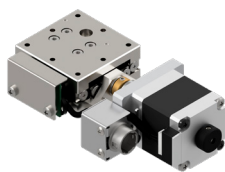
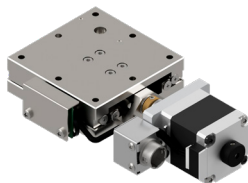


X軸直線滾珠導軌: KXT04015/KXT06015

KXT04015M-LC



KXT06015M-LC



RoHS

KXT 015M-

1

2

3

4

▶電纜・專用定位銷 P.1-207~
 ▶電氣規格見P.1-037~

1 滑台面尺寸/移動量

代碼	尺寸	移動量
04	□40mm	15mm
06	□60mm	

2 感應器遮蓋

L	L位置
R	(左右相反)

3 馬達選項

代碼	規格
C	標準
T	2相步進馬達

*選擇T馬達時,不能使用本公司控制器(DS102/112)。

4 纜線選項

代碼	規格	電纜款型	電纜款型
無記號	無電纜(標準)	—	—
F	可撓式電纜2m	D214-2-2R	—
G	可撓式電纜2m單側散線	D214-2-2RK	DS1-2C-2-2RK
H	可撓式電纜4m	D214-2-4R	—
J	可撓式電纜4m單側散線	D214-2-4RK	DS1-2C-2-4RK

*2相步進馬達:不能選擇兩端有連接器的電纜(F/H)。

*玫瑰的一端位於舞台對面。請查看第 1-207 和 209 頁以了解電纜詳細資訊。

*請選擇代碼 F 或 H 與我們的控制器 (DS102/112) 連接。

規格

SPEC						
款型		KXT04015M-LC	KXT04015M-LT	KXT06015M-LC	KXT06015M-LT	
(左右相反)		KXT04015M-RC	KXT04015M-RT	KXT06015M-RC	KXT06015M-RT	
馬達選項		5相步進馬達(標準)	2相步進馬達	5相步進馬達(標準)	2相步進馬達	
機械規格	移動量		15mm			
	滑台面尺寸		40×40mm		60×60mm	
	連接頭類型		Panel Mount			
	進給(滾珠絲桿)		φ6導程1			
	導軌		直線滾珠導軌			
	主-處理		鋼—無電解鍍鎳處理處理			
本身重量		0.38kg		0.60kg		
分辨率	Full/Half 微步進	2μm/1μm 0.1μm(1/20分割時)	5μm/2.5μm -	2μm/1μm 0.1μm(1/20分割時)	5μm/2.5μm -	
精度規格	MAX速度		10mm/sec			
	單方向定位精度		10μm以內			
	反復定位精度		±1μm以內			
	耐荷重		10kgf[98N]			
	力矩剛性		仰俯0.38/橫擺0.35/側傾0.21["/N・cm]		仰俯0.1/橫擺0.08/側傾0.05["/N・cm]	
	空轉		2.5μm以內	5μm以內	2.5μm以內	5μm以內
	真直度		10μm以內			
	平行度		20μm以內			
仰俯/橫擺		30"以內／25"以內		35"以內／30"以內		
感應器	極限感應器			有		
	原點感應器			有		
	狹縫原點感應器			-		
附屬螺絲(六角帶孔螺釘)		M3-8 4個		M4-8 4個		

New

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

直線滾珠

CAVE-X
直線滾珠

交叉滾柱

滑動導軌

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

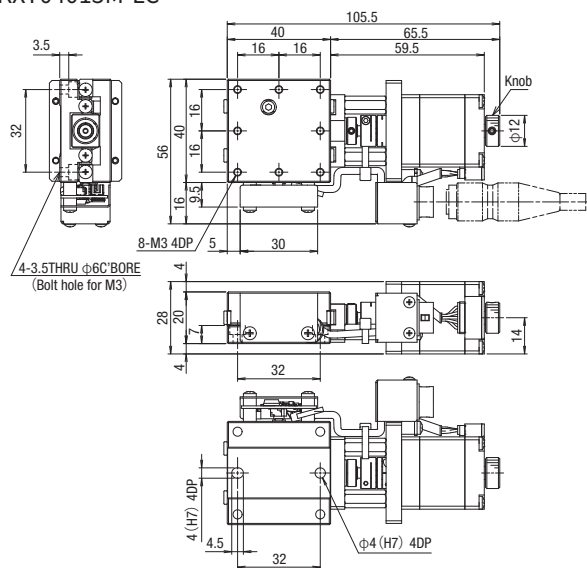
其他

1-KXT
002

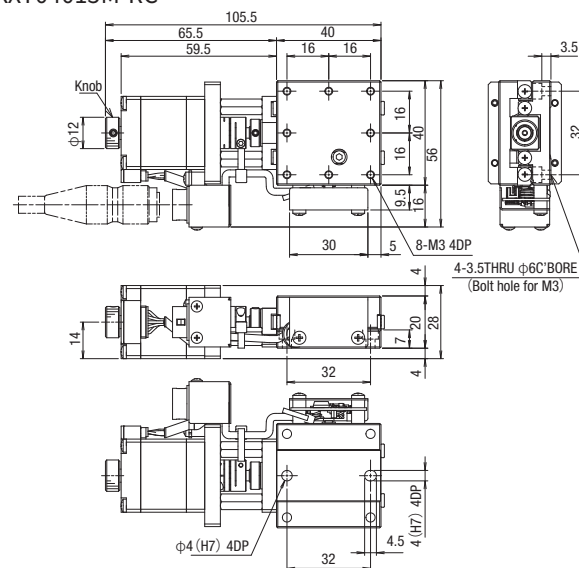
X軸直線滾珠導軌: KXT04015/KXT06015

外型尺寸圖

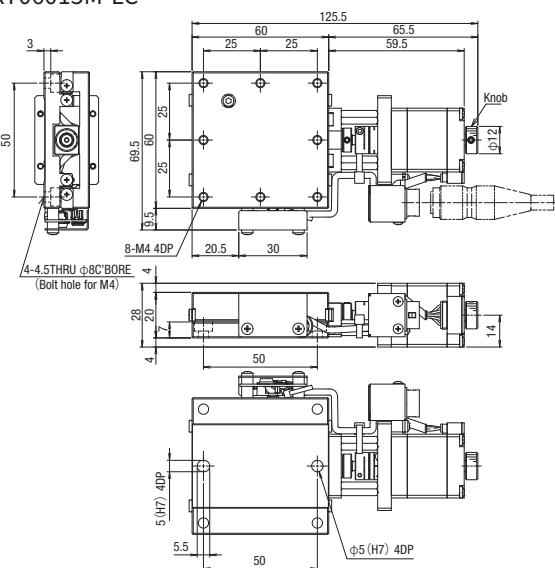
KXT04015M-LC



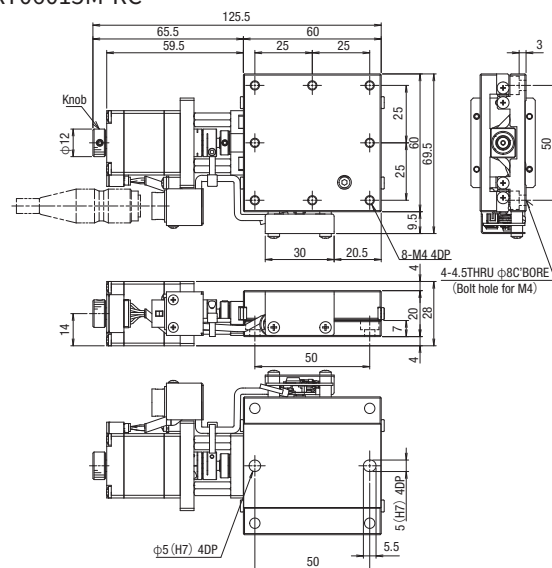
KXT04015M-RC



KXT06015M-LC



KXT06015M-RC



自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

直線
滾珠CAVE-X
直線滾珠交叉
滾柱滑動
導軌

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

[illegible][illegible]

1-KXT
004

1-KXT
004

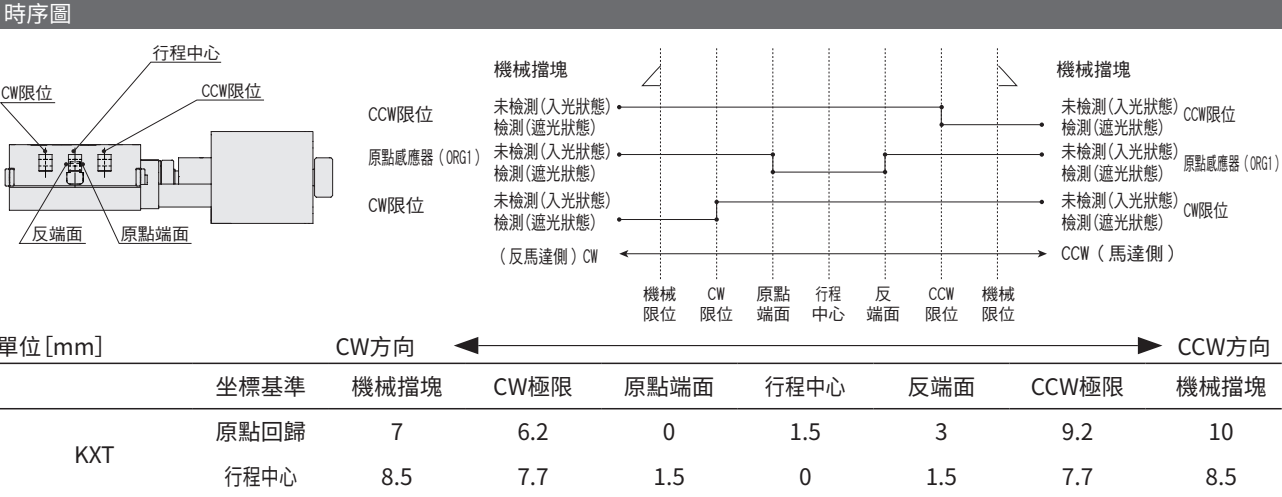
電氣規格：KXT04015/KXT06015

馬達規格			
馬達代碼		C	T
滑台款型		KXT04015M/KXT06015M	
馬達規格 (※1)	類型	5相步進馬達 (0.75A/相)	2相步進馬達 (0.67A/相)
	特徵	標準	—
	款型 (※2)	C005C-90215P-1	SJA28N32-0674B-01
	電磁制動	—	—
	製造商	東方馬達株式會社	駿河精機
	步級角度	0.72°	1.8°
	重量	0.11kg	
	馬達尺寸	□尺碼	□28mm
		L尺碼	37mm
	勵磁最大靜扭矩	0.048N・m	0.059N・m
聯接頭	驅動器款型	CVD507-K-A9	—
	驅動器輸入電源	DC24V±10% 1.4A(MAX)	—
	附電磁煞車部電源輸入	—	—
	Panel Mount	HR10A-10R-12PC(71) (廣瀨電機株式會社)	HR10A-10R-10PC(71) (廣瀨電機株式會社)
	接收側款型	HR10A-10P-12S(73) (廣瀨電機株式會社)	HR10A-10P-10S(73) (廣瀨電機株式會社)
感應器基板	極限感應器	—	有
	原點感應器	—	有
	狹縫原點感應器	—	—
	感應器	光電素子 EE-SX4320 (歐姆龍株式會社)	
	電源電壓	DC5~24V±5%	
	消耗電流	合計60mA以下	
	控制輸出	NPN集電極開路輸出 DC30V以下 10mA以下	
		檢出 (遮光) 時：輸出電晶體OFF (非導通)	

※1 馬達單體性能詳情見P.1-213~
※2 款型為駿河精機獨創管理型式

針排列・結線圖			
C	馬達感應器通用	【針排列 (共通)】 接收款型： HR10A-10R-12PC(71) (HRS)	【結線圖 (共通)】
T	馬達感應器通用	【針排列 (共通)】 接收款型： HR10A-10R-10PC(71) (HRS)	【結線圖 (共通)】

※ 電纜細節 P.1-213,215~



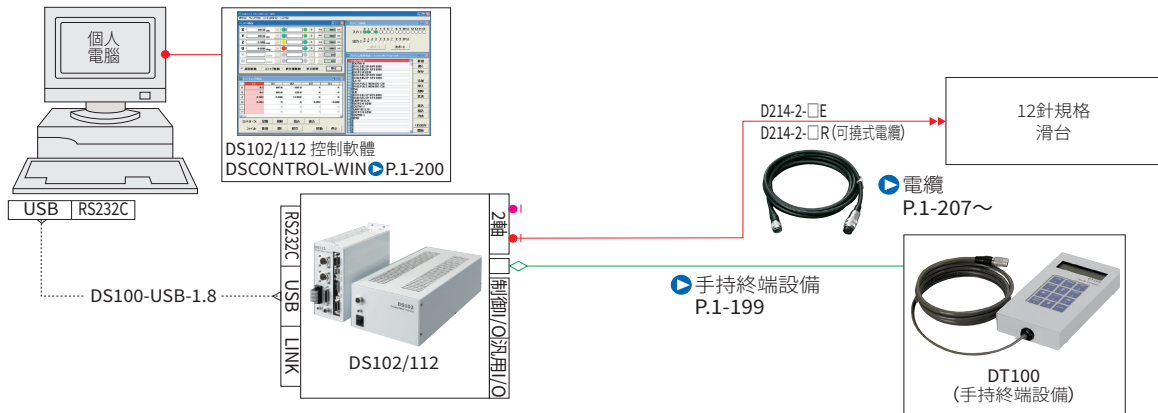
※原點回歸為使用DS102/DS112進行原點回歸類型4時 (DS102/DS112為5相馬達專用)。
※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5mm左右尺碼誤差。

注意：時序圖顯示感應器的時序，並非顯示輸出信號理論。
關於輸出信號理論敬請參照電氣規格一感應器一輸出理論中記載的輸出電晶體ON/OFF顯示。

連接示例 使用我們的控制器

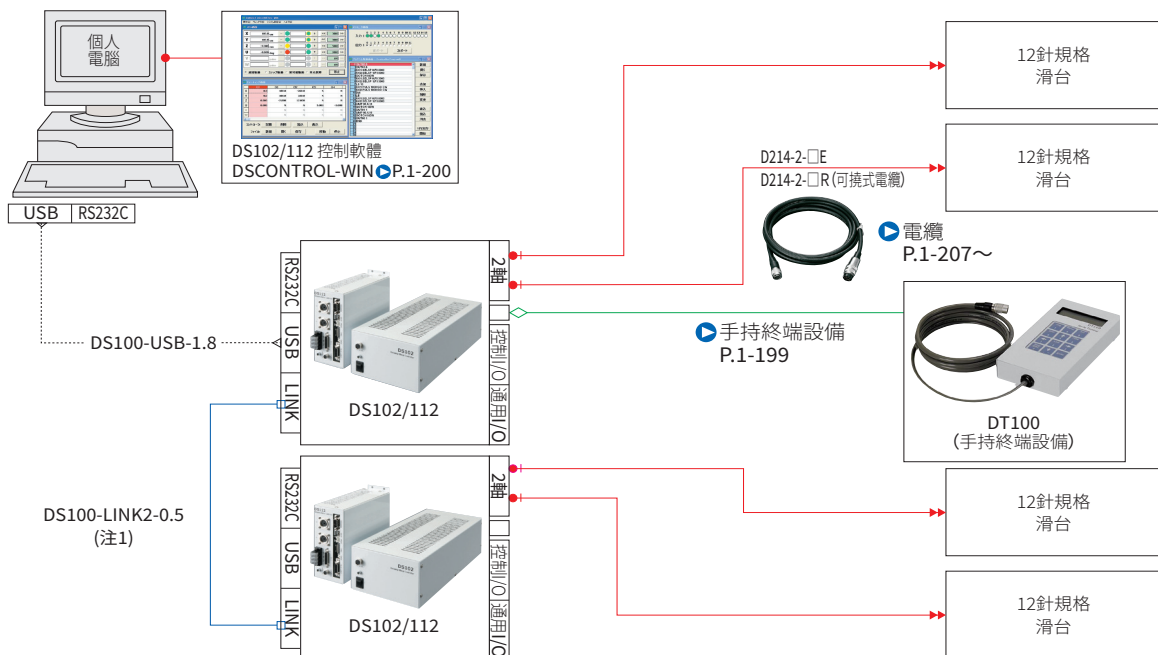
■ 連接示例1 自動滑台1軸：手持終端設備(使用控制軟件)時

※PC 和控制器之間的 USB 電纜連接



■ 連接示例2 自動滑台4軸：手持終端設備(使用控制軟件)時

※PC 和控制器之間的 USB 電纜連接



(注1) 使用連結功能，最多可與3台控制器連接(最多6軸控制)使用。

■ 接續例3 從 PLC I/O 單元控制時

※PC 和控制器之間的 USB 電纜連接

