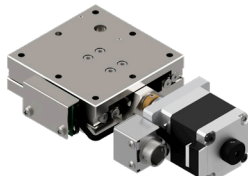
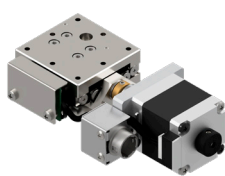


X軸リニアボールガイド：KXT04015/LC

KXT04015M-LC

KXT06015M-LC

RoHS

KXT ☐ 015M- ☐ ☐ ☐

1

2

3

4

ケーブル P.1-207～
電気仕様はP.1-037～

1 ステージ面サイズ/移動量

コード	サイズ	移動量
04	☐ 40mm	15mm
06	☐ 60mm	

2 センサカバー位置

L	L位置
R	勝手違い

3 モータオプション

コード	仕様
C	標準
T	2相ステッピングモータ

4 ケーブルオプション

コード	仕様	ケーブル型式	2相ケーブル型式	標準価格との差額
無記号	ケーブル無し(標準)		—	
F	ロボットケーブル2m	D214-2-2R	—	+¥ 8,000
G	ロボットケーブル2m片端バラ	D214-2-2RK	DS1-2C-2-2RK	+¥ 8,000
H	ロボットケーブル4m	D214-2-4R	—	+¥ 11,000
J	ロボットケーブル4m片端バラ	D214-2-4RK	DS1-2C-2-4RK	+¥ 11,000

※2相ステッピングモータ:両端コネクタ付きケーブル(F/H)は選択できません
※片端バラは反ステージ側ですケーブル詳細はP.1-207.209～をご確認ください。
※弊社コントローラ(DS102/112)との接続にはコードF,Hをお選びください。

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

1-KXT
001

仕様

SPEC						
型式		KXT04015M-LC	KXT04015M-LT	KXT06015M-LC	KXT06015M-LT	
(勝手違い)		KXT04015M-RC	KXT04015M-RT	KXT06015M-RC	KXT06015M-RT	
モータオプション		5相ステッピングモータ(標準)	2相ステッピングモータ	5相ステッピングモータ(標準)	2相ステッピングモータ	
メカ仕様	移動量	15mm				
	ステージ面サイズ	40×40mm		60×60mm		
	コネクタタイプ	パネルマウント				
	送りねじ(ボールねじ)	φ6リード1				
	ガイド	リニアボールガイド				
	主材質-表面処理	スチール-無電解ニッケルメッキ処理				
自重		0.38kg		0.60kg		
分解能	Full/Half	2μm/1μm	5μm/2.5μm	2μm/1μm	5μm/2.5μm	
	マイクロステップ	0.1μm (1/20分割時)	-	0.1μm (1/20分割時)	-	
精度仕様	MAXスピード		10mm/sec			
	一方向位置決め精度		10μm以内			
	繰返位置決め精度		±1μm以内			
	耐荷重		10kgf[98N]			
	モーメント剛性		ピッチ0.38/ヨー0.35/ロール0.21["/N・cm]		ピッチ0.1/ヨー0.08/ロール0.05["/N・cm]	
	ロストモーション		2.5μm以内	5μm以内	2.5μm以内	5μm以内
	真直度		10μm以内			
	平行度		20μm以内			
	ピッチング/ヨーイング		30"以内／25"以内		35"以内／30"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)		M3-8 4本		M4-8 4本		
価格	1台		¥ 69,000		¥ 81,000	
	2～6台		¥ 57,800		¥ 67,800	
	7台～		¥ 56,000		¥ 66,000	

出荷日

数量 1~6
3日目発送

モータオプション[C]

数量 1
10日目発送

モータオプション[T]

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

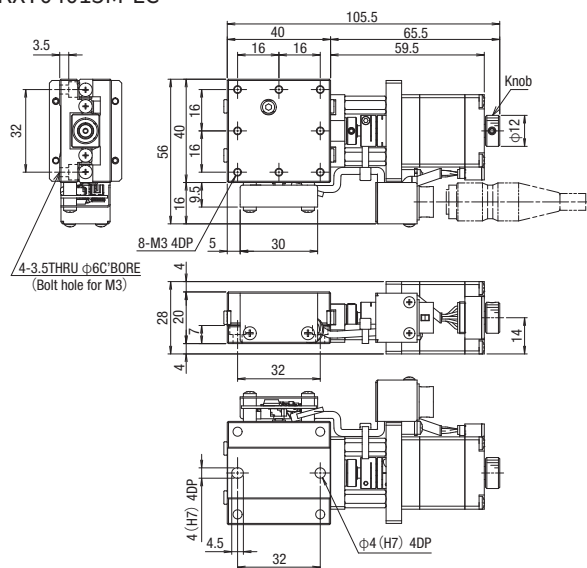
その他

1-KXT
002

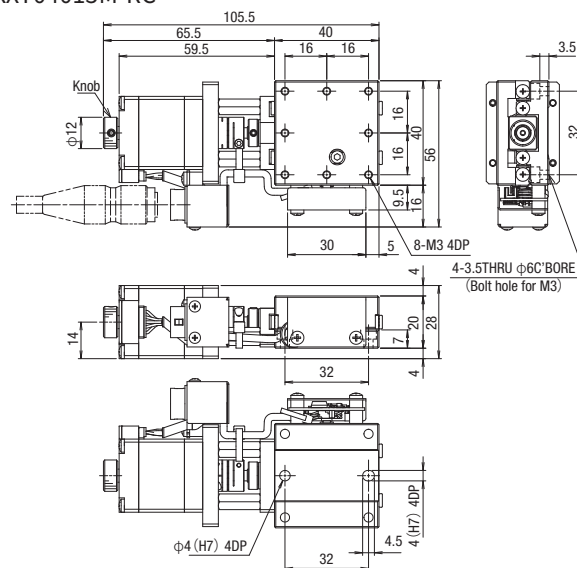
X軸リニアボールガイド:KXT04015/KXT06015

外形寸法図

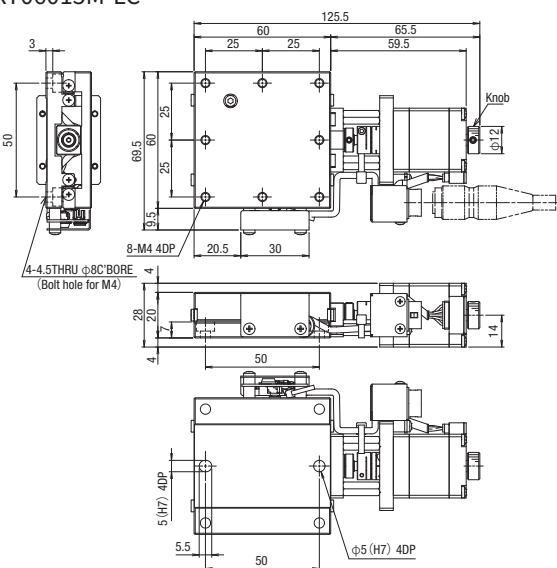
KXT04015M-LC



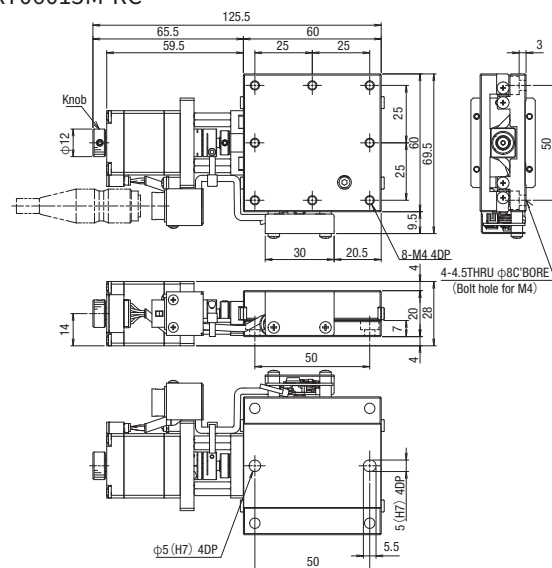
KXT04015M-RC



KXT06015M-LC

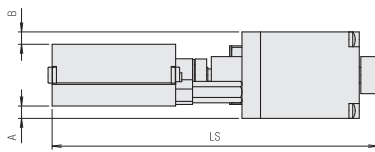


KXT06015M-RC

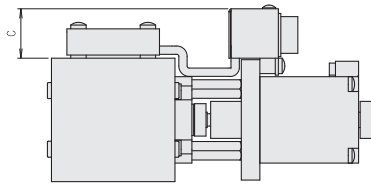


外形寸法図

側面図



上面図



C 標準モータ

モータ型式 C005C-90215P-1

T 2相ステッピングモータ

モータ型式 SJA28N32-0674B-01

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KXT04015M-*C	C	□28	M	4	4	16	105.5
KXT06015M-*C						9.5	125.5
KXT04015M-*T	T	□28	M	4	4	16	105.5
KXT06015M-*T						9.5	125.5

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：KXT04015/KXT06015

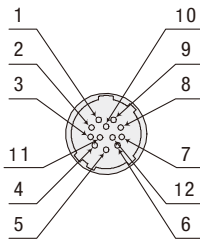
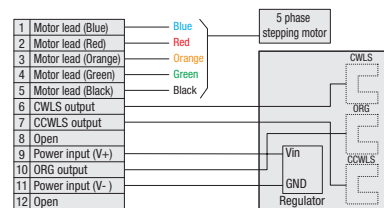
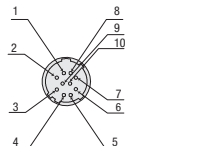
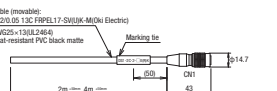
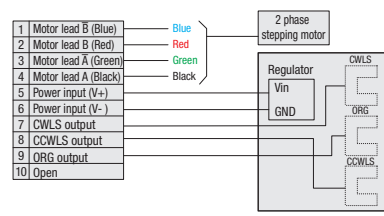
モータ・電気仕様

モータコード		C	T
ステージ型式		KXT04015M/KXT06015M	
モータ仕様 (※1)	タイプ	5相ステッピングモータ (0.75A/相)	2相ステッピングモータ (0.67A/相)
	特徴	標準	—
	型式 (※2)	C005C-90215P-1	SJA28N32-0674B-01
	電磁ブレーキ	—	—
	メーカー	オリエンタルモーター(株)	駿河精機(株)
	ステップ角	0.72°	1.8°
	質量	—	0.11kg
	モータサイズ	□寸法 L寸法	□28mm 37mm
	励磁最大静止トルク	0.048N・m	0.059N・m
コネクタ	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	—	—
センサ基板	パネルマウント	HR10A-10R-12PC(71) (ヒロセ電機(株))	HR10A-10R-10PC(71) (ヒロセ電機(株))
	受側型式	HR10A-10P-12S(73) (ヒロセ電機(株))	HR10A-10P-10S(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)	

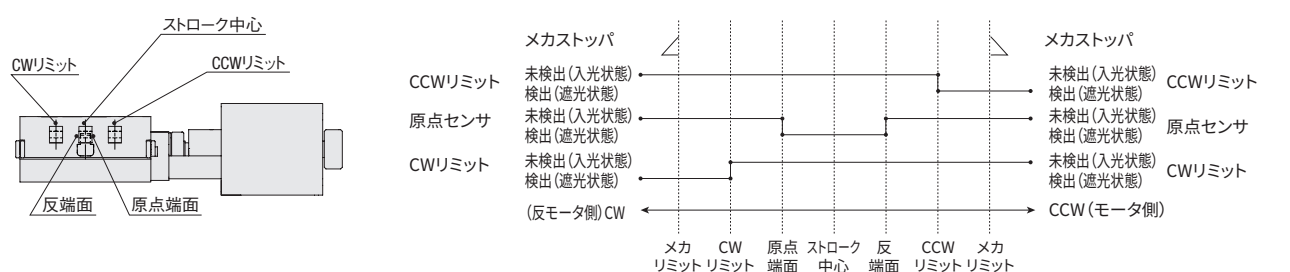
※1 モータ単体性能の詳細はP.1-213〜

※2 型式は駿河精機独自の管理型式

ピン配列・結線図

C	モータ・センサ共通	【ピン配列 (共通)】 コネクタ型式： HR10A-10R-12PC(71) (HRS) 	【結線図 (共通)】 																					
T	モータ・センサ共通	【ピン配列 (共通)】 コネクタ型式： HR10A-10R-10PC(71) (HRS)  Cable (movable): 102010-13C (HRS) 1.7 OHM/100M (Electric) AWG25+13(UL2464) Heat-resistant PVC black matte  <table><thead><tr><th>Pin</th><th>CH1 signal name</th></tr></thead><tbody><tr><td>1</td><td>1 phase motor lead B (Blue)</td></tr><tr><td>2</td><td>2 phase motor lead B (Red)</td></tr><tr><td>3</td><td>2 phase motor lead A (Green)</td></tr><tr><td>4</td><td>2 phase motor lead A (Black)</td></tr><tr><td>5</td><td>Power input (V+)</td></tr><tr><td>6</td><td>Power input (GND)</td></tr><tr><td>7</td><td>CWLS output</td></tr><tr><td>8</td><td>CCWLS output</td></tr><tr><td>9</td><td>ORG output</td></tr><tr><td>10</td><td>to F.G.</td></tr></tbody></table> 	Pin	CH1 signal name	1	1 phase motor lead B (Blue)	2	2 phase motor lead B (Red)	3	2 phase motor lead A (Green)	4	2 phase motor lead A (Black)	5	Power input (V+)	6	Power input (GND)	7	CWLS output	8	CCWLS output	9	ORG output	10	to F.G.
Pin	CH1 signal name																							
1	1 phase motor lead B (Blue)																							
2	2 phase motor lead B (Red)																							
3	2 phase motor lead A (Green)																							
4	2 phase motor lead A (Black)																							
5	Power input (V+)																							
6	Power input (GND)																							
7	CWLS output																							
8	CCWLS output																							
9	ORG output																							
10	to F.G.																							

タイミングチャート



単位 [mm]		CW方向 ←──						
---------	--	--	--	--	--	--	--	--

※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 (DS102/DS112は5相モータ専用)。

※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。

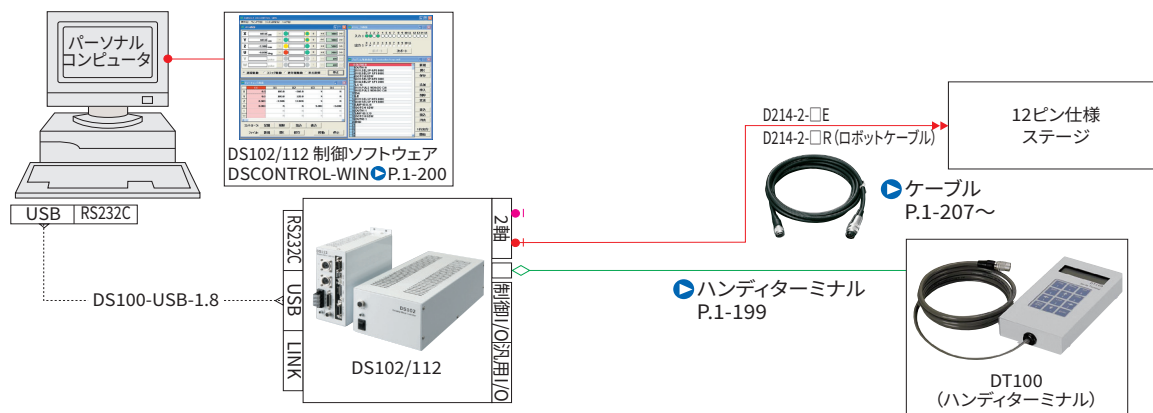
注意：タイミングチャートはセンサ検出のタイミングを示すもので、出力信号論理を示すものではありません。

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

製品接続例 弊社コントローラ使用

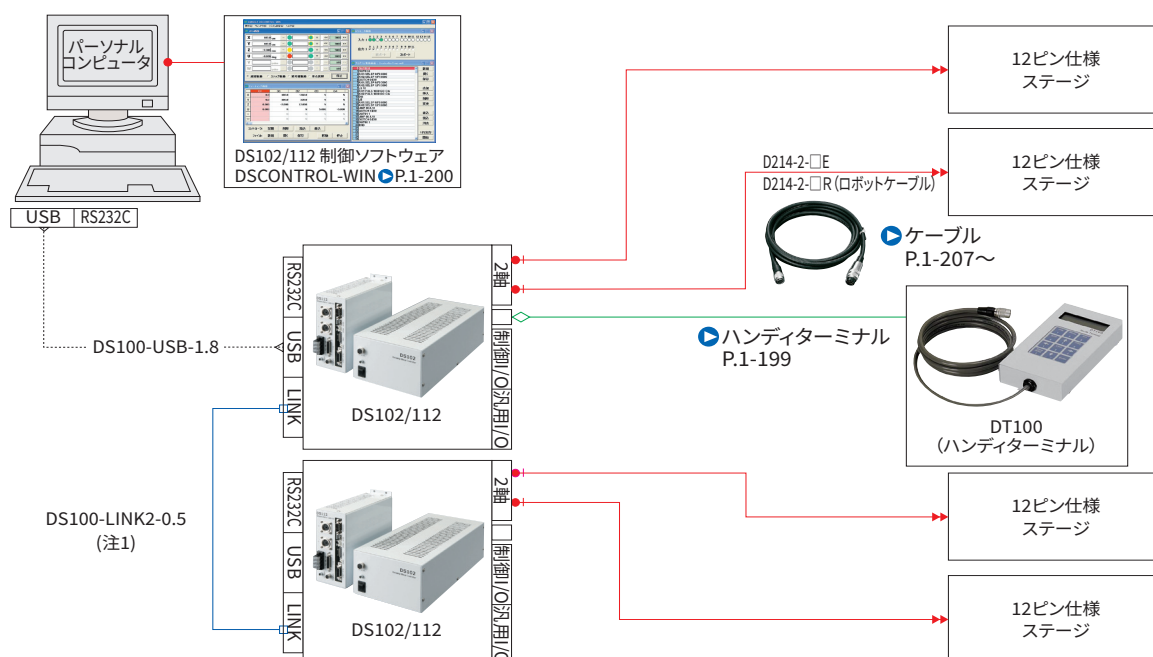
■接続例1 自動ステージ1軸：ハンディターミナル (制御用ソフトウェア)でご使用の場合

※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

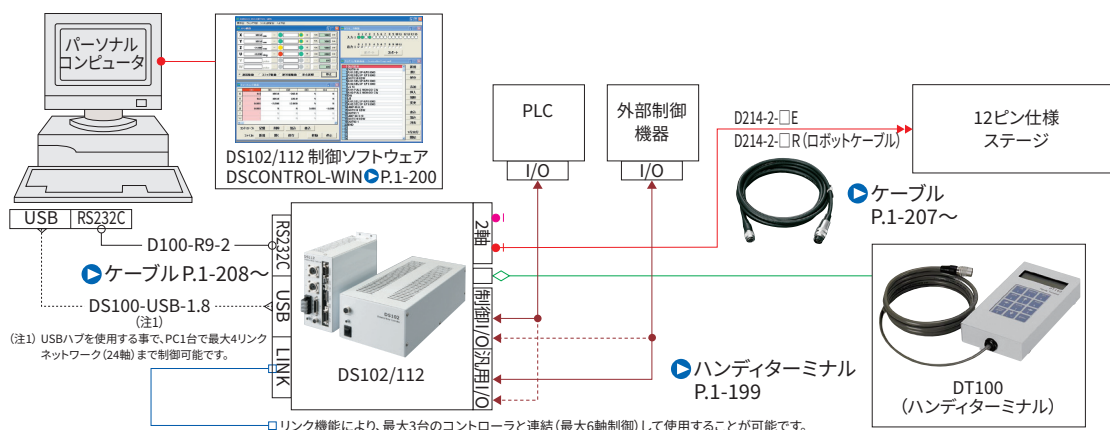
※PC-コントローラ間 USBケーブル接続



(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。