

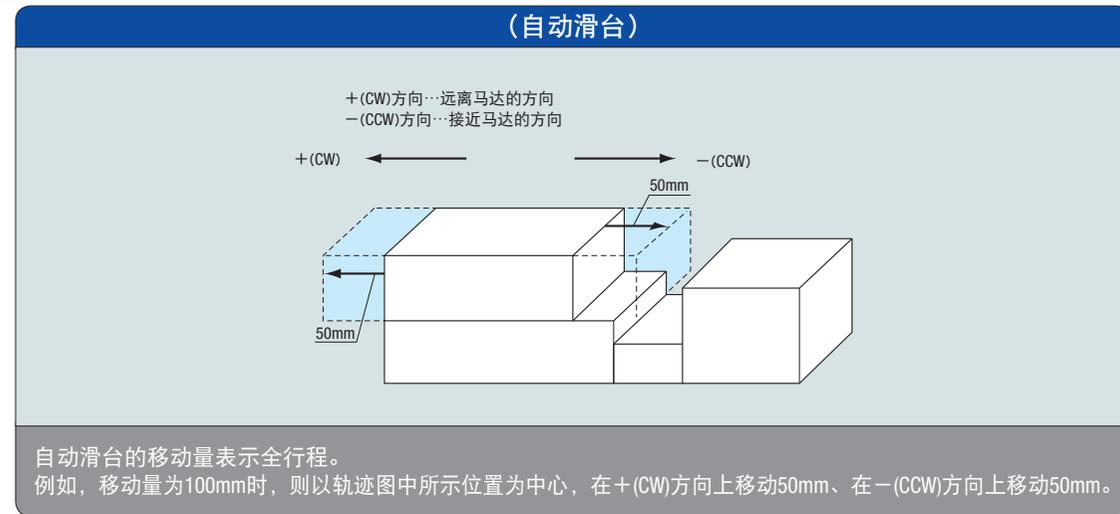
■ 特长

- ① **远程操作:** 使用手持终端设备或PC, 可在远离自动滑台的地方操作。还可选择电缆长度。
- ② **高精度:** 可以1 μ m为单位精准进给。非常适用于使用手动滑台无法对应的精度要求。
- ③ **自动化:** 可在预先设置好的坐标之间往复移动。

■ 使用环境

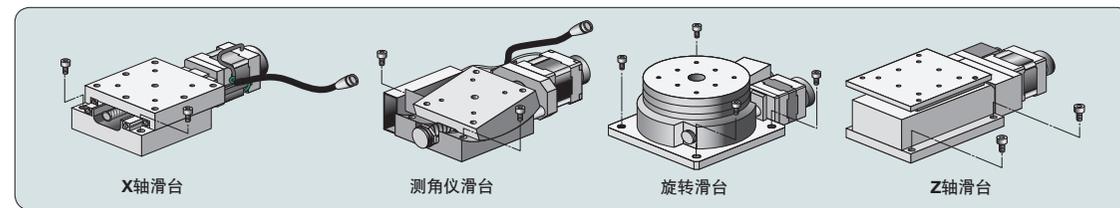
使用环境: 10~50℃、20~70%RH(非结露)
推荐使用环境: 22±5℃、20~70%RH(非结露)
* RH为相对湿度

■ 关于移动量



■ 关于自动滑台的安装

部分型号在安装时需移动滑台面。旋转马达的旋钮使之移动。



■ 关于在自动滑台上面、下面安装的对象物

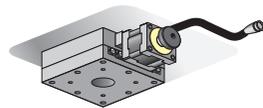
如果安装平面度较差的对象物或安装到平面度较差的物体上时, 可能导致滑台面变形, 影响精度。敬请注意。
【平面度的参考标准: 10 μ m以内】

■ 关于自动滑台的安装面、安装方向

根据滑台的型号、安装方向, 可能无法满足功能。天花板安装、侧面安装时, 请参阅下方的范例。

○ 直线滚珠导轨、交叉滚子等

施加于导轨的负载条件几乎相同, 因此可以使用, 但可能无法满足产品目录规格。



△ 自动X轴滑台

施加于导轨、马达的负载因力矩负载而异。如需在切断电源时防止掉落, 建议使用带电磁制动器马达。



■ 自动滑台的构成范例

※关于控制器和驱动器等控制部件, 请根据客户的环境选择。请按轴数准备自动滑台本体用电缆。

■ 构成范例1: 使用PLC控制时
构成如下所示。

分类1	分类2	型式(例)	数量	备注	页码
自动滑台本体	自动X轴滑台	XMSG413-LA5-C-N	1	自动X轴直线滚珠导轨型滑台	P.1713
控制部件	驱动器	MSDR24-MS	1	微步控制驱动器 输入电源: DC24V	P.1738
	DC24V电源	—	—	请客户自备	
	控制设备 (PLC定位组件/PC+运动控制卡等)	—	—	请客户自备	
电缆	自动滑台本体⇄驱动器 (一端散线)	MSCB2B	1	一端散线的2m常规电缆 (※1)	P.1739
	驱动器用电缆(线束)	MSDR24-CB	1	驱动器用连接器已进行电缆配线, 无需连接器的压接作业。	P.1738

■ 构成范例2: 通过PC使用程序等控制时
请在构成范例1的基础上准备控制软件和PC等(粉色部分)。请根据需要使用手持终端设备。

分类1	分类2	型式	数量	备注	页码
自动滑台本体	自动X轴滑台	XMSG413-LA5-C-N	1	自动X轴直线滚珠导轨型滑台	P.1713
控制部件	控制器(内置2个驱动器)	MSCTL102	1	标准型(Full/Half)控制(※2) 输入电源: AC100-240V 最多可2轴控制	P.1737
	PC	—	—	请客户自备	
	控制软件	MSSOFT	1	MSCTL102的设定、控制软件	P.1737
电缆	自动滑台本体⇄控制器 (两侧带连接器)	MSCB2	2	两侧带连接器的2m常规电缆 (※3)	P.1739
	控制器⇄PC(USB用电线)	MSUSB1.8	1	使用PC时需配备(※4)	P.1738

■ 构成范例3: 使用手持终端设备时
这是操作自动滑台的最小构成, 无需PC和控制软件等。

分类1	分类2	型式(例)	数量	备注	页码
自动滑台本体	自动X轴滑台	XMSG413-LA5-C-N	1	自动X轴直线滚珠导轨型滑台	P.1713
控制部件	控制器(内置2个驱动器)	MSCTL102	1	标准型(Full/Half)控制(※2) 输入电源: AC100-240V 最多可2轴控制	P.1737
	手持终端设备	HDT100	1	(※5)	P.1738
电缆	自动滑台本体⇄控制器 (两侧带连接器)	MSCB2	2	两侧带连接器的2m常规电缆 (※3)	P.1739

※1 还备有4m、6m电缆。

※2 微步控制器的型式后带“-MS”、带通用输入输出连接器的型式后带“-IO”。

※3 还备有机器人电缆[耐弯折](MSCB□□-R)、4传感器用电线(MS4CB)。

※4 备有RS232-C型电缆。(型式: MSRS232C)

※5 连接控制器(MSCTL102), 可手动操作连续驱动、步进驱动、原点复位、程序执行等。(无法创建、编辑程序。)