

### SLIT TYPE RODLESS CYLINDERS ORCA, ORGA SERIES スリット式ロッドレスシリンダ ORCA, ORGA シリーズ INDEX



RoHS指令規制物質対応製品

特長	1078
<b>ORCA シリーズ</b>	
仕様一覧	1080
注文記号	1081
内部構造/各部名称と主要部材質	1082
寸法図	1084
オプション	1086
<b>ORGA シリーズ</b>	
仕様一覧	1091
注文記号	1093
内部構造/各部名称と主要部材質	1094
寸法図	1096
オプション	1097
センサスイッチ	1098
取扱い要領と注意事項	1100



**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 B
アルファ
タイプロッド
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
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

# スリット式ロッドレスシリンダ ORCA, ORGA

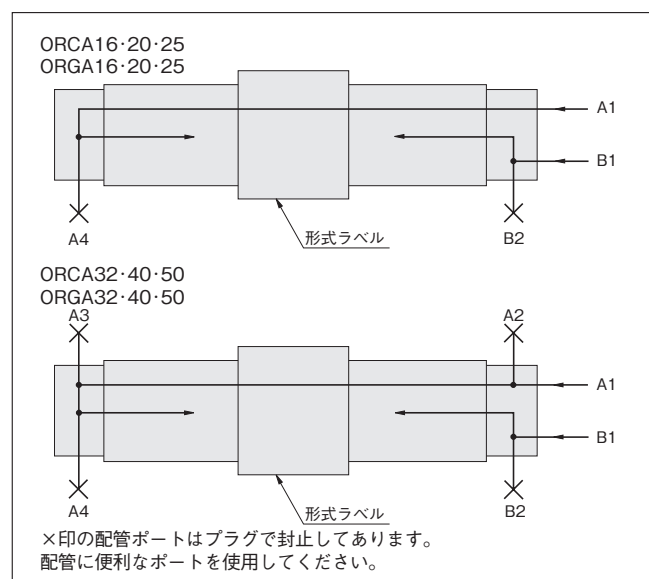
耐屈曲性、耐磨耗性に優れた  
ステンレスクロム鋼のシールバンドを採用し、  
高性能・長寿命を実現。



## ORCA 〈基本形〉

### 1. 省スペース設計

シリンダチューブの全長がシリンダストロークで、取付けスペースが従来シリンダの1/2。また、配管ポートを複数配置。一面配管も可能な自由度の高いポート配置です。



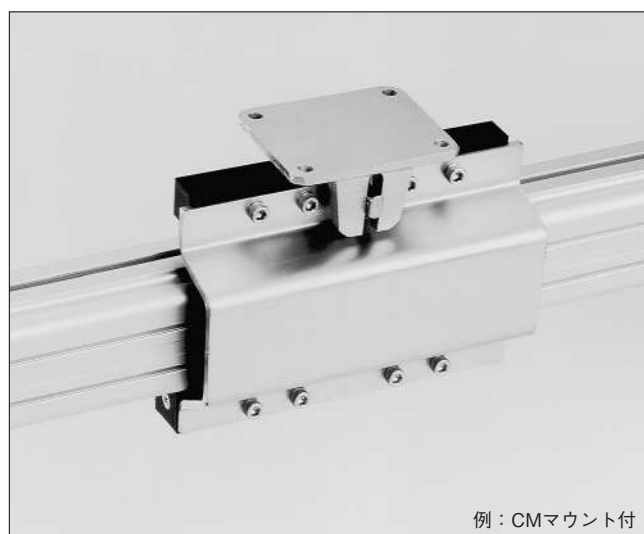
### 2. 高速作動

最高3000mm/sの高速作動も可能です。(ORCA16・20, ORGAは最高速度1500mm/s)

1078 KOGANEI

### 3. 多彩なオプション

多様なシーンを考慮した多彩なピストンマウント・取付金具、取付け容易で種類豊富な小形センサスイッチ、フッ素ゴム仕様を準備。



例：CMマウント付





ワイドバリエーションで、省スペース、シンプル化を強力にサポートします。  
シリンダ径：φ16, φ20, φ25, φ32, φ40, φ50

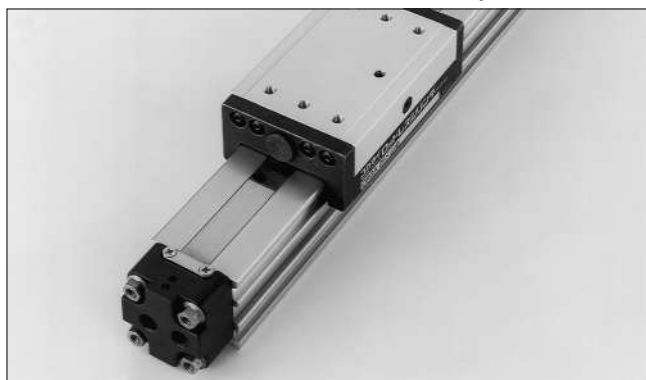
# ORGA 〈ガイド付〉

## 1. 精度・耐久性を高めるガイド機構を搭載。

スライダとシリンダチューブでガイドを構成。高剛性ボディが、高荷重・高精度制御をバックアップします。

最大可搬荷重：**784.5N (φ50)**

最大曲げモーメント：**112.8N・m (φ50)**



## 2. ストローク調節、高速作動を可能にするオプション設定

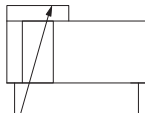
ストロークエンド位置の微調節を可能にするストローク調節ボルト、高速作動時のストロークエンドでの衝撃をソフトに吸収するショックアブソーバがオプションで選択できます。高速作動・高精度停止にも、安心してご利用いただけます。

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

# ORGA

## ガイド付

### 表示記号



### 仕様

シリンダ径mm		16	20	25	32	40	50
項目							
使用流体		空気					
作動形式		複動形					
使用圧力範囲 MPa		0.15～0.8					
保証耐圧力 MPa		1.2					
使用温度範囲 ℃		0～60					
使用速度範囲 mm/s		100～1000					
クッション	標準装備	可変クッション					
	クッションストローク(片側)/mm	15	18	21	26	40	
	オプション	ショックアブソーバ付					
給油		不要 <sup>注1</sup>					
ストローク調節範囲 <sup>注2</sup> (仕様ストロークに対して片側) mm	ショックアブソーバ付(オプション)	全ストローク任意および 微調整0～-15	全ストローク任意および 微調整0～-20			全ストローク任意および 微調整0～-30	
	ストローク調節ボルト(オプション)	0～-4 (ストロークエンド微調整のみ)	0～-5 (ストロークエンド微調整のみ)	0～-6 (ストロークエンド微調整のみ)	0～-8 (ストロークエンド微調整のみ)	0～-10 (ストロークエンド微調整のみ)	
ストローク公差 mm	1000以下	+1.5 0					
	1001～3000	+2.0 0					
	3001～5000	+2.5 0					
配管接続口		M5×0.8	Rc1/8			Rc1/4	
						Rc3/8	

注1：無給油で使用できますが、給油する場合はタービン油1種（ISO VG 32）相当品をご使用ください。

2：詳細は、1102ページをご覧ください。

備考：センサスイッチの詳細は、1819ページをご覧ください。

### ショックアブソーバ仕様

項目	形式	KSHJ10×10-01	KSHJ12×10-01	KSHJ14×12-01	KSHJ18×16-01	KSHJ20×16-01	KSHJ22×25-01
適応シリンダ		ORGA16	ORGA20	ORGA25	ORGA32	ORGA40	ORGA50
最大吸収能力	J	3	6	10	20	30	50
吸収ストローク	mm	10		12	16		25
最大衝突速度	mm/s	1000					
最高使用頻度	cycle/min	60		40		30	
1分間当りの最大吸収能力	J/min	120	220	240	320	450	500
スプリング戻り力 <sup>注</sup>	N	8.0	7.6	9.2	22.0	22.0	28.5
偏角度		1° 以下			3° 以下		
使用温度範囲	℃	0～60					

注：圧縮時の値です。



ショックアブソーバの耐久性は、使用条件によりスリット式ロッドレスシリンダ本体と異なります。

ミニ  
ピット  
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  
ワイロッド  
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  
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  
ダ  
リ  
ニア  
磁  
気  
スト  
ロ  
ー  
ク  
セン  
サ  
セン  
サ  
スイ  
ッチ  
CJ  
CRE

推力

N									
シリンダ径 mm	受圧面積 mm <sup>2</sup>	空気圧力 MPa							
		0.15	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8
16	200	30	40	60	80	100	120	140	160
20	314	47	63	94	126	157	188	220	251
25	490	73	98	147	196	245	294	343	392
32	804	120	161	241	322	402	482	563	643
40	1256	188	251	377	502	628	754	879	1005
50	1963	294	393	589	785	982	1178	1374	1570

シリンダ径とストローク

mm		
シリンダ径	標準ストローク	製作可能ストローク
16	100, 200, 300, 400, 500, 600, 700, 800	0〜3000
20	200, 300, 400, 500, 600, 700, 800, 1000, 1200, 1400, 1600, 2000	0〜5000
25	200, 300, 400, 500, 600, 700, 800, 1000, 1200, 1400, 1600, 2000	
32	200, 300, 400, 500, 600, 700, 800, 1000, 1100, 1200, 1400, 1600, 2000	
40	300, 400, 500, 600, 700, 800, 900, 1000, 1100, 1200, 1400, 1600, 1800, 2000	
50	300, 400, 500, 600, 700, 800, 900, 1000, 1100, 1200, 1400, 1600, 1800, 2000	

備考：中間ストロークは、1mm毎に製作可能です。納期については最寄りの当社営業所へご相談ください。

質量

kg							
シリンダ径 mm	ゼロストローク 質量	ストローク 1mmごとの 加算質量	オプションの加算質量				センサスイッチ1個の加算質量 (センサホルダ付)
			ショックアブソーバ (ホルダ付)	ストローク調整ボルト (ホルダ付)	L形 金具	F形 サポート	
16	0.37	0.0013	0.042	0.034	0.014	0.008	A : 0.05 B : 0.09
20	0.71	0.0022	0.07	0.056	0.03	0.015	
25	1.15	0.0027	0.12	0.10	0.05	0.06	
32	2.45	0.0045	0.22	0.17	0.10	0.08	
40	3.75	0.0054	0.40	0.35	0.08	0.12	
50	5.80	0.0083	0.62	0.52	0.22	0.12	

**● オプションはすべて出荷時に添付されます。**

**センサスイッチの数**  
**1**：1個付  
**2**：2個付  
 ……

**リード線長さ**  
 (センサスイッチの場合)  
**A**：1000mm  
**B**：3000mm

**センサスイッチ形式**  
 無記入：センサスイッチなし  
**ZG530**：無接点タイプ 表示灯付 DC10～28V  
**ZG553**：無接点タイプ 表示灯付 DC4.5～28V  
**CS3M**：有接点タイプ 表示灯付 DC10～30V  
 AC85～230V  
**CS4M**：有接点タイプ 表示灯付 DC10～30V  
 AC85～115V  
**CS5M**：有接点タイプ 表示灯なし DC3～30V  
 AC85～115V

**● センサスイッチの詳細は、1819ページをご覧ください。**

**ストローク調節ボルトの数**  
**1**：1個付  
**2**：2個付

**ストローク調節ボルト**  
 無記入：ストローク調節ボルトなし  
**S**：ストローク調節ボルト付(ホルダ付)

**シリンダ径×ストローク**  
 ●前ページのシリンダ径とストロークの表をご覧ください。

**フッ素ゴム仕様**  
 無記入：標準仕様  
**F**：フッ素ゴム仕様

**スリット式**  
**ロッドレスシリンダ**  
**ガイド付**

**取付金具**  
 無記入：取付金具なし  
**L**：L形金具(1セット2個付)

**サポート金具<sup>注</sup>**  
 無記入：サポート金具なし  
**F**：F形サポート付(1セット2個付)

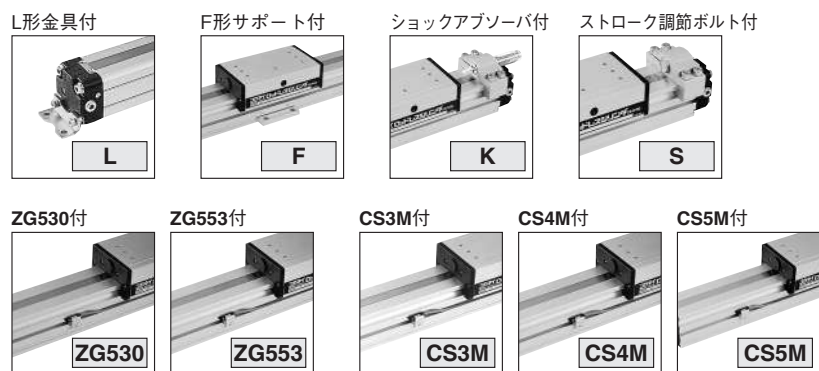
**サポート金具の数<sup>注</sup>**  
**1**：1セット付  
**2**：2セット付  
 ……

**ショックアブソーバ**  
 無記入：ショックアブソーバなし  
**K**：ショックアブソーバ付(ホルダ付)

**ショックアブソーバの数**  
**1**：1個付  
**2**：2個付



注：サポート金具は本体を取り付ける金具ではありません。  
1101ページをご覧ください。

オプション



## アディショナルパーツ

●取付金具、サポートのみの注文記号

 — **ORGA** 

16 : φ16用  
20 : φ20用  
25 : φ25用  
32 : φ32用  
40 : φ40用  
50 : φ50用

シリンダ基本形式

L : L形金具  
F : F形サポート

●ショックアブソーバのみの注文記号

- KSHJ10×10-01** : ORGA16用  
**KSHJ12×10-01** : ORGA20用  
**KSHJ14×12-01** : ORGA25用  
**KSHJ18×16-01** : ORGA32用  
**KSHJ20×16-01** : ORGA40用  
**KSHJ22×25-01** : ORGA50用

●ストローク調節ボルトのみの注文記号

- S16** : ORGA16用  
**S20** : ORGA20用  
**S25** : ORGA25用  
**S32** : ORGA32用  
**S40** : ORGA40用  
**S50** : ORGA50用

●ショックアブソーバおよびストローク調節  
ボルト用ホルダのみの注文記号

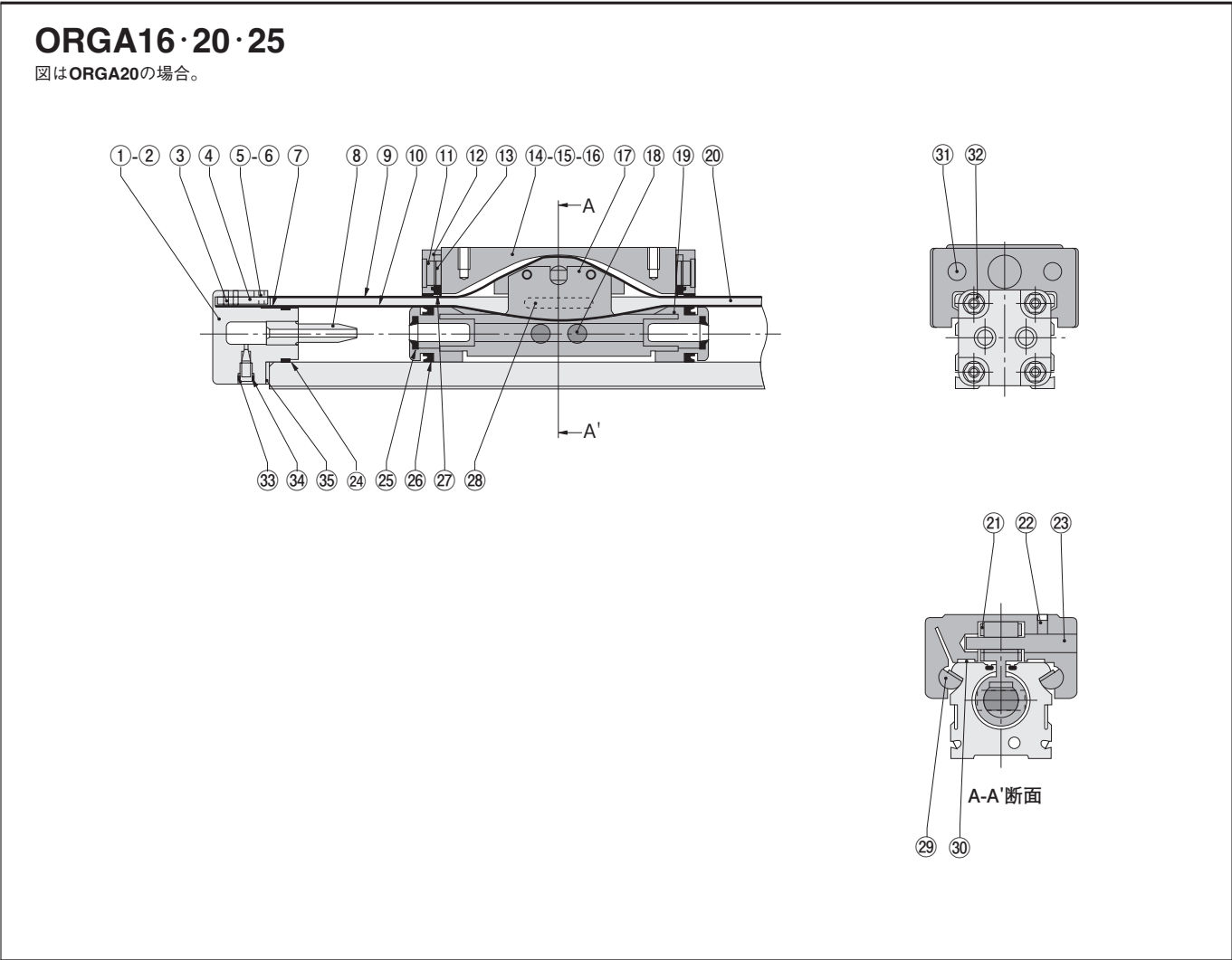
- BL16 : ORGA16用  
BL20 : ORGA20用  
BL25 : ORGA25用  
BL32 : ORGA32用  
BL40 : ORGA40用  
BL50 : ORGA50用

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A	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 システム	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	RAN	RAG	RWT	スイング	ツイスト	エアハンド	Lハンド	フラット 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 イレス	SHM	マシクロ	SHK	高速 （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	CRF
-----------	-----	-----	-----	--------------	------------	------	----	-----	------------	-----	-----	---------------	----------------	-------------	-------------	----------------	--------------	--------------	-----------	---------------	-------------	-----------	----	---------------	-----	------------	--------------	-----	----------------	------------	-----	-----	------------	-----	------------	-----	-----	-----	-----	-----	------	------	-------	------	---------------	-----------	-----------	------------	-----	--------------	-------------	-----	------	-----	--------------	------------	-----------	--------------	-------------	----	-----



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
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
コンラス 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

内部構造



各部名称と主要部材質

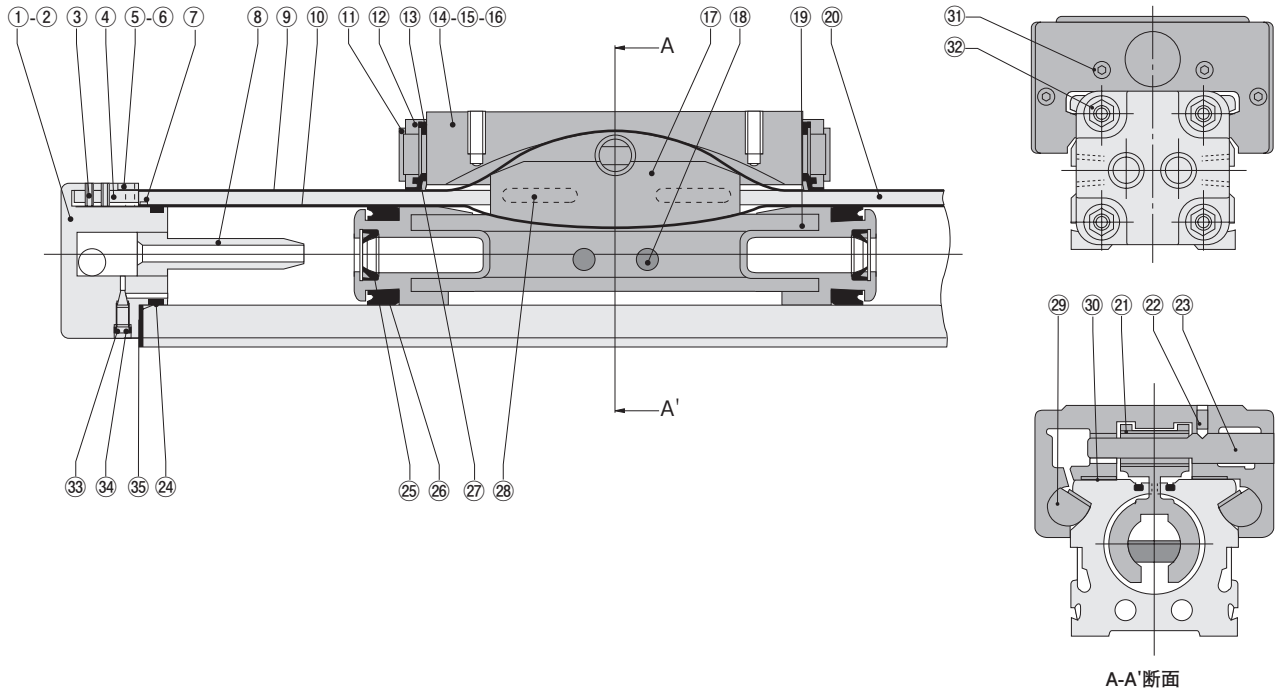
No.	名称	材質	数量	備考
①	エンドキャップR <sup>注1</sup>	アルミ合金	1	アルマイト処理
②	エンドキャップL <sup>注2</sup>	アルミ合金	1	アルマイト処理
③	インナシールバンド 止めねじ	合金鋼	4	六角穴付ねじ
④	インナシールバンドロック	鋼	2	
⑤	アウトシールバンドロック	鋼	2	
⑥	アウトシールバンド 止めねじ	鋼	4	十字穴付さら小ねじ
⑦	リベット	ポリアセタール	2	
⑧	クッションパイプ	ポリアセタール	2	
⑨	アウトシールバンド	ステンレスクロム鋼	1	
⑩	インナシールバンド	ステンレスクロム鋼	1	
⑪	ストライカー	鋼	2	
⑫	エンドプレート	アルミ合金	2	アルマイト処理
⑬	スクレーパ押え	ポリアセタール	2	
⑭	スライダ	アルミ合金	1	アルマイト処理
⑮	スライダ調整ボルト	合金鋼	4	六角穴付ボタンねじ
⑯	スライダゆるみ止めねじ	合金鋼	4	六角穴付ねじ

★シールキットとして用意されています。  
注1：集中配管できない側を指します。  
2：集中配管できる側を指します。

No.	名称	材質	数量	備考
⑰	ピストンヨーク	アルミ合金	1	アルマイト処理
⑱	マグネット	アルニコマグネット	2	
⑲	ピストン	ポリアセタール	2	
⑳	シリンドチューブ	アルミ合金	1	アルマイト処理
㉑	ヨークマウント	鋼	1	
㉒	キャリアピン止めねじ	合金鋼	1	六角穴付止めねじ
㉓	キャリアピン	合金鋼	1	
㉔★	キャップガスケット	合成ゴム(NBR)	2	フッ素ゴム仕様はFKM
㉕★	クッションパッキン	合成ゴム(NBR)	2	フッ素ゴム仕様はFKM
㉖★	ピストンパッキン	合成ゴム(NBR)	2	フッ素ゴム仕様はFKM
㉗★	スクレーパ	合成ゴム(NBR)	2	フッ素ゴム仕様はフェルト
㉘★	ベアリングストリップ	ポリエチレン	2	
㉙	ガイドシャフト	亜鉛合金	2	φ25はポリアセタール
㉚	ガイドプレート	充填剤入りPTFE複層	4	
㉛	エンドプレート固定ボルト	合金鋼	4	
㉜	エンドキャップスクリュ	合金鋼	8	亜鉛めっき
㉝★	クッションガスケット	合成ゴム(NBR)	2	フッ素ゴム仕様はFKM
㉞	クッションニードル	黄銅	2	
㉟★	チューブガスケット	アルミ合金板	2	合成ゴム(NBR)焼付け

# ORGA32・40・50

図はORGA40の場合。



## 各部名称と主要部材質

No.	名称	材質	数量	備考
①	エンドキャップR <sup>注1</sup>	アルミ合金	1	アルマイト処理
②	エンドキャップL <sup>注2</sup>	アルミ合金	1	アルマイト処理
③	インナシールバンド 止めねじ	合金鋼	4	六角穴付ねじ
④	インナシールバンドロック	鋼	2	
⑤	アウトシールバンドロック	鋼	2	
⑥	アウトシールバンド 止めねじ	鋼	4	十字穴付さら小ねじ
⑦	リベット	ポリアセタール	2	
⑧	クッションパイプ	ポリアセタール	2	
⑨	アウトシールバンド	ステンレスクロム鋼	1	
⑩	インナシールバンド	ステンレスクロム鋼	1	
⑪	ストライカー	鋼	2	
⑫	エンドプレート	アルミ合金	2	アルマイト処理
⑬	スクレーパ押え	ポリアセタール	2	
⑭	スライダ	アルミ合金	1	アルマイト処理
⑮	スライダ調整ボルト	合金鋼	4	六角穴付ボタンボルト
⑯	スライダゆるみ止めねじ	合金鋼	4	六角穴付ねじ
⑰	ピストンヨーク	アルミ合金	1	アルマイト処理

No.	名称	材質	数量	備考
⑱	マグネット	アルニコマグネット	2	
⑲	ピストン	ポリアセタール	2	
⑳	シリンダチューブ	アルミ合金	1	アルマイト処理
㉑	ヨークマウント	鋼	1	
㉒	キャリアピン止めねじ	合金鋼	1	六角穴付ボタンボルト
㉓	キャリアピン	合金鋼	1	
㉔★	キャップガスケット	合成ゴム(NBR)	2	フッ素ゴム仕様はFKM
㉕★	クッションパッキン	合成ゴム(NBR)	2	フッ素ゴム仕様はFKM
㉖★	ピストンパッキン	合成ゴム(NBR)	2	フッ素ゴム仕様はFKM
㉗★	スクレーパ	合成ゴム(NBR)	2	フッ素ゴム仕様はフェルト
㉘★	ベアリングストリップ	ポリエチレン	4	
㉙	ガイドシャフト	アルミ合金	2	アルマイト処理、ORGA40のみポリアセタール
㉚	ガイドプレート	充填剤入りPTFE複層	4	
㉛	エンドプレート固定ボルト	合金鋼	8	
㉜	エンドキャップスクリュー	合金鋼	8	垂鉛めっき
㉝★	クッションガスケット	合成ゴム(NBR)	2	フッ素ゴム仕様はFKM
㉞	クッションニードル	黄銅	2	
㉟★	チューブガスケット	アルミ合金板	2	合成ゴム(NBR)焼付け

★シールキットとして用意されています。

注1：集中配管できない側を指します。

2：集中配管できる側を指します。

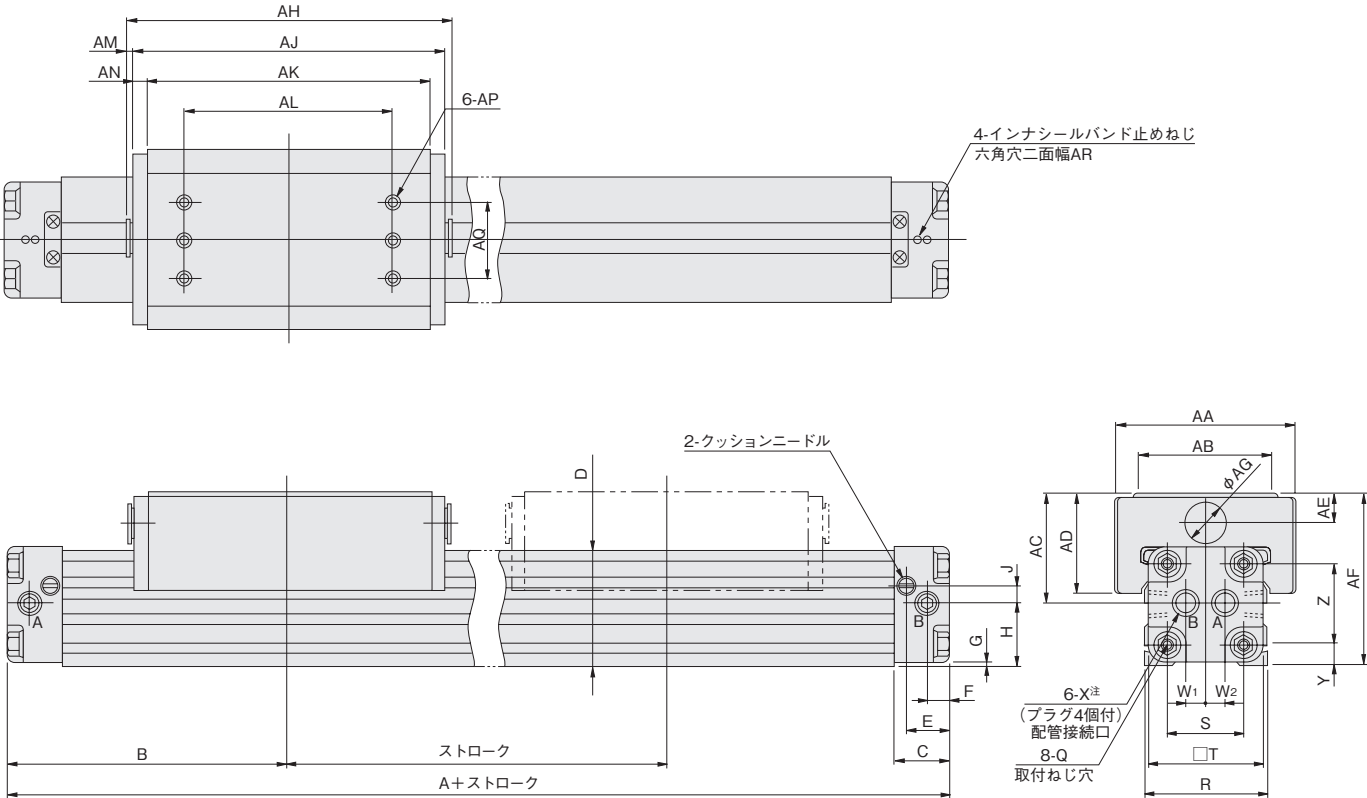
ミニ ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C ストロー
ジグ C 低摩擦
ペーシック
ペン
スリム
ツイン ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ 6~10
ガイドジグ 12~63
ツイン ロッドφ6
ツイン ロッド B
アルファ ツイロッド
アクシス シリンド
スライド ユニット
ハイ マルチ
ミニガイド スライダ
ロッド スライダ
Z スライダ
GT
ミニガイド テーブル
ORV
ORC φ10
ORCA ORGA
ORK
ORC φ63,φ80
ORW MRW
ORB
MRV
MRC MRG
MRB
ORS MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エア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



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

ORGA寸法図 (mm)

ORGA シリンダ径 × ストローク



注：ORGA16・20・25は4箇所

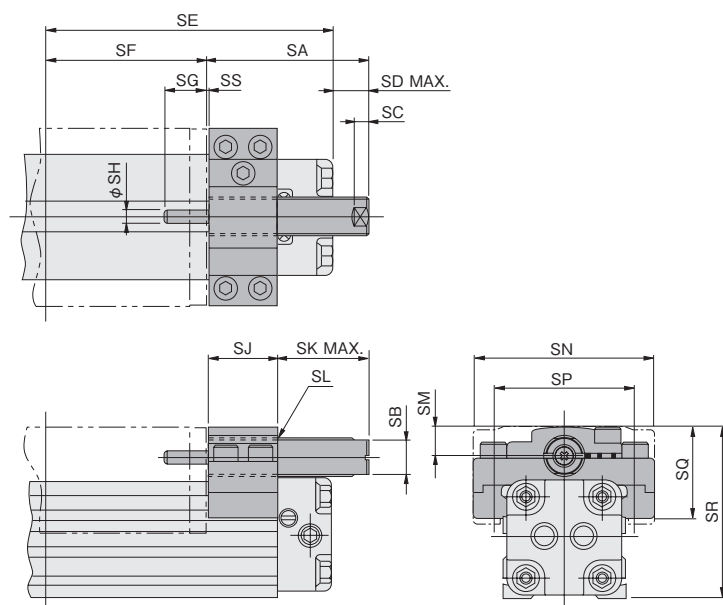
シリンダ径	記号	A	B	C	D	E	F	G	H	J	Q	R	S	T	W <sub>1</sub>	W <sub>2</sub>	X
16		130	65	15	27	12	5.5	1.5	15	4	M3×0.5 深さ5	31	18	27	7	7	M5×0.8 深さ4
20		160	80	19	34.5	16	7.5	2	19	6.5	M4×0.7 深さ7	39	24	34	5.5	9.5	Rc1/8
25		200	100	23	40	18	8.5	2	22	6.5	M5×0.8 深さ9	44	27	40	6	10	Rc1/8
32		250	125	27	54	21.5	10.5	4	30	8.5	M6×1 深さ15	56	36	52	11	11	Rc1/4
40		300	150	30	60	23.5	12	2	32	9	M6×1 深さ15	64	42	60	11	11	Rc1/4
50		320	160	32	75	24	13	3	40	14	M8×1.25 深さ15	78	52	74	14	14	Rc3/8

シリンダ径	記号	Y	Z	AA	AB	AC	AD	AE	AF	AG	AH	AJ	AK	AL	AM	AN	AP	AQ
16		6	18	45	35	27	23.5	7.5	42	10	70	—	56	45	—	7	M3×0.5 深さ7	22
20		7	24	56	46	33	28.5	8.5	52	12	88	—	74	55	—	7	M4×0.7 深さ8	30
25		8.5	27	65	50	38	34	10	60	14	110	105	90	70	2.5	7.5	M5×0.8 深さ9	35
32		12	36	80	60	48	42	12	78	18	145	140	125	90	2.5	7.5	M6×1 深さ13	38
40		11	42	95	70	58	52	16	90	20	170	165	150	110	2.5	7.5	M6×1 深さ15	40
50		14	52	120	90	67	60	18	107	22	180	—	162	120	—	9	M8×1.25 深さ17	50

シリンダ径	記号	AR
16		0.9
20		1.5
25		1.5
32		1.5
40		1.5
50		1.5

## オプション (mm)

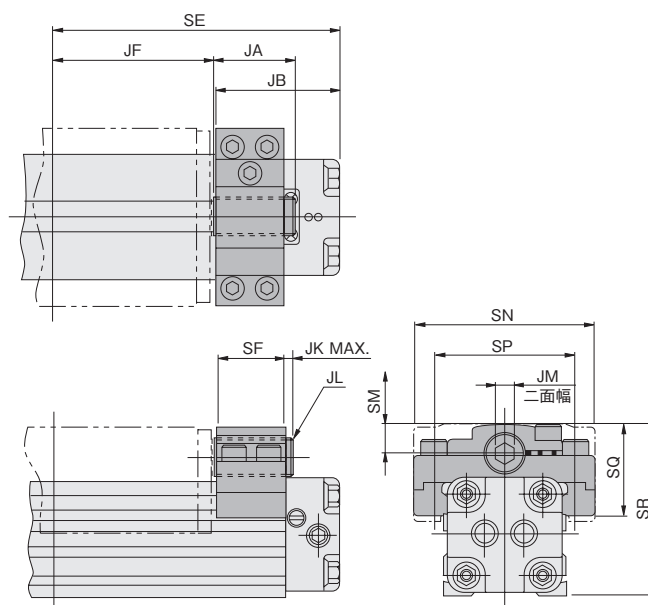
### ショックアブソーバ：-K



シリンダ径	記号	SA	SB	SC	SD	SE	SF	SG	SH	SJ	SK
16		50	8.5	5	20	65	35	10	3	14	35
20		56	10.5	5	20	80	44	10	3	16	39
25		60	12	5	15	100	55	12	4	20.5	38
32		72	15	7	19.5	125	72.5	16	5	24	46.5
40		77	17	7	12	150	85	16	5	33.5	42
50		100	19	10	30	160	90	25	6	36.5	62

シリンダ径	記号	SL	SM	SN	SP	SQ	SR	SS
16		M10×1	7	44	36	22	41.5	1
20		M12×1	8	55	45	26.5	51.5	1
25		M14×1.5	9.5	64	51	31.5	59.5	1.5
32		M18×1.5	11.5	79	64	39	77.5	1.5
40		M20×1.5	15.5	94	76	48	89.5	1.5
50		M22×1.5	17	118	92	53.5	106	1.5

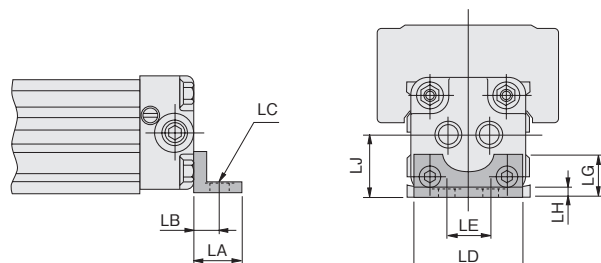
### ストローク調節ボルト：-S



シリンダ径	記号	JA	JB	SE	SF	JF	JK	JL	SM	SN
16		21	29.5	65	14	35	6	M10×1	7	44
20		24	35.5	80	16	44	7	M12×1	8	55
25		31	44	100	20.5	55	9	M14×1.5	9.5	64
32		36	51.5	125	24	72.5	10.5	M18×1.5	11.5	79
40		41	64	150	33.5	85	6	M20×1.5	15.5	94
50		46	69	160	36.5	90	8	M22×1.5	17	118

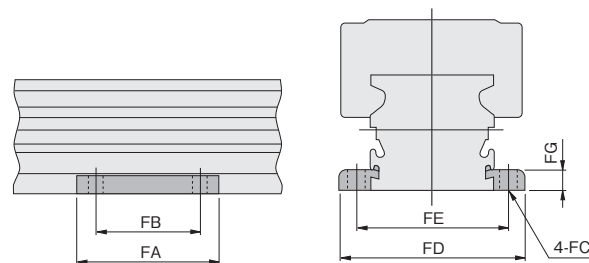
シリンダ径	記号	SP	SQ	SR	JM
16		36	22	41.5	5
20		45	26.5	51.5	6
25		51	31.5	59.5	6
32		64	39	77.5	8
40		76	48	89.5	10
50		92	53.5	106	12

### L形金具：-L



シリンダ径	記号	LA	LB	LC	LD	LE	LG	LH	LJ
16		14	10	4-φ3.6	26	18	10	1.6	15
20		18	13	4-φ4.8	33	24	13	2	19
25		22	16	4-φ5.8	39	27	16	2.6	22
32		26	18	4-φ7	50	36	20	3.2	30
40		24	12.5	4-φ9, φ14座ぐり深さ1	58	24	21	5	32
50		32	22	4-φ10	72	52	24	4	40

### F形サポート：-F



シリンダ径	記号	FA	FB	FC	FD	FE	FG
16		40	28	3.4	45	38	5
20		50	35	4.5	57	48	6.3
25		50	35	5.5	70	58	8
32		65	45	6.6	82	70	8
40		75	55	9	96	80	10
50		75	55	9	110	94	10

注：F形サポートの上部にはセンサスイッチは取付けられません。

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  
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  
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

# センサスイッチ

無接点タイプ・有接点タイプ

## センサスイッチの注文記号

### ●センサスイッチ（センサホルダ付）

センサスイッチ形式				リード線長さ	シリンド基本形式	シリンド径
無接点タイプ	2線式	表示灯付	DC10~28V	ZG530	A B	16
無接点タイプ	3線式	表示灯付	DC4.5~28V	ZG553		20
有接点タイプ	2線式	表示灯付	DC10~30V AC85~230V	CS3M		25
有接点タイプ	2線式	表示灯付	DC10~30V AC85~115V	CS4M		32
有接点タイプ	2線式	表示灯なし	DC3~30V AC85~115V	CS5M		40
						50

### ●センサホルダのみの注文記号

G5 -    

シリンド径  
16：φ16用  
20：φ20用  
25：φ25用  
32：φ32用  
40：φ40用  
50：φ50用

シリンド基本形式  
ORCA：ORCA用  
ORGA：ORGA用

●センサスイッチの詳細は、1819ページをご覧ください。

●A：1000mm  
●B：3000mm  
●ORCA：ORCA用  
●ORGA：ORGA用

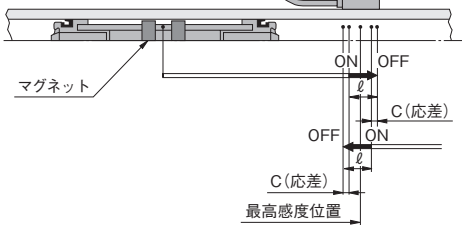
## センサスイッチ作動範囲・応差・最高感度位置

### ●作動範囲：ℓ

ピストンが移動してセンサスイッチがONになり、さらにピストンが同方向に移動してOFFにな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になった位置から、ピストンが逆方向に移動してOFFになるまでの距離をいいます。

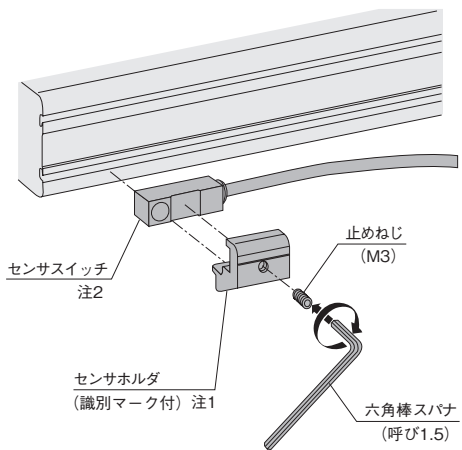


シリンド径mm	ZG530□, ZG553□			CS□M□		
	作動範囲	応差	最高感度位置*	作動範囲	応差	最高感度位置*
16	3.3~5.5	0.6以下	11	9~11	1.5以下	11
20	3.8~6.4	0.7以下		10~14	1.5以下	
25	4.1~6.9	0.7以下		13~15	1.5以下	
32	5.0~8.3	0.8以下		15~21	2 以下	
40	6.5~10.9	0.8以下		15~24	2.5以下	
50	8.2~13.6	1.0以下		20~28	2.5以下	

備考：上表の値は参考値です。  
※：リード線の反対側端面からの距離です。

注：ストローク中間にセンサスイッチを取り付ける場合には、ピストン速度が早いとスイッチのON時間が短くなり、リレーなどが追従できないことがありますので、ご注意ください。  
 $ON時間[ms] = (作動範囲[mm] / ピストン速度[mm/s]) \times 10^3$

## センサスイッチの移動要領

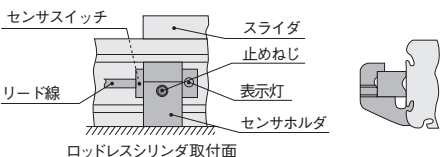


注1：センサホルダ  
識別マーク  
ORCA…1本  
ORGA…2本

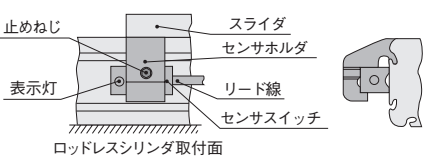
センサホルダの止めねじを六角棒スパナでゆるめることにより、センサスイッチをストローク方向に移動することができます。  
(指定トルク0.2N・m)

注2：ORCA16・20・25に無接点センサスイッチを取り付ける場合リード線の引き出しは必ず下記のように行なってください。

●リード線を左に引き出す場合、センサホルダは上向きに取り付けてください。



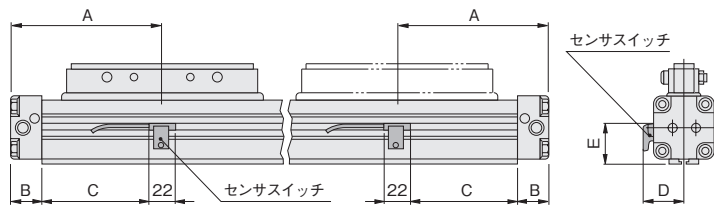
●リード線を右に引き出す場合、センサホルダは下向きに取り付けてください。



# センサスイッチの寸法図・取付位置

センサスイッチを下図の位置に取り付けると、ストロークエンドでセンサスイッチの最高感度位置となります。

## ●ORCA基本形、ORGA



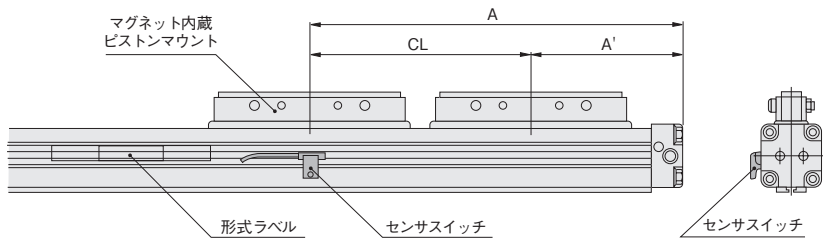
### ●ORCA

記号	A	B	C	D	E
シリンダ径					
16	65	15	39	24.5	20
20	80	19	50	28	24
25	100	23	66	30	28
32	125	27	87	34	36
40	150	30	109	39	41
50	160	32	117	45	46

### ●ORGA

記号	A	B	C	D	E
シリンダ径					
16	65	15	39	22	17.5
20	80	19	50	25.5	22.5
25	100	23	66	29	24.5
32	125	27	87	35	33.5
40	150	30	109	39	35.5
50	160	32	117	45	43.5

## ●ORCAデュアルピストン仕様



記号	CL 注	A'
シリンダ径		
32	180	305
40	220	370
50	240	400

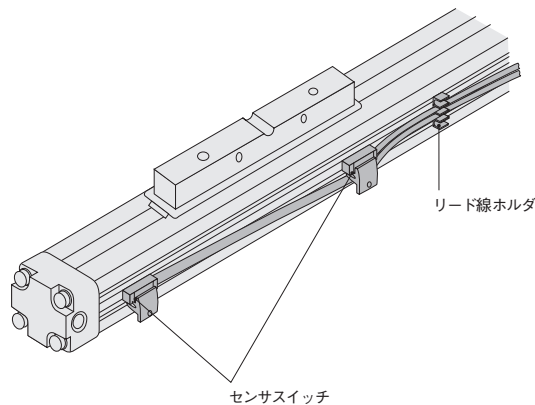
注：CL寸法は最小値です。

## ●リード線ホルダ

ORCA専用にリード線ホルダが1個添付されています。下記図のように使用してください。

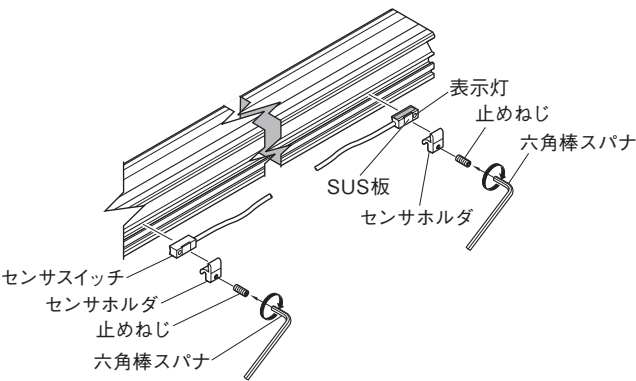
なお、別途注文ができます。

注文形式：LH-ORCA シリンダ径 (5個/セット)



## センサスイッチ取付時のご注意

センサスイッチを取り付ける場合は必ずSUS板と表示灯が手前にくるように取り付けてください。なおねじの締付トルクは0.2N・m以下としてください。



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
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
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

## 取扱い要領と注意事項

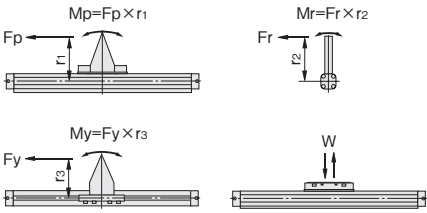


### 選定・取付

#### 許容負荷・モーメント

スリット式ロッドレスシリンダ**ORCA, ORGA**シリーズは直接荷重をかけて使用することができませんが、荷重およびモーメントが下表の値を超えないようにしてください。

#### ●ORCA



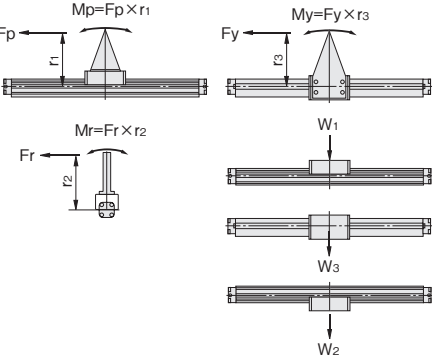
ピッチング方向モーメント：  $M_p = F_p \times r_1$  [N·m]  
ローリング方向モーメント：  $M_r = F_r \times r_2$  [N·m]  
ヨーイング方向モーメント：  $M_y = F_y \times r_3$  [N·m]  
最大可搬荷重：  $W$  [N]

シリンダ径 mm	標準仕様			
	$M_p$ N·m	$M_r$ N·m	$M_y$ N·m	$W$ N
16	3.9	0.3	0.5	117
20	7.8	0.8	1.2	196.1
25	14.7	1.0	2.0	294.2
32	29.4	2.0	4.9	490.3
40	58.8	3.9	7.8	735.5
50	112.8	6.9	14.7	1176.8

シリンダ径 mm	デュアルピストン仕様			
	$M_p$ N·m	$M_r$ N·m	$M_y$ N·m	$W$ N
16	7.8	0.6	1.5	235
20	15.7	1.6	3.5	392
25	29.4	2.0	5.9	588
32	58.8	3.9	14.7	981
40	117.7	7.8	23.5	1471
50	225.6	13.7	44.1	2354

備考：ローリング方向の許容モーメントをかけた場合のピストンマウントの振れ角度(たおれ)は、両側合わせて次の通りです。φ16：約3°以内、φ20：約3°以内、φ25,32：約1.5°以内、φ40：約1°以内、φ50：約1°以内

#### ●ORGA



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：  $M_y = F_y \times r_3$  [N·m]  
最大可搬荷重：  $W_1, W_2, W_3$  [N]

シリンダ径 mm	$M_p$ N·m	$M_r$ N·m	$M_y$ N·m	$W_1$ N	$W_2$ N	$W_3$ N
16	3.9	1.5	0.5	78.5	39.2	11.8
20	7.8	3.9	1.2	137.3	68.6	19.6
25	14.7	4.9	2.0	196.1	98.1	29.4
32	29.4	9.8	4.9	313.8	156.9	47.1
40	58.8	19.6	7.8	490.3	245.2	73.5
50	112.8	34.3	14.7	784.5	392.3	117.7

備考：ローリング方向の許容モーメントをかけた場合のスライドの振れ角度(たおれ)は、両側合わせて次の通りです。φ16：約3°以内、φ20：約3°以内、φ25,32：約1.5°以内、φ40：約1°以内、φ50：約1°以内



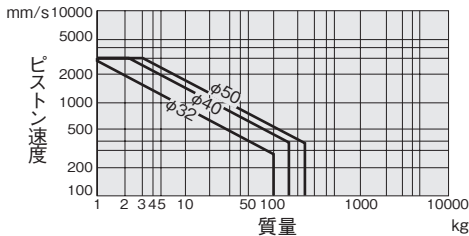
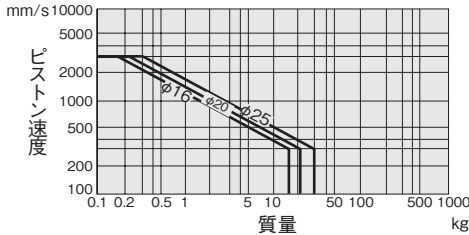
- 荷重の移動や停止時に発生する慣性力も含めたモーメントが、上記の値を超えないようにしてください。質量とピストン速度については「クッション能力」をご覧ください。
- ローリング方向モーメント：  $M_r$  はなるべくかからないようにしてください。

#### クッション能力

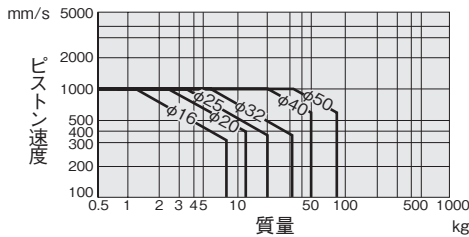
スリット式ロッドレスシリンダには、すべて標準で可変クッションが装備されていますが、質量と速度の許容範囲は以下のグラフの下側の範囲です。これを超える場合、外部にショックアブソーバなどを取り付けて吸収するようにしてください。

クッションストローク mm	
シリンダ径	クッションストローク
16	15
20	18
25	21
32	26
40	40
50	40

#### ●ORCA



#### ●ORGA



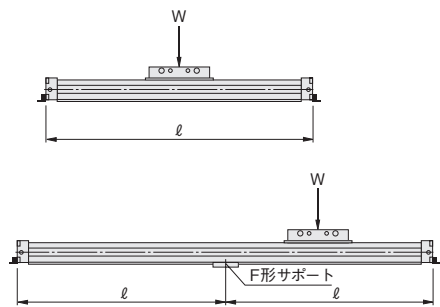
- 最高使用速度は仕様一覧表をご覧ください。(ORCAシリーズ：1080ページ、ORGAシリーズ：1091ページ)。仕様一覧表に示されている値を超える場合は最寄りの当社営業所へご相談ください。
- グラフ中の質量とは、ロッドレスシリンダにより移動される全質量です。
- クッションは、ピストン速度と質量に合わせて調節し、衝撃を有効に吸収できるようにしてください。

## サポート

ストロークが長く、かつ荷重が大きい場合は、シリンダチューブにたわみを生じます。そのような場合、下図に示す支持間隔： $\ell$ がグラフ値以下になるように、中間位置も支持する必要があります。シリンダ本体に、必要な個数のF形サポートおよびG形サポートを取り付けることにより、簡単に中間を支持することができます。

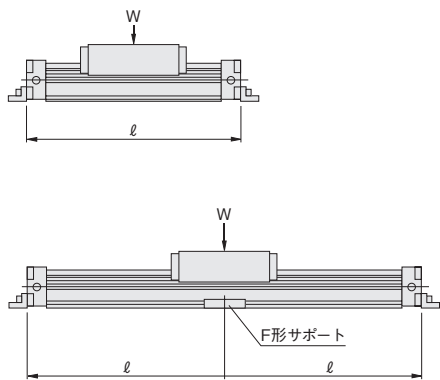
### ●ORCA

シリンダ径	支持間隔： $\ell$	
	標準仕様	デュアルピストン仕様
16	ストローク+130	ストローク+215
20	ストローク+160	ストローク+265
25	ストローク+200	ストローク+335
32	ストローク+250	ストローク+430
40	ストローク+300	ストローク+520
50	ストローク+320	ストローク+560



### ●ORGA

シリンダ径	支持間隔： $\ell$
16	ストローク+130
20	ストローク+160
25	ストローク+200
32	ストローク+250
40	ストローク+300
50	ストローク+320

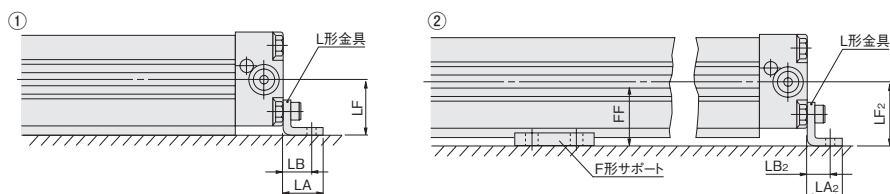


注：ORGAシリーズでは、F形サポートの上部にはセンサスイッチを取り付けることはできません。

## ORCA用F形サポート・L形金具併用時の注意事項

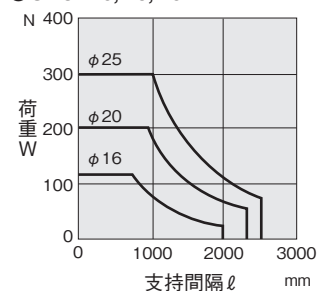
F形サポートとL形金具を併用して取り付ける場合、下図①のようにL形金具を使用するとシリンダの取付け位置が低くなり、F形サポートが入りません。下図②のように $FF = LF_2$ になる向きで、L形金具を使用してください。

注：L形金具の取付け向きによって、取付け穴のピッチが変わりますので注意してください。

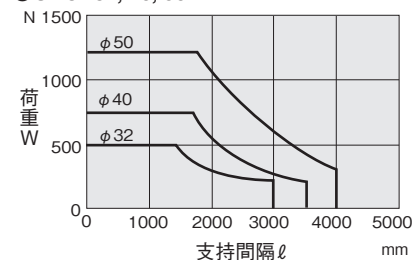


シリンダ径	記号	FF	LF	LF <sub>2</sub>	LA	LA <sub>2</sub>	LB	LB <sub>2</sub>
16		19	15	19	14	10	10	6
20		25	19	25	18	13	13	7
25		29.5	22	29.5	22	16	16	8.5
32		36	30	36	26	20	18	12
40		39	35	39	26	22	18	14
50		48	40	48	32	24	22	14

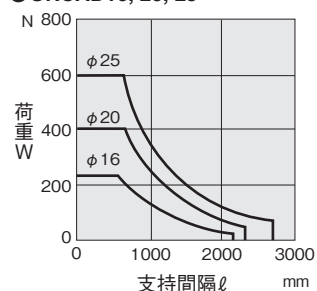
### ●ORCA16, 20, 25



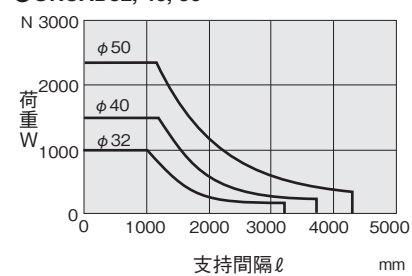
### ●ORCA32, 40, 50



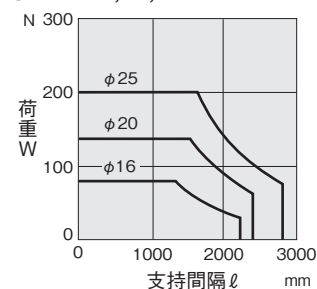
### ●ORCAD16, 20, 25



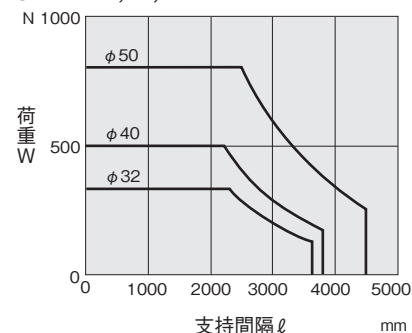
### ●ORCAD32, 40, 50



### ●ORGA16, 20, 25



### ●ORGA32, 40, 50





## 取付

- 取付姿勢は自由ですが、水滴、油滴などがかかる場所や、粉塵が多い場所に取り付けるときは、ピストンヨークが下を向くように取り付けるか、シールバンド部をカバーなどで保護するようにしてください。
- ロッドレスシリンドの取付け作業中、あるいは取付け後の電気溶接は、絶対に避けてください。溶接電流がシリンドに流れるとアークが発生し、破損や溶着が生じます。
- 外部にガイドを設けて使用する場合、オプションのMマウントやCMマウントを使用して下さい。ガイドと標準ピストンマウントを直結すると、作動不良や故障の原因となります。

シリンドチューブのスリット部には強い衝撃を与えないでください。

## 中間停止制御

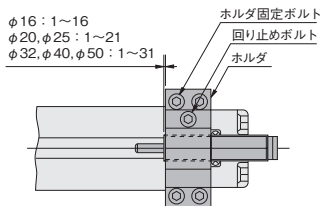
スリット式ロッドレスシリンドは、構造上エアの外部漏れがあります。したがって、オールポートブロックの3ポジションバルブなどによる中間停止制御では、停止位置が保持できなかったり、再始動時にピストン速度が制御できないなどの不具合が発生します。PAB接続の3ポジションバルブなどを用いた、両側加圧制御回路としてください。

垂直取付けなどにより、常時荷重がかかる場合の中間停止制御回路については最寄りの当社営業所へご相談ください。

## ストローク調節

### ●ショックアブソーバ付の場合

ショックアブソーバ付では、全ストロークにわたって、ストロークが容易に調節できます。はじめに、ホルダ固定ボルトを4本ともゆるめてホルダを移動し、大まかにストロークを決め、ホルダ固定ボルトを締め付けて、ホルダを固定します。つぎに、回り止めボルトをゆるめて、手またはレンチなどでショックアブソーバを回転させて微調節します。調節後は、回り止めボルトを締め付けて、ショックアブソーバを固定します。ストローク調節範囲は、φ16：片側15mm、φ20,φ25：片側20mm、φ32, 40, 50：片側30mmです。この範囲を超えて調節する場合は、ホルダを移動してください。ショックアブソーバと可変クッションを併用すると、バウンドすることがありますので、ショックアブソーバを使用する場合は、可変クッションニードルは全開にしてください。



ショックアブソーバと可変クッションを併用するとバウンドが発生することがあり、バウンドが発生した場合ロッドレスシリンドのシールバンドが破損する恐れがあります。

## 衝突エネルギーの計算

水平衝突

$$E = E_1 + E_2$$

$$= \frac{m \cdot v^2}{2} + F_0 \cdot L$$

垂直衝突<sup>注1</sup>

下降時<sup>注2</sup>

$$E = E_1 + E_2 + E_3$$

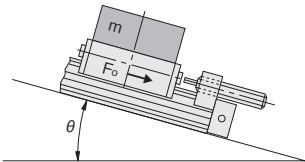
$$= \frac{m \cdot v^2}{2} + F_0 \cdot L + m \cdot g \cdot L$$

上昇時

$$E = E_1 + E_2 - E_3$$

$$= \frac{m \cdot v^2}{2} + F_0 \cdot L - m \cdot g \cdot L$$

注1：傾面衝突の場合には、 $E_3 = E_3' = m \cdot g \cdot L \cdot \sin \theta$  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<sub>1</sub>：運動エネルギー… $\frac{m \cdot v^2}{2}$  [J]

E<sub>2</sub>：シリンド推力の付加エネルギー… $F_0 \cdot L$  [J]

E<sub>3</sub>：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>]

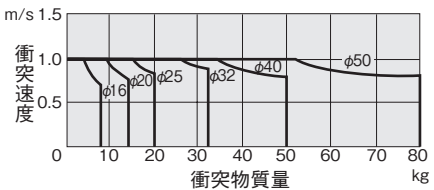
F<sub>0</sub>：シリンド推力… $\frac{\pi}{4} \cdot D^2 \cdot P$  [N]

[D：シリンド内径(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]

## 衝突速度と衝突物体の質量

衝突速度と衝突物体の質量とのグラフ



備考：水平衝突  
使用空気圧力0.5MPa、ショックアブソーバ使用の場合。



- ストライカーが、ショックアブソーバ端面の全面に当たるように、ホルダ固定ボルトは、4本を均一に締め付けてください。
- ショックアブソーバは、必ず仕様の範囲内で使用してください。
- 衝突エネルギーがショックアブソーバの最大吸収能力を超えないように、荷重を設定してください。
- オプションのショックアブソーバの最大衝突速度は1000mm/sです。
- ショックアブソーバに衝突する瞬間の速度が1000mm/sを超えないようにしてください。シリンドの平均速度とは大きく異なる場合がありますので、注意してください。
- 水滴、油滴などがかかる場合や粉塵が多い場所に取り付けるときは、カバーなどで保護してください。ショックアブソーバのロッドに水、油、粉塵が付着すると寿命が短くなります。
- ショックアブソーバ後端面の止めねじは、ゆるめたり取り外したりしないでください。内部に封入されているオイルが漏れ出してショックアブソーバの機能を損ないます。



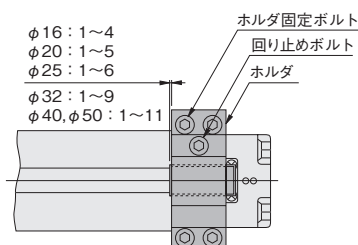
## 一般注意事項

### ●ストローク調節ボルト付の場合

ストローク調節ボルト付では、ストロークエンドでのストローク微調節が可能です。回り止めボルトをゆるめて、ストローク調節ボルトを回転させて微調節し、調節後は回り止めボルトを締め付けて、ストローク調節ボルトを固定します。

### ストローク調節ボルトのストローク調節範囲

シリンダ径	ストローク調節範囲(片側)
16	4
20	5
25	6
32	8
40,50	10



### ホルダ固定ボルト締付けトルク

シリンダ径	締付けトルク
16	117.7
20	274.6
25	588.4
32	980.7
40	1961.3
50	3922.7



- ホルダを移動してストローク調節をすることはできません。広い範囲にわたるストローク調節が必要な場合にはショックアブソーバ付を使用してください。
- ストロークを微調節するとクッションストロークが短くなり、可変クッションの吸収能力が低下します。ストローク調節量を最大にするとクッション能力は約30%減少します。

## 配管

ロッドレスシリンダに配管する前に、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。

## 雰囲気

- 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と、バンド切れやパッキンの寿命を早めることがありますので、カバーなどで保護するか、ピストンヨークが下向きとなるように取り付けてください。
- ロッドレスシリンダの近くでは溶接作業をしないでください。溶接火花によりアウトシールバンドが破損することがあります。
- 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。

## 潤滑

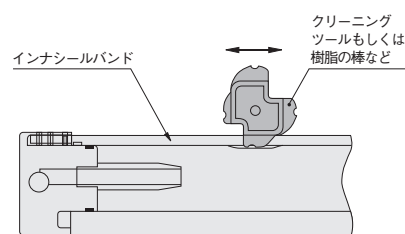
無給油で使用できます。給油する場合は、タービン油1種(ISO VG32)相当品を使用してください。

## 空気源

- 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。
- ロッドレスシリンダを駆動する空気は、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。ロッドレス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。

## メンテナンス

スリット式ロッドレスシリンダORCA、ORGAは、構造上エアの外部漏れを完全に止めることは困難ですが、初期的なエア漏れの原因のほとんどであるインナシールバンドに付着したゴミなどは簡単に取り除くことができます。はじめにアウトシールバンド止めねじをゆるめてアウトシールバンドを取り外し、ロッドレスシリンダに0.1MPa程度の空気圧を印加します。次に、クリーニングツールもしくは樹脂の棒などをシリンダチューブスリット内に差し込み、インナシールバンドを押し下げながらスリットに沿って動かし、エアでゴミを吹きとばします。



- 作業時は必ず保護めがねを着用してください。
- メンテナンスには、専用クリーニングツールもしくは樹脂の棒などを使用するようにしてください。ドライバなどを使用すると、インナシールバンドやシリンダチューブを損傷することがあります。
- 上記のメンテナンスを行ってもエア漏れが止まらない場合などは、取扱説明書に従ってオーバーホールするなどしてください。