

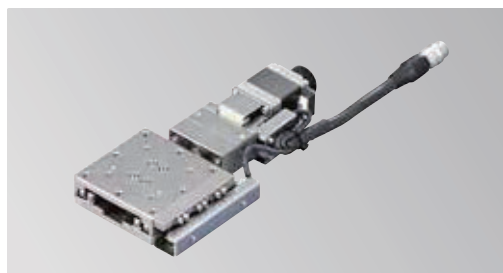
優秀機能

■ KXT系列



特化所需機能，實現驚異低價

■ PG系列



指引導軌一體構造，實現薄型。
台面尺寸、感應器可選等 產品豐富多樣。

■ CAVE-X POSITIONER KXG系列



相比過去的直線滾珠導軌、交叉滾子導軌滑台更加便攜。

■ CAVE-X POSITIONER KXL系列



30mm~300mm的豐富產品陣容可供您根據用途選擇。

如何正確使用

▽安裝方法

敬請將附屬螺絲最少進行4處固定後再使用。

▽關於安裝在滑台上面・下面的物體

安裝平面度不足的物體或在平面度不足的物體上安裝時，可能導致滑台面變形，影響精度。敬請注意。【平面度大致參考：10μm以內】

▽關於姿勢

■關於滑台的安裝姿勢

各產品的配置以設置在平面上作為條件。

顛倒安裝及側面垂直或側面水平安裝等平面設置以外使用時需要注意。

耐荷重及精度會因安裝姿勢而發生極大變化。

可為您提供配合適合您使用條件的最合適結構產品、使用方法的指引，敬請輕鬆洽談。

X軸直線滾珠導軌：KXT04015/KXT06015

KXT04015-LC



KXT06015-LC



RoHS

※圖片為遮蓋位置L時的示意圖。
安裝孔位置・形狀可能與實際產品不同。

款型

選擇代碼

可選代碼

KXT

04015-LC

1

2

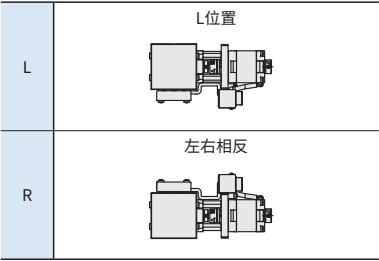
3

●電纜 P.1-207～
●電氣規格見P.1-019～

1 滑台面尺寸

04	□40mm
06	□60mm

2 感應器遮蓋位置



3 電纜選項

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

※單側散線為反滑台側。
電纜詳情敬請確認●P.1-207-209。
※請選擇“代碼F或H”時步進電機控制器連接
(DS102/112)

配置		
款型	KXT04015-LC	KXT06015-LC
(左右相反)	KXT04015-RC	KXT06015-RC
機械規格	移動量	15mm
	滑台面尺寸	60×60mm
	進給(滾珠絲桿)	φ6導程1
	導軌	直線滾珠導軌
精度規格	主材質—表面處理	鋼—無電解鍍鎳處理
	自重	0.38kg
	分辨率(脈衝)	2μm(Full)/1μm(Half)
	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]
	空轉	2.5μm以內
	真直度	10μm以內
	平行度	20μm以內
	仰俯/橫擺	30°以內/25°以內
感應器	極限感應器	有
	原點感應器	有
附屬螺絲(六角帶孔螺釘)		M4—8 4個

外形尺碼圖



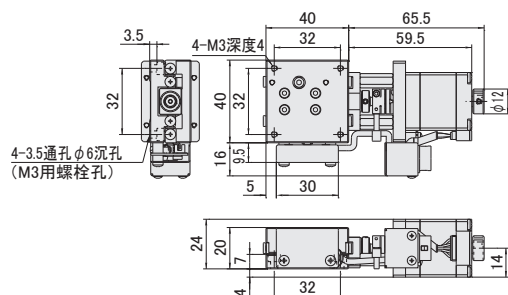
PART
COMMUNITY

CAD
DATA

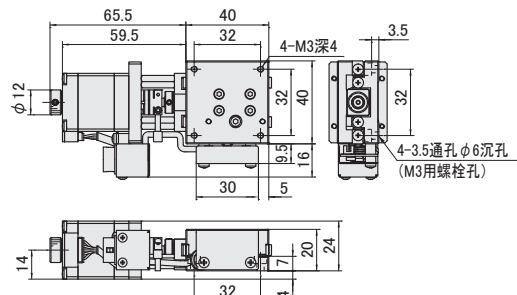
SURUGA
SEIKI

CAD數據
3D・2D

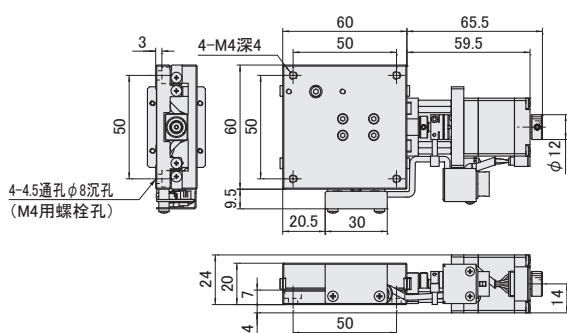
KXT04015-LC



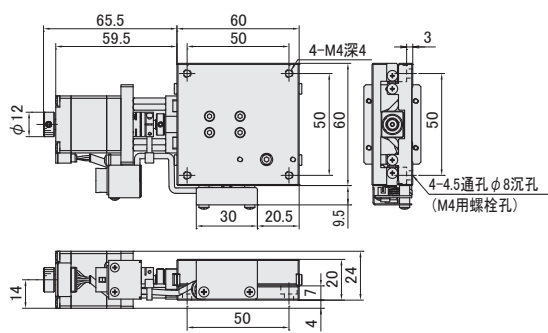
KXT04015-RC



KXT06015-LC



KXT06015-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

1

018

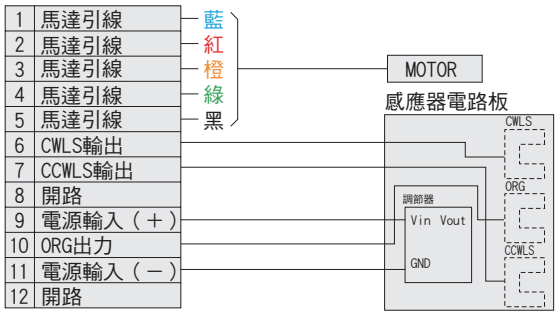
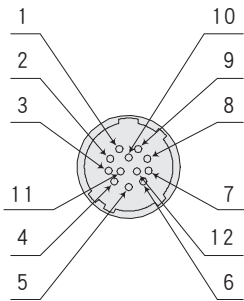
電氣規格：KXT04015/KXT06015

電氣規格		
滑台款型		
馬達 (※1)	類型	KXT04015 5相步進馬達 0.75A/相
	製造商	東方馬達株式會社
	款型 (※2)	C005C-90215P-1
	步進角	0.72°
聯接頭	款型	HR10A-10R-12PC (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)
感應器	極限感應器	有
	原點感應器	有
	款型	光電素子 EE-SX4320 (歐姆龍株式會社)
	電源電壓	DC5~24V ±10%
	消耗電流	合計60mA以下
	操縱輸出	NPN集電極開路輸出 DC5~24V 8mA以下
	輸出理論	殘留電壓0.3V以下 (負荷電流2mA時) 檢出(遮光)時：輸出電晶體OFF (非導通)

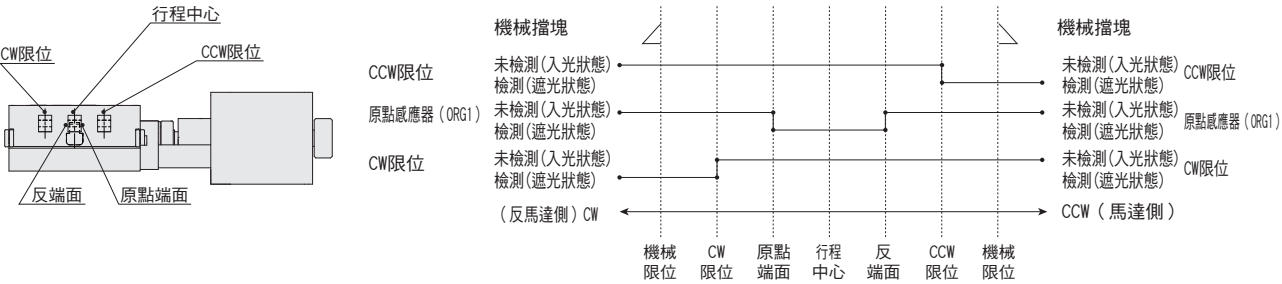
※1 馬達單體性能詳情見 P.1-213~

※2 款型為駿河精機獨創管理型式

針排列	結線圖
-----	-----



時序圖



單位 [mm]		CW方向 ◀──▶ CCW方向						
	坐標基準	機械極限	CW極限	原點端面	行程中心	反端面	CCW極限	機械極限
KXT	原點回歸	7	6.2	0	1.5	3	9.2	10
	行程中心	8.5	7.7	1.5	0	1.5	7.7	8.5

※原點回歸為使用DS102/DS112系列的控制器進行原點回歸類型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。

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。

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

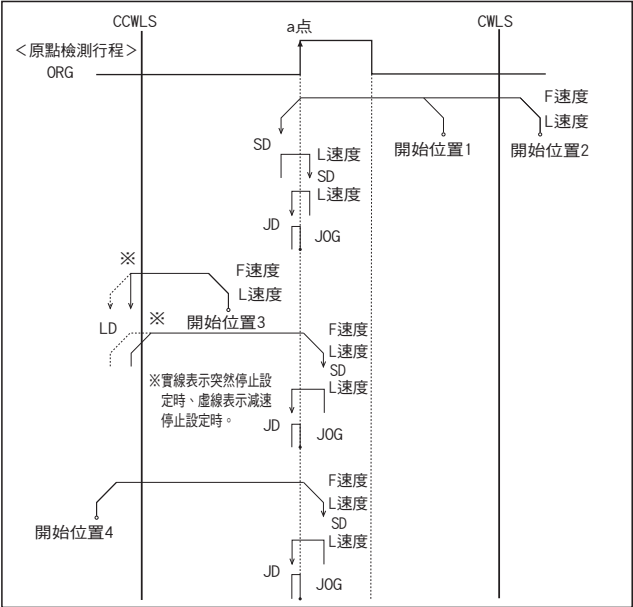
□120

其他

KXT系列推薦原點回歸方法

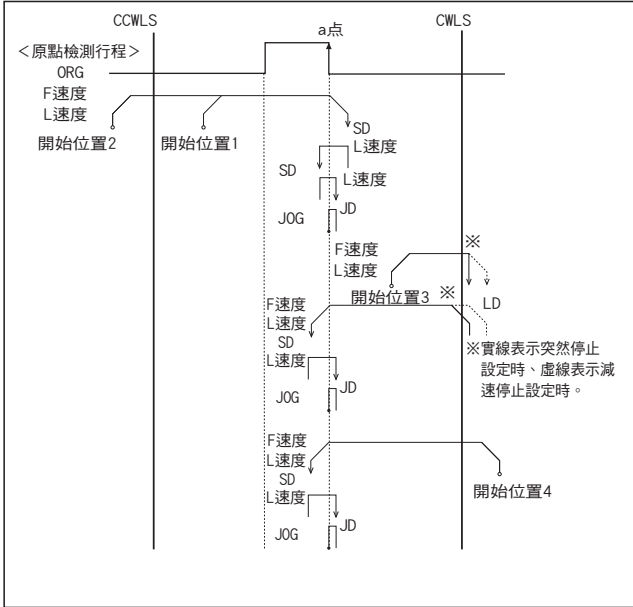
我社の自動滑台根據款型感應器的規格有所不同。 因此，以推薦以外的原點回歸方法可能無法正常動作。
接續我社控制器時，敬請設定為推薦原點回歸方法使用。

【Type3】向CCW方向進行檢測，執行ORG信號的CCW側緣(a點)的檢測工序。



【Type9】Type3執行完畢後，執行TIMING信號的CW側緣的檢測工序。

【Type4】向CW方向進行檢測，執行ORG信號的CW側緣(a點)的檢測工序。



【Type10】Type4執行完畢後，執行TIMING信號的CW側緣的檢測工序。

原點回歸隊列 P.1-201~

適應驅動器

■ 驅動器 P.1-205~

DC24V系輸入

款型	CVD507-K-A9	CRD5107P
分割數	1~1/250 (16階段)	1~1/250 (16階段)

適應步進馬達控制器

■ 控制器 P.1-197~

輸入電源	泛用輸入輸出埠	驅動器型(分割數)	
		正常 (Full/Half)	微步進 (1~1/250 [16階段])
AC100-240V	無	DS102ANR	DS102AMS
	有	DS102ANR-IO	DS102AMS-IO
DC24V	無	DS112ANR	DS112AMS
	有	DS112ANR-IO	DS112AMS-IO



DS112/102

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

020