

Z15G 系列



触点部位

触点形式			1a+1b			
触点材质			银合金			
触点间距			Z15G: 0.5mm; Z15H: 0.25mm			
绝缘电阻			100MΩ 500VDC			
接触电阻			50mΩ 以下			
额定负载	阻 性	阻性负载	15A(10) 125VAC 15A(10) 250VAC 10A 500VAC		15A 8VDC 15A 14VDC 6(2)A 30VDC 0.5A 125VDC 0.25A 250VDC	
		灯负载	常开NO		常闭NC	
			1.5A 125VAC 1.25A 250VAC 0.75A 500VAC	1.5A 8VDC 1.5A 14VDC 1.5A 30VDC 0.5A 125VDC 0.25A 250VDC	3A 125VAC 2.5A 250VAC 1.5A 500VAC	3A 8VDC 3A 14VDC 3A 30VDC 0.5A 125VDC 0.25A 250VDC
	感 性	感性负载	15(10)A 125VAC 15(10)A 250VAC 6A 500VAC		15A 8VDC 10A 14VDC 5(1)A 30VDC 0.05A 125VDC 0.03A 250VDC	
		马达负载	常开NO		常闭NC	
			2.5A 125VAC 1.5A 250VAC 0.75A 500VAC	2.5A 8VDC 2.5A 14VDC 2.5(1)A 30VDC 0.05A 125VDC 0.03A 250VDC	5A 125VAC 3A 250VAC 1.5A 500VAC	5A 8VDC 5A 14VDC 5(1)A 30VDC 0.05A 125VDC 0.03A 250VDC
最大浪涌电流			常开NO		常闭NC	
			15A		30A	

· 以上数据为正常时负载电流。

· 感性负载为功率因素0.4以下(交流), 时间常数7ms以下(直流)。

· 灯负载上产生10倍的浪涌电流, 马达负载上产生6倍的浪涌电流。

一般性能

操作许可速度		0.01mm/sec~0.5m/sec
操作许可频率	电 气	20次/分
	机 械	240次/分
介质耐压	各级端子间	Z15G型: 1000VAC 1分钟
		Z15H型: 600VAC 1分钟
	充电金属部位与各端子	2000VAC 1分钟
	各端子与非充电金属部间	2000VAC 1分钟
寿 命	电 气	50万次以上
	机 械	1,000万次以上
振 动	误动作	10Hz~55Hz 振动幅: 1.5mm
冲 击	误动作	最大300m/s ² (约30G)
	耐 久	最大1,000m/s ² (约100G)
触电保护		Class 1
环境温度		-25℃~80℃(无凝露、无结冰)
环境湿度		35%~85%RH
装配螺丝扭矩		1.2N·m(12.25kgf·cm)

· 柱塞开关类型时

· 按钮开关以外机械寿命为1,000万次以上, 误动作1ms以内。

Z15G-01B 	Z15G-010B 	Z15G-10B 	Z15G-03B 
Z15G-030B 	Z15G-031B 	Z15G-05B 	Z15G-052B 
Z15G-063B 	Z15G-062B 	Z15G-061B 	Z15G-06B 
Z15H-060B 	Z15H-08B 	Z15G-09B 	Z15G-091B 
Z15G-07B 	Z15G-073B 		

位置状态
检测装置

传感器

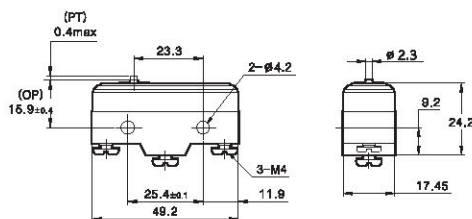
微动开关

行程限位
开关

外形尺寸 (单位: mm)

Z15G-01B

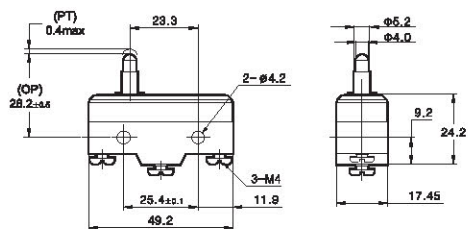
KS:Z4G1P01B



OF	250~350gf(2.45~3.43N)
RF	114gf(1.12N)
PT	0.4mm
OT	0.13mm
MD	0.05mm
OP	15.9±0.4mm

Z15G-010B

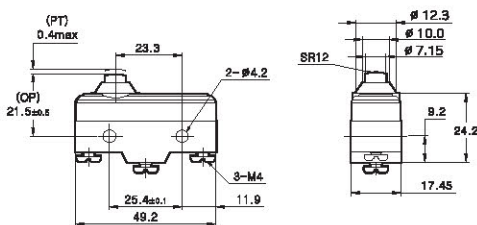
KS:Z4G1P03B



OF	250~350gf(2.45~3.43N)
RF	114gf(1.12N)
PT	0.4mm
OT	1.6mm
MD	0.05mm
OP	28.2±0.5mm

Z15G-10B

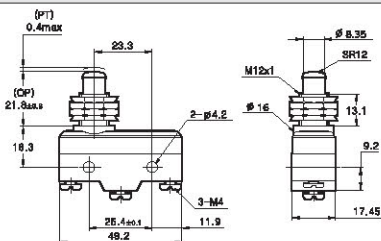
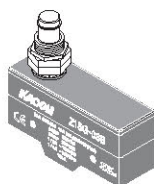
KS:Z4G1P09B



OF	250~350gf(2.45~3.43N)
RF	114gf(1.12N)
PT	0.4mm
OT	1.6mm
MD	0.05mm
OP	21.5±0.5mm

Z15G-03B

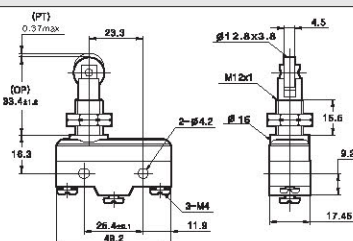
KS:Z4G1P05B



OF	250~350gf(2.45~3.43N)
RF	114gf(1.12N)
PT	0.4mm
OT	5.5mm
MD	0.05mm
OP	21.8±0.8mm

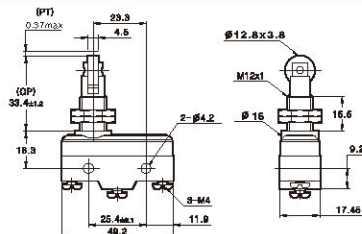
Z15G-030B

KS:Z4G1P07B



OF	250~350gf(2.45~3.43N)
RF	114gf(1.12N)
PT	0.4mm
OT	3.58mm
MD	0.05mm
OP	33.4±1.2mm

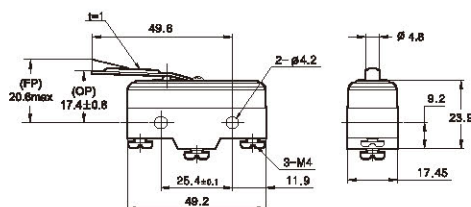
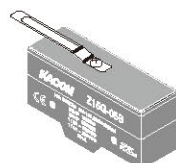
Z15G-031B



OF	250~350gf(2.45~3.43N)
RF	114gf(1.12N)
PT	0.4mm
OT	3.58mm
MD	0.05mm
OP	33.4±1.2mm

Z15G-05B

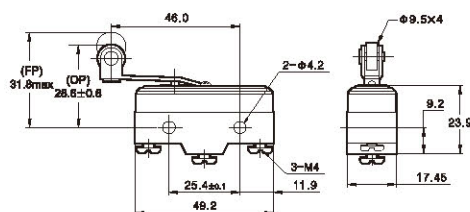
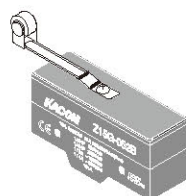
KS:Z4G1R01B



OF	141gf(1.38N)
RF	14gf(0.14N)
OT	1.6mm
MD	1.3mm
FP	20.6mm
OP	17.4±0.18mm

Z15G-052B

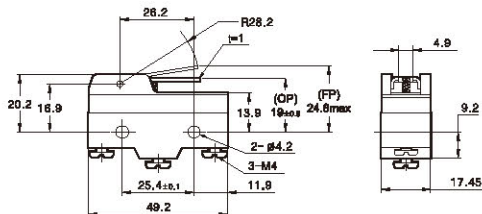
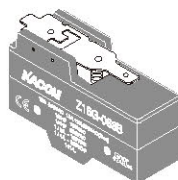
KS:Z4G1R03B



OF	141gf(1.38N)
RF	14gf(0.14N)
OT	1.6mm
MD	1.3mm
FP	31.8mm
OP	28.6±0.8mm

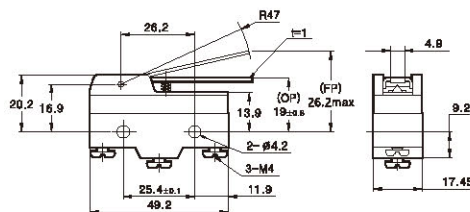
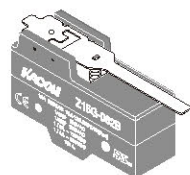
Z15G-063B

KS:Z4G1L05B



OF	160gf(1.57N)
RF	28gf(0.27N)
PT	2.0mm
OT	1.0mm
MD	24.8mm
OP	19.0±0.8mm

Z15G-062B



OF	95gf(0.95N)
RF	18gf(0.18N)
PT	4.2mm
OT	0.95mm
MD	26.2mm
OP	19.0±0.8mm

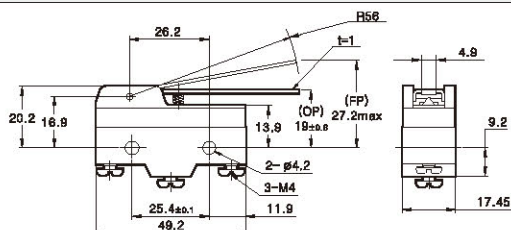
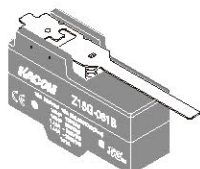
位置状态
检测装置

传感器

微动开关

行程限位
开关

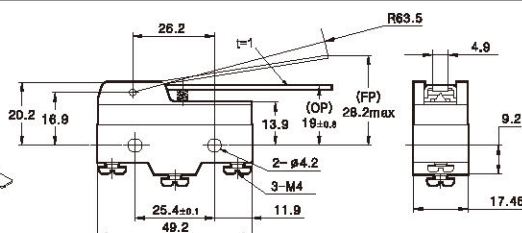
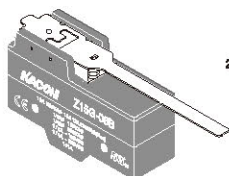
Z15G-061B



OF	80gf(0.78N)
RF	15.5gf(0.15N)
OT	4.8mm
MD	1.12mm
FP	27.2mm
OP	19.0±0.8mm

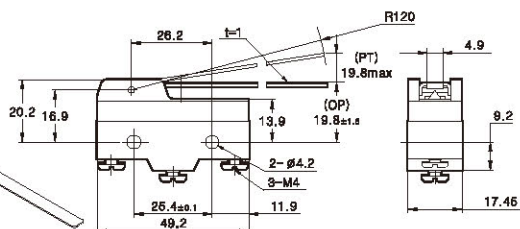
Z15G-06B

KS:Z4G1L01B



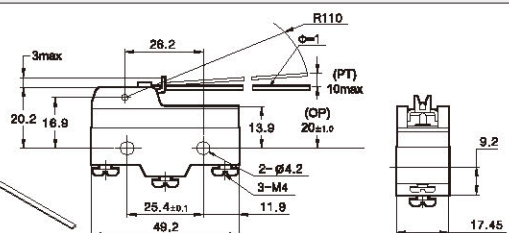
OF	70gf(0.69N)
RF	14gf(0.14N)
OT	5.6mm
MD	1.27mm
FP	28.2mm
OP	19.0±0.8mm

Z15H-060B



OF	6gf(58.8mN)
RF	0.5gf(4.90mN)
OT	19.8mm
MD	10.0mm
FP	2.0mm
OP	19.8±1.6mm

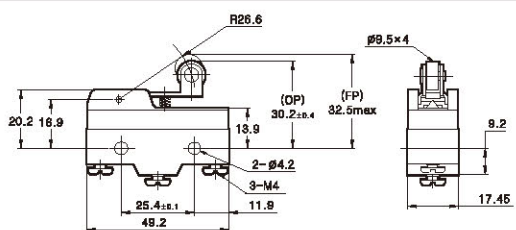
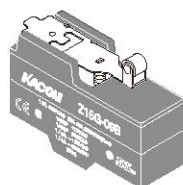
Z15H-08B



OF	4gf(39.2mN)
RF	0.3gf(2.94mN)
PT	10.0mm
OT	6.0mm
MD	3.0mm
OP	20.0±1.0mm

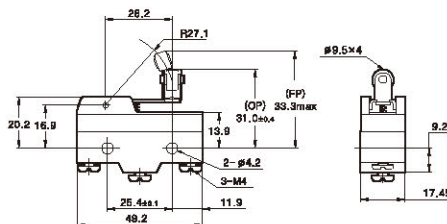
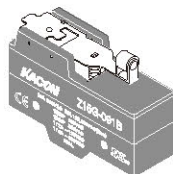
Z15G-09B

KS:Z4G1L07B



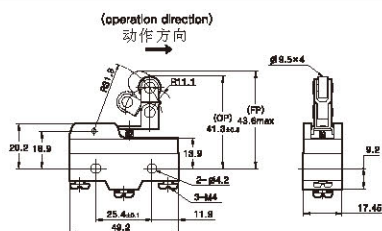
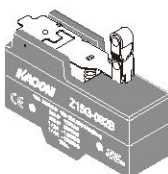
OF	160g(1.57N)
RF	42g(0.41N)
PT	2.4mm
OT	0.5mm
MD	32.5mm
OP	30.2±0.4mm

Z15G-091B



OF	170gf(1.67N)
RF	42gf(0.41N)
PT	2.4mm
OT	0.51mm
FP	33.3mm
OP	31.0±0.4mm

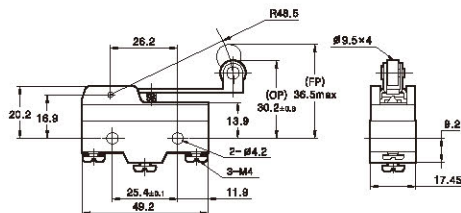
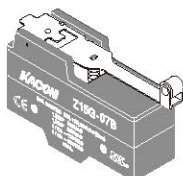
Z15G-092B



OF	170gf(1.67N)
RF	42gf(0.41N)
PT	2.4mm
OT	0.51mm
FP	43.6mm
OP	41.3±0.8mm

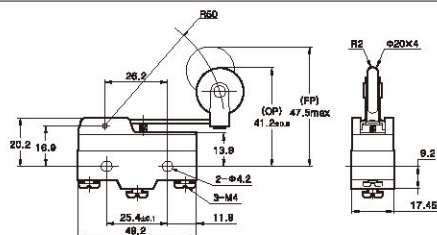
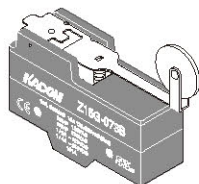
Z15G-07B

KS:Z4G1L03B



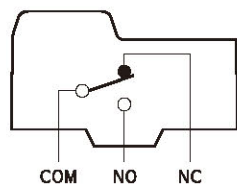
OF	100gf(0.98N)
RF	22gf(0.22N)
PT	4.0mm
OT	1.02mm
FP	36.5mm
OP	30.2±0.8mm

Z15G-073B



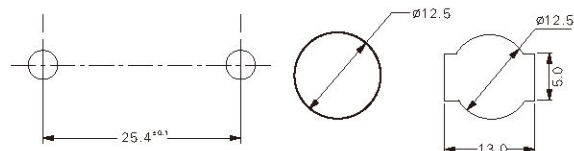
OF	100gf(0.98N)
RF	21gf(0.21N)
PT	4.0mm
OT	1.6mm
FP	47.5mm
OP	41.2±0.8mm

电路图



COM: 共同端子
NO: 常开端子
NC: 常闭端子

安装孔加工图



位置状态
检测装置

传感器

微动开关

行程限位
开关

分类	用 语	略号	定 义
力	动作所需力	OF	从自由位置(FP)开始到动作位置(OP)为止对传动轴施加的外力。
	复位力	RF	从动作极限位置(TTP)开始到复位(RP)为止对传动轴施加的外力。
	对整体动作所需力	TF	从动作位置(OP)开始到动作极限位置(TTP)为止对传动轴施加的外力。
运动力	动作前移动	PT	从自由位置(FP)开始到动作位置(OP)移动距离或者移动角度。
	动作后移动	OT	从动作位置(OP)开始到动作极限位置(TTP)移动距离或者移动角度。
	动作和复位间隔距离	MD	从动作位置(OP)开始返回到复位位置(RP)移动距离或者移动角度。
	整体移动	TT	从自由位置(FP)开始到动作极限位置(TTP)移动距离或者移动角度。
位置	自由位置	FP	对没有施加外力的情况下手柄或按钮的位置。
	动作位置	OP	对施加外力开始到力触点动作(接触)时手柄或按钮的位置。
	复位位置	RP	减少施加的外力从触点动作(OP)状态下到自由位置(FP)状态为止手柄或按钮位置
	动作极限位置	TTP	无破损动作可能的手柄或按钮最大移动位置