

HIGH PRECISION MOTORIZED STAGES XY-AXIS LINEAR BALL CAVE-X POSITIONER

【高精度】自動XY軸線性鋼珠 CAVE-X POSITIONER

—行程30~75mm—



■特長：高剛性・寬度精巧，對應行程30~75mm。

請依照選定步驟①~⑥選擇型式和數值後再行訂購。

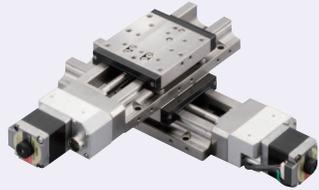
Order 訂購範例

①型式 - ②導程 - ③感應器 - ④馬達 - ⑤纜線

XYCVL630 - **1** - **N** - **C** - **N**

XYCVLC675 - **2** - **4** - **U** - **U**

■XY軸 XYCVL (無護蓋)



■XY軸 XYCVLC (有護蓋)

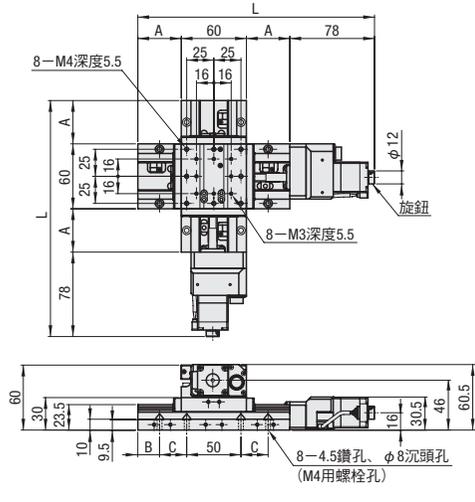


☛ 控制器・手持終端設備請參照P.1781~P.1782。

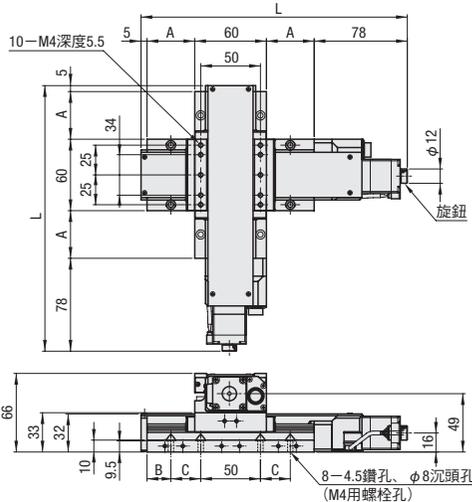
☛ 部分規格為RoHS對應，具體請登錄Web查詢。

M 材質 SUS440C
S 表面處理 鍍無電解鍍
A 附屬品 SCB4-14 8 pcs

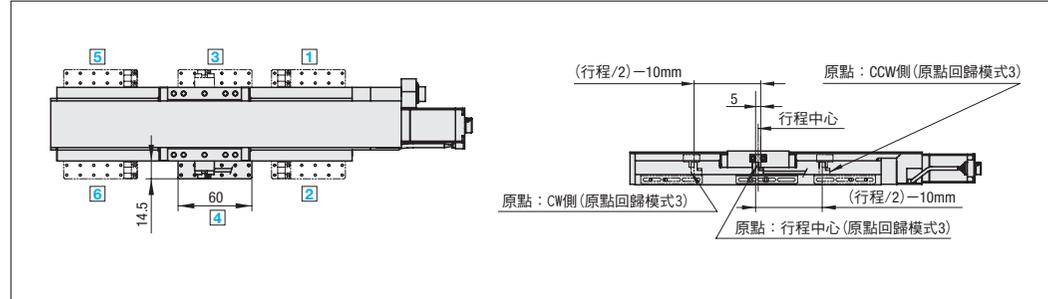
XYCVL□□□□ (無護蓋)



XYCVLC□□□□ (有護蓋)



原點感應器追加安裝位置 (選擇)



☛ 詳細尺寸請利用CAD資料做確認。

■尺寸表

XYCVL					XYCVLC				
Type	No.	L	A	C	Type	No.	L	A	C
XYCVL	630	198	30	25	XYCVLC	630	203	30	25
	650	218	40	25		650	223	40	25
	675	243	52.5	50		675	248	52.5	50

①型式 Type	②導程 No.	③感應器	④馬達	⑤纜線	機械規格			精密度規格			
					滑台台面 (mm)	移動量 (mm)	本體重量 (kg)	單向定位精度 (軸水平設置時)	俯仰	橫擺	
XYCVL (無護蓋)	630	1	N (無感應器) 1 (CCW右) 2 (CCW左) 3 (中央右) 4 (中央左) 5 (CW右) 6 (CW左)	C (標準) F (高扭矩) G (高解析度) MA*1 (附電磁剎車) PA*1 (α STEP) UA*1 (伺服馬達、放大器組件)	N (無纜線、另售) M (附電磁剎車用) P*1 (α STEP用) U*1 (伺服馬達用)	60×60	30	2.6 (2.7 ^{±2})	5μm	20°	15°
	XYCVLC (有護蓋)	650				1	50	2.8 (2.9 ^{±2})			
675		1				75	3.1 (3.3 ^{±2})	7μm			
		2									

*1 馬達選擇MA、PA需與驅動器同組，UA也需與放大器同組。纜線也僅能選擇各自搭配的M、P、U。無法選擇N(無纜線)。
*2 ()內的數值為附護蓋時。☛ 精密度規格值為單軸水平設置時的保證值。☛ 電氣規格，請參照P.1717。

Delivery 出貨日 **7** 日出貨

數量區分	標準訂購	特殊訂購
	數量	1~3
出貨日	一般	交期另估

☛ 超過表中最大數量時交期另估。☛ P.5

詢價 請依下列2種方式

24小時 WEB系統 FAX

☛ P.9 請電洽: 02-2570-3766#0

■馬達・纜線對應表

馬達	纜線
C, F, G	N
MA	M
PA	P
UA	U

☛ C、F、G用的纜線請參照P.1783的MSCB□

■最高速度

馬達選擇	(mm/sec)
C	30
F	35
G	25
MA	25
PA	40
UA	50

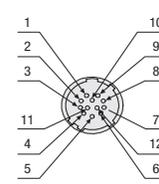
☛ 請注意速度・定位時間會因為客戶的使用條件而有所不同。本公司規定的僅為參考值，並非保證值。

■共通規格

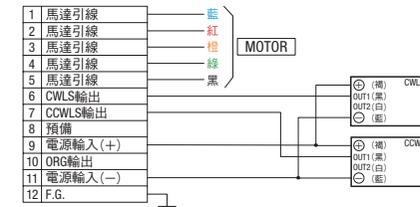
規格項目	規格值
滾珠螺桿	滾珠螺桿φ8、導程1 滾珠螺桿φ8、導程2
導軌	線性鋼珠式導軌
解析度	Full 2μm, 4μm Half 1μm, 2μm 微步進(1/20分割時) 0.1μm, 0.2μm
最高速度	30mm/sec ±0.5μm, 35mm/sec
反覆定位精度*	±0.5μm
耐荷重	98N
空轉*	1μm
背隙*	1μm
真直度*	3μm
平行度*	15μm
運動平行度*	10μm

*為單軸的精度規格。
☛ 數值為標準馬達C的數值。詳細請參照P.1717。

■連接Pin的排列



■配線圖



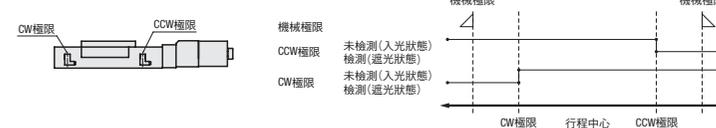
☛ 上記為選擇F・G時的連接Pin的排列・配線。關於其他馬達，請參照P.1718。

■電氣規格

馬達	馬達類型	C	F	G	MA	PA	U
		標準	高扭矩	高解析度	附電磁剎車	無失步	高速
馬達	類型	5相步進馬達0.75A/相(東方馬達(株))					
	步進角度	0.72°	0.72°	0.36°	0.72°	0.36° (1000P/R設定時)	18位元編碼器 (262144P/R)
連接頭	受側適用連接頭	HR10A-10P-12S(73) (廣瀨電機(株))					
	受側馬達側	5559-06P-210		43020-1000 (MOLEX)		馬達側 JN4FT04S1-R (日本航空電子工業(株)) 編碼器 1674320-1 (泰科電子)	
感應器	極限感應器	有					
	原點感應器	無(可選購感應器: 微形光電感應器 型號PM-L25 (Panasonic Device SUNX(株)))					
	接近原點感應器	-					
	電源電壓	DC5~24V ±10%					
	消耗電流	45mA以下(每1個感應器為15mA以下)					
	控制輸出	NPN開集極輸出 DC30V以下 50mA以下 殘留電壓2V以下(負荷電流50mA時) 殘留電壓1V以下(負荷電流16mA時)					
輸出邏輯	檢測時(遮光時): 輸出電晶體OFF(非導通)						

☛ 感應器型號PM-□24停產，自2017年4月起後續型號為PM-□25。

■時序圖



(單位: mm)

座標標準	CW方向				CCW方向			
	機械極限	CW極限	CCW極限	機械極限	機械極限	CW極限	CCW極限	機械極限
行程中心	52.5	50.5	50.5	52.5				
行程中心	77.5	75.5	75.5	77.5				
行程中心	102.5	100.5	100.5	102.5				
行程中心	152.5	150.5	150.5	152.5				

■建議原點回歸的方法

Type5	於CCW方向檢測CCWLS信號的CW側緣。
Type6	於CW方向檢測CWLS信號的CCW側緣。
Type11	實施Type5後，檢測TIMING信號的CCW側緣。
Type12	實施Type6後，檢測TIMING信號的CW側緣。

☛ 座標為設計值。實際上可能會產生±0.5mm左右的誤差。☛ 原點回歸的詳細請參照P.1779。