

自動ステージ

CAVE-X POSITIONER (ケイベックス ポジショナ)

X軸リニアボールガイド : KXG06020/KXG06030

KXG06020T-C

KXG06030T-C

KXG06020M-C

KXG06030M-C

RoHS



モータレス
対応

※写真はイメージです。

KXG06020T-C-□

1 2 3 4

MA-□

3 4

④ケーブル・上面専用位置決めピン P.1-207~
④電気仕様はP.C.019~

1 移動量

020	20mm
030	30mm

2 コネクタ仕様

T	ビッグテール	
M	パネルマウント	

3 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額/1軸分
C	標準	-
F	高トルク	+¥3,000
G	高分解能	+¥1,000
H	高トルク・高分解能	+¥6,300
MG	電磁ブレーキ付(□28)	+¥30,000

※モータオプション MG : ブレーキ解除はお客様にて制御が必要です。

3 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額/1軸分
MA	電磁ブレーキ付(□42_100V)	+¥30,000
MB	電磁ブレーキ付(□42_200V)	+¥30,000
PA	αSTEP(ARシリーズ)	+¥20,000
ZA	αSTEP(AZシリーズ)	+¥36,700
EA	EtherCAT対応	+¥12,000
UG	ACサーボ(MINAS A6)	+¥74,000
UA	ACサーボ(J4)	+¥70,000

4 ケーブルオプション (モータ:C・F・G・H・MG用)

コード	仕様	ケーブル型式	標準価格との差額/1軸分
無記号	ケーブル無し(標準)	-	-
A	2m	D214-2-2E	+¥5,000 (¥8,000)
B	2m片端バラ	D214-2-2EK	+¥5,000 (¥8,000)
C	4m	D214-2-4E	+¥6,000 (¥11,000)
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	+¥6,000 (¥11,000)
E	コネクタのみ	-	+¥1,800
F	ロボットケーブル2m	D214-2-2R	+¥8,000 (¥11,000)
G	ロボットケーブル2m片端バラ	D214-2-2RK	+¥8,000 (¥11,000)
H	ロボットケーブル4m	D214-2-4R	+¥11,000 (¥16,000)
J	ロボットケーブル4m片端バラ	D214-2-4RK	+¥11,000 (¥16,000)

※カッコ内はモータコード : MG を選択した場合の価格です。
※モータコード : MG を選択した場合は、モータ/センサーケーブルと同じ長さのブレーキ用ケーブル(片端バラロボットケーブル)が付属します。
※③・④の組合せで MGE は選べません

4 ケーブルオプション (モータ:MA・MB・PA・ZA・EA・UG・UA用)

コード	仕様	標準価格との差額/1軸分
無記号	センサーケーブル2m片端バラ	+¥5,000
3	センサーケーブル3m片端バラ	+¥5,400
5	センサーケーブル5m片端バラ	+¥6,800
3A	ドライバ・アンプ(3mケーブルセット)	別表をご確認ください
5A	ドライバ・アンプ(5mケーブルセット)	別表をご確認ください

別表

モータオプション	ケーブル, ドライバ・アンプセット					
コード	3A			5A		
MA	+¥60,000			+¥72,000		
MB	+¥60,000			+¥72,000		
PA	+¥48,000			+¥55,000		
ZA	+¥64,400			+¥71,400		
EA	+¥56,000			+¥62,000		
UG	+¥64,000			+¥70,000		
UA	+¥68,000			+¥77,000		

③モータ・④ケーブル/ドライバ組合せ

コード	ドライバ(アンプ)ケーブル	無記号	3	5	3A			5A			
	モータ				MA/MB	PA/ZA	EA/UG/UA	MA/MB	PA/ZA	EA/UG/UA	
ケーブル	センサ	2m	3m	5m	3m			5m			
	モータ	無				3m			5m		
	ブレーキ	無				3m	-	-	5m	-	-
	エンコーダ	無				-	-	3m	-	-	5m
ドライバ(アンプ)		無				有					

選択例

ご希望の仕様	移動量 20mm KXG06020	+	コネクタタイプ T:ビッグテール KXG06020T	+	モータオプション G:高分解能 KXG06020T-G	+	ケーブル A:2m KXG06020T-G-A	+	▷ KXG06020T-G-A ¥102,000
価格	¥96,000		-		¥1,000		¥5,000		
ご希望の仕様	移動量 30mm KXG06030	+	コネクタタイプ M:パネルマウント KXG06030M	+	モータオプション PA:αSTEP(ARシリーズ) KXG06030M-PA	+	ケーブル 3A:ドライバ(3mケーブルセット) KXG06030M-PA-3A	+	▷ KXG06030M-PA-3A ¥166,000
価格	¥98,000		-		¥20,000		¥48,000		

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイベックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

C
001

New

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイベックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

40

50

60

70

80

100

120

その他

C

002

仕様

		SPEC			
型式		KXG06020T-C	KXG06020M-C	KXG06030T-C	KXG06030M-C
メカ仕様	移動量	20mm		30mm	
	ステージ面サイズ	60×60mm		60×70mm	
	コネクタタイプ	ビッグテール	パネルマウント	ビッグテール	パネルマウント
	送りねじ(ボールねじ)	φ8リード1			
	ガイド	リニアボールガイド			
主材質-表面処理		特殊鋼-無電解ニッケルメッキ処理			
自重		0.72kg	0.71kg	0.82kg	0.81kg
精度仕様	分解能	Full/Half	2μm/1μm		
		マイクロステップ	0.1μm (1/20分割時)		
	MAXスピード	20mm/sec			
	一方向位置決め精度	5μm以内			
	繰返し位置決め精度	±0.5μm以内			
	耐荷重	10kgf[98N]			
	モーメント剛性	ビッチ0.08/ヨ-0.05/ロール0.05["/N・cm]		ビッチ0.06/ヨ-0.05/ロール0.05["/N・cm]	
	ロストモーション	1μm以内			
	バックラッシュ	1μm以内			
	真直度	3μm以内			
	平行度	15μm以内			
	運動の平行度	10μm以内			
ピッチング/ヨーイング	20"以内/15"以内				
センサ	リミットセンサ	有			
	原点センサ	有			
	スリット原点センサ	-			
付属ねじ(六角穴付ボルト)		M4-10 4本			
価格	1台	¥96,000		¥98,000	
	2~6台	¥80,000		¥82,000	
	7台~	¥78,000		¥80,000	

※ はモータによりSPECが変わります。

分解能・Maxスピード・自重

モータコード	C	F	G	H	MG	MA・MB	
タイプ	標準	高トルク	高分解能	高トルク・高分解能	電磁ブレーキ付□28mm	電磁ブレーキ付□42mm	
モータ型式※3	C005C-90215P-1	PK525HPB-C1	PK523HPMB-C1	PK525HPMB-C1	C103A-90215PM	PKE545MC-A1	
ステップ角	0.72°		0.36°		0.72°		
分解能	Full/Half	2μm/1μm		1μm/0.5μm		2μm/1μm	
	マイクロステップ (1/20分割時)	0.1μm		0.05μm		0.1μm	
Maxスピード	20mm/sec	30mm/sec	20mm/sec	30mm/sec	20mm/sec	25mm/sec	
自重	KXG06020T(ビッグテール)	0.72kg	0.81kg	0.72kg	0.81kg	0.77kg	1.15kg
	KXG06020M(パネルマウント)	0.71kg	0.80kg	0.71kg	0.80kg	0.76kg	
	KXG06030T(ビッグテール)	0.82kg	0.91kg	0.82kg	0.91kg	0.87kg	1.25kg
	KXG06030M(パネルマウント)	0.81kg	0.90kg	0.81kg	0.90kg	0.86kg	

モータコード	PA	ZA	EA	UG	UA
タイプ	αSTEP (AR)	αSTEP (AZ)	EtherCAT対応モータ	MINAS A6	J4
モータ型式※3	ARM24SAK	AZM24AK	STM28W100A	MSMF5AZL1A2	HG-KR053
分解能	1μm(1000P/R設定時)			23ビットエンコーダ (8388608P/R)※1	22ビットエンコーダ (4194304P/R)※2
Maxスピード	30mm/sec	40mm/sec	40mm/sec	50mm/sec	
自重	KXG06020T(ビッグテール)	0.75kg		0.72kg	0.98kg
	KXG06020M(パネルマウント)			0.96kg	0.98kg
	KXG06030T(ビッグテール)	0.85kg		0.82kg	1.08kg
	KXG06030M(パネルマウント)			1.06kg	1.08kg

※1 オプションのエンコーダケーブルはインクリメンタルシステム用になります。
 ※2 アbsoluteシステムを構築する場合は、アンブにバッテリーを搭載する必要があります。
 ※3 型式は駿河精機独自の管理型式。

出荷日

数量 1~6
3 日目発送
 モータオプション [C/F/G/MA/PA] × コネクタ仕様 [T]

数量 1
10 日目発送
 上記以外組合せ

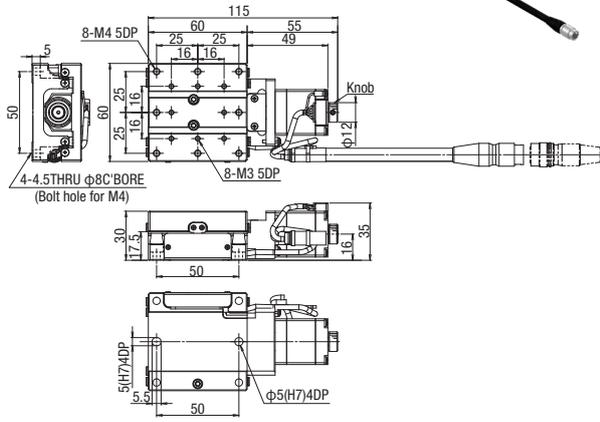
自動ステージ

CAVE-X POSITIONER (ケイベックス ポジショナ)

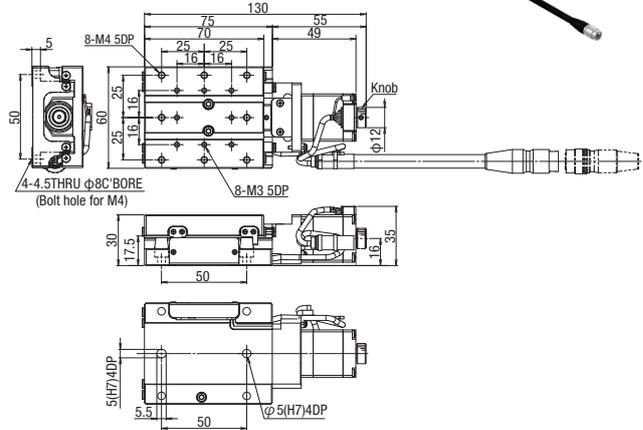
X軸リニアボールガイド : KXG06020/KXG06030

外形寸法図 ※写真はイメージです

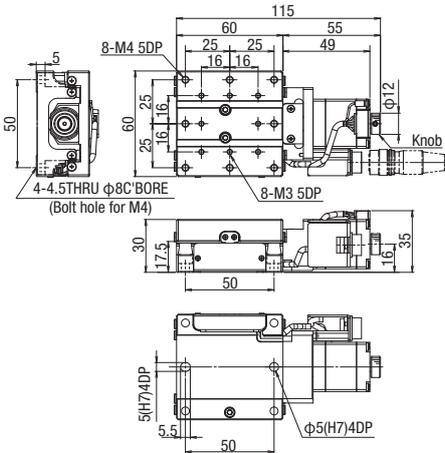
KXG06020T-C



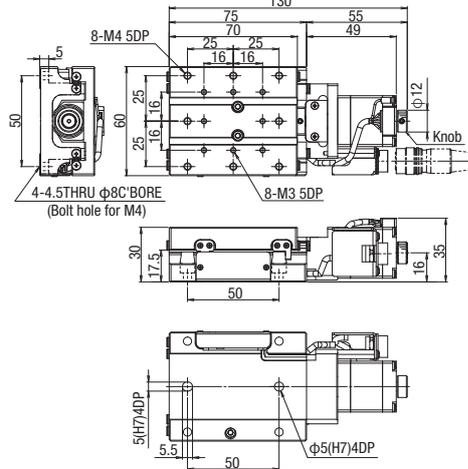
KXG06030T-C



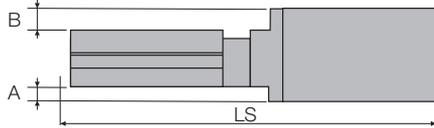
KXG06020M-C



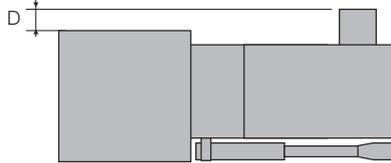
KXG06030M-C



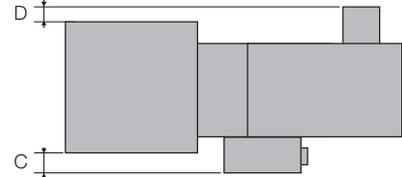
側面図



上面図 : コネクタ : T (ピグテール)



上面図 : コネクタ : M (パネルマウント)



C 標準モータ

F 高トルク

G 高分解能

H 高トルク・高分解能

モータ型式 C005C-90215P-1

モータ型式 PK525HPB-C1

モータ型式 PK523HPMB-C1

モータ型式 PK525HPMB-C1

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-C	C	□28	T	-	-	-	-	115	130
KXG06***M-C			M						
KXG06***T-F	F	□28	T	-	-	-	-	134.5	149.5
KXG06***M-F			M						
KXG06***T-G	G	□28	T	-	-	-	-	115	130
KXG06***M-G			M						
KXG06***T-H	H	□28	T	-	-	-	-	134.5	149.5
KXG06***M-H			M						

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイベックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

C

003

外形寸法図

MG 電磁ブレーキ付

モータ型式 C103A-90215PM

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-MG	MG	□28	T	-	-	-	-	149	164
KXG06***M-MG			M			3.5			

MA MB 電磁ブレーキ付

モータ型式 PKE545MC-A1

※付属ドライバ MA選択時:100V、MB選択時:200V

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-MA(MB)	MA・MB	□42	T	6	6	-	2	163	178
KXG06***M-MA(MB)			M			4			

PA αSTEP(ARシリーズ)

モータ型式 ARM24SAK

ZA αSTEP(AZシリーズ)

モータ型式 AZM24AK

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-PA	PA	□28	T	-	-	-	-	128.5	143.5
KXG06***M-PA			M			3.5			
KXG06***T-ZA	ZA	□28	T	-	-	-	-	138	153
KXG06***M-ZA			M			3.5			

EA EtherCAT対応モータ

モータ型式 STM28W100A

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-EA	EA	□28	T	-	-	-	-	143.8	158.8
KXG06***M-EA			M			3.5			

UG ACサーボモータ(MINAS A6 [Panasonic])

モータ型式 MSMF5AZL1A2

UA ACサーボモータ(J4 [三菱電機])

モータ型式 HG-KR053

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-UG	UG	□38	T	4	4	-	2	174	189
KXG06***M-UG			M			3.5			
KXG06***T-UA	UA	□40	T	5	5	-	-	168.4	183.4
KXG06***M-UA			M			3.5			

- 自動直動
- X
- XY
- Z
- 水平面Z
- XYZ
- ゴニオ
- 回転
- ユニット
- 制御機器
- リニアボール
- ケイバックス CAVE-X リニアボール
- クロスローラ
- スライドガイド
- 40
- 50
- 60
- 70
- 80
- 100
- 120
- その他
- C 004

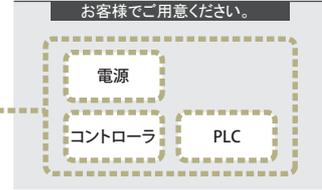
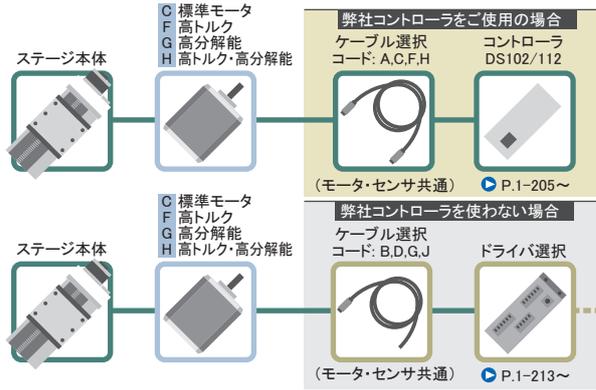
自動ステージ

CAVE-X POSITIONER (ケイベックス ポジショナ)

X軸リニアボールガイド : KXG06020/KXG06030

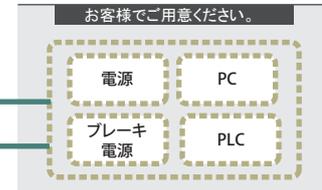
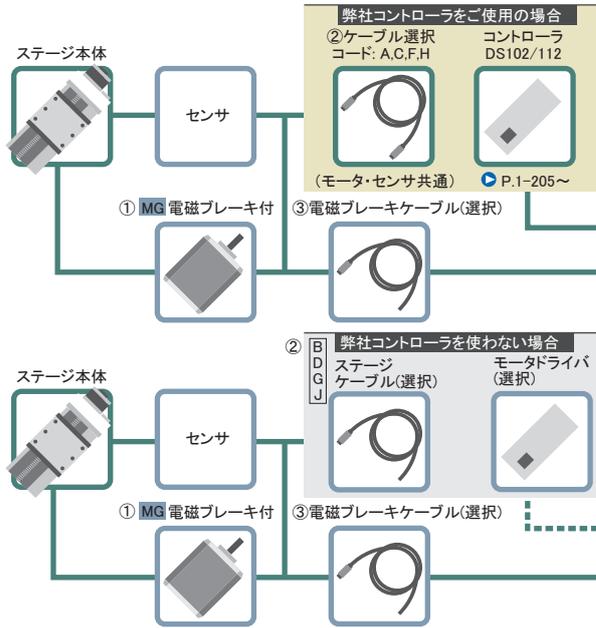
モータオプション

- C** 標準モータ
モータ型式
C005C-90215P-1
- F** 高トルク
モータ型式
PK525HPB-C1
- G** 高分解能
モータ型式
PK523HPMB-C1
- H** 高トルク・高分解能
モータ型式
PK525HPMB-C1

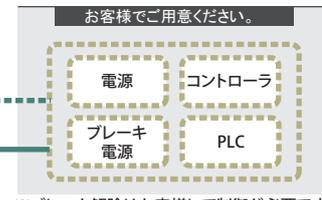


モータオプション

- MG** 電磁ブレーキ付
モータ型式
C103A-90215PM



※ブレーキ解除はお客様にて制御が必要です。



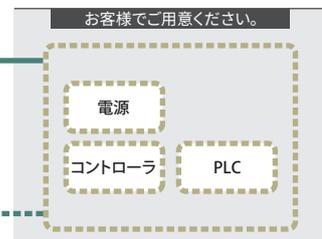
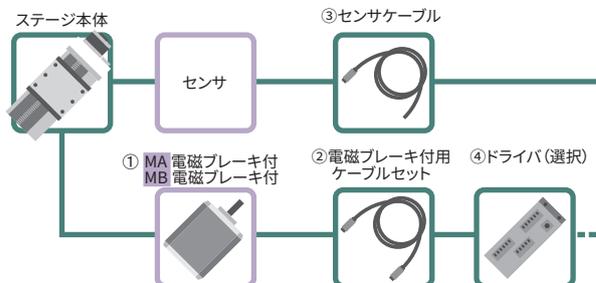
※ブレーキ解除はお客様にて制御が必要です。

コード	①モータ型式	②モータ・センサケーブル選択	③ブレーキ用ケーブル選択
MG	C103A-90215PM	A・B・C・D: D214-2-□E(K) F・G・H・J: D214-2-□R(K)	BCBL2-S-□ (※)

※モータ / センサケーブルと同じ長さのブレーキ用ケーブル (片端バラロケットケーブル) が付属します。

モータオプション

- MA** 電磁ブレーキ付
- MB** 電磁ブレーキ付
- モータ型式
PKE545MC-A1
- ※付属ドライバ
MA選択時: 100V
MB選択時: 200V



コード	①モータ型式	②電磁ブレーキ付用ケーブルセット選択(※)	③センサケーブル選択	④ドライバ選択
MA・MB	PKE545MC-A1	3A: CC030VPFB 5A: CC050VPFB 無記号・3・5: 付属無し	3A・3: HR10AP-S-SB-6-3 5A・5: HR10AP-S-SB-6-5 無記号: HR10AP-S-SB-6-2	[MA]3A・5A: RKSD503M-A [MB]3A・5A: RKSD503M-C 無記号・3・5: 付属無し

※モータ用ケーブル・電磁ブレーキ用ケーブル

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニアボール

ケイベックス CAVE-X リニアボール

クロスローラ

スライドガイド

40

50

60

70

80

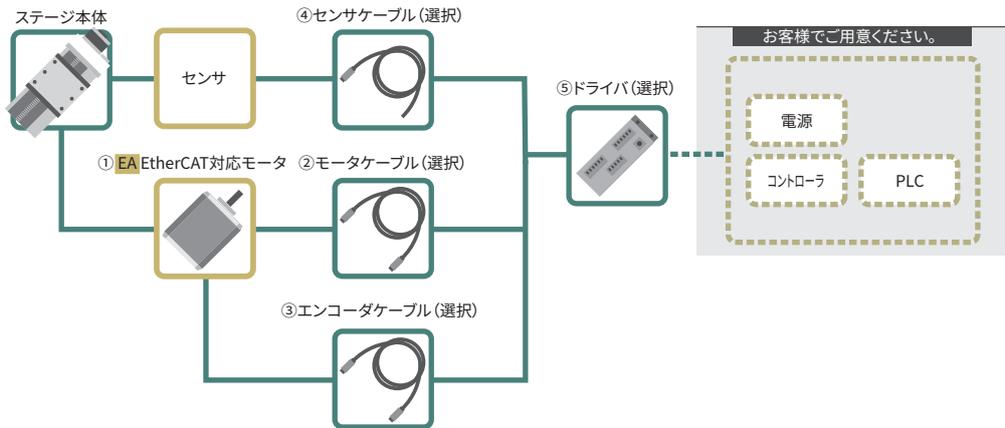
100

120

その他

モータオプション

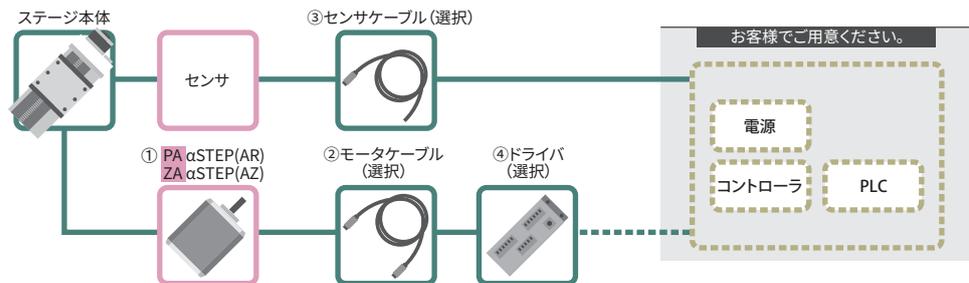
EA EtherCAT対応
 モータ型式
 STM28W100A



コード	①モータ型式	②モータケーブル選択	③エンコーダケーブル選択	④センサケーブル選択	⑤ドライバ選択
EA	STM28W100A	3A: D214-3-3R2 5A: D214-3-5R2 無記号・3・5: 付属無し	3A: D214-3-3RE2 5A: D214-3-5RE2 無記号・3・5: 付属無し	3A・3: HR10AP-S-SB-6-3 5A・5: HR10AP-S-SB-6-5 無記号: HR10AP-S-SB-6-2	3A・5A: DS1000A-EC-28 無記号・3・5: 付属無し

モータオプション

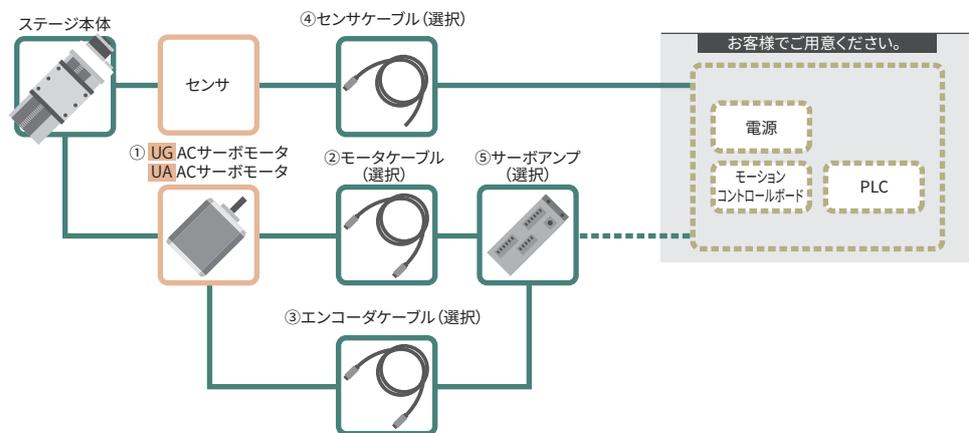
PA αSTEP (ARシリーズ)
 モータ型式
 ARM24SAK
ZA αSTEP (AZシリーズ)
 モータ型式
 AZM24AK



コード	①モータ型式	②モータケーブル選択	③センサケーブル選択	④ドライバ選択
PA	ARM24SAK	3A: CC030VA2R2 5A: CC050VA2R2 無記号・3・5: 付属無し	3A・3: HR10AP-S-SB-6-3 5A・5: HR10AP-S-SB-6-5 無記号: HR10AP-S-SB-6-2	3A・5A: ARD-K 無記号・3・5: 付属無し
ZA	AZM24AK			3A・5A: AZD-K 無記号・3・5: 付属無し

モータオプション

UG ACサーボモータ
 モータ型式
 MSMF5AZL1A2
UA ACサーボモータ
 モータ型式
 HG-KR053



コード	①モータ型式	②モータケーブル選択	③エンコーダケーブル選択	④センサケーブル選択	⑤サーボアンプ選択
UG	MSMF5AZL1A2	3A: MFMCA0030EED 5A: MFMCA0050EED 無記号・3・5: 付属無し	3A: MFECA0030EAD 5A: MFECA0050EAD 無記号・3・5: 付属無し	3A・3: HR10AP-S-SB-6-3 5A・5: HR10AP-S-SB-6-5 無記号: HR10AP-S-SB-6-2	3A・5A: MADLT05SF 無記号・3・5: 付属無し
UA	HG-KR053				3A・5A: MR-J4-10A 無記号・3・5: 付属無し

自動直動

X
 XY
 Z
 水平面Z
 XYZ
 ゴニオ
 回転
 ユニット
 制御機器

リニア
 ボール

ケイバックス
CAVE-X
 リニアボール

クロス
 ローラ

スライド
 ガイド

40
 50
 60
 70
 80
 100
 120
 その他

C
006

自動ステージ

CAVE-X POSITIONER (ケイボックス ポジショナ)

XY軸リニアボールガイド : KYG06020/KYG06030

KYG06020T-C

KYG06030T-C

KYG06020M-C

KYG06030M-C

RoHS

モータレス
対応



※写真はイメージです。

KYG06020T-C-□

1 2 3 4

MA-□

3 4

④ケーブル・上面専用位置決めピン P.1-207~
④電気仕様はP.C-019~

1 移動量

020	20mm
030	30mm

2 コネクタ仕様

T	ビッグテール	
M	パネルマウント	

3 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額/2軸分
C	標準	-
F	高トルク	+¥6,000
G	高分解能	+¥2,000
H	高トルク・高分解能	+¥12,600
MG	電磁ブレーキ付(□28)	+¥60,000

※モータオプション MG : ブレーキ解除はお客様にて制御が必要です。

3 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額/2軸分
MA	電磁ブレーキ付(□42_100V)	+¥60,000
MB	電磁ブレーキ付(□42_200V)	+¥60,000
PA	αSTEP(ARシリーズ)	+¥40,000
ZA	αSTEP(AZシリーズ)	+¥73,400
EA	EtherCAT対応	+¥24,000
UG	ACサーボ(MINAS A6)	+¥148,000
UA	ACサーボ(J4)	+¥140,000

4 ケーブルオプション (モータ:C・F・G・H・MG用)

コード	仕様	ケーブル型式	標準価格との差額/2軸分
無記号	ケーブル無し(標準)	-	-
A	2m	D214-2-2E	+¥10,000 (¥16,000)
B	2m片端バラ	D214-2-2EK	+¥10,000 (¥16,000)
C	4m	D214-2-4E	+¥12,000 (¥22,000)
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	+¥12,000 (¥22,000)
E	コネクタのみ	-	+¥3,600
F	ロボットケーブル2m	D214-2-2R	+¥16,000 (¥22,000)
G	ロボットケーブル2m片端バラ	D214-2-2RK	+¥16,000 (¥22,000)
H	ロボットケーブル4m	D214-2-4R	+¥22,000 (¥32,000)
J	ロボットケーブル4m片端バラ	D214-2-4RK	+¥22,000 (¥32,000)

※カッコ内はモータコード : MG を選択した場合の価格です。
※モータコード : MG を選択した場合は、モータ/センサーケーブルと同じ長さのブレーキ用ケーブル(片端バラロボットケーブル)が付属します。

※③・④の組合せで MGE は選べません

4 ケーブルオプション (モータ:MA・MB・PA・ZA・EA・UG・UA用)

コード	仕様	標準価格との差額/2軸分
無記号	センサーケーブル2m片端バラ	+¥10,000
3	センサーケーブル3m片端バラ	+¥10,800
5	センサーケーブル5m片端バラ	+¥13,600
3A	ドライバ・アンプ(3mケーブルセット)	別表をご確認ください
5A	ドライバ・アンプ(5mケーブルセット)	別表をご確認ください

別表

モータオプション コード	ケーブル、ドライバ・アンプセット					
	3A		5A			
MA	+¥120,000		+¥144,000			
MB	+¥120,000		+¥144,000			
PA	+¥96,000		+¥110,000			
ZA	+¥128,800		+¥142,800			
EA	+¥112,000		+¥124,000			
UG	+¥128,000		+¥140,000			
UA	+¥136,000		+¥154,000			

③モータ・④ケーブル/ドライバ組合せ

コード	ドライバ(アンプ)ケーブル モータ センサ	無記号	3			5			3A			5A						
			MA/MB/PA/ZA/EA/UG/UA	2m	3m	5m	MA/MB/PA/ZA/EA/UG/UA	3m	5m	MA/MB/PA/ZA/EA/UG/UA	3m	5m	MA/MB/PA/ZA/EA/UG/UA	3m	5m			
ケーブル	モータ ブレーキ エンコーダ			無														
ドライバ(アンプ)																		

選択例

ご希望の仕様	移動量 20mm KYG06020	+	コネクタタイプ T:ビッグテール KYG06020T	+	モータオプション G:高分解能 KYG06020T-G	+	ケーブル A:2m KYG06020T-G-A	+	▷ KYG06020T-G-A ¥204,000
価格	¥192,000		-		¥2,000		¥10,000		

ご希望の仕様	移動量 30mm KYG06030	+	コネクタタイプ M:パネルマウント KYG06030M	+	モータオプション PA:αSTEP(ARシリーズ) KYG06030M-PA	+	ケーブル 3A:ドライバ(3mケーブルセット) KYG06030M-PA-3A	+	▷ KYG06030M-PA-3A ¥332,000
価格	¥196,000		-		¥40,000		¥96,000		

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイボックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

New

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイバックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

40

50

60

70

80

100

120

その他

C
008

仕様

		SPEC			
型式		KYG06020T-C	KYG06020M-C	KYG06030T-C	KYG06030M-C
メカ仕様	移動量	20mm		30mm	
	ステージ面サイズ	60×60mm			
	コネクタタイプ	ビッグテール	パネルマウント	ビッグテール	パネルマウント
	送りねじ(ボールねじ)	φ8リード1			
	ガイド	リニアボールガイド			
自重	主材質-表面処理	特殊鋼-無電解ニッケルメッキ処理			
	自重	1.44kg	1.42kg	1.64kg	1.62kg
精度仕様	分解能	Full/Half	2μm/1μm		
		マイクロステップ	0.1μm (1/20分割時)		
	MAXスピード	20mm/sec			
	耐荷重	9kgf[88.2N]			
直角度	10μm以内/フルストローク		15μm以内/フルストローク		
センサ	リミットセンサ	有			
	原点センサ	有			
	スリット原点センサ	-			
付属ねじ(六角穴付ボルト)	M4-10 4本				
価格	1台	¥192,000		¥196,000	
	2~3台	¥160,000		¥164,000	
	4台~	¥156,000		¥160,000	
単軸仕様精度	一方向位置決め精度	5μm以内			
	繰返し位置決め精度	±0.5μm以内			
	ロストモーション	1μm以内			
	バックラッシュ	1μm以内			
	真直度	3μm以内			
	ピッチング/ヨーイング	20"以内/15"以内			

※ はモータによりSPECが変わります。

分解能・Maxスピード・自重

モータコード	C	F	G	H	MG	MA・MB	
仕様	標準	高トルク	高分解能	高トルク・高分解能	電磁ブレーキ付□28mm	電磁ブレーキ付□42mm	
モータ型式*3	C005C-90215P-1	PK525HPB-C1	PK523HPMB-C1	PK525HPMB-C1	C103A-90215PM	PKE545MC-A1	
ステップ角	0.72°		0.36°		0.72°		
分解能	Full/Half	2μm/1μm		1μm/0.5μm		2μm/1μm	
	マイクロステップ (1/20分割時)	0.1μm		0.05μm		0.1μm	
Maxスピード	20mm/sec	30mm/sec	20mm/sec	30mm/sec	20mm/sec	25mm/sec	
自重	KYG06020T(ビッグテール)	1.44kg	1.62kg	1.44kg	1.62kg	1.54kg	2.30kg
	KYG06020M(パネルマウント)	1.42kg	1.60kg	1.42kg	1.60kg	1.52kg	
	KYG06030T(ビッグテール)	1.64kg	1.82kg	1.64kg	1.82kg	1.74kg	2.50kg
	KYG06030M(パネルマウント)	1.62kg	1.80kg	1.62kg	1.80kg	1.72kg	

モータコード	PA	ZA	EA	UG	UA	
仕様	αSTEP (AR)	αSTEP (AZ)	EtherCAT対応	MINAS A6	J4	
モータ型式*3	ARM24SAK	AZM24AK	STM28W100A	MSMF5AZL1A2	HG-KR053	
分解能	1μm(1000P/R設定時)			23ビットエンコーダ (8388608P/R)*1	22ビットエンコーダ (4194304P/R)*2	
Maxスピード	30mm/sec	40mm/sec	40mm/sec	50mm/sec		
自重	KYG06020T(ビッグテール)	1.50kg		1.44kg	1.92kg	1.96kg
	KYG06020M(パネルマウント)	1.50kg		1.44kg	1.92kg	1.96kg
	KYG06030T(ビッグテール)	1.70kg		1.64kg	2.12kg	2.16kg
	KYG06030M(パネルマウント)	1.70kg		1.64kg	2.12kg	2.16kg

*1 オプションのエンコーダケーブルはインクリメンタルシステム用になります。

*2 アプソリュートシステムを構築する場合は、アンプにバッテリーを搭載する必要があります。

*3 型式は駿河精機独自の管理型式。

出荷日

数量
1~3
3
日発送

モータオプション [C/F/G/MA/PA] × コネクタ仕様 [T]

数量
1
10
日発送

上記以外組合せ

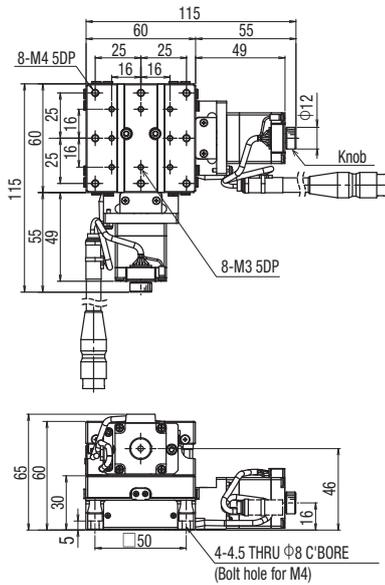
自動ステージ

CAVE-X POSITIONER (ケイベックス ポジショナ)

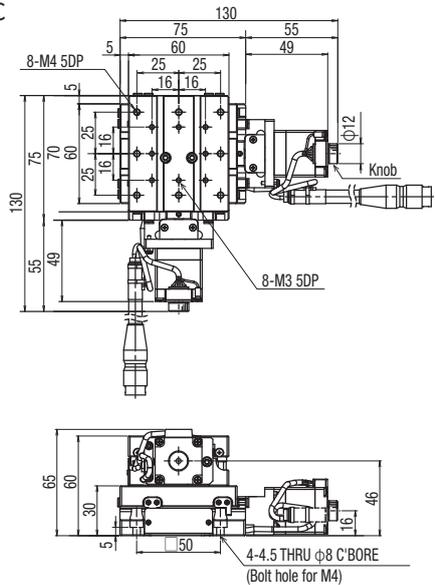
XY軸リニアボールガイド : KYG06020/KYG06030

外形寸法図

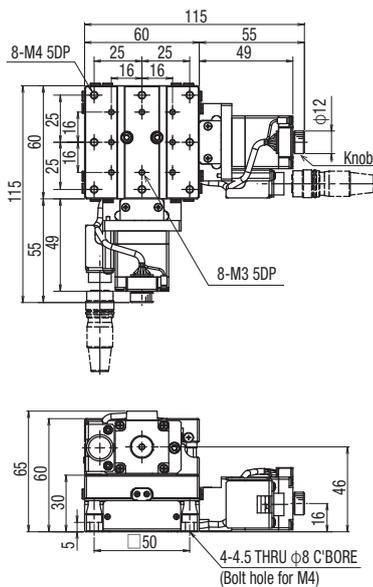
KYG06020T-C



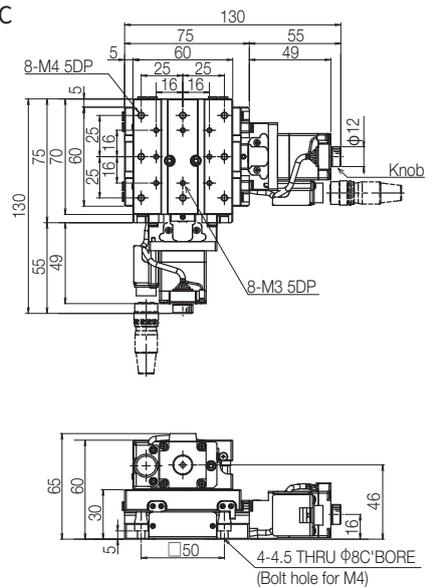
KYG06030T-C



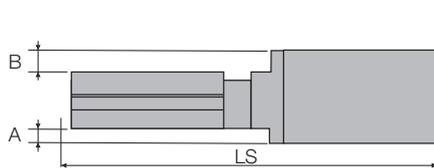
KYG06020M-C



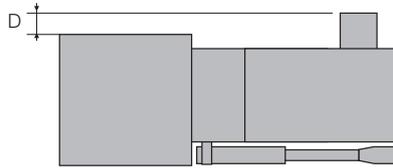
KYG06030M-C



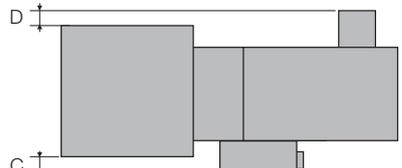
側面図



上面図：コネクタ：T (ピッグテール)



上面図：コネクタ：M (パネルマウント)



C 標準モータ

モータ型式 C005C-90215P-1

F 高トルク

モータ型式 PK525HPB-C1

G 高分解能

モータ型式 PK523HPMB-C1

H 高トルク・高分解能

モータ型式 PK525HPMB-C1

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-C	C	□28	T	-	-	-	-	115	130
KXG06***M-C			M						
KXG06***T-F	F	□28	T	-	-	-	-	134.5	149.5
KXG06***M-F			M						
KXG06***T-G	G	□28	T	-	-	-	-	115	130
KXG06***M-G			M						
KXG06***T-H	H	□28	T	-	-	-	-	134.5	149.5
KXG06***M-H			M						

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイベックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

外形寸法図

MG 電磁ブレーキ付

モータ型式 C103A-90215PM

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-MG	MG	□28	T	-	-	-	-	149	164
KXG06***M-MG			M			3.5			

MA MB 電磁ブレーキ付

モータ型式 PKE545MC-A1

※付属ドライバ MA選択時:100V、MB選択時:200V

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-MA(MB)	MA・MB	□42	T	6	6	-	2	163	178
KXG06***M-MA(MB)			M			4			

PA αSTEP(ARシリーズ)

モータ型式 ARM24SAK

ZA αSTEP(AZシリーズ)

モータ型式 AZM24AK

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-PA	PA	□28	T	-	-	-	-	128.5	143.5
KXG06***M-PA			M			3.5			
KXG06***T-ZA	ZA	□28	T	-	-	-	-	138	153
KXG06***M-ZA			M			3.5			

EA EtherCAT対応モータ

モータ型式 STM28W100A

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-EA	EA	□28	T	-	-	-	-	143.8	158.8
KXG06***M-EA			M			3.5			

UG ACサーボモータ(MINAS A6 [Panasonic])

モータ型式 MSMF5AZL1A2

UA ACサーボモータ(J4 [三菱電機])

モータ型式 HG-KR053

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-UG	UG	□38	T	4	4	-	2	174	189
KXG06***M-UG			M			3.5			
KXG06***T-UA	UA	□40	T	5	5	-	-	168.4	183.4
KXG06***M-UA			M			3.5			

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイバックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

自動ステージ

CAVE-X POSITIONER (ケイベックス ポジショナ)

Z軸リニアボールガイド : KZG06020/KZG06030

KZG06020T-C



KZG06030T-C



KZG06020M-C



KZG06030M-C



※写真はイメージです。

RoHS

モータレス
対応

KZG06020T-C-□

1 2 3 4

MA-□

3 4

③ケーブル・上面専用位置決めピン P.1-207~
④電気仕様はP.C-019~

1 移動量

020	20mm
030	30mm

2 コネクタ仕様

T	ビッグテール	
M	パネルマウント	

3 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額/1軸分
C	標準	-
F	高トルク	+¥3,000
G	高分解能	+¥1,000
H	高トルク・高分解能	+¥6,300
MG	電磁ブレーキ付(□28)	+¥30,000

※モータオプション MG: ブレーキ解除はお客様にて制御が必要です。

3 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額/1軸分
MA	電磁ブレーキ付(□42_100V)	+¥30,000
MB	電磁ブレーキ付(□42_200V)	+¥30,000
PA	αSTEP(ARシリーズ)	+¥20,000
ZA	αSTEP(AZシリーズ)	+¥36,700
EA	EtherCAT対応	+¥12,000
UG	ACサーボ(MINAS A6)	+¥74,000
UA	ACサーボ(J4)	+¥70,000

4 ケーブルオプション (モータ: C・F・G・H・MG用)

コード	仕様	ケーブル型式	標準価格との差額/1軸分
無記号	ケーブル無し(標準)		-
A	2m	D214-2-2E	+¥5,000 (¥8,000)
B	2m片端バラ	D214-2-2EK	+¥5,000 (¥8,000)
C	4m	D214-2-4E	+¥6,000 (¥11,000)
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	+¥6,000 (¥11,000)
E	コネクタのみ	-	+¥1,800
F	ロボットケーブル2m	D214-2-2R	+¥8,000 (¥11,000)
G	ロボットケーブル2m片端バラ	D214-2-2RK	+¥8,000 (¥11,000)
H	ロボットケーブル4m	D214-2-4R	+¥11,000 (¥16,000)
J	ロボットケーブル4m片端バラ	D214-2-4RK	+¥11,000 (¥16,000)

※③・④の組合せで MGE は選べません
※モータコード: MG を選択した場合は、モータ / センサケーブルと同じ長さのブレーキ用ケーブル(片端バラロボットケーブル)が付属します。

4 ケーブルオプション (モータ: MA・MB・PA・ZA・EA・UG・UA用)

コード	仕様	標準価格との差額/1軸分
無記号	センサケーブル2m片端バラ	+¥5,000
3	センサケーブル3m片端バラ	+¥5,400
5	センサケーブル5m片端バラ	+¥6,800
3A	ドライバ・アンプ(3mケーブルセット)	別表をご確認ください
5A	ドライバ・アンプ(5mケーブルセット)	別表をご確認ください

別表

モータオプション コード	ケーブル, ドライバ・アンプセット			
	3A		5A	
MA	+¥60,000	+¥72,000		
MB	+¥60,000	+¥72,000		
PA	+¥48,000	+¥55,000		
ZA	+¥64,400	+¥71,400		
EA	+¥56,000	+¥62,000		
UG	+¥64,000	+¥70,000		
UA	+¥68,000	+¥77,000		

③モータ・④ケーブル/ドライバ組合せ

コード	ドライバ(アンプ)ケーブル モータ	無記号		3		3A			5A		
		MA/MB/PA/ZA/EA/UG/UA	2m	3m	5m	MA/MB	PA/ZA	EA/UG/UA	MA/MB	PA/ZA	EA/UG/UA
ケーブル	センサ										
	モータ										
	ブレーキ										
	エンコーダ										
ドライバ(アンプ)											

選択例

ご希望の仕様	移動量 20mm	+	コネクタタイプ T:ビッグテール	+	モータオプション G:高分解能	+	ケーブル A:2m	+	▷ KZG06020T-G-A ¥113,000
価格	¥107,000		-		¥1,000		¥5,000		

ご希望の仕様	移動量 30mm	+	コネクタタイプ M:パネルマウント	+	モータオプション PA:αSTEP(ARシリーズ)	+	ケーブル 3A:ドライバ(3mケーブルセット)	+	▷ KZG06030M-PA-3A ¥177,000
価格	¥109,000		-		¥20,000		¥48,000		

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイベックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

New

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイベックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

40

50

60

70

80

100

120

その他

C
012

仕様

		SPEC			
型式		KZG06020T-C	KZG06020M-C	KZG06030T-C	KZG06030M-C
メカ仕様	移動量	20mm		30mm	
	ステージ面サイズ	60×60mm		60×70mm	
	コネクタタイプ	ビッグテール	パネルマウント	ビッグテール	パネルマウント
	送りねじ(ボールねじ)	φ8リード1			
	ガイド	リニアボールガイド			
	主材質-表面処理	特殊鋼-無電解ニッケルメッキ処理			
自重	1.08kg	1.07kg	1.18kg	1.17kg	
精度仕様	分解能	Full/Half マイクロステップ		2μm/1μm	
	MAXスピード			0.1μm (1/20分割時)	
	耐荷重(励磁時)			20mm/sec	
	垂直度	10μm以内/フルストローク		3kgf【29.4N】	
センサ	リミットセンサ			有	
	原点センサ			有	
	スリット原点センサ			-	
付属ねじ(六角穴付ボルト)			M4-10 4本		
価格	1台	¥107,000		¥109,000	
	2~6台	¥91,000		¥93,000	
	7台~	¥89,000		¥91,000	

単軸仕様精度	一方向位置決め精度	5μm以内	
	繰返し位置決め精度	±0.5μm以内	
	ロストモーション	1μm以内	
	バックラッシュ	1μm以内	
	真直度	3μm以内	
	ピッチング/ヨーイング	20°以内/15°以内	

※ はモータによりSPECが変わります。

分解能・Maxスピード・自重

モータコード	C	F	G	H	MG	MA・MB	
仕様	標準	高トルク	高分解能	高トルク・高分解能	電磁ブレーキ付□28mm	電磁ブレーキ付□42mm	
モータ型式※3	C005C-90215P-1	PK525HPB-C1	PK523HPMB-C1	PK525HPMB-C1	C103A-90215PM	PKE545MC-A1	
ステップ角	0.72°		0.36°		0.72°		
分解能	Full/Half	2μm/1μm		1μm/0.5μm		2μm/1μm	
	マイクロステップ (1/20分割時)	0.1μm		0.05μm		0.1μm	
Maxスピード	20mm/sec	30mm/sec	20mm/sec	30mm/sec	20mm/sec	25mm/sec	
自重	KZG06020T (ビッグテール)	1.08kg	1.17kg	1.08kg	1.17kg	1.13kg	1.51kg
	KZG06020M (パネルマウント)	1.07kg	1.16kg	1.07kg	1.16kg	1.12kg	
	KZG06030T (ビッグテール)	1.18kg	1.27kg	1.18kg	1.27kg	1.23kg	1.61kg
	KZG06030M (パネルマウント)	1.17kg	1.26kg	1.17kg	1.26kg	1.22kg	

モータコード	PA	ZA	EA	UG	UA	
仕様	αSTEP (AR)	αSTEP (AZ)	EtherCAT対応	MINAS A6	J4	
モータ型式※3	ARM24SAK	AZM24AK	STM28W100A	MSMF5AZL1A2	HG-KR053	
分解能	1μm(1000P/R設定時)			23ビットエンコーダ (8388608P/R)※1	22ビットエンコーダ (4194304P/R)※2	
Maxスピード	30mm/sec	40mm/sec	40mm/sec	50mm/sec		
自重	KZG06020T (ビッグテール)	1.11kg		1.08kg	1.32kg	1.34kg
	KZG06020M (パネルマウント)					
	KZG06030T (ビッグテール)	1.21kg		1.18kg	1.42kg	1.44kg
	KZG06030M (パネルマウント)					

※1 オプションのエンコーダケーブルはインクリメンタルシステム用になります。

※2 アブソリュートシステムを構築する場合は、アンプにバッテリーを搭載する必要があります。

※3 型式は駿河精機独自の管理型式。

出荷日

3 数量
1~3
日目発送

モータオプション [C/F/G/MA/PA] × コネクタ仕様 [T]

10 数量
1
日目発送

上記以外組合せ

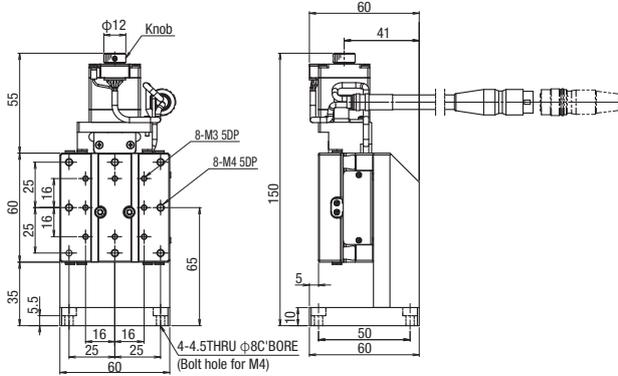
自動ステージ

CAVE-X POSITIONER (ケイベックス ポジショナ)

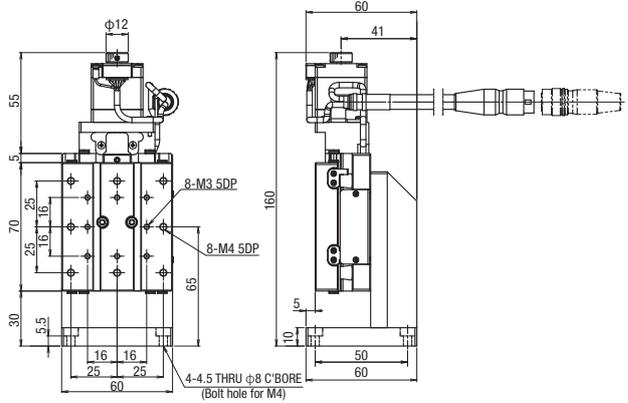
Z軸リニアボールガイド : KZG06020/KZG06030

外形寸法図

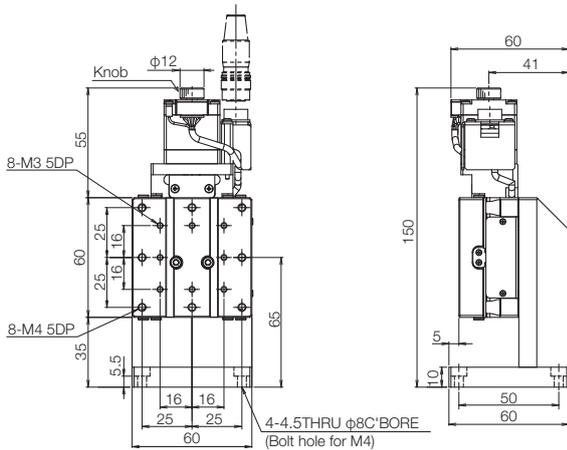
KZG06020T-C



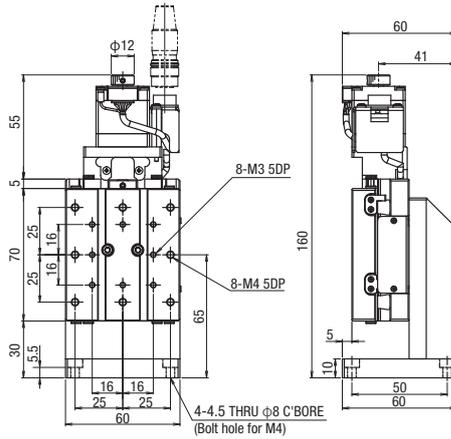
KZG06030T-C



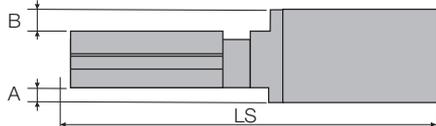
KZG06020M-C



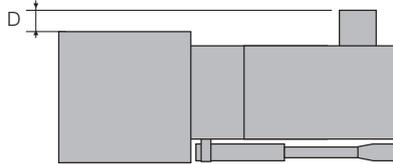
KZG06030M-C



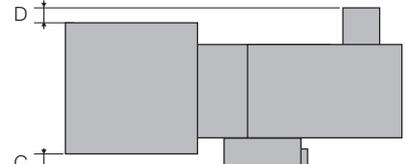
側面図



上面図：コネクタ：T (ビッグテール)



上面図：コネクタ：M (パネルマウント)



C 標準モータ

モータ型式 C005C-90215P-1

F 高トルク

モータ型式 PK525HPB-C1

G 高分解能

モータ型式 PK523HPMB-C1

H 高トルク・高分解能

モータ型式 PK525HPMB-C1

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-C	C	□28	T	-	-	-	-	115	130
KXG06***M-C			M	-	-	-	-	-	-
KXG06***T-F	F	□28	T	-	-	-	-	134.5	149.5
KXG06***M-F			M	-	-	-	-	-	-
KXG06***T-G	G	□28	T	-	-	-	-	115	130
KXG06***M-G			M	-	-	-	-	-	-
KXG06***T-H	H	□28	T	-	-	-	-	134.5	149.5
KXG06***M-H			M	-	-	-	-	-	-

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイベックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

C

013

外形寸法図

MG 電磁ブレーキ付

モータ型式 C103A-90215PM

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-MG	MG	□28	T	-	-	-	-	149	164
KXG06***M-MG			M			3.5			

MA MB 電磁ブレーキ付

モータ型式 PKE545MC-A1

※付属ドライバ MA選択時:100V、MB選択時:200V

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-MA(MB)	MA・MB	□42	T	6	6	-	2	163	178
KXG06***M-MA(MB)			M			4			

PA αSTEP(ARシリーズ)

モータ型式 ARM24SAK

ZA αSTEP(AZシリーズ)

モータ型式 AZM24AK

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-PA	PA	□28	T	-	-	-	-	128.5	143.5
KXG06***M-PA			M			3.5			
KXG06***T-ZA	ZA	□28	T	-	-	-	-	138	153
KXG06***M-ZA			M			3.5			

EA EtherCAT対応モータ

モータ型式 STM28W100A

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-EA	EA	□28	T	-	-	-	-	143.8	158.8
KXG06***M-EA			M			3.5			

UG ACサーボモータ(MINAS A6 [Panasonic])

モータ型式 MSMF5AZL1A2

UA ACサーボモータ(J4 [三菱電機])

モータ型式 HG-KR053

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-UG	UG	□38	T	4	4	-	2	174	189
KXG06***M-UG			M			3.5			
KXG06***T-UA	UA	□40	T	5	5	-	-	168.4	183.4
KXG06***M-UA			M			3.5			

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイバックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

C

014

自動ステージ

CAVE-X POSITIONER (ケイベックス ポジショナ)

XYZ軸リニアボールガイド : KWG06020/KWG06030

KWG06020T-C



KWG06030T-C



KWG06020M-C



KWG06030M-C



RoHS

モータレス
対応

※写真はイメージです。

KWG06020T-C-□

1 2 3 4

MA-□

3 4

③ケーブル・上面専用位置決めピン P.1-207~
④電気仕様はP.C-019~

1 移動量

020	20mm
030	30mm

2 コネクタ仕様

T	ビッグテール	
M	パネルマウント	

3 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額/3軸分
C	標準	-
F	高トルク	+¥9,000
G	高分解能	+¥3,000
H	高トルク・高分解能	+¥18,900
MG	電磁ブレーキ付(□28)	+¥90,000

※モータオプション MG：ブレーキ解除はお客様にて制御が必要です。

4 ケーブルオプション (モータ：C・F・G・H・MG用)

コード	仕様	ケーブル型式	標準価格との差額/3軸分
無記号	ケーブル無し(標準)		-
A	2m	D214-2-2E	+¥15,000 (¥24,000)
B	2m片端バラ	D214-2-2EK	+¥15,000 (¥24,000)
C	4m	D214-2-4E	+¥18,000 (¥33,000)
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	+¥18,000 (¥33,000)
E	コネクタのみ	-	+¥5,400
F	ロボットケーブル2m	D214-2-2R	+¥24,000 (¥33,000)
G	ロボットケーブル2m片端バラ	D214-2-2RK	+¥24,000 (¥33,000)
H	ロボットケーブル4m	D214-2-4R	+¥33,000 (¥48,000)
J	ロボットケーブル4m片端バラ	D214-2-4RK	+¥33,000 (¥48,000)

※カッコ内はモータコード：MGを選択した場合の価格です。
※モータコード：MGを選択した場合は、モータ/センサケーブルと同じ長さのブレーキ用ケーブル(片端バラロボットケーブル)が付属します。
※③・④の組合せて MGE は選べません

3 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額/3軸分
MA	電磁ブレーキ付(□42_100V)	+¥90,000
MB	電磁ブレーキ付(□42_200V)	+¥90,000
PA	αSTEP(ARシリーズ)	+¥60,000
ZA	αSTEP(AZシリーズ)	+¥110,100
EA	EtherCAT対応	+¥36,000
UG	ACサーボ(MINAS A6)	+¥222,000
UA	ACサーボ(J4)	+¥210,000

4 ケーブルオプション (モータ：MA・MB・PA・ZA・EA・UG・UA用)

コード	仕様	標準価格との差額/3軸分
無記号	センサケーブル2m片端バラ	+¥15,000
3	センサケーブル3m片端バラ	+¥16,200
5	センサケーブル5m片端バラ	+¥20,400
3A	ドライバ・アンプ(3mケーブルセット)	別表をご確認ください
5A	ドライバ・アンプ(3mケーブルセット)	別表をご確認ください

別表

モータオプション コード	ケーブル, ドライバ・アンプセット	
	3A	5A
MA	+¥180,000	+¥216,000
MB	+¥180,000	+¥216,000
PA	+¥144,000	+¥165,000
ZA	+¥193,200	+¥214,200
EA	+¥168,000	+¥186,000
UG	+¥192,000	+¥210,000
UA	+¥204,000	+¥231,000

③モータ・④ケーブル/ドライバ組合せ

コード	ドライバ(アンプ)ケーブル	無記号			3A			5A		
		MA/MB/PA/ZA/EA/UG/UA	3	5	MA/MB/PA/ZA/EA/UG/UA	3	5	MA/MB/PA/ZA/EA/UG/UA	3	5
ケーブル	モータ	2m	3m	5m	3m			5m		
	センサ				3m			5m		
	モータ ブレーキ		無		3m			5m		
	エンコーダ									5m
ドライバ(アンプ)		無			有					

選択例

ご希望の仕様	移動量 20mm KWG06020	+	コネクタタイプ T:ビッグテール KWG06020T	+	モータオプション G:高分解能 KWG06020-G	+	ケーブル A:2m KWG06020T-G-A	+	▷ KWG06020T-G-A ¥317,000
価格	¥299,000		-		¥3,000		¥15,000		

ご希望の仕様	移動量 30mm KWG06030	+	コネクタタイプ M:パネルマウント KWG06030M	+	モータオプション PA:αSTEP(ARシリーズ) KWG06030M-PA	+	ケーブル 3A:ドライバ(3mケーブルセット) KWG06030M-PA-3A	+	▷ KWG06030M-PA-3A ¥509,000
価格	¥305,000		-		¥60,000		¥144,000		

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイベックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

New

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイバックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

40

50

60

70

80

100

120

その他

C
016

仕様

		SPEC			
型式		KWG06020T-C	KWG06020M-C	KWG06030T-C	KWG06030M-C
メカ仕様	移動量	20mm		30mm	
	ステージ面サイズ	60×60mm		60×70mm	
	コネクタタイプ	ビッグテール	パネルマウント	ビッグテール	パネルマウント
	送りねじ(ボールねじ)	φ8リード1			
	ガイド	リニアボールガイド			
精度仕様	主材質-表面処理	特殊鋼-無電解ニッケルメッキ処理			
	自重	2.52kg	2.49kg	2.82kg	2.79kg
	分解能	Full/Half 2μm/1μm マイクロステップ 0.1μm (1/20分割時)			
	MAXスピード	20mm/sec			
センサ	耐荷重	3kgf【29.4N】			
	直角度	10μm以内/フルストローク		15μm以内/フルストローク	
	垂直度	10μm以内/フルストローク		15μm以内/フルストローク	
	リミットセンサ	有			
付属ねじ(六角穴付ボルト)	原点センサ	有			
	スリット原点センサ	-			
	価格	1台 ¥299,000 2台~ ¥251,000		¥305,000 ¥257,000	

単軸仕様精度	一方向位置決め精度	5μm以内			
	繰返し位置決め精度	±0.5μm以内			
	ロストモーション	1μm以内			
	バックラッシュ	1μm以内			
	真直度	3μm以内			
	ピッチング/ヨーイング	20"以内/15"以内			

※ はモータによりSPECが変わります。

分解能・Maxスピード・自重

モータコード	C	F	G	H	MG	MA・MB	
仕様	標準	高トルク	高分解能	高トルク・高分解能	電磁ブレーキ付□28mm	電磁ブレーキ付□42mm	
モータ型式※3	C005C-90215P-1	PK525HPB-C1	PK523HPMB-C1	PK525HPMB-C1	C103A-90215PM	PKE545MC-A1	
ステップ角	0.72°		0.36°		0.72°		
分解能	Full/Half	2μm/1μm		1μm/0.5μm		2μm/1μm	
	マイクロステップ (1/20分割時)	0.1μm		0.05μm		0.1μm	
Maxスピード	20mm/sec	30mm/sec	20mm/sec	30mm/sec	20mm/sec	25mm/sec	
自重	KWG06020T (ビッグテール)	2.52kg	2.79kg	2.52kg	2.79kg	2.67kg	3.81kg
	KWG06020M (パネルマウント)	2.49kg	2.76kg	2.49kg	2.76kg	2.64kg	
	KWG06030T (ビッグテール)	2.82kg	3.09kg	2.82kg	3.09kg	2.97kg	4.11kg
	KWG06030M (パネルマウント)	2.79kg	3.06kg	2.79kg	3.06kg	2.94kg	

モータコード	PA	ZA	EA	UG	UA
仕様	αSTEP (AR)	αSTEP (AZ)	EtherCAT対応	MINAS A6	J4
モータ型式※3	ARM24SAK	AZM24AK	STM28W100A	MSMF5AZL1A2	HG-KR053
分解能	1μm(1000P/R設定時)			23ビットエンコーダ (8388608P/R)※1	22ビットエンコーダ (4194304P/R)※2
Maxスピード	30mm/sec	40mm/sec	40mm/sec	50mm/sec	
自重	KWG06020T (ビッグテール)	2.61kg		2.52kg	3.30kg
	KWG06020M (パネルマウント)	2.61kg		2.52kg	3.30kg
	KWG06030T (ビッグテール)	2.91kg		2.82kg	3.60kg
	KWG06030M (パネルマウント)	2.91kg		2.82kg	3.60kg

※1 オプションのエンコーダケーブルはインクリメンタルシステム用になります。

※2 アブソリュートシステムを構築する場合は、アンプにバッテリーを搭載する必要があります。

※3 型式は駿河精機独自の管理型式。

出荷日

数量
3
1
目発送

モータオプション [C/F/G/MA/PA] × コネクタ仕様 [T]

数量
10
1
目発送

上記以外組合せ

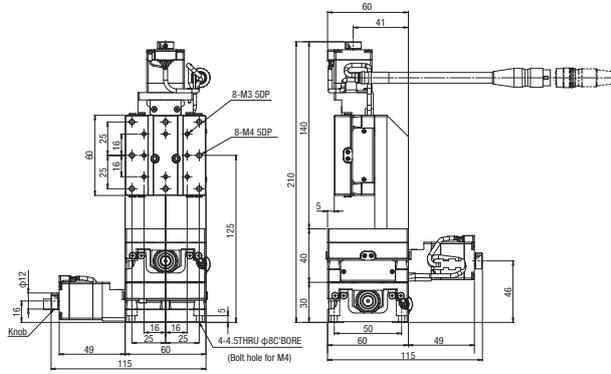
自動ステージ

CAVE-X POSITIONER (ケイベックス ポジショナ)

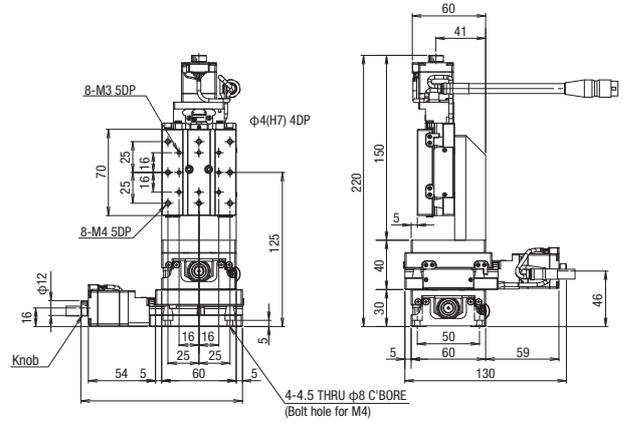
XYZ軸リニアボールガイド : KWG06020/KWG06030

外形寸法図

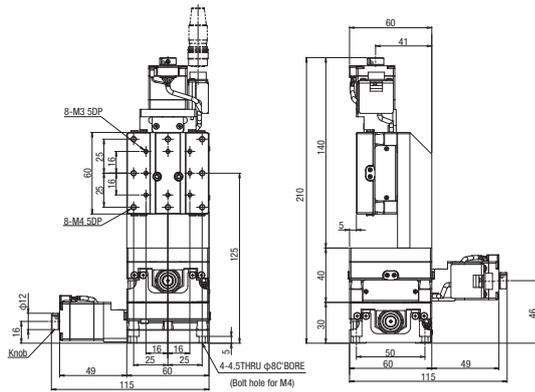
KWG06020T-C



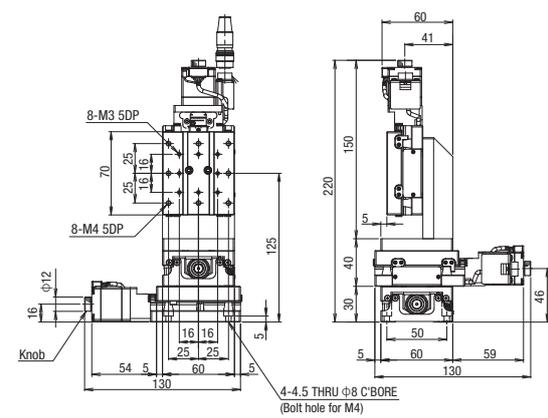
KWG06030T-C



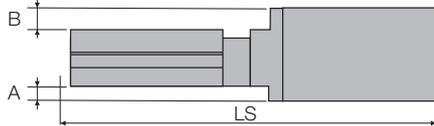
KWG06020M-C



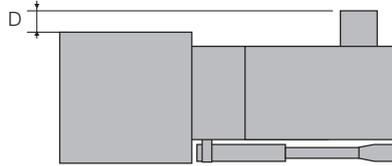
KWG06030M-C



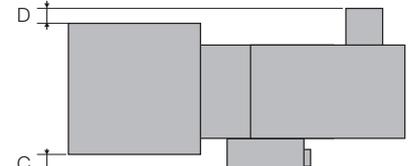
側面図



上面図 : コネクタ : T (ピッグテール)



上面図 : コネクタ : M (パネルマウント)



C 標準モータ

モータ型式 C005C-90215P-1

F 高トルク

モータ型式 PK525HPB-C1

G 高分解能

モータ型式 PK523HPMB-C1

H 高トルク・高分解能

モータ型式 PK525HPMB-C1

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-C	C	□28	T	-	-	-	-	115	130
KXG06***M-C			M	-	-	-	-	134.5	149.5
KXG06***T-F			T	-	-	-	-	115	130
KXG06***M-F	F	□28	M	-	-	-	-	134.5	149.5
KXG06***T-G			T	-	-	-	-	115	130
KXG06***M-G			M	-	-	-	-	134.5	149.5
KXG06***T-H	H	□28	T	-	-	-	-	115	130
KXG06***M-H			M	-	-	-	-	134.5	149.5

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイベックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

外形寸法図

MG 電磁ブレーキ付

モータ型式 C103A-90215PM

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-MG	MG	□28	T	-	-	-	-	149	164
KXG06***M-MG			M			3.5			

MA MB 電磁ブレーキ付

モータ型式 PKE545MC-A1

※付属ドライバ MA選択時:100V、MB選択時:200V

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-MA(MB)	MA・MB	□42	T	6	6	-	2	163	178
KXG06***M-MA(MB)			M			4			

PA αSTEP(ARシリーズ)

モータ型式 ARM24SAK

ZA αSTEP(AZシリーズ)

モータ型式 AZM24AK

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-PA	PA	□28	T	-	-	-	-	128.5	143.5
KXG06***M-PA			M			3.5			
KXG06***T-ZA	ZA	□28	T	-	-	-	-	138	153
KXG06***M-ZA			M			3.5			

EA EtherCAT対応モータ

モータ型式 STM28W100A

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-EA	EA	□28	T	-	-	-	-	143.8	158.8
KXG06***M-EA			M			3.5			

UG ACサーボモータ(MINAS A6 [Panasonic])

モータ型式 MSMF5AZL1A2

UA ACサーボモータ(J4 [三菱電機])

モータ型式 HG-KR053

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)	
								移動量20mm	移動量30mm
KXG06***T-UG	UG	□38	T	4	4	-	2	174	189
KXG06***M-UG			M			3.5			
KXG06***T-UA	UA	□40	T	5	5	-	-	168.4	183.4
KXG06***M-UA			M			3.5			

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボールケイバックス
CAVE-X
リニアボールクロス
ローラスライド
ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

C

018

電気仕様: KXG06020/KXG06030

モータ・電気仕様(5相ステッピングモータ)

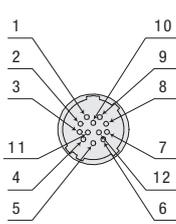
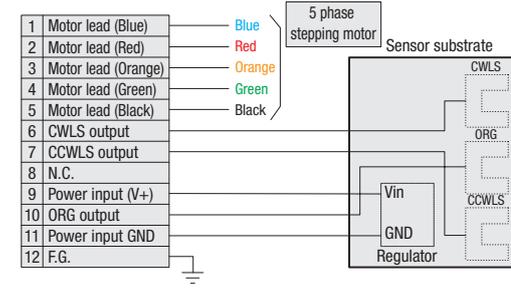
モータコード		C	F	G	H
ステージ型式(※1)		KXG06020/KXG06030			
タイプ		5相ステッピングモータ(0.75A/相)			
特徴		標準	高トルク	高分解能	高トルク・高分解能
型式(※3)		C005C-90215P-1	PK525HPB-C1	PK523HPMB-C1	PK525HPMB-C1
電磁ブレーキ		—			
メーカー		オリエンタルモーター(株)			
ステップ角		0.72°		0.36°	
質量		0.11kg	0.2kg	0.11kg	0.2kg
モータサイズ		□寸法 28mm			
		L寸法			
励磁最大静止トルク		0.048N・m	0.073N・m	0.038N・m	0.081N・m
推奨ドライバ		CVD507-K-A9			
ドライバ電源入力		DC24V±10% 1.4A(MAX)			
ブレーキ部電源入力		—			
コネクタ	ビッグテール	HR10A-10J-12P(73)(ヒロセ電機(株))			
	パネルマウント	HR10A-10R-12P(73)(ヒロセ電機(株))			
	受側型式	HR10A-10P-12S(73)(ヒロセ電機(株))			
センサ基板	リミットセンサ	有			
	原点センサ	有			
	スリット原点センサ	—			
	搭載センサ	フォト・マイクロセンサ EE-SX4320(オムロン(株))			
	電源電圧	DC5~24V±5%			
	消費電流	合計60mA以下			
	制御出力	NPNオープンコレクタ出力 DC30V以下 10mA以下 検出(遮光時): 出力トランジスタOFF(非導通)			

※1 XY(KYG)、Z(KZG)、XYZ(KWG)も電気仕様は同じです。

※2 モータ単体性能の詳細はP.1-213~

※3 型式は駿河精機独自の管理型式

ピン配列・結線図

C・F・G・H	モータ・センサ共通	<p>【ピン配列(共通)】</p> <p>ビッグテール仕様コネクタ型式: HR10A-10J-12P(73)(HRS)</p> <p>パネルマウント仕様コネクタ型式: HR10A-10R-12P(73)(HRS)</p> 	<p>【結線図(共通)】</p> 
---------	-----------	--	---

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニア
ボール

ケイベックス
CAVE-X
リニアボール

クロス
ローラ

スライド
ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

モータ・電気仕様(ブレーキ付)

モータコード		MG	MA	MB	
モータ仕様 (※2)	ステージ型式(※1)	KXG06020/KXG06030			
	タイプ	5相ステッピングモータ(ブレーキ付き、0.75A/相)	5相ステッピングモータ(ブレーキ付き、0.35A/相)		
	特徴	□28ブレーキ付き	□42ブレーキ付き		
	型式(※3)	C103A-90215PM	PKE545MC-A1		
	電磁ブレーキ	有	有		
	メーカー	オリエンタルモーター(株)			
	ステップ角	0.72°			
	質量	0.17kg	0.52kg		
	モータサイズ	□寸法 L寸法	□28mm 65.5mm	□42mm 75mm	
	励磁最大静止トルク	0.048N・m	0.27N・m		
推奨ドライバ・アンプ型式	CVD507-K-A9	RKSD503M-A	RKSD503M-C		
入力電源(電圧・周波数)	DC24V±10% 1.4A(MAX)	単相AC100-120V 50/60Hz	単相AC200-240V 50/60Hz		
ブレーキ部電源入力	DC24V±5% 0.05A	DC24V±5% 0.08A			
コネクタ	ビッグテール	モータ・センサ: HR10A-10J-12P(73)(ヒロセ電機(株)) ブレーキ: PALR-02VF(JST)	モータ: 5557-06R-210(日本モレックス(合)) ブレーキ: 5557-02R-210(日本モレックス(合)) センサ: HR10A-7J-6P(73)(ヒロセ電機(株))		
	パネルマウント	モータ・センサ: HR10A-10R-12P(73)(ヒロセ電機(株)) ブレーキ: PALR-02VF(JST)	モータ: 5557-06R-210(日本モレックス(合)) ブレーキ: 5557-02R-210(日本モレックス(合)) センサ: HR10A-7R-6P(73)(ヒロセ電機(株))		
	受側型式	モータ・センサ: HR10A-10P-12S(73)(ヒロセ電機(株)) ブレーキ: PAP-02V-S(JST)	モータ: 5559-06P-210(日本モレックス(合)) ブレーキ: 5559-02P-210(日本モレックス(合)) センサ: HR10A-7P-6S(73)(ヒロセ電機(株))		
センサ基板	リミットセンサ	有			
	原点センサ	有			
	スリット原点センサ	-			
	搭載センサ	フォト・マイクロセンサ EE-SX4320(オムロン(株))			
	電源電圧	DC5~24V±5%			
	消費電流	合計60mA以下			
	制御出力	NPNオープンコレクタ出力 DC30V以下 10mA以下 検出(遮光時): 出力トランジスタOFF(非導通)			

※1 XY(KYG)、Z(KZG)、XYZ(KWG)も電気仕様は同じです。
 ※2 モータ単体性能の詳細はP.1-213~
 ※3 型式は駿河精機独自の管理型式

ピン配列・結線図

【モータ・センサ共通】 モータコード: C・F・G・Hと同一

MG ブレーキ

【受側ケーブル】型式: BCBL2-S-□(□は長さ)※可動用

Motor side Connector: PAP-02V-S(J.S.T.MFG.)
Contact: SPHD-002T-P0.5(J.S.T.MFG.)

UL20276 AWG24 1P Black

2m⁺⁵⁰₋₀ mm, 4m⁺⁵⁰₋₀ mm, 6m⁺¹⁸⁰₋₀ mm

Pin	Signals
1	DC24V
2	GND

※The shields are disconnected with the connector.

MG ブレーキ

【電磁ブレーキ付モータ】

Motor: C103A-90215PM(ORIENTAL MOTOR)

Motor: C103A-90215PM(ORIENTAL MOTOR)

Connector: PALR-02VF(J.S.T.MFG.)
Contact: SPAL-002T-P0.5(J.S.T.MFG.)

UL3265 AWG26

Heat-shrinkable tubing φ3

100mm⁺³⁰₋₀ mm

Signals	Pin
DC24V	1
GND	2

Motor brake(Motor side)
Signals
Motor brake DC24V
Motor brake GND

MA・MB センサ

【受側ケーブル】型式: CC030VPFB(3m)/CC050VPFB(5m)※固定用

Driver Side Connector: 5557-06R-210(Molex)
Motor Side Connector: 5559-06P-210(Molex)

3m, 5m

MA・MB センサ

【受側ケーブル】型式: HR10AP-S-SB-6-□(□は長さ)※固定用

Sensor side Connector (Female): HR10A-7P-6S(73)(HRS)

ULAWM20276 AWG28 3P Black

2m⁺⁵⁰₋₀ mm, 3m⁺⁵⁰₋₀ mm, 5m⁺¹⁵⁰₋₀ mm

*The shields are connected with the connector shell.

Pin	Signals
1	CWLS
2	CCWLS
3	ORG
4	NORG
5	V+
6	V-

MA・MB センサ

【ピン配列(共通)】

ビッグテール仕様コネクタ型式: HR10A-7J-6P(73)(HRS)
 パネルマウント仕様コネクタ型式: HR10A-7R-6P(73)(HRS)

【結線図】

1 CWLS output
2 CCWLS output
3 ORG output
4 N.C.
5 Power input(+)
6 Power input(-)

Sensor substrate
CWLS
CCWLS
ORG
V+
GND
Regulator

電気仕様 : KXG06020/KXG06030

モータ・電気仕様 (αSTEP/EtherCAT対応モータ)

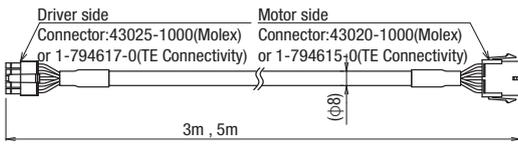
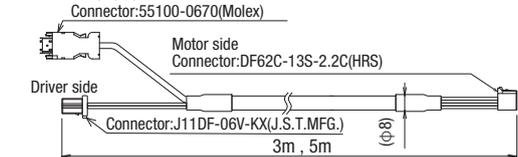
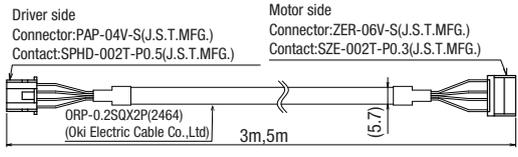
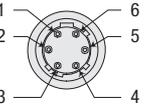
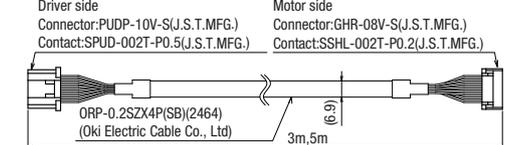
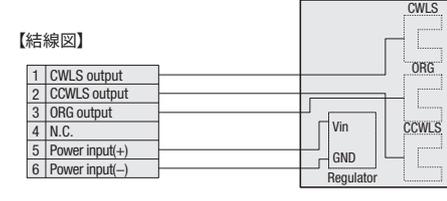
モータコード	PA	ZA	EA
ステージ型式(※1)	KXG06020/KXG06030		
タイプ	αSTEP (ARシリーズ)	αSTEP (AZシリーズ)	2相クロードステッピングモータ
特徴	脱調レス、インクリメンタル	脱調レス、アブソリュート	脱調レス、インクリメンタル、EtherCAT
型式(※3)	ARM24SAK	AZM24AK	STM28W100A
電磁ブレーキ	-		
メーカー	オリエンタルモーター(株)		
ステップ角	0.36°(1000P/R時)		
質量	0.15kg	0.15kg	0.12kg
モータサイズ	□寸法 L寸法	□28mm 54.5mm	59.3mm
励磁最大静止トルク	0.055N・m	0.095N・m	0.085N・m
推奨ドライバ型式	ARD-K	AZD-K	DS1000A-EC-28
ドライバ電源入力	DC24V±10%	DC24V±5%	DC24V±10%
ブレーキ部電源入力	-		
ビッグテール	モータ: 43025-1000 (日本モレックス(合)) または1-794617-0 (TE Connectivity) センサ: HR10A-7J-6P(73) (ヒロセ電機(株))	モータ: DF62B-13EP-2.2C (ヒロセ電機(株)) センサ: HR10A-7J-6P(73) (ヒロセ電機(株))	モータ: B06B-ZESK-D (JST) エンコーダ: SM08B-GHS-TB (JST) センサ: HR10A-7J-6P(73) (ヒロセ電機(株)) ドライバI/Oハウジング: PUDP-24V-S ドライバI/Oコンタクト: SPUD-002T-P0.5
パネルマウント	モータ: 43025-1000 (日本モレックス(合)) または1-794617-0 (TE Connectivity) センサ: HR10A-7R-6P(73) (ヒロセ電機(株))	モータ: DF62B-13EP-2.2C (ヒロセ電機(株)) センサ: HR10A-7R-6P(73) (ヒロセ電機(株))	モータ: B06B-ZESK-D (JST) エンコーダ: SM08B-GHS-TB (JST) センサ: HR10A-7R-6P(73) (ヒロセ電機(株)) ドライバI/Oハウジング: PUDP-24V-S ドライバI/Oコンタクト: SPUD-002T-P0.5
受側型式	モータ: 43020-1000 (日本モレックス(合)) または1-794615-0 (TE Connectivity) センサ: HR10A-7P-6S(73) (ヒロセ電機(株))	モータ: DF62C-13S-2.2C (ヒロセ電機(株)) センサ: HR10A-7P-6S(73) (ヒロセ電機(株))	モータ: ZER-06V-S (JST) エンコーダ: GHR-08V-S (JST) センサ: HR10A-7P-6S(73) (ヒロセ電機(株))
リミットセンサ	有		
原点センサ	有		
スリット原点センサ	-		
搭載センサ	フォト・マイクロセンサ EE-SX4320 (オムロン(株))		
電源電圧	DC5~24V±5%		
消費電流	合計60mA以下		
制御出力	NPNオープンコレクタ出力 DC30V以下 10mA以下		
出力論理	検出(遮光時): 出力トランジスタOFF(非導通)		

※1 XY (KYG)、Z (KZG)、XYZ (KWG) も電気仕様は同じです。

※2 モータ単体性能の詳細は P.1-213~

※3 型式は駿河精機独自の管理型式

ピン配列・結線図

モータコード	モータ・エンコーダ	センサ (共通)														
PA	<p>【受側ケーブル】型式: CC030VA2R2(3m)/CC050VA2R2(5m)※可動用</p> 	<p>【受側ケーブル】型式: HR10AP-S-SB-6-□ (□は長さとなります。) ※固定用</p> <p>Sensor side Connector (Female): HR10A-7P-6S (73) (HRS)</p> <p>ULAWM20276 AWG28 3P Black</p> 														
ZA	<p>【受側ケーブル】型式: CC030VZ2R2(3m)/CC050VZ2R2(5m)※可動用</p> 	<p>*The shields are connected with the connector shell.</p> <table border="1"> <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-
Pin	Signals															
1	CWLS															
2	CCWLS															
3	ORG															
4	NORG															
5	V+															
6	V-															
EA	<p>【受側ケーブル】型式: D214-3-3R2(3m)/D214-3-5R2(5m)※可動用</p> 	<p>【ステージ結線図】</p> <p>ビッグテール仕様コネクタ型式: HR10A-7J-6P(73) (HRS) パネルマウント仕様コネクタ型式: HR10A-7R-6P(73) (HRS)</p> 														
	<p>【受側ケーブル】型式: D214-3-3RE2(3m)/D214-3-5RE2(5m)※可動用</p> 	<p>【結線図】</p> 														

自動直動

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

リニアボール

ケイベックス CAVE-X リニアボール

クロスローラ

スライドガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

モータ・電気仕様 (ACサーボモータ)

モータコード		UG	UA
ステージ型式(※1)		KXG06020/KXG06030	
モータ仕様(※2)	タイプ	ACサーボモータ	ACサーボモータ
	特徴	高速	高速
	型式(※3)	MSMF5AZL1A2	HG-KR053
	電磁ブレーキ	-	
	メーカー	パナソニック(株)	三菱電機(株)
	ステップ角	アブソリュート・インクリメンタル共用23ビットエンコーダ (分解能: 8388608P/R) ※4	アブソリュート・インクリメンタル共用22ビットエンコーダ (分解能: 4194304P/R) ※5
	質量	0.32kg	0.34kg
	モータサイズ	□寸法 L寸法	□40mm 66.4mm
	最大トルク	0.48N・m	0.56N・m
	推奨アンプ型式	MADLT05SF	MR-J4-10A
ドライバ電源入力	三相・単相AC200-240V 50/60Hz		
ブレーキ部電源入力	-		
コネクタ	ビッグテール	モータ: 172167-1 (TE Connectivity) エンコーダ: 172169-1 (TE Connectivity) センサ: HR10A-7J-6P(73) (ヒロセ電機(株))	モータ: メーカー標準 エンコーダ: メーカー標準 センサ: HR10A-7J-6P(73) (ヒロセ電機(株))
	パネルマウント	モータ: 172167-1 (TE Connectivity) エンコーダ: 172169-1 (TE Connectivity) センサ: HR10A-7R-6P(73) (ヒロセ電機(株))	モータ: メーカー標準 エンコーダ: メーカー標準 センサ: HR10A-7R-6P(73) (ヒロセ電機(株))
	受側型式	モータ: 172159-1 (TE Connectivity) エンコーダ: 172161-1 (TE Connectivity) センサ: HR10A-7P-6S(73) (ヒロセ電機(株))	モータ: JN4FT04SJ1-R (日本航空電子工業(株)) エンコーダ: 1674320-1 (TE Connectivity) センサ: HR10A-7P-6S(73) (ヒロセ電機(株))
センサ基板	リミットセンサ	有	
	原点センサ	有	
	スリット原点センサ	-	
	搭載センサ	フォト・マイクロセンサ EE-SX4320 (オムロン(株))	
	電源電圧	DC5~24V±5%	
	消費電流	合計60mA以下	
	制御出力	NPNオープンコレクタ出力 DC30V以下 10mA以下	
出力論理	検出(遮光時): 出力トランジスタOFF (非導通)		

- ※1 XY (KYG)、Z (KZG)、XYZ (KWG) も電気仕様は同じです。
- ※2 モータ単体性能の詳細は P.1-213~
- ※3 型式は駿河精機独自の管理型式
- ※4 オプションのエンコーダケーブルはインクリメンタルシステム用になります。
- ※5 アブソリュートシステムを構築する場合は、アンプにバッテリーを搭載する必要があります。

ピン配列・結線図

モータコード	モータ・エンコーダ	センサ (共通)
UG	モータ 【受側ケーブル】型式: MFMA0030EED(3m)/MFMA0050EED(5m)※可動用 	センサ (共通) 【受側ケーブル】型式: HR10AP-SB-6-□ (□は長さとなります。)※固定用 Sensor side Connector (Female): HR10A-7P-6S (73) (HRS) ULAWM20276 AWG28 3P Black
	エンコーダ 【受側ケーブル】型式: MFCA0030EAD(3m)/MFCA0050EAD(5m)※固定用 	
UA	モータ 【受側ケーブル】型式: SVPM-J3HF1-B-□-02S※可動用 Motor side Connector: JN4FT04SJ1-R (JAE) Loose wire on the servo amplifier side NA3CTR-18-4 (MISUMI) ULAWM2517 AWG18 	【ステージ結線図】 ビッグテール仕様コネクタ型式: HR10A-7J-6P(73) (HRS) パネルマウント仕様コネクタ型式: HR10A-7R-6P(73) (HRS)
	エンコーダ 【受側ケーブル】型式: SVEM-J3HF1-B-□※可動用 Motor (encoder) side Connector: 1674320-1 (TE Connectivity) Servo amplifier side Receptacle: 36210-0100FD (3M) ShellKit : 36310-3200-008 (3M) NAMFSB-23-3P (MISUMI) ULAWM2576 AWG23 	

*The shields are connected with the connector shell.

Shield Color	Pin	Signals
Orange/Black	1	CWLS
Orange/Red	2	CCWLS
Gray/Black	3	ORG
Gray/Red	4	NORG
White/Black	5	V+
White/Red	6	V-

【結線図】

自動直動
X
XY
Z
水平面Z
XYZ
ゴニオ
回転
ユニット
制御機器

リニアボール

ケイベックス CAVE-X リニアボール

クロスローラ

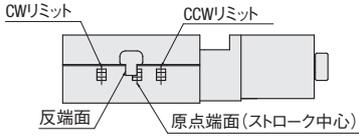
スライドガイド

- 40
- 50
- 60
- 70
- 80
- 100
- 120
- その他

電気仕様: KXG06020/KXG06030

タイミングチャート

KXG06020

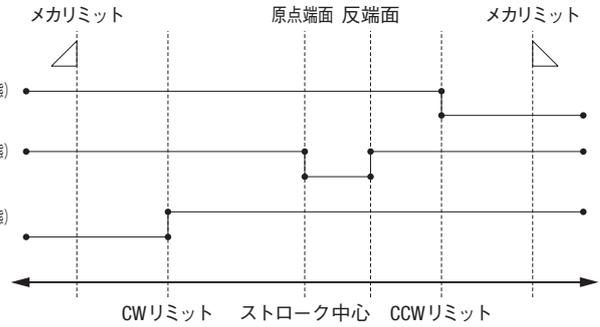


メカストップ

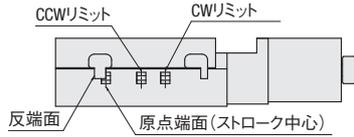
CCWリミット

原点センサ

CWリミット



KXG06030



単位 [mm]

CW方向 ←

→ CCW方向

	座標基準	メカリミット	CWリミット	原点端面 ストローク中心	反端面	CCWリミット	メカリミット
KXG06020T (M)	原点復帰	11.5	10.5	0	5	10.5	11.5
KXG06030T (M)	原点復帰	16.5	15.5	0	5	15.5	16.5

※原点復帰はDS102/DS112シリーズコントローラを用いて原点復帰タイプ4を行った場合
 ※座標は設計上の値です。実際には±0.5mm程度の寸法誤差が生じることがあります。

注意：タイミングチャート図はセンサのタイミングを示すもので、出力信号論理を示すものではありません。

出力信号論理に関しては、電気仕様—センサー—出力論理に記載されている出力トランジスタのON/OFF表示を参照ください。

原点復帰方法

弊社の自動ステージは、型式によってセンサの仕様が異なります。そのため、原点復帰方法もいくつかのタイプに分かれ、使用するステージの型式に合わせて復帰タイプを正しく選ぶ必要があります。間違ったタイプを選択すると復帰動作をしなかったり正しく原点復帰できないことがあります。下記の「推奨原点復帰方法」に従ってご使用になるステージ型式にあった原点復帰タイプをお選びください。

■ KXG06020/KXG06030 推奨原点復帰方法 原点復帰シーケンス P.1-201~

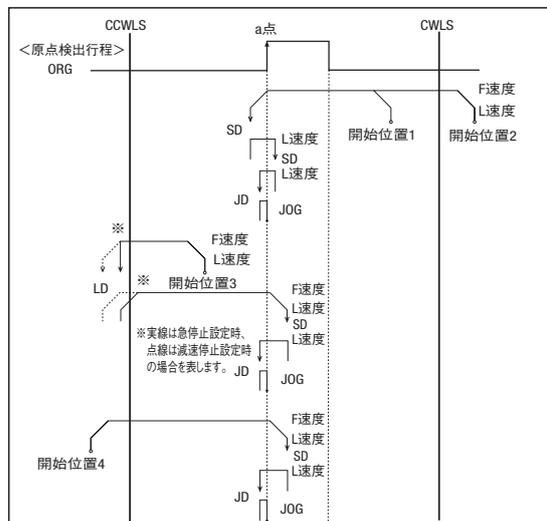
タイプ 3：CCW方向に検出を行い、ORG信号のCCW側エッジの検出行程を行います。

タイプ 4：CW方向に検出を行い、ORG信号のCW側エッジの検出行程を行います。

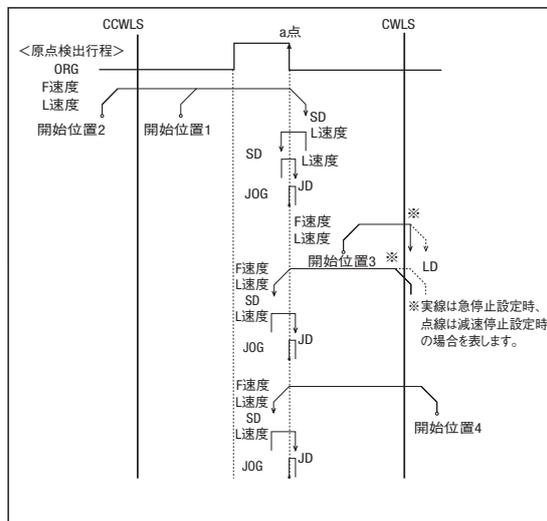
タイプ 9：タイプ3実行後、TIMING信号のCCW側エッジの検出行程を行います。

タイプ10：タイプ4実行後、TIMING信号のCW側エッジの検出行程を行います。

【タイプ3】



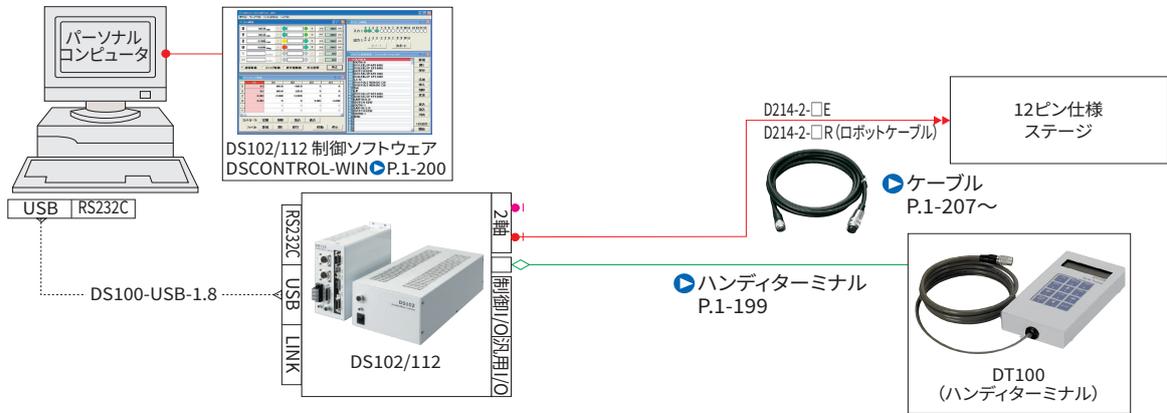
【タイプ4】



製品接続例 弊社コントローラ使用

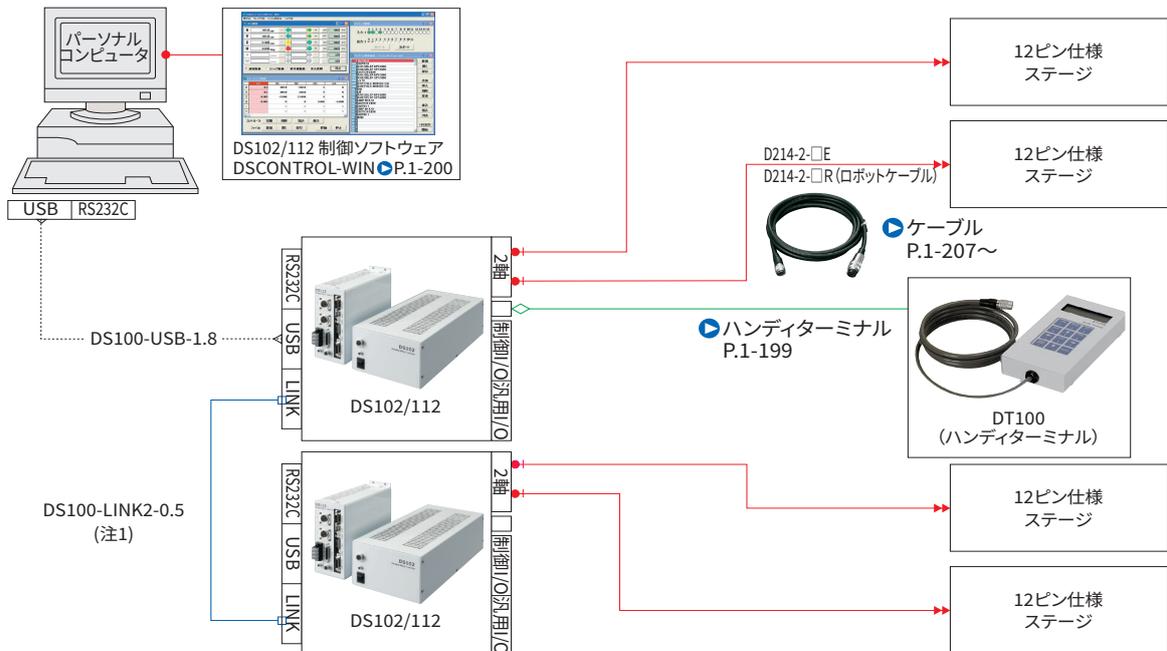
■接続例1 自動ステージ1軸：ハンディターミナル (制御用ソフトウェア)でご使用の場合

※PC-コントローラ間 USBケーブル接続



■接続例2 自動ステージ4軸：ハンディターミナル (制御用ソフトウェア)をご使用の場合

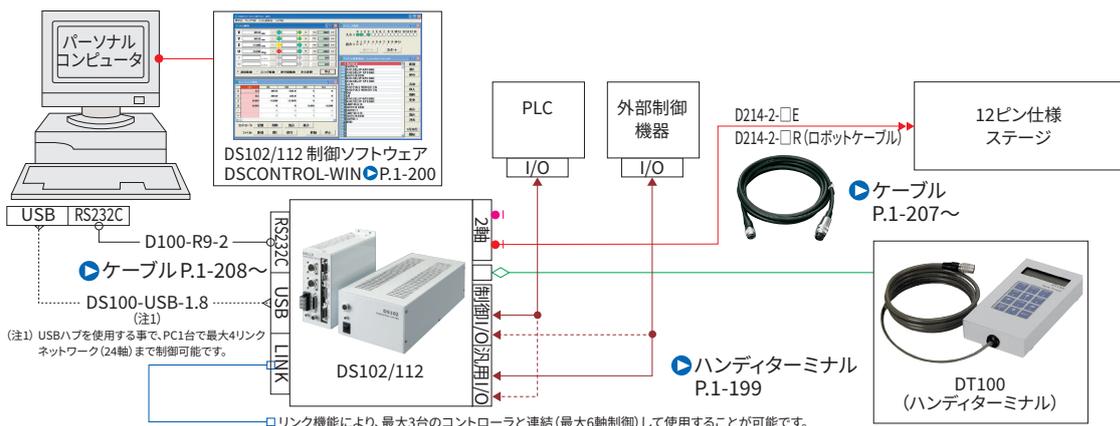
※PC-コントローラ間 USBケーブル接続



(注1) リンク機能により、最大3台のコントローラと連結(最大6軸制御)して使用することが可能です。

■接続例3 PLCのI/Oユニットから制御する場合

※PC-コントローラ間 USBケーブル接続



(注1) USBハブを使用する事で、PC1台で最大4リンクネットワーク(24軸)まで制御可能です。

□リンク機能により、最大3台のコントローラと連結(最大6軸制御)して使用することが可能です。