

■特长: 高刚性、省空间、大行程, 移动量为30~70mm。

请按照选型步骤①~⑤选择型式和参数后进行订购。

Order 订货范例

①型式 - ②导程 - ③原点传感器 - ④马达 - ⑤电缆

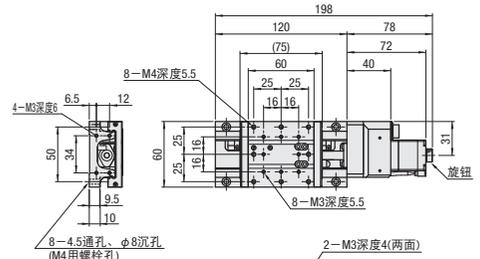
XCVL630 - 1 - N - C - N

■XCVL(无盖板)

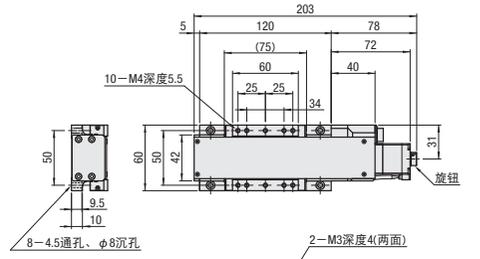
■XCVLC(有盖板)



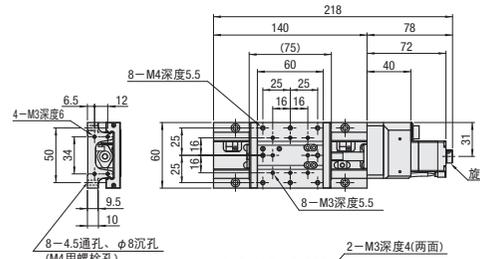
XCVL630



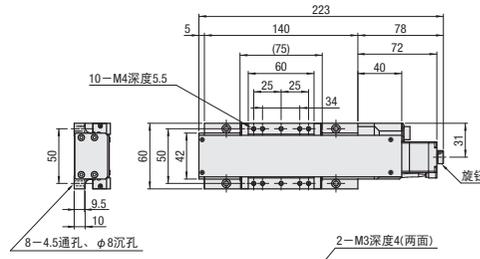
XCVLC630



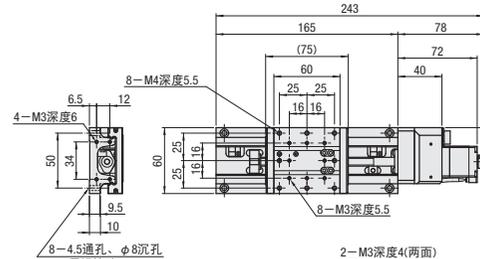
XCVL650



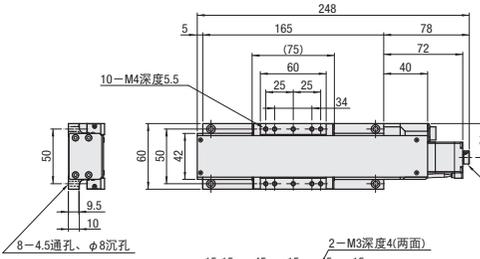
XCVLC650



XCVL675



XCVLC675



Ⓢ上图为马达C时的情况。选择马达F·G时的详细尺寸请根据CAD数据进行确认。

①型式	②导程	③原点传感器位置	④马达	⑤电缆	机械规格			精度规格					
					滑台面 (mm)	移动量 (mm)	自重 (kg)	单方向定位精度	力矩刚性 (" / N · cm)			上下摆动	左右摆动
XCVL630 (无盖板) XCVLC630 (有盖板) XCVL650 (无盖板) XCVLC650 (有盖板) XCVL675 (无盖板) XCVLC675 (有盖板)	1 (导程1mm)	N (无)	C (标准) F (高扭矩) G (高分辨率) UA*2 (伺服马达放大器组件)	N(无) 电缆另售。 请参阅P.1739 MSCB口选择。 U*2 (伺服马达用)	60×60	30	1.28(1.34*1)	5 μm 以内	0.05	0.05	0.05	20" 以内	15" 以内
	2 (导程2mm)	1 (CCW右) 4 (中央左)			50	1.40(1.44*1)	5 μm 以内						
					75	1.54(1.60*1)	7 μm 以内						

*1 选择有盖板时 *2 马达选择UA为放大器, 组成一套。电缆仅U可选择, 不能选择N(无电缆)

- 型号 非RoHS指令对应。
- 数值因马达而异, 详情请参阅P.1699。
- 电气规格, 请参阅P.1699。
- 原点传感器安装位置及外形尺寸请参阅P.1700。

Delivery 交货期

● - UA - U 左述以外

9 天发货 10 天发货

●上海·广州发货 ●上海·广州发货

●遇特殊期间交期有变更, 详情请见P.9。

数量分类	标准订购	特殊订购
小单	1~2	3~
数量	通常	另行报价
交货期	通常	另行报价



■马达、电缆对应表

可用电缆因马达机型而异。

马达	电缆
C, F, G	N (无)
UA	U

●C, F, G用的电缆参阅P.1739。

■MAX速度

马达选择	(mm/sec)
C	30
F	35
G	25
UA	50

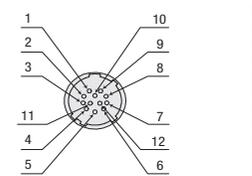
●因客户的使用条件不同, 速度、定位时间有所差异, 敬请注意。仅为本公司规定的参考值, 并不能保证动作。

■通用规格

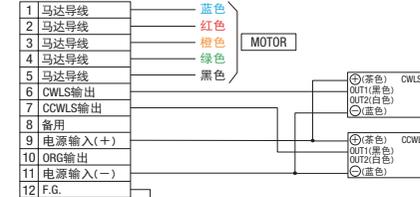
进给丝杠	滚珠丝杠 φ8, 导程1	滚珠丝杠 φ8, 导程2
导轨	直线滚珠导轨	
分辨率	Full 2 μm Half 1 μm 微动 (1/20分割) 0.1 μm	4 μm 2 μm 0.2 μm
最高速度	30mm/sec	35mm/sec
重复定位精度	±0.5 μm 以内	
耐负载	117.6N	
空转	1 μm 以内	
背隙	1 μm 以内	
直线度	3 μm 以内	
平行度	15 μm 以内	
运动的平行度	10 μm 以内	

●数值为选择标准马达 (C) 时的数值。详情请参阅P.1699。

■连接器针排列



■接线图



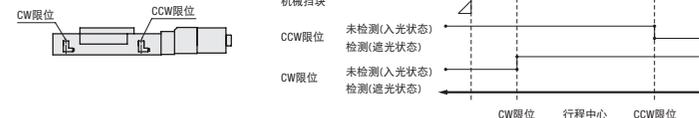
●以上连接器针排列及接线图为选择C·F·G时的情况。其它型号的马达请参阅P.1700。

■电气规格

马达选项	C 标准	F 高转矩	G 高分辨率	UA 高速
马达	5相步进马达 0.75A/相(东方马达(株))			
类型	AC伺服马达			
步进角	0.72°	0.72°	0.36°	22位编码器 (4194304P/R)
接收侧连接器	HR10A-10P-12S(73)(广濑电机(株))			
接收侧连接器	马达电缆 JN4FT04SJ1-R (日本航空电子工业(株)) 编码器 1674320-1 (Tyco Electronics Japan(同))			
限位传感器	有			
原点传感器	无(传感器选配件时, 微型光电传感器型号PM-L25(松下元器件 SUNX(株)))			
近原点传感器	-			
电源电压	DC5~24V ±10%			
消耗电流	45mA以下 (每个传感器15mA以下)			
控制输出	NPN开路集电极输出 DC30V以下 50mA以下 剩余电压2V以下(负载电流50mA时) 剩余电压1V以下(负载电流16mA时)			
输出逻辑	检测(遮光)时: 输出晶体管OFF(非导通)			

●上述以外的马达电气规格请参阅P.1699。●传感器型号PM-□24生产终止, 自2017年4月起后继型号为PM-□25。

■时序图



(单位: mm)

坐标基准	机械限位	CW限位	CCW限位	机械限位
XCVL□630	行程中心	17.5	15.5	17.5
XCVL□650	行程中心	27.5	25.5	27.5
XCVL□675	行程中心	40	37.5	40

■建议原点复位方法

Type5	向CCW方向进行检测, 执行CCWLS信号的CCW侧的检测工序。
Type6	向CW方向进行检测, 执行CWLS信号的CW侧的检测工序。
Type11	Type5执行完毕后, 执行TIMING信号的CCW侧的检测工序。
Type12	Type6执行完毕后, 执行TIMING信号的CW侧的检测工序。

●坐标为设计值。可能会与实际尺寸有±0.5mm左右的误差。

手动滑台 X轴

手动滑台 XY轴

手动滑台 Z轴

手动滑台 XYZ轴

手动滑台 旋转滑台

自动滑台

镜头

28 高精度 高精度滑台