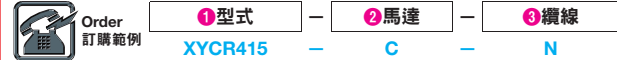


# 【高精度】自動XY軸交叉滾子式



■特長：輕量・精巧・高精度的XY軸平台。

請依照選定步驟①~③選擇型式和數值後再行訂購。

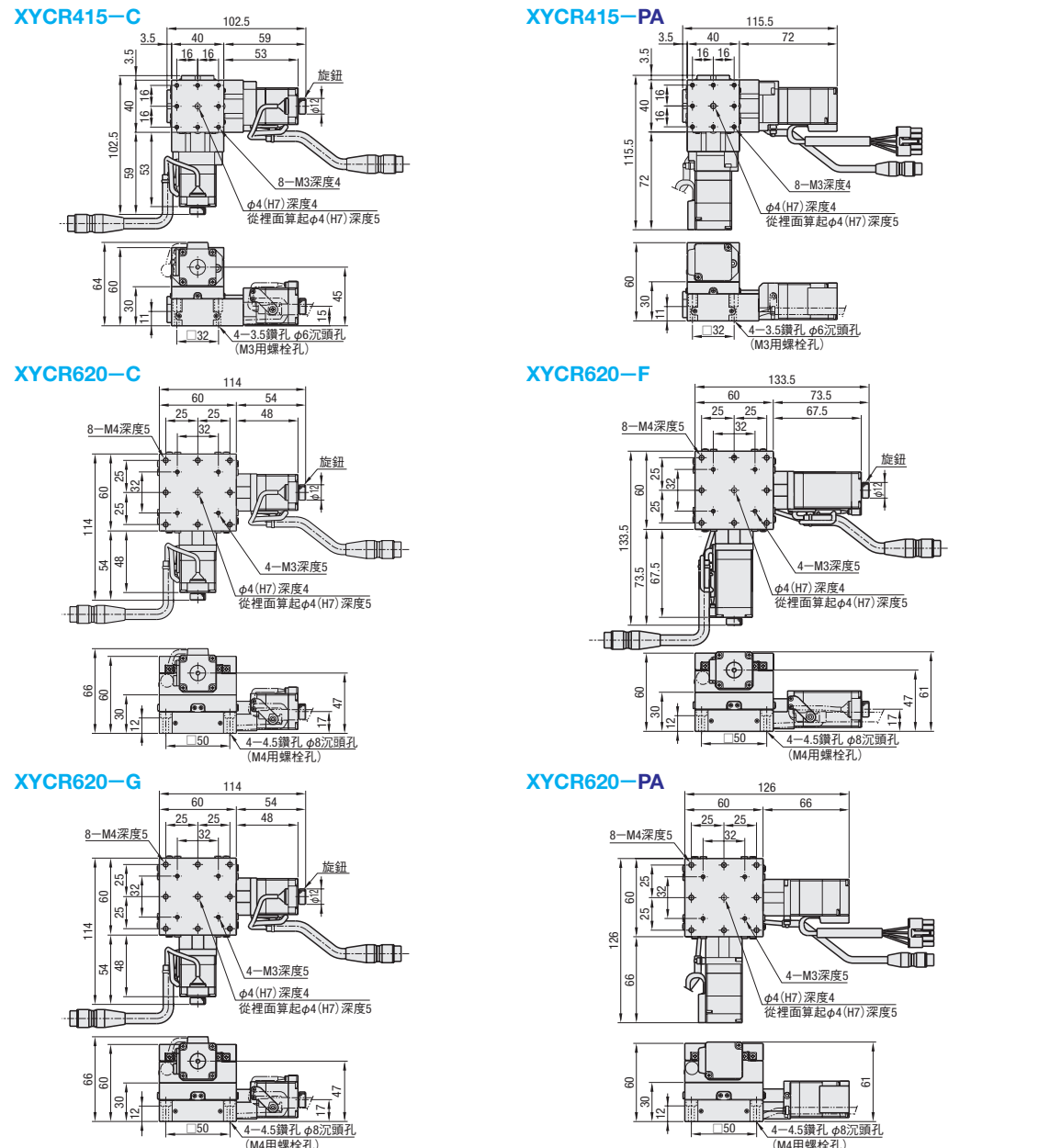


## ■XY軸



☛ 控制器・手持終端設備請參照 P.1781・1782。

M 材質 鋁合金  
S 表面處理 黑色陽極處理  
A 附屬品 XYCR415: SCB3-16 4 pcs  
XYCR620: SCB4-16 4 pcs



☛ 詳細尺寸請利用CAD資料做確認。

①型式 Type	No.	②馬達	③纜線	機械規格			精密度規格*2							
				滑台台面 (mm)	移動量 (mm)	本體重量*1 (kg)	單向定位精度			力矩剛性 ("N·cm)		俯仰	橫擺	
XYCR	415	C (標準) PA* (α STEP)	N (無纜線、另售) P* (α STEP用纜線) 另售的纜線請參照P.1783的MSCB	40×40	15	0.6	10μm以內			0.33	0.44	0.37	25"	20"
	620	C (標準) F (高扭矩) G (高解析度) PA* (α STEP)		60×60	20	0.9	5μm以內			0.15	0.12	0.07	20"	15"

\*馬達選擇P時需與驅動器為一組。纜線也僅能選擇P，無法選擇N(無纜線)。  
\*1 使用馬達選擇C時的值。  
\*2 單向定位精度及力矩剛性為單軸的精密度規格。

Delivery 出貨日 **10** 日出貨

數量區分	標準訂購	特殊訂購
	數量	少量 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 HOURS WEB系統 FAX

☎ P.9 請電: 02-2570-3766-9

## ■共通規格

No.	415	620
進給螺桿	滾珠螺桿φ6、導程1	滾珠螺桿φ8、導程1
運動	交叉滾子滑動	交叉滾子滑動
反覆定位精密度	±0.5μm	±0.3μm
耐荷重*3	44.1N	
空轉	1μm以內	
平行度	30μm以內	
真直度	3μm以內	
運動平行度	10μm以內	

☛ 為單軸規格。\*3耐荷重為XY軸的值。

## ■最高速度

No.	馬達選擇	(mm/sec)
415	C	10
	PA	10
620	C	20
	F	20
	G	20
	PA	20

☛ 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。

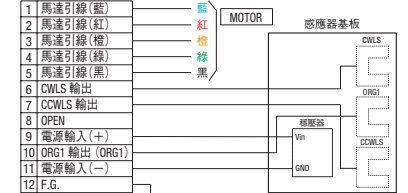
## ■馬達・纜線對應表

馬達	纜線
C, F, G	N (無)
PA	P

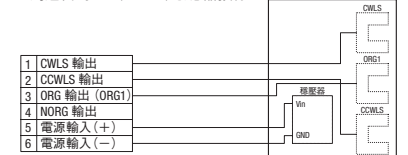
☛ C, F, G用的纜線請參照P.1783的MSCB

## ■配線圖

馬達代碼: C(標準)・F(高扭矩)・G(高解析度)共通的配線圖

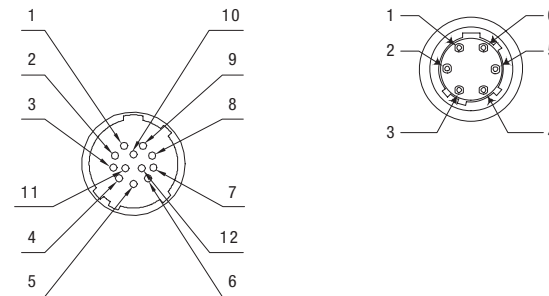


馬達代碼: PA (α STEP) 感應器接線



## ■連接Pin的排列

馬達代碼: C(標準)・F(高扭矩)・G(高解析度) 馬達代碼: PA (α STEP) 馬達纜線型號: CC030VA2R2 感應器Pin的共通的配線圖

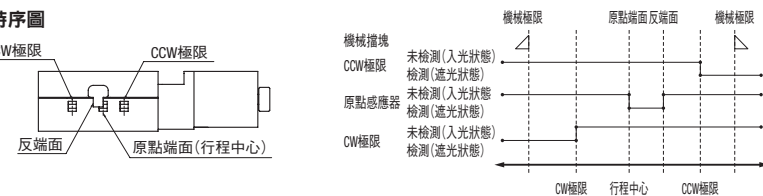


## ■電氣規格

馬達選擇	C	F	G	PA
	標準	高扭矩	高解析度	無失步
馬達	標準	高扭矩	高解析度	無失步
馬達	類型	5相步進式馬達 0.75A/相		α步進馬達
馬達	型式	C005C-90215P	PK525HPB-C1	PK523HPMB-C1
馬達	步進角度	0.72°	0.72°	0.36°
馬達	驅動器型式			ARD-K
馬達	解析度(脈衝)	Full/Half		
馬達	Full/Half	2μm/1μm	2μm/1μm	1μm/0.5μm
馬達	微步進	0.1μm(1/20分割時)	0.1μm(1/20分割時)	0.05μm(1/20分割時)
馬達	連接器	型式	HR10A-10J-12P(73) 廣瀨電機(株)	HR10A-7J-6P(73) 廣瀨電機(株)
馬達	受側適用連接頭		HR10A-10P-12S(73) 廣瀨電機(株)	HR10A-7P-6S(73) 廣瀨電機(株)
馬達	極限開關		有	有
馬達	原點感應器(ORG1)		有	有
馬達	開縫原點感應器(ORG2)		無	無
馬達	感應器	型式	光電感應器 EE-SX4320 (OMRON(株))	
馬達	電源電壓		DC5~24V ±10%	
馬達	消耗電流		60mA以下	
馬達	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)	
馬達	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。

## ■時序圖



移動量 (mm)	座標基準	機械極限	CW極限	原點端面行程中心	反端面	CCW極限	機械極限
15	原點回歸位置	8.5	7.7	0	2	7.7	8.5
20	原點回歸位置	11	10.5	0	5	10.5	11

☛ 原點回歸為使用MSCTL102/112系列(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。☛ 原點回歸的詳細請參照P.1779。