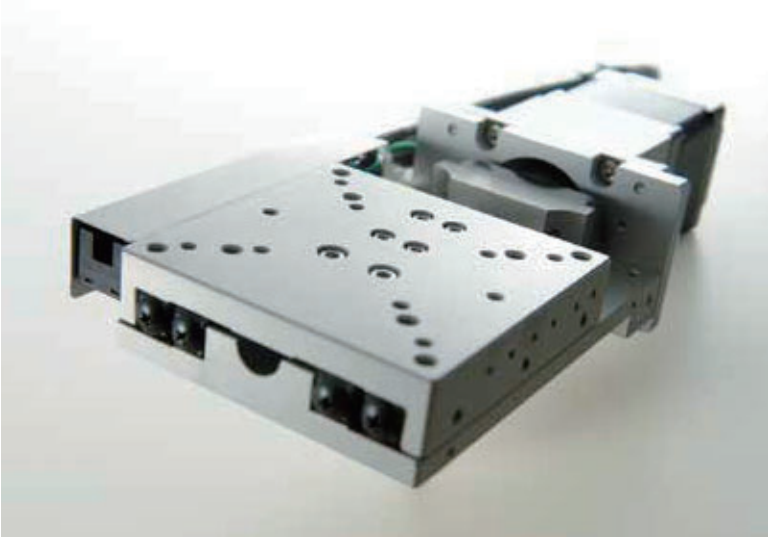
交叉滾子導軌指導書



本體材質使用鋁製
「輕量」「便攜」「高精度」
的滑台

■用途

・自動對焦
・透鏡、電子部件的精密定位

交叉滾子導軌的特長

■輕巧

◎筐體使用鋁製，實現輕量。

■便攜

KXC系列
◎感應器內置在滑台筐體內，台面突出部分少，使用時無需在意左右相異的問題。

KX系列
◎薄型筐體卻實現高剛性。 產品最大耐荷重達25kg。

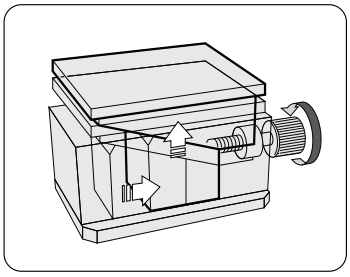
■高精度

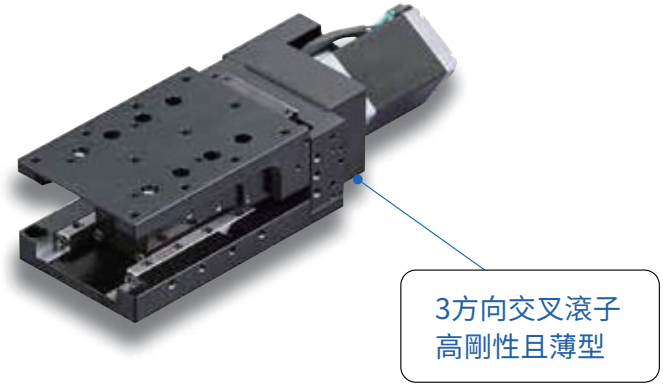
◎通過V溝軌道與交叉滾子進行線接觸，具備高剛性。 此外，幾乎不會有運轉中滑動狀況，能以低摩擦力進行精細的移動。

水平面Z楔式的特長

將交叉滾子導軌配置在水平方向、斜方向、垂直方向3處，以精密滾珠絲桿驅動令台面上下移動。
由於滑動部是以滾動方式構成，因此能做高精密度驅動，亦能耐受高力矩荷重。

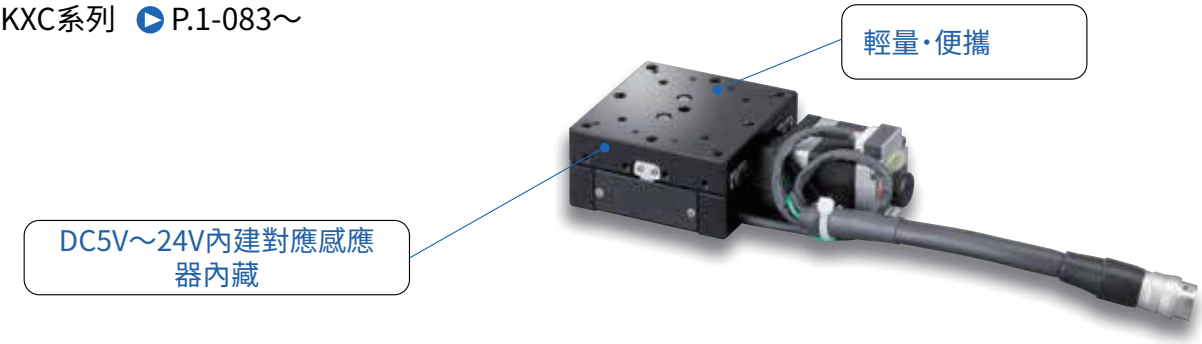
楔式示意圖





優秀機能

KXC系列 ▶ P.1-083～



KX系列 ▶ P.1-093～

■交叉滾子導軌行程 產品陣容

15mm	20mm	25mm	30mm	40mm	50mm	70mm	100mm

對應各種馬達選項。

可選擇高扭矩型、高分辨率、α步進等。 ※帶電磁制動敬請另行洽談。
詳情敬請在產品頁確認。 ※有部分不可選擇機種。

如何正確使用

▽安裝方法

令上面板向CW或CCW側作行程，每2處以螺釘孔安裝。（計4處）

▽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。
上下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。
耐荷重及精度將因安裝姿勢會發生極大變化。
可根據使用條件為您提供最適合您使用的產品，敬請輕鬆洽談。

X軸交叉滾子導軌：KXC04015/KXC06020

KXC04015-C

KXC04015-PA

KXC06020-C

KXC06020-F

KXC06020-G

KXC06020-PA

對應無馬達

RoHS

詳情見▶P.009

款型　選擇代碼　可選代碼

KXC 04015 - □ □

1　2　3　4

▶電纜　P.1-207～
▶電氣規格見P.1-091～

1 滑台面尺寸

04	□40mm
06	□60mm

※04020、06015 不可選。

2 移動量

015	15mm
020	20mm

3 馬達選項

代碼	規格
C	標準
F	高扭矩
G	高分辨率
PA	□28 α步進(驅動器套裝)

※對於PA，可選擇的電纜代碼僅為P。
　無記號(無)不可選。
※對於KXC04，可選擇的馬達代碼為C、PA。

4 附屬電纜選項

代碼	規格	電纜款型
A	2m	D214-2-2E
B	2m單側散線	D214-2-2EK
C	4m	D214-2-4E
D	4m單側散線	D214-2-4EK
E	僅聯接頭(無電纜)	–
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)	–
P	α步進用電纜 3m	–

※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A，C，F或H"
　時步進電機控制器連接(DS102/112)

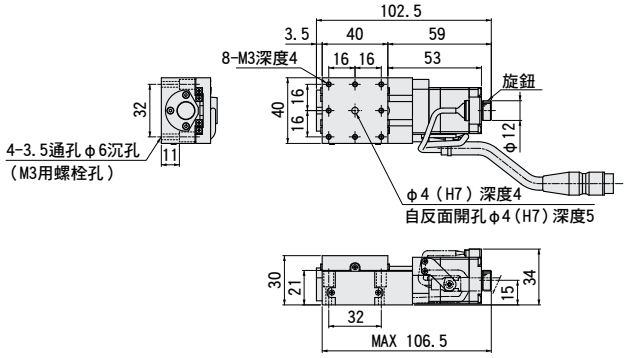
配置

款型		KXC04015-C	KXC04015-PA	KXC06020-C	KXC06020-F	KXC06020-G	KXC06020-PA
機械規格	移動量	15mm		20mm			
	滑台面尺寸	40×40mm		60×60mm			
	進給(滾珠絲桿)	φ6導程1		φ8導程1			
	導軌	交叉滾子導軌					
	主材質一表面處理	鋁一黑耐酸鋁處理					
	自重	0.31kg	0.36kg	0.44kg	0.54kg	0.44kg	0.49kg
精度規格	分辨率(脈衝) Full/Half	2μm/1μm	1μm(1000P/R設定時)	2μm/1μm		1μm/0.5μm	1μm(1000P/R設定時)
	分辨率(脈衝) 微步進	0.1μm(1/20分割時)	–	0.1μm(1/20分割時)		0.05μm(1/20分割時)	–
	MAX速度	10mm/sec		20mm/sec			
	單方向定位精度	10μm以內		5μm以內			
	反復定位精度	±0.5μm以內		±0.3μm以內			
	耐荷重	5.0kgf【49N】					
	力矩剛性	仰俯0.33/橫擺0.44/側傾0.37[″/N·cm]		仰俯0.15/橫擺0.12/側傾0.07[″/N・cm]			
	空轉	1μm以內					
	背隙	0.5μm以內					
	真直度	3μm以內					
	平行度	30μm以內					
	運動平行度	10μm以內					
	仰俯/橫擺	25″以內/20″以內		20″以內/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	—					
附屬螺絲(六角帶孔螺釘)		M3－16　4個		M4－16　4個			

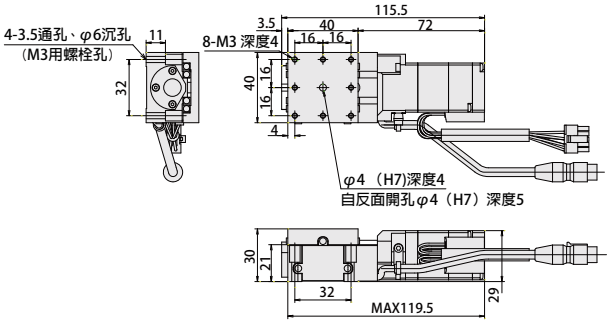
※馬達代碼[C·F·G]不附帶電纜。敬請務必從電纜代碼表中選擇電纜。
※馬達代碼[PA]附帶驅動器與馬達電纜感應器電纜。

外形尺碼圖

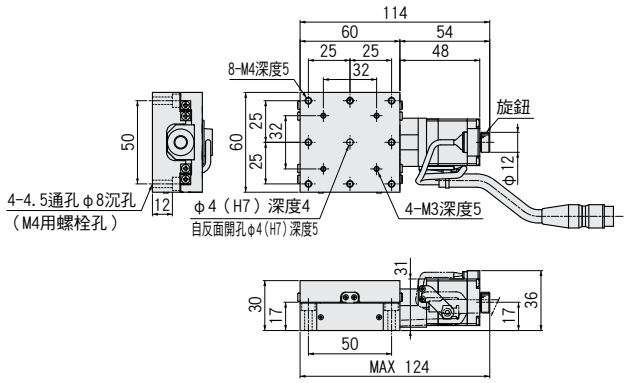
KXC04015-C



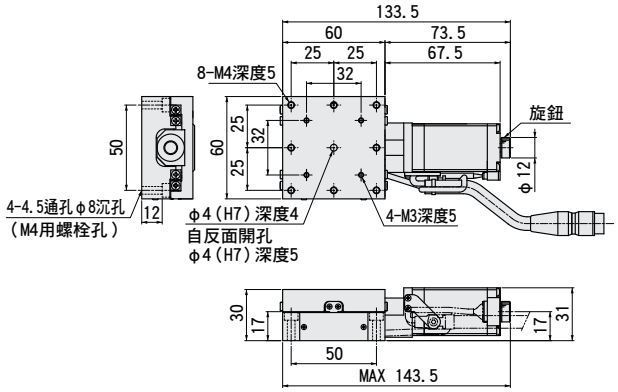
KXC04015-PA



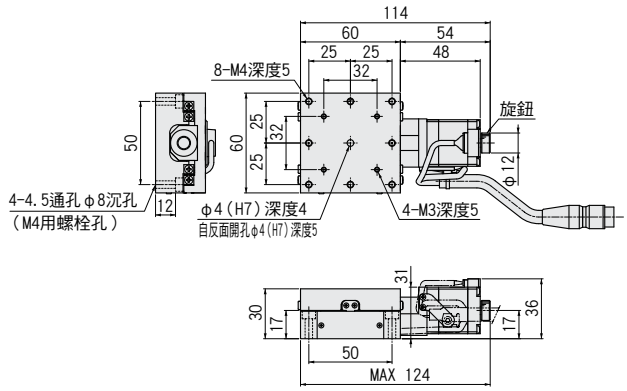
KXC06020-C



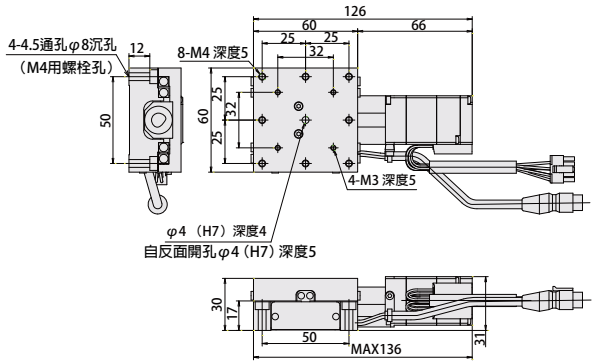
KXC06020-F



KXC06020-G



KXC06020-PA



XY軸交叉滾子導軌：KYC04015/KYC06020

RoHS

KYC04015-C

KYC04015-PA

KYC06020-C

KYC06020-F

KYC06020-G

KYC06020-PA

款型　選擇代碼　可選代碼

KYC04015-□□

1　2　3　4

▶電纜　P.1-207～
▶電氣規格見P.1-091～

1 滑台面尺寸

04	□40mm
06	□60mm

※04020、06015 不可選。

2 移動量

015	15mm
020	20mm

3 馬達選項

代碼	規格
C	標準
F	高扭矩
G	高分辨率
PA	□28　α步進(驅動器套裝)

※對於PA，可選擇的電纜代碼僅為P。
無記號(無)不可選。
※對於KXC04，可選擇的馬達代碼為
C、PA。

4 附屬電纜選項

代碼	規格	電纜款型
A	2m	D214-2-2E
B	2m單側散線	D214-2-2EK
C	4m	D214-2-4E
D	4m單側散線	D214-2-4EK
E	僅聯接頭(無電纜)	—
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)	—
P	α步進用電纜 3m	—

※單側散線為反滑台側。
※見▶P.1-207、209～更詳細的信息,電纜.
※請選擇"代碼A,C,F或H"
時步進電機控制器連接(DS102/112)

配置

款型			KYC04015-C	KYC04015-PA	KYC06020-C	KYC06020-F	KYC06020-G	KYC06020-PA
機械規格	移動量		15mm		20mm			
	滑台面尺寸		40×40mm		60×60mm			
	進給(滾珠絲桿)		φ6導程1		φ8導程1			
	導軌		交叉滾子導軌					
	主材質一表面處理		鋁一黑耐酸鋁處理					
	自重		0.63kg	0.73kg	0.90kg	1.10kg	0.90kg	1.00kg
精度規格	分辨率(脈衝)	Full/Half	2μm/1μm	1μm(1000P/R設定時)	2μm/1μm		1μm/0.5μm	1μm(1000P/R設定時)
		微步進	0.1μm(1/20分割時)	—	0.1μm(1/20分割時)		0.05μm(1/20分割時)	—
	MAX速度		10mm/sec		20mm/sec			
	耐荷重		4.5kgf【44.1N】					
	運動直交度		7.5μm以內/全行程		10μm以內/全行程			
	仰俯/橫擺		25"以內/20"以內		20"以內/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		—					
附屬螺絲(六角帶孔螺釘)			M3－16　4個		M4－16　4個			

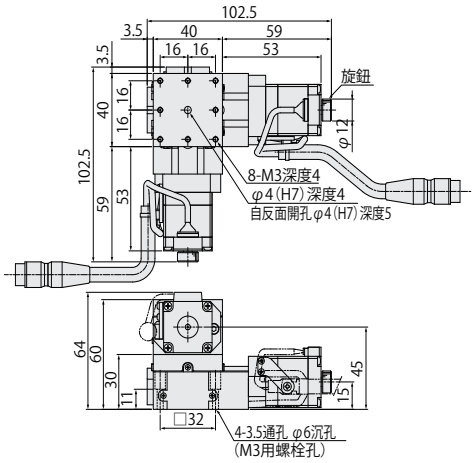
單軸精度規格	單方向定位精度	10μm以內	5μm以內
	反復定位精度	±0.5μm以內	±0.3μm以內
	空轉	1μm以內	
	背隙	0.5μm以內	
	真直度	3μm以內	

※馬達代碼[C·F·G]不附帶電纜。敬請務必從電纜代碼表中選擇電纜。
※馬達代碼[PA]附帶驅動器與馬達電纜·感應器電纜。

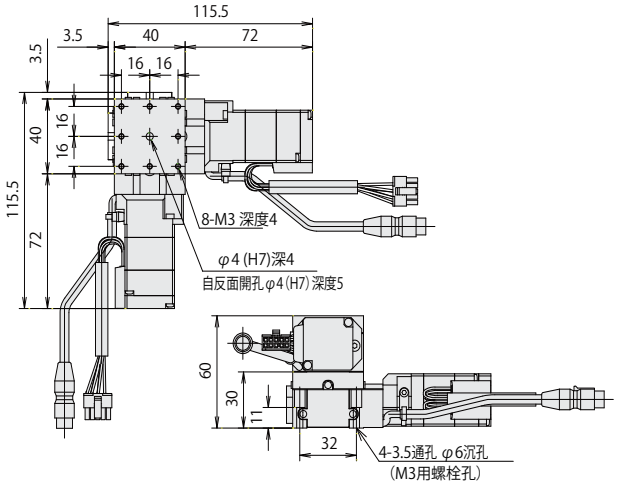
外形尺碼圖

PART COMMUNITY CAD DATA SURUGA SEIKI CAD數據 3D・2D

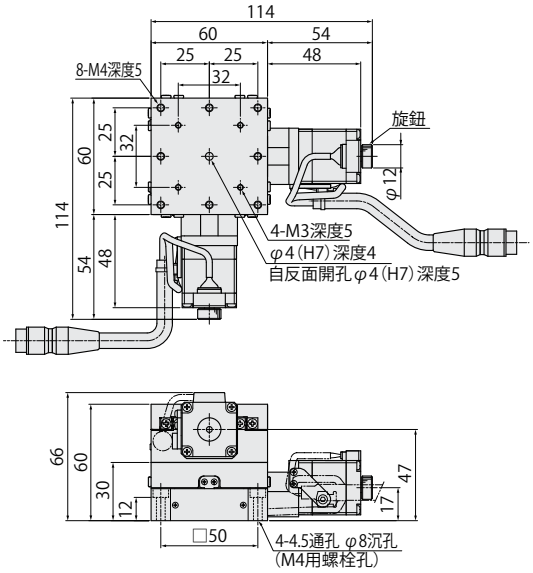
KYC04015-C



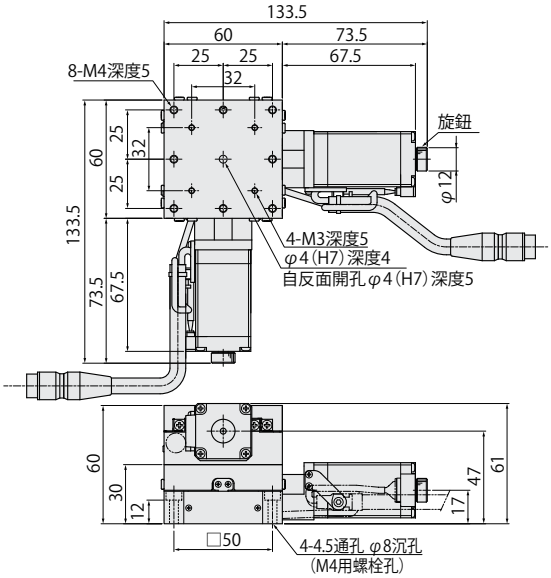
KYC04015-PA



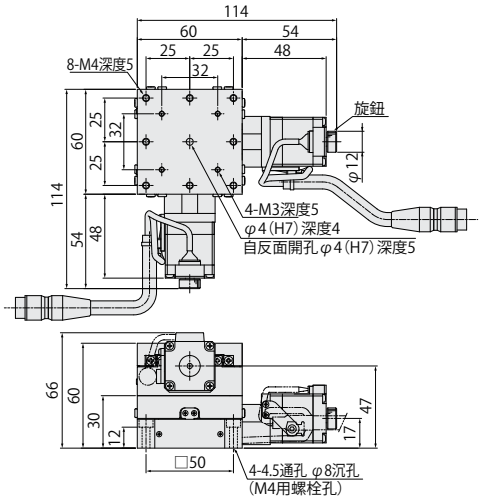
KYC06020-C



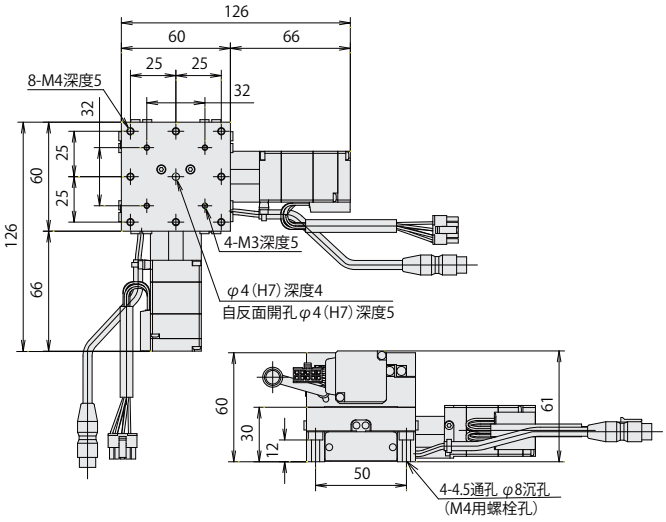
KYC06020-F



KYC06020-G



KYC06020-PA



Z軸交叉滾子導軌：KZC04015/KZC06020

RoHS

KZC04015-C

KZC04015-PA

KZC06020-C

KZC06020-F

KZC06020-G

KZC06020-PA

款型　選擇代碼　可選代碼

KZC 04015 - □ □

1　2　3　4

電纜 P.1-207～
電氣規格見P.1-091～

1 滑台面尺寸

04	□40mm
06	□60mm

※04020、06015 不可選。

2 移動量

015	15mm
020	20mm

3 馬達選項

代碼	規格
C	標準
F	高扭矩
G	高分辨率
PA	□28　α步進(驅動器套裝)

※對於PA，可選擇的電纜代碼僅為P。無記號(無)不可選。
※對於KZC04，可選擇的馬達代碼為C、PA。

4 附屬電纜選項

代碼	規格	電纜款型
A	2m	D214-2-2E
B	2m單側散線	D214-2-2EK
C	4m	D214-2-4E
D	4m單側散線	D214-2-4EK
E	僅聯接頭(無電纜)	—
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)	—
P	α步進用電纜3m	—

※單側散線為反滑台側。
※見P.1-207、209～更詳細的信息，電纜.
※請選擇“代碼A，C，F或H”
時步進電機控制器連接(DS102/112)

配置

款型		KZC04015-C	KZC04015-PA	KZC06020-C	KZC06020-F	KZC06020-G	KZC06020-PA
機械規格	移動量	15mm		20mm			
	滑台面尺寸	40×40mm		60×60mm			
	進給(滾珠絲桿)	φ6導程1		φ8導程1			
	導軌	交叉滾子導軌					
	主材質－表面處理	鋁－黑耐酸鋁處理					
	自重	0.38kg	0.43kg	0.80kg	0.90kg	0.80kg	0.85kg
精度規格	分辨率(脈衝) Full/Half	2μm/1μm	1μm(1000P/R設定時)	2μm/1μm		1μm/0.5μm	1μm(1000P/R設定時)
	分辨率(脈衝) 微步進	0.1μm(1/20分割時)	—	0.1μm(1/20分割時)		0.05μm(1/20分割時)	—
	MAX速度	10mm/sec		20mm/sec			
	耐荷重(勵磁時)	3.0kgf【29.4N】					
	垂直度	7.5μm以內/全行程		10μm以內/全行程			
	仰俯/橫擺	25"以內/20"以內		20"以內/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	—					
附屬螺絲(六角帶孔螺釘)		M3－8　4個		M4－10　4個			

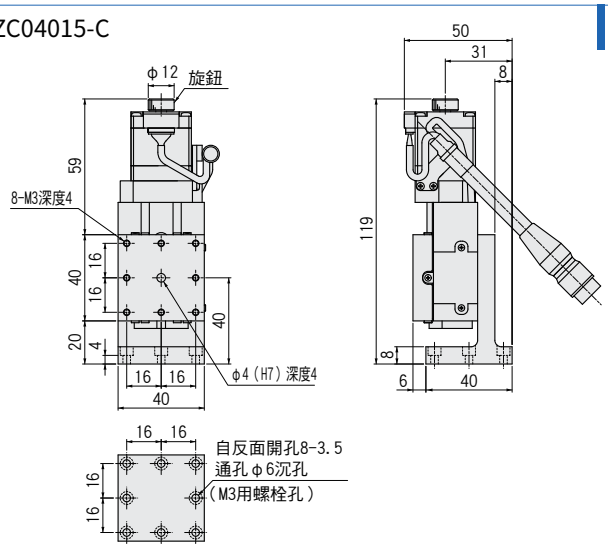
單軸精度規格	單方向定位精度	10μm以內	5μm以內
	反復定位精度	±0.5μm以內	±0.3μm以內
	空轉	1μm以內	
	背隙	0.5μm以內	
	真直度	3μm以內	

※馬達代碼[C·F·G]不附帶電纜。敬請務必從電纜代碼表中選擇電纜。
※馬達代碼[PA]附帶驅動器與馬達電纜·感應器電纜。

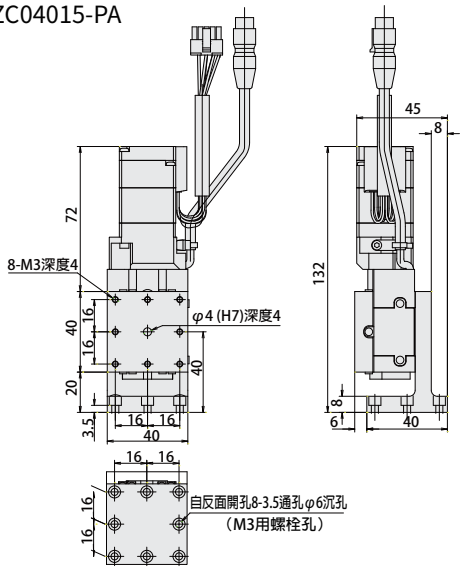
外形尺碼圖

PART COMMUNITY CAD DATA SURUGA SEIKI CAD數據 3D・2D

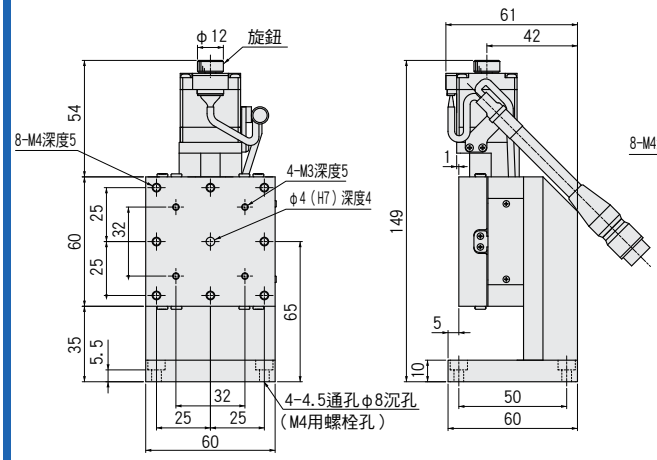
KZC04015-C



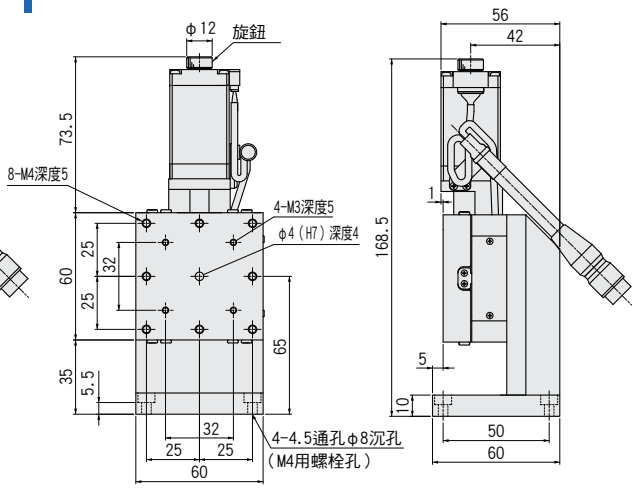
KZC04015-PA



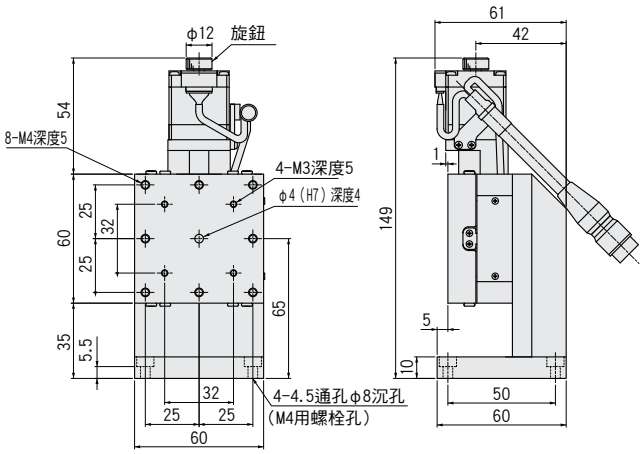
KZC06020-C



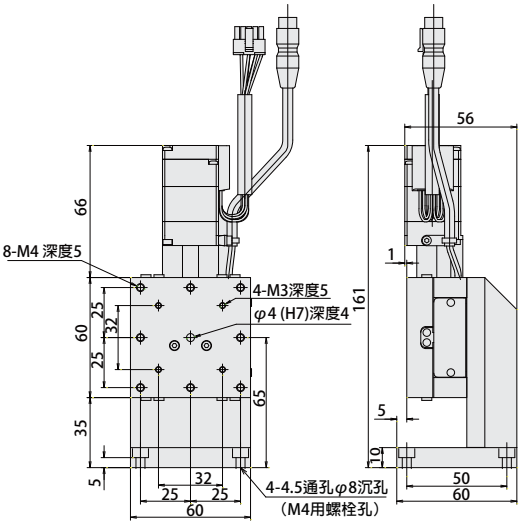
KZC06020-F



KZC06020-G



KZC06020-PA



XYZ軸交叉滾子導軌：KWC04015/KWC06020

RoHS

KWC04015-C

KWC04015-PA

KWC06020-LC

KWC06020-LF

KWC06020-LG

KWC06020-LPA

款型　選擇代碼　可選代碼

KWC04015 - □ □ □

1　2　3　4　5

▶電纜　P.1-207～
▶電氣規格見P.1-091～

1 滑台面尺寸

04	□40mm
06	□60mm

※04020、06015 不可選。

2 移動量

015	15mm
020	20mm

3 感應器遮蓋位置規格

L	L規格
R	R左右相反

※04015為僅L位置。

4 馬達選項

代碼	規格
C	標準
F	高扭矩
G	高分辨率
PA	□28　α步進(驅動器套裝)

※對於PA，可選擇的電纜代碼僅為P。
　無記號(無)不可選。
※對於KWC04，可選擇的馬達代碼為C、PA。

5 附屬電纜選項

代碼	規格	電纜款型
A	2m	D214-2-2E
B	2m單側散線	D214-2-2EK
C	4m	D214-2-4E
D	4m單側散線	D214-2-4EK
E	僅聯接頭(無電纜)	—
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)	—
P	α步進用電纜3m	—

※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A，C，F或H"
　時步進電機控制器連接(DS102/112)

配置

款型			KWC04015-C	KWC04015-PA	KWC06020-LC	KWC06020-LF	KWC06020-LG	KWC06020-LPA
(左右相反)			—		KWC06020-RC	KWC06020-RF	KWC06020-RG	KWC06020-RPA
機械規格	移動量		15mm		20mm			
	滑台面尺寸		40×40mm		60×60mm			
	進給(滾珠絲桿)		φ6導程1		φ8導程1			
	導軌		交叉滾子導軌					
	主材質－表面處理		鋁－黑耐酸鋁處理					
	自重		1.03kg	1.45kg	1.98kg	2.00g	1.70kg	1.85kg
精度規格	分辨率(脈衝)	Full/Half	2μm/1μm	1μm (1000P/R設定時)	2μm/1μm		1μm/0.5μm	1μm (1000P/R設定時)
		微步進	0.1μm (1/20分割時)	—	0.1μm(1/20分割時)		0.05μm (1/20分割時)	—
	MAX速度		10mm/sec		20mm/sec			
	耐荷重(勵磁時)		3.0kgf【29.4N】					
	仰俯/橫擺		25"以內/20"以內		20"以內/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		—					
附屬螺絲(六角帶孔螺釘)			M3－16　4個		M4－16　4個			

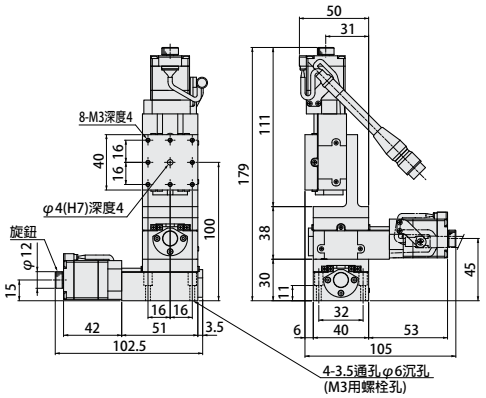
單軸精度規格	單方向定位精度	10μm以內	5μm以內
	反復定位精度	±0.5μm以內	±0.3μm以內
	空轉	1μm以內	
	背隙	0.5μm以內	
	真直度	3μm以內	

※馬達代碼[C·F·G]不附帶電纜。敬請務必從電纜代碼表中選擇電纜。
※馬達代碼[PA]附帶驅動器與馬達電纜·感應器電纜。

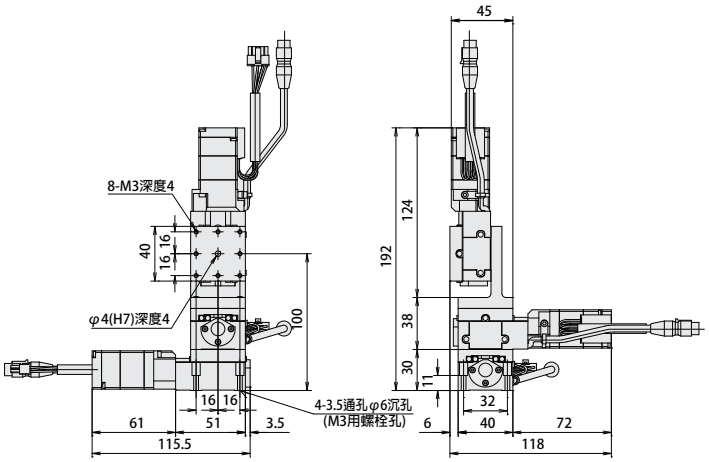
外形尺碼圖

SURUGA SEIKI CAD數據 3D・2D

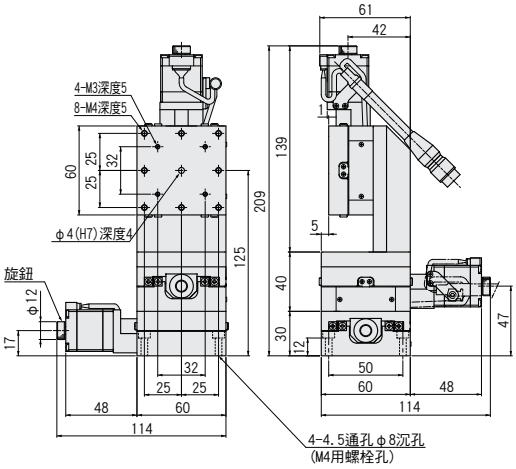
KWC04015-C



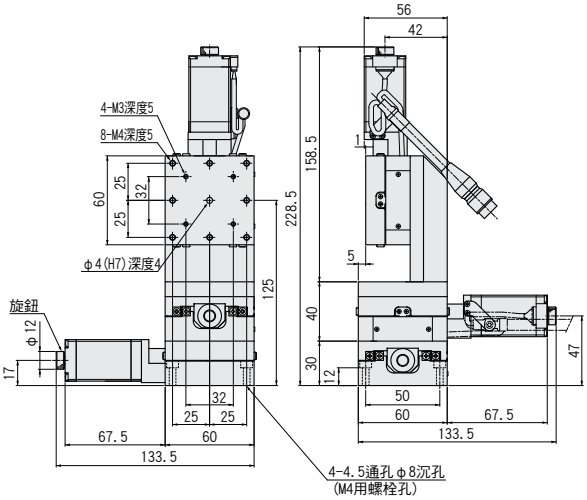
KWC04015-PA



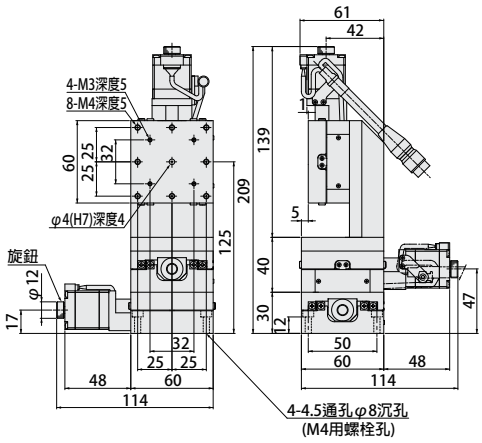
KWC06020-LC



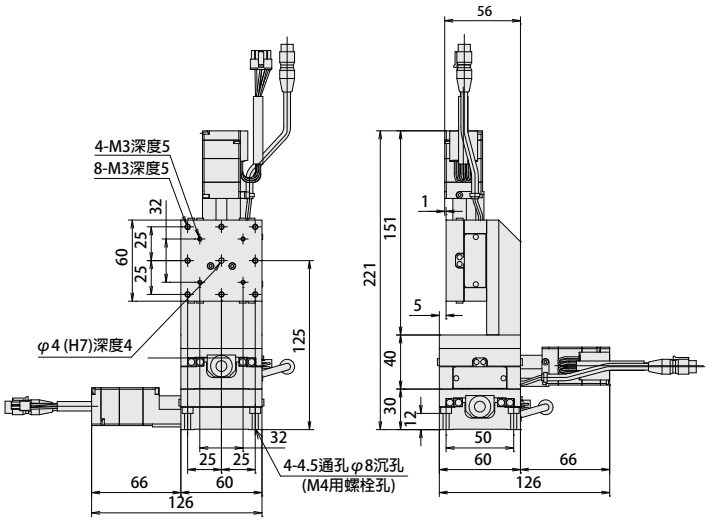
KWC06020-LF



KWC06020-LG



KWC06020-LPA



電氣規格：KXC04015/KXC06020

電氣規格

滑台款型		KXC04015-C	KXC06020-C	KXC06020-F	KXC06020-G	**KXC04015-PA**	**KXC06020-PA**
馬達（※1）	類型	5相步進馬達　0.75A/相				α步進馬達	
	款型（※2）	C005C-90215P-1（□28mm）		PK525HPB-C1（□28mm）	PK523HPMB-C1（□28mm）	ARM24SAK（□28mm）	
	步進角	0.72°			0.36°	0.36°（1000P/R設定時）	
	驅動器款型	P.1-205～				ARD-K	
聯接頭	款型	HR10A-10J-12P（73）（廣瀨電機株式會社）				HR10A-7J-6P（73）	
	接觸款型	-				-	
	接受側適合聯接頭	HR10A-10P-12S（73）（廣瀨電機株式會社）				HR10A-7P-6S（73）	
	接受側適合接觸款型	-				-	
感應器	極限感應器	有					
	原點感應器	有					
	近接原點感應器	-					
	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 殘留電壓0.3V以下（負荷電流2mA時）					
	輸出理論	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

已對應感應器DC5V～24V對應

此滑台搭載DC5V～24V對應感應器。　不需要24V對應感應器放大器基板K-PCBA24。

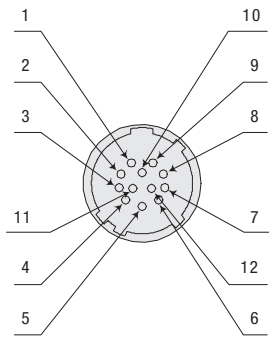
不使用我社控制器，需要使用運動控制板及可編程邏輯控制器（PLC）令過去產品動作時，以往無法直接接續操縱機器，需要K-PCBA24。

敬請注意

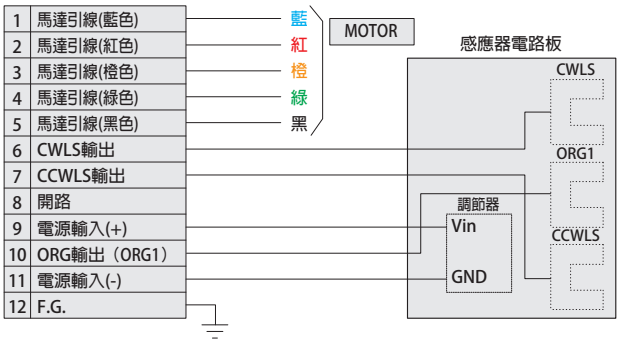
對於使用過去的KS101-15、-20與感應器放大器基板（K-PCBA24）的客戶，將滑台置換為KXC04、KXC06時，需要不使用感應器放大器基板而進行配線。
為活用使用感應器放大器基板的既存電纜，我們為您提供跳轉感應器放大器基板的輸入輸出聯接頭間線束。　詳情敬請咨詢。

■馬達代碼：C（標準）・F（高扭矩）・G（高分辨率）

針排列（共通）

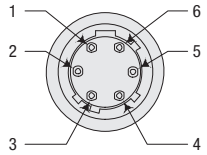


結線圖（共通）

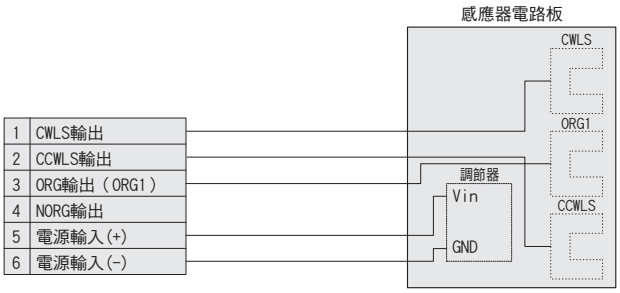


■馬達代碼：PA（α步進）馬達電纜型號：CC030VA2R2 P.1-211

針排列（感應器）

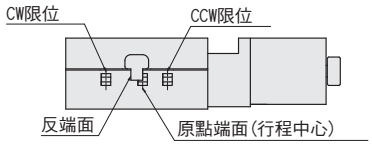


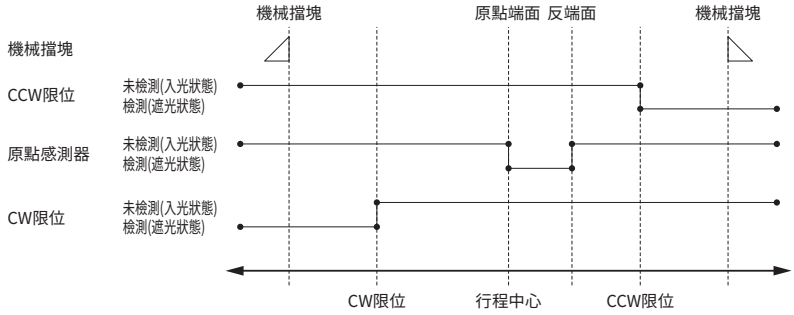
結線圖（感應器）



※對側電纜規格 P.1-212

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
KXC04015	原點回歸	8.5	7.7	0	2	7.7	8.5
KXC06020	原點回歸	11	10.5	0	5	10.5	11

※原點回歸為使用DS102/DS112系列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。

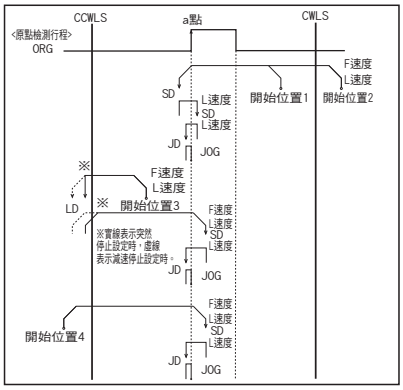
原點回歸方法

我社的自動滑台根據款型感應器的規格有所不同。 因此，原點回歸方法亦分為多種類型，需要根據使用的滑台款型正確選擇回歸類型。 如選擇了錯誤的類型，可能導致回歸動作不正確或無法回歸原點。 敬請遵循以下「推薦原點回歸方法」， 選擇適合您使用的滑台款型的原點回歸類型。

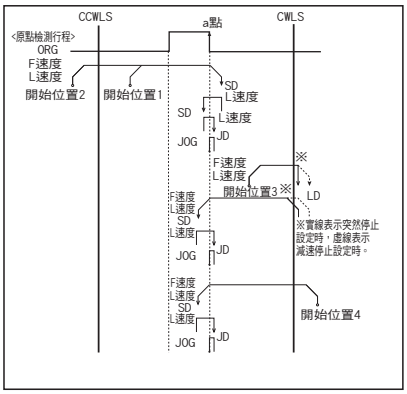
■KXC04015/KXC06020 推薦原點回歸方法　　原點回歸隊列 ▶ P.1-201～

類型 3：對CCW方向進行檢出， 對ORG信號的CCW側邊緣進行檢出工程。
類型 4：對CW方向進行檢出， 對ORG信號的CW側邊緣進行檢出工程。
類型 9：類型3執行後， 對TIMING信號的CCW側邊緣進行檢出工程。
類型 10：類型4執行後， 對TIMING信號的CW側邊緣進行檢出工程。

【類型3】沿 CCW 方向進行檢測，執行 ORG 信號的 CCW 側緣（a 點）的檢測工序。



【類型4】沿 CW 方向進行檢測，執行 ORG 信號的 CW 側緣（a 點）的檢測工序。



適應驅動器

■ 驅動器 ▶ P.1-205～

DC24V系輸入

款型	CRD5107P	SD5107P3-A22
分割數	1～1/250(16階段)	Full/Half

AC100V系輸入

款型	RKD507-A
分割數	1～1/250(16階段)

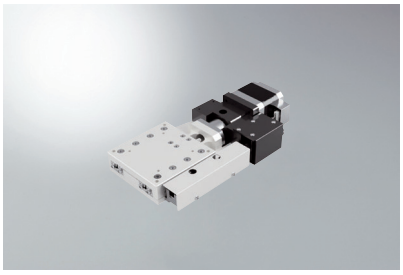
適應步進馬達控制器

■ 控制器 ▶ P.1-197～

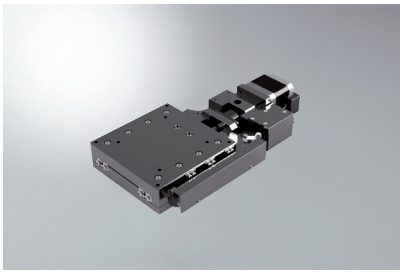
輸入電源	泛用輸入輸出埠	驅動器型		
		Full/Half	1～1/250(16階段)	
AC100-240V	無	DS102NR	DS102MS	DS112/102
	有	DS102NR-IO	DS102MS-IO	
DC24V	無	DS112NR	DS112MS	
	有	DS112NR-IO	DS112MS-IO	

薄型X軸交叉滾子導軌：KX0725/KX0830/KX1040/KX1250

KX0725-LG



KX1040-LG



RoHS

款型 選擇代碼 可選代碼

KX0725-LG 5

1 2 3 4 5

▶電纜 P.1-207～
▶電氣規格見P.1-099～

1 軸

X	X軸

2 台面尺寸

07	□70mm
08	□80mm
10	□100mm
12	□120mm

3 移動量

25	25mm
30	30mm
40	40mm
50	50mm

※2 與 3 的組合為、僅0725、0830、1040、1250可選擇。

4 感應器遮蓋位置規格

L	L位置
R	左右相反

5 附屬電纜選項

代碼	規格	電纜款型
無記號	2m	D214-2-2E
1	2m單側散線	D214-2-2EK
2	4m	D214-2-4E
3	4m單側散線	D214-2-4EK
4	僅聯接頭(無電纜)	—
5	無電纜(標準)	—
6	可撓式電纜2m	D214-2-2R
7	可撓式電纜4m	D214-2-4R
8	可撓式電纜4m單側散線	D214-2-4RK
9	可撓式電纜2m單側散線	D214-2-2RK

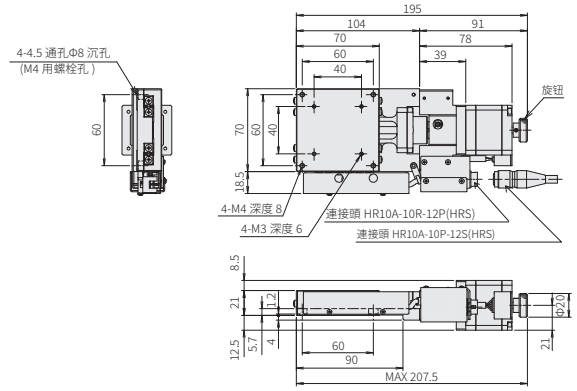
※單側散線為反滑台側。
※見▶P.1-207、209～更詳細的信息，電纜。
※請選擇“無記號，2，6或7”
時步進電機控制器連接(DS102/112)

配置

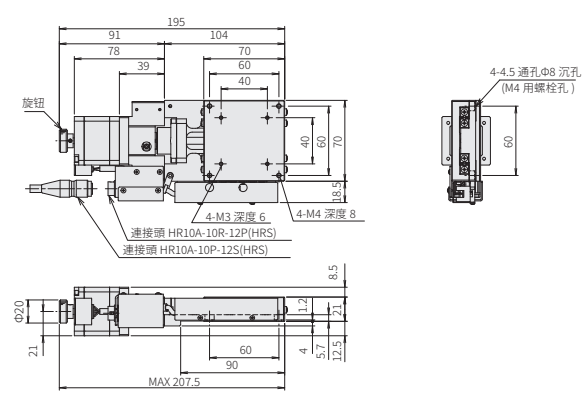
款型			KX0725-LG5	KX0830-LG5	KX1040-LG5	KX1250-LG5
(左右相反)			KX0725-RG5	KX0830-RG5	KX1040-RG5	KX1250-RG5
機械規格	移動量		25mm	30mm	40mm	50mm
	滑台面尺寸		70×70mm	80×80mm	100×100mm	120×120mm
	進給		滾珠絲桿φ6導程1	滾珠絲桿φ8導程1		
	導軌		交叉滾子導軌			
	主材質一表面處理		鋁－白耐酸鋁處理	鋁－黑耐酸鋁處理		
	自重		1.0kg	1.2kg	1.6kg	2.2kg
精度規格	分辨率(脈衝)	Full/Half	1μm/0.5μm			
		微步進	0.05μm (1/20分割時)			
	MAX速度		10mm/sec			
	單方向定位精度		5μm以內			
	反復定位精度		±0.3μm以內			
	耐荷重		10kgf【98N】	15kgf【147N】	20kgf【196N】	25kgf【245N】
	力矩剛性		仰俯0.09/橫擺0.07/側傾0.07[″/N·cm]	仰俯0.05/橫擺0.04/側傾0.03[″/N·cm]	仰俯0.04/橫擺0.04/側傾0.02[″/N·cm]	仰俯0.03/橫擺0.02/側傾0.02[″/N·cm]
	空轉		1μm以內			
	背隙		0.5μm以內			
	真直度		1μm以內			
	平行度		30μm以內			
	運動平行度		10μm以內		15μm以內	
	仰俯/橫擺		20″以內/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		-			
附屬螺絲(六角帶孔螺釘)			M4－8 4個		M4－10 4個	M6－10 4個

外形尺碼圖

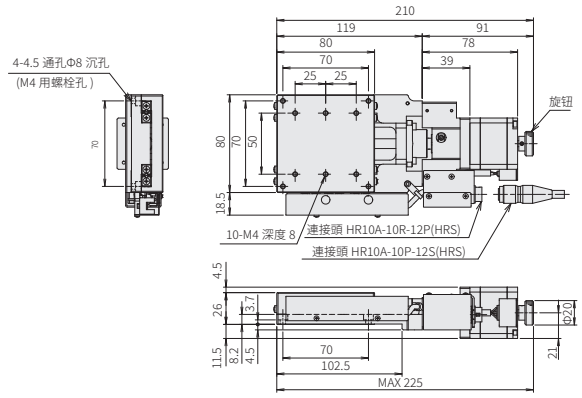
KX0725-LG



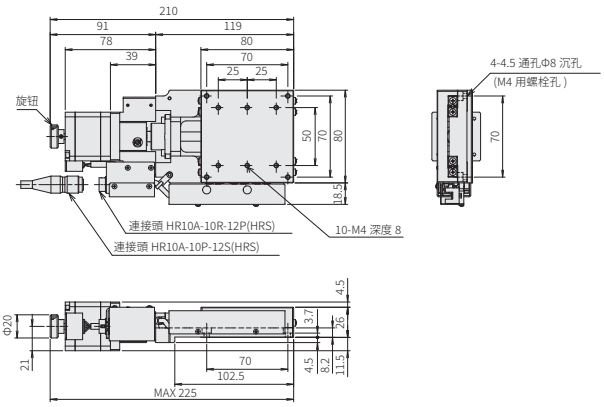
KX0725-RG



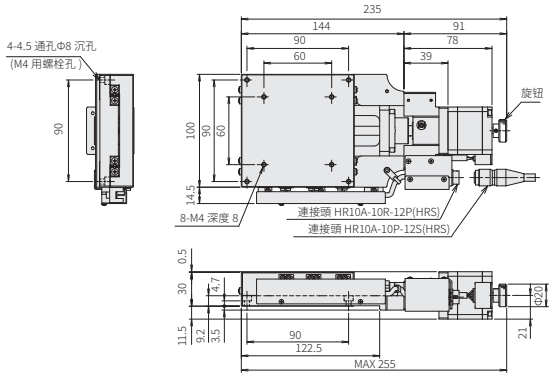
KX0830-LG



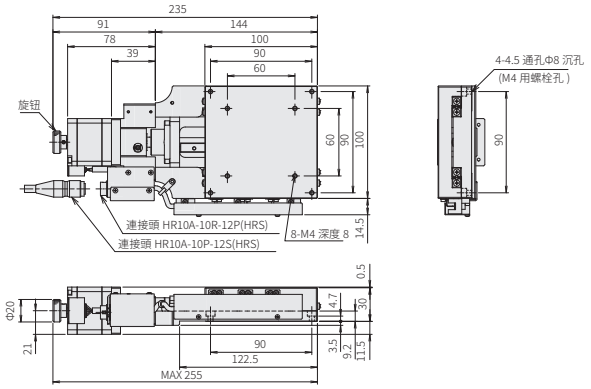
KX0830-RG



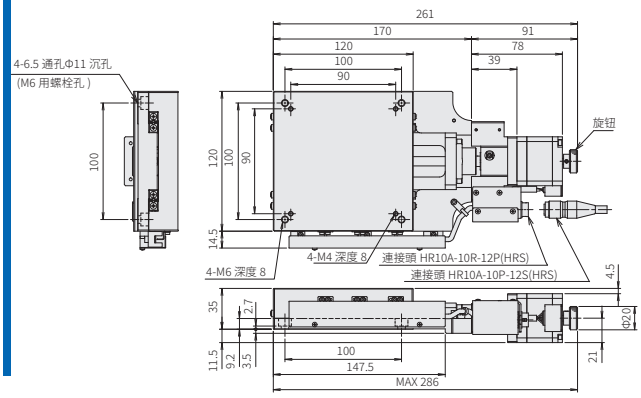
KX1040-LG



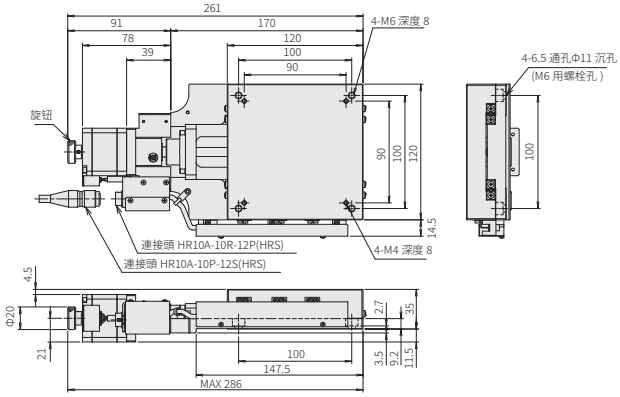
KX1040-RG



KX1250-LG

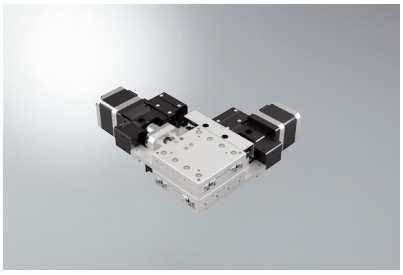


KX1250-RG

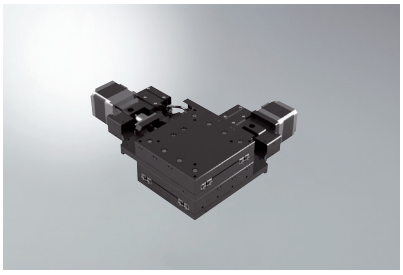


薄型XY軸交叉滾子導軌：KY0725/KY0830/KY1040/KY1250

KY0725-LG



KY1040-LG



RoHS

款型 | 選擇代碼 | 可選代碼

KY0725-LG 5

1 2 3 4 5

▶電纜 P.1-207～
▶電氣規格見P.1-099～

1 軸

Y	XY軸

2 台面尺寸

07	□70mm
08	□80mm
10	□100mm
12	□120mm

3 移動量

25	25mm
30	30mm
40	40mm
50	50mm

※2 與 3 的組合為、僅0725、0830、1040、1250可選擇。

4 感應器遮蓋位置規格

L	L位置
R	左右相反

5 附屬電纜選項

代碼	規格	電纜款型
無記號	2m	D214-2-2E
1	2m單側散線	D214-2-2EK
2	4m	D214-2-4E
3	4m單側散線	D214-2-4EK
4	僅聯接頭(無電纜)	–
5	無電纜(標準)	–
6	可撓式電纜2m	D214-2-2R
7	可撓式電纜4m	D214-2-4R
8	可撓式電纜4m單側散線	D214-2-4RK
9	可撓式電纜2m單側散線	D214-2-2RK

※單側散線為反滑台側。
※見▶P.1-207、209～更詳細的信息，電纜。
※請選擇“無記號，2，6或7”
時步進電機控制器連接(DS102/112)

配置

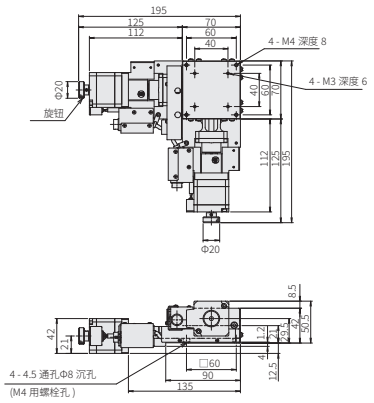
款型		KY0725-LG5	KY0830-LG5	KY1040-LG5	KY1250-LG5
(左右相反)		KY0725-RG5	KY0830-RG5	KY1040-RG5	KY1250-RG5
機械規格	移動量	25mm	30mm	40mm	50mm
	滑台面尺寸	70×70mm	80×80mm	100×100mm	120×120mm
	進給	滾珠絲桿φ6導程1	滾珠絲桿φ8導程1		
	導軌	交叉滾子導軌			
	主材質－表面處理	鋁－白耐酸鋁處理	鋁－黑耐酸鋁處理		
	自重	2.0kg	2.4kg	3.2kg	4.4kg
精度規格	分辨率(脈衝) Full/Half	1μm/0.5μm			
	分辨率(脈衝) 微步進	0.05μm(1/20分割時)			
	MAX速度	10mm/sec			
	耐荷重	10kgf【98N】	15kgf【147N】	20kgf【196N】	25kgf【245N】
	運動直交度	30μm/全行程以內			
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)		M4－8 4個		M4－10 4個	M6－10 4個

單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內
	反復定位精度	±0.3μm以內
	空轉	1μm以內
	背隙	0.5μm以內
	真直度	1μm以內
	仰俯/橫擺	20"以內/15"以內

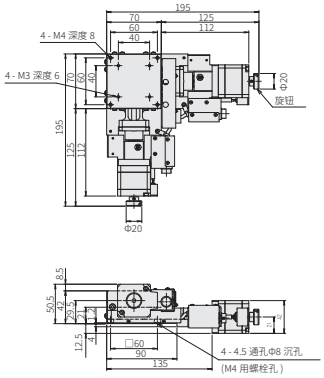
外形尺碼圖

SURUGA SEIKI CAD數據 3D・2D

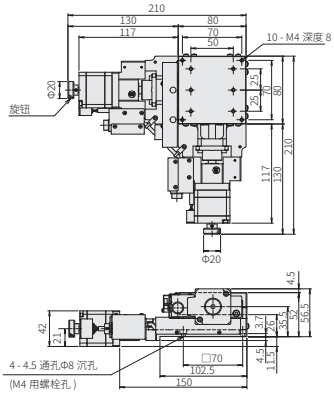
KY0725-LG



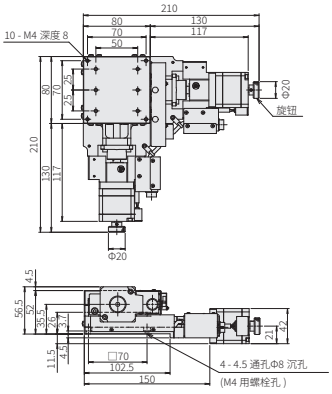
KY0725-RG



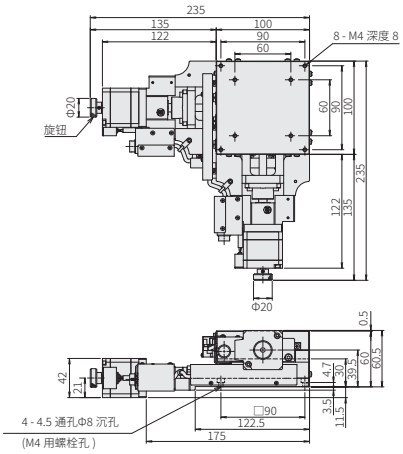
KY0830-LG



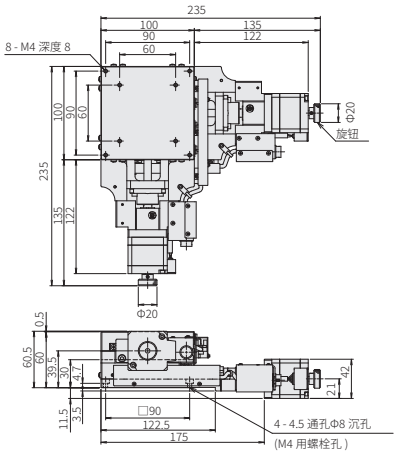
KY0830-RG



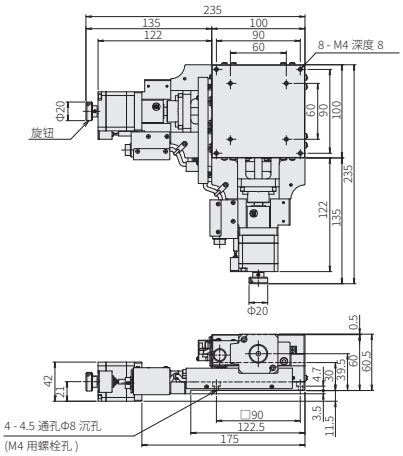
KY1040-LG



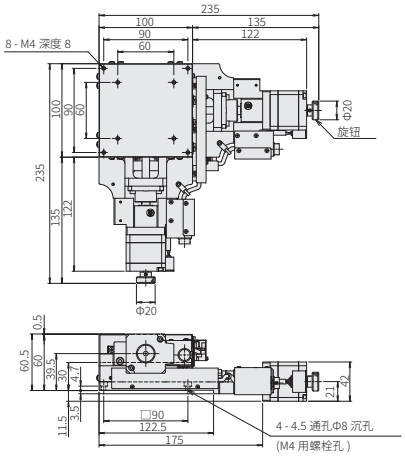
KY1040-RG



KY1250-LG

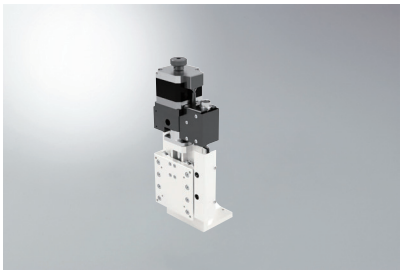


KY1250-RG

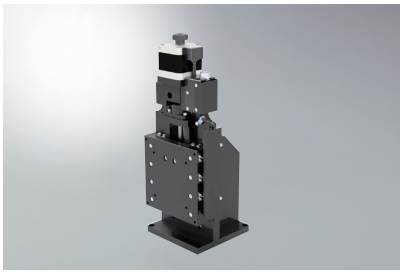


薄型Z軸交叉滾子導軌:KZ0725/KZ0830/KZ1040/KZ1250

KZ0725-LG



KZ1040-LG



RoHS

款型 / 選擇代碼 / 可選代碼

KZ 0725-LG 5

1 2 3 4 5

▶電纜 P.1-207～
▶電氣規格見P.1-099～

1 軸

Z	Z軸

2 台面尺寸

07	□70mm
08	□80mm
10	□100mm
12	□120mm

3 移動量

25	25mm
30	30mm
40	40mm
50	50mm

※2 與 3 的組合為、僅0725、0830、1040、1250可選擇。

4 感應器遮蓋位置規格

L	L位置
R	左右相反

5 附屬電纜選項

代碼	規格	電纜款型
無記號	2m	D214-2-2E
1	2m單側散線	D214-2-2EK
2	4m	D214-2-4E
3	4m單側散線	D214-2-4EK
4	僅聯接頭(無電纜)	–
5	無電纜(標準)	–
6	可撓式電纜2m	D214-2-2R
7	可撓式電纜4m	D214-2-4R
8	可撓式電纜4m單側散線	D214-2-4RK
9	可撓式電纜2m單側散線	D214-2-2RK

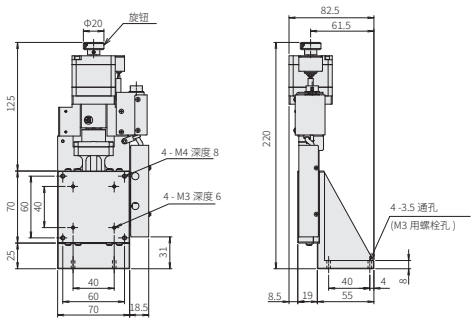
※單側散線為反滑台側。
※見▶P.1-207、209～更詳細的信息,電纜。
※請選擇"無記號,2,6或7"
時步進電機控制器連接(DS102/112)

配置

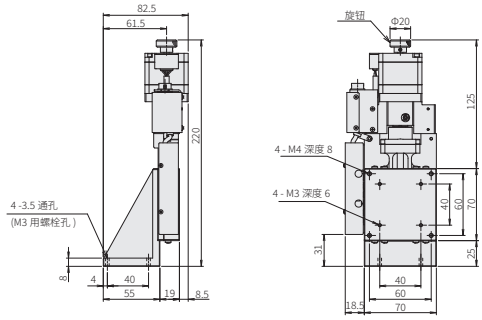
款型			KZ0725-LG5	KZ0830-LG5	KZ1040-LG5	KZ1250-LG5
(左右相反)			KZ0725-RG5	KZ0830-RG5	KZ1040-RG5	KZ1250-RG5
機械規格	移動量		25mm	30mm	40mm	50mm
	滑台面尺寸		70×70mm	80×80mm	100×100mm	120×120mm
	進給		滾珠絲桿φ6導程1	滾珠絲桿φ8導程1		
	導軌		交叉滾子導軌			
	主材質－表面處理		鋁－白耐酸鋁處理	鋁－黑耐酸鋁處理		
	自重		1.3kg	1.5kg	2.6kg	4.0kg
精度規格	分辨率(脈衝)	Full/Half	1μm/0.5μm			
		微步進	0.05μm(1/20分割時)			
	MAX速度		10mm/sec			
	耐荷重(勵磁時)		5kgf【49N】	7.5kgf【73.5N】		
	垂直度		20μm以內	25μm以內	30μm以內	40μm以內
	仰俯/橫擺		20"以內/15"以內			
	單方向定位精度		15μm以內			
	反復定位精度		±0.3μm以內			
	空轉		1μm以內			
	真直度		2μm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)			M3－12 4個	M4－12 4個	M4－10 4個	M6－12 4個

外形尺碼圖

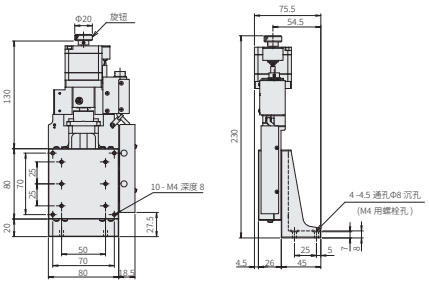
KZ0725-LG



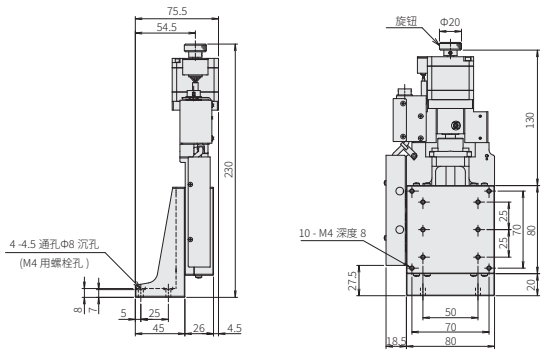
KZ0725-RG



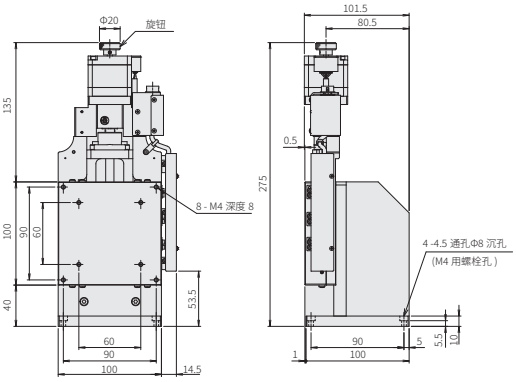
KZ0830-LG



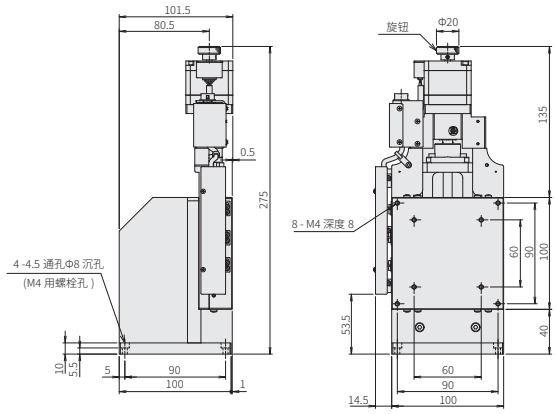
KZ0830-RG



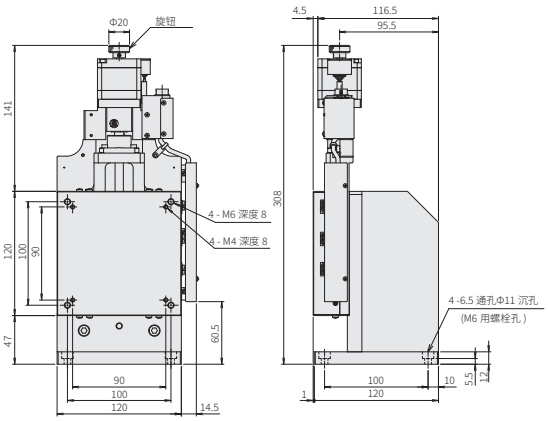
KZ1040-LG



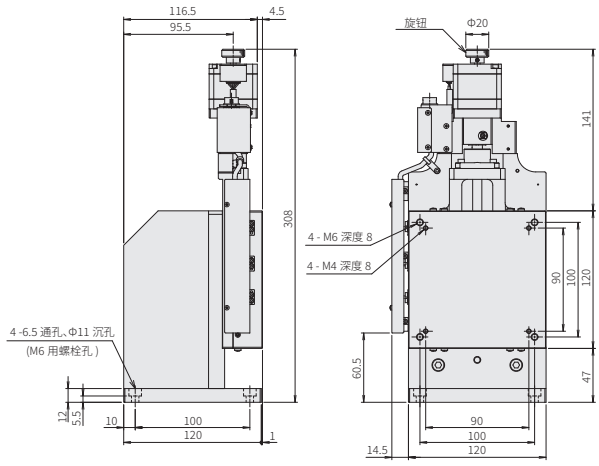
KZ1040-RG



KZ1250-LG



KZ1250-RG



電氣規格:KX0725/KX0830/KX1040/KX1250

電氣規格

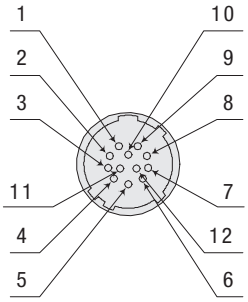
滑台款型		KX0725	KX0830	KX1040	KX1250
馬達	類型	5相步進馬達　0.75A/相(東方馬達株式會社)			
	款型(※)	PK544PMB-C18(□42mm)			
	步進角	0.36°			
聯接頭	款型	HR10A-10R-12P(73)(廣瀨電機株式會社)			
	接受側適合聯接頭	HR10A-10P-12S(73)(廣瀨電機株式會社)			
感應器	極限感應器	有			
	原點感應器	有			
	狹縫原點感應器	-			
	款型	微型光電感測器　PM-L25(Panasonic Industrial Devices SUNX)			
	電源電壓	DC5～24V　±10%			
	消耗電流	合計45mA以下(1感應器平均　15mA以下)			
	操縱輸出	NPN集電極開路輸出　DC30V以下50mA以下 殘留電壓2V以下(負荷電流50mA時) 殘留電壓1V以下(負荷電流16mA時)			
	輸出理論(※)	檢出(遮光)時輸出電晶體OFF(非導通)			

※KX系列的原點感應器的輸出理論可切換。(表中的輸出理論為出貨值的設定。)
理論切換基板的撥動開關的設定為以下。
原點感應器的ORG1理論設定使用撥動開關的1、2號。

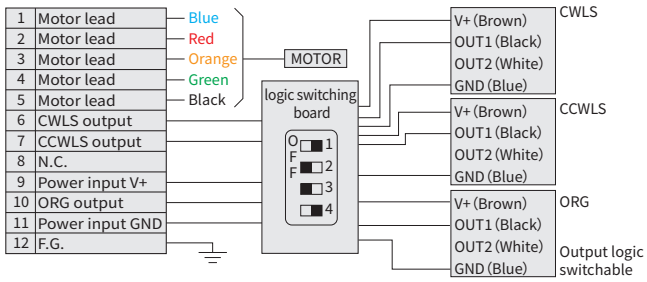
{ 檢出(遮光)時輸出電晶體OFF(非導通):1=ON、2=OFF
〃　ON(導　通):1=OFF、2=ON

※馬達單體性能詳情見 P.1-213～
※XY、Z電氣規格相同。　※馬達款型為駿河精機獨創管理型式

針排列

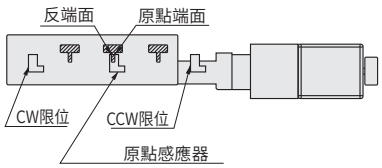


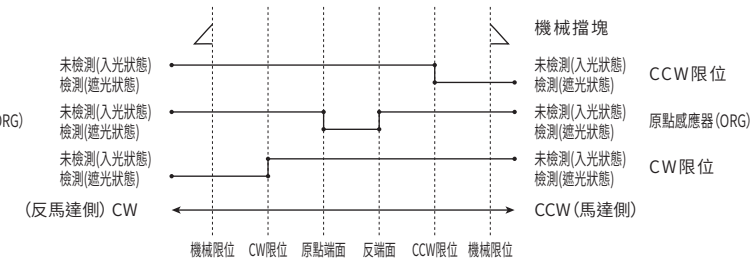
結線圖



* Dip switch number 3 and 4 are not used.

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	反端面	CCW極限	機械極限
KX0725	原點回歸	15	13.3	0	2	13.3	15
KX0830	原點回歸	17.5	15.8	0	2	15.8	17.5
KX1040	原點回歸	22.5	20.8	0	2	20.8	22.5
KX1250	原點回歸	27.5	25.8	0	2	25.8	27.5

※原點回歸為使用標準電纜及DS102/DS112系列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。

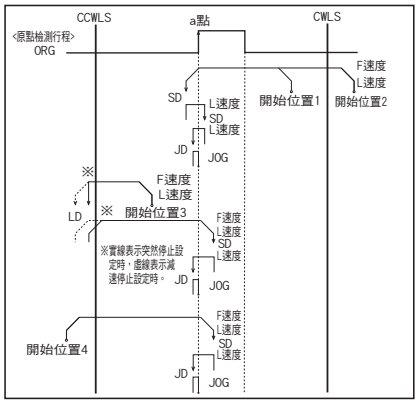
原點回歸方法

我社的自動滑台根據款型感應器的規格有所不同。 因此，原點回歸方法亦分為多種類型，需要根據使用的滑台款型正確選擇回歸類型。 如選擇了錯誤的類型，可能導致回歸動作不正確或無法回歸原點。 敬請遵循以下「推薦原點回歸方法」，選擇適合您使用的滑台款型的原點回歸類型。

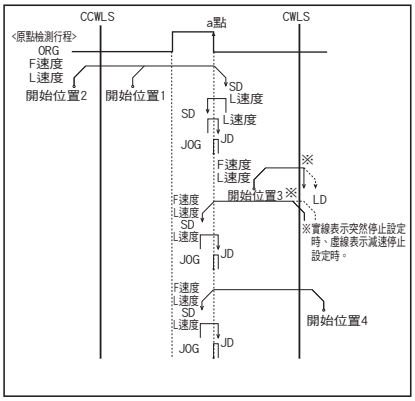
■KX0725/KX0830/KX1040/KX1250 推薦原點回歸方法　原點回歸隊列 ▶P.1-201～

類型 3：對CCW方向進行檢出，對ORG信號的CCW側邊緣進行檢出工程。
類型 4：對CW方向進行檢出，對ORG信號的CW側邊緣進行檢出工程。
類型 9：類型3執行後，對TIMING信號的CCW側邊緣進行檢出工程。
類型 10：類型4執行後，對TIMING信號的CW側邊緣進行檢出工程。

【類型3】向 CCW 方向進行檢測，執行 ORG 信號的 CCW 側緣（a 點）的檢測工序。



【類型4】向CW方向進行檢測，執行ORG信號的CW側緣(a點)的檢測工序。



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

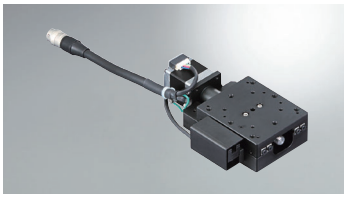
■ 控制器 ▶ P.1-197～

輸入電源	泛用輸入輸出埠	驅動器型	
		Full/Half	1～1/250(16階段)
AC100-240V	無	DS102NR	DS102MS
	有	DS102NR-IO	DS102MS-IO
DC24V	無	DS112NR	DS112MS
	有	DS112NR-IO	DS112MS-IO

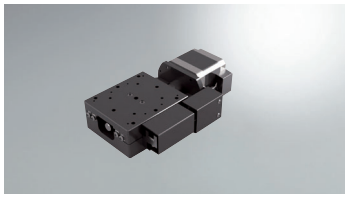
DS112/102

X軸交叉滾子導軌：KS101-30

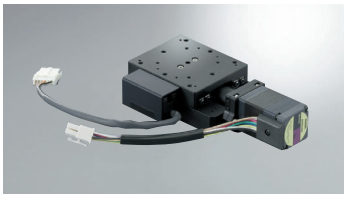
KS101-30RC



KS101-30LG



KS101-30LPA



RoHS

款型 / 選擇代碼 / 可選代碼

KS101-30L□-5

1 2 3 4 5

電纜 P.1-207～
電氣規格見P.1-107～

1 軸

1	X軸

2 行程

30	30mm

3 感應器遮蓋位置規格

代碼	規格
L	L位置
R	左右相反

4 馬達選項

代碼	規格
C	標準
G	高分辨率
PA	□28 α步進(DC)
QA	□42 α步進(AC)

※PA、QA為2A～5R電纜
敬請從中務必選擇。

5 附屬電纜選項

代碼	規格	電纜款型
無記號	2m	D214-2-2E
1	2m單側散線	D214-2-2EK
2	4m	D214-2-4E
3	4m單側散線	D214-2-4EK
4	僅聯接頭(無電纜)	—
5	無電纜(標準)	—
6	可撓式電纜2m	D214-2-2R
7	可撓式電纜4m	D214-2-4R
8	可撓式電纜4m單側散線	D214-2-4RK
9	可撓式電纜2m單側散線	D214-2-2RK
2A	2m(α步進)	
5A	5m(α步進)	
2R	可撓式電纜2m(α步進)	
5R	可撓式電纜5m(α步進)	

※單側散線為反滑台側。
※見P.1-207, 209～更詳細的信息，電纜.
※請選擇"無記號，2，6或7"
時步進電機控制器連接(DS102/112)

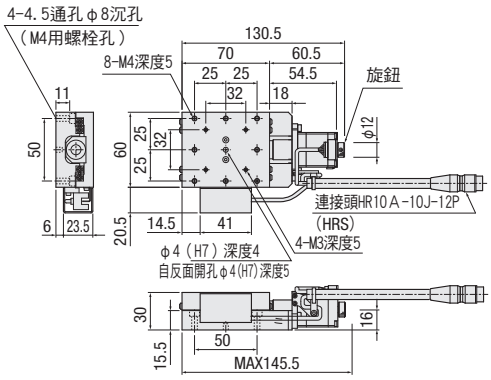
配置

款型			KS101-30LC-5	KS101-30LG-5	KS101-30LPA	KS101-30LQA
(左右相反)			KS101-30RC-5	KS101-30RG-5	KS101-30RPA	KS101-30RQA
機械規格	移動量		30mm			
	滑台面尺寸		60×70mm			
	進給		滾珠絲桿φ8導程1			
	導軌		交叉滾子導軌			
	主材質－表面處理		鋁－黑耐酸鋁處理			
	自重		0.56kg	0.74kg	0.61kg	0.96kg
精度規格	分辨率(脈衝)	Full/Half	2μm/1μm	1μm/0.5μm	1μm(1000P/R設定時)	
		微步進	—	0.05μm (1/20分割時)	—	
	MAX速度		20mm/sec	10mm/sec	20mm/sec	
	單方向定位精度		5μm以內			
	反復定位精度		±0.3μm以內			
	耐荷重		5.0kgf【49N】			
	力矩剛性		仰俯0.15/橫擺0.08/側傾0.07[″/N·cm]			
	空轉		1μm以內			
	背隙		0.5μm以內			
	真直度		3μm以內			
	平行度		30μm以內			
	運動平行度		10μm以內			
	仰俯/橫擺		25″以內/20″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)			M4－16 4個			

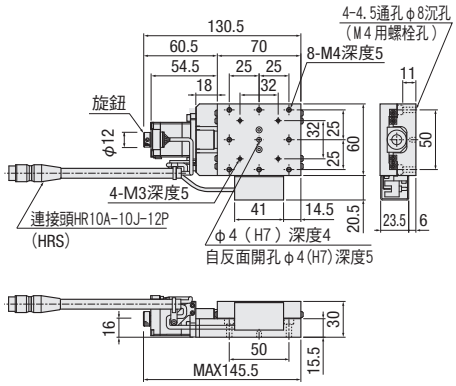
※ 本體價格包含α步進專用驅動器。但馬達電纜為另售。附屬電纜選項代碼：敬請從2A、5A、2R、5R中選擇。
感應器電纜為僅接受側適合聯接頭附屬。 P.1-107～
※α步進驅動用控制器敬請客戶自行準備。

外形尺碼圖

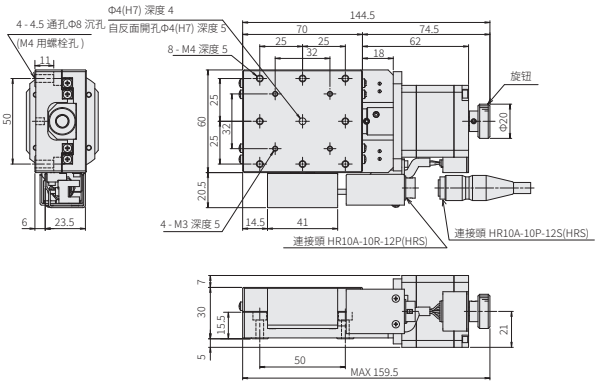
KS101-30LC



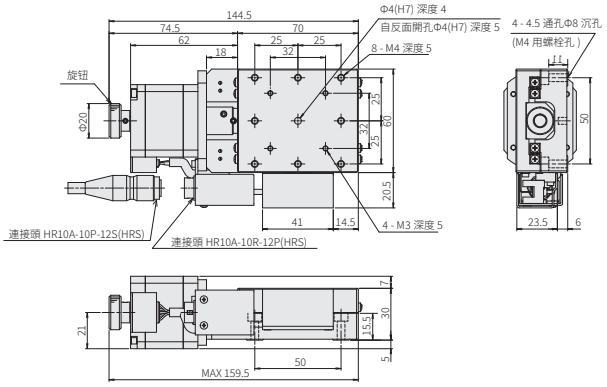
KS101-30RC



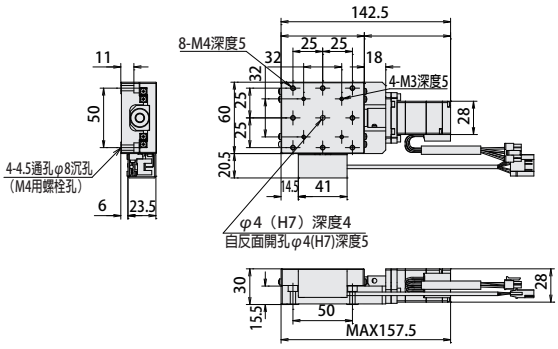
KS101-30LG



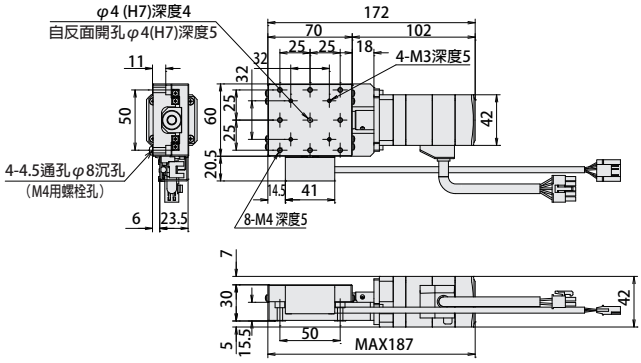
KS101-30RG



KS101-30LPA



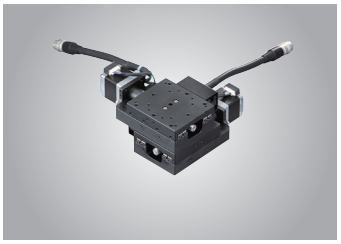
KS101-30LQA



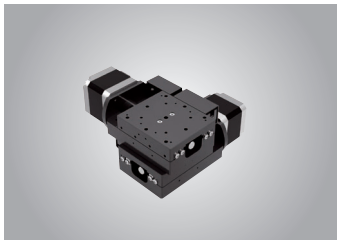
XY軸交叉滾子導軌:KS201-30

RoHS

KS201-30LC

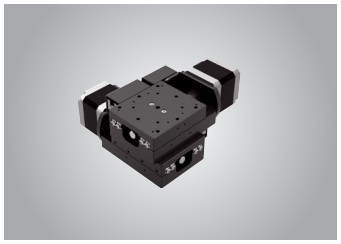


KS201-30LG



KS201-30RC

KS201-30RG



款型　選擇代碼　可選代碼

KS 201-30L□-5

1　2　3　4　5

▶電纜　P.1-207～
▶電氣規格見P.1-107～

1 軸

2	XY軸

2 行程

30	30mm

3 感應器遮蓋位置規格

代碼	規格
L	L位置
R	分左右手使用

4 馬達選項

C	標準
G	高分辨率

5 附屬電纜選項

代碼	規格	電纜款型
無記號	2m	D214-2-2E
1	2m單側散線	D214-2-2EK
2	4m	D214-2-4E
3	4m單側散線	D214-2-4EK
4	僅聯接頭(無電纜)	—
5	無電纜(標準)	—
6	可撓式電纜2m	D214-2-2R
7	可撓式電纜4m	D214-2-4R
8	可撓式電纜4m單側散線	D214-2-4RK
9	可撓式電纜2m單側散線	D214-2-2RK

※單側散線為反滑台側。
※見▶P.1-207, 209～更詳細的信息,電纜.
※請選擇"無記號,2,6或7"
時步進電機控制器連接(DS102/112)

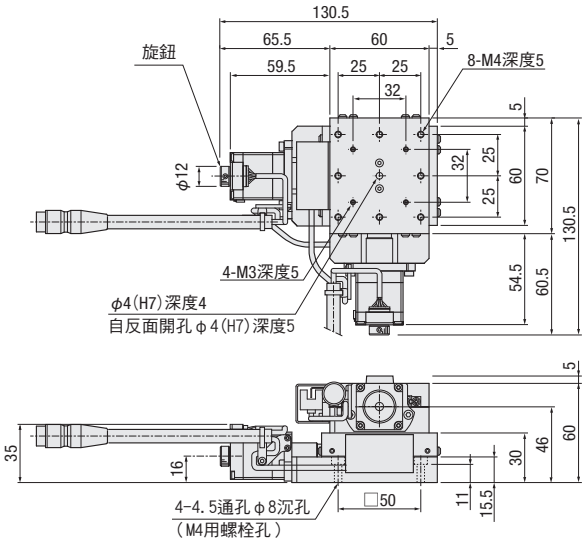
配置				
款型			KS201-30LC-5	KS201-30LG-5
(左右相反)			KS201-30RC-5	KS201-30RG-5
機械規格	移動量		30mm	
	滑台面尺寸		60×70mm	
	進給		滾珠絲桿φ8導程1	
	導軌		交叉滾子導軌	
	主材質－表面處理		鋁－黑耐酸鋁處理	
	自重		1.12kg	1.52kg
精度規格	分辨率(脈衝)	Full/Half	2μm/1μm	1μm/0.5μm
		微步進	—	0.05μm(1/20分割時)
	MAX速度		20mm/sec	10mm/sec
	耐荷重		4.5kgf【44.1N】	
	運動直交度		15μm以內/全行程	
	仰俯/橫擺		25"以內/20"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)			M4－16　4個	

單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內
	反復定位精度	±0.3μm以內
	空轉	1μm以內
	背隙	0.5μm以內
	真直度	3μm以內

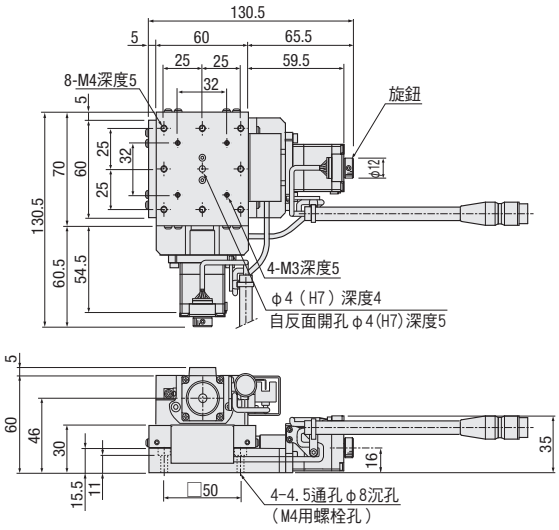
SURUGA SEIKI CAD數據 3D・2D

外形尺碼圖

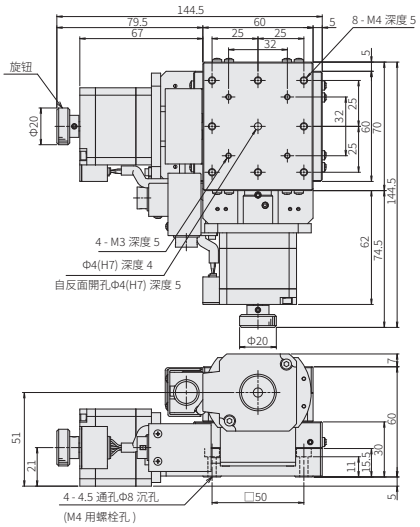
KS201-30LC



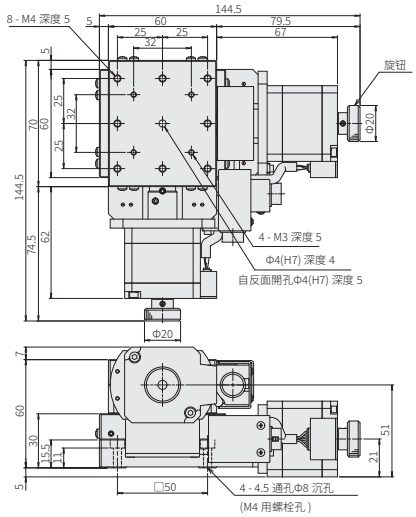
KS201-30RC



KS201-30LG

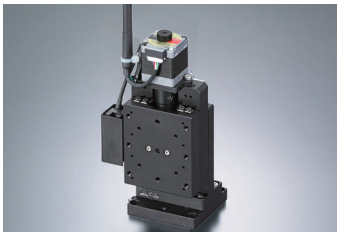


KS201-30RG

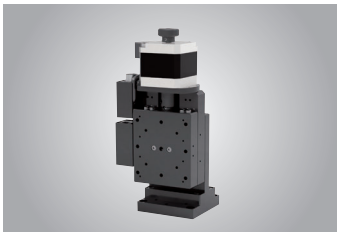


Z軸交叉滾子導軌：KS301-30

KS301-30LC

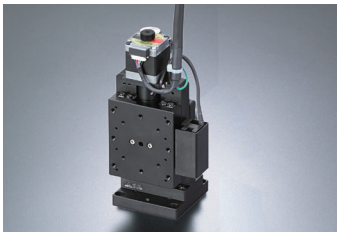


KS301-30LG

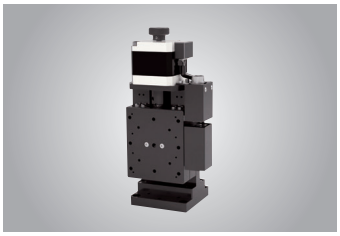


RoHS

KS301-30RC



KS301-30RG



款型　選擇代碼　可選代碼

KS 301-30L □ - 5

1　2　3　4　5

▶電纜　P.1-207～
▶電氣規格見P.1-107～

1 軸

3	Z軸

2 行程

30	30mm

3 感應器遮蓋位置規格

代碼	規格
L	L位置
R	左右相反

4 馬達選項

C	標準
G	高分辨率

5 附屬電纜選項

代碼	規格	電纜款型
無記號	2m	D214-2-2E
1	2m單側散線	D214-2-2EK
2	4m	D214-2-4E
3	4m單側散線	D214-2-4EK
4	僅聯接頭(無電纜)	—
5	無電纜(標準)	—
6	可撓式電纜2m	D214-2-2R
7	可撓式電纜4m	D214-2-4R
8	可撓式電纜4m單側散線	D214-2-4RK
9	可撓式電纜2m單側散線	D214-2-2RK

※單側散線為反滑台側。
※見▶P.1-207, 209～更詳細的信息，電纜.
※請選擇“無記號，2，6或7”
時步進電機控制器連接(DS102/112)

配置

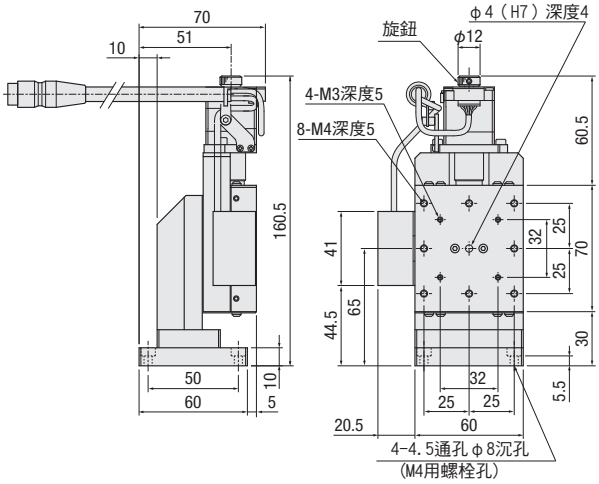
款型			KS301-30LC-5	KS301-30LG-5
(左右相反)			KS301-30RC-5	KS301-30RG-5
機械規格	移動量		30mm	
	滑台面尺寸		60×70mm	
	進給		滾珠絲桿φ8導程1	
	導軌		交叉滾子導軌	
	主材質－表面處理		鋁－黑耐酸鋁處理	
	自重		0.89kg	1.09kg
精度規格	分辨率(脈衝)	Full/Half	2μm/1μm	1μm/0.5μm
		微步進	—	0.05μm (1/20分割時)
	MAX速度		20mm/sec	10mm/sec
	耐荷重(勵磁時)		3.0kgf【29.4N】	
	垂直度		15μm以內/全行程	
	仰俯/橫擺		25"以內/20"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)			M4－10　4個	

單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內
	反復定位精度	±0.3μm以內
	空轉	1μm以內
	背隙	0.5μm以內
	真直度	3μm以內

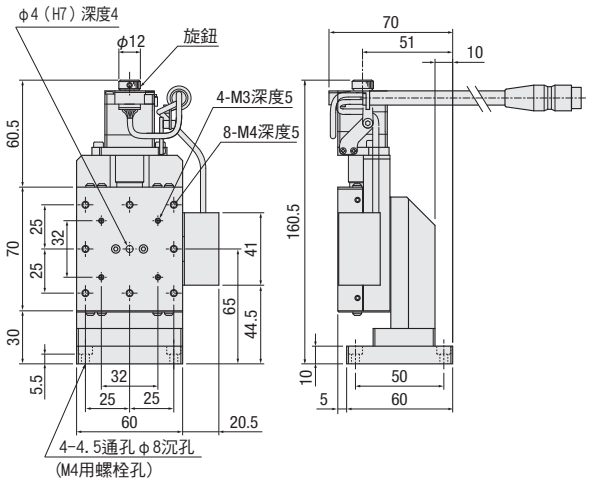
外形尺碼圖

SURUGA SEIKI CAD數據 3D・2D

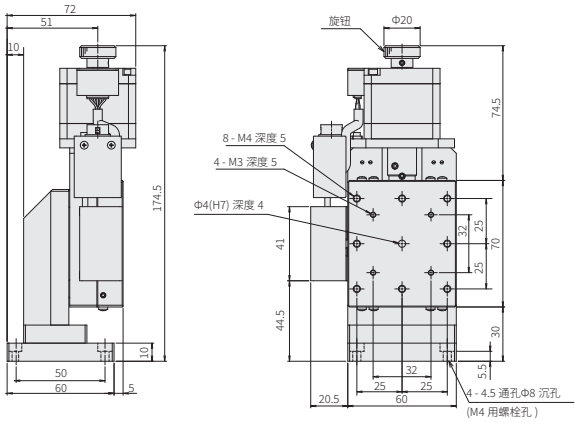
KS301-30LC



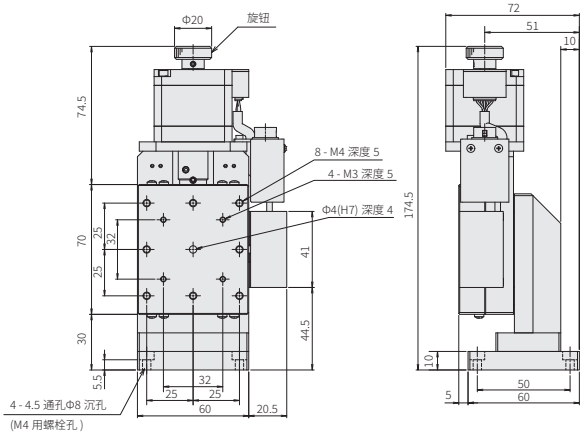
KS301-30RC



KS301-30LG



KS301-30RG



電氣規格:KS101-30

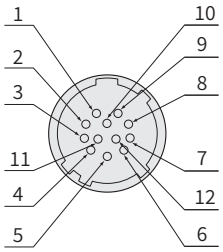
電氣規格

滑台款型		KS101-30LC KS101-30RC	KS101-30LG KS101-30RG	KS101-30LPA KS101-30RPA	KS101-30LQA KS101-30RQA
馬達(※1)	類型	5相步進馬達　0.75A/相(東方馬達株式會社)		α步進(東方馬達株式會社)	
	款型(※2)	C005C-90215P-1(□28mm)	PK544PMB-C18(□42mm)	ARM24SAK(□28mm)	ARM46AC(□42mm)
	步進角	0.72°	0.36°	0.36°(1000P/R設定時)	
	驅動器款型	P.1-205～		ARD-K	ARD-A
聯接頭	款型	HR10A-10J-12P(73)	HR10A-10R-12P(73)	172211-6(Tyco Electronics Japan(G.K.))	
	接受側適合聯接頭	HR10A-10P-12S(73)(廣瀨電機株式會社)		171822-6(Tyco Electronics Japan(G.K.))	
	接觸款型	—		170430-1(Tyco Electronics Japan(G.K.))	
	接受側適合接觸型	—		170205-1(Tyco Electronics Japan(G.K.))	
感應器	極限感應器	有			
	原點感應器	有			
	狹縫原點感應器	—			
	款型	微型光電感測器　PM-□25(Panasonic Industrial Devices SUNX)			
	電源電壓	DC5～24V以下　±10%			
	消耗電流	合計45mA以下(1感應器平均　15mA以下)			
	操縱輸出	NPN集電極開路輸出　DC30V以下50mA以下 殘留電壓2V以下(負荷電流50mA時) 殘留電壓1V以下(負荷電流16mA時)			
	輸出理論	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
※　XY、Z電氣規格相同。

針排列

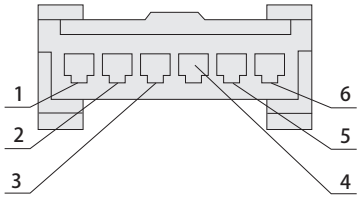
KS101-30LC(LG)/KS101-30RC(RG)



針排列(感應器)

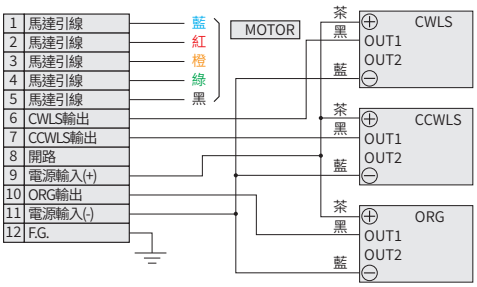
KS101-30LPA（QA）/KS101-30RPA（QA）

連接頭型號　172211-6



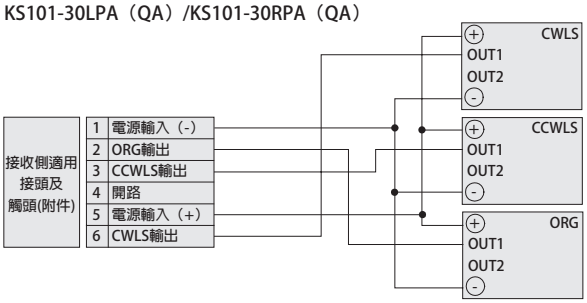
結線圖

KS101-30LC(LG)/KS101-30RC(RG)

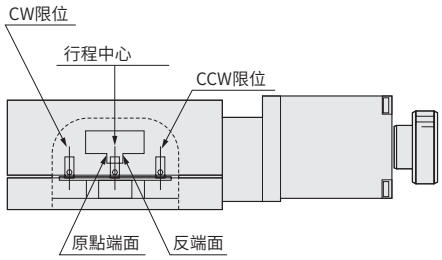


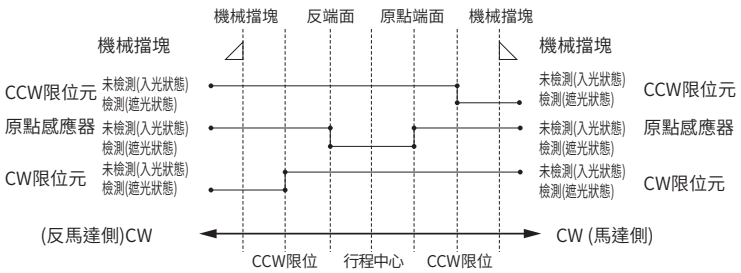
結線圖(感應器)

KS101-30LPA（QA）/KS101-30RPA（QA）



時序圖





單位[mm]　　CW方向 ◀——▶ CCW方向

	坐標基準	機械極限	CW極限	反端面	行程中心	原點端面	CCW極限	機械極限
KS101-30	原點回歸	18.5	17.5	4	2	0	13.5	14.5
	行程中心	16.5	15.5	2	0	2	15.5	16.5

※原點回歸為使用DS102/DS112系列控制器進行原點回歸類型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。

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。

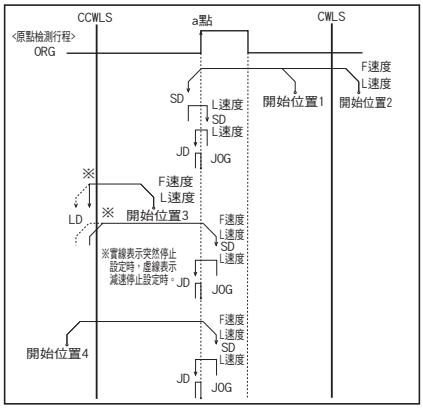
原點回歸方法

我社的自動滑台根據款型感應器的規格有所不同。 因此，原點回歸方法亦分為多種類型，需要根據使用的滑台款型正確選擇回歸類型。 如選擇了錯誤的類型，可能導致回歸動作不正確或無法回歸原點。 敬請遵循以下「推薦原點回歸方法」，選擇適合您使用的滑台款型的原點回歸類型。

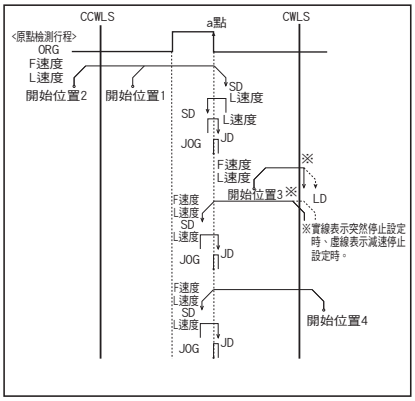
■KS101-30系列 推薦原點回歸方法 ▶原點回歸隊列 P.1-201～

類型 3：對CCW方向進行檢出，對ORG信號的CCW側邊緣進行檢出工程。
類型 4：對CW方向進行檢出，對ORG信號的CW側邊緣進行檢出工程。
類型 9：類型3執行後，對TIMING信號的CCW側邊緣進行檢出工程。
類型10：類型4執行後，對TIMING信號的CW側邊緣進行檢出工程。

【類型3】向CW方向進行檢測，執行ORG信號的CW側緣(a點)的檢測工序。



【類型4】向CW方向進行檢測，執行ORG信號的CW側緣(a點)的檢測工序。



適應驅動器

■ 驅動器 ▶P.1-205～

DC24V系輸入

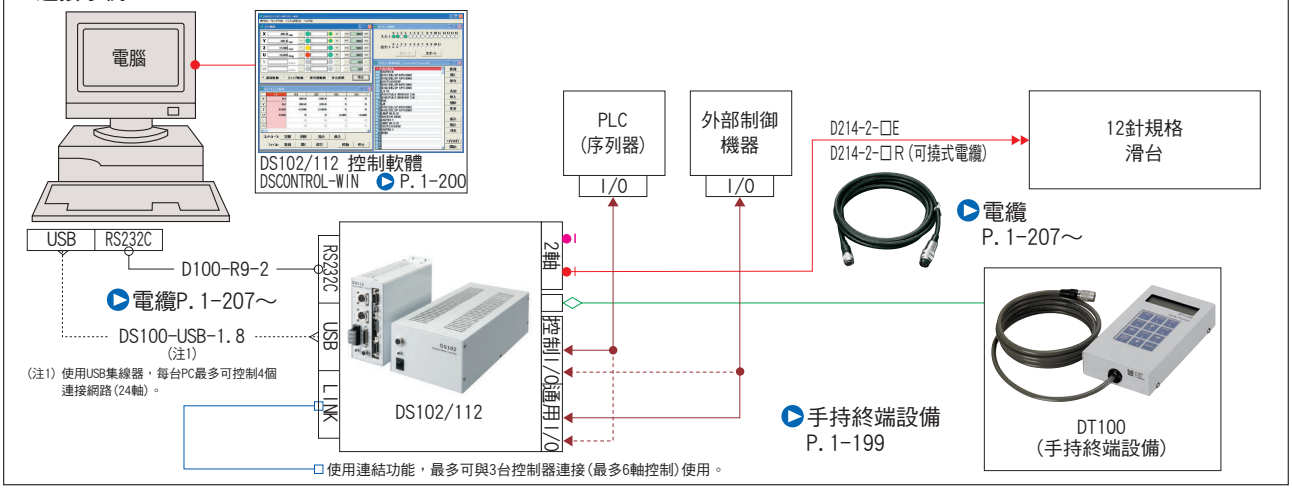
款型	CVD507-K-A9	CRD5107P
分割數	1～1/250(16階段)	1～1/250(16階段)

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	
		Full/Half	1～1/250(16階段)
AC100-240V	無	DS102NR	DS102MS
	有	DS102NR-IO	DS102MS-IO
DC24V	無	DS112NR	DS112MS
	有	DS112NR-IO	DS112MS-IO

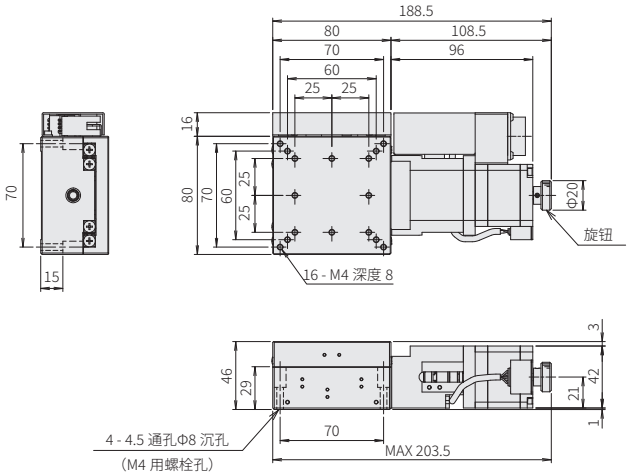
■連接示例



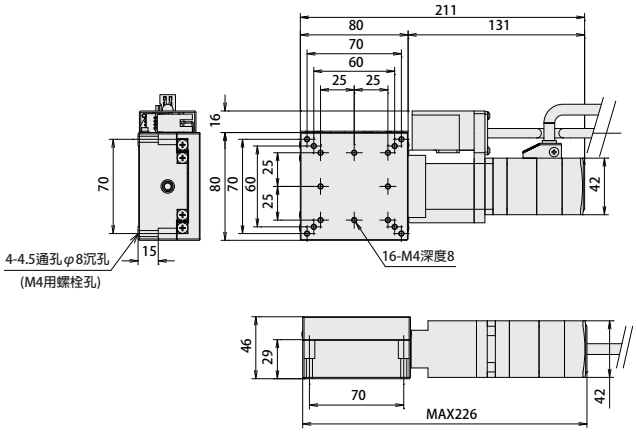
外形尺碼圖

PART COMMUNITY CAD DATA SURUGA SEIKI CAD數據 3D・2D

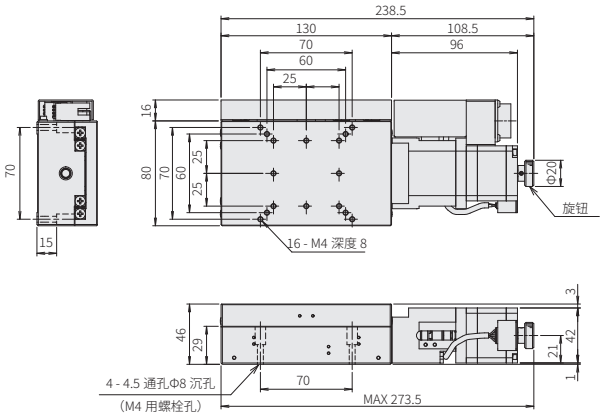
KS102-30LG



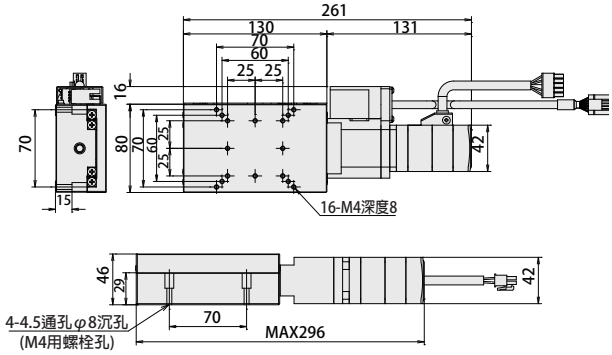
KS102-30QA



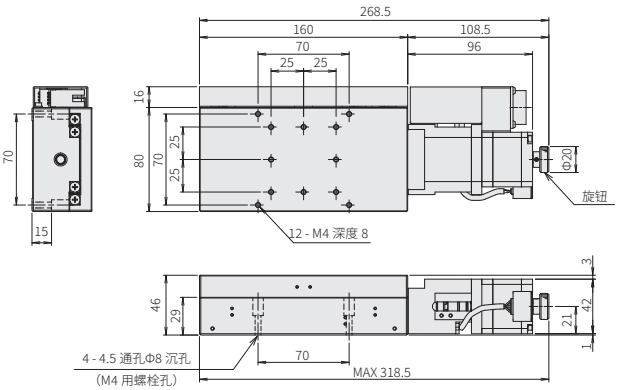
KS102-70LG



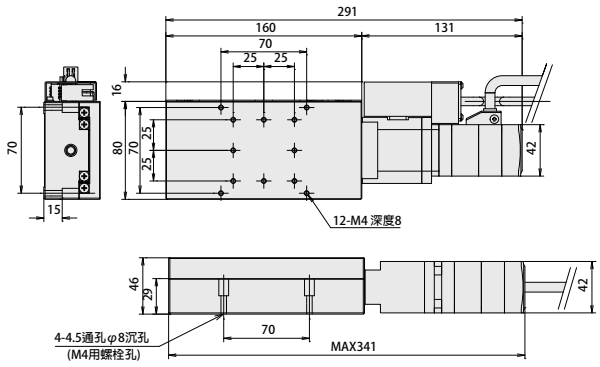
KS102-70QA



KS102-100LG



KS102-100QA



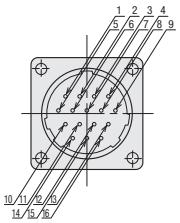
電氣規格：KS102

電氣規格

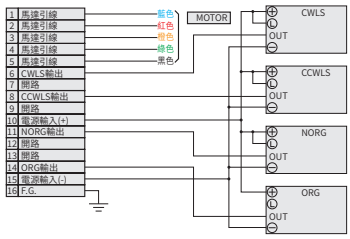
滑台款型		KS102-30LG	KS102-70LG	KS102-100LG	KS102-30LQA	KS102-70LQA	KS102-100LQA
左右相反		KS102-30RG	KS102-70RG	KS102-100RG	KS102-30RQA	KS102-70RQA	KS102-100RQA
馬達（※1）	類型	5相步進馬達　0.75A/相（東方馬達株式會社）			α步進（東方馬達株式會社）		
	款型	PK544PMB-C18（□42mm）駿河精機管理型式			ARM46AC（□42mm）		
	步進角	0.36°			0.36°（1000P/R設定時）		
	驅動器款型	▶P.1-205～			ARD-A		
聯接頭	款型	SRCN2A21-16P（日本航空電子工業株式會社）			172211-6（Tyco Electronics Japan（G.K.））		
	接受側適合聯接頭	SRCN6A21-16S（日本航空電子工業株式會社）			171822-6（Tyco Electronics Japan（G.K.））		
	聯接頭款型	—			170430-1（Tyco Electronics Japan（G.K.））		
	接受側適合聯接頭款型	—			170205-1（Tyco Electronics Japan（G.K.））		
感應器	極限感應器	有					
	近接原點感應器	有					
	狹縫原點感應器	有					
	款型	光電素子　EE-SX673（歐姆龍株式會社）					
	電源電壓	DC5～24V　±10%					
	消耗電流	合計140mA以下（1感應器平均　35mA以下）					
	操縱輸出	NPN集電極開路輸出　DC5～24V 100mA以下 殘留電壓0.8V以下（負荷電流100mA時） 殘留電壓0.4V以下（負荷電流40mA時）					
	輸出理論	檢出（遮光）時：輸出電晶體OFF（非導通）（僅狹縫原點感應器檢出（進光）時OFF（非導通））					

※1 馬達單體性能詳情見▶P.1-213～
※　帶電磁制動馬達為PK545AWM。 此時，分辨率為は2μm/脈衝（Full）。

針排列



結線圖

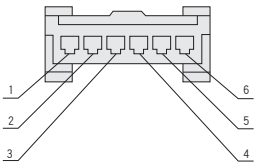


※無電磁制動時，12、13號為開放。

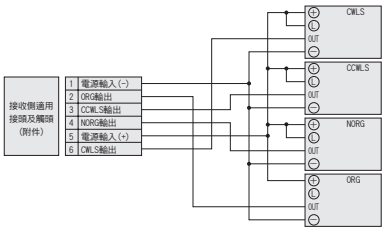
針排列

KS102-□□QA

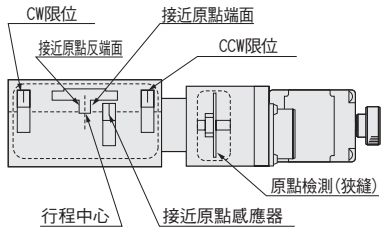
連接頭型號172211-6

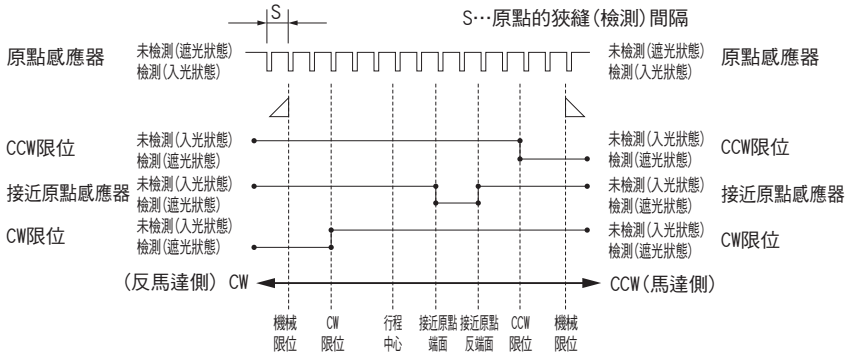


結線圖



時序圖





單位[mm]　　CW方向 ◀——▶ CCW方向

	坐標基準	機械極限	CW極限	行程中心	近接原點端面	近接原點反端面	CCW極限	機械極限
KS102-30	原點回歸	—	23	7	0	6	9	—
	行程中心	—	16	0	7	13	16	—
KS102-70	原點回歸	—	63	27	0	6	9	—
	行程中心	—	36	0	27	33	36	—
KS102-100	原點回歸	—	93	42	0	6	9	—
	行程中心	—	51	0	42	48	51	—
共通	原點狹縫（檢出）間隔　S＝1							

※原點回歸為使用DS102/DS112系列控制器進行原點回歸類型1時。
※原點為原點感應器檢出近接端面通過後元電測的遮光碟的狹縫為止的任意位置。
※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。

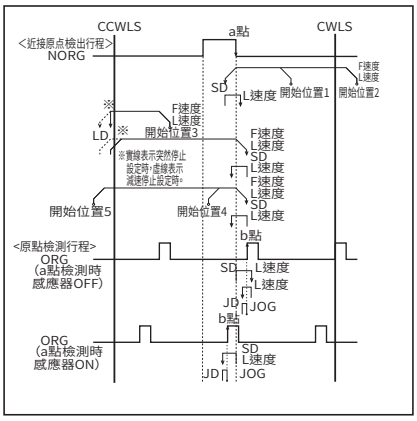
原點回歸方法

我社的自動滑台根據款型感應器的規格有所不同。 因此，原點回歸方法亦分為多種類型，需要根據使用的滑台款型正確選擇回歸類型。 如選擇了錯誤的類型，可能導致回歸動作不正確或無法回歸原點。 敬請遵循以下「推薦原點回歸方法」，選擇適合您使用的滑台款型的原點回歸類型。

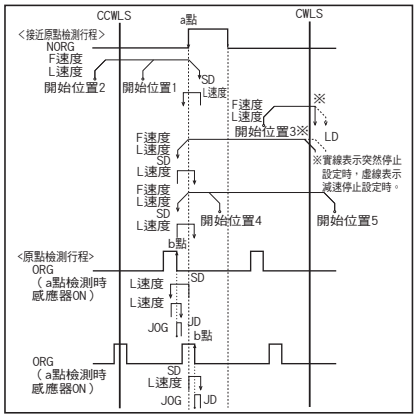
■KS102 推薦原點回歸方法　　原點回歸隊列 ▶P.1-206～

類型1：對CCW方向進行檢出，首先對NORG信號的CW側邊緣進行檢出工程，其次對ORG信號的CCW側邊緣進行檢出工程。
類型2：對CW方向進行檢出，首先對NORG信號的CCW側邊緣進行檢出工程，其次對ORG信號的CW側邊緣進行檢出工程。
類型7：類型1執行後，對TIMING信號的CCW側邊緣進行檢出工程。
類型8：類型2執行後，對TIMING信號的CW側邊緣進行檢出工程。

【類型1】 沿CCW方向進行檢測，首先執行NORG信號的CW側緣(a點)的檢測工序，然後執行ORG信號的CW側緣(b點)的檢測工序。



【類型2】 沿CCW方向進行檢測，首先執行NORG信號的CW側緣(a點)的檢測工序，然後執行ORG信號的CW側緣(b點)的檢測工序。



適應驅動器

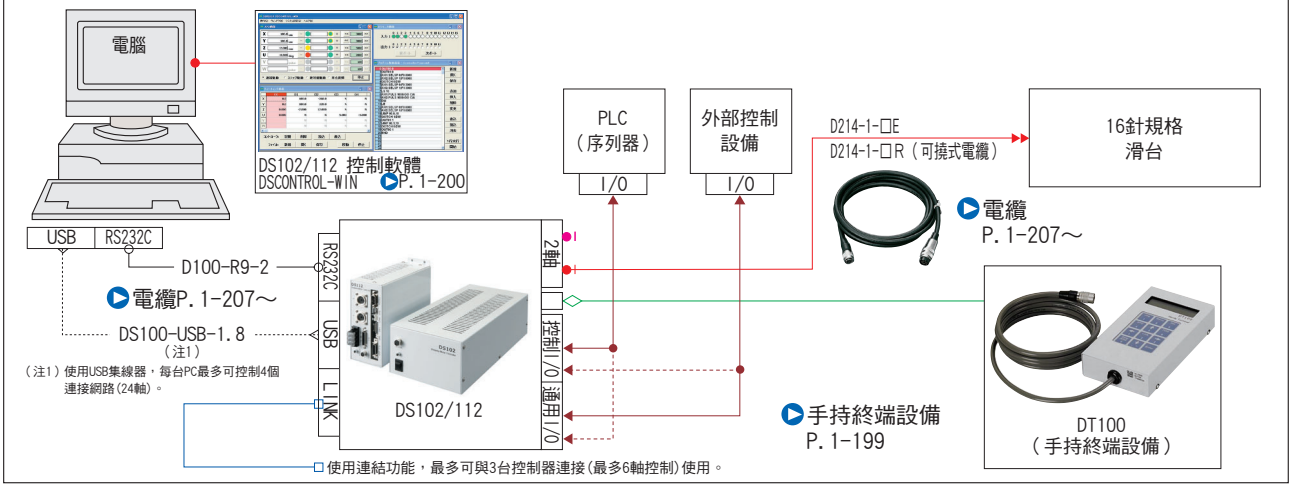
■ 驅動器 ▶P.1-205～

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	
		Full/Half	1～1/250(16階段)
AC100-240V	無	DS102NR	DS102MS
	有	DS102NR-IO	DS102MS-IO
DC24V	無	DS112NR	DS112MS
	有	DS112NR-IO	DS112MS-IO

■連接示例