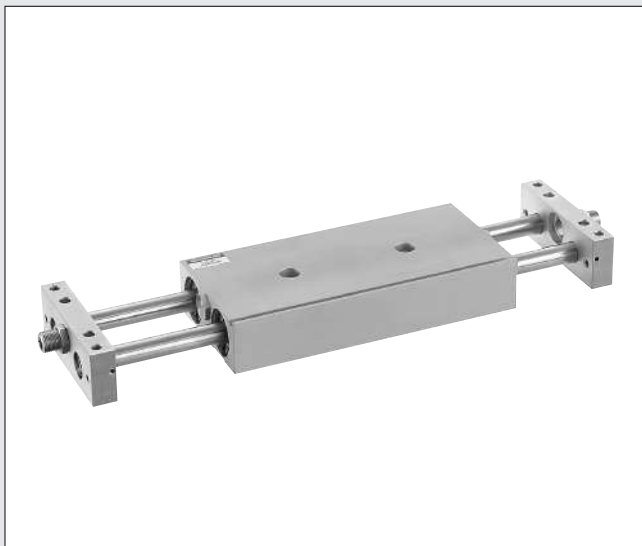


KOGANEI

駆動機器

SLIDE UNITS スライドユニット INDEX



RoHS指令規制物質対応製品

特長	734
ノーマルタイプ	
仕様/注文記号	736
内部構造	737
寸法図	738
エンドキープ機構付	
仕様/注文記号	744
内部構造	745
寸法図	746
センサスイッチ	752
取扱い要領と注意事項	754



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。

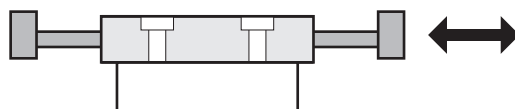
ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベアシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッド B
アルファ
ツイロッド
アクシス
シリンド
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エ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

スペースパフォーマンス

2本のエアシリンダをコンパクトなテーブルに一体化した、省スペース・高精度のハイパフォーマンスアクチュエータです。フラット・スクエアな形状で、2倍の推力が得られ、限られたスペースを最大限に活かします。

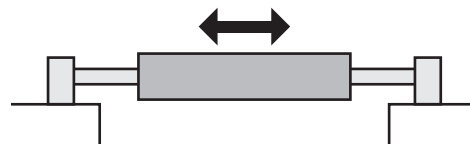
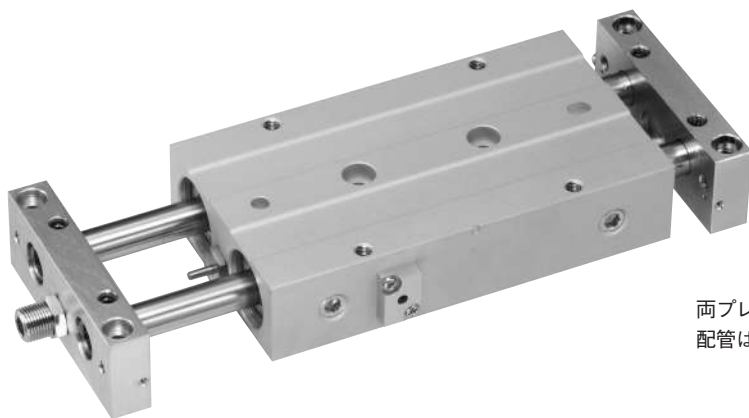
また、シリンダのピストンロッドが、互いにガイドの役割を果たして、不回転精度・位置精度を向上し、機械装置の設計工数やコスト削減にも大きな効果を発揮します。

テーブル固定形 SUT



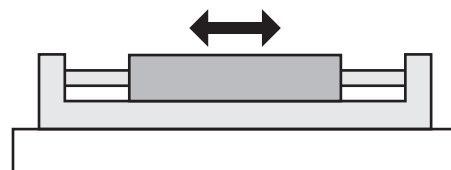
ピストンロッドが移動しますから、回転レスシリンダとして使用するほか、両プレート上をスライド式のテーブルとして利用することができます。

プレート固定形 SUP



両プレートを固定して、スライド式のテーブルとして使用します。配管は両プレートどちらからでも可能です。

レールオンタイププレート固定形 SUL



プレート固定形のテーブル下面にスライドベアリングを装備して、重荷重、長ストロークに対応します。

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
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
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

エンドキープ機構付

テーブル固定形 **SUTK**

プレート固定形 **SUPK**

レールオンタイププレート固定形 **SULK**

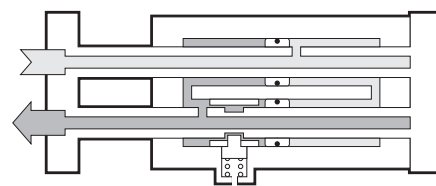
ストローク調節ボルトにより、
±5mmの可変が可能。

Slimシリンダで実績の
あるロック機構により、
テーブルの落下防止を実現。

無接点センサスイッチ
有接点センサスイッチ
の選択が可能。

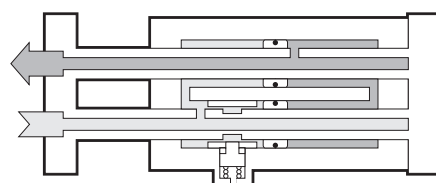
ショックアブソーバをオプション設定、
テーブル内蔵のため、省スペースを実現。

■キープ



ピストンがストロークエンドに到達し、ロック機構側が
完全に排気されると、スプリングの力により、ロックピ
ストンが出て、自動的にテーブルがキープされます。

■解除



ロック機構側に圧縮空気を供給すると、ロックピストンが
押し戻され、ロックが解除されてテーブルが始動します。

- 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φ8
- 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
- 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

スライドユニット

エンドキープ機構付

仕様

項目		シリンダ径mm	16	25
作動形式			ダブルピストン複動形	
使用流体			空気	
取付形式			テーブル固定形、プレート固定形、レールオンタイププレート固定形	
使用圧力範囲		MPa	0.2～0.9	
保証耐圧力		MPa	1.32	
使用温度範囲		℃	0～60	
使用速度範囲	標準	mm/s	50～200	
	ショック アブソーバ付		50～400	
クッション			ショックアブソーバ（オプション）	
給油			不要	
不回転精度			±0.05°	±0.02°
ストローク調節範囲		mm	±5（ロック機構の反対側のみ）	
最大保持力（エンドキープ時）		kgf	10	24
バックラッシュ（エンドキープ時）		mm	1.5以下	
最大積載荷重	N	テーブル固定形 ^注	14.7	24.5
		プレート固定形	29.4	49
		レールオンタイプ プレート固定形	98.1	
配管接続口径			M5×0.8	Rc1/8

注：両プレートに均等荷重するときの全荷重です。（最大ストローク時）。片側のみに荷重する場合は、許容横荷重以下としてください。
詳細については754ページ「許容横荷重」および「ピストンロッドのたわみ量」をご覧ください。

シリンダ径とストローク

		mm
径	標準ストローク ^注	
16	25, 50, 75, 100, 125, 150, 175, 200	
25	25, 50, 75, 100, 125, 150, 175, 200	

注：レールオンタイププレート固定形の標準ストロークは100mm以上です。

推力

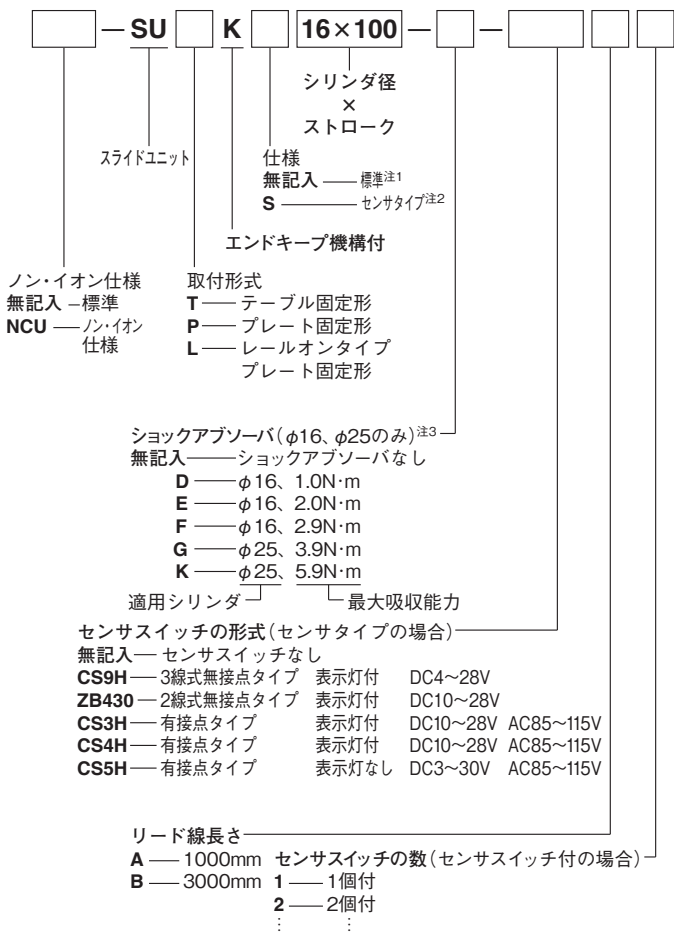
空気圧力 MPa											
シリンダ径 mm	ピストンロッド径 mm	受圧面積 mm ²	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9
16	8	302	30	60	91	121	151	181	211	242	272
25	12	756	76	151	227	302	378	454	529	605	680

空気消費量・空気流量

下表の数字は、スライドユニットをストローク1mmで1往復させたときの空気消費量です。
実際に必要とする空気流量・空気消費量は、右の計算式によって求めます。

ストローク1mm毎の空気消費量		cm ³ /往復（ANR）								
シリンダ径 mm		空気圧力 MPa								
		0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	
16		1.77	2.36	2.94	3.53	4.12	4.70	5.29	5.87	
25		4.44	5.91	7.38	8.84	10.31	11.78	13.24	14.71	

注文記号

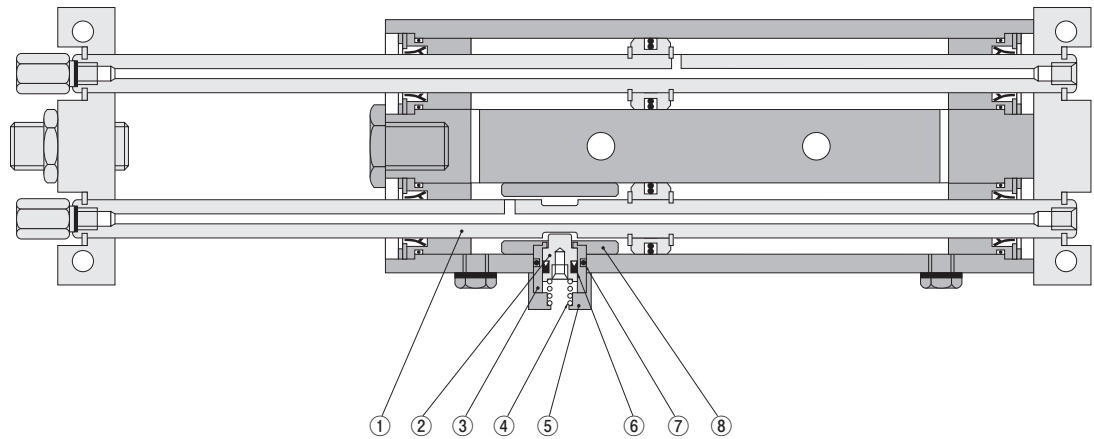


- 注 1：標準のスライドユニットには、センサスイッチ用マグネットは装備されません。
- 2：センサスイッチ用マグネットおよび取付レールが装備されます。
- 3：ショックアブソーバのノン・イオン仕様については特殊対応となりますので、納期等につきましては最寄りの当社営業所へお問い合わせください。

- 空気消費量を求めるとき。
- 例1.シリンダ径16mm、ストローク50mmのスライドユニットを空気圧力0.5MPaで1往復させた場合。
- $3.53 \times 50 \times 10^{-3} = 0.1765\text{L/往復 (ANR)}$
- 表より ストローク
- 例2.シリンダ径16mm、ストローク50mmのスライドユニットを空気圧力0.5MPaで1分間20往復させた場合。
- $3.53 \times 50 \times 20 \times 10^{-3} = 3.53\text{L/min (ANR)}$
- 表より ストローク 毎分の作動回数(往復)
- 空気流量を求めるとき。(F.R.L.、バルブなどを選定する場合。)
- 例 シリンダ径16mmのスライドユニットを速度100mm/s、空気圧力0.5MPaで作動させた場合。
- $3.53 \times 100 \times \frac{1}{2} \times 10^{-3} = 0.1765\text{L/s (ANR)}$
- 表より 速度mm/s
- (このときの毎分の流量は、0.1765×60=10.59L/min (ANR)となります。)

内部構造

図はSUPK16×□の場合



各部名称と主要部材質

No.	名称	材質
①	ピストンロッド	硬鋼(硬質クロムめっき)
②	ロックピストン	硬 鋼
③	スリーブ	アルミ合金(アルマイト処理)
④	スプリング	ステンレス
⑤	ロックカバー	アルミ合金(アルマイト処理)
⑥	ロックピストンパッキン	合成ゴム(NBR)
⑦	ロックカバーOリング	
⑧	ロックピストンカラー	アルミ合金(アルマイト処理)

備考：上記以外は737ページのノーマルタイプをご覧ください。

質量

形 式	本体質量								加算質量		
	ストローク mm								ショックアブソーバ 2個付	センサスイッチ1個の質量	
	25	50	75	100	125	150	175	200		CS9H,ZB430	CS3H,CS4H,CS5H
SUTK16×□ SUPK16×□	0.61 (0.62)	0.70 (0.71)	0.78 (0.80)	0.87 (0.89)	0.95 (0.97)	1.04 (1.06)	1.13 (1.15)	1.21 (1.24)	0.02	0.04	0.03
SULK16×□	—	—	—	1.72 (1.74)	1.93 (1.95)	2.14 (2.16)	2.34 (2.36)	2.55 (2.58)			
SUTK25×□ SUPK25×□	1.37 (1.38)	1.55 (1.56)	1.73 (1.75)	1.91 (1.93)	2.09 (2.11)	2.27 (2.29)	2.44 (2.47)	2.62 (2.65)	0.03	0.04	0.03
SULK25×□	—	—	—	3.26 (3.28)	3.61 (3.63)	3.97 (3.99)	4.32 (4.35)	4.68 (4.71)			

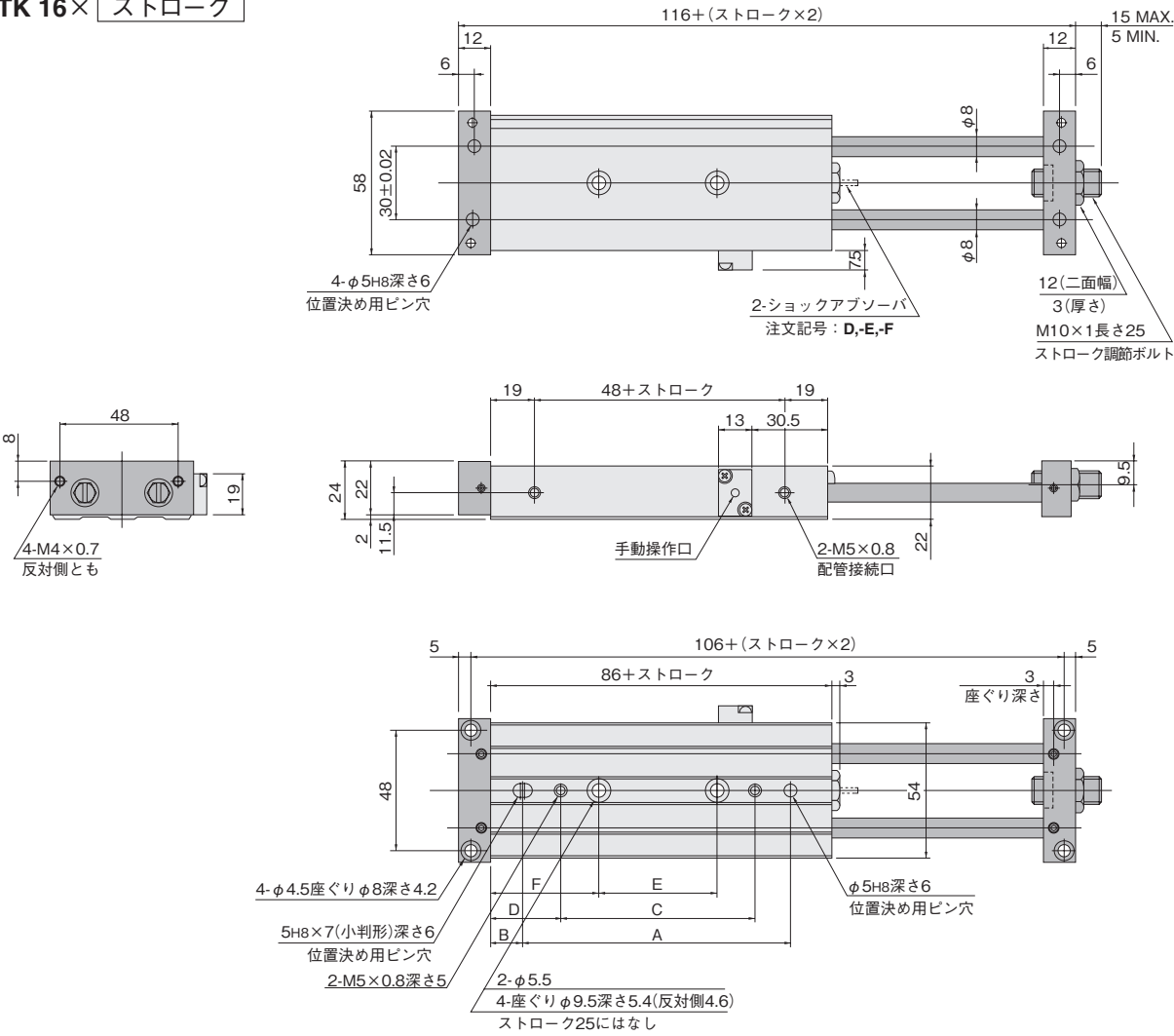
備考：() はセンサタイプの場合です。

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
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
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

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

寸法図 エンドキープ機構付テーブル固定形 (SUTK) (mm)

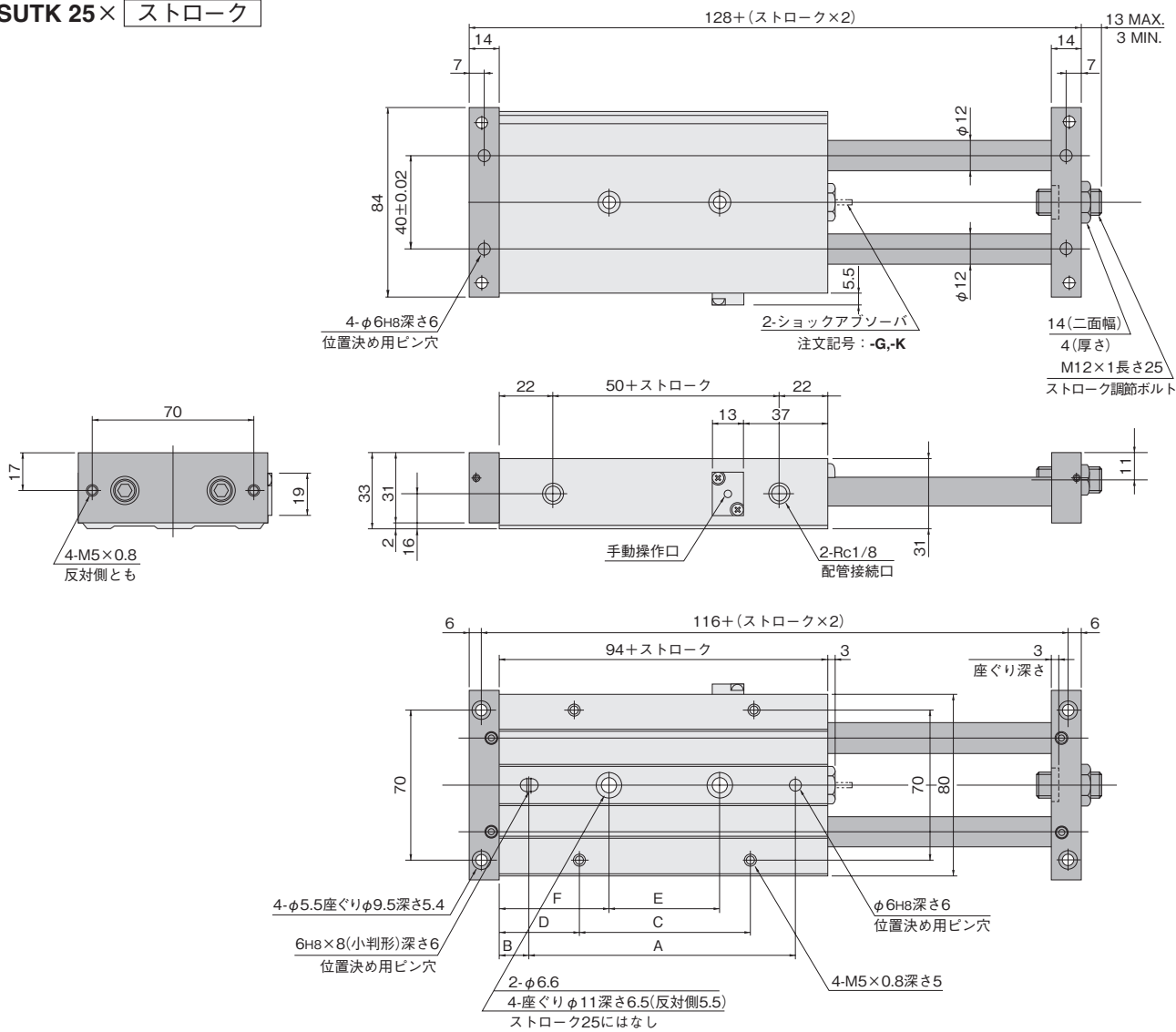
●SUTK 16× ストローク



ストローク	記号	A	B	C	D	E	F
25		80	15.5	50	30.5	—	—
50		105	15.5	75	30.5	45	45.5
75		130	15.5	100	30.5	70	45.5
100		150	18	120	33	90	48
125		150	30.5	120	45.5	90	60.5
150		150	43	120	58	90	73
175		150	55.5	120	70.5	90	85.5
200		170	58	140	73	110	88

備考：寸法図はエンドキープ状態の図です。

●SUTK 25× ストローク

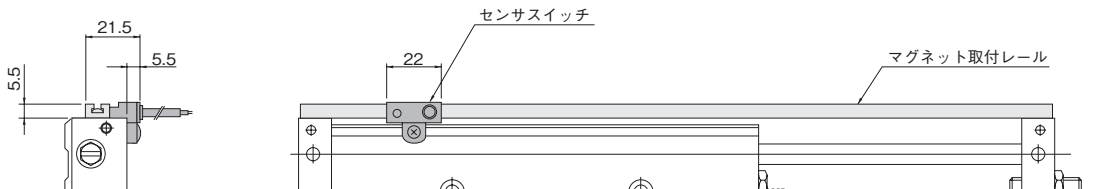


ストローク \ 記号	A	B	C	D	E	F
25	90	14.5	50	34.5	—	—
50	115	14.5	75	34.5	45	49.5
75	140	14.5	100	34.5	70	49.5
100	140	27	100	47	95	49.5
125	140	39.5	100	59.5	100	59.5
150	140	52	100	72	100	72
175	140	64.5	100	84.5	100	84.5
200	160	67	120	87	120	87

備考：寸法図はエンドキープ状態の図です。

オプション

●センサスイッチ：CS9H, ZB430, CS3H, CS4H, CS5H

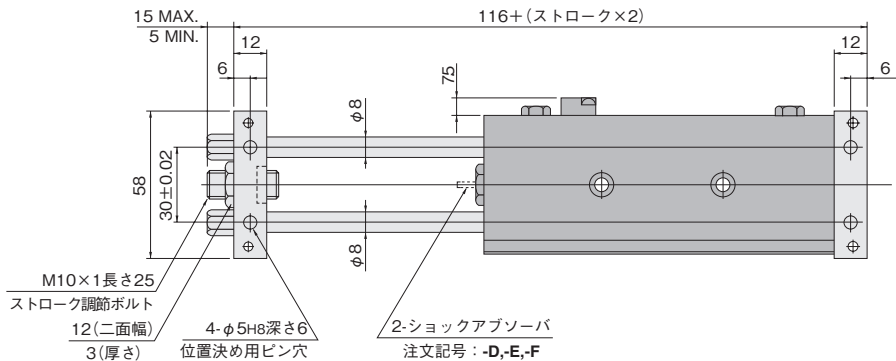
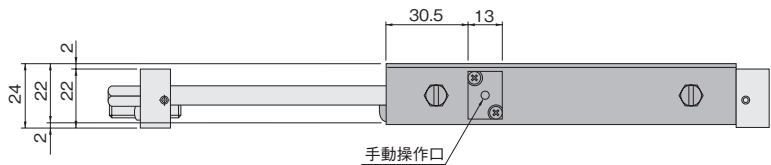
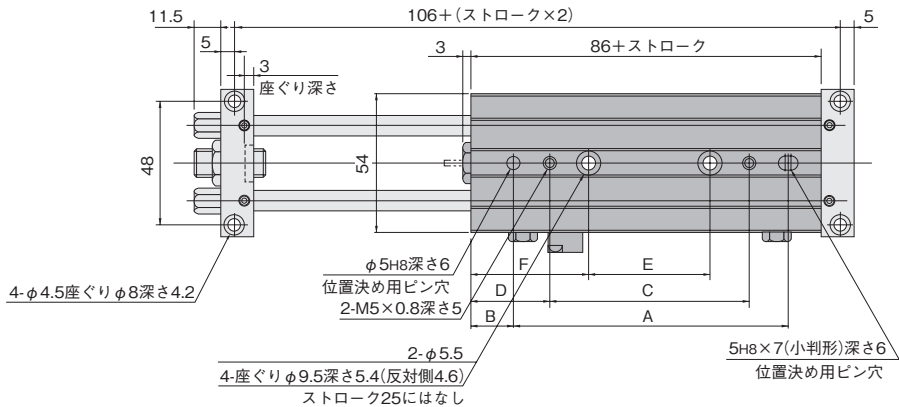
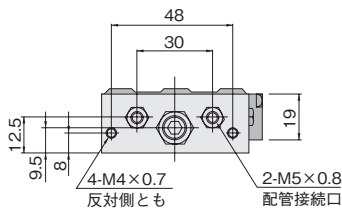


ミニ ビット	ノック
ルッチ	ジグ C
	ジグ C ジグ C 低摩擦
ベシック	ベシック
ペン	スリム
	ツイン ポイント
	ダイヤ
KSD	ガイダ 6〜10
	ガイダ 12〜63
	ツイン ロッドΦ6
	ロッド B
	アルファ ツイン
	アクシス スリッド
	スライド ユニット
ハイ マルチ	ミニガイド スライド
	ロッド スライド
	Z スライド
GT	ミニガイド ベール
	ORV
	ORC Φ10
	ORCA ORGA
	ORK
	ORC Φ63,Φ80
	ORM MRW
	ORB
	MRV
	MRC MRG
	MRB
	ORS MSRS
	RAP
	RAT
	RAF
	RAN
	RAG
	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 マシヨ
	シャロ
	高速 バリエーション
	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

寸法図 エンドキープ機構付プレート固定形 (SUPK) (mm)

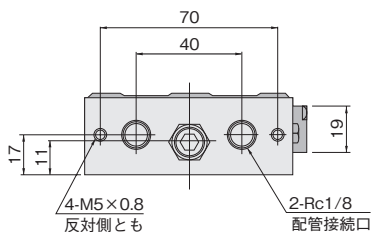
●SUPK 16× ストローク



ストローク	記号	A	B	C	D	E	F
25		80	15.5	50	30.5	—	—
50		105	15.5	75	30.5	45	45.5
75		130	15.5	100	30.5	70	45.5
100		150	18	120	33	90	48
125		150	30.5	120	45.5	90	60.5
150		150	43	120	58	90	73
175		150	55.5	120	70.5	90	85.5
200		170	58	140	73	110	88

備考：寸法図はエンドキープ状態の図です。

●SUPK 25× ストローク



備考：寸法図はエンドキープ状態の図です。

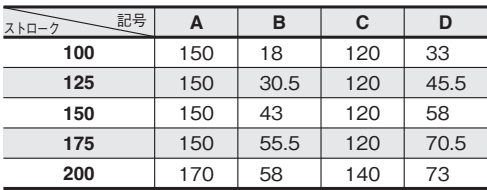
オプション

●センサスイッチ：CS9H, ZB430, CS3H, CS4H, CS5H



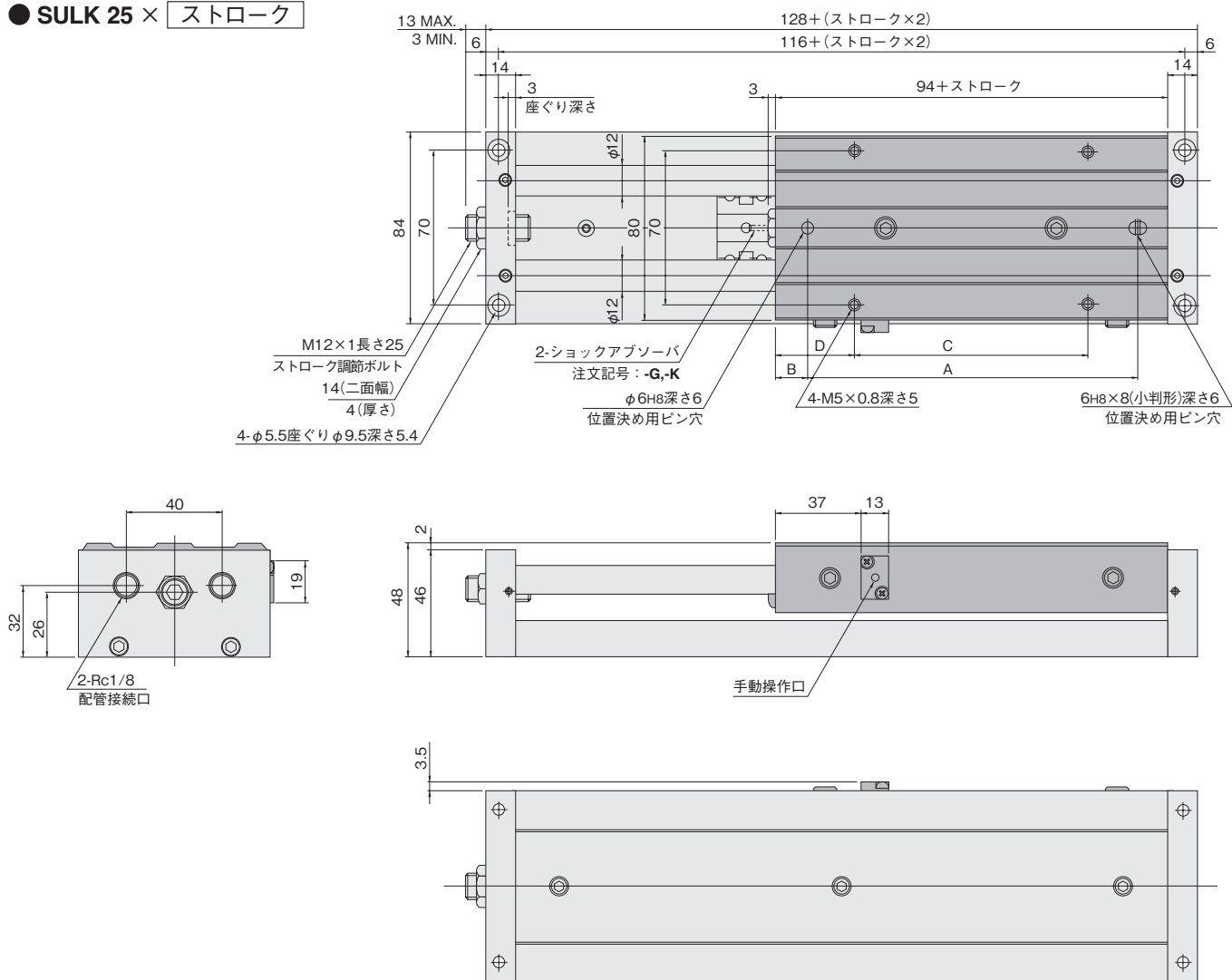
ミニ ノック	マルチ	ジグC ジグC ストロー C 低摩擦	ベージュ シック	ペン	スリム	ツイ ン ボット	ダイ	KSD	ガイド 6 6-10	ガイド 12- 63	ツイ ン ロッド φ6	ツイ ン ロッド B	アル ファ ツイ ン ロッド	アク スス シリ ン ユニ ット	ハイ マル チ	ミ ガイ ス ラ イ ダ ー レ ー ブ ル	ORV	ORC Φ10	ORCA ORGA	ORK	ORC Φ63,Φ80	ORV MRW	ORB	MRV	MRC MRG	MRB	ORS MRS	RAP	RAF	RAN	RAG	RWT	スイン ク	ツイスト	エハ ンド	ハ ン ド	フラ ット エハ ンド	三 ハ ン ド	メ カ ハ ン ド	ラ イ バ ン ド	MJC	コン プ ラ イ ア ン ス	コン プ ラ イ ア ン ス 0 レ ス	SHM マイ クロ	SHM	高 速 バ ッ ク	低 速 シリ ン ダ ー	リ ニ ア 磁 気	ス ト ロ ン セ ン サ	セン サ ー	セン サ ー ス ッ チ	CJ CRE
-----------	-----	--------------------------------	-------------	----	-----	----------------	----	-----	------------------	------------------	----------------------	---------------------	----------------------------	---------------------------------	---------------	--	-----	------------	--------------	-----	----------------	------------	-----	-----	------------	-----	------------	-----	-----	-----	-----	-----	----------	------	----------	-------------	----------------------	------------------	-----------------------	-----------------------	-----	----------------------------------	---	-----------------	-----	-----------------------	-----------------------------	-----------------------	---------------------------------	--------------	-----------------------------	-----------

● **SULK 16** × ストローク



備考：寸法図はエンドキープ状態の図です。

● SULK 25 × ストローク

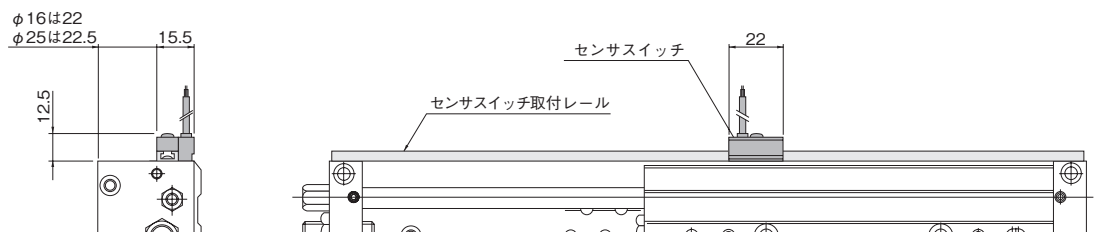


ストローク	記号	A	B	C	D
100		140	27	100	47
125		140	39.5	100	59.5
150		140	52	100	72
175		140	64.5	100	84.5
200		160	67	120	87

備考：寸法図はエンドキープ状態の図です。

オプション

● センサスイッチ：CS9H, ZB430, CS3H, CS4H, CS5H

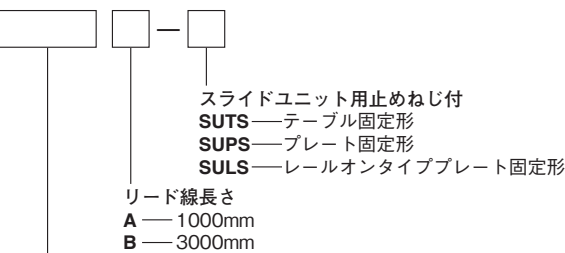


ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6～10
ガイドジグ
12～63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドφ8
アルファ
ワイロッド
アクシス
シリンド
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
CS4H
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
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

センサスイッチ

無接点タイプ・有接点タイプ

センサスイッチ注文記号



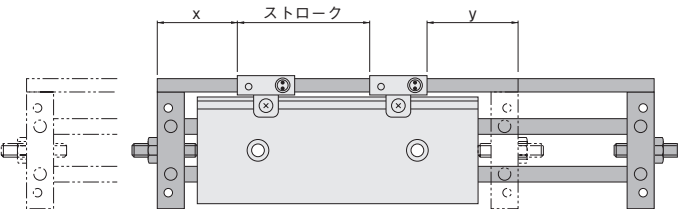
- センサスイッチの形式(センサタイプの場合)
- CS9H — 3線式無接点タイプ 表示灯付 DC4～28V
 - ZB430 — 2線式無接点タイプ 表示灯付 DC10～28V
 - CS3H — 有接点タイプ 表示灯付 DC10～28V AC85～115V
 - CS4H — 有接点タイプ 表示灯付 DC10～28V AC85～115V
 - CS5H — 有接点タイプ 表示灯なし DC3～30V AC85～115V

注：標準のスライドユニットには、センサスイッチ用マグネットは装備されていません。
●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

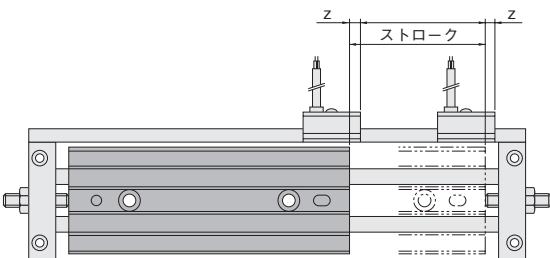
センサスイッチを図の位置(表、および図中の数値は参考値)に取り付けると、ストロークエンドでマグネットがセンサスイッチの最高感度位置にきます。

テーブル固定タイプ (SUTS, SUTKS) プレート固定タイプ (SUPS, SULS, SUPKS, SULKS)



	mm			
シリンダ径	x	y	z	
10 ^注	30	36	4	
16	34.5(44)	40.5(50)	4	
25	40.5(50)	46.5(56)	4	

注：エンドキープ機構付にはありません。
備考：()は、エンドキープ機構付の数値です。

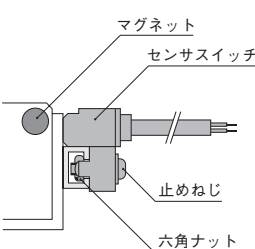
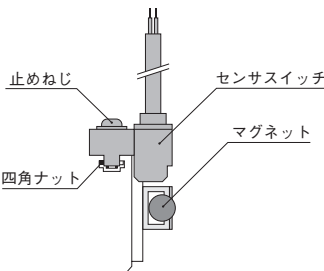


センサスイッチの移動要領

- 止めねじをゆるめると、センサスイッチは取付溝にそって移動することができます。
- 止めねじの締め付けトルクは19.6N・cm以下にしてください。

テーブル固定形 (SUTS, SUTKS)

プレート固定形 (SUPS, SULS, SUPKS, SULKS)



センサスイッチ作動範囲・応差・最高感度位置

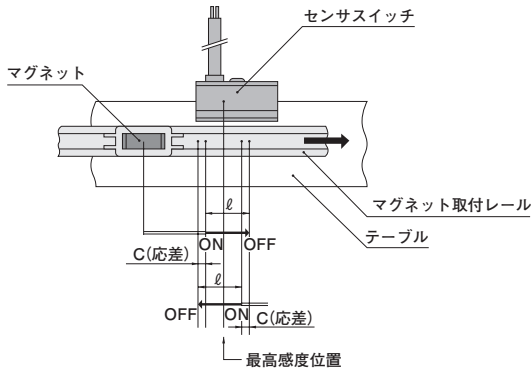
●作動範囲：ℓ

テーブルまたはプレートが移動してセンサスイッチがONしてから、さらにピストン同方向に移動して、OFFするまでの範囲をいいます。

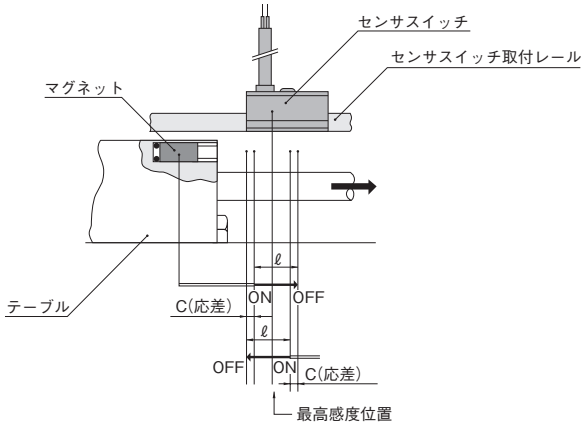
●応差：C

テーブルまたはプレートが移動してセンサスイッチがON(ランプ表示赤色)してからさらに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。

テーブル固定タイプ (SUTS, SUTKS)



プレート固定タイプ (SUPS, SULS, SUPKS, SULKS)



					mm
項目	形式	無接点タイプ		有接点タイプ	
		CS9H	ZB430	CS3H,CS4H,CS5H	
シリンダ径		10, 16, 25		10	16, 25
作動範囲: ℓ		3.2~3.5TYP(25℃)	3.2~3.5TYP(25℃)	5.5~8.0	6.0~8.5
応差: C		0.7MAX.(25℃)		2	
最高感度位置 ^注		8			

備考：上表は参考値です。
注：リード線側端面からの距離です。

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
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 8
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
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
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

取扱い要領と注意事項



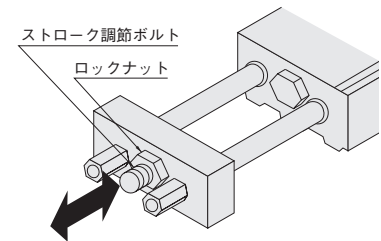
取付・調整

取付

- 取付姿勢は自由ですが、取付面は必ず平面としてください。取付時にテーブルまたはプレートにねじれや曲がりが発生すると、精度がでないばかりでなく、エア漏れや作動不良の原因となります。
- テーブルおよびプレート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。
- テーブルおよびプレートの位置決めにはJIS B 1354平行ピンをご使用ください。
- 負荷率が高い場合や200mm/s以上の速度で使用するときは、ショックアブソーバ付を選択するか、外部にショックアブソーバを取り付けてください。

ストローク調節

スライドユニットは、ストロークが容易に調節できます。ロックナットをゆるめ、ストローク調節ボルトを右(時計回り)に回すとストロークは短くなり、左(反時計回り)に回すと長くなります。調節後は、ロックナットを締めて固定します。



形式	ストローク 調節範囲	mm	
		ストローク	ストローク変化量 (1回転当り)
SUT10×□, SUP10×□ SUL10×□	±10		0.8
SUT (K) 16×□, SUT (K) 25×□ SUP (K) 16×□, SUP (K) 25×□ SUL (K) 16×□, SUL (K) 25×□	±10(±5)		1

備考：() はエンドキープ機構付(片側のみ)の場合です。

許容横荷重

テーブル固定形でプレートに横荷重がかかる場合は、下表の値以下としてください。

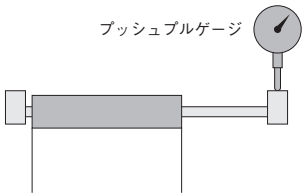
許容横荷重		N							
形式	ストロークmm	25	50	75	100	125	150	175	200
SUT10×□		1.34	0.93	0.71	0.58	—	—	—	—
SUT (K) 16×□		3.06	2.12	1.62	1.31	1.11	0.95	0.83	0.75
SUT (K) 25×□		8.4	5.92	4.57	3.72	3.14	2.71	2.38	2.13

備考：参考値で、保証値ではありません。

ピストンロッドのたわみ量

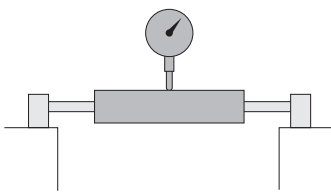
テーブルまたはプレートに負荷が加わるとピストンロッドにたわみが生じることがあります。たわみ量は下表を目安としてください。

●テーブル固定形(SUT, SUTK)



形式	負荷 N	ストローク mm	
		100	200
SUT10×□	2.0	0.11	—
	2.9	0.16	—
	4.9	0.27	—
SUT (K) 16×□	4.9	0.07	0.44
	9.8	0.15	0.88
	14.7	0.22	1.32
SUT (K) 25×□	9.8	0.03	0.18
	14.7	0.05	0.27
	24.5	0.08	0.45

●プレート固定形(SUP, SUPK)



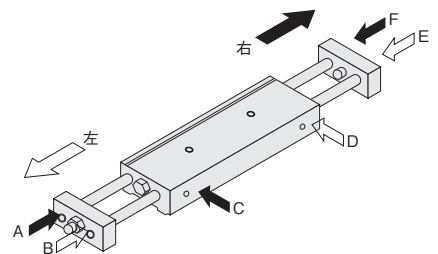
形式	負荷 N	ストローク mm	
		100	200
SUP10×□	2.0	0.02	—
	4.9	0.04	—
	9.8	0.07	—
SUP (K) 16×□	9.8	0.02	0.12
	19.6	0.05	0.25
	29.4	0.07	0.37
SUP (K) 25×□	19.6	0.01	0.05
	29.4	0.01	0.08
	49	0.02	0.13



配管

配管位置と作動方向

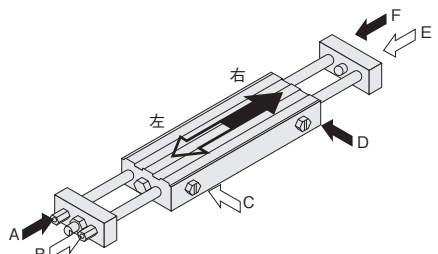
●テーブル固定形(SUT, SUTK)



Cポートにエアを供給するとピストンロッドとプレートは右へ、Dポートに供給すると左へ移動します。また、C、Dポートにプラグをし、A、B、E、Fポートに配管して使用することもできますが、その場合には専用アダプタ、専用プラグが必要となりますのでご相談ください。(このとき、A、Fポートに供給するとピストンロッド・プレートは右にB、Eポートに供給すると左に移動します。)

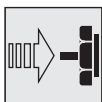
●プレート固定形(SUP, SUPK)

●レールオンタイププレート固定形(SUL, SULK)



Aポートにエアを供給するとテーブルは右に移動し、Bポートに供給すると左へ移動します。また、A、Bポートへプラグをし、C、D、E、Fポートに配管して使用することもできますが、その場合には専用プラグが必要となりますのでご相談ください。(このとき、D、Fポートに供給するとテーブルは右に、C、Eポートに供給すると左に移動します。)

- スライドユニットに配管する前に、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、エア漏れなどの作動不良の原因となります。
- 可動部に配管するときは、チューブの曲がり、折れなどに注意してください。極端な曲げや折れが繰り返されますと、チューブや継手が破損することがあります。



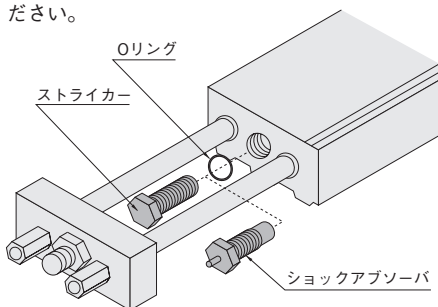
ショックアブソーバ

選定

スライドユニットに内蔵されるショックアブソーバの吸収能力は固定式です。下のグラフから、最適な吸収能力となるショックアブソーバを選定してください。（下表参照）

交換

負荷や作動速度を変えて使用するときには、適正な吸収能力のショックアブソーバに交換してください。



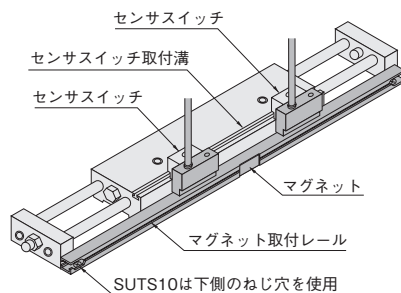
- ショックアブソーバまたはストライカーを着脱するときには、ピストンロッドを傷つけないようにしてください。
- ショックアブソーバまたはストライカーをテーブルに取り付けるときは、必ずOリングを装着してください。
- ショックアブソーバまたはストライカーを取り外したままで使用することはできません。
- ショックアブソーバ後端面の止めねじはゆるめたり外したりしないでください。内部に封入されているオイルが漏れ出してショックアブソーバの機能を損ないます。
- ストロークが25mm以下の場合ショックアブソーバへの交換、またはストライカーボルトからショックアブソーバへの交換はできません。



センサスイッチ

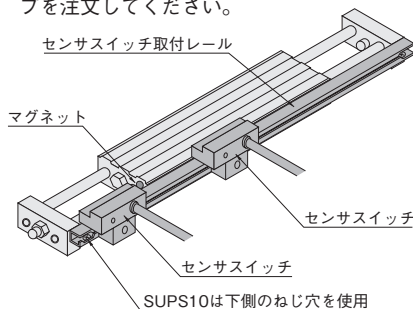
●テーブル固定形(SUTS, SUTKS)

マグネット取付レールを取り付けて、センサタイプとして使用することができます。マグネット取付レールが必要な場合は、最寄りの当社営業所へご相談ください。



●プレート固定形(SUPS, SUPKS)

レールオンタイププレート固定形(SULS, SULKS)標準タイプには、センサスイッチ用マグネットは内蔵されていません。センサスイッチを取り付けて使用するときには、必ずセンサタイプを注文してください。



- センサスイッチの取付位置および移動要領は752ページをご覧ください。
- センサスイッチに誘導性負荷を接続したり、容量性サージが発生する場合には、接点保護対策が必要です。接点保護対策については1844ページのセンサスイッチをご覧ください。

ショックアブソーバの選定

形式	空気圧力 MPa	注記 単体の形式 吸収能力J	-D	-E	-F	-G	-K
			KSHA6×8-D-X	KSHA6×8-E-X	KSHA6×8-F-X	KSHA7×8-G-X	KSHA7×8-K-X
			1.0	2.0	2.9	3.9	4.9 5.9
SUT16×□	0.4						
SUTK16×□	0.5						
SUP16×□	0.6						
SUPK16×□	0.7						
SUL16×□	0.4						
SULK16×□	0.5						
	0.6						
	0.7						
SUT25×□	0.4						
SUTK25×□	0.5						
SUP25×□	0.6						
SUPK25×□	0.7						
SUL25×□	0.4						
SULK25×□	0.5						
	0.6						
	0.7						

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
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



エンドキー機構付の制御回路

1. スライドユニットエンドキー機構付の制御には、2ポジション、4・5ポートのバルブの使用を推奨します。ABR接続（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。
2. 速度制御は必ずメータアウト制御にて使用してください。メータイン制御の場合、ロック機構が解除されない時があります。
3. 使用空気圧力は必ず0.2MPa以上を使用してください。



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。
3. バルブのAポート（NC）をロック機構の付いている側の配管ポートに接続してください。



エンドキー機構付の取付・調整

ロック機構の付いている側で外部ストッパ等によるストローク調節を行ないますと、ロックできなくなりますので、そのような使用方は避けてください。

なお、ストローク調節はロック機構が付いていない側にて±5mmの範囲でできます。



エンドキー機構付の手動操作

ロック機構は、通常のシリンダ作動時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、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。



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。
3. 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ので、水滴、油滴、粉塵などが多い場所で使用するときは、カバーなどで保護してください。



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は、最寄りの当社営業所へご相談ください。
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。