## 装置の省スペース化に貢献 する小形薄形ガイド付空気圧 シリンダ。

- ●内径 φ12~ φ32の小形薄形ガイド付空気圧シリン
- ●使用用途に合わせ16種類のスイッチから選択可能。
- ●ボディ本体の表面、裏面にそれぞれスイッチ溝を2ヵ
- ●配管ポートはボディ表面と側面にあり2方向の選択 配管が可能。
- ●ボディ本体の取付穴は表面に貫通穴、底面にタップ 穴、裏面にピッチ幅が異なる2種類のタップ穴があ り様々な固定に対応。



## シリンダ仕様

機種	10G-3
種類	すべり軸受/リニアブシュ軸受
	φ 12 · φ 16 · φ 20 · φ 25 · φ 32
使 用 流 体	空 気
給油	
使 用 圧 力 範 囲	0.1~1MPa
耐 圧 力	1.5MPa
使用速度範囲	50~500mm/s
使用温度範囲	+5~+50°C
	両側クッションパッド付(ニトリルゴム)
ストローク長さの許容差	φ 12~ φ 25∶0~1.5mm、 φ 32∶0~+2.0mm
配 管 接 続 口 径	φ12 · φ16 : M5×0.8、 φ20~ φ32 : Rc1/8

## 標準ストローク製作範囲

内径	シリンダストローク (mm)												
(mm)	10	20	25	30	40	50	75	100	125	150	175	200	
φ 12	0	0	_	0	0	0	0	0	_	_	_	_	
φ 16	0	0	_	0	0	0	0	0	_	_	_	_	
φ 20	_	0	_	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
φ 25	_	0	_	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
φ 32	_	_	0	_	_	0	0	0	0	0	0	0	

## 商品体系 単位:mm 構造 機種 φ12 φ16 φ20 φ25 φ32 すべり軸受 10G-3AM 複動形 リニアブシュ軸受 10G-3AL

小形薄形ガイド付空気圧シリンダ

理論出力	表							単位:N
内征	<u> </u>	受圧面積			使用圧	力MPa		
mm		mm <sup>2</sup>	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7
	押側	113	22.6	33.9	45.2	56.5	67.8	79.1
φ 12	引側	84	16.8	25.2	33.6	42	50.4	58.8
	押側	201	40.2	60.3	80.4	100.5	120.6	140.7
φ 16	引側	150	30	45	60	75	90	105
4.00	押側	314	62.8	94.2	125.6	157	188.4	219.8
φ 20	引側	235	47	70.5	94	117.5	141	164.5
	押側	490	98	147	196	245	294	343
φ 25	引側	377	75.4	113.1	150.8	188.5	226.2	263.9
	押側	804	160.8	241.2	321.6	402	482.4	562.8
φ 32	引側	603	120.6	180.9	241.2	301.5	361.8	422.1

質量表														単位:g
種類	内径					シリン	ダスト	ローク	(mm)					PD/PE
但积	mm	10	20	25	30	40	50	75	100	125	150	175	200	スイッチ
	φ 12	190	230	_	270	310	350	470	570	_	_	_	_	
	φ 16	270	330	_	380	440	490	660	800	_	_	_	_	
すべり軸受	φ 20	_	540	_	630	710	800	1040	1250	1500	1710	1930	2140	
	φ 25	_	780	_	900	1020	1140	1480	1780	2130	2420	2720	3010	
	φ 32	_	_	1320	_	_	1750	2190	2620	3160	3590	4020	4450	1:15
	φ 12	180	220	_	260	320	350	450	540	_	_	_	_	3:35
	φ 16	270	320	_	370	470	520	650	780	_	_	_	_	
リニアブシュ軸受	φ 20	_	550	_	630	800	880	1080	1280	1550	1750	1950	2150	
	φ 25	_	790	_	900	1150	1260	1530	1800	2140	2410	2680	2950	
	φ 32	_	_	1280	_	_	1670	2300	2690	3170	3550	3940	4330	

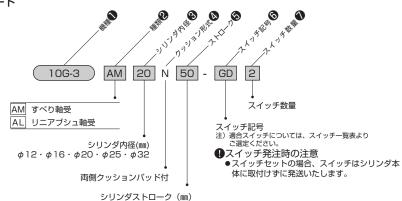
●スイッチ加算質量の1、3はコード長さです。 (1:1m 3:3m)

|計算式||シリンダ質量(g)=基本質量+(スイッチ質量×スイッチ数量)

計算例 10G-3 すべり軸受 内径φ20 シリンダストローク50mm PD11L3 (コード1m付) 2個 800+ (35×2) =870g

省スペース形空気圧シリンダ

## スタンダード



## 標準ストローク製作範囲

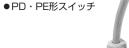
内径	シリンダストローク (mm)												
mm	10	20	25	30	40	50	75	100	125	150	175	200	
φ 12	0	0	_	0	0	0	0	0	_	_	_	_	
φ 16	0	0	_	0	0	0	0	0	_	_	_	_	
φ 20	_	0	_	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
φ 25	_	0	_	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
φ 32	_	_	0	_	_	0	0	0	0	0	0	0	

## スイッチ一覧表

	77 7620								
種類	スイッチ記号	負荷電圧範囲	負荷電流範囲	保護回路	表示灯	結線方式	コード長さ	適合負荷	
 有 接	GD PD11L3	DC24V	DC:5~40mA	なし	発光ダイオード	0.2mm² 2芯外径 ¢ 2.6 コード後方取出し	- 3m	小形リレー プログラマブル	
点	GH PD31L3	AC110V	AC:5~20mA	40	(ON時点灯)	0.2mm² 2芯外径 φ 2.6 コード上方取出し	3111	コントローラ	
	GK PD14L3	DC10~28V	5~20mA			0.2mm² 2芯外径 ¢ 2.6 コード後方取出し	3m		
無	GM PD13L3	DC28V以下	5~20mA	あり	発光ダイオード	0.15mm² 3芯外径 φ 2.6 コード後方取出し	3m	小形リレー	
接点	GP PE34L3	DC10~28V	0.1~40mA	00 17	(ON時点灯)	0.2mm² 2芯外径 φ 2.6 コード上方取出し	3m	・プログラマブル コントローラ	
	GS PE33L3	DC28V以下	0.1~40mA			0.15mm² 3芯外径 φ 2.6 コード上方取出し	3m		

小形薄形ガイド付空気圧シリンダ

- 注)●保護回路なしのスイッチにおいて、誘導負荷(リレー等)を使用する場合は、必ず負荷に保護回路を付けてください。
  - ●各スイッチの取扱いについては、巻末のスイッチ仕様欄を必ずお読みください。



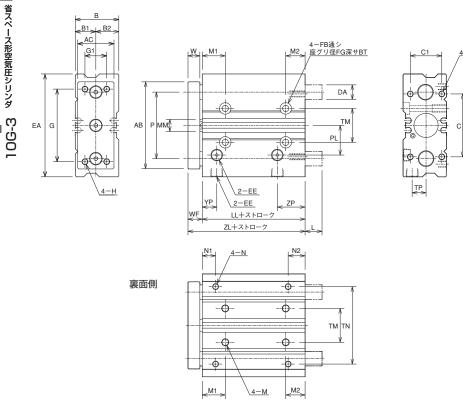


CAD/DATA 10G-3/TAG3内径 提供できます。

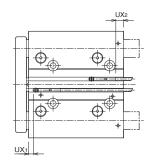
単位:mm

AM (すべり軸受け)

## **AL** (リニアブシュ軸受け)



## スイッチセット



## 寸法表

記号	AB	AC	В	B1	B2	ВТ	С	C1	D	D	Α	EA	EE	FB	FG	G	G1	Н
内径	AD	AC	В	ы	D2	ы		Ci		すべり軸受	リニアブシュ軸受			ГБ	FG	G	Gi	
φ 12	56	22	26	13	13	4.5	40	18	M4×0.7 深9	8	6	58	M5×0.8	φ 4.3	φ8	48	14	M4×0.7
φ 16	62	25	30	15	15	4.5	42	22	M5×0.8 深11	10	8	64	M5×0.8	φ 4.3	φ8	52	16	M5×0.8
φ 20	72	30	36	17	19	5.5	52	26	M5×0.8 深13	12	10	85	Rc1/8	φ 5.2	φ 9.5	60	18	M5×0.8
φ 25	86	38	42	21	21	5.5	62	32	M6×1 深15	16	13	96	Rc1/8	φ 5.2	φ 9.5	70	26	M6×1.0
φ 32	112	48	51	26	25	6.5	80	38	M8×1.25 深18	20	16	116	Rc1/8	φ 6.8	φ 11	96	30	M8×1.25

記号									L	L														
\7x\d		すべり軸受														リニ	アブ	シュ!	軸受					
内径	10	20	25	30	40	50	75	100	125	150	175	200	10	20	25	30	40	50	75	100	125	150	175	200
φ 12	0	0	_	0	0	0	18	18	_	_	_	_	0	0	_	0	14	14	14	14	_	-	_	_
φ 16	0	0	_	0	0	0	21	21	_	_	_	_	0	0	_	0	21	21	21	21	_	_	_	_
φ 20	_	0	_	0	0	0	14	14	31	31	31	31	_	0	_	0	27	27	27	27	50	50	50	50
φ 25	_	0	_	0	0	0	14	14	31	31	31	31	_	2	_	2	35	35	35	35	50	50	50	50
φ 32	_	_	20	_	_	20	20	20	42	42	42	42	_	_	8	_	_	8	42	42	55	55	55	55

記号 内径	LL	М	M1	M2	ММ	N	N1	N2	Р	PL	ТМ	TN	TP	W	WF	YP	ZL	ZP
φ 12	29	M5×0.8 深10	5	20	φ6	M4×0.7 深7	12	12	41.5	19.5	23	50	8.5	8	10	11	39	15
φ 16	31	M5×0.8 深10	5	22	φ8	M5×0.8 深7	11	13	46	23	24	54	10	10	12	11	43	17
φ 20	35	M6×1 深12	19	16	φ 10	M5×0.8 深7	11	14	55	24.5	28	64	11.5	10	12	12	47	23
φ 25	35.5	M6×1 深12	22	12.5	φ 12	M6×1 深9	12	13.5	65	24	34	76	13.5	10	12	11	47.5	23.5
φ 32	33.5	M8×1.25 深16	22	14.5	φ 16	M8×1.25 深11	12	16.5	80	31	42	100	16	12	14	11.5	47.5	25

## 寸法表

	3/22										
Ì	記号	有	接点	無接点							
		UX <sub>1</sub>	UX2	PD13	%L%	PE3	*L*				
	内径	UXI	UAZ	UX1	UX2	UX1	UX2				
	φ 12	0	6	5	0	4	10				
	φ 16	3	4	9	0	8	8				
	φ 20	5	6	11	0	10	10				
	φ 25	4.5	7	10.5	1	9.5	11				
	φ 32	2.5	2.5 7		1	7.5	11				

注)UX寸法は、ストローク端検出時のスイッチ最適取付位置です。

2.55 6.48 5.41 4.36 3.84 3.43 3.1

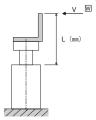
単位:mm

シダ

## ന

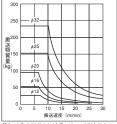
# ース形空気圧シリ

## ■ストッパとして使用する際の許容能力



- ①「許容ストッパ能力」グラフは10G-3AMにおける、 $\phi$ 12 $\sim$  $\phi$ 25はストローク30m、 φ32はストローク25mmのリンクバー上部での能力表です。
- ②リンクバーにプレートを取付けて使用する場合、または上記のストローク以上で使用 する場合は下表のように換算を行ってご使用ください。
- ③搬送物がシリンダで停止している状態からシリンダを下げることができるかどうかは、 「常用横荷重」グラフをご覧ください。
- ④リニアブシュ軸受タイプはストッパとして使用できません。

## ■許容ストッパ能力



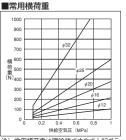
注) 10G-3AMにおけるø12~ø25はストロー ク30mm、432はストローク25mmのリンク バー上部の能力表です。

## W (kg)=搬送物質量×-L

## ■換質田係数表 (k:係数)

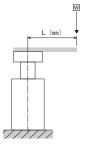
コンペラー・ハコンハンペン	(14.1)				
シリンダ内径(mm)	φ12	φ16	φ20	φ25	<i>φ</i> 32
k	40	42	42	42	44

- 注)●「搬送物質量」は左記「許容ストッパ能力」グラフ
  - ●L寸法はシリンダボディ上面からシリンダ上昇時 のプレート先端までの距離です。



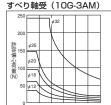
注) 常用横荷重は理論値ですので上記グラ フの70%の値で機種選定をしてください。

## ■リフターとして使用する際の許容偏心荷重

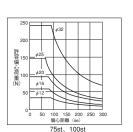


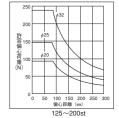
下記グラフはガイドロッドの中心からL(mm)偏心した場合の動的な許容値を示します。 なお、偏心荷重の方向が左図より90°回転した場合(図1)は下記グラフの50%の値とな

## ■許容偏心荷重



412,16:10~50st #20.25:20~50st #32:25:50st

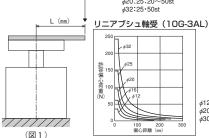


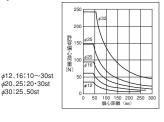


φ12、16:40~100st

φ20、25:40·200st

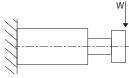
φ30:75~200st





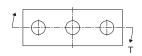
## ■許容横荷重

単位:mm



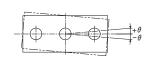
ガイドロッド先端部に横荷重W(ガイト ロッドに垂直な荷重) が加わった状態 でシリンダを作動させた動的な許容値 を示します。

## ■許容回転トルク



ガイドロッド先端部に回転トルクTが加 わった状態でシリンダを作動させた場 合の動的な許容トルク値を示します。

## ■不回転精度



ガイドロッドと軸受のクリアランスによ るガタをピストンロッドを中心とした 振れ角度で表した数値です。

	単	$\Lambda \cdot I \Lambda$
150	175	200
_	_	_

	内径 mm	軸受の種類	ストロークmm											
			10	20	25	30	40	50	75	100	125	150	175	200
	<i>φ</i> 12	すべり軸受	24	19	-	16	14	12	37	31	_	_	_	_
	φ12	リニアブシュ軸受	20	15	-	12	33	29	19	16	-	_	_	_
	φ16	すべり軸受	40	33	_	28	24	21	55	46	_	_	_	_
		リニアブシュ軸受	33	26	-	21	50	44	34	28	_	_	_	_
	φ20	すべり軸受	_	52	-	45	39	35	55	46	75	67	60	55
		リニアブシュ軸受	_	41	_	34	77	69	54	45	51	43	38	34
-	φ25	すべり軸受	_	69	-	60	52	47	73	62	100	89	80	73
		リニアブシュ軸受	_	61	-	51	115	104	82	68	69	61	54	49
	φ32	すべり軸受	_	_	168	_	-	131	107	91	140	125	113	103
		リニアブシュ軸受	_	_	90	_	_	64	162	135	109	96	86	77

											į	単位:	N⋅m	
内径	軸受の種類	ストロークmm												
mm		10	20	25	30	40	50	75	100	125	150	175	200	
φ12	すべり軸受	0.5	0.4	_	0.33	0.28	0.25	0.77	0.65	_	_	_	_	
φ12	リニアブシュ軸受	0.41	0.31	_	0.25	0.69	0.59	0.4	0.32	_	-	_	_	
<i>φ</i> 16	すべり軸受	0.91	0.75	_	0.64	0.56	0.49	1.25	1.06	_	_	_	_	
φιο	リニアブシュ軸受	0.76	0.6	_	0.49	1.14	1.02	0.79	0.65	_	-	_	_	
φ20	すべり軸受	_	1.43	_	1.23	1.08	0.96	1.51	1.27	2.06	1.84	1.65	1.5	
φ20	リニアブシュ軸受	_	1.12	_	0.93	2.12	1.9	1.5	1.24	1.42	1.17	1.04	0.94	
,OE	すべり軸受	_	2.26	_	1.94	1.71	1.52	2.38	2	3.25	2.89	2.61	2.37	
<i>φ</i> 25	リニアブシュ軸受	_	1.98	_	1.65	3.75	3.37	2.68	2.22	2.24	1.97	1.76	1.58	
100	すべり軸受	_	_	6.71	_	_	5.24	4.3	3.64	5.6	5.01	4.52	4.12	

3.61

内径 mm	軸受の種類	不回転精度 θ
<b>∌</b> 12	すべり軸受	±0.12°
<i>p</i> 12	リニアブシュ軸受	±0.06°
<i></i> 16	すべり軸受	±0.10°
ріо	リニアブシュ軸受	±0.06°
<i></i> 20	すべり軸受	±0.09°
<i>p</i> 20	リニアブシュ軸受	±0.05°
10E	すべり軸受	±0.08°
<i>‡</i> 25	リニアブシュ軸受	±0.05°
120	すべり軸受	±0.06°
<i>∲</i> 32	リニアブシュ軸受	±0.04°

リニアブシュ軸受

 $\phi$ 32