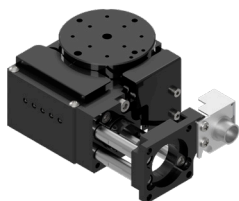


## 正弦運動旋轉滑台φ40：KRB04017MV

RoHS

KRB04017MV-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	M3 × 25 3個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6)		
六角扳手(用於安裝馬達)		○	—	—

感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

## KRB04017MV-LP28-

1

2

## 1 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

## 2 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		KRB04017MV-LP28
機械規格	移動量	±8.5°
	滑台面尺寸	φ40mm
	移動結構	φ6導程1
	導軌	組合角接觸球軸承
	主材質—表面處理	鋁—黑耐酸鋁處理
精度規格	本身重量	0.29kg
	分辨率/脈衝※(Full)	≒0.0068°
	MAX速度	101.5°/sec [15kHz]
	反復定位精度	0.003°以內
	耐荷重	4.0kgf [39.2N]
	力矩剛性	0.52"/N・cm
	空轉	0.003°
	背隙	0.01°
感應器	平行度	50μm以內
	極限感應器	有
	原點感應器	有
	狹縫原點感應器	—

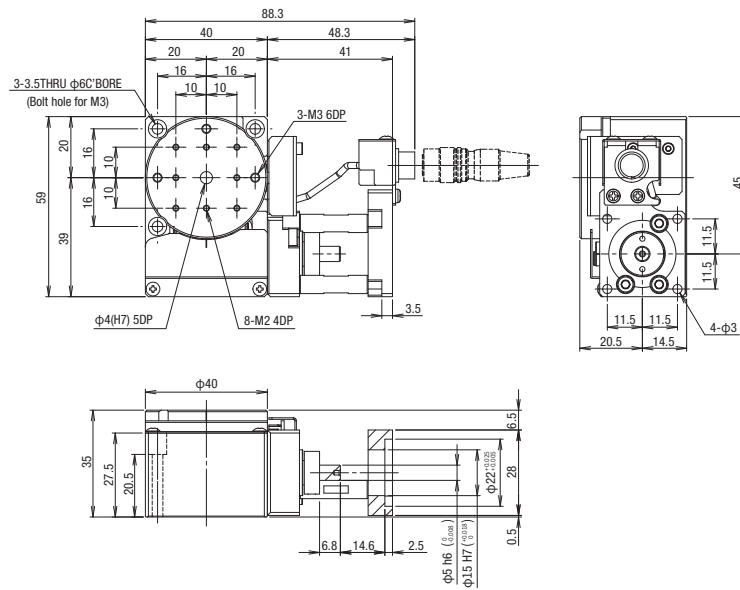
※ 配置因馬達不同會有變化。

※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為0.30kg。

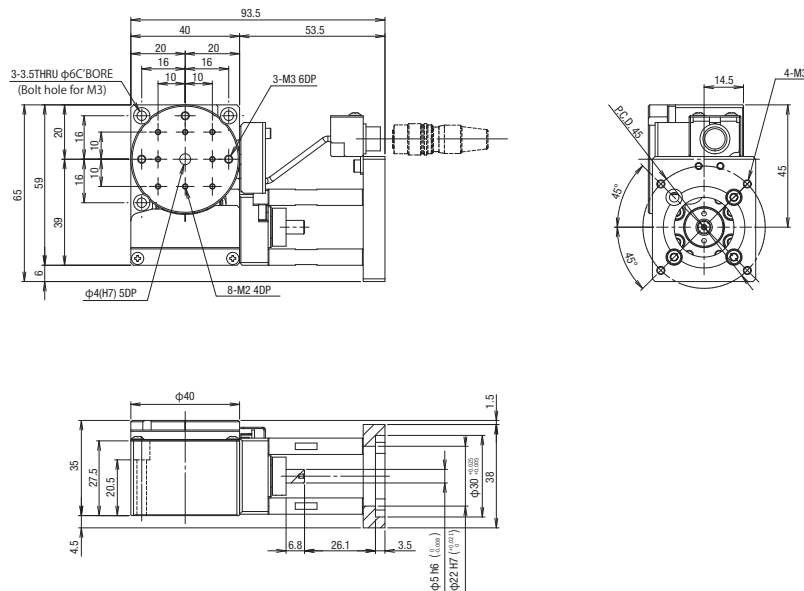
外型尺寸圖

New

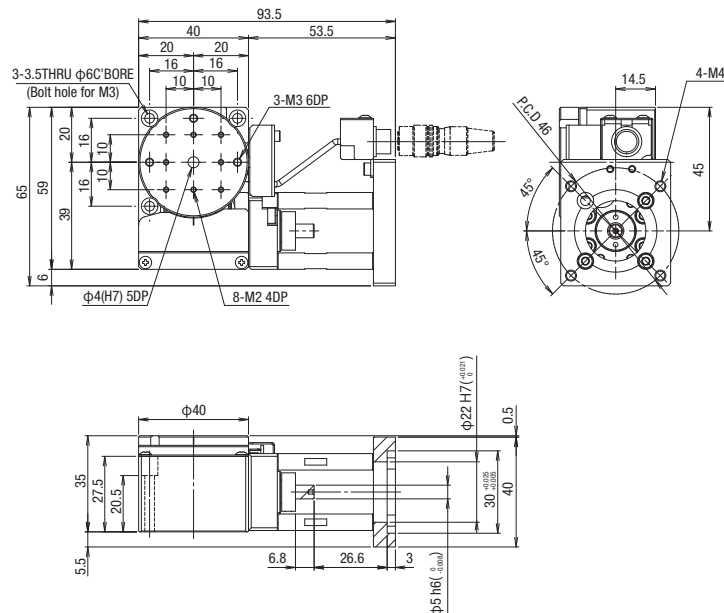
KRB04017MV-LP28



KRB04017MV-LS38



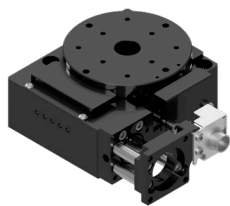
KRB04017MV-LS40



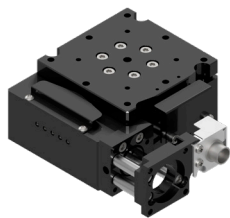
正弦運動旋轉滑台  $\phi 60/\square 60$ :KRB06V

RoHS

KRB06011MV-LP28



KRB06011MSV-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	M3 × 30 3個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6)		
六角扳手(用於安裝馬達)		○	—	—

感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KRB06011M □ V-LP28-□

## 1 滑台面形狀

無記號	圖形
S	方形

## 2 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

## 3 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

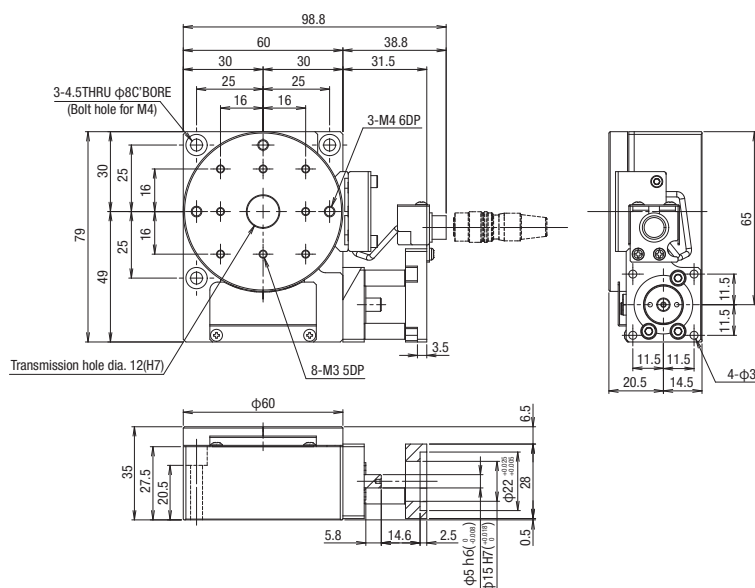
SPEC		
款型	KRB06011MV-LP28	KRB06011MSV-LP28
機械規格	移動量	±5.5°
	滑台面尺寸	$\phi 60\text{mm}$ $\square 60\text{mm}$
	移動結構(減速比)	$\phi 6$ 導程1
	導軌	組合角接觸球軸承
	主材質—表面處理	鋁—黑耐酸鋁處理
精度規格	本身重量	$\phi 60$ : 0.51kg、 $\square 60\text{mm}$ : 0.52kg
	分辨率/脈衝※(Full)	≈0.0043°
	MAX速度	63.8°/sec [15kHz]
	反復定位精度	0.003°以內
	耐荷重	6.0kgf [58.8N]
	力矩剛性	0.25"/N · cm
	空轉	0.003°
	背隙	0.01°
感應器	平行度	50μm以內
	極限感應器	有
	原點感應器	有
	狹縫原點感應器	—

※      配置因馬達不同會有變化。※選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為 $\phi 60\text{mm}$  : 0.52kg、 $\square 60\text{mm}$  : 0.53kg。

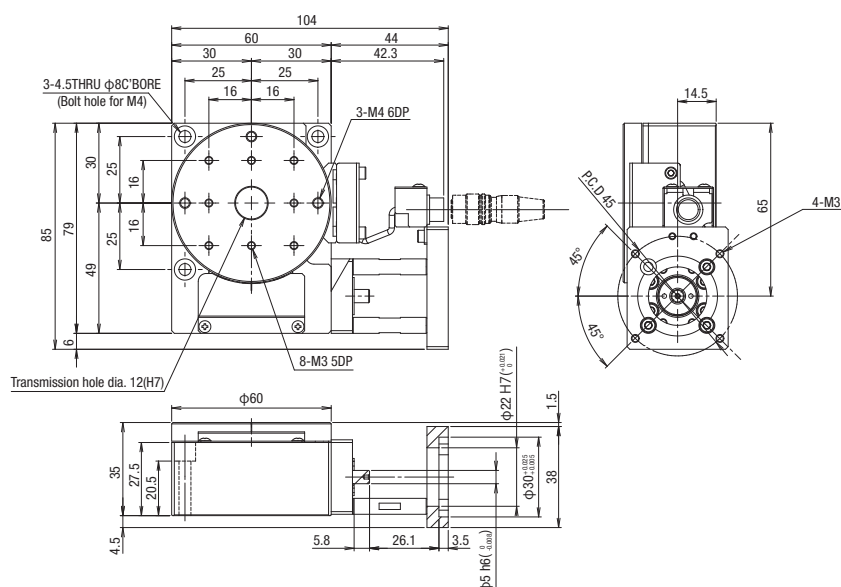
外型尺寸圖

New

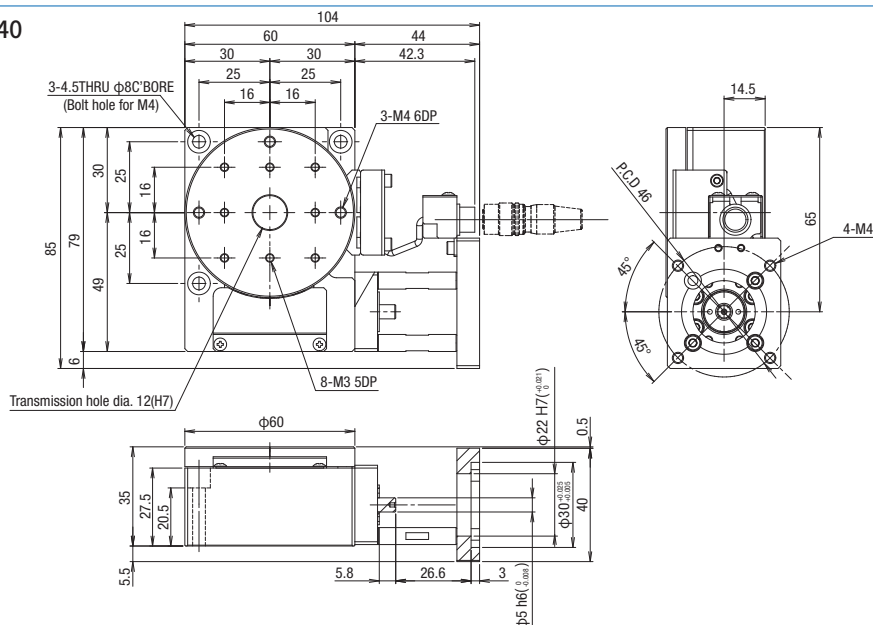
KRB06011MV-LP28



KRB06011MV-LS38



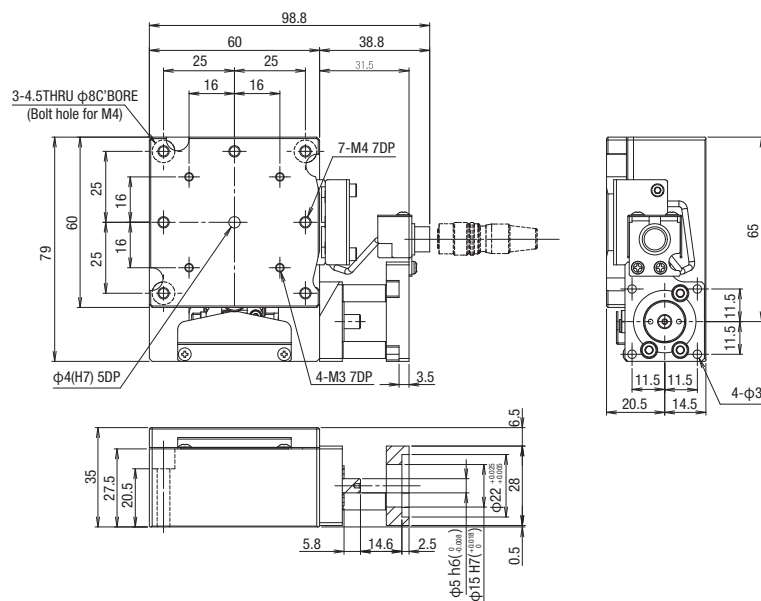
KRB06011MV-LS40



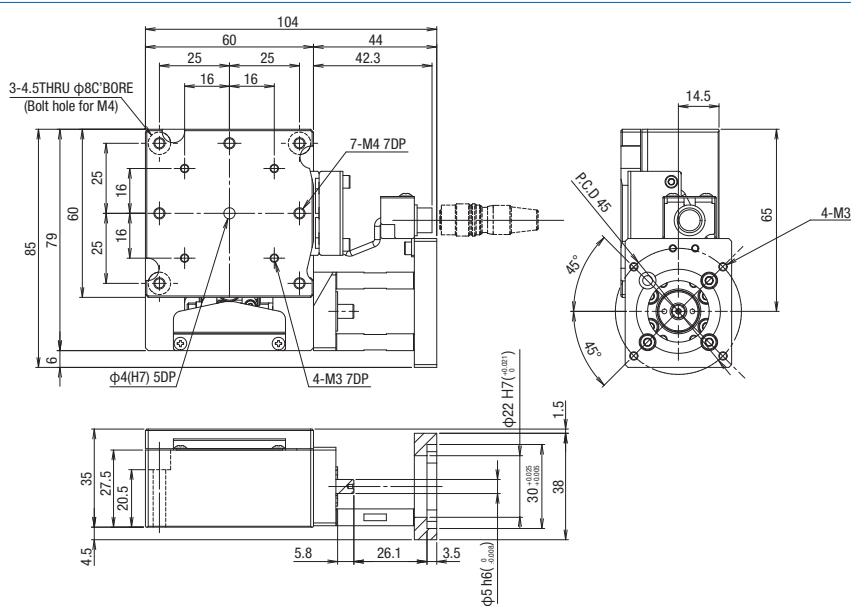
# 正弦運動旋轉滑台φ60/□60:KRB06V

外型尺寸圖

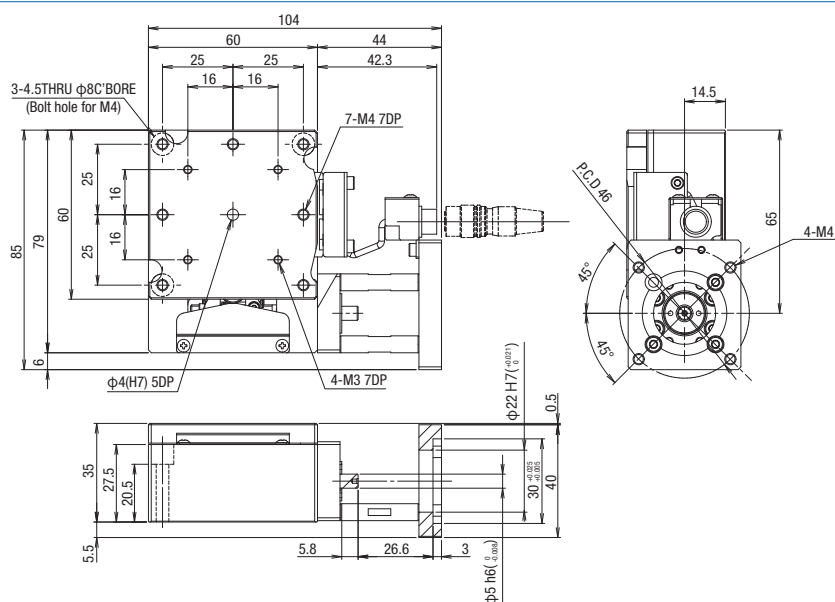
KRB06011MSV-LP28



KRB06011MSV-LS38



KRB06011MSV-LS40

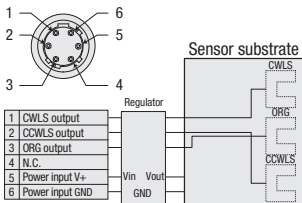
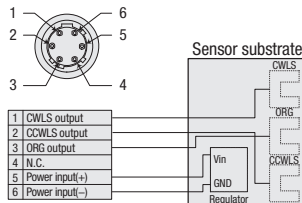
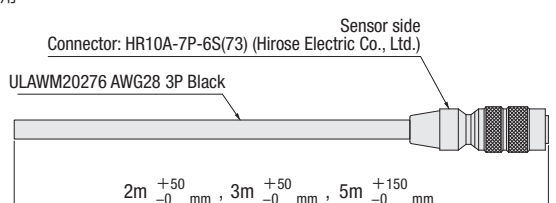
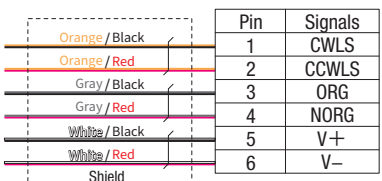


# 電氣規格：KRB系列

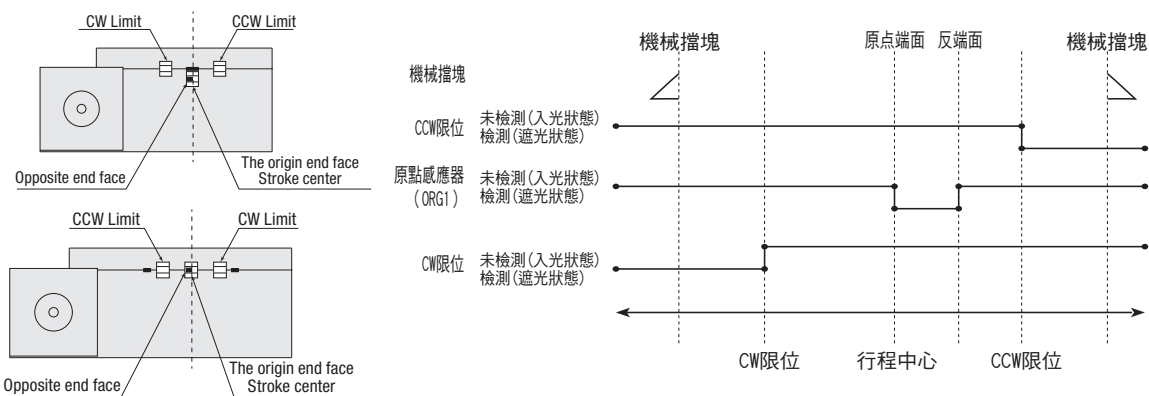
## 電氣規格

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		KRB04/KRB06		
聯接頭	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		
	輸出理論	NPN集電極開路輸出 DC30V以下 10mA以下 檢出(遮光)時: 輸出電晶體OFF(非導通)		

## 針排列・結線圖

馬達代碼	KRB系列	
P28 ・ S38 ・ S40	<p>【KRB04】連接頭型號: HR10A-7R-6P(73)(HRS)</p> 	
	<p>【KRB06】連接頭型號: HR10A-7R-6P(73)(HRS)</p> 	
	<p>【對向側電纜線】              型號: BCBL□-S (□為長度)              ※固定用</p> <p>Connector: HR10A-7P-6S(73) (Hirose Electric Co., Ltd.)</p> 	
	 <p>※The shields are connected with the connector shell.</p>	

## 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
KRB04017	原點回歸	9.0	0	4.5	9.0
KRB06011	原點回歸	6.0	0	2.5	6.0

※原點回歸為使用DS102/DS112進行原點回歸類型4時。

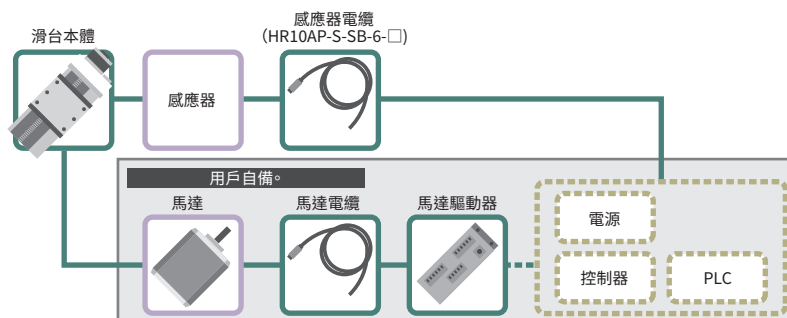
※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5deg左右尺碼誤差。

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

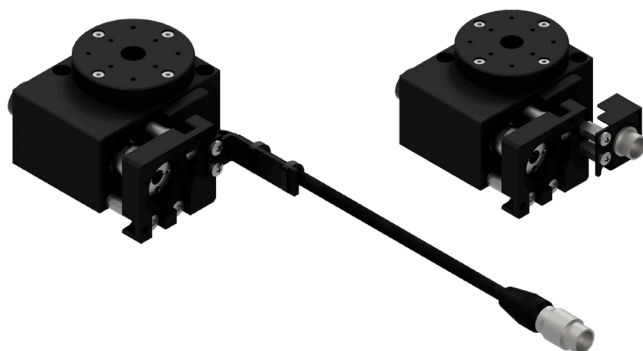
部分產品需要客人自行實施連接器部位的固定作業。固定之前，連接器和本體只有用導線連接，會有斷線的可能，處理時請小心注意。

旋轉滑台  $\phi 39/\square 40$ :KRW04360V

RoHS

KRW04360TV-LP28

KRW04360MV-LP28



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	M3×30 3個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		
六角扳手 (用於馬達安裝)		○	—	—

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KRW04360 M□ V-L P28-□

1

2

3

4

5

## 1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

## 2 台面形狀

無記號	圓形
S	方形

## 3 馬達位置規格

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	KRW04360TV-LP28	KRW04360MV-LP28
(左右相反)	KRW04360TV-RP28	KRW04360MV-RP28
機械規格	移動量	360°
	滑台面尺寸※1	$\phi 39\text{mm}$ (40×40mm)
	連接頭類型	Pigtail Panel Mount
	移動結構(減速比)	蝸桿(減速比1/120)
	導軌	深溝滾珠軸承
	主材質—表面處理	鋁—黑耐酸鋁處理
精度規格	本身重量	0.31kg 0.28kg
	分辨率(脈衝)	0.006°
	MAX速度	30°/sec
	定位精度	0.05°以內
	反復定位精度	±0.01°以內
	耐荷重	3kgf【29.4N】
	力矩剛性	0.74"/N·cm
	空轉	0.05°以內
	背隙	0.1°以內
	平行度	50 $\mu\text{m}$ 以內
	偏芯量	5 $\mu\text{m}$ 以內
傳感器	面振動量	30 $\mu\text{m}$ 以內
	極限感應器	—
	原點感應器	有
	近接原點感應器	—

※ 括号中的數字是滑台面尺寸,選擇時台面形狀選項:方形(S)。

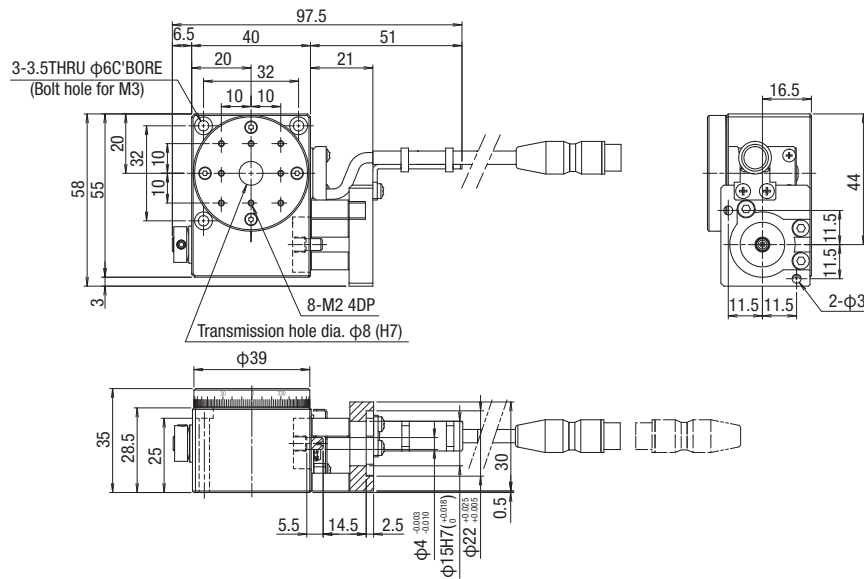
※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 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0.29kg。

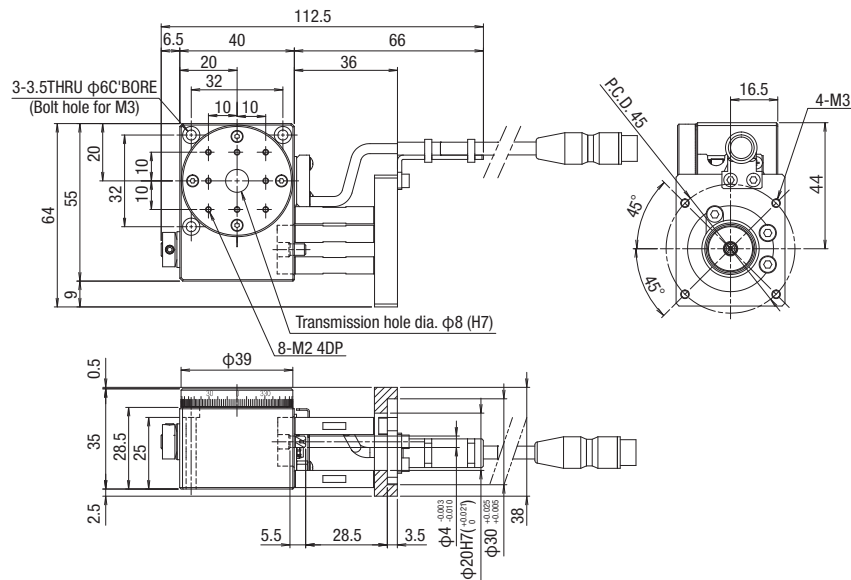


外形尺寸图

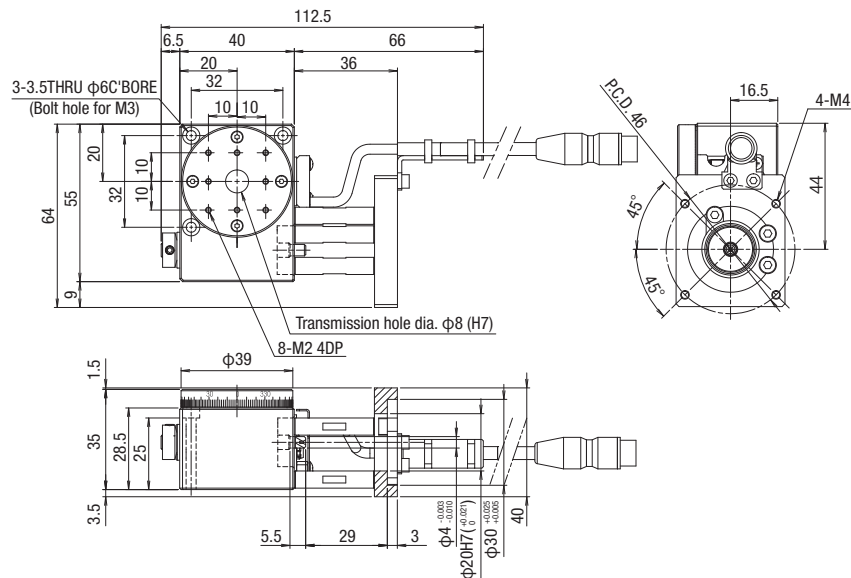
KRW04360TV-LP28



KRW04360TV-LS38



KRW04360TV-LS40

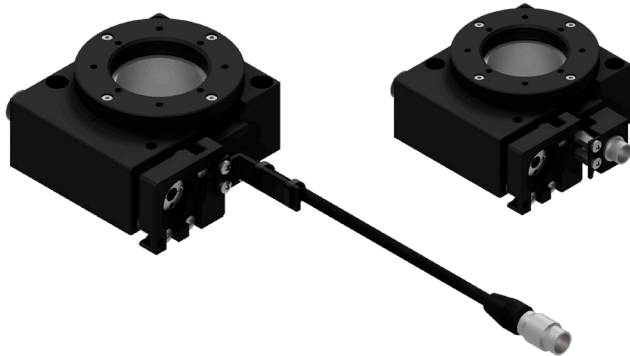


New 旋转滑台  $\phi 59/\square 60$ : KRW06360V

RoHS

KRW06360TV-LP28

KRW06360MV-LP28



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	M4×30 3個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		
六角扳手 (用於馬達安裝)		○	—	—

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

## KRW06360 M□ V-L P28 - □

1

2

3

4

5

## 1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

## 2 台面形狀

無記號	圓形
S	方形

## 3 馬達位置規格

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	KRW06360TV-LP28	KRW06360MV-LP28	
(左右相反)	KRW06360TV-RP28	KRW06360MV-RP28	
機械規格	移動量	360°	
	滑台面尺寸※1	$\phi 59\text{mm}$ (60×60mm)	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	移動結構(減速比)	蝸桿(減速比1/180)	
	導軌	深溝滾珠軸承	
	主材質—表面處理	鋁—黑耐酸鋁處理	
精度規格	本身重量	0.51kg	0.48kg
	分辨率(脈衝)	0.004°	
	MAX速度	20°/sec	
	定位精度	0.05°以內	
	反復定位精度	±0.01°以內	
	耐荷重	3kgf [29.4N]	
	力矩剛性	0.2"/N · cm	
	空轉	0.05°以內	
	背隙	0.05°以內	
	平行度	50μm以內	
	偏芯量	5μm以內	
	面振動量	30μm以內	
	極限感應器	—	
傳感器	原點感應器	有	
	近接原點感應器	—	

※ 括号中的數字是滑台面尺寸,選擇時台面形狀選項:方形(S)。

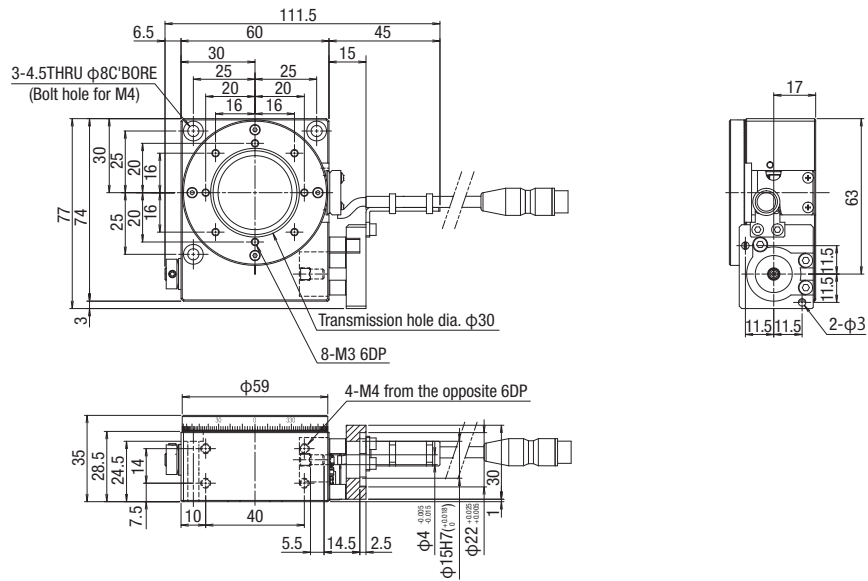
※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 選擇馬達適用代號[S38 · S40]時, Pigtail規格的本身重量為0.52kg, Panel Mount規格的本身重量則為0.49kg。

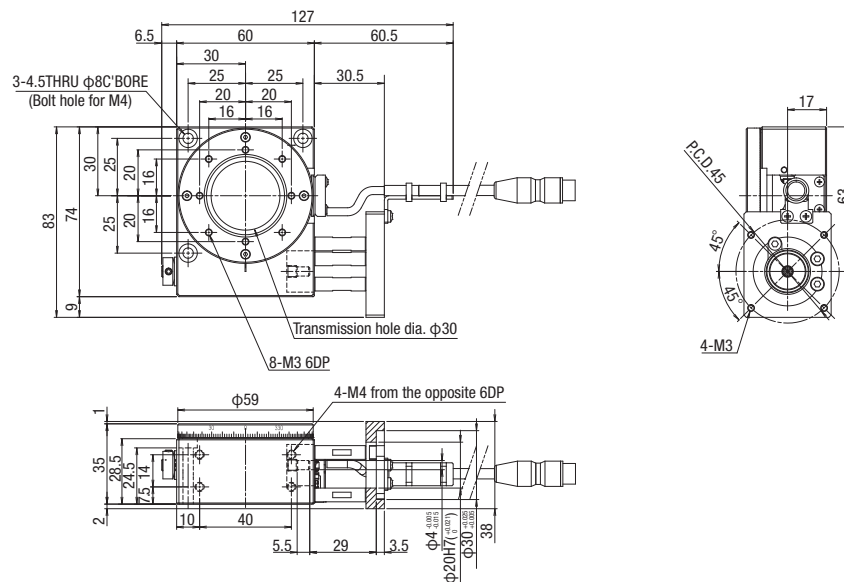
外形尺寸图

**New**

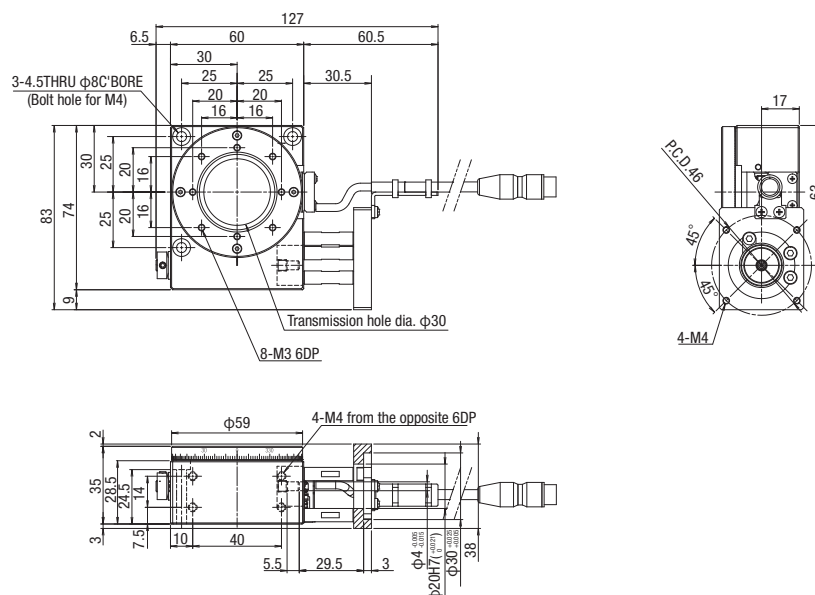
KRW06360TV-LP28



KRW06360TV-LS38



KRW06360TV-LS40

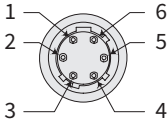
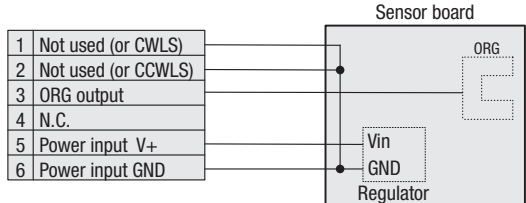
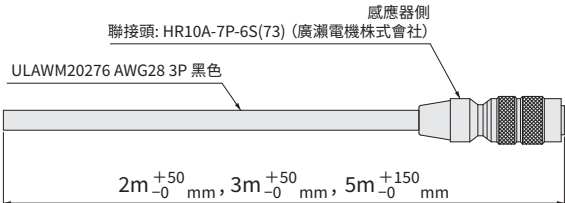



電氣規格：KRW04V/KRW06V

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	KRW04/KRW06		
	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)		
感應器基板	極限感應器	感應器：HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機株式會社)		
	原點感應器	-		
	狹縫原點感應器	有		
	感應器	-		
	電源電壓	光電素子 EE-SX4320 (歐姆龍株式會社)		
	消耗電流	DC5~24V±5%		
	控制輸出	合計35mA以下		
輸出理論		NPN集電極開路輸出 DC30V 10mA以下		
		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	<p>【針排列】</p> <p>Pigtail規格 :接收款型：HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機株式會社)</p> <p>Panel Mount規格:接收款型：HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社)</p> 	<p>【結線圖】</p> 														
		<p>【對向側電纜線】</p> <p>款型：HR10AP-S-SB-6-□ (□為長度)</p> <p>※固定用</p> 	 <table><tr><th>Pin</th><th>信號名</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> <p>※遮罩與連接器內殼連接。</p>	Pin	信號名	1	CWLS	2	CCWLS	3	ORG	4	NORG	5	V+	6	V-
		Pin	信號名														
1	CWLS																
2	CCWLS																
3	ORG																
4	NORG																
5	V+																
6	V-																

時序圖

単位 [deg.]

原點檢出刻度位置	
KRW04360**V - L	0(原點端面:遮光板的CCW側邊緣) 8(反面:遮光板的CW側邊緣)
KRW06360**V - L	0(原點端面:遮光板的CCW側邊緣) 8(反面:遮光板的CW側邊緣)

※原点复位是指使用DS102/DS112执行Type4进行原点复位。(DS102/DS112为5相电机专用产品)  
※坐标为设计值。可能会与实际尺寸有±0.5deg.左右的误差。

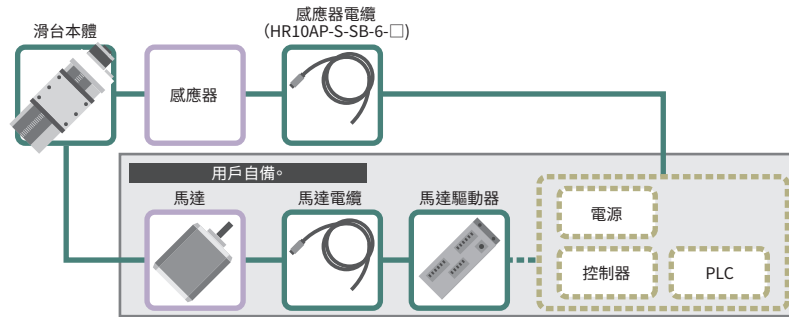
単位 [deg.]

原點檢出刻度位置	
KRW04360**V - R	0(原點端面:遮光板的CW側邊緣) 8(反面:遮光板的CCW側邊緣)
KRW06360**V - R	0(原點端面:遮光板的CW側邊緣) 8(反面:遮光板的CCW側邊緣)

※原点复位是指使用DS102/DS112执行Type3进行原点复位。(DS102/DS112为5相电机专用产品)  
※坐标为设计值。可能会与实际尺寸有±0.5deg.左右的误差。

#### 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。