



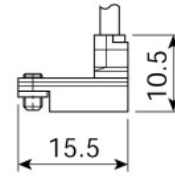
■ 動作確認センサ仕様

1. 新規品仕様 (ロボットケーブル)

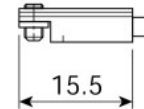
型式	ZE235 ZE135	ZE255 ZE155
配線方式	2線式	3線式
電源電圧	—	DC4.5~28V
負荷電圧	DC10~28V	DC4.5~28V
負荷電流	2.5~20mA (25℃にて)	40mA MAX
質量	15g (1m)	35g (3m)
メーカー	株式会社 コガネイ	

※新規品の2色発光及びPNP仕様のセンサに関しては、お問合せください。
※センサ仕様はA-90

センサ 寸法 (ZE)

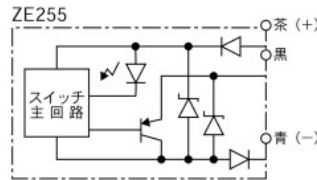
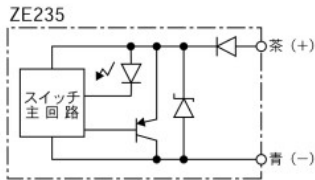


ケーブル 直角方向



ケーブル 軸方向

内部回路

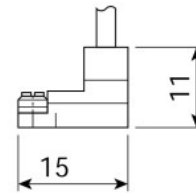


2. 従来品仕様

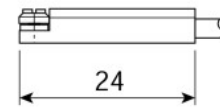
型式	E34 D14	E33 D13
配線方式	2線式	3線式
電源電圧	—	DC5~28V
負荷電圧	DC10~28V	DC28V以下
負荷電流	5~20mA	0.1~40mA MAX
質量	10g (1m)	30g (3m)

※センサ仕様はA-92

センサ 寸法 (E・D)

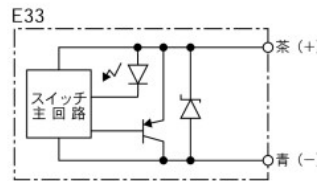
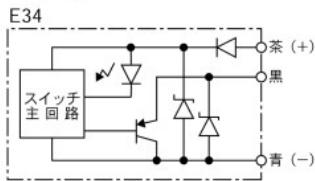


ケーブル 直角方向

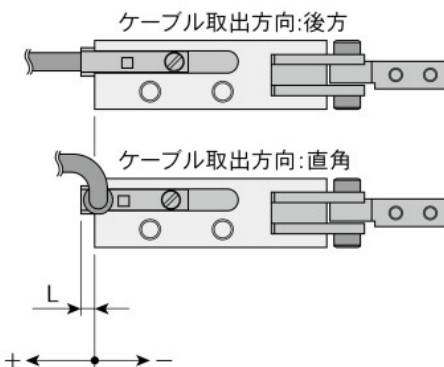


ケーブル 軸方向

内部回路



■ 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		X9612 (M)		X9618 (M)	
			開	閉	開	閉	開	閉
新規品	直角方向	ZE2□5	-2	-3	-1	-3	-1	-5
	軸方向	ZE1□5	1	-3	3	-3	2	-5
従来品	直角方向	E34, E33	-2	-4	1	-4	0	-7
	軸方向	D14, D13	9	5	11	5	11	4

- 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。
- 従来品のケーブル直角方向は、閉端検出の場合、センサ差込方向が図と逆になります。
- 新規品のケーブル直角方向は開端検出の場合、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。