

HIGH PRECISION LINEAR GUIDE ULTRA COMPACT SIZE

SC Series

초소형, 고정도, 고강성의
GUIDE CYLINDER



SC06, 10
SC08A, 10A, 16A
SC06D, 10D

Application

산전 및 반도체 산업의 Up-Down,
Clamping, Stopper, Feeding
Pusher용

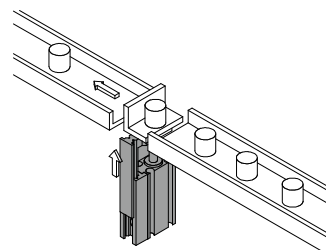
- 발명특허 등록 1건
- 의장 등록 7건

High Precision Guide

- 별도의 Guide 부착이 필요없는
고정도, 고강성, 회전방지 구조



Application



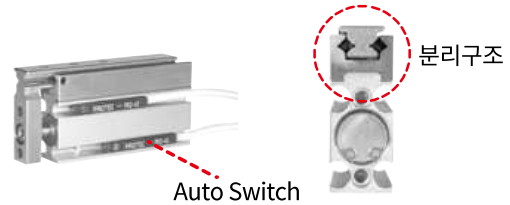
고강성 구조 (SC series)

- Linear Guide부와 실린더실이 열처리 합금강의 일체형 구조로 고강성 실현



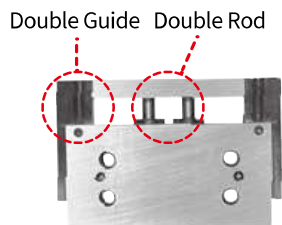
Auto Switch 몸체 내부 장착 (SC-A series)

- Guide부와 실린더실의 분리 구조
→ 경량화, Compact형
- 몸체 내부 장착형 Auto Switch 적용으로 측면 공간 활용성 강화

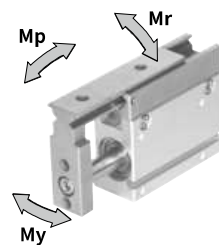


Double 추력 + Double Guide (SC-D series)

- 2분의 실린더실과 Double 광폭형 Linear Guide 장착으로 기존의 2배의 추력과 허용모멘트를 발휘



3방향 모멘트에 대한 변위정도

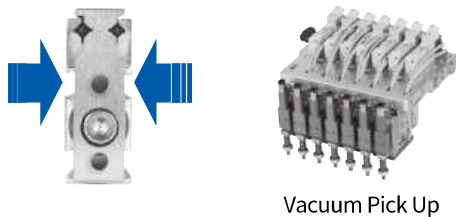


- Mp (피치모멘트): **0.01 mm**
- My (요잉모멘트): **0.01 mm**
- Mr (롤링모멘트): **0.2°**

※ 변위정도는 무부하상태에서 SC16A-05의 Plate 끝점 기준입니다.

초박형 구조

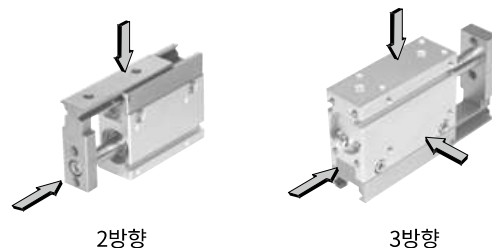
- 짧은 Pitch의 다수 병렬 배치에 적합
- 측면 공간 활용 능력 탁월



취부방향의 다양화

- 테이블취부

- 몸체취부



제품별 특징

Model	외 형	특 징	실린더경 (mm)	Stroke (mm)
SC		<ul style="list-style-type: none"> • Guide부와 실린더실의 열처리 합금강 일체형 구조 • 외부 부하에 대한 Guide부의 고강성 구조 	Ø6 Ø10	5 ~ 30
SC-A		<ul style="list-style-type: none"> • Guide부와 실린더실의 분리구조로 소형, 경량화 • 자성감지 Auto Switch 몸체 내부장착으로 외부 미돌출 • 측면 공간 활용 능력 탁월 	Ø8 Ø10 Ø16	5 ~ 40
SC-D		<ul style="list-style-type: none"> • 2분의 실린더실과 Double 광폭형 Linear Guide 장착 • 기존의 2배의 추력 및 허용 모멘트를 발휘 • 몸체 내부 Auto Switch 장착 가능 (SC10D) 	Ø6 Ø10	5 ~ 30

SC Series 개별 주의사항 ①

주의 (Caution)

- Rail의 V홈부는 Ball 또는 Cross Roller가 마찰되는 부분이므로, 충격으로 인한 상처를 입지 않도록 주의 바랍니다.

- 자석에 영향을 받는 물체는 가까이 두지 마십시오.

실린더 내부의 피스톤 부에는 자석이 내장되어 있으므로 자석에 영향을 받을 수 있는 자기 테이프, 자기 디스크 등을 가까이 두지 마십시오.

취부시 주의사항

- 실린더 몸체, 슬라이드 취부면, 플레이트 취부면에는 타격이나 굽힘 등을 입히지 않도록 하여 주십시오.

취부면에 상처가 나면 평면도가 나빠져서 흔들림 발생과 마찰저항 등의 증가에 따른 작동 불량률의 원인이 될 수 있습니다.

- 실린더 취부시 나사 체결은 적절한 길이의 나사를 사용하여 적정 체결 토크 이하에서 사용하여 주십시오.

적정 범위 이상의 치수로 나사를 체결하면 작동 불량률의 원인이 될 수 있으며 또한 나사 체결 부족은 위치가 어긋나거나 워크물의 낙하 원인이 될 수 있습니다.

주의 (Caution)

- 제품 선정시에 부하는 사용한계를 넘지 않는 범위내에서 사용하여 주시기 바랍니다.

기중 선정에서 각 실린더경에서 주어지는 최대 적재 부하율을 기준으로 선정하여 주십시오. 사용 한계 이상으로 사용하면 가이드부에 편하중이 발생하여 가이드부 흔들림의 원인, 정도의 악화 등 실린더 수명에 악영향을 끼치는 원인이 될 수 있습니다.

- 과대한 외력이나 충격을 주게 되면 고장의 원인이 될 수 있습니다.

선정시 주의사항

- 각 시리즈를 선정시에는 본 카다로그의 사양서를 참조 하십시오.

실린더 선정시에는 본 카다로그의 사양서를 참조하시기 바라며 올바른 사용 온도 및 압력의 범위 내에서 실린더를 사용하게 되면 오작동 및 고장의 원인을 줄일 수 있습니다.

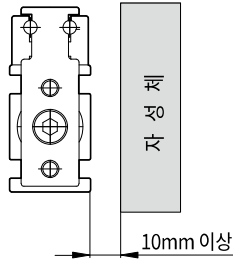
- 제품의 구조상 후진(단행)시 슬라이더(테이블)이 다소 유격이 있을 수 있으니 유의하십시오. 제품 품질에는 전혀 문제가 없습니다.

⚠ SC Series 개별 주의사항 ②

⚠ 주의 (Caution)

사용 환경 및 취급 주의사항

- 실린더 Auto Switch 근처에 철판 등의 자성체가 있는 경우는 실린더에 장착된 Auto Switch의 오동작이 일어날 소지가 크므로 실린더의 표면에서 충분한 이격 거리를 두어 설치하시기 바랍니다. (여유공간 10mm 이상 유지)



- 실린더에 Auto Switch 적용시 오작동 방지를 위해 반드시 취부용 볼트로 스테인레스 계열의 재질을 사용하시고 부득이 일반볼트를 사용시에는 자성 탈자를 한 후 사용하시기 바랍니다.

- 진동이나 충격이 빈번히 발생하는 장소에서는 작동 불량 원인이 될 수 있으므로 그 사용을 주의하여 주시기 바랍니다.

- 주위에 고온의 열원이 있는 경우는 그 복사열로 인하여 제품 온도가 상승하면서 불량 원인이 될 수 있으므로 보호 커버 등을 설치하여 열원을 차단하여 주십시오.

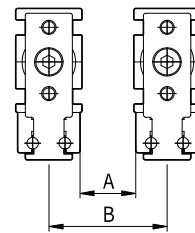
- 분진, Chip 등의 이물질과 절삭유 등의 액체가 직접 뿌려지는 환경에서는 사용하지 마십시오.

흔들림 발생 및 마찰 저항의 증가, 공기 누설 등의 원인이 될 수 있습니다. 이러한 환경에서는 당사와 협의하여 적절한 보호 커버를 설치하여 주시기 바랍니다.

- 실린더 조립시 서로 근접하여 있으면 실린더에 장착된 Auto Switch의 오동작이 일어날 수 있습니다. 따라서 충분한 여유 공간을 두어 설치 하여야만 합니다.

(불가피하게 적정치수 미만으로 사용하실 경우에는 철판이나 자기 차단판을 Auto Switch에 근접한 실린더의 상대위치에 부착 하여 주시기 바랍니다. 보다 자세한 사항은 당사와 문의 바라며 이러한 차단판을 설치하지 않으면 Auto Switch 오동작의 원인이 될 수 있습니다.)

사 양	A (mm)	B (mm)
SC08A	5	16
SC10A	5	19
SC16A	10	30
SC10D	5	18.7



- 실린더 몸체와 플레이트 사이에 손가락이나 손이 들어가지 않도록 하여 주십시오.

에어 투입시 손가락이나 손등이 끼는 사고 발생.

- 실린더 내경 및 피스톤 로드 운동부에 물건을 부딪히거나 상처, 흠집 등이 발생하지 않도록 하여 주십시오.

실린더 내경은 정밀한 공차로 관리되고 있으며 조금의 상처나 변형에도 작동 불량 원인이 됩니다. 또한 피스톤 로드 등의 운동부에 상처나 흠집 등이 있으면 패킹류의 파손을 초래하게 되어 내부 공기의 누설로 인한 작동 불량 원인을 초래하게 됩니다.

- Cross Roller Guide부의 안정성을 위해서 내식성에 주의하여 주십시오.

Guide부에 물방울이 생길수 있는 습한 환경에서는 녹이 발생할 수 있으므로 내식성에 주의하여 주십시오.

- 실린더의 습동부에 정기적으로 윤활제를 보충하여 주십시오.

정기적으로 실린더의 습동부에 윤활제를 보충 하여야만 수명을 더욱 연장 시킬 수 있습니다.

PRECISION GUIDE CYLINDER / HIGH PRECISION GUIDE

SC Series

특징

- 소형 에어 실린더 구조에 고정도 가이드 기구를 일체화시킨 초소형 가이드 실린더
- 취부용 Guide Plate에 고정도 가이드 탑재형으로 고정도의 위치정도 실현 ($\pm 0.01\text{mm}$)
- 고속응답성 및 내구성의 우수
- 산전 및 반도체 산업의 Up Down, Clamping, Stopper, Feeding Pusher 용으로 사용
- 취부 및 응용의 다양성
- 위치검출용 Auto Switch 부착 가능 (일부 제품)



주문형식

SC 08A - 15 - E - A2N L S

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦

① 기본형식

② 실린더경

③ 표준행정

⑤ 적용가능 Auto Switch

기 호	실린더경(mm)	기 호 (=표준행정(mm))	기 호							
			A2	A2C	A2N	A2V	B2	B2B	B3B	B3C
06	6	05, 10, 15								
10	10	05, 10, 15, 20, 30								
08A	8	05, 10, 15			○		○	○	○	○
10A	10	05, 10, 15, 20, 30			○		○	○	○	○
16A	16	05, 10, 20, 30, 40	○	○		○	○	○	○	○
06D	6	05, 10, 15								
10D	10	05, 10, 15, 20, 30	○	○		○	○	○	○	○

※ 무기호시 Auto Switch 미장착

④ 특수 사양

기 호	특수 사양
무기호	일반 사양
E	2차전지 사양

⑥ Auto Switch 배선 길이

기 호	배선 길이
무기호	1M
L	3M

⑦ Auto Switch 수량

기 호	수 량
무기호	2개
S	1개

※ Auto Switch 사양

기 호	Switch 종류	배 선		부하전압		부하전류		보호등급	동작시간
		배선방식	배선방향	AC	DC	AC	DC		
A2	자기감지 유접점	2선식	횡취출	100V	24V	5~20mA	5~40mA	IP 67	1ms
A2C	자기감지 유접점	2선식	횡취출	100V	24V	5~20mA	5~40mA	IP 67	1ms
A2N	자기감지 유접점	2선식	횡취출	100V	24V	5~20mA	5~40mA	IP 67	1ms
A2V	자기감지 유접점	2선식	종취출	100V	24V	5~20mA	5~40mA	IP 67	1ms
B2	자기감지 무접점	3선식	횡취출	-	24V (5~28V)	-	50mA 이하	IP 67	1ms
B2B	자기감지 무접점	2선식	횡취출	-	24V (10~28V)	-	50mA 이하	IP 67	1ms
B3B	자기감지 무접점	2선식	종취출	-	24V (10~28V)	-	50mA 이하	IP 67	1ms
B3C	자기감지 무접점	3선식	종취출	-	24V (5~28V)	-	50mA 이하	IP 67	1ms

※ 종취출 배선방향 센서 적용 시, 외부 돌출에 주의 바랍니다. (Auto Switch 기술자료 참조)

사 양

형 식		SC06	SC10	SC08A	SC10A	SC16A	SC06D	SC10D
실린더경(mm)		6	10	8	10	16	6	10
로드경(mm)		3	6	4	6	8	3	6
표준행정(mm)		5 ~ 15	5 ~ 30	5 ~ 15	5 ~ 30	5 ~ 40	5 ~ 15	5 ~ 30
이론추력(kgf) 주3)	전진 후진	0.28×P	0.78×P	0.5×P	0.78×P	2.01×P	0.57×P	1.57×P
P: 사용공기압(kgf/cm ²)		0.21×P	0.5×P	0.38×P	0.5×P	1.51×P	0.42×P	1.01×P
배관접속구		M3	M5	M3	M5	M5	M3	M5
사용유체		청정공기 주1)						
사용압력(kgf/cm ²)		1.5 ~ 7 (보증 내압력 : 10.5) 주2)						
사용윤활		불필요 (급유시 터어빈오일 1종 ISOVG 32)						
사용온도(°C)		5 ~ 60						
사용속도(mm/sec)		50 ~ 500						
작동방식		복동						
위치정도(mm)		± 0.01						
전진시Stroke허용공차(mm)		0 ~ +0.8						

주1) 청정공기 : 3~10μm의 여과도를 거친 99.9%의 액상유분 및 과포화 수분 0.3%의 고형물질을 함유하는 청정도의 공기

주2) 보증 내압력 : 무부하 상태로 1분간 상가압력을 가압했을때 부품에 이상이 발생되지 않는 압력

주3) SC06D, SC10D 제품은 Double Cylinder 형식으로, 2배의 추력이 발생합니다.

PRECISION

PST-NS
PSB
PST
SC
ST
STS-L
SD
PSW

본체 종량

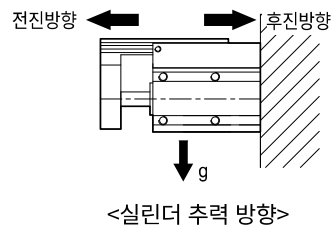
단위 : kgf

Model	Stroke (mm)	05	10	15	20	25	30	40
SC06		0.035	0.045	0.055	-	-	-	-
SC06D		0.060	0.080	0.100	-	-	-	-
SC08A		0.045	0.060	0.075	-	-	-	-
SC10		0.095	0.110	0.125	0.140	0.155	0.170	-
SC10A		0.070	0.082	0.094	0.106	0.118	0.130	-
SC10D		0.130	0.154	0.178	0.202	0.226	0.249	-
SC16A		0.110	0.126	0.142	0.158	0.175	0.192	0.210

이론 추력

단위 : kgf

Model	작동방향 (그림참조)	수압면적 (mm ²)	사용압력 (kgf/cm ²)					
			2	3	4	5	6	7
SC06	전진	28	0.56	0.84	1.12	1.4	1.68	1.96
	후진	21	0.42	0.63	0.84	1.05	1.26	1.47
SC06D	전진	57	1.14	1.71	2.28	2.85	3.42	3.99
	후진	42	0.84	1.26	1.68	2.10	2.52	2.94
SC08A	전진	50	1	1.5	2	2.5	3	3.5
	후진	38	0.76	1.14	1.52	1.9	2.28	2.66
SC10	전진	78	1.56	2.34	3.12	3.9	4.68	5.46
	후진	50	1	1.5	2	2.5	3	3.5
SC10A	전진	78	1.56	2.34	3.12	3.9	4.68	5.46
	후진	50	1	1.5	2	2.5	3	3.5
SC10D	전진	157	3.14	4.71	6.28	7.85	9.42	10.99
	후진	101	2.02	3.03	4.04	5.05	6.06	7.07
SC16A	전진	201	4.02	6.03	8.04	10	12	14
	후진	151	3.02	4.53	6.04	7.55	9.06	10.5



SC Series 기종 선정 GUIDE

기종별 기술자료

■ Mp, My, Mr 3방향 모멘트 계산식 [그림1]

※ W : 워크무게(kgf), K₂ : 속도계수

	Pitch Moment (Mp)	Yawing Moment (My)	Rolling Moment (Mr)
모멘트 방향			
정적 모멘트			
정적 모멘트 계산식	$M_p = W \times (A + \text{STROKE} + L_p)$ $M_p = W \times (B + L_p)$	$M_y = W \times (A + \text{STROKE} + L_y)$ $M_y = W \times (C + L_y)$	$M_r = W \times (C + L_r)$ $M_r = W \times (B + L_r)$
동적 모멘트			
동적 모멘트 계산식	$M_p = K_2 \times W$ $M_p = K_2 \times W \times (A + \text{STROKE} + L_p)$ $M_p = K_2 \times W \times (B + L_p)$	$M_y = K_2 \times W$ $M_y = K_2 \times W \times (A + \text{STROKE} + L_y)$ $M_y = K_2 \times W \times (C + L_y)$	$M_r = K_2 \times W \times (C + L_r)$ $M_r = K_2 \times W \times (B + L_r)$

■ 모멘트 중심 거리 보정치 [표1]

단위 : mm

Model	보정치	A	B	C
SC06		12.7	4.5	4
SC06D		12.7	24	4
SC08A		20	3.5	4
SC10		20	5	6
SC10A		21	3.5	5
SC10D		19.5	30	5
SC16A		24.5	5	7.5

■ 최대 허용 모멘트 [표2]

단위 : kgf·cm

Model	허용모멘트	피칭모멘트 Mp	요잉모멘트 My	롤링모멘트 Mr
SC06		1.7	1.7	2.7
SC06D		3.39	3.39	5.43
SC08A		3.82	3.82	5.83
SC10		3.1	3.1	3.68
SC10A		3.82	3.82	7.21
SC10D		6.85	6.85	5.53
SC16A		12.3	12.3	15.8

■ 최대 허용 운동에너지 (Ea) [표3]

단위 : kgf·cm

Model	허용 운동 에너지
SC06	0.11
SC06D	0.22
SC08A	0.17
SC10	0.23
SC10A	0.23
SC10D	0.47
SC16A	1.09

■ 최대 적재하중 (Wa) [표4]

단위 : kgf

Model	최대 적재하중
SC06	0.3
SC06D	0.6
SC08A	0.54
SC10	0.72
SC10A	0.72
SC10D	1.43
SC16A	2.15

※ 수직취부의 경우에는 적재하중의 검토는 불필요합니다.
※ 최대 적재하중은 가이드 부하율점검을 위한 참고치입니다.

SC Series 기종 선정 GUIDE

기종 선정 방법

PRECISION

PST-NS

PSB

PST

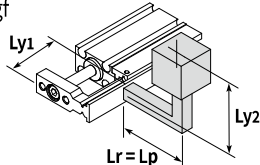
SC

ST

STS-L

SD

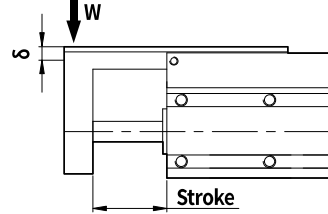
PSW

		적 용 식	선 정 예
조건확인		<div><div><div>■ 실린더 기종 선정</div><div>■ 부하 무게중심까지 거리</div><div>■ 본체 취부 방법</div></div><div><div>■ 사용 평균속도</div><div>■ 적재 중량</div><div>■ 부하 취부 방법</div></div></div> <div><div>수평취부</div><div>수직취부</div><div>Plate 취부</div><div>Table 취부</div></div>	<div><div>■ 검토대상 : SC10A-15</div><div>■ Table 취부, Block 수평 취부</div><div>■ 사용 평균속도 : V = 300mm/sec</div><div>■ 적재하중 W = 0.2kgf</div><div>Ly1 = 10mm</div><div>Ly2 = 20mm</div><div>Lp, Lr = 15mm</div></div> <div></div>
	운동에너지 점검	<div>워크 운동에너지(kgf·cm) $E = K_1 \times \frac{1}{2} \times \frac{W}{980} \times (\frac{1.4V}{10})^2$</div> <div>W : 워크 중량(kgf)</div> <div>V : 평균속도(mm/sec)</div> <div>K1 : 취부계수(1 : Table 취부, 1.6 : Plate 취부)</div> <div>Ea : 실린더 허용 운동에너지(kgf·cm)</div> <div>E < Ea 일 경우 사용 가능</div> <div><div>표3</div><div>$E = 1 \times \frac{1}{2} \times \frac{0.2}{980} \times (\frac{1.4 \cdot 300}{10})^2 = 0.18 \text{ kgf} \cdot \text{cm}$</div><div>Ea = 0.23 kgf·cm</div><div>E(0.18) < Ea(0.23) 이므로 사용 가능</div></div>	
부하율점검	적재하중	<div>상당 적재하중(kgf) $W_t = K_1 \times K_2 \times W$</div> <div>적재하중 부하율 $\theta_1 = \frac{W_t}{W_a}$</div> <div>W : 워크중량(kgf)</div> <div>K1 : 취부계수(1 : Table 취부, 1.6 : Plate 취부)</div> <div>K2 : 속도계수(1 : 300mm/sec 이하, 1.6 : 300mm/sec 초과)</div> <div>Wa : 허용 적재하중(kgf)</div> <div>* 수직취부의 경우에는 적재하중 검토 불필요</div> <div><div>표4</div><div>$W_t = 1 \times 1 \times 0.2 = 0.2 \text{ kgf}$</div><div>Wa = 0.72 kgf</div><div>$\theta_1 = \frac{0.2}{0.72} = 0.28$</div></div>	
	정적모멘트	<div>요잉 정적모멘트(kgf·cm) $M_y = W \times (A + \text{Stroke} + L_{y1}) / 10$</div> <div>롤링 정적모멘트(kgf·cm) $M_r = W \times (C + L_r) / 10$</div> <div>요잉 정적모멘트 부하율 $\theta_2 = \frac{M_y}{M_{ya}}$</div> <div>롤링 정적모멘트 부하율 $\theta_3 = \frac{M_r}{M_{ra}}$</div> <div>W : 워크 중량(kgf)</div> <div>A, C : 모멘트 중심거리 보정치(mm)</div> <div>Ly1, Lr : 테이블 끝단에서 하중의 중심까지 거리(mm)</div> <div>Mya : 실린더 허용 요잉 모멘트(kgf·cm)</div> <div>Mra : 실린더 허용 롤링 모멘트(kgf·cm)</div> <div><div>표1</div><div>그림1</div><div>표2</div><div>표2</div><div>$M_y = 0.2 \times \frac{(21 + 15 - 10)}{10} = 0.52 \text{ kgf} \cdot \text{cm}$</div><div>Mya = 3.82 kgf·cm</div><div>$\theta_2 = \frac{0.52}{3.82} = 0.14$</div><div>$M_r = 0.2 \times \frac{(3.5 + 15)}{10} = 0.37 \text{ kgf} \cdot \text{cm}$</div><div>Mra = 7.21 kgf·cm</div><div>$\theta_3 = \frac{0.37}{7.21} = 0.05$</div></div>	
	동적모멘트	<div>피칭모멘트(kgf·cm) $M_p = K_2 \times W \times (B + L_p) / 10$</div> <div>요잉모멘트(kgf·cm) $M_y = K_2 \times W \times (C + L_{y2}) / 10$</div> <div>피칭 동적모멘트 부하율 $\theta_4 = \frac{M_p}{M_{pa}}$</div> <div>요잉 동적모멘트 부하율 $\theta_5 = \frac{M_y}{M_{ya}}$</div> <div>W : 워크 중량(kgf)</div> <div>K2 : 속도계수(1 : 300mm/sec 이하, 1.6 : 300mm/sec 초과)</div> <div>B, C : 모멘트 중심거리 보정치(mm)</div> <div>Lp, Ly2 : 테이블 끝단에서 하중의 중심까지 거리(mm)</div> <div>Mpa : 실린더 허용 피칭 모멘트(kgf·cm)</div> <div>Mya : 실린더 허용 요잉 모멘트(kgf·cm)</div> <div><div>표1</div><div>그림1</div><div>표2</div><div>표2</div><div>$M_p = 1 \times 0.2 \times \frac{(35 + 15)}{10} = 0.37 \text{ kgf} \cdot \text{cm}$</div><div>Mpa = 3.82 kgf·cm</div><div>$\theta_4 = \frac{0.37}{3.82} = 0.1$</div><div>$M_y = 1 \times 0.2 \times \frac{(5 + 20)}{10} = 0.5 \text{ kgf} \cdot \text{cm}$</div><div>Mya = 3.82 kgf·cm</div><div>$\theta_5 = \frac{0.5}{3.82} = 0.13$</div></div>	
	총부하율	$\theta_t = \theta_1 + \theta_2 + \theta_3 + \theta_4 + \theta_5 \leq 1$	$\theta_t = 0.28 + 0.14 + 0.05 + 0.1 + 0.13 = 0.7 \leq 1$ SC10A-15 적용 가능

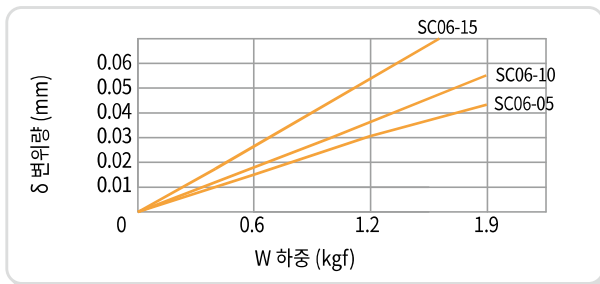
SC Series 기종 선정 GUIDE

Table 처짐량

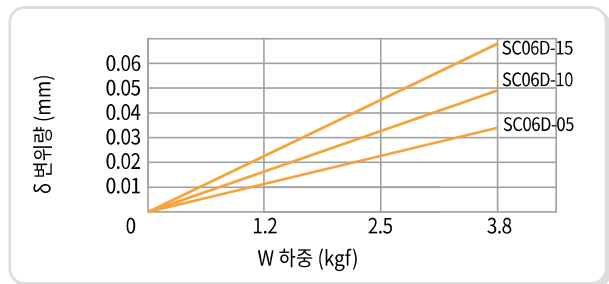
- 우측 그림과 같이 해당 Stroke 만큼 전진한 상태에서 Table 끝단에 임의의 정하중이 작용할 경우 처짐량을 나타낸 선도입니다.
- 하단 선도상의 처짐량은 임의의 하중에 대한 값으로 참고치입니다. (최대 처짐량이 아니므로 선정시 주의바랍니다.)



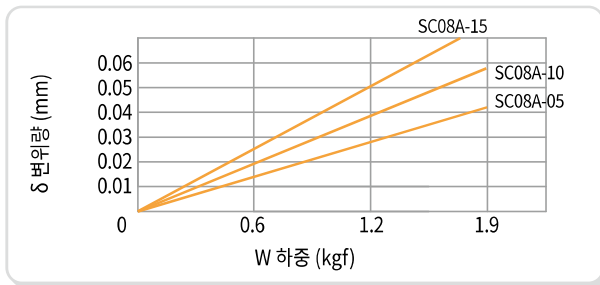
▶ SC06



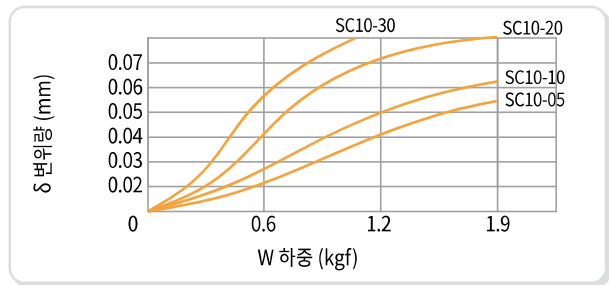
▶ SC06D



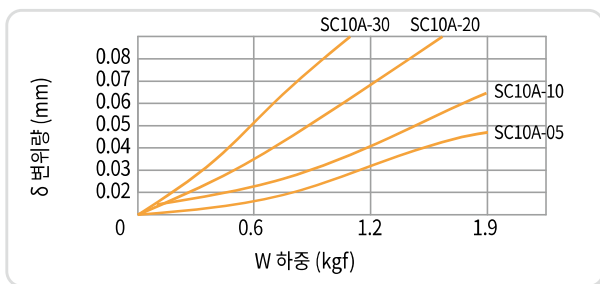
▶ SC08A



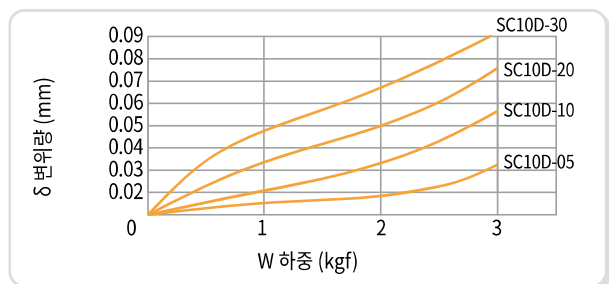
▶ SC10



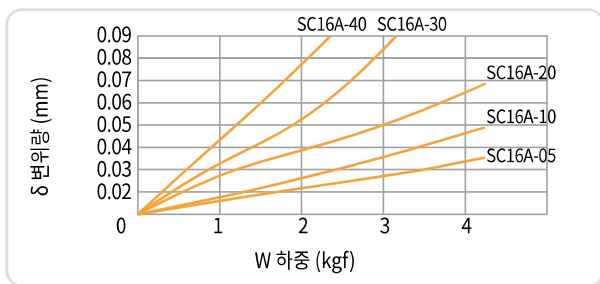
▶ SC10A



▶ SC10D



▶ SC16A



SC Series

06

10

08A

10A

16A

06D

10D

PRECISION

PST-NS

PSB

PST

SC

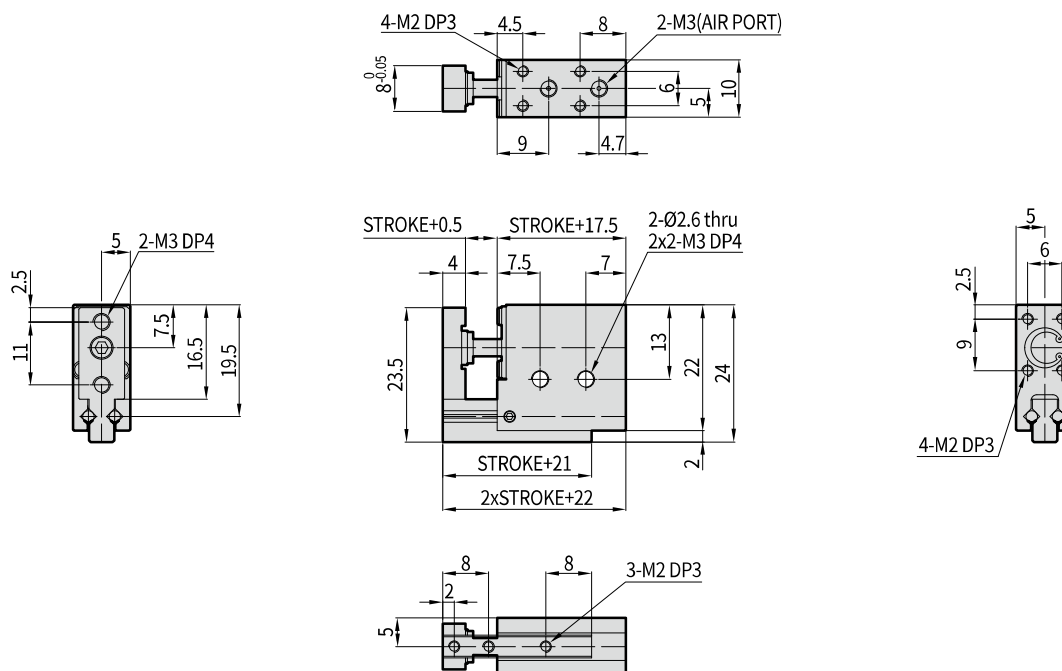
ST

STS-L

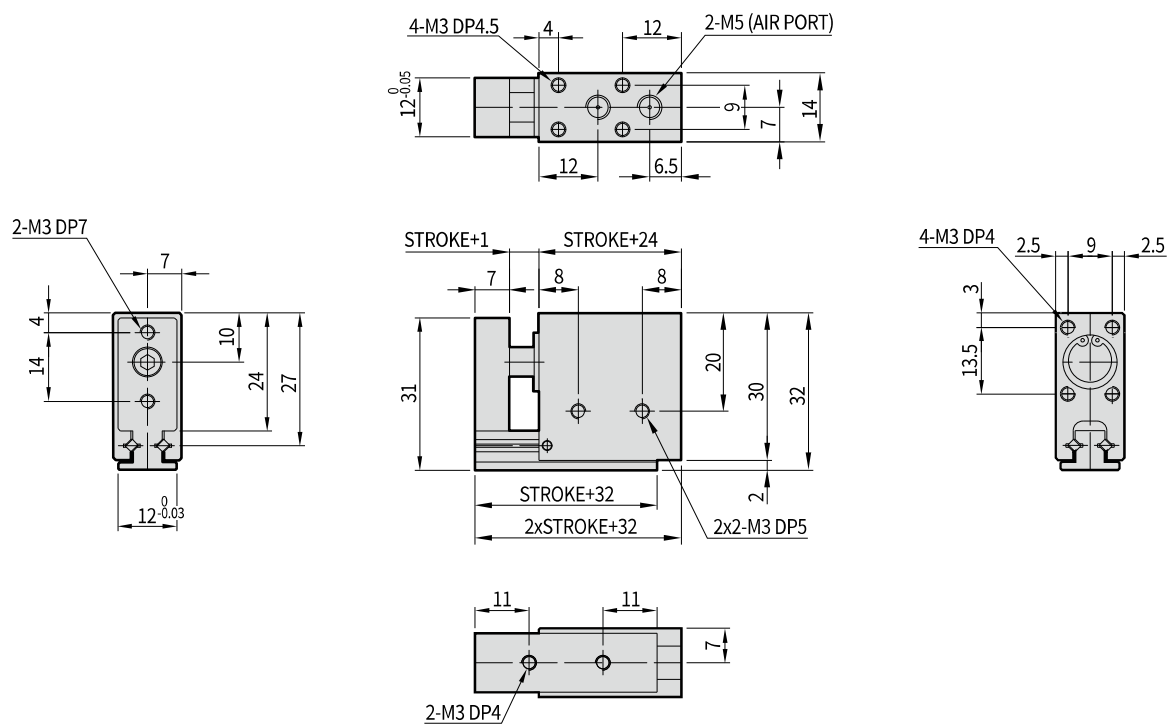
SD

PSW

SC06



SC10



■ SC Series

06

10

08A

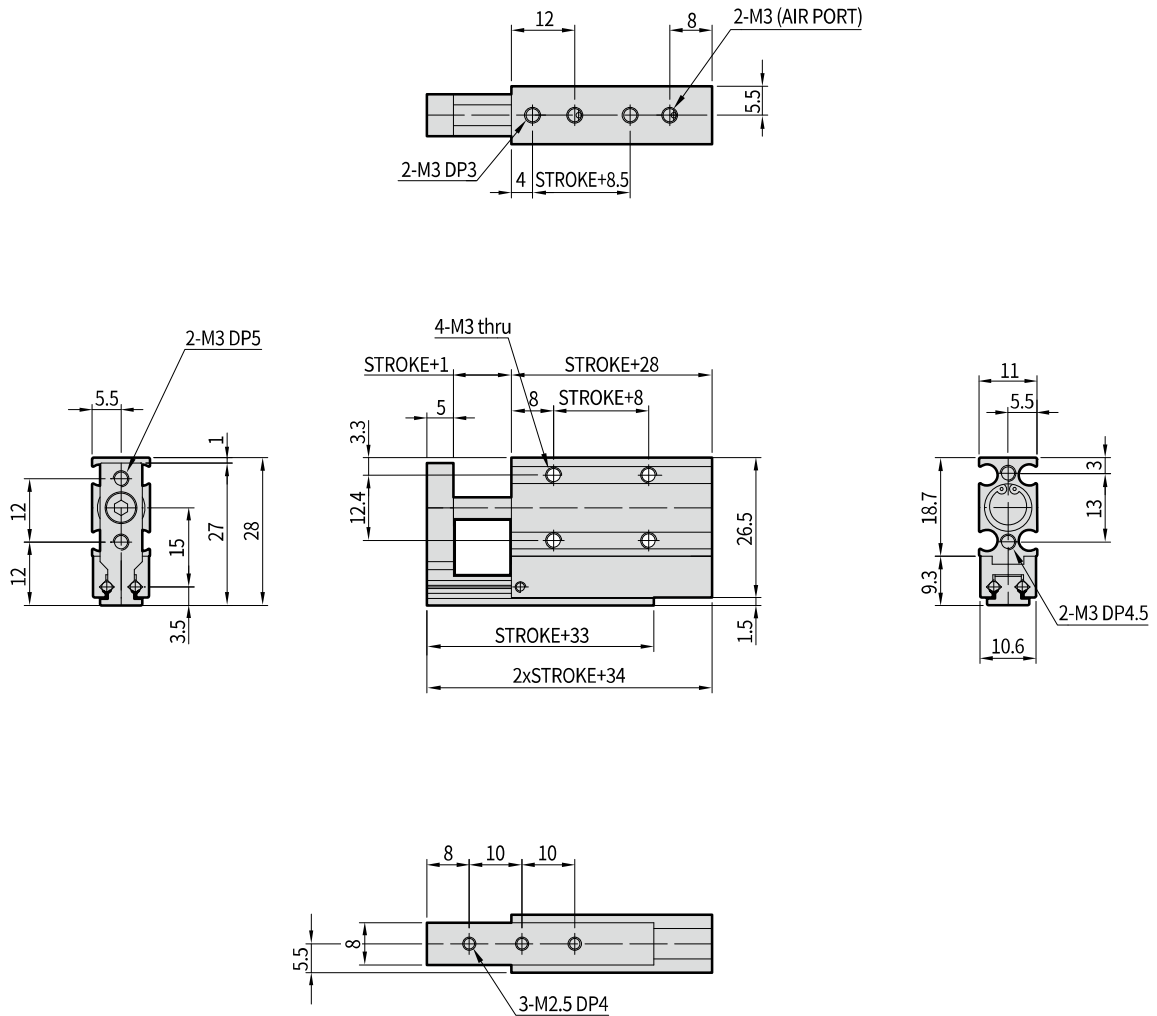
10A

16A

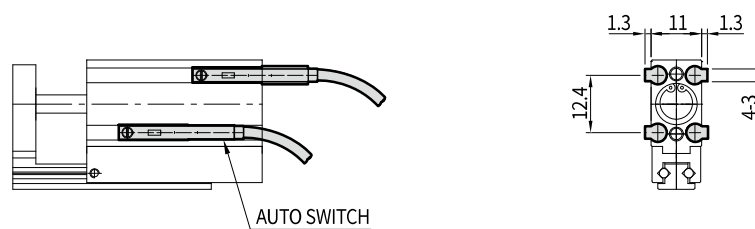
06D

10D

SC08A



SC08A Auto Switch 장착 예



06

10

08A

10A

16A

06D

10D

PRECISION

PST-NS

PSB

PST

SC

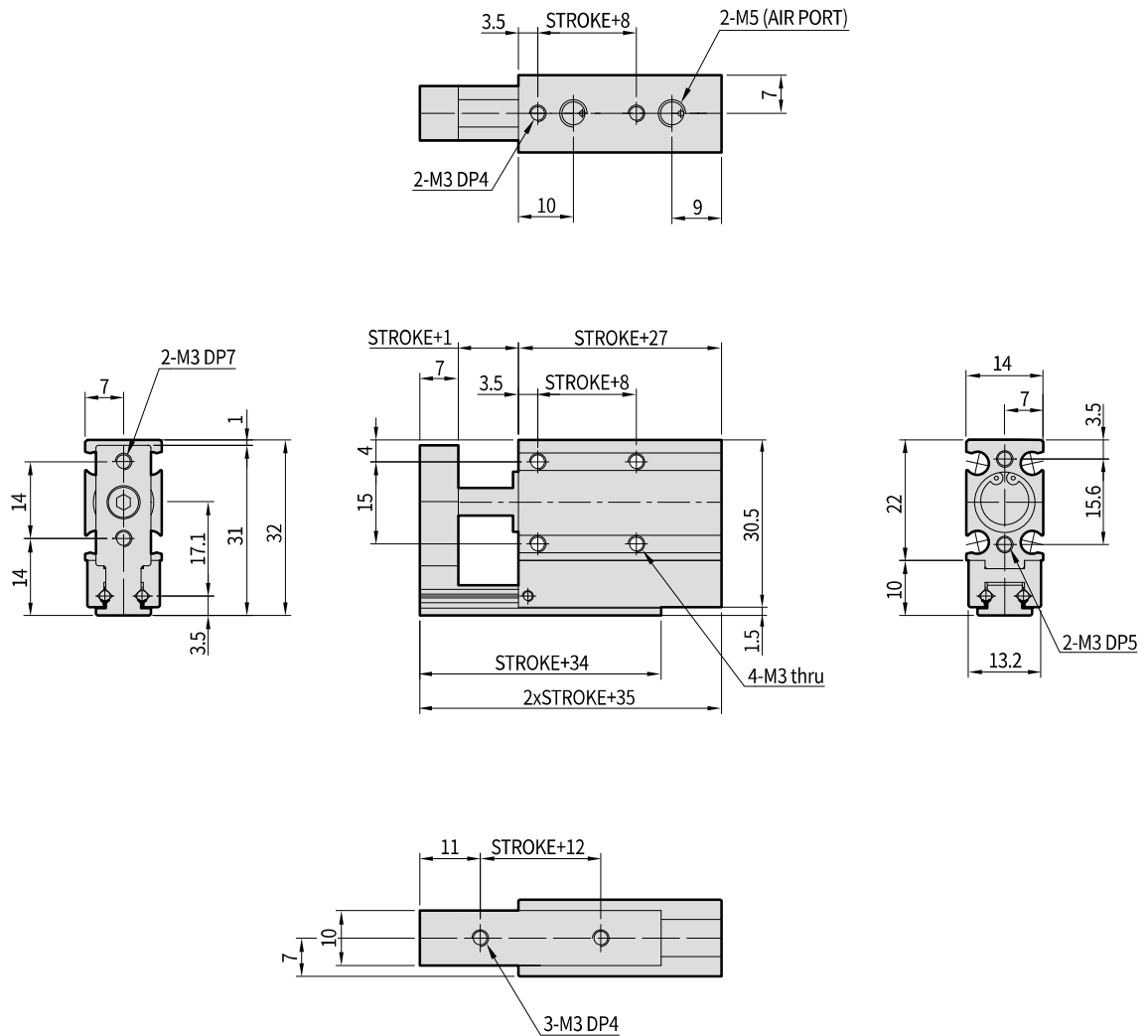
ST

STS-L

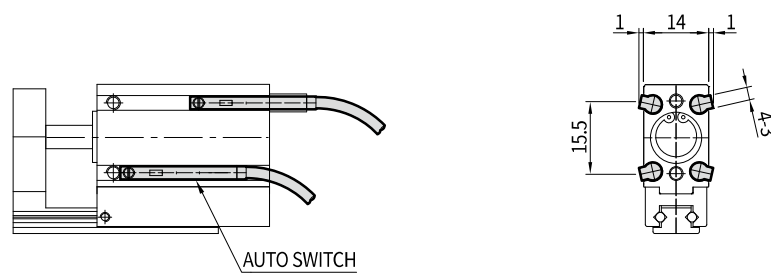
SD

PSW

SC10A



SC10A Auto Switch 장착 예



■ SC Series

06

10

08A

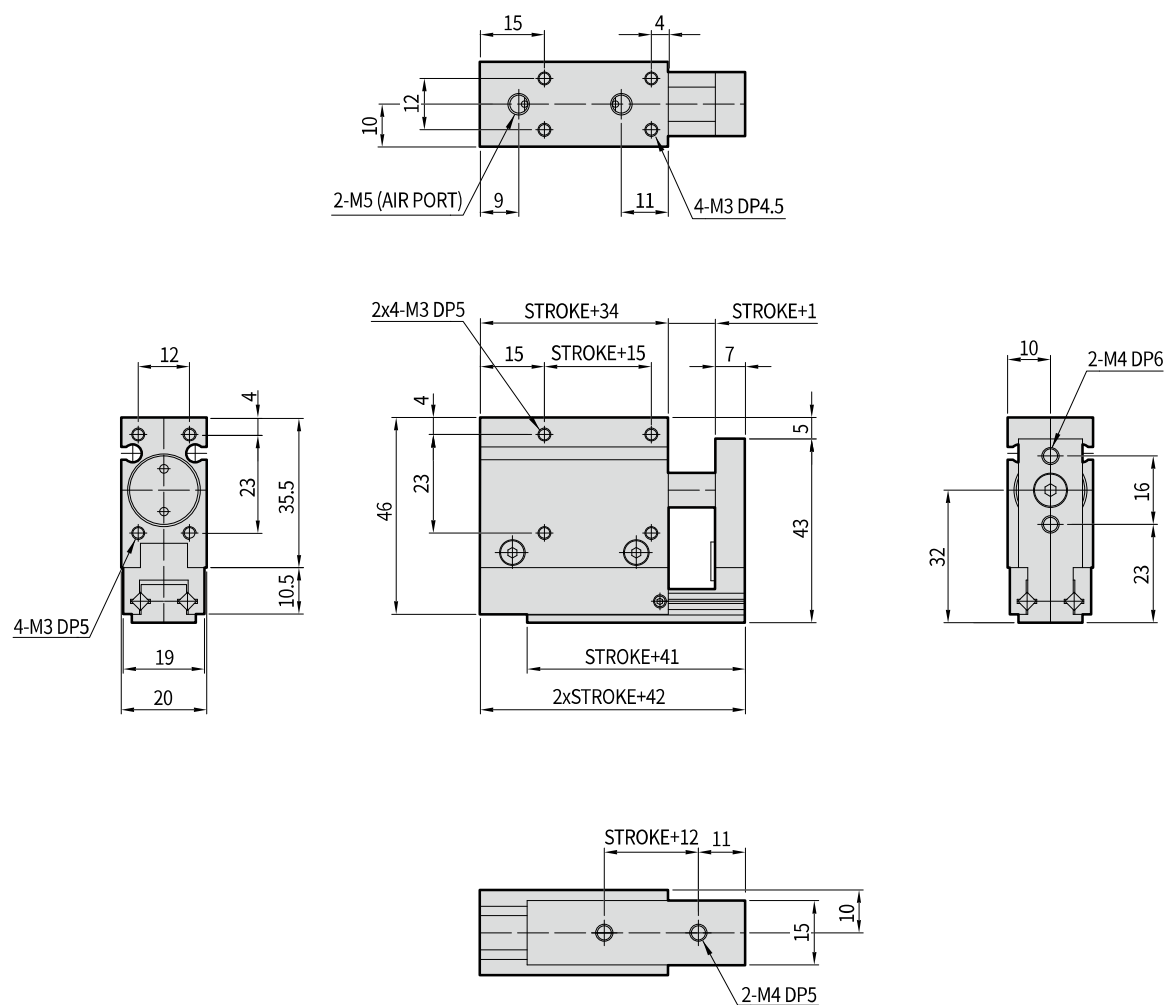
10A

16A

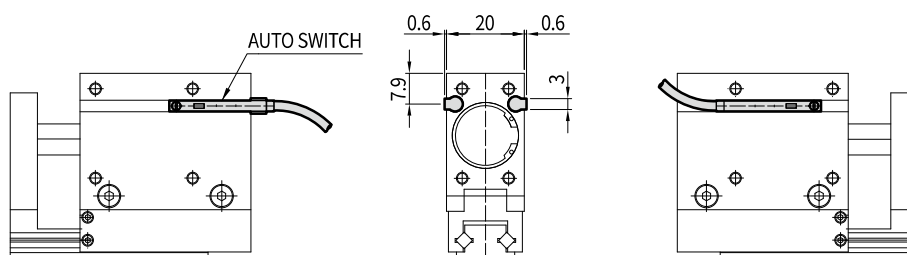
06D

10D

SC16A



SC16A Auto Switch 장착 예



06

10

08A

10A

16A

06D

10D

PRECISION

PST-NS

PSB

PST

SC

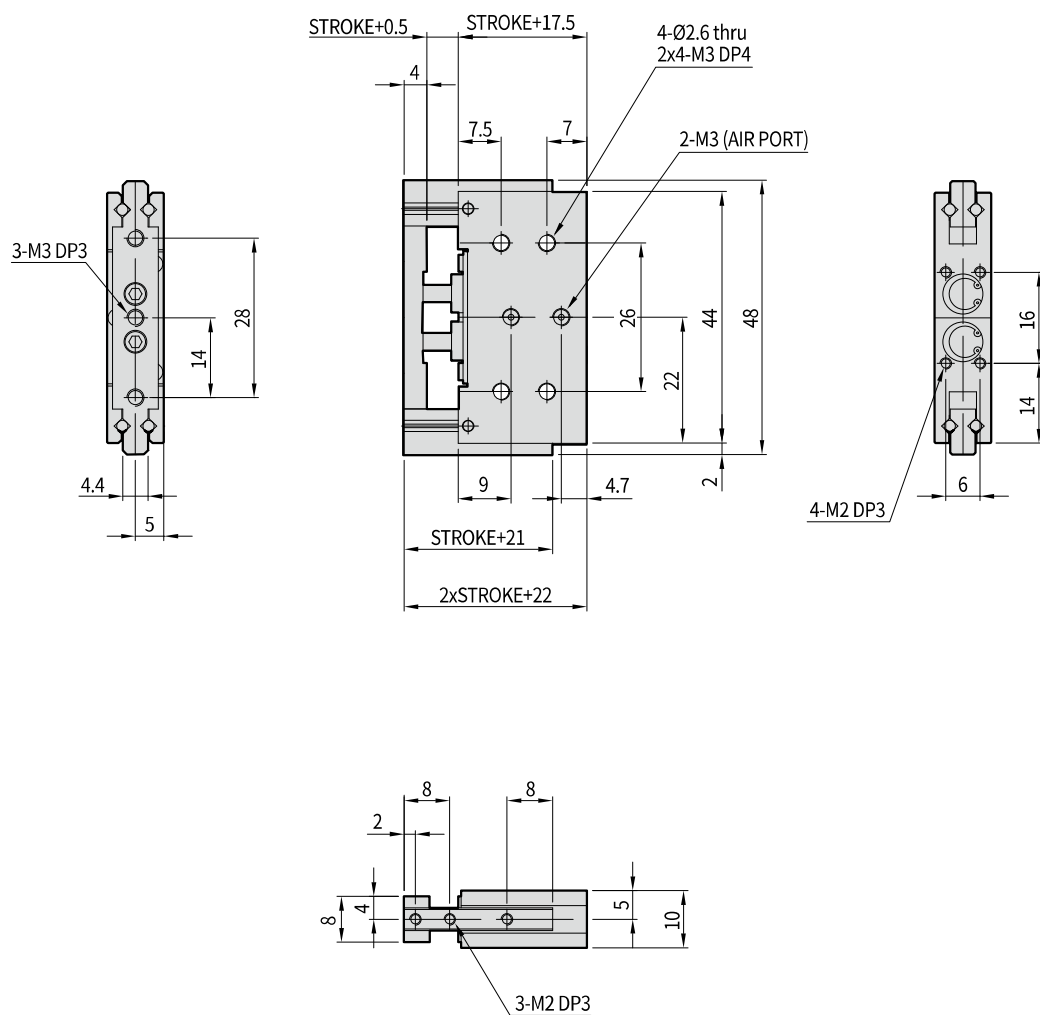
ST

STS-L

SD

PSW

SC06D



SC Series

06

10

08A

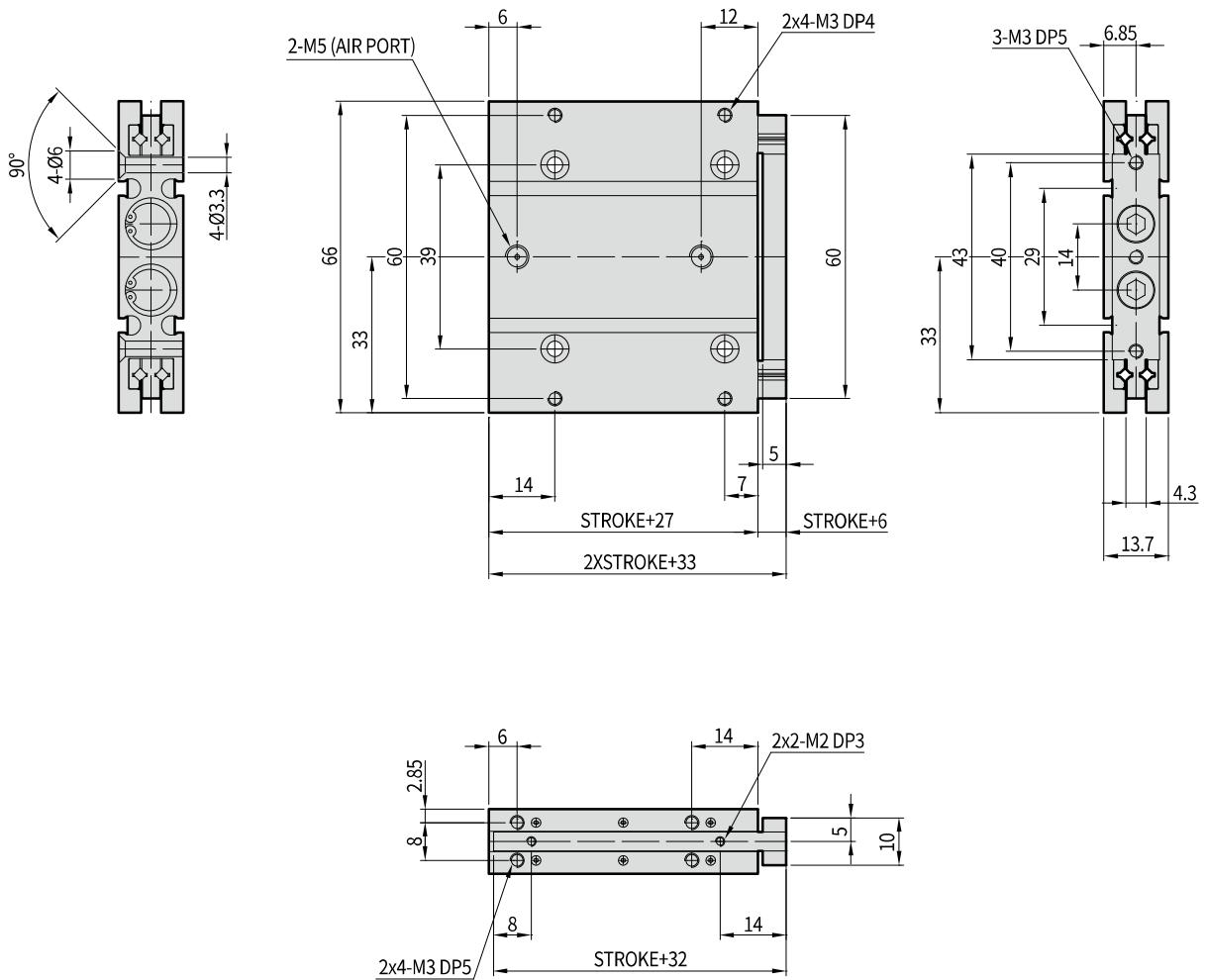
10A

16A

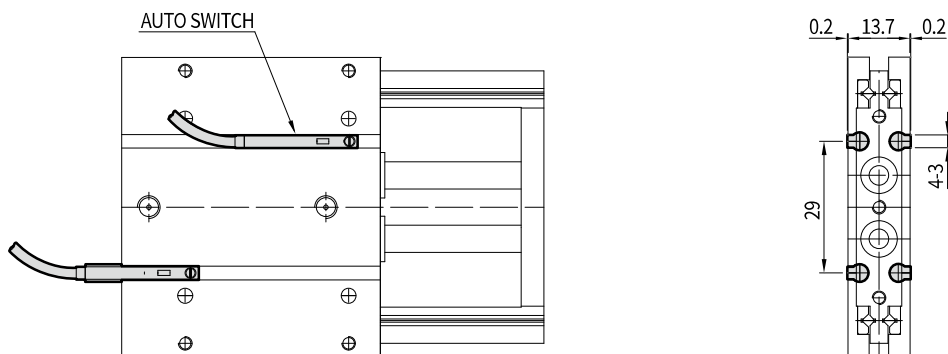
06D

10D

SC10D

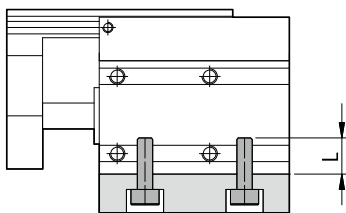


SC10D Auto Switch 장착 예



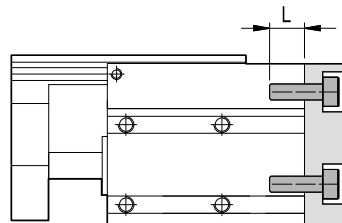
취부형태

1. 실린더 몸체 탭 취부형



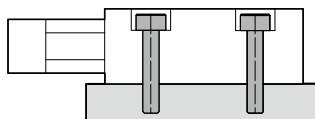
사 양	사용볼트	적정 체결 토오크 (kgf·cm)	최대나사깊이 L (mm)
SC06	M2×P0.4	1.5	3
SC10	M3×P0.5	11	4.5
SC08A	M3×P0.5	11	3
SC10A	M3×P0.5	11	4
SC16A	M3×P0.5	11	4.5
SC06D	해당사항 없음		
SC10D	해당사항 없음		

2. 실린더 몸체 탭 취부형



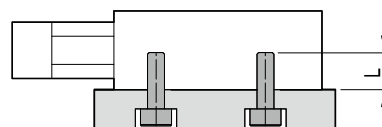
사 양	사용볼트	적정 체결 토오크 (kgf·cm)	최대나사깊이 L (mm)
SC06	M2×P0.4	1.5	3
SC10	M3×P0.5	11	4
SC08A	M3×P0.5	11	4.5
SC10A	M3×P0.5	11	5
SC16A	M3×P0.5	11	5
SC06D	M2×P0.4	1.5	3
SC10D	해당사항 없음		

3. 실린더 몸체 관통 취부형



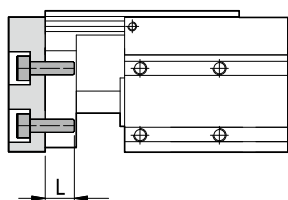
사 양	사용볼트	적정 체결 토오크 (kgf·cm)
SC06	M2.5×P0.45	4.9
SC10	해당사항 없음	
SC08A	해당사항 없음	
SC10A	해당사항 없음	
SC16A	해당사항 없음	
SC06D	M2.5×P0.45	4.9
SC10D	M3×P0.5	11

4. 실린더 몸체 탭 취부형



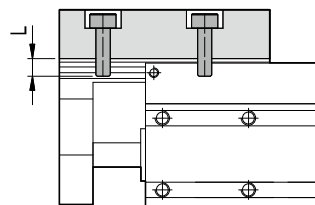
사 양	사용볼트	적정 체결 토오크 (kgf·cm)	최대나사깊이 L (mm)
SC06	M3×P0.5	11	4
SC10	M3×P0.5	11	5
SC08A	M3×P0.5	11	4
SC10A	M3×P0.5	11	4
SC16A	M3×P0.5	11	5
SC06D	M3×P0.5	11	4
SC10D	해당사항 없음		

5. 테이블 탭 취부형



사 양	사용볼트	적정 체결 토오크 (kgf·cm)	최대나사깊이 L (mm)
SC06	M3×P0.5	11	4
SC10	M3×P0.5	11	7
SC08A	M3×P0.5	11	5
SC10A	M3×P0.5	11	7
SC16A	M4×P0.7	25	6
SC06D	M3×P0.5	11	4
SC10D	M3×P0.5	11	5

6. 테이블 탭 취부형



사 양	사용볼트	적정 체결 토오크 (kgf·cm)	최대나사깊이 L (mm)
SC06	M2×P0.4	1.5	3
SC10	M3×P0.5	11	4
SC08A	M2.5×P0.45	4.9	4
SC10A	M3×P0.5	11	4
SC16A	M4×P0.7	25	5
SC06D	M2×P0.4	1.5	3
SC10D	M3×P0.5	11	5

PRECISION

PST-NS

PSB

PST

SC

ST

STS-L

SD

PSW