

KOGANEI

駆動機器

MINI GUIDE TABLES ミニガイドテーブル INDEX

RoHS指令規制物質対応製品

特長/シリーズ紹介	1026
取扱い要領と注意事項	1028
仕様・推力	1033
シリンダ径とストローク、質量	1034
注文記号	1035
内部構造と各部名称	1036
φ6寸法図	1037
φ8寸法図	1039
φ10寸法図	1041
φ12寸法図	1043
φ16寸法図	1044
φ20寸法図	1045
アディショナルパーツ寸法図	1046
センサスイッチの注文記号	1047
センサスイッチの移動要領	1047
センサスイッチの作動範囲・応差	
最高感度位置	1047
ストロークエンド検出	
センサスイッチ取付位置	1048



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
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
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
シリンドラ
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
ジグ C
低摩擦
ベシック
ベン
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
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
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

小形高精度アクチュエータ

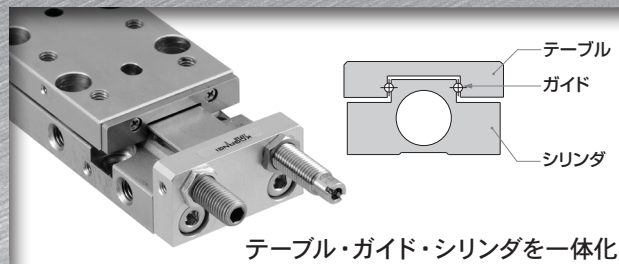
ミニガイドテーブル

高精度な取付け

コンパクト設計

走り平行度 **0.005mm**

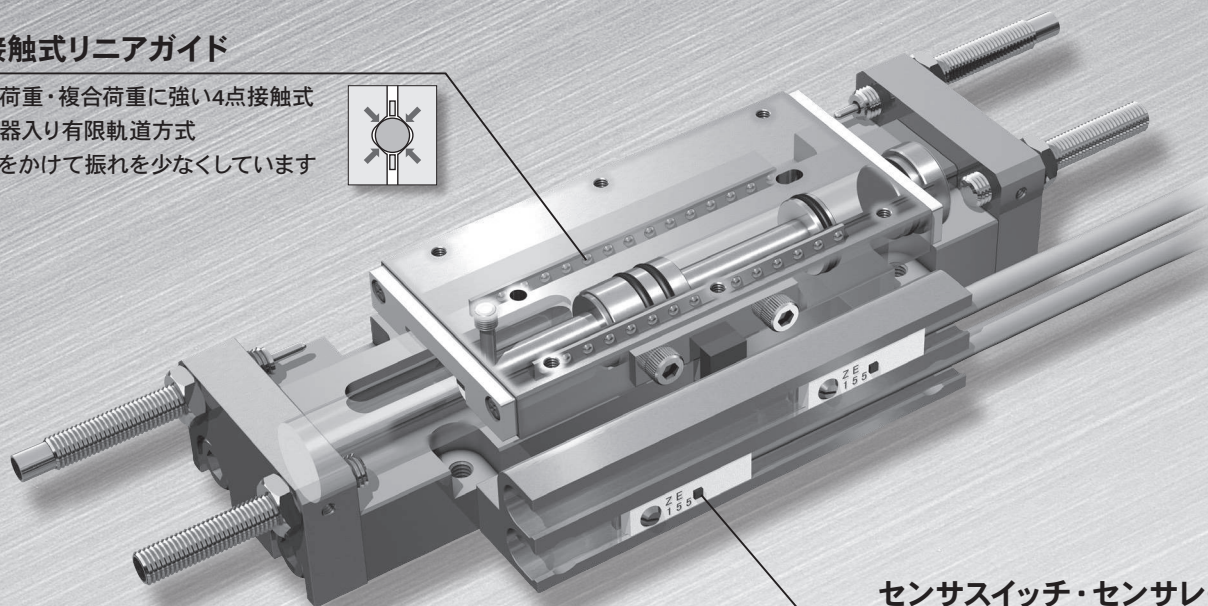
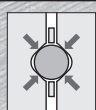
取付け平行度 **0.03mm**



テーブル・ガイド・シリンダを一体化

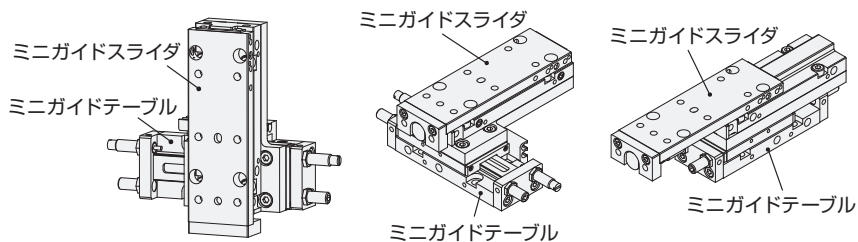
4点接触式リニアガイド

- 変動荷重・複合荷重に強い4点接触式
- 保持器入り有限軌道方式
- 予圧をかけて振れを少なくしています

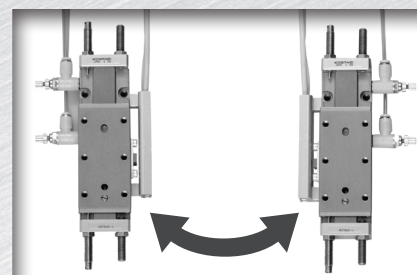


センサスイッチ・センサレール

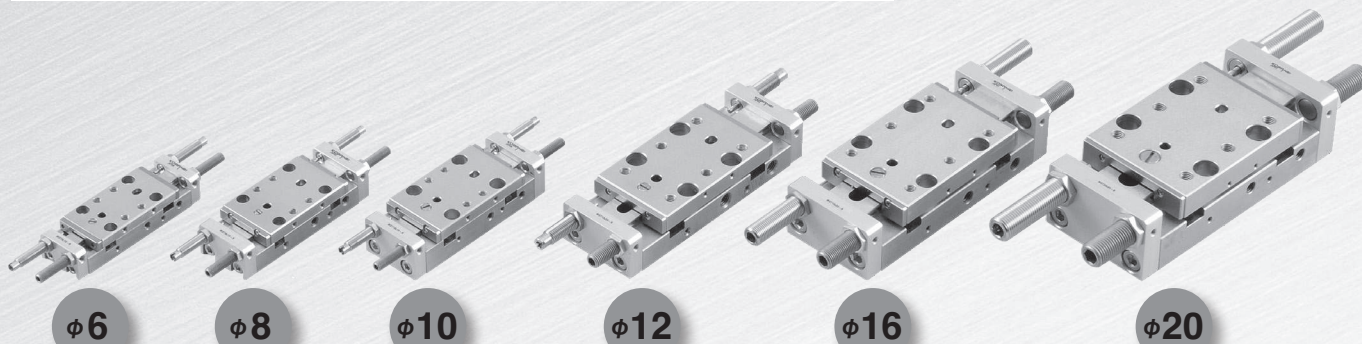
使用例 (ミニガイドスライダとの組合せ)



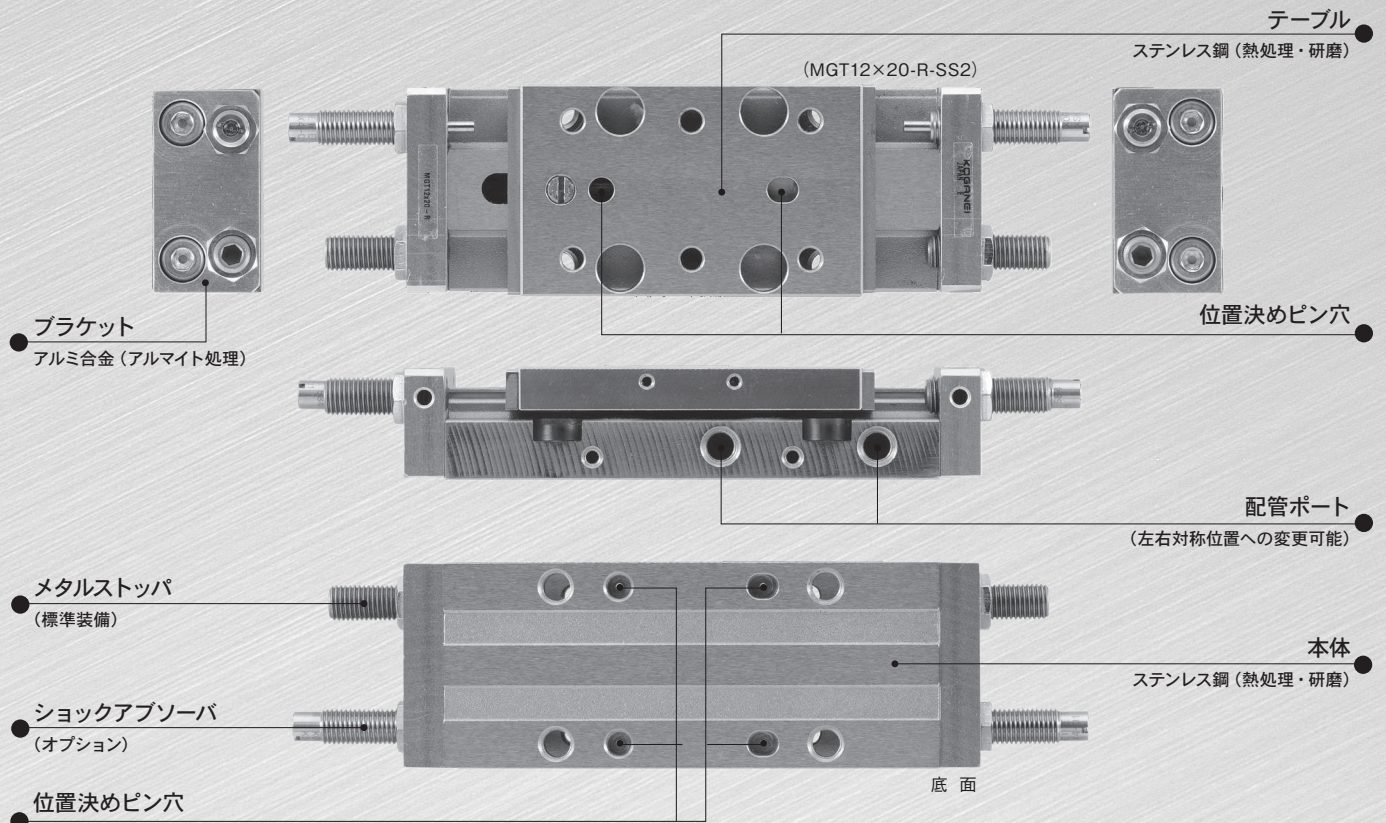
注：ミニガイドテーブルとミニガイドスライダは、直接取り付けることはできません。取付板等を別途ご用意ください。



購入後にセンサスイッチ、配管方向の
組み換えが可能！

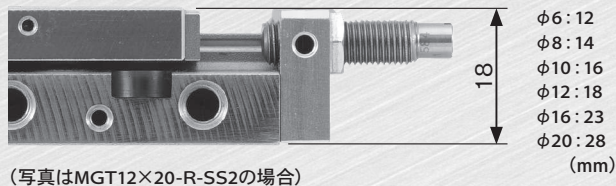


製品概要



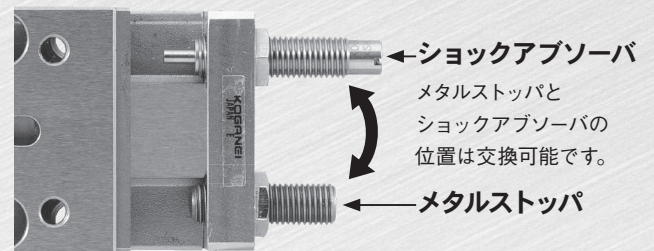
薄型形状

テーブルタイプでこの薄さを実現しました。



ダブルストップ対応

メタルストップで位置決めを行うため、ショックアブソーバの交換や調整時にも位置ずれがありません。



シリンダ径とストローク

(mm)

シリンダ径	標準ストローク			
φ6	10	20	—	—
φ8	10	20	—	—
φ10	10	20	30	—
φ12	—	20	30	50
φ16	—	20	30	50
φ20	—	20	30	50

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
ベン
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
イアシス
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

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 シリンド
リニア 磁気
ストローク センサ
センサ スイッチ
CJ CRE

取扱い要領と注意事項（ミニガイドテーブル）



一般注意事項

許容運動エネルギー

慣性負荷を駆動させる場合は、許容値以下の運動エネルギーでミニガイドテーブルを作動させてください。負荷とテーブル速度の関係は、1031ページの「負荷の許容範囲」をご覧ください。

配管

ミニガ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。

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当社営業所へご相談ください。
2. ミニガイドテーブル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空気を使用してください。ミニガイドテーブルやバルブの近くにエアフィルタ（ろ過度 $40\mu\text{m}$ 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ミニガイドテーブル内に入ると作動不良の原因となります。

潤滑

1. 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。
2. ガイド部は 6 ヶ月または、作動回数で 300 万回を目安にトラックレール軌道面に CGL グリース（日本トムソン（株）製）を塗布してください。

環境

1. 水滴、油滴などがかかる場所や、粉塵が多い場所で使用する場合は、カバーなどで保護してください。
2. ミニガイドテーブルは、腐食の恐れがある雰囲気で使用しないでください。このような環境での使用は、損傷、作動不良の原因となります。
3. 本体、テーブルの材質はステンレス鋼を使用していますが、使用環境によっては錆が発生する場合があります。定期的に防錆油を塗布してください。なお本体を素手で触ると汗の塩分等で錆が発生する可能性があります。手袋等の着用を推奨します。
4. 極度な乾燥状態での使用はしないでください。
5. ミニガイドテーブルを使用する最も望ましい周囲温度の範囲は、 $5 \sim 60^{\circ}\text{C}$ です。 60°C を超える場合は、損傷、作動不良などの発生の原因になりますので使用はしないでください。また、 5°C 以下の場合、水分が凍結し、損傷、作動不良の発生原因になりますので、凍結防止を配慮してください。

使用時

1. テーブル作動方向に、手などを置かないでください。
2. 初期作動時、テーブル作動方向に十分注意してください。
3. テーブルとブラケット間に、身体などをはさまないように注意してください。
4. メンテナンス時、シリンダ内に残圧がない事を確認してから、作業してください。
5. 標準（メタルストッパ）の使用速度は、300mm/s 以下（ショックアブソーバ付の使用速度は、500mm/s 以下）にして使用してください。但し、許容範囲内であっても、速度、負荷が大きい場合は、外部ストッパなどを設けて、テーブルに直接、衝撃がかからないようにしてください。
6. 外部ストッパにより、通常はストロークの一部のみを往復作動し、たまにフルストロークさせることがあるという使用方法の場合、外部ストッパを外しても、フルストロークしなくなることがあります。これは、限定的な範囲で繰り返し使用することにより、鋼球および保持器が正規の位置からずれてしまうためです。このような状態を避けるために、一定期間または作動回数ごとにフルストロークで作動させることをお勧めします。
7. ミニガイドテーブルは、マルテンサイト系ステンレス鋼のため、磁石および磁化した物を吸着させると、着磁します。この着磁によりセンサスイッチが誤作動する可能性がありますので、ご注意ください。
8. ピストンロッド出状態（本体の長穴が見えない状態）において、ロッド側配管口（本体中央部）をふさぎ、外力でテーブルを移動させるとシリンダ内部に負圧が発生し、ロッドカバーが動く場合があります。また、エアの吹き抜け、パッキン類の損傷、エア漏れの原因となります。
9. 本体の長穴部から本体内へ異物を入れないでください。損傷、作動不良の発生原因となります。
10. 連結ピンをゆるめないでください。故障の原因となります。



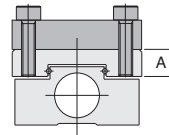
取付・ストローク調節・配管

取付

1. 取付姿勢は自由ですが、ワーク、ベースなど相手側の取付面の平面度は 0.02mm 以下にしてください。平面度が悪いと、ガイド部のガタの発生や転がり抵抗の増加、寿命に悪影響を及ぼします。
2. テーブルの取付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、ご注意ください。
3. 衝撃が大きい場合には、ボルト取付以外にシリンダ本体に、サポート機構などを取り付けてください。
4. テーブルは鋼球で支持されていますので、ワーク取付けの際強い衝撃や過大なモーメントを与えないよう注意してください。ワークをボルトでテーブルに固定する際は、テーブルを保持して行なってください。本体を保持して締め付けますと、ガイド部に過大なモーメントがかかり、精度の悪化につながります。
5. シリンダ本体の取付ボルトは、十分な強度を確保してください。また、本体取付時の締付トルクは、制限範囲内のトルク値で適正に締め付けてください。
6. 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。
7. 位置決め用ピン穴には、すきまばめの段付ピン（オプション）を使用してください。ピンを圧入すると、圧入時の過大な荷重によりガイド部の故障の原因となります。また、テーブルのピン穴は貫通となっているため、段付以外のピンを使用するとピンが本体に接触し、故障の原因となります。

ミニガイドテーブルは、薄く作られていますので取付時は、配管継手類が取付面と干渉しない様にしてください。

●ワークの取付け

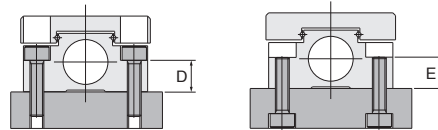


形式	使用ボルト	最大締付トルク N・m	最大ねじ込み深さ A mm
MGT□6	M3×0.5	0.63	4
MGT□8	M3×0.5	0.63	5
MGT□10	M3×0.5	0.63	5
MGT□12	M4×0.7	1.5	7
MGT□16	M4×0.7	1.5	8.5
MGT□20	M5×0.8	3	10



ワーク取付ボルトの長さは最大ねじ込み深さ以下としてください。長いと本体に当たり破損の原因となります。

●本体の取付け



形式	使用ボルト	最大締付トルク N・m	D mm
MGT□6	M2.5×0.45	0.65	5
MGT□8	M2.5×0.45	0.65	5.5
MGT□10	M3×0.5	1.14	7
MGT□12	M4×0.7	2.7	6
MGT□16	M4×0.7	2.7	9
MGT□20	M5×0.8	5.4	12

形式	使用ボルト	最大締付トルク N・m	E mm
MGT□6	M3×0.5	1.14	5
MGT□8	M3×0.5	1.14	5.5
MGT□10	M4×0.7	2.7	7
MGT□12	M5×0.8	5.4	6
MGT□16	M5×0.8	5.4	9
MGT□20	M6×1	9.2	12

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
ベン
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
サインロッド
アクス
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
エハンド
Lハンド
フラット形
エハンド
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

ストローク調節

出側・入側共、ストップボルトまたはショックアブソーバを右（時計回り）に回すとストロークが短くなります。調節後はロックナットを締め固定してください。

ショックアブソーバを取り付ける場合、六角ナットは下記の最大締付トルクを守って取り付けてください。それ以上の力で締め付けると破損する可能性があります。

N・m	
ショックアブソーバ形式	最大締付トルク
KSHJ4×3	0.5
KSHJ6×4	0.85
KSHJ8×4	2.5
KSHJ10×6	6.5

推奨継手

ミニガイドテーブルの配管には、下記のクイック継手、クイック継手付スピードコントローラを推奨します。

●φ6～φ10

TS2-M3M(ストレート) TSH2-M3M(六角穴付ストレート)
TL2-M3M(エルボ) SCC2-M3-□(エルボ)

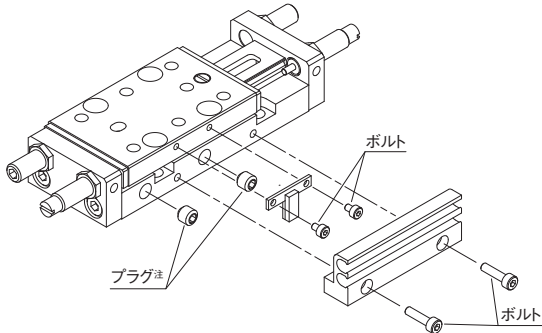
●φ12～φ20

SSF4-M5-□(フリータイプ)

注：クイック継手付スピードコントローラの詳細は、クイック継手付スピードコントローラのカタログをご覧ください。

センサレール、マグネットの取付

ミニガイドテーブルは、両側面にセンサレール、マグネット取付用タップがあり、センサレールの位置を変更または後付けすることが出来ます。ボルト取付時の締付トルクは、制限範囲内のトルク値で適正に締め付けてください。配管接続口のプラグは必ずセンサレール側にしてください。プラグの位置を変更する場合は、ねじ込む前にプラグねじ部にシール剤を塗布してください。プラグは取付面から頭が出ない位置で、かつ底突きしない中間位置で止めてください。なお、シール剤が本体内部に浸入しないよう注意してください。短期間の機能停止、急激な性能低下もしくは寿命の低下を招きます。



注：ねじ込む前にプラグねじ部にシール剤を必ず塗布してください。

使用ボルト	最大締付トルク N・m
M2×0.4	0.30
M2.5×0.45	0.65

精度

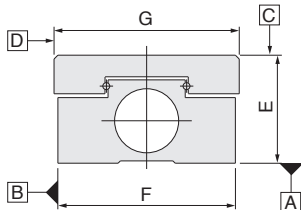
取付平行度（A面に対するC面 B面に対するD面）mm

	ストローク			
	10	20	30	50
MGT□6	0.03	0.03	—	—
MGT□8	0.03	0.03	—	—
MGT□10	0.03	0.03	0.03	—
MGT□12	—	0.03	0.03	0.03
MGT□16	—	0.03	0.03	0.03
MGT□20	—	0.03	0.03	0.03

走り平行度（A面に対するC面 B面に対するD面）mm

	ストローク			
	10	20	30	50
MGT□6	0.005	0.005	—	—
MGT□8	0.005	0.005	—	—
MGT□10	0.005	0.005	0.005	—
MGT□12	—	0.005	0.005	0.005
MGT□16	—	0.005	0.005	0.005
MGT□20	—	0.005	0.005	0.005

mm	
形式	MGT□6～□20
Eの寸法許容差	±0.05
Fの寸法許容差	±0.05
Gの寸法許容差	±0.05

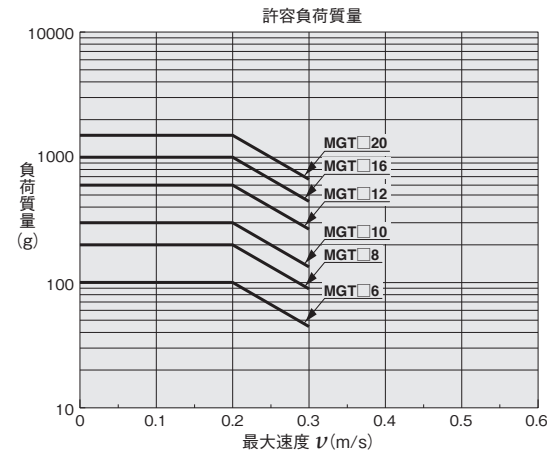


取扱い要領と注意事項

負荷の許容範囲

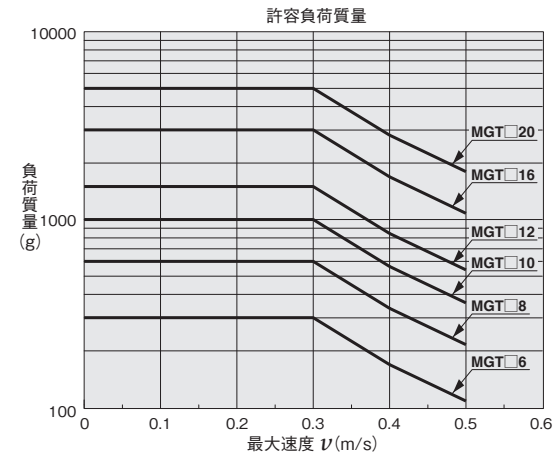
標準 (メタルストッパ付)

形式	MGT□6	MGT□8	MGT□10	MGT□12	MGT□16	MGT□20
許容運動エネルギー J	0.002	0.004	0.006	0.012	0.020	0.030



ショックアブソーバ付

形式	MGT□6	MGT□8	MGT□10	MGT□12	MGT□16	MGT□20
許容運動エネルギー J	0.014	0.027	0.045	0.067	0.135	0.225



許容モーメント

ミニガイドテーブルは、直接荷重をかけて使用することはできません。使用状況に応じ許容モーメントを考慮してください。

① シリンダ作動時の積載物許容モーメント

ミニガイドテーブルにワークなどを載せ、シリンダを作動させた時の許容モーメントは下記表の値以下としてください。

● 許容モーメント N・m

形式	ストローク (mm)	Mp	My	Mr
MGT□6	10	0.5	0.6	0.3
	20	0.6	0.7	0.3
MGT□8	10	0.5	0.6	0.6
	20	0.6	0.7	0.6
MGT□10	10	0.6	0.7	0.6
	20	0.6	0.8	0.6
	30	0.7	0.9	0.6
MGT□12	20	2.6	3.1	2.8
	30	2.9	3.5	2.8
	50	3.6	4.3	2.8
MGT□16	20	3.6	4.3	4.6
	30	4.0	4.8	4.6
	50	4.9	5.8	4.6
MGT□20	20	4.1	4.9	5.8
	30	4.5	5.4	5.8
	50	5.4	6.5	5.8

備考：許容モーメントは静定格モーメントに対し安全係数 10 としています。

② 静止時の許容モーメント

基本静定格荷重および静定格モーメントを正常な転がり運動をする限界の荷重と考えていますが、使用条件により安全係数を考慮する必要があります。ミニガイドテーブル上での圧入作業など外部からの荷重や衝撃が加わる場合は「ガイド部の基本静定格荷重および静定格モーメント」に対し安全係数 6～10 程度を考慮してください。

● ガイド部の基本静定格荷重および静定格モーメント

形式	ストローク (mm)	基本動定格荷重 C (N)	基本静定格荷重 Co (N)	静定格モーメント (N・m)		
				Mp	My	Mr
MGT□6	10	633	1060	5.0	6.0	3.4
	20	636	1060	5.7	6.9	3.4
MGT□8	10	633	1060	5.0	6.0	5.5
	20	636	1060	5.7	6.9	5.5
MGT□10	10	636	1060	5.7	6.9	5.5
	20	639	1060	6.4	7.8	5.5
	30	642	1060	7.1	8.7	5.5
MGT□12	20	2620	3950	26.3	31.3	27.7
	30	2630	3950	28.9	34.5	27.7
	50	2650	3950	35.9	42.8	27.7
MGT□16	20	3570	4850	35.6	42.5	46.1
	30	3580	4850	40.0	47.6	46.1
	50	3610	4850	48.7	58.0	46.1
MGT□20	20	3790	5290	40.9	48.8	58.2
	30	3800	5290	45.0	53.7	58.2
	50	3830	5290	54.2	64.6	58.2

備考：基本静定格荷重および静定格モーメントは保証値ではありません。安全係数は考慮していません

● モーメントの方向

ピッチング	
ヨーイング	
ローリング	

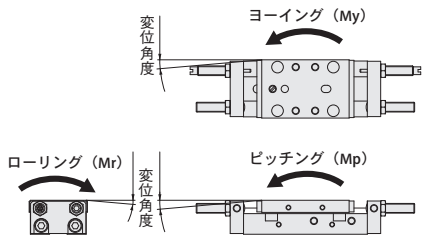
注：モーメントの中心位置は、図のガイド中心位置を基準にしてください。

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
ペーシック
ベン
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
φ63.080
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
コンブラ
イアンス
コンブラ
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
センサー
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 シリンダ
リニア 磁気
ストローク センサ
センサ スイッチ
CJ
CRE

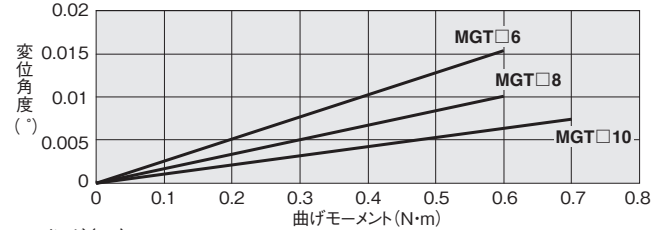
曲げモーメントに対するテーブルの変位角度

(参考値)

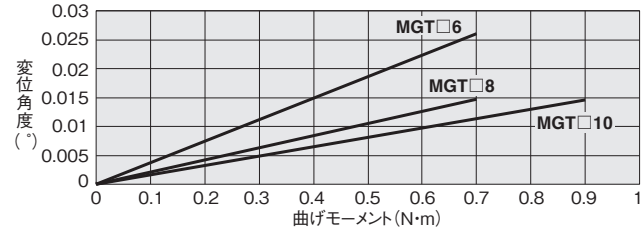


●φ6～φ10

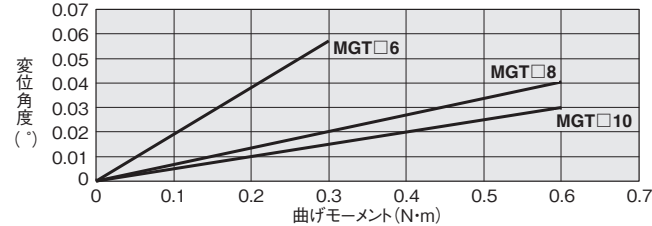
ピッチング (Mp)



ヨーイング (My)

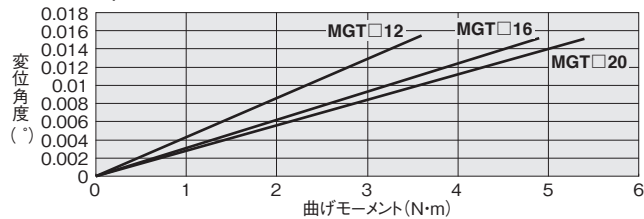


ローリング (Mr)

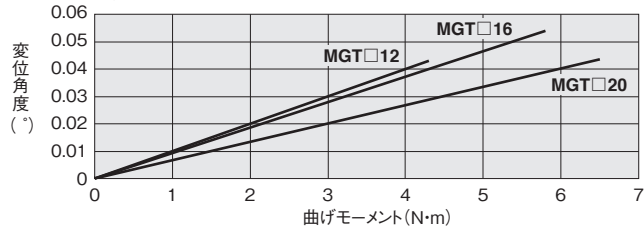


●φ12～φ20

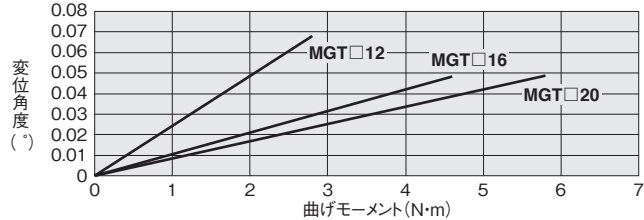
ピッチング (Mp)



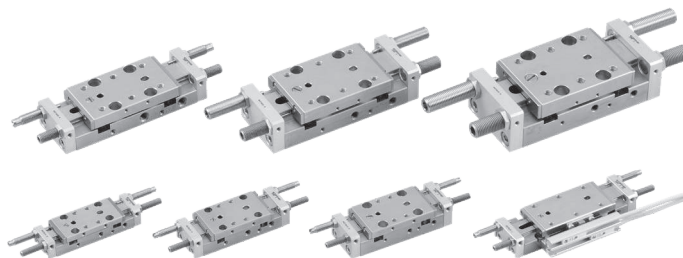
ヨーイング (My)



ローリング (Mr)



ミニガイドテーブル



仕様

項目	形式	MG1□6	MG1□8	MG1□10	MG1□12	MG1□16	MG1□20
シリンダ径	mm	6	8	10	12	16	20
作動形式		複動形					
使用流体		空気					
使用圧力範囲	MPa	0.2~0.7	0.15~0.7			0.1~0.7	
保証耐圧力	MPa	1.05					
使用温度範囲	℃	0~60					
使用速度範囲	標準(メタルストップ)	30~300			20~300		
	mm/s ショックアブソーバ	30~500			20~500		
クッション	標準(メタルストップ)	無し					
	ショックアブソーバ	ショックアブソーバ方式(オプション)					
配管接続口径		M3×0.5			M5×0.8		
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(CGLグリース 日本トムソン(株)) ^注					
繰返し位置精度	mm	±0.02					
ストローク調節範囲	標準(メタルストップ)	-8~0	-10~0	-10~0	-10~0	-10~0	-10~0
(片側調節範囲)mm	ショックアブソーバ	-8~0	-10~0	-10~0	-10~0	-10~0	-10~0
センサスイッチ(オプション)取付可能数		2個					

注：6ヵ月または、作動回数で300万回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。

備考1：ショックアブソーバの仕様および詳細は補助機器総合カタログおよびショックアブソーバのカタログをご覧ください。

2：本体を素手で触ると汗の塩分等で錆が発生する可能性があります。手袋等の着用を推奨します。

推力

シリンダ径 mm	ピストンロッド径 mm	作動方向	受圧面積 mm ²	空気圧力 MPa						
				0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7
6	3	押側	28.2	—	5.6	8.5	11.3	14.1	16.9	19.7
		引側	21.2	—	4.2	6.4	8.5	10.6	12.7	14.8
8	4	押側	50.3	—	10.1	15.1	20.1	25.2	30.2	35.2
		引側	37.7	—	7.5	11.3	15.1	18.8	22.6	26.4
10	5	押側	78.5	—	15.7	23.6	31.4	39.3	47.1	55.0
		引側	58.9	—	11.8	17.7	23.6	29.4	35.3	41.2
12	6	押側	113.0	11.3	22.6	33.9	45.2	56.5	67.8	79.1
		引側	84.8	8.5	17.0	25.4	33.9	42.4	50.9	59.3
16	8	押側	201.0	20.1	40.2	60.3	80.4	100.5	120.6	140.7
		引側	150.7	15.1	30.1	45.2	60.3	75.4	90.4	105.5
20	10	押側	314.0	31.4	62.8	94.2	125.6	157.0	188.4	219.8
		引側	235.5	23.6	47.1	70.7	94.2	117.8	141.3	164.9

N

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φ8
アルファ
ツイロッド
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

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
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

シリンダ径とストローク

mm	
シリンダ径	標準ストローク
6	10、20
8	10、20
10	10、20、30
12	20、30、50
16	20、30、50
20	20、30、50

質量

●スタンダードシリンダ質量

形式	ストローク mm	本体質量	加算質量	
			マグネット・センサレール付	ショックアブソーバ（2個付）
MGT□6	10	70	6	3
	20	95	6	3
MGT□8	10	103	6	3
	20	138	6	3
MGT□10	10	134	6	3
	20	175	6	3
	30	218	7	3
MGT□12	20	256	13	8
	30	320	15	8
	50	435	20	8
MGT□16	20	409	13	18
	30	500	15	18
	50	673	20	18
MGT□20	20	610	13	38
	30	740	15	38
	50	986	20	38

●センサスイッチ（1個付）

ZE □□□ A	15
ZE □□□ B	35
ZE □□□ G	15

●ショックアブソーバ（取付ナット1個付）

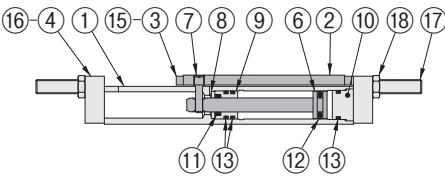
KSHJ4 × 3-02	1.5
KSHJ4 × 3-01	1.5
KSHJ6 × 4-01	4
KSHJ8 × 4-01	9
KSHJ10 × 6-01	19

KOGANEI 1035

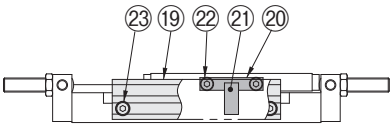
ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストロー
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6〜10
ガイドジグ
12〜63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドφ8
アルファ
ツインロッド
アクセス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エア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

内部構造図

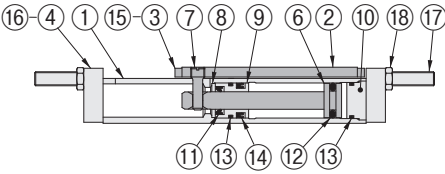
MGT□6・8



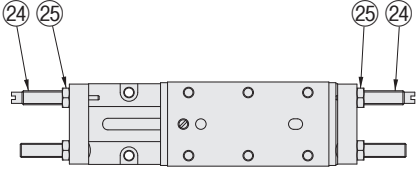
MGTS（マグネット・センサレール付）



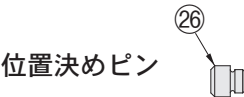
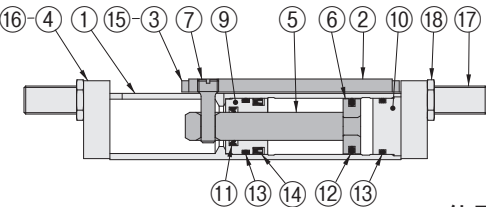
MGT□10



MGT□6〜20-SS2（ショックアブソーバ付）



MGT□12〜20

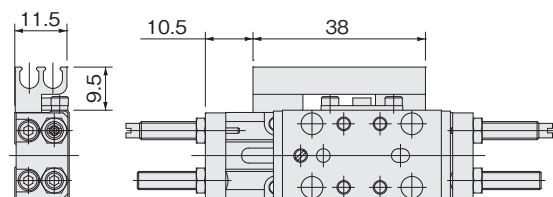


各部名称と主要部材質

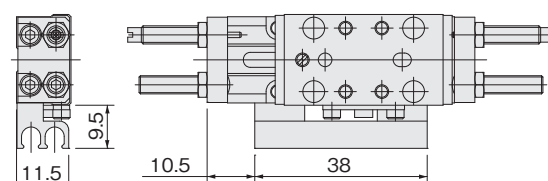
No.	名称	形式	MGT□6	MGT□8	MGT□10	MGT□12	MGT□16	MGT□20
①	本体	ステンレス鋼(熱処理)						
②	テーブル	ステンレス鋼(熱処理)						
③	ストッパ	ステンレス鋼(熱処理・ニッケルめっき)						
④	ブラケット	アルミ合金(アルマイト処理)						
⑤	ピストンロッド	—				ステンレス鋼		
⑥	ピストン注	ステンレス鋼				アルミ合金(アルマイト処理)		
⑦	連結ピン	硬鋼(ニッケルめっき)						
⑧	パッキン押さえ	黄銅				—		
⑨	ロッドカバー	アルミ合金(特殊耐摩耗処理)						
⑩	ヘッドカバー	アルミ合金(アルマイト処理)						
⑪	ロッドパッキン	合成ゴム(NBR)						
⑫	ピストンパッキン	合成ゴム(NBR)						
⑬	Oリング	合成ゴム(NBR)						
⑭	シール	—			合成ゴム(NBR)			
⑮	小ねじ	ステンレス鋼						
⑯	ボルト	ステンレス鋼						
⑰	ストッパボルト	ステンレス鋼(熱処理)						
⑱	ナット	ステンレス鋼				軟鋼(亜鉛めっき)		
⑲	センサレール	アルミ合金(アルマイト処理)						
⑳	マグネットホルダ	アルミ合金(アルマイト処理)						
㉑	マグネット	樹脂マグネット						
㉒	ボルト	ステンレス鋼						
㉓	ボルト	ステンレス鋼						
㉔	ショックアブソーバ	—						
㉕	ナット	ステンレス鋼				軟鋼(亜鉛めっき)		
㉖	位置決めピン	硬鋼(熱処理)						

注：MGT□6・8・10はピストンとピストンロッドが一体構造です。

●MGT□6×10（ストローク10の場合）



マグネット・センサスイッチ付の場合（配管方向：-L）

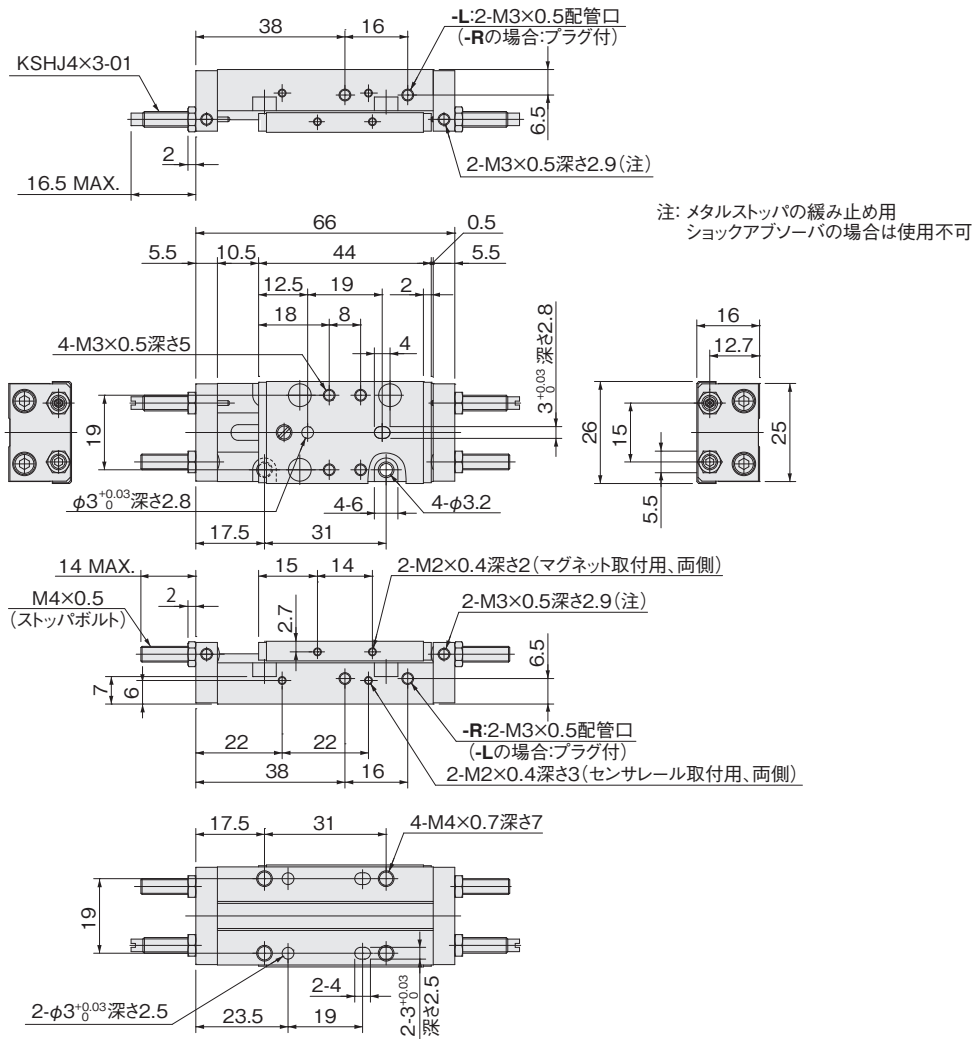
KOGANEI 1037

●MGT□8×10（ストローク10の場合）

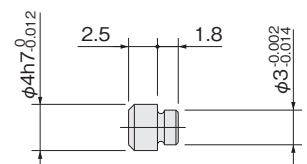


φ10寸法図 (mm)

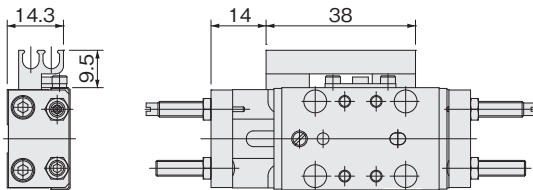
●MGT□10×10 (ストローク10の場合)



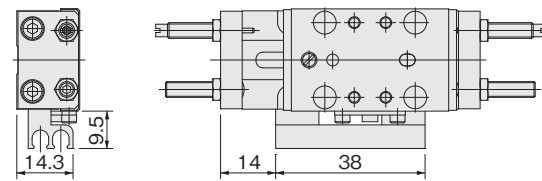
位置決めピン: -P (P-MGA1)



マグネット・センサスイッチ付の場合 (配管方向: -R)



マグネット・センサスイッチ付の場合 (配管方向: -L)



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

Technical drawing of the SCS-1000 sensor assembly, showing three views: front, side, and top. The drawing includes detailed dimensions and labels for various components and mounting options.

Front View Dimensions:

- Overall width: 16.5 MAX.
- Mounting hole diameter: $\phi 3^{+0.03}_{-0}$ 深さ2.8
- Mounting hole spacing: 4-6
- Mounting hole diameter: 4- $\phi 3.2$
- Overall height: 26
- Mounting hole diameter: $\phi 3^{+0.03}_{-0}$ 深さ2.8
- Mounting hole spacing: 4-6
- Mounting hole diameter: 4- $\phi 3.2$

Side View Dimensions:

- Overall width: 16.5 MAX.
- Mounting hole diameter: $\phi 3^{+0.03}_{-0}$ 深さ2.8
- Mounting hole spacing: 4-6
- Mounting hole diameter: 4- $\phi 3.2$
- Overall height: 26
- Mounting hole diameter: $\phi 3^{+0.03}_{-0}$ 深さ2.8
- Mounting hole spacing: 4-6
- Mounting hole diameter: 4- $\phi 3.2$

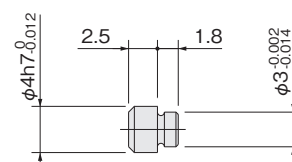
Top View Dimensions:

- Overall width: 16.5 MAX.
- Mounting hole diameter: $\phi 3^{+0.03}_{-0}$ 深さ2.8
- Mounting hole spacing: 4-6
- Mounting hole diameter: 4- $\phi 3.2$
- Overall height: 26
- Mounting hole diameter: $\phi 3^{+0.03}_{-0}$ 深さ2.8
- Mounting hole spacing: 4-6
- Mounting hole diameter: 4- $\phi 3.2$

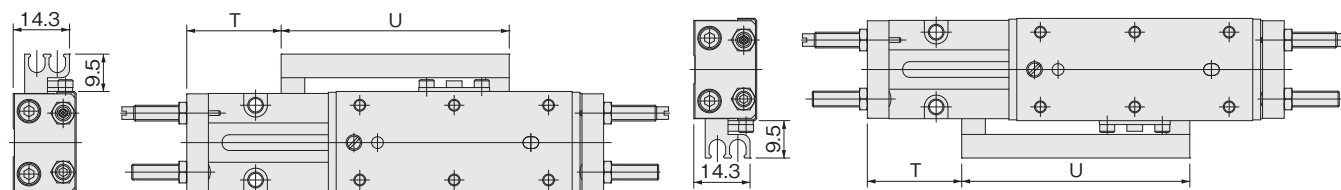
Labels and Notes:

- KSHJ4×3-01
- 2-M3×0.5深さ2.9(注)
- L: 2-M3×0.5配管口 (-Rの場合: プラグ付)
- 6-M3×0.5深さ5
- 19
- 17.5
- 14 MAX.
- M4×0.5 (ストップボルト)
- 2-M2×0.4深さ2 (マグネット取付用、両側)
- 2-M3×0.5深さ2.9(注)
- R: 2-M3×0.5配管口 (-Lの場合: プラグ付)
- 2-M2×0.4深さ3 (センサー取付用、両側)
- 4-M4×0.7深さ7
- 2- $\phi 3^{+0.03}_{-0}$ 深さ2.5
- 23.5
- Q
- 2.4
- 2- $\phi 3^{+0.03}_{-0}$ 深さ2.5
- 注: メタルストップショックアブソーバ

位置決めピン：-P (P-MGA1)



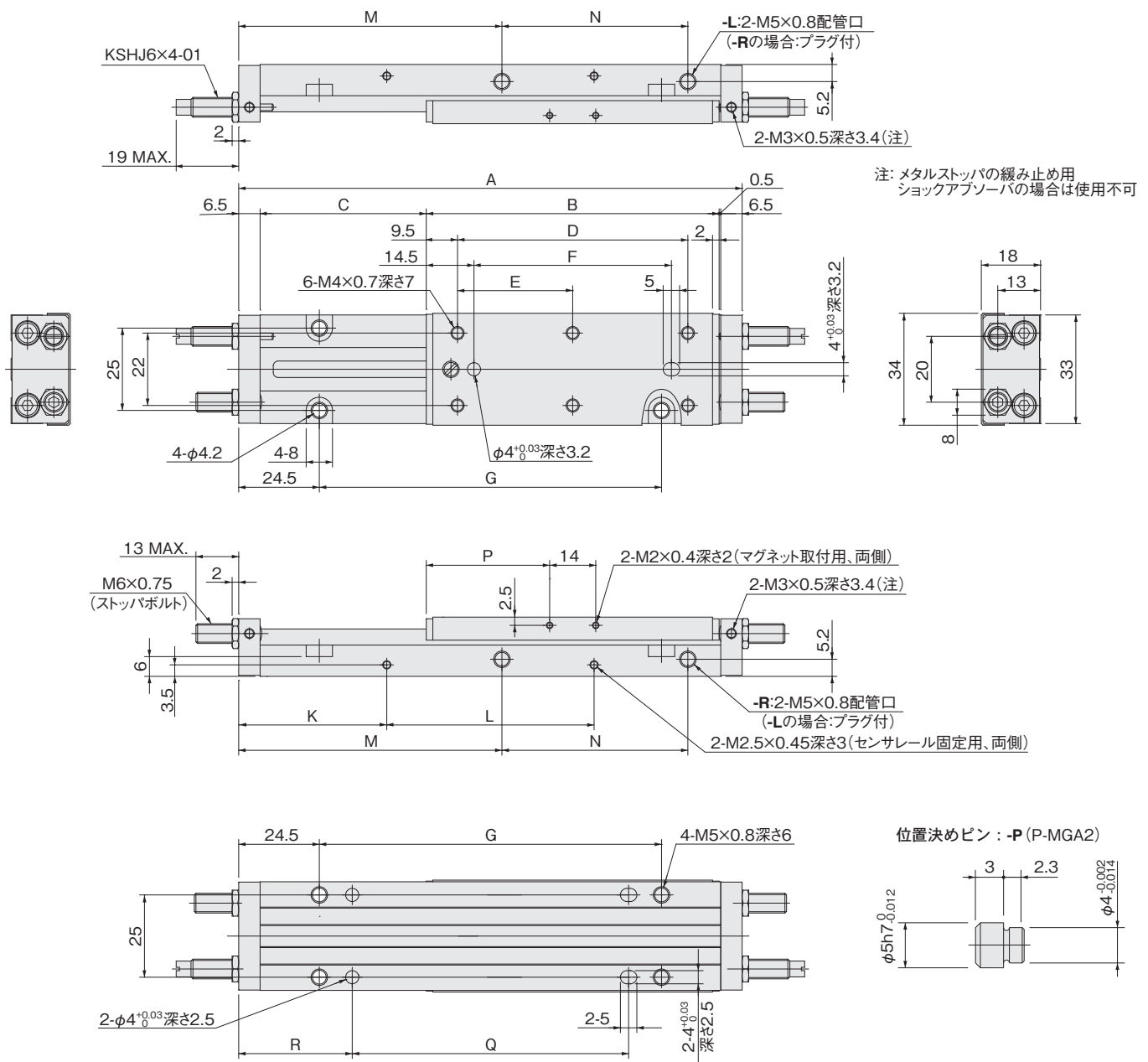
マグネット・センサスイッチ付の場合（配管方向：-L）



ストローク	A	B	C	D	E	F	G	K	L	M	N	P	Q	T	U
20	86	54	20.5	38	19	29	51	22	42	48	26	20	39	19	48
30	106	64	30.5	48	24	39	71	27	52	58	36	25	59	24	58

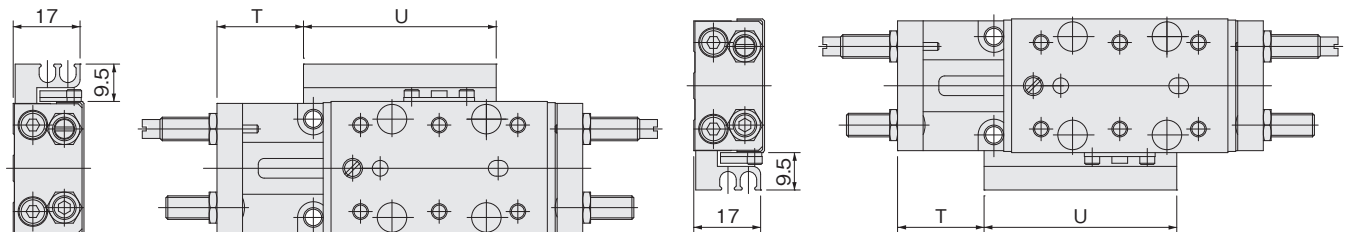
φ12寸法図 (mm)

●MGT□12



マグネット・センサスイッチ付の場合 (配管方向: -R)

マグネット・センサスイッチ付の場合 (配管方向: -L)



※ストローク20の場合のみ、テーブルに本体固定用ボルトの通し穴が付きます。

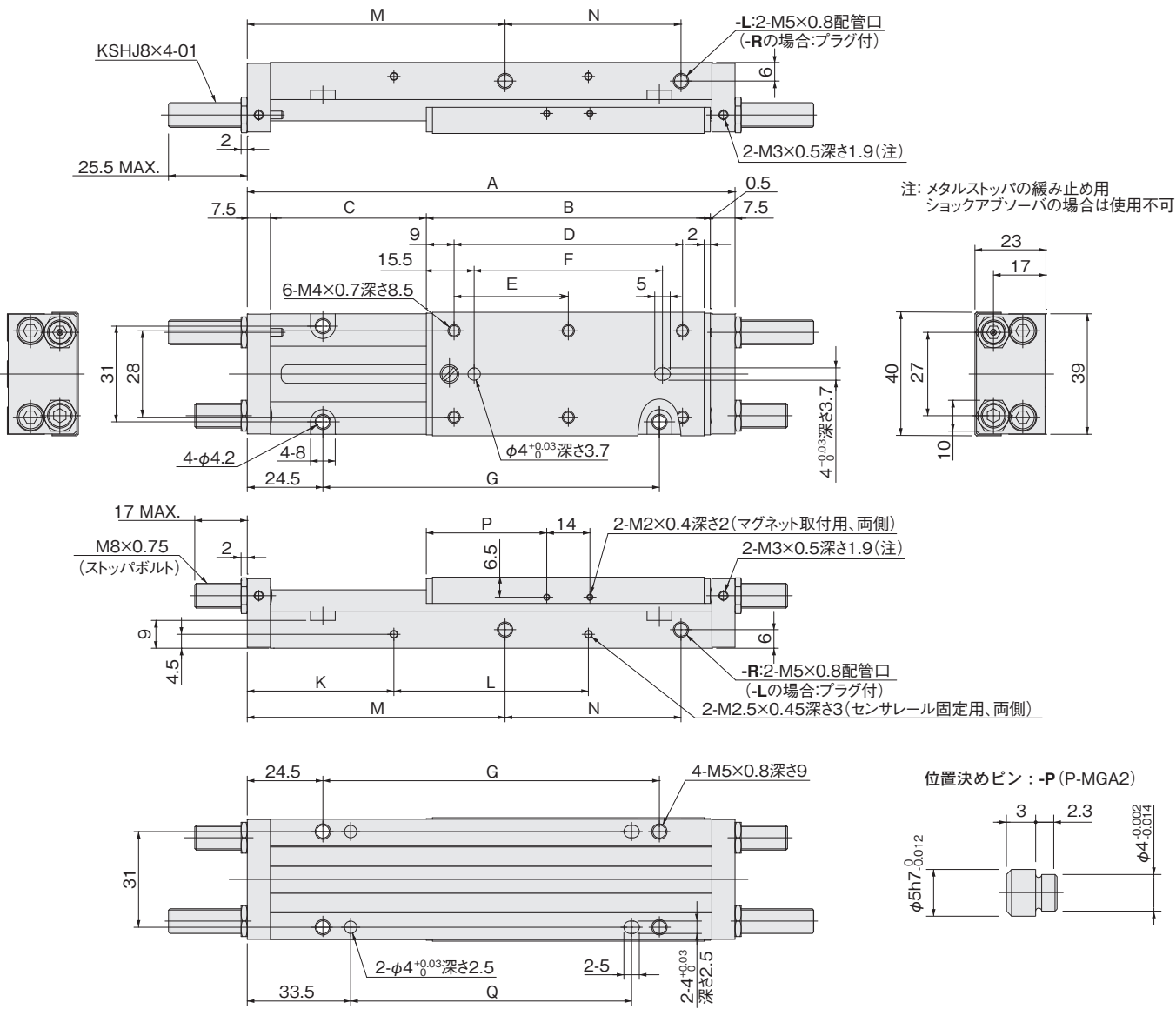
ストローク	A	B	C	D	E	F	G	K	L	M	N	P	Q	R	T	U
20	93	59	20.5	40	20	30	44	30	33	50	26.5	22.5	24	34.5	22	49
30	113	69	30.5	50	25	40	64	35	43	60	36.5	27.5	52	30.5	27	59
50	153	89	50.5	70	35	60	104	45	63	80	56.5	37.5	84	34.5	37	79

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
リハンド
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

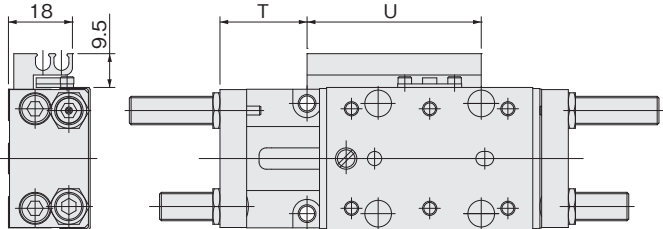
ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドφ8
アルファ
ツインロッド
アクシス
シリンダ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミガイド
スライド
ロッド
スライド
Z
スライド
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エア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

φ16寸法図 (mm)

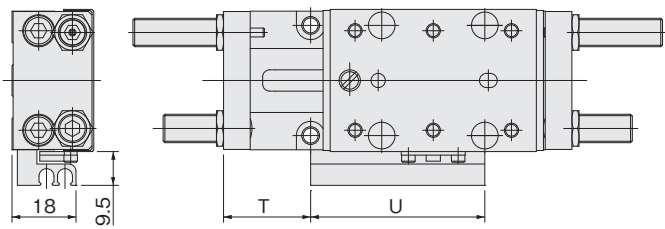
●MGT□16



マグネット・センサスイッチ付の場合（配管方向：-R）



マグネット・センサスイッチ付の場合（配管方向：-L）

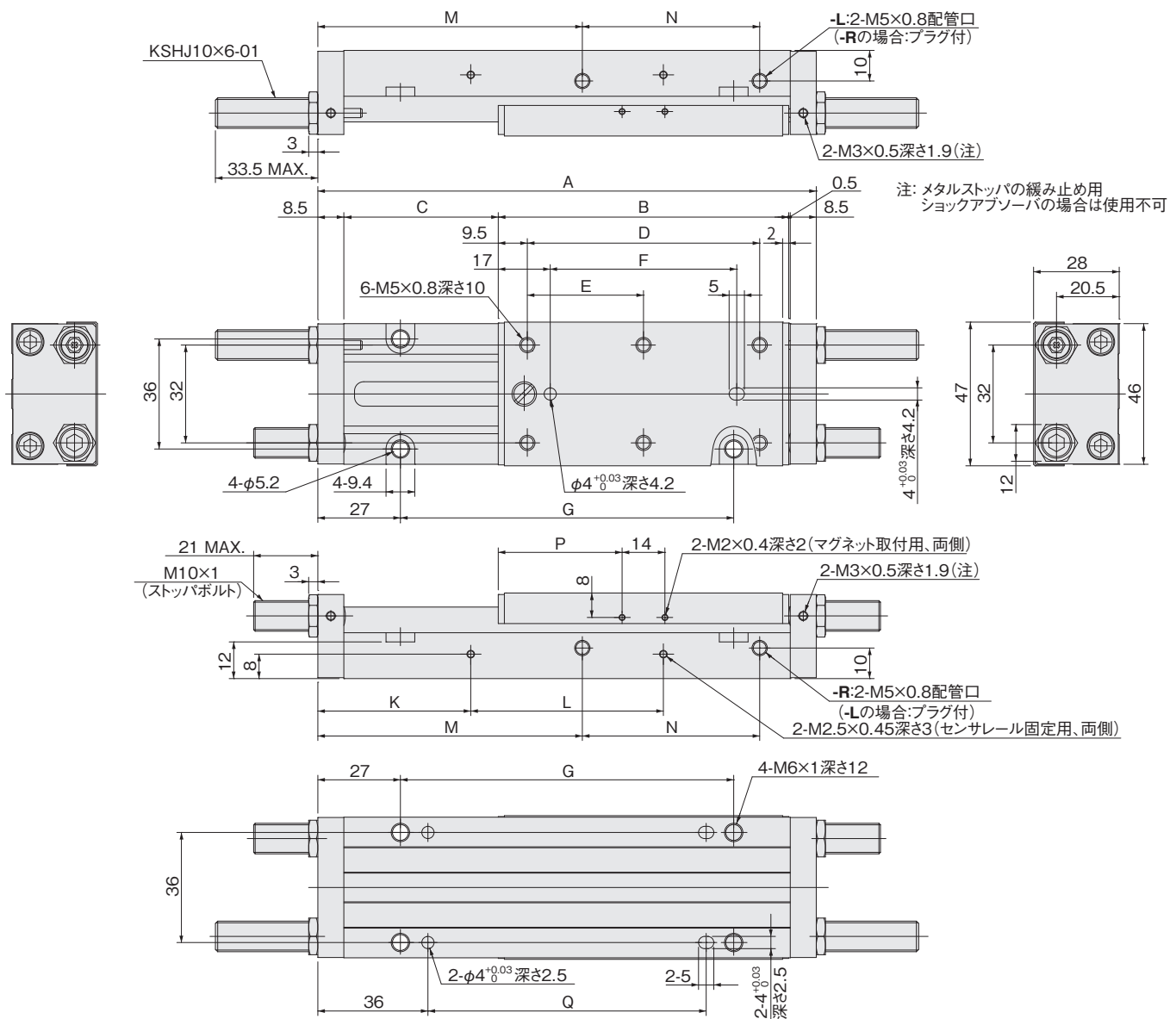


※ストローク20の場合のみ、テーブルに本体固定用ボルトの通し穴が付きます。

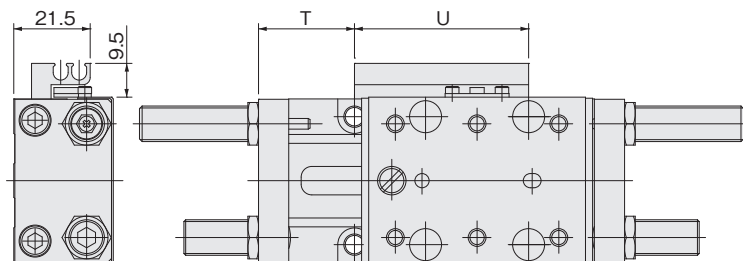
ストローク	A	B	C	D	E	F	G	K	L	M	N	P	Q	T	U
20	98	62	20.5	44	22	31	49	32.5	33	53.5	27	24	31	24.5	49
30	118	72	30.5	54	27	41	69	37.5	43	63.5	37	29	51	29.5	59
50	158	92	50.5	74	37	61	109	47.5	63	83.5	57	39	91	39.5	79

φ20寸法図 (mm)

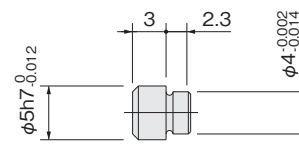
●MGT□20



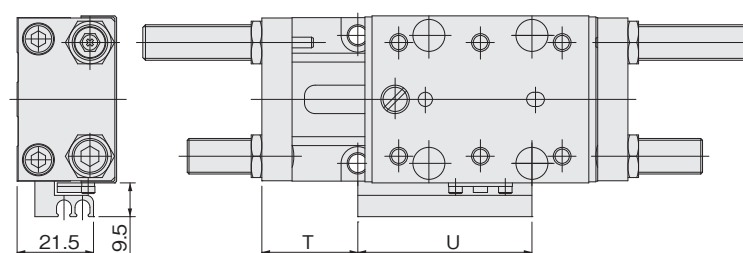
マグネット・センサスイッチ付の場合 (配管方向: -R)



位置決めピン: -P (P-MGA2)



マグネット・センサスイッチ付の場合 (配管方向: -L)



ストローク	A	B	C	D	E	F
20	103	65	20.5	46	23	31
30	123	75	30.5	56	28	41
50	163	95	50.5	76	38	61

ストローク	G	K	L	M	N	P
20	49	35	33	56.5	28	25.5
30	69	40	43	66.5	38	30.5
50	109	50	63	86.5	58	40.5

ストローク	Q	T	U
20	31	27	49
30	51	32	59
50	91	42	79

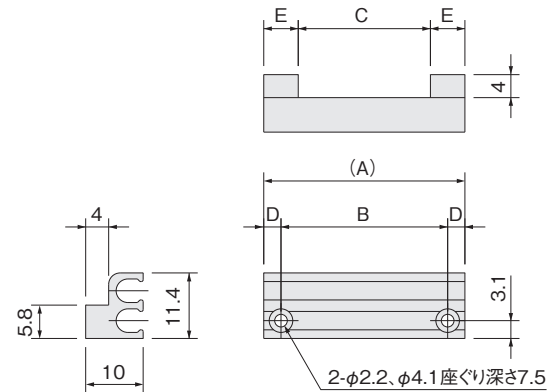
※ストローク20の場合のみ、テーブルに本体固定用ボルトの通し穴が付きます。

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
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

アディショナルパーツ寸法図 (mm)

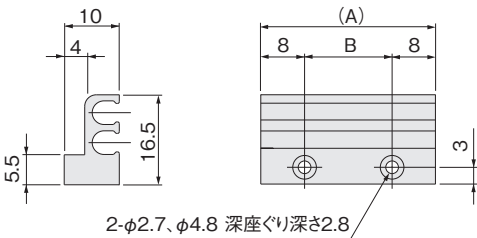
●センサレール

S-MGT1・2・3



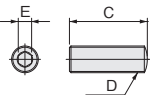
形式	A	B	C	D	E
S-MGT1	38	22	16	8	11
S-MGT2	48	42	36	3	6
S-MGT3	58	52	46	3	6

S-MGT4・5・6



形式	A	B
S-MGT4	49	33
S-MGT5	59	43
S-MGT6	79	63

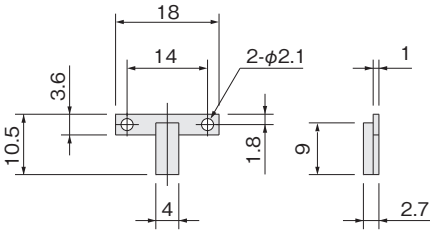
●メタルストッパ



形式	C	D	E
CRK645	20	M4×0.5	2
CRK723	20	M6×0.75	3
CRK724	25	M8×0.75	4
CRK725	30	M10×1	5

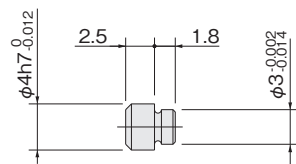
●マグネット

M-MGA2

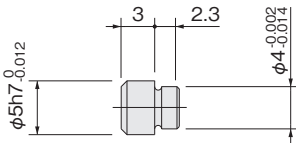


●位置決めピン

P-MGA1



P-MGA2



センサスイッチの注文記号

- MGT

リード線長さ
A : 1000mm
B : 3000mm
G : 300mm M8 コネクタ付、
ZE175、ZE275、ZE177、ZE277 のみ

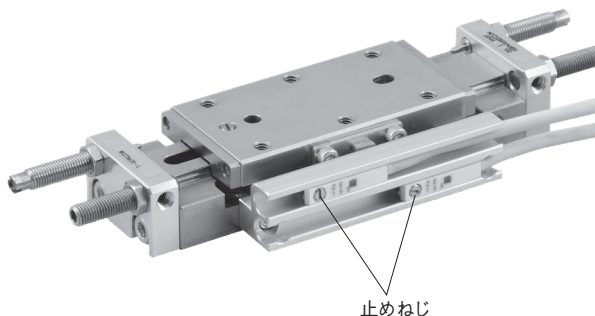
センサスイッチ形式

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 リード線横出し
ZE175 : 3線式無接点タイプ表示灯付 DC5~28V リード線横出し
ZE255 : 3線式無接点タイプ表示灯付 DC4.5~28V リード線横出し
ZE275 : 3線式無接点タイプ表示灯付 DC5~28V リード線横出し
ZE137 : 2線式、2色発光無接点タイプ DC10~28V リード線横出し
ZE157 : 3線式、2色発光無接点 NPN 出力タイプ DC4.5~28V リード線横出し
ZE177 : 3線式、2色発光無接点 PNP 出力タイプ DC4.5~28V リード線横出し
ZE237 : 2線式、2色発光無接点タイプ DC10~28V リード線横出し
ZE257 : 3線式、2色発光無接点 NPN 出力タイプ DC4.5~28V リード線横出し
ZE277 : 3線式、2色発光無接点 PNP 出力タイプ DC4.5~28V リード線横出し
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 リード線横出し
ZE202 : 有接点タイプ表示灯付 DC10~28V, AC85~115V リード線横出し

●センサスイッチの詳細については1819ページをご覧ください。

センサスイッチの移動要領

- 止めねじをゆるめると、センサスイッチはミニガイドテーブルのスイッチ取付溝にそって移動することができます。
- 止めねじの締付トルクは0.1N・m~0.2N・m程度にしてください。



センサスイッチの作動範囲・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、2色発光無接点タイプ

項目	形式	MGTS6	MGTS8	MGTS10	MGTS12	MGTS16	MGTS20
作動範囲：ℓ				1.5~3.2			
応 差：C				0.2以下			
最高感度位置 ^注				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

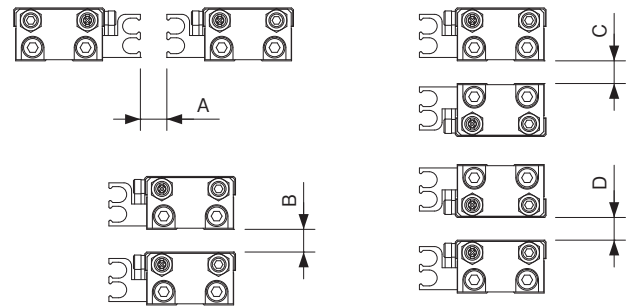
項目	形式	MGTS6	MGTS8	MGTS10	MGTS12	MGTS16	MGTS20
作動範囲：ℓ				3.0~6.0			
応 差：C				1.5以下			
最高感度位置 ^注				10			

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。

センサスイッチを接近して取り付けの場合

アクチュエータを隣接して使用される場合は、下表の値以上に使用してください。



●無接点タイプ

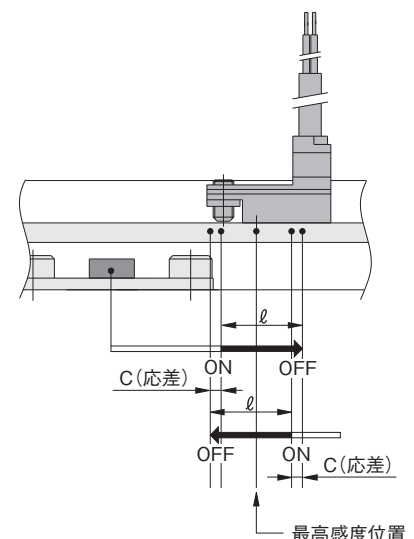
形式	A	B	C	D
MGTS6	3	2	4	4
MGTS8	3	2	4	4
MGTS10	3	2	4	4
MGTS12	3	2	2	4
MGTS16	3	2	2	2
MGTS20	3	2	2	2

●2色発光無接点タイプ

形式	A	B	C	D
MGTS6	6	6	4	4
MGTS8	6	6	4	4
MGTS10	6	6	4	4
MGTS12	8	2	2	4
MGTS16	8	2	2	2
MGTS20	8	2	2	2

●有接点タイプ

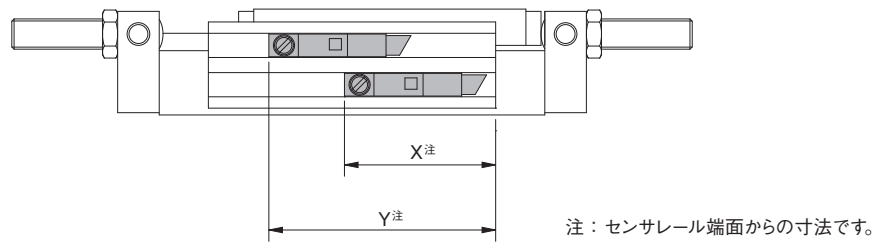
形式	A	B	C	D
MGTS6	2	2	4	2
MGTS8	2	2	4	2
MGTS10	2	2	4	2
MGTS12	2	2	2	2
MGTS16	2	2	2	2
MGTS20	2	2	2	2



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
ベン
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

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
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
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

ストロークエンド検出センサスイッチ取付位置



●無接点タイプ、2色発光無接点タイプ

mm																
形式	MGTS6		MGTS8		MGTS10			MGTS12			MGTS16			MGTS20		
ストローク	10	20	10	20	10	20	30	20	30	50	20	30	50	20	30	50
X	20	20	20	20	20	20	20	20.5	20.5	20.5	20.5	20.5	20.5	20.5	20.5	20.5
Y	30	40	30	40	30	40	50	40.5	50.5	70.5	40.5	50.5	70.5	40.5	50.5	70.5

●有接点タイプ

mm																
形式	MGTS6		MGTS8		MGTS10			MGTS12			MGTS16			MGTS20		
ストローク	10	20	10	20	10	20	30	20	30	50	20	30	50	20	30	50
X	24	24	24	24	24	24	24	24.5	24.5	24.5	24.5	24.5	24.5	24.5	24.5	24.5
Y	34	44	34	44	34	44	54	44.5	54.5	74.5	44.5	54.5	74.5	44.5	54.5	74.5