

■自動ステージ専用 技術問合せ窓口
駿河精機株式会社OST事業部 (ミスミグループ)
TEL : 0120-343-559
FAX : 0120-343-588
受付時間 : 月～金 (祝日等除く)
9 : 00～12 : 00 13 : 00～17 : 00

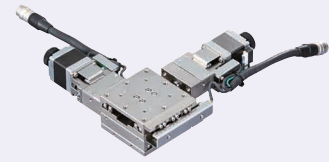
■自動ステージ専用 技術問合せ窓口
駿河精機株式会社OST事業部 (ミスミグループ)
TEL : 0120-343-559
FAX : 0120-343-588
受付時間 : 月～金 (祝日等除く)
9 : 00～12 : 00 13 : 00～17 : 00

規格変更
※文字表示

● CADデータは弊社WEB (<http://jp.misumi-ec.com/>) でご確認ください。

■特長：厚みが薄く、ステージ面サイズのバリエーションが豊富なXY軸タイプ

■自動XY軸



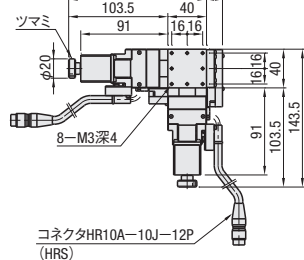
写真は、No.413, 513, 615, 715のカバー位置Rです。

■材 質 SUS440C
■表面処理 無電解ニッケルメッキ
■付 属 品 XYMSG413/513/430/530: SCB3-8 4本
XYMSG615/715/650/750: SCB4-8 4本

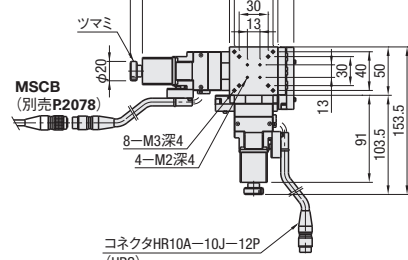
●コントローラ・ハンディターミナルはP.1-2071-93～P.1-2071-94をご覧ください。XYの下軸を固定する為の専用六角レンチが付属します。

RoHS

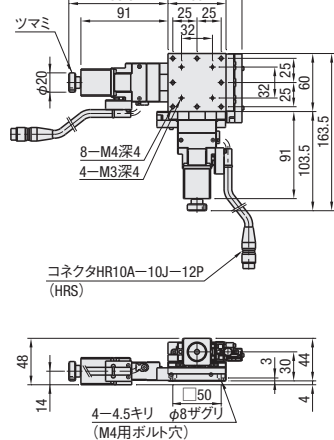
XYMSG413



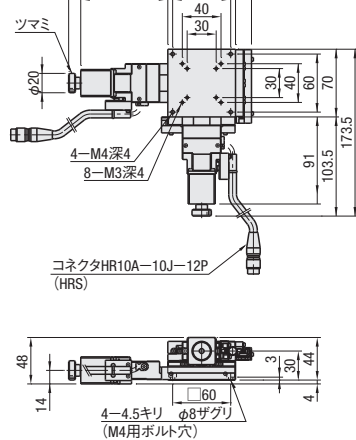
XYMSG513



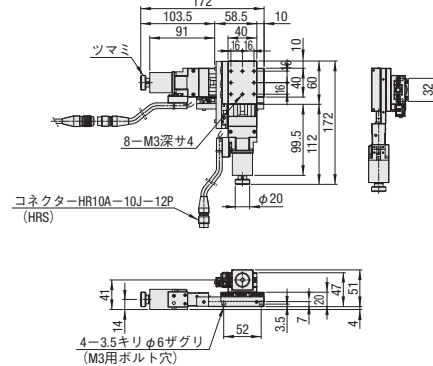
XYMSG615



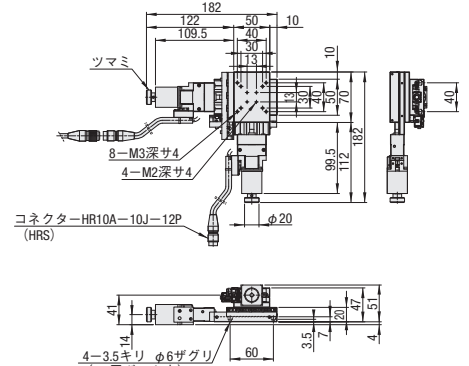
XYMSG715



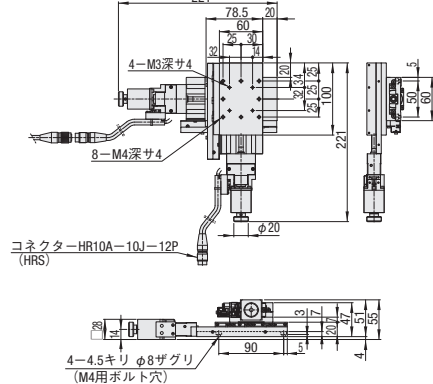
XYMSG430



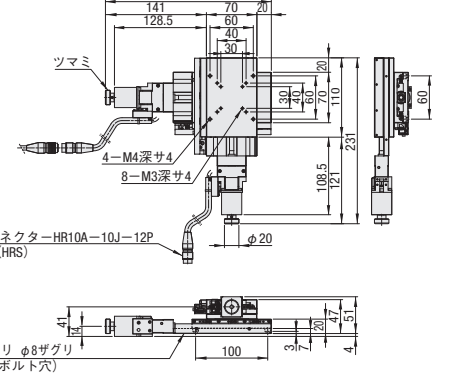
XYMSG530



XYMSG650



XYMSG750



Order
注文例

型式 - センサ選択 - モータ - ケーブル
XYMSG413 - LA5 - C - N

■共通スペック

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
分解能 ^{※1}	2μm/パルス (Full) 1μm/パルス (Half)
繰返位置決め精度	±0.5μm以内
ロストモーション	1μm以内
バックラッシュ	0.5μm以内
平行度	15μm以内

^{※1} 1パルスの信号に対してのステージの移動量です。
●単軸 (水平置き) での精度仕様となります。

■モータ・ケーブル対応表

モータ	ケーブル
C, D, E	N (なし)
MA	M
PA	P
U	U

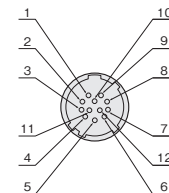
●C、D、E用のケーブルは
P.1-2071-95のMSCB□
参照

■MAXスピード

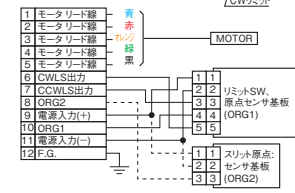
モータ 選択	(mm/sec)	モータ 選択	(mm/sec)
C	10	MA	15
D	25	PA	35
E	20	U	50

●お客様の使用条件により、速度・位置決め時間は異なりますのでご注意ください。弊社規定の参考値ですので、動作を保証するものではありません。

■付属コネクタピン配列



■結線図



※点線部は推奨ケーブルでは動作しません。

■電気仕様

●モータ選択C、D、E使用時の仕様です。モータ選択MA、PA、U使用時の仕様は自動リニアボールステージ概要② (P.1-2071-37) をご参照ください。

モータ	タイプ	5相ステッピングモータ 0.75A/相 (オリエンタルモーター (株))
受側適合コネクタ	ステップ角	0.72°
消費電流	HR10A-10P-12S (ヒロセ電機株式会社)	100mA以下 (1センサあたり25mA)
制御出力	消費電流	NPNオープンコレクタ出力 DC5～24V 16mA以下 残留電圧1V以下 (負荷電流16mA時)
センサ	出力論理	N.C. … 入光時ON N.O. … 遮光時ON <内部回路> K: 発光側カソード V: 受光側電源+ A: 発光側アノード O: 出力 G: 受光側電源-

■付属センサタイミングチャート (センサ論理Aの場合)



移動量	座標基準	メカリミット	CWリミット	反端面	原点	CWリミット	メカリミット
13	原点復帰	8	7.5	2	0	6.5	7
15	原点復帰	9	8.5	2	0	7.5	8
30	原点復帰	16.5	16	2	0	15	15.5
50	原点復帰	26.5	26	2	0	25	25.5
共通							スリット原点 (検出) 間隔 S=1

●原点復帰とは、MSCTL102シリーズコントローラを使用しType3の原点復帰を行うことを指します。
●座標は設計値となります。実際の寸法と±0.5mmの誤差があります。
●推奨の原点復帰方法は、XMSG (P.1-2071-40) をご参照ください。

型式		センサ選択			モータ	ケーブル	機械規格				精度規格 ^{※4}						
Type	No.	カバー位置	論理	電圧 (V)			ステージ面 (mm)	移動量 (mm)	自重 ^{※3} (kg)	耐荷重 (N)	一方位置決め精度	モーメント剛性 ¹ [N・cm]			ピッチング	ヨーイング	
XYMSG	413	L (正勝手)	A B C	(すべてN.C.) (すべてN.O.) (リミットスイッチはN.C.) 原点センサはN.O.)	5 ^{※1} 24 ^{※1}	C D E MA ^{※2} PA ^{※2} U ^{※2}	(標準) (高トルク) (高分解能) (ブレーキ付) (αステップ) (サーボモータ) (サーボモータ用) ①モータ・ケーブルの組合せは右表を参照ください。	40X40	13	1.0	93.1	6μm	0.22	0.17	0.12	15"	10"
	513							50X50		1.2	92.1		0.14	0.1	0.06		
	615							60X60	1.7	91.1	0.08		0.07	0.03			
	715							70X70	1.8	89.2	0.03		0.03	0.01			
	430	R (勝手違い)						40X60	30	1.4	90.5	12μm	0.24	0.18	0.26	20"	15"
	530							50X70		1.7	88.5		0.12	0.13	0.1		
	650							60X100	50	2.5	84.4		0.05	0.05	0.05		
	750							70X110		2.7	82.7		0.03	0.03	0.03		

^{※1} センサ電圧が24Vの場合、MSCTL102(コントローラ)で動作させることはできません。また、センサ電圧5V選択時に5Vを超える電圧をかけることと破損します。

^{※2} モータ選択MA、PAはドライバ、Uはアンプがセットになっております。ケーブルはそれぞれM、P、Uのみ選択可能でN(ケーブルなし)は選択できません。

^{※3} モータ選択C使用時の値です。

^{※4} 単軸 (水平置き) での精度仕様となります。