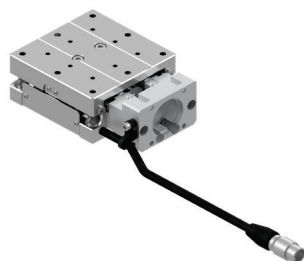


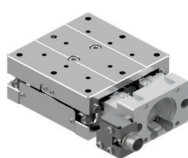
X軸直線滾珠導軌：KXG06020V

RoHS

KXG06020TV-P28



KXG06020MV-P28



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-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

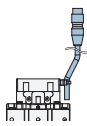
KXG06020TV-P28 -

1

2

3

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

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

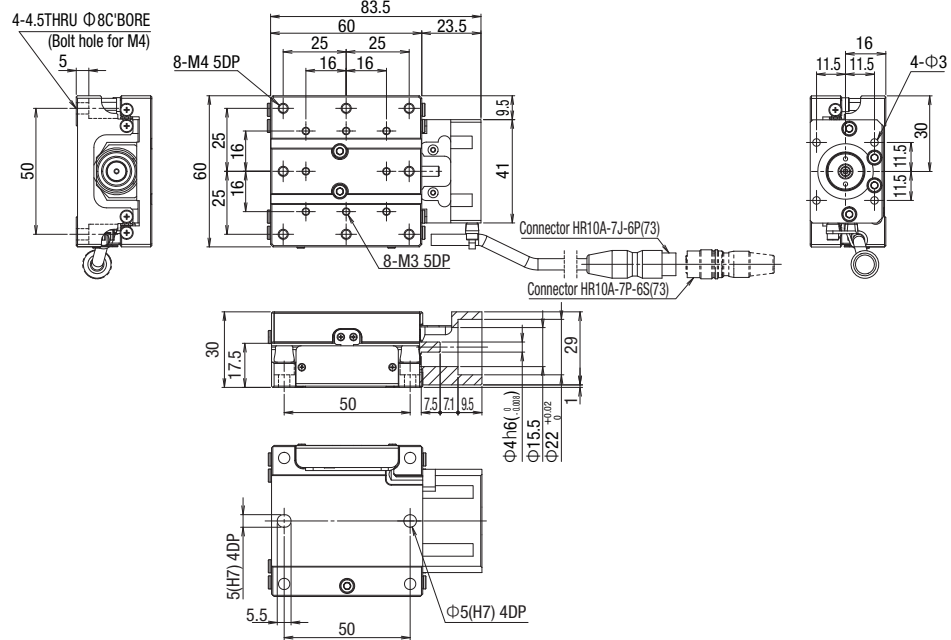
SPEC		
款型	KXG06020TV-P28	KXG06020MV-P28
機械規格	移動量	20mm
	滑台面尺寸	60×60mm
	連接頭類型	Pigtail
	進給(滾珠絲桿)	Panel Mount
	導軌	φ8導程1 直線滾珠導軌
	主材質—表面處理	特殊鋼—無電解鍍鎳處理
精度規格	本身重量	0.60kg
	分辨率 (脈衝)	2μm/1μm
	Full/Half 微步進	0.1μm (1/20分割時)
	MAX速度	20mm/sec
	單方向定位精度	5μm以內
	反復定位精度	±0.5μm以內
	耐荷重	10kgf【98N】
	力矩剛性	仰俯0.08/橫擺0.05/側傾0.05 ["/N・cm]
	空轉	1μm以內
	背隙	1μm以內
	真直度	3μm以內
	平行度	15μm以內
	運動平行度	10μm以內
	仰俯/橫擺	20"/15"以內
感測器	極限感測器	有
	原點感測器	有
	狹縫原點感測器	—

※ SPEC為標準馬達的數值。

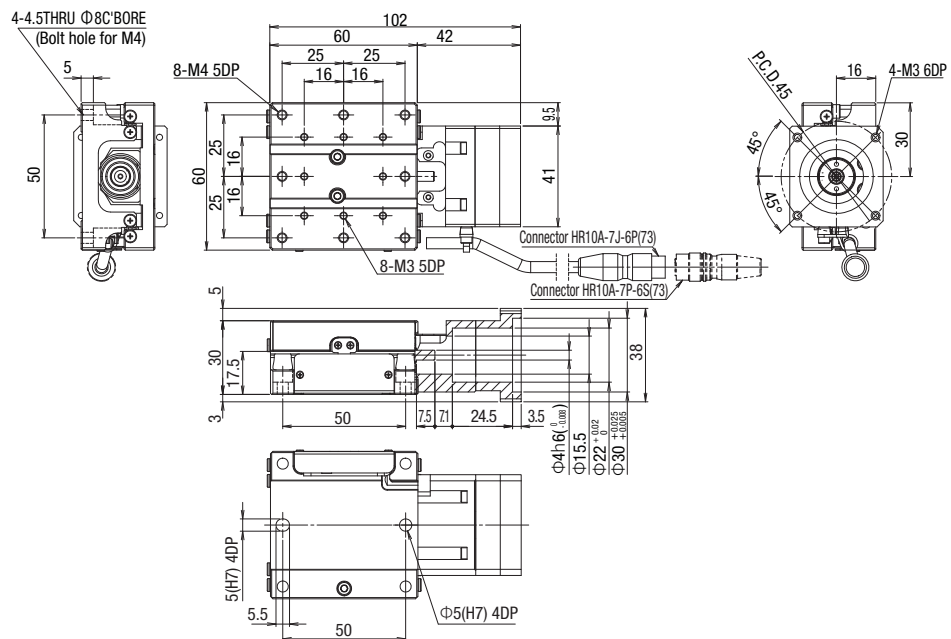
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為0.64kg。

外型尺寸圖

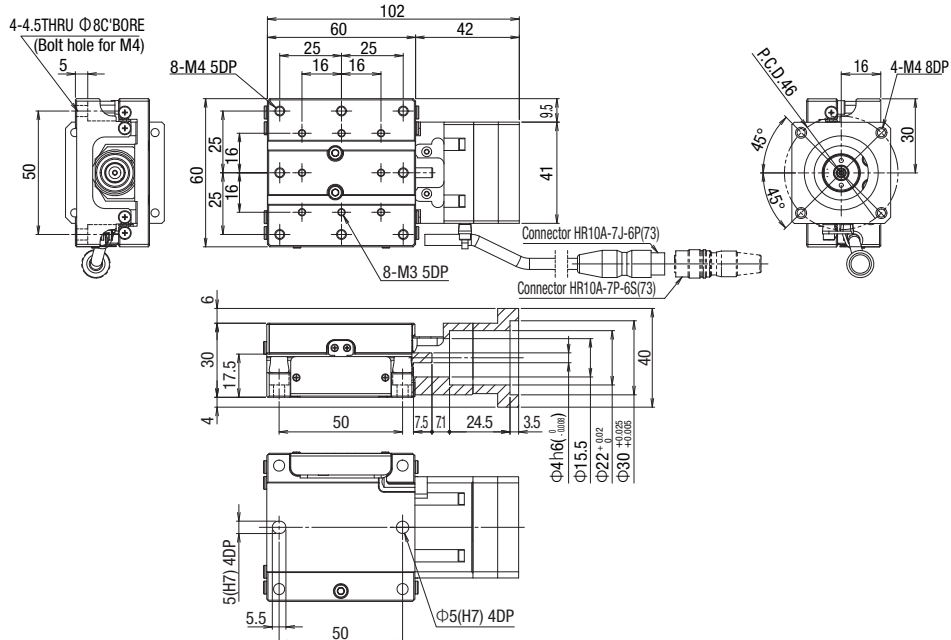
KXG06020TV-P28



KXG06020TV-S38



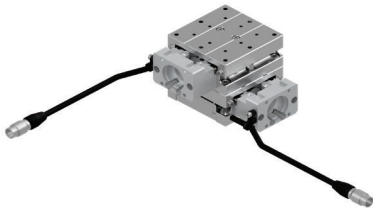
KXG06020TV-S40



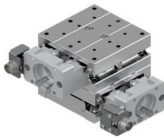
XY軸直線滾珠導軌：KYG06020V

RoHS

KYG06020TV-P28



KYG06020MV-P28



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-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KYG06020TV-P28-

1

2

3

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

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

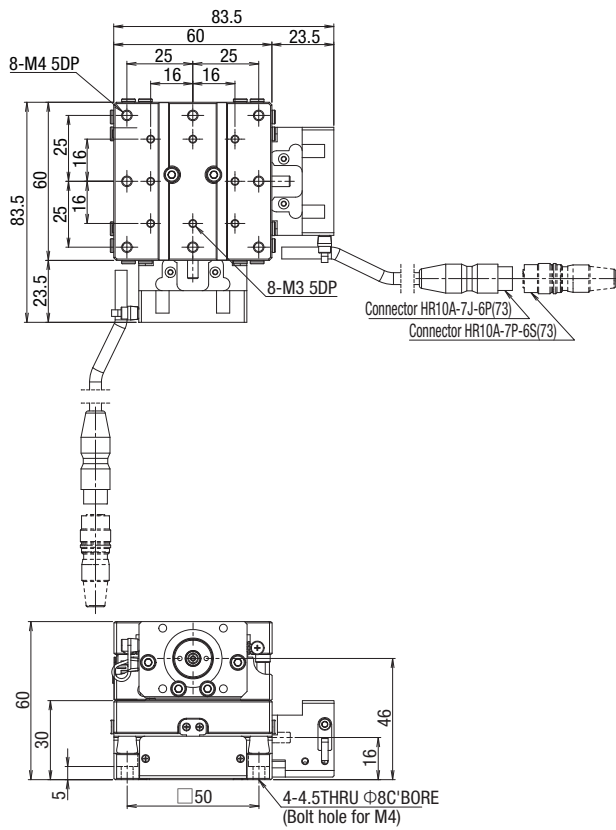
SPEC			
款型		KYG06020TV-P28	KYG06020MV-P28
機械規格	移動量	20mm	
	滑台面尺寸	60×60mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
	主材質—表面處理	特殊鋼—無電解鍍鎳處理	
精度規格	本身重量	1.20kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half	2μm/1μm
		微步進	0.1μm(1/20分割時)
	MAX速度	20mm/sec	
	耐荷重	9kgf【88.2N】	
	真直度	10μm以內/全行程	
感應器	極限感應器	有	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	—	
單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	仰俯/橫擺	20"/15"以內	

※ SPEC為標準馬達的數值。

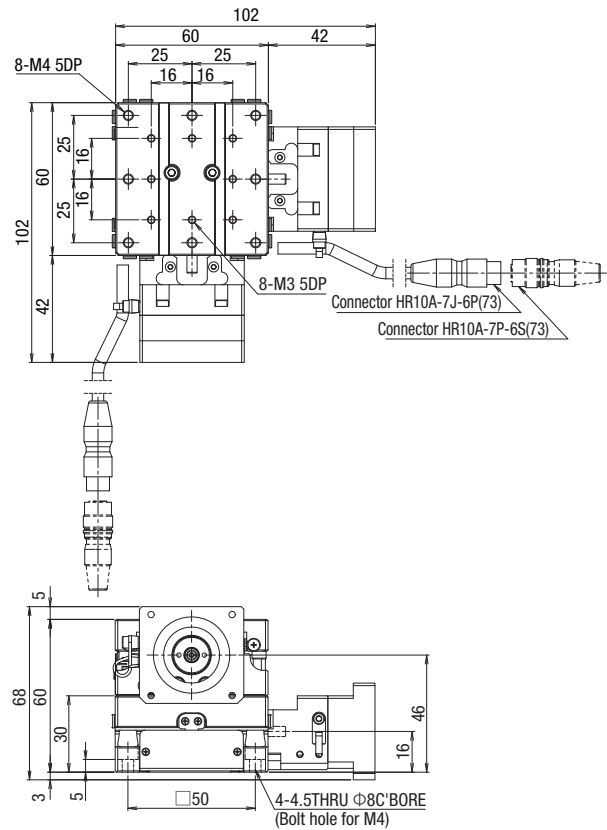
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為1.28kg。

外型尺寸圖

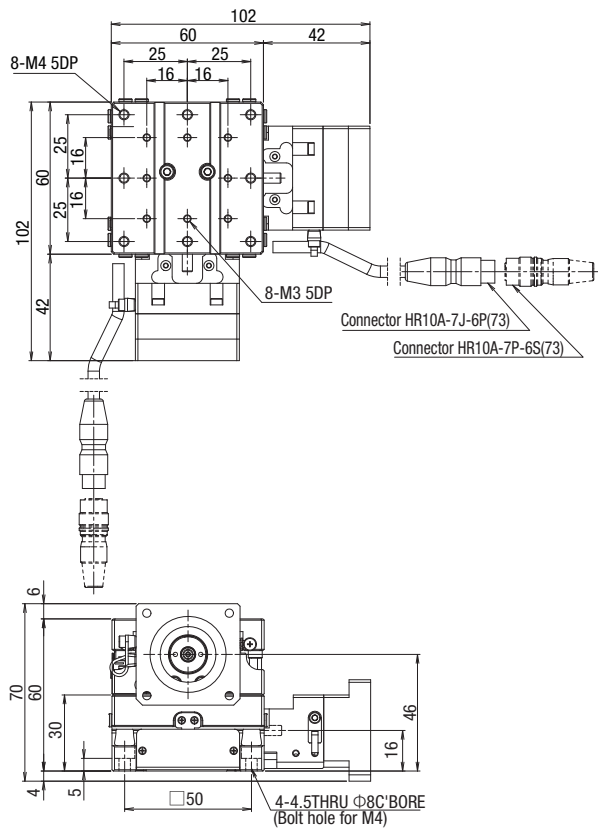
KYG06020TV-P28



KYG06020TV-S38



KYG06020TV-S40



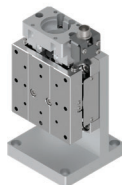
Z軸直線滾珠導軌：KZG06020V

RoHS

KZG06020TV-P28



KZG06020MV-P28



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-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KZG06020TV-P28-

1

2

3

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

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

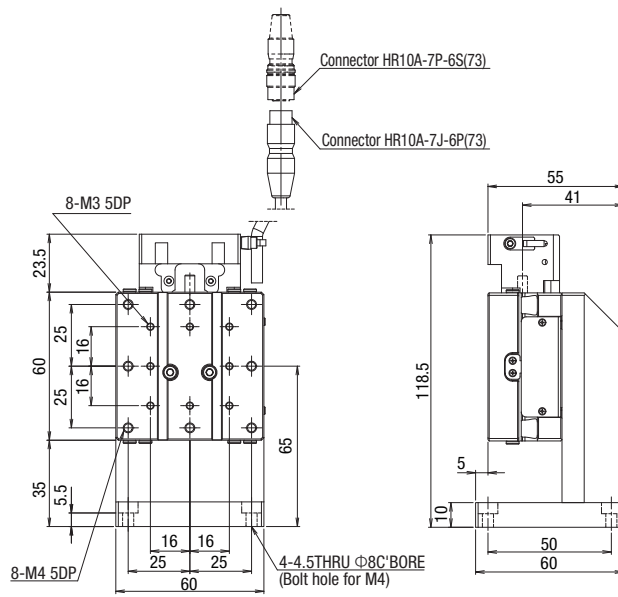
款型	KZG06020TV-P28		KZG06020MV-P28
機械規格	移動量	20mm	
	滑台面尺寸	60×60mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電鍍鍍處理	
	本身重量	0.96kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half	2μm/1μm
	MAX速度	微步進	0.1μm(1/20分割時)
	耐荷重	20mm/sec	
感應器	垂直度	3kgf[29.4N]	
	極限感應器	10μm以內/全行程	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	有	
		—	
單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	仰俯/橫擺	20"/15"以內	

※ SPEC為標準馬達的數值。

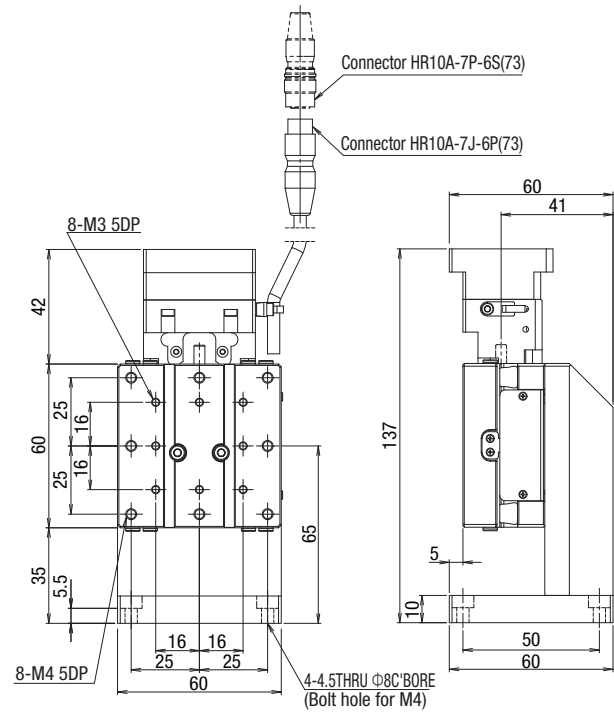
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為1.00kg。

外型尺寸圖

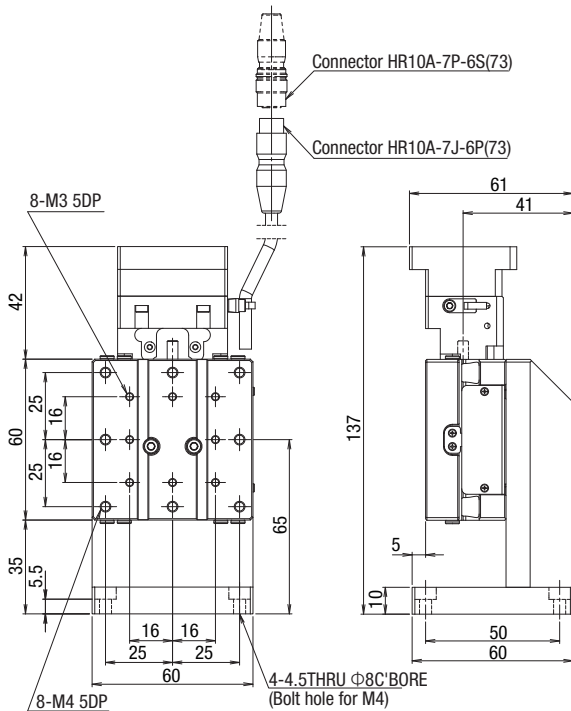
KZG06020TV-P28



KZG06020TV-S38



KZG06020TV-S40



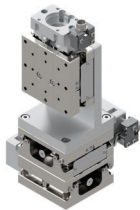
XYZ軸直線滾珠導軌：KWG06020V

RoHS

KWG06020TV-P28



KWG06020MV-P28



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 12個	M3×12 12個	M4×12 6個
	本體用	M4×10 4個		
感測器連接線		○(HR10AP-S-SB-6-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KWG06020TV-P28-

1

2

3

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

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

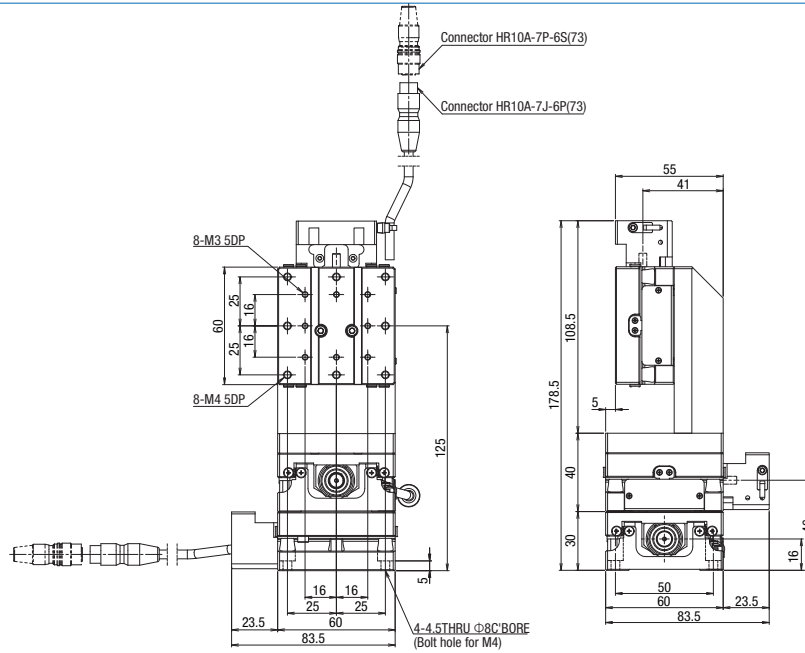
代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

SPEC			
款型	KWG06020TV-P28		KWG06020MV-P28
機械規格	移動量	20mm	
	滑台面尺寸	60×60mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電鍍鍍處理處理	
	本身重量	2.16kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half 微步進	2μm/1μm 0.1μm(1/20分割時)
	MAX速度	20mm/sec	
	耐荷重	3kgf[29.4N]	
感應器	直角度	10μm以內/全行程	
	垂直度	10μm以內/全行程	
	極限感應器	有	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	—	
單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	仰俯/橫擺	20"/15"以內	

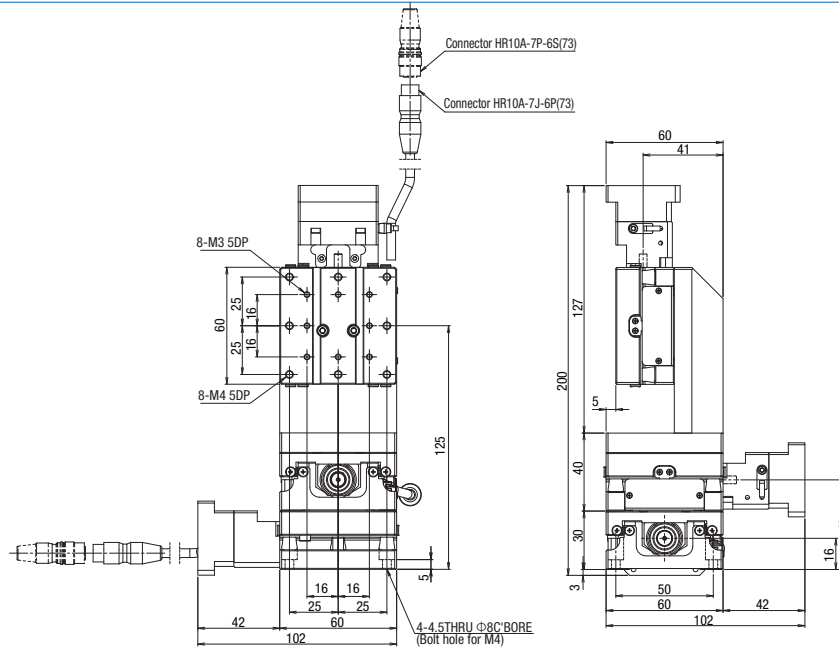
※ SPEC為標準馬達的數值。
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為2.28kg。

外型尺寸圖

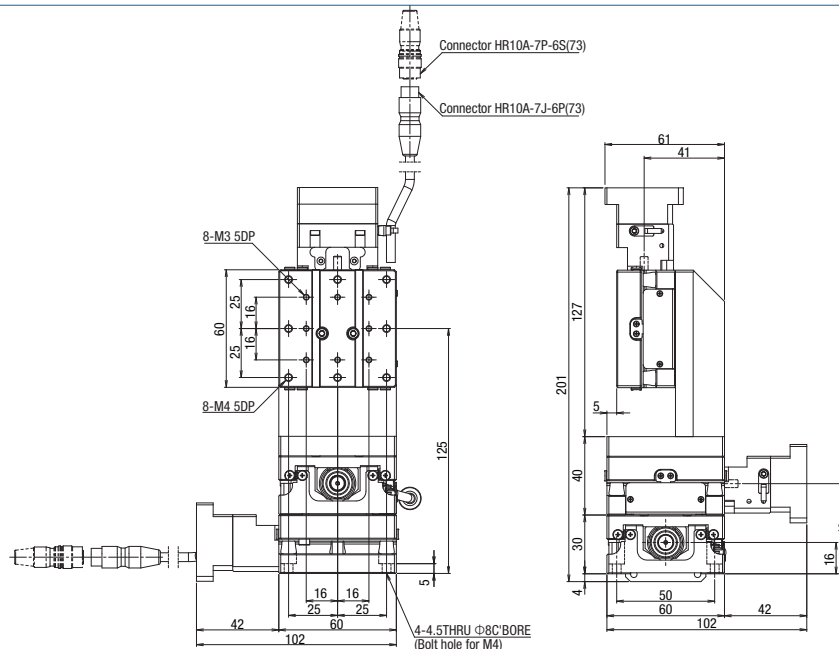
KWG06020TV-P28



KWG06020TV-S38



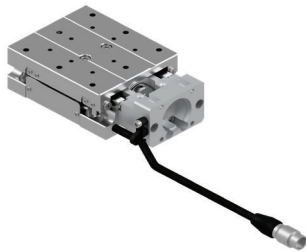
KWG06020TV-S40



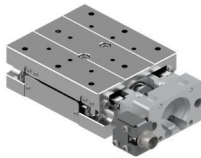
X軸直線滾珠導軌：KXG06030V

RoHS

KXG06030TV-P28



KXG06030MV-P28



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-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KXG06030TV-P28-

1

2

3

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

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

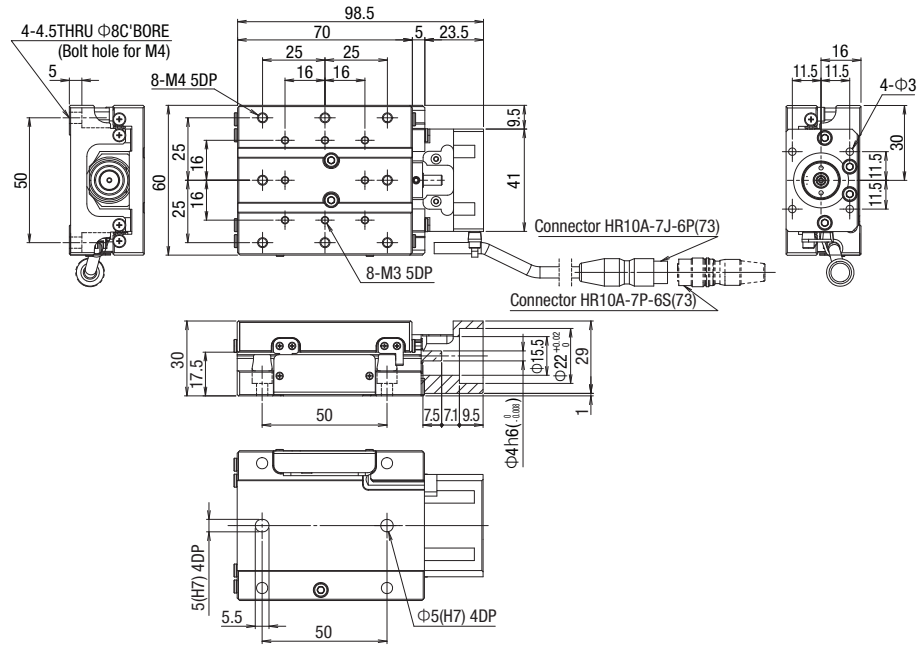
代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

SPEC			
款型		KXG06030TV-P28	KXG06030MV-P28
機械規格	移動量	30mm	
	滑台面尺寸	60×70mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電鍍鍍處理	
	本身重量	0.70kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half 微步進	2μm/1μm 0.1μm(1/20分割時)
	MAX速度	20mm/sec	
	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	耐荷重	10kgf【98N】	
	力矩剛性	仰俯0.06/橫擺0.05/側傾0.05[°/N・cm]	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	平行度	15μm以內	
	運動平行度	10μm以內	
	仰俯/橫擺	20°/15°以內	
感應器	極限感應器	有	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	—	

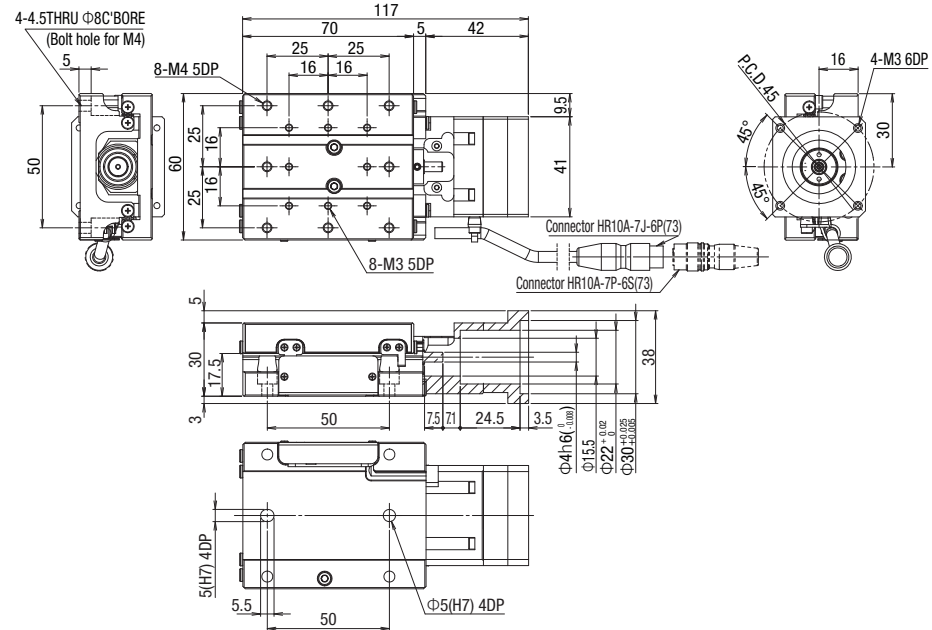
※ SPEC為標準馬達的數值。
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為0.74kg。

外型尺寸圖

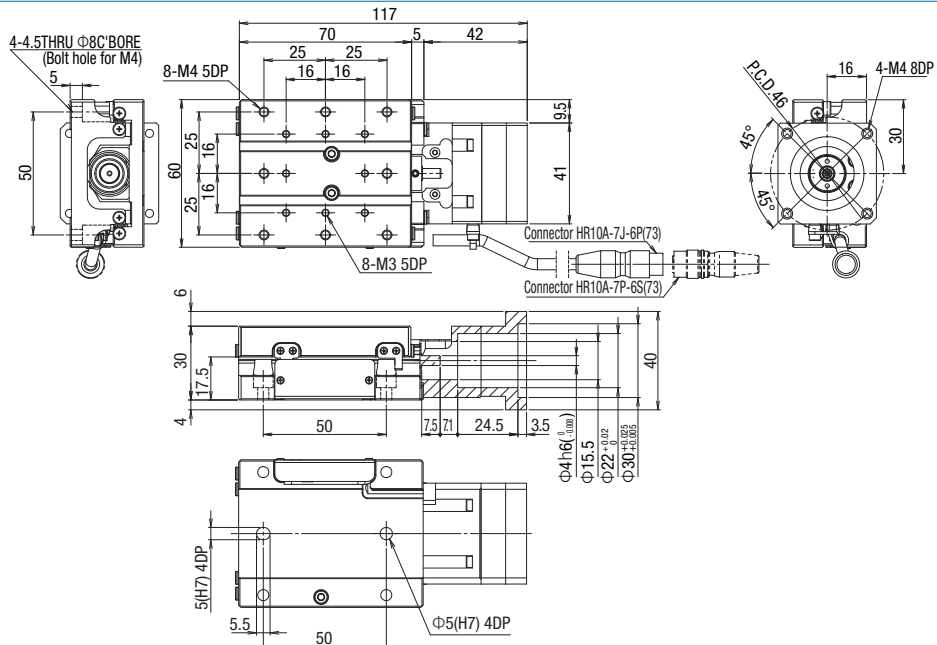
KXG06030TV-P28



KXG06030TV-S38



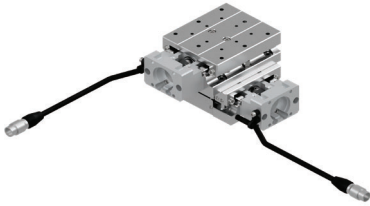
KXG06030TV-S40



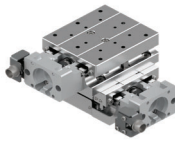
XY軸直線滾珠導軌：KYG06030V

RoHS

KYG06030TV-P28



KYG06030MV-P28



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-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KYG06030TV-P28-

1

2

3

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

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

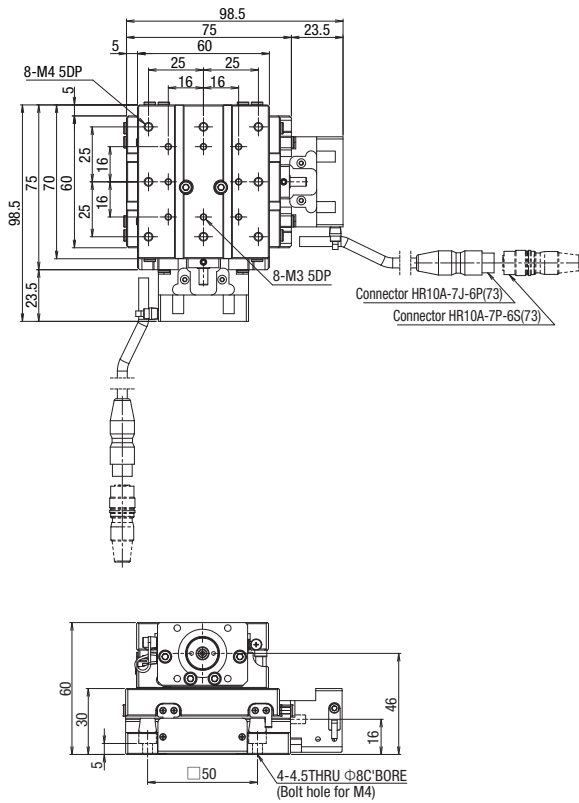
代碼	規格
無記號	感測器連接線 2m單邊散線
3	感測器連接線 3m單邊散線
5	感測器連接線 5m單邊散線

SPEC			
款型		KYG06030TV-P28	KYG06030MV-P28
機械規格	移動量	30mm	
	滑台面尺寸	60×70mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電解鍍鎳處理處理	
	本身重量	1.40kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half	2μm/1μm
	MAX速度	微步進	0.1μm(1/20分割時)
	耐荷重	20mm/sec	
感應器	直角度	9kgf[88.2N]	
	極限感應器	15μm以內/全行程	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	有	
		—	
單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	仰俯/橫擺	20"/15"以內	

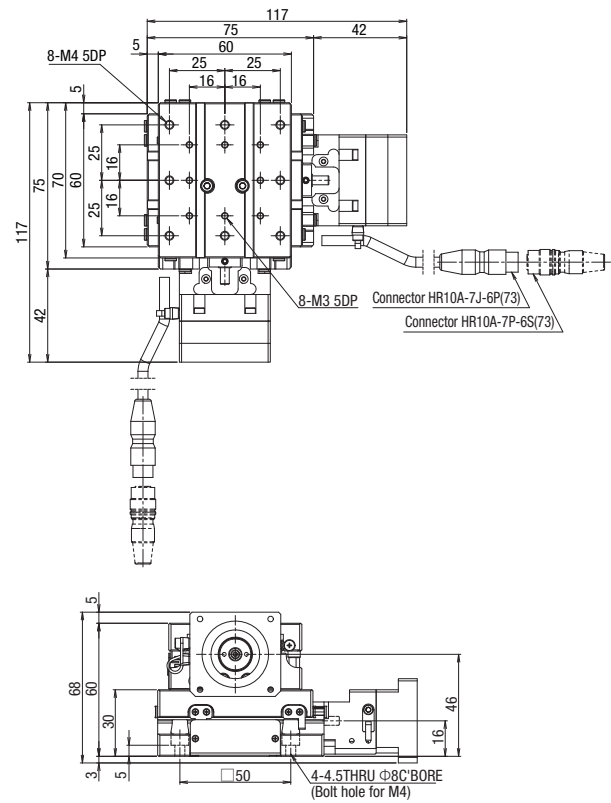
※ SPEC為標準馬達的數值。
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為1.48kg。

外型尺寸圖

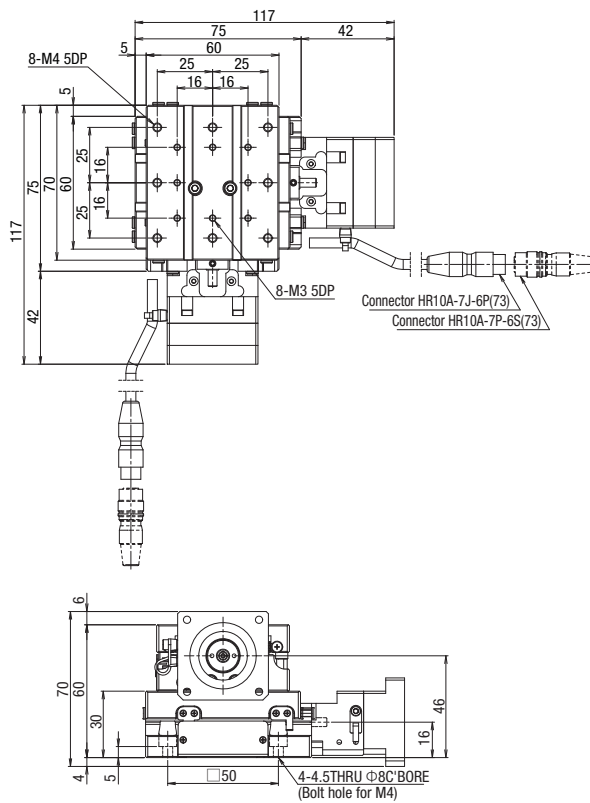
KYG06030TV-P28



KYG06030TV-S38



KYG06030TV-S40



Z軸直線滾珠導軌：KZG06030V

RoHS

KZG06030TV-P28



KZG06030MV-P28



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-□)		
纜線束線帶		○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

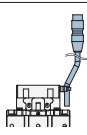
KZG06030TV-P28-

1

2

3

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

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

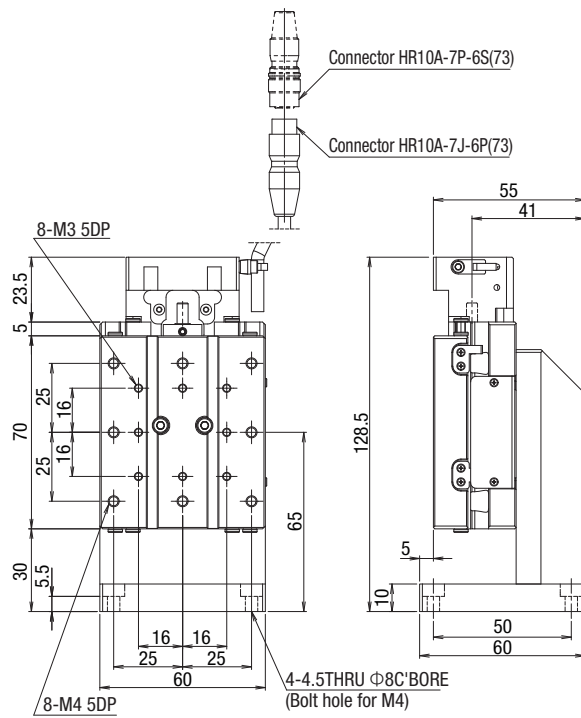
SPEC			
款型	KZG06030TV-P28		KZG06030MV-P28
機械規格	移動量	30mm	
	滑台面尺寸	60×70mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電鍍鍍處理處理	
	本身重量	1.06kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half	2μm/1μm
	MAX速度	微步進	0.1μm(1/20分割時)
	耐荷重	20mm/sec	
感應器	垂直度	3kgf[29.4N]	
	極限感應器	15μm以內/全行程	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	有	
		—	
單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	仰俯/橫擺	20"/15"以內	

※ SPEC為標準馬達的數值。

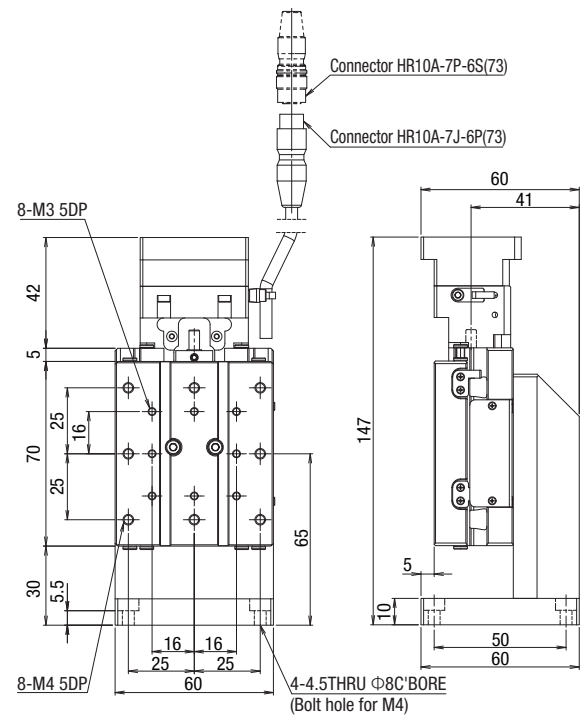
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為1.10kg。

外型尺寸圖

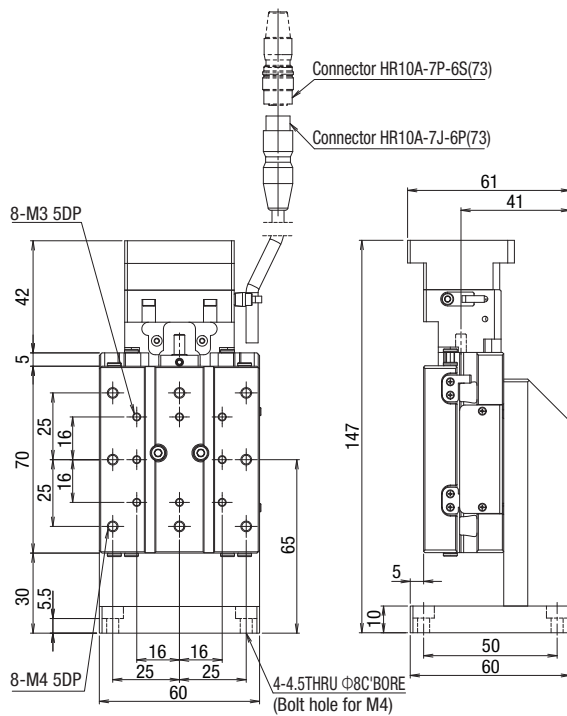
KZG06030TV-P28



KZG06030TV-S38



KZG06030TV-S40



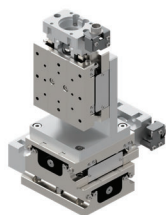
XYZ軸直線滾珠導軌：KWG06030V

RoHS

KWG06030TV-P28



KWG06030MV-P28



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 12個	M3×12 12個
	本體用	M4×12 6個	M4×12 6個
感測器連接線	○(HR10AP-S-SB-6-□)		
纜線束線帶	○	-	-

※感測器電纜線：可從2m、3m、5m選擇

KWG06030TV-P28-

1

2

3

1 連接頭規格

T	Pigtail	
M	Panel Mount	

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

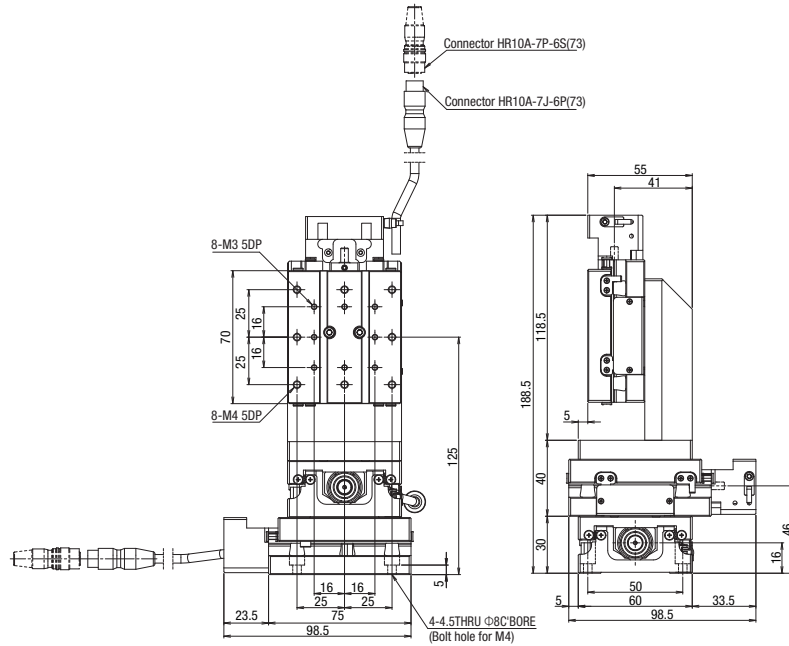
SPEC			
款型	KWG06030TV-P28		KWG06030MV-P28
機械規格	移動量	30mm	
	滑台面尺寸	60×70mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	進給(滾珠絲桿)	φ8導程1	
	導軌	直線滾珠導軌	
精度規格	主材質—表面處理	特殊鋼—無電鍍鍍處理處理	
	本身重量	2.46kg	
	分辨率 (脈衝)	Full/Half 微步進	2μm/1μm 0.1μm(1/20分割時)
	MAX速度	20mm/sec	
	耐荷重	3kgf[29.4N]	
感應器	直角度	15μm以內/全行程	
	垂直度	15μm以內/全行程	
	極限感應器	有	
	原點感應器	有	
	狹縫原點感應器	—	
單軸精度規格	單方向定位精度	5μm以內	
	反復定位精度	±0.5μm以內	
	空轉	1μm以內	
	背隙	1μm以內	
	真直度	3μm以內	
	仰俯/橫擺	20"/15"以內	

※ SPEC為標準馬達的數值。

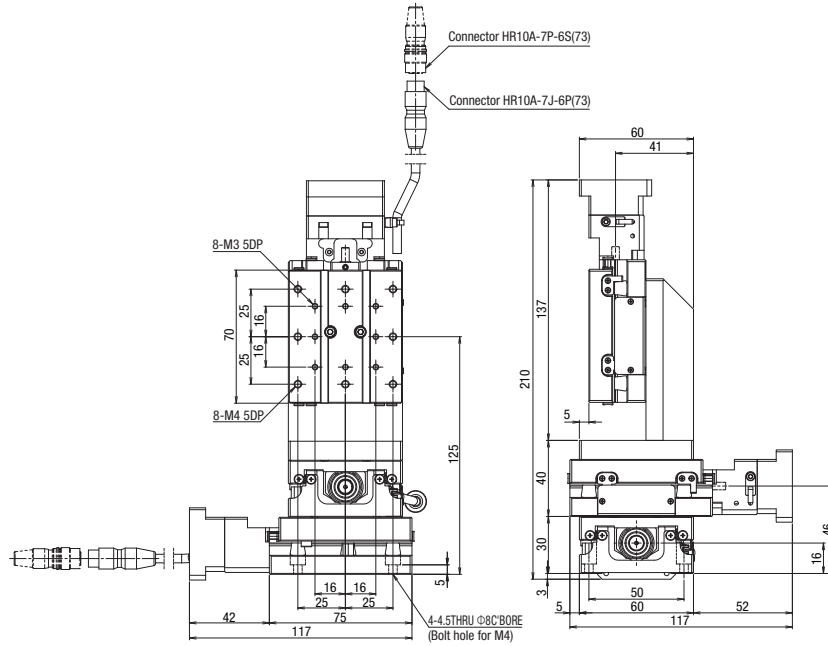
※ 選擇馬達適用代碼[S38・S40]時的自身重量為2.58kg。

外型尺寸圖

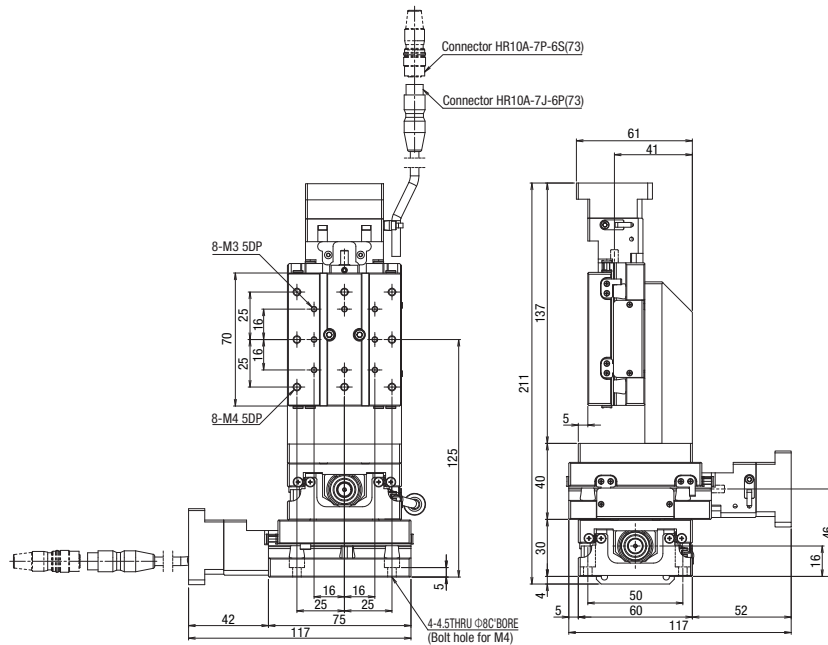
KWG06030TV-P28



KWG06030TV-S38

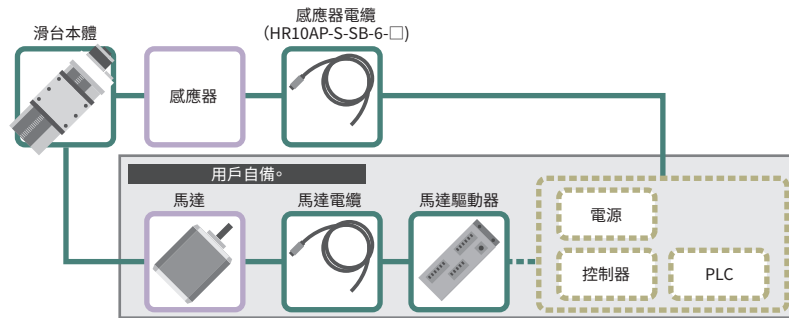


KWG06030TV-S40



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。

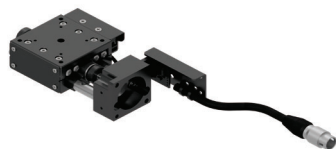
4.連接器部位的固定作業

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

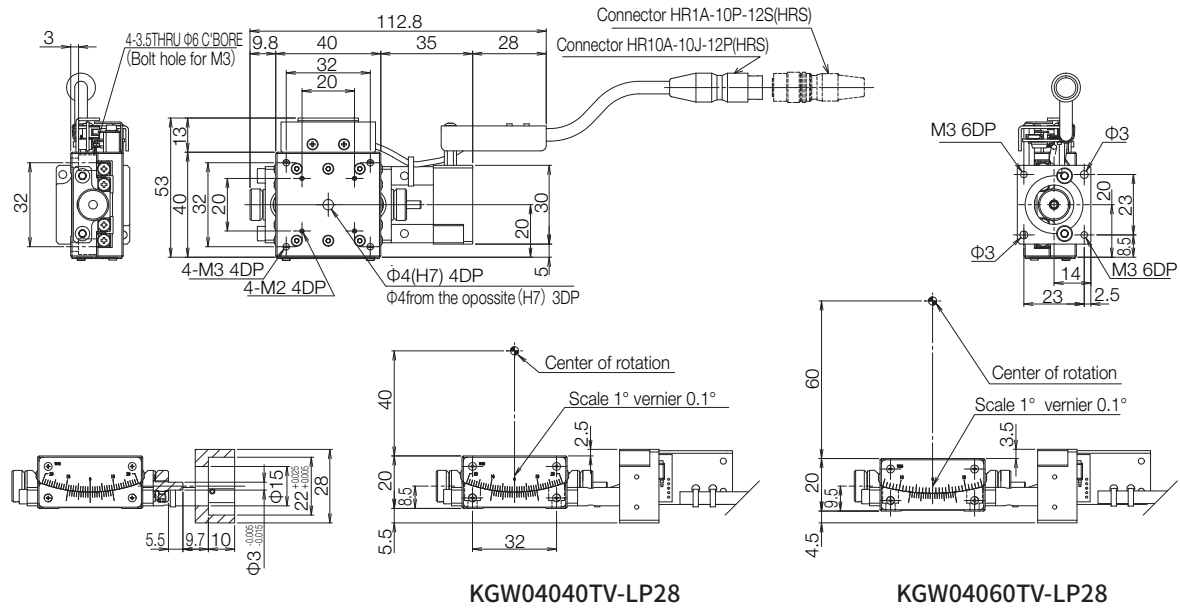
SPEC				
款型	KGW04040TV-LP28	KGW04060TV-LP28	KGW04040MV-LP28	KGW04060MV-LP28
(左右相反)	KGW04040TV-RP28	KGW04060TV-RP28	KGW04040MV-RP28	KGW04060MV-RP28
機械規格	移動量	±8°	±6°	±8°
	滑台面尺寸	40×40mm		
	連接頭類型	Pigtail		Panel Mount
	移動結構(減速比)	蝸桿傳動(1/240)		
	導軌	交叉滾子導軌		
尺寸公差	主材質—表面處理	鋁—黑耐酸鋁處理、磷青銅—黑塗裝		
	本身重量	0.28kg		0.27kg
	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。

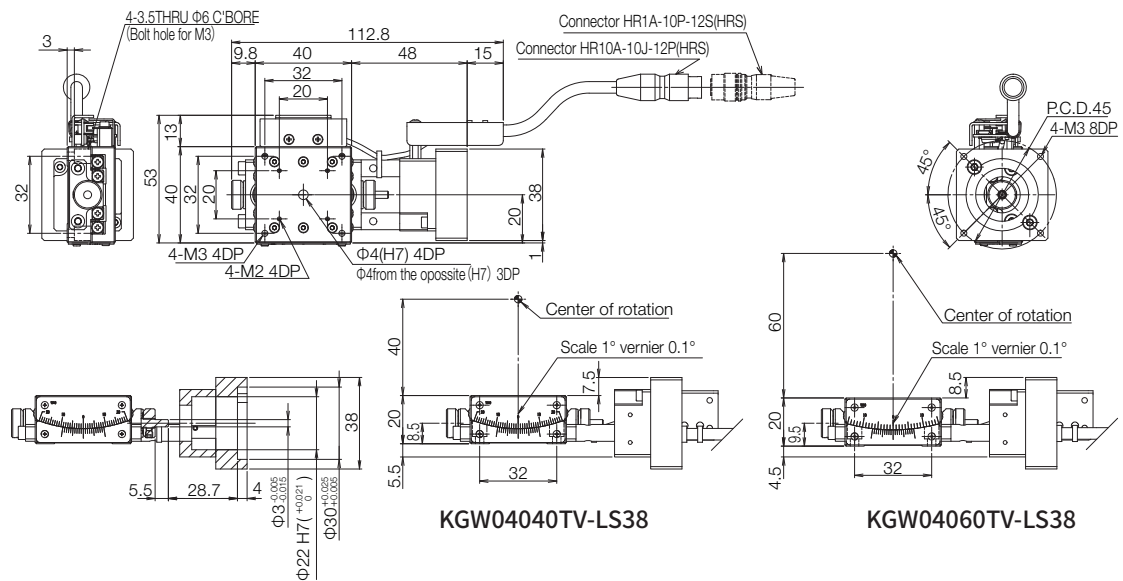
※ 選擇馬達適用代號[S38・S40]時，Pigtail規格的本身重量為0.32kg，Panel Mount規格的本身重量則為0.31kg。

外型尺寸圖

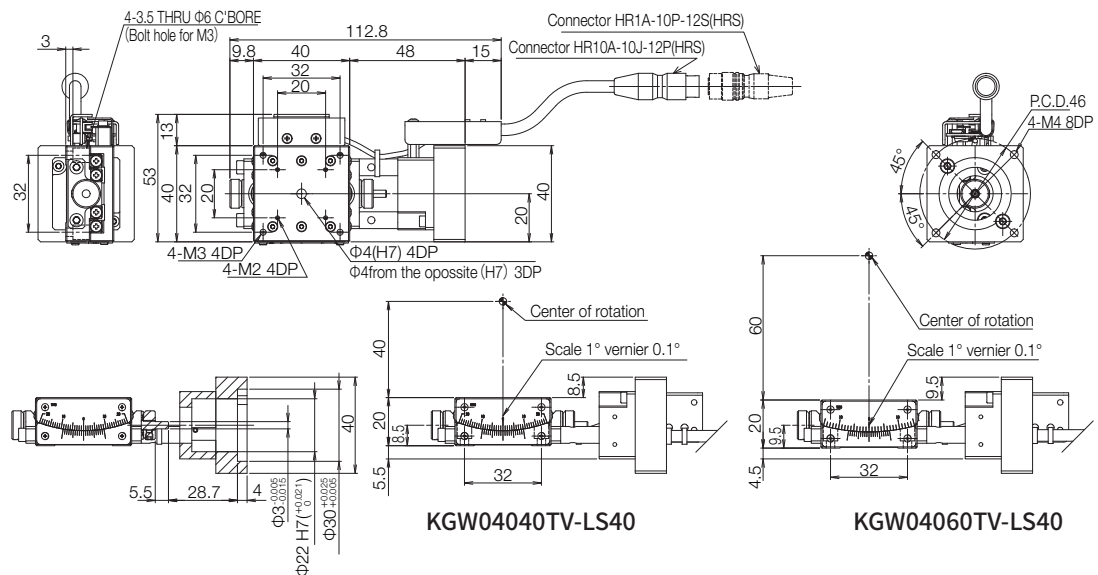
KGW04-TV-LP28系列



KGW04-TV-LS38系列



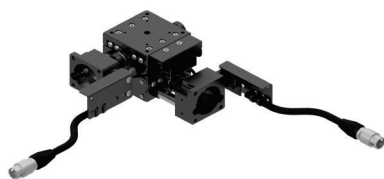
KGW04-TV-LS40系列



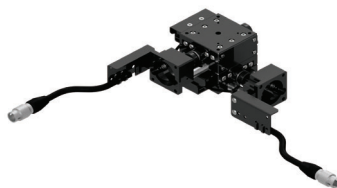
測角滑台 □40:KAW04V (2軸)

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

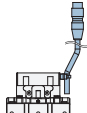
4

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

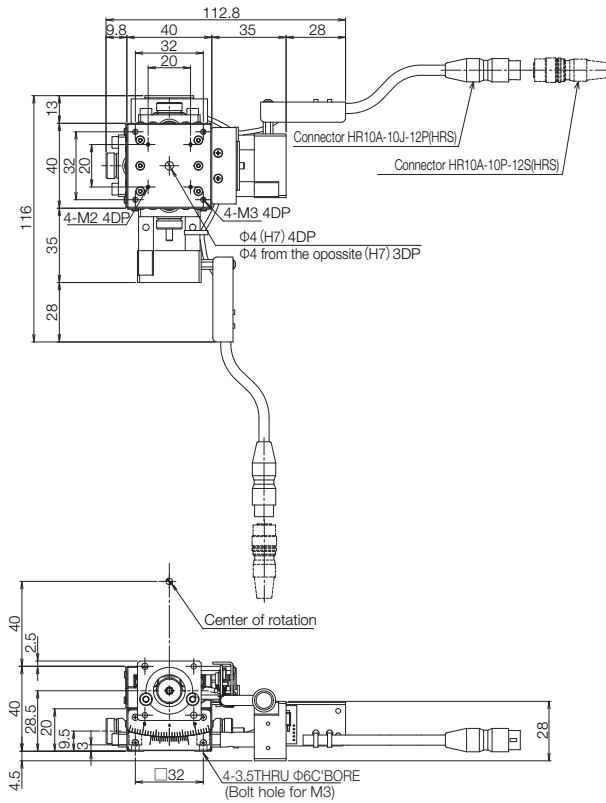
SPEC			
款型	KAW04040TV-LP28		KAW04040MV-LP28
(左右相反)	KAW04040TV-RP28		KAW04040MV-RP28
機械規格	移動量 上軸/下軸	±8°/±6°	
	滑台面尺寸	40×40mm	
	連接頭類型	Pigtail	Panel Mount
	移動結構(減速比)	蝸桿傳動(1/240)	
	導軌	交叉滾子導軌	
	主材質—表面處理	鋁—黑耐酸鋁處理、磷青銅—黑塗裝	
尺寸公差	本身重量	0.56kg	0.54kg
	滑台高度	40±0.4mm	
	旋轉中心高度	40±0.4mm	
	旋轉中心振動精度	—	
精度規格	分辨率(脈衝)	0.003°(Full)	
	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。

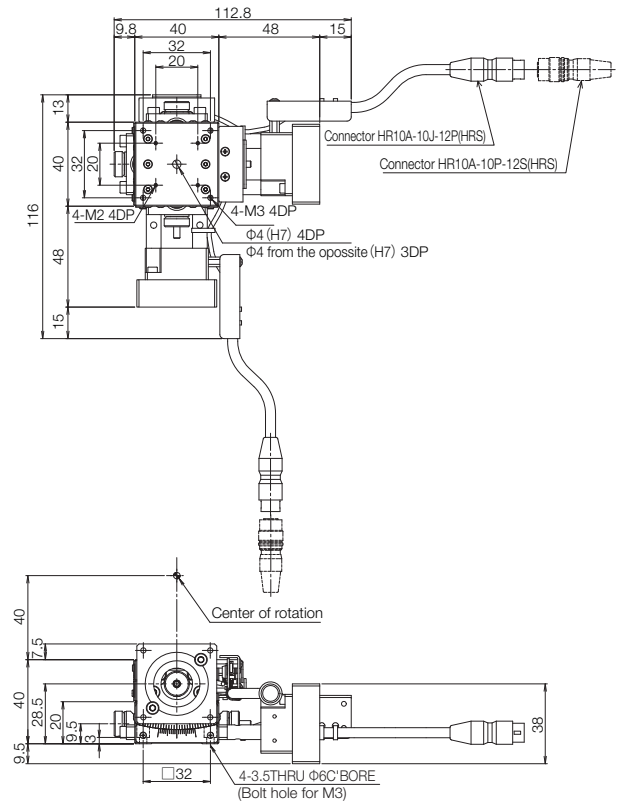
※ 選擇馬達適用代號[S38・S40]時，Pigtail規格的本身重量為0.64kg，Panel Mount規格的本身重量則為0.62kg。

外型尺寸圖

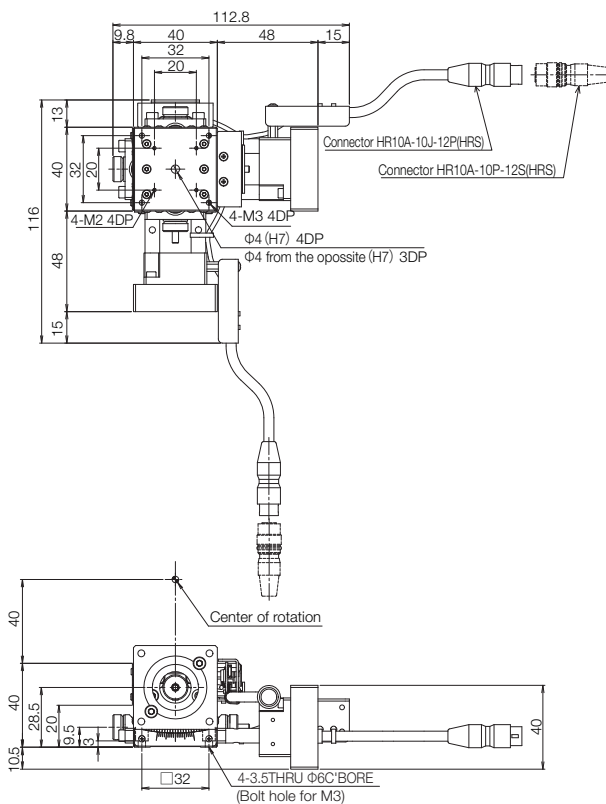
KAW04040TV-LP28



KAW04040TV-LS38



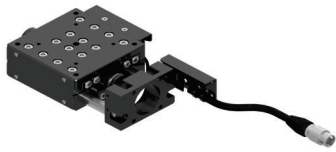
KAW04040TV-LS40



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

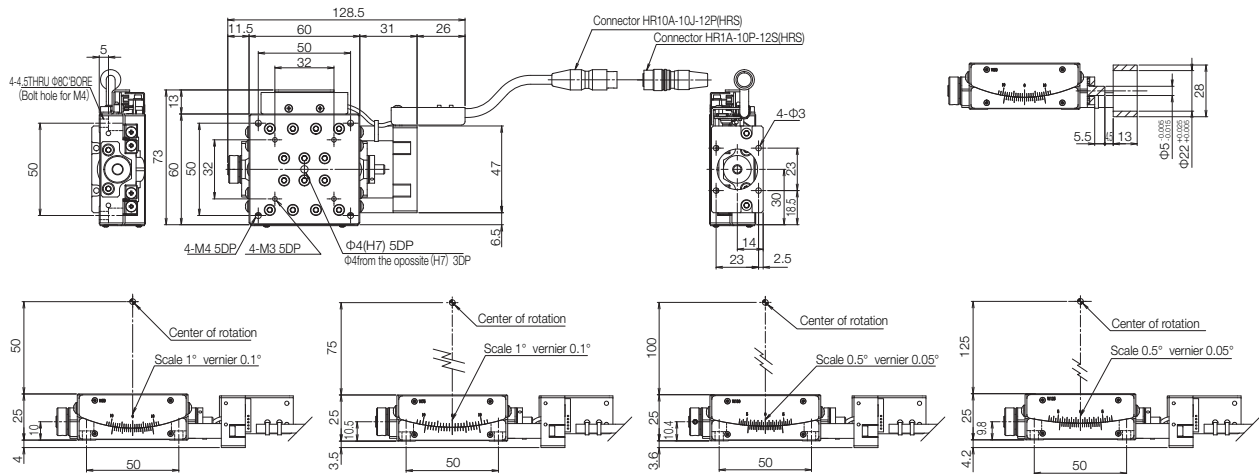
SPEC								
款型	KGW06050TV-LP28	KGW06075TV-LP28	KGW06100TV-LP28	KGW06125TV-LP28	KGW06050MV-LP28	KGW06075MV-LP28	KGW06100MV-LP28	KGW06125MV-LP28
(左右相反)	KGW06050TV-RP28	KGW06075TV-RP28	KGW06100TV-RP28	KGW06125TV-RP28	KGW06050MV-RP28	KGW06075MV-RP28	KGW06100MV-RP28	KGW06125MV-RP28
移動量	±10°	±8°	±6°	±5°	±10°	±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



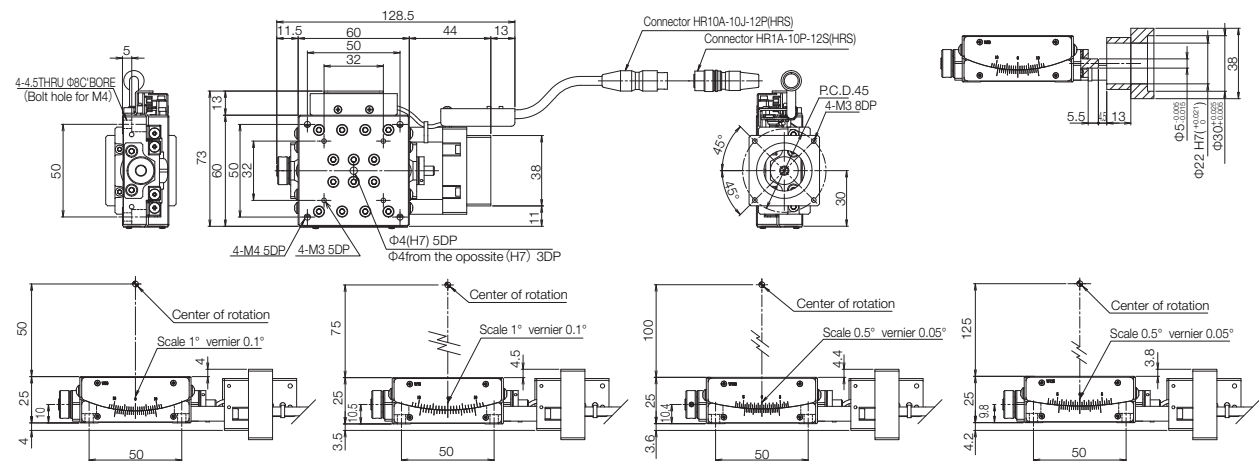
KGW06050TV-LP28

KGW06075TV-LP28

KGW06100TV-LP28

KGW06125TV-LP28

KGW06-TV-LS38系列



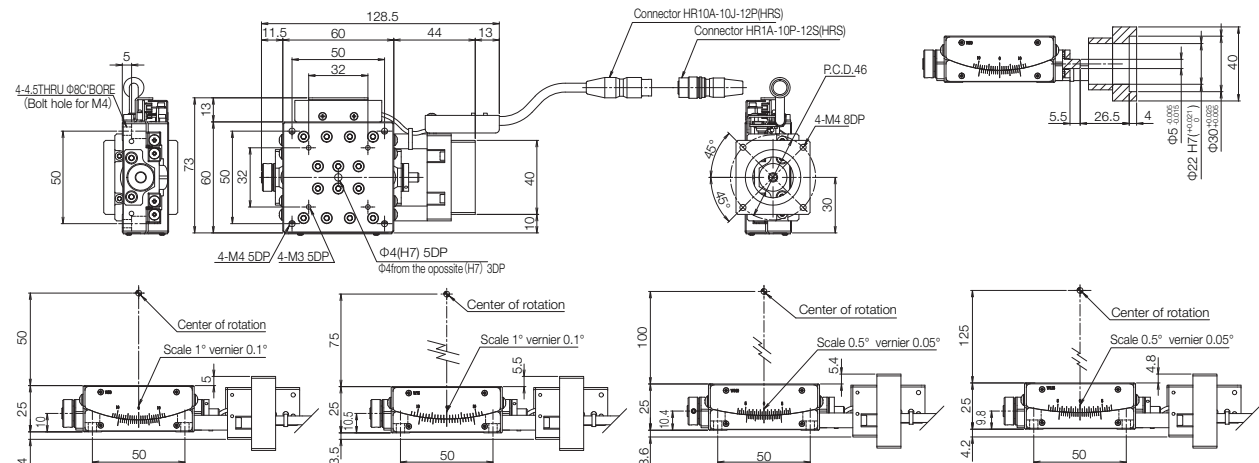
KGW06050TV-LS38

KGW06075TV-LS38

KGW06100TV-LS38

KGW06125TV-LS38

KGW06-TV-LS40系列



KGW06050TV-LS40

KGW06075TV-LS40

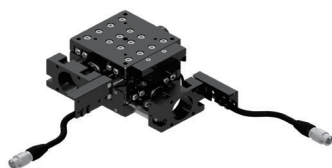
KGW06100TV-LS40

KGW06125TV-LS40

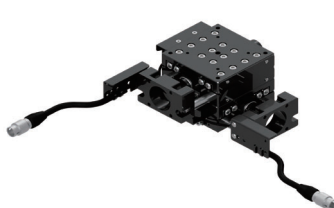
測角滑台□60：KAW06V (2軸)

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

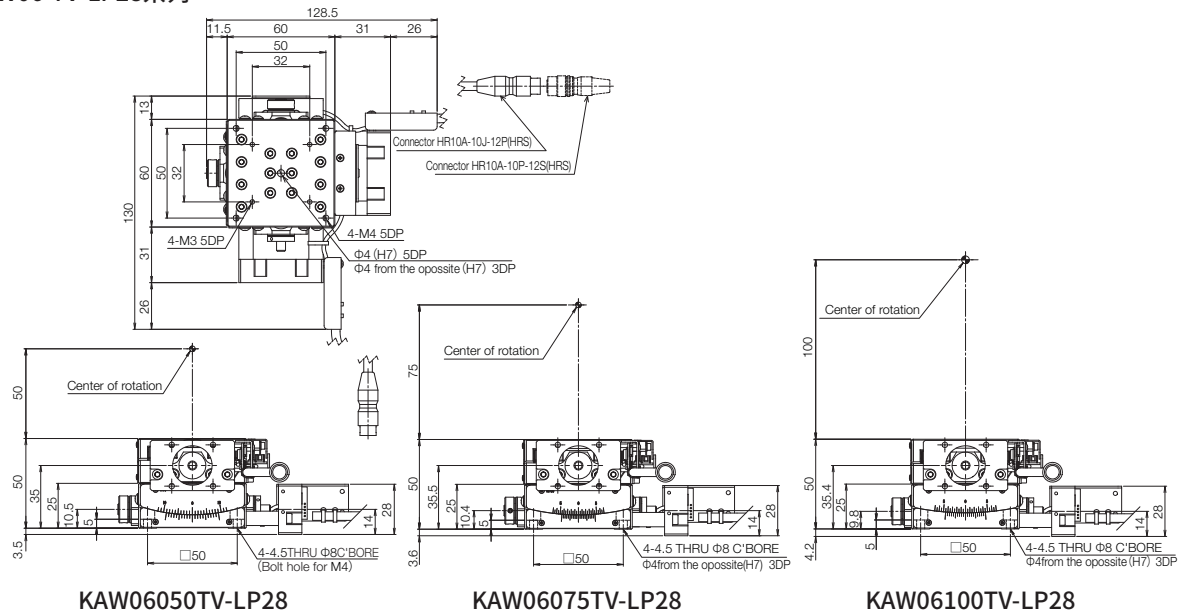
SPEC								
款型		KAW06050TV-LP28	KAW06075TV-LP28	KAW06100TV-LP28	KAW06050MV-LP28	KAW06075MV-LP28	KAW06100MV-LP28	
(左右相反)		KAW06050TV-RP28	KAW06075TV-RP28	KAW06100TV-RP28	KAW06050MV-RP28	KAW06075MV-RP28	KAW06100MV-RP28	
機械規格	移動量 上軸/下軸		±10°/±8°	±8°/±6°	±6°/±5°	±10°/±8°	±8°/±6°	±6°/±5°
	滑台面尺寸		60×60mm			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)	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		
尺寸公差	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)	0.0032°(Full)	0.002466°(Full)	0.0045°(Full)	0.0032°(Full)	0.002466°(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		—			—		

※ SPEC為標準馬達的數值。

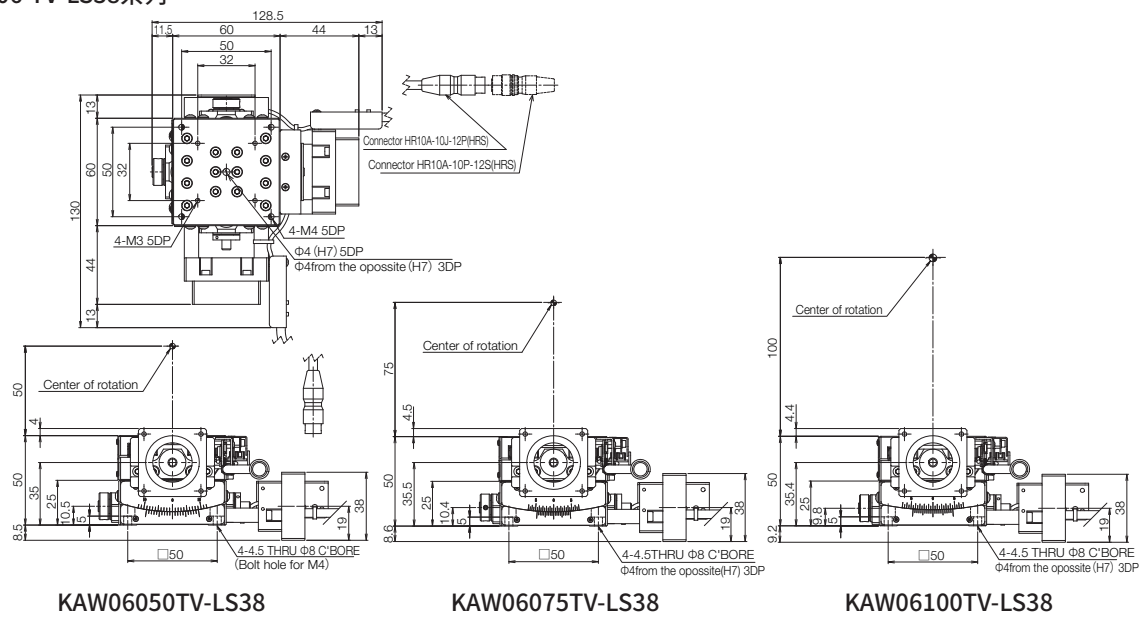
※ 選擇馬達適用代號[S38・S40]時，Pigtail規格的本身重量為0.88kg，Panel Mount規格的本身重量則為0.86kg。

外型尺寸圖

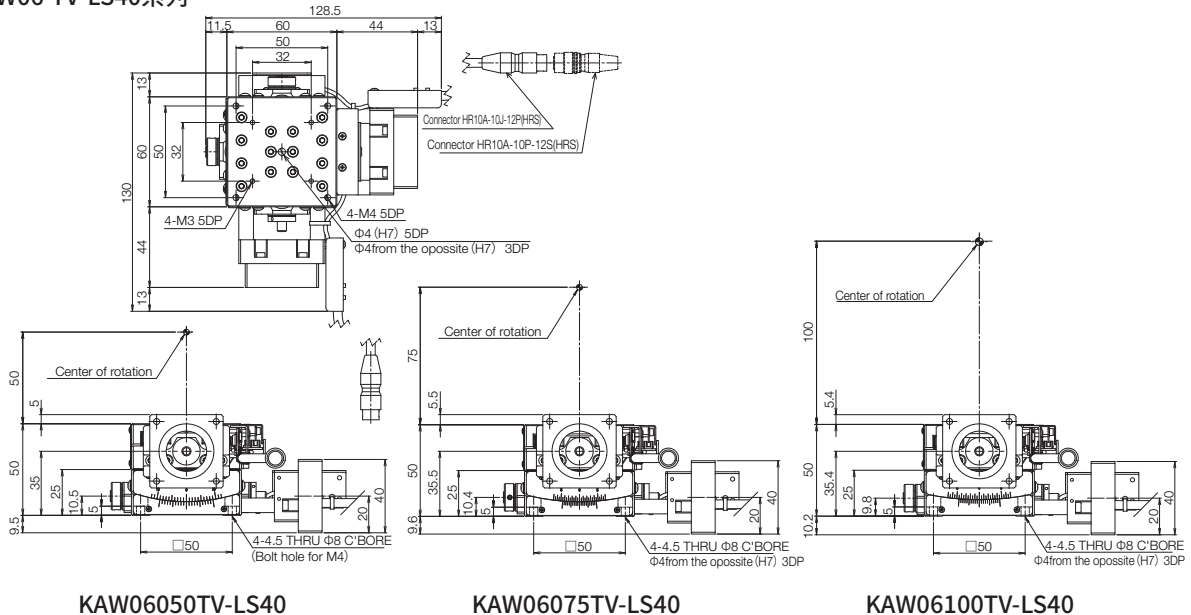
KAW06-TV-LP28系列



KAW06-TV-LS38系列



KAW06-TV-LS40系列



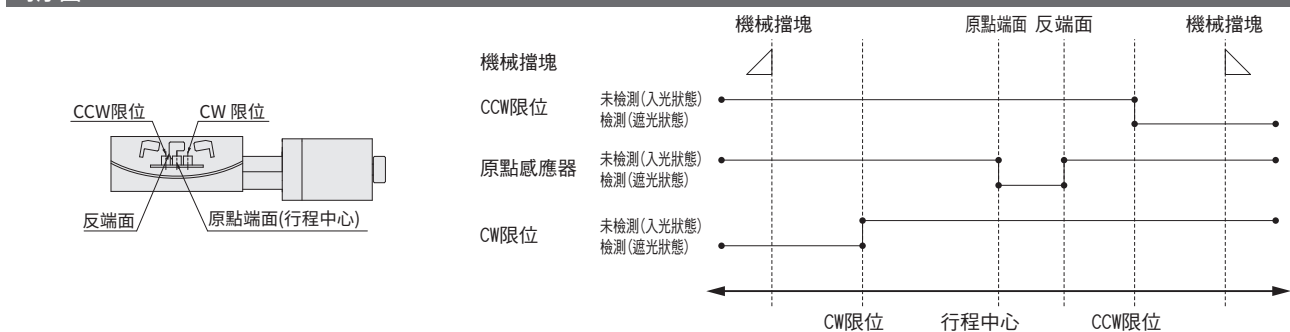
電氣規格

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		KGW04/KGW06		
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 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 <table><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> ※遮罩與連接器內殼連接。	Pin	信號名	1	CWLS	2	CCWLS	3	ORG	4	NORG	5	V+
Pin	信號名													
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	CCW極限
KGW04040T(M)	原點回歸	8.5
KGW04060T(M)	原點回歸	6.5
KGW06050T(M)	原點回歸	10.5
KGW06075T(M)	原點回歸	8.3
KGW06100T(M)	原點回歸	6.3
KGW06125T(M)	原點回歸	5.2

※原點回歸為使用DS102/DS112進行原點回歸類型4時。

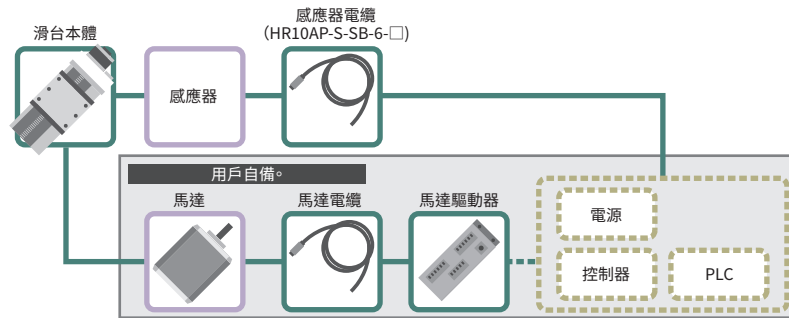
※坐標為設計上的數值。實際可能發生±0.5deg.左右尺碼誤差。

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

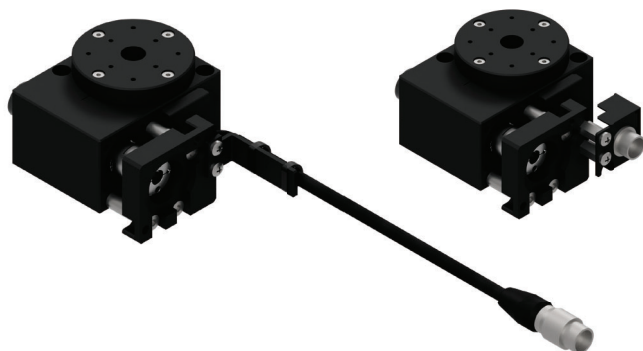
部分產品需要客人自行實施連接器部位的固定作業。固定之前，連接器和本體只有用導線連接，會有斷線的可能，處理時請小心注意。

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	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
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	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	有
	近接原點感應器	—

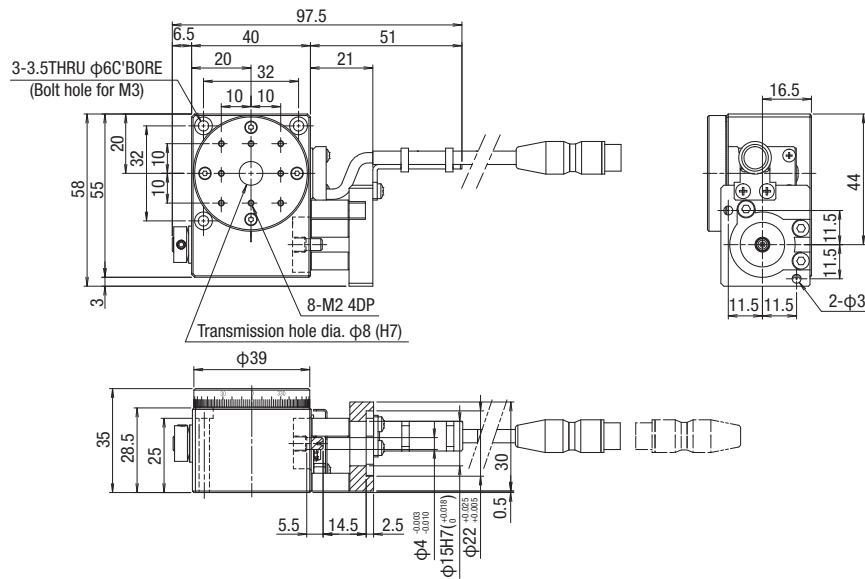
※ 括号中的數字是滑台面尺寸,選擇時台面形狀選項:方形(S)。

※ SPEC為標準馬達的數值。

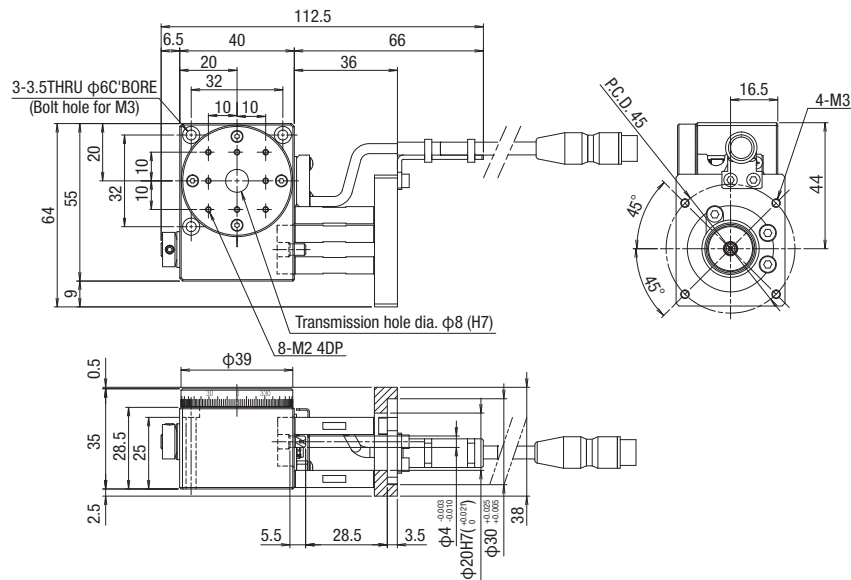
※ 選擇馬達適用代號[S38・S40]時, Pigtail規格的本身重量為0.32kg, Panel Mount規格的本身重量則為0.29kg。

外形尺寸图

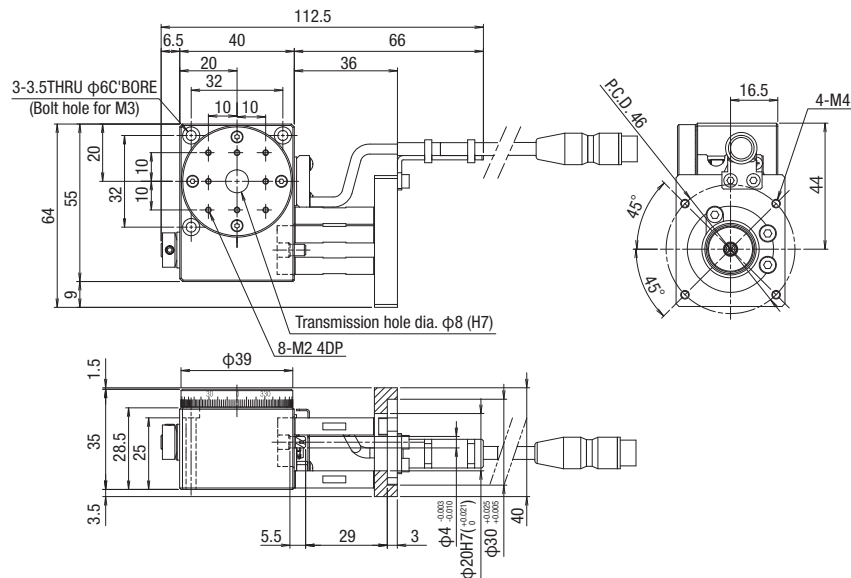
KRW04360TV-LP28



KRW04360TV-LS38



KRW04360TV-LS40

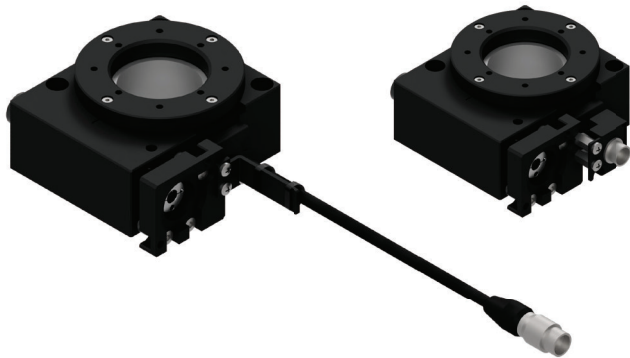


旋轉滑台 $\phi 59/\square 60$: KRW06360V

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	
傳感器	極限感應器	—	
	原點感應器	有	
	近接原點感應器	—	

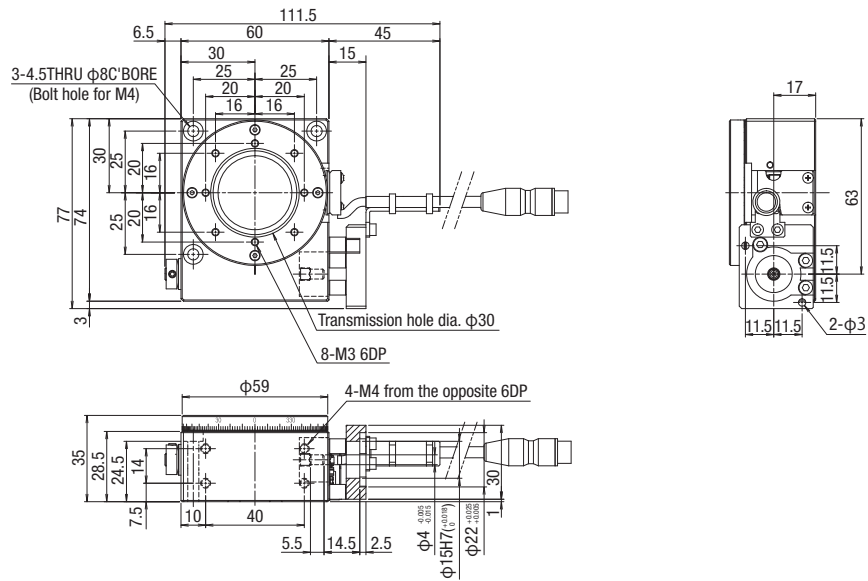
※ 括号中的數字是滑台面尺寸,選擇時台面形狀選項:方形(S)。

※ SPEC為標準馬達的數值。

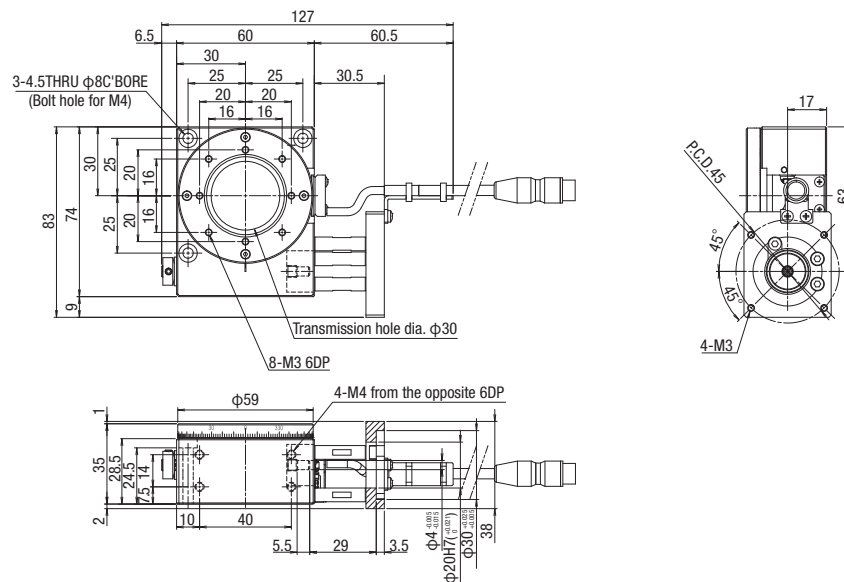
※ 選擇馬達適用代號[S38 · S40]時, Pigtail規格的本身重量為0.52kg, Panel Mount規格的本身重量則為0.49kg。

外形尺寸图

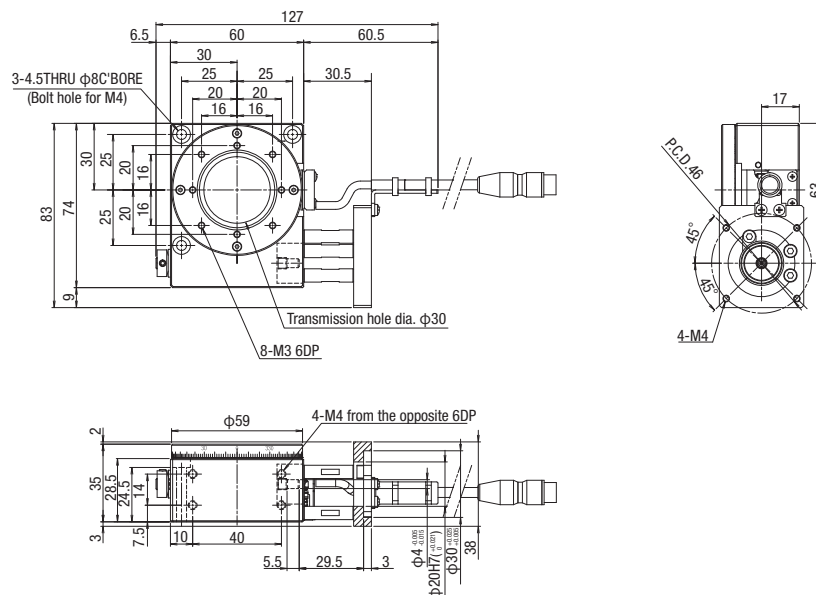
KRW06360TV-LP28



KRW06360TV-LS38



KRW06360TV-LS40



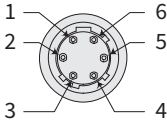
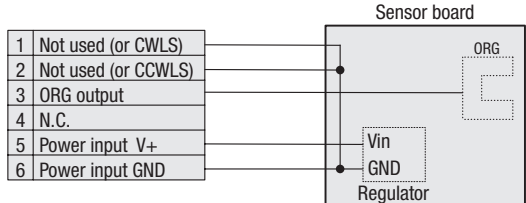
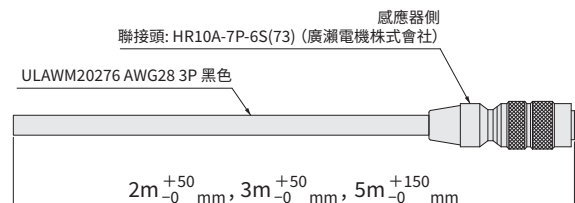
電氣規格：KRW04V/KRW06V

RoHS

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	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	-		
	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)		

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 													
		 <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> ※遮罩與連接器內殼連接。		Pin	信號名	1	CWLS	2	CCWLS	3	ORG	4	NORG	5	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。

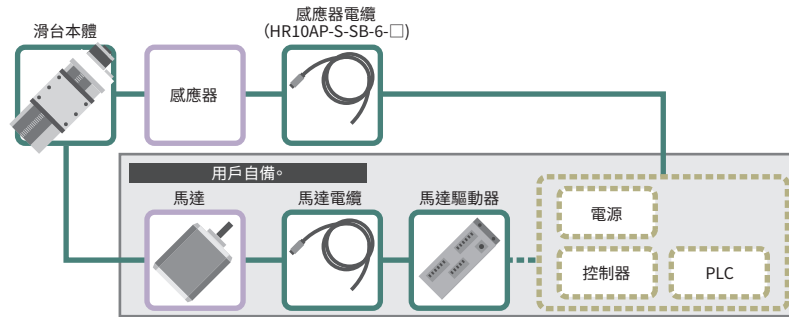
単位 [deg.]

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
歩進馬達用
- 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。