

# 【中精度】自動X軸 線性鋼珠導軌



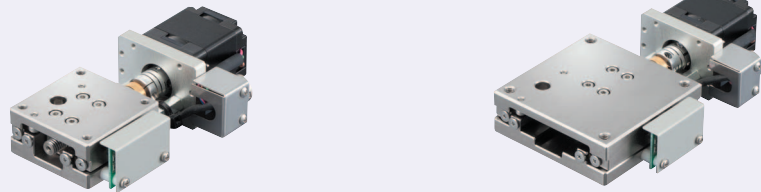
類似產品比較要項 | 移動精度 單向定位精度: 10μm以內, 重複定位精度±1.0μm以內

■特長: 採用一體成型的導軌方式, 實現低價格、高剛性以及精巧化的滑台。

請依照選定步驟①~③選擇型式和數值後再行訂購。

Order 訂購範例: ①型式 **XMBS415** - ②護蓋位置 **R** - ③纜線 **N**

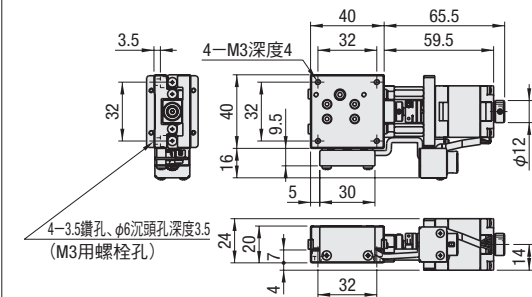
## ■X軸



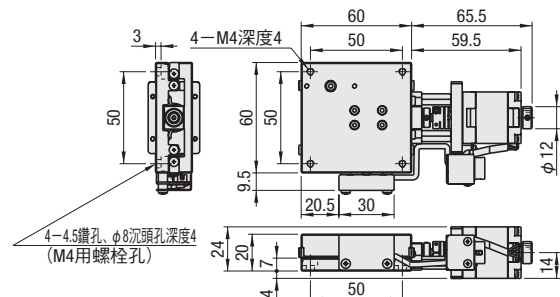
- 材 質 鋼
- S 表面處理 鍍無電解鍍
- A 附屬品 XMBS415:SCB3-8 4 pcs  
XMBS615:SCB4-8 4 pcs

CAD 2D 3D 纜線另售。請依照下表另行訂購。  
照片為護蓋位置L的示意圖。孔位置與形狀可能會與實際的商品有異。

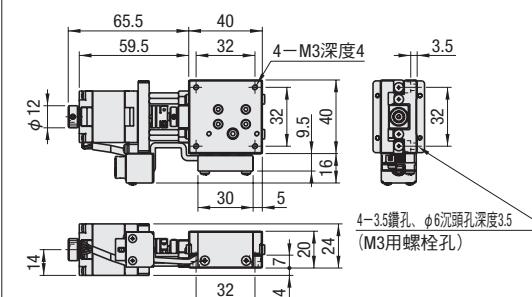
### XMBS415-L-N (護蓋L位置)



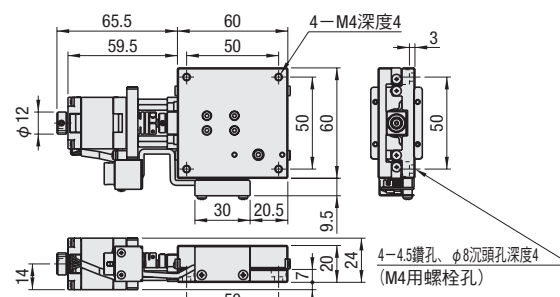
### XMBS615-L-N (護蓋L位置)



### XMBS415-R-N (護蓋R位置)



### XMBS615-R-N (護蓋R位置)



詳細尺寸請利用CAD資料做確認。

①型式		②護蓋位置	③纜線	機械規格										精密度規格			感應器							
Type	No.			滑台面積 (mm)	移動量 (mm)	本體重量 (kg)	耐荷重 (N)	解析度 (脈衝)	Full	Half	最大速度	單向定位精密度	反覆定位精密度	力矩剛性 (N·cm)	俯仰	橫擺	滾動	空轉	平行度	真直度	移動精密度	俯仰	橫擺	極限感應器
XMBS	415	R	N (無)	40×40	15	0.38	98	2μm	1μm	10 mm/sec	10μm以內	±1.0μm以內	0.38	0.35	0.21	2.5μm以內	20μm以內	10μm以內	30"以內	25"以內	35"以內	30"以內	有	有
	615	L	纜線另售。請參照右頁表另行訂購。	60×60	0.60	0.60	98	2μm	1μm	10 mm/sec	10μm以內	±1.0μm以內	0.1	0.08	0.05	2.5μm以內	20μm以內	10μm以內	30"以內	25"以內	35"以內	30"以內	有	有



庫存品 隔日出貨 P.5

隔日出貨 僅適用於當日PM4:00前提出申請之訂單。

數量區分	標準訂購		特殊訂購	
	數量	出貨日	少量	大量
數量	1~3	一般	4~	交期另估
出貨日	一般	一般	交期另估	交期另估

超過表中最大數量時交期另估。 P.5

## ■建議原點回歸的方法

Type	說明
Type3	於CCW方向檢測ORG信號的CCW側緣。
Type4	於CW方向檢測ORG信號的CW側緣。
Type9	實施Type3後, 檢測TIMING信號的CCW側緣。
Type10	實施Type4後, 檢測TIMING信號的CW側緣。

## ■自動滑台用纜線



詳細規格請參照P.1783

型式	規格
MSCB2-R	可撓式纜線2m
MSCB2B-R	可撓式纜線2m 單側為散線
MSCB4-R	可撓式纜線4m
MSCB4B-R	可撓式纜線4m 單側為散線

\*纜線另售。

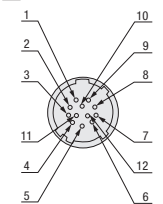
型式	規格
MSCB2	一般型纜線2m
MSCB2B	一般型纜線2m 單側為散線
MSCB4	一般型纜線4m
MSCB4B	一般型纜線4m 單側為散線

## ■電氣規格

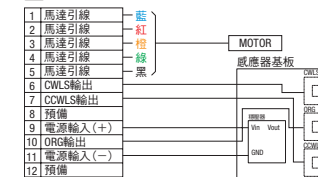
馬達	類型	5相步進馬達 0.75A/相 (東方馬達 (株))
	步進角度	0.72°
連接頭	型式	HR10A-10R-12PC (71) (廣瀨電機 (株))
	受側適用連接頭	HR10A-10P-12S (73) (廣瀨電機 (株))
感應器	型式	微形光電感應器 EE-SX4320 (OMRON (株))
	電源電壓	DC5~24V ±10%
	消耗電流	合計60mA以下
	控制輸出	NPN開集極輸出 DC5~24V 8mA以下 殘留電壓0.3V以下 (負荷電流2mA時)
輸出邏輯	檢測時 (遮光時): 輸出電晶體OFF (非導通)	

感應器型號EE-SX4134自2018年11月停產, 後續型號為EE-SX4320。  
\*若使用MSCTL102控制器時, 請將感應器邏輯設定如下:  
1) 極限開關 (感應式) 邏輯A (N.O.)  
2) 原點感應器邏輯B (N.C.)

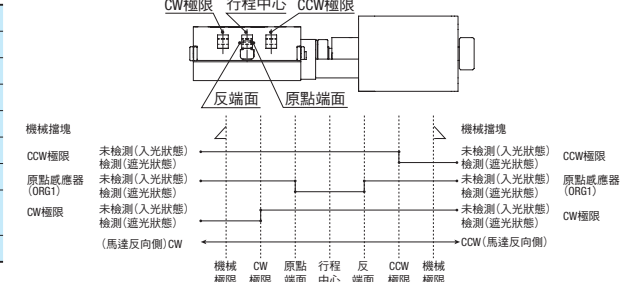
## ■連接Pin的排列



## ■連接Pin的排列



## ■時序圖



(單位: mm)

座標基準	CW方向						CCW方向							
	機械極限	CW極限	原點	行程中心	反面	CCW極限	機械極限	CCW極限	原點	行程中心	反面	CW極限	機械極限	
XMBS	7.0	6.2	0	1.5	3.0	9.2	10	8.5	7.7	1.5	0	1.5	7.7	8.5

原點回歸為使用MSCTL102 (控制器) 施行原點回歸Type4的情形。  
座標為設計值。實際上可能會產生±0.5mm左右的誤差。  
請注意: 時序圖是表示動作感應器的圖, 並非表示輸出信號的邏輯。有關輸出信號的邏輯請於電路規格一輸出邏輯所記載的電晶體ON/OFF狀態表示中進行確認。此外, 請留意輸出信號相關的邏輯 (H/L) 會因用戶側的控制迴路而異。