

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

バルバックシリンダ

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）

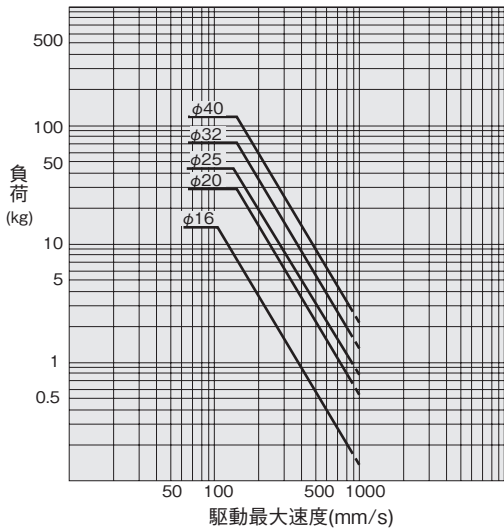
使用速度範囲

●ラバークッション…………… 30～800mm/s

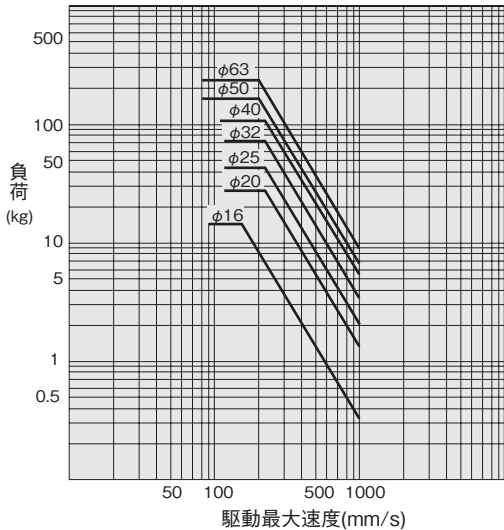
●可変クッション…………… 30～1000mm/s

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

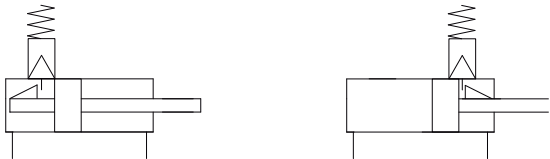
グラフ1より負荷5kgをφ32スリムシリンダで作動させる時、ラバークッションの能力から見て最大速度は500mm/s以下にする必要があります。グラフ2より負荷8kgを最大速度600mm/sで作動させるとき可変クッション付シリンダのφ32が選定できます。

スリムエンドキープシリンダ

ヘッド側エンドキープ
ロッド側エンドキープ

表示記号

●ヘッド側エンドキープ ●ロッド側エンドキープ



●ジャバラ付寸法図は299ページをご覧ください。

仕様

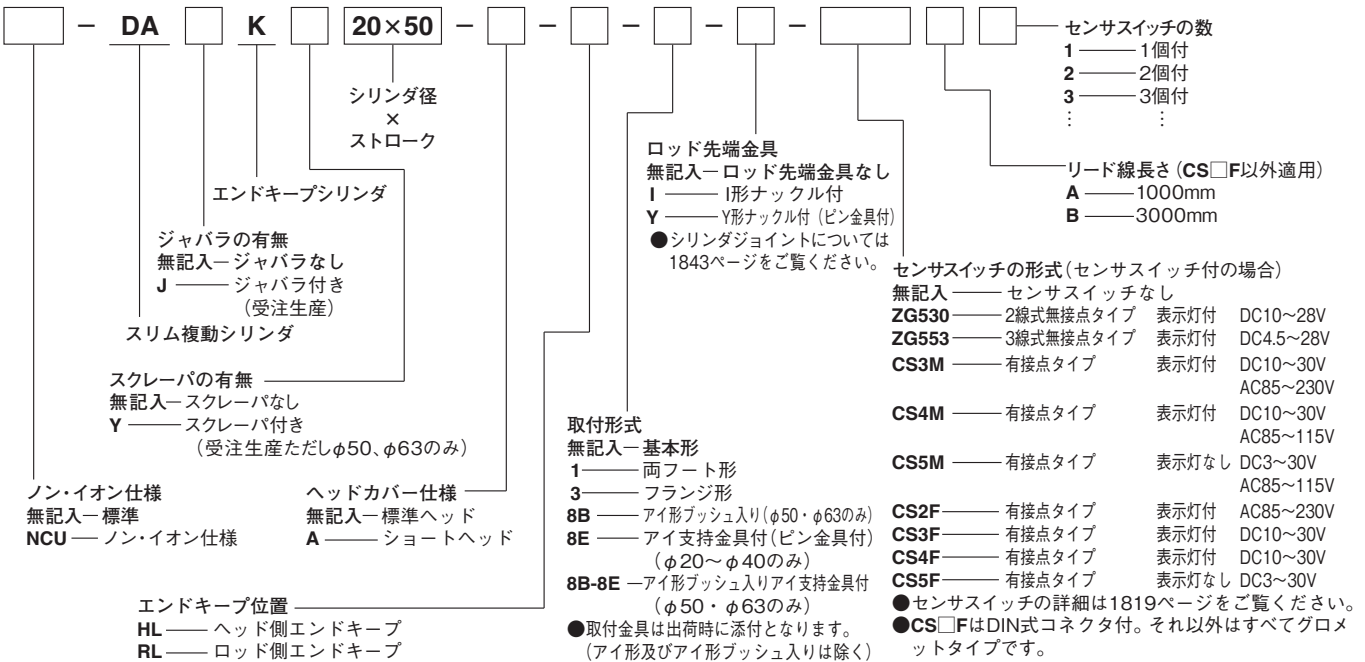
項目	シリンダ径mm	20	25	32	40	50	63
作動形式		複動形、ヘッド側またはロッド側エンドキープ機構付					
使用流体		空 気					
取付形式		基本形、フート形、フランジ形、アイ形					
使用圧力範囲	MPa	0.1～0.9				0.1～0.7	
保証耐圧力	MPa	1.32				1.03	
使用温度範囲	℃	0～70					
使用速度範囲	mm/s	50～700				50～500	
クッション		固定式(ゴムパンパ方式)				可変式(ストローク12mm)	
給油		不要					
最大保持力(エンドキープ時)	N	194.2	303	496.2	775.7	943.4	1497
バックラッシュ(エンドキープ時)	mm	1.4MAX.		1.6MAX.			
配管接続口径	Rc	1/8				1/4	

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	
													ジャバラなし	ジャバラ付	ジャバラなし	ジャバラ付
20	25	50	75	100	125	150							200		1050	740
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	300	900	740
50	25	50	75	100	150	200	[250	300	350	400]			300[500]	300		
63	25	50	75	100	150	200	[250	300	350	400	500]		300[600]	300		

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1 mm毎に対応します。
3 : [] はフート金具を使用して取付ける場合。 4 : 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。

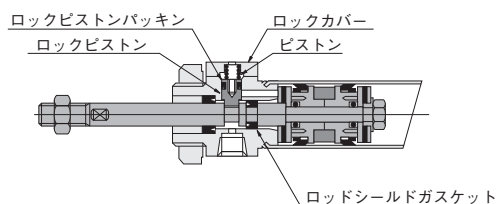
注文記号



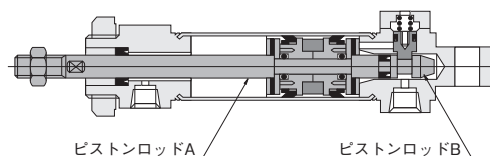
内部構造と各部名称 (分解はできません)

●φ20・φ25

●ロッド側エンドキープ

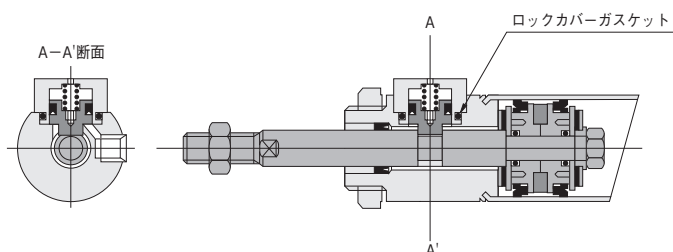


●ヘッド側エンドキープ

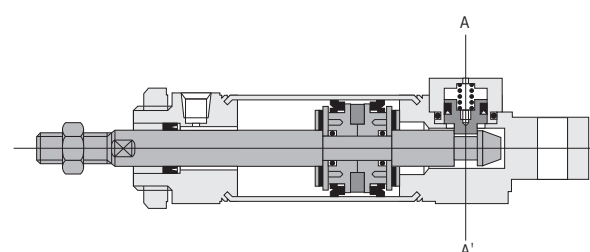


●φ32・φ40

●ロッド側エンドキープ

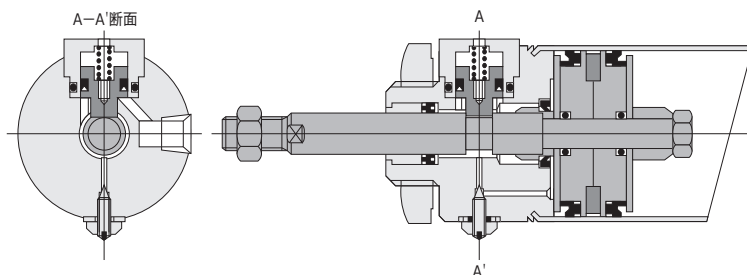


●ヘッド側エンドキープ

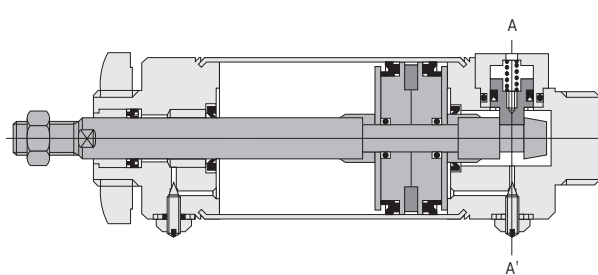


●φ50・φ63

●ロッド側エンドキープ



●ヘッド側エンドキープ



主要部材質

品 名	20・25	32・40・50・63
ピストンロッドA	硬鋼(硬質クロムめっき)	
ピストンロッドB	硬鋼(亜鉛めっき)	
スプリング	ステンレス	ピアノ線
ロックピストン	ステンレス	
ロッドカバー	アルミ合金(アルマイト処理)	
ロッド先端ナット	軟鋼(亜鉛めっき)	
マウントナット	軟鋼(亜鉛めっき)	
Y形I形ナックル、アイ支持金具	軟鋼(亜鉛めっき)	

表記以外については、標準のスリムシリンダと同じです。

質量

シリンダ径 mm	ゼロストローク質量						ストローク 1mm毎の 加算質量	取付金具の質量				
	-HL：ヘッド側エンドキープ			-RL：ロッド側エンドキープ				フート金具	フランジ金具	アイ金具	Y形ナックル	I形ナックル
	基本形	ショートヘッド形	アイ形	基本形	ショートヘッド形	アイ形						
20	0.16	0.15	—	0.15	0.14	—	0.0008	0.14	0.08	0.06	0.042	0.035
25	0.21	0.20	—	0.20	0.19	—	0.0011	0.16	0.08	0.06	0.075	0.070
32	0.35	0.33	—	0.34	0.32	—	0.0015	0.19	0.10	0.14		
40	0.53	0.51	—	0.52	0.50	—	0.0024	0.29	0.13	0.14	0.122	0.132
50	0.99	0.91	0.94	0.96	0.88	0.91	0.0028	0.55	0.28	0.24		
63	1.32	1.26	1.28	1.29	1.22	1.25	0.0035	0.73	0.37	0.24		

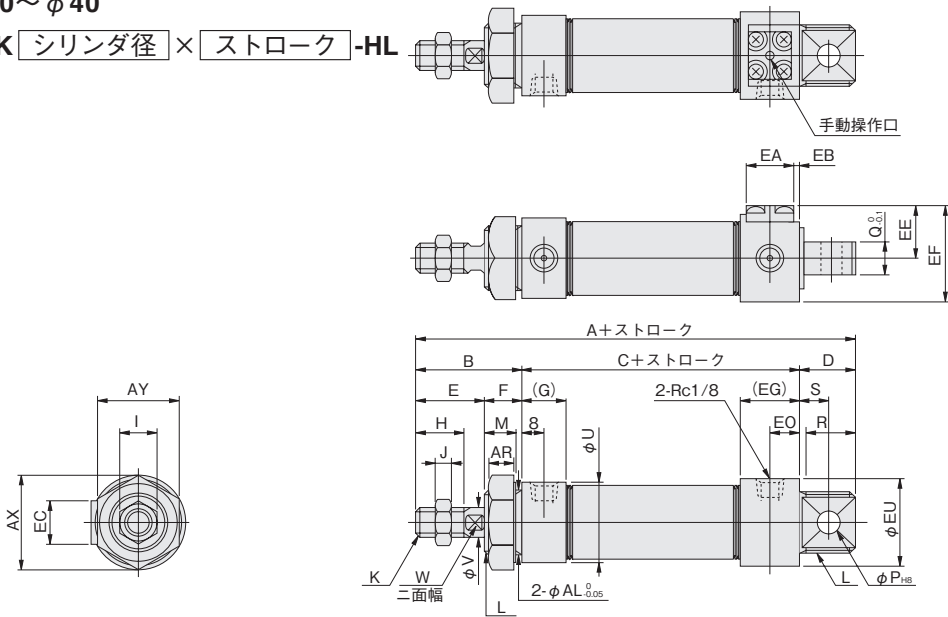
計算例: ヘッド側エンドキープ、フット形、シリンダ径32mm、ストローク100mmの場合は、
 $0.35 + 0.19 + (0.0015 \times 100) = 0.69\text{kg}$

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
シリンド
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライド
ロッド
スライド
Z
スライド
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
バルブバック
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

-HL ヘッド側エンドキープ基本形寸法図 (mm)

●φ20～φ40

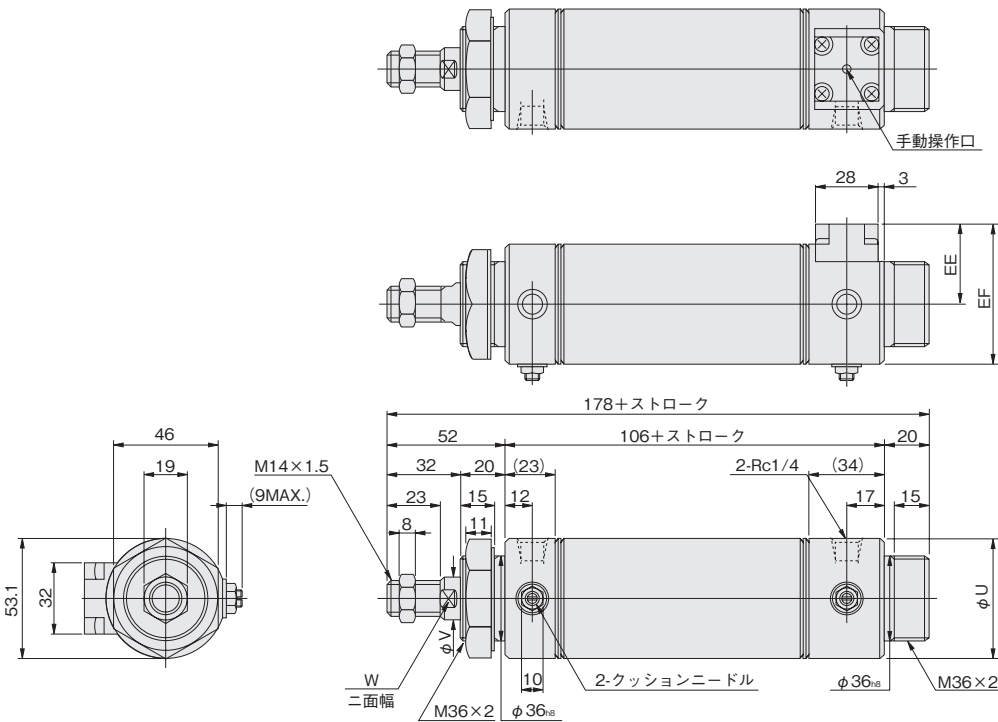
DAK シリンダ径 × ストローク -HL



径	記号	A	A ₁	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	P	Q	R	S	U	V	W
20		132	117	35	76	21	23	12	16	15	12	5	M8×1	M20×1.5	10	8	12	19	12	27	8	6
25		137	122	40	76	21	26	14	16	18	14	6	M10×1.25	M22×1.5	12	8	12	19	12	29	10	8
32		160	134	45	88	27	31	14	16	23	14	6	M10×1.25	M27×2	12	10	20	25	15	35	12	10
40		165	139	45	93	27	31	14	15	23	19	8	M14×1.5	M33×2	12	10	20	25	15	41.6	16	14

径	記号	AR	AX	AY	AL	EA	EB	EC	EE	EF	EG	EH	EO	EU
20		7.5	31.2	27	20	16	—	16	17.5	32	16	6	8	29
25		9.5	34.6	30	22	16	—	16	18.5	36	16	6	8	35
32		9.5	41.6	36	27	24	2	25	22.5	40.5	26	1	14	35
40		9.5	47.3	41	33	24	4	25	25.5	46	31	1	16	41.6

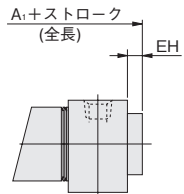
●φ50・φ63 DAK シリンダ径 × ストローク -HL



径	記号	U	V	W	EE	EF
50		52	16	14	35.5	61.5
63		65.4	16	14	35.5	68.5

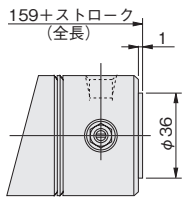
●ショートヘッド

DAK シリンダ径 × ストローク -AHL



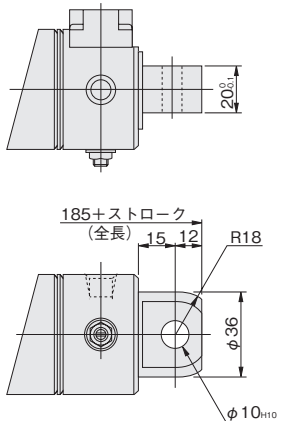
●ショートヘッド

DAK シリンダ径 × ストローク -AHL



●アイ形ヘッド

DAK シリンダ径 × ストローク -HL-8B



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 B
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
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

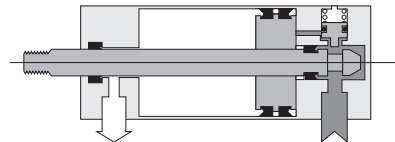
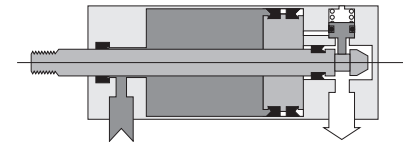
作動原理

キープ

ピストンがストロークエンドに到達し、ヘッド側が完全に排気されると、スプリングの力によりロックピストンが下がり、自動的にストロークエンドをキープします。

解除

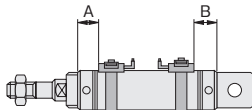
ロック機構側のポートに圧縮空気を供給するとロックピストンが押し上げられ、ロックが解除されます。ロックが解除されるとバイパス回路が開き、ピストン側に圧縮空気が供給されます。



センサスイッチ取付位置

センサスイッチを図の位置(表中の数字は参考値)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



●-HL：ヘッド側エンドキープ

シリンダ径		mm					
		エアシリンダ					
センサ スイッチ形式	記号	20	25	32	40	50	63
ZG530□	A	27	27	27	27	36	36
	B	27	27	39	44	47	47
ZG553□	A	27	27	27	27	36	36
	B	27	27	39	44	47	47
CS□M	A	24	24	24	24	34	34
	B	24	24	38	41	46	46

●-RL：ロッド側エンドキープ

シリンダ径		mm					
		エアシリンダ					
センサ スイッチ形式	記号	20	25	32	40	50	63
ZG530□	A	27	27	39	44	47	47
	B	27	27	27	27	36	36
ZG553□	A	27	27	39	44	47	47
	B	27	27	27	27	36	36
CS□M	A	24	24	38	41	46	46
	B	24	24	24	24	34	34



制御回路

スリムエンドキープシリンダの制御には、2ポジション、4・5ポートのバルブの使用を推奨します。エキゾーストセンタの3ポジションバルブなど、両ポートとも排気されるような制御回路での使用は避けてください。

- 注1. シリンダ内が排気された状態のまま、ロック機構の付いている側の配管ポートにエアを供給すると、ピストンロッドが急激に飛び出す(引込む)などして危険です。また、ロックピストンとピストンロッドがかじったりして作動不良を起こすこともありますので、必ず反対側の配管ポートにエアを供給して、背圧をかけるようにしてください。
2. 作業終了、緊急停止などでシリンダ内が排気された後の再始動時も、一旦は、ロック機構の付いていない側の配管ポートにエアが供給された状態から始動するようにしてください。



手動操作

ロック機構は、通常のシリンダ作動には自動で解除されますが、手動で解除することもできます。手動で解除するには、手動操作口に、M3×0.5、(φ16はM2.5×0.45) 首下30mmのねじを差し込み、内部のロックピストンに3回転程度ねじ込み、そのままねじを引き上げます。調整などで、一時的に解除状態を保持するためには、ねじにあらかじめロックナットを組み付けておき、ロック解除状態のままロックナットをシリンダ側に締め込みます。

- 注1. ピストンロッドに負荷(荷重)がかかった状態のままロックを解除すると、急激な落下やピストンロッドの飛び出し(引込み)などの危険があります。このような場合には、必ずロック機構の付いていない側の配管ポートにエアを供給してからロック機構を解除するようにしてください。
2. 手動で操作してもロック機構の解除が容易に行なえない場合には、ロックピストンとピストンロッドのかじりなどが考えられます。このような場合にも、ロック機構の付いていない側の配管ポートにエアを供給してからロック機構を解除してください。



一般注意事項

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にはご相談ください。
2. シリンダに使用される空気は、劣化したコンプレッサ油などを含まない清浄な乾燥空気を使用してください。シリンダ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。ドレンやゴミなどが、シリンダ内に入ると作動不良の原因となります。

潤滑

無給油で使用できますが、給油をする場合にはタービン油1種(ISO VG32)相当品を使用してください。スピンドル油、マシン油の使用は避けてください。

雰囲気

1. 水、油、粉塵などが手動操作口から侵入すると、ロック不良などの誤作動の原因となります。水滴、油滴、粉塵などがかかる場所で使用するときは、カバーなどで保護してください。
2. 流体および雰囲気中に下記のような物質が含まれているときは、使用できません。有機溶剤・リン酸エステル系作動油・亜硫酸ガス・塩素ガス・酸類。

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
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 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 ORCA
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 シリンダ
リニア 磁気
ストロー 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 スローク	ジグC 低摩擦	ペーシック	ペン	スリム	ポイント	ダイヤ	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 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 スライド	ロッド	スライド	Z スライド	GT	ミニガイド テーパー	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	エアバンド	Lバンド	フラット形 エアバンド	三爪 バンド	メカ バンド	ラバー バンド	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 シリンドラ	リニア 磁気	スローク センサ	センサ スイッチ	CJ CR
-----------	-----	-----	-----	-------------	------------	-------	----	-----	------	-----	-----	---------------	----------------	--------------	-------------	----------------	---------------	--------------	-----------	---------------	-----	------	-----------	----	---------------	-----	------------	--------------	-----	----------------	------------	-----	-----	------------	-----	------------	-----	-----	-----	-----	-----	-----	------	------	-------	------	----------------	-----------	-----------	------------	-----	--------------	-------------	-------------	-----	-------------	-------------	-----------	-------------	-------------	----------

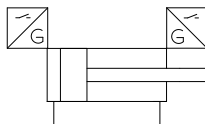
センサスイッチ

無接点タイプ, 有接点タイプ

- スリムシリンダシリーズ^注には、あらかじめマグネットが標準装備されていますから、センサスイッチを取り付けるだけでセンサシリンダとなります。

注：耐熱形シリンダを除く。

表示記号



注文記号

- スリムシリンダにセンサスイッチを取付ける場合の注文記号

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		
⋮	⋮		

センサスイッチの形式			
ZG530	— φ16～φ63用無接点タイプ	表示灯付	DC10～28V
ZG553	— φ16～φ63用無接点タイプ	表示灯付	DC4.5～28V
CS3M	— φ16～φ63用有接点タイプ	表示灯付	DC10～30V
			AC85～230V
CS4M	— φ16～φ63用有接点タイプ	表示灯付	DC10～30V
			AC85～115V
CS5M	— φ16～φ63用有接点タイプ	表示灯なし	DC3～30V
			AC85～115V
CS2F	— φ20～φ63用有接点タイプ	表示灯付	AC85～230V
CS3F	— φ20～φ63用有接点タイプ	表示灯付	DC10～30V
CS4F	— φ20～φ63用有接点タイプ	表示灯付	DC10～30V
CS5F	— φ20～φ63用有接点タイプ	表示灯なし	DC3～30V

- センサスイッチのみの注文記号

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		

- 取付バンドのみの注文記号

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		
シリンダ径			
16	: φ16用 ^注		
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。			

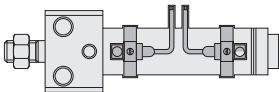
ミニ ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C ストローク
ジグ C 低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6～10
ガイドジグ 12～63
ツイン ロッドφ6
ツイン ロッド B
アルファ ツイロッド
アクシス シリンダ
スライド ユニット
ハイ マルチ
ミニガイド スライダ
ロッド スライダ
Z スライダ
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63,φ80
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
シハンド
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
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

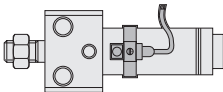
センサスイッチ使用可能最小シリンダストローク

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

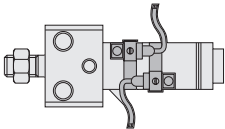
- 2個取付
- 一直線上に取り付けた場合



- 1個取付

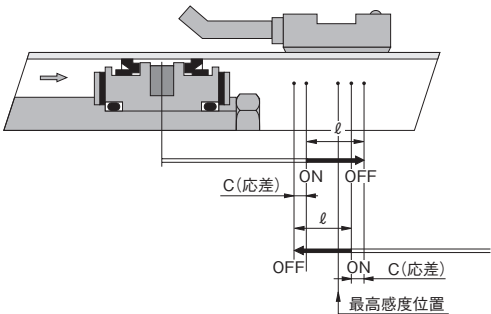


- 位置をずらして取り付けた場合



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。



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

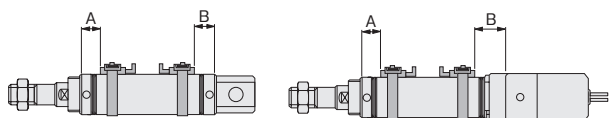
備考：上表は参考値です。
注1：リード線の反対側端面からの距離です。
2：コネクタ側端面からの距離です。

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。

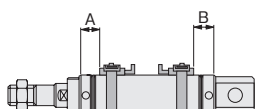
●エアシリンダ・低油圧シリンダ・バルパックシリンダ

●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	エアシリンダ・低油圧シリンダ						バルパックシリンダ					
	記号	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

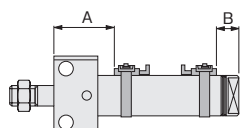
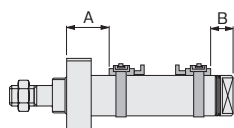


			mm			
センサ スイッチ形式	シリンダ径		20	25	32	40
	記号	ストローク				
ZG530□ ZG553□ CS□M	A	0～25	35	36	35	37
		26～50	52	49	49	53
		51～75	72	71	72	68
		76～100	—	84	86	95
		101～125	—	—	—	110
		126～150	—	—	—	125
	B	—	27	27	27	27
CS□F	A	0～25	30	31	30	32
		26～50	47	44	44	48
		51～75	67	66	67	63
		76～100	—	79	81	90
		101～125	—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

●ブロックシリンダ

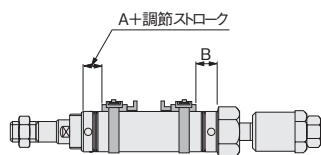
●フロントマウント

●サイドマウント



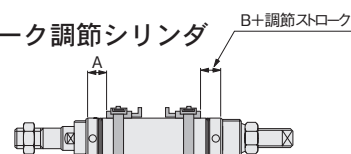
																mm	
取付形式		サイドマウント								フロントマウント							
シリンダ径		16	20	25	32	40	50	63	16	20	25	32	40	50	63		
ZG530	Aロッド側	32	39	41	47	57	67	67	23	27	27	27	29	37	37		
ZG553	Bロッド側	16	20	20	21	25	45	45	16	20	20	21	25	45	45		
CS	Aロッド側	32	39	41	47	57	66	66	23	27	27	27	29	36	36		
	Bロッド側	16	20	20	21	25	44	44	16	20	20	21	25	44	44		
CS	Aロッド側	—	36	38	44	52	64	64	—	24	24	24	24	34	34		
	Bロッド側	—	17	17	18	20	42	42	—	17	17	18	22	42	42		

●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	20	25	32	40
	記号				
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



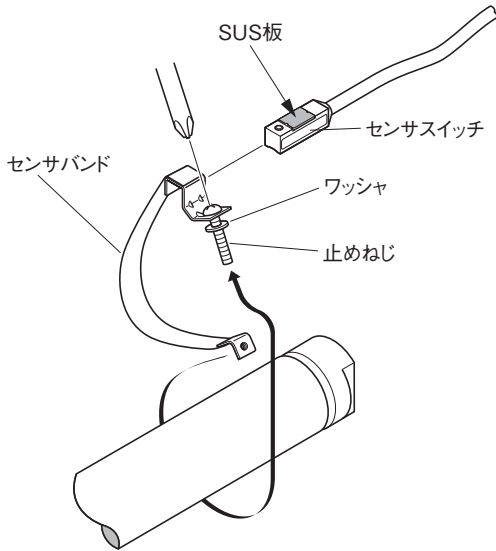
		mm			
センサ スイッチ形式	シリンダ径	20	25	32	40
	記号				
ZG530□ ZG553□ CS□M	A	27	27	27	27
	B	37	37	42	42
CS□F	A	22	22	22	22
	B	32	32	37	37

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
ベースック
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

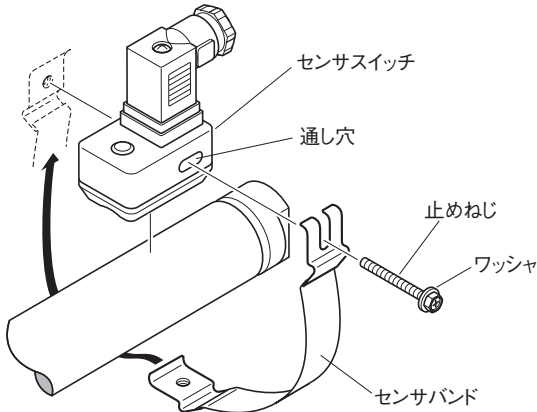


●取付時の注意

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

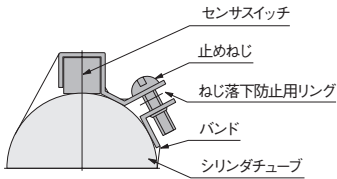
必ず上記の取付方法をお守りください。

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。

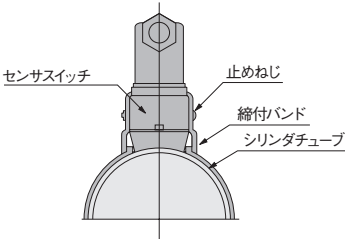
センサスイッチの移動要領

●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。

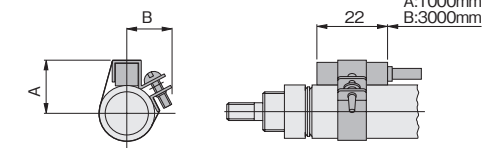
センサスイッチ寸法図 (mm)

●ZG530□
ZG553□
CS□M

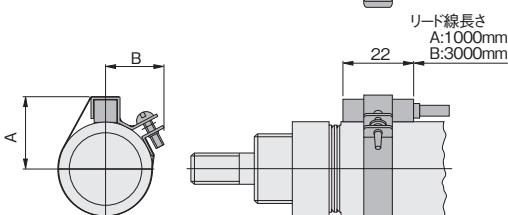
φ16

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。

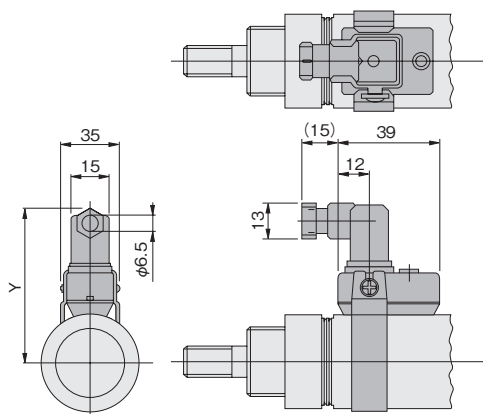


φ20～φ63



●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

ロッド先端金具

オプション

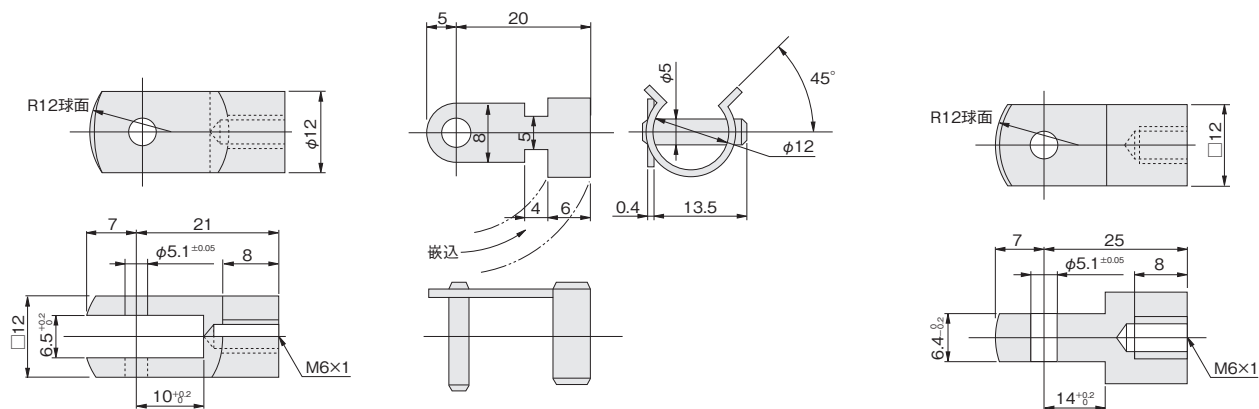
寸法図 (mm)

● ϕ 16

●Y形

Y形ナックル用ピン金具

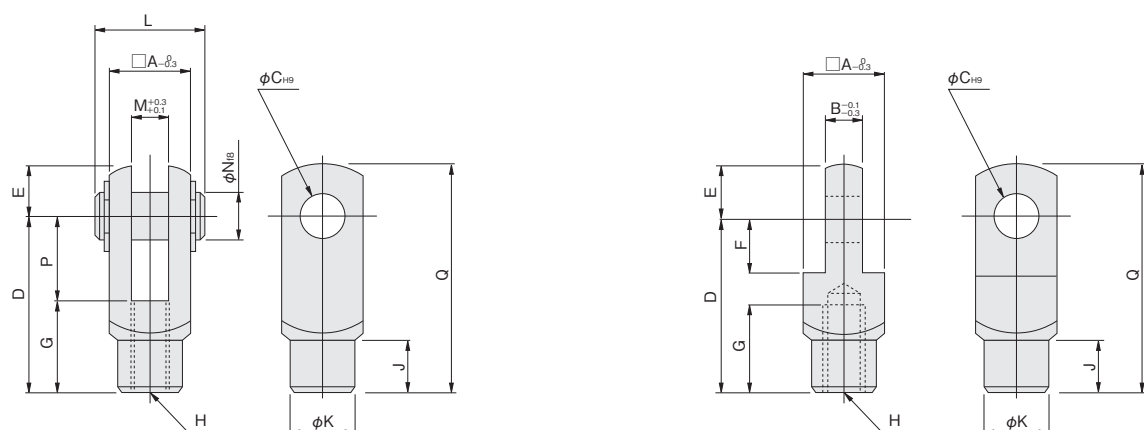
●I形



● $\phi 20 \sim \phi 63$

●Y形

●形



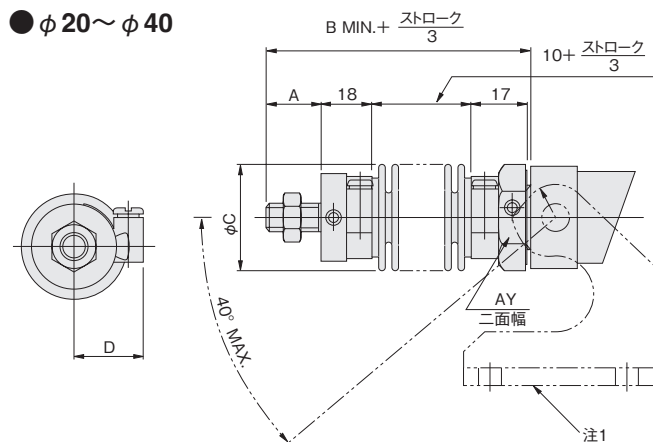
記号	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M	N	P	Q
20・25※	16	8	8	30	10	11	15	M8×1	10	14	21	8	8	15	40
25・32	19	10	10	40	12	13	20	M10×1.25	12	16	25	10	10	20	52
40・50・63	24	14	10	45	12	13	25	M14×1.5	15	22	30	14	10	20	57

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)

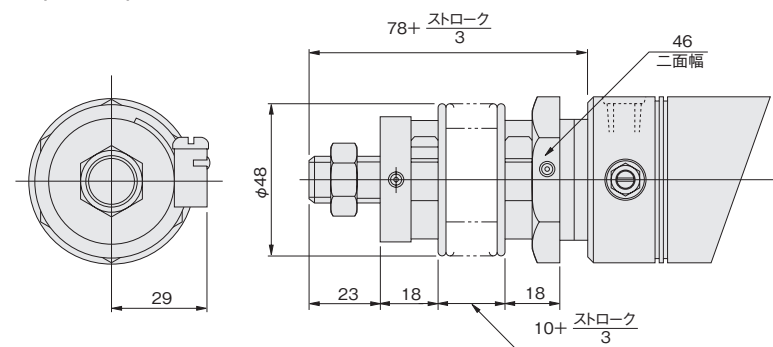
● φ20～φ40



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

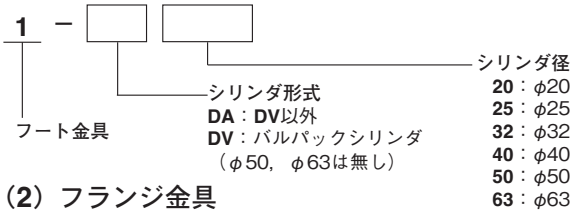
シリンダ径 mm	ゼロストローク質量				kg
	標準ヘッド形	ショートヘッド形	アイ形	トラニオン形	
20	0.25 (0.23)	0.24 (0.22)	—	0.44	0.0009
25	0.29 (0.27)	0.28 (0.26)	—	0.47	0.0013
32	0.43 (0.40)	0.41 (0.38)	—	0.60	0.0018
40	0.62 (0.56)	0.58 (0.52)	—	0.78	0.0029
50	1.03	0.98	0.95	—	0.0033
63	1.36	1.32	1.29	—	0.0038

注: () 内は可変クッション付シリンダの場合。

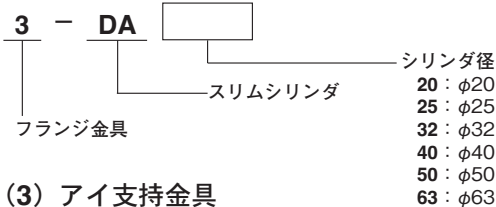
ミニ ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C ストローク
ジグ C 低摩擦
ベージック
ペン
スリム
ツイン ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6～10
ガイドジグ 12～63
ツイン ロッドφ6
ツイン ロッドφ8
アルファ ワイロッド
アクシス シリンド
スライド ユニット
ハイ マルチ
ミニガイド スライダ
ロッド スライダ
Z スライダ
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63,φ80
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
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

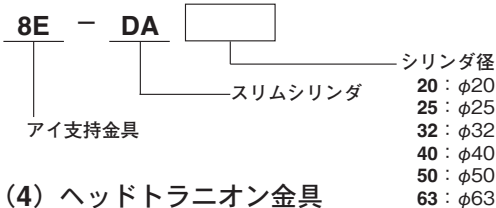
(1) フート金具



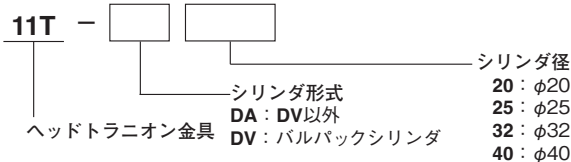
(2) フランジ金具



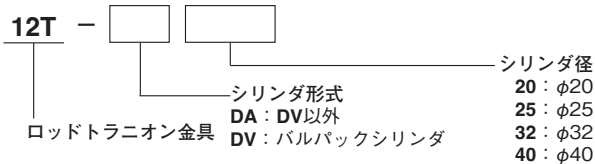
(3) アイ支持金具



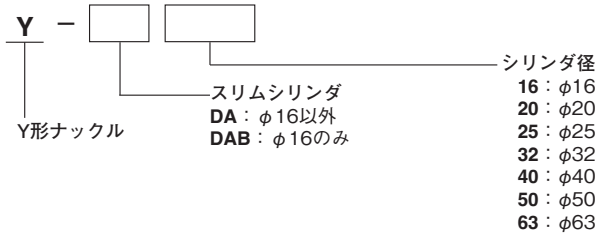
(4) ヘッドトラニオン金具



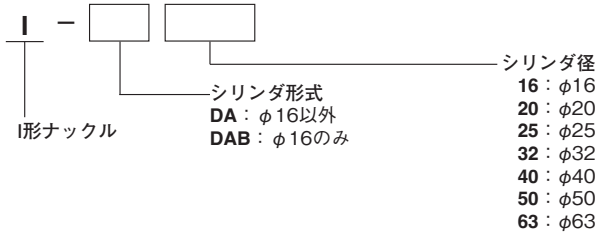
(5) ロッドトラニオン金具



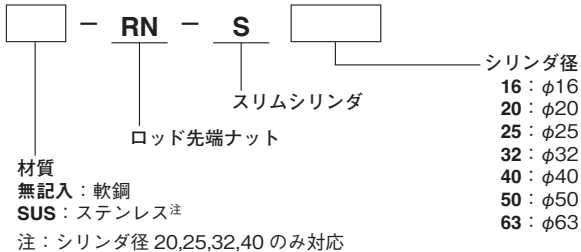
(6) Y形ナックル



(7) I形ナックル



(8) ロッド先端ナット



(9) マウントナット

