

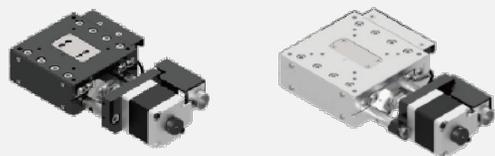
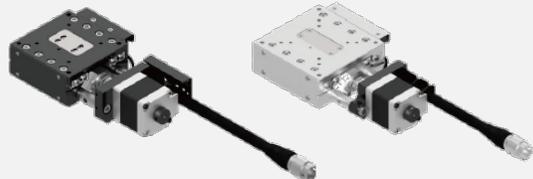
# 概要 仕様変更・ライナップ追加一覧

図1：パネルマウント追加

ビッグテールのみ(既存品)

KGB06

KGB07



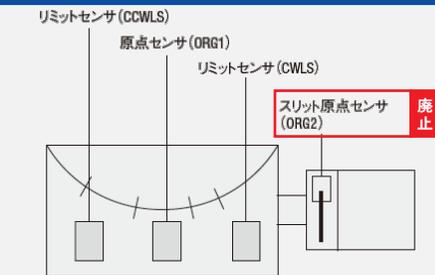
3センサ標準(4センサはオプション)  
ビッグテール・パネルマウント選択可

図2：モータオプション追加



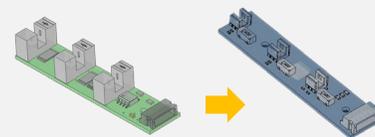
2相モータ、高分解能モータ、  
AZ(脱調レスアブソリュート)

図3：KGB07 3センサ仕様に変更



※KGB07:スリット原点センサ (ORG2) を廃止

図4：センサ改良



◆フォトマイクロセンサ  
:EE-SX398/ EE-SX498

◆フォトマイクロセンサ  
:EE-SX4320

電源電圧	DC5-24V ±10%	DC5-24V ±5%
制御出力*	DC5-24V 16mA以下	DC30V 10mA以下

図5：KGB07にモータレスを追加



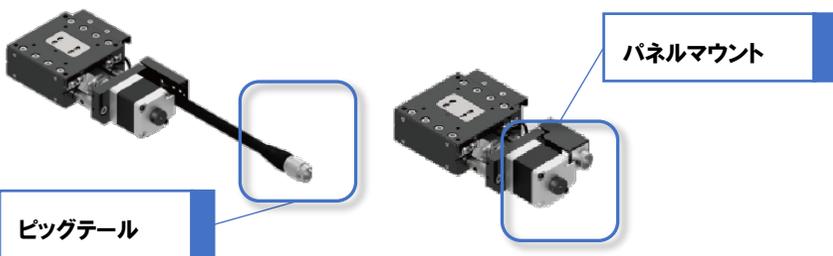
既にあるKGB06に加え、KGB07にも  
モータレスモデルを追加

No.	項目	内容	外観変化	図	対応サイズ	
					□60	□70
1	パネルマウントオプション追加	ビッグテール、パネルマウント	●	1	●	●
2	モータオプション追加	2相モータ、高分解能モータ、AZ(αSTEPアブソリュート)		2	●	●
3	3センサ仕様	□70-既存品4センサ → リニューアル品3センサ	●	3	●	●
4	センサ改良	過電流保護、電源逆接続保護		4	●	●
5	モータレス仕様追加	□70-既存品無 → リニューアル品追加		5		●

# ラインナップ追加

## パネルマウント追加

コネクタ仕様を追加しました。ケーブルの取り回し、設置スペースなどのご使用状況に合わせてお選びいただけます。

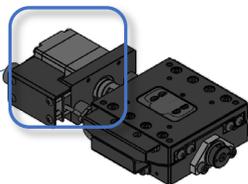


## モータ追加

2相ステップングモータ、高分解能モータと αSTEPを追加。用途に合わせてモータをお選びいただけます。

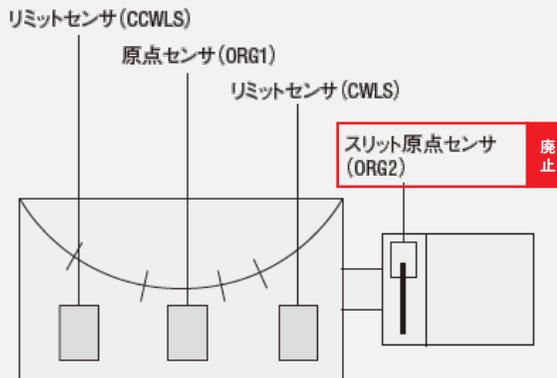
### モータオプション対応追加

5相/2相ステップングモータ  
高分解能モータ  
αSTEP (アブソリュート)  
選択可



## 3センサタイプ標準化

KGB07は3センサを標準化しました。  
組合せ時の3センサ、4センサ混在がなくなり、  
制御のわずらわしさを解消します。



Unit [mm]		CW ←	The origin end face Stroke center	→ CCW	
	Reference coordinate	CW limit		Opposite end face	CCW limit
KGB06050	Return to origin	8.7	0	2.5	8.7
KGB06075	Return to origin	5.7	0	1.8	5.7
KGB06100	Return to origin	5.2	0	1.4	5.2
KGB06125	Return to origin	4.2	0	1.1	4.2
KGB07070	Return to origin	5.3	0	2.1	5.3
KGB07096	Return to origin	4.2	0	1.5	4.2
KGB07122	Return to origin	3.2	0	1.3	3.2

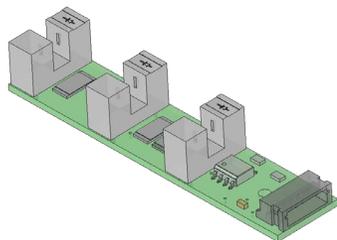
# 仕様変更・改良点

## センサ改良

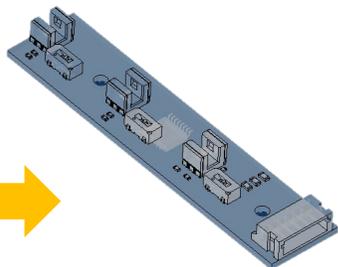
電源逆接続保護・過電流保護機能をセンサ基板に追加しました。

誤配線による故障や不具合の低減を図ります。

◆フォトマイクロセンサ  
:EE-SX398/ EE-SX498



◆フォトマイクロセンサ  
:EE-SX4320



電源電圧	DC5-24V ±10%
制御出力*	DC5-24V 16mA以下



電源電圧	DC5-24V ±5%
制御出力*	DC30V 10mA以下

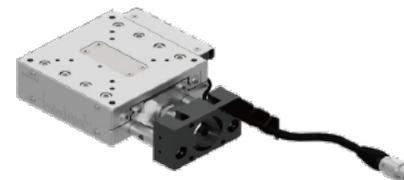
※NPNオープンコレクタ出力

## KGB07にモータレスを追加

□70ゴニオにもモータレス仕様を追加。  
お手持ちのモータを弊社ステージでご活用  
いただけます。

### モータレス対応

※画像はイメージです。



### 対応モータ・サイズ

- 28 Stepping motor
- 38 Servo motor
- 40 Servo motor

### 対応センサケーブル

- Sensor cable 2m
- Sensor cable 3m
- Sensor cable 5m

# SPEC表 ゴニオステージ : KGB06

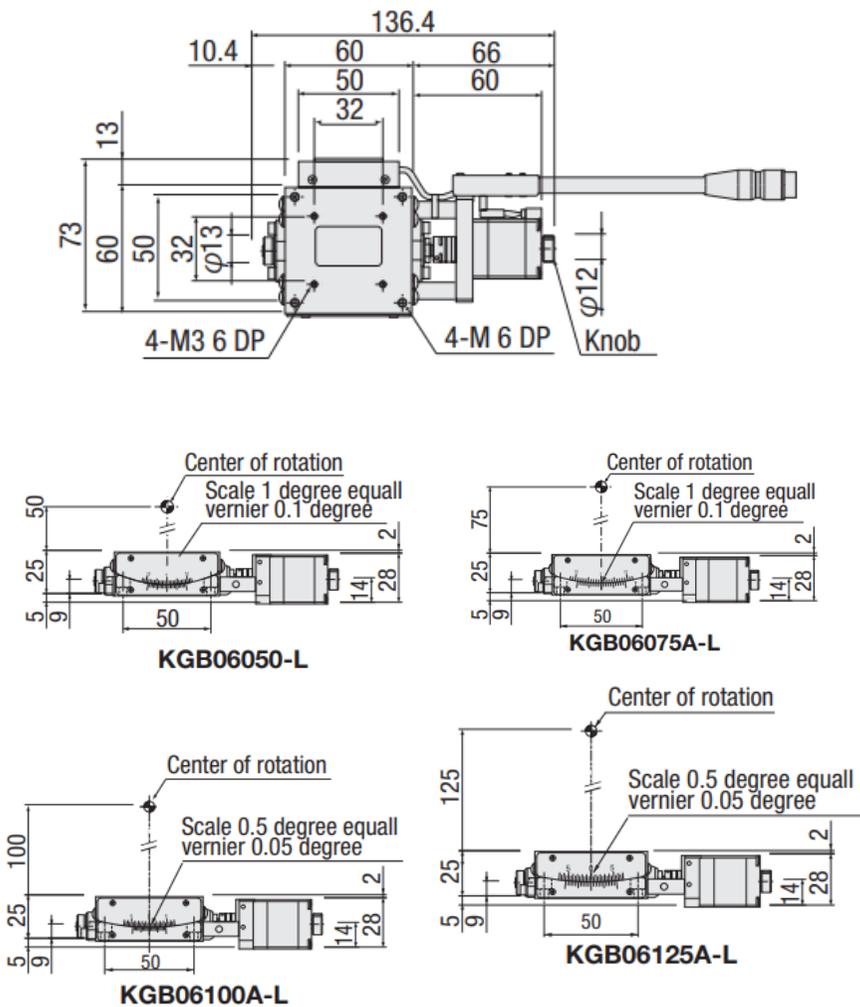
※ 当該変更に伴う旧製品と新製品間に、仕様（SPEC）・外形寸法の変更はありません。

SPEC									
		1軸				2軸			
型式		KGB06050□-LC	KGB06075□-LC	KGB06100□-LC	KGB06125□-LC	KAB06050□-LC	KAB06075□-LC	KAB06100□-LC	
(勝手違い)		KGB06050□-RC	KGB06075□-RC	KGB06100□-RC	KGB06125□-RC	KAB06050□-RC	KAB06075□-RC	KAB06100□-RC	
メカ仕様	移動量	±8.5°	±5.5°	±5°	±4°	±8.5° / ±5.5°	±5.5° / ±5°	±5° / ±4°	
	ステージ面サイズ	60×60mm							
	送りねじ(ボールねじ)	φ6リード1							
	ガイド	クロスローラガイド							
	主材質-表面処理	アルミ-黒色アルマイト処理							
	自重	0.50kg				1.00kg			
寸法公差	ステージ高さ	25±0.2mm	25±0.2mm	25±0.2mm	25±0.2mm	50±0.4mm	50±0.4mm	50±0.4mm	
	回転中心高さ	50±0.2mm	75±0.2mm	100±0.2mm	125±0.2mm	50±0.4mm	75±0.4mm	100±0.4mm	
	回転中心振れ精度	0.01mm以内	0.01mm以内	0.01mm以内	0.01mm以内	—	—	—	
精度仕様	分解能 (パルス)	Full時 上軸	≒0.0021°	≒0.0014°	≒0.0011°	≒0.0009°	≒0.0021°	≒0.0014°	≒0.0011°
		Full時 下軸					≒0.0014°	≒0.0011°	≒0.0009°
	MAXスピード	上軸	31.5°/sec[15kHz]	21°/sec[15kHz]	16.5°/sec[15kHz]	13.5°/sec[15kHz]	31.5° /sec	21° /sec	16.5° /sec
		下軸					21° /sec	16.5° /sec	13.5° /sec
	繰返し位置決め精度	±0.001°							
	耐荷重	5kgf 【49N】				4.5Kg 【44.1N】			
モーメント剛性	ピッチ0.30/ヨ-0.10/ロール0.11 ["/N・cm]				ピッチ0.41/ヨ-0.2/ロール0.41 ["/N・cm]				
ロストモーション	0.003°以内								
センサ	リミットセンサ	有							
	原点センサ(ORG1)	有							
	スリット原点センサ(ORG2)	—							
付属ねじ (六角穴付きボルト)		M4-10 4本							

※モータによりSPECが変わります。

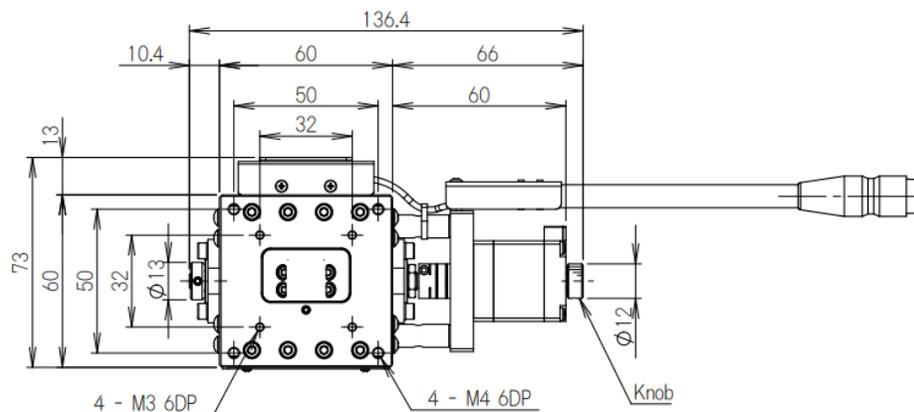
# 外形寸法図 KGB06

変更前

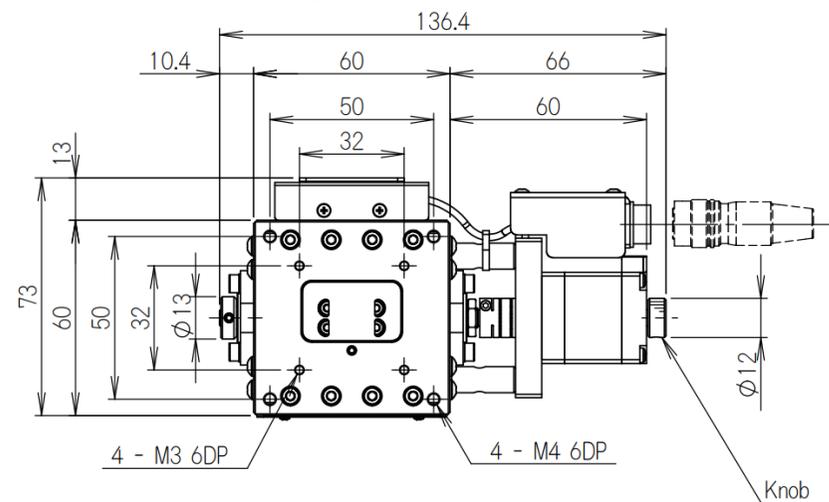


変更後

ピッグテール仕様



パネルマウント仕様



※ 側面図：変更はありません 64

# 型式体系の変更 KGB06

旧

**KGB06050-L**

1 2 3 4

## 1 ステージ面サイズ

コード	サイズ
06	□60mm

## 2 回転中心高さ (W.D.)

コード	W.D.
050	50mm
075	75mm
100	100mm
125	125mm

## 3 センサカバー位置仕様

コード	仕様
L	L位置
R	勝手違い

## 4 ケーブルオプション

コード	仕様
無記号	ケーブルなし(標準)
A	2m
B	2m片端バラ
C	4m
D	4m片端バラ
E	コネクタのみ(ケーブルなし)
F	ロボットケーブル 2m
G	ロボットケーブル 2m片端バラ
H	ロボットケーブル 4m
J	ロボットケーブル 4m片端バラ

新

**KGB06050TA-LC**

1 2 3 4 5 6 7 8

## 1 ステージ面サイズ

コード	サイズ
06	□60mm

## 2 回転中心高さ (W.D.)

コード	W.D.
050	50mm
075	75mm
100	100mm
125	125mm

## 3 センサ論理

コード	仕様
無記号	—

## 4 コネクタオプション

コード	仕様
T	ビッグテール
M	パネルマウント

## 6 センサカバー位置仕様

コード	仕様
L	L位置
R	勝手違い

## 7 モータオプション

コード	仕様
C	標準
G	高分解能モータ
T	2相ステッピングモータ
ZA	αSTEP (AZ Series)

## 8 ケーブルオプション(コード:C/T)

コード	仕様	適応モータ	
		C	T
無記号	ケーブルなし(標準)	●	●
A	2m	●	
B	2m片端バラ	●	●
C	4m	●	
D	4m片端バラ	●	●
E	コネクタのみ(ケーブルなし)	●	
F	ロボットケーブル 2m	●	
G	ロボットケーブル 2m片端バラ	●	●
H	ロボットケーブル 4m	●	
J	ロボットケーブル 4m片端バラ	●	●

## 8 ケーブルオプション(コード:ZA)

コード	仕様	適応モータ
		ZA
無記号	センサケーブル 2mのみ	●
3	センサケーブル 3mのみ	●
5	センサケーブル 5mのみ	●
3A	センサケーブル 3m	●
	モータケーブル 3m	●
	電磁ブレーキケーブル 3m	
	エンコーダケーブル 3m	
	ドライバ(アンプ)	●
5A	センサケーブル 5m	●
	モータケーブル 5m	●
	電磁ブレーキケーブル 5m	
	エンコーダケーブル 5m	
	ドライバ(アンプ)	●

(型式例)

「サイズ□60mm、W.D.75mm、(コネクタ:ビッグテール)センサ位置:L、モータ:C標準、ケーブル:なし」選定時

リニューアル前: **KGB06075-L**

リニューアル後: **KGB06075T-LC**

# 型式体系の変更 KGB06 モータレス

**旧** KGB 06 050 - L

## 1 ステージ面サイズ

コード	サイズ
06	□60mm

## 2 回転中心高さ (W.D.)

コード	W.D.
050	50mm
075	75mm
100	100mm
125	125mm

## 3 センサカバー位置仕様

コード	仕様
L	L位置
R	勝手違い

## 4 対応モータ(モータレス)

コード	仕様
P28	□28ステッピングモータ仕様
S38	□38サーボモータ仕様
S40	□40サーボモータ仕様

**新** KGB 06 050 T V - L

## 1 ステージ面サイズ

コード	サイズ
06	□60mm

## 2 回転中心高さ (W.D.)

コード	W.D.
050	50mm
075	75mm
100	100mm
125	125mm

## 5 モータ

コード	仕様
無記号	モータ有
V	モータレス

## 6 センサカバー位置仕様

コード	仕様
L	L位置
R	勝手違い

## 7 対応モータ(モータレス)

コード	仕様
P28	□28ステッピングモータ仕様
S38	□38サーボモータ仕様
S40	□40サーボモータ仕様

## 3 センサ論理

コード	仕様
無記号	—

## 4 コネクタオプション

コード	仕様
T	ビッグテール
M	パネルマウント

## 8 ケーブルオプション(モータレス)

コード	仕様	P28	S38	S40
無記号	センサケーブル 2m 片端バラ	●	●	●
3	センサケーブル 3m 片端バラ	●	●	●
5	センサケーブル 5m 片端バラ	●	●	●

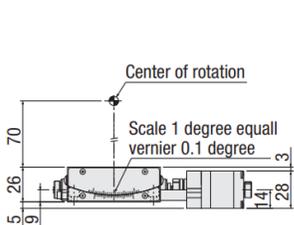
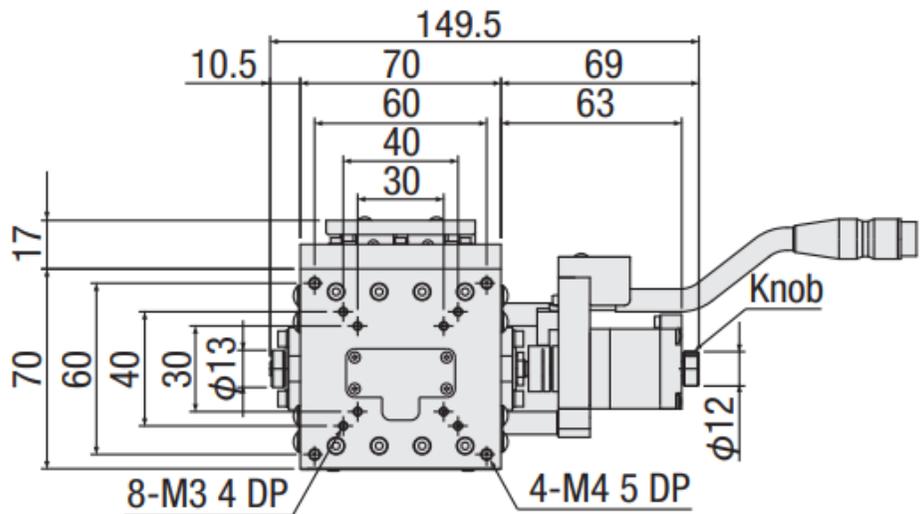
# 外形寸法図 KGB07

※ スリット原点センサ(ORG2)を廃止。CW/CCWのリミットセンサ、原点センサ(ORG1)の3センサになりました。

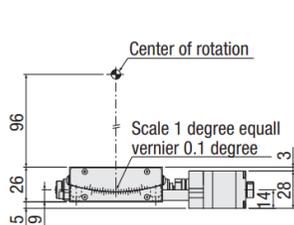
SPEC							
		1軸			2軸		
型式		KGB07070□□-LC	KGB07096□□-LC	KGB07122□□-LC	KAB07070□□-LC	KAB07096□□-LC	
(勝手違い)		KGB07070□□-RC	KGB07096□□-RC	KGB07122□□-RC	KAB07070□□-RC	KAB07096□□-RC	
メカ仕様	移動量	±5°	±4°	±3°	±5°/±4°	±4°/±3°	
	ステージ面サイズ	70×70mm					
	送りねじ(ボールねじ)	φ6 リード1					
	ガイド	クロスローラガイド					
	主材質-表面処理	アルミ-白アルマイト処理					
	自重	0.70kg			1.40kg		
メカ仕様	ステージ高さ	26±0.2mm	26±0.2mm	26±0.2mm	52±0.4mm	52±0.4mm	
	回転中心高さ	70±0.2mm	96±0.2mm	122±0.2mm	70±0.4mm	96±0.4mm	
	回転中心振れ精度	0.01mm以内	0.01mm以内	0.01mm以内	—	—	
精度仕様	分解能 (パルス)	Full時上軸	≒0.0015°	≒0.0011°	≒0.0009°	≒0.0015°	≒0.0011°
		Full時下軸				≒0.0011°	≒0.0009°
	MAXスピード	上軸	23°/sec [15kHz]	17°/sec [15kHz]	13°/sec [15kHz]	23°/sec [15kHz]	17°/sec [15kHz]
		下軸				17°/sec [15kHz]	13°/sec [15kHz]
	繰返し位置決め精度	±0.003°					
	耐荷重	5kgf [49N]			4.0Kg [39.2N]		
	モーメント剛性	ピッチ0.28/ヨ-0.06/ロール0.06 ["/N・cm]			ピッチ0.34/ヨ-0.12/ロール0.34 ["/N・cm]		
ロストモーション	0.003°以内						
センサ	リミットセンサ	有					
	原点センサ(ORG1)	有					
	スリット原点センサ(ORG2)	—					
付属ねじ (六角穴付きボルト)		M4-8 4本					

# 外形寸法図 KGB07

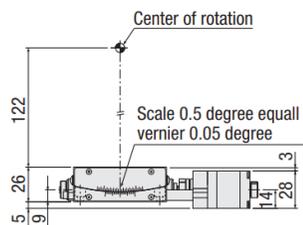
変更前



KGB07070AL

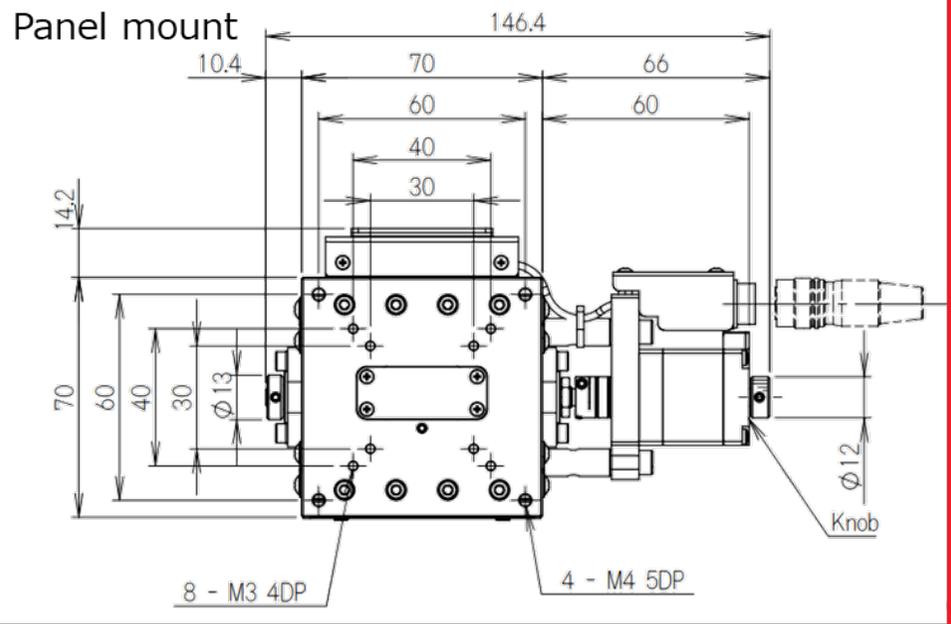
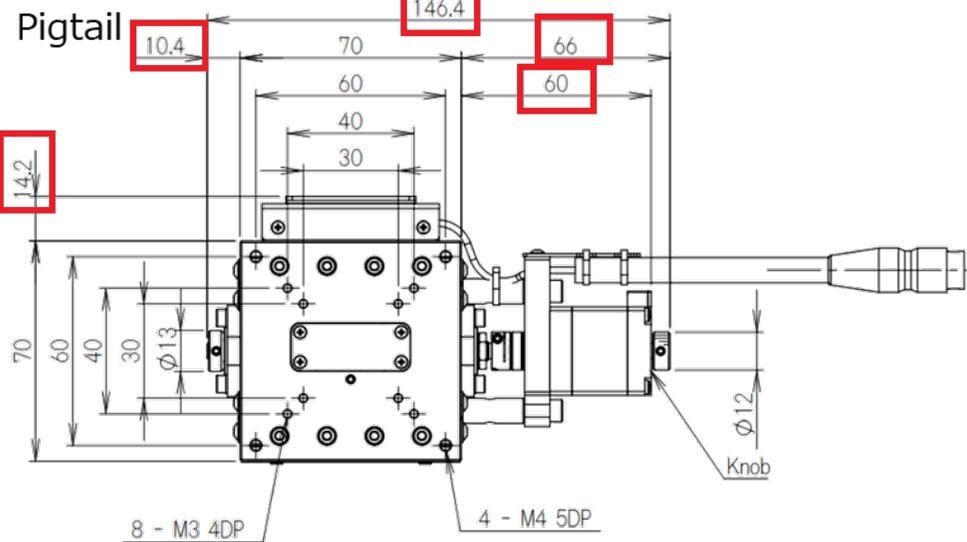


KGB07096AL



KGB07122AL

変更後



※ 側面図：変更はありません

# 型式体系の変更 : KGB07

旧

**KGB07070ALC-**

1 2 3 6 7 8

## 1 ステージ面サイズ

コード	サイズ
07	□70mm

## 2 回転中心高さ (W.D.)

コード	W.D.
070	70mm
096	96mm
122	122mm

## 3 センサ論理

コード	CWLS	ORG	CCWLS
A	NC	NC	NC
B	NO	NO	NO
C	NC	NO	NC

## 6 センサカバー位置仕様

コード	仕様
L	L位置
R	勝手違い

## 7 ケーブルオプション

コード	仕様
無記号	ケーブルなし(標準)
A	2m
B	2m片端バラ
C	4m
D	4m片端バラ
E	コネクタのみ(ケーブルなし)
F	ロボットケーブル 2m
G	ロボットケーブル 2m片端バラ
H	ロボットケーブル 4m
J	ロボットケーブル 4m片端バラ

新

**KGB07070AT-LC-**

1 2 3 4 6 7 8

## 1 ステージ面サイズ

コード	サイズ
07	□70mm

## 2 回転中心高さ (W.D.)

コード	W.D.
070	70mm
096	96mm
122	122mm

## 3 センサ論理

コード	CWLS	ORG	CCWLS
A	NC	NC	NC
B	NO	NO	NO
C	NC	NO	NC

## 4 コネクタオプション

コード	仕様
T	ビッグテール
M	パネルマウント

## 6 センサカバー位置仕様

コード	仕様
L	L位置
R	勝手違い

## 7 2 or 5相ステッピングモータ

コード	仕様
C	標準
G	高分解能モータ
T	2相ステッピングモータ
ZA	αSTEP (AZ Series)

## 7 ケーブルオプション(コード:C/T)

コード	仕様	適応モータ	
		C	T
無記号	ケーブルなし(標準)	●	●
A	2m	●	●
B	2m片端バラ	●	●
C	4m	●	●
D	4m片端バラ	●	●
E	コネクタのみ(ケーブルなし)	●	●
F	ロボットケーブル 2m	●	●
G	ロボットケーブル 2m片端バラ	●	●
H	ロボットケーブル 4m	●	●
J	ロボットケーブル 4m片端バラ	●	●

## 7 ケーブルオプション(コード:ZA)

コード	仕様	適応モータ
無記号	センサケーブル 2mのみ	●
3	センサケーブル 3mのみ	●
5	センサケーブル 5mのみ	●
3A	センサケーブル 3m	●
	モータケーブル 3m	●
	電磁ブレーキケーブル 3m	●
5A	エンコーダケーブル 3m	●
	ドライバ (アンプ)	●
	センサケーブル 5m	●
	モータケーブル 5m	●
5A	電磁ブレーキケーブル 5m	●
	エンコーダケーブル 5m	●
5A	ドライバ (アンプ)	●

### (型式例)

「サイズ□70mm、W.D.96mm、センサ論理：B、センサ位置：L、(コネクタ：ビッグテール) モータ：C 標準、ケーブル：なし」選定時

リニューアル前：KGB07096BL

リニューアル後：KGB07096BT-LC

# 型式体系の変更 KGB07 モータレス

旧

新

KGB07

なし

KGB 07 070 A T V - L -

## 1 ステージ面サイズ

コード	サイズ
07	□70mm

## 2 回転中心高さ (W.D.)

コード	W.D.
070	70mm
096	96mm
122	122mm

## 3 センサ論理

コード	CWLS	ORG	CCWLS
A	NC	NC	NC
B	NO	NO	NO
C	NC	NO	NC

## 4 コネクタオプション

コード	仕様
T	ビッグテール
M	パネルマウント

## 5 モータ

コード	仕様
無記号	モータ有
V	モータレス

## 6 センサカバー位置仕様

コード	仕様
L	L位置
R	勝手違い

## 7 対応モータ(モータレス)

コード	仕様
P28	□28ステッピングモータ仕様
S38	□38サーボモータ仕様
S40	□40サーボモータ仕様

## 8 ケーブルオプション(モータレス)

コード	仕様	P28	S38	S40
無記号	センサケーブル 2m 片端バラ	●	●	●
3	センサケーブル 3m 片端バラ	●	●	●
5	センサケーブル 5m 片端バラ	●	●	●