

# CKD パイロット式5ポート空圧バルブ

CKD(株)

100112

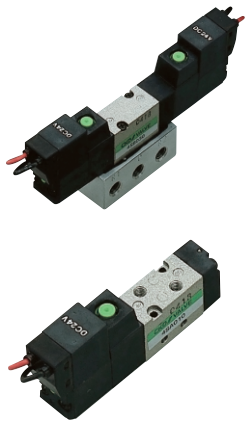
超小形5ポート弁

## ピコゾール4SA0・4SB0シリーズ

幅10mm・有効断面積1.8mm<sup>2</sup>の 25までのシリンダを駆動できる超小形5ポート弁4SA0・4SB0シリーズ

- コンパクト幅10mm
  - 豊富な電線接続
- コンパクト設計により組込む装置をさらに小形化できます。
- 有効断面積 2mm<sup>2</sup>(CV値0.1)
- 25までのシリンダ駆動に適しています。
- 低ワット設計(1W)
- DC24V時29.0mA(ランプ付)、エレクトロニクス制御への直結ができます。

リード線タイプから、C形コネクタ・D形コネクタなどをシリーズ化し、さらにランプ、サージキラーの組合せもできます。



4SA010

4SB020

### 形番表示方法

4SA0 ①0 - ② - ③④⑤ - ⑥

4SB0 ①0 - ② - ③④⑤ - ⑥

#### ①切換位置区分

1	2位置シングル
2	2位置ダブル
3	3位置オールポートブロック
4	3位置ABR接続
5	3位置PAB接続

#### ③手動装置

無記号	ノンロック式手動装置
M1	ロック式手動装置

#### ④電線接続

C3	C形コネクタ、リード線なし サージキラー、ランプ付 D形コネクタリード線上方向
D	D形コネクタ、リード線300mm
D1	D形コネクタ、リード線なし
D2	D形コネクタ、リード線300mm サージキラー、ランプ付
D3	D形コネクタ、リード線なし サージキラー、ランプ付

#### ⑥その他のオプション

無記号	取付板なし
P	取付板付

取付板は4SA010のみに取付けられます。

⑦電圧	DC24V	DC24V	標準
	DC12V	DC12V	オプション
	DC6V	DC6V	
	DC5V	DC5V	

#### ②接続口径

記号	P・A・Bポート	R1・R2ポート
M3	M3×0.5	
T4	4バーブ継手	M3×0.5

#### ④電線接続(リード線横方向)

無記号	グロメットリード線 標準 300mm
C	C形コネクタ、リード線300mm
C1	C形コネクタ、リード線なし
C2	C形コネクタ、リード線300mm サージキラー、ランプ付

## ピコゾール5ポート弁4SA0・4SB0シリーズ

注) オプション価格は3MA0・3MB0シリーズ参照

形番	価格	動作方式	位置数 (ソレノイド数)	接続口径	有効断面積 mm <sup>2</sup> (CV値)	使用圧力範 囲MPa	消費電力(W) 50Hz(60Hz)	流体温度
4SA010	7,020	パイロット (ソフト スプール)	2位置シングル	M3×0.5 4バーブ継手	0.9(0.1)	0.2~0.7	( )内 ランプ、サー ジキラー付 0.6(0.7) (DC24V時)	5~50
4SA020	10,560		2位置ダブル					
4SA030	10,920		3位置オールポートブロック					
4SA040	10,920		3位置ABR接続					
4SA050	10,920		3位置PAB接続					
4SB010	8,700	パイロット (ソフト スプール)	2位置シングル	M5×0.8	1.8(0.1)	0.2~0.7	( )内 ランプ、サー ジキラー付 0.6(0.7) (DC24V時)	5~50
4SB020	12,230		2位置ダブル					
4SB030	12,230		3位置オールポートブロック					
4SB040	12,230		3位置ABR接続					
4SB050	12,230		3位置PAB接続					

## マニホールドM4SA0、M4SB0シリーズ



M4SA0

M4SB0

### 形番表示方法

M4SA0 ①0 - ② - ③④⑤ - ⑥

①切換位置区分 8 : 2位置、3位置ミックスマニホールド ②接続口径 ③手動装置 ④電線接続 ⑤連数 2 : 2連~20 : 20連 ⑥電圧

内容については4SA0、4SB0シリーズ参照下さい。

形番	M4SA0、M4SB0	
項目	M4SA0、M4SB0	
マニホールド方式	マニホールド一体形	
適用電磁弁	4SA0・4SB0シリーズ	
保護構造	防塵	
連数	2連~20連	
マニホールドの種類	集中給気、集中排気	
電気接続	グロメットリード線、C形コネクタ、D形コネクタ	
配管接続	Pポート	横(M5×0.8)
	A・Bポート	(M3×0.5) 4バーブ継手
	R1、R2ポート	4バーブ継手 横(Rc1/8)
手動装置	ノンロック式、ロック式(オプション)	



直動システム・開連  
ロボット・FA  
制御・検出・計測  
駆動・回転  
軸受・素材・機械  
動力伝達・伝動  
搬送・運搬  
ポンプ・送風機粉体  
工場設備・環境