



(8) ロッド先端ナット



(9) マウントナット

