

X軸リニアボールガイド:KXT04015/KXT06015

KXT04015M-LC

KXT06015M-LC

RoHS



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

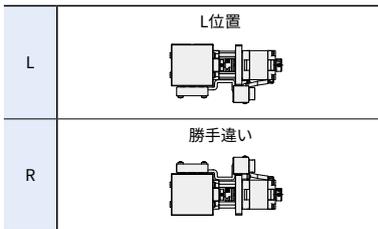
KXT 015M-L

①ケーブル・上面専用位置決めピン P.1-207~
②電気仕様はP.1-037~

1 ステージ面サイズ/移動量

コード	サイズ	移動量
04	<input type="checkbox"/> 40mm	15mm
06	<input type="checkbox"/> 60mm	

2 センサカバー位置



3 モーターオプション

コード	仕様
C	標準
T	2相ステッピングモータ

※T(2相ステッピングモータ)選択の場合は弊社コントローラ(DS102/112)は使用できません。

4 ケーブルオプション

コード	仕様	ケーブル型式	2相ケーブル型式	標準価格との差額
無記号	ケーブル無し(標準)		—	
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
H	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	D214-2-4RK	DS1-2C-2-4RK	+¥ 11,000

※2相ステッピングモータ:両端コネクタ付きケーブル(F/H)は選択できません。
※片端バラは反ステージ側です。ケーブル詳細はP.1-207.209~をご確認ください。
※弊社コントローラ(DS102/112)との接続にはコードF,Hをお選びください。

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

自動直動

仕様

SPEC						
型式	KXT04015M-LC	KXT04015M-LT	KXT06015M-LC	KXT06015M-LT		
(勝手違い)	KXT04015M-RC	KXT04015M-RT	KXT06015M-RC	KXT06015M-RT		
モータオプション	5相ステッピングモータ(標準)	2相ステッピングモータ	5相ステッピングモータ(標準)	2相ステッピングモータ		
メカ仕様	移動量	15mm				
	ステージ面サイズ	40×40mm		60×60mm		
	コネクタタイプ	パネルマウント				
	送りねじ(ボールねじ)	φ6リード1				
	ガイド	リニアボールガイド				
主材質-表面処理	スチール-無電解ニッケルメッキ処理					
自重	0.38kg		0.60kg			
精度仕様	分解能	Full/Half	2μm/1μm	5μm/2.5μm	2μm/1μm	5μm/2.5μm
		マイクロステップ	0.1μm (1/20分割時)	-	0.1μm (1/20分割時)	-
	MAXスピード	10mm/sec				
	一方向位置決め精度	10μm以内				
	繰返位置決め精度	±1μm以内				
	耐荷重	10kgf[98N]				
	モーメント剛性	ピッチ0.38/ヨ-0.35/ロール0.21["/N・cm]		ピッチ0.1/ヨ-0.08/ロール0.05["/N・cm]		
	ロストモーション	2.5μm以内	5μm以内	2.5μm以内	5μm以内	
	真直度	10μm以内				
	平行度	20μm以内				
センサ	ピッチング/ヨーイング	30"以内/25"以内		35"以内/30"以内		
	リミットセンサ	有				
	原点センサ	有				
	スリット原点センサ	-				
付属ねじ(六角穴付ボルト)	M3-8 4本		M4-8 4本			
価格	1台	¥69,000		¥81,000		
	2~6台	¥57,800		¥67,800		
	7台~	¥56,000		¥66,000		

出荷日

数量 1~6
3日発送
モータオプション[C]

数量 1
10日発送
モータオプション[T]

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

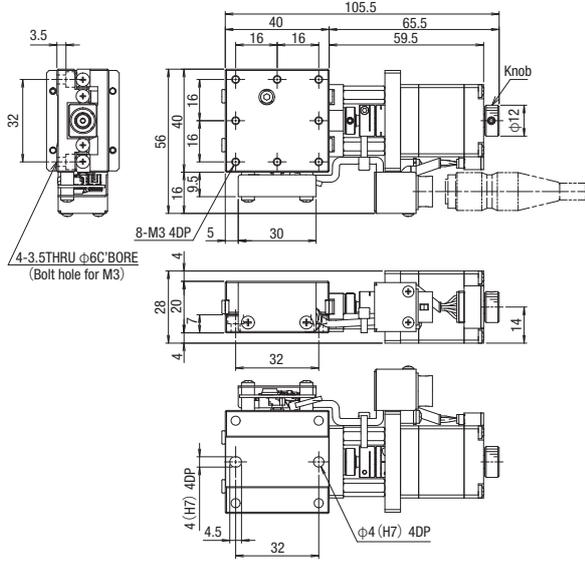
その他

1-KXT
002

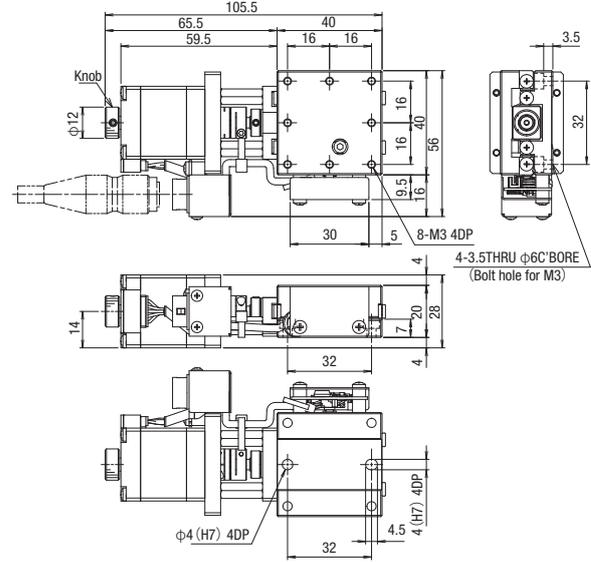
X軸リニアボールガイド:KXT04015/KXT06015

外形寸法図

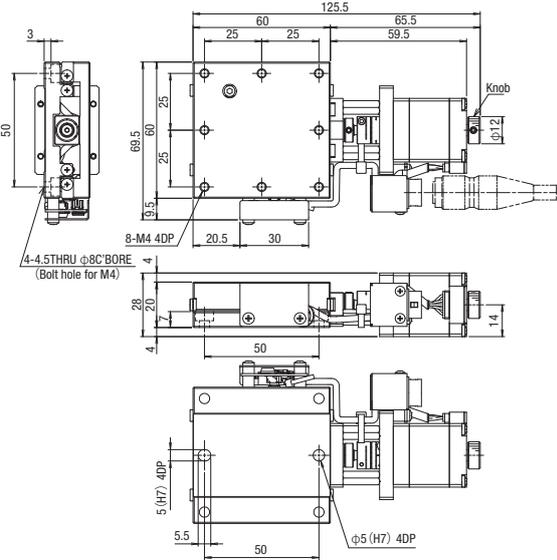
KXT04015M-LC



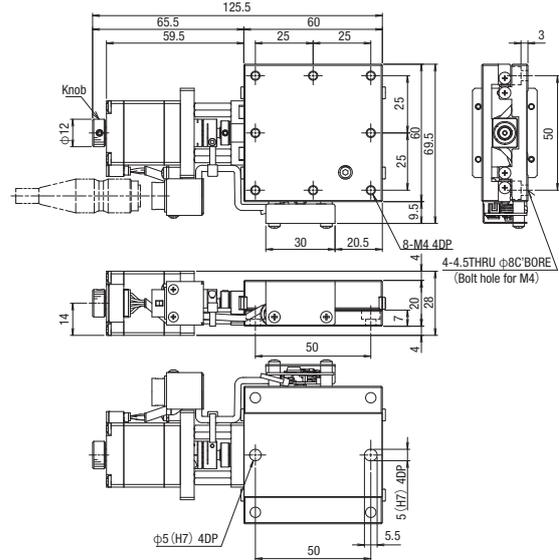
KXT04015M-RC



KXT06015M-LC



KXT06015M-RC



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

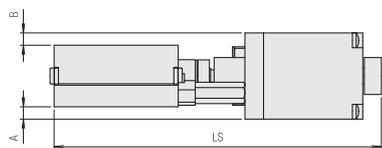
100

120

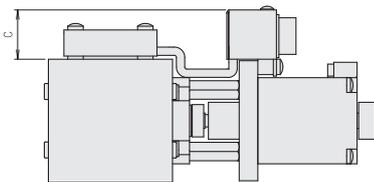
その他

外形寸法図

側面図



上面図



C 標準モータ

モータ型式 C005C-90215P-1

T 2相ステッピングモータ

モータ型式 SJA28N32-0674B-01

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KXT04015M-*C	C	□28	M	4	4	16	105.5
KXT06015M-*C						9.5	125.5
KXT04015M-*T	T	□28	M	4	4	16	105.5
KXT06015M-*T						9.5	125.5

電気仕様:KXT04015/KXT06015

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	□28mm	—
		L寸法	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)			

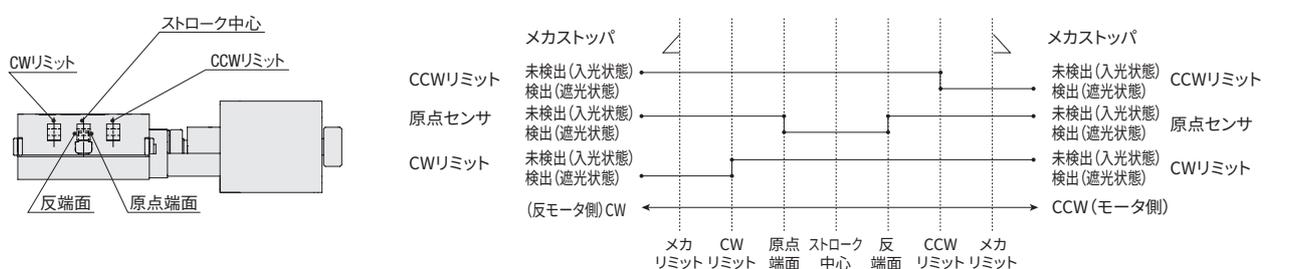
※1 モータ単体性能の詳細はP.1-213~
 ※2 型式は駿河精機独自の管理型式

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		

※ ケーブル詳細はP.1-207~

タイミングチャート



単位 [mm]	座標基準	方向							
		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。

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

ケイバックス
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

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

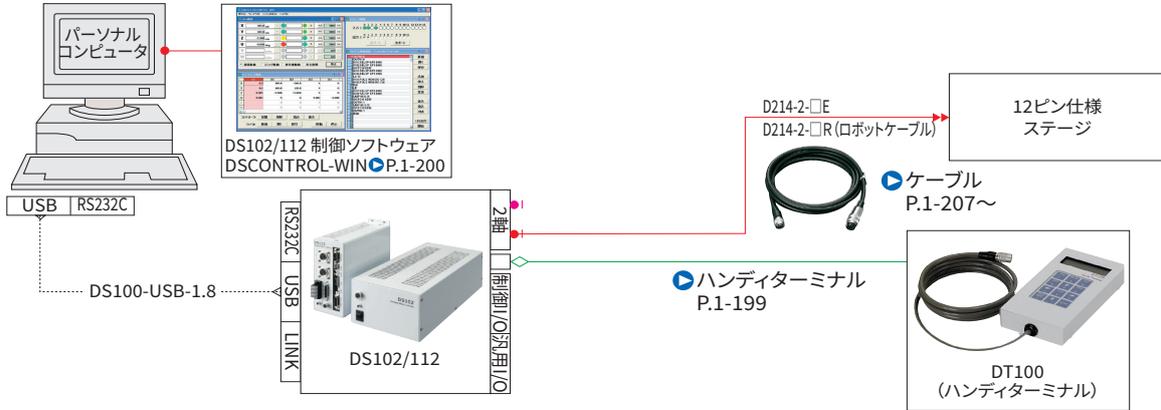
その他

1-KXT
006

製品接続例 弊社コントローラ使用

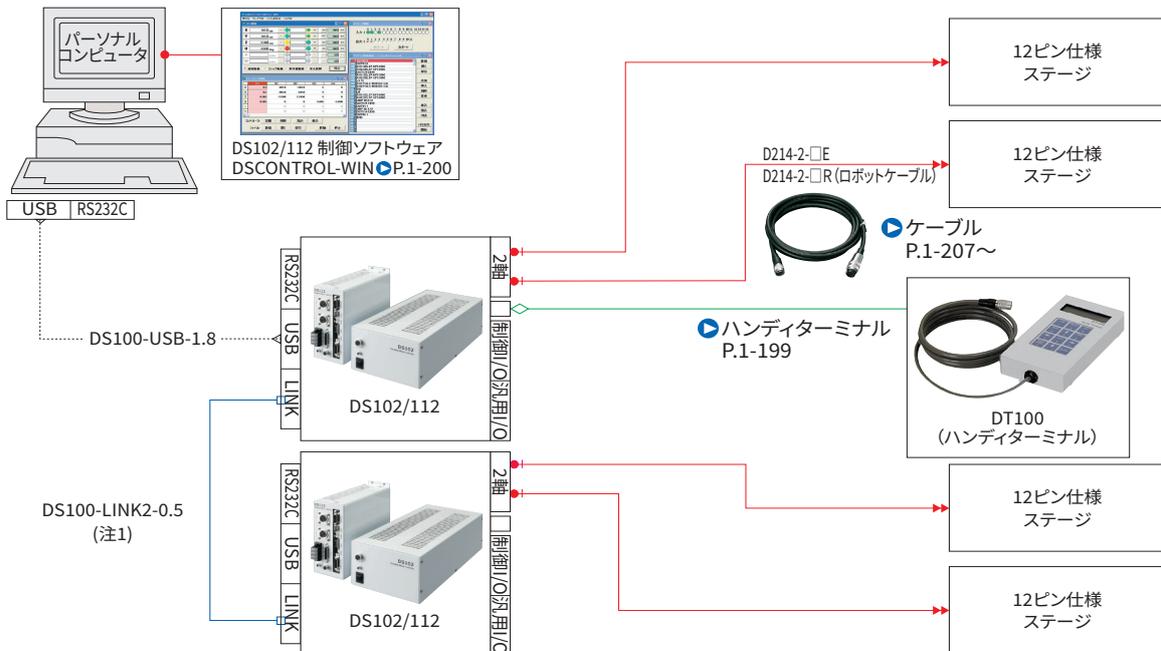
■接続例1 自動ステージ1軸：ハンディターミナル (制御用ソフトウェア)でご利用の場合

※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

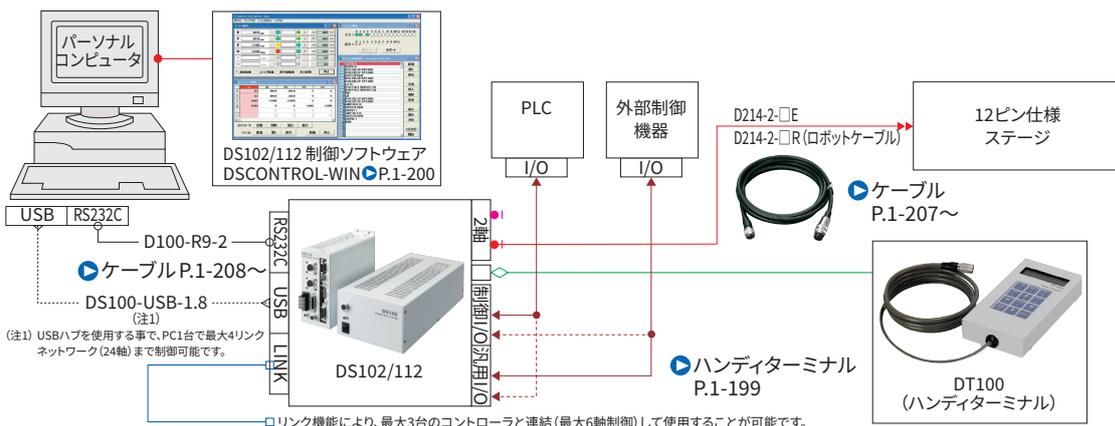
※PC-コントローラ間 USBケーブル接続



(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



□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。