

旋轉滑台 φ39/φ59/□40/□60:KRW04/KRW06

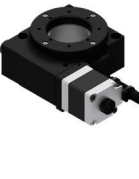
KRW04360T-LC



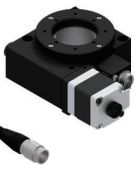
KRW04360M-LC



KRW06360T-LC



KRW06360M-LC



KRW06360T-LC-Z



RoHS

對應
無馬達

垂直規格(Z)不包含。

商品圖片僅供參考。

KRW 04 360 M □ - □ C - □ - □
1 2 3 4 5 6 7 8
PA - □
6 7

● 纜線 P.1-207~
● 電氣規格見 P.C-055~

1 滑台面尺寸

04	φ39mm(□40mm)
06	φ59mm(□60mm)

※ 括號內方形 (滑台面形狀) 規格尺寸

2 移動量

360	360°
-----	------

3 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

4 滑台面形狀

代碼	規格
無記號	圓形
S	方形

5 馬達位置規格

代碼	規格
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

8 安裝

代碼	規格
無記號	水平
Z	垂直

※ Z: φ59mm/ 僅支持標準馬達規格

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
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
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		
			PA/ZA/EA/UG/UA			PA/ZA	EA/UG/UA	PA/ZA	EA/UG/UA
電纜	馬達	無	2m	3m	5m	3m		5m	
	感應器				3m		5m		
	馬達				3m		5m		
	編碼器					—	3m	—	5m
驅動器 (放大器)			無			有			

選擇例

規格	滑台面尺寸 06:φ59mm	+	連接頭規格 M:Panel Mount	+	滑台面形狀 無記號:圓形	+	馬達位置規格 L:L位置	+	馬達選項 C:標準	+	纜線選項 B:2m單邊散線
----	-------------------	---	------------------------	---	-----------------	---	-----------------	---	--------------	---	------------------

▷ KRW06360M-LC-B

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

直接驅動

φ 39

φ 40

φ 59

φ 60

φ 75

φ 100

φ 180

其他

規格

SPEC							
款型	KRW04360T-LC	KRW04360M-LC	KRW06360T-LC	KRW06360M-LC	KRW06360T-LC-Z	KRW06360M-LC-Z	
(左右相反)	KRW04360T-RC	KRW04360M-RC	KRW06360T-RC	KRW06360M-RC	KRW06360T-RC-Z	KRW06360M-RC-Z	
機械規格	移動量	360°					
	滑台面尺寸(※1)	φ39mm (40×40mm)		φ59mm (60×60mm)			
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount	Pigtail	Panel Mount	Pigtail	Panel Mount
	移動結構(減速比)	蝸桿傳動(1/120)		蝸桿傳動(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	0.42kg	0.39kg	0.62kg	0.59kg	0.72kg	0.69kg	
分辨率/脈衝	0.006°		0.004°				
MAX速度	30°/sec		20°/sec				
精度規格	定位精度	0.05°以內					
	反復定位精度	±0.01°以內					
	耐荷重	3kgf【29.4N】			1kgf【9.8N】		
	力矩剛性	0.74"/N・cm		0.2"/N・cm			
	空轉	0.05°以內					
	背隙	0.1°以內		0.05°以內			
	平行度	50μm以內					
	偏芯量	5μm以內					
	面振動量	30μm以內					
	感應器	極限感應器	—				
原點感應器		有					
狹縫原點感應器		—					
附屬螺絲(六角帶孔螺釘)	M3—30 3個		M4—30 3個		M4—6 4個		

※ 配置因馬達不同會有變化。

※1 括號中的數字是滑台面尺寸,選擇時滑台面形狀選項:方形(S)。

分辨率・MAX速度・自重

馬達代碼		C	G
規格		標準	高分辨率
馬達款型 ※1		C005C-90215P-1	PK523HPMB-C1
步級角度		0.72°	0.36°
分辨率/脈衝	KRW04	0.006°	0.003°
	KRW06	0.004°	0.002°
MAX速度	KRW04	30°/sec	
	KRW06	20°/sec	
自重	KRW04360T (Pigtail)	0.42kg	
	KRW04360M (Panel Mount)	0.39kg	
	KRW06360T (Pigtail)	0.62kg	
	KRW06360M (Panel Mount)	0.59kg	
	KRW06360T-Z (Pigtail)	0.72kg	—
	KRW06360M-Z (Panel Mount)	0.69kg	—

馬達代碼		PA	ZA	EA	UG	UA
規格		αSTEP (AR)	αSTEP (AZ)	EtherCAT對應	MINAS A6	J4
馬達款型 ※1		ARM24SAK	AZM24AK	STM28W100A	MSMF5AZL1A2	HG-KR053
分辨率/脈衝	KRW04	0.003° (1000P/R設定時)			23位編碼器 (8388608P/R) ※2	22位編碼器 (4194304P/R) ※3
	KRW06	0.002° (1000P/R設定時)				
MAX速度	KRW04	30°/sec				
	KRW06	20°/sec				
自重	KRW04360T (Pigtail)	0.46kg	0.46kg	0.43kg	0.63kg	0.65kg
	KRW04360M (Panel Mount)	0.43kg	0.43kg	0.40kg	0.60kg	0.62kg
	KRW06360T (Pigtail)	0.66kg	0.66kg	0.63kg	0.83kg	0.85kg
	KRW06360M (Panel Mount)	0.63kg	0.63kg	0.60kg	0.80kg	0.82kg

※1 款型為駿河精機獨創管理型。

※2 選配項目的編碼器纜線為增量型系統用。

※3 若是建構絕對型系統的話,放大器需要搭載電池。

自動旋轉

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

直接驅動

φ 39

φ 40

φ 59

φ 60

φ 75

φ 100

φ 180

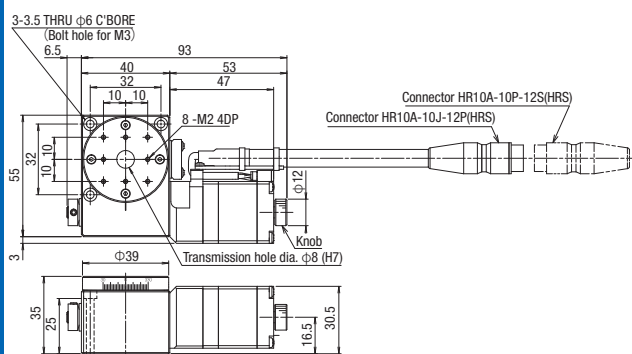
其他

C
048

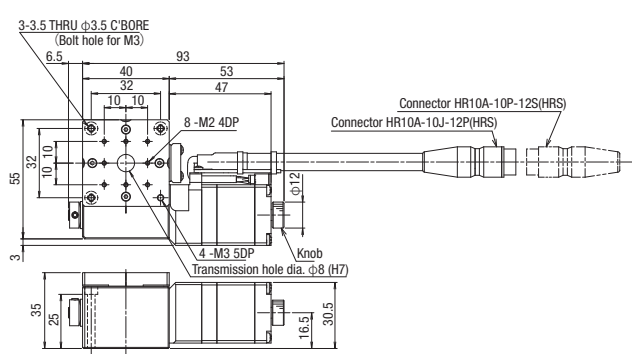
旋轉滑台 $\phi 39/\phi 59/\square 40/\square 60$:KRW04/KRW06

外形尺碼圖

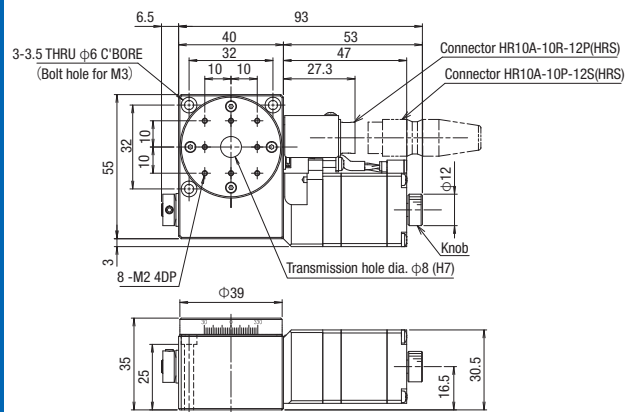
KRW04360T-LC



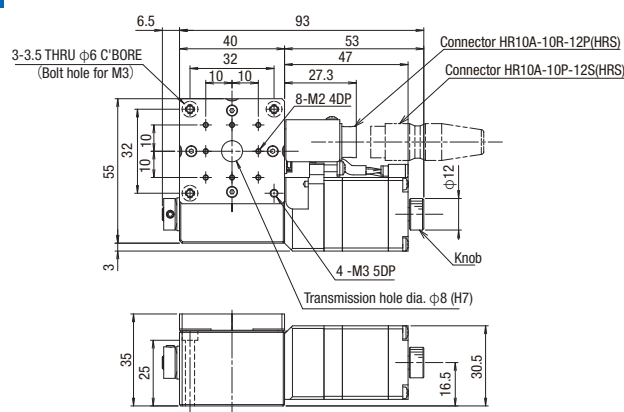
KRW04360TS-LC



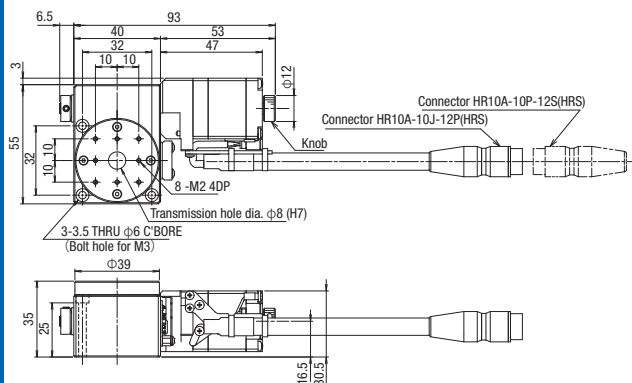
KRW04360M-LC



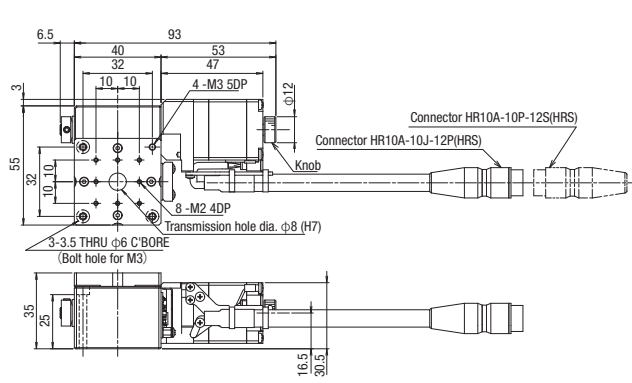
KRW04360MS-LC



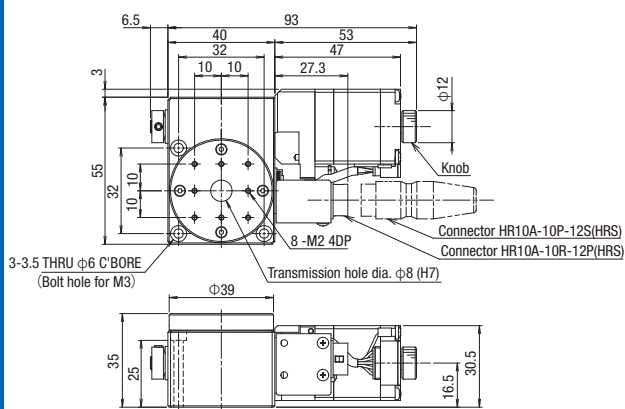
KRW04360T-RC



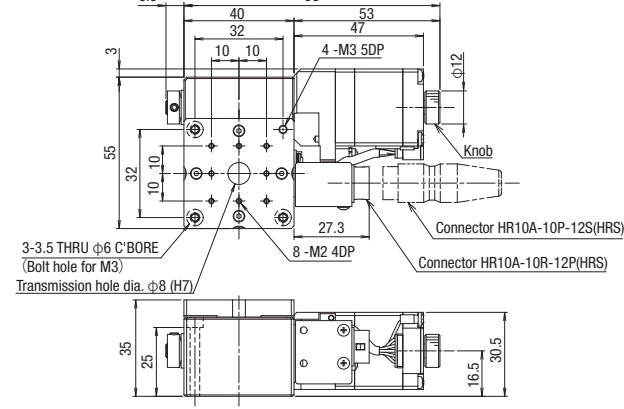
KRW04360TS-RC



KRW04360M-RC



KRW04360MS-RC



自動旋轉

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

直接驅動

$\phi 39$

$\phi 40$

$\phi 59$

$\phi 60$

$\phi 75$

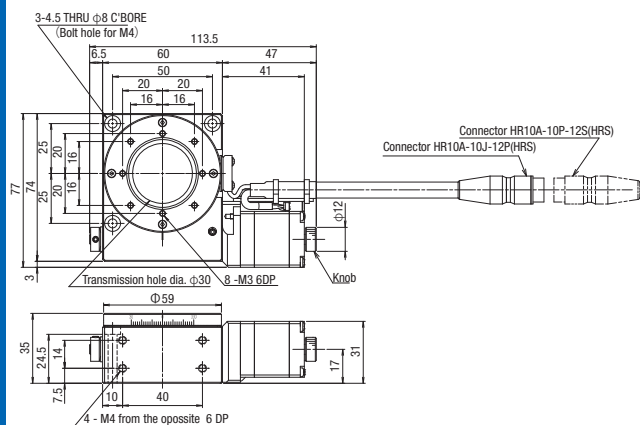
$\phi 100$

$\phi 180$

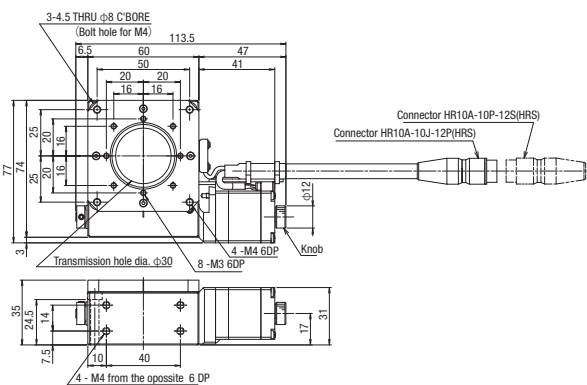
其他

外形尺碼圖

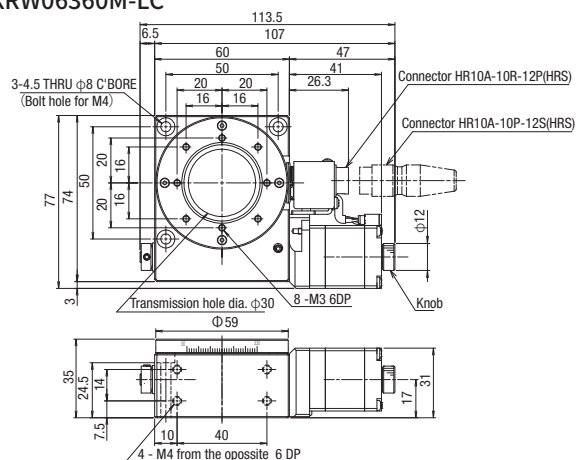
KRW06360T-LC



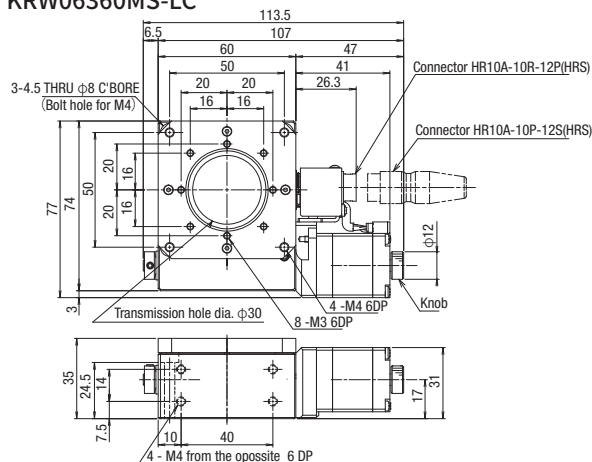
KRW06360TS-LC



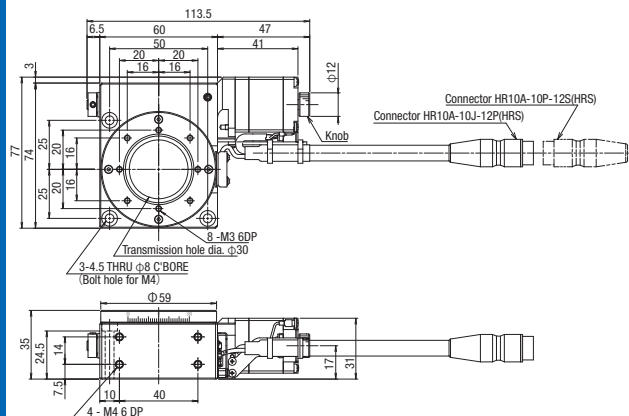
KRW06360M-LC



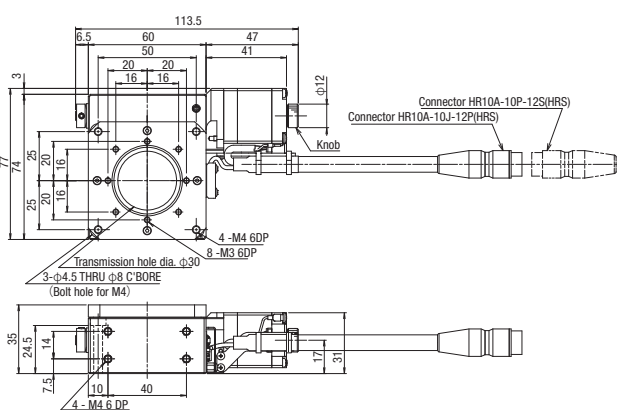
KRW06360MS-LC



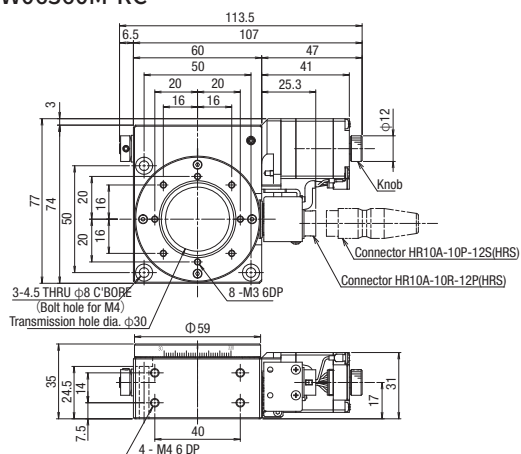
KRW06360T-RC



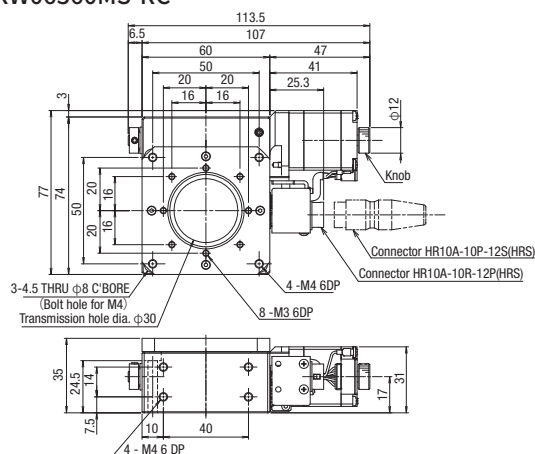
KRW06360TS-RC



KRW06360M-RC



KRW06360MS-RC



自動旋轉

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

直接驅動

$\phi 39$

$\phi 40$

$\phi 59$

$\phi 60$

$\phi 75$

$\phi 100$

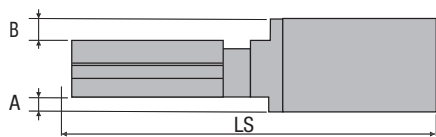
$\phi 180$

其他

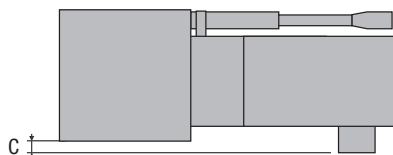
C
050

外形尺碼圖

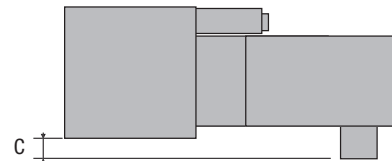
側視圖



頂視圖 連接頭：T (Pigtail)



頂視圖 連接頭：M (Panel Mount)



C 標準馬達

馬達款型 C005C-90215P-1

G 高分辨率

馬達款型 PK523HPMB-C1

款型	滑台面尺寸	馬達	馬達尺寸	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KRW04360*-C	φ39/□40	C	□28	—	—	3	99.5
KRW04360*-G		G					
KRW06360*-C	φ59/□60	C	□28	—	—	3	113.5
KRW06360*-G		G					

PA αSTEP(AR系列)

馬達款型 ARM24SAK

ZA αSTEP(AZ系列)

馬達款型 AZM24AK

款型	滑台面尺寸	馬達	馬達尺寸	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KRW04360*-PA	φ39/□40	PA	□28	—	—	8.5	112.5
KRW04360*-ZA		ZA				13	122
KRW06360*-PA	φ59/□60	PA	□28	—	—	8.5	126.5
KRW06360*-ZA		ZA				13	136

EA EtherCAT對應馬達

馬達款型 STM28W100A

款型	滑台面尺寸	馬達	馬達尺寸	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KRW04360*-EA	φ39/□40	EA	□28	—	—	8.9	127.8
KRW06360*-EA	φ59/□60						141.8

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	滑台面尺寸	馬達	馬達尺寸	A(mm)	B(mm)	C(mm)	LS(mm)
KRW04360*-UG	φ39/□40	UG	□38	2.5	0.5	21	154.5
KRW04360*-UA		UA	□40	4.2	2	17.8	148.9
KRW06360*-UG	φ59/□60	UG	□38	2	1	21	169
KRW06360*-UA		UA	□40	3.7	2.5	17.8	163.4

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

直接驅動

φ39

φ40

φ59

φ60

φ75

φ100

φ180

其他

旋轉滑台 φ39/φ59/□40/□60：KRW04/KRW06

自動旋轉

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

直接驅動

φ39

φ40

φ59

φ60

φ75

φ100

φ180

其他

馬達選項

- C

標準馬達

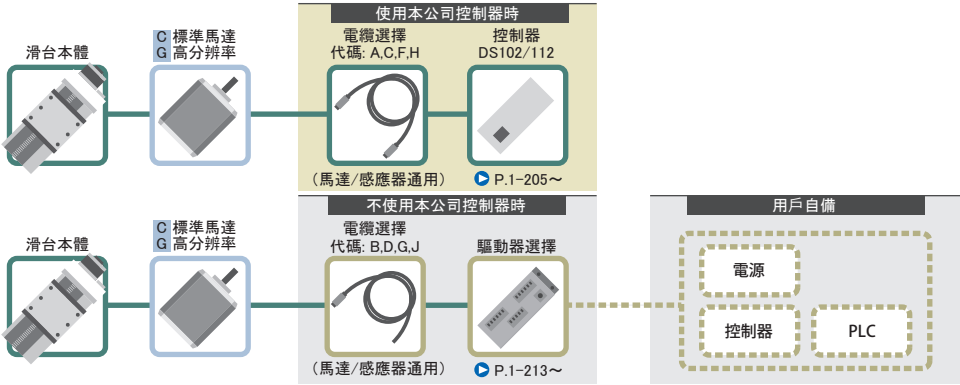
馬達款型

C005C-90215P-1
- G

高分辨率

馬達款型

PK523HPMB-C1



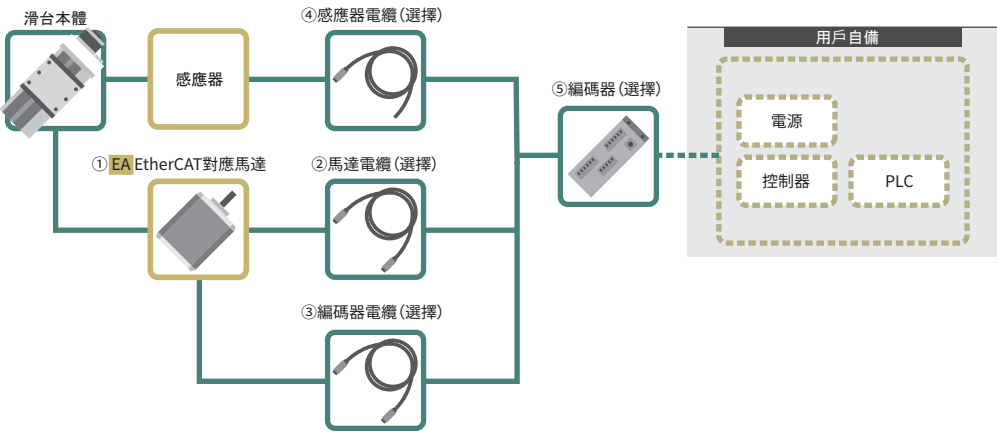
馬達選項

- EA

EtherCAT對應馬達

馬達款型

STM28W100A

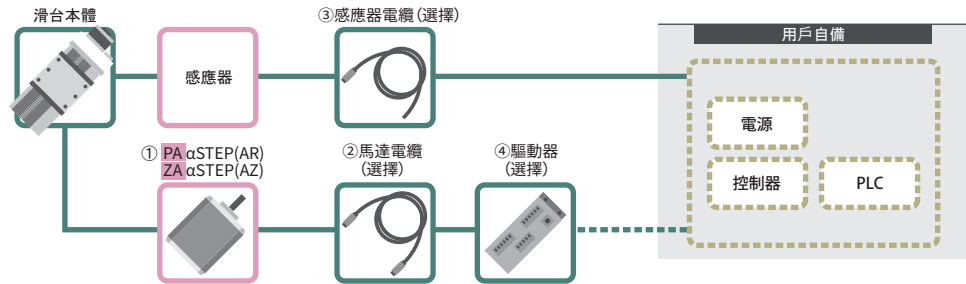


代碼	①馬達款型	②馬達電纜選擇	③編碼器電選擇	④感應器電纜選擇	⑤驅動器選擇
EA	STM28W100A	3A：D214-3-3R2 5A：D214-3-5R2 無記號・3・5：無隨貨附	3A：D214-3-3RE2 5A：D214-3-5RE2 無記號・3・5：無隨貨附	3A・3：HR10AP-S-SB-6-3 5A・5：HR10AP-S-SB-6-5 無記號：HR10AP-S-SB-6-2	3A・5A：DS1000A-EC-28 無記號・3・5：無隨貨附

馬達選項

PA αSTEP (AR系列)
馬達款型
ARM24SAK

ZA αSTEP (AZ系列)
馬達款型
AZM24AK

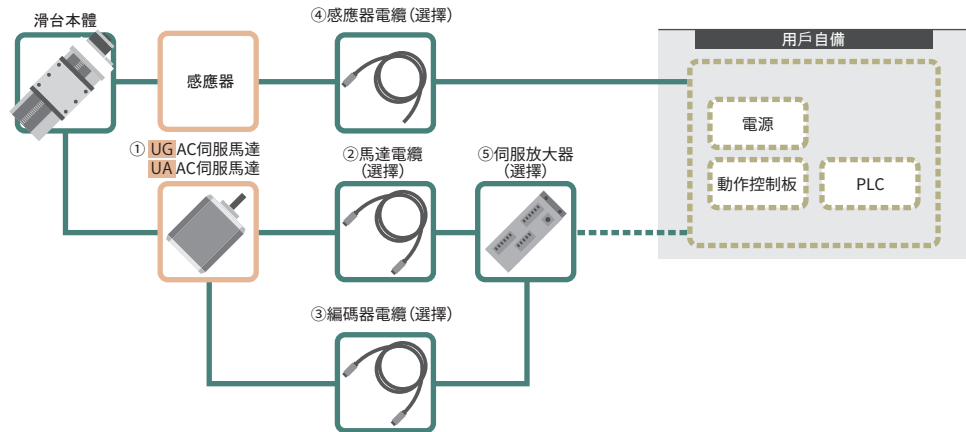


代碼	①馬達款型	②馬達電纜選擇	③感應器電纜選擇	④驅動器選擇
PA	ARM24SAK	3A : CC030VA2R2 5A : CC050VA2R2 無記號・3・5 : 無隨貨附	3A・3 : HR10AP-S-SB-6-3 5A・5 : HR10AP-S-SB-6-5 無記號 : HR10AP-S-SB-6-2	3A・5A : ARD-K 無記號・3・5 : 無隨貨附
ZA	AZM24AK	3A : CC030VZ2R2 5A : CC050VZ2R2 無記號・3・5 : 無隨貨附		3A・5A : AZD-K 無記號・3・5 : 無隨貨附

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 : MFCEA0030EAD 5A : MFCEA0050EAD 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

自動旋轉

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

直接驅動

φ39

φ40

φ59

φ60

φ75

φ100

φ180

其他

C

054

電氣規格:KRW04/KRW06

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		KRW04/KRW06			
馬達規格 (※1)	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 (※2)	C005C-90215P-1		ARM24SAK	AZM24AK
	製造商	東方馬達株式會社			
	步級角度	0.72°		0.36°	
	質量	0.11kg		0.15kg	0.15kg
	馬達尺寸	□28mm			
	□尺碼				
	L尺碼	37mm		45mm	54.5mm
	激磁最大靜止轉矩	0.048N・m		0.055N・m	0.095N・m
聯接頭	Pigtail	HR10A-10J-12P(73) (廣瀨電機)		馬達: 43025-1000 (MOLEX) 或1-794617-0 (TE Connectivity) 感應器: HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機)	馬達: DF62B-13EP-2.2C (廣瀨電機) 感應器: HR10A-7J-6P(73) (廣瀨電機)
	Panel Mount	HR10A-10R-12P(73) (廣瀨電機)		馬達: 43025-1000 (MOLEX) 或1-794617-0 (TE Connectivity) 感應器: HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機)	馬達: DF62B-13EP-2.2C (廣瀨電機) 感應器: HR10A-7R-6P(73) (廣瀨電機)
	接收側款型	HR10A-10P-12S(73) (廣瀨電機)		馬達: 43020-1000 (MOLEX) 或1-794615-0 (TE Connectivity) 感應器: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機)	馬達: DF62C-13S-2.2C (廣瀨電機) 感應器: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機)
	推薦驅動器款型	CVD507-K-A9		ARD-K	AZD-K
感應器基板	驅動器輸入電源	DC24V±10% 1.4A(MAX)		DC24V±10%	DC24V±5%
	極限感應器				
	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35mA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)			

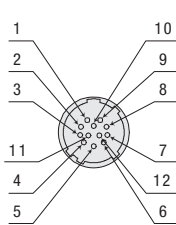
※1 馬達單體性能詳情見P.1-213～
※2 款型為駿河精機獨創管理款型

針排列・結線圖

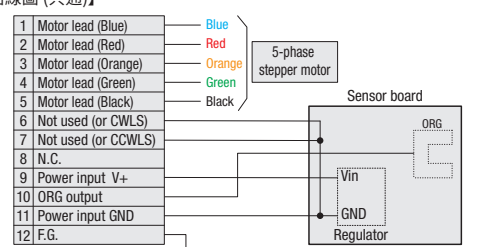
C・G

馬達感應器通用

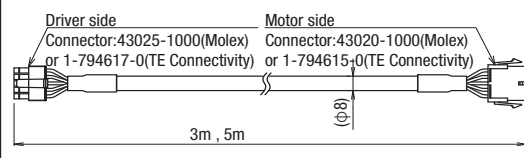
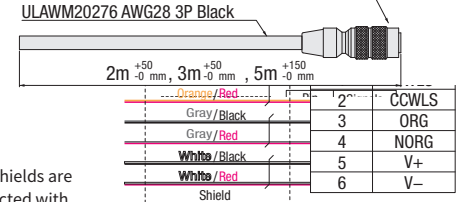
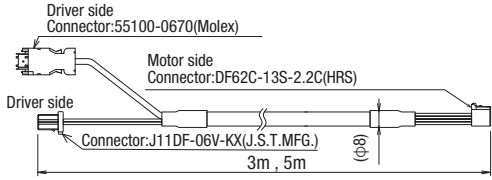
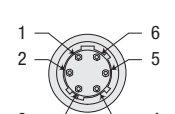
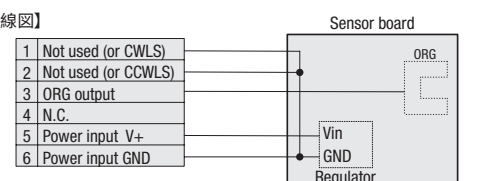
【針排列(共通)】
Pigtail規格聯接頭款型: HR10A-10J-12P(73) (HRS)
Panel Mount規格聯接頭款型: HR10A-10R-12P(73) (HRS)



【結線圖(共通)】



6pin,7pin連接到傳感器板內部的GND。6pin,7pin如果不用,建議絕緣或者接GND。

馬達代碼	馬達・編碼器	感應器(共通)
PA	【接收方纜線】款型: CC030VA2R2(3m)/CC050VA2R2(5m)※可動用 	【接收方纜線】款型: HR10AP-S-SB-6-□ (□是長度)※固定用 Sensor side Connector (Female): HR10A-7P-6S (73) (HRS) ULAWM20276 AWG28 3P Black  *The shields are connected with the connector shell.
ZA	【接收方纜線】款型: CC030VZ2R2(3m)/CC050VZ2R2(5m)※可動用 	【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】  1pin,2pin連接到傳感器板內部的GND。1pin,2pin如果不用,建議絕緣或者接GND。

馬達・電氣規格 (EtherCAT對應馬達/AC伺服馬達)

馬達代碼		EA	UG	UA
滑台款型			KRW04/KRW06	
馬達規格 (※1)	類型	2相閉環控制步進馬達	AC伺服馬達	AC伺服馬達
	特徵	防失步,增量式,EtherCAT	高速	高速
	款型(※2)	STM28W100A	MSMF5AZL1A2	HG-KR053
	製造商	駿河精機有限公司	Panasonic	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23位編碼器 (分辨率: 8388608P/R) ※3	絕對型・增量型共用22位編碼器 (分辨率: 4194304P/R) ※4
	質量	0.12kg	0.32kg	0.34kg
	馬達尺寸	□尺碼	□38mm	□40mm
		L尺碼	59.3mm	66.4mm
	激磁最大靜止轉矩	0.085N・m	—	—
	最大轉矩	—	0.48N・m	0.56N・m
聯接頭	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) 驅動器I/O外罩: PUDP-24V-S 驅動器I/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)	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)
	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) 驅動器I/O外罩: PUDP-24V-S 驅動器I/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)	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)
	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)	馬達: 172159-1 (TE Connectivity) 編碼器: 172161-1 (TE Connectivity) 感應器: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機)	馬達: JN4FT04SJ1-R (JST) 編碼器: 1674320-1 (TE Connectivity) 感應器: HR10A-7P-6S(73) (廣瀨電機)
	極限感應器	—	—	—
感應器基板	原點感應器	—	—	—
	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35mA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 馬達單體性能詳情見P.1-213~

※2 款型為駿河精機獨創管理款型

※3 選配項目的編碼器續線為增量型系統用。

※4 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】款型: 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-0.2SQX2P(2464) (Oki Electric Cable Co., Ltd) 3m, 5m	【接收方纜線】款型: HR10AP-S-SB-□ (□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 Orange/Red 2 CCWLS Gray/Black 3 ORG Gray/Red 4 NORG White/Black 5 V+ White/Red 6 V- Shield *The shields are connected with the connector shell.
	編碼器 【接收方纜線】款型: 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: SSSL-002T-P0.2 (J.S.T.MFG.) ORP-0.2SZX4P(SB)(2464) (Oki Electric Cable Co., Ltd) 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) 1 2 3 4 5 6
UG	馬達 【接收方纜線】款型: MFMCA0030EED(3m)/MFMCA0050EED(5m)※可動用 Loose wire on the servo amplifier side NA3CTR-18-4 (MISUMI) ULAWM2517 AWG18 +30 +150 3m -0 mm, 5m -0 mm 200mm	【結線圖】 Sensor board 1 Not used (or CWLS) 2 Not used (or CCWLS) 3 ORG output 4 N.C. 5 Power input V+ 6 Power input GND Vin GND Regulator
	編碼器 【接收方纜線】款型: MFECA0030EAD(3m)/MFECA0050EAD(5m)※固定用 3m, 5m	1pin, 2pin 連接到感應器板內部的GND。 1pin, 2pin 如果不用, 建議絕緣或者接GND。
UA	馬達 【接收方纜線】款型: SVPM-J3HF1-B-□-02S※可動用 Motor side Connector: JN4FT04SJ1-R (JAE) Loose wire on the servo amplifier side NA3CTR-18-4 (MISUMI) ULAWM2517 AWG18 +30 +150 3m -0 mm, 5m -0 mm 200mm	
	編碼器 【接收方纜線】款型: SVEM-J3HF1-B-□※可動用 Motor (encoder) side Connector: 1674320-1 (TE Connectivity) Servo amplifier side Receptacle: 36210-0100FD (3M) Shell Kit: 36310-3200-008 (3M) NAMFSB-23-3P (MISUMI) ULAWM2576 AWG23 +50 +150 3m -0 mm, 5m -0 mm * The load drawer	

電氣規格：KRW04/KRW06

時序圖

原點檢出刻度位置 [deg.]	
KRW04360T(M)-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)
KRW06360T(M)-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)

※原點回歸為使用DS102/DS112系列控制器進行原點回歸類型4時 (DS102/DS112為5相電機專用產品)
※坐標為設計上的數值。 實際可能發生±0.5deg.左右尺碼誤差。

原點檢出刻度位置 [deg.]	
KRW04360T(M)-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)
KRW06360T(M)-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)

※原點回歸為使用DS102/DS112系列控制器進行原點回歸類型3時 (DS102/DS112為5相電機專用產品)
※坐標為設計上的數值。 實際可能發生±0.5deg.左右尺碼誤差。

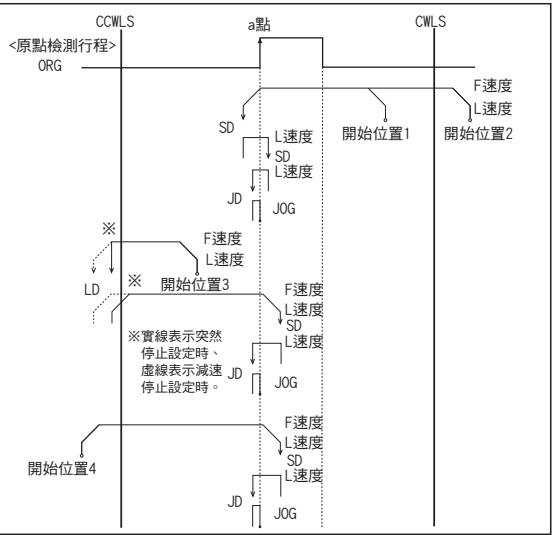
原點回歸方法

我社の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。

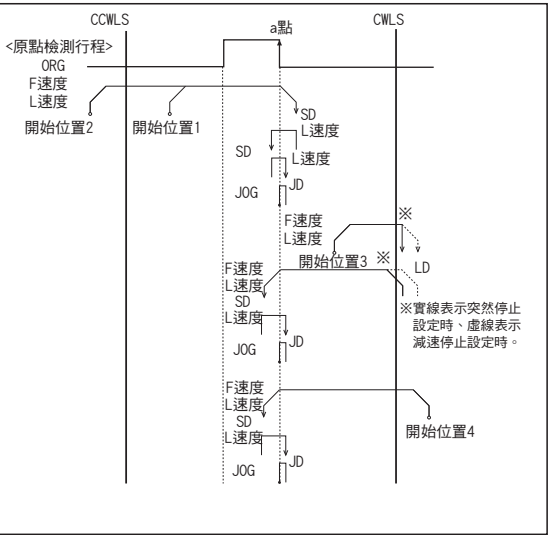
■KRW04360/KRW06360 推薦原點回歸方法 原點回歸隊列 ▶P.1-201～

- 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】



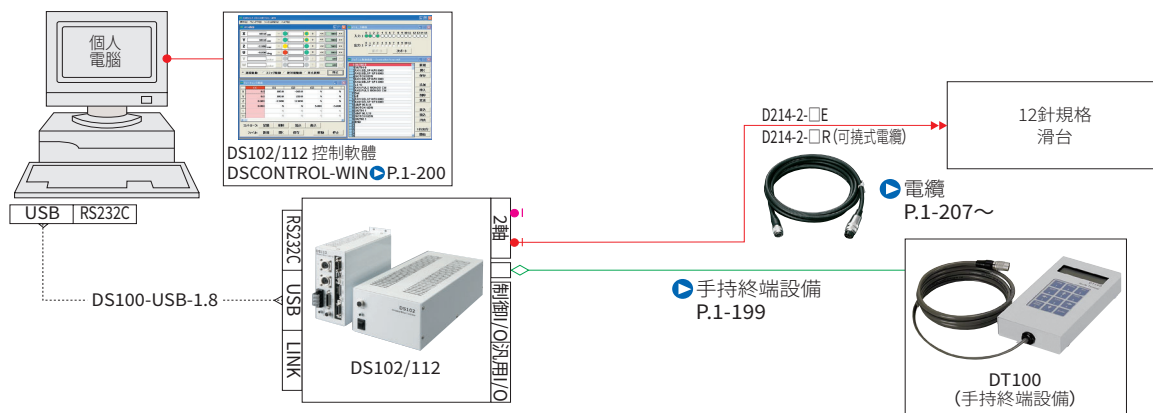
【類型4】



連接示例 使用我們的控制器

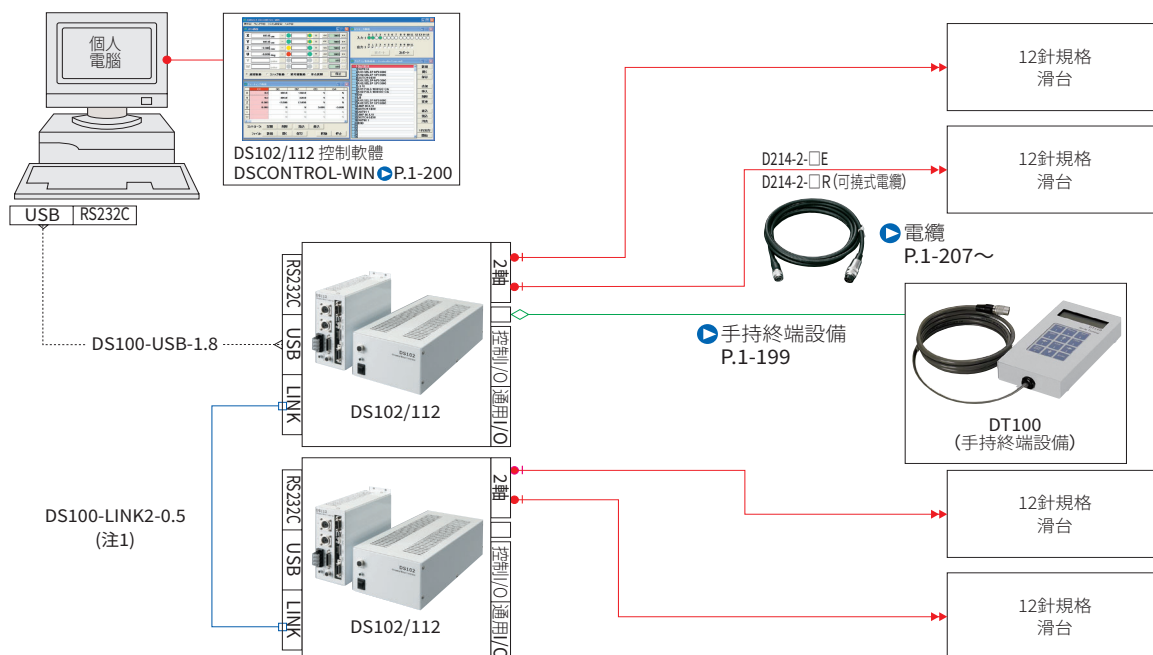
■ 連接示例1 自動滑台1軸：手持終端設備(使用控制軟件)時

※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

