

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

モータ・電気仕様

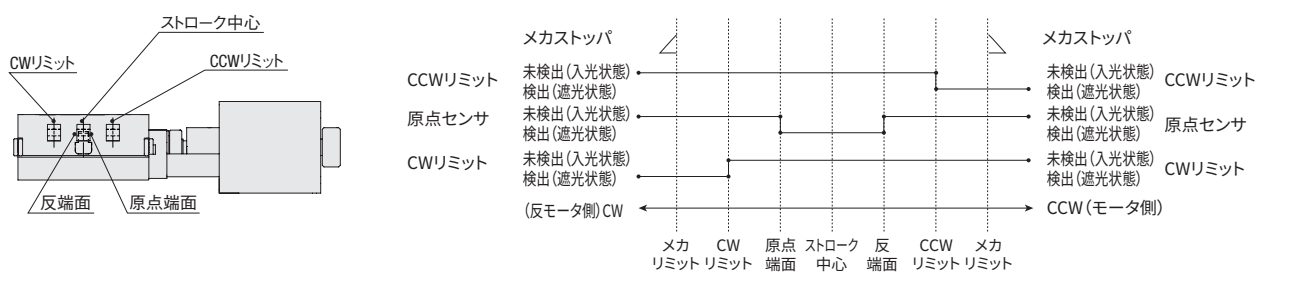
モータコード		C	T	
ステージ型式		KXT04015M/KXT06015M		
モータ仕様 (※1)	タイプ	5相ステッピングモータ (0.75A/相)	2相ステッピングモータ (0.67A/相)	
	特徴	標準	—	
	型式 (※2)	C005C-90215P-1	SJA28N32-0674B-01	
	電磁ブレーキ	—	—	
	メーカー	オリエンタルモーター(株)	駿河精機(株)	
	ステップ角	0.72°	1.8°	
	質量	—	0.11kg	
	モータサイズ	□寸法 L寸法	□28mm 37mm	—
	励磁最大静止トルク	0.048N・m	0.059N・m	
	推奨ドライバ	CVD507-K-A9	—	
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	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))	
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 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

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)】
C		
T	<p>【ピン配列 (共通)】 コネクタ型式: HR10A-10R-10PC(71) (HRS)</p>	<p>【結線図 (共通)】</p>

タイミングチャート



単位 [mm]	CW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
KXT	原点復帰		7	6.2	0	1.5	3	9.2	10
	ストローク中心		8.5	7.7	1.5	0	1.5	7.7	8.5

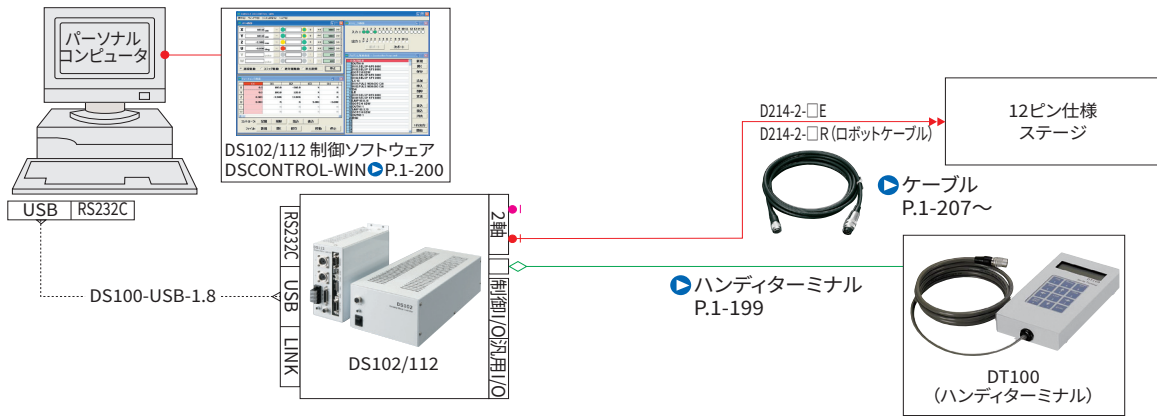
※原点復帰はDS102/DS112シリーズコントローラを用いて原点復帰タイプ4を行った場合 (DS102/DS112は5相モータ専用)。
 ※座標は設計上の値です。実際には±0.5mm程度の寸法誤差が生じることがあります。

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ましては、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

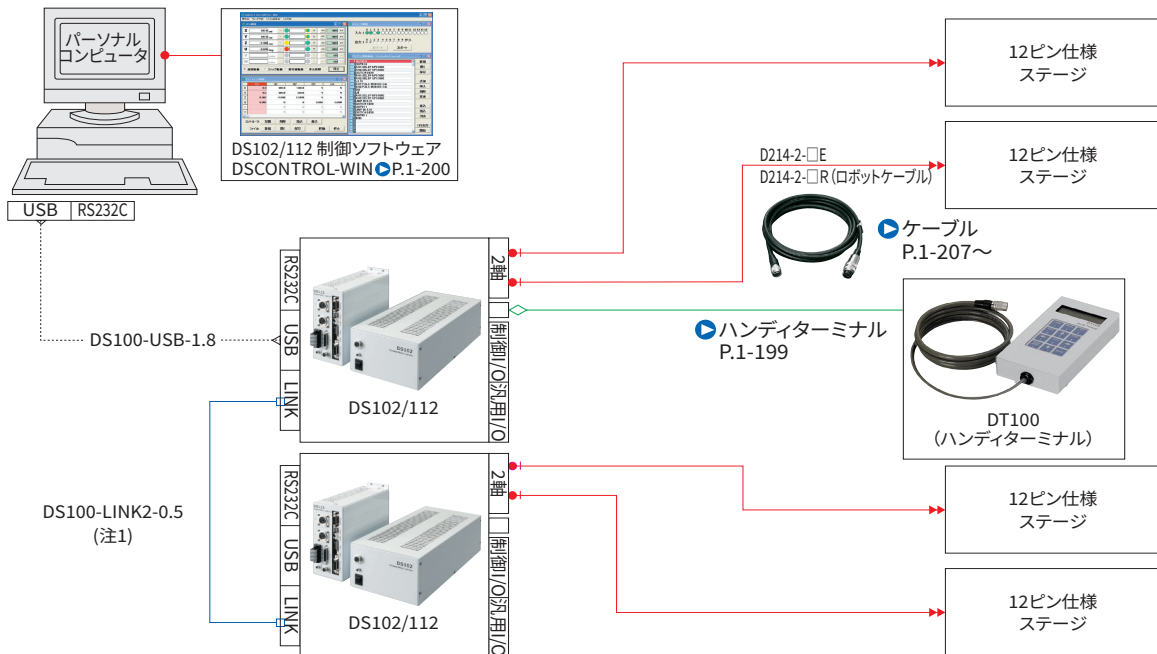
■接続例1 自動ステージ1軸：ハンディターミナル (制御用ソフトウェア)でご利用の場合

※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)でご利用の場合

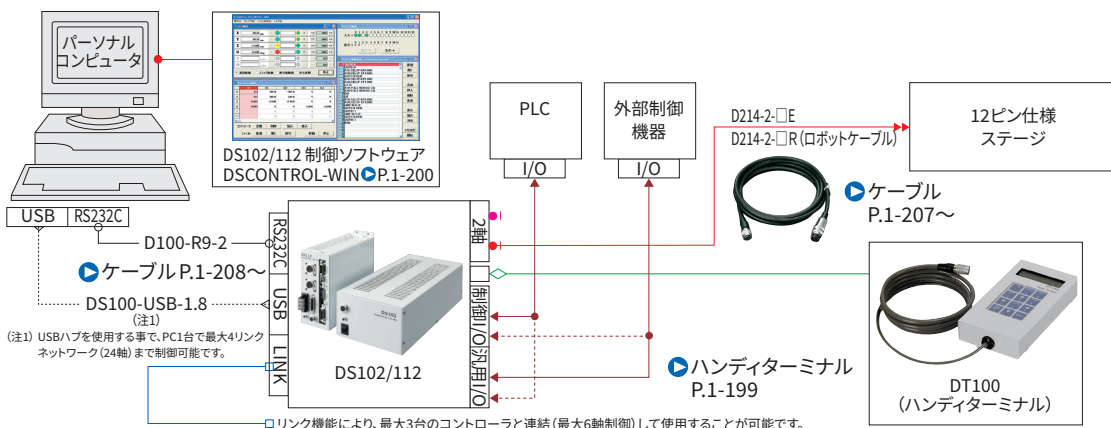
※PC-コントローラ間 USBケーブル接続



(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。

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
006