水平面Z

## X軸リニアボールガイド:PG413/PG513/PG615/PG715

PG413T-LA-C



PG413M-LA-C

PG413M-LA-C4





※写真はイメージです。



♪ケーブル P.1-207~ ▶電気仕様はP.1-PG-041~

#### 1 ステージ面サイズ/移動量

コード	サイズ	移動量
413	□40mm	13mm
513	□50mm	13111111
615	□60mm	15mm
715	□70mm	13111111

#### 2 コネクタ仕様

コード	仕様		適原	t <del>-</del>	-タ	
М	パネルマウント	С	D	Ε	Т	
т	ピッグテール	С	D	Ε	Т	
1	共通コネクタ無し	MA	MB	PA	ZA	UA

М	パネルマウント <b>ほ</b>	
Т	ピッグテール	共通コネクタ無し

※共通コネクタ無し:モータケーブル・センサケーブル を共通のコネクタに集約していない仕様です。

#### 3 センサカバー位置

	*****
	L位置
L	
	勝手違い
R	

#### 4 センサ論理

Α	すべてN.C.
В	すべてN.O.
С	リミットはN.C.ORG1、ORG2はN.O.

※ORG2(スリット原点センサ)は4センサ仕様選択時の

#### 5 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額(1軸分)
С	標準(5相ステッピングモータ)	_
D	高トルク	+¥ 3,000
Е	高分解能	+¥ 1,000
Т	2相ステッピングモータ	+¥ 0

#### 6 6 センサオプション

¬ 1°	仕様	標準価格との差額(1軸分)	適応モータ								
コート	江塚	伝学 画俗 Cの 左領 (1軸刀)	С	D	Е	Т	MA	MB	PA	ZA	UA
無記号	3センサ	_				•			•	•	•
4	4センサ	+¥ 5.000	•	•							

#### 7 ケーブルオプション

コード	仕様	ケーブル型式	2相用 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)	_	_	_
Α	2m	D214-2-2E	_	+¥ 5,000
В	2m片端バラ	D214-2-2EK	DS1-2C-2-2EK	+¥ 5,000
С	4m	D214-2-4E	_	+¥ 6,000
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	DS1-2C-2-4EK	+¥ 6,000
E	コネクタのみ(ケーブル無し)	_	_	+¥ 1,800
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
Н	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	D214-2-2RK	DS1-2C-2-4RK	+¥ 11,000

※片端バラは反ステージ側です。
※T(2相ステッピング)はよ片端バラ(B・D・G・J)のみ対応。

コート	1工1   1   1   1   1   1   1   1   1   1	標準価格との左領(1軸刀)
MA	電磁ブレーキ付(□42_100V)	+¥ 35,000
MB	電磁ブレーキ付(□42_200V)	+¥ 35,000
PA	αSTEP(ARシリーズ)	+¥ 25,000
ZA	αSTEP(AZシリーズ)	+¥ 41,000
UA	ACサーボ(J4)	+¥ 75,000

7 ケーブルオプション(モータ: MA・MB・PA・ZA・UA用)

コード	仕様	標準価格との語 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)	別表参照
5A	ドライバ・アンプ(5mケーブルセット)	別表参照

#### 別表 ケーブルオプション

5 モータオプション

モータオプション	標準価格との	差額(1軸分)
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
UA	+¥ 68,000	+¥ 77,000

【ご注意】 モータにより使用可能なケーブルが異なりますので 対応表でご確認ください。

#### 対応表 ⑤モータ・⑦ケーブル/ドライバ組合わせ

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 • I	MB/PA • 2	ZA/UA	MA · MB	PA · ZA	UA	MA • MB	PA • ZA	UA
ケーブル	センサ	2m	3m	5m	3m			Bm 5m		
	モータ	無			3m			5m		
	ブレーキ				3m	_	_	5m	_	_
	エンコーダ				_	_	3m	_	_	5m
ドライバ(アンプ)		無			有					

#### 選択例

ご希望の仕様	サイズ:□40 移動量:13mm		コネクタ仕様 T:ピッグテール	] ,	センサカバー位置 L:L位置	] ,	センサ論理 A:全てN.C.		モータオプション C:標準		センサオプション 4:4センサ	
	PG413	—	PG413 <b>T</b>	—	PG413T- <b>L</b>	—	PG413T-L <b>A</b>	—	PG413T-LA- <b>C</b>	—	PG413T-LA-C <b>4</b>	17
価格	¥ 94,000		+¥ 0		_		_		_		+¥ 5,000	

ケーブルオプション A:2m PG413T-LA-C4**A** +¥ 5,000

▶ PG413T-LA-C4A ¥ 104,000

#### 仕様

				SPEC									
型式	t		PG413□-LA-C	PG513□-LA-C	PG615□-LA-C	PG715□-LA-C							
(勝	手違い)		PG413□-RA-C	PG513□-RA-C	PG615□-RA-C	PG715□-RA-C							
	移動量		13r	nm	15r	nm							
	ステージ面サイン	ズ	40×40mm	50×50mm	60×60mm	70×70mm							
X	送りねじ(ボール	しねじ)		ф6リ	ード1								
メカ仕様	ガイド				ールガイド								
様	主材質-表面処理				ニッケルメッキ処理								
	自重	ピッグテール	0.50kg	0.61kg	0.73kg	0.86kg							
	1 1	パネルマウント	0.49kg	0.60kg	0.72kg	0.85kg							
	分解能(パルス)			2μm (Full) /	1 1								
	MAXスピード				n/sec								
	一方向位置決め			6μm									
	繰返位置決め精	度		±0.5µm以内									
No-t-	耐荷重		10kgf[98N]										
精度仕様	モーメント剛性		ピッチ0.22/ヨー0.17/ ロール0.12 ["/N・cm]	ピッチ0.14/ヨー0.10/ ロール0.06["/N・cm]	ピッチ0.08/ヨー0.07/ ロール0.03 ["/N・cm]	ピッチ0.03/ヨー0.03/ ロール0.01["/N・cm]							
様	ロストモーション	/	1μm以内										
	バックラッシ			0.5μr	n以内								
	真直度			1μm	以内								
	平行度			15μn	n以内								
	運動の平行度			5μm									
	ピッチング/ヨー	イング		15"以内,	/10"以内								
セ	リミットセンサ				<b>=</b>								
シサ	原点センサ(OR	G1)	有										
サ	スリット原点セン	ノサ (ORG2)		-	-※4センサオプション選択時:	:有							
付属	属ねじ(六角穴付え	ボルト)	M3-8	4本	M4-8	4本							
/ <b>I</b> II	1台		¥94,000	¥97,000	¥98,000	¥104,000							
価格	2~6台		¥78,000	¥81,000	¥82,000	¥87,000							
111	7台~		¥76,000	¥79,000	¥80,000	¥84,000							

**はモータによりSPECが変わります。** 

●Z軸で使用する場合には、垂直荷重5kgfを目安としてください。搭載荷重やMaxスピード等により異なります。

#### 分解能・Maxスピード・自重

T 27 1	"			<u> </u>				<del>-</del>		-
モータコート	`			<u></u>		)		E		
タイプ			標	準	高ト	ルク	高分	解能	2相ステッヒ	ピングモータ
モータ型式	" 3t	シサ	C005C-9	0215P-1	PK525I	HPB-C1	PK523H	PMB-C1	SJA28N32	-0674B-01
モータ至式/	^1 4t	シサ	PK523F	HPB-C15	PK52	5HPB	PK523	ВНРМВ	-	_
ステップ角				0.7	72°		0.3	36°	1.8°	
	Full/Half マイクロステップ			2μm,	/1μm		1μm/	0.5μm	5μm/2.5μm	
分解能	マイクロステップ (1/20分割時)			0.1	μm		0.05	īμm	-	_
Maxスピート	"		10mr	m/sec	30mm/sec		25mm/sec		10mr	n/sec
	センサ数		3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ
	PG413	ピッグテール	0.50kg	0.54kg	0.59kg	0.63kg	0.50kg	0.54kg	0.50kg	_
	PG413	パネルマウント	0.49kg	0.53kg	0.58kg	0.62kg	0.49kg	0.53kg	0.49kg	_
	PG513	ピッグテール	0.61kg	0.65kg	0.70kg	0.74kg	0.61kg	0.65kg	0.61kg	_
自重	PG513	パネルマウント	0.60kg	0.64kg	0.69kg	0.73kg	0.60kg	0.64kg	0.60kg	_
	PG615	ピッグテール	0.73kg	0.77kg	0.82kg	0.86kg	0.73kg	0.77kg	0.73kg	_
	F G 013	パネルマウント	0.72kg	0.76kg	0.81kg	0.85kg	0.72kg	0.76kg	0.72kg	_
	PG715	ピッグテール	0.86kg	0.90kg	0.95kg	0.99kg	0.86kg	0.90kg	0.86kg	_
	F G / 15	パネルマウント	0.85kg	0.89kg	0.94kg	0.98kg	0.85kg	0.89kg	0.85kg	_

		7 1-190 ( )21	0.03/15	0.0316	0.5 TKg	0.500	0.05Kg	0.0316	0.05Kg		
モータコート			MA	· MB	Р	'A	Z	Ά	U	Α	
タイプ			電磁ブレーキ	F付□42mm	αSTE	P (AR)	αSTE	P (AZ)	ACサーボ	Eータ(J4)	
モータ型式※	3セ:	ンサ	PKE54!	EMC A1	ARM2	4SAK	AZM	24AK	HG-K	R053	
モータ至式。	4七2	ンサ	PNE34	DMC-A1	-	_	_		_		
ステップ角			0.72°		_		-	_	_		
	Full/Half		2μm,	/1μm					22ビットコ	ニンコーダ	
分解能	マイクロス (1/20分割		0.1	μm	1μm(1000	P/R設定時)	1μm(1000	P/R設定時)		14P/R)**2	
Maxスピード			20mr	n/sec	35mr	n/sec	40mr	n/sec	50mr	n/sec	
	センサ数		3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	
	PG413		0.94kg	1.00kg	0.54kg	_	0.54kg	_	0.84kg	_	
自重	PG513	共通コネクタ	1.05kg	1.11kg	0.65kg	_	0.65kg	_	0.95kg	_	
	PG615	無し	1.17kg	1.23kg	0.77kg	_	0.77kg	_	1.07kg	_	
PG715			1.30kg	1.36kg	0.90kg	_	0.90kg	_	1.20kg	_	

※1 型式は駿河精機独自の管理型式。
※2 アブソリュートシステムを構築する場合は、アンプにバッテリを搭載する必要があります。

#### 出荷日



数量 左記以外の組合せ

New

X

z

水平面Z

回転

制御機器

リニア ボール

CAVE-X

スライド ガイド

□40

**□50 □60** 

**□70** □80

**□100** 

**□120** 

その他

外形寸法図

XYZ

回転

制御機器

リニア ボール

クロス ローラ

PG413M-L□-C4

□40

□50

□60

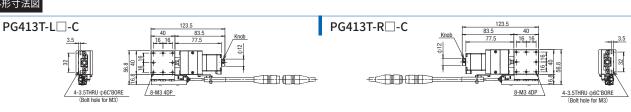
□80

□120

その他

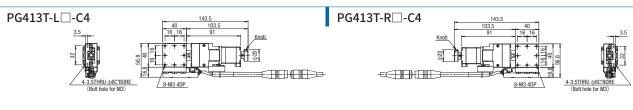
003

## X軸リニアボールガイド:PG413/PG513

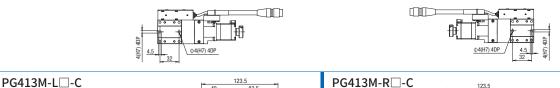


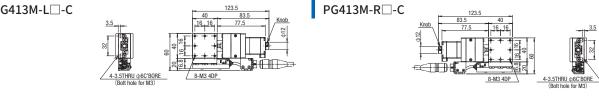


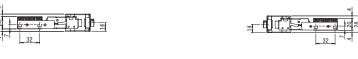








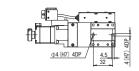










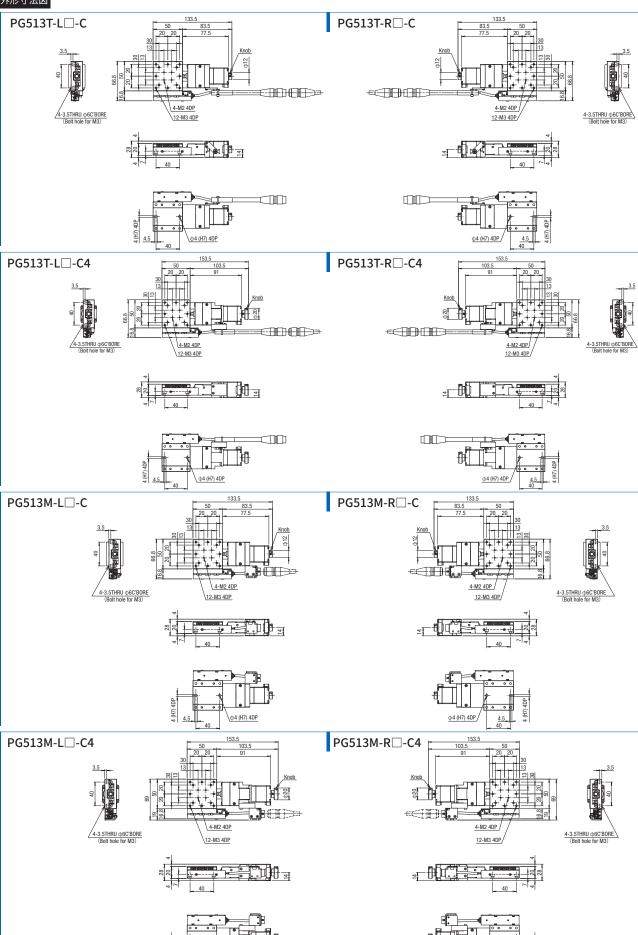












ф4 (H7) 4DP

X

ΧY

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

> スロל コーラ

スライド ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

1-PG 004

φ4 (H7) 4DP

## X

XY

Z

水平面Z

XYZ

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

PG615M-L□-C4

□40

□60

□80

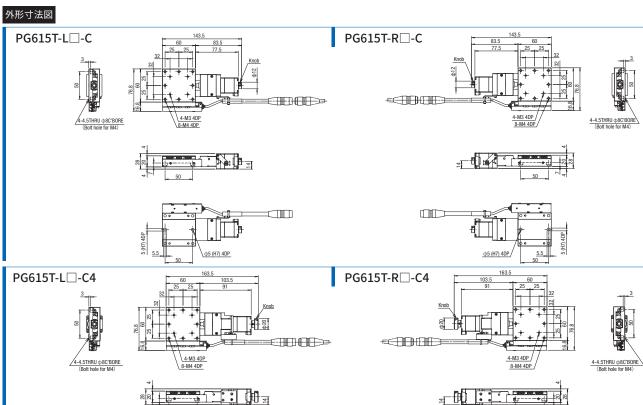
\_\_\_\_\_

□120

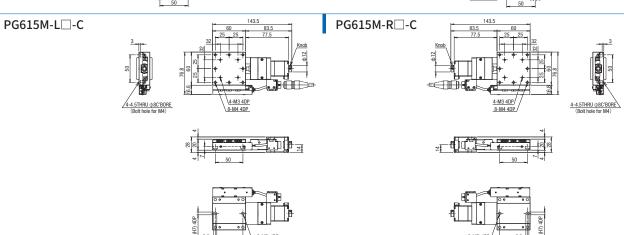
その他

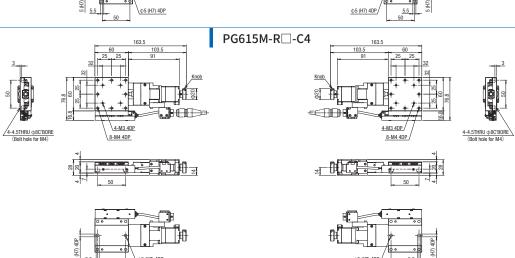
1-PG 005

## X軸リニアボールガイド:PG615/PG715



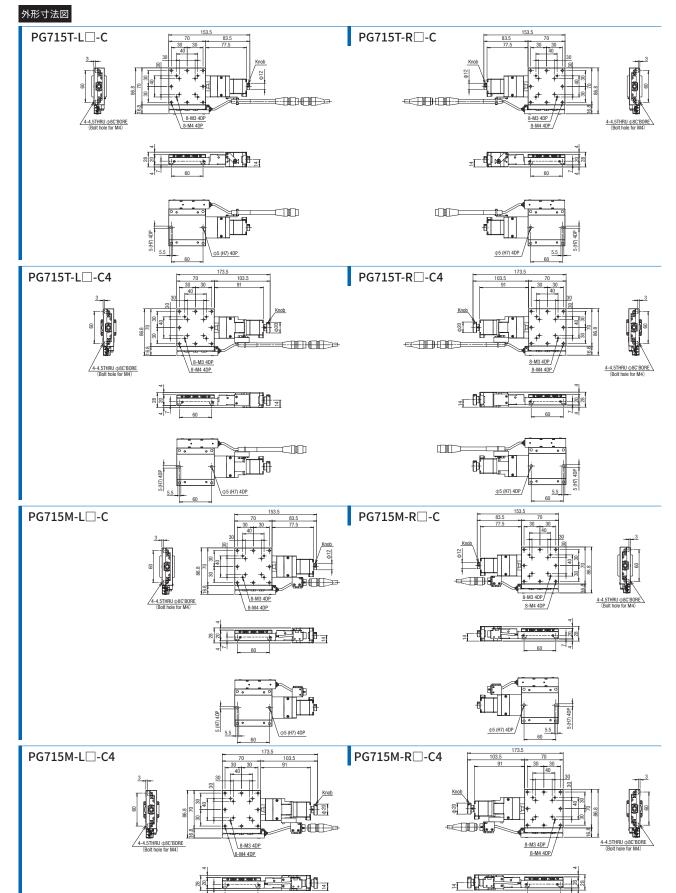












X

ΧY

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

> プロス コーラ

スライド ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100 □120

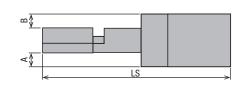
その他

## X軸リニアボールガイド:PG413/PG513/PG615/PG715



#### 外形寸法図

側面図



上面図: コネクタ: T/ M 共通

C 標準モータ

D 高トルク

E 高分解能

▼ 2相ステッピングモータ

モータ型式 C005C-90215P-1 モータ型式 PK523HPB-C15 モータ型式 PK525HPB-C1 モータ型式 PK525HPB モータ型式 PK523HPMB-C モータ型式 PK523HPMB

モータ型式 PK523HPMB-C1 モータ型式 SJA28N32-0674B-01

※モータ型式:上段3センサ/下段4センサ

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(n	nm)	B(n	nm)	C(n	nm)	D(n	nm)	LS(n	nm)
	E-3	モータリイス	コネジダ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ
PG413			T					16.8	16.8			123.5	143.5
F0413			M					20.0	24.0			123.3	143.3
PG513	C		T					16.8	16.8			133.5	153.5
F0313	Ė	□28	M		_ ,	4	4	16.8	19.0	_	0	155.5	133.3
PG615	-	□20	T	"	4	4	4	16.8	16.8	"	U	143.5	163.5
PG615	Т		М					16.8	16.8			143.5	103.5
PG715			T					16.8	16.8			153.5	173.5
L0112			М	]				16.8	16.8			155.5	113.5

<b>≖</b> II →	T 2	エ カルノデ	7766	A(n	nm)	B(n	nm)	C(n	nm)	D(m	ım)	LS(n	nm)	
型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	
PG413			Т					16.8	16.8			143	163	
FG413			M					20	24			143	103	
PG513			T					16.8	16.8			153	173	
	_ n	□28	M	4	4	4	4	16.8	19	0	0	133	113	
PG615		D □28	T		4	4   4	4		16.8	16.8	Ů	U	163	183
			M					16.8	16.8			105	103	
PG715			T					16.8	16.8			173	193	
			M					16.8	16.8			1.5		

#### 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

	水 [1]/南[ ン [ / [ M/AS]/(F)	.100 V ( NID /2	S)/(P) • 200 V													
ı	型式	エーク	モータサイズ	コネクタ	A(n	nm)	B(n	nm)	C(n	nm)	D(n	nm)	LS(r	mm)		
	至以	_ <del>_</del> y	1 - 3 1 1 7	コポンス	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ		
	PG413										1	1	173	180		
	PG513	MA MB	MA	MA	MA	□42	l -	1,	1,1	1,	1,	16.8 16.8			183	190
	PG615		□42 T	T   11	11   11	111	11	16.8	10.0	0	0	193	200			
	PG715	15											203	210		

PA αSTEP(ARシリーズ)

ZA αSTEP(AZシリーズ)

モータ型式 ARM24SAK

モータ型式 AZM24AK

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(n	nm)	B(n	nm)	C(n	nm)	D(n	nm)	LS(r	nm)
至八		1 - 3 9 1 1	コネジメ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ
PG413												144	
PG513	PA	□28	т	1	_	4	_	16.8	_	0	_	154	_
PG615	l FA	□28	'	4		-		10.0		"	-	164	1
PG715												174	
PG413												153.5	
PG513	ZA	□28	т	1	_	4	_	16.8	_	0	_	163.5	
PG615		ZA   L 28	'	-		7		10.6		0		173.5	
PG715												183.5	

#### **UA** ACサーボモータ(J4 [三菱電機])

モータ型式 HG-KR053

П	型式	エータ	モータサイズ	コネクタ	A(n	nm)	B(n	nm)	C(n	nm)	D(n	nm)	LS(n	mm)
	至式	J	T-391A	コネジメ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ
	PG413												175.9	
	PG513	UA	□40	l <sub>+</sub>	10	_	10	_	16.8	_	١ ,	_	185.9	_
	PG615	UA	□40	'	10	_	10	_	10.6	_	"	_	195.9	_
	PG715												205.9	1

PK523HPMB-C1

PK523HPMB

SJA28N32-0674B-01



X

ΧY

 $A \cdot B \cdot C \cdot D : D214-2-\Box E(K)$ 

 $F \cdot G \cdot H \cdot J : D214-2-\square R(K)$ 

 $B \cdot D : DS1-2C-2-\square EK$ 

G·J:DS1-2C-2-□RK

PLC

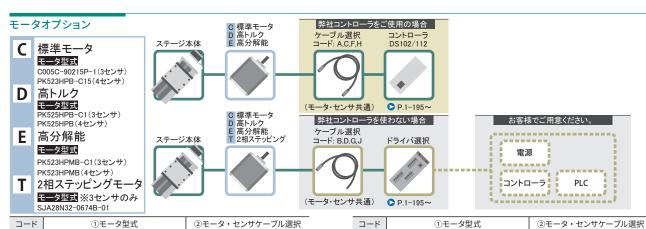
Z

水平面Z

XYZ

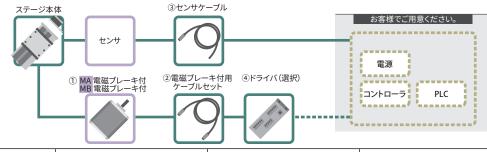
回転

制御機器



コード ①モータ型式 ②モータ・センサケーブル選択 C005C-90215P-1 3センサ  $A \cdot B \cdot C \cdot D : D214-2-\Box E(K)$ С  $F \cdot G \cdot H \cdot J : D214-2-\Box R(K)$ 4センサ PK523HPB-C15 3センサ PK525HPB-C1  $A \boldsymbol{\cdot} B \boldsymbol{\cdot} C \boldsymbol{\cdot} D : D214\text{-}2\text{-}\square E(K)$ D F • G • H • J : D214-2-□R(K) 4センサ PK525HPB

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



3センサ

4センサ

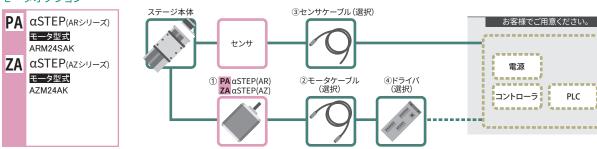
3センサ

4センサ

Ε

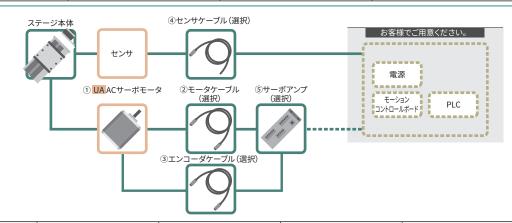
	コード	①モータ型式	②モータケーブル選択	③センサケーブル選択	④ドライバ選択
ı	MA		3A: CC030VPFB	3A • 3 : PG-H-ASSY5-3000	[MA]3A • 5A: RKSD503M-A
	•	PKE545MC-A1	5A: CC050VPFB	5A • 5 : PG-H-ASSY5-5000	[MB]3A • 5A: RKSD503M-C
	MB		無記号・3・5:付属無し	無記号:PG-H-ASSY5-2000	無記号・3・5:付属無し

#### モータオプション



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 : PG-H-ASSY5-3000 5A • 5 : PG-H-ASSY5-5000	3A・5A:ARD-K 無記号・3・5:付属無し
ZA	AZM24AK	3A:CC030VZ2R2 5A:CC050VZ2R2 無記号・3・5:付属無し	無記号:PG-H-ASSY5-2000	3A・5A:AZD-K 無記号・3・5:付属無し





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
UA	HG-KR053	3A: SVPM-J3HF1-B-3-02S 5A: SVPM-J3HF1-B-5-02S 無記号・3・5:付属無し	3A:SVEM-J3HF1-B-3 5A:SVEM-J3HF1-B-5 無記号・3・5:付属無し	3A・3:PG-H-ASSY5-3000 5A・3:PG-H-ASSY5-5000 無記号:PG-H-ASSY5-2000	3A・5A:MR-J4-10A 無記号・3・5:付属無し

リニア ボール

ケイヘックス CAVE-X

クロス

スライド ガイド

**40** 

**50 □60** 

> **□70 □80**

**100** 

**120** その他

#### その他

## X軸リニアボールガイド:PG430/PG530/PG650/PG750

PG430T-LA-C4



PG430M-LA-C4





※写真はイメージです。

PG430T-LA-C



▶ケーブル P.1-207~ ▶電気仕様はP.1-PG-041~

#### 1 ステージ面サイズ/移動量

コード	サイズ	移動量
430	40×60mm	30mm
530	50×70mm	30111111
650	60×100mm	50mm
750	70×110mm	John
750	70×110mm	

#### 2 コネクタ仕様

コード	仕様	適応モータ			-タ	
М	パネルマウント	С	D	Ε	Т	
т	ピッグテール	С	D	Ε	Т	
- 1	共通コネクタ無し	MA	МВ	PA	ZA	UA

М	パネルマウント	
Т	ピッグテール	共通コネクタ無し

※共通コネクタ無し:モータケーブル・センサケーブル を共通のコネクタに集約していない仕様です。

#### 3 センサカバー位置

ر عا ر	
	L位置
L	
	勝手違い
R	

#### 4 センサ論理

Α	すべてN.C.
В	すべてN.O.
С	リミットはN.C.ORG1、ORG2はN.O.

※ORG2(スリット原点センサ)は4センサ仕様選択時の

#### 5 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額(1軸分)
С	標準(5相ステッピングモータ)	-
D	高トルク	+¥ 3,000
Е	高分解能	+¥ 1,000
Т	2相ステッピングモータ	+¥ 0

#### 6 6 センサオプション

¬ 1°	仕様	標準価格との差額(1軸分)	適応モータ								
コート	1上1球	惊华   恰Cの左領(I軸刀)	С	D	Е	Т	MA	MB	PA	ZA	UA
無記号	3センサ	-		•	•						
4	4センサ	+¥ 5,000	•	•	•						

#### 7 ケーブルオプション

コード	仕様	ケーブル型式	2相用 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)	_	_	_
Α	2m	D214-2-2E		+¥ 5,000
В	2m片端バラ	D214-2-2EK	DS1-2C-2-2EK	+¥ 5,000
С	4m	D214-2-4E	-	+¥ 6,000
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	DS1-2C-2-4EK	+¥ 6,000
Е	コネクタのみ(ケーブル無し)	_	_	+¥ 1,800
F		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
Н	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	D214-2-2RK	DS1-2C-2-4RK	+¥ 11.000

※片端バラは反ステージ側です。 ※T(2相ステッピング)は片端バラ(B·D·G·J)のみ対応。

#### 5 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)	+¥ 35,000
MB	電磁ブレーキ付(□42_200V)	+¥ 35,000
PA	αSTEP(ARシリーズ)	+¥ 25,000
ZA	αSTEP(AZシリーズ)	+¥ 41,000
UA	ACサーボ(J4)	+¥ 75,000

#### 7 ケーブルオプション (モータ: MA・MB・PA・ZA・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)	別表参照
5A	ドライバ・アンプ(5mケーブルセット)	別表参照

#### 別表 ケーブルオプション

モータオプション	標準価格との	差額(1軸分)
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
UA	+¥ 68,000	+¥ 77,000

【ご注意】

モータにより使用可能なケーブルが異なりますので 対応表でご確認ください。

#### 対応表 ⑤モータ・⑦ケーブル/ドライバ組合わせ

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 • I	MB/PA • Z	ZA/UA	MA • MB	PA • ZA	UA	MA • MB	PA · ZA	UA	
ケーブル	センサ	2m	3m	5m		3m		5m			
	モータ					3m			5m		
	ブレーキ	無			3m	_	_	5m	_	_	
	エンコーダ				_	_	3m	_	_	5m	
ドライバ(アンプ			無				1	j			

#### 選択例

				_								_
ご希望の仕様	サイズ:40×60mm 移動量:30mm		コネクタ仕様 T:ピッグテール	L	センサカバー位置 L:L位置		センサ論理 A:全てN.C.		モータオプション C:標準		センサオプション 4:4センサ	
	PG430	+	PG430 <b>T</b>	+	PG430T- <b>L</b>	—	PG430T-L <b>A</b>	—	PG430T-LA- <b>C</b>	+	PG430T-LA-C <b>4</b>	17
価格	+¥ 112,000		+¥ 0		_		-		_		+¥ 5,000	

ケーブルオプション A:2m PG430T-LA-C4**A** +¥ 5,000

▶ PG430T-LA-C4A ¥ 122,000

## New

X

z

水平面Z

回転

制御機器

リニア ボール

ケイベックス **CAVE-X** リニアボール

スライド ガイド

□50

□70

□100

□120 その他

1-PG 010

仕様

				SPEC									
型式	t		PG430□-LA-C	PG530□-LA-C	PG650□-LA-C	PG750□-LA-C							
(勝	手違い)		PG430□-RA-C	PG530□-RA-C	PG650□-RA-C	PG750□-RA-C							
	移動量		30r	nm	50r	nm							
	ステージ面サイ	ズ	40×60mm	50×70mm	60×100mm	70×110mm							
X.	送りねじ(ボール	ねじ)		ф6リ	<b>ード1</b>								
メカ仕様	ガイド			リニアボ-	-ルガイド								
様	主材質-表面処3	理		ステンレス−無電解	ニッケルメッキ処理								
	自重	ピッグテール	0.64kg	0.77kg	1.09kg	1.26kg							
	日里	パネルマウント	0.63kg	0.76kg	1.08kg	1.25kg							
	分解能(パルス)			2μm (Full) /1μm (Half)									
	MAXスピード			10mr	n/sec								
	一方向位置決め	精度		12μn	n以内								
	繰返位置決め精	度		±0.5μm以内 10kgf <b>[</b> 98N <b>]</b>									
	耐荷重												
精度仕様	モーメント剛性		ピッチ0.24/ヨー0.18/ ロール0.26["/N・cm]	ピッチ0.03/ヨー0.03/ ロール0.03["/N・cm]									
様	ロストモーション	/		1μm									
1.5.	バックラッシ			0.5μr	n以内								
	真直度			2μm	以内								
	平行度			15μn	n以内								
	運動の平行度			10μn	n以内								
	ピッチング/ヨー	イング		20"以内,	/15"以内								
セ	リミットセンサ			<b>1</b>									
シサ	原点センサ(OR	G1)	有										
サ	スリット原点センサ(ORG2)			-	-※4センサオプション選択時	:有							
付属	属ねじ(六角穴付ボルト)		M3-8	4本	M4-8	4本							
/==	1台		¥ 112,000	¥ 116,000	¥ 124,000	¥ 128,000							
価格	2~6台		¥ 93,000	¥ 97,000	¥ 103,000	¥ 107,000							
10	2~6台  7台~		¥ 90,000	¥ 94,000	¥ 100,000	¥ 104,000							

はモータによりSPECが変わります。

●Z軸で使用する場合には、垂直荷重5kgfを目安としてください。搭載荷重やMaxスピード等により異なります。

#### 分解能・Maxスピード・自重

モータコート	2			С	I	D		E		Т
タイプ			標	準	高卜	ルク	高分	解能	2相ステット	ピングモータ
T 5=1+	, 3t2	ンサ	C005C-9	0215P-1	PK525I	HPB-C1	PK523H	IPMB-C1	SJA28N32	2-0674B-01
モータ型式》	4セン	ンサ	PK523H	HPB-C15	PK52	5HPB	PK523	ВНРМВ	-	_
ステップ角				0.7	72°		0.3	36°	1.	.8°
Full/Half				2μm,	/1μm		1μm/	0.5μm	5μm/	2.5μm
分解能 マイクロステップ (1/20分割時)			0.1	μm		0.05	5μm		_	
Maxスピード		10mi	n/sec	30mr	m/sec	25mr	m/sec	10mi	n/sec	
	センサ数		3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ
	PG430	ピッグテール	0.64kg	0.68kg	0.73kg	0.77kg	0.64kg	0.68kg	0.64kg	_
	PG430	パネルマウント	0.63kg	0.67kg	0.72kg	0.76kg	0.63kg	0.67kg	0.63kg	_
	DCE30	ピッグテール	0.77kg	0.81kg	0.86kg	0.90kg	0.77kg	0.81kg	0.77kg	_
自重	PG530	パネルマウント	0.76kg	0.80kg	0.85kg	0.89kg	0.76kg	0.80kg	0.76kg	_
	PG650	ピッグテール	1.09kg	1.13kg	1.18kg	1.22kg	1.09kg	1.13kg	1.09kg	_
	1 20000	パネルマウント	1.08kg	1.12kg	1.17kg	1.21kg	1.08kg	1.12kg	1.08kg	_
	PG750	ピッグテール	1.26kg	1.30kg	1.35kg	1.39kg	1.26kg	1.30kg	1.26kg	_
	PG150	パネルマウント	1.25kg	1.29kg	1.34kg	1.38kg	1.25kg	1.29kg	1.25kg	_

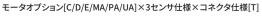
モータコート	ž.		MA	MB	Р	A	Z	Ä	U	IA .	
タイプ			電磁ブレーキ	÷付□42mm	αSTE	P (AR)	αSTE	P (AZ)	ACサーボ	モータ(J4)	
モータ型式	<sub>*1</sub> 3セン	ノサ	PKE54	EMC A1	ARM2	4SAK	AZM	24AK	HG-KR053		
モータ至氏/	4セン	ノサ	PNE34	DMC-AI	-	_	-	_	_		
ステップ角			0.7	'2°		_	-	_	_		
	Full/Half		2μm/1μm						22ビットエンコーダ		
分解能	解能 マイクロステップ (1/20分割時)		0.1μm		1μm(1000	P/R設定時)	1μm(1000	P/R設定時)	(4194304P/R)**2		
Maxスピート	2		20mr	n/sec	35mr	n/sec	40mr	m/sec	50mr	n/sec	
	センサ数		3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	
	PG430		1.08kg	1.14kg	0.68kg	_	0.68kg	_	0.98kg	_	
	PG530	共通コネクタ	1.21kg	1.27kg	0.81kg	_	0.81kg	_	1.11kg	_	
	PG650	無し	1.53kg	1.59kg	1.13kg	_	1.13kg	_	1.43kg	_	
	PG750		1.70kg	1.76kg	1.30kg	_	1.30kg	_	1.60kg	_	

※1型式は駿河精機独自の管理型式。

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

#### 出荷日







□80

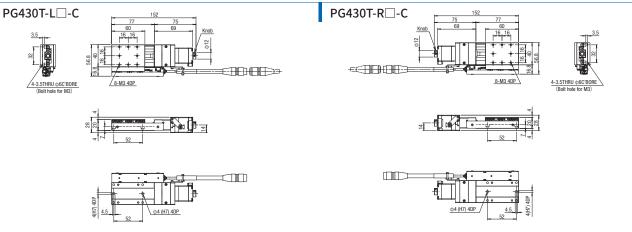
□120

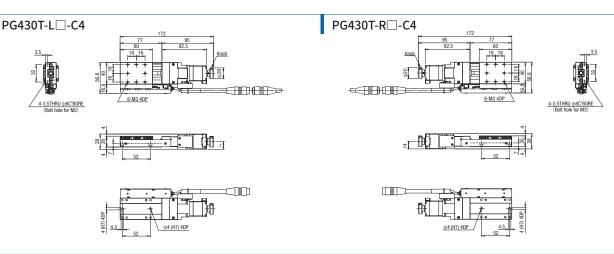
その他

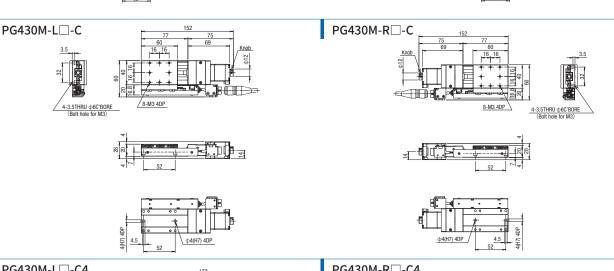
1-PG 011

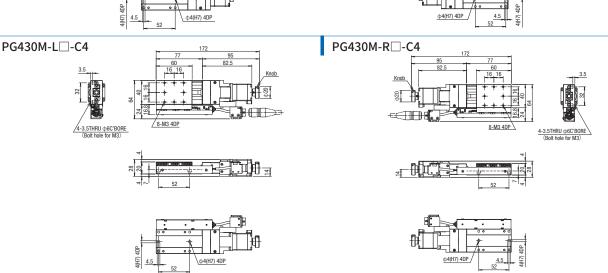
## X軸リニアボールガイド:PG430/PG530

#### 外形寸法図



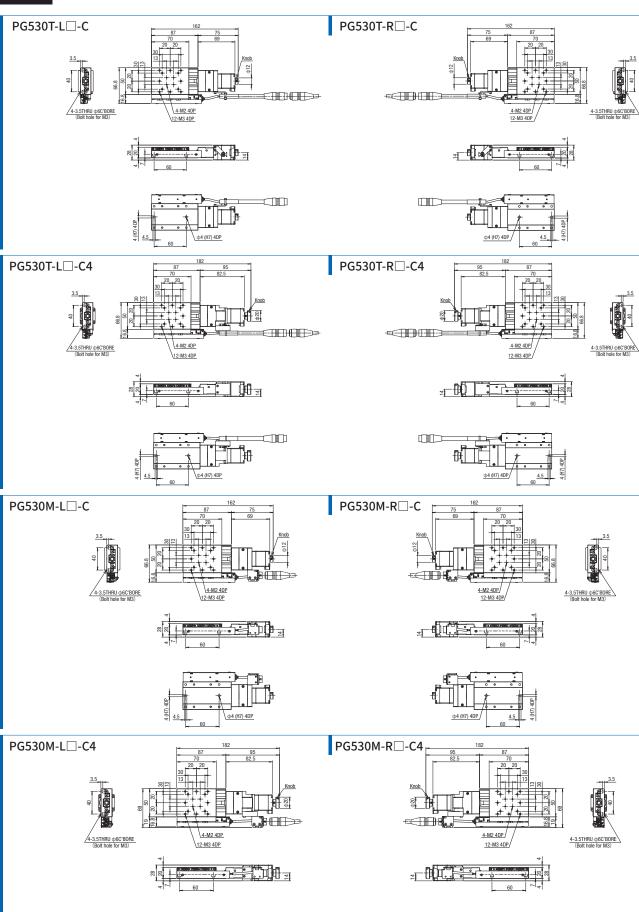








#### 外形寸法図



X

(Y

Z

水平面Z

XYZ

-i -- -

回転

. .

制御機器

מם אלו לייון נייוו

リニア ボール

ケイベックス CAVE-X リニアボール

> プロス コーラ

スライド ガイド

□40

□50

□60

□70

□80

□100 □120

その他

1-PG 012

ф4 (H7) 4DP

ゴーナ

回転

7 - 11

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

□50 □60

□70

□80

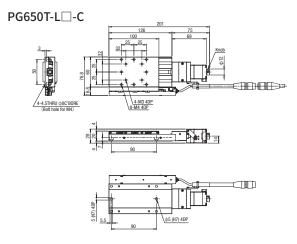
□120

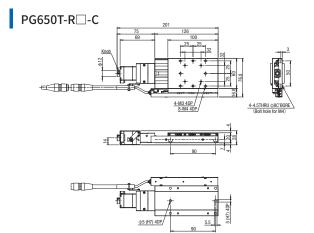
その他

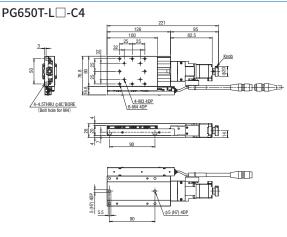
1-PG 013

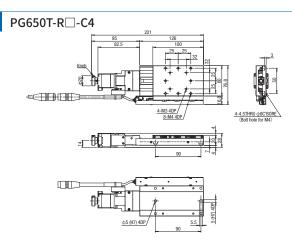
## X軸リニアボールガイド:PG650/PG750

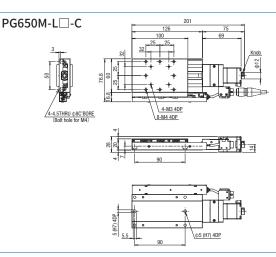
#### 外形寸法図

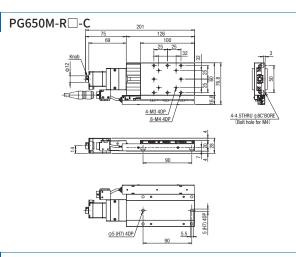


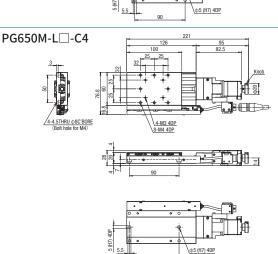


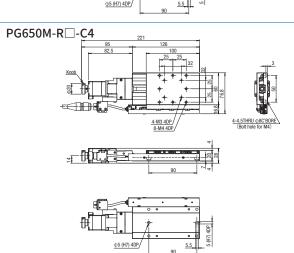








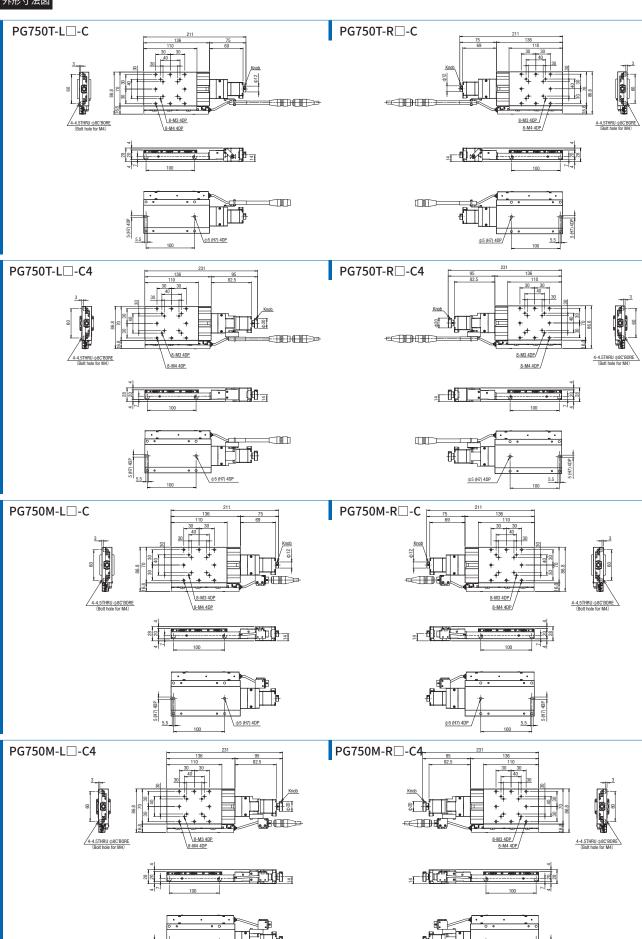






### = New

#### 外形寸法図



X

(Y

<u>z</u>

水平面Z

XYZ

ニオ

回転

制御機器

リニア ボール

ケイベックス CAVE-X リニアボール

> フロス コーラ

スライド ガイド

□40

□50

□60

□70

□80 □100

□120

その他

側面図

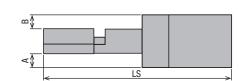
水平面Z

## 1-PG 015

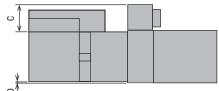
## X軸リニアボールガイド:PG430/PG530/PG650/PG750



外形寸法図



上面図:コネクタ:T/M共通



【 標準モータ

D 高トルク

E 高分解能

**T** 2相ステッピングモータ

モータ型式 C005C-90215P-1 モータ型式 PK523HPB-C15 モータ型式 PK525HPB-C1 モータ型式 PK525HPB

モータ型式 PK523HPMB

モータ型式 PK523HPMB-C1 モータ型式 SJA28N32-0674B-01

※モータ型式:上段3センサ/下段4センサ

4-11	T 2	T 54.7	7 2 2 2	A(n	nm)	B(n	 ոm)	C(n	nm)	D(n	nm)	LS(n	nm)
型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ
PG430			T					16.8	16.8			152	172
FG430			М					20	24			132	112
PG530	C		T					16.8	16.8			162	182
	F	□28	M	4	4	4	4	16.8	19	0	0	102	
PG650	:		Т	, ,	7			16.8	16.8	ļ	U	201	221
	T		M					16.8	16.8			201	
PG750			T	[				16.8	16.8			211	231
1 0130			M					16.8	16.8				231

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(n	nm)	B(n	nm)	C(n	nm)	D(n	nm)	LS(n	nm)
<b>空</b> 式	ν – γ	T-391X	コネジダ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ
PG430			T					16.8	16.8			171.5	191.5
FG430			М					20	24			111.5	191.5
PG530			T					16.8	16.8			181.5	201.5
FG330	D	□28	М	1	4	4	4	16.8	19		0	101.5	201.5
PG650			T	7	4	4	-	16.8	16.8	] "	0	220.5	240.5
1 0000			M					16.8	16.8	]		220.5	240.5
PG750			T					16.8	16.8			230.5	250.5
1 0150			М					16.8	16.8			250.5	250.5

#### 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

※内属ドグ I / MA 送が内	··IOOA/MD法	\$初(P可·200V													
型式	T_A	モータサイズ	コネクタ	A(n	nm)	B(n	nm)	C(n	nm)	D(n	nm)	LS(r	nm)		
空 工	T-3	T-3017	コインダ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ		
PG430										1	1	201.5	208.5		
PG530	MA • MB	MA	MA	□42	l -	1,1	1,1	1,	11	16.8	6.8 16.8			211.5	218.5
PG650		□42	'	111	11	11	11	10.6	10.8	0	0	250.5	257.5		
PG750	]				1						1	260.5	267.5		

PA αSTEP(ARシリーズ)

**ZA** αSTEP(AZシリーズ)

モータ型式 ARM24SAK

モータ型式 AZM24AK

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(n	nm)	B(n	nm)	C(n	nm)	D(m	nm)	LS(n	nm)
至氏		>	コネジメ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ
PG430												172.5	
PG530	PA	□28	т	1	_	4	_	16.8	_	0	_	182.5	_
PG650		□20	'	4		-		10.0		"	-	221.5	1
PG750												231.5	
PG430												182	
PG530	ZA □ □28	т		_	4	_	16.8	_	0	_	192	_	
PG650	27		'	-		4		10.0		U		231	
PG750												241	

#### **UA** ACサーボモータ(J4 [三菱電機])

モータ型式 HG-KR053

_														
	型式	T	モータサイズ	コネクタ	A(n	nm)	B(n	nm)	C(n	nm)	D(n	nm)	LS(r	mm)
	至八	~~×	<del></del> >,12	コネシメ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ
Ī	PG430												204.4	
Ī	PG530	UA	□40	_	10	_	10		16.8	_		_	214.4	
П	PG650	UA	□40	'	10	_	10	_	10.6	_	"	_	253.4	-
Ī	PG750												263.4	1

①モータ型式

PK523HPMB-C1

PK523HPMB

SJA28N32-0674B-01

②モータ・センサケーブル選択

 $A \cdot B \cdot C \cdot D : D214-2-\square E(K)$ 

F • G • H • J : D214-2-□R(K)

B · D : DS1-2C-2-□EK

 $G \cdot J : DS1-2C-2-\square RK$ 







X

ΧY

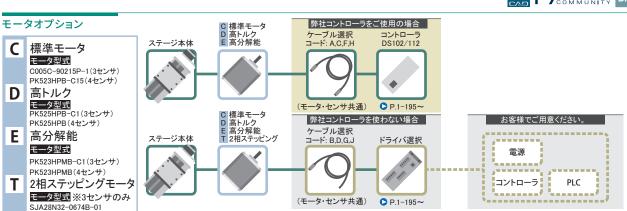
Z

水平面Z

**XYZ** 

回転

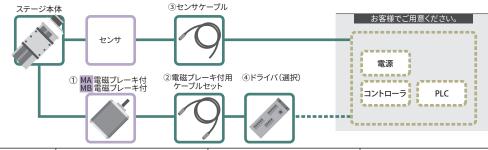
制御機器



コード ①モータ型式 ②モータ・センサケーブル選択 3センサ C005C-90215P-1 A • B • C • D : D214-2-□E(K) С F • G • H • J : D214-2-□R(K) 4センサ PK523HPB-C15 PK525HPB-C1 3センサ  $A \cdot B \cdot C \cdot D : D214-2-\Box E(K)$ D

 $F \cdot G \cdot H \cdot J : D214-2-\square R(K)$ 4センサ PK525HPB

#### ータオプション MA 電磁ブレーキ付 モータ型式 MB PKE545MC-A1 ※付属ドライバ MA選択時:100V MB選択時:200V



コード

E

3センサ

4センサ

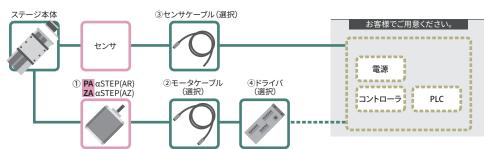
3センサ

4センサ

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
MA		3A: CC030VPFB	3A • 3 : PG-H-ASSY5-3000	[MA]3A • 5A: RKSD503M-A
•	PKE545MC-A1	5A: CC050VPFB	5A • 5 : PG-H-ASSY5-5000	[MB]3A • 5A: RKSD503M-C
MB		無記号・3・5:付属無し	無記号:PG-H-ASSY5-2000	無記号・3・5:付属無し

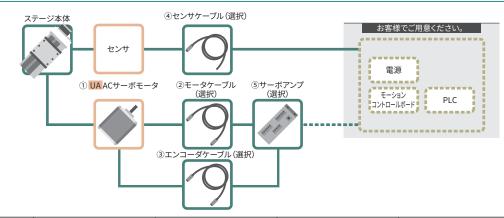
#### モータオプション





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 : PG-H-ASSY5-3000 5A • 5 : PG-H-ASSY5-5000	3A・5A:ARD-K 無記号・3・5:付属無し
ZA	AZM24AK	3A:CC030VZ2R2 5A:CC050VZ2R2 無記号・3・5:付属無し	無記号:PG-H-ASSY5-2000	3A・5A:AZD-K 無記号・3・5:付属無し





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
UA	HG-KR053	3A:SVPM-J3HF1-B-3-02S 5A:SVPM-J3HF1-B-5-02S 無記号・3・5:付属無し	3A:SVEM-J3HF1-B-3 5A:SVEM-J3HF1-B-5 無記号・3・5:付属無し	3A・3:PG-H-ASSY5-3000 5A・3:PG-H-ASSY5-5000 無記号:PG-H-ASSY5-2000	3A・5A:MR-J4-10A 無記号・3・5:付属無し

リニア ボール

ケイヘックス CAVE-X

クロス

スライド ガイド

□40

□50

□60 □70

□80

□100

□120 その他

**□120** 

その他

017

## XY軸リニアボールガイド:PMG413/PMG513/PMG615/PMG715

PMG413T-LA-C PMG413T-LA-C4 PMG413M-LA-C

PMG413M-LA-C4

RoHS



※写真はイメージです。

※XYの下軸を固定するための専 用六角レンチが付属します



−ブル P.1-207〜 ▶電気仕様はP.1-PG-041~

#### 1 ステージ面サイズ/移動量

コード	サイズ	移動量
413	□40mm	13mm
513	□50mm	13111111
615	□60mm	15mm
715	□70mm	13111111

#### 2 コネクタ仕様

コード	仕様		適に	t <del>-</del>	-タ	
М	パネルマウント	С	D	Е	Т	
т	ピッグテール	С	D	Е	Т	
- 1	共通コネクタ無し	MA	МВ	PA	ZA	UA

М	パネルマウント <b>ほ</b>	
Т	ピッグテール	共通コネクタ無し

※共通コネクタ無し:モータケーブル・センサケーブル を共通のコネクタに集約していない仕様です。

#### 3 識別記号



#### 4 センサ論理

	4 62	り開生
	Α	すべてN.C.
В		すべてN.O.
	С	リミットはN.C.ORG1、ORG2はN.O.

※ORG2(スリット原点センサ)は4センサ仕様選択時の

#### 5 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額(2軸分)
С	標準(5相ステッピングモータ)	-
D	高トルク	+¥ 6,000
Е	高分解能	+¥ 2,000
Т	2相ステッピングモータ	+¥ 0

#### 6 6 センサオプション

¬ L*	仕様	標準価格との差額(2軸分)	適応モータ									
コート	1上1家	(字)     (2軸刀)	С	D	Е	Т	MA	МВ	PA	ZA	UA	
無記号	3センサ	_					•	•			•	
4	4センサ	+¥ 10,000	•	•								

#### 7 ケーブルオプション

コード	仕様	ケーブル型式	2相用 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)	_	_	_
Α	2m	D214-2-2E	_	+¥ 10,000
В	2m片端バラ	D214-2-2EK	DS1-2C-2-2EK	+¥ 10,000
С	4m	D214-2-4E		+¥ 12,000
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	DS1-2C-2-4EK	+¥ 12,000
Е	コネクタのみ(ケーブル無し)	_	_	+¥ 3,600
F	ロボットケーブル2m	D214-2-2R		+¥ 16,000
G	ロボットケーブル2m片端バラ	D214-2-2RK	DS1-2C-2-2RK	+¥ 16,000
Н	ロボットケーブル4m	D214-2-4R	_	+¥ 22,000
J	ロボットケーブル4m片端バラ	D214-2-2RK	DS1-2C-2-4RK	+¥ 22,000

※片端バラは反ステージ側です。

※T(2相ステッピング)は、片端バラ(B・D・G・J)のみ対応。

#### 5 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)	+¥ 70,000
MB	電磁ブレーキ付(□42_200V)	+¥ 70,000
PA	αSTEP(ARシリーズ)	+¥ 50,000
ZA	αSTEP(AZシリーズ)	+¥ 82,000
UA	ACサーボ(J4)	+¥ 150,000

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

コード	仕様	標準価格との 差額(2軸分)
無記号		+¥ 10,000
3	センサケーブル3m片端バラ	+¥ 10,800
5	センサケーブル5m片端バラ	+¥ 13,600
3A	ドライバ・アンプ(3mケーブルセット)	別表参照
5A	ドライバ・アンプ(5mケーブルセット)	別表参照

#### 別表 ケーブルオプション

モータオプション	標準価格との	差額(2軸分)				
コード	3A	5A				
MA	+¥ 120,000	+¥ 144,000				
MB	+¥ 120,000	+¥ 144,000				
PA	+¥ 96,000	+¥ 110,000				
ZA	+¥ 128,800	+¥ 142,800				
UA	+¥ 136,000	+¥ 154,000				

一タにより使用可能なケーブルが異なりますので 対応表でご確認ください。

#### 対応表 ⑤モータ・⑦ケーブル/ドライバ組合わせ

コード	ドライバ(アンプ)ケーブル	無記号	3	5		3A			5A	
7-1	モータ	MA •	MB/PA • 2	ZA/UA	MA • MB	PA • ZA	UA	MA · MB	PA • ZA	UA
	センサ	2m	3m	5m		3m			5m	
ケーブル	モータ					3m			5m	
クーフル	ブレーキ	]	無		3m	_	_	5m	_	_
	エンコーダ				_	_	3m	_	_	5m
ドライバ(アンプ)			無				7	旨		

#### 選択例

ご希望の仕様	サイズ:□40 移動量:13mm PMG413	+	コネクタ仕様 T:ピッグテール PMG413 <b>T</b>	+	識別記号 L PMG413T-L	+	センサ論理 A:全てN.C. PMG413T-L <b>A</b>	+	モータオプション C:標準 PMG413T-LA- <b>C</b>	+	センサオプション 4:4センサ PMG413T-LA-C <b>4</b>	$\rightarrow$
価格	¥ 188,000		_		_		_		_		+¥ 10,000	

ケーブルオプション A:2m PMG413T-LA-C4A +¥ 10,000

#### 仕様

	SPEC								
型코	Ç		PMG413□-LA-C	PMG513□-LA-C	PMG615□-LA-C	PMG715□-LA-C			
(勝	手違い)		PMG413□-RA-C	PMG513□-RA-C	PMG615□-RA-C	PMG715□-RA-C			
	移動量		13r	nm	15r	nm			
	ステージ面サイ	ズ	40×40mm	50×50mm	60×60mm	70×70mm			
X	送りねじ(ボール	ねじ)	Ф67-12						
メカ仕様	ガイド			リニアボ-	ールガイド				
様	主材質-表面処3	理		ステンレス−無電解	ニッケルメッキ処理				
	自重	ピッグテール	1.00kg	1.22kg	1.46kg	1.72kg			
		パネルマウント	0.98kg	1.20kg	1.44kg	1.70kg			
精	分解能(パルス)			2μm (Full) /	/1µm (Half)				
度	MAXスピード			10mm/sec					
精度仕様	耐荷重		9.51kgf 【93.2N】	9.40kgf <b>【</b> 92.1N】	9.28kgf <b>【</b> 90.9N <b>】</b>	9.15kgf <b>【</b> 89.7N <b>】</b>			
惊	直角度		5μm以内/フルストローク						
セ	リミットセンサ		有						
センサ	原点センサ(OR	G1)	有						
	スリット原点センサ(ORG2)		一※4センサオプション選択時:有						
付原	るむ(六角穴付き	ボルト)	M3-8	4本	M4-8 4本				
/==	1台		¥ 188,000	¥ 194,000	¥ 196,000	¥ 208,000			
価格	2~3台		¥ 156,000	¥ 162,000	¥ 164,000	¥ 174,000			
111	4台~		¥ 152,000						
224	一方向位置決め	精度							
里軸	繰返位置決め精	度	±0.5μm以内						
精	ロストモーション		1μм以内						
単軸精度仕様	バックラッシ			0.5μr	n以内				
仕様	真直度			1μm	以内				
似	ピッチング/ヨー	イング		15"以内,	/10"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 D			E	Т						
タイプ		標準高ト		ルク	高分解能		2相ステッピングモータ						
モータ型式※	3.	センサ	C005C-9	C005C-90215P-1 PK525HPB-C1		PK523HPMB-C1		SJA28N32	-0674B-01				
モーダ型式	4.	センサ	PK523F	IPB-C15	PK52	5HPB	PK523	ВНРМВ	_				
ステップ角	,			0.7	72°		0.3	36°	1.	8°			
	Full/Ha	alf		2μm,	/1μm		1μm/	0.5μm	5μm/2	2.5μm			
分解能	マイクロステップ (1/20分割時)			0.1	μm		0.05μm		_				
Maxスピート		·	10mm/sec 30mm/sec		25mm/sec		10mm/sec						
	センサ数		3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ			
	DMC 41	ピッグテール	1.00kg	1.08kg	1.18kg	1.26kg	1.00kg	1.08kg	1.00kg	_			
	PMG41	パネルマウント	0.98kg	1.06kg	1.16kg	1.24kg	0.98kg	1.06kg	0.98kg	_			
	PMG51	2 ピッグテール	1.22kg	1.30kg	1.40kg	1.48kg	1.22kg	1.30kg	1.22kg	_			
自重	PMG51	パネルマウント	1.20kg	1.28kg	1.38kg	1.46kg	1.20kg	1.28kg	1.20kg	_			
	DMC618	DMC61	DMC61	PMG615	_ ピッグテール	1.46kg	1.54kg	1.64kg	1.72kg	1.46kg	1.54kg	1.46kg	_
	PIVIGO	パネルマウント	1.44kg	1.52kg	1.62kg	1.70kg	1.44kg	1.52kg	1.44kg	_			
	PMG71	ピッグテール	1.72kg	1.80kg	1.90kg	1.98kg	1.72kg	1.80kg	1.72kg	_			
	FINIG / 1	パネルマウント	1.70kg	1.78kg	1.88kg	1.96kg	1.70kg	1.78kg	1.70kg	_			

		バネルマワント	1.70kg	1.78kg	1.88kg	1.96kg	1.70kg	1.78kg	1.70kg	_
モータコード		MA • MB		Р	'A	A ZA		U	A	
タイプ			電磁ブレーキ	÷付□42mm	αSTEP (AR)		αSTEP (AZ)		ACサーボモータ(J4)	
モータ型式※	3セン	3センサ		EMC A1	ARM2	4SAK	AZM:	24AK	HG-KR053	
モーダ至氏を	4センサ		PKE545MC-A1		_	_	_	_	_	
ステップ角			0.7	'2°	-	_	_		_	
	Full/Half		2μm/	/1μm					22ビットエンコーダ	
分解能	マイクロス (1/20分割		0.1	μm	1μm(1000	P/R設定時)	1μm(1000)	P/R設定時)	(4194304P/R)** <sup>2</sup>	
Maxスピード			20mm/sec		35mm/sec		40mm/sec		50mm/sec	
	センサ数		3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ
	PMG413		1.88kg	2.00kg	1.08kg	_	1.08kg	_	1.68kg	-
自重	PMG513	共通コネクタ	2.10kg	2.22kg	1.30kg	_	1.30kg	_	1.90kg	_
	PMG615	無し	2.34kg	2.46kg	1.54kg	_	1.54kg	_	2.14kg	_
	PMG715		2.60kg	2.72kg	1.80kg	_	1.80kg	_	2.40kg	_

<sup>※1</sup>型式は駿河精機独自の管理型式。

#### 出荷日





New

XY

Z

水平面Z

回転

制御機器

リニア ボール

ケイベックス **CAVE-X** リニアボール

スライド ガイド

□40 □50

**□60** 

□70

□80 **□100** 

**120** その他

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

XYZ

コニオ

回転

.

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

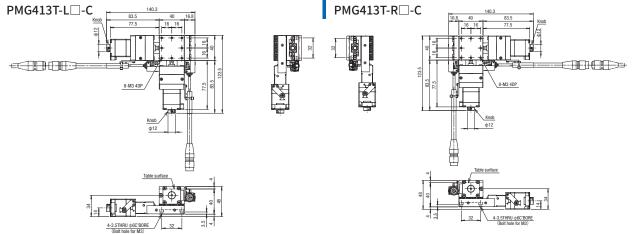
□120

その他

1-PG 019

## XY軸リニアボールガイド:PMG413/PMG513

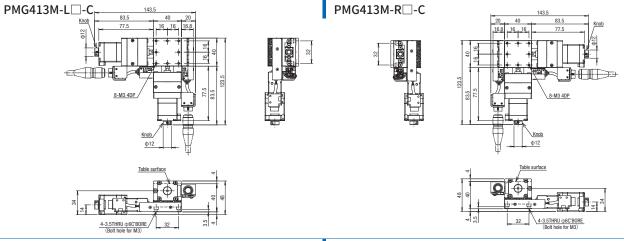
外形寸法図

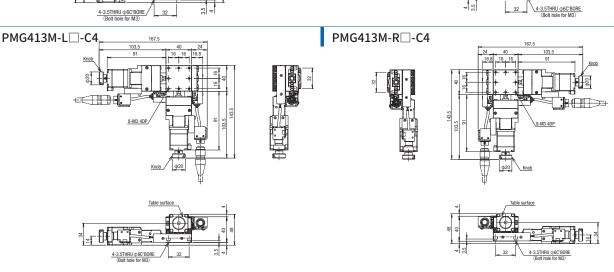


PMG413T-L -C4

PMG413T-R -C4

PMG413T-R -C4













XY

Z

水平面Z

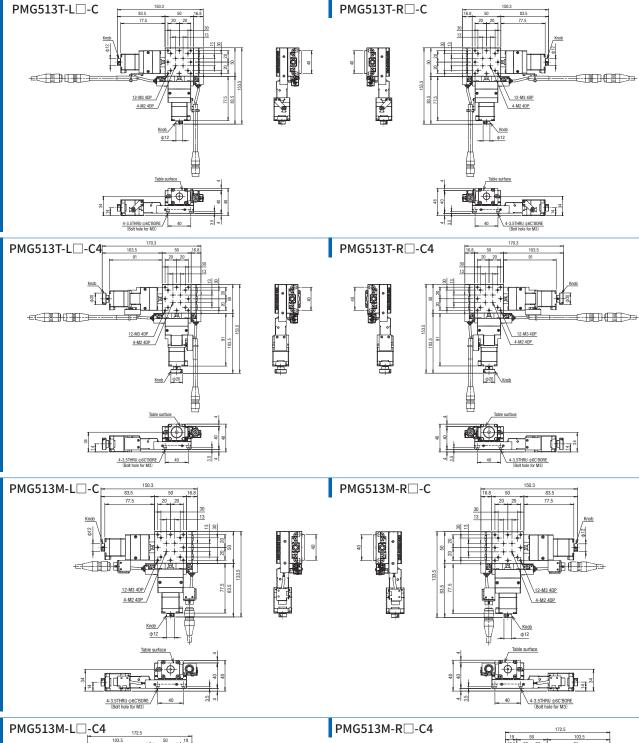
**11** 

コニオ

回転

ユニット

制御機器



外形寸法図

リニア ボール

ケイベックス CAVE-X リニアボール

> フロス コーラ

スライド ガイド

□40

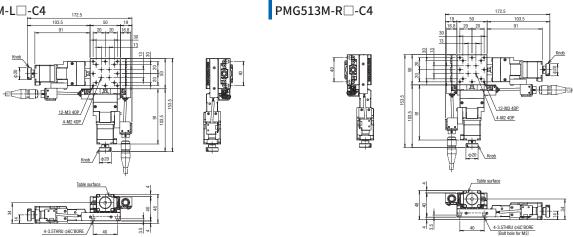
□50

□**60** 

□/0 □80

\_\_\_\_\_\_ □100

□**120** その他



XYZ

回転

----

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

\_\_50 \_\_60

□70

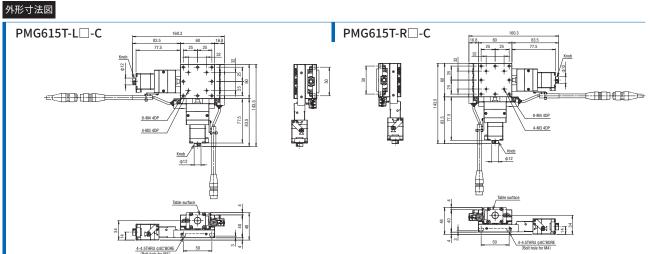
□80

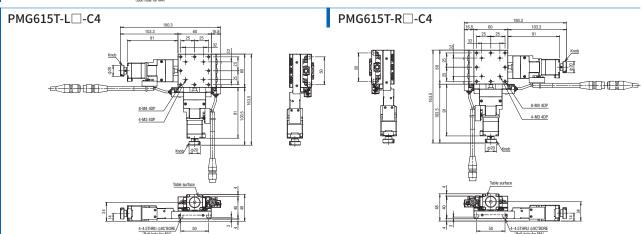
**100** 

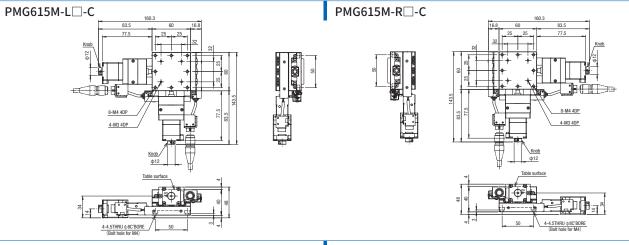
**120** 

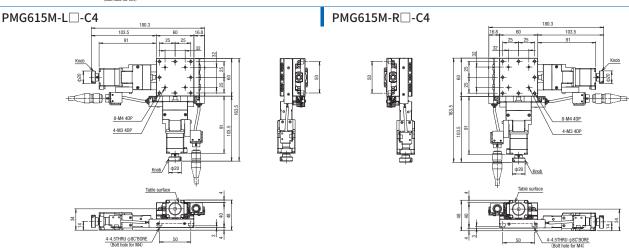
021

## XY軸リニアボールガイド:PMG615/PMG715









水平面Z

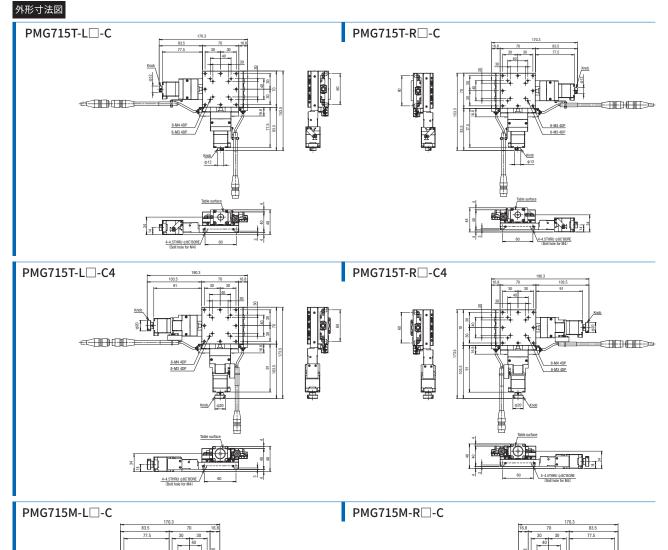
XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器







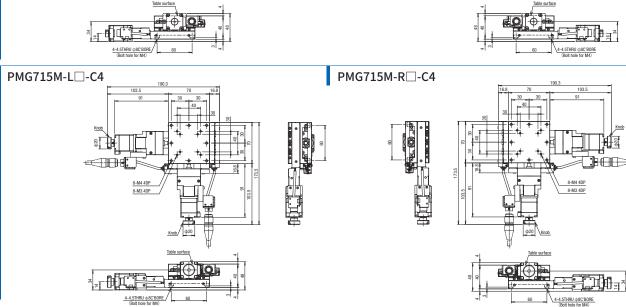
□40 □50

□50 □60

□70

□80 □100

□**120** その他



□100

**120** 

その他

023

# YV軸リー

## XY軸リニアボールガイド:PMG430/PMG530/PMG650/PMG750

PMG430T-LA-C

PMG430T-LA-C4

PMG430M-LA-C

PMG430M-LA-C4

RoHS



※写真はイメージです。



※XYの下軸を固定するための専用六角レンチが付属します



◆ケーブル P.1-207~◆電気仕様はP.1-PG-041~

#### 1 ステージ面サイズ/移動量

コード	サイズ	移動量
430	40×60mm	30mm
530	50×70mm	30111111
650	60×100mm	50mm
750	70×110mm	Julilli

#### 2 コネクタ仕様

コード	仕様	適応モータ				
М	パネルマウント	С	D	Ε	Т	
т	ピッグテール	С	D	Ε	Т	
'	共通コネクタ無し	MA	МВ	PA	ZA	UA

М	パネルマウント <b>ほ</b>	
Т	ピッグテール	共通コネクタ無し

※共通コネクタ無し:モータケーブル・センサケーブル を共通のコネクタに集約していない仕様です。

#### 3 選別記号



#### **ルセンサ論理**

4 62	り開生
Α	すべてN.C.
В	すべてN.O.
С	リミットはN.C.ORG1、ORG2はN.O.

※ORG2(スリット原点センサ)は4センサ仕様選択時の

#### 5 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額(2軸分)
С	標準(5相ステッピングモータ)	_
D	高トルク	+¥ 6,000
Е	高分解能	+¥ 2,000
Т	2相ステッピングモータ	+¥ 0

#### 6 6 センサオプション

- Lº	/_+÷	標準価格との差額(2軸分)	適応モータ								
コート	仕様	標準価格との左領(2軸方)	С	D	Ε	Т	MA	MB	PA	ZA	UA
無記号	3センサ	_	•	•				•	•	•	•
4	4センサ	+¥ 10 000									

#### 7 ケーブルオプション

コード	仕様	ケーブル型式	2相用 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)	_	_	_
Α	2m	D214-2-2E		+¥ 10,000
В	2m片端バラ	D214-2-2EK	DS1-2C-2-2EK	+¥ 10,000
С	4m	D214-2-4E		+¥ 12,000
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	DS1-2C-2-4EK	+¥ 12,000
Е	コネクタのみ(ケーブル無し)	_	_	+¥ 3,600
F	ロボットケーブル2m	D214-2-2R	_	+¥ 16,000
G	ロボットケーブル2m片端バラ	D214-2-2RK	DS1-2C-2-2RK	+¥ 16,000
Н	ロボットケーブル4m	D214-2-4R	_	+¥ 22,000
J	ロボットケーブル4m片端バラ	D214-2-2RK	DS1-2C-2-4RK	+¥ 22.000

※片端バラは反ステージ側です。

※片端ハフは反ステーン側です。 ※T(2相ステッピング)は、片端バラ(B・D・G・J)のみ対応。

#### 5 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)	+¥ 70,000
MB	電磁ブレーキ付(□42_200V)	+¥ 70,000
PA	αSTEP(ARシリーズ)	+¥ 50,000
ZA	αSTEP(AZシリーズ)	+¥ 82,000
UA	ACサーボ(J4)	+¥ 150,000

## 

コード	仕様	標準価格との 差額(2軸分)
無記号	センサケーブル2m片端バラ	+¥ 10,000
3	センサケーブル3m片端バラ	+¥ 10,800
5	センサケーブル5m片端バラ	+¥ 13,600
3A	ドライバ・アンプ(3mケーブルセット)	別表参照
5A	ドライバ・アンプ(5mケーブルセット)	別表参照

#### 別表 ケーブルオプション

モータオプション	標準価格との	)差額(2軸分)					
コード		5A					
MA	+¥ 120,000	+¥ 144,000					
MB	+¥ 120,000	+¥ 144,000					
PA	+¥ 96,000	+¥ 110,000					
ZA	+¥ 128,800	+¥ 142,800					
UA	+¥ 136,000	+¥ 154,000					

#### 【ご注意】

モータにより使用可能なケーブルが異なりますので 対応表でご確認ください。

#### 対応表 ⑤モータ・⑦ケーブル/ドライバ組合わせ

コード	ドライバ(アンプ)ケーブル	無記号	3	5	3A			5A		
7-1	モータ	MA • I	MB/PA • 2	ZA/UA	MA • MB	PA • ZA	UA	MA • MB	PA • ZA	UA
	センサ	2m	3m	5m		3m		5m		
ケーブル	モータ					3m		5m		
-) — ) //	ブレーキ	無			3m	_	_	5m	_	_
	エンコーダ				_	_	3m	_	-	5m
ドライバ(アンプ			無				1	有		

#### 選択例

													_
ご希	望の仕様	サイズ:40×60mm 移動量:30mm		コネクタ仕様 T:ピッグテール	١.	識別記号 L	١,	センサ論理 A:全てN.C.		モータオプション C:標準		センサオプション 4:4センサ	١.
		PMG430	+	PMG430 <b>T</b>		PMG430T- <b>L</b>	+	PMG430T-LA	+	PMG430T-LA-C	+	PMG430T-LA-C <b>4</b>	] ¬
	価格	各 ¥ 224,000		_	]	_		-		_		+¥ 10,000	

ナーブルオプション A:2m PMG430T-LA-C4A +¥ 10,000

▶ PMG430T-LA-C4A ¥ 244,000

## New

XY

Z

水平面Z

回転

リニア ボール

ケイベックス **CAVE-X** リニアボール

スライド ガイド

□50

□70

□100 □120

その他 1-PG

024

仕様

				SPEC							
型式	ť		PMG430□-LA-C	PMG530□-LA-C	PMG650□-LA-C	PMG750□-LA-C					
(勝	手違い)		PMG430□-RA-C	PMG530□-RA-C	PMG650□-RA-C	PMG750□-RA-C					
	移動量		30r	nm	50r	nm					
	ステージ面サイン	ズ	40×60mm	50×70mm	60×100mm	70×110mm					
궃	送りねじ(ボール	ねじ)		ф6リ	_F1						
メカ仕様	ガイド		リニアボールガイド								
様	主材質-表面処理	理	ステンレス-無電解ニッケルメッキ処理								
	自重	ピッグテール	1.40kg	1.72kg	2.49kg	2.92kg					
	日里	パネルマウント	1.38kg	1.70kg	2.47kg	2.90kg					
糖	分解能(パルス)		2μm (Full) /1μm (Half)								
漫	MAXスピード		10mm/sec								
精度仕様	耐荷重	パネルマウント	9.25kgf 【90.7N】	9.06kgf [88.8N]	8.61kgf [84.4N]	8.35kgf [81.8N]					
禄	直角度			10μm以内/フ	ルストローク						
ャ	リミットセンサ			1							
センサ	原点センサ(ORG1)		有								
サ	スリット原点セン	ノサ (ORG2)	ー※4センサオプション選択時:有								
付層	属ねじ(六角穴付え	ボルト)	M3-8	4本	M4-8 4本						
/	1台		¥ 224,000	¥ 232,000	¥ 248,000	¥ 256,000					
価格	2~3台		¥ 189,000	¥ 197,000	¥ 209,000	¥ 217,000					
111	4台~		¥ 180,000	¥ 188,000	¥ 200,000	¥ 208,000					
	一方向位置決め	)精度		12µm	1以内						
単	繰返位置決め精		±0.5μm以内								
#出 *善	ロストモーション		1μm以内								
度	バックラッシ			0.5μπ							
単軸精度仕様	真直度			2μm							
棣	ピッチング/ヨー	イング		20"以内/							

<sup>※</sup> 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		D		E		Т	
タイプ			標	準	高ト	ルク	高分	解能	2相ステット	ピングモータ	
モータ型式※	1 3セン	<b>/</b> サ	C005C-9	0215P-1	PK525HPB-C1		PK523H	IPMB-C1	SJA28N32-0674B-01		
て一タ至氏へ	4セン	<b>/</b> サ	PK523F	IPB-C15	PK52	5HPB	PK523HPMB		-	_	
ステップ角				0.7	72°		0.3	36°	1.	.8°	
	Full/Half			2μm,	/1μm		1μm/	0.5μm	5μm/	2.5μm	
分解能	マイクロステップ (1/20分割時)		0.1µm			0.05	ōμm	_			
Maxスピード			10mi	n/sec	30mı	30mm/sec		25mm/sec		n/sec	
	センサ数		3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	
	DMC 420	ピッグテール	1.40kg	1.48kg	1.58kg	1.66kg	1.40kg	1.48kg	1.40kg	_	
	PMG430	パネルマウント	1.38kg	1.46kg	1.56kg	1.64kg	1.38kg	1.46kg	1.38kg	_	
	DMCE30	ピッグテール	1.72kg	1.80kg	1.90kg	1.98kg	1.72kg	1.80kg	1.72kg	_	
自重	PMG530	パネルマウント	1.70kg	1.78kg	1.88kg	1.96kg	1.70kg	1.78kg	1.70kg	_	
	DMCCEO	ピッグテール	2.49kg	2.57kg	2.67kg	2.75kg	2.49kg	2.57kg	2.49kg	_	
	PMG650	パネルマウント	2.47kg	2.55kg	2.65kg	2.73kg	2.47kg	2.55kg	2.47kg	_	
	PMG750	ピッグテール	2.92kg	3.00kg	3.10kg	3.18kg	2.92kg	3.00kg	2.92kg	_	
	PWIG 750	パネルマウント	2.90kg	2.98kg	3.08kg	3.16kg	2.90kg	2.98kg	2.90kg	_	
モータコード	,		MA • MB		PA		Z	ZA	UA		
- J-1					5 (4.5)		- (+ -)	1011 137 5(11)			

モータコート	2"		MA	· MB	P	A	Z	A	U	IA .	
タイプ			電磁ブレーコ	電磁ブレーキ付□42mm		αSTEP (AR)		P (AZ)	ACサーボ	モータ(J4)	
モータ型式※	" 3t	!ンサ	PKE545MC-A1		ARM24SAK		AZM24AK		HG-KR053		
モーダ至式を	^1 4t	ンサ	PNE34	DMC-A1		_		_		_	
ステップ角			0.7	72°	_		_	_	_		
	Full/Ha	f	2μm/1μm		μm/1μm						
分解能	マイクロステップ (1/20分割時)		0.1	0.1μm		1μm(1000P/R設定時)		P/R設定時)	(4194304P/R)**2		
Maxスピート	2		20mm/sec		35mm/sec		40mr	n/sec	50mm/sec		
	センサ数		3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	
	PMG430	)	2.28kg	2.40kg	1.48kg	_	1.48kg	ı	2.08kg	_	
自重	PMG530		2.60kg	2.72kg	1.80kg	_	1.80kg	-	2.40kg	_	
	PMG650	) 無し	3.37kg	3.49kg	2.57kg	_	2.57kg	_	3.17kg	_	
	PMG750	)	3.80kg	3.92kg	3.00kg	_	3.00kg	_	3.60kg	_	

<sup>※1</sup>型式は駿河精機独自の管理型式。

#### 出荷日





<sup>※</sup> PMG430、530、650、750タイプはXY軸組付の際、スペーサを入れてあります。

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

□80 □100

□120

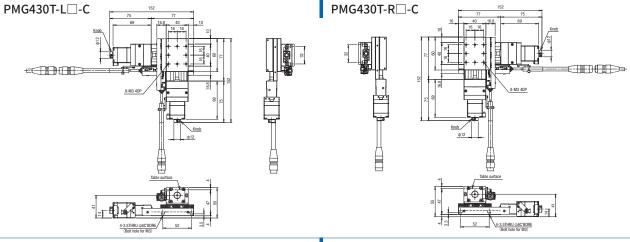
その他

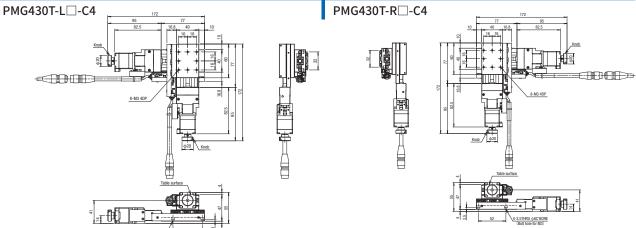
その他

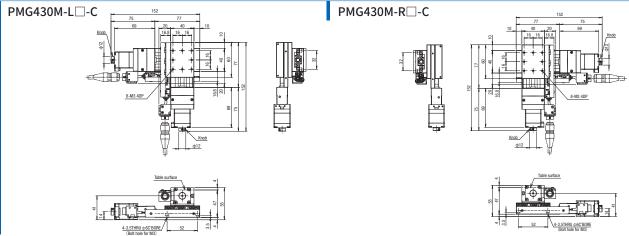
### 1-PG 025

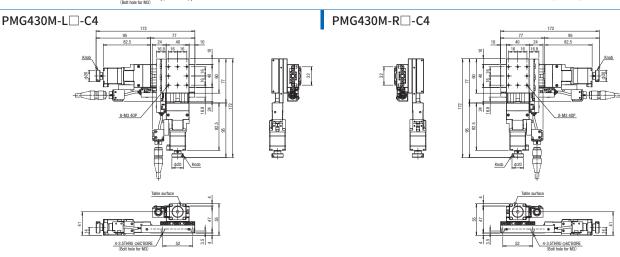
# XY軸リニアボールガイド:PMG430/PMG530

#### 外形寸法図









PMG530T-R□-C

PMG530T-R□-C4







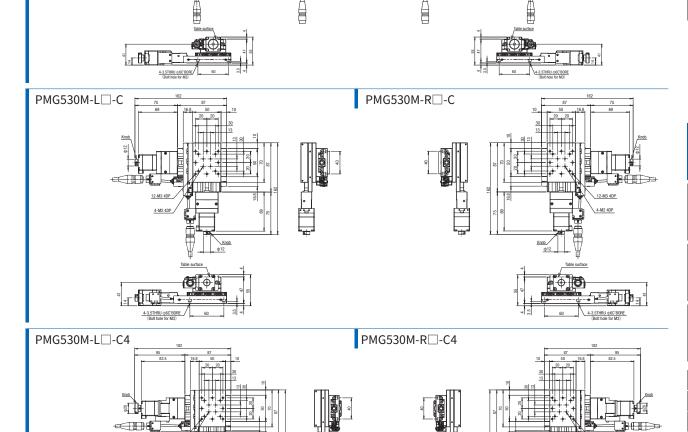
ΧY

Z

水平面Z

回転

制御機器



外形寸法図

PMG530T-L□-C

PMG530T-L□-C4

リニア ボール

ケイベックス CAVE-X リニアボール

スライド ガイド

□40

□50

□70

□100

□120 その他

XYZ

ゴニオ -----回転

7 - 11

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

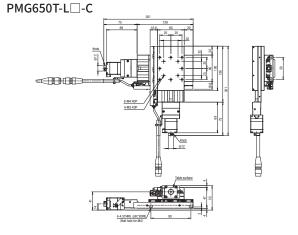
□120

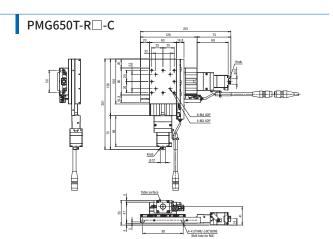
その他

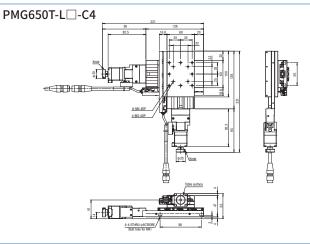
1-PG 027

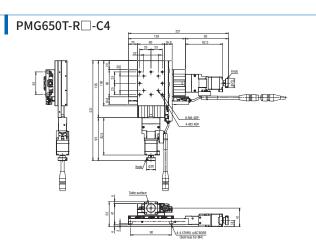
## XY軸リニアボールガイド:PMG650/PMG750

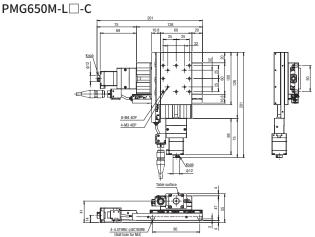
外形寸法図

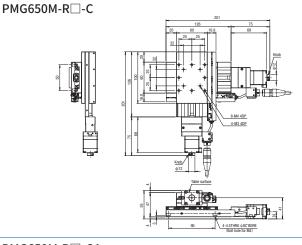


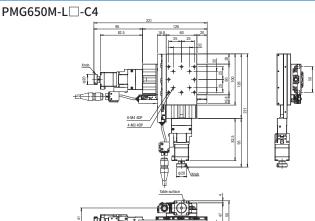


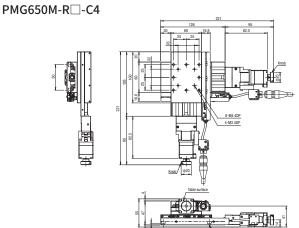


















Х

XY

Z

水平面Z

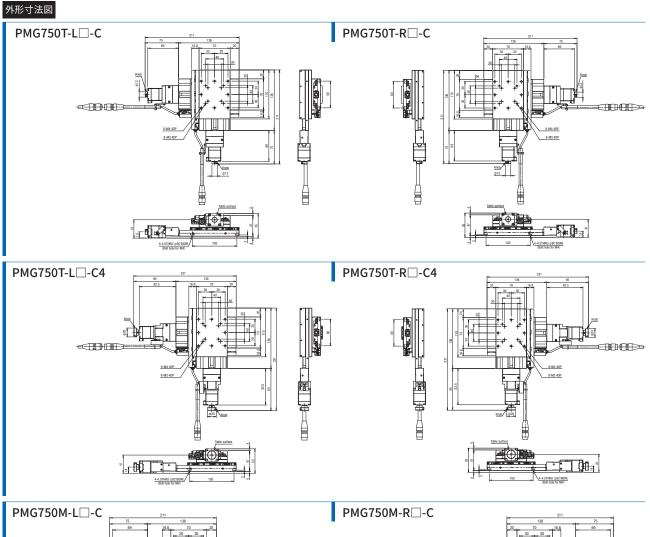
XYZ

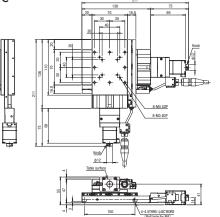
ゴニオ

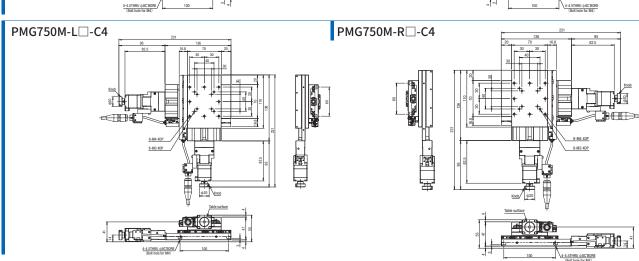
回転

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

□50

□60 □70

□80

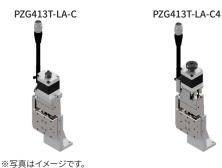
□100 □120

その他

# 029

## Z軸リニアボールガイド:PZG413/PZG513/PZG615/PZG715

PZG413M-LA-C







RoHS

♪ケーブル P.1-207~ ▶電気仕様はP.1-PG-041~

# PZG 413 M - L A - C

#### 1 ステージ面サイズ/移動量

コード	サイズ	移動量
413	□40mm	13mm
513	□50mm	1311111
615	□60mm	15mm
715	□70mm	TOURIN

#### 2 コネクタ仕様

コード	仕様					
М	パネルマウント	С	D	Ε	Т	
т	ピッグテール	С	D	Ε	Т	
'	共通コネクタ無し	MA	MB	PA	ZA	UA

М	パネルマウント	
Т	ピッグテール	共通コネクタ無し

※共通コネクタ無し:モータケーブル・センサケーブル を共通のコネクタに集約していない仕様です。

#### 3 センサカバー位置



4 62	7.9端柱
Α	すべてN.C.
В	すべてN.O.
С	リミットはN.C.ORG1、ORG2はN.O.

※ORG2(スリット原点センサ)は4センサ仕様選択時の

#### 5 モータオプション

_		
コード	仕様	標準価格との差額(1軸分)
С	標準(5相ステッピングモータ)	-
D	高トルク	+¥ 3,000
Е	高分解能	+¥ 1,000
T	2相ステッピングモータ	+¥ 0

#### 6 6 センサオプション

¬ L*	仕様		適応モータ									
コート		標準価格との差額(1軸分)	С	D	Е	Т	MA	MB	PA	ZA	UA	
無記号	3センサ	-		•	•							
4	4センサ	+¥ 5,000	•	•	•							

#### 7 ケーブルオプション

コード	仕様	ケーブル型式	2相用 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)	_	_	_
Α	2m	D214-2-2E		+¥ 5,000
В	2m片端バラ	D214-2-2EK	DS1-2C-2-2EK	+¥ 5,000
С	4m	D214-2-4E	-	+¥ 6,000
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	DS1-2C-2-4EK	+¥ 6,000
Е	コネクタのみ(ケーブル無し)	_	_	+¥ 1,800
F		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
Н	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	D214-2-2RK	DS1-2C-2-4RK	+¥ 11,000

※片端バラは反ステージ側です。 ※T(2相ステッピング)はよ片端バラ(B·D·G·J)のみ対応。

#### 5 モータオプション

コ-	ード	仕様	標準価格との差額(1軸分)
M	IΑ	電磁ブレーキ付(□42_100V)	+¥ 35,000
M	ΙB	電磁ブレーキ付(□42_200V)	+¥ 35,000
P	Α	αSTEP(ARシリーズ)	+¥ 25,000
Z	Ά	αSTEP(AZシリーズ)	+¥ 41,000
U	ΙA	ACサーボ(J4)	+¥ 75,000

### 7 ケーブルオプション(モータ: MA・MB・PA・ZA・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)	別表参照
_	5A	ドライバ・アンプ(5mケーブルセット)	別表参照

#### 別表 ケーブルオプション

モータオプション	標準価格との差額(1軸分)						
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					
ΠΔ	+¥ 68 000	+¥ 77 000					

【ご注意】 モータにより使用可能なケーブルが異なりますので 対応表でご確認ください。

#### 対応表 ⑤モータ・⑦ケーブル/ドライバ組合わせ

コード	ドライバ(アンプ)ケーブル	無記号	3	5		3A			5A	
7-1	モータ	MA • I	MB/PA • 2	ZA/UA	MA · MB	PA · ZA	UA	MA • MB	PA • ZA	UA
	センサ	2m	3m	5m		3m			5m	
ケーブル	モータ	無				3m			5m	
クーフル	ブレーキ				3m	_	_	5m	_	_
	エンコーダ				_	_	3m	_	_	5m
ドライバ(アンプ	)		無				1	与		

#### 選択例

ご希望の仕様	サイズ:□40 移動量:13mm PZG413	+	コネクタ仕様 T:ピッグテール PZG413 <b>T</b>	+	センサカバー位置 L:L位置 PZG413T-L	+	センサ論理 A:全てN.C. PZG413T-L <b>A</b>	+	モータオプション C:標準 PZG413T-LA- <b>C</b>	+	センサオプション 4:4センサ PZG413T-LA-C <b>4</b>	$\rightarrow$
価格	¥ 100,000		_		_		_		_		+¥ 5,000	

ケーブルオプション A:2m PZG413T-LA-C4A +¥ 5.000

# New

Z

水平面Z

回転

制御機器

リニア ボール

ケイベックス **CAVE-X** リニアボール

スライド ガイド

□40

**50** 

**□60** □70

□80

**□100** □120

その他 1-PG

030

仕様

				SPEC						
型式	Ċ		PZG413□-LA-C	PZG513□-LA-C	PZG615□-LA-C	PZG715□-LA-C				
(勝手違い)			PZG413□-RA-C	PZG513□-RA-C	PZG615□-RA-C	PZG715□-RA-C				
	移動量		13r	nm	15mm					
	ステージ面サイン	ズ	40×40mm	40×40mm 50×50mm 60×60mm						
メカ仕様	送りねじ(ボール	/ねじ)	φ6リード1							
社	ガイド			リニアボ-						
様	主材質-表面処理			ステンレス-無電解	ニッケルメッキ処理					
	自重	ピッグテール	0.58kg	0.77kg	0.91kg	1.12kg				
		パネルマウント	0.57kg	0.76kg	0.90kg	1.11kg				
精度仕様	分解能(パルス)			2μm (Full) /1μm (Half)						
仕	MAXスピード		10mm/sec							
様	耐荷重		5kgf[49N]							
セ	リミットセンサ				<b>=</b>					
センサ	原点センサ(OR			有						
	スリット原点セン		ー※4センサオプション選択時:有							
付属	ねじ(六角穴付え	ドルト)	M3-10		M4-12 4本	M3-12 4本				
<b>/</b> Ⅲ	1台		¥ 100,000	¥ 106,000	¥ 107,000	¥ 115,000				
価格	2~6台		¥ 83,000	¥ 88,000	¥ 89,000	¥ 96,000				
	7台~		¥ 81,000	¥ 85,000	¥ 86,000	¥ 93,000				
224	一方向位置決め	精度		6μm	以内					
早軸	繰返位置決め精	度	±0.5µm以内							
精	ロストモーション	/	1μm以内							
単軸精度仕様	バックラッシ			0.5μm以内						
仕様	真直度			1μm	以内					
化	ピッチング/ヨー	イング		15"以内,	/10"以内					

※ はモータによりSPECが変わります。

#### ■ 分解能・Maxスピード・白重

刀 胜能。	77件能・MAX人Cート・日里										
モータコード		С		I	D		Ε	•	Т		
タイプ			標	準	高トルク		高分解能		2相ステット	2相ステッピングモータ	
T 5=1+	. 3セン	ノサ	C005C-9	0215P-1	PK525	HPB-C1	PK523H	IPMB-C1	SJA28N32	-0674B-01	
モータ型式	4セン	ノサ	PK523F	IPB-C15	PK52	5HPB	PK523	ВНРМВ	-	_	
ステップ角				0.7	72°		0.3	36°	1.	8°	
	Full/Half			2μm,	/1μm		1μm/	0.5μm	5μm/:	2.5μm	
分解能	マイクロス (1/20分割			0.1	μm	μm		0.05μm		_	
Maxスピート	,		10mr	n/sec	ec 30mm/sec		25mm/sec		10mm/sec		
	センサ数		3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	
	PZG413	ピッグテール	0.58kg	0.62kg	0.67kg	0.71kg	0.58kg	0.62kg	0.58kg	_	
		パネルマウント	0.57kg	0.61kg	0.66kg	0.70kg	0.57kg	0.61kg	0.57kg	_	
	D7CE12	ピッグテール	0.77kg	0.81kg	0.86kg	0.90kg	0.77kg	0.81kg	0.77kg	_	
自重	PZG513	パネルマウント	0.76kg	0.80kg	0.85kg	0.89kg	0.76kg	0.80kg	0.76kg	_	
	PZG615	ピッグテール	0.91kg	0.95kg	1.00kg	1.04kg	0.91kg	0.95kg	0.91kg	_	
	PZG013	パネルマウント	0.90kg	0.94kg	0.99kg	1.03kg	0.90kg	0.94kg	0.90kg	_	
	D7C71F	ピッグテール	1.12kg	1.16kg	1.21kg	1.25kg	1.12kg	1.16kg	1.12kg	_	
	PZG715	パネルマウント	1.11kg	1.15kg	1.20kg	1.24kg	1.11kg	1.15kg	1.11kg	_	
モータコート	2		MA	• MB	P	PA		ZA		UA	
<b>5</b> 1 - 0		= T-1-1-1-1	<b>-</b> 4□40		CTED (AD)		CTED (4.7)		ACU +XT (4/14)		

モータコート			MA	· MB	PA		ZA		UA	
タイプ			電磁ブレーキ	F付□42mm	αSTEP (AR)		αSTEP (AZ)		ACサーボモータ(J4)	
モータ型式※	3セン	ンサ	PKE54!	SMC A1	ARM2	4SAK	AZM:	24AK	HG-K	(R053
七一文至式。	4セン	ノサ	FRE34	DIVIC-A1	-	_	-	-	-	_
ステップ角			0.7	72°	-	_	_	_	_	_
	Full/Half		2µm,	/1μm					22ビットコ	ロンコーダ
分解能	マイクロス (1/20分割		0.1	μm	1μm(1000P/R設定時)		1μm(1000P/R設定時)		(4194304P/R)**2	
Maxスピード			20mr	n/sec	35mr	n/sec	40mm/sec		50mm/sec	
	センサ数		3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ
	PZG413		1.02kg	1.08kg	0.62kg	_	0.62kg	_	0.92kg	_
自重	PZG513	共通コネクタ	1.21kg	1.27kg	0.81kg	_	0.81kg	_	1.11kg	_
	PZG615	無し	1.35kg	1.41kg	0.95kg	_	0.95kg	_	1.25kg	_
	PZG715		1.56kg	1.62kg	1.16kg	_	1.16kg	_	1.46kg	_





<sup>※1</sup>型式は駿河精機独自の管理型式。 ※2アブソリュートシステムを構築する場合は、アンプにバッテリを搭載する必要があります。

□70 □80

\_\_\_\_\_\_ □100

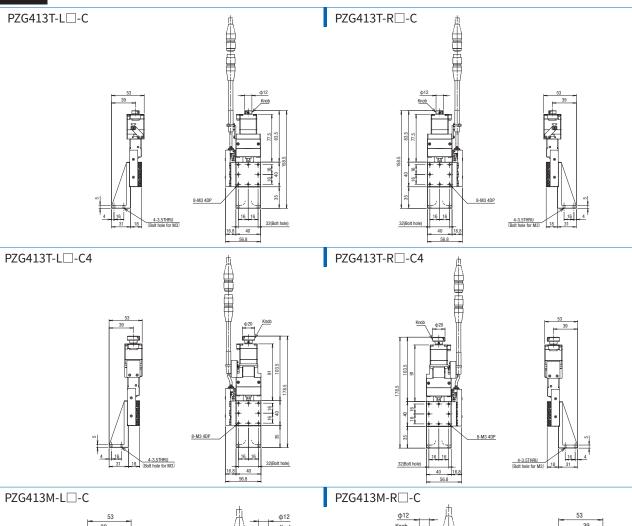
□120

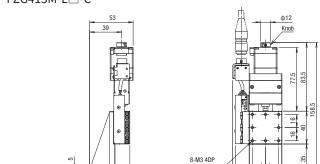
その他

1-PG 031

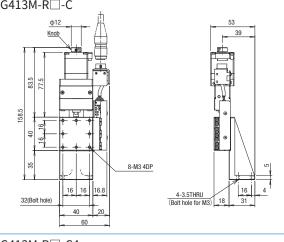
## Z軸リニアボールガイド:PZG413/PZG513

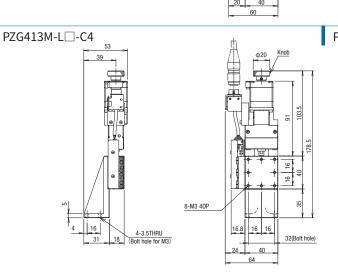
外形寸法図

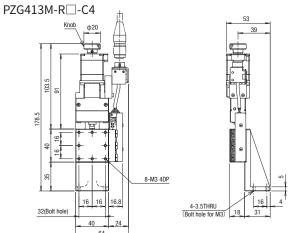




4-3.5THRU (Bolt hole for M3)





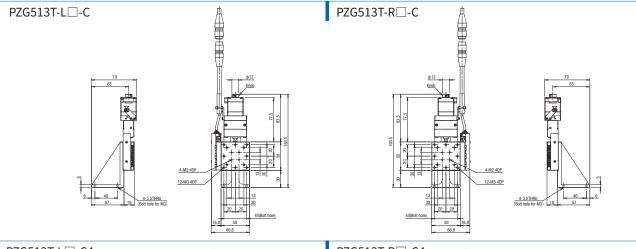


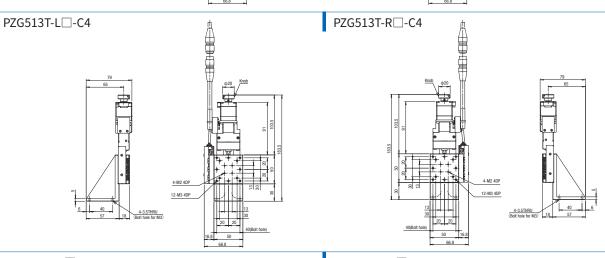


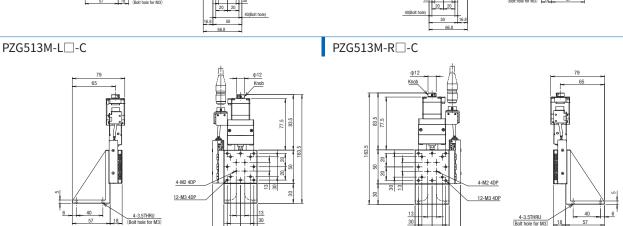


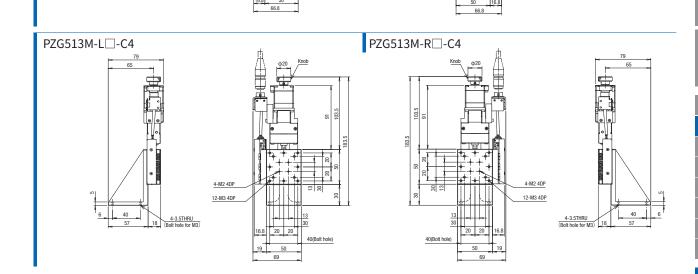












Z

水平面Z

回転

制御機器

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

□70

□100 □120

その他

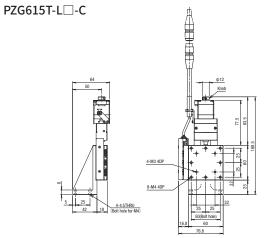
□ 100 □ 120

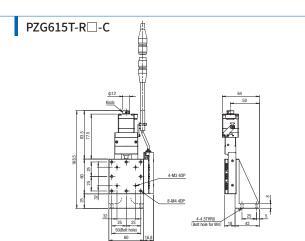
その他

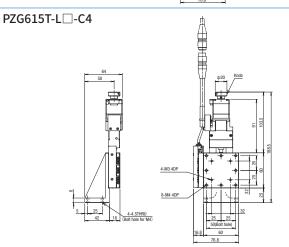
1-PG 033

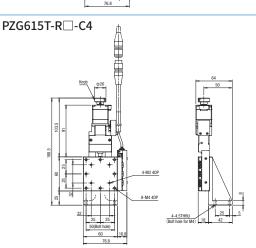
## Z軸リニアボールガイド:PZG615/PZG715

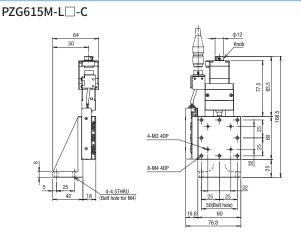
#### 外形寸法図

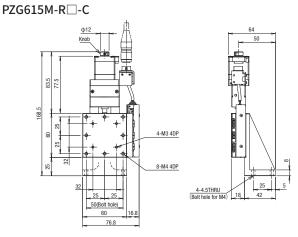


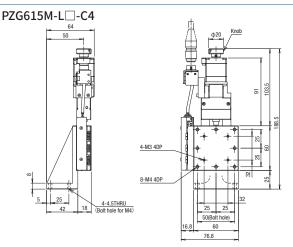


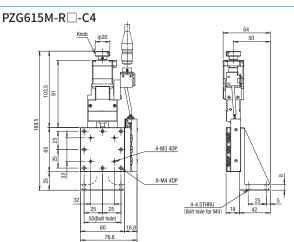








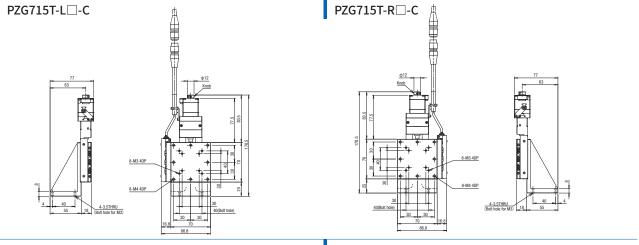


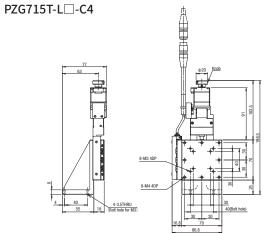


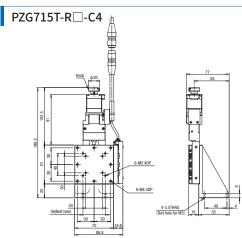


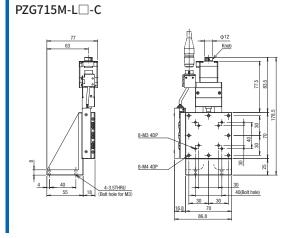


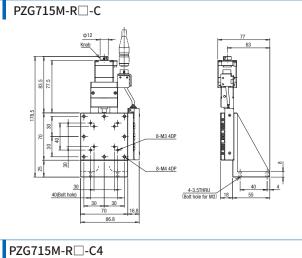


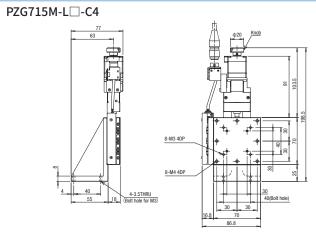


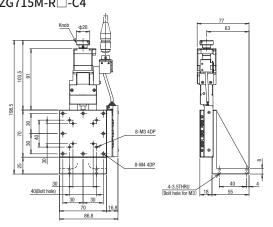












Z

水平面Z

回転

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

□50 □60

□70

□100

その他

## XYZ軸リニアボールガイド:PMZG413/PMZG513/PMZG615/PMZG715

PMZG413T-LA-C PMZG413T-LA-C4



PMZG413M-LA-C



PMZG413M-LA-C4

5 モータオプション

MA

MB

PA

仕様

電磁ブレーキ付(□42\_100V)

電磁ブレーキ付(□42\_200V)

αSTEP(ARシリーズ)

αSTEP(AZシリーズ)

RoHS

※XYの下軸を固定するための専 用六角レンチが付属します

# PMZG 413 M - L A - C

−ブル P.1-207〜 ▶電気仕様はP.1-PG-041~

標準価格との差(3軸分)

+¥ 105,000

+¥ 105,000

+¥ 75,000

+¥ 123,000 +¥ 225,000

#### 1 ステージ面サイズ/移動量

コード	サイズ	移動量				
413	□40mm	13mm				
513	□50mm	13111111				
615	□60mm	15mm				
715	□70mm	13111111				

#### 2 コネクタ仕様

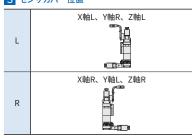
※写真はイメージです。

コード	仕様	適応モータ							
М	パネルマウント	С	D	Ε	Т				
т.	ピッグテール	С	D	Ε	Т				
'	共通コネクタ無し	MA	МВ	PA	ZA	UA			

М	パネルマウント	
Т	ピッグテール	共通コネクタ無し

※共通コネクタ無し:モータケーブル・センサケーブル を共通のコネクタに集約していない仕様です。

#### 3 センサカバー位置



#### 4 センサ論理

7	り開生
Α	すべてN.C.
В	すべてN.O.
С	リミットはN.C.ORG1、ORG2はN.O.

※ORG2(スリット原点センサ)は4センサ仕様選択時の み対応

#### 5 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額(3軸分)
С	標準(5相ステッピングモータ)	-
D	高トルク	+¥ 9,000
Е	高分解能	+¥ 3,000
Т	2相ステッピングモータ	+¥ 0

#### 6 6 センサオプション

¬ 1»	コード 仕様	標準価格との差額(3軸分)	適応モータ										
7-1	1上1家	標準価格との差額(3軸刀)	C	D	Е	Т	MA	MB	PA	ZA	UA		
無記号	3センサ	_	•										
4	4ヤンサ	+¥ 15.000											

#### 7 ケーブルオプション

コード	仕様	ケーブル型式	2相用 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)	_	-	_
Α	2m	D214-2-2E	-	+¥ 15,000
В	2m片端バラ	D214-2-2EK	DS1-2C-2-2EK	+¥ 15,000
С	4m	D214-2-4E	_	+¥ 18,000
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	DS1-2C-2-4EK	+¥ 18,000
Е	コネクタのみ(ケーブル無し)	ı	_	+¥ 5,400
F	ロボットケーブル2m	D214-2-2R	_	+¥ 24,000
G	ロボットケーブル2m片端バラ	D214-2-2RK	DS1-2C-2-2RK	+¥ 24,000
Н		D214-2-4R		+¥ 33,000
J	ロボットケーブル4m片端バラ	D214-2-2RK	DS1-2C-2-4RK	+¥ 33,000

※片端バラは反ステージ側です。 ※T(2相ステッピング)は、片端バラ(B·D·G·J)のみ対応。

7 ケ	ーブルオプション (モータ: MA・MB・P/	A·ZA·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)	別表参照
5A	ドライバ・アンプ(5mケーブルセット)	別表参照

#### 別表 ケーブルオプション

モータオプション	標準価格との	差額(3軸分)
コード	3A	5A
MA	+¥ 180,000	+¥ 216,000
MB	+¥ 180,000	+¥ 216,000
PA	+¥ 144,000	+¥ 165,000
ZA	+¥ 193,200	+¥ 214,200
UA	+¥ 204,000	+¥ 231,000

【ご注意】

モータにより使用可能なケーブルが異なりますので 対応表でご確認ください。

#### 対応表 ⑤モータ・⑦ケーブル/ドライバ組合わせ

7.3 FO. 2C		17 1/12									
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/UA	MA · MB	PA • ZA	UA	MA · MB	PA • ZA	UA	
	センサ	2m	3m	5m		3m			5m		
ケーブル	モータ					3m		5m			
-) - ) //	ブレーキ		無		3m	_	_	5m	_	_	
	エンコーダ				_	_	3m	_	-	5m	
ドライバ(アンプ	)		<del>fiii</del>				7	5			

#### 選択例

											_
ご希望の仕様	サイズ:□40 移動量:13mm		コネクタ仕様 T:ピッグテール		センサカバー位置 L		センサ論理 A:全てN.C.		モータオプション C:標準	センサオプション 4:4センサ	
	PMZG413	—	PMZG413 <b>T</b>	] —	PMZG413T-L	l <sup>┯</sup>	PMZG413T-LA	—	PMZG413T-LA-C	 PMZG413T-LA-C <b>4</b>	] _
価格	¥ 287,000	]	-	]	_		_		_	+¥ 15,000	

ケーブルオプション A:2m PMZG413T-LA-C4A +¥ 15,000

#### 仕様

			SPEC							
t		PMZG413□-LA-C	PMZG513□-LA-C	PMZG615□-LA-C	PMZG715□-LA-C					
手違い)		PMZG413□-RA-C	PMZG513□-RA-C	PMZG615□-RA-C	PMZG715□-RA-C					
移動量		13r	nm	15n	nm					
ステージ面サイ	ズ	40×40mm	50×50mm	60×60mm	70×70mm					
	しねじ)									
ガイド			リニアボー	ールガイド						
主材質-表面処3		ステンレス-無電解ニッケルメッキ処理								
白重		1.58kg	1.99kg	2.37kg	2.84kg					
* *	パネルマウント	1.55kg			2.81kg					
			2μm (Full) /1μm (Half)							
					**					
属ねじ(六角穴付え	ボルト)									
1台					¥ 338,000					
2台~		¥ 239,000	¥ 250,000	¥ 253,000	¥ 282,000					
一方向位置決め	精度		6μm	以内						
繰返位置決め精	度		±0.5μ	m以内						
ロストモーション	/		1μm	以内						
バックラッシ			0.5μn	n以内						
真直度			1μm	以内						
ピッチング/ヨー	イング	·	15"以内/	/10"以内						
	ステージ面サイ 送りねじ(ボー川 ガイド 主材質-表面処 自重 分解能(パルス) MAXスピード 耐荷重 直角度 リミットセンサ 原点センサ(OR スリット原点セン 3 ねじ(六角穴付っ 1台 2台~ 一方向位置決め料 レストモーション バックラッシ 真直度	手違い)         移動量         ステージ面サイズ         送りねじ(ボールねじ)         ガイド         主材質-表面処理         自重       ピッグテール パネルマウント         分解能(パルス)         MAXスピード         耐荷重         直角度         リミットセンサ 原点センサ(ORG1)         スリット原点センサ(ORG2)         国位         1台         2台~         一方向位置決め精度         繰返位置決め精度         ロストモーション         バックラッシ	手違い	PMZG413□-LA-C	PMZG413□-LA-C					

※ はモータによりSPECが変わります。

#### 分解能・Maxスピード・自重

				_	1		1 .							
モータコート	<u> </u>			C		D	ļ.	E						
タイプ			標	準	高ト	ルク	高分	解能	2相ステッピングモータ					
モータ型式*1 3センサ		!ンサ	C005C-9	90215P-1	PK525I	HPB-C1	PK523H	IPMB-C1	SJA28N32-0674B-01					
		!ンサ	PK523F	HPB-C15	PK52	5HPB	PK523	ВНРМВ	_					
ステップ角	•			0.7	72°		0.3	36°	1.	8°				
	Full/Ha	f		2µm,	/1μm		1μm/	0.5μm	5μm/2	2.5μm				
分解能 マイクロステップ (1/20分割時)				0.1	μm		0.05	ōμm	_					
Maxスピート	2		10mm/sec 30mm/sec				25mr	n/sec	10mr	10mm/sec				
	センサ数		3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ				
	PMZG4	ピッグテール	1.58kg	1.70kg	1.85kg	1.97kg	1.58kg	1.70kg	1.58kg	_				
	PMZG4.	パネルマウント	1.55kg	1.67kg	1.82kg	1.94kg	1.55kg	1.67kg	1.55kg	_				
	DMZCE	2 ピッグテール	1.99kg	2.11kg	2.26kg	2.38kg	1.99kg	2.11kg	1.99kg	_				
自重	PM7G513 F	I PM7G513 ⊦	PMZG513	PMZG513	PMZG51	パネルマウント	1.96kg	2.08kg	2.23kg	2.35kg	1.96kg	2.08kg	1.96kg	_
	DMZCG	_ ピッグテール	2.37kg	2.49kg	2.64kg	2.76kg	2.37kg	2.49kg	2.37kg	_				
PMZG6	パネルマウント	2.34kg	2.46kg	2.61kg	2.73kg	2.34kg	2.46kg	2.34kg	_					
	PMZG7	<sub>E</sub> ピッグテール	2.84kg	2.96kg	3.11kg	3.23kg	2.84kg	2.96kg	2.84kg	_				
	F MZG1.	パネルマウント	2.81kg	2.93kg	3.08kg	3.20kg	2.81kg	2.93kg	2.81kg	_				

	714977 321	2.01Kg	2.33Kg	J.00Kg	J.20Kg	2.01kg	2.33Kg	2.01Kg		
モータコー	۴	MA	MB	Р	PA	Z	A	U	Α	
タイプ	電磁ブレ		÷付□42mm	αSTE	αSTEP (AR)		P (AZ)	ACサーボモータ(J4)		
モータ型式※1 3センサ		DVCE4	EMC A1	ARM2	24SAK	AZM:	24AK	HG-KR053		
モータ至式	4センサ	PKE545MC-A1		-	_		_	_		
ステップ角		0.7	'2°	_	_	_	_	_		
Full/Half		2μm,	/1μm					22ビットエンコーダ		
分解能	マイクロステップ (1/20分割時)	0.1μm		1μm(1000P/R設定時)		1μm(1000)	P/R設定時)	(4194304P/R)** <sup>2</sup>		
Maxスピート	۲	20mm/sec		35mr	35mm/sec		40mm/sec		50mm/sec	
	センサ数	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	3センサ	4センサ	
	PMZG413	2.90kg	3.08kg	1.70kg	_	1.70kg	_	2.60kg	_	
自重	PMZG513 共通コネクタ	3.31kg	3.49kg	2.11kg	_	2.11kg	_	3.01kg	_	
	PMZG615 無し	3.69kg	3.87kg	2.49kg	_	2.49kg —		3.39kg	_	
	PMZG715	4.16kg	4.34kg	2.96kg	_	2.96kg	_	3.86kg	_	

#### 出荷日





New

水平面Z

XYZ

回転

制御機器

リニア ボール

ケイベックス **CAVE-X** リニアボール

スライド ガイド

□40

**50 □60** 

□70

□80

**□100** □120

その他

<sup>※1</sup>型式は駿河精機独自の管理型式。 ※2アブソリュートシステムを構築する場合は、アンプにバッテリを搭載する必要があります。

□100

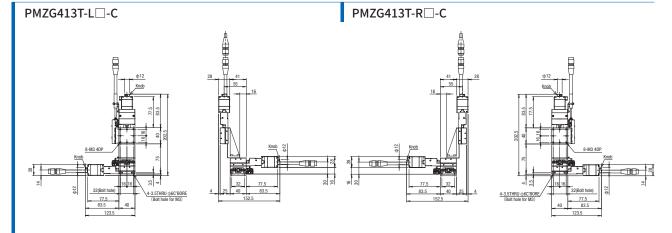
**□120** 

その他 **1-PG** 

037

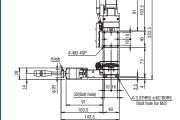
## XYZ軸リニアボールガイド:PMZG413/PMZG513

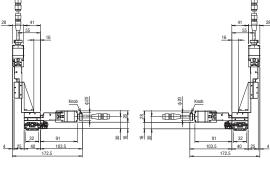
#### 外形寸法図

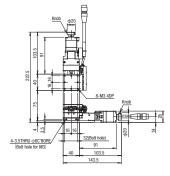


PMZG413T-L□-C4

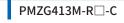
PMZG413T-R□-C4

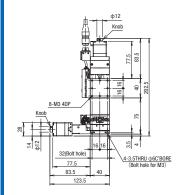


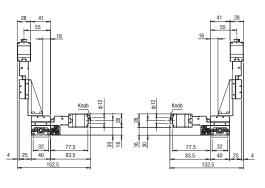


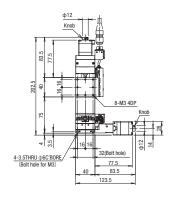


#### PMZG413M-L□-C



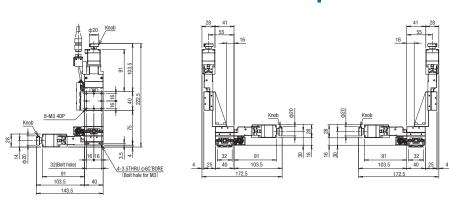


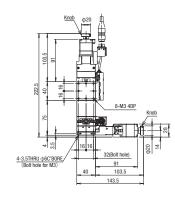




#### PMZG413M-L□-C4

#### PMZG413M-R□-C4









## New

z

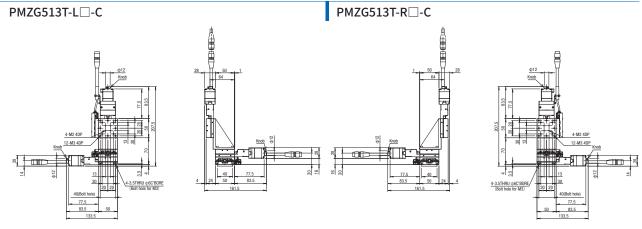
水平面Z

XYZ

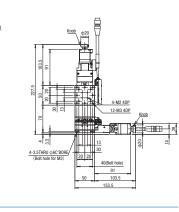
回転

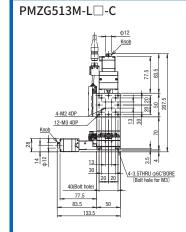
制御機器

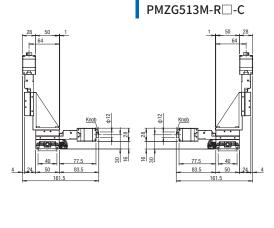
#### 外形寸法図

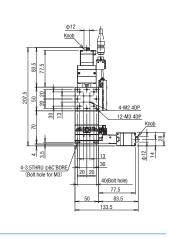


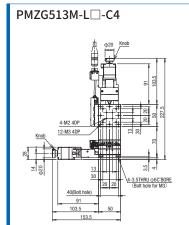
# PMZG513T-R□-C4 PMZG513T-L□-C4 8 8 4-3.5THRU φ6C'BORE (Bolt hole for M3)

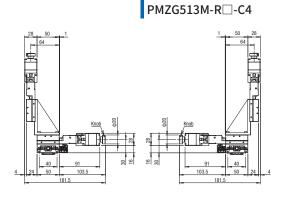


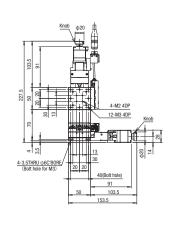












リニア ボール

ケイベックス CAVE-X リニアボール

スライド ガイド

□40

□50 □60

□70

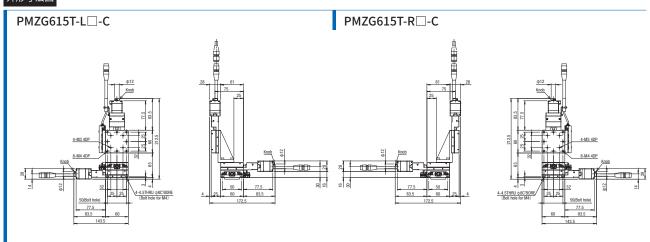
□80 □100

□120 その他

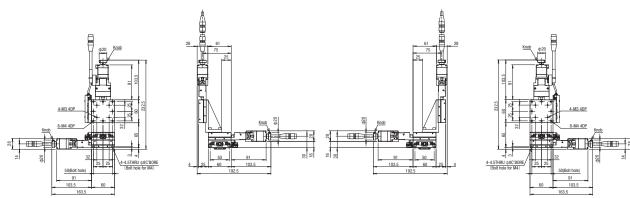
### 1-PG 039

## XYZ軸リニアボールガイド:PMZG615/PMZG715

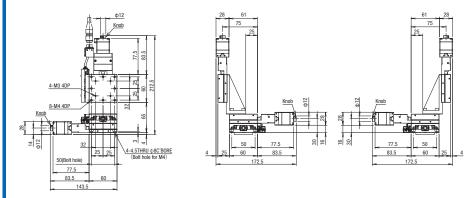
### 外形寸法図

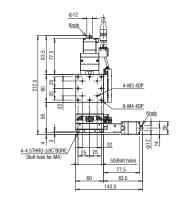


## PMZG615T-L□-C4 PMZG615T-R□-C4

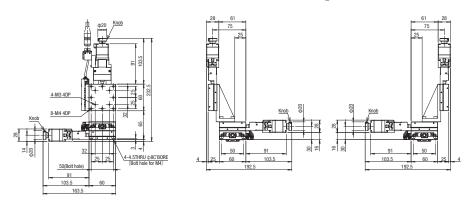


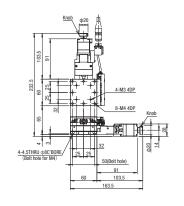
### PMZG615M-L□-C PMZG615M-R□-C





## PMZG615M-L□-C4 PMZG615M-R□-C4



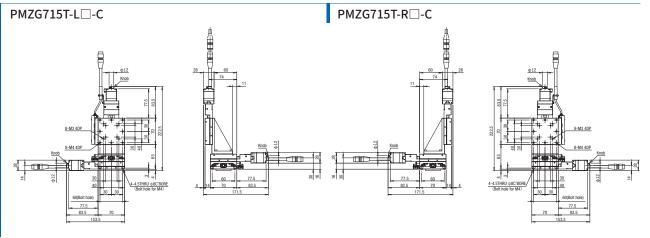


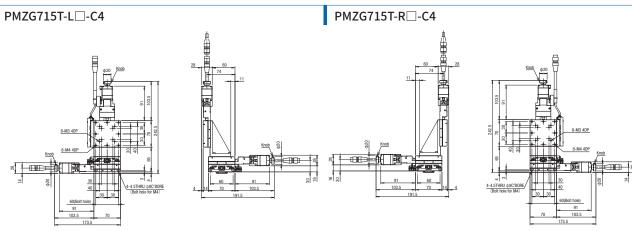


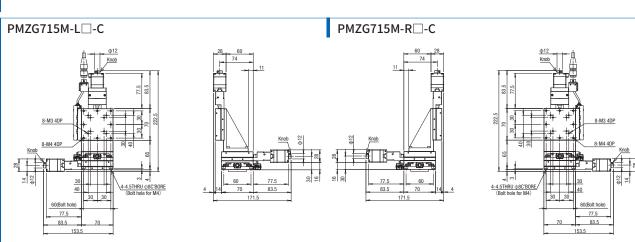


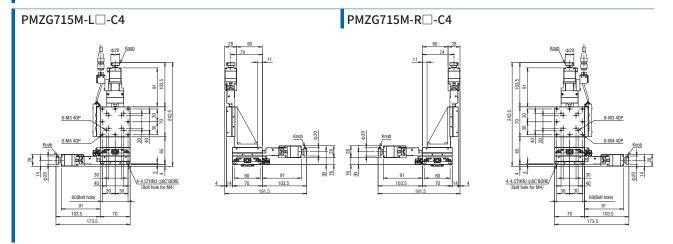
自動直動

#### 外形寸法図









z

水平面Z

XYZ

回転

制御機器

リニア ボール

ケイベックス **CAVE-X** リニアボール

スライド ガイド

□40

□50

□60 □70

□80

□100 □120

その他

□60

**□70** 

□100

□120

その他

1-PG 041

## 電気仕様:PGシリーズ

モータ・	・電気	【仕様										
		ータコード					D	E		Т		
	ステー	-ジ型式 (※1)		PG 3センサ	PG 4センサ	PG 3センサ	PG 4センサ	PG 3センサ	PG 4センサ	PG 3センサ	(10	
		タイプ		+##	進	相ステッピングモ		□ <u>京</u> 八/	2714F.	2相ステッピングモータ	0.67A/柱	
		特徴		 C005C-90215P-1			ルク	高分f PK523HPMB-C		- C IA20N22 0C74F	2.01	
		型式 (※3)		C005C-90215P-1		72°	PK525HPB	0.3		SJA28N32-0674E 1.8°	3-01	
		ー スプラフ角 Full/F				/1μm	1μm/0	_	5μm/2.5μm			
	分解能				3μπ/2.3μπ							
		(1/20分	割時)									
モータ仕様		電磁ブレーコ	+									
(※2)	メーカー				-1	オリエンタル・				駿河精機(株)		
	質量 □→ンナ			0.1	1kg	0.2	2kg □28n	0.11	.kg	0.11kg		
	Ŧ.	ータサイズ	□寸法 L寸法	37mm	42mm	56.5mm	61.5mm	37mm	42mm	37mm		
		励磁最大静止ト			N • m		8N • m	0.0381		0.059N • m		
		推奨ドライバ		0.040	111	CVD507		0.0301	· III	- 0.03514 111		
	ドライバ電源入力					DC24V±10%				_		
	ブレーキ部電源入力											
		ピッグテール	モータ			HR10A-10J-12				HR10A-10J-10P(73)	)(HRS)	
		2777 70	ブレーキ			HR10A-10R-12						
	モータ パネルマウント	モータ			HR10A-10R-10P(73	)(HRS)						
			ブレーキ		HR10A-10P-12S(73)(HRS)							
		受側型式	モータ			HR10A-10P-12				HR10A-10P-10S(73)	)(HRS)	
		ZM3220	ブレーキ							ı		
			リミット センサ			HR10A-10J-12						
	ピッグテール (0.05.1)				HR10A-10J-10P(73)	)(HRS)						
		ヒックテール	(ORG1)									
コネクタ			スリット原	_	同上	_	同上	_	同上	_		
			点(ORG2) リミット									
			センサ			HR10A-10R-10P(73	)(HRS)					
	センサ	パネルマウント	原点センサ			HR10A-10R-12	£1 (13)(111(3)		HR10A-10R-10P(73)(HR5)			
			(ORG1) スリット原									
			点(ORG2)	_	同上	_	同上	_	同上	_		
			リミット				0 (70) (1100)				\((100)	
		受側型式	原点センサ (ORG1)			HR10A-10P-12	2S(73)(HRS)			HR10A-10P-10S(73)	)(HRS)	
		又附主八	スリット原							_		
			点(ORG2)	_	同上	_	同上	_	同上			
		リミットセン		有	有	有	有	有	有	有		
		原点センサ(OF		有	有有	有	有有	有	有有	有		
	スリ	<u>/ット原点センサ</u> 搭載センサ		<u> </u>	1 11		<u></u> マイクロセンサ E	E-SV4330(+/- =		_		
		電源電圧				731	DC5~24		1 / (94))			
センサ基板		消費電流				3センサ:3	合計60mA以下/4		)mA以下			
		制御出力					プンコレクタ出力					
				センサ論理	オプションA			: 出力トランジスタ				
		ш+≡△лп		センサ論理				:出力トランジスタ				
		出力論理		センサ論理	オプションC			出力トランジスタ				
				ピング開任・	3 / / 3/ C		原点検出時:	出力トランジスタ	ON(導通)			
V/1 V///	DMC)	7 (D7C)	///Z (DMZ/	~\ + 命与4.接/-	トロルズオ ※2	工 _ 力出体州	4K. 1 = Y 4M 1 + 1	1 212 - 1/2	井川一十八十年分(三丁)	は は は は は は は は は は は は は は は は は は は		

※1 XY (PMG)、Z (PZG)、XYZ (PMZG)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 D E	モータ・センサ共通	【ステージ結線図】 ピッグテール仕様コネクタ型式 : HR10A-10J-12P(73) (HRS) パネルマウント仕様コネクタ型式 : HR10A-10R-12P(73) (HRS) 1 10 9 3 8 11 7 4 12 5 6	「結線図(3センサ)」  1 Motor lead (Blue) Blue 2 Motor lead (Red) Red 3 Motor lead (Red) Red 3 Motor lead (Green) Green G	【結線図 (4センザ)】  1 Motor lead (Blue) Blue 2 Motor lead (Red) Red 3 Motor lead (Green) Green 4 Motor lead (Green) Green 1 Motor lead (Black) Black 6 CWLS output 7 CCWLS output 7 CCWLS output 1 2 2 Limit sensor, Origin sensor substrate (RRI) 1 Power input (+) 11 Power input (-) 12 FG
Т	モータ・センサ共通	【ステージ結線図】 1	Sale (monable):	【結線図(3センサ)】※4センサ非対応  I Motor lead B (Blue) 2 Motor lead A (Green) 3 Motor lead A (Green) Green 4 Motor lead A (Green) Black F Power input (V-) 6 Power input (V-) 7 CWLS output 8 CCWLS output 9 ORG output 10 F.G.

原点検出時:出力トランジスタON(導通)

水平面Z XYZ

回転

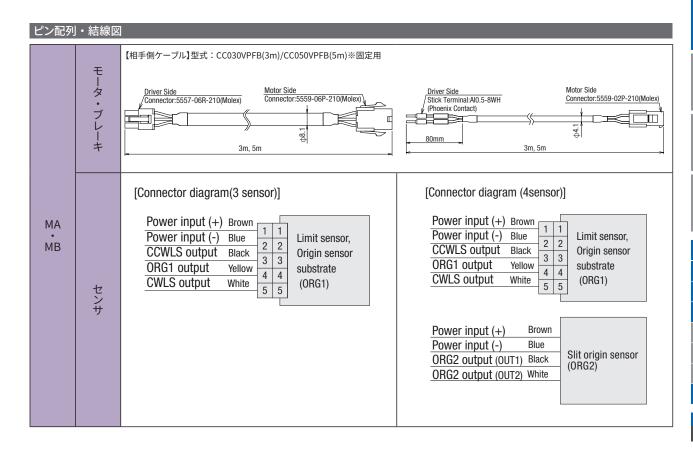
制御機器

モータ・	・電気	仕様(ブレ	ーキ付)						
モータコード				N	1A	MB			
ステージ型式 (※1)				PG 3センサ	PG 4センサ	PG 3センサ	PG 4センサ		
		タイプ			5相ステッピングモータ(				
		特徴		□42ブレーキ付き					
	型式 (※3)			PKE545MC-A1					
	ステップ角			0.72°					
		Full/		2µm/1µm					
	分解能	マイクロ (1/20分			0.1	μm			
モータ仕様		電磁ブレー			7	i i			
(%2)		メーカー			オリエンタル	モーター(株)			
, ,		質量			0.5	2kg			
	_	ータサイズ	□寸法		□42	2mm			
	+	ーダリイス	L寸法		751	mm			
		励磁最大静止	トルク		0.27	N • m			
	推奨ドライバ			RKSD!	503M-A	RKSD5	603M-C		
	ドライバ電源入力			単相AC100-12	単相AC100-120V 50/60Hz 単相AC200-240V 50/60Hz				
	ブレーキ部電源入力			DC24V±5% 0.08A					
		型式	モータ	5557-06R-210 (MOLEX)					
	+-4	モーター受側型式	ブレーキ	5557-02R-210 (MOLEX)					
			モータ	5559-06P-210 (MOLEX)					
			ブレーキ	5559-02P-210 (MOLEX)					
		型式	リミット センサ 原点センサ	S5B-ZR-SM4-TF(LF) (SN) (JST)					
コネクタ			(ORG1)						
コー・ファ			スリット原	_	PM-L25バラ線		PM-L25バラ線		
	センサ		点(ORG2)		PIVI-L25/1 7旅	_	PIMI-LZ5/1/2物k		
			リミットセンサ						
			原点センサ		ZHR-5	(JST)			
		受側型式	(ORG1)						
			スリット原 点(ORG2)		-	_			
		リミットセン		有	有	有	有		
		原点センサ(O		有	有	有	有		
		ット原点センサ		=	有	_	有		
		搭載センサ		フォト・マイクロセンサ EE-SX4320 (オムロン㈱)					
		電源電圧		DC5~24V±5%					
センサ基板		消費電流				mA以下	·		
		制御出力				DC30V以下 10mA以下			
				センサ論理オプションA		出力トランジスタOFF(非導通)			
		出力論理		センサ論理オプションB		出力トランジスタON(導通)			
		ロコノノの開え土		センサ論理オプションC		出力トランジスタOFF(非導通)			
	1				I 西占松山時・	山 力 トニヽパシフ わ ( ) ( ) ( ) ( ) ( ) ( ) ( )			

XY(PMG)、Z(PZG)、XYZ(PMZG)も電気仕様は同じです。

モータ単体性能の詳細は▶P.1-213~

型式は駿河精機独自の管理型式



リニア ボール

CAVE-X

クロス

スライド ガイド

□40 □50

□60

□70 □80

**□100** □120

その他

回転

ユニット

制御機器

## 電気仕様:PGシリーズ

モータ	・電気仕様						
モータコード			PA	ZA			
	ステージ型式 (※1)		PG 3センサ				
	タイプ		αSTEP (ARシリーズ)	αSTEP (AZシリーズ)			
	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			
	型式 (※3)		ARM24SAK	AZM24AK			
	電磁ブレーキ		-	-			
	メーカー		オリエンタルモーター(株)				
モータ仕様	ステップ角		0.36°(1000	P/R設定時)			
モータ仕様 (※2)	( ) 質量		0.19				
(///2/	モータサイズ	□寸法	□28				
		L寸法	45mm	54.5mm			
	励磁最大静止トル	ク	0.055N ⋅ m	0.095N ⋅ m			
	推奨ドライバ		ARD-K	AZD-K			
	ドライバ電源入力		DC24V±10%	DC24V±5%			
	ブレーキ部電源入	カー	<del>_</del>				
	モーター型式		43025-1000 (MOLEX)	DF62B-13EP-2.2C (HRS)			
			43020-1000 (MOLEX)	DF62C-13S-2.2C (HRS)			
コネクタ	型式	リミット センサ (ORG1) リット原 (ORG2) リミット	S5B-ZR-SM4-	TF(LF) (SN) (JST)			
	受側型式	リミット センサ (点センサ (ORG1) リット原 (ORG2)	ZHR-5	(JST)			
	リミットセンサ	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	有	有			
	原点センサ(ORG	1)	有	有			
	スリット原点センサ(O	RG2)	=	<u> </u>			
	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%				
センサ基板	消費電流		合計60mA以下				
	制御出力		NPNオープンコレクタ出力				
	出力論理		[センサ論理オプションA] 検出時:出力トランジスタOFF(非単	i) PF (非導通) 、			
%1 VV(	原点検出時:出力トランジスタON(導通) ※1 YV(PMG) 7(P7G) XY7(PM7G) 4:零気仕様は同じです						

- ※1 XY (PMG)、Z (PZG)、XYZ (PMZG)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

		PA	ZA
PA • ZA	モータ	では、「子の祖のでは、「大学」では、「「「「「、「、「、「、「、「、「「、「、「、「、「、「、「、「、「、「、	【受側ケーブル】型式:CCO30VZ2R2(3m)/CC050VZ2R2(5m)※可動用  Driver side
ZA	センサ	[Connector diagram(3 sensor)]  Power input (+) Brown Power input (-) Blue CCWLS output Black ORG1 output Yellow CWLS output White  The province of the provinc	[Connector diagram(3 sensor)]  Power input (+) Brown Power input (-) Blue CCWLS output Black ORG1 output Yellow CWLS output White    DRG1 output White   CWLS   CWL

リニア ボール

<sub>ケイベックス</sub> 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

□100 □120

その他

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** 

クロス

スライド ガイド

**□40** 

□50 □60

□70 □80

□100 □120

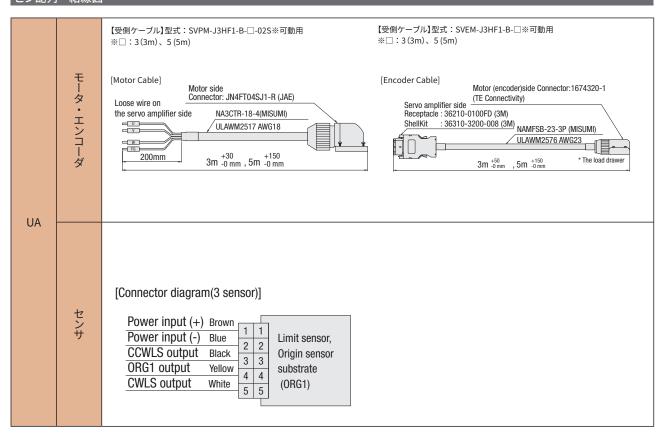
その他

1-PG 044

F <i>ータ・</i>	雷気	仕様(ブレ <sup>・</sup>	ーキ付)		
			113/		
モータコード				UA	
	ステー	ジ型式 (※1)		PG3センサ	
	タイプ			ACサーボ J4(三菱電機)	
		特徴		高速	
		型式 (※3)		HG-KR053	
		電磁ブレー			
		メーカー		三菱電機(株)	
ータ仕様		ステップ角	1	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) ※4	
×2)		質量		0.34kg	
	ŧ-	ータサイズ	□寸法		
			L寸法	66.4mm	
	)	劢磁最大静止I		0.56N · m	
		推奨ドライノ		MR-J4-10A	
		ドライバ電源		三相・単相AC200-240V 50/60Hz	
		ブレーキ部電源			
		型式	モータ	メーカー標準	
	モータ		エンコーダ	INAFTOAC II DAIAF)	
		受側型式	エンコーダ	JN4FT04SJ1-R (JAE)	
			リミット	1674320-1 (TEConnectivity)	
		型式	センサ		
			原点センサ	S5B-ZR-SM4-TF (LF) (SN) (JST)	
ネクタ			(ORG1)		
			スリット原	_	
	センサ		点(ORG2) リミット		
		受側型式	センサ		
			原点センサ	ZHR-5 (JST)	
			受側型式	(ORG1)	
			スリット原	<del>_</del>	
		115 . 1 .1-5	点(ORG2)	有	
		リミットセン			
		原点センサ		有	
		スリット原点セ		フォト・マイクロセンサ EE-SX4320 (オムロン㈱)	
		搭載センサ 電源電圧		フォト・マイクロセンサーEE-SX432U(オムロン(株)) DC5~24V±5%	
ンサ基板		世/宗电圧 消費電流			
ノソ卒似		制御出力		NPNオープンコレクタ出力 DC30V以下 10mA以下	
		して日本語には		Texy = 20 July BCSOV以下 10 July F	
			-	[センサ論理オプションB] 検出時:出力トランジスタON(導通)	
		出力論理	-	リンット 栓山味・山カレニンパフカOEC (北道海)	
				[センサ論理オプションC] りょうト検エ時・エカトランジスタON(導通)、 原点検出時:出力トランジスタON(導通)	
				原点検点時・エガトソンシスタON(等週) )も電気仕様は同じです。	

- ※1 XY (PMG)、Z (PZG)、XYZ (PMZG)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 アブソリュートシステムを構築する場合は、アンプにバッテリを搭載する必要があります。

#### ピン配列・結線図



XY

**□80** 

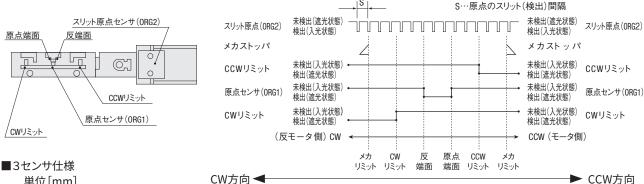
□100

□120

#### その他

## 電気仕様:PGシリーズ

## タイミングチャート



単1位[mm]		CWAID					CCW/JIII
	座標基準	メカリミット	CWリミット	反端面	原点	CCWリミット	メカリミット
PG413•PG513	原点復帰	7.5	7	2	0	7	7.5
PG615•PG715	原点復帰	8.5	8	2	0	8	8.5
PG430•PG530	原点復帰	16	15.5	2	0	15.5	16
PG650•PG750	原点復帰	26	25.5	2	0	25.5	26

- ※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3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。

### ■4センサ仕様

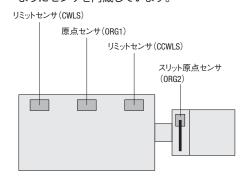
単位[mm]	CW方向 <del>◀</del>					<b>→</b> CCW方向	
	座標基準	メカリミット	CWリミット	反端面	原点	CCWリミット	メカリミット
PG413•PG513	原点復帰	8.0	7.5	2	0	6.5	7.0
PG615•PG715	原点復帰	9.0	8.5	2	0	7.5	8.0
PG430•PG530	原点復帰	16.5	16.0	2	0	15.0	15.5
PG650•PG750	原点復帰	26.5	26.0	2	0	25.0	25.5
 共通			スリット原	 点(検出)間隔	S=1		

- ※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3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。

#### 4センサ仕様選択時の標準ケーブルについて

■PGシリーズで4センサ仕様を選択時は以下のようにセンサを内蔵しています。

■4センサ仕様のステージの標準ケーブル(D214-2-2E)を用いて、弊社の コントローラに接続した場合の結線図は以下のようになります。





自動ステージ側のCWLS (6番ピン) とCCWLS (7番ピン) は、通常どおりコントローラのCWLS (L番ピン) とCCWLS (M番ピン) につながりますが、自動ステージ側のORG2出力 (8番ピン) はDC5V (-) に接続され、ORG1出力 (10番ピン) はORGと接続してしまいます。つまりこの結線ではORG2のセンサは機能せず、ORG1のセンサのみが原点信号としてコントローラに識別されます。結果として、3個のセンサ (CWLS、CCWLS、ORG) しか持たない自動ステージと同じ機能となり、原点 復帰方法もスリット原点センサを用いない方法で行う必要があります。

#### ●スリット原点センサ(ORG2)対応ケーブルについて ※詳細は ▶P.1-207、209~をご覧ください。

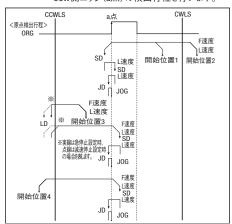
スリット原点センサ (ORG2) を使い、4センサでご使用になる場合は、『4センサ対応ケーブル』が必要となります。また、推奨原点復帰方法もタイプが異なりますので、ご注意ください。

でにえた。 で注文の型式は「ケーブルコード:無記号(ケーブルなし)」を選び、4センサ対応ケーブル(▶P.1-207、209~)をご指定ください。

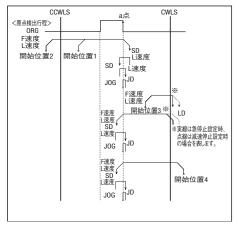
New

#### PGシリーズ推奨原点復帰方法

【タイプ3】 CCW方向に検出を行い、ORG信号の CCW側エッジ(a点)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(a点)の検出行程を行います。



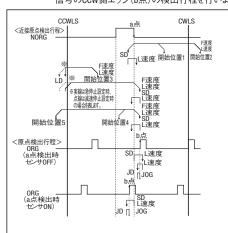
【タイプ9】 タイプ3実行後、TIMING信号のCCW側 エッジの検出行程を行います。

#### 【タイプ10】

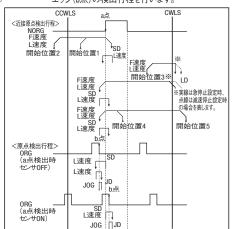
タイプ4実行後、TIMING信号のCW側 エッジの検出行程を行います。

#### ●スリット原点センサ(ORG2)をお使いの場合、原点復帰方法は以下からお選びください。

【タイプ1】CCW方向に検出を行い、はじめにNORG信号のCW側エッジ(a点)の検出行程を行い、次にORG 信号のCCW側エッジ(b点)の検出行程を行います。



【タイプ2】CW方向に検出を行い、はじめにNORG信号のCCW側 エッジ(a点)の検出行程を行い、次にORG信号のCW側 エッジ(b点)の検出行程を行います。



#### 【タイプ7】

タイプ1実行後、TIMING信号のCCW側 エッジ(c点)の検出行程を行います。

#### 【タイプ8】

タイプ2実行後、TIMING信号のCW側 エッジ(c点)の検出行程を行います。

原点復帰シーケンス ▷ P.1-201~

#### 適応ドライバ

■ ドライバ ▶ P.1-205~

#### DC24V系入力

型式	CVD507-K-A9(¥13,000)	CRD5107P(¥23,000)
分割数	マイクロステップ(1~1/250[16段階])	マイクロステップ(1~1/250[16段階])

#### 適応ステッピングモータコントローラ

■ コントローラ P.1-197~

7. 七重海	20日7山土半 1	ドライバタイプ(分割数)				
入力電源	汎用入出力ポート	ノーマル(Full/Half)	マイクロステップ(1~1/250[16段階])			
AC100-240V	なし	DS102ANR (¥130,000)	DS102AMS (¥155,000)			
AC100-240V	あり	DS102ANR-IO (¥140,000)	DS102AMS-IO (¥165,000)			
DC24V	なし	DS112ANR (¥125,000)	DS112AMS (¥150,000)			
DC24V	あり	DS112ANR-IO (¥135,000)	DS112AMS-IO (¥160,000)			

