

KOGANEI

駆動機器

SENSOR SWITCHES センサスイッチ INDEX



RoHS指令規制物質対応製品

無接点センサスイッチ

ZC130□・ZC153□	1820
ZC230□・ZC253□	1821
ZC330□・ZC353□	1822
ZG530□・ZG553□	1823
ZC630□・ZC653□	1824
ZE135□・155□・235□・255□	1825
ZE175□・ZE275□	1826
CS9H□・ZB430□	1828

2色発光無接点センサスイッチ

ZE137□・157□・237□・257□	1829
ZE177□・ZE277□	1830

無接点センサスイッチ結線要領 — 1832

有接点センサスイッチ

CS5T□・CS11T□	1833
ZC201□・ZC205□	1834
CS3M□・4M□・5M□	1835
CS3H□・4H□・5H□	1836
ZC301□・ZC305□	1837
ZC601□・ZC605□	1838
ZE101□・102□・201□・202□	1839
CS2F・3F・4F・5F	1840

有接点センサスイッチの接点保護対策 — 1841



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
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
テーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORCA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
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

ZC230□・ZC253□



無接点センサスイッチ



●ロボットケーブルを標準装備^{注1}

対応シリンダ

●ペンシリンダ

注1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

仕様

項目	形式	ZC230□	ZC253□
配線方式		2線式	3線式
電源電圧		—	DC4.5～28V
負荷電圧		DC10～28V	DC4.5～28V
負荷電流		4～50mA	100mA MAX.
消費電流		—	10mA MAX. (DC24Vにて)
内部降下電圧 ^{注1}		3.5V MAX.	0.5V MAX. (負荷電流50mA時)
漏れ電流		1mA MAX. (DC24Vにて)	50μA MAX. (DC24Vにて)
応答時間		1ms MAX.	
絶縁抵抗		100MΩ MIN. (DC500Vメガーにて、ケース-リード線端末間)	
耐電圧		AC500V (50/60Hz) 1分間 (ケース-リード線端末間)	
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非繰返し)	
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz)	
保護構造		IP67 (IEC規格)、JIS C0920 (防浸形)	
作動表示		ON時赤色LEDインジケータ点灯	
リード線 ^{注3}		PVC 0.2SQ×2芯×ℓ	PVC 0.2SQ×3芯×ℓ
周囲温度		0～60℃	
保存温度範囲		-10～70℃	
質量		20g (リード線長さA：1000mmの場合)	

注1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。

2：当社試験規格による。

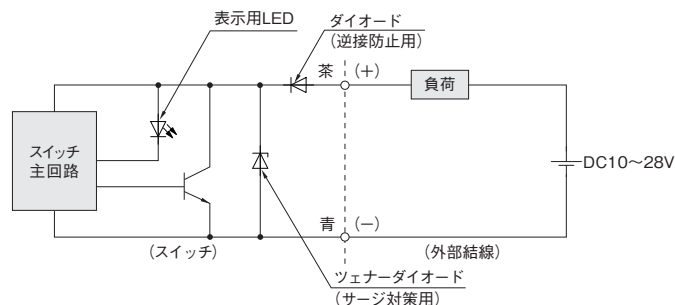
3：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm

※EMC規格 (EN61000-6-2・EN60947-5-2) における雷サージに対する耐性は有しておりません。

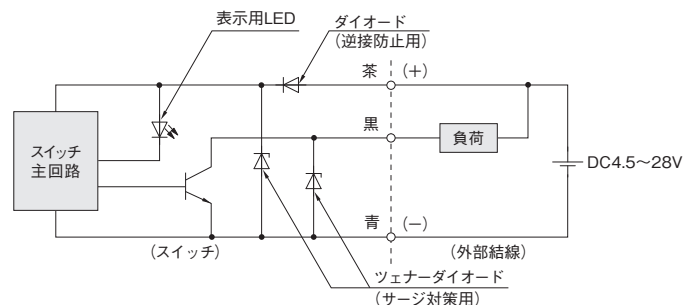
雷サージに対する保護につきましては、装置側にて対策してください。

内部回路

ZC230□

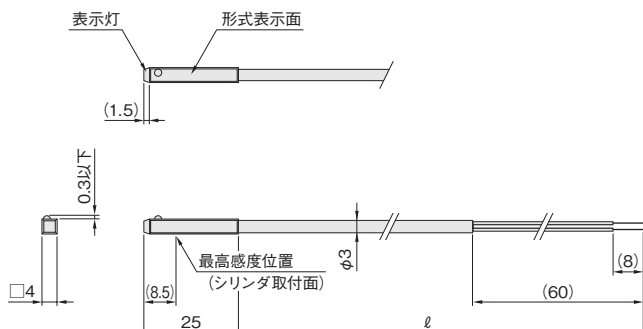


ZC253□

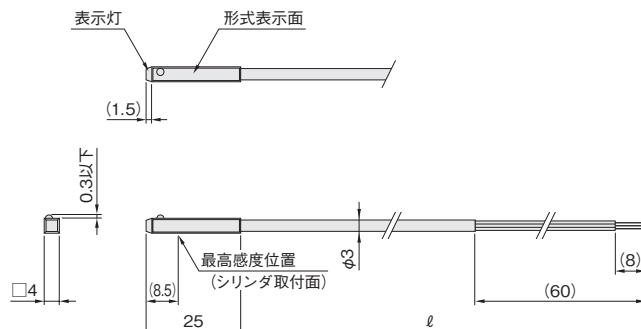


寸法図 (mm)

ZC230□



ZC253□



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

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
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

ZC330□・ZC353□



無接点センサスイッチ

●ロボットケーブルを標準装備^{注1}

対応シリンド

●AGTB●AGTC

注 1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

仕様

項目	形式	ZC330□	ZC353□
配線方式		2線式	3線式
電源電圧		—	DC4.5~28V
負荷電圧		DC10~28V	DC4.5~28V
負荷電流		4~50mA	100mA MAX.
消費電流		—	10mA MAX.(DC24Vにて)
内部降下電圧 ^{注1}		3.5V MAX.	0.5V MAX.(負荷電流50mA時)
漏れ電流		1mA MAX.(DC24Vにて)	50μA MAX.(DC24Vにて)
応答時間		1ms MAX.	
絶縁抵抗		100MΩ MIN.(DC500Vメガーにて、ケース-リード線端末間)	
耐電圧		AC500V(50/60Hz) 1分間(ケース-リード線端末間)	
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非繰返し)	
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10~55Hz)	
保護構造		IP67(IEC規格)、JIS C0920(防浸形)	
作動表示		ON時赤色LEDインジケータ点灯	
リード線 ^{注3}		PVC 0.2SQ×2芯×ℓ	PVC 0.2SQ×3芯×ℓ
周囲温度		0~60℃	
保存温度範囲		-10~70℃	
質量		20g(リード線長さA：1000mmの場合)	

注 1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。

2：当社試験規格による。

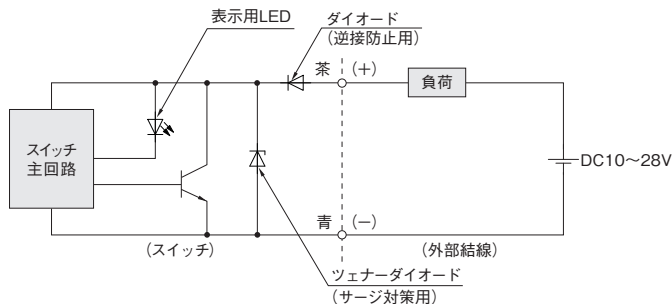
3：リード線長さ ℓ：A：1000mm、B：3000mm

※EMC規格(EN61000-6-2・EN60947-5-2)における雷サージに対する耐性は有しておりません。

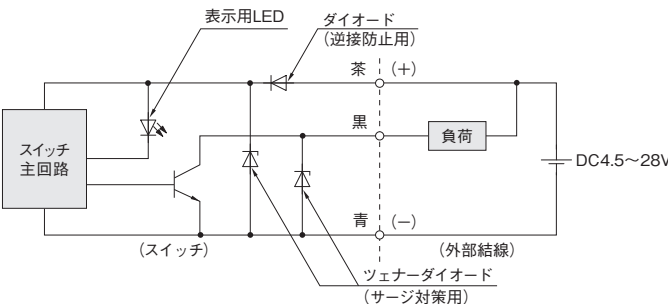
雷サージに対する保護につきましては、装置側にて対策してください。

内部回路

ZC330□

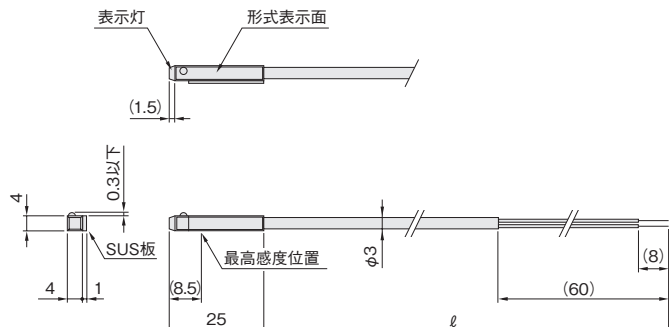


ZC353□

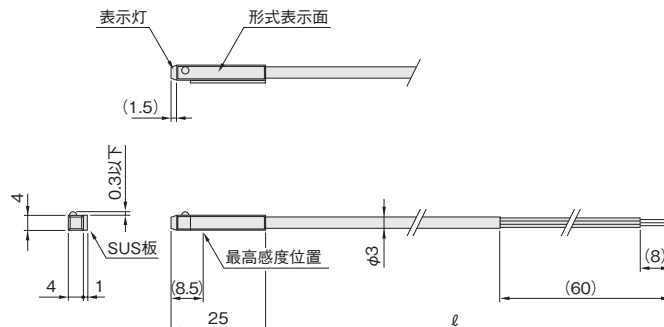


寸法図 (mm)

ZC330□



ZC353□



ZG530□・ZG553□



無接点センサスイッチ



●ロボットケーブルを標準装備^{注1}

対応シリンダ

- スリムシリンダ●ツインポートシリンダ●ORC●ORCA●ORGA●ORK^{注2}●MRG●RAK
- スイングシリンダ●ツイストシリンダ

注1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。
注2：ORKφ16を除く

仕様

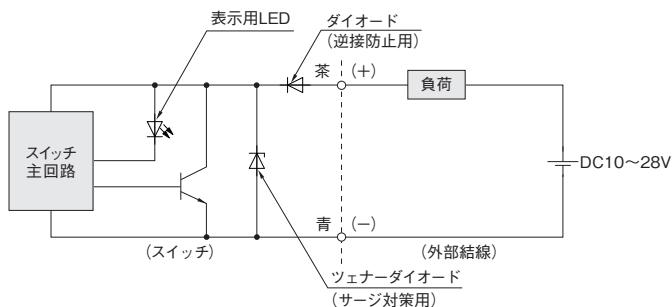
項目	形式	ZG530□	ZG553□
配線方式		2線式	3線式
電源電圧		—	DC4.5～28V
負荷電圧		DC10～28V	DC4.5～28V
負荷電流		4～50mA	100mA MAX.
消費電流		—	10mA MAX. (DC24Vにて)
内部降下電圧 ^{注1}		4.5V MAX.	0.5V MAX. (負荷電流50mA時)
漏れ電流		1mA MAX. (DC24V、25℃にて)	50μA MAX. (DC24Vにて)
応答時間		1ms MAX.	
絶縁抵抗		100MΩ MIN. (DC500Vメガーにて、ケース-リード線端末間)	
耐電圧		AC500V (50/60Hz) 1分間 (ケース-リード線端末間)	
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非繰返し)	
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz)	
保護構造		IP67 (IEC規格)、JIS C0920 (防浸形)	
作動表示		ON時赤色LEDインジケータ点灯	
リード線 ^{注3}		PVC 0.2SQ×2芯×ℓ	PVC 0.2SQ×3芯×ℓ
周囲温度		0～60℃	
保存温度範囲		-10～70℃	
質量		20g (リード線長さA：1000mmの場合)	

注1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。
注2：当社試験規格による。
注3：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm

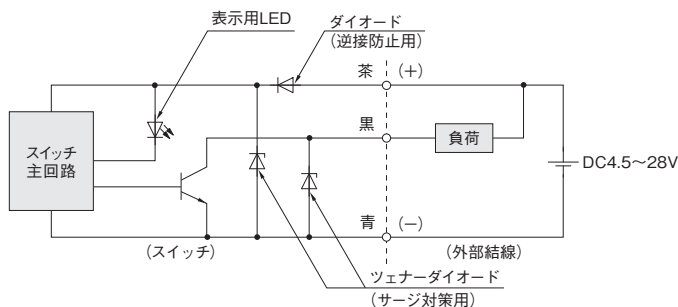
※EMC規格 (EN61000-6-2・EN60947-5-2) における雷サージに対する耐性は有しておりません。
雷サージに対する保護につきましては、装置側にて対策してください。

内部回路

ZG530□

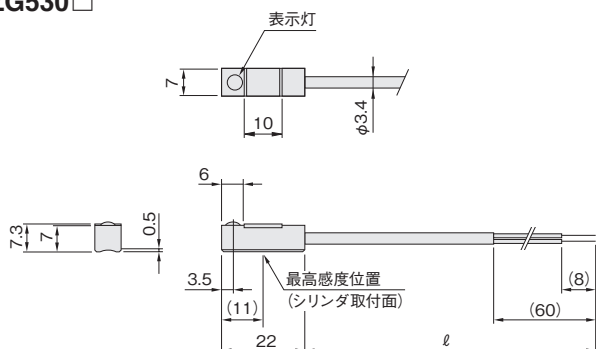


ZG553□

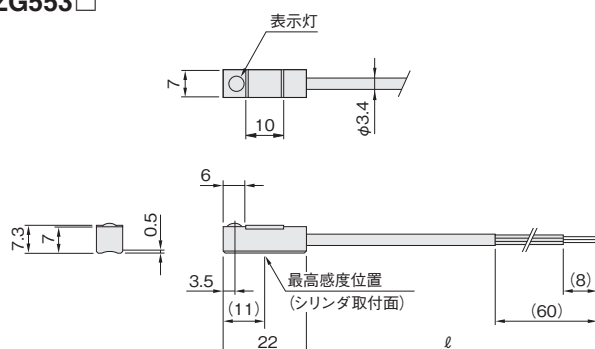


寸法図 (mm)

ZG530□



ZG553□



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
φ63.080
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

ZC630□・ZC653□



コガネイ ZC630A

コガネイ ZC653A

無接点センサスイッチ

●ロボットケーブルを標準装備^{注1}

対応シリンダ

●アクセスシリンダ

注 1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

仕様

項目	形式	ZC630□	ZC653□
配線方式		2線式	3線式
電源電圧		—	DC4.5～28V
負荷電圧		DC10～28V	DC4.5～28V
負荷電流		4～50mA	100mA MAX.(DC24Vにて)
消費電流		—	10mA MAX.(DC24Vにて)
内部降下電圧 ^{注1}		3.5V MAX.	0.5V MAX.(負荷電流50mA時)
漏れ電流		1mA MAX.(DC24Vにて)	50μA MAX.(DC24Vにて)
応答時間		1ms MAX.	
絶縁抵抗		100MΩ MIN.(DC500Vメガーにて、ケース-リード線端末間)	
耐電圧		AC500V(50/60Hz) 1分間(ケース-リード線端末間)	
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非繰返し)	
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz)	
保護構造		IP67(IEC規格)、JIS C0920(防浸形)	
作動表示		ON時赤色LEDインジケータ点灯	
リード線 ^{注3}		PVC 0.2SQ×2芯×ℓ	PVC 0.2SQ×3芯×ℓ
周囲温度		0～60℃	
保存温度範囲		－10～70℃	
質量		20g(リード線長さA：1000mmの場合)	

注 1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。

2：当社試験規格による。

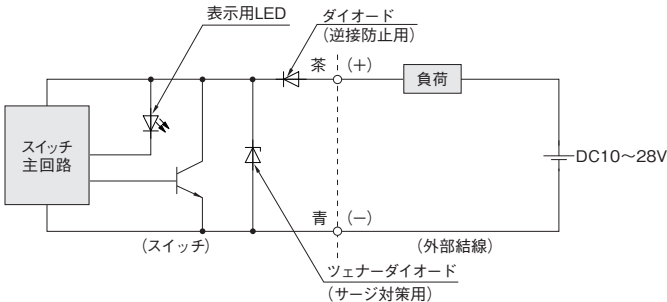
3：リード線長さ ℓ：A：1000mm、B：3000mm

※EMC規格(EN61000-6-2・EN60947-5-2)における雷サージに対する耐性は有しておりません。

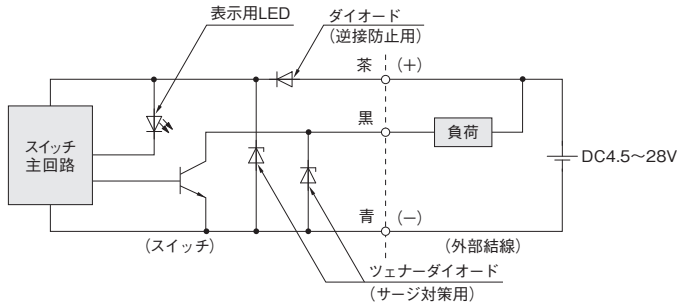
雷サージに対する保護につきましては、装置側にて対策してください。

内部回路

ZC630□

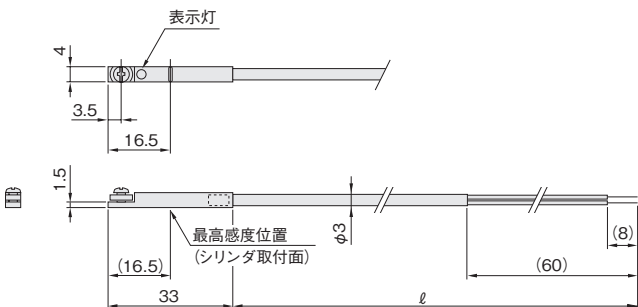


ZC653□

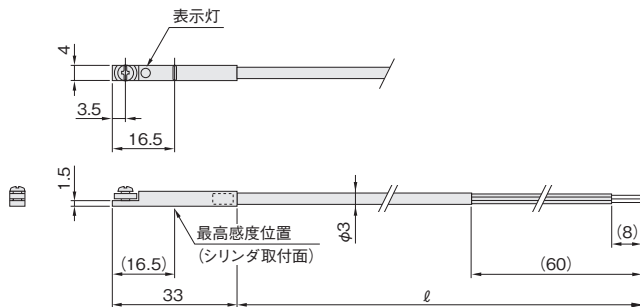


寸法図 (mm)

ZC630□



ZC653□



CE

対応シリンダ

NHB●ワイド形エアハンドWHDP^{注3}●フラット形エアハンド●RAG●RAT

注 1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

2: リード線横出しタイプのみ

3: リード線上出しタイプのみ

仕様

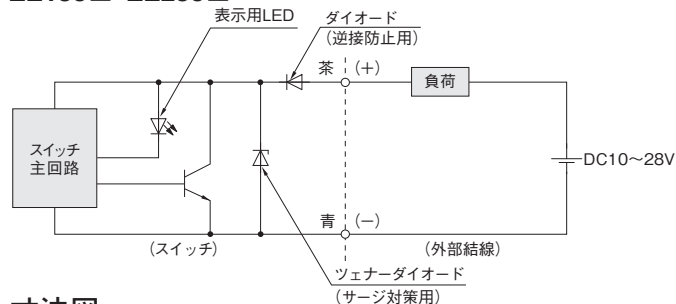
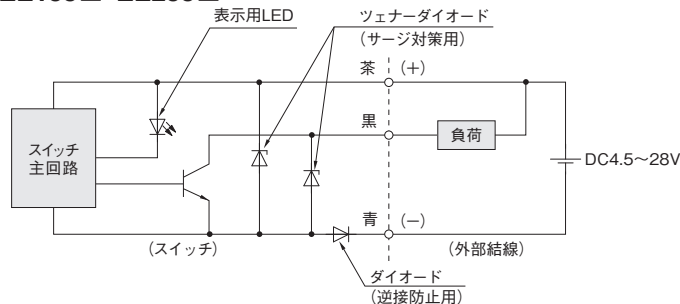
注 1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。

2：当社試験規格による。

3: リード線長さ ℓ : A; 1000mm、B; 3000mm

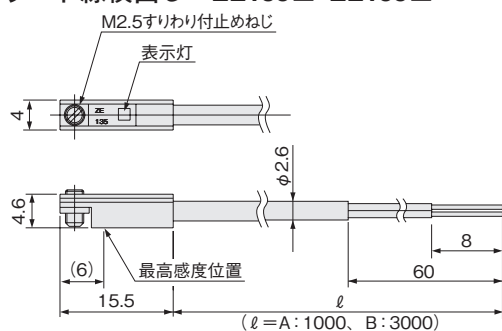
※EMC規格（EN61000-6-2・EN60947-5-2）における雷サージに対する耐性は有しておりません。
雷サージに対する保護につきましては、装置側にて対策してください。

内部回路

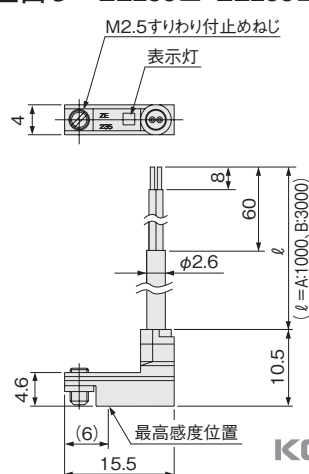
ZE135□ · ZE235□**ZE155□ · ZE255□**

寸法図 (mm)

●リード線横出し ZE135□・ZE155□



●リード線上出し ZE235□・ZE255□



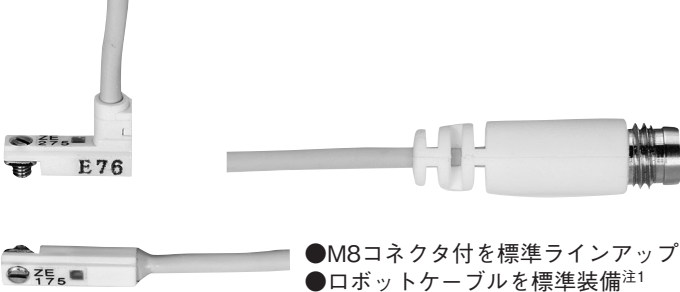
KOGANEI 1825

ミニ ノック	マルチ	ジグC	ジグC ストローク 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 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	アクシス シリンダ	スライド ユースト	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	ORC Φ63.08	ORV MRW	ORB	MRV	MRC MRG	MRB	ORS MRS	RAP	RAT	RAF	RAN	RAG	RWT	スインク	ツイスト	エパンド	Lハンド	フラット エパンド	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 0レス	SHM マクロ	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	CFE
-----------	-----	-----	---------------------	-------	----	-----	------------	-----	-----	---	-------------	----------------	--------------	--------------	-----------	---------------	-------------	-----------	----	---------------	-----	------------	--------------	---------------	------------	-----	-----	------------	-----	------------	-----	-----	-----	-----	-----	-----	------	------	------	------	--------------	-----------	-----------	------------	-----	--------------	-------------	------------	-----	-------------	------------	-----------	--------------	-------------	----	-----

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストロー
ジグ C
低摩擦
ベーシック
ペン
スリム
ツイン
ポート
ダイナ
KSD
ガイドジグ
6~10
ガイドジグ
12~63
ツイン
ロッドφ6
ツイン
ロッド B
アルファ
ツインロッド
アクシス
シリンド
スライド
ユニット
ハイ
マルチ
ミニガイド
スライダ
ロッド
スライダ
Z
スライダ
GT
ミニガイド
ケーブル
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
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

ZE175□・ZE275□

3線式PNP出カタイプ 無接点センサスイッチ



対応シリンダ

●ベーシックミリンダ●ミニビットシリンダ●ジグシリンダ●Cシリーズ●ミニガイドスライダ●ガイド付ジグシリンダ●ツインロッド
シリンドBシリーズ●ロッドスライダ●マルチスライダ●Zスライダ●フラッドロットレス^{注2}●ORV^{注2}●ORS・MRS^{注2}●ORW・MRW^{注2}
●ハンドボーイ●エアハンドNHB●ワイド形エアハンドWHDP^{注3}●フラット形エアハンド●RAG●RAT●三爪ハンド

注1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。
2：リード線横出しタイプのみ
3：リード線上出しタイプのみ

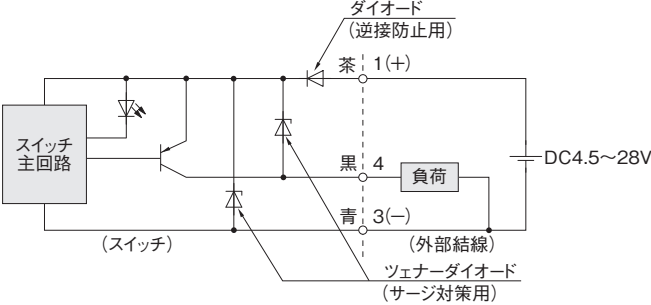
仕様

項目	形式	ZE175 □	ZE275 □
配線方式		3 線式 PNP 出力	
リード線引出し方向		横出し	上出し
電源電圧		DC4.5 ~ 28V	
負荷電圧		DC4.5 ~ 28V	
負荷電流		40mA MAX.	
消費電流		10mA MAX. (DC24V)	
内部降下電圧 ^{注1}		2V MAX. (負荷 10mA 以下の場合は 0.8V MAX)	
漏れ電流		50 μ A MAX. (DC24V)	
応答時間		1ms MAX.	
絶縁抵抗		100M Ω MIN. (DC500V メガーにて、ケース - リード線端末間)	
耐電圧		AC500V (50/60Hz) 1 分間 (ケース - リード線端末間)	
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非繰返し)	
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅 1.5mm・10 ~ 55Hz)	
保護構造		IP67 (IEC 規格)、JIS C0920 (防浸形)	
作動表示		ON 時赤色 LED インジケータ点灯	
リード線 ^{注3}		PCCV0.15SQ × 3 芯 (茶・青・黒) × ℓ	
周囲温度		0 ~ 60℃	
保存温度範囲		- 10 ~ 70℃	
質量		15g (リード線長さ A : 1000mm の場合)、35g (リード線長さ B : 3000mm の場合) 15g (リード線長さ 300mm M8 コネクタ付の場合)	

注 1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。
2：当社試験規格による。
3：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm G；300mm M8 コネクタ付

内部回路

ZE175 □・ZE275 □

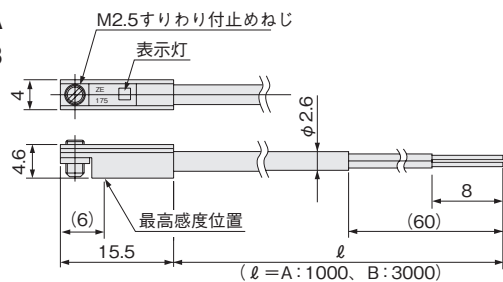


寸法図 (mm)

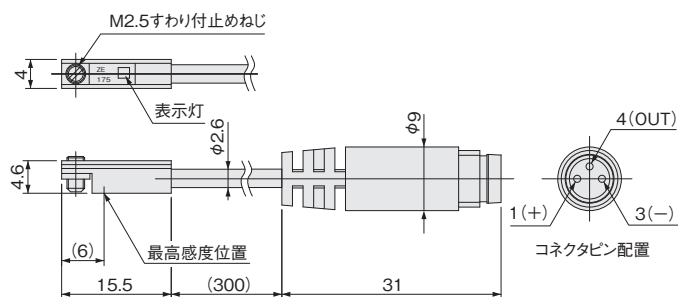
●リード線横出し

ZE175A

ZE175B



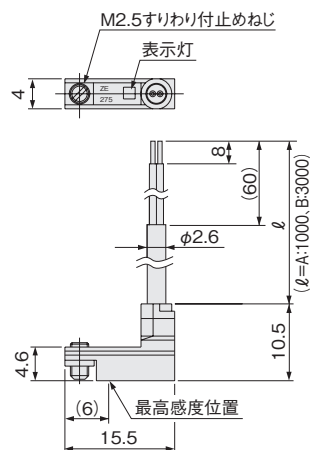
ZE175G



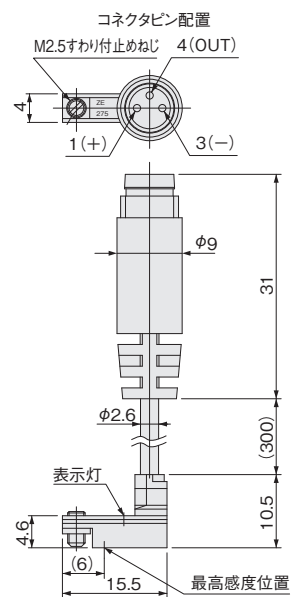
●リード線上出し

ZE275A

ZE275B



ZE275G



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
ツインロッド
アクシス
シリンド
スライド
ユット
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
シリンド
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE



●ロボットケーブルを標準装備^{注1}

無接点センサスイッチ

対応シリンダ

●スライドユニット●SHM

注 1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

仕様

項目	形式	CS9H□	ZB430□
配線方式		3線式	2線式
電源電圧		DC4.5～28V	DC10～28V
負荷電圧		DC4.5～28V	DC10～28V
負荷電流		100mA MAX. (Ta = 45℃)	4～50mA
消費電流		15mA MAX. (DC24Vにて)	－
内部降下電圧 ^{注1}		0.8V MAX. (負荷電流100mA時)	4.5V MAX.
漏れ電流		50μA MAX. (DC28Vにて)	1mA MAX. (DC24V、25℃にて)
応答時間		1ms MAX.	
絶縁抵抗		100MΩ MIN. (DC500Vメガにて、ケース-リード線端末間)	
耐電圧		AC500V (50/60Hz) 1分間 (ケース-リード線端末間)	
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非繰返し)	
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz)	
保護構造		IP67 (IEC規格)、JIS C0920 (防浸形)	
作動表示		ON時赤色LEDインジケータ点灯	
リード線 ^{注3}		PVC 0.2SQ×3芯×ℓ	PVC 0.2SQ×2芯×ℓ
周囲温度		0～60℃	
保存温度範囲		－10～70℃	
質量 (取付金具を含む)		40g (リード線長さA：1000mmの場合)	

注 1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。

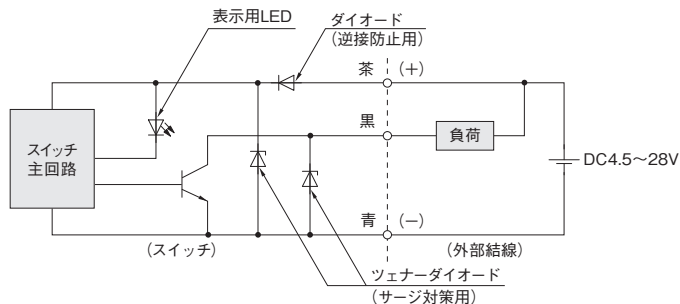
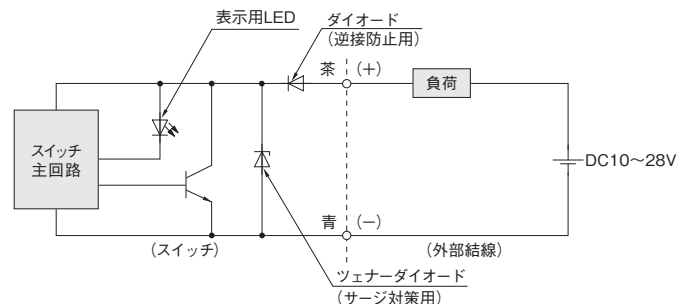
2: 当社試験規格による。

3: リード線長さ ℓ : A; 1000mm、B; 3000mm

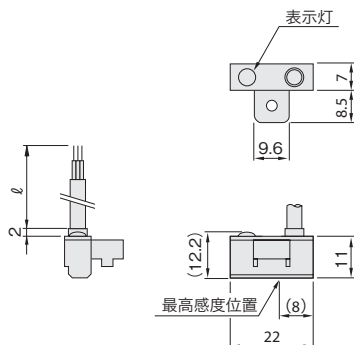
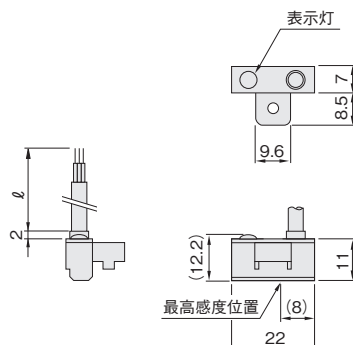
※EMC規格（EN61000-6-2・EN60947-5-2）における雷サージに対する耐性は有していません。

雷サージに対する保護につきましては、装置側にて対策してください。

内部回路

CS9H ☐ZB430 ☐

寸法図 (mm)

CS9H ☐ZB430 ☐

ZE137・157・237・257

2色発光無接点センサスイッチ

対応シリンダ

- ベーシックシリンダ●ミニビットシリンダ●ジグシリンダCシリーズ●ミニガイドスライダ●ガイド付ジグシリンダ●ハイマルチシリンダ
●ツインロッドシリンダBシリーズ●ロッドスライダ●Zスライダ●ロッドレスシリンダMRBシリーズ^{注1}●ロッドレスシリンダORBシリーズ^{注2}

注1：リード線横出しタイプのみ

2：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

仕様

項目	形式	ZE137□	ZE157□	ZE237□	ZE257□
配線方式		2線式	3線式NPN出力	2線式	3線式NPN出力
リード線引出し方向		横出し		上出し	
電源電圧		—	DC4.5~28V	—	DC4.5~28V
負荷電圧		DC10~28V	DC4.5~28V	DC10~28V	DC4.5~28V
負荷電流		2.5~20mA (25℃にて、60℃では10mA)	40mA MAX.	2.5~20mA (25℃にて、60℃では10mA)	40mA MAX.
消費電流		—	8mA MAX. (DC24V)	—	8mA MAX. (DC24V)
内部降下電圧 ^{注1}		4V MAX.	2V MAX. (負荷10mA以下の場合は0.8V MAX)	4V MAX.	2V MAX. (負荷10mA以下の場合は0.8V MAX)
漏れ電流		0.8mA MAX. (DC24V、25℃)	50μA MAX. (DC24V)	0.8mA MAX. (DC24V、25℃)	50μA MAX. (DC24V)
応答時間		1ms MAX.			
絶縁抵抗		100MΩ MIN. (DC500Vメガーにて、ケース・リード線端末間)			
耐電圧		AC500V (50/60Hz) 1分間 (ケース・リード線端末間)			
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非線返し)			
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10~55Hz)			
保護構造		IP67 (IEC規格)、JIS C0920 (防浸形)			
作動表示		適正作動領域：ON時緑色LEDインジケータ点灯、作動領域：ON時赤色LEDインジケータ点灯			
リード線 ^{注3}		PCCV0.2SQ×2芯 (茶・青) ×ℓ	PCCV0.15SQ×3芯 (茶・青・黒) ×ℓ	PCCV0.2SQ×2芯 (茶・青) ×ℓ	PCCV0.15SQ×3芯 (茶・青・黒) ×ℓ
周囲温度		0~60℃			
保存温度範囲		-10~70℃			
質量		15g (リード線長さA：1000mmの場合)、35g (リード線長さB：3000mmの場合)、15g (リード線長さ300mm M8コネクタ付の場合)			

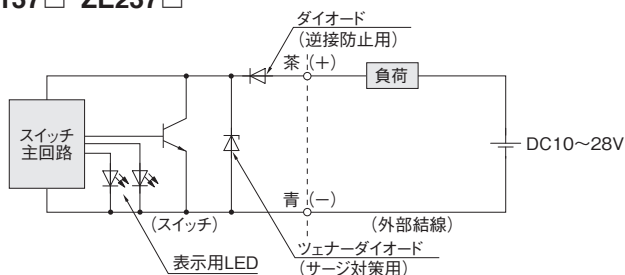
注1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。

2：当社試験規格による。

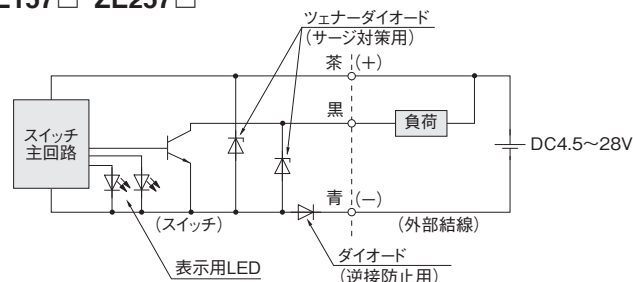
3：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm

内部回路

ZE137□・ZE237□

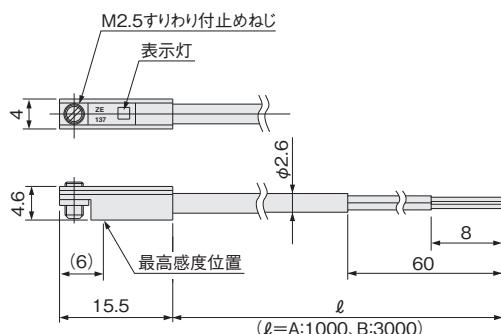


ZE157□・ZE257□

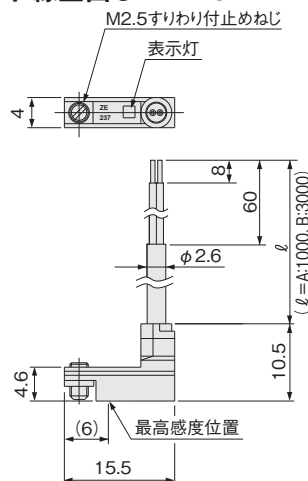


寸法図 (mm)

●リード線横出し ZE137□・ZE157□

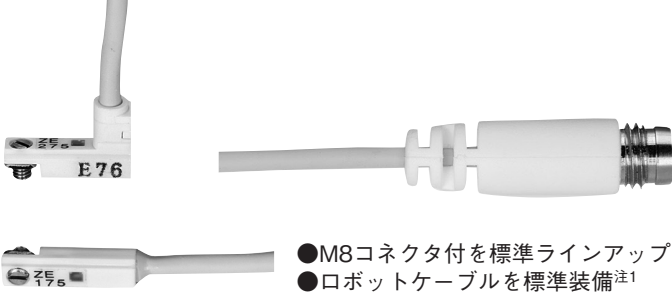


●リード線上出し ZE237□・ZE257□



ZE177・ZE277

3線式PNP出カタイプ
2色発光無接点センサスイッチ



- M8コネクタ付を標準ラインアップ
- ロボットケーブルを標準装備^{注1}

対応シリンダ

- ベーシックシリンダ●ミニビットシリンダ●ジグシリンダCシリーズ●ミニガイドスライダ●ガイド付ジグシリンダ●ハイマルチシリンダ
- ツインロッドシリンダBシリーズ●ロッドスライダ●Zスライダ●ロッドレスシリンダMRBシリーズ^{注1}●ロッドレスシリンダORBシリーズ^注

注1：リード線横出しタイプのみ
2：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

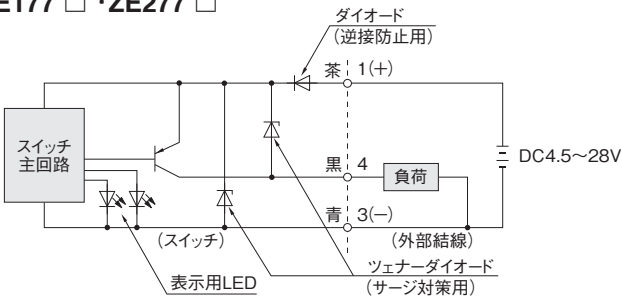
仕様

項目	形式	ZE177 □	ZE277 □
配線方式		3 線式 PNP 出力	
リード線引出し方向		横出し	上出し
電源電圧		DC4.5 ～ 28V	
負荷電圧		DC4.5 ～ 28V	
負荷電流		40mA MAX.	
消費電流		10mA MAX. (DC24V)	
内部降下電圧 ^{注1}		2V MAX. (負荷 10mA 以下の場合は 0.8V MAX)	
漏れ電流		50 μ A MAX. (DC24V)	
応答時間		1ms MAX.	
絶縁抵抗		100M Ω MIN. (DC500V メガーにて、ケース - リード線端末間)	
耐電圧		AC500V (50/60Hz) 1 分間 (ケース - リード線端末間)	
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非繰返し)	
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅 1.5mm・10 ～ 55Hz)	
保護構造		IP67 (IEC 規格)、JIS C0920 (防浸形)	
作動表示		適正作動領域：ON時緑色LEDインジケータ点灯、作動領域：ON時赤色LEDインジケータ点灯	
リード線 ^{注3}		PCCV0.15SQ × 3 芯 (茶・青・黒) × ℓ	
周囲温度		0 ～ 60℃	
保存温度範囲		－ 10 ～ 70℃	
質量		15g (リード線長さ A：1000mm の場合)、35g (リード線長さ B：3000mm の場合) 15g (リード線長さ 300mm M8 コネクタ付の場合)	

注1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。
2：当社試験規格による。
3：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm G；300mm M8 コネクタ付、ZE177 □、ZE277 □のみ

内部回路

ZE177 □ ・ZE277 □

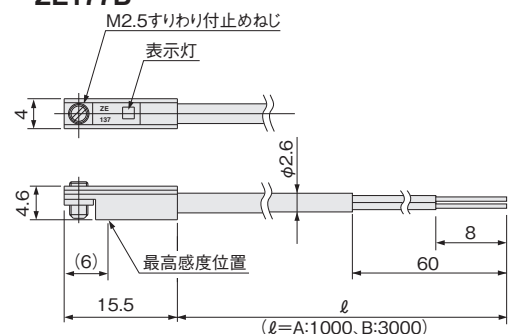


寸法図 (mm)

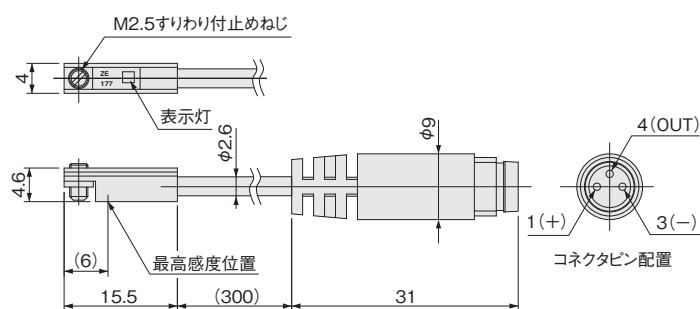
●リード線横出し

ZE177A

ZE177B



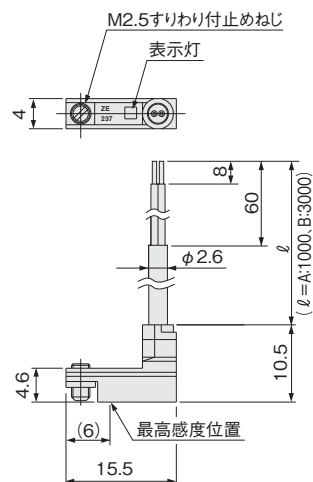
ZE177G



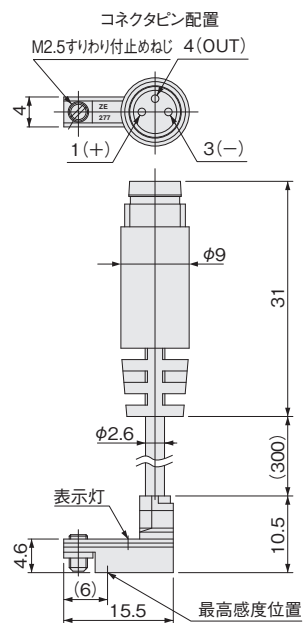
●リード線上出し

ZE277A

ZE277B



ZE277G



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
ハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアシス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブバック
低速
シリンド
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

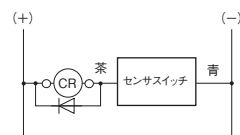
無接点センサスイッチの結線要領

●2線式タイプ

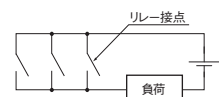
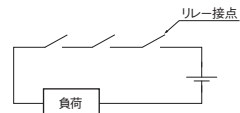
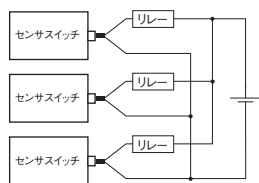
●基本的な接続



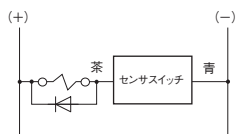
●リレーとの接続



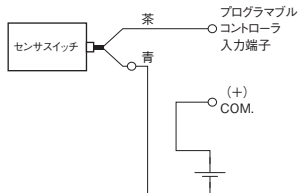
AND (直列) 接続、OR (並列) 接続



●電磁弁との接続



●プログラマブルコントローラとの接続

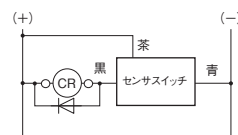


●3線式 NPN出力タイプ

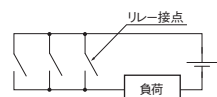
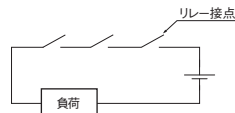
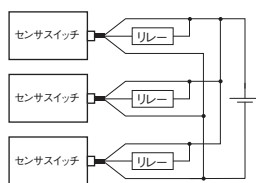
●基本的な接続



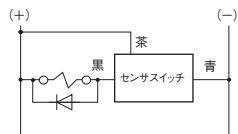
●リレーとの接続



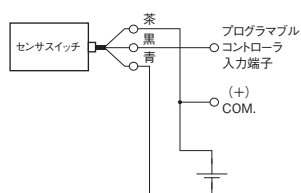
AND (直列) 接続、OR (並列) 接続



●電磁弁との接続



●プログラマブルコントローラとの接続

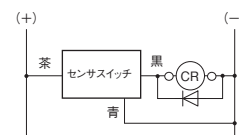


●3線式 PNP出力タイプ

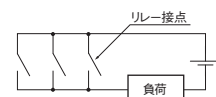
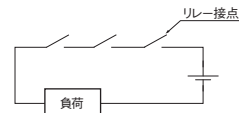
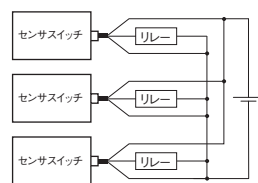
●基本的な接続



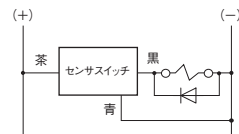
●リレーとの接続



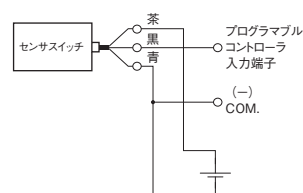
AND (直列) 接続、OR (並列) 接続



●電磁弁との接続



●プログラマブルコントローラとの接続



1. リード線の色に注意して結線してください。過電流保護がないため、誤配線をしますとセンサスイッチが破壊されます。
2. 電磁リレー等の誘導性負荷には、サージ対策用保護ダイオードの使用をおすすめします。
3. センサスイッチの個数に比例して回路電圧を降下させますので、AND (直列) 接続で使用することは避けてください。
4. OR (並列) 接続の場合、センサスイッチの出力どうし (例えば黒色線どうし) を直接つなぐこともできますが、漏れ電流がセンサスイッチの数分増えますので、負荷の復帰不良に注意してください。

5. センサスイッチが磁気感应形センサスイッチのため、外部磁界の強い場所での使用、および動力線など大電流への接近は避けてください。また、取付部材には磁性体を使用しないでください。誤作動の原因となります。
6. リード線を強く引っ張ったり、極端に折り曲げたりして、無理な力を掛けないようにしてください。
7. 化学薬品やガスなどにさらされる環境での使用は避けてください。
8. 水や油のかかる雰囲気での使用については最寄りの当社営業所へご相談ください。

CS5T□・CS11T□



有接点センサスイッチ

コガネイ CS5TA

コガネイ CS11TA

●ロボットケーブルを標準装備^{注1}

対応シリンダ

●ノックシリンダ複動形 ●マルチマウントシリンダ ●ダイナシリンダ ●KSDシリンダ ●TDA φ6 ●ORK φ16 ●RAP ●RAN ●スイングシリンダ

注1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

仕様

項目	形式	CS5T□	CS11T□
配線方式		2線式	
負荷電圧		DC5～28V AC85～115V (r.m.s.)	DC10～28V
負荷電流		DC0.1～40mA AC2～25mA	DC5～40mA
内部降下電圧 ^{注1}		0.1V MAX. (負荷電流40mA時)	2.1V MAX. (負荷電流40mA時)
漏れ電流		0mA	
応答時間		1ms MAX.	
絶縁抵抗		100MΩ MIN. (DC500Vメガーにて、ケース-リード線端末間)	
耐電圧		AC1500V (50/60Hz) 1分間 (ケース-リード線端末間)	AC1000V (50/60Hz) 1分間 (ケース-リード線端末間)
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非繰返し)	
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz) 共振周波数2750±250Hz	
保護構造		IP67 (IEC規格)、JIS C0920 (防浸形)	
作動表示		—	ON時赤色LEDインジケータ点灯
リード線 ^{注3}		PVC 0.2SQ×2芯×ℓ	
周囲温度		0～60℃	
保存温度範囲		— 10～70℃	
接点保護対策		要 (1841ページの接点保護対策をご覧ください。)	
質量		20g (リード線長さA：1000mmの場合)	

注1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。

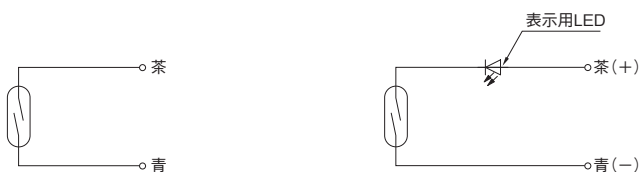
注2：当社試験規格による。

注3：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm

内部回路

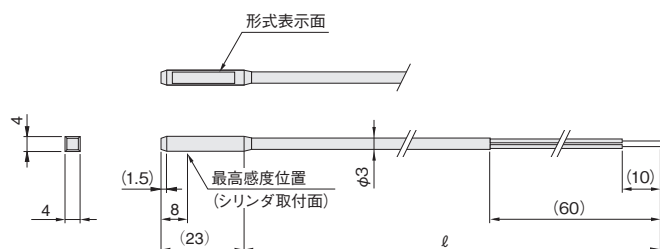
CS5T□

CS11T□

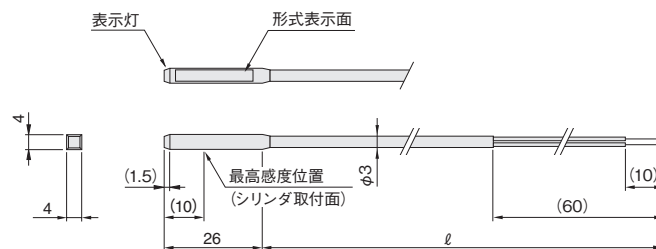


寸法図 (mm)

CS5T□



CS11T□



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
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

ZC201□・ZC205□



有接点センサスイッチ



●ロボットケーブルを標準装備^{注1}

対応シリンダ

●ペンシリンダ

注 1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

仕様

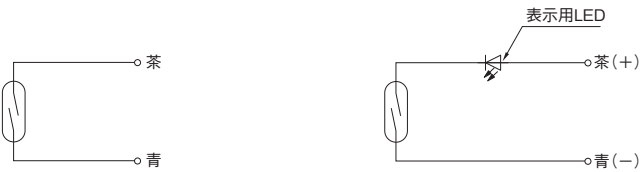
項目	形式	ZC201□	ZC205□
配線方式		2線式	
負荷電圧		DC5～28V AC85～115V (r.m.s.)	DC10～28V
負荷電流		DC0.1～40mA AC2～25mA	DC5～40mA
内部降下電圧 ^{注1}		0.1V MAX. (負荷電流40mA時)	2.1V MAX. (負荷電流40mA時) ^{注1}
漏れ電流		0mA	
応答時間		1ms MAX.	
絶縁抵抗		100MΩ MIN. (DC500Vメガーにて、ケース-リード線端末間)	
耐電圧		AC1500V (50/60Hz) 1分間 (ケース-リード線端末間)	AC1000V (50/60Hz) 1分間 (ケース-リード線端末間)
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非繰返し)	
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz) 共振周波数2750±250Hz	
保護構造		IP67 (IEC規格)、JIS C0920 (防浸形)	
作動表示		—	ON時赤色LEDインジケータ点灯
リード線 ^{注3}		PCCV 0.2SQ×2芯×ℓ	
周囲温度		0～60℃	
保存温度範囲		－10～70℃	
接点保護対策		要 (1841ページの接点保護対策をご覧ください。)	
質量		20g (リード線長さA：1000mmの場合)	

注 1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。
2：当社試験規格による。
3：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm

内部回路

ZC201□

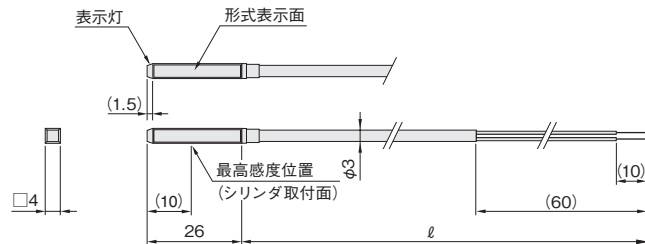
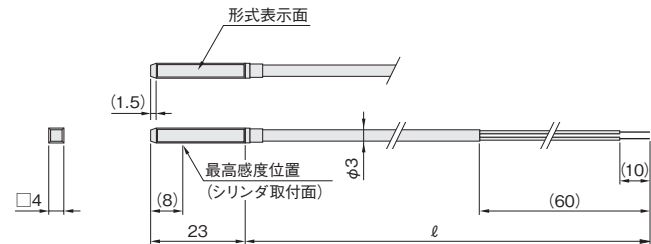
ZC205□



寸法図 (mm)

ZC201□

ZC205□



CS3M□・4M□・5M□



有接点センサスイッチ

●ロボットケーブルを標準装備^{注1}

対応シリンダ

●スリムシリンダ●ツインポートシリンダ●ORC●ORCA●ORGA●ORK^{注2}

●MRG●スイングシリンダ●ツイストシリンダ

注1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

注2：φ16を除く

仕様

項目	形式	CS3M□		CS4M□		CS5M□	
配線方式		2線式					
負荷電圧		DC10～30V	AC85～230V (r.m.s.)	DC10～30V	AC85～115V (r.m.s.)	DC3～30V	AC85～115V (r.m.s.)
負荷電流		10～50mA ^{注1}	10～50mA (AC85～115V) ^{注1} 5～15mA (AC115～230V) ^{注1}	5～25mA ^{注1}	5～20mA ^{注1}	0.1～60mA	2～25mA
内部降下電圧 ^{注2}		2.5V MAX. (負荷電流50mA時)		2.2V MAX. (負荷電流25mA時)		0.2V MAX. (負荷電流60mA時)	
漏れ電流		0mA					
応答時間		1ms MAX.					
絶縁抵抗		100MΩ MIN. (DC500Vメガーにて、ケース-リード線端末間)					
耐電圧		AC2200V (50/60Hz) 1分間(ケース-リード線端末間)		AC1500V (50/60Hz) 1分間(ケース-リード線端末間)			
耐衝撃 ^{注3}		294.2m/s ² (非繰返し)					
耐振動 ^{注3}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz) 共振周波数5000±400Hz					
作動表示		ON時赤色LEDインジケータ点灯				—	
リード線 ^{注4}		PVC 0.2SQ×2芯×ℓ					
周囲温度		0～60℃					
保存温度範囲		－ 10～70℃					
接点保護対策		要(1841ページの接点保護対策をご覧ください。)					
質量		20g(リード線長さA：1000mmの場合)					

注1：Ta=37℃

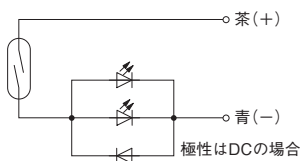
注2：内部降下電圧は負荷電流により変動します。

注3：当社試験規格による。

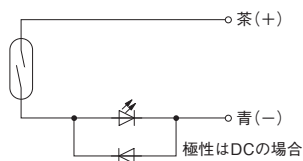
注4：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm

内部回路

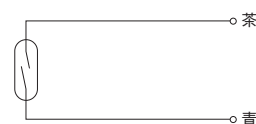
CS3M□



CS4M□

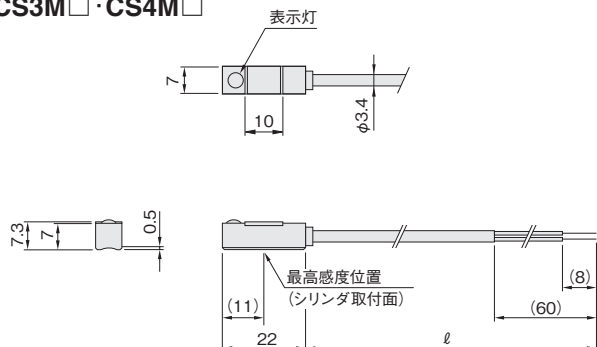


CS5M□

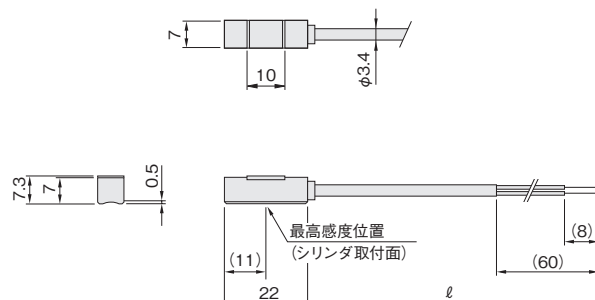


寸法図 (mm)

CS3M□・CS4M□



CS5M□



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
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

CS3H□・4H□・5H□



有接点センサスイッチ



●ロボットケーブルを標準装備^{注1}

対応シリンダ

●スライドユニット

注 1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

仕様

項目	形式	CS3H□		CS4H□		CS5H□	
配線方式		2線式					
負荷電圧		DC10～30V	AC85～115V (r.m.s.)	DC10～30V	AC85～115V (r.m.s.)	DC3～30V	AC85～115V (r.m.s.)
負荷電流		10～50mA ^{注1}	10～50mA ^{注1}	5～25mA ^{注1}	5～20mA	0.1～60mA	2～25mA
内部降下電圧 ^{注2}		2.5V MAX. (負荷電流50mA時)		2.2V MAX. (負荷電流25mA時)		0.2V MAX. (負荷電流60mA時)	
漏れ電流		0mA					
応答時間		1ms MAX.					
絶縁抵抗		100MΩ MIN. (DC500Vメガーにて、ケース・リード線端末間)					
耐電圧		AC1500V (50/60Hz) 1分間 (ケース・リード線端末間)					
耐衝撃 ^{注3}		294.2m/s ² (非繰返し)					
耐振動 ^{注3}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz)					
保護構造		—					
作動表示		ON時赤色LEDインジケータ点灯				—	
リード線 ^{注4}		PCCV 0.2SQ×2芯×ℓ					
周囲温度		0～60℃					
保存温度範囲		— 10～70℃					
接点保護対策		要 (1841ページの接点保護対策をご覧ください。)					
質量		30g (リード線長さA：1000mmの場合)					

注 1：Ta=37℃

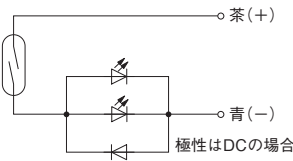
2：内部降下電圧は負荷電流により変動します。

3：当社試験規格による。

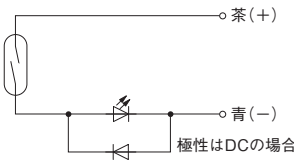
4：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm

内部回路

CS3H□



CS4H□

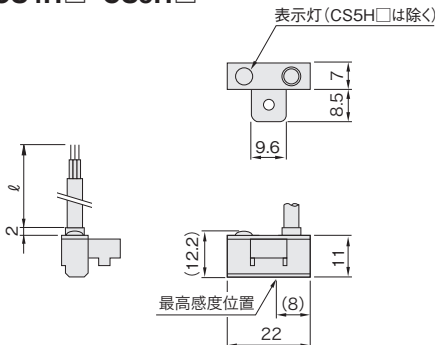


CS5H□



寸法図 (mm)

CS3H□・CS4H□・CS5H□



ZC301□・ZC305□



有接点センサスイッチ



●ロボットケーブルを標準装備^{注1}

対応シリンダ

●AGTB●AGTC●MRC

注 1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

仕様

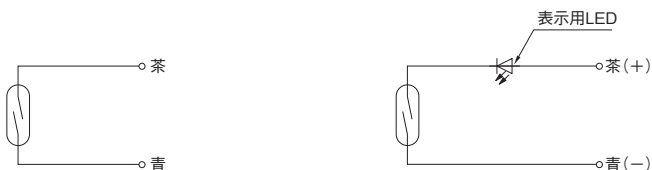
項目	形式	ZC301□	ZC305□
配線方式		2線式	
負荷電圧		DC5～28V	DC10～28V
負荷電流		0.1～40mA	5～40mA
内部降下電圧 ^{注1}		0.1V MAX.(負荷電流40mA時)	2.1V MAX.(負荷電流40mA時)
漏れ電流		0mA	
応答時間		1ms MAX.	
絶縁抵抗		100MΩ MIN.(DC500Vメガーにて、ケース-リード線端間)	
耐電圧		AC1500V(50/60Hz) 1分間(ケース-リード線端間)	AC1000V(50/60Hz) 1分間(ケース-リード線端間)
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非繰返し)	
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz) 共振周波数2750±250Hz	
保護構造		IP67(IEC規格)、JIS C0920(防浸形)	
作動表示		—	ON時赤色LEDインジケータ点灯
リード線 ^{注3}		PCCV 0.25SQ×2芯×ℓ	
周囲温度		0～60℃	
保存温度範囲		－10～70℃	
接点保護対策		要(1841ページの接点保護対策をご覧ください。)	
質量		20g(リード線長さA：1000mmの場合)	

注 1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。
 2：当社試験規格による。
 3：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm

内部回路

ZC301□

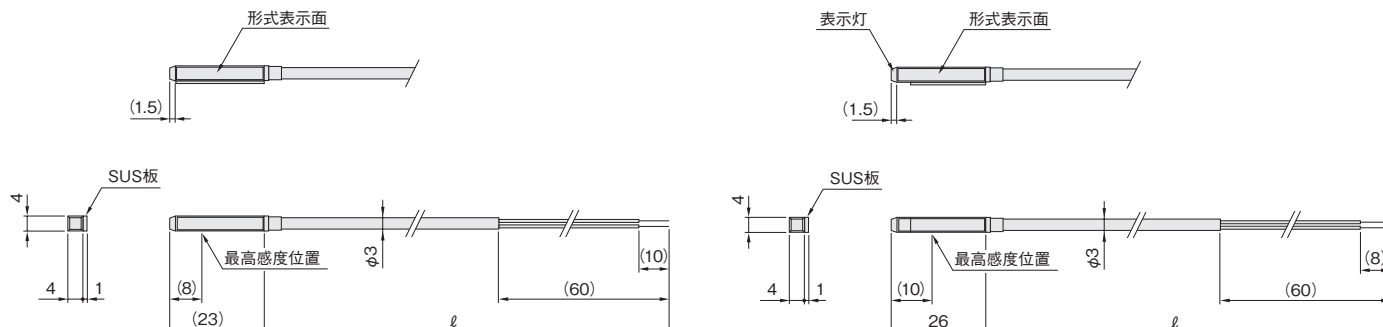
ZC305□



寸法図 (mm)

ZC301□

ZC305□



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
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

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

ZC601□・ZC605□



コガネイ ZC601A

コガネイ ZC605A

有接点センサスイッチ

●ロボットケーブルを標準装備^{注1}

対応シリンダ

●アクシスシリンダ

注 1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

仕様

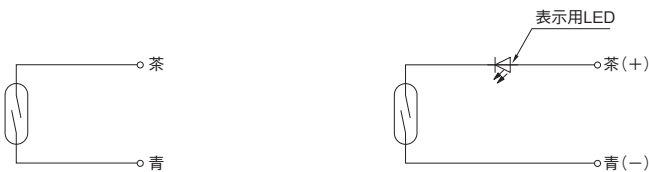
項目	形式	ZC601□	ZC605□
配線方式		2線式	
負荷電圧		DC5～28V	DC10～28V
負荷電流		DC0.1～40mA	DC5～40mA
内部降下電圧 ^{注1}		0.1V MAX.(負荷電流40mA時)	2.1V MAX.(負荷電流40mA時)
漏れ電流		0mA	
応答時間		1ms MAX.	
絶縁抵抗		100MΩ MIN.(DC500Vメガーにて、ケース・リード線端末間)	
耐電圧		AC1500V(50/60Hz) 1分間(ケース・リード線端末間)	AC1000V(50/60Hz) 1分間(ケース・リード線端末間)
耐衝撃 ^{注2}		294.2m/s ² (非繰返し)	
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz) 共振周波数2750±250Hz	
保護構造		IP67 (IEC規格)、JIS C0920 (防浸形)	
作動表示		—	ON時赤色LEDインジケータ点灯
リード線 ^{注3}		PCCV 0.25SQ×2芯×ℓ	
周囲温度		0～60℃	
保存温度範囲		－10～70℃	
接点保護対策		要(1841ページの接点保護対策をご覧ください。)	
質量		20g(リード線長さA：1000mmの場合)	

注 1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。
2：当社試験規格による。
3：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm

内部回路

ZC601□

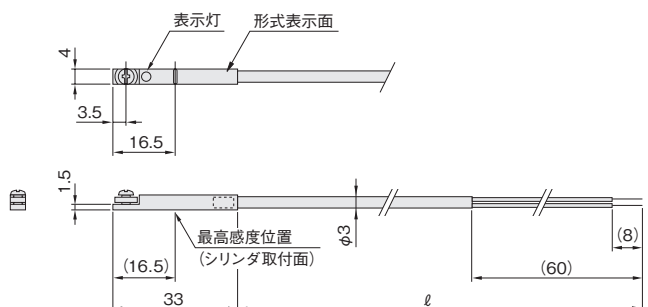
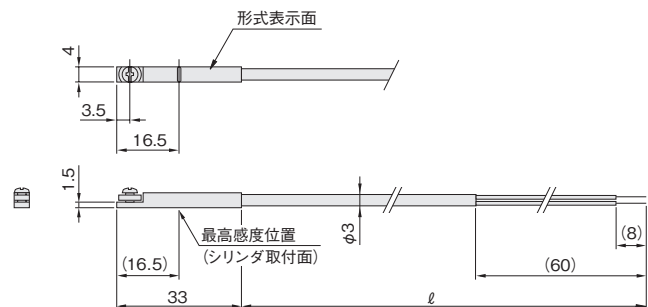
ZC605□



寸法図 (mm)

ZC601□

ZC605□



ZE101□・102□・201□・202□



有接点センサスイッチ

対応シリンダ

●ジグシリンダCシリーズ●ミニガイドスライダ●ガイド付ジグシリンダ●ツインロッドシリンダBシリーズ●ロッドスライダ●マルチスライダ●フラットロッドレス●ORV^{注2}●ORS^{注2}●MRS^{注2}●ORW・MRW●RAG●RAT

注1：ロボットケーブルに使用されている物と同じ導体を使用しているため、耐屈曲性に優れています。

2：リード線横出しタイプのみ

仕様

項目	形式	ZE101□	ZE102□	ZE201□	ZE202□
配線方式		2線式			
リード線引出し方向		横出し		上出し	
負荷電圧		DC5～28V、AC85～115V	DC10～28V、AC85～115V	DC5～28V、AC85～115V	DC10～28V、AC85～115V
負荷電流		DC40mA MAX.、AC20mA MAX.	DC5～40mA、AC5～20mA	DC40mA MAX.、AC20mA MAX.	DC5～40mA、AC5～20mA
内部降下電圧 ^{注1}		0.1V MAX.(負荷電流DC40mA時)	3.0V MAX.	0.1V MAX.(負荷電流DC40mA時)	3.0V MAX.
漏れ電流		0mA			
応答時間		1ms MAX.			
絶縁抵抗		100MΩ MIN.(DC500Vメガーにて、ケース・リード線端末間)			
耐電圧		AC1500V(50/60Hz) 1分間(ケース・リード線端末間)			
耐衝撃 ^{注2}		294m/s ² (非繰返し)			
耐振動 ^{注2}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz) 共振周波数2750±250Hz			
保護構造		IP67(IEC規格)、JIS C0920(防浸形)			
作動表示		なし	ON時赤色LEDインジケータ点灯	なし	ON時赤色LEDインジケータ点灯
リード線 ^{注3}		PCCV0.2SQ×2芯(茶・青)×ℓ			
周囲温度		0～60℃			
保存温度範囲		-10～70℃			
接点保護対策		要(1841ページの接点保護対策をご覧ください。)			
質量		15g(リード線長さA：1000mmの場合)、35g(リード線長さB：3000mmの場合)			

注1：内部降下電圧は負荷電流により変動します。

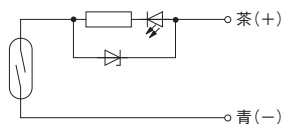
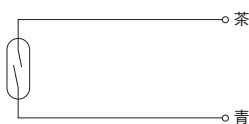
2：当社試験規格による。

3：リード線長さ ℓ：A；1000mm、B；3000mm

内部回路

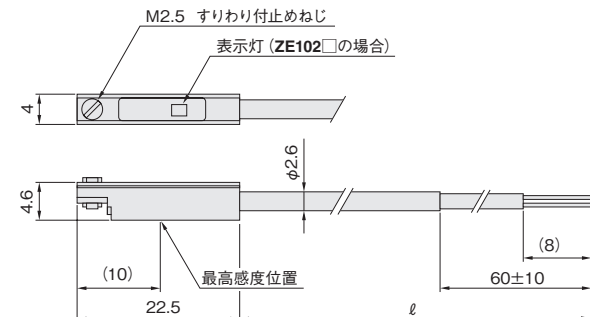
ZE101□・ZE201□

ZE102□・ZE202□

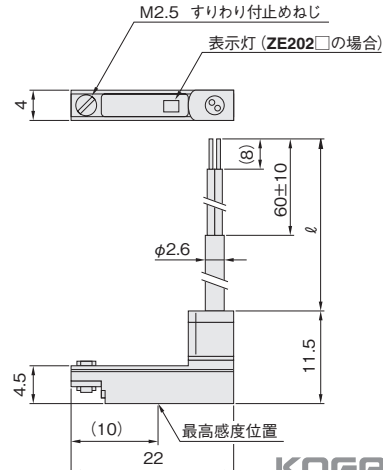


寸法図 (mm)

●リード線横出し ZE101□・ZE102□



●リード線上出し ZE201□・ZE202□



KOGANEI 1839

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
アクサス
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
ケーブル
ORV
ORC
φ10
ORCA
ORGA
ORK
ORC
φ63,φ80
ORW
MRW
ORB
MRV
MRC
MRG
MRB
ORS
MRS
RAP
RAT
RAF
RAN
RAG
RWT
スイング
ツイスト
エアハンド
シハンド
フラット形
エアハンド
三爪
ハンド
メカ
ハンド
ラバー
ハンド
MJC
コンプラ
イアンス
コンプラ
θレス
SHM
マイクロ
SHM
高速
バルブバック
低速
シリンダ
リニア
磁気
ストローク
センサ
センサ
スイッチ
CJ
CRE

ミニ
ビット
ノック
マルチ
ジグ C
ジグ C
ストローク
ジグ C
低摩擦
ベースック
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
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

CS2F・3F・4F・5F

有接点センサスイッチ

対応シリンド

●スリムシリンド^注●ダイナシリンド●スイングシリンド
注：スリムブロックシリンドφ16を除く。

仕様

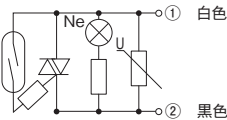
項目	形式	CS2F	CS3F	CS4F	CS5F
配線方式		2線式			
負荷電圧		AC85～230V (r.m.s.)	DC5～30V	DC5～30V	DC3～30V
負荷電流		2～200mA	10～46mA ^{注1}	5～25mA ^{注1}	0.1～80mA
内部降下電圧		3V MAX. (負荷電流200mA時)	3V MAX. (負荷電流46mA時) ^{注2}	2.8V MAX. (負荷電流25mA時) ^{注2}	0.1V MAX. (負荷電流80mA時)
漏れ電流		1mA MAX. (AC100Vにて) 2mA MAX. (AC200Vにて)	0mA		
応答時間		2ms MAX.	1.2ms MAX.		
絶縁抵抗		100MΩ MIN. (DC500Vメガーにて、ケース-リード線端末間)			
耐電圧		AC500V (50/60Hz) 1分間 (ケース-リード線端末間)			
耐衝撃 ^{注3}		294.2m/s ² (非繰返し)			
耐振動 ^{注3}		88.3m/s ² (複振幅1.5mm・10～55Hz) 共振周波数5000±400Hz			
保護構造		—			
作動表示		ON時赤色ネオンランプ消灯	ON時赤色LEDインジケータ点灯		—
結線方式		DIN式コネクタ付 (キャプタイヤ外径φ6.5MAX.,芯線φ1.25SQ MAX.)			
周囲温度		0～60℃			
保存温度範囲		－ 10～70℃			
接点保護対策		不要	要 (1841ページの接点保護対策をご覧ください。)		
質量		40g			

注 1：Ta=37℃
2：内部降下電圧は負荷電流により変動します。
3：当社試験規格による。

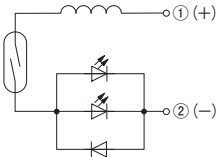


内部回路

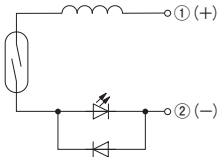
CS2F



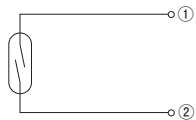
CS3F



CS4F



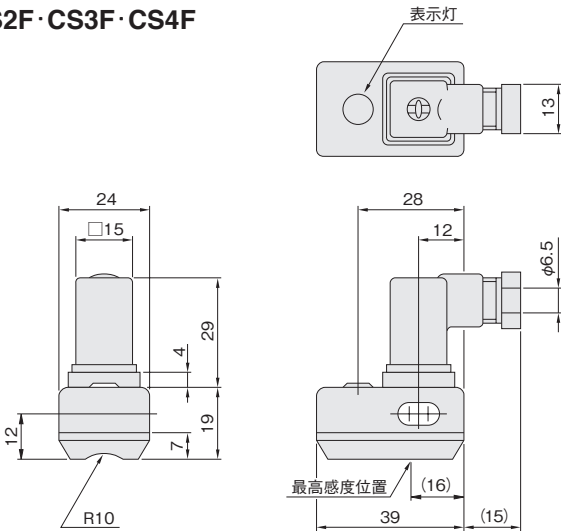
CS5F



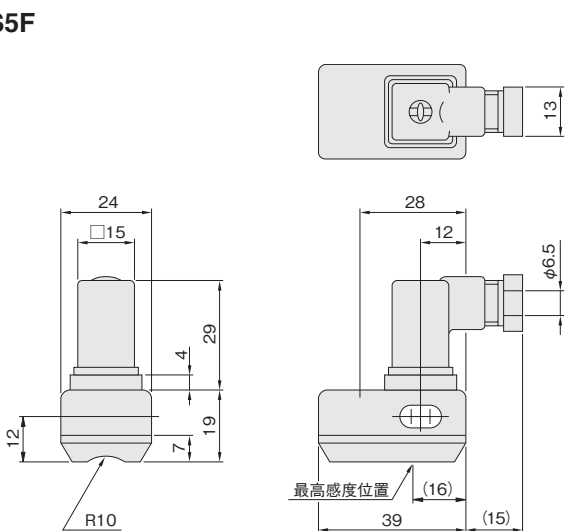
○数字はコネクタタイプ・F形の端子番号です。

寸法図 (mm)

CS2F・CS3F・CS4F



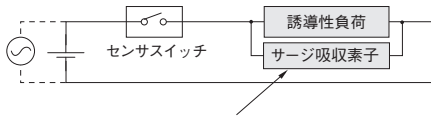
CS5F



有接点センサスイッチの接点保護対策

有接点センサスイッチを安定した状態でご使用いただくために、下記のような接点保護対策を行なってください。

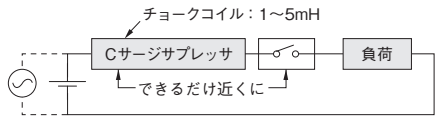
●誘導性負荷（電磁リレー等）を接続する場合



DCの場合…ダイオードまたはCRなど
ACの場合…CRなど
ダイオード：順方向は回路電流以上、
逆方向は回路電圧の10倍以上の
逆耐圧のもの。
CR：C=0.01～0.1 μ F
R=1～4k Ω

●容量性サージが発生する場合

（リード線の長さが10mを超える場合。）



ミニ ビット
ノック
マルチ
ジグC
ジグC ストローク
ジグC 低摩擦
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 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
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

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