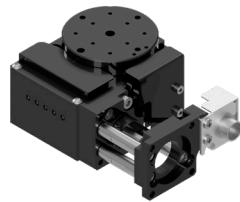


正弦運動旋轉滑台φ40:KRB04017MV

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 繼線選項

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

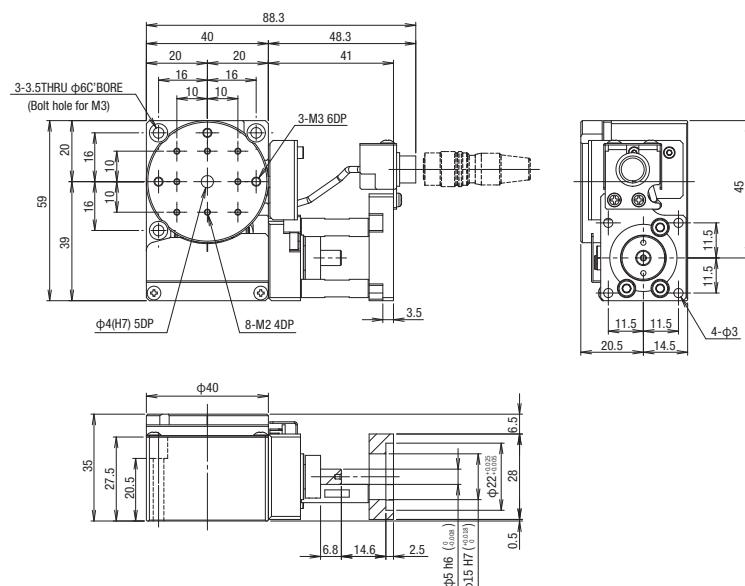
※ 配置因馬達不同會有變化。

※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為0.30kg。

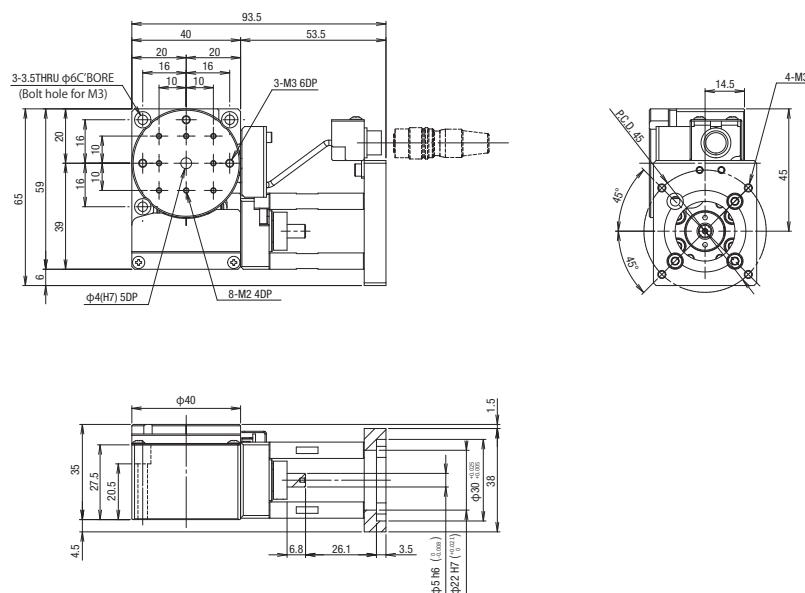
New

外型尺寸圖

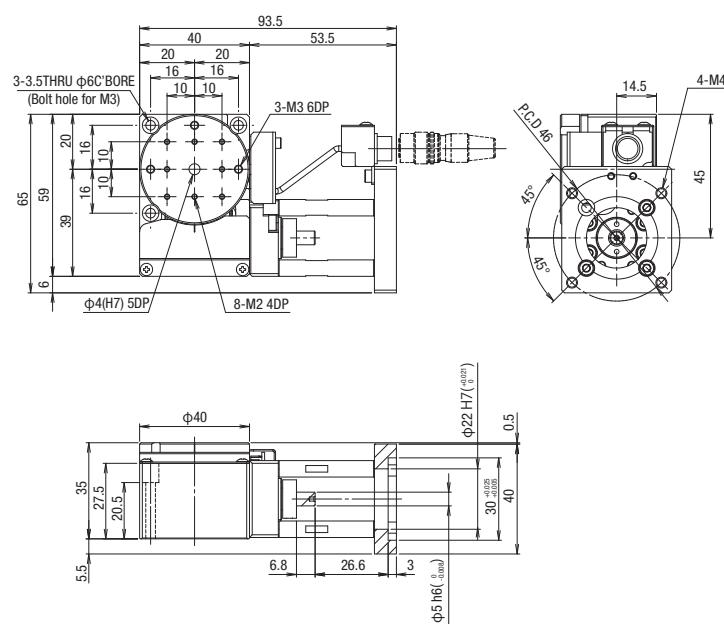
KRB04017MV-LP28



KRB04017MV-LS38



KRB04017MV-LS40

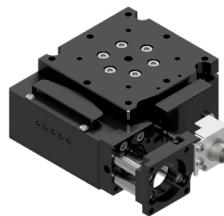


正弦運動旋轉滑台 $\phi 60/\square 60$: KRB06V

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)	<input checked="" type="radio"/>		
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	<input checked="" type="radio"/> (HR10AP-S-SB-6)		
六角扳手(用於安裝馬達)	<input checked="" type="radio"/>	—	—

感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KRB06011M V- L P28-

1

2

3

1 滑台面形状

無記號	圓形
S	方形

2 適用馬達

代碼	規格
P28	<input type="checkbox"/> 28步進馬達規格
S38	<input type="checkbox"/> 38伺服馬達規格
S40	<input type="checkbox"/> 40伺服馬達規格

3 繩線選項

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 滑台面尺寸 移動結構(減速比) 導軌 主材質—表面處理 本身重量	$\pm 5.5^\circ$ $\phi 60\text{mm}$ Φ6導程1 組合角接觸球軸承 鋁—黑耐酸鋁處理 $\phi 60 : 0.51\text{kg}, \square 60\text{mm} : 0.52\text{kg}$
精度規格	分辨率/脈衝※ (Full) MAX速度 反復定位精度 耐荷重 力矩剛性 空轉 背隙 平行度	$\approx 0.0043^\circ$ $63.8^\circ/\text{sec}$ [15kHz] 0.003°以內 6.0kgf [58.8N] $0.25''/\text{N} \cdot \text{cm}$ 0.003° 0.01° $50\mu\text{m}$ 以內
感應器	極限感應器 原點感應器 狹縫原點感應器	有 有 —

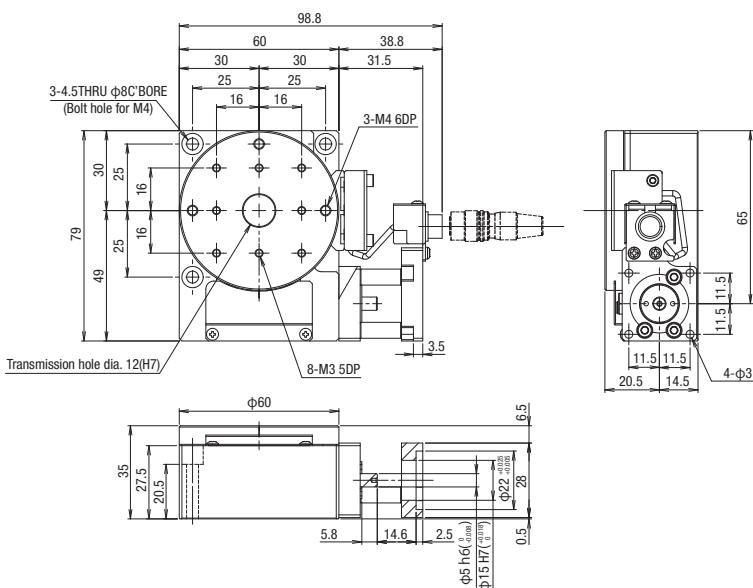
※ 配置因馬達不同會有變化。

※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為 $\phi 60\text{mm} : 0.52\text{kg}, \square 60\text{mm} : 0.53\text{kg}$ 。

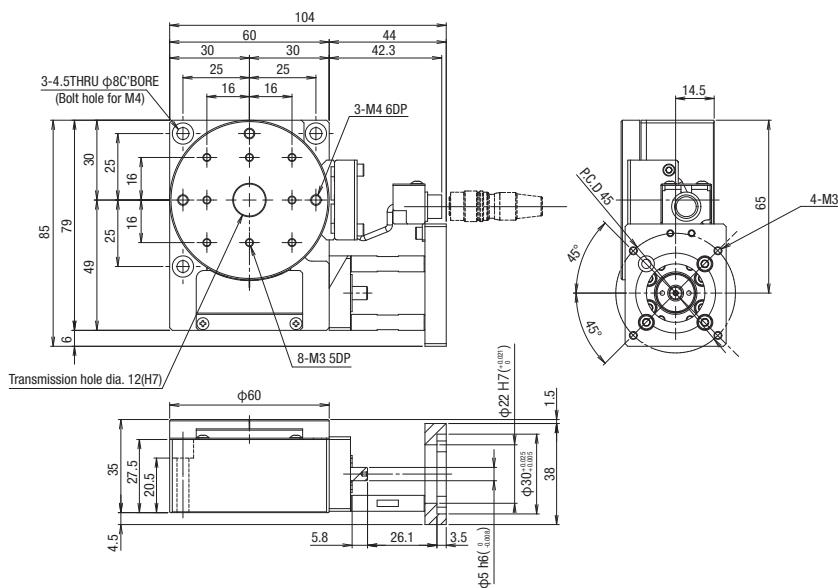
New

外型尺寸圖

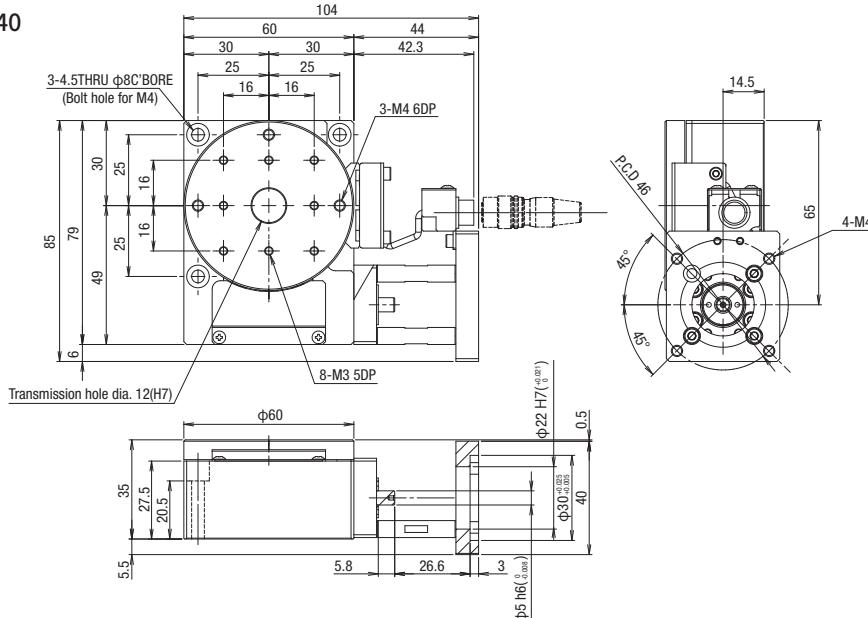
KRB06011MV-LP28



KRB06011MV-LS38



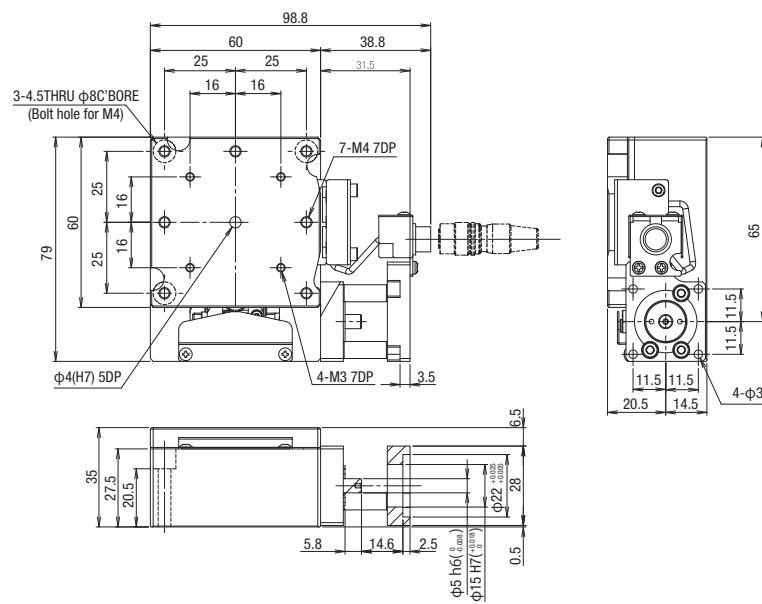
KRB06011MV-LS40



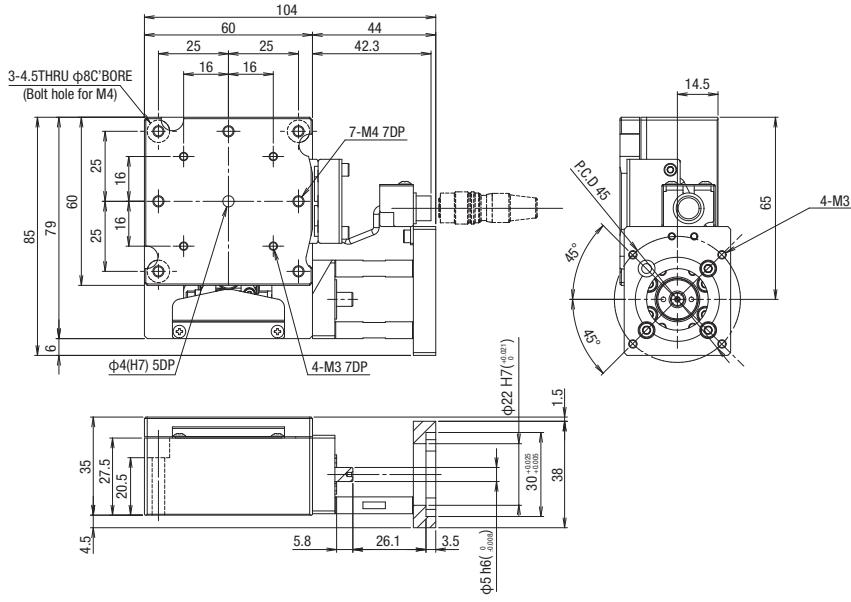
正弦運動旋轉滑台Φ60/□60:KRB06V

外型尺寸圖

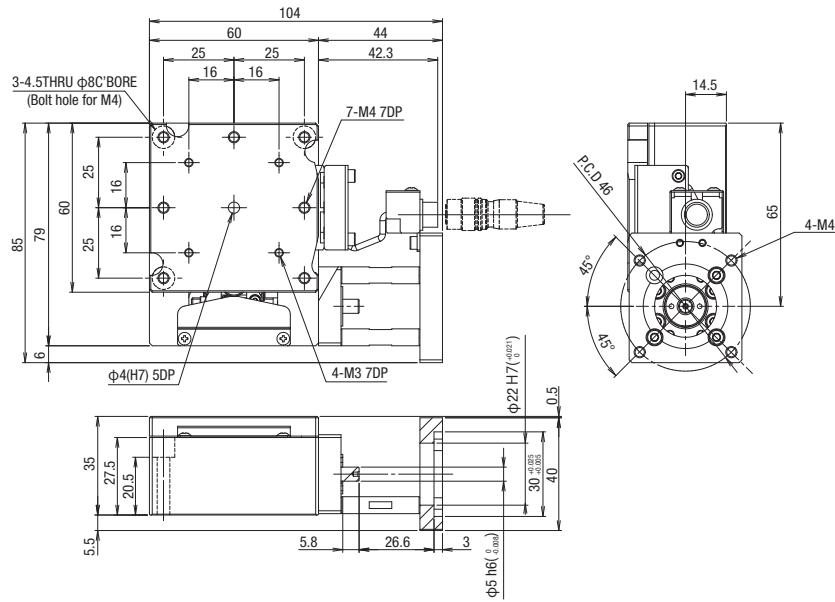
KRB06011MSV-LP28



KRB06011MSV-LS38



KRB06011MSV-LS40



電氣規格：KRB系列

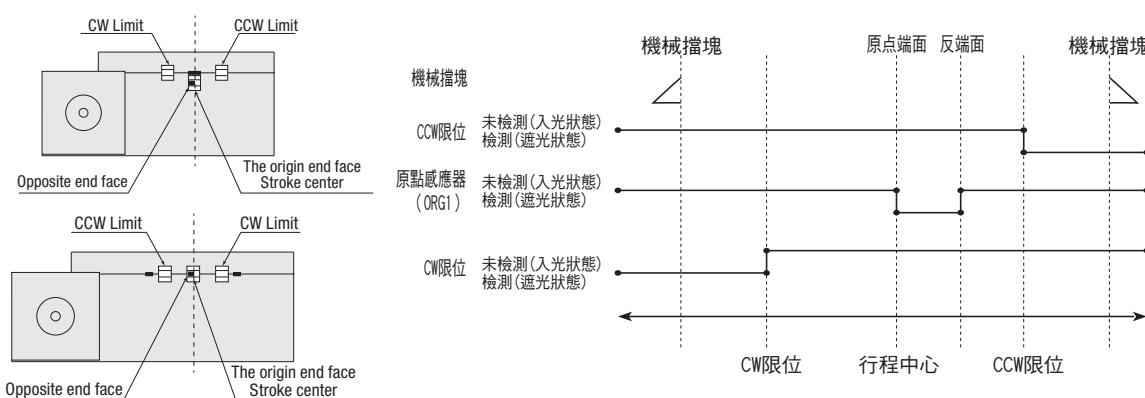
電氣規格

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)	
	極限感應器	有	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	-	
感應器基板	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	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>ULAWM20276 AWG28 3P Black</p> <p>2m +50 mm, 3m +50 mm, 5m +150 mm</p> <p>Pin Signals</p> <table border="1"> <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>※The shields are connected with the connector shell.</p>	1	CWLS	2	CCWLS	3	ORG	4	NORG	5	V+	6	V-	
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
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。

電氣規格：KRB系列

適用馬達代碼

P28 □28mm

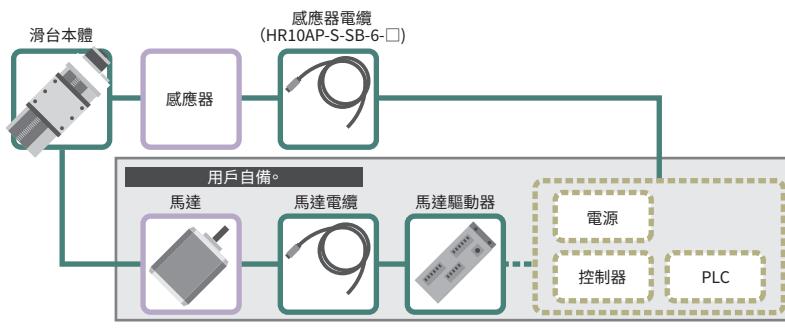
步進馬達用

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0.25N · 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。

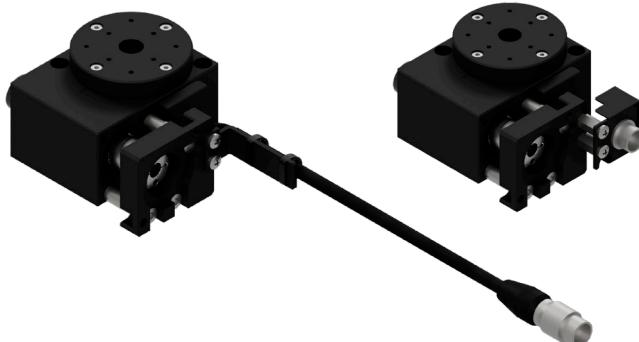
4·連接器部位的固定作業

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。

旋转滑台 $\Phi 39/\square 40$: KRW04360V

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 台面形状	
無記號	圆形
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	<input type="checkbox"/> 28步進馬達規格
S38	<input type="checkbox"/> 38伺服馬達規格
S40	<input type="checkbox"/> 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 (左右相反)	KRW04360TV-LP28 KRW04360TV-RP28	KRW04360MV-LP28 KRW04360MV-RP28
移動量	360°	
滑台面尺寸※1	φ39mm (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	
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	50μm以內	
偏芯量	5μm以內	
面振動量	30μm以內	
傳感器	極限感應器 原點感應器 近接原點感應器	— 有 —

※ 括号中的数字是滑台面尺寸,选择时台面形状选项:方形(S)。

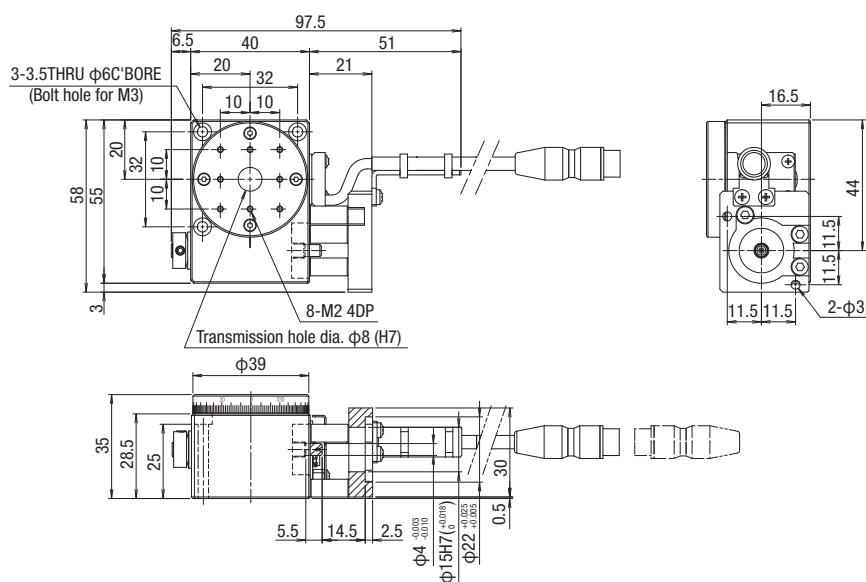
※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 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。

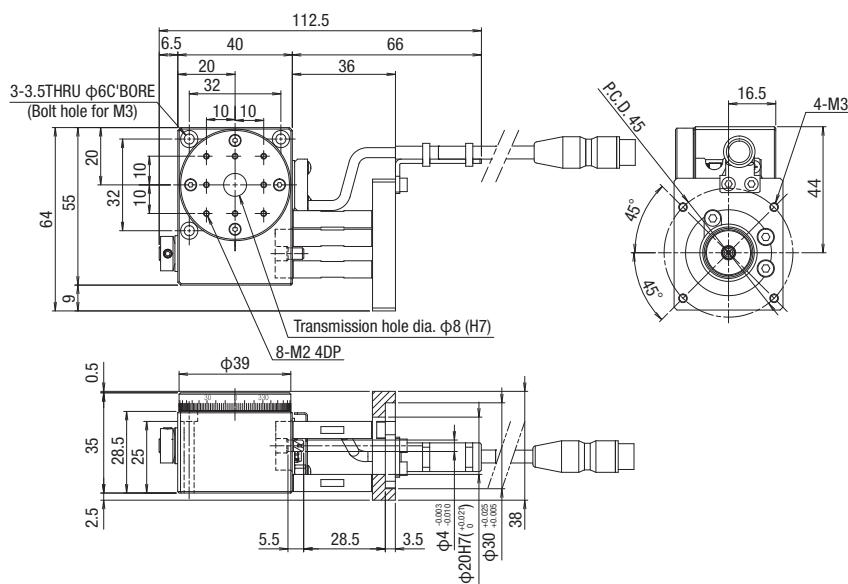
New

外形尺寸图

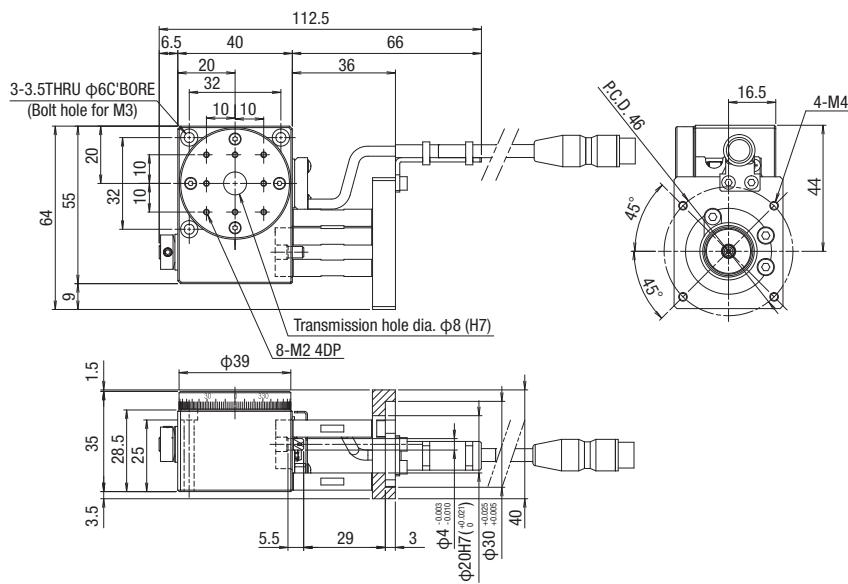
KRW04360TV-LP28



KRW04360TV-LS38



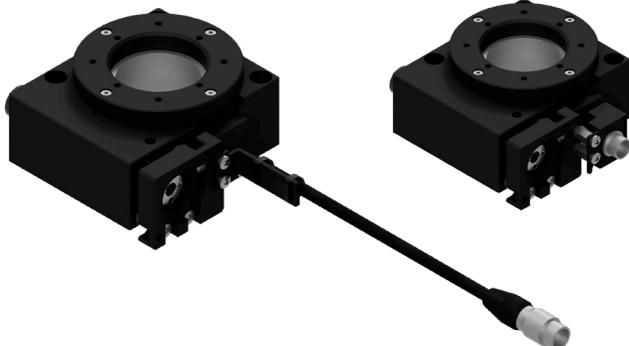
KRW04360TV-LS40



旋转滑台 $\phi 59/\square 60$: KRW06360V

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	

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

2 台面形状

無記號	圆形
S	方形

SPEC

款型 (左右相反)	KRW06360TV-LP28	KRW06360MV-LP28
移動量	360°	
滑台面尺寸※1	φ59mm (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	
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°以内	
反復定位精度	±0.01°以内	
耐荷重	3kgf [29.4N]	
力矩剛性	0.2"/N·cm	
空轉	0.05°以内	
背隙	0.05°以内	
平行度	50μm以内	
偏芯量	5μm以内	
面振動量	30μm以内	
極限感應器	—	
原點感應器	有	
近接原點感應器	—	

※ 括号中的数字是滑台面尺寸,选择时台面形状选项:方形(S)。

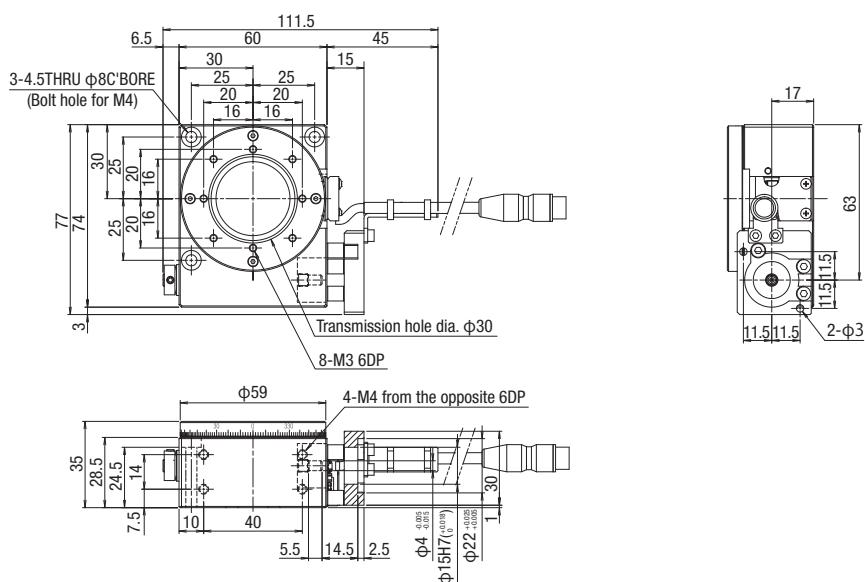
※ SPEC為標準馬達的數值。

※ 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。

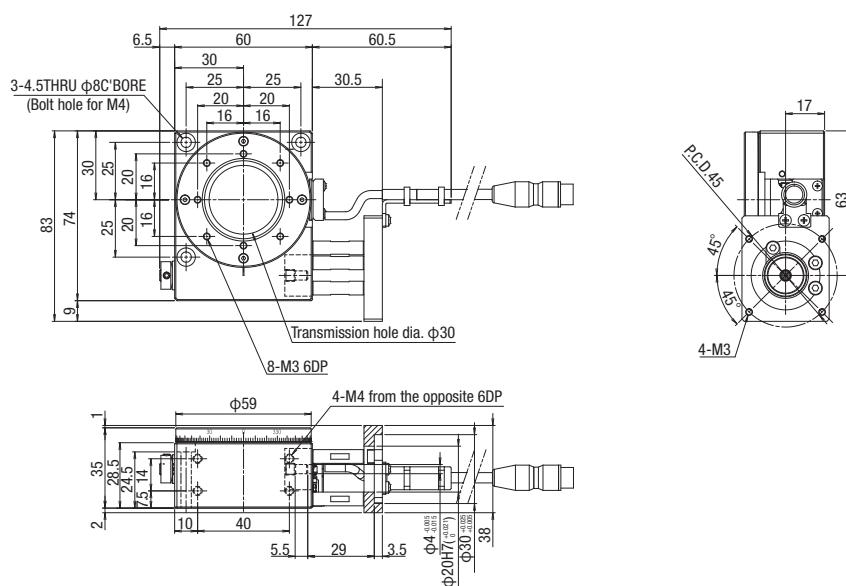
New

外形尺寸图

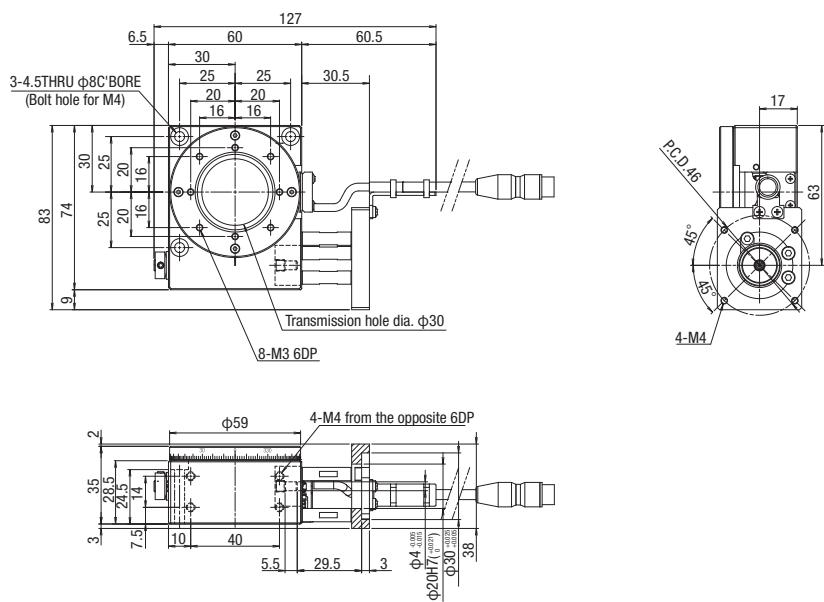
KRW06360TV-LP28



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	□28mm 步進馬達用	□38mm AC伺服馬達用	□40mm AC伺服馬達用
款型		KRW04/KRW06	
聯接頭	Pigtail Panel Mount 接收側款型	感應器：HR10A-7J-6P(73)(廣瀨電機株式會社) 感應器：HR10A-7R-6P(73)(廣瀨電機株式會社) 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 原點感應器 狹縫原點感應器 感應器 電源電壓 消耗電流 控制輸出 輸出理論	有 - 光電素子 EE-SX4320(歐姆龍株式會社) DC5~24V±5% 合計35mA以下 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) Panel Mount規格:接收款型：HR10A-7R-6P(73)(廣瀨電機株式會社)</p> <p>【對向側電纜線】</p> <p>款型：HR10AP-S-SB-6-□ (□為長度) ※固定用</p> <p>聯接頭: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機株式會社)</p> <p>ULAWM20276 AWG28 3P 黑色</p> <p>2m⁺⁵⁰₋₀ mm, 3m⁺⁵⁰₋₀ mm, 5m⁺¹⁵⁰₋₀ mm</p>	<p>【結線圖】</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Pin</th> <th>信號名</th> </tr> </thead> <tbody> <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> </tbody> </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

單位 [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(反端面：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(反端面：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。

單位 [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(反端面：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(反端面：遮光板的CCW側邊緣)

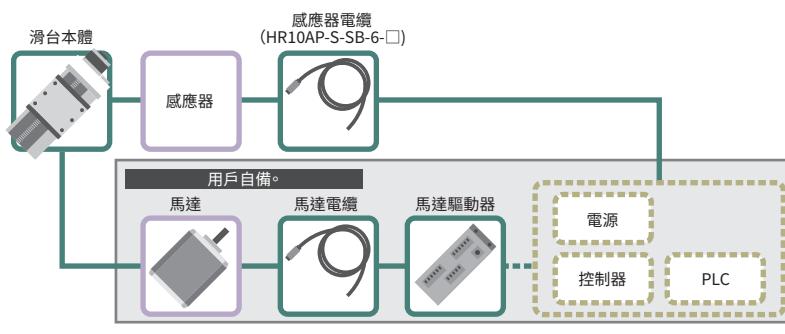
※原点复位是指使用DS102/DS112执行Type3进行原点复位。(DS102/DS112为5相电机专用产品)
※坐标为设计值。可能会与实际尺寸有±0.5deg.左右的误差。

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0.25N·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。