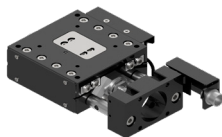


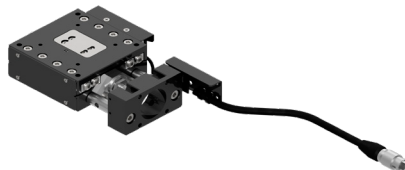
測角螺桿式□60:KGB06V

RoHS

KGB06050MV-LP28



KGB06050TV-LP28



附屬品		P28	S38	S40
馬達支架		本體安裝完畢		
聯軸器(附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5 × 6 2個	M3 × 12 4個	M4 × 12 2個
	本體用	M4 × 10 4個		
感測器連接線 3m		○(HR10AP-S-SB-6)		

感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KGB06050 T V- L P28-□

1

2

3

4

5

1 旋轉中心高度 (W.D.)

050	50mm
075	75mm
100	100mm
125	125mm

2 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

3 感測器遮蓋位置規格

L	L位置	
R	(左右相反)	

4 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

5 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

SPEC				
款型	KGB06050TV-LP28	KGB06075TV-LP28	KGB06100TV-LP28	KGB06125TV-LP28
(左右相反)	KGB06050TV-RP28	KGB06075TV-RP28	KGB06100TV-RP28	KGB06125TV-RP28
機械規格	移動量	±8.5°	±5.5°	±5°
	滑台面尺寸	60×60mm		
	移動結構(減速比)	球φ6導程1		
	導軌	交叉滾子導軌		
	主材質一表面處理	鋁一黑耐酸鋁處理		
尺寸公差	本身重量	0.41kg		
	滑台高度	25±0.2mm		
	旋轉中心高度	50±0.2mm	75±0.2mm	100±0.2mm
	旋轉中心振動精度	0.01mm以內		
	分辨率(脈衝)Full)	≒0.0021°	≒0.0014°	≒0.0011°
精度規格	MAX速度	31.4°/sec[15kHz]	21.5°/sec[15kHz]	16.4°/sec[15kHz]
	反復定位精度	±0.001°		
	耐荷重	5kgf[49N]		
	力矩剛性	仰俯0.30/橫擺0.10/側傾0.11[°/N·cm]		
	空轉	0.03°以內		
感應器	極限感應器	有		
	原點感應器	有		
	狹縫原點感應器	—		

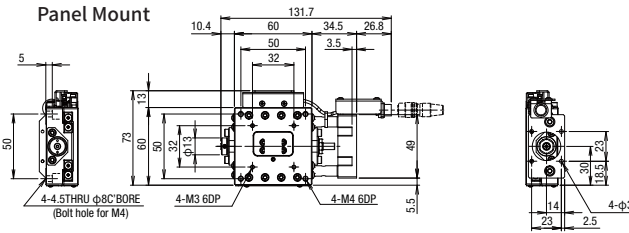
※ 為標準馬達的數值。

※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為0.44kg。

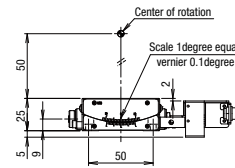
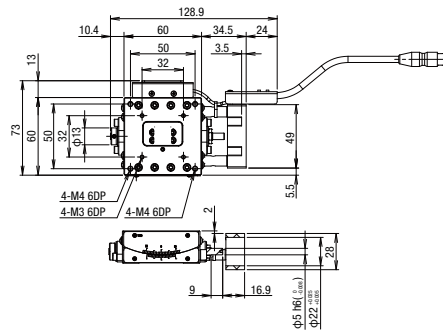
外型尺寸圖

KGB06-**-LP28系列

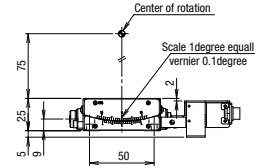
Panel Mount



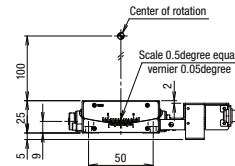
Pigtail



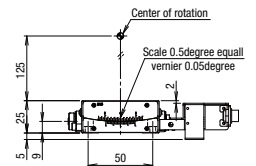
KGB06050**-LP28



KGB06075**-LP28



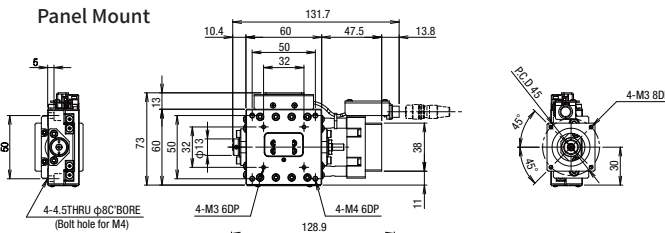
KGB06100**-LP28



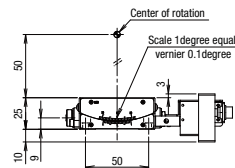
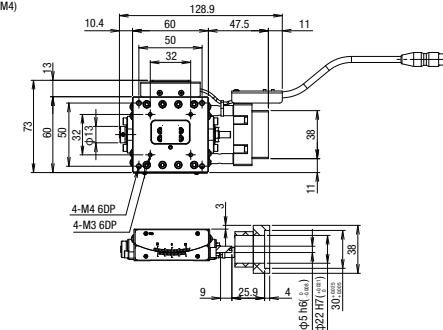
KGB06125**-LP28

KGB06-**-LS38系列

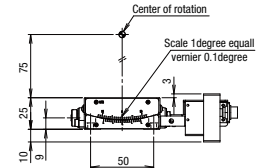
Panel Mount



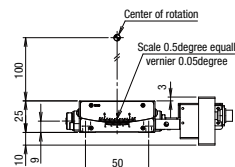
Pigtail



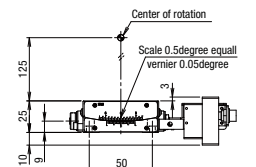
KGB06050**-LS38



KGB06075**-LS38



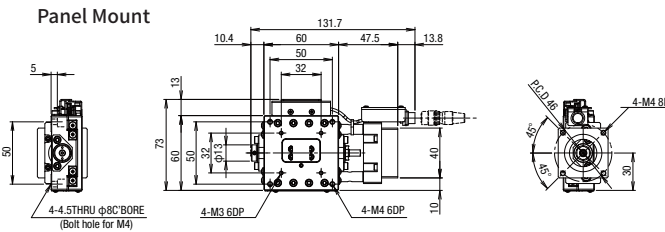
KGB06100**-LS38



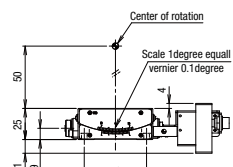
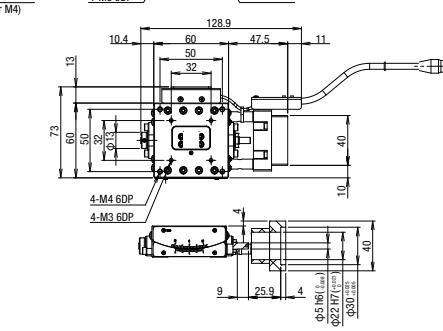
KGB06125**-LS38

KGB06-**-LS40系列

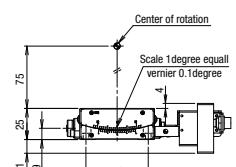
Panel Mount



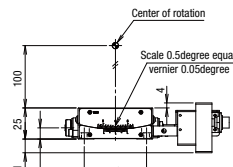
Pigtail



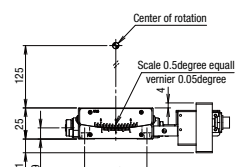
KGB06050**-LS40



KGB06075**-LS40



KGB06100**-LS40

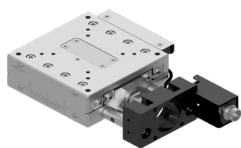


KGB06125**-LS40

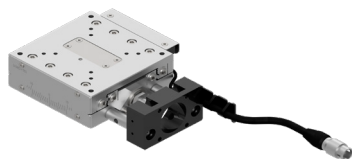
測角螺桿式□70:KGB07V

RoHS

KGB07070MV-LP28



KGB07070TV-LP28



附屬品		P28	S38	S40
馬達支架		本體安裝完畢		
聯軸器(附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5 × 6 2個	M3 × 12 4個	M4 × 12 2個
	本體用	M4 × 8 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6)		

感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KGB07070 A T V- L P28-□

1 2 3 4 5 6

1 旋轉中心高度 (W.D.)

070	70mm
096	96mm
122	122mm

2 感應器理論

代碼	CWLS	ORG	CCWLS
A	NC	NC	NC
B	NO	NO	NO
C	NC	NO	NC

3 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

4 感應器遮蓋位置規格

L	L位置
R	(左右相反)

5 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

6 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

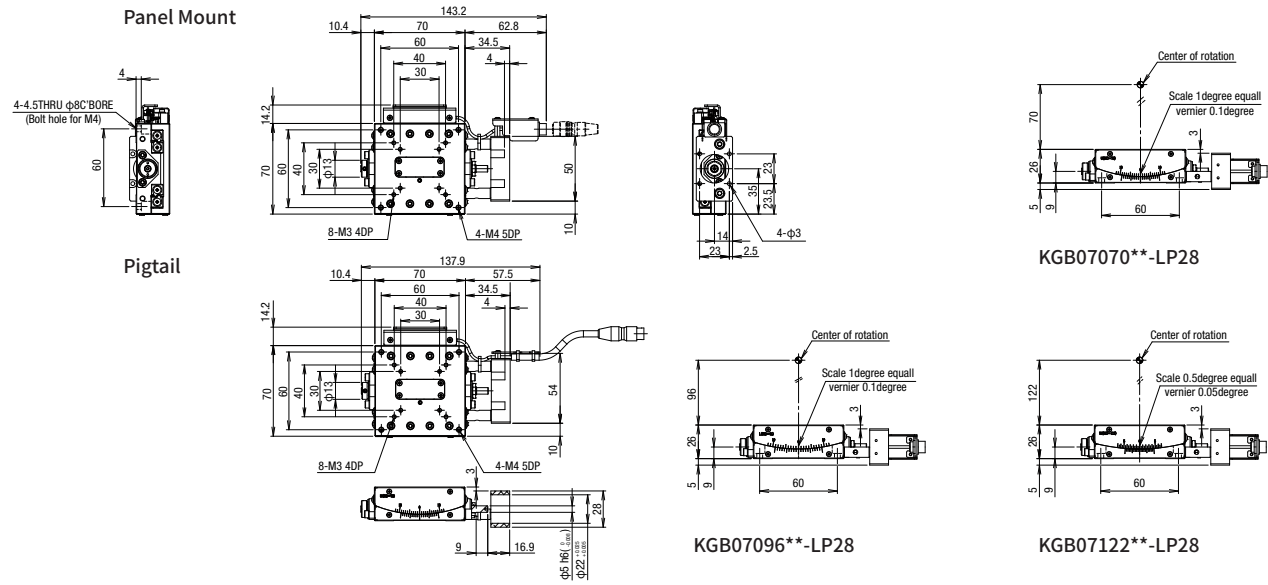
SPEC				
款型	KGB07070A□V-LP28	KGB07096A□V-LP28	KGB07122A□V-LP28	
(左右相反)	KGB07070A□V-RP28	KGB07096A□V-RP28	KGB07122A□V-RP28	
機械規格	移動量	±5°	±4°	±3°
	滑台面尺寸	70×70mm		
	移動結構(減速比)	球φ6導程1		
	導軌	交叉滾子導軌		
	主材質—表面處理	鋁—白耐酸鋁處理		
尺寸公差	本身重量	0.56kg		
	滑台高度	26±0.2mm		
	旋轉中心高度	70±0.2mm	96±0.2mm	122±0.2mm
	旋轉中心振動精度	0.01mm以內		
精度規格	分辨率(脈衝)Full)	≒0.0015°	≒0.0011°	≒0.0009°
	MAX速度	22.6°/sec [15kHz]	16.9°/sec [15kHz]	13.4°/sec [15kHz]
	反覆定位精度	±0.003°		
	耐荷重	5.0kgf [49N]		
	力矩剛性	仰俯0.28/橫擺0.06/側傾0.06 ["/N·cm]		
感應器	空轉	0.03°以內		
	極限感應器	有		
	原點感應器	有		
	狹縫原點感應器	—		

※ 為標準馬達的數值。

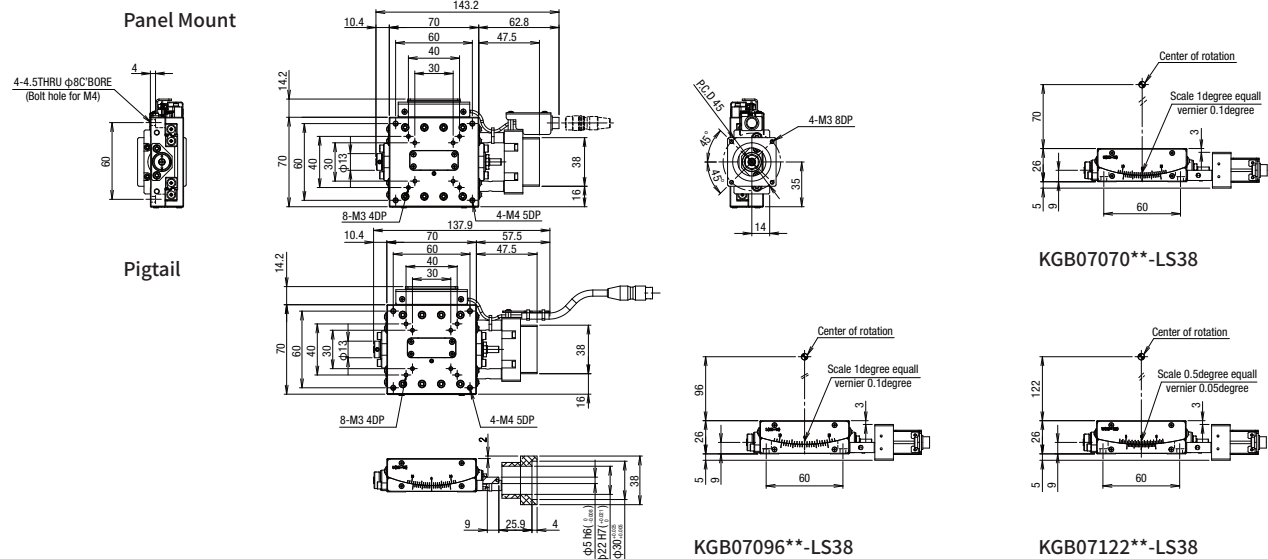
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為XXXkg。

外型尺寸圖

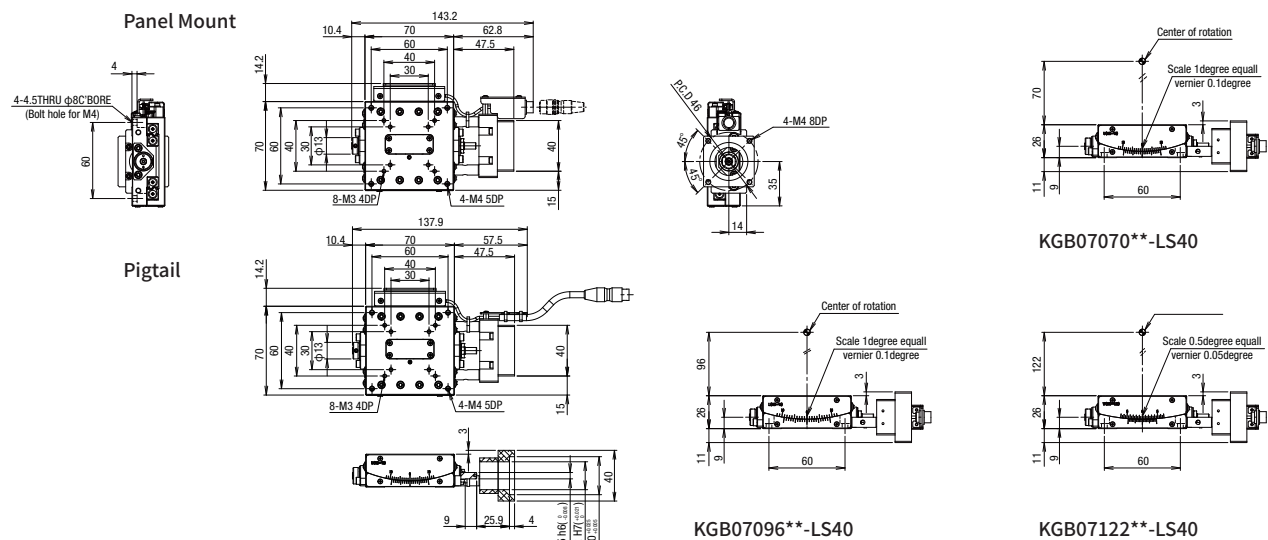
KGB07-**-LP28系列



KGB07-**-LS38系列



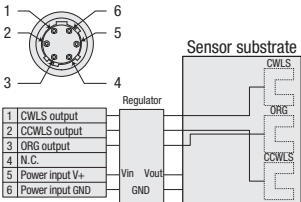
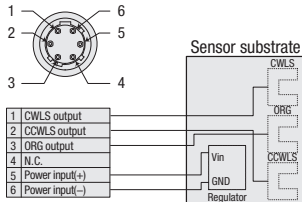
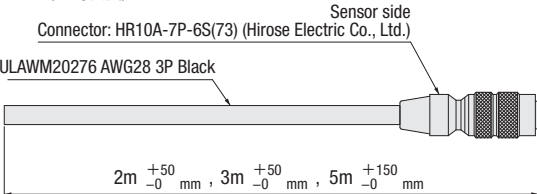
KGB07-**-LS40系列



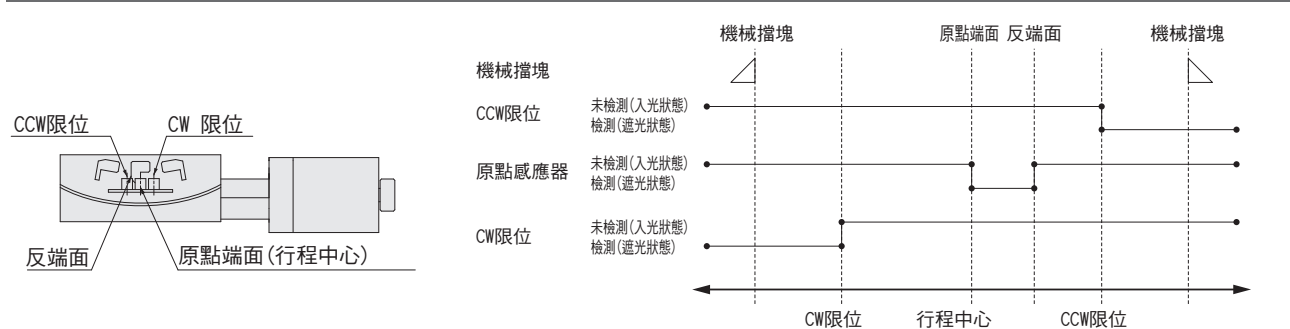
電氣規格

馬達代碼		P28	S38	S40
特徵		□28mm步進馬達用	□38mmAC伺服馬達用	□40mmAC伺服馬達用
款型		KGB06V/KGB07V		
聯接頭	Pigtail	感應器: HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機株式會社)		
	Panel Mount	感應器: HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社)		
	接收側款型	感應器: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機株式會社)		
感應器基板	極限感應器	有		
	原點感應器	有		
	狹縫原點感應器	-		
	感應器	光電素子 EE-SX4320 (歐姆龍株式會社)		
	電源電壓	DC5~24V±5%		
	消耗電流	合計60mA以下		
	控制輸出	NPN集電極開路輸出 DC30V以下 10mA以下		
輸出理論	KGB06V	檢出(遮光)時: 輸出電晶體OFF(非導通)		
		檢出時: 輸出電晶體OFF(非導通)		
	KGB07V	檢出時: 輸出電晶體ON(導通)		
		極限檢出時: 輸出電晶體OFF(非導通) 原點檢出時: 輸出電晶體ON(導通)		

針排列・結線圖

馬達代碼		KGB系列													
P28 ・ S38 ・ S40	感應器	【KGB06】Pigtail規格:接收款型 Panel Mount規格:接收款型 	【KGB07】Pigtail規格:接收款型: HR10A-7J-6P(73)(HRS) Panel Mount規格:接收款型 												
		【對向側電纜線】 型號：BCBL□-S (□為長度) ※固定用 Connector: HR10A-7P-6S(73) (Hirose Electric Co., Ltd.) ULAWM20276 AWG28 3P Black 													
		<table><tr><th>Pin</th><th>Signals</th></tr><tr><td>1</td><td>CWLS</td></tr><tr><td>2</td><td>CCWLS</td></tr><tr><td>3</td><td>ORG</td></tr><tr><td>4</td><td>NORG</td></tr><tr><td>5</td><td>V+</td></tr><tr><td>6</td><td>V-</td></tr></table> ※The shields are connected with the connector shell.		Pin	Signals	1	CWLS	2	CCWLS	3	ORG	4	NORG	5	V+
Pin	Signals														
1	CWLS														
2	CCWLS														
3	ORG														
4	NORG														
5	V+														
6	V-														

時序圖



單位 [deg.]

CW方向

CCW方向

	坐標基準	CW極限	原點端面 行程中心	反端面	CCW極限
KGB06050	原點回歸	8.7	0	2.5	8.7
KGB06075	原點回歸	5.7	0	1.8	5.7
KGB06100	原點回歸	5.2	0	1.4	5.2
KGB06125	原點回歸	4.2	0	1.1	4.2
KGB07070	原點回歸	5.3	0	2.1	5.3
KGB07096	原點回歸	4.2	0	1.5	4.2
KGB07122	原點回歸	3.2	0	1.3	3.2

※原點回歸為使用DS102/DS112進行原點回歸類型4時。

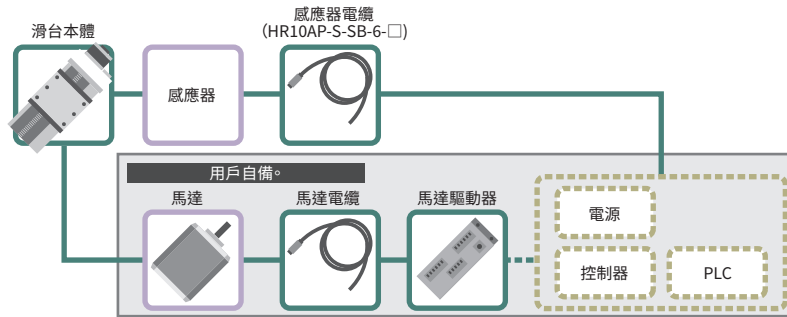
※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5mm左右尺碼誤差。

注意:時序圖顯示感應器的時序,並非顯示輸出信號理論。

關於輸出信號理論敬請參照電氣規格—感應器—輸出理論中記載的輸出電晶體ON/OFF顯示。

適用馬達代碼

- P28** ☐ 28mm
步進馬達用
- S38** ☐ 38mm
AC伺服馬達用
- S40** ☐ 40mm
AC伺服馬達用



【不帶馬達產品 使用注意事項】

【重要】

與一般產品不同，屬於沒有驅動來源的無馬達產品。
請務必確認「保固範圍」、「使用注意事項與限制」內容，並同意內容後再購買。

◆保固範圍

以下內容不在保固範圍內。

- 於馬達安裝、調整時發生之故障與異常。
- 客人自行安裝馬達之後的精度。

※會先以檢查用馬達實施精度檢查，確認是在否在規格數值之內。

◆使用注意事項與限制

1·規格：負荷重量以及最高速度

與馬達的性能無關，因為是以自動滑台本身的結構為依據，請在本產品的規格範圍內使用。
因極限感測器和機構極限之間的距離較短，可能會因為over run導致撞上機構極限。
對機構極限的撞擊會影響產品精度與使用上的耐久性，請務必注意。

2·力矩限制

使用高扭力馬達的話，可能會造成超過產品可承受的負荷。馬達扭力若超過 $0.25\text{N} \cdot \text{m}$ 的話，請先對扭力設限制後再使用。

3·馬達的安裝

安裝時請先校準本體、馬達以及聯軸器。
在校準錯位(misalignment)的狀況下使用，恐會造成產品故障，或是提前引發產品劣化。
請參考附件的組裝步驟書，進行組裝與調整。

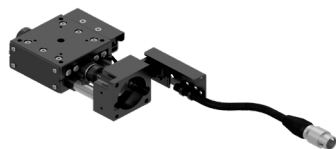
4·連接器部位的固定作業

部分產品需要客人自行實施連接器部位的固定作業。固定之前，連接器和本體只有用導線連接，會有斷線的可能，處理時請小心注意。

測角滑台□40:KGW04V (1軸)

RoHS

KGW04040TV-LP28



KGW04040TV-RP28



附屬品		P28	S38	S40
馬達座 (本體安裝完畢)		○		
聯軸器 (附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5×6 2個	M3×12 4個	M4×12 2個
	本體用	M3×6 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KGW04 040 TV-L P28-□

1

2

3

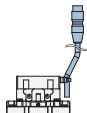
4

5

1 旋轉中心高度 (W.D.)

040	40mm
060	60mm

2 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

3 感應器遮蓋位置規格

L	L位置
R	左右相反

4 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

5 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

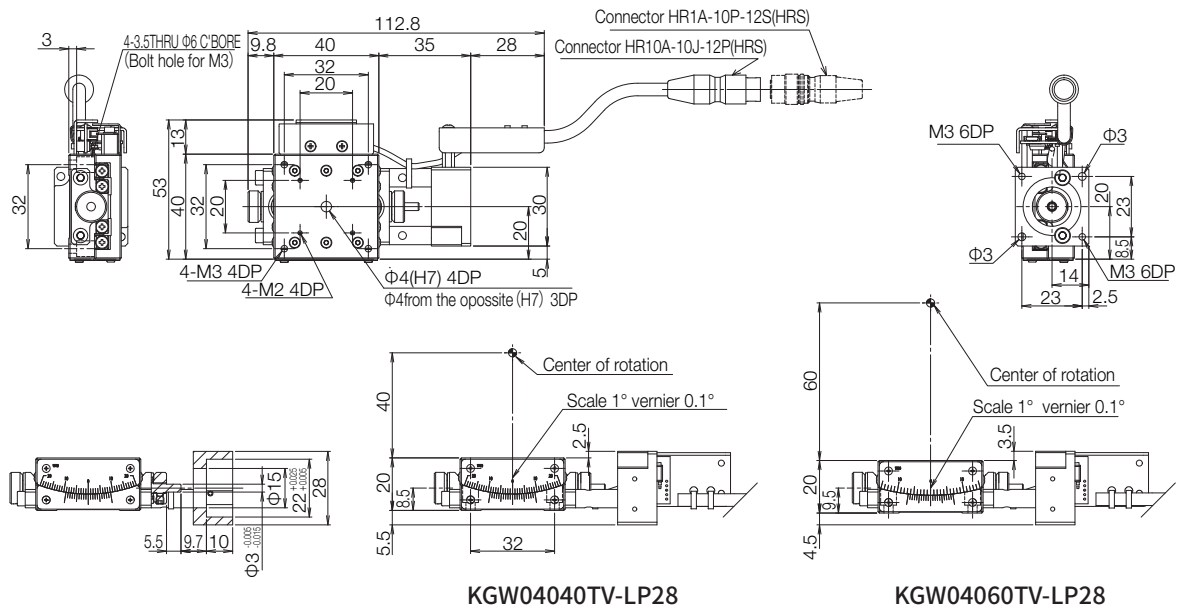
SPEC				
款型	KGW04040TV-LP28	KGW04060TV-LP28	KGW04040MV-LP28	KGW04060MV-LP28
(左右相反)	KGW04040TV-RP28	KGW04060TV-RP28	KGW04040MV-RP28	KGW04060MV-RP28
機械規格	移動量	±8°	±6°	±8°
	滑台面尺寸	40×40mm		
	連接頭類型	Pigtail		Panel Mount
	移動結構(減速比)	蝸桿傳動(1/240)		
	導軌	交叉滾子導軌		
尺寸公差	主材質—表面處理	鋁—黑耐酸鋁處理、磷青銅—黑塗裝		
	本身重量	0.28kg		0.27kg
	滑台高度	20±0.2mm		
	旋轉中心高度	40±0.2mm	60±0.2mm	40±0.2mm
精度規格	旋轉中心振動精度	0.01mm以內		
	分辨率(脈衝)	0.003°(Full)		
	MAX速度	15°/sec[5kHz]		
	反復定位精度	±0.005°以內		
	耐荷重	3kgf[29.4N]		
	力矩剛性	仰俯1.30/橫擺1.16/側傾0.27["/N・cm]		
	空轉	0.01°以內		
感應器	極限感應器	有		
	原點感應器	有		
	狹縫原點感應器	—		

※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 選擇馬達適用代號[S38・S40]時，Pigtail規格的本身重量為0.32kg，Panel Mount規格的本身重量則為0.31kg。

外型尺寸圖

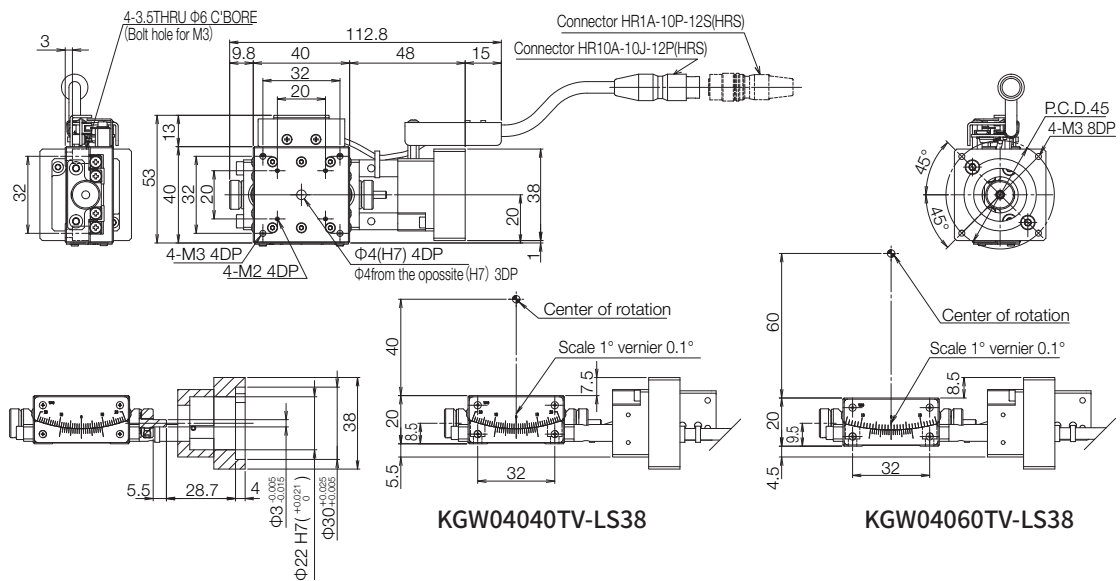
KGW04-TV-LP28系列



KGW04040TV-LP28

KGW04060TV-LP28

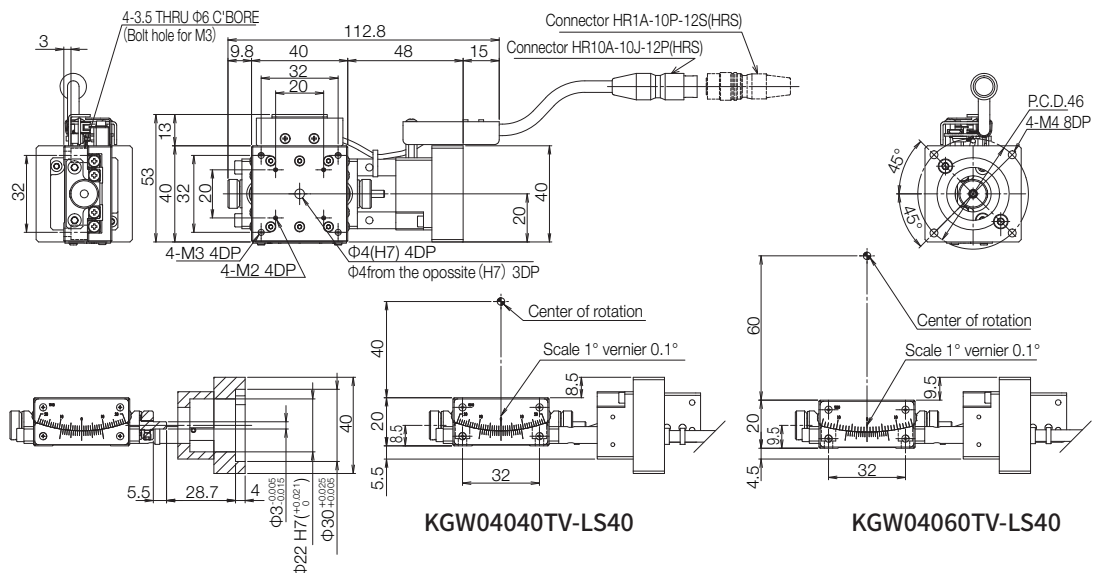
KGW04-TV-LS38系列



KGW04040TV-LS38

KGW04060TV-LS38

KGW04-TV-LS40系列



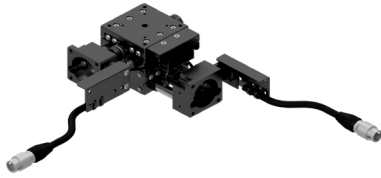
KGW04040TV-LS40

KGW04060TV-LS40

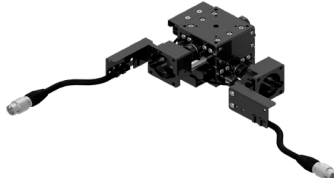
測角滑台 □40: KAW04V (2軸)

RoHS

KAW04040TV-LP28



KAW04040TV-RP28



附屬品		P28	S38	S40
馬達座 (本體安裝完畢)		○		
聯軸器 (附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5×6 4個	M3×12 8個	M4×12 4個
	本體用	M3×6 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KAW04040 TV-L P28-□

1

2

3

4

5

1 旋轉中心高度 (W.D.)

040	40mm
-----	------

2 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

3 感應器遮蓋位置規格

L	L位置
R	左右相反

4 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

5 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

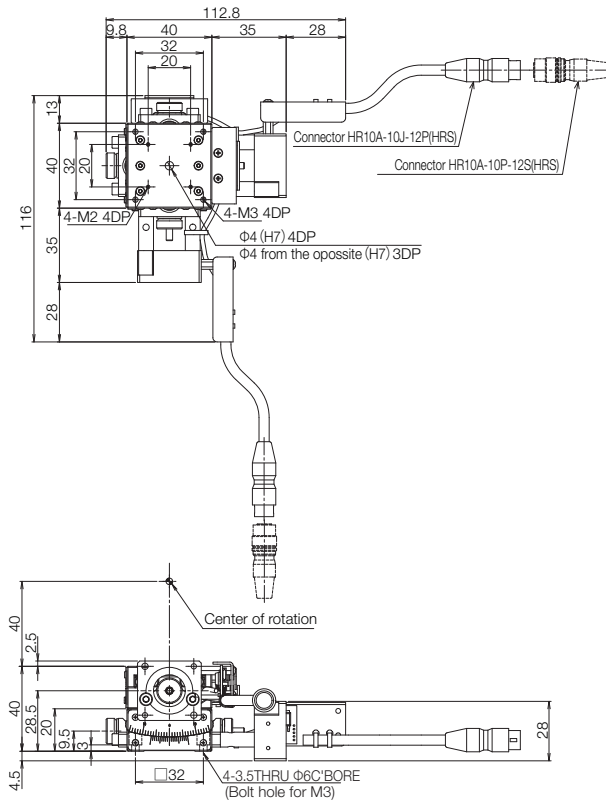
SPEC			
款型	KAW04040TV-LP28		KAW04040MV-LP28
(左右相反)	KAW04040TV-RP28		KAW04040MV-RP28
機械規格	移動量 上軸/下軸	±8°/±6°	
	滑台面尺寸	40×40mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	移動結構(減速比)	蝸桿傳動(1/240)	
	導軌	交叉滾子導軌	
	主材質—表面處理	鋁—黑耐酸鋁處理、磷青銅—黑塗裝	
尺寸公差	本身重量	0.56kg	0.54kg
	滑台高度	40±0.4mm	
	旋轉中心高度	40±0.4mm	
	旋轉中心振動精度	—	
精度規格	分辨率(脈衝)	0.003°(Full)	
	MAX速度	上軸	15°/sec[5kHz]
		下軸	15°/sec[5kHz]
	反復定位精度	±0.005°以內	
	耐荷重	2.5kgf[24.5N]	
	力矩剛性	仰俯1.57/橫擺2.32/側傾1.57[°/N·cm]	
感應器	空轉	0.01°以內	
	極限感應器	有	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	—	

※ SPEC為標準馬達的數值。

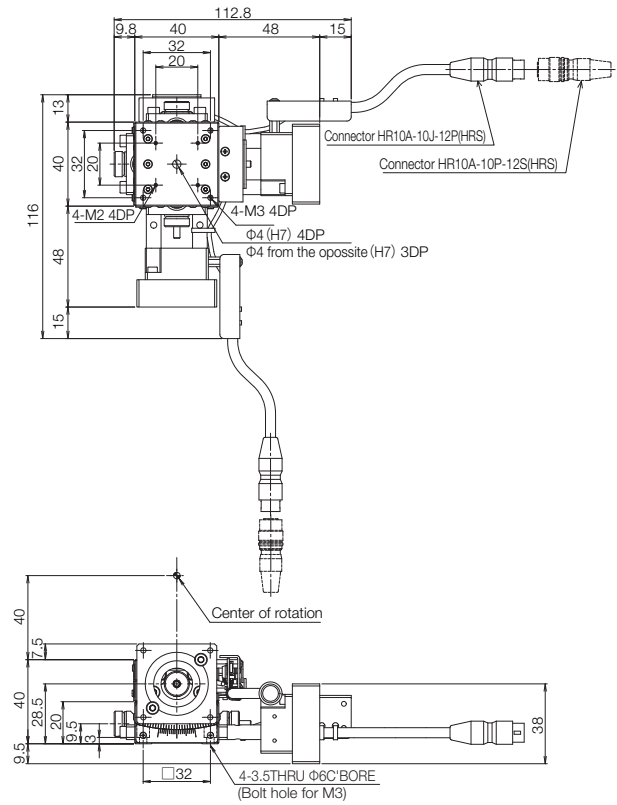
※ 選擇馬達適用代號[S38・S40]時，Pigtail規格的本身重量為0.64kg，Panel Mount規格的本身重量則為0.62kg。

外型尺寸圖

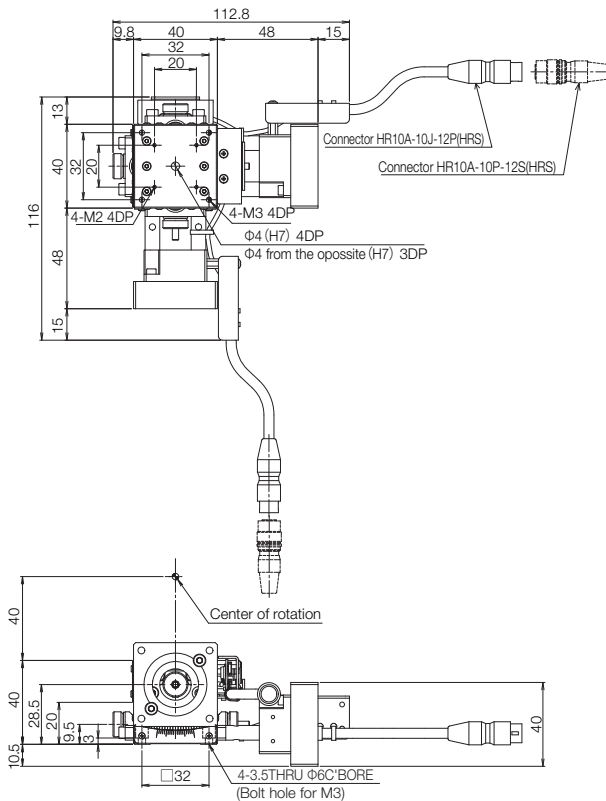
KAW04040TV-LP28



KAW04040TV-LS38



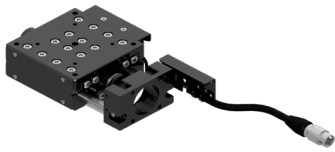
KAW04040TV-LS40



測角滑台□60:KGW06V (1軸)

RoHS

KGW06050TV-LP28



KGW06050TV-RP28



附屬品	P28	S38	S40
馬達座 (本體安裝完畢)	○		
聯軸器 (附螺絲)	○		
安裝螺絲	馬達用 M2.5×6 4個	M3×12 4個	M4×12 2個
	本體用 M4×10 4個		
感測器連接線	○(HR10AP-S-SB-6-□)		

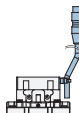
※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KGW06050TV-LP28-□

1 旋轉中心高度 (W.D.)

050	50mm
075	75mm
100	100mm
125	125mm

2 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

3 感應器遮蓋位置規格

L	L位置
R	左右相反

4 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

5 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

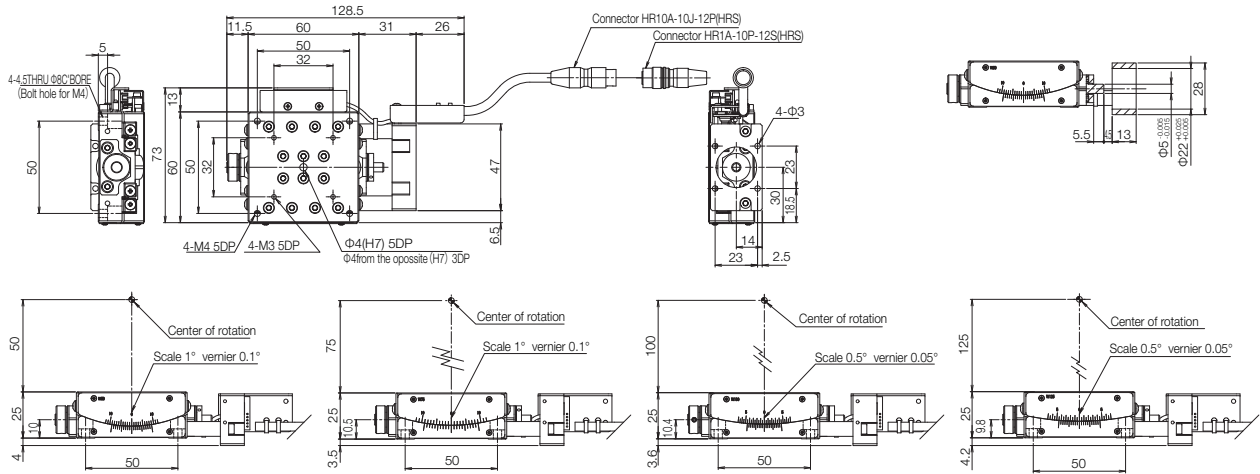
SPEC								
款型	KGW06050TV-LP28	KGW06075TV-LP28	KGW06100TV-LP28	KGW06125TV-LP28	KGW06050MV-LP28	KGW06075MV-LP28	KGW06100MV-LP28	KGW06125MV-LP28
(左右相反)	KGW06050TV-RP28	KGW06075TV-RP28	KGW06100TV-RP28	KGW06125TV-RP28	KGW06050MV-RP28	KGW06075MV-RP28	KGW06100MV-RP28	KGW06125MV-RP28
移動量	±10°	±8°	±6°	±5°	±10°	±8°	±6°	±5°
滑台面尺寸	60×60mm				60×60mm			
連接頭類型	Pigtail				Panel Mount			
移動結構 (減速比)	蝸桿傳動 (1/160)	蝸桿傳動 (1/225)	蝸桿傳動 (1/292)	蝸桿傳動 (1/360)	蝸桿傳動 (1/160)	蝸桿傳動 (1/225)	蝸桿傳動 (1/292)	蝸桿傳動 (1/360)
導軌	交叉滾子導軌				交叉滾子導軌			
主材質—表面處理	鋁—黑耐酸鋁處理				鋁—黑耐酸鋁處理			
本身重量	0.4kg				0.39kg			
尺寸公差	25±0.2mm				25±0.2mm			
旋轉中心高度	50±0.2mm	75±0.2mm	100±0.2mm	125±0.2mm	50±0.2mm	75±0.2mm	100±0.2mm	125±0.2mm
旋轉中心振動精度	0.01mm以內				0.01mm以內			
分辨率(脈衝)	0.0045°(Full)	0.0032°(Full)	0.002466°(Full)	0.002°(Full)	0.0045°(Full)	0.0032°(Full)	0.002466°(Full)	0.002°(Full)
MAX速度	22.5°/sec[5kHz]	16°/sec[5kHz]	12.5°/sec[5kHz]	10°/sec[5kHz]	22.5°/sec[5kHz]	16°/sec[5kHz]	12.5°/sec[5kHz]	10°/sec[5kHz]
反復定位精度	±0.003°以內				±0.003°以內			
耐荷重	5kgf[49N]				5kgf[49N]			
力矩剛性	仰俯0.30/橫擺0.10/側傾0.11[°/N·cm]				仰俯0.30/橫擺0.10/側傾0.11[°/N·cm]			
空轉	0.01°以內				0.01°以內			
感應器	有				有			
原點感應器	有				有			
狹縫原點感應器	—				—			

※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 選擇馬達適用代號[S38・S40]時，Pigtail規格的本身重量為0.44kg，Panel Mount規格的本身重量則為0.43kg。

外型尺寸圖

KGW06-TV-LP28系列



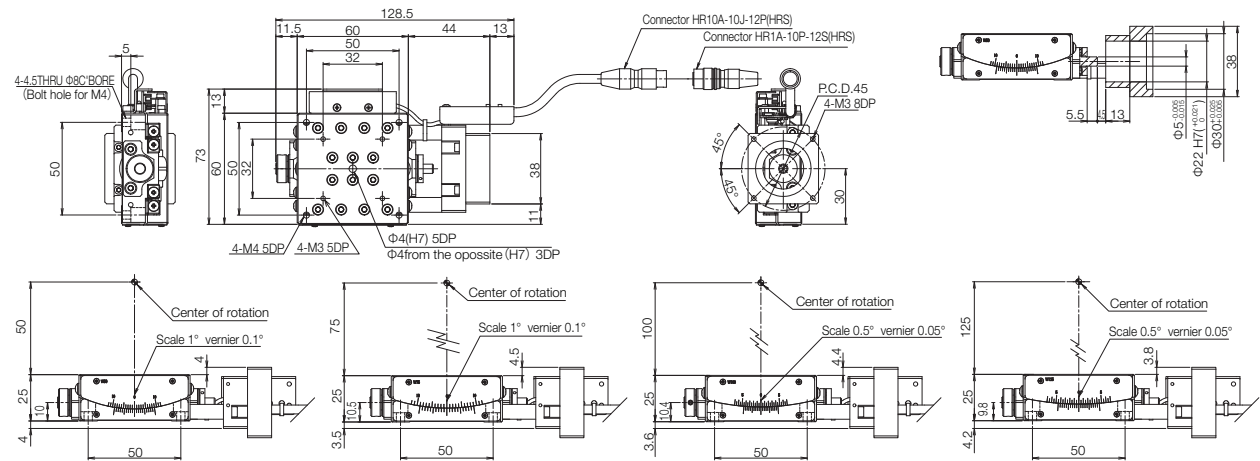
KGW06050TV-LP28

KGW06075TV-LP28

KGW06100TV-LP28

KGW06125TV-LP28

KGW06-TV-LS38系列



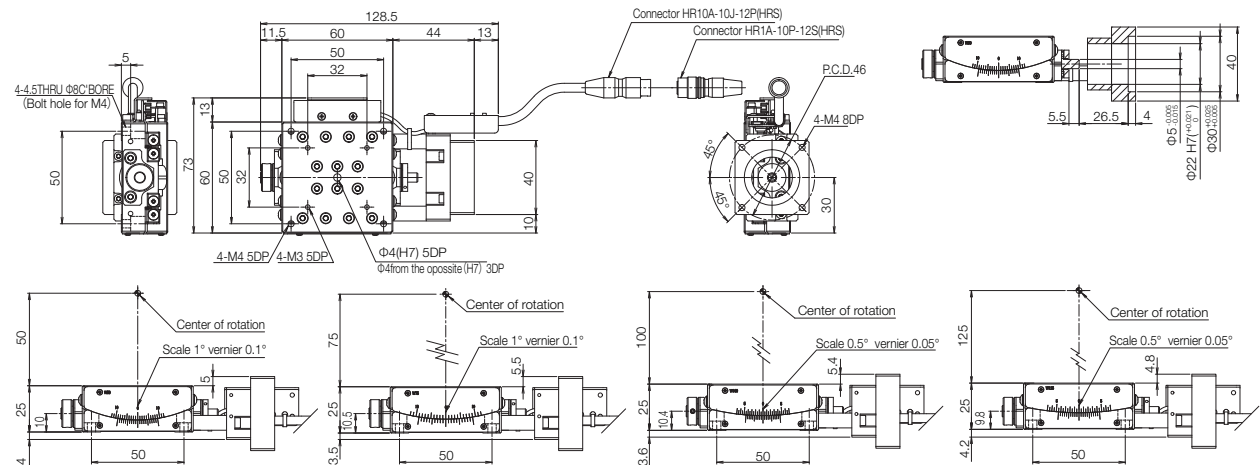
KGW06050TV-LS38

KGW06075TV-LS38

KGW06100TV-LS38

KGW06125TV-LS38

KGW06-TV-LS40系列



KGW06050TV-LS40

KGW06075TV-LS40

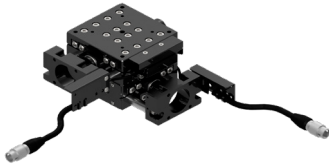
KGW06100TV-LS40

KGW06125TV-LS40

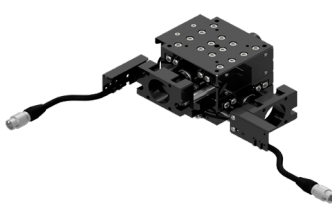
測角滑台□60：KAW06V (2軸)

RoHS

KAW06050TV-LP28



KAW06050TV-RP28



附屬品		P28	S38	S40
馬達座 (本體安裝完畢)		○		
聯軸器 (附螺絲)		○		
安裝螺絲	馬達用	M2.5×6 8個	M3×12 8個	M4×12 4個
	本體用	M4×10 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KAW06050TV-LP28-□

1

2

3

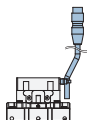
4

5

1 旋轉中心高度 (W.D.)

050	50mm
075	75mm
100	100mm

2 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

3 感應器遮蓋位置規格

L	L位置
R	左右相反

4 適用馬達

代碼	規格
P28	□28步進馬達規格
S38	□38伺服馬達規格
S40	□40伺服馬達規格

5 纜線選項

代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

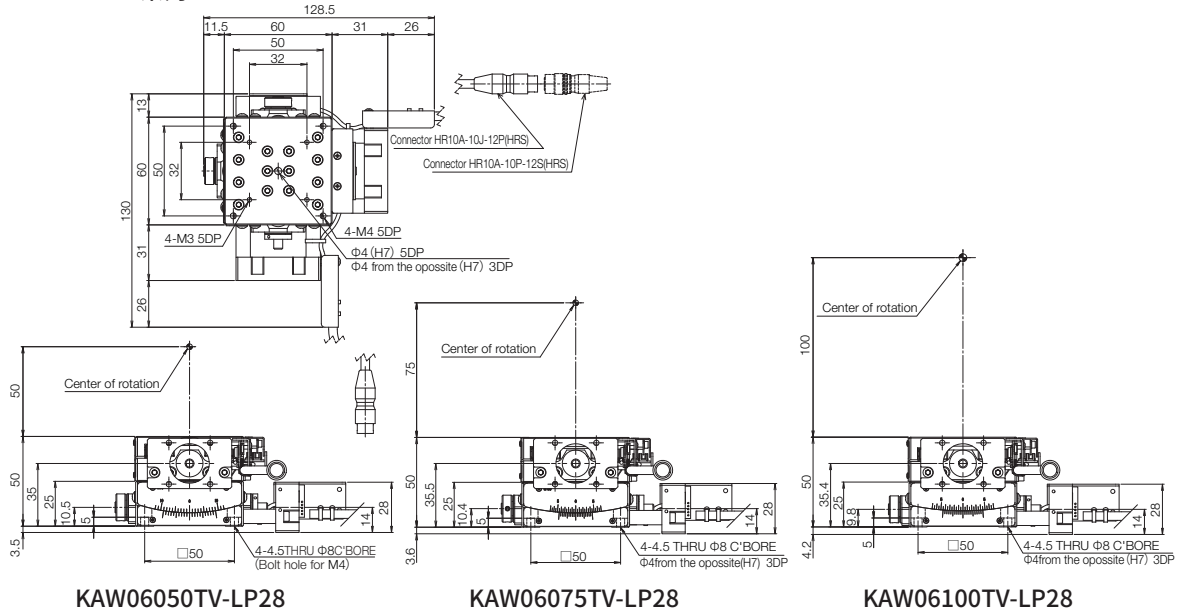
SPEC							
款型	KAW06050TV-LP28	KAW06075TV-LP28	KAW06100TV-LP28	KAW06050MV-LP28	KAW06075MV-LP28	KAW06100MV-LP28	
(左右相反)	KAW06050TV-RP28	KAW06075TV-RP28	KAW06100TV-RP28	KAW06050MV-RP28	KAW06075MV-RP28	KAW06100MV-RP28	
機械規格	移動量 上軸/下軸	±10°/±8°	±8°/±6°	±6°/±5°	±10°/±8°	±8°/±6°	±6°/±5°
	滑台面尺寸	60×60mm			60×60mm		
	連接頭類型	Pigtail			Panel Mount		
	移動結構 (減速比)	上軸 蝸桿傳動(1/160) 下軸 蝸桿傳動(1/225)	上軸 蝸桿傳動(1/225) 下軸 蝸桿傳動(1/292)	上軸 蝸桿傳動(1/292) 下軸 蝸桿傳動(1/360)	上軸 蝸桿傳動(1/160) 下軸 蝸桿傳動(1/225)	上軸 蝸桿傳動(1/225) 下軸 蝸桿傳動(1/292)	上軸 蝸桿傳動(1/292) 下軸 蝸桿傳動(1/360)
	導軌	交叉滾子導軌			交叉滾子導軌		
尺寸公差	主材質—表面處理	鋁—黑耐酸鋁處理			鋁—黑耐酸鋁處理		
	本身重量	0.80kg			0.78kg		
	滑台高度	50±0.4mm			50±0.4mm		
	旋轉中心高度	50±0.4mm	75±0.4mm	100±0.4mm	50±0.4mm	75±0.4mm	100±0.4mm
	旋轉中心振動精度	—			—		
精度規格	分解能 (パルス)	上軸 0.0045°(Full) 下軸 0.0032°(Full)	上軸 0.0032°(Full) 下軸 0.002466°(Full)	上軸 0.002°(Full) 下軸 0.001°(Full)	上軸 0.0045°(Full) 下軸 0.0032°(Full)	上軸 0.0032°(Full) 下軸 0.002466°(Full)	上軸 0.002°(Full) 下軸 0.001°(Full)
	MAX速度	上軸 22.5°/sec[5kHz] 下軸 16°/sec[5kHz]	上軸 16°/sec[5kHz] 下軸 12.5°/sec[5kHz]	上軸 12.5°/sec[5kHz] 下軸 10°/sec[5kHz]	上軸 22.5°/sec[5kHz] 下軸 16°/sec[5kHz]	上軸 16°/sec[5kHz] 下軸 12.5°/sec[5kHz]	上軸 12.5°/sec[5kHz] 下軸 10°/sec[5kHz]
	反復定位精度	±0.003°以內			±0.003°以內		
	耐荷重	4.5kgf[44.1N]			4.5kgf[44.1N]		
	力矩剛性	仰俯0.41/橫擺0.20/側傾0.41[°/N・cm]			仰俯0.41/橫擺0.20/側傾0.41[°/N・cm]		
感應器	空轉	0.01°以內			0.01°以內		
	極限感應器	有			有		
	原點感應器	有			有		
	狹縫原點感應器	—			—		

※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 選擇馬達適用代號[S38・S40]時，Pigtail規格的本身重量為0.88kg，Panel Mount規格的本身重量則為0.86kg。

外型尺寸圖

KAW06-TV-LP28系列

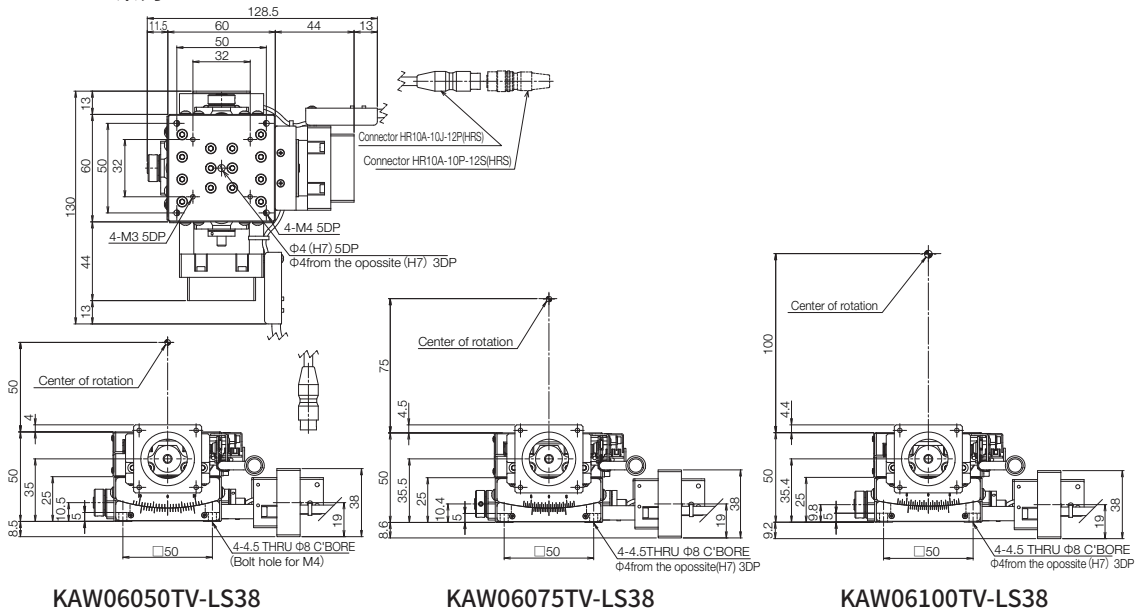


KAW06050TV-LP28

KAW06075TV-LP28

KAW06100TV-LP28

KAW06-TV-LS38系列

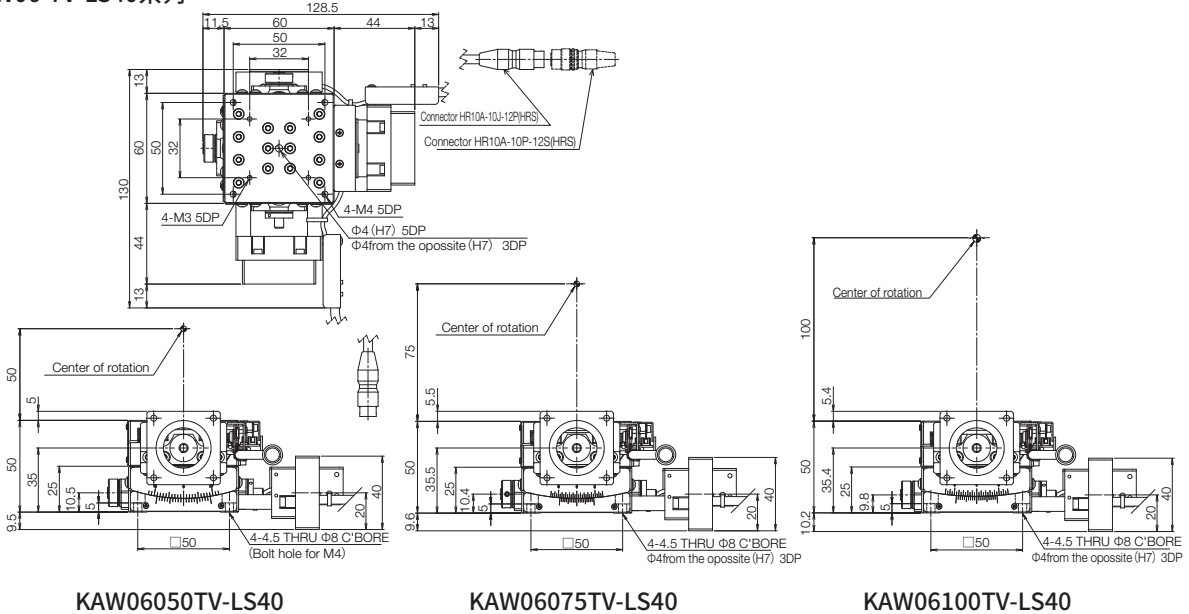


KAW06050TV-LS38

KAW06075TV-LS38

KAW06100TV-LS38

KAW06-TV-LS40系列



KAW06050TV-LS40

KAW06075TV-LS40

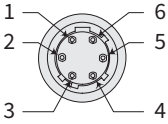
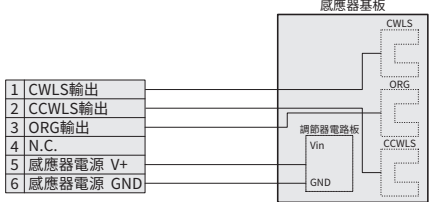
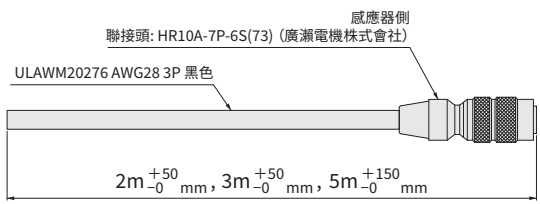
KAW06100TV-LS40

電氣規格: KGW04V/KGW06V

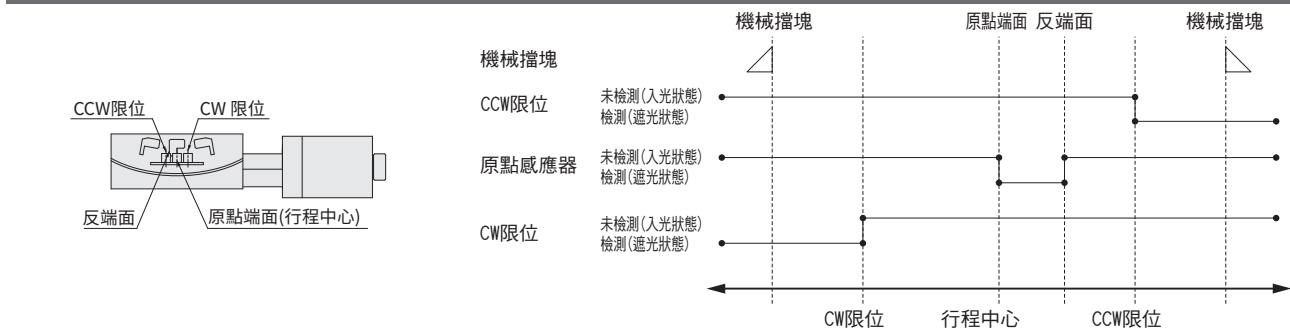
電氣規格

適用馬達代碼		P28	S38	S40
特徵 款型		□28mm 步進馬達用	□38mm AC伺服馬達用	□40mm AC伺服馬達用
聯接頭	Pigtail	KGW04/KGW06		
	Panel Mount	感應器: HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機株式會社)		
	接收側款型	感應器: HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社)		
	接收側款型	感應器: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機株式會社)		
感應器基板	極限感應器	有		
	原點感應器	有		
	狹縫原點感應器	-		
	感應器	光電素子 EE-SX4320 (歐姆龍株式會社)		
	電源電壓	DC5~24V±5%		
	消耗電流	合計60mA以下		
控制輸出		NPN集電極開路輸出 DC30V 10mA以下		
輸出理論		檢出(遮光)時: 輸出電晶體OFF(非導通)		

針排列・結線圖

馬達代碼	KGW系列	
P28・S38・S40	感應器	【針排列】 Pigtail規格: 接收款型: HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機株式會社) Panel Mount規格: 接收款型: HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社) 
		【結線圖】 
		【對向側電纜線】 款型: HR10AP-S-SB-6-□ (□為長度) ※固定用 
		 ※遮罩與連接器內殼連接。

時序圖



單位[deg.]

CW方向

CCW方向

※原點回歸為使用DS102/DS112進行原點回歸類型4時。

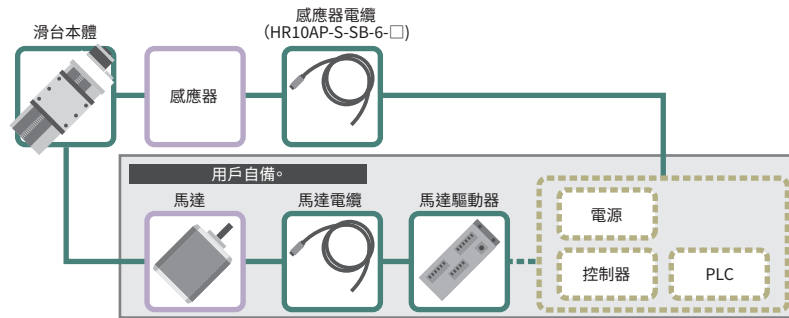
※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5deg.左右尺碼誤差。

注意: 時序圖顯示感應器的時序, 並非顯示輸出信號理論。

關於輸出信號理論敬請參照電氣規格—感應器—輸出理論中記載的輸出電晶體ON/OFF顯示。

適用馬達代碼

- P28** □28mm
步進馬達用
- S38** □38mm
AC伺服馬達用
- S40** □40mm
AC伺服馬達用



【不帶馬達產品 使用注意事項】

【重要】

與一般產品不同，屬於沒有驅動來源的無馬達產品。
請務必確認「保固範圍」、「使用注意事項與限制」內容，並同意內容後再購買。

◆保固範圍

以下內容不在保固範圍內。

- 於馬達安裝、調整時發生之故障與異常。
- 客人自行安裝馬達之後的精度。

※會先以檢查用馬達實施精度檢查，確認是在否在規格數值之內。

◆使用注意事項與限制

1.規格：負荷重量以及最高速度

與馬達的性能無關，因為是以自動滑台本身的結構為依據，請在本產品的規格範圍內使用。因極限感測器和機構極限之間的距離較短，可能會因為over run導致撞上機構極限。對機構極限的撞擊會影響產品精度與使用上的耐久性，請務必注意。

2.力矩限制

使用高扭力馬達的話，可能會造成超過產品可承受的負荷。馬達扭力若超過 $0.25\text{N} \cdot \text{m}$ 的話，請先對扭力設限制後再使用。

3.馬達的安裝

安裝時請先校準本體、馬達以及聯軸器。在校準錯位(misalignment)的狀況下使用，恐會造成產品故障，或是提前引發產品劣化。請參考附件的組裝步驟書，進行組裝與調整。

4.連接器部位的固定作業

部分產品需要客人自行實施連接器部位的固定作業。固定之前，連接器和本體只有用導線連接，會有斷線的可能，處理時請小心注意。