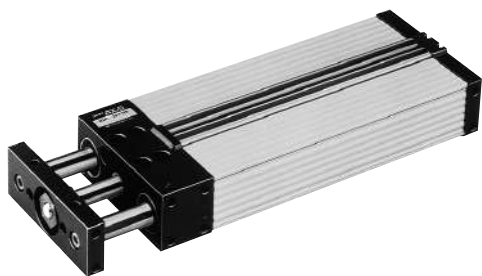


KOGANEI

駆動機器



RoHS指令規制物質対応製品

AXIS CYLINDERS アクセス シリンダ INDEX

特長	714
基本形式と構成	715
仕様一覧	717
内部構造/各部名称と主要部材質	718
許容運動エネルギー	720
注文記号	722
寸法図	723
センサスイッチ	729
ショックアブソーバ	731
取扱い要領と注意事項	732



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。

KOGANEI 713

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 B
アルファ
ワイドロッド
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 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
ミカ 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

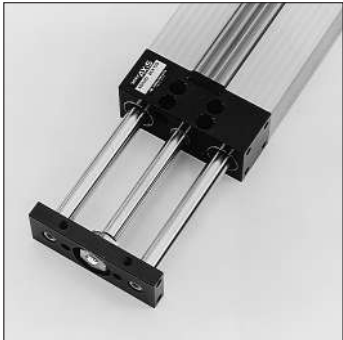
コストパフォーマンスと使い易さの追求から生まれた、ガイド付・角形シリンダの新機軸。

AXIS シリンダ

機構・デザインの両面からコガネイが提示する、エア・アクチュエータのニューウェーブです。



本体と統一デザインのユニット内に
ショックアブソーバが内蔵されています。



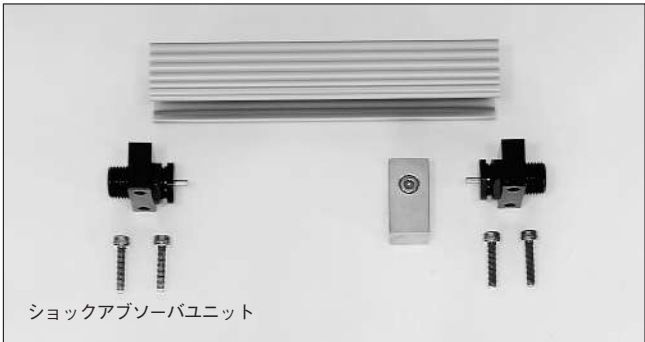
マグネットの位置が
外部から確認できる、
センサインジケータ。

■不回転精度は、標準（ブッシュ）タイプで±0.3°以下、ベアリングタイプが±0.1°以下。ロングベアリングタイプなら±0.05°以下とガイド部の構造別に3グレード。φ16～φ40と5種類揃ったシリンダ径とともに用途に応じた精度が選択でき、極めてコストパフォーマンスの高い空気圧駆動システムが構築可能です。

■シリンダ部と一体となった両サイドのガイド部は、コンパクトで軽量。しかも剛性は充分です。突起の少ない、洗練されたデザインの本体は、多様な取付方式に対応。配管・配線も集合化され、取付・調整・保守が容易な設計となっています。

■センサスイッチの作動点が外部から確認できるセンサインジケータと、センサスイッチ用マグネットを標準装備。小形センサスイッチが、すっきりと突起なしに装着でき、調整も簡単です。

■本体と統一デザインのコンパクトなショックアブソーバユニットは、新設計の小形ショックアブソーバを内蔵。標準（片ロッド）シリンダにも、ガイドロッドの両脇に各1個装着できます。

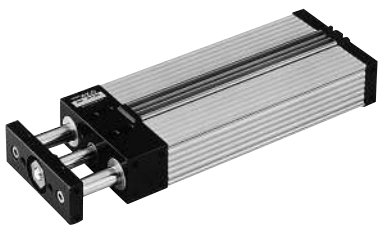
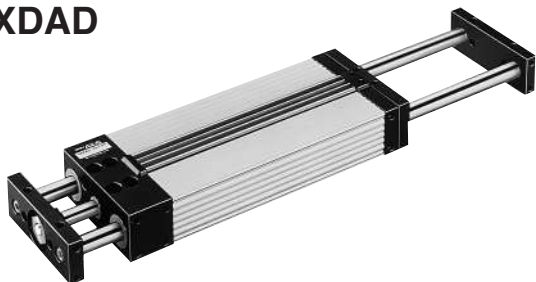






ショックアブソーバユニット

What is the AXIS?
AXISのAはAccess(接近)とAggregation(集合)
Xは完全と無限
IはIntelligent(知能)
SはSystem(体系)とSureness(確実性)を、それぞれ意味します。
そしてAXISは、エア・アクチュエータの新しい価値を示す、文字通り「座標軸」としての使命をもって登場しました。

基本形式と構成

●本体

	片ロッド	両ロッド
ガイド部 構造	ブッシュタイプ 標準形 XDA 	ブッシュタイプ XDAD 
	ベ어링タイプ XDAA 	ベ어링タイプ XDAAD 
	ロングベ어링タイプ XDAQ 	ロングベ어링タイプ XDADQ 
シリンダ径	各タイプとも、16・20・25・32・40	

●オプション

配管アダプタ付

ショックアブソーバ付

シリンダ径mm	最大吸収能力 N・m
16	1.5
20	2.0
25	3.0
32	7.0
40	12.0

ヘッド側サイドマウントブラケット付

センサスイッチ付

タイプ	表示灯	形式	リード線長さ
無接点タイプ	表示灯付	ZC630□	A : 1000mm B : 3000mm
		ZC653□	
有接点タイプ	表示灯なし	ZC601□	
	表示灯付	ZC605□	

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

取付支持方法

アクシスシリンドラは多様な取り付けが可能です。下記の例を参考にしてください。

本体取付 支持方法	(1) サイドマウント①	(2) サイドマウント② (左右同様に可)
	(3) ヘッド側ダイレクトマウント	(4) サイドマウントブラケット付
プレート取付 支持方法	(1)	(2)
	(3)	(4)
	 (左右同様に可)	 (上下同様に可)

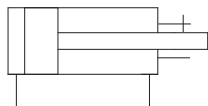
アクシスシリンドラ使用例

(1) プッシャー、リフター、ストッパー	(2) 簡易ロボット	(3) プレス
(4) クランプ	(5) テーブル	(6) エスケープ
	① プレート固定式 	
	② 本体固定式 	

AXISシリンダ

仕様一覧

表示記号



仕様

シリンダ径 mm		16	20	25	32	40
項目						
作動形式		複動形				
使用流体		空気				
取付形式		サイドマウント (3方向) ヘッド側ダイレクトマウント ヘッド側サイドマウント ^{注1}				
使用圧力範囲	MPa	0.1 ~ 0.7				
保証耐圧力	MPa	1.03				
使用温度範囲	℃	0 ~ 60				
使用速度範囲	mm/s	100 ~ 500				
クッション	標準	ゴムバンパ				
	オプション	ショックアブソーバ				
給油		不要				
不回転精度	標準 (ブッシュ) 仕様	± 0.3° 以下				
	ベアリング仕様	± 0.1° 以下				
	ロングベアリング仕様	± 0.05° 以下				
ストローク調節範囲 (仕様ストロークに対して片側) ^{注2}	mm	- 5 ~ 0	- 12 ~ 0	- 15 ~ 0	- 20 ~ 0	- 23 ~ 0
配管接続口径		M5 × 0.8			Rc1/8	

注1：マウント金具はオプションです。

2：ショックアブソーバを取り付けた場合のみ。

シリンダ径とストローク

シリンダ径	標準ストローク	製作可能最大ストローク	
		XDA,XDAA,XDAQ,XDAD	XDAAD,XDADQ
16	25,50,75,100,125	500	200
20	25,50,75,100,125,150	500	500
25	25,50,75,100,125,150,175	500	500
32	25,50,75,100,125,150,175,200,225	500	500
40	25,50,75,100,125,150,175,200,225,250,275,300	500	500

注1：納期については、最寄りの当社営業所へご相談ください。

2：φ16の両ロッドのベアリングタイプ、ロングベアリングタイプのみは最大200mmです。

備考：中間ストロークについては、最寄りの当社営業所へご相談ください。

質量

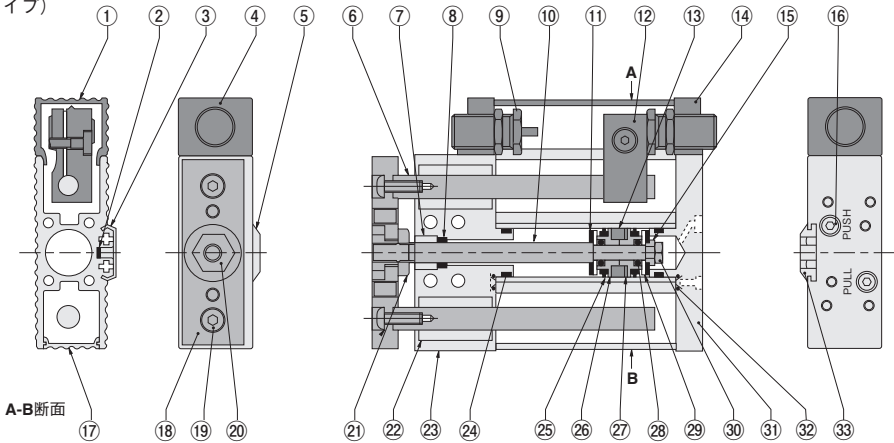
ガイド部構造 シリンダ径	片ロッド				両ロッド				オプション加算質量			
	ゼロストローク質量			ストローク 1mmごとの 加算質量	ゼロストローク質量			ストローク 1mmごとの 加算質量	ヘッド側 サイドマウント ブラケット -2	配管アダプタ -L	ショック アブソーバ ユニット -SS□	センサスイッチ ZC601,ZC605,ZC630,ZC653
	標準 (ブッシュ)	ベアリング	ロングベアリング		ブッシュ	ベアリング	ロングベアリング					
	XDA	XDAA	XDAQ		XDAD	XDAAD	XDADQ					
16	0.293	0.305	0.365	0.003	0.351	0.363	0.423	0.004	0.048	0.043	0.113	リード線A(1000mm) : 0.02 リード線B(3000mm) : 0.05
20	0.506	0.526	0.639	0.004	0.593	0.613	0.726	0.005	0.064	0.058	0.188	
25	0.601	0.62	0.774	0.005	0.731	0.751	0.904	0.007	0.093	0.077	0.244	
32	0.997	1.043	1.294	0.008	1.261	1.307	1.559	0.011	0.161	0.161	0.442	
40	1.024	1.093	1.42	0.012	1.485	1.554	1.88	0.017	0.279	0.23	0.615	

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
サイズロッド
アクスス
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

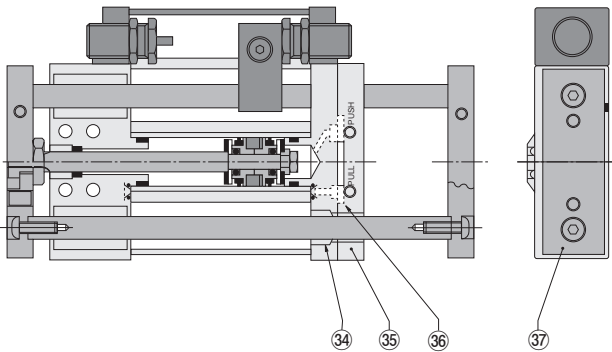
ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッド B
アルファ
ワイロッド
アクシス
シリンド
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エア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

内部構造

図はφ16の標準形(片ロッド・ブッシュタイプ)
ショックアブソーバ付の場合



図はφ16の両ロッド・ブッシュタイプ
ショックアブソーバ付の場合

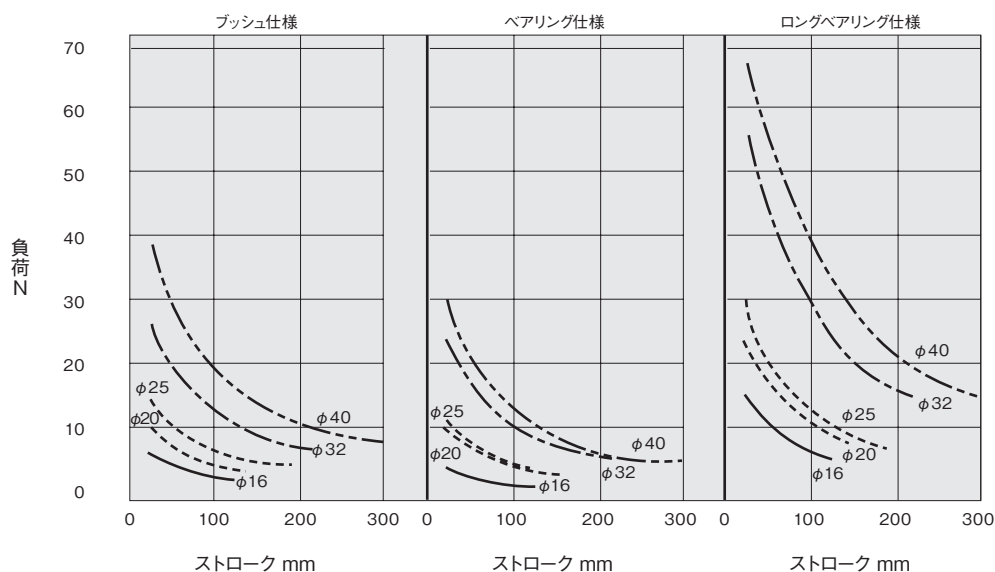


各部名称と主要部材質

No.	名称	材質	No.	名称	材質
①	ショックアブソーバカバー	樹脂	②①	ジョイントナットB	軟鋼(亜鉛めっき)
②	インジケータ	軟鋼	②②	軸受	アルミ合金(硬質アルマイト処理)・[ベアリング付タイプ(硬鋼・樹脂)]
③	センサカバー	樹脂	②③	ロッドカバー	アルミ合金(アルマイト処理)
④	ホルダ	アルミ合金(アルマイト処理)	②④	Oリング(チューブガスケット用)	合成ゴム(NBR)
⑤	カバー	合成ゴム(NBR)	②⑤	ピストンパッキン	合成ゴム(NBR)
⑥	ガイドロッド	硬鋼(硬質クロムめっき、ベアリング付タイプはめっきなし)	②⑥	ピストン	樹脂
⑦	ロッドブッシュ	焼結合金	②⑦	スペーサ	樹脂(φ16・φ20のみ)
⑧	ロッドパッキン	合成ゴム(NBR)	②⑧	Oリング(ピストンガスケット用)	合成ゴム(NBR)
⑨	ショックアブソーバ	—	②⑨	リテーナ座金	ステンレス鋼
⑩	ピストンロッド	硬鋼(硬質クロムめっき)	③⑩	六角ナット	軟鋼(亜鉛めっき)
⑪	バンパ	合成ゴム(NBR)	③①	ヘッドカバー	アルミ合金(アルマイト処理)
⑫	ストッパ	硬鋼(ニッケルめっき)	③②	Oリング(バイパスガスケット用)	合成ゴム(NBR)
⑬	マグネット	φ16,φ20は希土類、φ25以上は樹脂マグネット	③③	リード線押さえ	合成ゴム(NBR)
⑭	ホルダ	アルミ合金(アルマイト処理)	③④	軸受	含油樹脂
⑮	座金	軟鋼(亜鉛めっき)	③⑤	配管アダプタ	アルミ合金(アルマイト処理)
⑯	六角穴付ボルト	硬鋼(ニッケルめっき)	③⑥	ガスケット	合成ゴム(NBR)
⑰	サイドカバー	樹脂	③⑦	プレートB	特殊アルミ合金(アルマイト処理)
⑱	プレート	特殊アルミ合金(アルマイト処理)			
⑲	六角穴付ボルト	硬鋼(ニッケルめっき)			
⑳	ジョイントナットA	軟鋼(亜鉛めっき)			

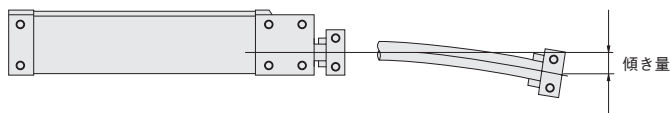
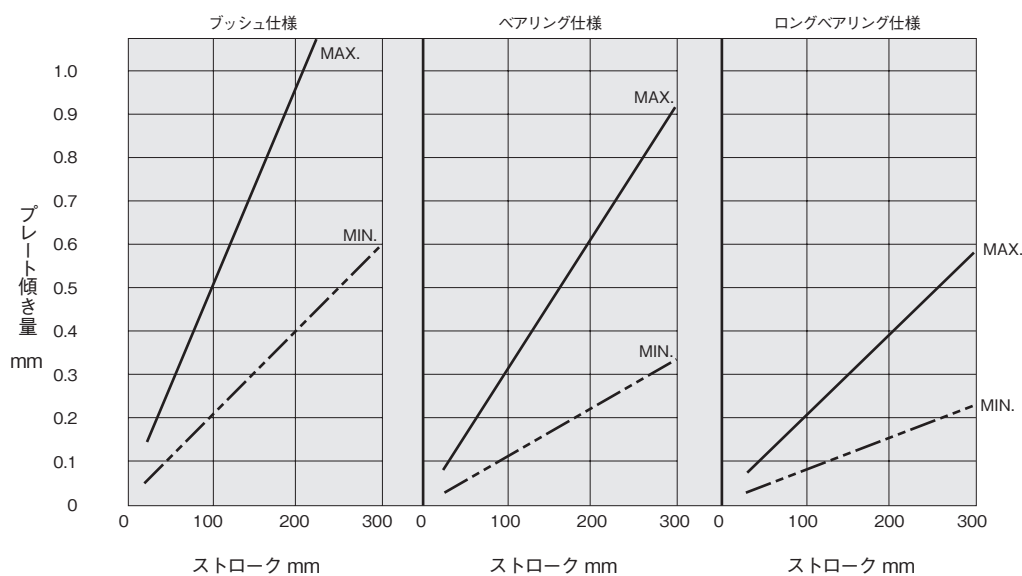
ストロークに対する許容横荷重

●ロッド軸受部にかかる横荷重は、下記グラフの値以下としてください。(値は片ロッド、両ロッド共通です。)



ストロークに対するプレート傾き量

●無負荷状態でプレート先端部に生ずる傾き量は、下記グラフの値となります。(下記グラフは片ロッドの場合。両ロッドの場合は、下記値の1/2としてください。)



アクシスシリンダは設計上のクリアランスおよびロッドの自重等でロッド先端プレートは上図の様に傾きます。

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
ベアリング
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッド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
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63φ80
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 ワイドロッド
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

許容運動エネルギー

アクシスシリンダ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。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。

負荷の運動エネルギーは下記式によって求められます。

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

Ex：運動エネルギー (J)
m：負荷の質量 (kg)
ν：ピストン速度 (m/s)

シリンダ径 mm	許容運動エネルギー
	ラバークッション式
16	0.07
20	0.27
25	0.4
32	0.65
40	1.2

●ショックアブソーバ付（オプション）

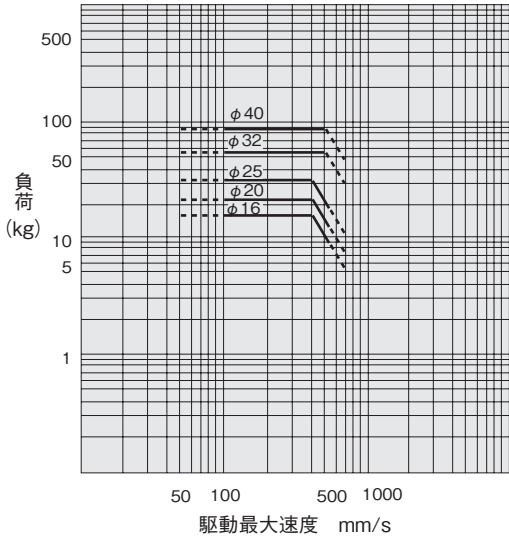
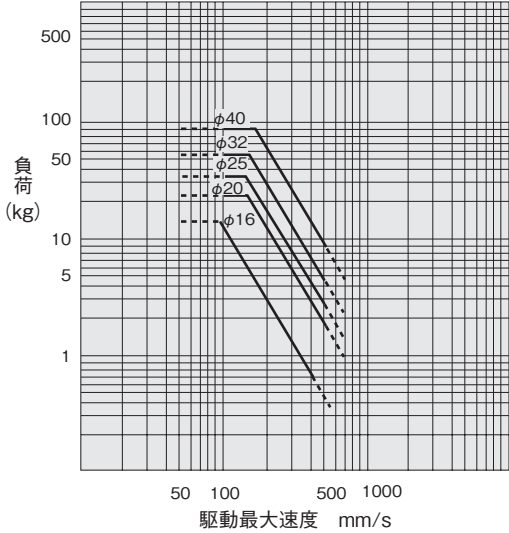
ラバークッションでは吸収しきれない大きな負荷と高速作動の場合は、ショックアブソーバ付を使用してください。ピストンがストロークエンドで停止する際に油の流動抵抗を利用して、衝撃を吸収します。シリンダストロークの中に吸収ストロークが入りますので、25ストローク以下の場合ご注意ください。

衝突時のエネルギーの計算式に関しては調質・補助・真空機器総合カタログのショックアブソーバ選定要領をご参照ください。

使用速度範囲

●ラバークッション 100～500mm/s
●ショックアブソーバ付 100～500mm/s

シリンダ径 mm	ショックアブソーバ形式	最大吸収能力
16	KSHAX 6×5	1.5
20	KSHAX 7×5	2.0
25	KSHAX 8×6	2.9
32	KSHAX 10×8	6.9
40	KSHAX 12×10	11.8



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	ダイナ	KSD	ガイド 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	クイズ シリタ	スライ ド ユニット	ハイ マルチ	ミガ イト スライ ダ	ロッド スライ ダ	Z スライ ダ	GT	ミガ イト テール プル	ORV	ORC Φ10	ORCA ORGA	ORK	ORC Φ3.980	ORW MRW	ORB	MRV	MRC MRG	MRB	ORS MRS	RAP	RAT	RAF	RAN	RAG	RWT	スイン ク	ツイスト	エハ ンド	Lハ ンド	フラット エハ ンド	三ハ ンド	メカ ハ ンド	ラバー ハ ンド	MJC	コンパ イア ス	コン フラ 0レ ス	SHM マイ クロ	SHM	高速 バ ック	低速 バ ック	シリ タ	リニア 磁気	スト ロー セン サ	セン サ ス イ ッチ	CJ CRE
-----------	-----	--------------------------------	-------------	----	-----	----------------	-----	-----	-------------	--------------	------------------	-----------------	--------------------	------------	------------------	-----------	----------------------	-----------------	---------------	----	-----------------------	-----	------------	--------------	-----	---------------	------------	-----	-----	------------	-----	------------	-----	-----	-----	-----	-----	-----	----------	------	----------	----------	------------------	----------	---------------	----------------	-----	----------------	---------------------	-----------------	-----	---------------	---------------	---------	-----------	---------------------	-------------------------	-----------

Q ₁ : シリンダ部分に必要な空気流量	[L/min (ANR)]
Q ₂ : シリンダの空気消費量	[L/min (ANR)]
L : シリンダストローク	[mm]
t : シリンダが1ストロークするのに必要な時間	[sec]
n : 1分間あたりのシリンダ往復回数	[回/min]
P : 使用圧力	[MPa]

cm³/往復 (ANR)

表中の数字は、ゼロストローク時およびストローク1mmのアクシスシリンダを1往復させたときの空気流量・空気消費量を計算するためのものです。実際に必要とする空気流量と空気消費量は、下の方法によって求めます。

例. シリンダ径40mmのアクシスシリンダを速度300mm/s、空気圧力0.5MPaで作動させた場合、

(このときの毎分の流量は、 $\{(13.91 \times 300) + 7.00\} \times \frac{1}{2} \times 60 \times 10^{-3} = 125.4 \text{ L/min (ANR)}$ となります。)

例1. シリンダ径40mm、ストローク100mmのアクシスシリンダを空気圧0.5MPaで1往復させた場合。

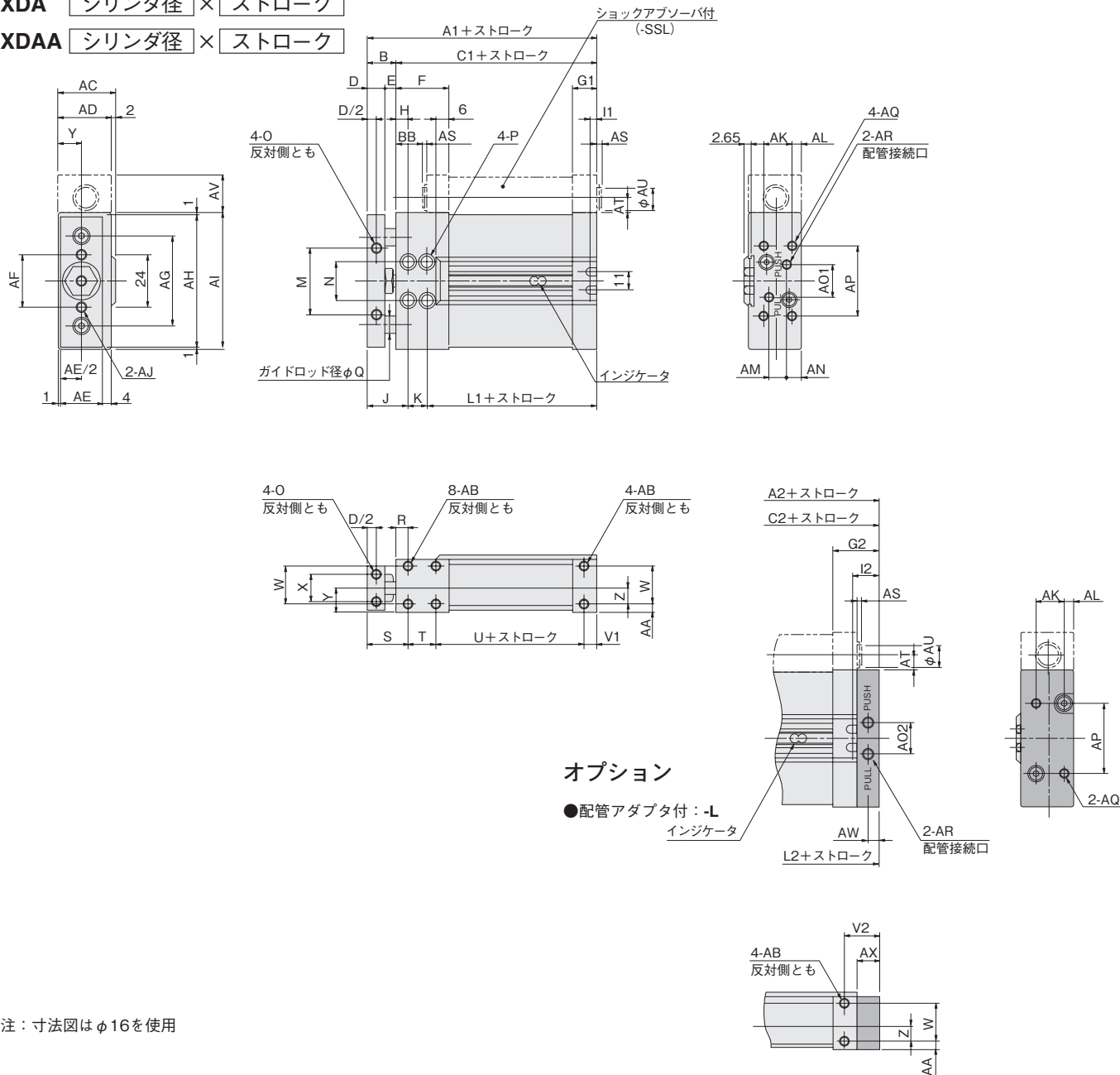
例2. シリンダ径40mm、ストローク100mmのアクシスシリンダを空気圧力0.5MPaで1分間10往復させた場合。

KOGANEI 721

寸法図 片ロッドブッシュタイプ・片ロッドベアリングタイプ (mm)

XDA シリンダ径 × ストローク

XDAA シリンダ径 × ストローク



注：寸法図はφ16を使用

径	記号	A1	A2	B	C1	C2	D	E	F	G1	G2	H	I1	I2	J	K	L1	L2	M	N	O (取付ねじ穴)
16		86	96	14	72	82	8	6	25	11	21	5.5	2.75	12.75	19.5	9	57.5	67.5	32	19	M4×0.7 深さ5
20		96	106	15	81	91	8	7	30	11	21	6	2.75	12.75	21	13	62	72	36	21	M4×0.7 深さ6
25		99	109	17	82	92	10	7	31	11	21	6.5	2.75	12.75	23.5	11.5	64	74	42	25	M5×0.8 深さ7
32		114	128	20	94	108	12	8	38	16	30	7.5	2.75	16.75	27.5	15	71.5	85.5	50	29	M6×1 深さ8
40		128	142	25	103	117	15	10	43	16	30	9	2.75	16.75	34	15.5	78.5	92.5	60	37	M8×1.25深さ11

径	記号	P (取付穴)	Q	R	S	T	U	V1	V2	W	X	Y	Z	AA	AB (取付ねじ穴)	AC	AD	AE	AF	AG	AH
16		φ4.5 座ぐりφ8 深さ12	8	5.5	19.5	14	47	5.5	15.5	17	12	11	7	4	M4×0.7 深さ5	27	25	20	25	43	62
20		φ4.5 座ぐりφ8 深さ13	10	5.5	20.5	19	51	5.5	15.5	20	16	13	8.5	4.5	M4×0.7 深さ6	31	29	24	28	49	72
25		φ5.5 座ぐりφ9.5 深さ14	12	5.5	22.5	20	51	5.5	15.5	23	20	15.5	10	5.5	M5×0.8 深さ6	36	34	29	34	57	82
32		φ6.6 座ぐりφ11 深さ16	16	8	28	22	56	8	22	28	24	19	12.5	6.5	M6×1 深さ7	43	41	36	40	69	102
40		φ9 座ぐりφ14 深さ19	20	8	33	27	60	8	22	33	29	23	15	8	M8×1.25深さ8	51	49	44	48	84	122

径	記号	AI	AJ (取付ねじ穴及び取付穴)	AK	AL	AM	AN	AO1	AO2	AP	AQ (取付ねじ穴)	AR (配管接続口)	AS	AT	AU	AV	AW	AX	BB
16		64	M5×0.8 内径φ4.3	14	4	10	6	17	16	34	M4×0.7 深さ5	M5×0.8	1	7.5	12	19	5	10	13
20		74	M5×0.8 内径φ4.3	18	4	12	7	22	18	39	M4×0.7 深さ5	M5×0.8	8	8	14	21	5	10	11
25		84	M6×1 内径φ5.3	21	5	16	7.5	26	20	45	M5×0.8 深さ6	M5×0.8	11	9	16	23	5	10	9
32		104	M8×1.25 内径φ6.8	26	6	18	10	33	24	54	M6×1 深さ8	Rc 1/8	14	12	20	29	7	14	8
40		124	M10×1.5 内径φ8.5	32	7	22	12	42	30	66	M8×1.25深さ10	Rc 1/8	17	13	22	31	7	14	10

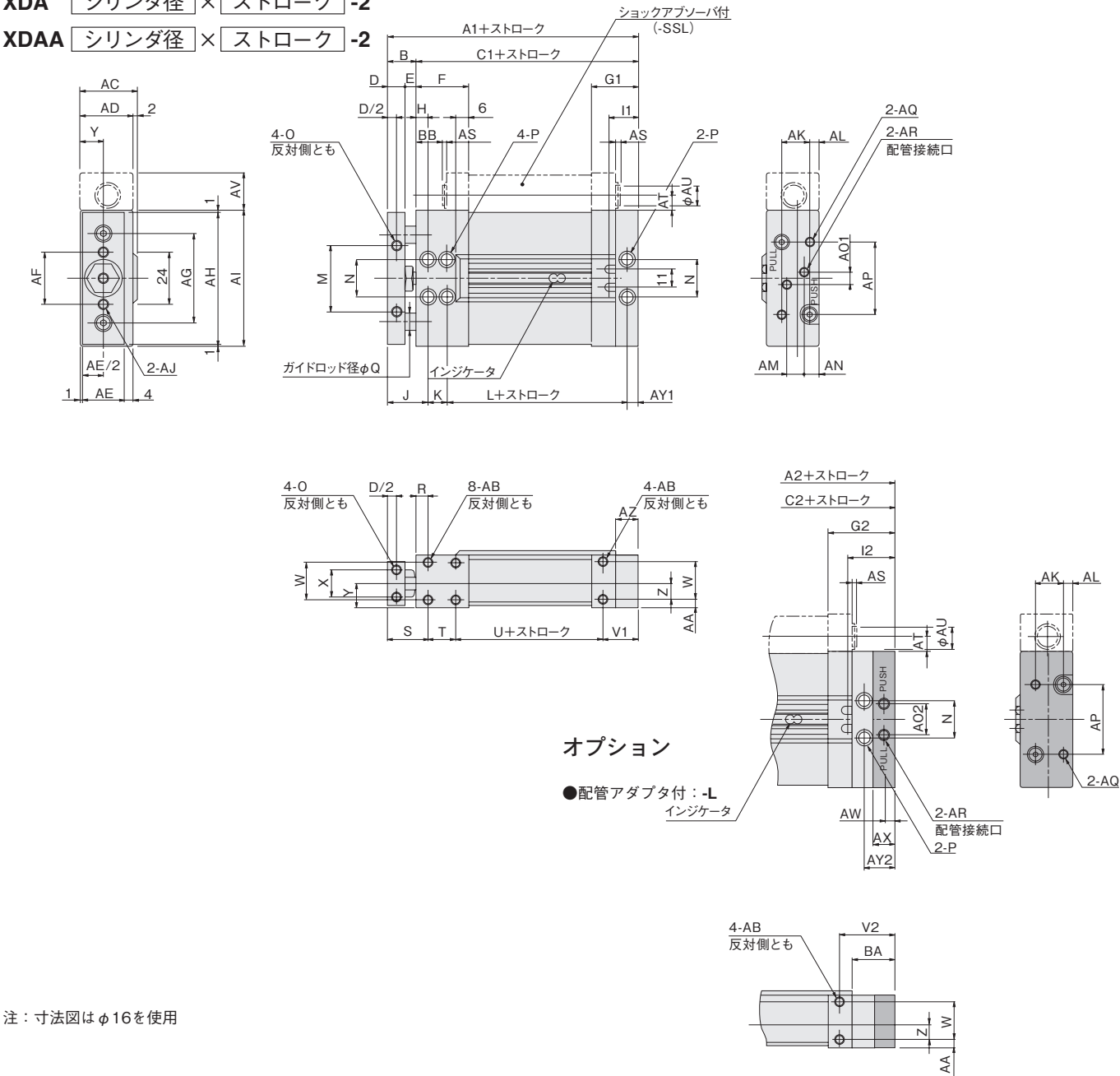
ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ベアリング
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ツインロッド
アクスス
シリンドラ
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
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
コブラ
イアンス
コブラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
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

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
アクセシ ビリティ
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

寸法図 片ロッドブッシュタイプ・片ロッドベアリングタイプ ヘッド側サイドマウントブラケット付 (mm)

XDA シリンダ径 × ストローク -2

XDA シリンダ径 × ストローク -2



注：寸法図はφ16を使用

径	記号	A1	A2	B	C1	C2	D	E	F	G1	G2	H	I1	I2	J	K	L	M	N	O (取付ねじ穴)	P (取付穴)
16		97	107	14	83	93	8	6	25	22	32	5.5	13.75	23.75	19.5	9	63.5	32	19	M4×0.7 深さ5	φ4.5座ぐりφ8 深さ12
20		107	117	15	92	102	8	7	30	22	32	6	13.75	23.75	21	13	68	36	21	M4×0.7 深さ6	φ4.5座ぐりφ8 深さ13
25		111	121	17	94	104	10	7	31	23	33	6.5	14.75	24.75	23.5	11.5	70.5	42	25	M5×0.8 深さ7	φ5.5座ぐりφ9.5深さ14
32		128	142	20	108	122	12	8	38	30	44	7.5	16.75	30.75	27.5	15	79	50	29	M6×1 深さ8	φ6.6座ぐりφ11 深さ16
40		145	159	25	120	134	15	10	43	33	47	9	19.75	33.75	34	15.5	87.5	60	37	M8×1.25 深さ11	φ9 座ぐりφ14 深さ19

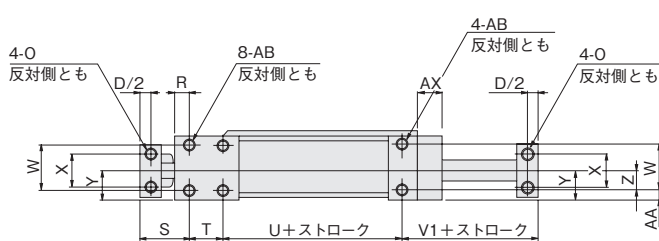
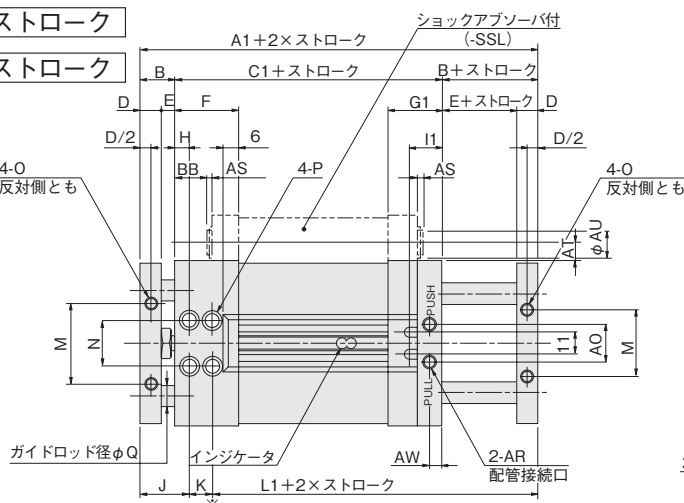
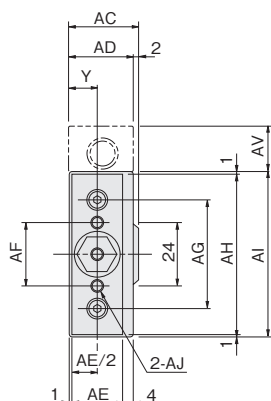
径	記号	Q	R	S	T	U	V1	V2	W	X	Y	Z	AA	AB (取付ねじ穴)	AC	AD	AE	AF	AG	AH	AI	AJ (取付ねじ穴及び取付穴)
16		8	5.5	19.5	14	47	16.5	26.5	17	12	11	7	4	M4×0.7 深さ5	27	25	20	25	43	62	64	M5 ×0.8 内径φ4.3
20		10	5.5	20.5	19	51	16.5	26.5	20	16	13	8.5	4.5	M4×0.7 深さ5	31	29	24	28	49	72	74	M5 ×0.8 内径φ4.3
25		12	5.5	22.5	20	51	17.5	27.5	23	20	15.5	10	5.5	M5×0.8 深さ6	36	34	29	34	57	82	84	M6 ×1 内径φ5.3
32		16	8	28	22	56	22	36	28	24	19	12.5	6.5	M6×1 深さ7	43	41	36	40	69	102	104	M8 ×1.25内径φ6.8
40		20	8	33	27	60	25	39	33	29	23	15	8	M8×1.25 深さ8	51	49	44	48	84	122	124	M10×1.5 内径φ8.5

径	記号	AK	AL	AM	AN	A01	A02	AP	AQ (取付ねじ穴)	AR (配管接続口)	AS	AT	AU	AV	AW	AX	AY1	AY2	AZ	BA	BB
16		14	4	11.5	6	4	16	34	M4×0.7 深さ5	M5×0.8	1	7.5	12	19	5	10	5	15	11	21	13
20		18	4	12	7	4	18	39	M4×0.7 深さ5	M5×0.8	8	8	14	21	5	10	5	15	11	21	11
25		21	5	16	7.5	4	20	45	M5×0.8 深さ6	M5×0.8	11	9	16	23	5	10	5.5	15.5	12	22	9
32		26	6	18	10	4	24	54	M6×1 深さ8	Rc1/8	14	12	20	29	7	14	6.5	20.5	14	28	8
40		32	7	22	12	4	30	66	M8×1.25 深さ10	Rc1/8	17	13	22	31	7	14	8	22	17	31	10

寸法図 両ロッドブッシュタイプ・両ロッドベアリングタイプ (mm)

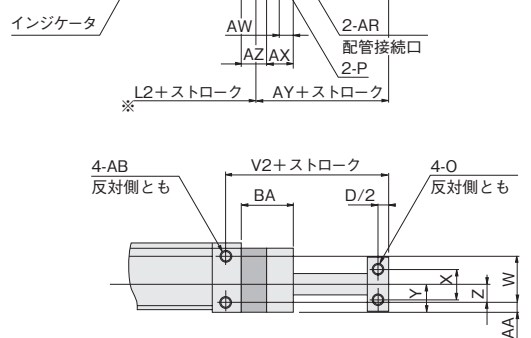
XDAD シリンダ径 × ストローク

XDAAD シリンダ径 × ストローク



オプション

- ヘッド側サイドマウントブラケット付: -2



注: 寸法図はφ16を使用

径	記号	A1	A2	B	C1	C2	D	E	F	G1	G2	H	I1	I2	J	K	L1	L2	M	N	O(取付ねじ穴)
16		110	121	14	82	93	8	6	25	21	32	5.5	12.75	23.75	19.5	9	81.5	63.5	32	19	M4×0.7 深さ5
20		121	132	15	91	102	8	7	30	21	32	6	12.75	23.75	21	13	87	68	36	21	M4×0.7 深さ6
25		126	138	17	92	104	10	7	31	21	33	6.5	12.75	24.75	23.5	11.5	91	70.5	42	25	M5×0.8 深さ7
32		148	162	20	108	122	12	8	38	30	44	7.5	16.75	30.75	27.5	15	105.5	79	50	29	M6×1 深さ8
40		167	184	25	117	134	15	10	43	30	47	9	16.75	33.75	34	15.5	117.5	87.5	60	37	M8×1.25 深さ11

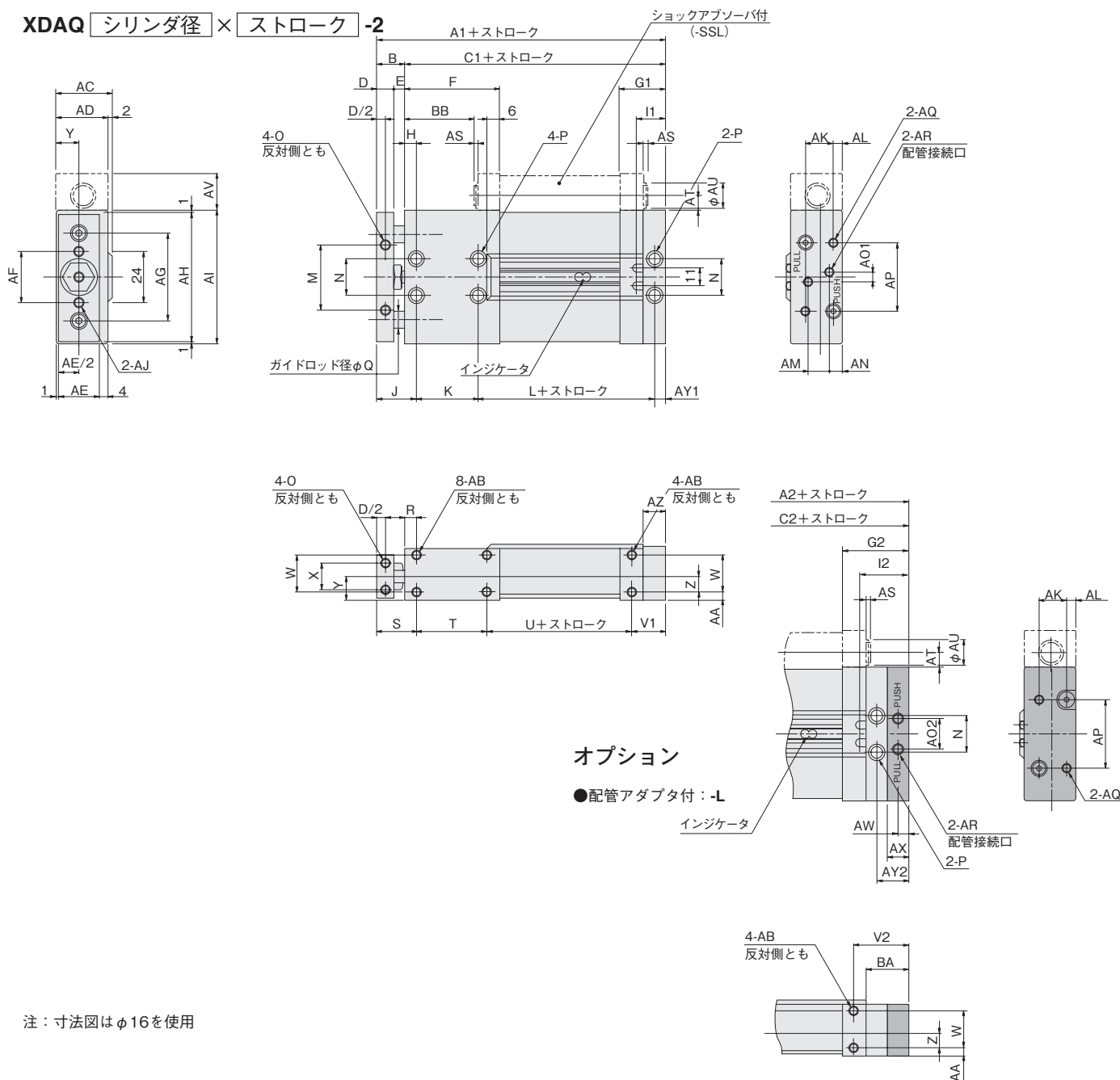
径	記号	P(取付穴)	Q	R	S	T	U	V1	V2	W	X	Y	Z	AA	AB(取付ねじ穴)	AC	AD	AE	AF
16		φ4.5 座ぐりφ8 深さ12	8	5.5	19.5	14	47	29.5	40.5	17	12	11	7	4	M4×0.7 深さ5	27	25	20	25
20		φ4.5 座ぐりφ8 深さ13	10	5.5	20.5	19	51	30.5	41.5	20	16	13	8.5	4.5	M4×0.7 深さ5	31	29	24	28
25		φ5.5 座ぐりφ9.5 深さ14	12	5.5	22.5	20	51	32.5	44.5	23	20	15.5	10	5.5	M5×0.8 深さ6	36	34	29	34
32		φ6.5 座ぐりφ11 深さ16	16	8	28	22	56	42	56	28	24	19	12.5	6.5	M6×1 深さ7	43	41	36	40
40		φ9 座ぐりφ14 深さ19	20	8	33	27	60	47	64	33	29	23	15	8	M8×1.25 深さ8	51	49	44	48

径	記号	AG	AH	AI	AJ(取付ねじ穴及び取付穴)	AO	AR(配管接続口)	AS	AT	AU	AV	AW	AX	AY	AZ	BA	BB
16		43	62	64	M5 ×0.8 内径φ4.3	16	M5×0.8	1	7.5	12	19	5	10	29	11	21	13
20		49	72	74	M5 ×0.8 内径φ4.3	18	M5×0.8	8	8	14	21	5	10	30	11	21	11
25		57	82	84	M6 ×1 内径φ5.3	20	M5×0.8	11	9	16	23	5	10	32.5	12	22	9
32		69	102	104	M8 ×1.25 内径φ6.8	24	Rc1/8	14	12	20	29	7	14	40.5	14	28	8
40		84	122	124	M10×1.5 内径φ8.5	30	Rc1/8	17	13	22	31	7	14	47	17	31	10

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC
ストローク
ジグC
低摩擦
ベアリング
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッドB
アルファ
ワイロッド
アクスス
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
コブラ
イアンス
コブラ
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 片ロッドロングベアリングタイプ ヘッド側サイドマウントブラケット付 (mm)

XDAQ シリンダ径 × ストローク -2



径	記号	A1	A2	B	C1	C2	D	E	F	G1	G2	H	I1	I2	J	K	L	M	N	O(取付ねじ穴)	P(取付穴)
16		118	128	14	104	114	8	6	46	22	32	5.5	13.75	23.75	19.5	30	63.5	32	19	M4×0.7 深さ5	φ4.5座ぐりφ8 深さ12
20		133	143	15	118	128	8	7	56	22	32	6	13.75	23.75	21	39	68	36	21	M4×0.7 深さ6	φ4.5座ぐりφ8 深さ13
25		138	148	17	121	131	10	7	58	23	33	6.5	14.75	24.75	23.5	38.5	70.5	42	25	M5×0.8 深さ7	φ5.5座ぐりφ9.5深さ14
32		161	175	20	141	155	12	8	71	30	44	7.5	16.75	30.75	27.5	48	79	50	29	M6×1 深さ8	φ6.6座ぐりφ11 深さ16
40		183	197	25	158	172	15	10	81	33	47	9	19.75	33.75	34	53.5	87.5	60	37	M8×1.25 深さ11	φ9 座ぐりφ14 深さ19

径	記号	Q	R	S	T	U	V1	V2	W	X	Y	Z	AA	AB(取付ねじ穴)	AC	AD	AE	AF	AG	AH	AI	AJ(取付ねじ穴及び取付穴)
16		8	5.5	19.5	35	47	16.5	26.5	17	12	11	7	4	M4×0.7 深さ5	27	25	20	25	43	62	64	M5 ×0.8 内径φ4.3
20		10	5.5	20.5	45	51	16.5	26.5	20	16	13	8.5	4.5	M4×0.7 深さ5	31	29	24	28	49	72	74	M5 ×0.8 内径φ4.3
25		12	5.5	22.5	47	51	17.5	27.5	23	20	15.5	10	5.5	M5×0.8 深さ6	36	34	29	34	57	82	84	M6 ×1 内径φ5.3
32		16	8	28	55	56	22	36	28	24	19	12.5	6.5	M6×1 深さ7	43	41	36	40	69	102	104	M8 ×1.25内径φ6.8
40		20	8	33	65	60	25	39	33	29	23	15	8	M8×1.25 深さ8	51	49	44	48	84	122	124	M10×1.5 内径φ8.5

径	記号	AK	AL	AM	AN	A01	A02	AP	AQ(取付ねじ穴)	AR(配管接続口)	AS	AT	AU	AV	AW	AX	AY1	AY2	AZ	BA	BB
16		14	4	11.5	6	4	16	34	M4×0.7 深さ5	M5×0.8	1	7.5	12	19	5	10	5	15	11	21	34
20		18	4	12	7	4	18	39	M4×0.7 深さ5	M5×0.8	8	8	14	21	5	10	5	15	11	21	37
25		21	5	16	7.5	4	20	45	M5×0.8 深さ6	M5×0.8	11	9	16	23	5	10	5.5	15.5	12	22	36
32		26	6	18	10	4	24	54	M6×1 深さ8	Rc1/8	14	12	20	29	7	14	6.5	20.5	14	28	41
40		32	7	22	12	4	30	66	M8×1.25 深さ10	Rc1/8	17	13	22	31	7	14	8	22	17	31	48

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

			センサスイッチ形式	リード線長さ	シリンダ基本形式
無接点タイプ 2 線式 表示灯付	DC10 ～ 28V	ZC630	A B	-XDA	
無接点タイプ 3 線式 表示灯付	DC4.5 ～ 28V	ZC653			
有接点タイプ 2 線式 表示灯なし	DC5 ～ 28V AC85 ～ 115V	ZC601	A B		
有接点タイプ 2 線式 表示灯付	DC10 ～ 28V	ZC605			

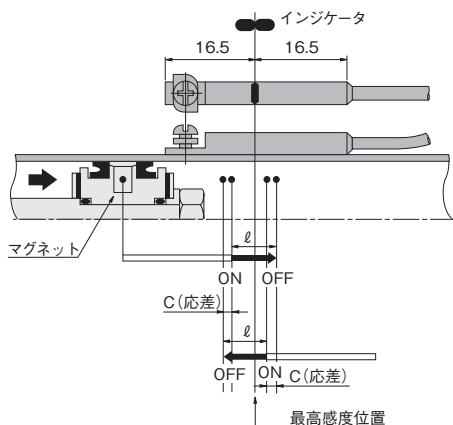
●センサスイッチの詳細は 1819 ページをご覧ください。

● A : 1000mm
B : 3000mm

センサスイッチの作動範囲・応差・最高感度位置

●ストロークエンド検出用センサスイッチの取付位置

センサスイッチに緑色のラインで示された最高感度位置を、シリンダ本体内蔵のインジケータ中央部分（∞形の凹部）に合わせて取り付けると、ストロークエンドにおけるマグネット位置とセンサスイッチの最高感度位置を正確に合わせることができるほか、ストロークエンド検出位置の微かな調整が可能です。



ℓ：作動範囲

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 になるまでの範囲をいいます。

C：応差

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 (ZC630 □、ZC653 □)

項目	シリンダ径	mm				
		16	20	25	32	40
作動範囲	ℓ	2.8～3.4	2.7～3.4	3.0～3.7	3.0～3.8	3.3～4.0
応差	C	0.1 以下		0.2 以下	0.1 以下	
最高感度位置 ^注		16.5				

●有接点タイプ (ZC601 □、ZC605 □)

項目	シリンダ径	mm				
		16	20	25	32	40
作動範囲	ℓ	7.9～11.0	7.7～11.0	8.0～11.0	7.6～10.6	8.0～11.5
応差	C	1.6 以下		1.9 以下	1.8 以下	1.9 以下
最高感度位置 ^注		16.5				

注：ケーブル側端面からの距離です。

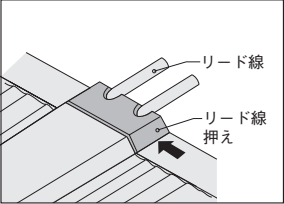
備考：上表は参考値です。

センサスイッチの着脱・移動要領

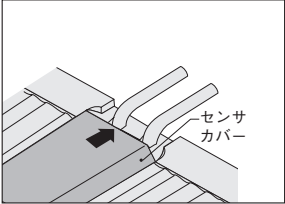
アクシスシリンダにおけるセンサスイッチの着脱と移動は、次の要領で行なってください。

■センサカバーの取外し

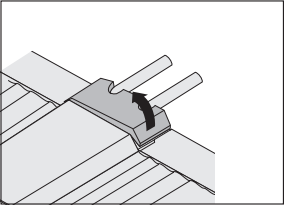
①リード線押えを、どちらか一方に押し付けます。



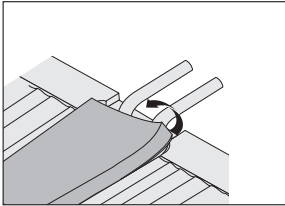
②センサカバーを矢印の方向に、止まるまで(5mm位)引き出します。



③一方に押し付けながら上に引き上げ、リード線押えを取り外します。

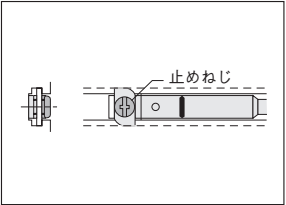


④引き出したセンサカバーの、どちらか一方の角を持って、引きはがすように取り外します。



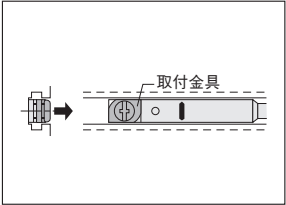
■センサスイッチの移動

①センサスイッチの止めねじを緩め、シリンダチューブのスイッチ溝に沿ってセンサスイッチを移動させます。



注：止めねじの締付けトルクは0.2N・m以下にしてください。止めねじを緩める時は取付金具を1/4周以上回さないでください。

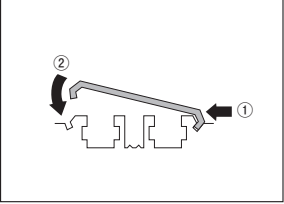
②センサスイッチを取り外す場合は、止めねじを緩め、取付金具を下げて図のような向きになるように回転させて、矢印の方向に取り外すことができます。



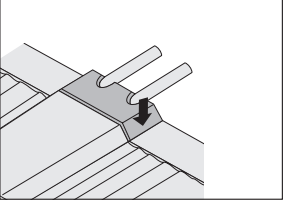
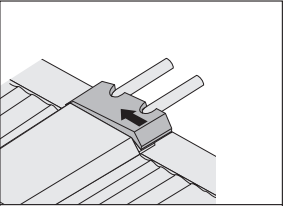
注：止めねじを緩める時は、止めねじを1.5回転以上回さないでください。止めねじのカシメ部分が破損するおそれがあります。

■センサカバーの取付け

①センサスイッチの移動・調整、および固定が終わったら、センサカバーを図の要領ではめ込みます。

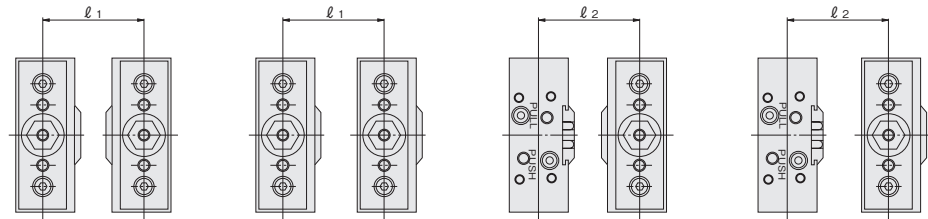


②センサスイッチのリード線を、リード線押えの溝に納めながら、リード線押えを一方に押し付け、さらに押し下げて固定します。



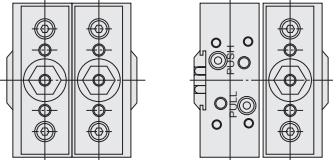
センサスイッチ付シリンダを取り付ける場合の注意

複数のセンサスイッチ付アクシスシリンダを接近させて取り付ける場合は、相互の磁気的な干渉を防ぐために、表に示す間隔を確保して取り付けてください。



シリンダ径mm	l_1 [mm]	l_2 [mm]
16	110以上	50以上
20	110以上	50以上
25	110以上	60以上
32	120以上	60以上
40	120以上	60以上

なお右記のようにセンサスイッチを外側に向け2台のアクシスシリンダを取り付けることは可能です。



備考：上表数値は参考値です。

ショックアブソーバ

アクシスシリンダ対応・KSHAXシリーズ

仕様

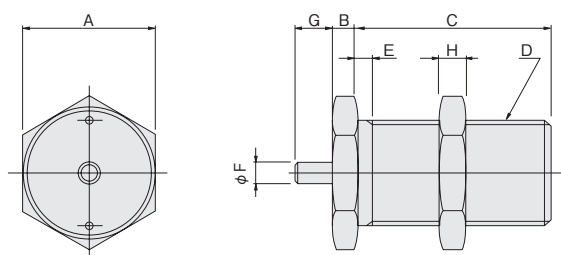
項目	形式	KSHAX6×5	KSHAX7×5	KSHAX8×6	KSHAX10×8	KSHAX12×10
適応シリンダ径	mm	16	20	25	32	40
最大吸収能力	J	1.5	2.0	2.9	6.9	11.8
吸収ストローク	mm	5	5	6	8	10
最大衝突速度	mm/s	700				
最高使用頻度	cycle/min	60				
使用温度範囲	℃	0～60				
質量	kg	0.018	0.033	0.045	0.084	0.107

ショックアブソーバ単体の注文記号

■アクシスシリンダ用ショックアブソーバ

適応シリンダ径 最大吸収能力J		基本形式	シリンダ径×ストローク
16	1.5	KSHAX	6×5
20	2.0		7×5
25	2.9		8×6
32	6.9		10×8
40	11.8		12×10

ショックアブソーバ寸法図



形式	mm							
	記号	A	B	C	D	E	F	G (ストローク) H
KSHAX6×5		14	3	19	M12×1	1.5	3	5 3
KSHAX7×5		17	3	26	M14×1	2	3	5 4
KSHAX8×6		19	3	28	M16×1.5	2	3	6 4
KSHAX10×8		22	3	37	M20×1.5	2	5	8 4
KSHAX12×10		24	3	40	M22×1.5	2	5	10 4

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
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
ツイロッド
アクシス
シリンド
アスライ
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

取扱い要領と注意事項



取付・調整

取付

- 1. 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。取付時にねじれや曲がりが発生すると、精度が出ないばかりではなく、エア漏れや作動不良の原因となります。
- 2. シリンダ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. ロッド先端プレートとピストンロッドのジョイント部にはクリアランスが設けられています。(0.1~0.2mm)シリンダの使用開始前にジョイントナットAとジョイントナットB (718ページ内部構造図参照)のゆるみがないことを必ず確認してください。

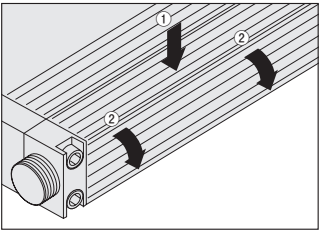
ストローク調節

アクシスシリンダのショックアブソーバ付タイプは717ページの仕様に記載された数値の範囲でストロークの調節ができます。調節する時には、ショックアブソーバカバーを外した後、ショックアブソーバのロックナットをゆるめて、ショックアブソーバを左(反時計回り)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て固定してください。ショックアブソーバは、717ページの仕様に記載された数値以上動きますが、それ以上回すとねじ部の締付け強度が弱くなり、ねじ部やストッパを破損させる場合がありますので、731ページの仕様に記載された数値以上のストローク調節はしないでください。また、標準ストロークにプラスする調節もできません。また、万ーストッパを移動させてストローク調節をする場合には、ストッパ用六角穴付ボルトの締付トルクを下表数値となるように管理してください。なお、出荷時ストッパは標準ストロークに調節済みとなっています。

シリンダ mm	16	20	25	32	40
締付トルク N・cm	137.3±14.7	284.4±29.4	480.5±49	1196.4±117.7	

ショックアブソーバカバーの外し方

短いストロークのシリンダでは、カバー中央を長いものでは両端に、両手で①の矢印方向に力を加えてカバーを溝から外します。次に②の矢印方向に力をかけて、対角部を中心にカバーを回転させるようにして外します。



配管アダプタ・マウント金具

片ロッドタイプのみにおいて配管アダプタ・マウント金具のみの注文ができます。

注文形式

配管アダプタ

L-XDA シリンダ径

(配管アダプタ1個、ボルト2本、ガスケット1個付き)

マウント金具

2-XDA シリンダ径

(マウント金具1個、ボルト2本、ガスケット1個付き)



センサスイッチ

- 1. アクシスシリンダは、すべてのシリンダにセンサスイッチ用のマグネットが内蔵されています。
- 2. 10mmストローク以内でシリンダにセンサスイッチを2個取り付けて使用する場合は、最寄りの当社営業所へご相談ください。
- 3. センサスイッチを3個以上取り付ける場合は、センサカバーを装着することはできません。またセンサスイッチ取付溝からはみ出して取り付けることはできません。
- 4. センサスイッチの着脱と移動要領は730ページをご覧ください。



一般注意事項

- 1. 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、空気漏れなど作動不良の原因となります。
- 2. 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。
- 3. 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。
- 4. 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きは、カバーなどで保護してください。