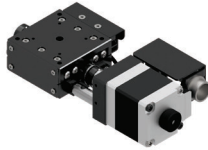


測角滑台□40:KGW04

■1軸
KGW04040T-LC



KGW04040M-LC



RoHS

商品圖片僅供參考。

K 1 2 3 4 5 6 7 GW04040T-L C - □

PA - □
6 7

● 纜線 P.1-207~
● 電氣規格見P.C-043~

1 軸

代碼	規格
G	1軸

2 滑台面尺寸

代碼	規格
04	□40mm

3 旋轉中心高度 (W.D.)

代碼	規格
040	40mm
060	60mm

4 連接頭類型

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

5 感應器遮蓋位置規格

代碼	仕樣
L	L位置
R	左右相反

6 馬達選項

代碼	規格
C	標準
G	高分辨率

7 纜線選項 (馬達:C・G)

代碼	規格	電纜款型
無記號	無電纜 (標準)	—
A	2m	D214-2-2E
B	2m單側散線	D214-2-2EK
C	4m	D214-2-4E
D	4m單側散線	D214-2-4EK
E	僅聯接頭 (無電纜)	—
F	可撓式電纜2m	D214-2-2R
G	可撓式電纜2m單側散線	D214-2-2RK
H	可撓式電纜4m	D214-2-4R
J	可撓式電纜4m單側散線	D214-2-4RK

6 馬達選項

代碼	規格
PA	αSTEP(AR系列)
ZA	αSTEP(AZ系列)
EA	EtherCAT對應馬達
UG	伺服馬達(MINAS A6)
UA	伺服馬達(J4)

7 纜線選項 (馬達:PA・ZA・EA・UG・UA)

代碼	規格
無記號	感應器連接線 2m單邊散線
3	感應器連接線 3m單邊散線
5	感應器連接線 5m單邊散線
3A	驅動器 (放大器)/纜線套組 3m
5A	驅動器 (放大器)/纜線套組 5m

馬達・驅動器 (放大器)/電纜線組合

代碼	驅動器 (放大器)/纜線選項	無記號	3	5	3A	5A
	馬達	PA/ZA/EA/UG/UA	PA/ZA	EA/UG/UA	PA/ZA	EA/UG/UA
	感應器	2m	3m	5m	3m	5m
電纜	馬達	無	無	無	3m	5m
	編碼器	無	無	無	—	—
驅動器 (放大器)		無	無	無	有	有

選擇例

規格	旋轉中心高度 (W.D.) 40mm KGW04040	+	連接頭類型 T:Pigtail/L位置 KGW04040T-L	+	馬達選項 G:高分辨率 KGW04040T-LG	+	纜線 A:2m KGW04040T-LG-A	+	▷ KGW04040T-LG-A
----	--------------------------------	---	---------------------------------------	---	--------------------------------	---	---------------------------	---	------------------

規格	旋轉中心高度 (W.D.) 60mm KGW04060	+	連接頭類型 M:Panel Mount/左右相反 KGW04060M-R	+	馬達選項 PA:αSTEP(AR系列) KGW04060M-RPA	+	纜線 3A:驅動器/纜線套組 3m KGW04060M-RPA-3A	+	▷ KGW04060M-RPA-3A
----	--------------------------------	---	--	---	---	---	--	---	--------------------

規格

SPEC					
款型	KGW04040T-LC	KGW04060T-LC	KGW04040M-LC	KGW04060M-LC	
左右相反	KGW04040T-RC	KGW04060T-RC	KGW04040M-RC	KGW04060M-RC	
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	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			
本身重量	0.39kg		0.38kg		
尺碼公差	滑台高度	20±0.2mm			
	旋轉中心高度	40±0.2mm	60±0.2mm	40±0.2mm	60±0.2mm
	旋轉中心振動精度	0.01mm以內			
	分辨率/脈衝	0.003°(Full)			
精度規格	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]			
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	-			
附屬螺絲 (六角帶孔螺釘)		M3—6 4個			

※ 配置因馬達不同會有變化。

分辨率・MAX速度・自重

馬達代碼	C	G
類型	標準	高分辨率
馬達款型※3	C005C-90215P-1	PK523HPMB-C1
步級角度	0.72°	0.36°
分辨率 (Full)	0.003°	0.0015°
MAX速度	15°/sec	
本身重量	KGW04-T (Pigtail)	0.39kg
	KGW04-M (Panel Mount)	0.38kg

馬達代碼	PA	ZA	EA	UG	UA
類型	αSTEP (AR)	αSTEP (AZ)	EtherCAT對應馬達	MINAS A6	J4
馬達款型※3	ARM24SAK	AZM24AK	STM28W100A	MSMF5AZL1A2	HG-KR053
分辨率	0.0015° (1000P/R設定時)			23位編碼器 (8388608P/R)※1	22位編碼器 (4194304P/R)※2
MAX速度	30°/sec			45°/sec	
本身重量	KGW04-T (Pigtail)	0.43kg	0.40kg	0.64kg	0.66kg
	KGW04-M (Panel Mount)	0.42kg	0.39kg	0.63kg	0.65kg

※1 選配項目的編碼器纜線為增量型系統用。

※2 若是建構絕對型系統的話，放大器需要搭載電池。

※3 款型為駿河精機獨創管理型式。

自動測角儀

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

滾珠絲杠

蝸輪蝸杆

□40

□50

□60

□70

□80

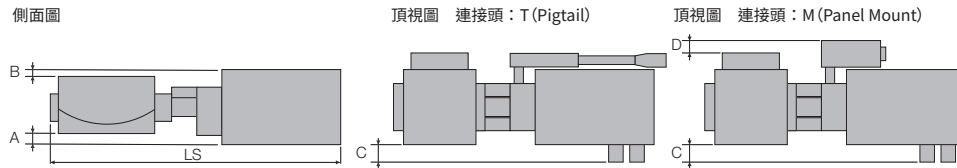
□100

□120

其他

C
026

外型尺寸圖



C 標準

馬達款型 C005C-90215P-1

G 高分辨率

馬達款型 PK523HPMB-C1

款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)
KGW04040T-□□	C・G	□28	T	5.5	2.5	—	—	116.8
KGW04060T-□□				4.5	3.5			
KGW04040M-□□			M	5.5	2.5		4	
KGW04060M-□□				4.5	3.5			

EA EtherCAT對應馬達

馬達款型 STM28W100A

款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)
KGW04040T-L (R) EA	EA	□28	T	5.5	2.5	—	—	145.1
KGW04060T-L (R) EA				4.5	3.5			
KGW04040M-L (R) EA			M	5.5	2.5			
KGW04060M-L (R) EA				4.5	3.5			

PA αSTEP(AR)

馬達款型 ARM24SAK

ZA αSTEP(AZ)

馬達款型 AZM24AK

款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)
KGW04040T-L (R) PA	PA	□28	T	5.5	2.5	—	—	129.8
KGW04060T-L (R) PA				4.5	3.5			
KGW04040M-L (R) PA			M	5.5	2.5			
KGW04060M-L (R) PA				4.5	3.5			
KGW04040T-L (R) ZA	ZA	□28	T	5.5	2.5	—	—	139.3
KGW04060T-L (R) ZA				4.5	3.5			
KGW04040M-L (R) ZA			M	5.5	2.5			
KGW04060M-L (R) ZA				4.5	3.5			

UG 伺服馬達 MINAS A6 (Panasonic)

馬達款型 MSMF5AZL1A2

UA 伺服馬達 J4 (三菱電機)

馬達款型 HG-KR053

款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)
KGW04040T-L (R) UG	UG	□38	T	10.5	7.5	12	—	169.8
KGW04060T-L (R) UG				9.5	8.5			
KGW04040M-L (R) UG			M	10.5	7.5		4	
KGW04060M-L (R) UG				9.5	8.5			
KGW04040T-L (R) UA	UA	□40	T	11.8	8.8	8.8	—	164.2
KGW04060T-L (R) UA				10.8	9.8			
KGW04040M-L (R) UA			M	11.8	8.8		4	
KGW04060M-L (R) UA				10.8	9.8			

自動測角儀

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

滾珠絲杠

蝸輪蝸杆

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

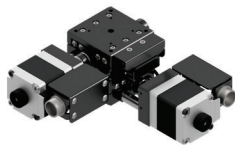
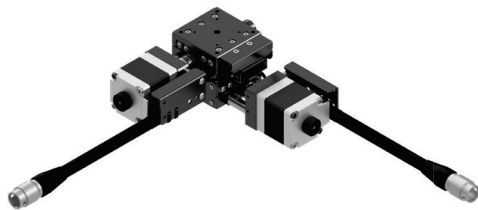
C

028

測角滑台□40：KAW04

■2軸
KAW04040T-LC

KAW04040M-LC



RoHS

商品圖片僅供參考。

KAW04040T-LC-□

1 2 3 4 5 6 7

PA-□

6 7

● 纜線 P.1-207~
● 電氣規格見P.C-043~

1 軸

A	2軸
---	----

2 滑台面尺寸

04	□40mm
----	-------

3 旋轉中心高度(W.D.)

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

4 連接頭類型

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

5 感應器遮蓋位置規格

代碼	仕様
L	L位置
R	左右相反

6 馬達選項

代碼	規格
C	標準
G	高分辨率

7 纜線選項 (馬達：C・G)

代碼	規格	電纜款型
無記號	無電纜(標準)	—
A	2m	D214-2-2E
B	2m單側散線	D214-2-2EK
C	4m	D214-2-4E
D	4m單側散線	D214-2-4EK
E	僅聯接頭(無電纜)	—
F	可撓式電纜2m	D214-2-2R
G	可撓式電纜2m單側散線	D214-2-2RK
H	可撓式電纜4m	D214-2-4R
J	可撓式電纜4m單側散線	D214-2-4RK

6 馬達選項

代碼	規格
PA	αSTEP(AR系列)
ZA	αSTEP(AZ系列)
EA	EtherCAT對應馬達
UG	伺服馬達(MINAS A6)
UA	伺服馬達(J4)

7 纜線選項 (馬達：PA・ZA・EA・UG・UA)

代碼	規格
無記號	感應器連接線 2m單邊散線
3	感應器連接線 3m單邊散線
5	感應器連接線 5m單邊散線
3A	驅動器(放大器)/纜線套組 3m
5A	驅動器(放大器)/纜線套組 5m

馬達・驅動器(放大器)/電纜線組合

代碼	驅動器(放大器)/纜線選項	無記號	3	5	3A	5A
	馬達	PA/ZA/EA/UG/UA	PA/ZA	EA/UG/UA	PA/ZA	EA/UG/UA
	感應器	2m	3m	5m	3m	5m
	馬達	無	無	無	3m	5m
	編碼器	無	無	無	—	—
	驅動器(放大器)	無	無	無	有	有

選擇例

規格	旋轉中心高度 (W.D.) 40mm KAW04040	+	連接頭類型 T:Pigtail/L位置 KAW04040T-L	+	馬達選項 G: 高分辨率 KAW04040T-LG	+	纜線 A:2m KAW04040T-LG-A	+	▷ KAW04040T-LG-A
----	-----------------------------------	---	---------------------------------------	---	---------------------------------	---	---------------------------	---	------------------

規格	旋轉中心高度 (W.D.) 40mm KAW04040	+	連接頭類型 M:Panel Mount/左右相反 KAW04040M-R	+	馬達選項 PA:αSTEP(AR系列) KAW04040M-RPA	+	纜線 3A:驅動器/纜線套組 3m KAW04040M-RPA-3A	+	▷ KAW04040M-RPA-3A
----	-----------------------------------	---	--	---	---	---	--	---	--------------------

規格

SPEC		
款型	KAW04040T-LC	KAW04040M-LC
左右相反	KAW04040T-RC	KAW04040M-RC
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	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
尺碼公差	本身重量	0.78kg 0.76kg
	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	15°/sec[5kHz]
		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	—
附屬螺絲(六角帶孔螺釘)		M3—6 4本個

※ 配置因馬達不同會有變化。

分辨率・MAX速度・自重

馬達代碼		C	G
類型		標準	高分辨率
馬達款型※3		C005C-90215P-1	PK523HPMB-C1
步級角度		0.72°	0.36°
分辨率(Full)	上軸	0.003°	0.0015°
	下軸		
MAX速度	上軸	15°/sec	
	下軸		
本身重量	KAW04-T (Pigtail)	0.78kg	
	KAW04-M (Panel Mount)	0.76kg	

馬達代碼	PA	ZA	EA	UG	UA
類型	αSTEP (AR)	αSTEP (AZ)	EtherCAT対応	MINAS A6	J4
馬達款型※3	ARM24SAK	AZM24AK	STM28W100A	MSMF5AZL1A2	HG-KR053
分辨率	上軸	0.0015° (1000P/R設定時)		23位編碼器 (8388608P/R)※1	22位編碼器 (4194304P/R)※2
	下軸				
MAX速度	上軸	30°/sec		45°/sec	
	下軸				
本身重量	KAW04-T (Pigtail)	0.86kg	0.80kg	1.28kg	1.32kg
	KAW04-M (Panel Mount)	0.84kg	0.78kg	1.26kg	1.30kg

※1 選配項目的編碼器纜線為增量型系統用。

※2 若是建構絕對型系統的話，放大器需要搭載電池。

※3 款型為駿河精機獨創管理型式。

自動測角儀

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

滾珠絲杠

蝸輪蝸杆

□40

□50

□60

□70

□80

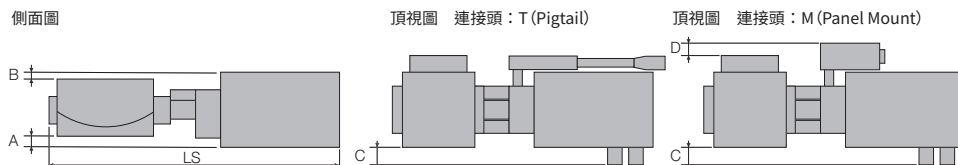
□100

□120

其他

C
030

外型尺寸圖



C 標準

馬達款型 C005C-90215P-1

G 高分辨率

馬達款型 PK523HPMB-C1

款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)
KGW04040T-□□	C・G	□28	T	5.5	2.5	—	—	116.8
KGW04060T-□□				4.5	3.5			
KGW04040M-□□			M	5.5	2.5		4	
KGW04060M-□□				4.5	3.5			

EA EtherCAT対応

馬達款型 STM28W100A

款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)
KGW04040T-L (R) EA	EA	□28	T	5.5	2.5	—	—	145.1
KGW04060T-L (R) EA				4.5	3.5			
KGW04040M-L (R) EA			M	5.5	2.5			
KGW04060M-L (R) EA				4.5	3.5			

PA αSTEP(AR)

馬達款型 ARM24SAK

ZA αSTEP(AZ)

馬達款型 AZM24AK

款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)
KGW04040T-L (R) PA	PA	□28	T	5.5	2.5	—	—	129.8
KGW04060T-L (R) PA				4.5	3.5			
KGW04040M-L (R) PA			M	5.5	2.5			
KGW04060M-L (R) PA				4.5	3.5			
KGW04040T-L (R) ZA	ZA	□28	T	5.5	2.5	—	—	139.3
KGW04060T-L (R) ZA				4.5	3.5			
KGW04040M-L (R) ZA			M	5.5	2.5			
KGW04060M-L (R) ZA				4.5	3.5			

UG 伺服馬達 MINAS A6 (Panasonic)

馬達款型 MSMF5AZL1A2

UA 伺服馬達 J4 (三菱電機)

馬達款型 HG-KR053

款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	LS(mm)
KGW04040T-L (R) UG	UG	□38	T	10.5	7.5	12	—	169.8
KGW04060T-L (R) UG				9.5	8.5			
KGW04040M-L (R) UG			M	10.5	7.5		4	
KGW04060M-L (R) UG				9.5	8.5			
KGW04040T-L (R) UA	UA	□40	T	11.8	8.8	8.8	—	164.2
KGW04060T-L (R) UA				10.8	9.8			
KGW04040M-L (R) UA			M	11.8	8.8		4	
KGW04060M-L (R) UA				10.8	9.8			

自動測角儀

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

滾珠絲杠

蝸輪蝸杆

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

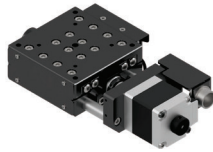
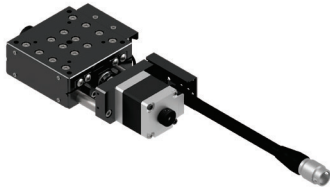
其他

測角滑台□60:KGW06

■1軸

KGW06050T-LC

KGW06050M-LC



對應
無馬達

RoHS

商品圖片僅供參考。

K GW06050T - L C - □

1

2

3

4

5

6

7

PA - □

6

7

○續線 P.1-207~
○電氣規格見P.C-043~

1 軸

G	1軸
---	----

2 滑台面尺寸

06	□60mm
----	-------

3 旋轉中心高度(W.D.)

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

連接頭類型

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

5 感應器遮蓋位置規格

代碼	仕様
L	L位置
R	左右相反

6 馬達選項

代碼	規格
C	標準
G	高分辨率

7 纜線選項 (馬達:C・G)

代碼	規格	電纜款型
無記號	無電纜(標準)	—
A	2m	D214-2-2E
B	2m單側散線	D214-2-2EK
C	4m	D214-2-4E
D	4m單側散線	D214-2-4EK
E	僅聯接頭(無電纜)	—
F	可撓式電纜2m	D214-2-2R
G	可撓式電纜2m單側散線	D214-2-2RK
H	可撓式電纜4m	D214-2-4R
J	可撓式電纜4m單側散線	D214-2-4RK

6 馬達選項

代碼	規格
PA	αSTEP(AR系列)
ZA	αSTEP(AZ系列)
EA	EtherCAT對應馬達
UG	伺服馬達(MINAS A6)
UA	伺服馬達(J4)

7 纜線選項 (馬達:PA・ZA・EA・UG・UA)

代碼	規格
無記號	感應器連接線 2m單邊散線
3	感應器連接線 3m單邊散線
5	感應器連接線 5m單邊散線
3A	驅動器(放大器)/纜線套組 3m
5A	驅動器(放大器)/纜線套組 5m

馬達・驅動器(放大器)/電纜線組合

代碼	驅動器 (放大器)/纜線選項	無記号	3	5	3A		5A	
	馬達	PA/ZA/EA/UG/UA			PA/ZA	EA/UG/UA	PA/ZA	EA/UG/UA
電纜	感應器	2m	3m	5m	3m		5m	
	馬達	無			3m		5m	
	編碼器				—	3m	—	5m
驅動器 (放大器)		無			有			

選擇例

規格	旋轉中心高度(W.D.) 50mm KGW06050	+	連接頭類型 T:Pigtail/L位置 KGW06050T-L	+	馬達選項 G:高分辨率 KGW06050T-LG	+	纜線 A:2m KGW06050T-LG-A	+	▷ KGW06050T-LG-A
----	-------------------------------	---	---------------------------------------	---	--------------------------------	---	---------------------------	---	------------------

規格	旋轉中心高度(W.D.) 100mm KGW06100	+	連接頭類型 M:Panel Mount/左右相反 KGW06100M-R	+	馬達選項 PA:αSTEP(AR系列) KGW06100M-RPA	+	纜線 3A:驅動器/纜線套組 3m KGW06100M-RPA-3A	+	▷ KGW06100M-RPA-3A
----	--------------------------------	---	--	---	---	---	--	---	--------------------

規格

SPEC									
款型		KGW06050T-LC	KGW06075T-LC	KGW06100T-LC	KGW06125T-LC	KGW06050M-LC	KGW06075M-LC	KGW06100M-LC	KGW06125M-LC
左右相反		KGW06050T-RC	KGW06075T-RC	KGW06100T-RC	KGW06125T-RC	KGW06050M-RC	KGW06075M-RC	KGW06100M-RC	KGW06125M-RC
機械規格	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			
	移動機構	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			
尺碼公差	自重	0.51kg				0.5kg			
	滑台高度	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			
精度規格	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	極限感應器	有				有			
	原點感應器	有				有			
	狹縫原點感應器	－				－			
附屬螺絲(六角帶孔螺釘)		M4－10 4個				M4－10 4個			

※ 配置因馬達不同會有變化。

分辨率・MAX速度・自重

馬達代碼		C	G
類型		標準	高分解能
馬達款型※3		C005C-90215P-1	PK523HPMB-C1
步級角度		0.72°	0.36°
分辨率 (Full)	KGW06050	0.0045°	0.00225°
	KGW06075	0.0032°	0.0016°
	KGW06100	0.002466°	0.001233°
	KGW06125	0.002°	0.001°
MAX速度	KGW06050	22.5°/sec	
	KGW06075	16°/sec	
	KGW06100	12.5°/sec	
	KGW06125	10°/sec	
自重	KGW06-T (Pigtail)	0.51kg	
	KGW06-M (Panel Mount)	0.50kg	

馬達代碼		PA	ZA	EA	UG	UA
馬達款型※3		αSTEP (AR)	αSTEP (AZ)	EtherCAT對應馬達	MINAS A6	J4
步級角度		ARM24SAK	AZM24AK	STM28W100A	MSMF5AZL1A2	HG-KR053
分辨率 (Full)	KGW06050	0.00225° (1000P/R設定時)			23位編碼器 (8388608P/R)※1	22位編碼器 (4194304P/R)※2
	KGW06075	0.0016° (1000P/R設定時)				
	KGW06100	0.001233° (1000P/R設定時)				
	KGW06125	0.001° (1000P/R設定時)				
MAX速度	KGW06050	45°/sec			67.5°/sec	
	KGW06075	32°/sec			48°/sec	
	KGW06100	25°/sec			37.5°/sec	
	KGW06125	20°/sec			30°/sec	
自重	KGW06-T (Pigtail)	0.55kg		0.52kg	0.76kg	0.78kg
	KGW06-M (Panel Mount)	0.54kg		0.51kg	0.75kg	0.77kg

※1 選配項目的編碼器纜線為增量型系統用。

※2 若是建構絕對型系統的話，放大器需要搭載電池。

※3 款型為駿河精機獨創管理型式。

自動測角儀

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

滾珠絲杠

蝸輪蝸杆

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

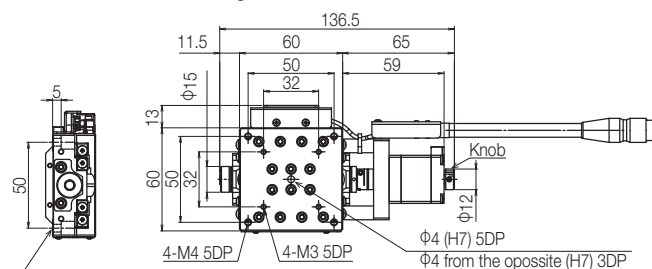
C
034

測角滑台 □60: KGW06

外型尺寸圖

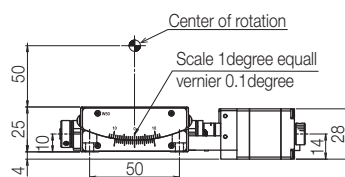
KGW06-L系列

頂視圖：KGW06□□□T-LC (Pigtail)

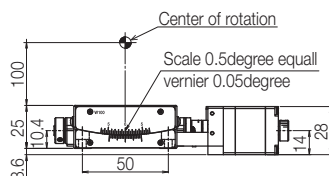


4-4.5 THRU Φ8 C'BORE
(Bolt hole for M4)

側面圖：共通

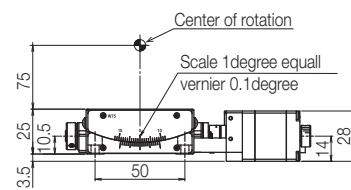
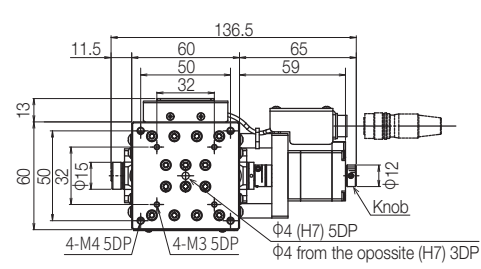


KGW06050T (M) -LC

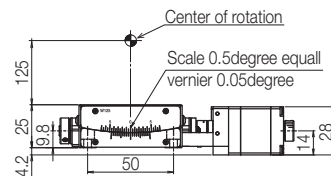


KGW06100T (M) -LC

頂視圖：KGW06□□□M-LC (Panel Mount)



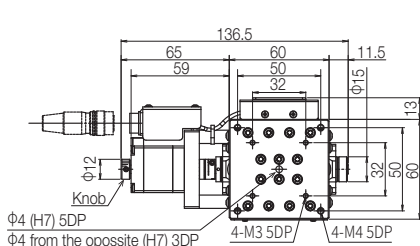
KGW06075T (M) -LC



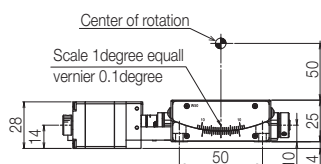
KGW06125T (M) -LC

KGW06-R系列

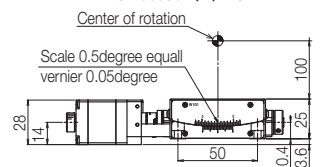
頂視圖：KGW06□□□M-RC (Panel Mount)



側面圖：共通

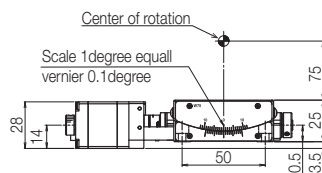
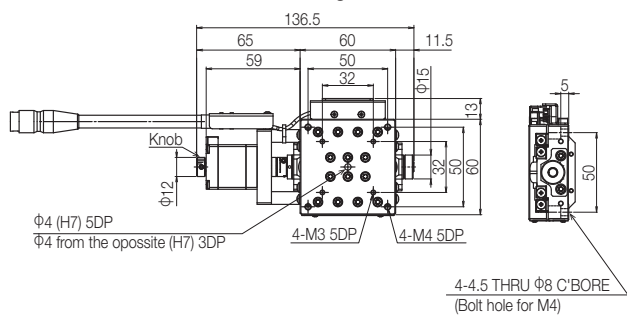


KGW06050T (M) -RC

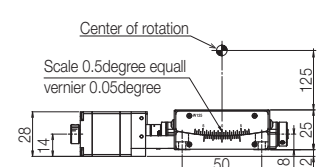


KGW06100T (M) -RC

頂視圖：KGW06□□□T-RC (Pigtail)



KGW06075T (M) -RC



KGW06125T (M) -RC

4-4.5 THRU Φ8 C'BORE
(Bolt hole for M4)

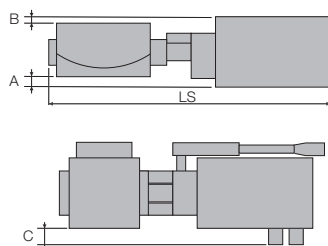
外型尺寸圖

C 標準

馬達款型 C005C-90215P-1

G 高分辨率

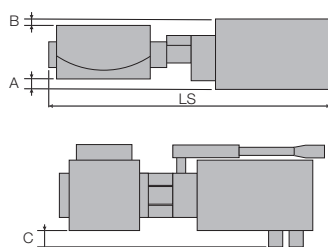
馬達款型 PK523HPMB-C1



款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KGW06050□-□□	C・G	□28	T・M	4.1	—	—	136.5
KGW06075□-□□				3.5			
KGW06100□-□□				3.7			
KGW06125□-□□				4.2			

EA EtherCAT對應馬達

馬達款型 STM28W100A



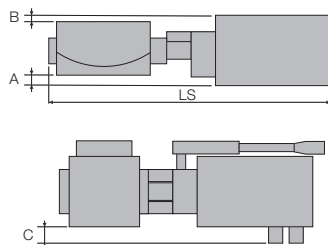
款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KGW06050□-□EA	EA	□28	T・M	4.1	—	—	162.8
KGW06075□-□EA				3.5			
KGW06100□-□EA				3.7			
KGW06125□-□EA				4.2			

PA αSTEP(AR)

馬達款型 ARM24SAK

ZA αSTEP(AZ)

馬達款型 AZM24AK



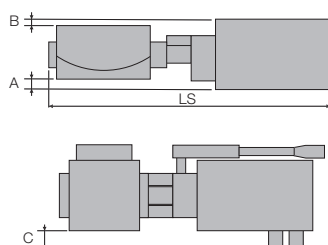
款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KGW06050□-□PA	AR	□28	T・M	4.1	—	—	147.5
KGW06075□-□PA				3.5			
KGW06100□-□PA				3.7			
KGW06125□-□PA				4.2			
KGW06050□-□ZA	ZA	□28	T・M	4.1	—	—	157
KGW06075□-□ZA				3.5			
KGW06100□-□ZA				3.7			
KGW06125□-□ZA				4.2			

UG 伺服馬達 MINAS A6 (Panasonic)

馬達款型 MSMF5AZL1A2

UA 伺服馬達 J4 (三菱電機)

馬達款型 HG-KR053



款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KGW06050□-□UG	UG	□38	T・M	9.1	4	2	187.5
KGW06075□-□UG				8.5	4.5		
KGW06100□-□UG				8.7	4.4		
KGW06125□-□UG				9.2	3.8		
KGW06050□-□UA	UA	□40	T・M	10.4	5.3	—	181.9
KGW06075□-□UA				9.8	5.8		
KGW06100□-□UA				10	5.7		
KGW06125□-□UA				10.5	5.1		

自動測角儀

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

滾珠絲杠

蝸輪蝸杆

□40

□50

□60

□70

□80

□100

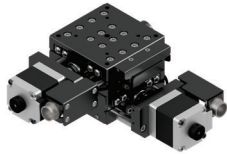
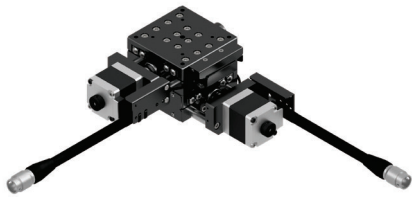
□120

其他

測角滑台□60：KAW06

■2軸
KAW06050T-LC

KAW06050M-LC



商品圖片僅供參考。

對應
無馬達

RoHS

KAW06050T-L C-□

1

2

3

4

5

6

7

PA-□

6

7

○續線 P.1-207～
○電氣規格見P.C-043～

1 軸

A	2軸
---	----

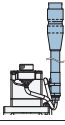
2 滑台面尺寸

06	□60mm
----	-------

3 旋轉中心高度 (W.D.)

050	50mm
075	75mm
100	100mm

4 連接頭類型

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

5 感應器遮蓋位置規格

代碼	仕樣
L	L位置
R	左右相反

6 馬達選項

代碼	規格
C	標準
G	高分辨率

7 纜線選項 (馬達：C・G)

代碼	規格	電纜款型
無記號	無電纜 (標準)	—
A	2m	D214-2-2E
B	2m單側散線	D214-2-2EK
C	4m	D214-2-4E
D	4m單側散線	D214-2-4EK
E	僅聯接頭 (無電纜)	—
F	可撓式電纜2m	D214-2-2R
G	可撓式電纜2m單側散線	D214-2-2RK
H	可撓式電纜4m	D214-2-4R
J	可撓式電纜4m單側散線	D214-2-4RK

6 馬達選項

代碼	規格
PA	αSTEP (AR系列)
ZA	αSTEP (AZ系列)
EA	EtherCAT對應馬達
UG	伺服馬達 (MINAS A6)
UA	伺服馬達 (J4)

7 纜線選項 (馬達：PA・ZA・EA・UG・UA)

代碼	規格
無記號	感應器連接線 2m單邊散線
3	感應器連接線 3m單邊散線
5	感應器連接線 5m單邊散線
3A	驅動器 (放大器)/纜線套組 3m
5A	驅動器 (放大器)/纜線套組 5m

馬達・驅動器 (放大器)/電纜線組合

代碼	驅動器 (放大器)/纜線選項	無記号	3	5	3A		5A	
	馬達	PA/ZA/EA/UG/UA			PA/ZA	EA/UG/UA	PA/ZA	EA/UG/UA
電纜	感應器	2m	3m	5m	3m		5m	
	馬達	無			3m		5m	
	編碼器				—		3m	—
驅動器 (放大器)		無			有			

選擇例

規格	旋轉中心高度 (W.D.) 50mm KAW06050	+	連接頭類型 T: Pigtail/L位置 KAW06050T-L	+	馬達選項 G: 高分辨率 KAW06050T-LG	+	纜線 A: 2m KAW06050T-LG-A	+	▷ KAW06050T-LG-A
----	--------------------------------	---	--	---	---------------------------------	---	----------------------------	---	------------------

規格	旋轉中心高度 (W.D.) 100mm KAW06100	+	連接頭類型 M: Panel Mount/左右相反 KAW06100M-R	+	馬達選項 PA: αSTEP (AR系列) KAW06100M-RPA	+	纜線 3A: 驅動器/纜線套組 3m KAW06100M-RPA-3A	+	▷ KAW06100M-RPA-3A
----	---------------------------------	---	---	---	---	---	---	---	--------------------

規格

SPEC								
款型		KAW06050T-LC	KAW06075T-LC	KAW06100T-LC	KAW06050M-LC	KAW06075M-LC	KAW06100M-LC	
左右相反		KAW06050T-RC	KAW06075T-RC	KAW06100T-RC	KAW06050M-RC	KAW06075M-RC	KAW06100M-RC	
機械規格	移動量 上軸/下軸		±10°/±8°	±8°/±6°	±6°/±5°	±10°/±8°	±8°/±6°	±6°/±5°
	滑台尺寸		60×60mm			60×60mm		
	連接頭類型		Pigtail			Panel Mount		
	移動機構	上軸	蝸桿傳動(1/160)	蝸桿傳動(1/225)	蝸桿傳動(1/292)	蝸桿傳動(1/160)	蝸桿傳動(1/225)	蝸桿傳動(1/292)
		下軸	蝸桿傳動(1/225)	蝸桿傳動(1/292)	蝸桿傳動(1/360)	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		
尺碼公差	自重		1.02kg			1.00kg		
	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		—			—		
	精度仕様	分辨率/脈衝	上軸	0.0045°(Full)	0.0032°(Full)	0.002466°(Full)	0.0045°(Full)	0.0032°(Full)
下軸			0.0032°(Full)	0.002466°(Full)	0.002°(Full)	0.0032°(Full)	0.002466°(Full)	0.002°(Full)
MAX速度		上軸	22.5°/sec[5kHz]	16°/sec[5kHz]	12.5°/sec[5kHz]	22.5°/sec[5kHz]	16°/sec[5kHz]	12.5°/sec[5kHz]
		下軸	16°/sec[5kHz]	12.5°/sec[5kHz]	10°/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		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		—			—		
附屬螺絲(六角帶孔螺釘)		M4－10 4個			M4－10 4個			

※ 配置因馬達不同會有變化。

分辨率・MAX速度・自重

馬達代碼	C		G	
類型	標準		高分解能	
馬達款型※3	C005C-90215P-1		PK523HPMB-C1	
步級角度	0.72°		0.36°	
分辨率 (上軸 下軸)	KAW06050	0.0045° 0.0032°		0.00225° 0.0016°
	KAW06075	0.0032° 0.002466°		0.0016° 0.001233°
	KAW06100	0.002466° 0.002°		0.001233° 0.001°
MAX速度 (上軸 下軸)	KAW06050	22.5°/sec 16°/sec		
	KAW06075	16°/sec 12.5°/sec		
	KAW06100	12.5°/sec 10°/sec		
自重	KAW06-T (Pigtail)	1.02kg		
	KAW06-M (Panel Mount)	1.00kg		

馬達代碼		PA	ZA	EA	UG	UA
類型		αSTEP (AR)	αSTEP (AZ)	EtherCAT對應馬達	MINAS A6	J4
馬達款型※3		ARM24SAK	AZM24AK	STM28W100A	MSMF5AZL1A2	HG-KR053
分辨率 (上軸 下軸)	KAW06050	0.00225° 0.0016° (1000P/R設定時)			23位編碼器 (8388608P/R)※1	22位編碼器 (4194304P/R)※2
	KAW06075	0.0016° 0.001233° (1000P/R設定時)				
	KAW06100	0.001233° 0.001° (1000P/R設定時)				
MAX速度 (上軸 下軸)	KAW06050	45°/sec 32°/sec			67.5°/sec 48°/sec	
	KAW06075	32°/sec 25°/sec			48°/sec 37.5°/sec	
	KAW06100	25°/sec 20°/sec			37.5°/sec 30°/sec	
自重	KAW06-T (Pigtail)	1.10kg		1.04kg	1.52kg	1.56kg
	KAW06-M (Panel Mount)	1.08kg		1.02kg	1.50kg	1.54kg

※1 選配項目的編碼器纜線為增量型系統用。

※2 若是建構絕對型系統的話，放大器需要搭載電池。

※3 款型為駿河精機獨創管理型式。

自動測角儀

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

滾珠絲杠

蝸輪蝸杆

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

C

038

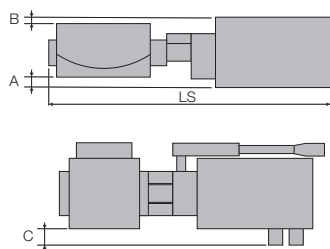
外型尺寸圖

C 標準

馬達款型 C005C-90215P-1

G 高分辨率

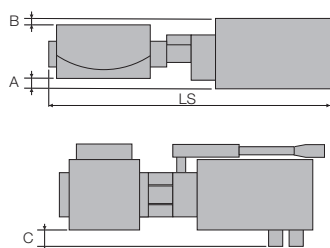
馬達款型 PK523HPMB-C1



款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KGW06050□-□□	C・G	□28	T・M	4.1	—	—	136.5
KGW06075□-□□				3.5			
KGW06100□-□□				3.7			
KGW06125□-□□				4.2			

EA EtherCAT對應馬達

馬達款型 STM28W100A



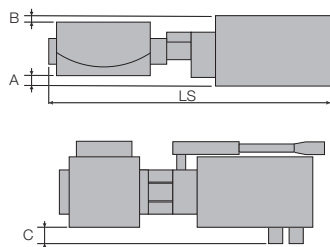
款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KGW06050□-□EA	EA	□28	T・M	4.1	—	—	162.8
KGW06075□-□EA				3.5			
KGW06100□-□EA				3.7			
KGW06125□-□EA				4.2			

PA αSTEP(AR)

馬達款型 ARM24SAK

ZA αSTEP(AZ)

馬達款型 AZM24AK



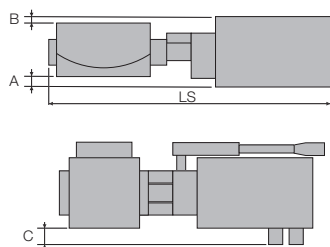
款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KGW06050□-□PA	AR	□28	T・M	4.1	—	—	147.5
KGW06075□-□PA				3.5			
KGW06100□-□PA				3.7			
KGW06125□-□PA				4.2			
KGW06050□-□ZA	ZA	□28	T・M	4.1	—	—	157
KGW06075□-□ZA				3.5			
KGW06100□-□ZA				3.7			
KGW06125□-□ZA				4.2			

UG 伺服馬達 MINAS A6 (Panasonic)

馬達款型 MSMF5AZL1A2

UA 伺服馬達 J4 (三菱電機)

馬達款型 HG-KR053



款型	馬達	馬達尺寸	連接頭類型	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KGW06050□-□UG	UG	□38	T・M	9.1	4	2	187.5
KGW06075□-□UG				8.5	4.5		
KGW06100□-□UG				8.7	4.4		
KGW06125□-□UG				9.2	3.8		
KGW06050□-□UA	UA	□40	T・M	10.4	5.3	—	181.9
KGW06075□-□UA				9.8	5.8		
KGW06100□-□UA				10	5.7		
KGW06125□-□UA				10.5	5.1		

自動測角儀

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

滾珠絲杠

蝸輪蝸杆

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

C
040

測角滑台：KGW04/KAW04/KGW06/KAW06系列

自動測角儀

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

滾珠絲杠

蝸輪蝸杆

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

馬達選項

- C

標準馬達

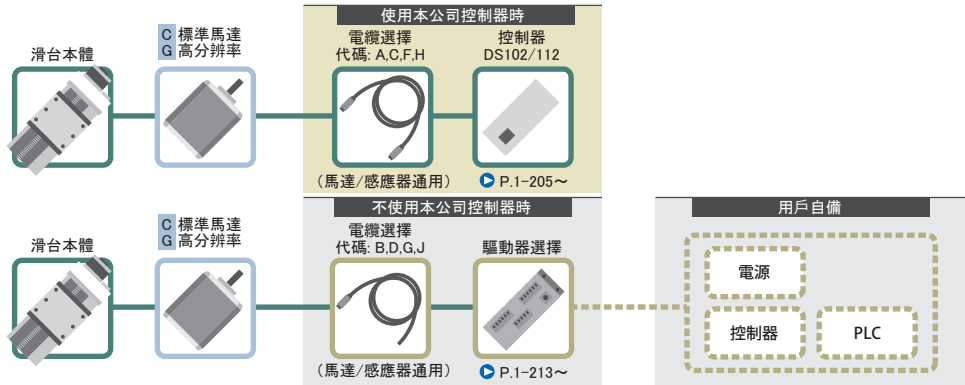
馬達款型

C005C-90215P-1
- G

高分辨率

馬達款型

PK523HPMB-C1



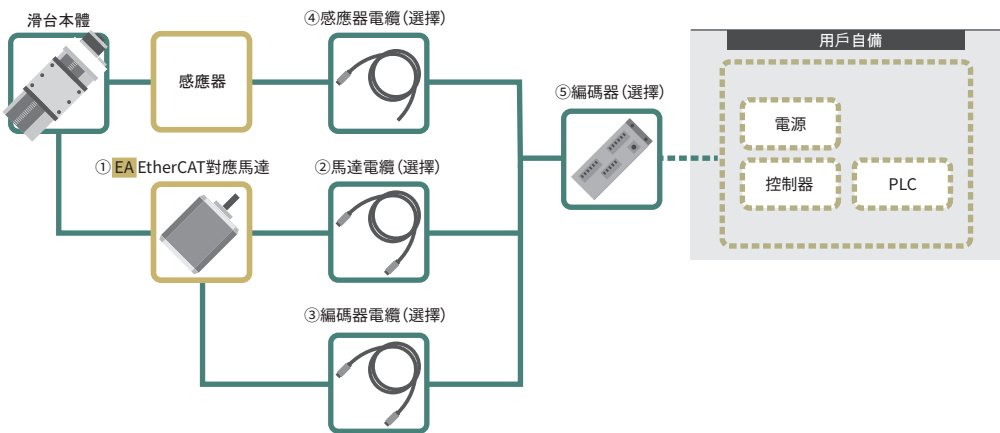
馬達選項

- EA

EtherCAT對應馬達

馬達款型

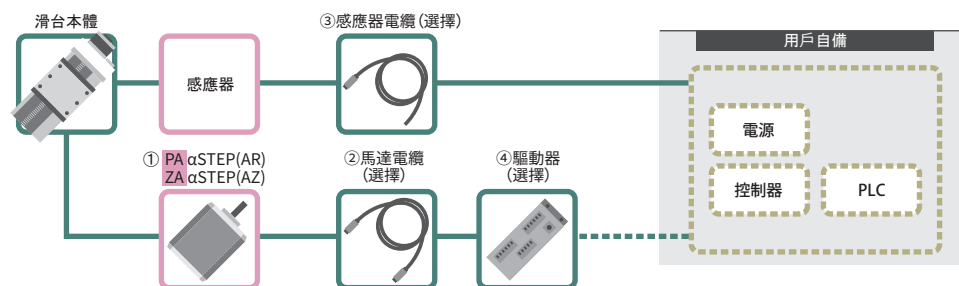
STM28W100A



代碼	①馬達款型	②馬達電纜選擇	③編碼器電纜選擇	④感應器電纜選擇	⑤驅動器選擇
EA	STM28W100A	3A：D214-3-3R2 5A：D214-3-5R2 無記號・3・5：無隨貨附	3A：D214-3-3RE2 5A：D214-3-5RE2 無記號・3・5：無隨貨附	3A・3：HR10AP-S-SB-6-3 5A・5：HR10AP-S-SB-6-5 無記號：HR10AP-S-SB-6-2	3A・5A：DS1000A-EC-28 無記號・3・5：無隨貨附

馬達選項

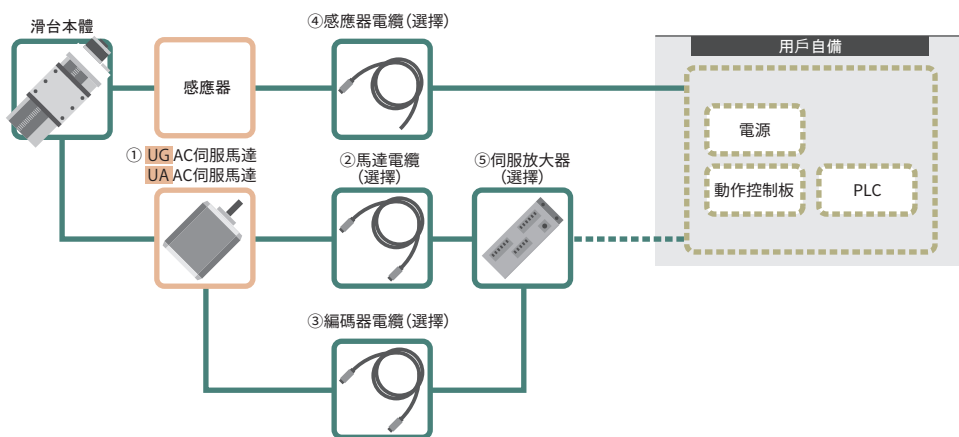
PA	αSTEP(AR系列) 馬達款型 ARM24SAK
ZA	αSTEP(AZ系列) 馬達款型 AZM24AK



代碼	①馬達款型	②馬達電纜選擇	③感應器電纜選擇	④驅動器選擇
PA	ARM24SAK	3A: CC030VA2R2 5A: CC050VA2R2 無記號・3・5: 無隨貨附	3A・3: HR10AP-S-SB-6-3 5A・5: HR10AP-S-SB-6-5 無記號: HR10AP-S-SB-6-2	3A・5A: ARD-K 無記號・3・5: 無隨貨附
ZA	AZM24AK	3A: CC030VZ2R2 5A: CC050VZ2R2 無記號・3・5: 無隨貨附		3A・5A: AZD-K 無記號・3・5: 無隨貨附

馬達選項

UG	AC伺服馬達 馬達款型 MSMF5AZL1A2
UA	AC伺服馬達 馬達款型 HG-KR053



代碼	①馬達款型	②馬達電纜選擇	③編碼器電纜選擇	④感應器電纜選擇	⑤AC伺服放大器選擇
UG	MSMF5AZL1A2	3A: MFMCA0030EED 5A: MFMCA0050EED 無記號・3・5: 無隨貨附	3A: MFECA0030EAD 5A: MFECA0050EAD 無記號・3・5: 無隨貨附	3A・3: HR10AP-S-SB-6-3 5A・5: HR10AP-S-SB-6-5 無記號: HR10AP-S-SB-6-2	3A・5A: MADLT05SF 無記號・3・5: 無隨貨附
UA	HG-KR053	3A: SVPM-J3HF1-B-3-02S 5A: SVPM-J3HF1-B-5-02S 無記號・3・5: 無隨貨附	3A: SVEM-J3HF1-B-3 5A: SVEM-J3HF1-B-5 無記號・3・5: 無隨貨附		3A・5A: MR-J4-10A 無記號・3・5: 無隨貨附

自動測角儀

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

測角

旋轉

組合

控制元件

滾珠絲杠

蝸輪蝸杆

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

其他

C

042

測角滑台：KGW04/KAW04/KGW06/KAW06系列

馬達・電氣規格(5相步進馬達/αSTEP)

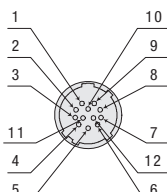
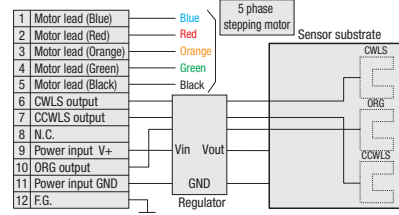
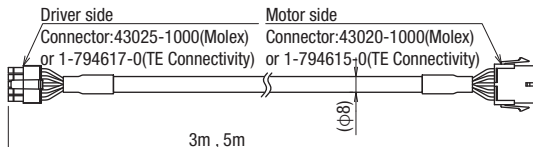
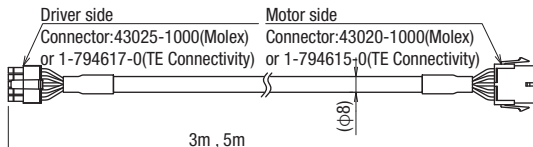
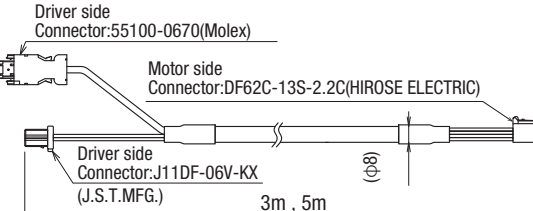
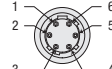
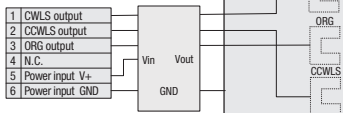
馬達代碼		C	G	PA	ZA
滑台款型(※1)		KGW04/KGW06			
馬達規格 (※2)	類型	5相步進馬達 (0.75A/相)		αSTEP (AR系列)	αSTEP (AZ系列)
	特徵	標準		防失步・增量式	防失步・絕對式
	款型(※3)	C005C-90215P-1		ARM24SAK	AZM24AK
	電磁制動	—			
	製造商	東方馬達株式會社			
	步級角度	0.72°		0.36°(1000P/R時)	
	質量	0.11kg		0.15kg	
	馬達尺寸	□28mm		□28mm	
		L尺碼		37mm	
	激磁最大靜止轉矩	0.048N・m		0.055N・m	0.095N・m
聯接頭	推薦驅動器款型	CVD507-K-A9		ARD-K	AZD-K
	驅動器輸入電源	DC24V±10% 1.4A(MAX)		DC24V±10%	DC24V±5%
	Pigtail	HR10A-10J-12P(73) (廣瀨電機株式會社)		馬達：43025-1000 (MOLEX) 或1-794617-0 (TE Connectivity) 感應器：HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機株式會社)	馬達：DF62B-13EP-2.2C (廣瀨電機株式會社) 感應器：HR10A-7P-6P(73) (廣瀨電機株式會社)
	Panel Mount	HR10A-10R-12P(73) (廣瀨電機株式會社)		馬達：43025-1000 (MOLEX) 或1-794617-0 (TE Connectivity) 感應器：HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社)	馬達：DF62B-13EP-2.2C (廣瀨電機株式會社) 感應器：HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社)
感應器基板	接收側款型	HR10A-10P-12S(73) (廣瀨電機株式會社)		馬達：43020-1000 (MOLEX) 或1-794615-0 (TE Connectivity) 感應器：HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機株式會社)	馬達：DF62C-13S-2.2C (廣瀨電機株式會社) 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	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			
組合	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)			

※1 2軸測角滑台 (KAW) 電氣規格相同。

※2 馬達單體性能詳情見▶P.1-213~

※3 款型為駿河精機獨創管理型式

針排列・結線圖

馬達代碼		KGW系列													
C・G	馬達／感應器通用	【針排列(共通)】 Pigtail規格聯接頭款型：HR10A-10J-12P(73) (HRS) Panel Mount規格聯接頭款型：HR10A-10R-12P(73) (HRS) 	【結線圖(共通)】 												
		【接收方纜線】型式：CC030VA2R2(3m)/CC050VA2R2(5m)※可動用  Driver side Connector:43025-1000(Molex) or 1-794617-0(TE Connectivity) Motor side Connector:43020-1000(Molex) or 1-794615-0(TE Connectivity) 3m, 5m	<感應器(共通)> 【接收方纜線】型式：HR10AP-S-SB-6-□(□是長度)※固定用 Sensor side Connector (Female): HR10A-7P-6S (73) (HRS) ULAWM20276 AWG28 3P Black  2m +50 -0 mm, 3m +50 -0 mm, 5m +150 -0 mm *The shields are connected with the connector shell. <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>	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-														
PA	馬達	【接收方纜線】型式：CC030VA2R2(3m)/CC050VA2R2(5m)※可動用  Driver side Connector:43025-1000(Molex) or 1-794617-0(TE Connectivity) Motor side Connector:43020-1000(Molex) or 1-794615-0(TE Connectivity) 3m, 5m													
ZA	馬達	【接收方纜線】型式：CC030VZ2R2(3m)/CC050VZ2R2(5m)※可動用  Driver side Connector:55100-0670(Molex) Motor side Connector:DF62C-13S-2.2C(HIROSE ELECTRIC) Driver side Connector:J11DF-06V-KX (J.S.T.MFG.) 3m, 5m	【針排列】 Pigtail規格聯接頭款型：HR10A-7J-6P(73) (HRS) Panel Mount規格聯接頭款型：HR10A-7R-6P(73) (HRS)  【結線圖】 												

馬達・電氣規格(EtherCAT對應馬達/AC伺服馬達)

馬達代碼		EA	UG	UA
馬達規格 (※2)	滑台款型(※1)	KGW04/KGW06		AC伺服馬達
	類型	AC伺服馬達		AC伺服馬達
	特徵	高速		高速
	款型(※3)	STM28W100A		HG-KR053
	電磁制動	—		—
	製造商	駿河精機有限公司		三菱電機株式會社
	步級角度	0.36°(1000P/R時)		絕對型・增量型共用 22位編碼器(分辨率:4194304P/R)※5
	質量	0.12kg		0.34kg
	馬達尺寸	□尺碼	□38mm	□40mm
		L尺碼	72mm	66.4mm
	激磁最大靜止轉矩	0.085N・m		—
	最大轉矩	—		0.56N・m
聯接頭	推薦驅動器款型	DS1000A-EC-28		MR-J4-10A
	驅動器輸入電源	DC24V±10%		三相・單相AC200-240V 50/60Hz
	Pigtail	馬達: B06B-ZESK-D (JST) 編碼器: SM08B-GHS-TB (JST) 感應器: HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機株式會社) 驅動器/O外罩: PUDP-24V-S 驅動器/O接觸: SPUD-002T-P0.5	馬達: 172167-1 (TE Connectivity) 編碼器: 172169-1 (TE Connectivity) 感應器: HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機株式會社)	馬達: 製造商標準 編碼器: 製造商標準 感應器: HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機株式會社)
	Panel Mount	馬達: B06B-ZESK-D (JST) 編碼器: SM08B-GHS-TB (JST) 感應器: HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社) 驅動器/O外罩: PUDP-24V-S 驅動器/O接觸: SPUD-002T-P0.5	馬達: 172167-1 (TE Connectivity) 編碼器: 172169-1 (TE Connectivity) 感應器: HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社)	馬達: 製造商標準 編碼器: 製造商標準 感應器: HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機株式會社)
感應器基板	接收側款型	馬達: ZER-06V-S (JST) 編碼器: GHR-08V-S (JST) 感應器: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機株式會社)	馬達: 172159-1 (TE Connectivity) 編碼器: 172161-1 (TE Connectivity) 感應器: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機株式會社)	馬達: JN4FT04S1-R (JST) 編碼器: 1674320-1 (TE Connectivity) 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	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)		—

※1 ※2 ※3 P.C-043參照

※4 選配項目的編碼器纜線為增量型系統用。

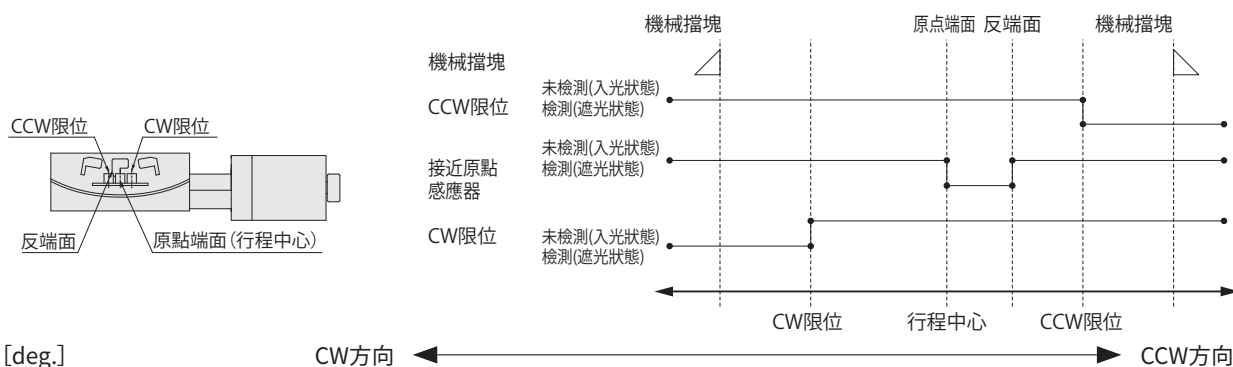
※5 若是建構絕對型系統的話, 放大器需要搭載電池。

針排列・結線圖

馬達代碼	馬達・編碼器	感應器 (共通)
EA	馬達 【接收方纜線】型式: D214-3-3R2(3m)/D214-3-5R2(5m)※可動用 Driver side Connector: PAP-04V-S(J.S.T.MFG.) Contact: SPHD-002T-P0.5(J.S.T.MFG.) Motor side Connector: ZER-06V-S(J.S.T.MFG.) Contact: SZE-002T-P0.3(J.S.T.MFG.) ORP-0.250X2P(2464) (Oki Electric Cable Co.,Ltd) 3m, 5m	【接收方纜線】型式: HR10AP-S-SB-6-□ (□是長度)※固定用 Sensor side Connector (Female): HR10A-7P-6S (73) (HRS) ULAWM20276 AWG28 3P Black 2m ^{+50 -0} mm, 3m ^{+50 -0} mm, 5m ^{+150 -0} mm *The shields are connected with the connector shell. Pin Signals 1 CWLS 2 CCWLS 3 ORG 4 NORG 5 V+ 6 V- Shield
	編碼器 【接收方纜線】型式: D214-3-3RE2(3m)/D214-3-5RE2(5m)※可動用 Driver side Connector: PUDP-10V-S(J.S.T.MFG.) Contact: SPUD-002T-P0.5(J.S.T.MFG.) Motor side Connector: GHR-08V-S(J.S.T.MFG.) Contact: SSHL-002T-P0.2(J.S.T.MFG.) ORP-0.250X4P(SB)(2464)(2464) (Oki Electric Cable Co.,Ltd) 3m, 5m	
UG	馬達 【接收方纜線】型式: MFMCA0030EED(3m)/MFMCA0050EED(5m)※可動用	【針排列】 Pigtail規格聯接頭款: HR10A-7J-6P(73) (HRS) Panel Mount規格聯接頭款型: HR10A-7R-6P(73) (HRS) 1 2 3 4 5 6 Sensor substrate 1 CWLS output 2 CCWLS output 3 ORG output 4 N.C. 5 Power input V+ 6 Power input GND Regulator Vin Vout GND
	編碼器 【接收方纜線】型式: MFECA0030EAD(3m)/MFECA0050EAD(5m)※固定用	
UA	馬達 【接收方纜線】型式: SVPM-J3HF1-B-□-02S ※可動用 Loose wire on the servo amplifier side Motor side Connector: JN4FT04S1-R (JAE) NA3CTR-18-4(MISUMI) ULAWM2517 AWG18 200mm 3m ^{+30 -0} mm, 5m ^{+150 -0} mm	【結線圖】 1 2 3 4 5 6 Sensor substrate 1 CWLS output 2 CCWLS output 3 ORG output 4 N.C. 5 Power input V+ 6 Power input GND Regulator Vin Vout GND
	編碼器 【接收方纜線】型式: SVEM-J3HF1-B-□ ※可動用 Servo amplifier side Receptacle: 36210-0100FD (3M) ShellKit: 36310-3200-008 (3M) Motor (encoder) side Connector: 1674320-1 (TE Connectivity) NAMFSB-23-3P (MISUMI) ULAWM2576 AWG23 3m ^{+50 -0} mm, 5m ^{+150 -0} mm *The load drawer	

測角滑台：KGW04/KAW04/KGW06/KAW06系列

時序圖



	座標基準	CW極限	原點端面 行程中心	反端面	CCW極限
KGW04040T(M)	原點回歸	8.5	0	2.5	8.5
KGW04060T(M)	原點回歸	6.5	0	2.1	6.5
KGW06050T(M)	原點回歸	10.5	0	2.5	10.5
KGW06075T(M)	原點回歸	8.3	0	1.8	8.3
KGW06100T(M)	原點回歸	6.3	0	1.4	6.3
KGW06125T(M)	原點回歸	5.2	0	1.1	5.2

※原點回歸為使用DS102/DS112系列控制器進行原點回歸類型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。

原點回歸方法

我社的自動滑台根據款型感應器的規格有所不同。因此，原點回歸方法亦分為多種類型，需要根據使用的滑台款型正確選擇回歸類型。如選擇了錯誤的類型，可能導致回歸動作不正確或無法回歸原點。敬請遵循以下「推薦原點回歸方法」，選擇適合您使用的滑台款型的原點回歸類型。

■ KGW04/KGW60 推薦原點回歸方法 原點回歸隊列 ▶ P.1-201~

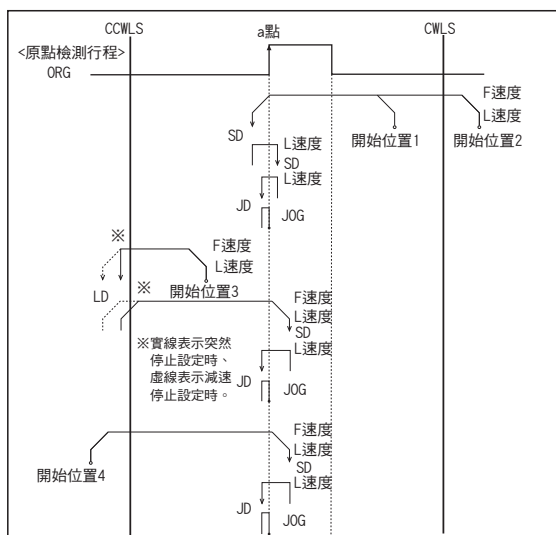
類型 3：對CCW方向進行檢出，對ORG信號的CCW側邊緣進行檢出工程。

類型 4：對CW方向進行檢出，對ORG信號的CW側邊緣進行檢出工程。

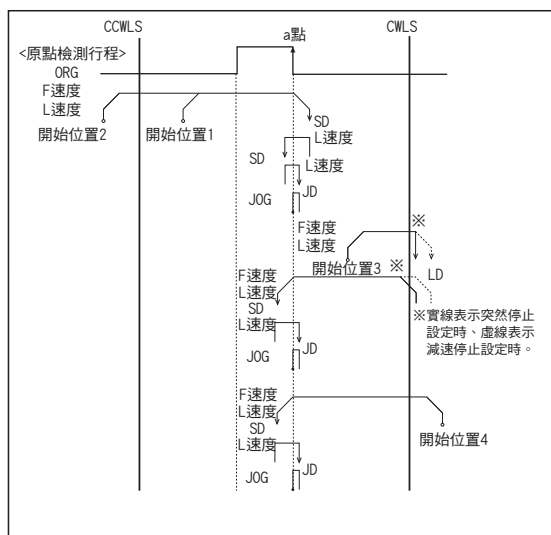
類型 9：類型3執行後，對TIMING信號的CCW側邊緣進行檢出工程。

類型 10：類型4執行後，對TIMING信號的CW側邊緣進行檢出工程。

【類型3】



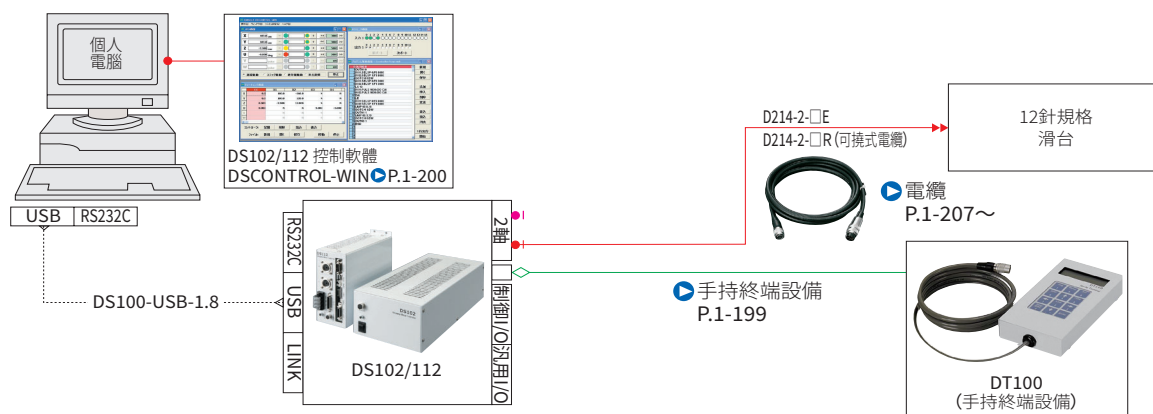
【類型4】



連接示例 使用我們的控制器

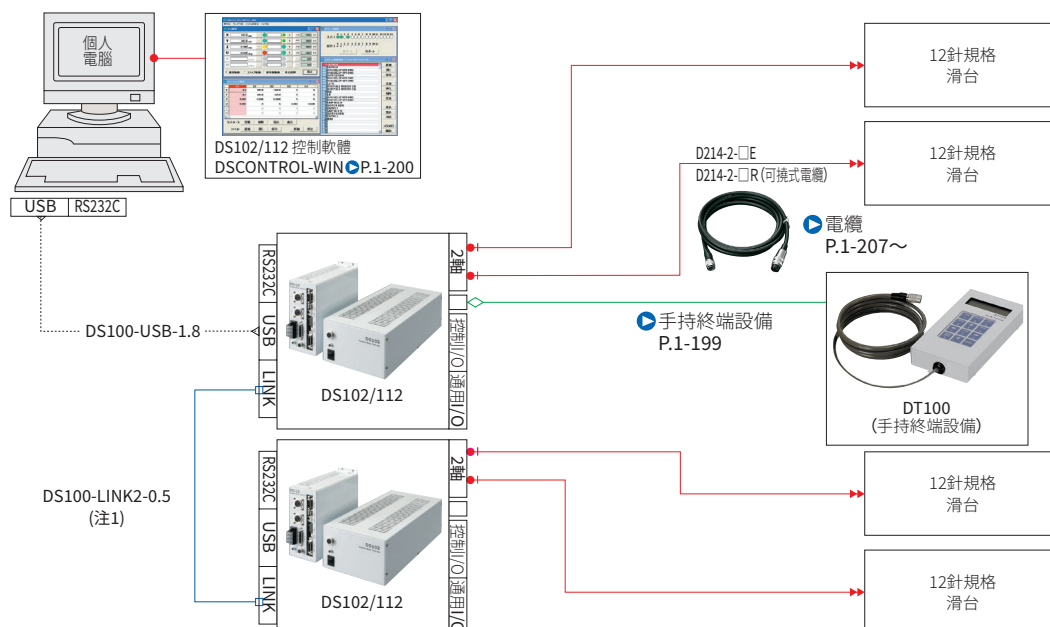
■ 連接示例1 自動滑台1軸：手持終端設備(使用控制軟件)時

※PC 和控制器之間的 USB 電纜連接



■ 連接示例2 自動滑台4軸：手持終端設備(使用控制軟件)時

※PC 和控制器之間的 USB 電纜連接



(注1) 使用連結功能，最多可與3台控制器連接(最多6軸控制)使用。

■ 接統例3 從 PLC I/O 單元控制時

※PC 和控制器之間的 USB 電纜連接

