

MEPAC (平行開閉チャック)

エコマルチタイプ X9608, X9612, X9618

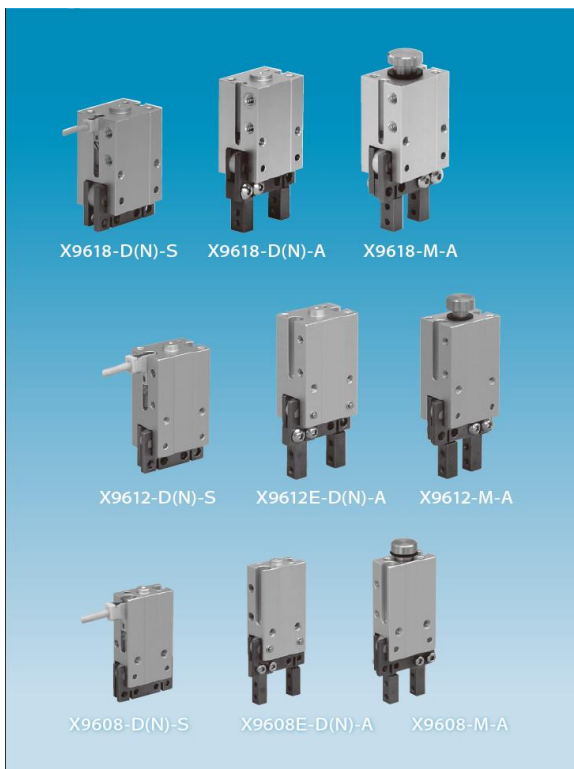
開閉動作確認センサ に新タイプ追加!!



2色発光&ロボットケーブル付無接点タイプ

センサの適切な位置を LED インジケータの発光色によって表示する 2色発光センサもラインナップしました。

- ・ロボットケーブルと同一の導体を使用した、耐屈曲性に優れたケーブルです。
- ・2線式、3線式を用意しました。



■バリエーション

| ストローク (mm) | 3 | 4 | 6 | 8 | 12 | アタッチメント | センサ | Eタイプ |
|---------------|---|---|---|---|----|---------|-----|------|
| モデルNo. | | | | | | | | |
| X9608-N(D) | | ○ | | | | | ○ | ○ |
| X9612-N(D) | | | ○ | | | | ○ | ○ |
| X9612-M | | ○ | | | | | ○ | ○ |
| X9618-N(D) | | | | ○ | | | ○ | |
| X9618L-N(D) | | | | | ○ | | ○ | |
| X9618-M | | | ○ | | | | ○ | |

※型式の () は単動。例 X9608-D

※チャックバリエーションは最新の製品ガイドブックもご覧ください。



EタイプはフィンガイドピンにE型止め輪付。
モデルNo. X96□□E

E型止め輪付

製品記号の読み方

X9608-D-C-A-SS-ZE235A

モデルNo.

X9608
X9612
X9618
X9618L
X9608E
X9612E

D: 復動
N: 単動
M: メカ

センターポート
オプション
無記号: なし
C: センターポート

付属センサ
無記号: なし
S: 1ヶ
SS: 2ヶ

アタッチメント
無記号: なし
A: アタッチメント付
AR: アタッチメント逆取付

センサ仕様

型式は下記表よりお選びください。

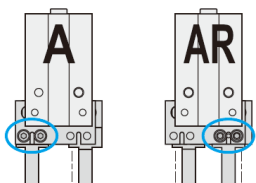


ケーブル
取出方向
直角方向

ケーブル
取出方向
軸方向

単動・復動

※メカタイプは図と逆になるのでご注意ください。
※お客様での取付変更も可能です。



単動: エア外径把持
復動: エア外径把持
単動: パネ外径把持
復動: エア内径把持

■センサ型式

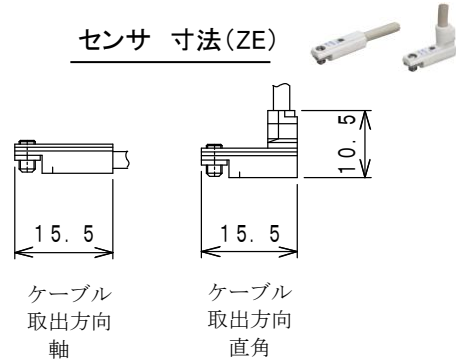
| ロボットケーブル | | | | 2色発光 & ロボットケーブル | | | |
|----------|----------|--------|--------|-----------------|----------|--------|--------|
| 配線方式 | ケーブル取出方向 | ケーブル長さ | | 配線方式 | ケーブル取出方向 | ケーブル長さ | |
| | | 1m | 3m | | | 1m | 3m |
| 2線式 | 軸方向 | ZE135A | ZE135B | 2線式 | 軸方向 | ZE137A | ZE137B |
| | 直角方向 | ZE235A | ZE235B | | 直角方向 | ZE237A | ZE237B |
| 3線式 | 軸方向 | ZE155A | ZE155B | 3線式 | 軸方向 | ZE157A | ZE157B |
| | 直角方向 | ZE255A | ZE255B | | 直角方向 | ZE257A | ZE257B |

■ センサ仕様(概要)

ロボットケーブル仕様(2色発光含む)

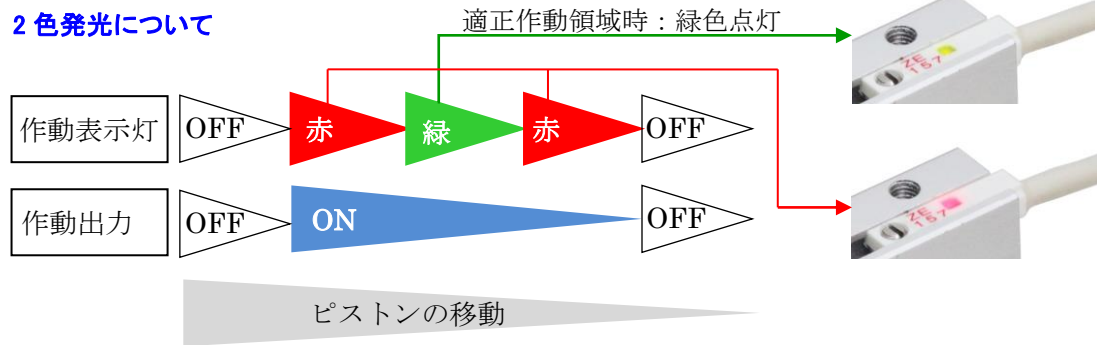
| | | |
|-----------------|-------------------|-------------|
| センサ型式 | ZE235 ZE135 | ZE255 ZE155 |
| センサ型式 (2色発光) | ZE237 Z137 | ZE257 ZE157 |
| 配線方式 | 2線式 | 3線式 |
| 電源電圧 | - | DC4.5~28V |
| 負荷電圧 | DC10~28V | DC4.5~28V |
| 負荷電流 | 2.5~20mA (25°Cにて) | 40mA MAX |
| 周囲温度 | 5~50°C | |
| 質量 | 15g(1m) 35g(3m) | |
| メーカー | 株式会社 コガネイ | |

センサ 寸法(ZE)

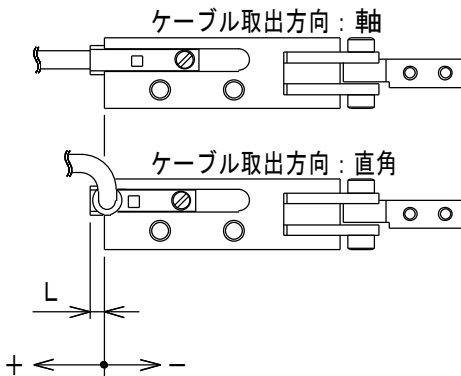


※センサ詳細仕様、内部回路図などはお問い合わせください。
 ※PNPタイプはお問い合わせください。

2色発光について



■ センサ飛び出し寸法



| タイプ | ケーブル 取出方向 | センサ 型式 | X9608(M) | | X9612(M) | | X9618(M) | | X9618L | |
|--------------|--------------|-----------|----------|----|----------|----|----------|----|--------|-----|
| | | | 開 | 閉 | 開 | 閉 | 開 | 閉 | 開 | 閉 |
| ロボット ケーブル | 軸方向 | ZE1□□ | 1 | -3 | 3 | -3 | 2 | -5 | 4 | -7 |
| | 直角方向 | ZE2□□ | -2 | -3 | -1 | -3 | -1 | -5 | 1 | -10 |

- センサ本体の飛び出し寸法(L)を示します。
- 「ON」限界位置の実測値(目安)です。
- 実際に取り付けの場合は、安全を見込んで開側は一侧へ、閉側は+側へずらして取り付けてください。
- ケーブル直角出しは開端検出の場合、センサ差込方向が図と逆になります。
- センサ飛び出部が他の部品と干渉しないよう、L + 10mm 以上のスペースを確保してください。



株式会社 **マシンエンジニアリング**

〒399-4583 長野県上伊那郡南箕輪村2380-480
 TEL 0265-76-0001 FAX 0265-76-9601

<http://www.meg.co.jp>
 e-mail : d-sales@meg.co.jp

20230302