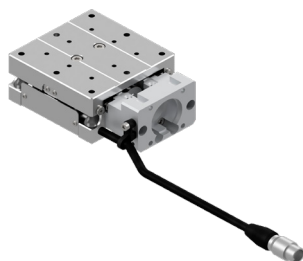


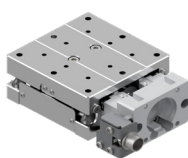
X軸直線滾珠導軌：KXG06020V

RoHS

KXG06020TV-P28



KXG06020MV-P28



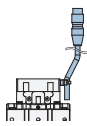
附屬品		P28	S38	S40
馬達座 (本體安裝完畢)		○		
聯軸器 (附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5×6 4個	M3×12 4個	M4×12 2個
	本體用	M4×10 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KXG06020TV-P28 -

●專用定位銷 P.1-207~

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

2 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

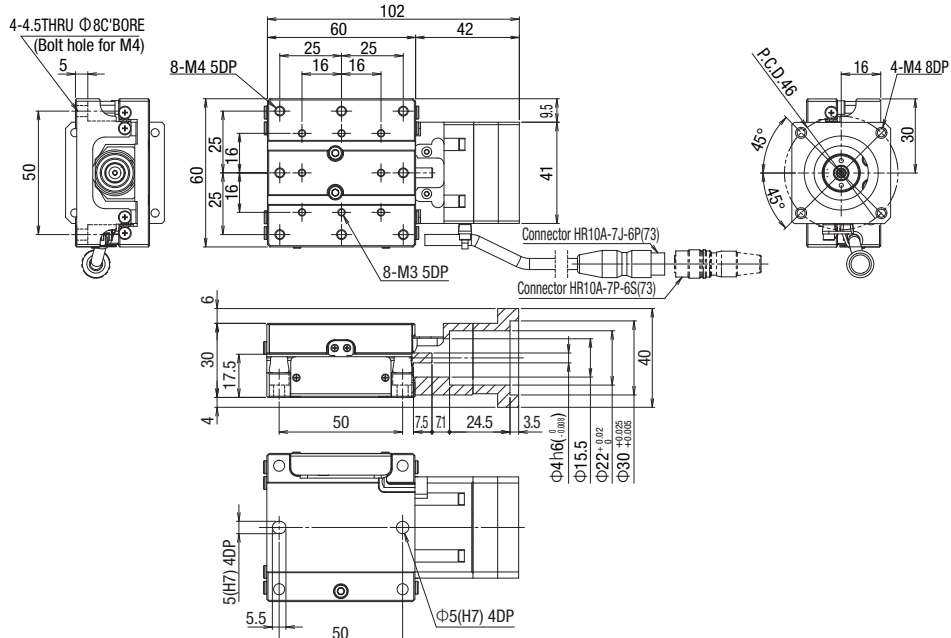
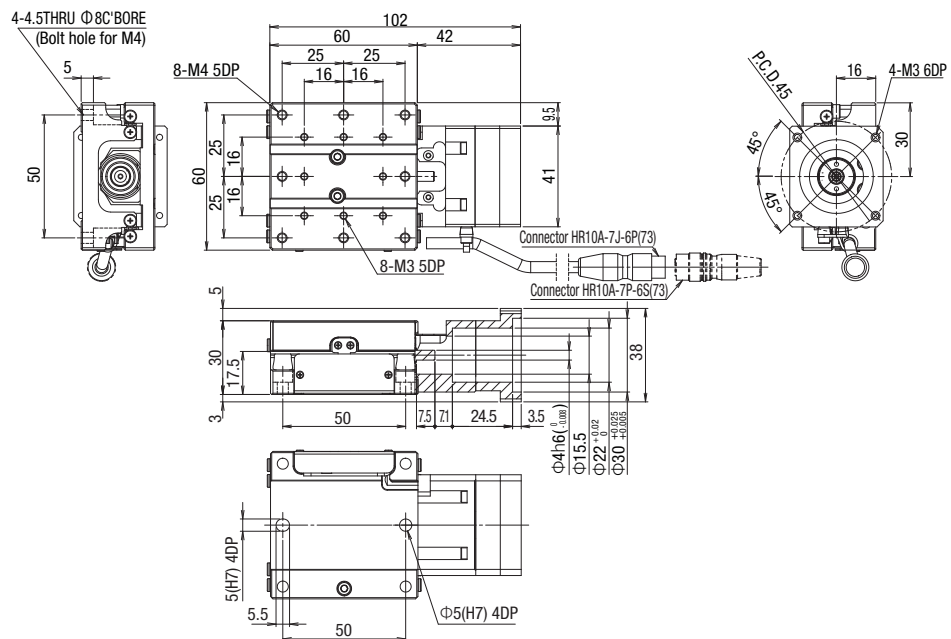
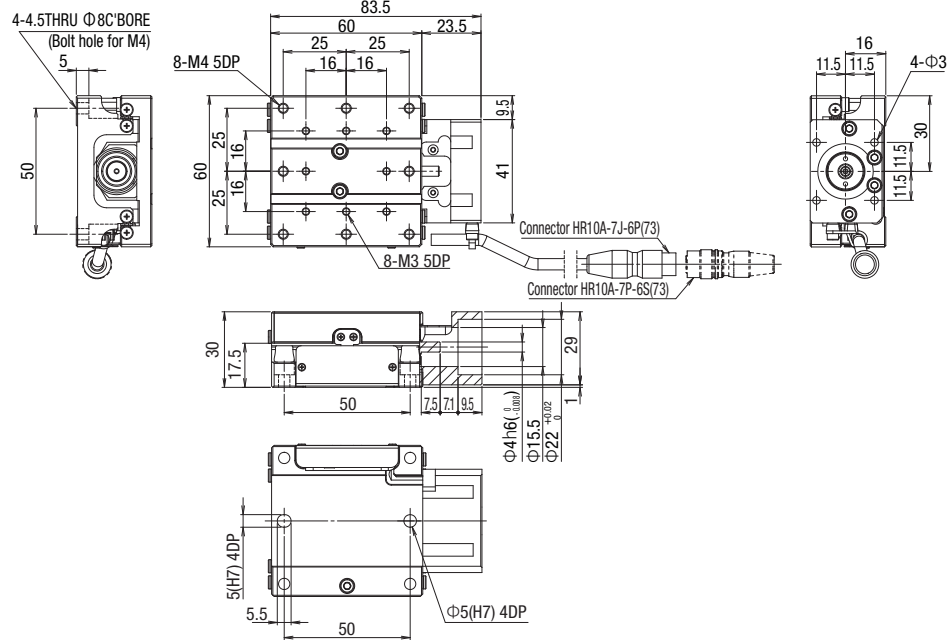
3 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

SPEC		
款型	KXG06020TV-P28	KXG06020MV-P28
機械規格	移動量	20mm
	滑台面尺寸	60×60mm
	連接頭類型	Pigtail
	進給(滾珠絲桿)	Panel Mount
	導軌	φ8導程1 直線滾珠導軌
	主材質—表面處理	特殊鋼—無電解鍍鎳處理
精度規格	本身重量	0.60kg
	分辨率 (脈衝)	2μm/1μm
	Full/Half 微步進	0.1μm (1/20分割時)
	MAX速度	20mm/sec
	單方向定位精度	5μm以內
	反復定位精度	±0.5μm以內
	耐荷重	10kgf【98N】
	力矩剛性	仰俯0.08/橫擺0.05/側傾0.05 ["/N・cm]
	空轉	1μm以內
	背隙	1μm以內
	真直度	3μm以內
	平行度	15μm以內
	運動平行度	10μm以內
	仰俯/橫擺	20"/15"以內
感應器	極限感應器	有
	原點感應器	有
	狹縫原點感應器	—

※ SPEC為標準馬達的數值。

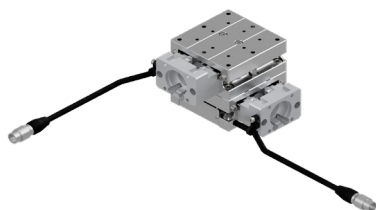
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為0.64kg。



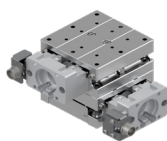
XY軸直線滾珠導軌：KYG06020V

RoHS

KYG06020TV-P28



KYG06020MV-P28



附屬品		P28	S38	S40
馬達座 (本體安裝完畢)		○		
聯軸器 (附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5×6 8個	M3×12 8個	M4×12 4個
	本體用	M4×10 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KYG06020TV-P28-□

1

2

3

▶專用定位銷 P.1-207~

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

2 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

3 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

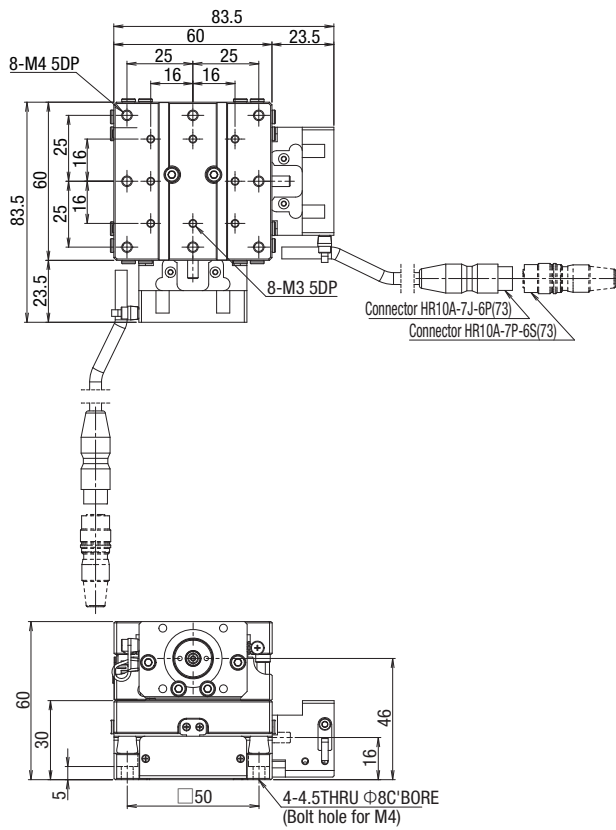
SPEC			
款型	KYG06020TV-P28		KYG06020MV-P28
機械規格	移動量	20mm	
	滑台面尺寸	60×60mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電鍍鍍處理	
	本身重量	1.20kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half 微步進	2μm/1μm
	MAX速度	0.1μm(1/20分割時)	
	耐荷重	20mm/sec	
感應器	真直度	9kgf【88.2N】	
	極限感應器	10μm以內/全行程	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	—	
單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
單軸精度規格	仰俯/橫擺	20°/15°以內	

※ SPEC為標準馬達的數值。

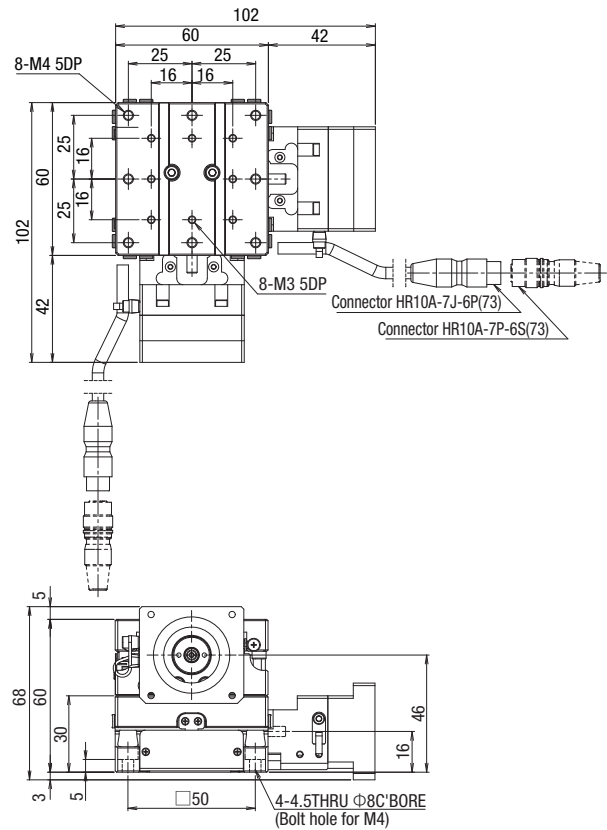
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為1.28kg。

外型尺寸圖

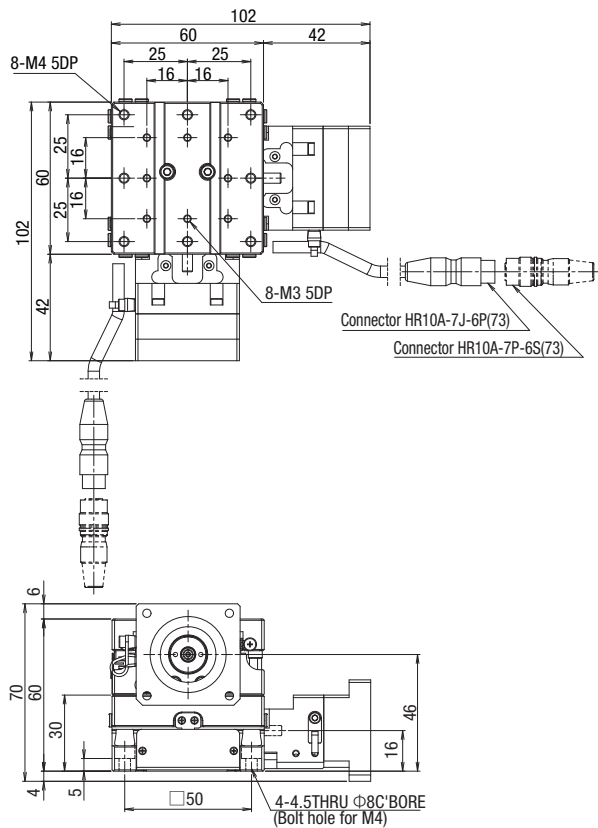
KYG06020TV-P28



KYG06020TV-S38



KYG06020TV-S40



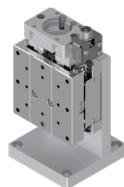
Z軸直線滾珠導軌：KZG06020V

RoHS

KZG06020TV-P28



KZG06020MV-P28



附屬品		P28	S38	S40
馬達座 (本體安裝完畢)		○		
聯軸器 (附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5×6 4個	M3×12 4個	M4×12 2個
	本體用	M4×10 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KZG06020TV-P28-

●專用定位銷 P.1-207~

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

2 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

3 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

SPEC			
款型	KZG06020TV-P28		KZG06020MV-P28
機械規格	移動量	20mm	
	滑台面尺寸	60×60mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電解鍍鎳處理	
	本身重量	0.96kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half	2μm/1μm
	MAX速度	微步進	0.1μm(1/20分割時)
	耐荷重	20mm/sec	
感應器	垂直度	3kgf[29.4N]	
	極限感應器	10μm以內/全行程	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	有	
	單軸精度規格	—	
單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	仰俯/橫擺	20"/15"以內	

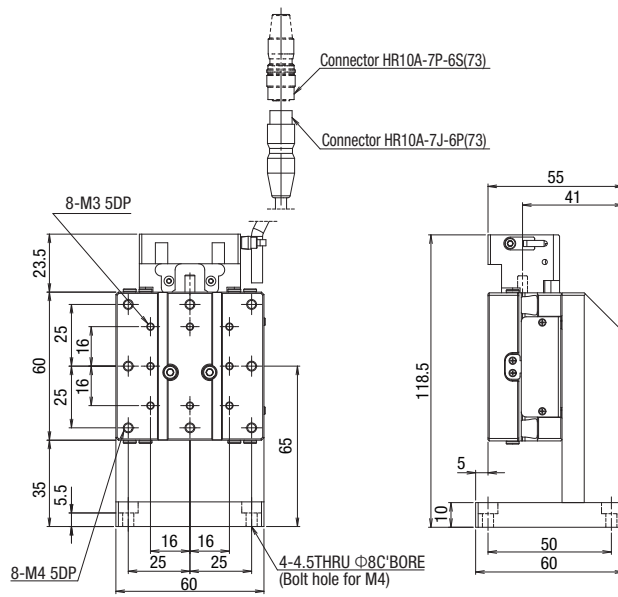
※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為1.00kg。

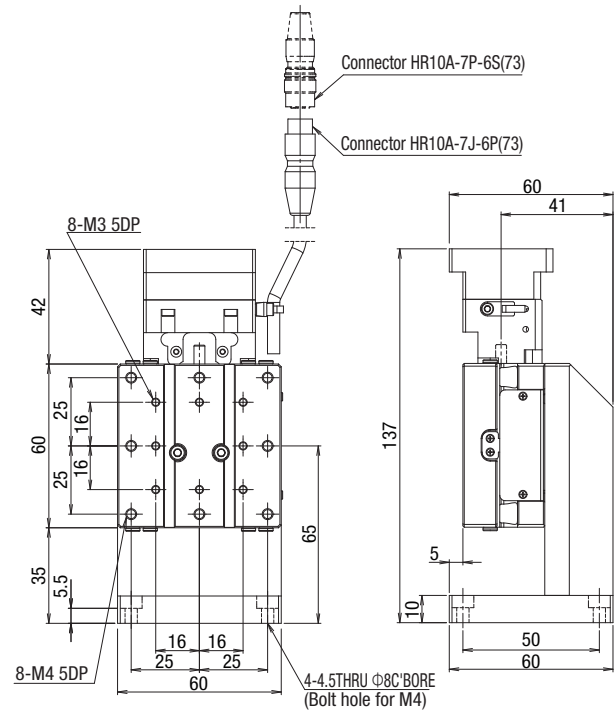
外型尺寸圖

New

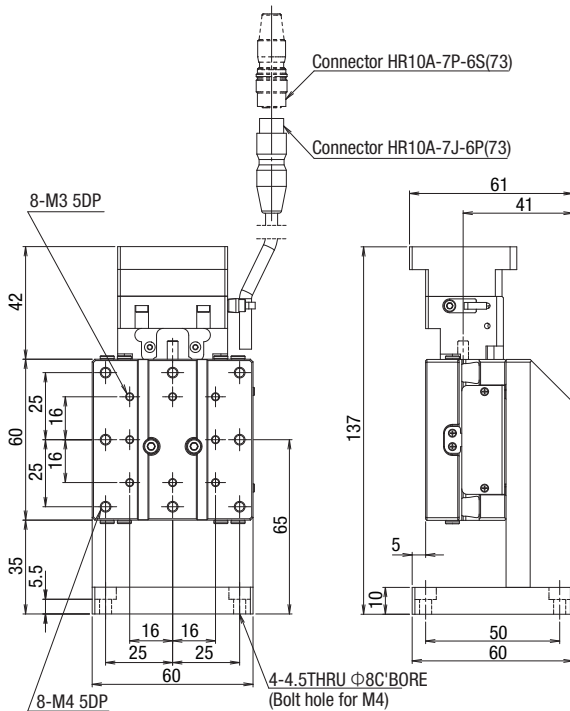
KZG06020TV-P28



KZG06020TV-S38



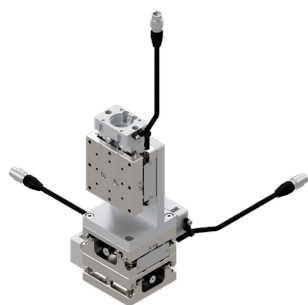
KZG06020TV-S40



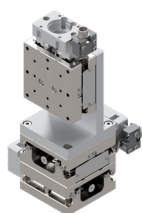
XYZ軸直線滾珠導軌：KWG06020V

RoHS

KWG06020TV-P28



KWG06020MV-P28



附屬品		P28		S38		S40	
馬達座 (本體安裝完畢)		○					
聯軸器 (附螺絲)		○					
安裝螺絲	馬達用	M2.5×6	12個	M3×12	12個	M4×12	6個
	本體用	M4×10 4個					
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)					
纜線束線帶		○		-		-	

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KWG06020TV-P28-

1

2

3

●專用定位銷 P.1-207～

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

2 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

3 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

SPEC

SPEC			
款型		KWG06020TV-P28	KWG06020MV-P28
機械規格	移動量		20mm
	滑台面尺寸		60×60mm
	連接頭類型		PigtailPanel Mount
	進給(滾珠絲桿)		φ8導程1
	導軌		直線滾珠導軌
	主材質—表面處理		特殊鋼—無電解鍍銀處理處理
精度規格	本身重量		2.16kg
	分辨率 (脈衝)	Full/Half 微步進	2μm/1μm 0.1μm(1/20分割時)
	MAX速度		20mm/sec
	耐荷重		3kgf[29.4N]
	直角度		10μm以內/全行程
	垂直度		10μm以內/全行程
感應器	極限感應器		有
	原點感應器		有
	狹縫原點感應器		—
單軸精度規格	單方向定位精度		5μm以內
	反復定位精度		±0.5μm以內
	空轉		1μm以內
	背隙		1μm以內
	真直度		3μm以內
	仰俯/橫擺		20°/15°以內

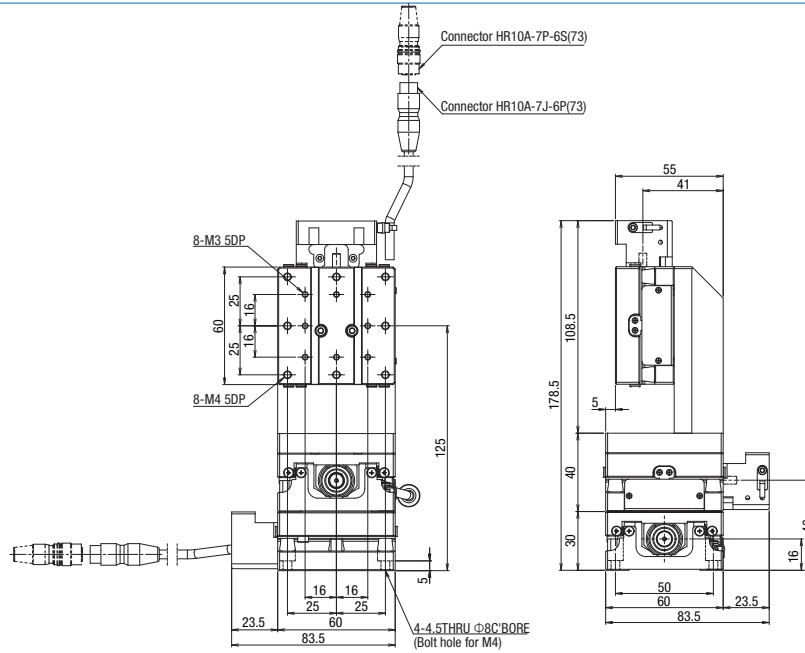
※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為2.28kg。

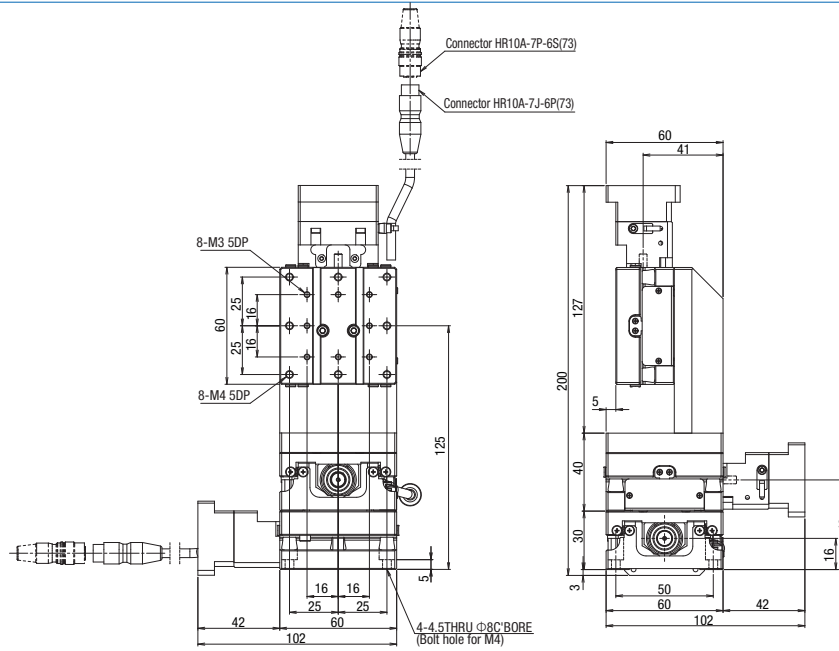
外型尺寸圖

New

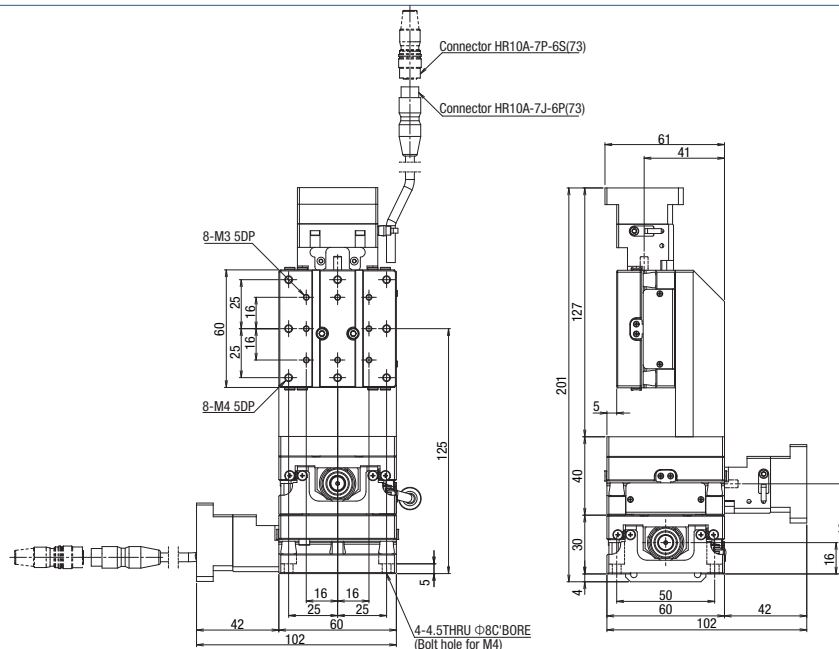
KWG06020TV-P28



KWG06020TV-S38



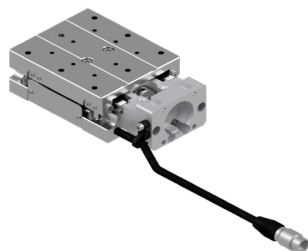
KWG06020TV-S40



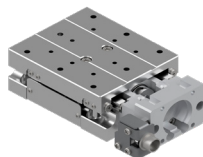
X軸直線滾珠導軌：KXG06030V

RoHS

KXG06030TV-P28



KXG06030MV-P28



附屬品		P28	S38	S40
馬達座 (本體安裝完畢)		○		
聯軸器 (附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5×6 4個	M3×12 4個	M4×12 2個
	本體用	M4×10 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KXG06030TV-P28-

1

2

3

●專用定位銷 P.1-207~

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

2 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

3 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

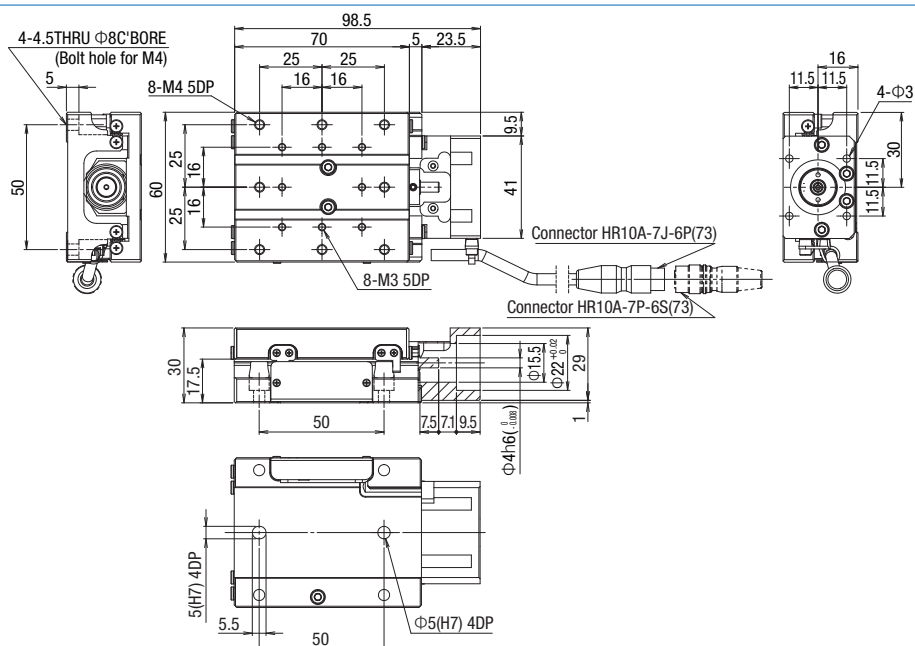
SPEC			
款型	KXG06030TV-P28		KXG06030MV-P28
機械規格	移動量	30mm	
	滑台面尺寸	60×70mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電鍍鍍處理	
	本身重量	0.70kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half 微步進	2μm/1μm 0.1μm(1/20分割時)
	MAX速度	20mm/sec	
	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	耐荷重	10kgf【98N】	
	力矩剛性	仰俯0.06/橫擺0.05/側傾0.05[°/N·cm]	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	平行度	15μm以內	
	運動平行度	10μm以內	
	仰俯/橫擺	20°/15°以內	
感應器	極限感應器	有	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	—	

※ SPEC為標準馬達的數值。

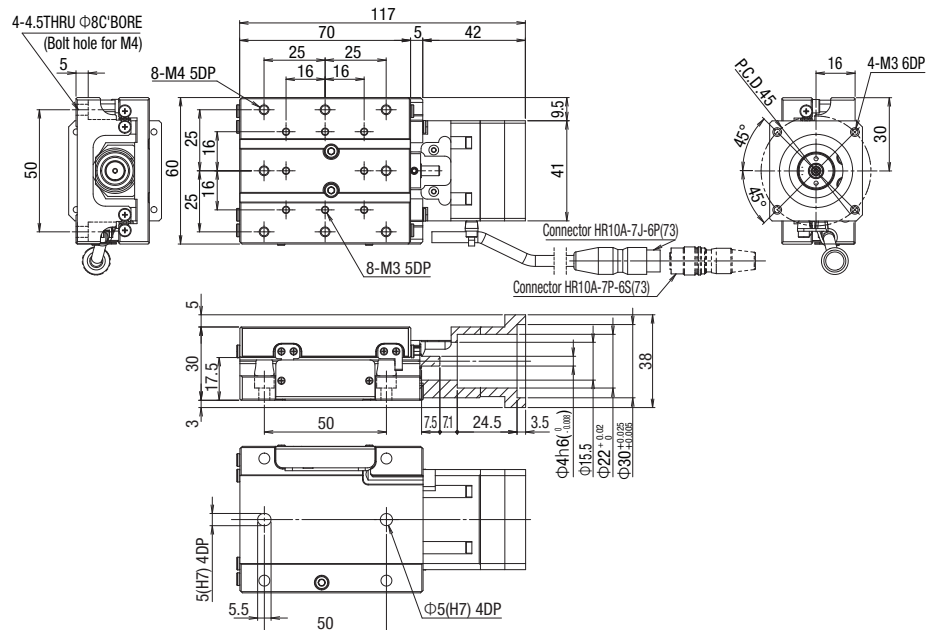
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為0.74kg。

外型尺寸圖

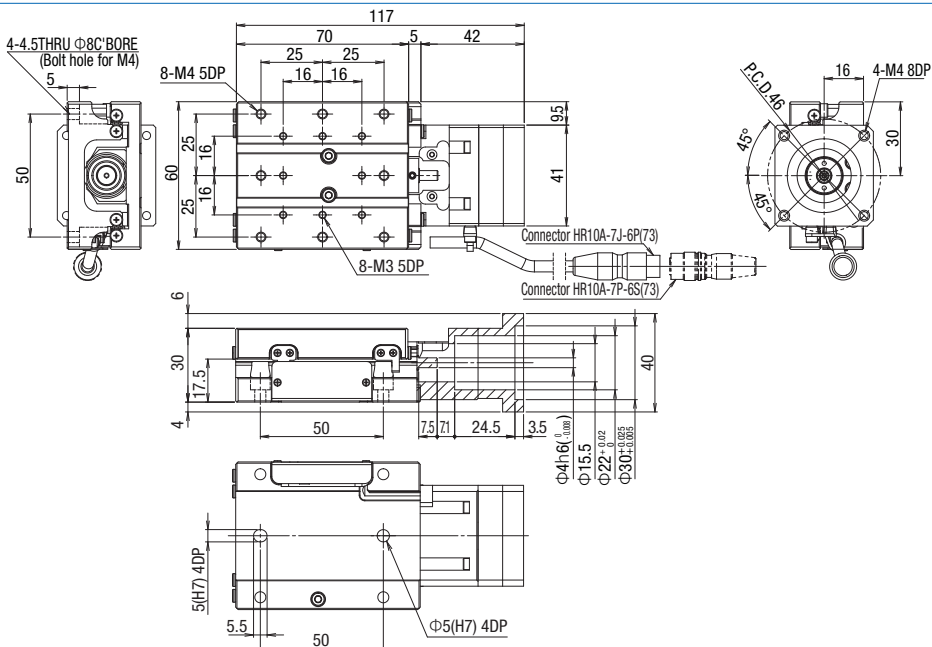
KXG06030TV-P28



KXG06030TV-S38



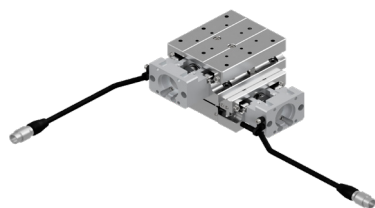
KXG06030TV-S40



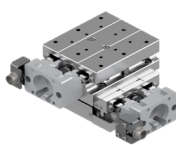
XY軸直線滾珠導軌：KYG06030V

RoHS

KYG06030TV-P28



KYG06030MV-P28



附屬品		P28	S38	S40
馬達座 (本體安裝完畢)		○		
聯軸器 (附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5×6 8個	M3×12 8個	M4×12 4個
	本體用	M4×10 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KYG06030TV-P28-□

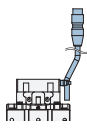
1

2

3

●專用定位銷 P.1-207~

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

2 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

3 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

SPEC			
款型	KYG06030TV-P28		KYG06030MV-P28
機械規格	移動量	30mm	
	滑台面尺寸	60×70mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電鍍鍍處理處理	
	本身重量	1.40kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half 微步進	2μm/1μm
	MAX速度	0.1μm(1/20分割時)	
	耐荷重	20mm/sec	
感應器	直角度	9kgf[88.2N]	
	極限感應器	15μm以內/全行程	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	有	
		—	
單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	仰俯/橫擺	20"/15"以內	

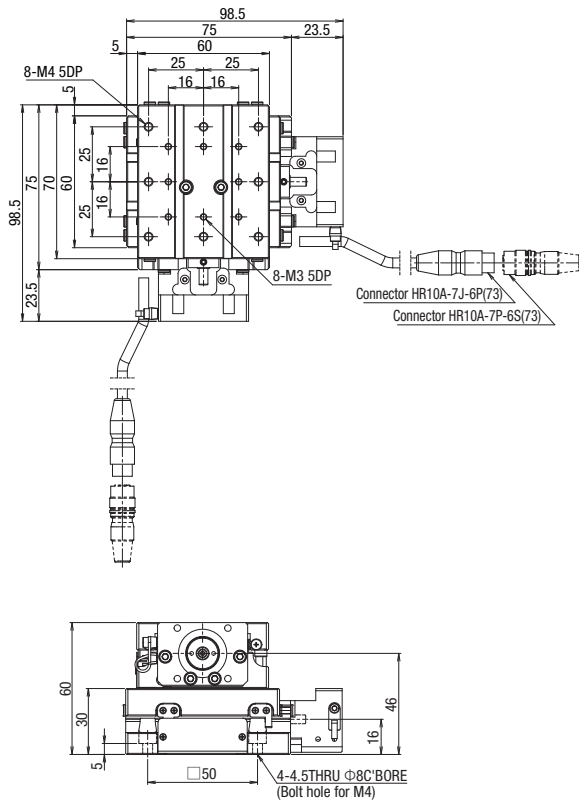
※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為1.48kg。

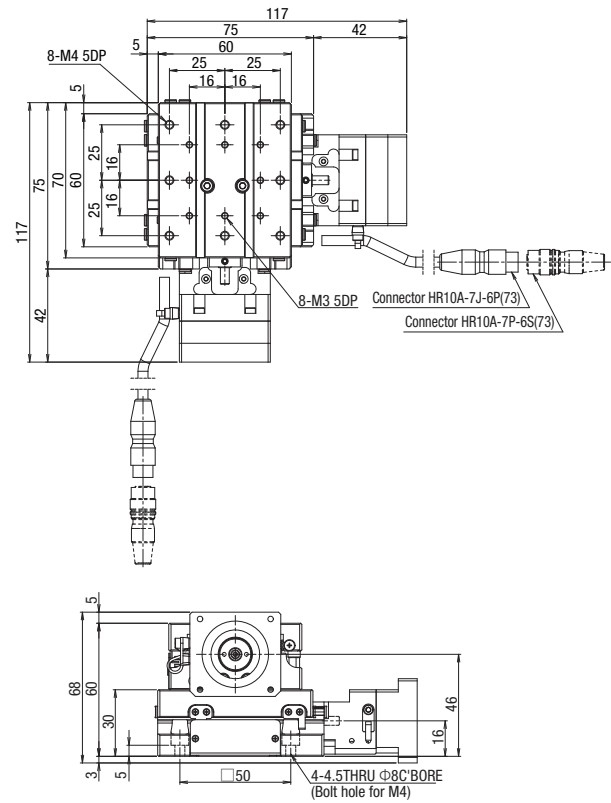
外型尺寸圖

New

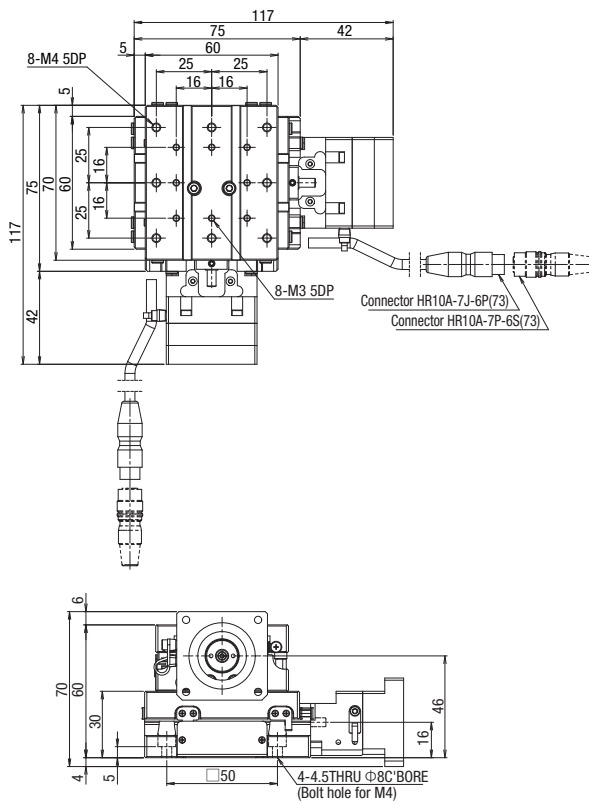
KYG06030TV-P28



KYG06030TV-S38



KYG06030TV-S40



Z軸直線滾珠導軌：KZG06030V

RoHS

KZG06030TV-P28



KZG06030MV-P28



附屬品		P28	S38	S40
馬達座 (本體安裝完畢)		○		
聯軸器 (附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5×6 4個	M3×12 4個	M4×12 2個
	本體用	M4×10 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KZG06030TV-P28-

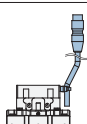
1

2

3

●專用定位銷 P.1-207~

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

2 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

3 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

SPEC			
款型	KZG06030TV-P28		KZG06030MV-P28
機械規格	移動量	30mm	
	滑台面尺寸	60×70mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電鍍鍍處理	
	本身重量	1.06kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half	2μm/1μm
	MAX速度	微步進	0.1μm(1/20分割時)
	耐荷重	20mm/sec	
感應器	垂直度	3kgf[29.4N]	
	極限感應器	15μm以內/全行程	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	有	
	單軸精度規格	—	
單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	仰俯/橫擺	20"/15"以內	

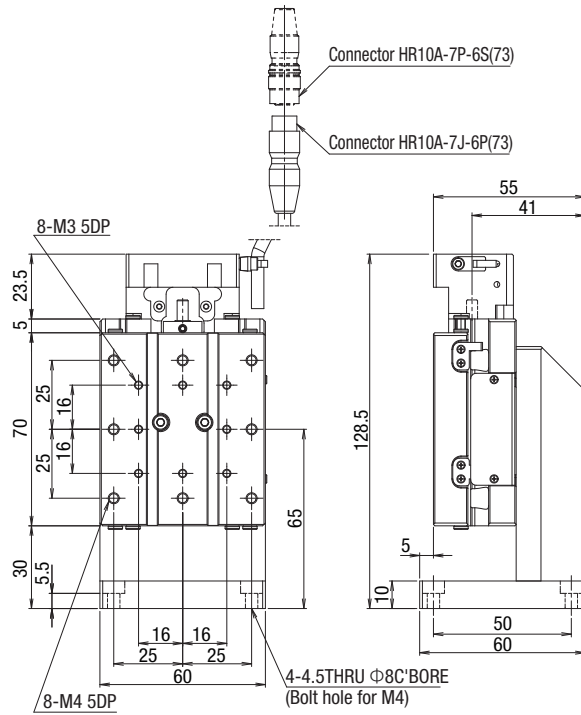
※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為1.10kg。

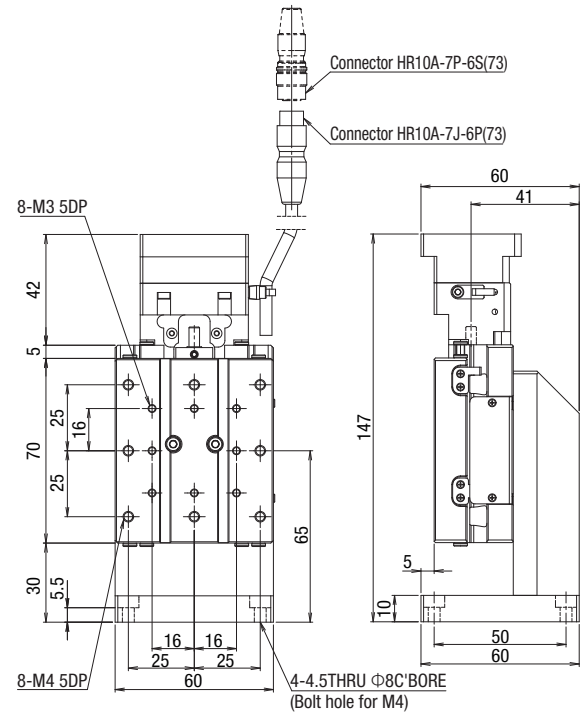
外型尺寸圖

New

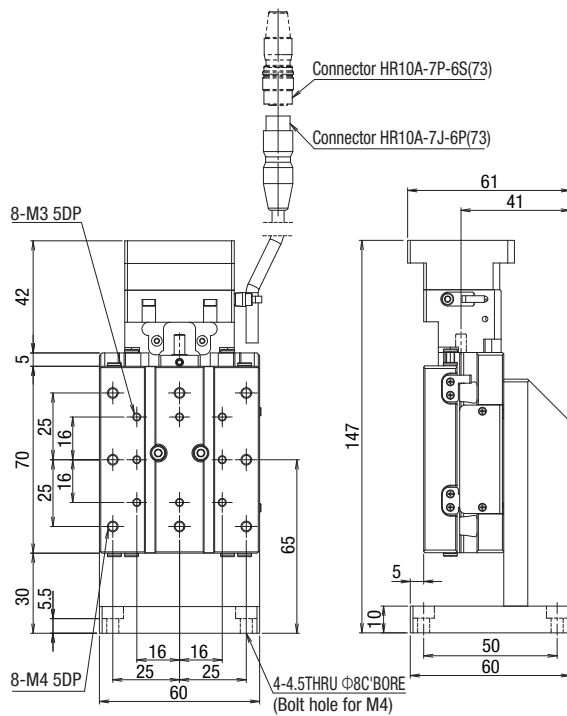
KZG06030TV-P28



KZG06030TV-S38



KZG06030TV-S40



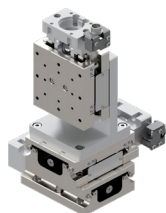
XYZ軸直線滾珠導軌：KWG06030V

RoHS

KWG06030TV-P28



KWG06030MV-P28



附屬品		P28	S38	S40
馬達座 (本體安裝完畢)		○		
聯軸器 (附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5×6 12個	M3×12 12個	M4×12 6個
	本體用	M4×10 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KWG06030TV-P28-□

1

2

3

●專用定位銷 P.1-207～

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

2 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

3 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

SPEC			
款型	KWG06030TV-P28		KWG06030MV-P28
機械規格	移動量	30mm	
	滑台面尺寸	60×70mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電鍍鍍處理處理	
	本身重量	2.46kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half 微步進	2μm/1μm 0.1μm(1/20分割時)
	MAX速度	20mm/sec	
	耐荷重	3kgf[29.4N]	
感應器	直角度	15μm以內/全行程	
	垂直度	15μm以內/全行程	
	極限感應器	有	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	—	
單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	仰俯/橫擺	20°/15°以內	

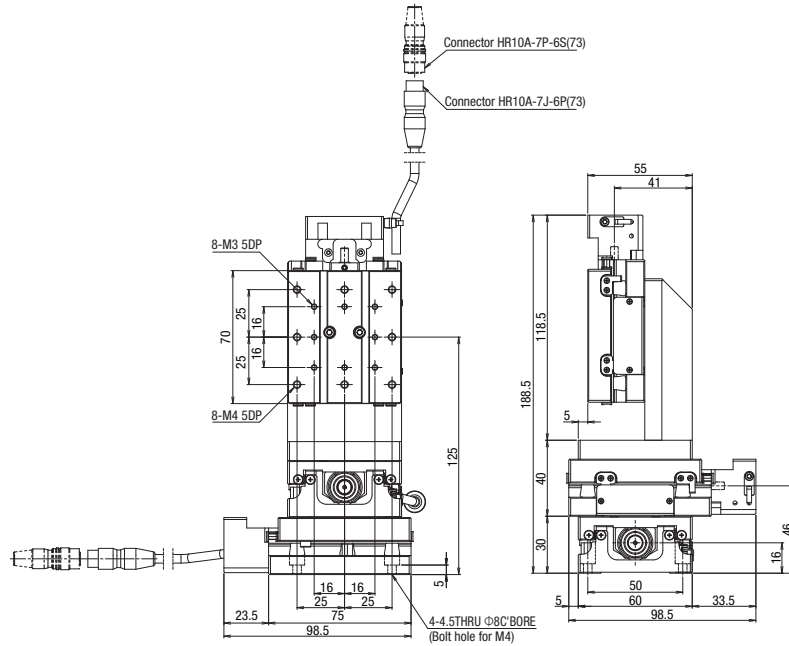
※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為2.58kg。

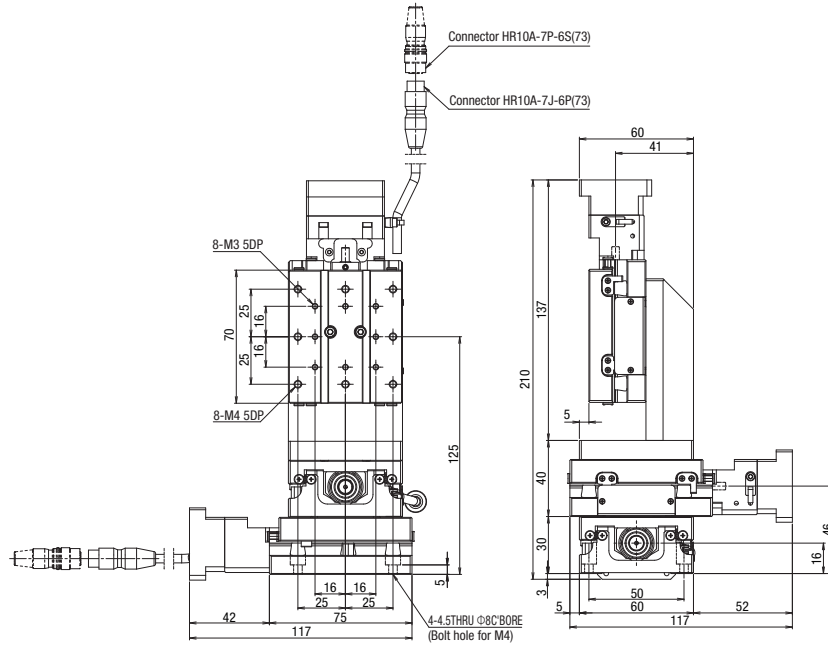
外型尺寸圖

New

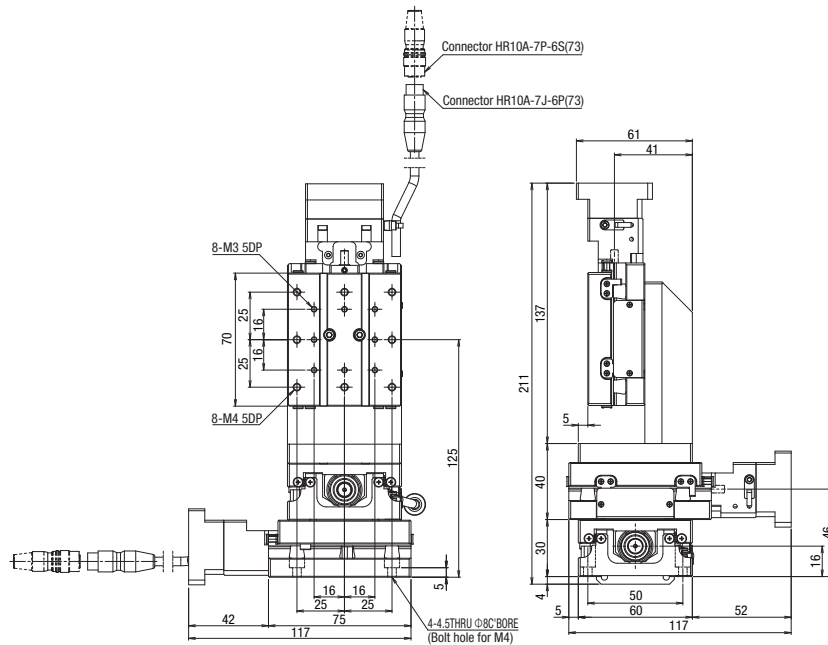
KWG06030TV-P28



KWG06030TV-S38



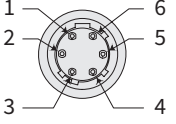
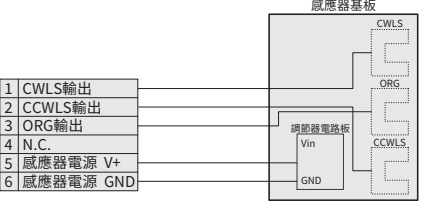
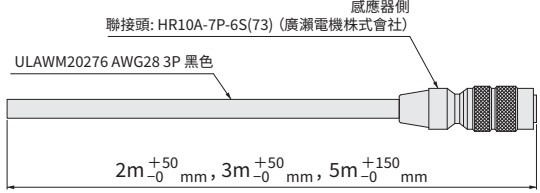
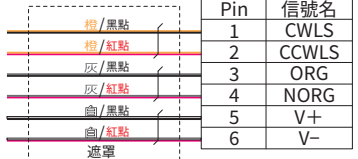
KWG06030TV-S40



電氣規格

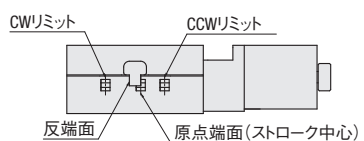
適用馬達代碼		P28	S38	S40
特徵		□28mm 步進馬達用	□38mm AC伺服馬達用	□40mm AC伺服馬達用
款型		KXG06020/KXG06030		
聯接頭	Pigtail	感應器: HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機株式會社)		
	Panel Mount	感應器: HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社)		
	接收側款型	感應器: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機株式會社)		
感應器基板	極限感應器	有		
	原點感應器	有		
	狹縫原點感應器	-		
	感應器	光電素子 EE-SX4320 (歐姆龍株式會社)		
	電源電壓	DC5~24V±5%		
	消耗電流	合計60mA以下		
	控制輸出	NPN集電極開路輸出 DC30V 10mA以下		
輸出理論		檢出(遮光)時: 輸出電晶體OFF(非導通)		

針排列・結線圖

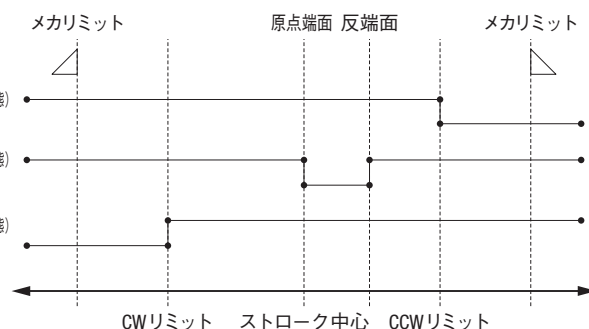
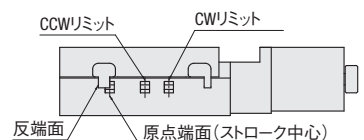
馬達代碼	KXG系列	
P28・S38・S40	感應器	【針排列】 Pigtail規格:接收款型: HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機株式會社) Panel Mount規格:接收款型: HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社)  1 2 3 4 5 6
	感應器	【結線圖】  1 CWLS輸出 2 CCWLS輸出 3 ORG輸出 4 N.C. 5 感應器電源 V+ 6 感應器電源 GND
	感應器	【對向側電纜線】 款型: HR10AP-S-SB-6-□ (□為長度) ※固定用  ULAWM20276 AWG28 3P 黑色 聯接頭: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機株式會社) 感應器側  Pin 信號名 1 CWLS 2 CCWLS 3 ORG 4 NORG 5 V+ 6 V- ※遮罩與連接器內殼連接。

時序圖

KXG06020



KXG06030



單位 [mm]

CW極限

CCW極限

	坐標基準	機械擋塊	CW極限	原點端面行程中心	反端面	CCW極限	機械擋塊
KXG06020T(M)	原點回歸	11.5	10.5	0	5	10.5	11.5
KXG06030T(M)	原點回歸	16.5	15.5	0	5	15.5	16.5

※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)

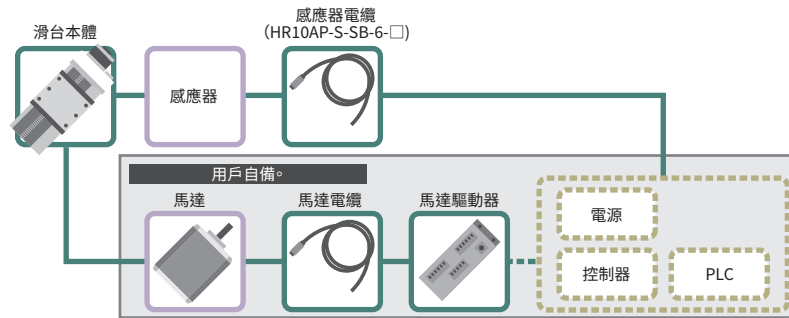
※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5mm左右尺碼誤差。

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—感應器—輸出理論中記載的輸出電晶體ON/OFF顯示。

適用馬達代碼

- P28** ☐ 28mm
步進馬達用
- S38** ☐ 38mm
AC伺服馬達用
- S40** ☐ 40mm
AC伺服馬達用



【不帶馬達產品 使用注意事項】

【重要】

與一般產品不同，屬於沒有驅動來源的無馬達產品。
請務必確認「保固範圍」、「使用注意事項與限制」內容，並同意內容後再購買。

◆保固範圍

以下內容不在保固範圍內。

- 於馬達安裝、調整時發生之故障與異常。
- 客人自行安裝馬達之後的精度。

※會先以檢查用馬達實施精度檢查，確認是在否在規格數值之內。

◆使用注意事項與限制

1.規格：負荷重量以及最高速度

與馬達的性能無關，因為是以自動滑台本身的結構為依據，請在本產品的規格範圍內使用。因極限感測器和機構極限之間的距離較短，可能會因為over run導致撞上機構極限。對機構極限的撞擊會影響產品精度與使用上的耐久性，請務必注意。

2.力矩限制

使用高扭力馬達的話，可能會造成超過產品可承受的負荷。馬達扭力若超過 $0.25\text{N} \cdot \text{m}$ 的話，請先對扭力設限制後再使用。

3.馬達的安裝

安裝時請先校準本體、馬達以及聯軸器。在校準錯位(misalignment)的狀況下使用，恐會造成產品故障，或是提前引發產品劣化。請參考附件的組裝步驟書，進行組裝與調整。

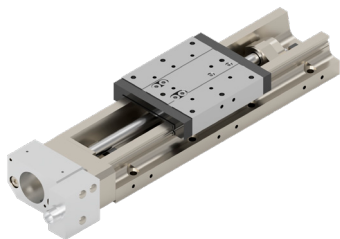
4.連接器部位的固定作業

部分產品需要客人自行實施連接器部位的固定作業。固定之前，連接器和本體只有用導線連接，會有斷線的可能，處理時請小心注意。

X軸直線滾珠導軌: KXG06020/KXL06MV-N

RoHS

KXL06MV-N



※商品圖片僅供參考。

附屬品			P28	S38	S40
馬達支架			本體安裝完畢		
無馬板			○	-	-
聯軸器(附螺絲)			○		
安裝螺絲	馬達用		M2.5 × 6 4個	M3 × 12 4個	M4 × 12 2個
	馬達板用		M4 × 8 2個	-	-
	本體用	30～100mm	M4 × 14 8個		
		150mm	M4 × 14 14個		
		200mm	M4 × 14 12個		
300mm		M4 × 14 16個			
平行銷			Φ2x8 2個	-	-
感測器連接線 2m單邊散線			○(HR10AP-S-SB-6-□)		

感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

本身重量	P28	S38	S40
KXL06030MV-N	1.17kg	1.20kg	1.20kg
KXL06050MV-N	1.27kg	1.30kg	1.30kg
KXL06075MV-N	1.43kg	1.46kg	1.46kg
KXL06100MV-N	1.60kg	1.63kg	1.63kg
KXL06150MV-N	1.90kg	1.93kg	1.93kg
KXL06200MV-N	2.22kg	2.25kg	2.25kg
KXL06300MV-N	2.82kg	2.85kg	2.85kg

原點傳感器選項

※原點感測器選擇[1-6]+0.03kg，[7]+0.01kg。

KXL06030M V -N 1 -P28 2 - 3 4 5 6

▶專用定位銷 P.1-207~

1 移動量

030	30mm
050	50mm
075	75mm
100	100mm
150	150mm
200	200mm
300	300mm

2 連接頭規格

M	Panel Mount
---	-------------



3 進給(滾珠絲桿)

1	導程1mm
2	導程2mm

※對於1mm導程，只能選擇30mm、50mm、75mm行程。

4 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

6 纜線選項

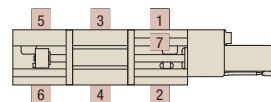
代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

5 原點傳感器選項

代碼	規格
無記號	無
1	CCW右
2	CCW左
3	中央右
4	中央左
5	CW右
6	CW左
7	內藏

※有關原點感測器選件的詳細信息，請參閱▶P.ML-051 ~及以後的內容。

■原點感知器選購安裝位置(請選擇一個地點)

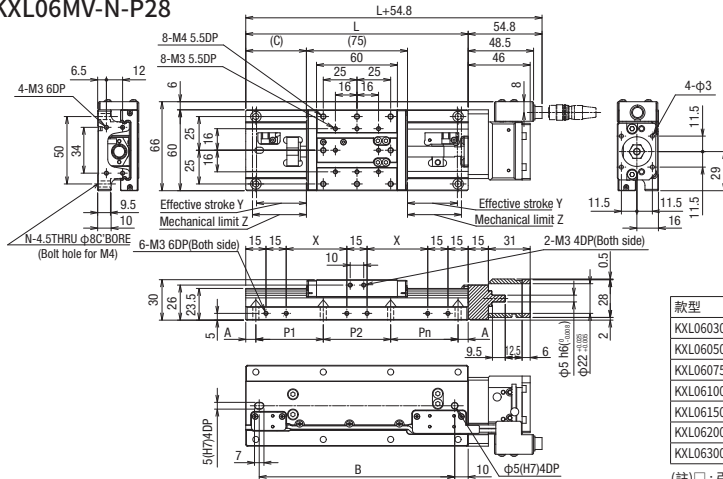


SPEC											
款型		KXL06030MV -N1-P28	KXL06030MV -N2-P28	KXL06050MV -N1-P28	KXL06050MV -N2-P28	KXL06075MV -N1-P28	KXL06075MV -N2-P28	KXL06100MV -N2-P28	KXL06150MV -N2-P28	KXL06200MV -N2-P28	KXL06300MV -N2-P28
機械規格	移動量	30mm		50mm		75mm		100mm	150mm	200mm	300mm
	滑台面尺寸	60×60mm									
	螺釘 (滾珠絲桿)	φ8導程1	φ8導程2	φ8導程1	φ8導程2	φ8導程1	φ8導程2	φ8導程2			
	導軌	直線滾珠導軌									
	主材質－表面處理	鋼－無電解鍍鎳處理處理									
本身重量	1.17kg		1.27kg		1.43kg		1.60kg	1.90kg	2.22kg	2.82kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half	2μm/1μm 0.1μm (1/20分割時)	4μm/2μm 0.2μm (1/20分割時)	2μm/1μm 0.1μm (1/20分割時)	4μm/2μm 0.2μm (1/20分割時)	2μm/1μm 0.1μm (1/20分割時)	4μm/2μm 0.2μm (1/20分割時)	4μm/2μm 0.2μm (1/20分割時)		
MAX速度	30mm/sec		35mm/sec	30mm/sec	35mm/sec	30mm/sec	35mm/sec	45mm/sec			
單方向定位精度	5μm以內					7μm以內		10μm以內	15μm以內	15μm以內	25μm以內
反復定位精度	±0.5μm以內										
精度規格	耐荷重	12kgf[117.6N]									
	力矩剛性	仰俯0.05/橫擺0.05/側傾0.05["/N・cm]									
	空轉	1μm以內									
	背隙	1μm以內									
	真直度	3μm以內						5μm以內		7μm以內	
	平行度	15μm以內									
	運動平行度	10μm以內						10μm以內	15μm以內	20μm以內	25μm以內
仰俯/橫擺	20°以內/15°以內						25°以內/20°以內		30°以內/20°以內	35°以內/20°以內	

※配置因馬達不同會有變化。

外型尺寸圖

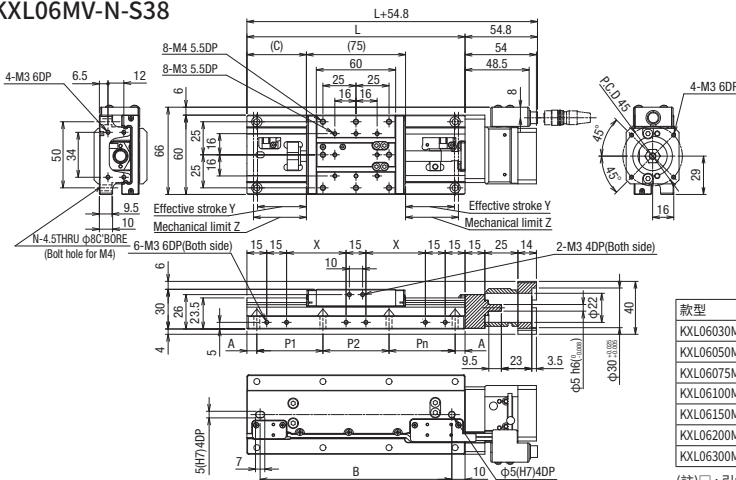
KXL06MV-N-P28



款型	L	N	A	B	C	P1	P2	P3	P4	PS	P6	P7	X	Y	Z
KXL06030MV-N□-P28	120	8	10	100	22.5	25	50	25	—	—	—	—	22.5	15	17.5
KXL06050MV-N□-P28	140	8	20	120	32.5	25	50	25	—	—	—	—	32.5	25	27.5
KXL06075MV-N□-P28	165	8	7.5	145	45	50	50	50	—	—	—	—	45	37.5	40
KXL06100MV-N2-P28	190	8	20	170	57.5	50	50	50	—	—	—	—	57.5	50	52.5
KXL06150MV-N2-P28	240	14	20	220	82.5	50	25	25	25	25	50	—	82.5	75	77.5
KXL06200MV-N2-P28	290	12	20	270	107.5	50	50	50	50	50	—	—	107.5	100	102.5
KXL06300MV-N2-P28	390	16	20	370	157.5	50	50	50	50	50	50	50	157.5	150	152.5

(註) □ : 引線選擇 [1 或 2]

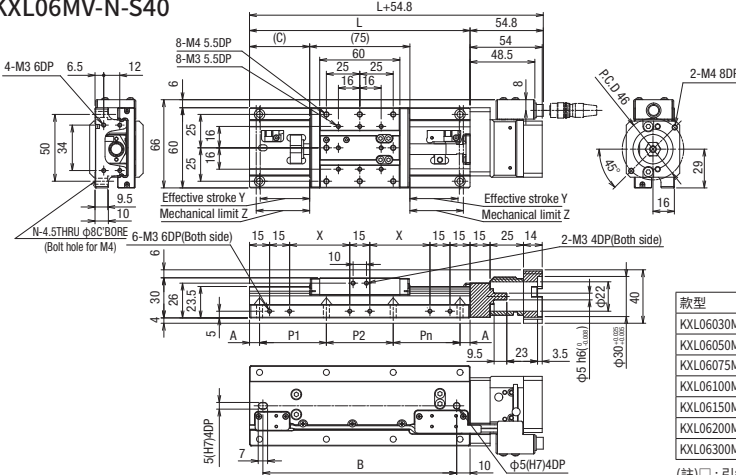
KXL06MV-N-S38



款型	L	N	A	B	C	P1	P2	P3	P4	PS	P6	P7	X	Y	Z
KXL06030MV-N□-S38	120	8	10	100	22.5	25	50	25	—	—	—	—	22.5	15	17.5
KXL06050MV-N□-S38	140	8	20	120	32.5	25	50	25	—	—	—	—	32.5	25	27.5
KXL06075MV-N□-S38	165	8	7.5	145	45	50	50	50	—	—	—	—	45	37.5	40
KXL06100MV-N2-S38	190	8	20	170	57.5	50	50	50	—	—	—	—	57.5	50	52.5
KXL06150MV-N2-S38	240	14	20	220	82.5	50	25	25	25	25	50	—	82.5	75	77.5
KXL06200MV-N2-S38	290	12	20	270	107.5	50	50	50	50	50	—	—	107.5	100	102.5
KXL06300MV-N2-S38	390	16	20	370	157.5	50	50	50	50	50	50	50	157.5	150	152.5

(註) □ : 引線選擇 [1 或 2]

KXL06MV-N-S40



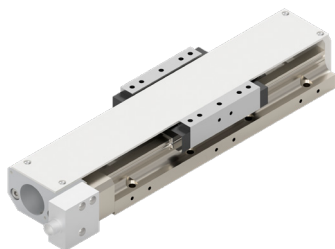
款型	L	N	A	B	C	P1	P2	P3	P4	PS	P6	P7	X	Y	Z
KXL06030MV-N□-S40	120	8	10	100	22.5	25	50	25	—	—	—	—	22.5	15	17.5
KXL06050MV-N□-S40	140	8	20	120	32.5	25	50	25	—	—	—	—	32.5	25	27.5
KXL06075MV-N□-S40	165	8	7.5	145	45	50	50	50	—	—	—	—	45	37.5	40
KXL06100MV-N2-S40	190	8	20	170	57.5	50	50	50	—	—	—	—	57.5	50	52.5
KXL06150MV-N2-S40	240	14	20	220	82.5	50	25	25	25	25	50	—	82.5	75	77.5
KXL06200MV-N2-S40	290	12	20	270	107.5	50	50	50	50	50	—	—	107.5	100	102.5
KXL06300MV-N2-S40	390	16	20	370	157.5	50	50	50	50	50	50	50	157.5	150	152.5

(註) □ : 引線選擇 [1 或 2]

X軸直線滾珠導軌: KXG06020/KXL06MV-C

RoHS

KXL06MV-C



※商品圖片僅供參考。

附屬品			P28	S38	S40
馬達支架			本體安裝完畢		
無馬板			○	-	-
聯軸器(附螺絲)			○		
安裝螺絲	馬達用		M2.5 × 6 4個	M3 × 12 4個	M4 × 12 2個
	馬達板用		M4 × 8 2個	-	-
	本體用	30～100mm	M4 × 14 8個		
		150mm	M4 × 14 14個		
		200mm	M4 × 14 12個		
		300mm	M4 × 14 16個		
平行銷			Φ2x8 2個	-	-
感測器連接線 2m單邊散線			○(HR10AP-S-SB-6-□)		

感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

本身重量	P28	S38	S40
KXL06030MV-C	1.23kg	1.26kg	1.26kg
KXL06050MV-C	1.33kg	1.36kg	1.36kg
KXL06075MV-C	1.49kg	1.52kg	1.52kg
KXL06100MV-C	1.66kg	1.69kg	1.69kg
KXL06150MV-C	1.96kg	1.99kg	1.99kg
KXL06200MV-C	2.28kg	2.31kg	2.31kg
KXL06300MV-C	2.92kg	2.95kg	2.95kg

※原點傳感器選項

※原點感測器選項[1~6]+0.03kg, [7]+0.01kg。

KXL06030M V -C -P28 -

●專用定位銷 P.1-207~

1 移動量

030	30mm
050	50mm
075	75mm
100	100mm
150	150mm
200	200mm
300	300mm

2 連接頭規格

M	Panel Mount
---	-------------



3 進給(滾珠絲桿)

1	導程1mm
2	導程2mm

※對於1mm導程,只能選擇30mm、50mm、75mm行程。

4 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

6 纜線選項

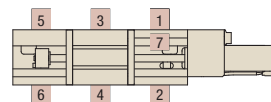
代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

5 原點傳感器選項

代碼	規格
無記號	無
1	CCW右
2	CCW左
3	中央右
4	中央左
5	CW右
6	CW左
7	內建

※有關原點感測器選件的詳細信息,請參閱●P.ML-051 ~及以後的內容。

■原點感知器選購安裝位置(請選擇一個地點)

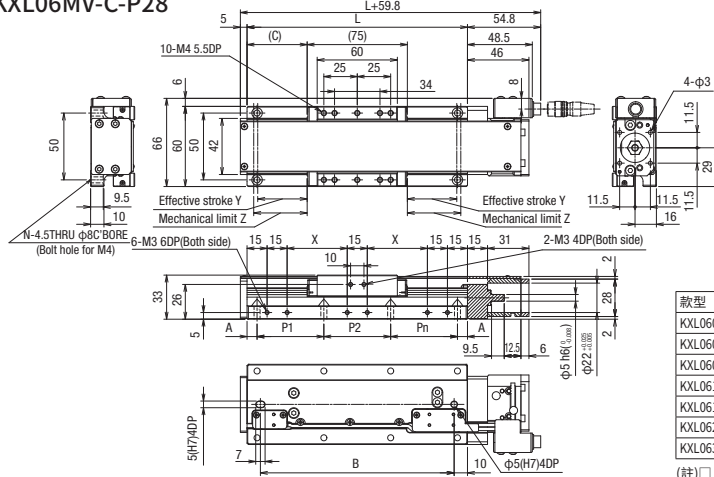


SPEC												
款型		KXL06030MV -C1-P28	KXL06030MV -C2-P28	KXL06050MV -C1-P28	KXL06050MV -C2-P28	KXL06075MV -C1-P28	KXL06075MV -C2-P28	KXL06100MV -C2-P28	KXL06150MV -C2-P28	KXL06200MV -C2-P28	KXL06300MV -C2-P28	
機械規格	移動量	30mm		50mm		75mm		100mm	150mm	200mm	300mm	
	滑台面尺寸	60×60mm										
	螺釘 (滾珠絲桿)	φ8導程1	φ8導程2	φ8導程1	φ8導程2	φ8導程1	φ8導程2	φ8導程2				
	導軌	直線滾珠導軌										
	主材質—表面處理	鋼—無電鍍鍍銀處理處理										
精度規格	本身重量	1.23kg		1.33kg		1.49kg		1.66kg	1.96kg	2.28kg	2.92kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half	2μm/1μm	4μm/2μm	2μm/1μm	4μm/2μm	2μm/1μm	4μm/2μm	4μm/2μm			
		微步進	0.1μm (1/20分割時)	0.2μm (1/20分割時)	0.1μm (1/20分割時)	0.2μm (1/20分割時)	0.1μm (1/20分割時)	0.2μm (1/20分割時)	0.2μm (1/20分割時)			
	MAX速度	30mm/sec	35mm/sec	30mm/sec	35mm/sec	30mm/sec	35mm/sec	45mm/sec				
	單方向定位精度	5μm以內					7μm以內		10μm以內	15μm以內	15μm以內	25μm以內
	反復定位精度	±0.5μm以內										
	耐荷重	12kgf[117.6N]										
	力矩剛性	仰俯0.05/橫擺0.05/側傾0.05[°/N・cm]										
	空轉	1μm以內										
	背隙	1μm以內										
真直度	3μm以內							5μm以內		7μm以內		
平行度	15μm以內											
運動平行度	10μm以內							10μm以內	15μm以內	20μm以內	25μm以內	
仰俯/橫擺	20°以內/15°以內							25°以內/20°以內		30°以內/ 20°以內	35°以內/ 20°以內	

※配置因馬達不同會有變化。

外型尺寸圖

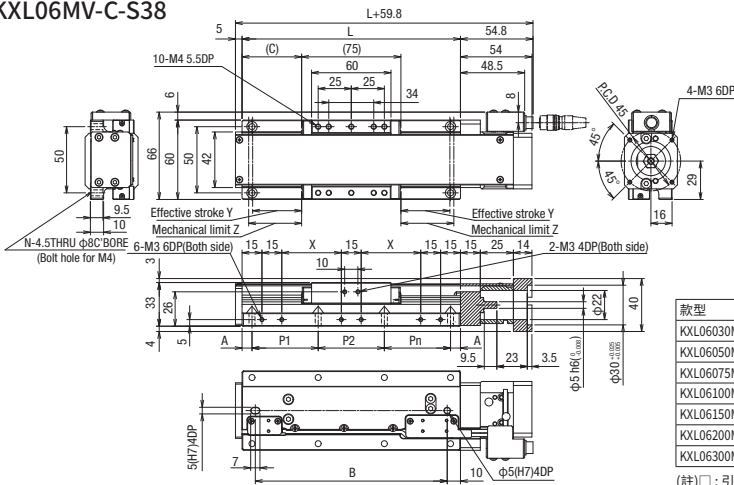
KXL06MV-C-P28



款型	L	N	A	B	C	P1	P2	P3	P4	PS	P6	P7	X	Y	Z
KXL06030MV-C□-P28	120	8	10	100	22.5	25	50	25	—	—	—	—	22.5	15	17.5
KXL06050MV-C□-P28	140	8	20	120	32.5	25	50	25	—	—	—	—	32.5	25	27.5
KXL06075MV-C□-P28	165	8	7.5	145	45	50	50	50	—	—	—	—	45	37.5	40
KXL06100MV-C2-P28	190	8	20	170	57.5	50	50	50	—	—	—	—	57.5	50	52.5
KXL06150MV-C2-P28	240	14	20	220	82.5	50	25	25	25	25	50	—	82.5	75	77.5
KXL06200MV-C2-P28	290	12	20	270	107.5	50	50	50	50	50	—	—	107.5	100	102.5
KXL06300MV-C2-P28	390	16	20	370	157.5	50	50	50	50	50	50	50	157.5	150	152.5

(註)□: 引線選擇 [1 或 2]

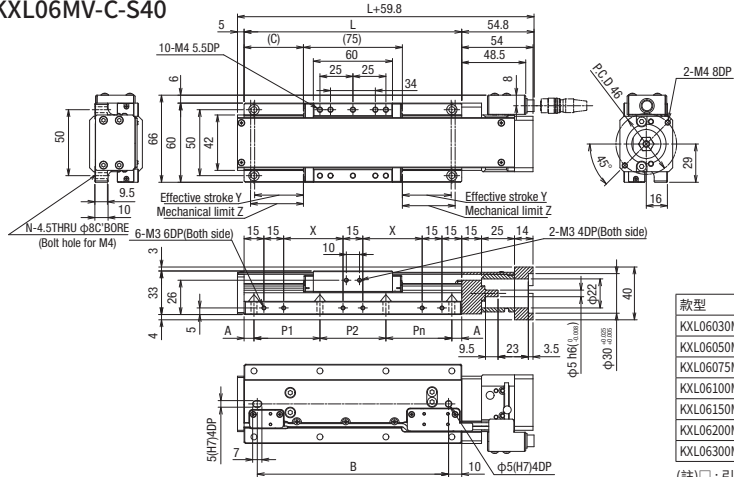
KXL06MV-C-S38



款型	L	N	A	B	C	P1	P2	P3	P4	PS	P6	P7	X	Y	Z
KXL06030MV-C□-S38	120	8	10	100	22.5	25	50	25	—	—	—	—	22.5	15	17.5
KXL06050MV-C□-S38	140	8	20	120	32.5	25	50	25	—	—	—	—	32.5	25	27.5
KXL06075MV-C□-S38	165	8	7.5	145	45	50	50	50	—	—	—	—	45	37.5	40
KXL06100MV-C2-S38	190	8	20	170	57.5	50	50	50	—	—	—	—	57.5	50	52.5
KXL06150MV-C2-S38	240	14	20	220	82.5	50	25	25	25	25	50	—	82.5	75	77.5
KXL06200MV-C2-S38	290	12	20	270	107.5	50	50	50	50	50	—	—	107.5	100	102.5
KXL06300MV-C2-S38	390	16	20	370	157.5	50	50	50	50	50	50	50	157.5	150	152.5

(註)□: 引線選擇 [1 或 2]

KXL06MV-C-S40



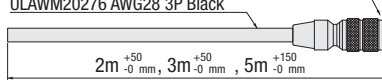
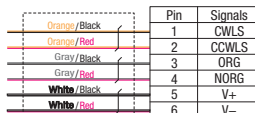
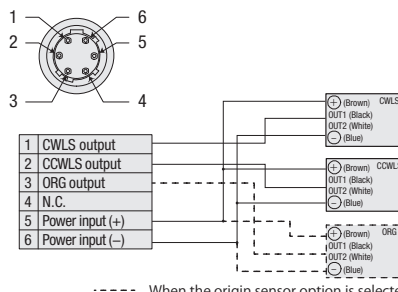
款型	L	N	A	B	C	P1	P2	P3	P4	PS	P6	P7	X	Y	Z
KXL06030MV-C□-S40	120	8	10	100	22.5	25	50	25	—	—	—	—	22.5	15	17.5
KXL06050MV-C□-S40	140	8	20	120	32.5	25	50	25	—	—	—	—	32.5	25	27.5
KXL06075MV-C□-S40	165	8	7.5	145	45	50	50	50	—	—	—	—	45	37.5	40
KXL06100MV-C2-S40	190	8	20	170	57.5	50	50	50	—	—	—	—	57.5	50	52.5
KXL06150MV-C2-S40	240	14	20	220	82.5	50	25	25	25	25	50	—	82.5	75	77.5
KXL06200MV-C2-S40	290	12	20	270	107.5	50	50	50	50	50	—	—	107.5	100	102.5
KXL06300MV-C2-S40	390	16	20	370	157.5	50	50	50	50	50	50	50	157.5	150	152.5

(註)□: 引線選擇 [1 或 2]

電氣規格

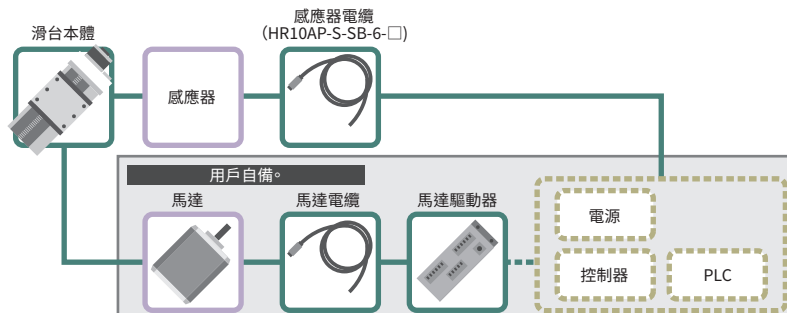
馬達代碼		P28	S38	S40
特徵		□28mm步進馬達用	□38mmAC伺服馬達用	□40mmAC伺服馬達用
款型		KXL06030MV/KXL06050MV/KXL06075MV/KXL06100MV/KXL06150MV/KXL06200MV/KXL06300MV		
聯接頭	Panel Mount	感應器: HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社)		
	接收側款型	感應器: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機株式會社)		
感應器基板	極限感應器	有		
	原點感應器	— ※設定原點感應器選項時, 請使用下列型號		
	狹縫原點感應器	—		
	感應器	微型光電感測器 PM-L25 (Panasonic Industry Co., Ltd.)		
	電源電壓	DC5~24V±10%		
	消耗電流	合計45mA以下(1感應器平均15mA以下)		
	控制輸出	NPN集電極開路輸出 DC30V以下 10mA以下 殘餘電壓2V以下 (負載電流50mA時) 殘餘電壓1V以下 (負載電流16mA時)		
輸出理論		檢出 (遮光) 時: 輸出電晶體OFF (非導通)		

針排列・結線圖

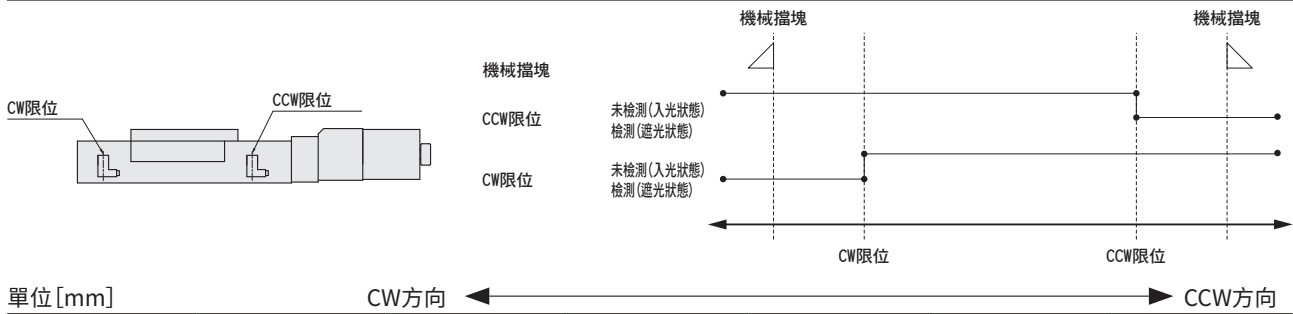
馬達代碼		KXL系列															
P28 ・ S38 ・ S40	感應器	【對向側電纜線】 型號：HR10AP-S-SB-6-□ (□為長度°) ※固定用 Sensor side Connector (Female): HR10A-7P-6S (73) (HRS) ULAWM20276 AWG28 3P Black  <table><thead><tr><th>Pin</th><th>Signals</th></tr></thead><tbody><tr><td>1</td><td>CWLS</td></tr><tr><td>2</td><td>CCWLS</td></tr><tr><td>3</td><td>ORG</td></tr><tr><td>4</td><td>NORG</td></tr><tr><td>5</td><td>V+</td></tr><tr><td>6</td><td>V-</td></tr></tbody></table> 	Pin	Signals	1	CWLS	2	CCWLS	3	ORG	4	NORG	5	V+	6	V-	【結線圖 (感應器)】 聯接頭：HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社)  ----- When the origin sensor option is selected.
		Pin	Signals														
1	CWLS																
2	CCWLS																
3	ORG																
4	NORG																
5	V+																
6	V-																

適用馬達代碼

- P28** □28mm
步進馬達用
- S38** □38mm
AC伺服馬達用
- S40** □40mm
AC伺服馬達用



時序圖

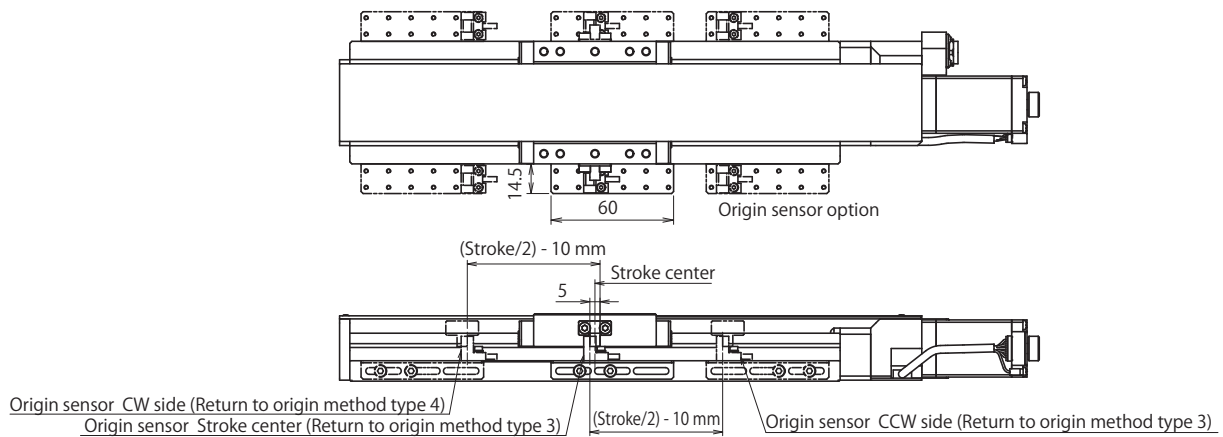


	坐標基準	機械擋塊	CW極限	CCW極限	機械擋塊
KXL06030MV	行程中心	17.5	15.5	15.5	17.5
KXL06050MV	行程中心	27.5	25.5	25.5	27.5
KXL06075MV	行程中心	40	38	38	40
KXL06100MV	行程中心	52.5	50.5	50.5	52.5
KXL06150MV	行程中心	77.5	75.5	75.5	77.5
KXL06200MV	行程中心	102.5	100.5	100.5	102.5
KXL06300MV	行程中心	152.5	150.5	150.5	152.5

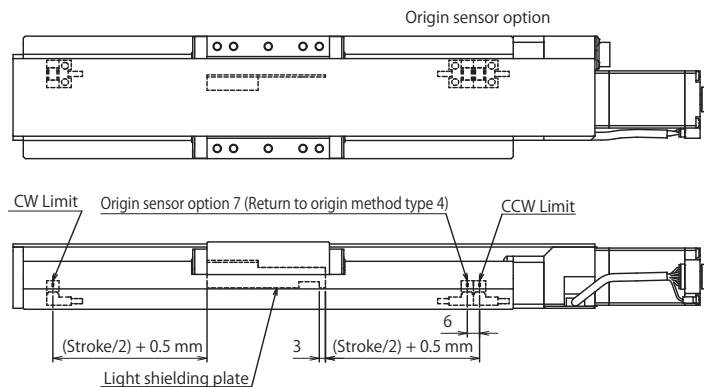
※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5mm左右尺碼誤差。

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—感應器—輸出理論中記載的輸出電晶體ON/OFF顯示。

原點傳感器選項外型尺寸圖(原點傳感器選項1~6)



原點傳感器選項外型尺寸圖(原點傳感器選項7)



原點傳感器選項1~2

單位 [mm]		CW方向 ◀				▶ CCW方向		
	坐標基準	機械擋塊	CW極限	衝程中心	原點對端面	原點端面	CCW極限	機械擋塊
KXL06030MV	原點回歸	22.5	20.5	5	5	0	10.5	12.5
KXL06050MV	原點回歸	42.5	40.5	15	5	0	10.5	12.5
KXL06075MV	原點回歸	67.5	65.5	27.5	5	0	10.5	12.5
KXL06100MV	原點回歸	92.5	90.5	40	5	0	10.5	12.5
KXL06150MV	原點回歸	142.5	140.5	65	5	0	10.5	12.5
KXL06200MV	原點回歸	192.5	190.5	90	5	0	10.5	12.5
KXL06300MV	原點回歸	292.5	290.5	140	5	0	10.5	12.5

※原點回歸為使用DS102/DS112進行原點回歸類型3時。

※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5mm左右尺碼誤差。

原點傳感器選項3~4

單位 [mm]		CW方向 ◀				▶ CCW方向		
	坐標基準	機械擋塊	CW極限	原點對端面	原點端面行程中心	CCW極限	機械擋塊	
KXL06030MV	原點回歸	17.5	15.5	5	0	15.5	17.5	
KXL06050MV	原點回歸	27.5	25.5	5	0	25.5	27.5	
KXL06075MV	原點回歸	40	38	5	0	38	40	
KXL06100MV	原點回歸	52.5	50.5	5	0	50.5	52.5	
KXL06150MV	原點回歸	77.5	75.5	5	0	75.5	77.5	
KXL06200MV	原點回歸	102.5	100.5	5	0	100.5	102.5	
KXL06300MV	原點回歸	152.5	150.5	5	0	150.5	152.5	

※原點回歸為使用DS102/DS112進行原點回歸類型3時。

※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5mm左右尺碼誤差。

原點傳感器選項5~6

單位 [mm]		CW方向 ◀				▶ CCW方向		
	坐標基準	機械擋塊	CW極限	原點端面	原點對端面	衝程中心	CCW極限	機械擋塊
KXL06030MV	原點回歸	12.5	10.5	0	5	5	20.5	22.5
KXL06050MV	原點回歸	12.5	10.5	0	5	15	40.5	42.5
KXL06075MV	原點回歸	12.5	10.5	0	5	27.5	65.5	67.5
KXL06100MV	原點回歸	12.5	10.5	0	5	40	90.5	92.5
KXL06150MV	原點回歸	12.5	10.5	0	5	65	140.5	142.5
KXL06200MV	原點回歸	12.5	10.5	0	5	90	190.5	192.5
KXL06300MV	原點回歸	12.5	10.5	0	5	140	290.5	292.5

※原點回歸為使用DS102/DS112進行原點回歸類型4時。

※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5mm左右尺碼誤差。

原點傳感器選項7

單位 [mm]		CW方向 ◀				▶ CCW方向		
	坐標基準	機械擋塊	CW極限	衝程中心	原點端面	原點對端面	CCW極限	機械擋塊
KXL06030MV	原點回歸	27	25	9.5	0	3	6	8
KXL06050MV	原點回歸	47	45	19.5	0	3	6	8
KXL06075MV	原點回歸	72	70	32	0	3	6	8
KXL06100MV	原點回歸	97	95	44.5	0	3	6	8
KXL06150MV	原點回歸	147	145	69.5	0	3	6	8
KXL06200MV	原點回歸	197	195	94.5	0	3	6	8
KXL06300MV	原點回歸	297	295	144.5	0	3	6	8

※原點回歸為使用DS102/DS112進行原點回歸類型4時。

※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5mm左右尺碼誤差。

不帶馬達產品 使用注意事項

【重要】

與一般產品不同，屬於沒有驅動來源的無馬達產品。
請務必確認「保固範圍」、「使用注意事項與限制」內容，並同意內容後再購買。

◆保固範圍

以下內容不在保固範圍內。

- 於馬達安裝、調整時發生之故障與異常。
- 客人自行安裝馬達之後的精度。

※會先以檢查用馬達實施精度檢查，確認是在否在規格數值之內。

◆使用注意事項與限制

1・規格：負荷重量以及最高速度

與馬達的性能無關，因為是以自動滑台本身的結構為依據，請在本產品的規格範圍內使用。
因極限感測器和機構極限之間的距離較短，可能會因為over run導致撞上機構極限。
對機構極限的撞擊會影響產品精度與使用上的耐久性，請務必注意。

2・力矩限制

使用高扭力馬達的話，可能會造成超過產品可承受的負荷。
馬達扭力若超過 $0.6\text{N} \cdot \text{m}$ (P28)、 $1.0\text{N} \cdot \text{m}$ (S38/S40)的話，請先對扭力設限制後再使用。

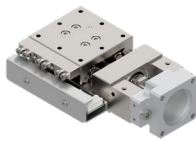
3・馬達的安裝

安裝時請先校準本體、馬達以及聯軸器。
在校準錯位(misalignment)的狀況下使用，恐會造成產品故障，或是提前引發產品劣化。
請參考附件的組裝步驟書，進行組裝與調整。

X軸直線滾珠導軌: PG413V/513V/615V/715V

RoHS

PG413V-L-P28



PG413V-L-S38



PG413V-L-S40



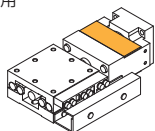
※配置因馬達不同會有變化。

附屬品		P28	S38	S40
馬達支架		本體安裝完畢		
聯軸器(附螺絲)		○		
聯軸器蓋(附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5 × 10 4個	M3 × 12 4個	M4 × 12 2個
	本體用	M3 × 8 4本(PG413、 PG513) M4 × 8 4本(PG615、 PG715)		
感測器連接線		○(PG-H-ASSY5-□000)		
纜線束線帶		-		

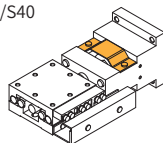
感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

■ 配件：聯軸器蓋(附螺絲)

P28用



S38/S40



商品圖片僅供參考。

本身重量	P28	S38	S40
PG413	0.36kg	0.39kg	0.39kg
PG513	0.47kg	0.50kg	0.50kg
PG615	0.59kg	0.62kg	0.62kg
PG715	0.72kg	0.75kg	0.75kg

PG 413 V - L A - P28

● 專用定位銷 P.1-207~

1 滑台面尺寸/移動量

代碼	尺寸	移動量
413	□40mm	13mm
513	□50mm	
615	□60mm	15mm
715	□70mm	

2 感應器遮蓋

L	L位置
R	(左右相反)

3 感應器理論

A	全部N.C.
B	全部N.O.
C	極限為N.C. ORG1為N.O.

4 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

5 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

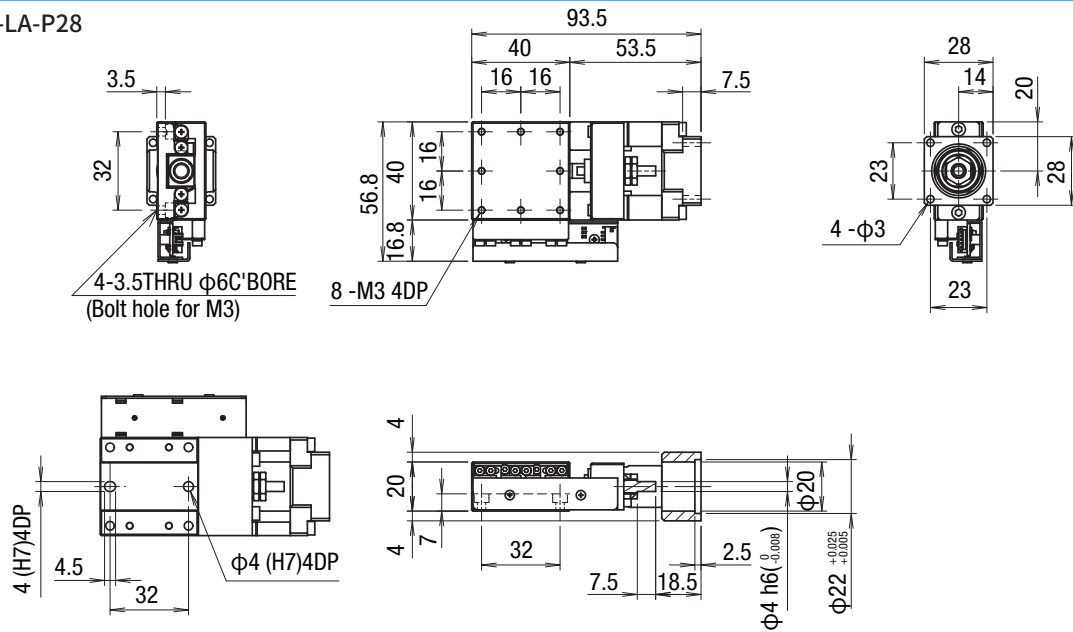
SPEC				
款型	PG413V-LA-P28	PG513V-LA-P28	PG615V-LA-P28	PG715V-LA-P28
(左右相反)	PG413V-RA-P28	PG513V-RA-P28	PG615V-RA-P28	PG715V-RA-P28
機械規格	移動量 13mm		15mm	
	滑台面尺寸 40×40mm		50×50mm	
	進給(滾珠絲桿)		φ6導程1	
	導軌		直線滾珠導軌	
	主-處理		銅-無電鍍鍍銀處理	
精度規格	本身重量	0.36kg	0.47kg	0.59kg
	分辨率(脈衝)	2μm(Full)/1μm(Half)		
	MAX速度	10mm/sec		
	單方向定位精度	6μm以內		
	反復定位精度	±0.5μm以內		
	耐荷重	10kgf[98N]		
	力矩剛性	仰俯0.22/橫擺側傾0.17/ 側傾0.12["/N·cm]	仰俯0.14/橫擺側傾0.10/ 側傾0.06["/N·cm]	仰俯0.08/橫擺側傾0.07/ 側傾0.03["/N·cm]
	空轉	1μm以內		
	背隙	0.5μm以內		
	真直度	1μm以內		
感應器	平行度	15μm以內		
	運動平行度	5μm以內		
	仰俯/橫擺	15°以內/10°以內		
	極限感應器	有		
感應器	原點感應器(ORG1)	有		
	狹縫原點感應器(ORG2)	—		

※ 配置因馬達不同會有變化。

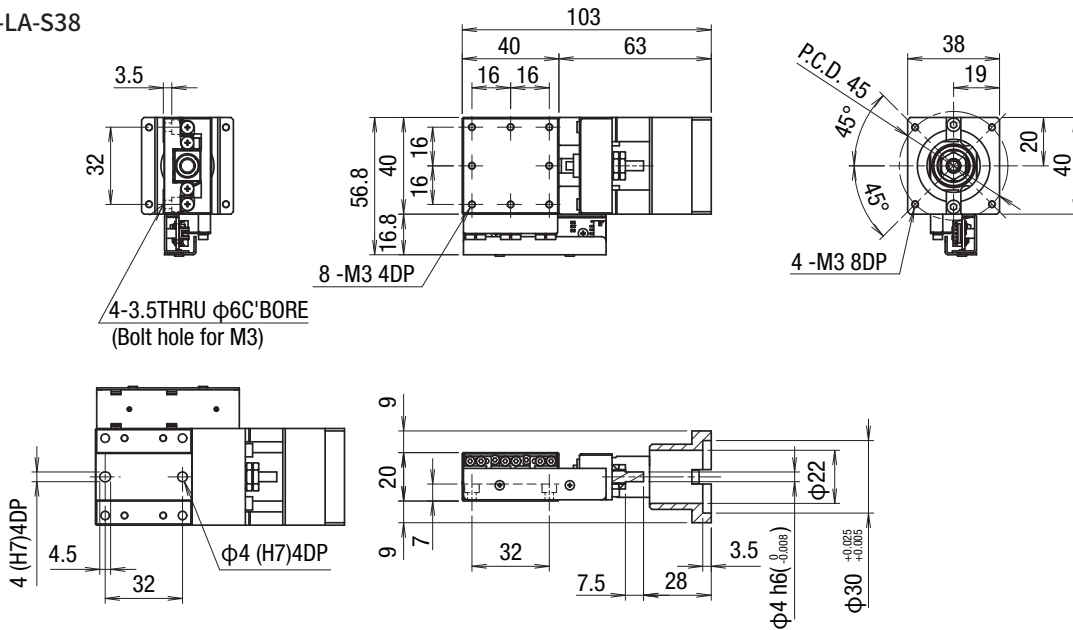
外型尺寸圖

New

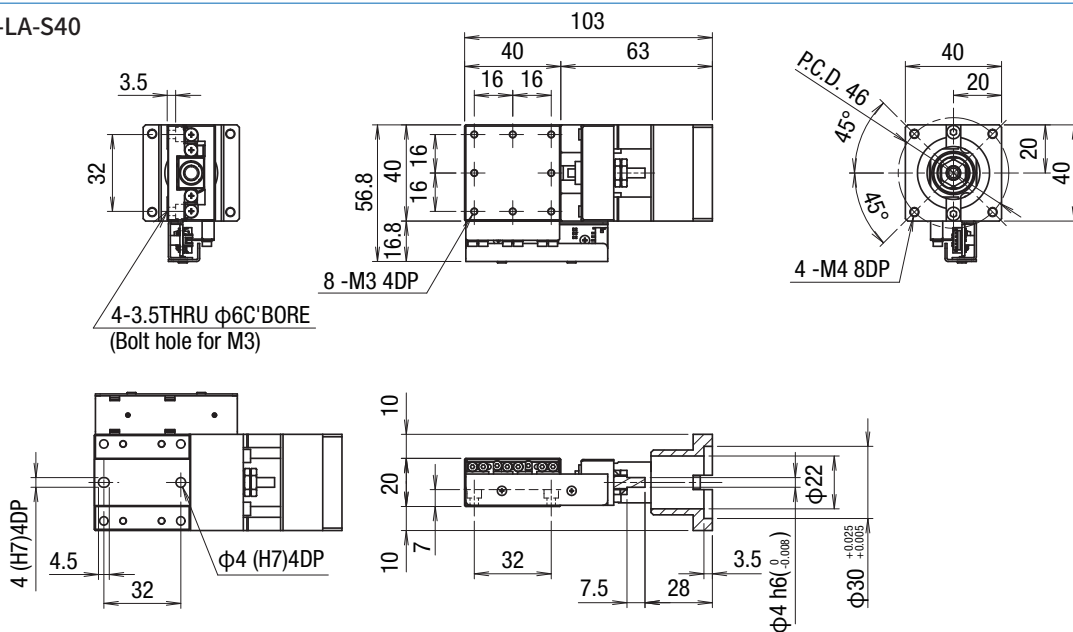
PG413V-LA-P28



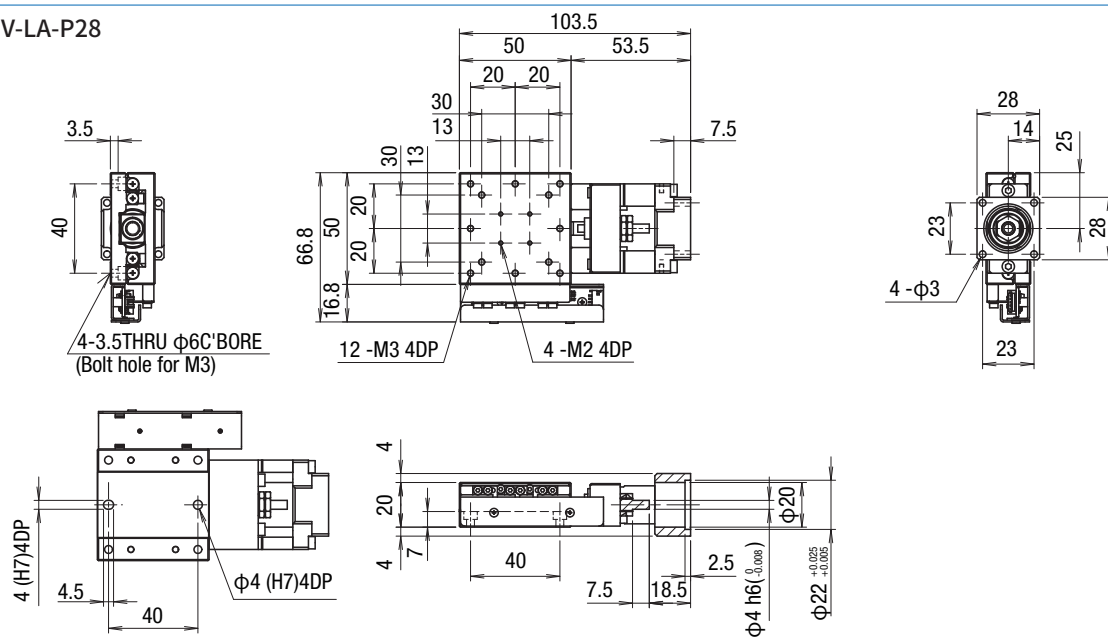
PG413V-LA-S38



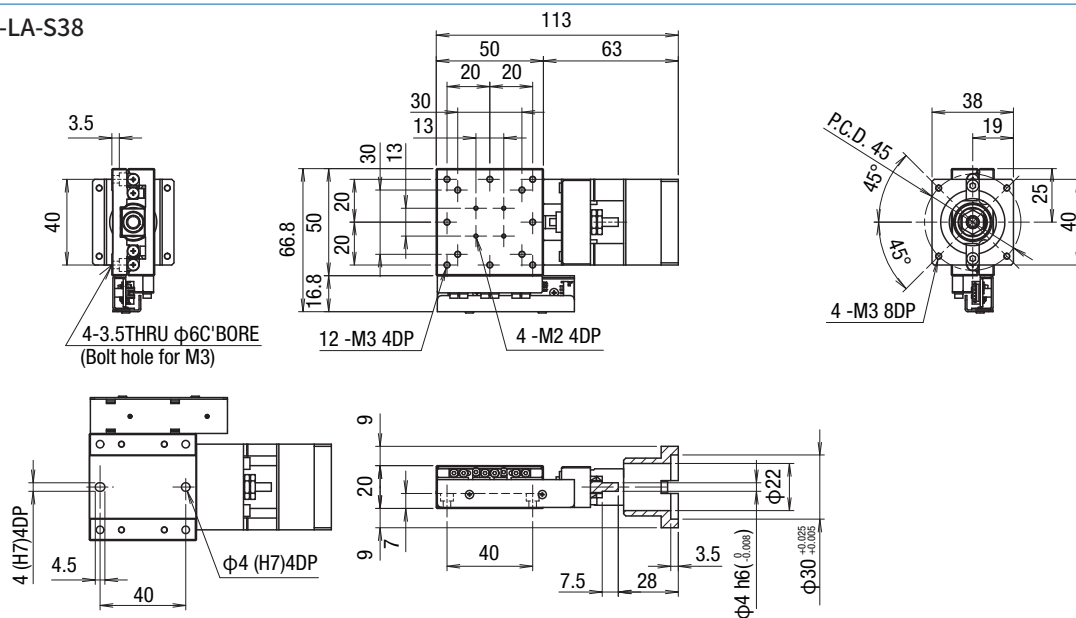
PG413V-LA-S40



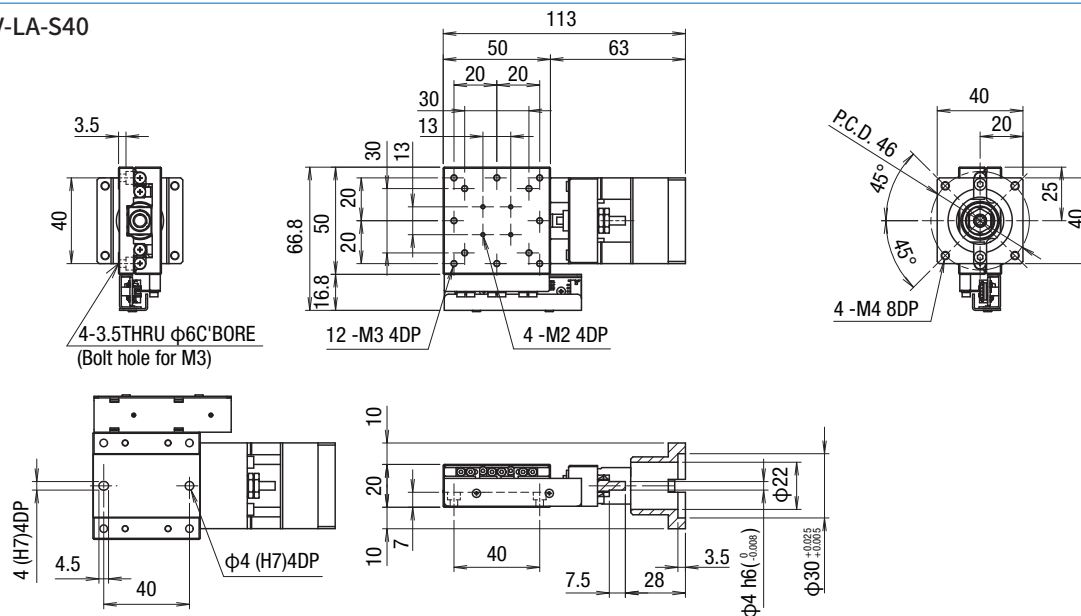
PG513V-LA-P28



PG513V-LA-S38



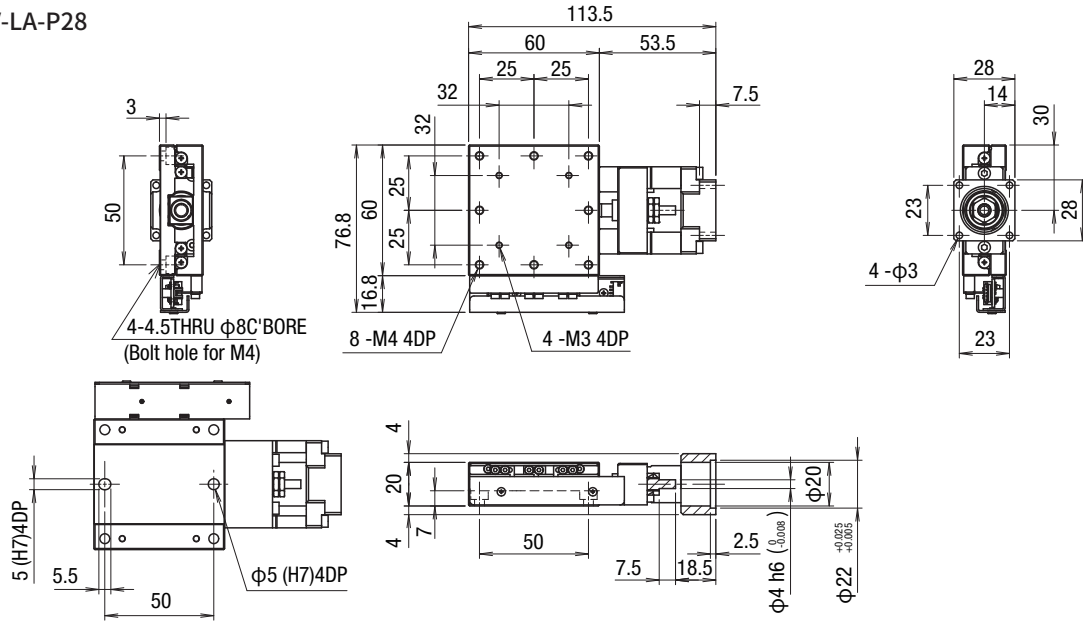
PG513V-LA-S40



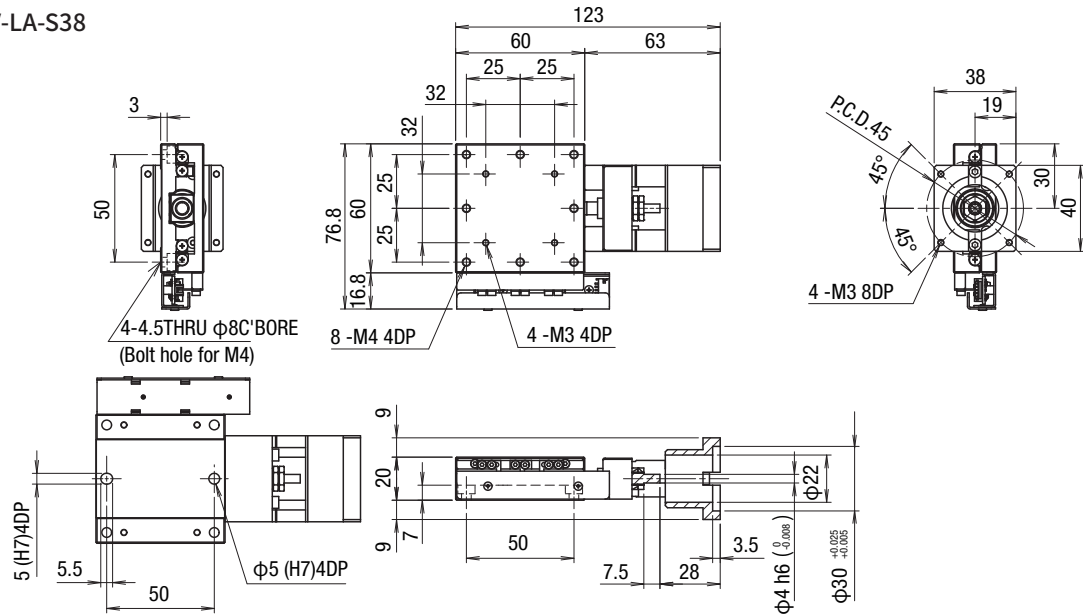
外型尺寸圖

New

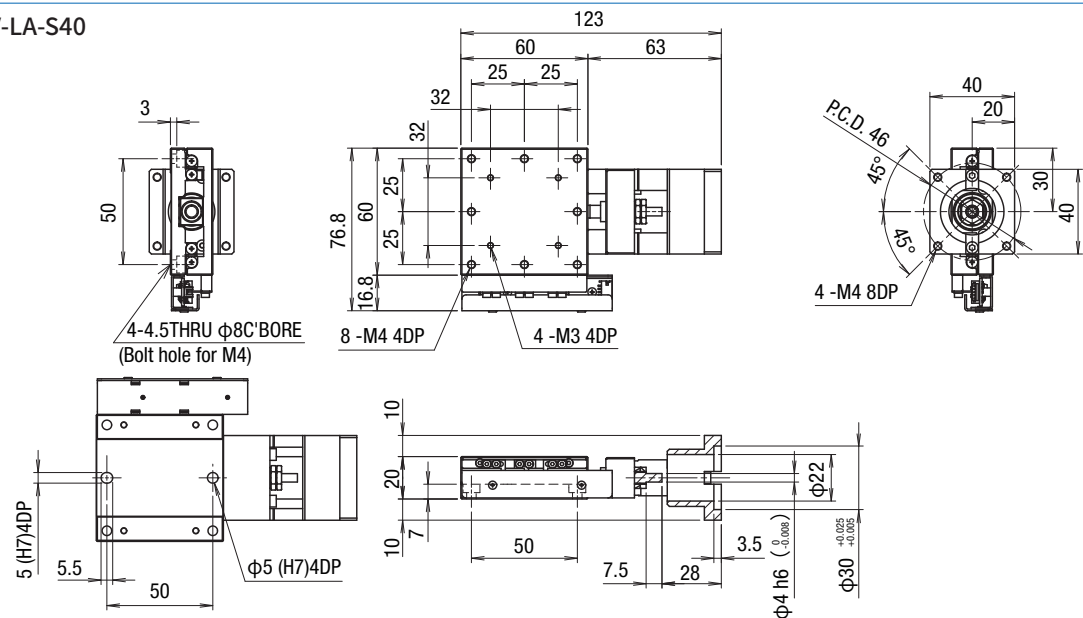
PG615V-LA-P28



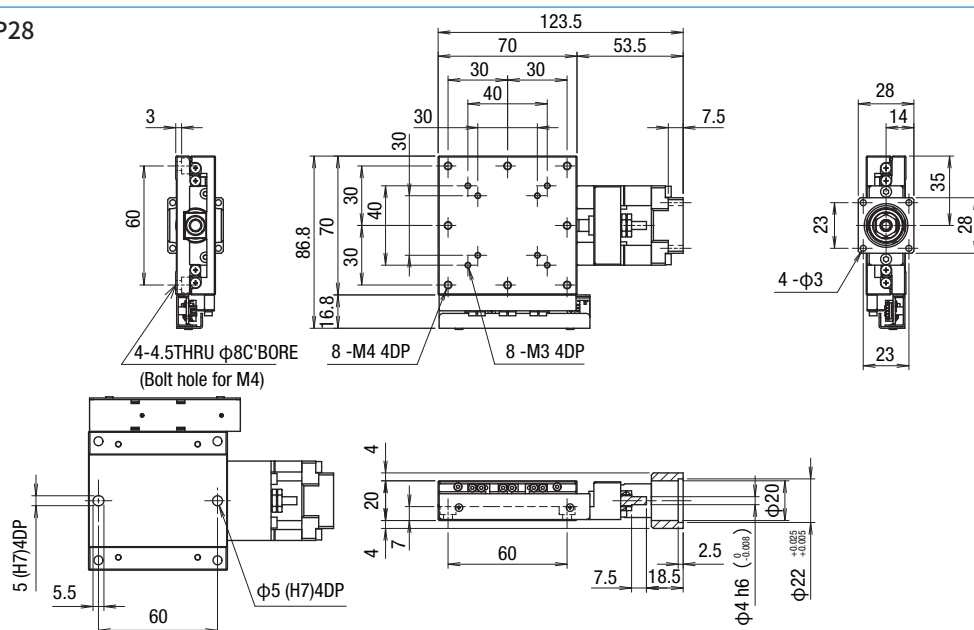
PG615V-LA-S38



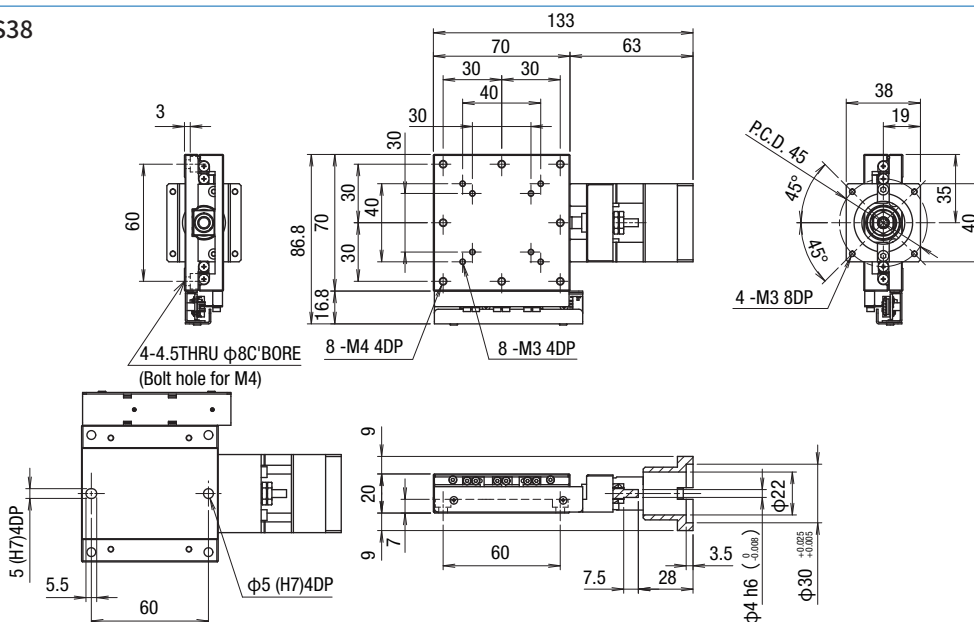
PG615V-LA-S40



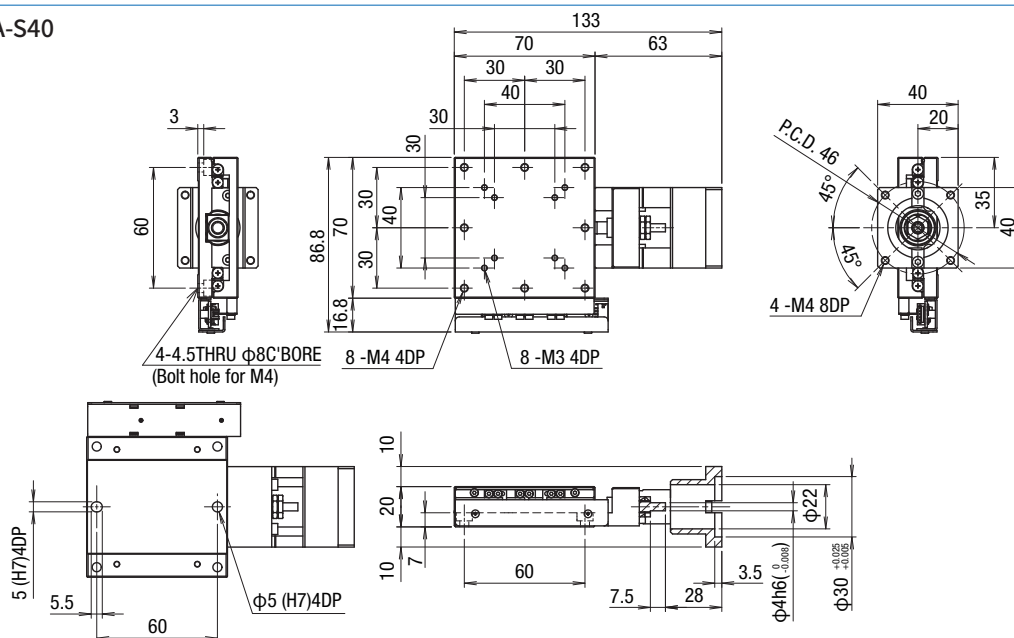
PG715V-LA-P28



PG715V-LA-S38



PG715V-LA-S40

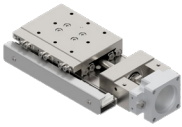


X軸直線滾珠導軌: PG430V/530V/650V/750V

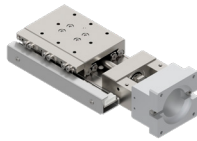
RoHS

New

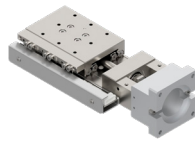
PG430V-L-P28



PG430V-L-S38



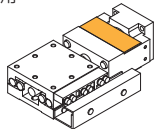
PG430V-L-S40



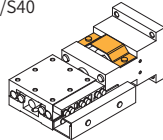
※配置因馬達不同會有變化。

■ 配件：聯軸器蓋(附螺絲)

P28用



S38/S40



商品圖片僅供參考。

附屬品		P28	S38	S40
馬達支架		本體安裝完畢		
聯軸器(附螺絲)		○		
聯軸器蓋(附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5 × 10 4個	M3 × 12 4個	M4 × 12 2個
	本體用	M3 × 8 4個(PG430・ PG530)		
		M4 × 8 4個(PG650・ PG750)		
感測器連接線		○(PG-H-ASSY5-□000)		
纜線束線帶		-		

感測器電纜線：可從2m、 3m、 5m選擇

本身重量	P28	S38	S40
PG430	0.50kg	0.53kg	0.53kg
PG530	0.63kg	0.66kg	0.66kg
PG650	0.95kg	0.98kg	0.98kg
PG750	1.12kg	1.15kg	1.15kg

PG 430 V - L A - P28

● 專用定位銷 P.1-207~

1 滑台面尺寸/移動量

代碼	尺寸	移動量
430	40×60mm	30mm
530	50×70mm	
650	60×100mm	50mm
750	70×110mm	

2 感應器遮蓋

L	L位置
R	(左右相反)

3 感應器理論

A	全部N.C.
B	全部N.O.
C	極限為N.C. ORG1為N.O.

4 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

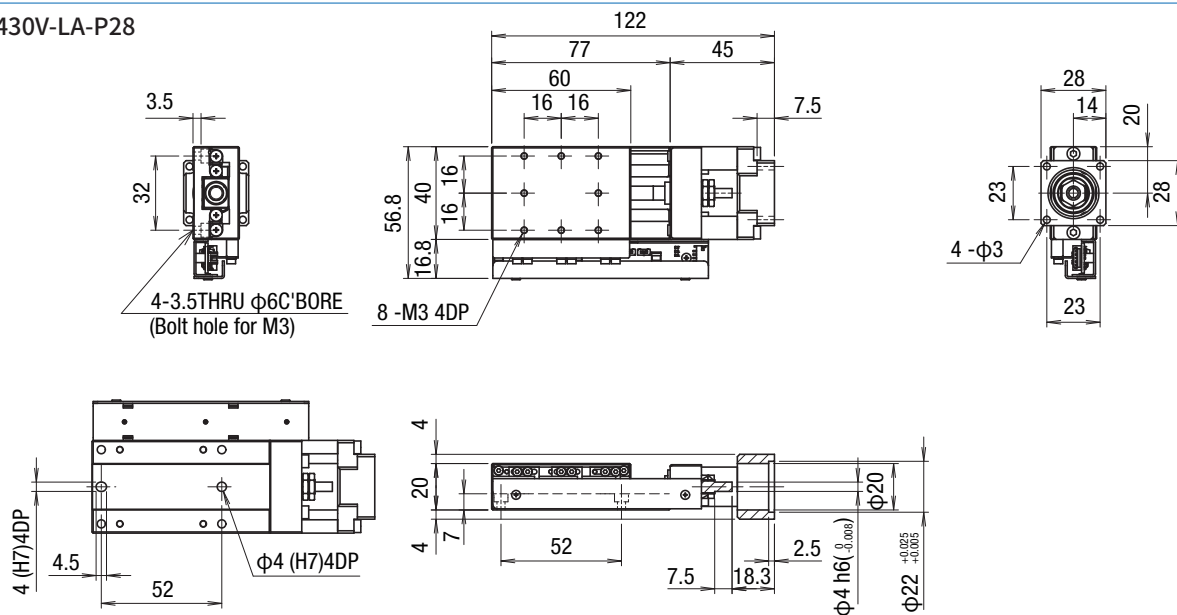
5 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

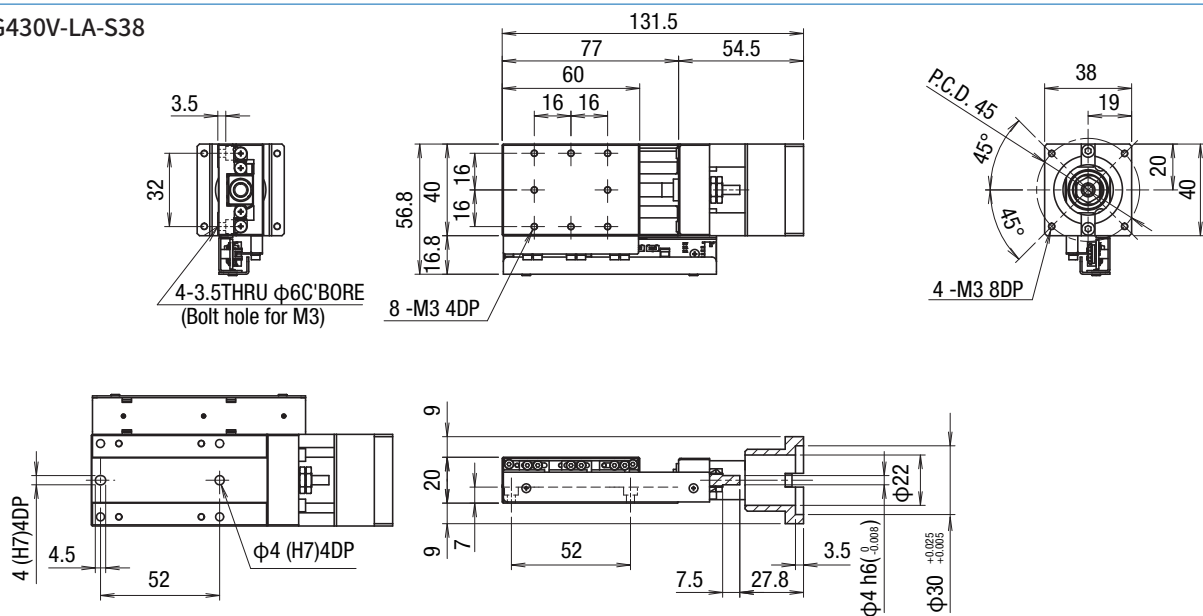
SPEC				
款型	PG430V-LA-P28	PG530V-LA-P28	PG650V-LA-P28	PG750V-LA-P28
(左右相反)	PG430V-RA-P28	PG530V-RA-P28	PG650V-RA-P28	PG750V-RA-P28
移動量	30mm		50mm	
滑台面尺寸	40×60mm	50×70mm	60×100mm	70×110mm
進給(滾珠絲桿)	φ6導程1			
導軌	直線滾珠導軌			
主材質-處理	鋼-無電鍍鍍銀處理			
本身重量	0.50kg	0.63kg	0.95kg	1.12kg
分辨率(脈衝)	2μm(Full)/1μm(Half)			
MAX速度	10mm/sec			
單方向定位精度	12μm以內			
反復定位精度	±0.5μm以內			
耐荷重	10kgf[98N]			
力矩剛性	仰俯0.24/橫擺側傾0.18/ 側傾0.26[°/N·cm]	仰俯0.12/橫擺側傾0.13/ 側傾0.1[°/N·cm]	仰俯0.05/橫擺側傾0.05/ 側傾0.05[°/N·cm]	仰俯0.03/橫擺側傾0.03/ 側傾0.03[°/N·cm]
空轉	1μm以內			
背隙	0.5μm以內			
真直度	2μm以內			
平行度	15μm以內			
運動平行度	10μm以內			
仰俯/橫擺	20"以內/15"以內			
極限感應器	有			
原點感應器(ORG1)	有			
狹縫原點感應器(ORG2)	—			

※ 配置因馬達不同會有變化。

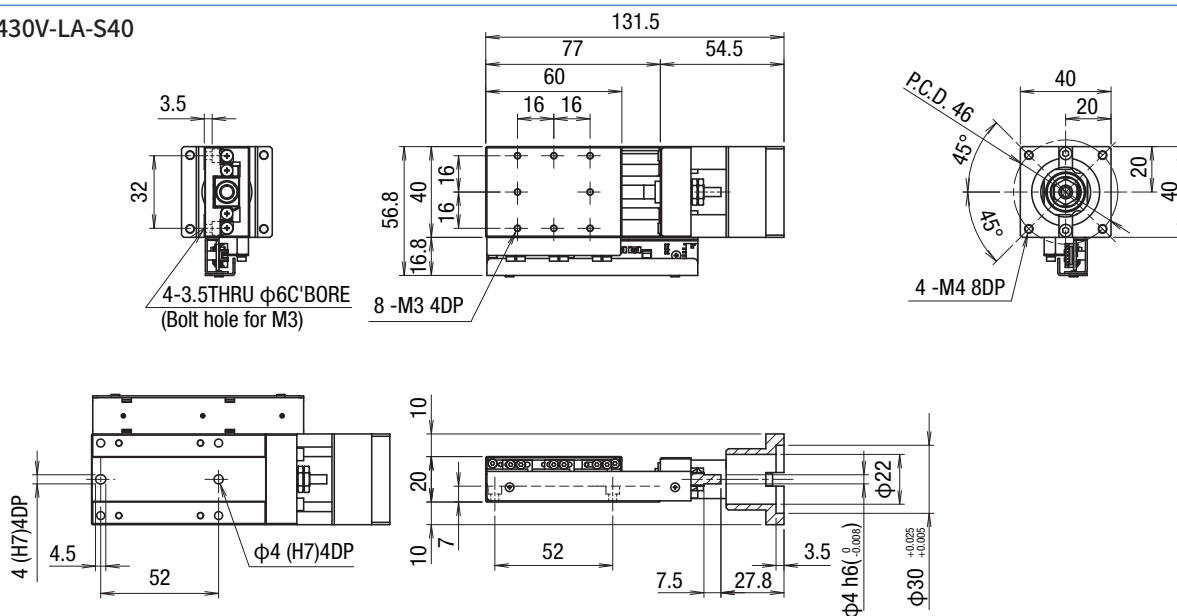
PG430V-LA-P28



PG430V-LA-S38



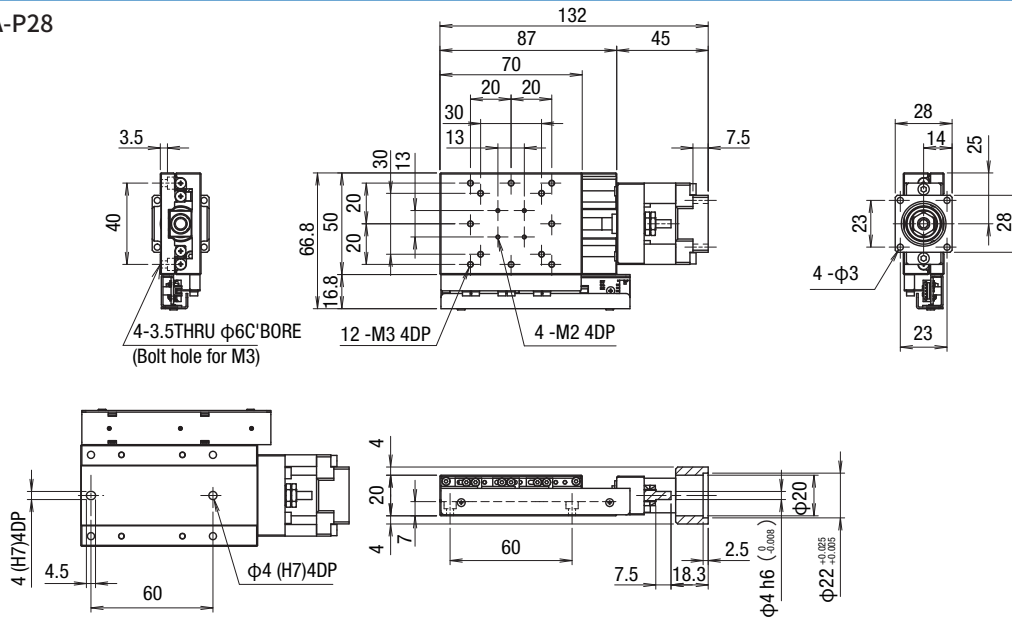
PG430V-LA-S40



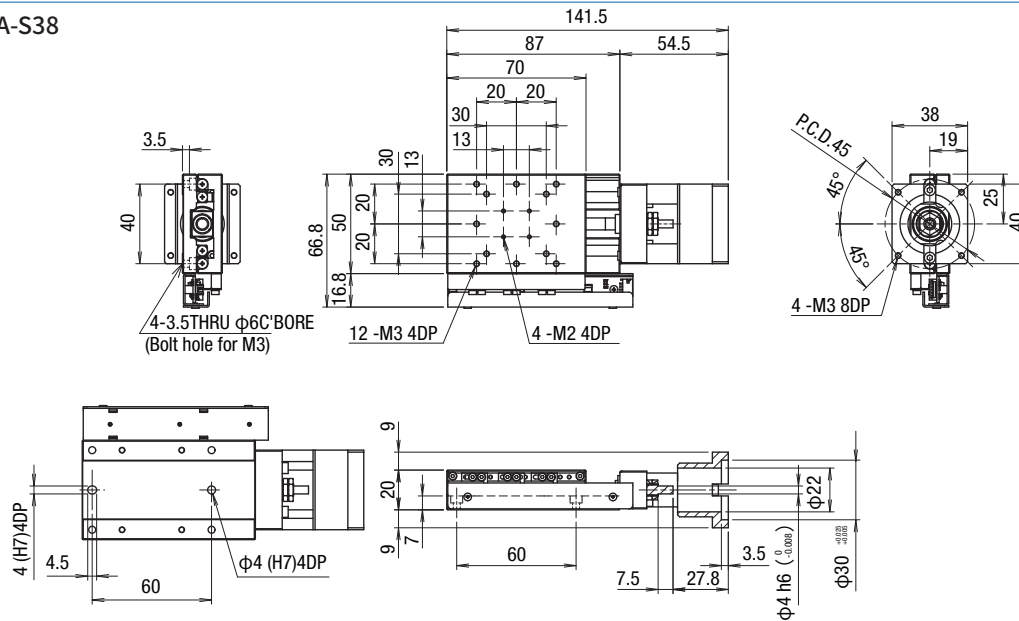
外型尺寸圖

New

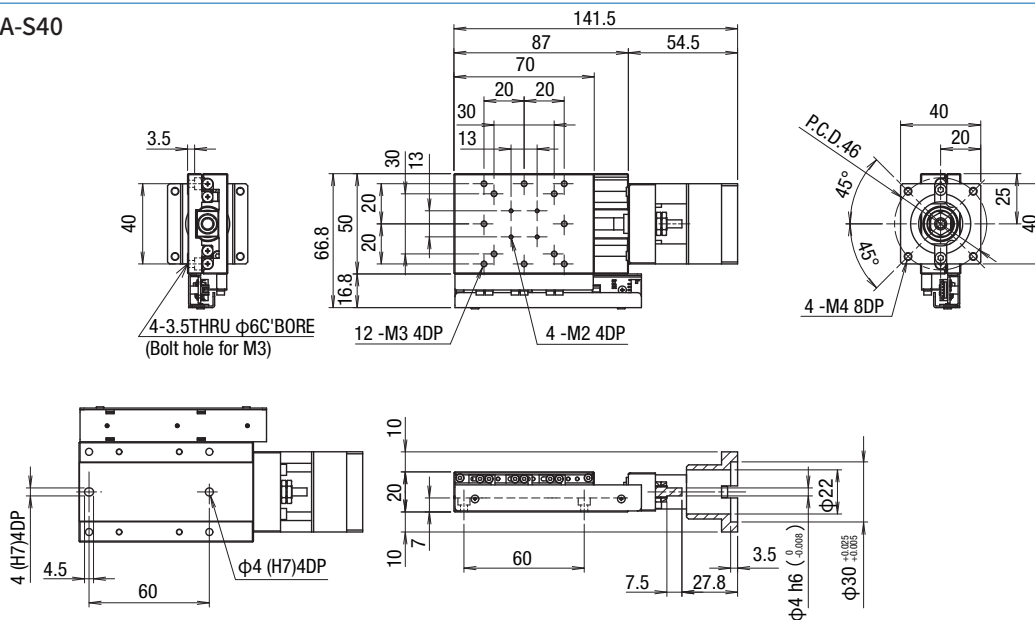
PG530V-LA-P28

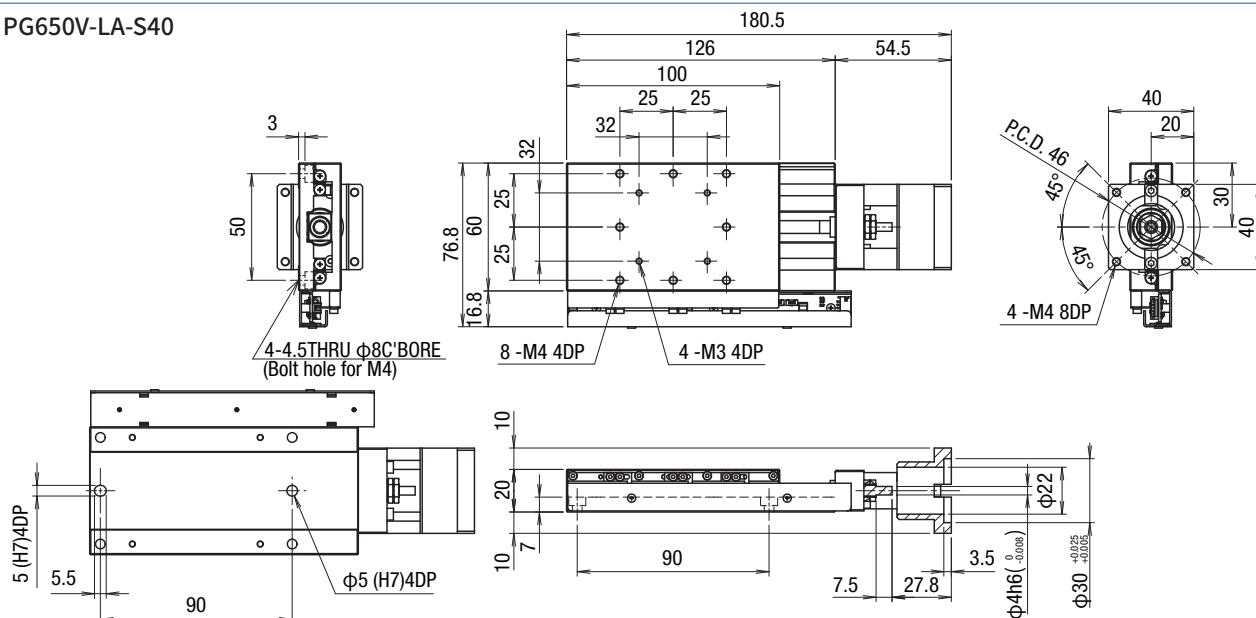


PG530V-LA-S38



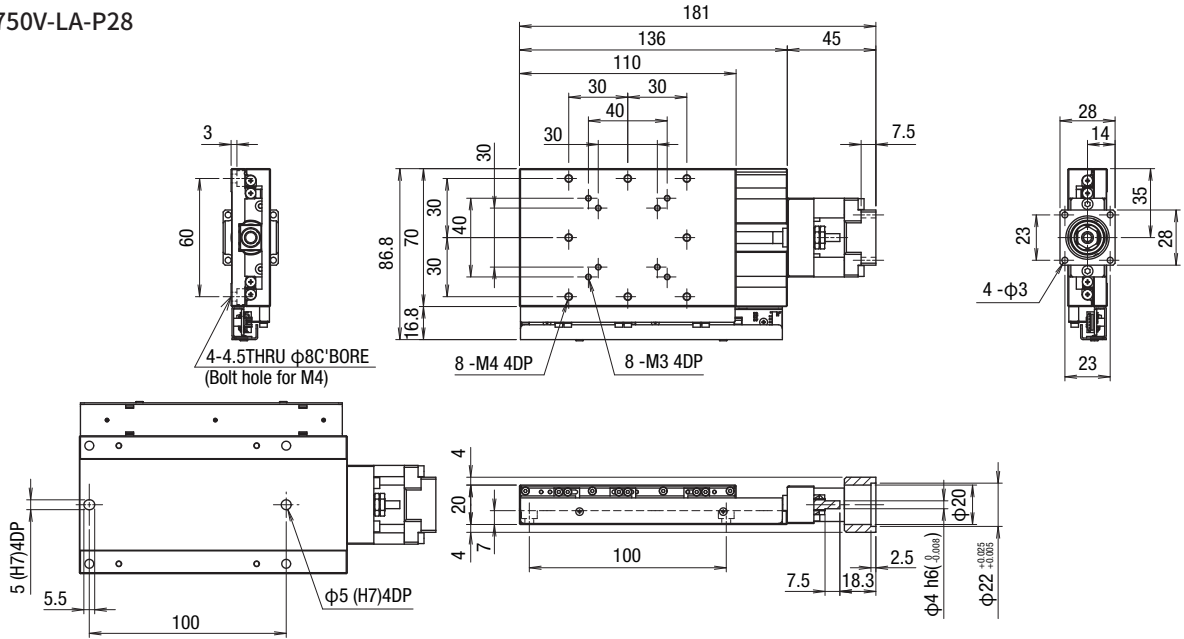
PG530V-LA-S40



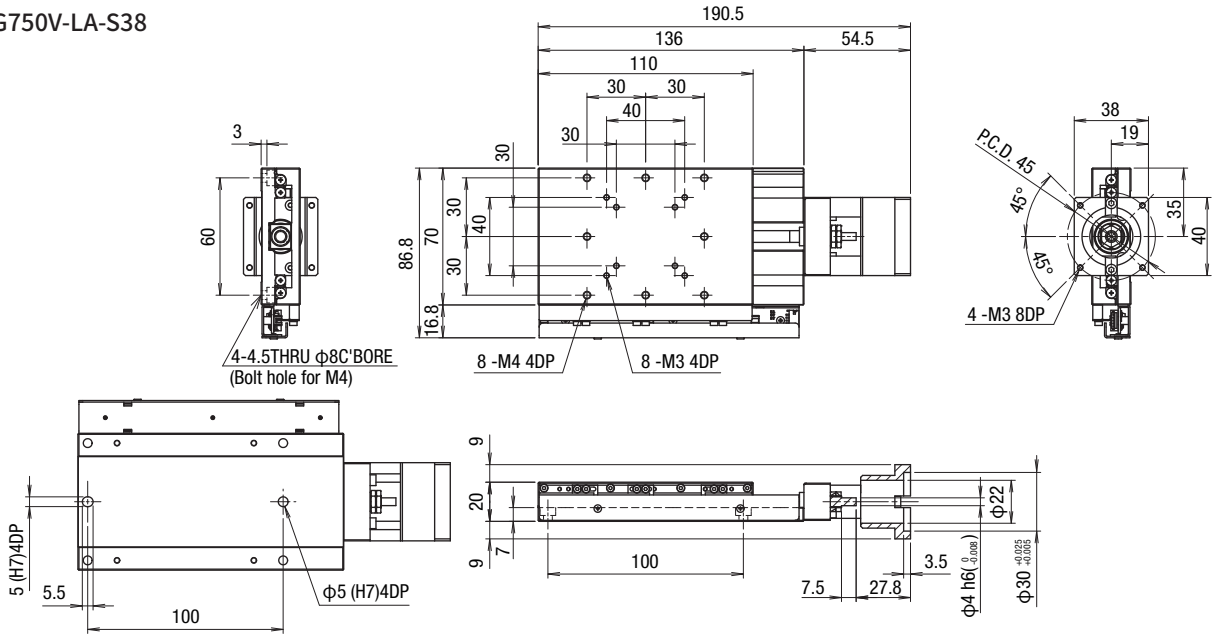


外型尺寸圖

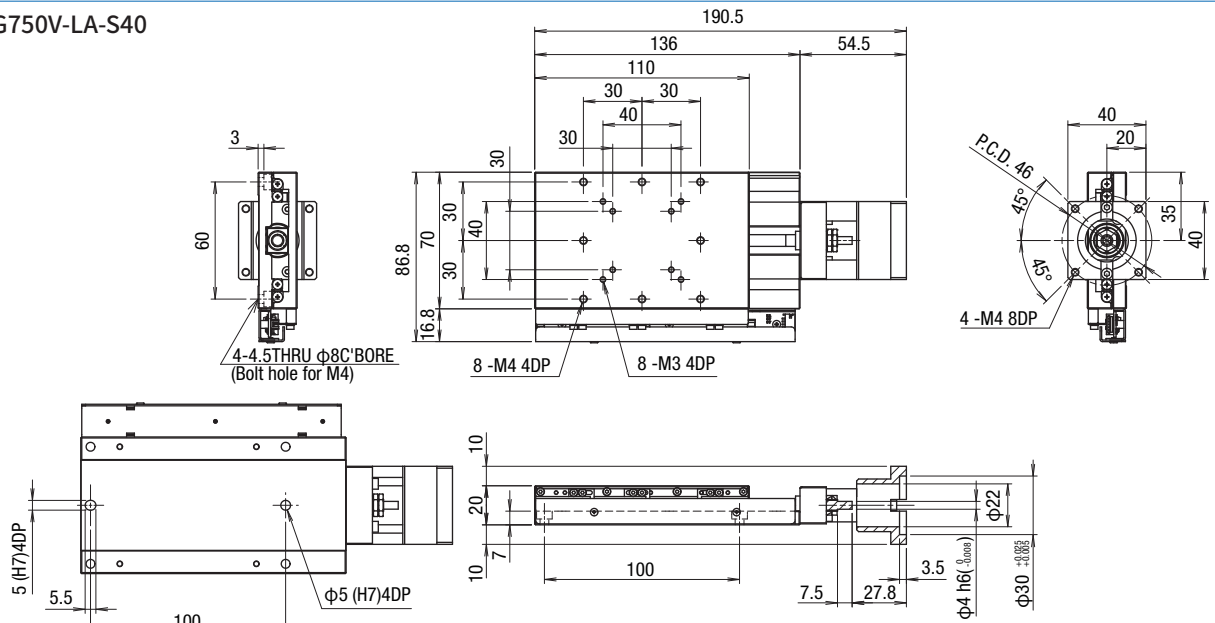
PG750V-LA-P28



PG750V-LA-S38



PG750V-LA-S40



電氣規格：PG系列

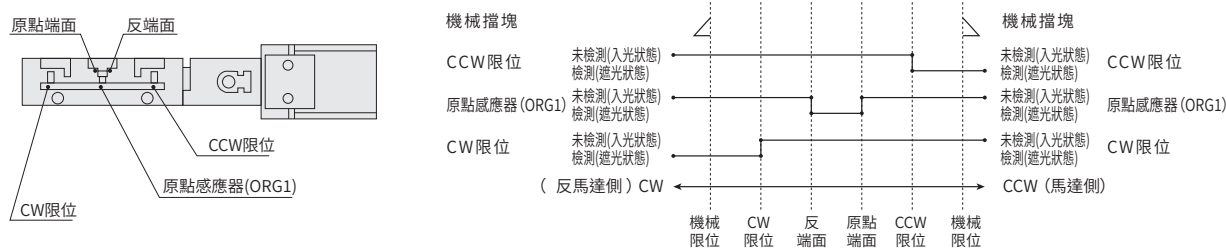
電氣規格

馬達代碼		P28	S38	S40
特徵		□28mm步進馬達用	□38mmAC伺服馬達用	□40mmAC伺服馬達用
款型		PG413/PG513/PG615/PG715/PG430/PG530/PG650/PG750		
聯接頭	款型	感應器S5B-ZR-SM4-TF (LF) (SN) (JST)		
	接收側款型	感應器：ZHR-5 (JST)		
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 EF-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		
輸出理論		傳感器邏輯選項A	檢出時：輸出電晶體OFF (非導通)	
		傳感器邏輯選項B	檢出時：輸出電晶體ON (導通)	
		傳感器邏輯選項C	極限檢出時：輸出電晶體OFF (非導通)	
			原點檢出時：輸出電晶體ON (導通)	

針排列・結線圖

馬達代碼	PG系列	
P28 ・ S38 ・ S40	感應器	Power input (+) Brown Power input (-) Blue CCWLS output Black ORG1 output Yellow CWLS output White 1 1 2 2 3 3 4 4 5 5 Limit sensor, Origin sensor substrate (ORG1)

時序圖



單位 [mm]		CW方向 ← → CCW方向					
	坐標基準	機械擋塊	CW極限	反端面	原點	CCW極限	機械擋塊
PG413・PG513	原點回歸	7.5	7	2	0	7	7.5
PG615・PG715	原點回歸	8.5	8	2	0	8	8.5
PG430・PG530	原點回歸	16	15.5	2	0	15.5	16
PG650・PG750	原點回歸	26	25.5	2	0	25.5	26

※原點回歸為使用DS102/DS112進行原點回歸類型3時 (DS102/DS112為5相馬達專用)。

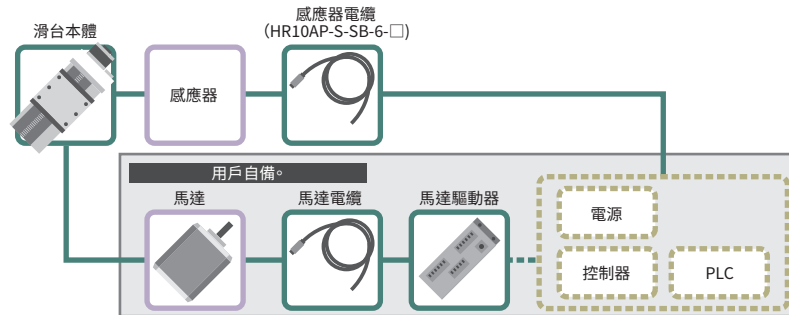
※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5mm左右尺碼誤差。

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—感應器—輸出理論中記載的輸出電晶體ON/OFF顯示。

適用馬達代碼

- P28** ☐ 28mm
步進馬達用
- S38** ☐ 38mm
AC伺服馬達用
- S40** ☐ 40mm
AC伺服馬達用



【不帶馬達產品 使用注意事項】

【重要】

與一般產品不同，屬於沒有驅動來源的無馬達產品。
請務必確認「保固範圍」、「使用注意事項與限制」內容，並同意內容後再購買。

◆保固範圍

以下內容不在保固範圍內。

- 於馬達安裝、調整時發生之故障與異常。
- 客人自行安裝馬達之後的精度。

※會先以檢查用馬達實施精度檢查，確認是在否在規格數值之內。

◆使用注意事項與限制

1.規格：負荷重量以及最高速度

與馬達的性能無關，因為是以自動滑台本身的結構為依據，請在本產品的規格範圍內使用。因極限感測器和機構極限之間的距離較短，可能會因為over run導致撞上機構極限。對機構極限的撞擊會影響產品精度與使用上的耐久性，請務必注意。

2.力矩限制

使用高扭力馬達的話，可能會造成超過產品可承受的負荷。馬達扭力若超過 $0.25\text{N} \cdot \text{m}$ (P28)、 $1.0\text{N} \cdot \text{m}$ (S38/S40)的話，請先對扭力設限制後再使用。

3.馬達的安裝

安裝時請先校準本體、馬達以及聯軸器。在校準錯位(misalignment)的狀況下使用，恐會造成產品故障，或是提前引發產品劣化。請參考附件的組裝步驟書，進行組裝與調整。

4.連接器部位的固定作業

部分產品需要客人自行實施連接器部位的固定作業。固定之前，連接器和本體只有用導線連接，會有斷線的可能，處理時請小心注意。

X-axis Cross Roller Guide :KXC04015V



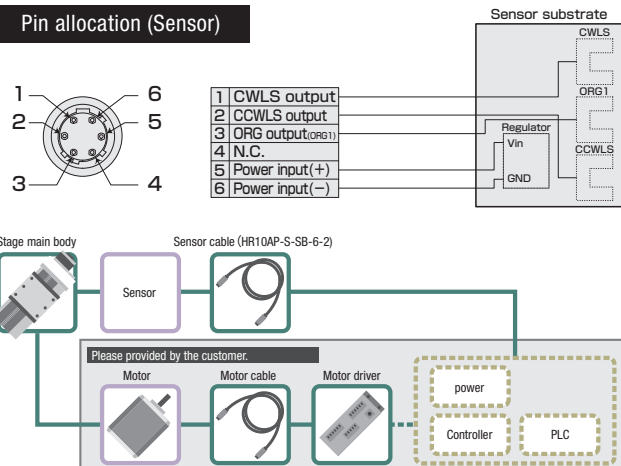
accessories			P28	S38	S40
■ Motor bracket (installed on main body)			○		
■ Coupling (with screws)			○		
■ Screws	For Motor	KXC04015V	2 of M2.5-6	4 of M3-12	2 of M4-12
		KXC06020V	2 of M2.5-5		
	For Main Body	KXC04015V	4 of M3-16		
		KXC06020V	4 of M4-16		
■ Sensor cable (2m One end loose)			○(HR10AP-S-SB-6-2)		
■ Hex wrench (for motor mounting)			○	-	-

Model **KXC04015V** - **P28** Option code

1 Application Motor

Code	Specifi cation
P28	☐ 28 Steppingmotor
S38	☐ 38 Servo motor
S40	☐ 40 Servo motor

Pin allocation (Sensor)



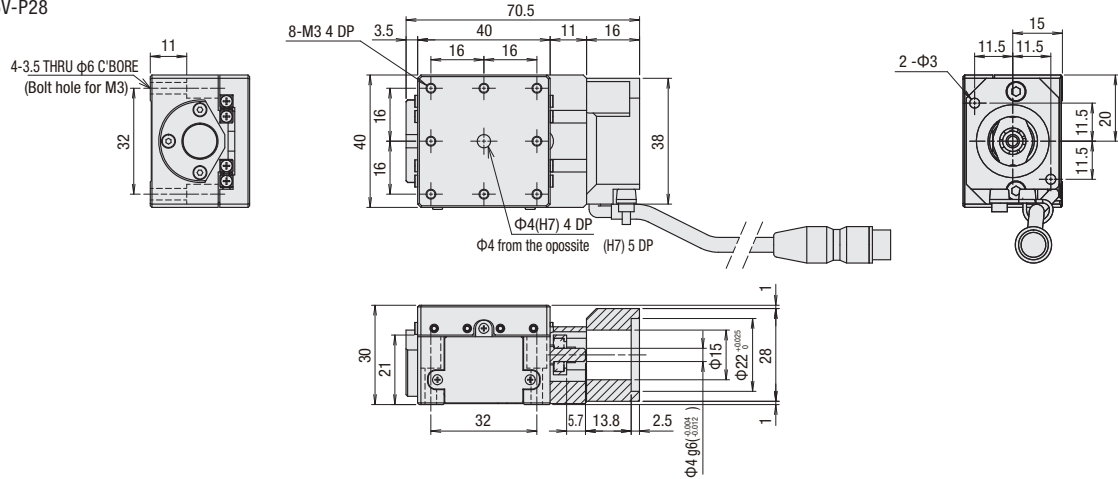
S P E C				
Model		KXC04015V-P28	KXC04015V-S38	KXC04015V-S40
Mechanical specification	Travel length		15mm	
	Table size		40×40mm	
	Feed screw (Ball screw)		φ6 lead 1	
	Guide		Crossed roller guide	
	Main materials-Finishing		Aluminum—Black almite finishing	
Accuracy specification	Resolution (Pulse)	Full/Half Microstep	2μm/1μm 0.1μm (1/20 on resolution)	
	MAX speed		10mm/sec	
	Uni-directional positioning accuracy		10μm	
	Repeatability positioning accuracy		±0.2μm	
	Load capacity		5.0kgf [49N]	
	Moment stiffness		Pitch 0.33/yaw 0.44/roll 0.37 [°/N · cm]	
	Lost motion		1μm	
	Backlash		0.5μm	
	Straightness		3μm	
	Parallelism		30μm	
	Motion parallelism		10μm	
	Pitching/Yawing		25"/20"	

SENSOR

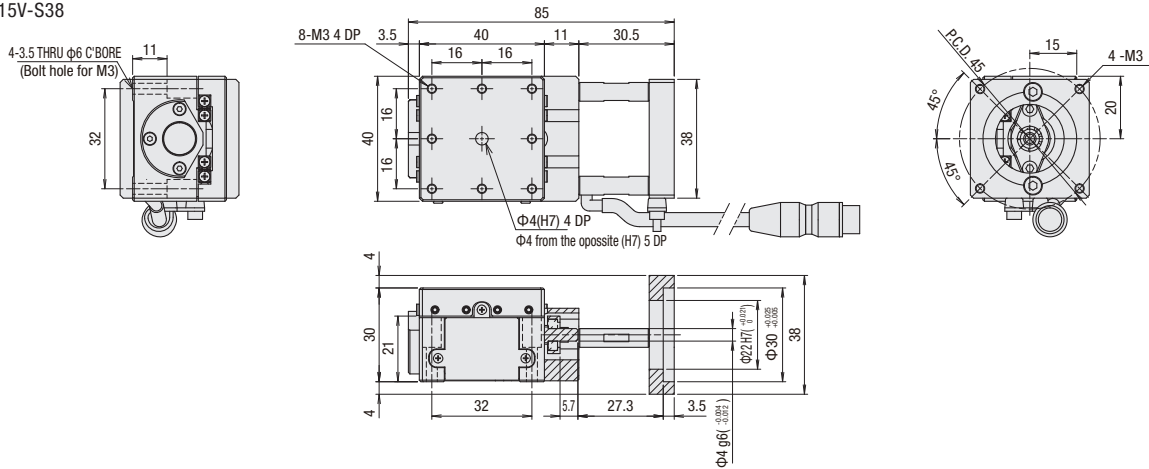
Limit sensor	Installed
Origin sensor	Installed
Slit origin sensor	—
Model	Photo microsensor EE-SX4320 (Omron Co., Ltd.)
Power voltage	DC5~24V ±10%
Consumption current	Total 60mA or less
Control output	NPN open collector output DC5~24V 8mA or less Residual voltage 0.3V or less when the load current is 2mA
Output logic	On detection (light shield condition): Output transistor OFF (Non-continuity)

※SPEC is reference for the standard model

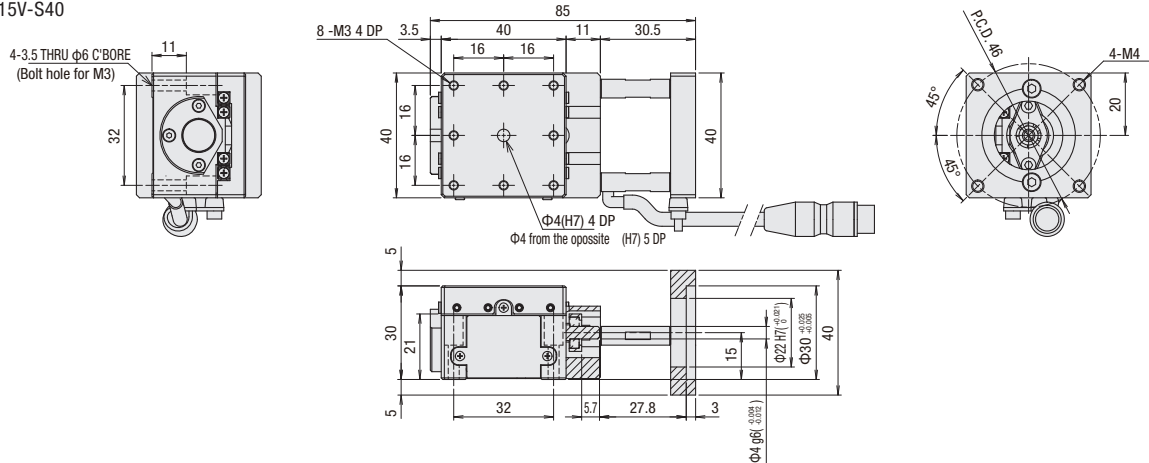
KXC04015V-P28



KXC04015V-S38



KXC04015V-S40



[In order to avoid damaging the motor-less product, please take the following precautions when handling them.]

◆ Guarantee range

In difference to a conventional product, the guarantee range of the motor-less product will be limited due to no driving source, and notice the following attentions.

- Defect or trouble, according to motor mounting adjustment is not covered under the warranty.
- The accuracy assumes a motor test result for our inspection a guarantee level, and the accuracy after the motor mounting by the customer should be the guarantee outside.

◆ Precautions and restricts on using

1. As load capacity and maximum speed depend on configuration of stage main body, please refrain from the use exceed the spec.

As distance is short between limit sensor and mechanical limit, collision with mechanical limit will incur due to over-run.

Please make sure the frequent repetition collision, it may adversely affect stage accuracy and rigidity.

2. The use with the high torque motor may give load more than the stage permission.

Please use for under 0.25N · m product or under the torque limit.

3. Very careful centering is required especially when a main body, motor and coupling is applied.

The operation that not enough centering may cause the damage or deterioration of the product early.

Please see the attached operating and assembly sheet for mounting adjustment.

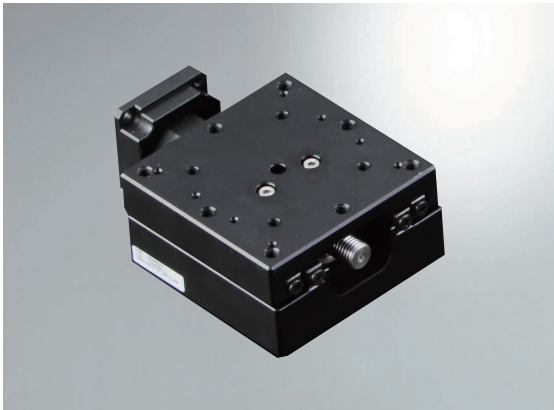
4. Some products may need fixing part of the connector on your side.

Disconnection may occur before fixation due to a connector and the main body is connected only with lead. Please handle with care.

◆ At the time of purchase

When placing an order, please be sure the above-mentioned, and on the premise of agreeing with guarantee coverage and attention / limitation items.

X-axis Cross Roller Guide:KXC06020V



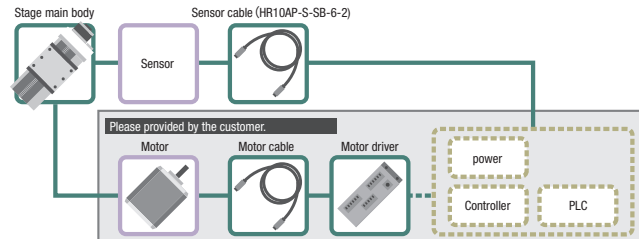
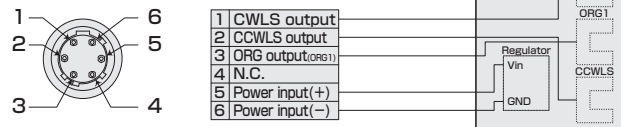
accessories			P28	S38	S40
■ Motor bracket (installed on main body)			○		
■ Coupling (with screws)			○		
■ Screws	For Motor	KXC04015V	2 of M2.5-6	4 of M3-12	2 of M4-12
		KXC06020V	2 of M2.5-5		
	For Main Body	KXC04015V	4 of M3-16		
		KXC06020V	4 of M4-16		
■ Sensor cable(2m One end loose)			○(HR10AP-S-SB-6-2)		
■ Hex wrench (for motor mounting)			○	-	-

Model **KXC06020V** - **P28** Option code

1 Application Motor

Code	Specification
P28	☐ 28 Steppingmotor
S38	☐ 38 Servo motor
S40	☐ 40 Servo motor

Pin allocation (Sensor)



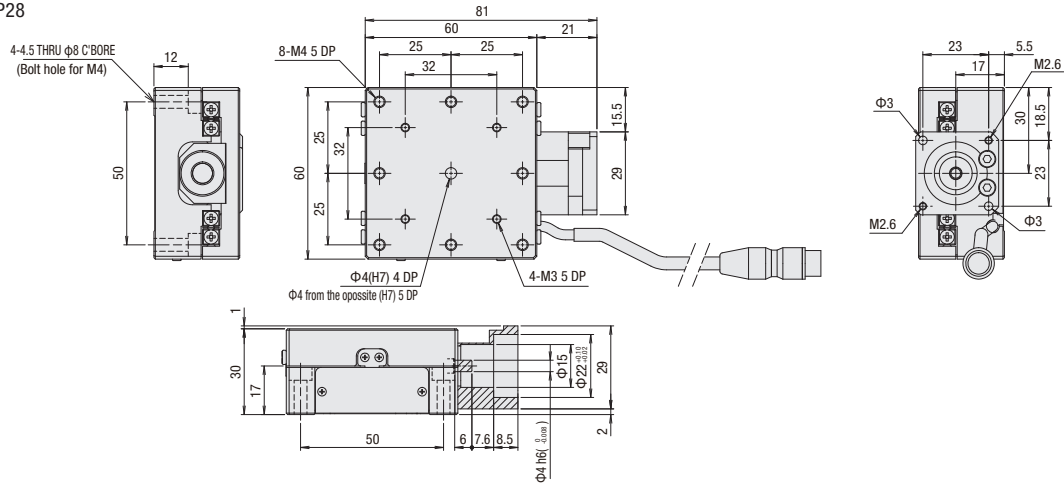
S P E C				
Model		KXC06020V-P28	KXC06020V-S38	KXC06020V-S40
Mechanical specification	Travel length	20mm		
	Table size	60×60mm		
	Feed screw (Ball screw)	φ8 lead 1		
	Guide	Crossed roller guide		
Accuracy specification	Main materials-Finishing		Aluminum—Black almite finishing	
	Resolution (Pulse)	Full/Half	2μm/1μm	
		Microstep	0.1μm (1/20 on resolution)	
	MAX speed		20mm/sec	
	Uni-directional positioning accuracy		5μm	
	Repeatability positioning accuracy		±0.2μm	
	Load capacity		5.0kgf [49N]	
	Moment stiffness		Pitch 0.15/yaw 0.12/roll 0.07 ["/N • cm]	
	Lost motion		1μm	
	Backlash		0.5μm	
	Straightness		3μm	
	Parallelism		30μm	
	Motion parallelism		10μm	
	Pitching/Yawing		20"/15"	

SENSOR

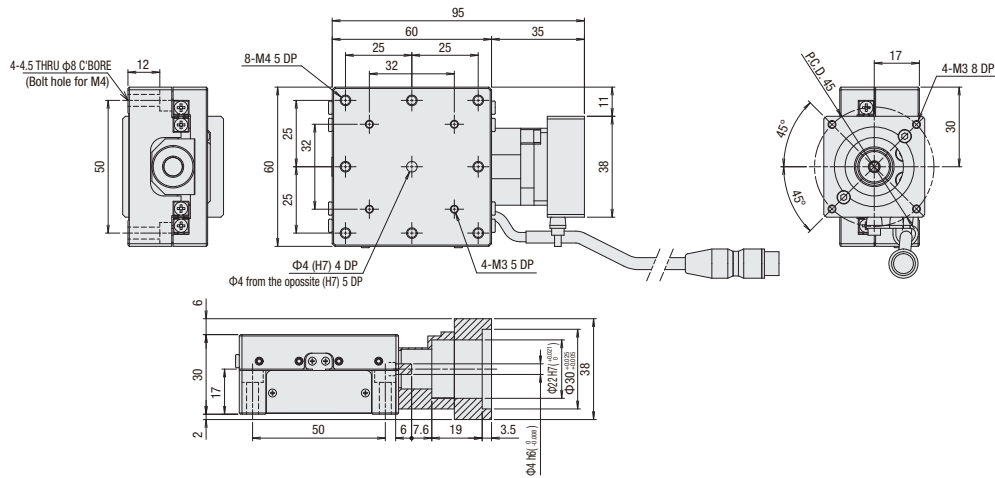
Limit sensor	Installed
Origin sensor	Installed
Slit origin sensor	—
Model	Photo microsensor EE-SX4320 (Omron Co., Ltd.)
Power voltage	DC5~24V ±10%
Consumption current	Total 60mA or less
Control output	NPN open collector output DC5~24V 8mA or less Residual voltage 0.3V or less when the load current is 2mA
Output logic	On detection (light shield condition): Output transistor OFF (Non-continuity)

※SPEC is reference for the standard model

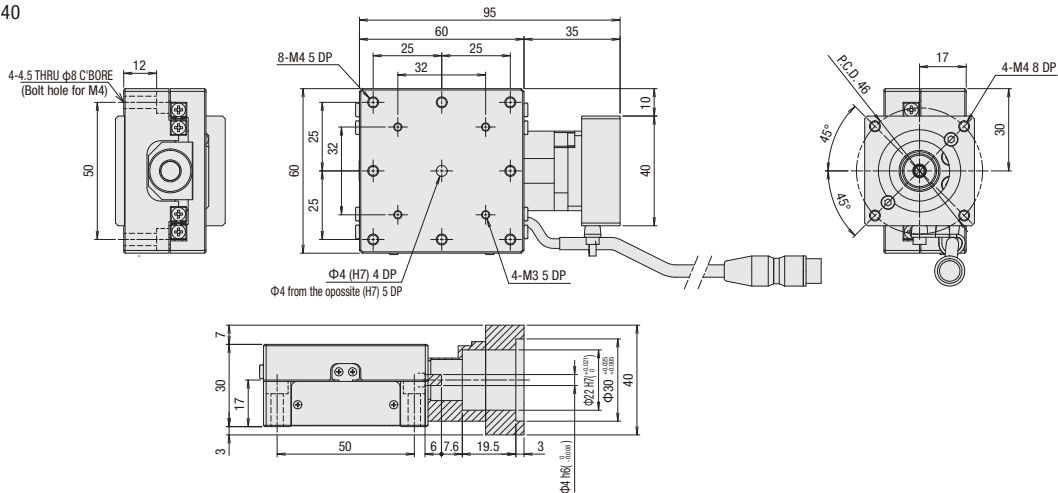
KXC06020V-P28



KXC06020V-S38



KXC06020V-S40



[In order to avoid damaging the motor-less product, please take the following precautions when handling them.]

◆ Guarantee range

In difference to a conventional product, the guarantee range of the motor-less product will be limited due to no driving source, and notice the following attentions.

- Defect or trouble, according to motor mounting adjustment is not covered under the warranty.
- The accuracy assumes a motor test result for our inspection a guarantee level, and the accuracy after the motor mounting by the customer should be the guarantee outside.

◆ Precautions and restricts on using

1. As load capacity and maximum speed depend on configuration of stage main body, please refrain from the use exceed the spec.
As distance is short between limit sensor and mechanical limit, collision with mechanical limit will incur due to over-run.
Please make sure the frequent repetition collision, it may adversely affect stage accuracy and rigidity.
2. The use with the high torque motor may give load more than the stage permission.
Please use for under **0.25N · m product or under the torque limit.**
3. Very careful centering is required especially **when a main body, motor and coupling is applied.**
The operation that not enough centering may cause the damage or deterioration of the product early.
Please see the attached operating and assembly sheet for mounting adjustment.
4. Some products may need fixing part of the connector on your side.
Disconnection may occur before fixation due to a connector and the main body is connected only with lead. Please handle with care.

◆ At the time of purchase

When placing an order, please be sure the above-mentioned, and on the premise of agreeing with guarantee coverage and attention / limitation items.

Horizontal Z-axis Cross Roller Guide :KHC06004V



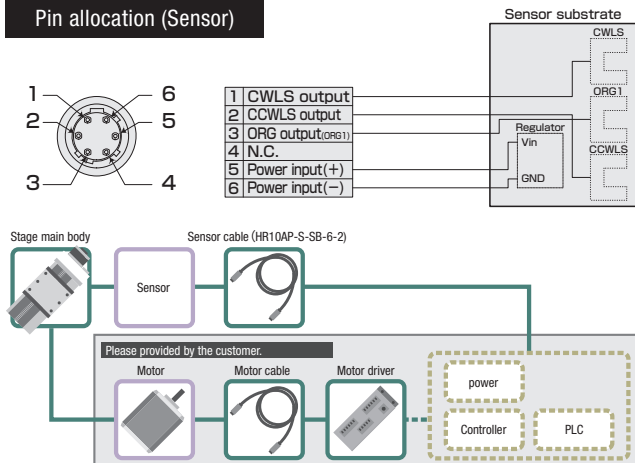
accessories		P28	S38	S40
■ Motor bracket (installed on main body)			○	
■ Coupling (with screws)			○	
■ Screws	For Motor	4 of M2.5-6	4 of M3-12	2 of M4-12
	For Main Body	4 of M4-12		
■ Sensor cable (2m One end loose)		○(HR10AP-S-SB-6-2)		
■ Hex wrench (for motor mounting)		○	-	-

Model **KHC06004V** - Option code **P28**

1 Application Motor

Code	Specifi cation
P28	☐ 28 Steppingmotor
S38	☐ 38 Servo motor
S40	☐ 40 Servo motor

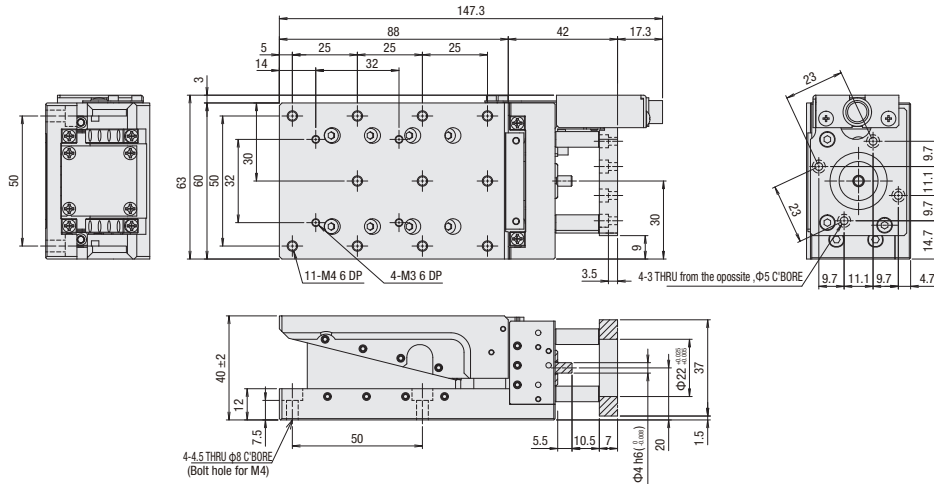
Pin allocation (Sensor)



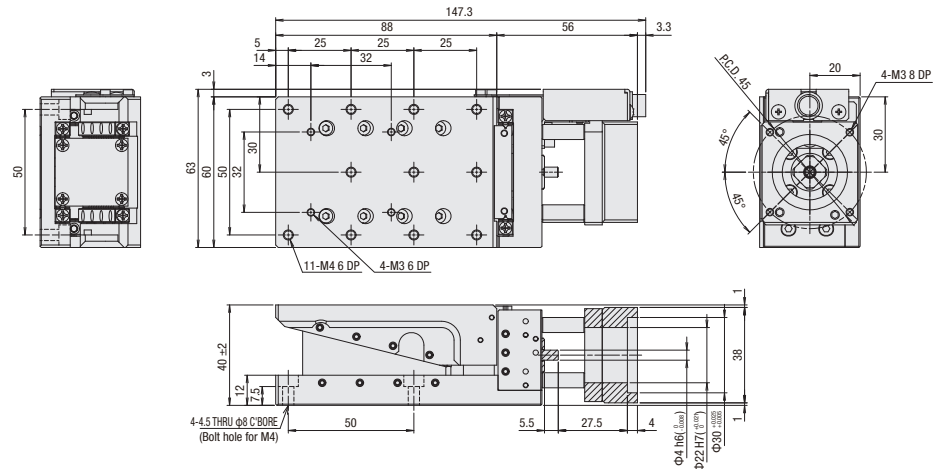
S P E C			
Model	KHC06004V-P28	KHC06004V-S38	KHC06004V-S40
Mechanical specification	Travel length	4mm	
	Table size	60×60mm	
	Feed screw	Ball screw φ8 lead 1	
	Guide	Wedge type Crossed roller guide	
Accuracy specification	Main materials-Finishing	Aluminum—Black almite finishing	
	Resolution (Pulse)	0.5μm (Full) / 0.25μm (Half)	
	MAX speed	2.5mm/sec	
	Uni-directional positioning accuracy	7μm	
	Repeatability positioning accuracy	±0.5μm	
	Load capacity	7kgf [68.6N]	
	Moment stiffness	Pitch 0.2/yaw 0.04/roll 0.14 ["/N • cm]	
	Lost motion	1μm	
	Parallelism	50μm	

SENSOR	
Limit sensor	Installed
Origin sensor	Installed
Slit origin sensor	—
Model	Photo microsensor EE-SX4320 (Omron Co., Ltd.)
Power voltage	DC5~24V ±10%
Consumption current	Total 60mA or less
Control output	NPN open collector output DC5~24V 8mA or less Residual voltage 0.3V or less when the load current is 2mA
Output logic	On detection (light shield condition): Output transistor OFF (Non-continuity)

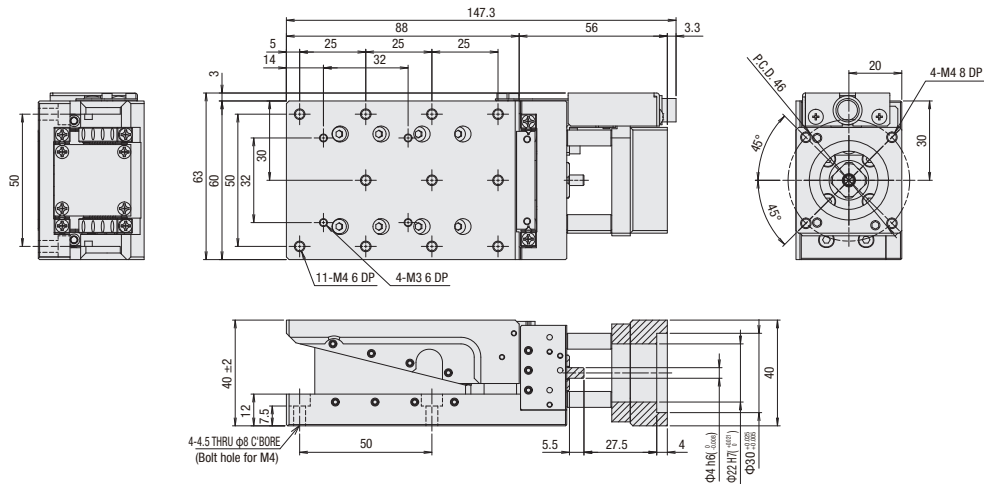
KHC06004V-P28



KHC06004V-S38



KHC06004V-S40



[In order to avoid damaging the motor-less product, please take the following precautions when handling them.]

◆Guarantee range

In difference to a conventional product, the guarantee range of the motor-less product will be limited due to no driving source, and notice the following attentions.

- Defect or trouble, according to motor mounting adjustment is not covered under the warranty.
- The accuracy assumes a motor test result for our inspection a guarantee level, and the accuracy after the motor mounting by the customer should be the guarantee outside.

◆Precautions and restricts on using

1. As load capacity and maximum speed depend on configuration of stage main body, please refrain from the use exceed the spec.

As distance is short between limit sensor and mechanical limit, collision with mechanical limit will incur due to over-run.

Please make sure the frequent repetition collision, it may adversely affect stage accuracy and rigidity.

2. The use with the high torque motor may give load more than the stage permission.

Please use for under 0.25N · m product or under the torque limit.

3. Very careful centering is required especially when a main body, motor and coupling is applied.

The operation that not enough centering may cause the damage or deterioration of the product early.

Please see the attached operating and assembly sheet for mounting adjustment.

4. Some products may need fixing part of the connector on your side.

Disconnection may occur before fixation due to a connector and the main body is connected only with lead. Please handle with care.

◆At the time of purchase

When placing an order, please be sure the above-mentioned, and on the premise of agreeing with guarantee coverage and attention / limitation items.