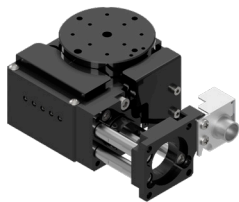


# 回転ステージ φ40: KRB04017MV

RoHS

KRB04017MV-LP28



付属品	P28	S38	S40	
モータブラケット	本体取付済み			
カップリング(ねじ付属)	○			
取付ねじ	モータ用	M2.5×6 2本	M3×12 4本	M4×12 2本
	本体用	M3×25 3本		
センサケーブル	○(HR10AP-S-SB-6-□)			
六角レンチ(モータ取付用)	○	—	—	

※センサケーブル：2m、3m、5mから選択

## KRB04017MV-LP28-

1  2

### 1 適用モータ

コード	仕様	P28との差額
P28	<input type="checkbox"/> 28ステップモータ仕様	—
S38	<input type="checkbox"/> 38サーボモータ仕様	+¥7,000
S40	<input type="checkbox"/> 40サーボモータ仕様	

### 2 ケーブルオプション

コード	仕様	標準価格との差額
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	+¥400
5	センサケーブル5m片端バラ	+¥1,800

### SPEC

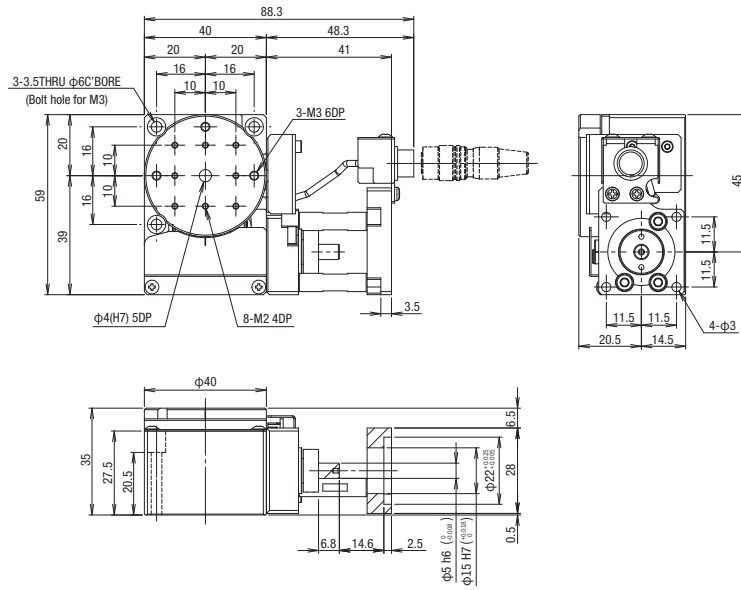
型式		KRB04017MV-LP28
メカ仕様	移動量	±8.5°
	ステージ面サイズ	φ40mm
	移動機構	ボールねじ φ6 リード1
	ガイド	組合せアンギュラ玉軸受け
	主材質-表面処理	アルミ-黒アルマイト処理
精度仕様	自重(※)	0.29kg
	分解能/パルス*(Full)	≒0.0068°
	MAXスピード**	101.5°/sec [15kHz]
	繰返位置決め精度	±0.003°以内
	耐荷重	4.0kgf [39.2N]
	モーメント剛性	0.52"/N・cm
	ロストモーション	0.003°
	バックラッシュ	0.01°
センサ	平行度	50μm以内
	リミットセンサ	有
	原点センサ	有
価格	スリット原点センサ	—
	1台	¥194,500
	2~6台	¥162,500
7台~	¥157,500	

※ は標準モータの値です。

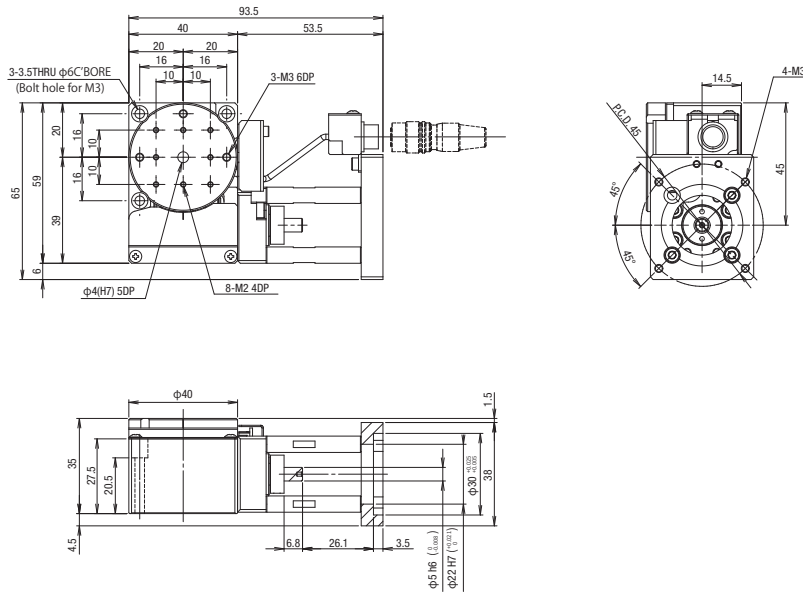
※ 適用モータコード[S38・S40]選択時の自重は0.30kgになります。

外形寸法図

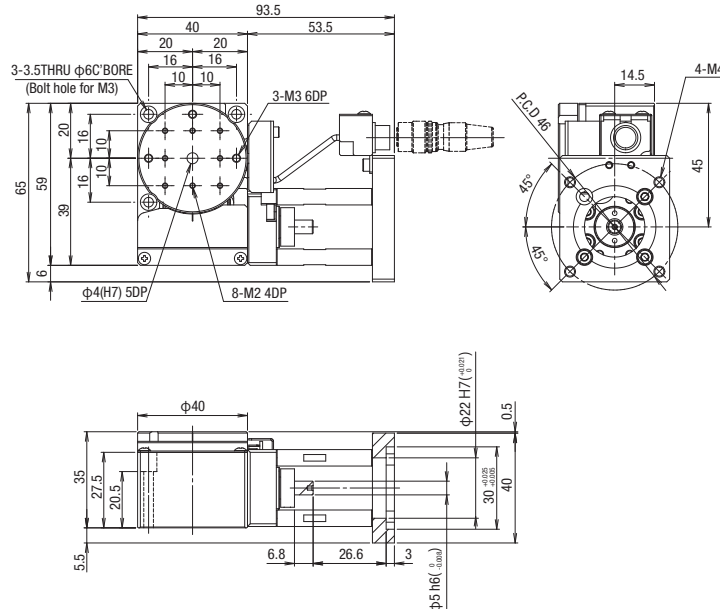
KRB04017MV-LP28



KRB04017MV-LS38



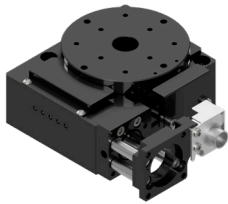
KRB04017MV-LS40



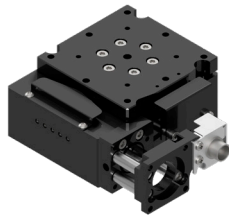
サインモーション回転ステージ φ60/□60:KRB06V

RoHS

KRB06011MV-LP28



KRB06011MSV-LP28



付属品	P28	S38	S40	
モータブラケット	本体取付済み			
カップリング(ねじ付属)	○			
取付ねじ	モータ用	M2.5×6 2本	M3×12 4本	M4×12 2本
	本体用	M4×25 3本		
センサケーブル	○(HR10AP-S-SB-6-□)			
六角レンチ(モータ取付用)	○	—	—	

※センサケーブル：2m、3m、5mから選択

KRB06011M □ V-LP28-□

1 テーブル形状

無記号	丸形
S	角形

2 適用モータ

コード	仕様	P28との差額
P28	□28ステッピングモータ仕様	—
S38	□38サーボモータ仕様	+¥ 7,000
S40	□40サーボモータ仕様	

3 ケーブルオプション

コード	仕様	標準価格との差額
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	+¥ 400
5	センサケーブル5m片端バラ	+¥ 1,800

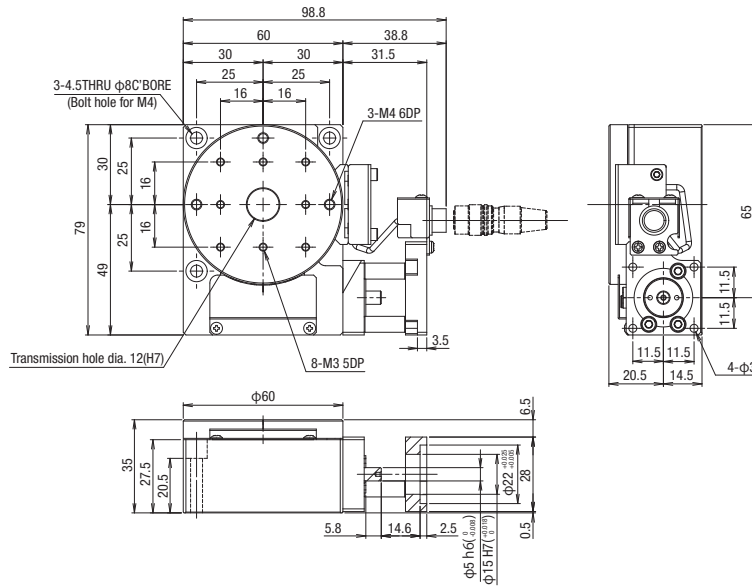
		SPEC	
型式		KRB06011MV-LP28	KRB06011MSV-LP28
メカ仕様	移動量	±5.5°	
	ステージ面サイズ	φ60mm	□60mm
	移動機構	ボールねじ φ6 リード1	
	ガイド	組合せアンギュラ玉軸受け	
精度仕様	主材質-表面処理	アルミ-黒アルマイト処理	
	自重(※)	φ60：0.51kg、□60mm：0.52kg	
	分解能/パルス※(Full)	≒0.0043°	
	MAXスピード***	63.8°/sec [15kHz]	
	繰返位置決め精度	±0.003°以内	
	耐荷重	6.0kgf [58.8N]	
	モーメント剛性	0.25"/N・cm	
	ロストモーション	0.003°	
	バックラッシュ	0.01°	
	平行度	50μm以内	
センサ	リミットセンサ	有	
	原点センサ	有	
	スリット原点センサ	—	
価格	1台	¥ 200,500	
	2~6台	¥ 167,500	
	7台~	¥ 162,500	

※ は標準モータの値です。

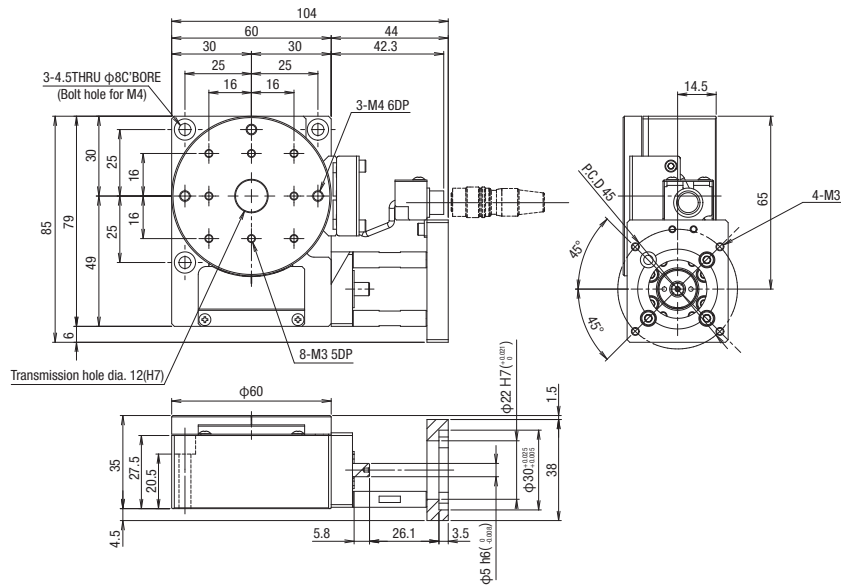
※ 適用モータコード[S38・S40]選択時の自重はφ60mm：0.52kg、□60mm：0.53kgになります。

外形寸法図

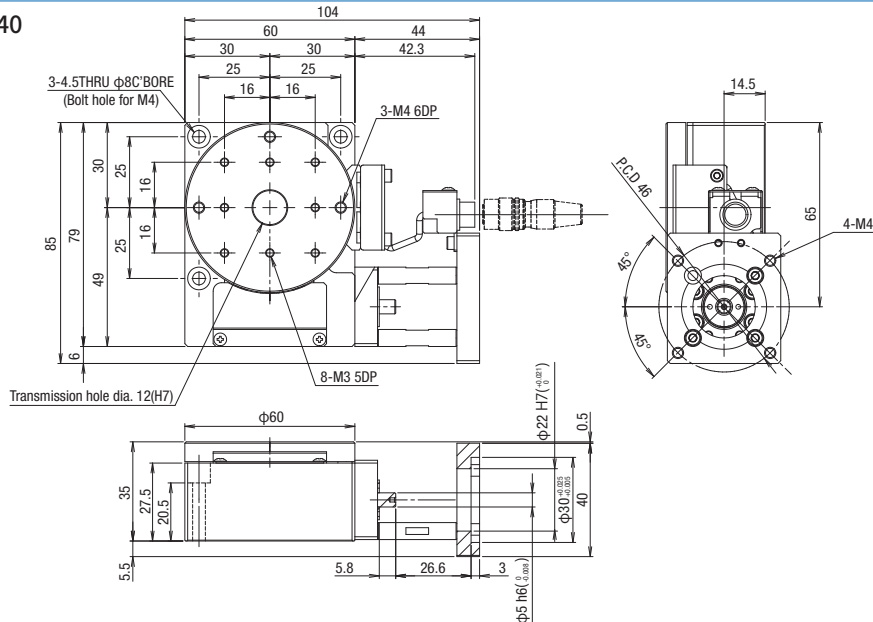
KRB06011MV-LP28



KRB06011MV-LS38



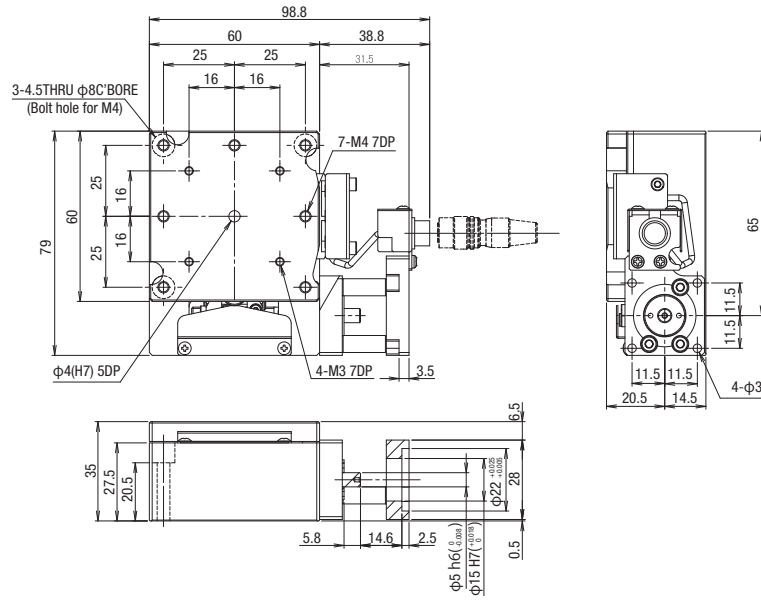
KRB06011MV-LS40



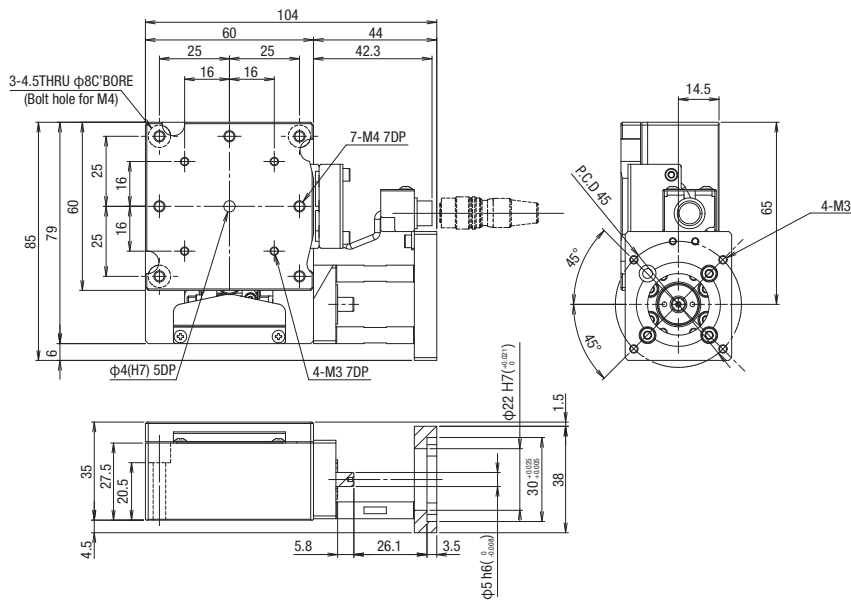
サインモーション回転ステージ  $\phi 60/\square 60$ :KRB06V

外形寸法図

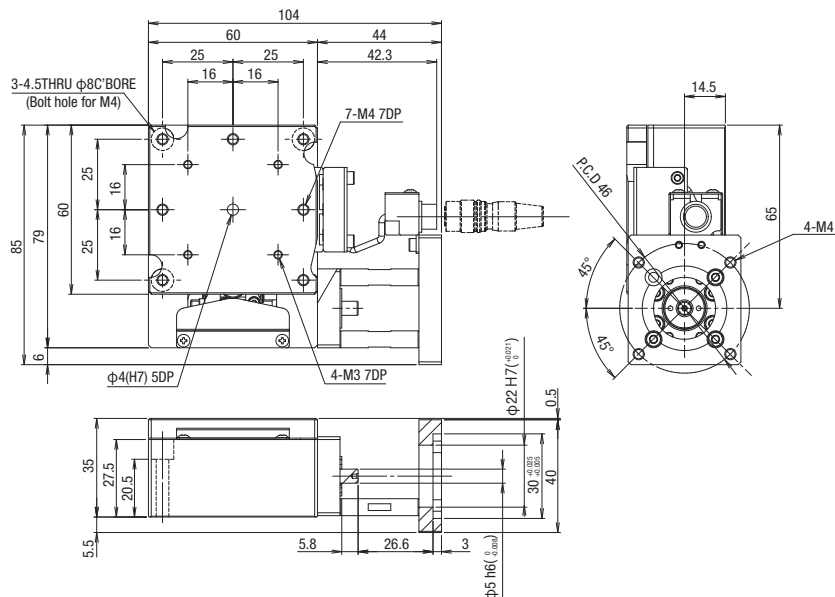
KRB06011MSV-LP28



KRB06011MSV-LS38



KRB06011MSV-LS40



# 電気仕様: KRBシリーズ

## 電気仕様

適用モータコード		P28	S38	S40
特徴		□28mm ステッピングモータ用	□38mm ACサーボモータ用	□40mm ACサーボモータ用
型式		KRB04/KRB06		
コネクタ	パネルマウント	センサ: HR10A-7R-6P(73) (ヒロセ電機(株))		
	受側型式	センサ: HR10A-7P-6S(73) (ヒロセ電機(株))		
センサ基板	リミットセンサ	有		
	原点センサ	有		
	スリット原点センサ	-		
	搭載センサ	フォト・マイクロセンサ EE-SX4320 (オムロン(株))		
	電源電圧	DC5~24V±5%		
	消費電流	合計60mA以下		
制御出力		NPNオープンコレクタ出力 DC30V以下 10mA以下		
出力論理		検出(遮光時): 出力トランジスタOFF (非導通)		

## ピン配列・結線図

モータコード

センサ

P28  
・  
S38  
・  
S40

### KRBシリーズ

【KRB04】コネクタ型式: HR10A-7R-6P(73)(HRS)

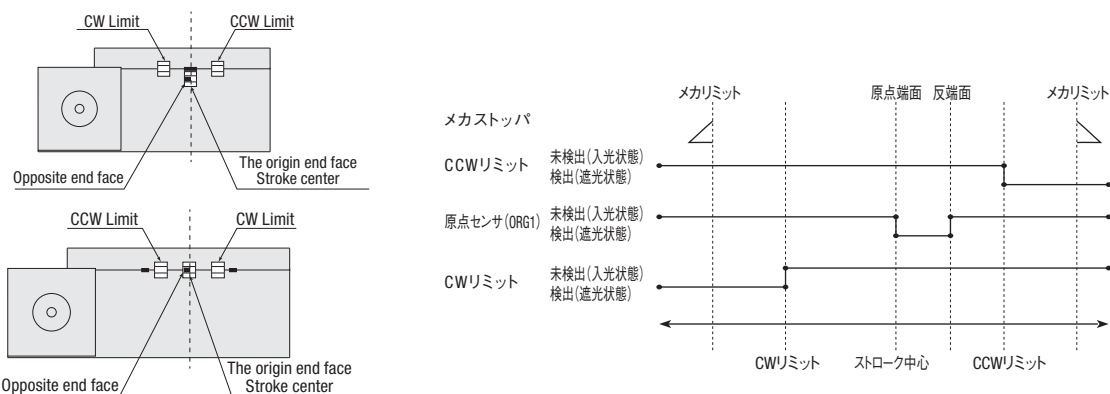
【KRB06】コネクタ型式: HR10A-7R-6P(73)(HRS)

【相手側ケーブル】  
 型式: HR10AP-S-SB-6-□ (□は長さとなります)  
 ※固定用

Pin	信号名
1	CWLS
2	CCWLS
3	ORG
4	NORG
5	V+
6	V-

※シールドはコネクタ内シェル接続になります。

## タイミングチャート



単位 [deg]

CW方向 ←

→ CCW方向

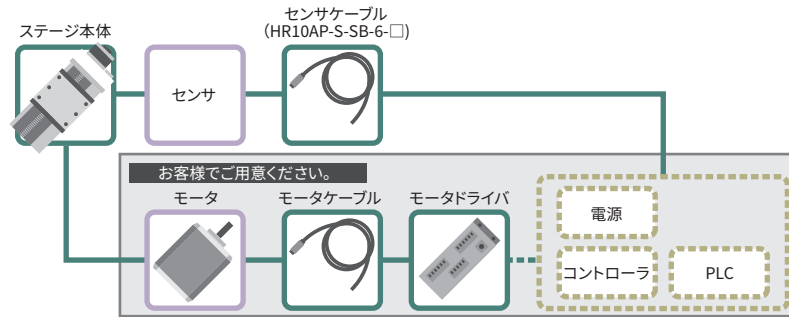
	座標基準	CWリミット	原点端面 ストローク中心	反端面	CCWリミット
<b>KRB04017</b>	原点復帰	9.0	0	4.5	9.0
<b>KRB06011</b>	原点復帰	6.0	0	2.5	6.0

※原点復帰はDS102/DS112を用いて原点復帰タイプ4を行った場合。  
 ※座標は設計上の値です。実際には±0.5deg程度の寸法誤差が生じることがあります。

注意: タイミングチャート図はセンサのタイミングを示すもので、出力信号論理を示すものではありません。  
 出力信号論理に関しては、電気仕様—センサ—出力論理に記載されている出力トランジスタのON/OFF表示を参照ください。

## 適用モータコード

<b>P28</b>	<input type="checkbox"/> 28mm ステッピングモータ用
<b>S38</b>	<input type="checkbox"/> 38mm ACサーボモータ用
<b>S40</b>	<input type="checkbox"/> 40mm ACサーボモータ用



## 【モータレス製品取り扱い注意点】

## 【重要】

通常製品とは異なり駆動源のないモータレス製品です。  
「保証範囲」および「使用上の注意と制限」をご確認の上、同意いただきご購入ください。

## ◆保証範囲

以下内容は保証対象外となります。

- ・モータ取り付け調整に関わる不具合やトラブル
- ・お客様によるモータの組み付け後の精度

※検査用モータを使用して精度検査を実施し、規格値内であることを確認しています。

## ◆使用上の注意と制限

## 1. スペック：耐荷重および最高速度

自動ステージ本体構成に依存するため、モータの性能に関わらず、本製品のスペック内での使用をお願いします。  
リミットセンサ、メカリミット間の距離が短く、オーバーランによりメカリミットと衝突する可能性があります。  
メカリミットとの衝突は製品の精度や耐久性に悪影響を与えることがありますので、ご注意ください。

## 2. トルク制限

高トルクモータの使用は製品許容を超える負荷を与える可能性があります。モータトルクが $0.25N \cdot m$ を超える場合はトルク制限をかけて使用してください。

## 3. モータの取り付け

本体、モータ、カップリングは芯出しを行い、取り付けをしてください。  
芯出し不良(ミスアライメント)の状態での使用は、製品の破損や早期劣化を引き起こす可能性があります。  
別紙の組立手順書を参照し、組み付け調整を行ってください。

## 4. コネクタ部の固定作業

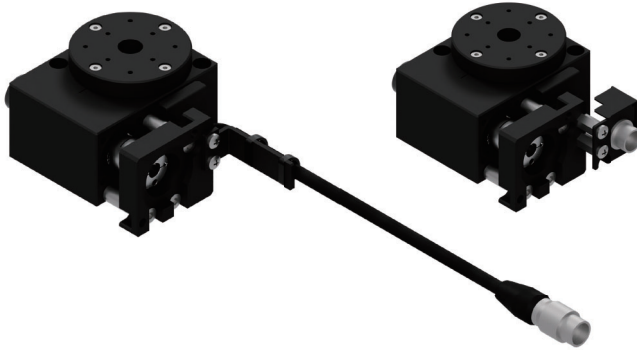
コネクタ部の固定作業をお客様自身で行う製品があります。固定前はコネクタ部と本体がリード線のみで連結されており、断線を引き起こす可能性がありますので、取り扱いには注意してください。

回転ステージ φ39/□40: KRW04360V

RoHS

KRW04360TV-LP28

KRW04360MV-LP28



付属品	P28	S38	S40	
モータブラケット (本体取付済み)	○			
カップリング (ねじ付属)	○			
取付ねじ	モータ用	M2.5×6 2本	M3×12 4本	M4×12 2本
	本体用	M3×30 3本		
センサケーブル	○(HR10AP-S-SB-6-□)			
六角レンチ (モータ取付用)	○	-	-	

※センサケーブル：2m、3m、5mから選択

KRW04360 M□ V-L P28 - □

1 コネクタ仕様

T	ビッグテール	
M	パネルマウント	

2 ステージ面形状

無記号	丸形
S	角形

P28 数量 1-3 日目発送  
S38/S40 数量 1-3 日目発送

3 モータ位置仕様

L	L位置
R	勝手違い

4 適用モータ

コード	仕様	P28との差額
P28	□28steppingモータ仕様	-
S38	□38サーボモータ仕様	+ ¥6,000
S40	□40サーボモータ仕様	+ ¥6,000

5 ケーブルオプション

コード	仕様	標準価格との差額
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	+ ¥400
5	センサケーブル5m片端バラ	+ ¥1,800

SPEC

型式	KRW04360TV-LP28	KRW04360MV-LP28	
(勝手違い)	KRW04360TV-RP28	KRW04360MV-RP28	
メカ仕様	移動量	360°	
	ステージ面サイズ(※1)	φ39mm (40×40mm)	
	コネクタタイプ	ビッグテール	パネルマウント
	移動機構(減速比)	ウォームギヤ(1/120)	
	ガイド	深溝玉軸受け	
	主材質-表面処理	アルミ-黒色アルマイト処理	
精度仕様	自重	0.31kg	0.28kg
	分解能/パルス	0.006°	
	MAXスピード	30°/sec	
	位置決め精度	0.05°以内	
	繰返位置決め精度	±0.01°以内	
	耐荷重	3kgf[29.4N]	
	モーメント剛性	0.74"/N・cm	
	ロストモーション	0.05°以内	
	バックラッシュ	0.1°以内	
	平行度	50μm以内	
	偏芯量	5μm以内	
	面振れ量	30μm以内	
センサ	リミットセンサ	-	
	原点センサ	有	
	スリット原点センサ	-	
価格	1台	¥140,500	
	2~6台	¥117,500	
	7台~	¥114,500	

※1 カッコ内はステージ面形状オプション：角形(S)を選択した場合のステージ面サイズです。

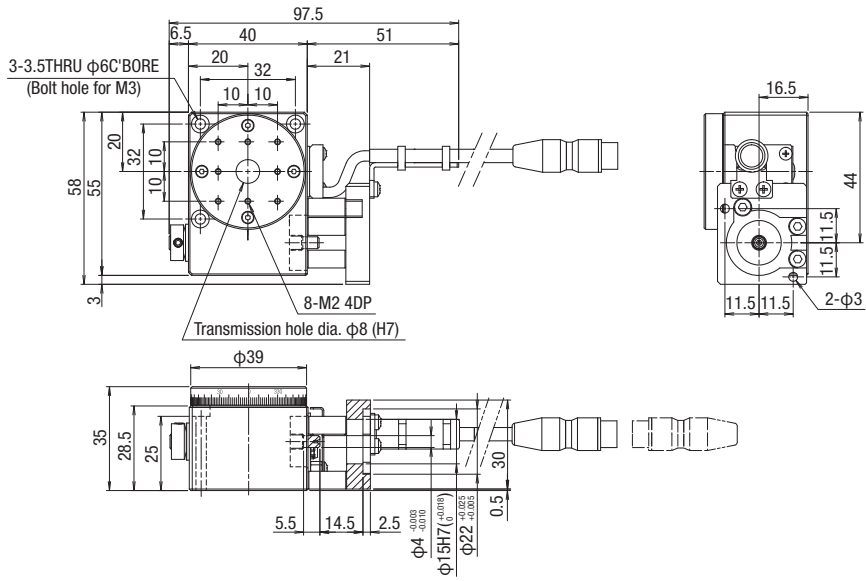
※ SPECは標準モータの値です。

※ 適用モータコード[S38・S40]選択時の自重はビッグテール仕様0.32kg、パネルマウント0.29kg仕様になります。

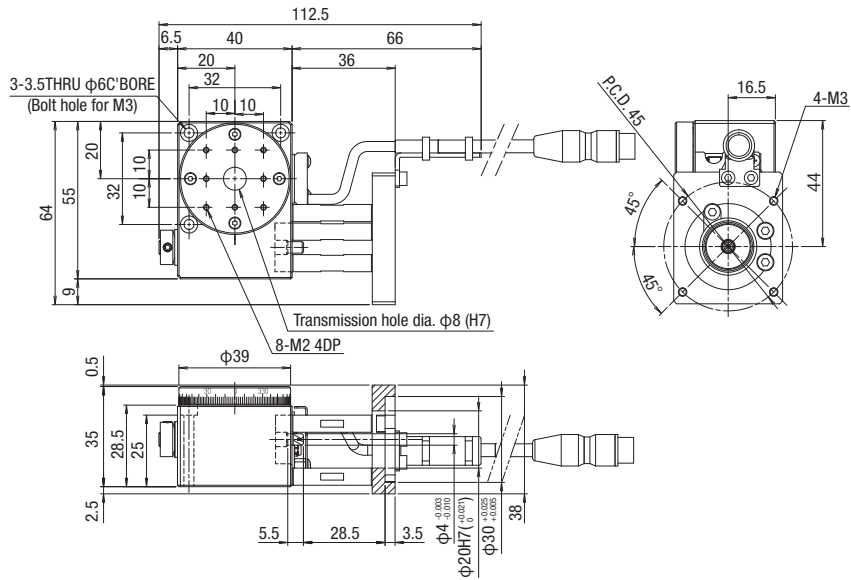


外形寸法図

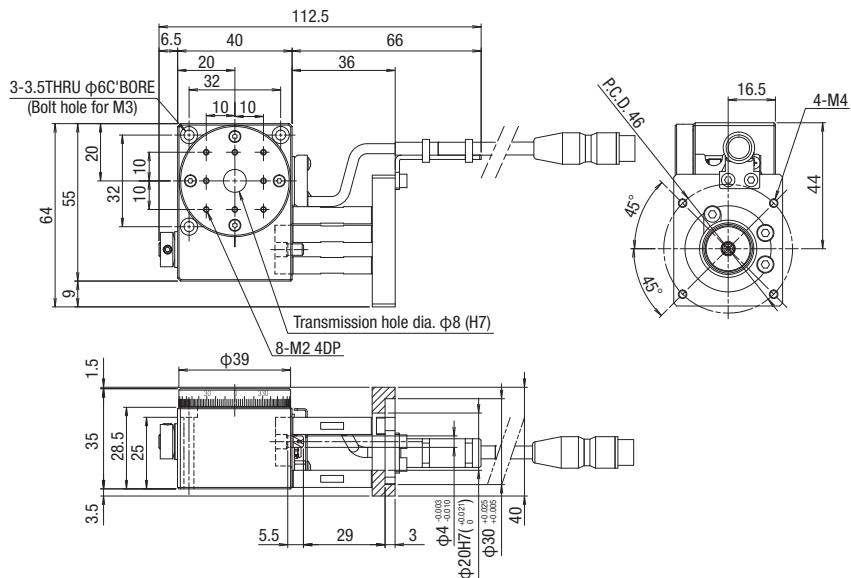
KRW04360TV-LP28



KRW04360TV-LS38



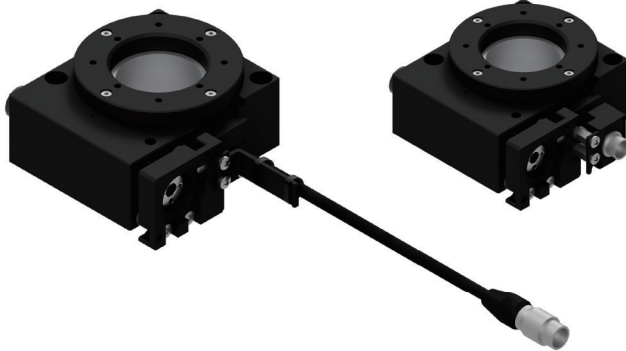
KRW04360TV-LS40



回転ステージ φ59/□60:KRW06360V

KRW06360TV-LP28

KRW06360MV-LP28



付属品	P28	S38	S40	
モータブラケット (本体取付済み)	○			
カップリング (ねじ付属)	○			
取付ねじ	モータ用	M2.5×6 2本	M3×12 4本	M4×12 2本
	本体用	M4×30 3本		
センサケーブル	○(HR10AP-S-SB-6-□)			
六角レンチ (モータ取付用)	○	-	-	

※センサケーブル：2m、3m、5mから選択

KRW06360 M □ V-L P28 - □

1 コネクタ仕様

T	ビッグテール	
M	パネルマウント	

3 モータ位置仕様

L	L位置
R	勝手違い

4 適用モータ

コード	仕様	P28との差額
P28	□28steppingモータ仕様	-
S38	□38サーボモータ仕様	+ ¥6,000
S40	□40サーボモータ仕様	+ ¥6,000

5 ケーブルオプション

コード	仕様	標準価格との差額
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	+ ¥400
5	センサケーブル5m片端バラ	+ ¥1,800

2 ステージ面形状

無記号	丸形
S	角形

P28 数量 1-3 日目発送  
5

S38/S40 数量 1-3 日目発送  
18

SPEC			
型式	KRW06360TV-LP28	KRW06360MV-LP28	
(勝手違い)	KRW06360TV-RP28	KRW06360MV-RP28	
メカ仕様	移動量	360°	
	ステージ面サイズ(※1)	φ59mm (60×60mm)	
	コネクタタイプ	ビッグテール	パネルマウント
	移動機構(減速比)	ウォームギヤ(1/180)	
	ガイド	深溝玉軸受け	
	主材質・表面処理	アルミ・黒色アルマイト処理	
精度仕様	自重	0.51kg	0.48kg
	分解能/パルス	0.004°	
	MAXスピード	20°/sec	
	位置決め精度	0.05°以内	
	繰返位置決め精度	±0.01°以内	
	耐荷重	3kgf [29.4N]	
	モーメント剛性	0.2"/N・cm	
	ロストモーション	0.05°以内	
	バックラッシュ	0.05°以内	
	平行度	50μm以内	
	偏芯量	5μm以内	
	面振れ量	30μm以内	
センサ	リミットセンサ	-	
	原点センサ	有	
	スリット原点センサ	-	
価格	1台	¥176,500	
	2~6台	¥147,500	
	7台~	¥143,500	

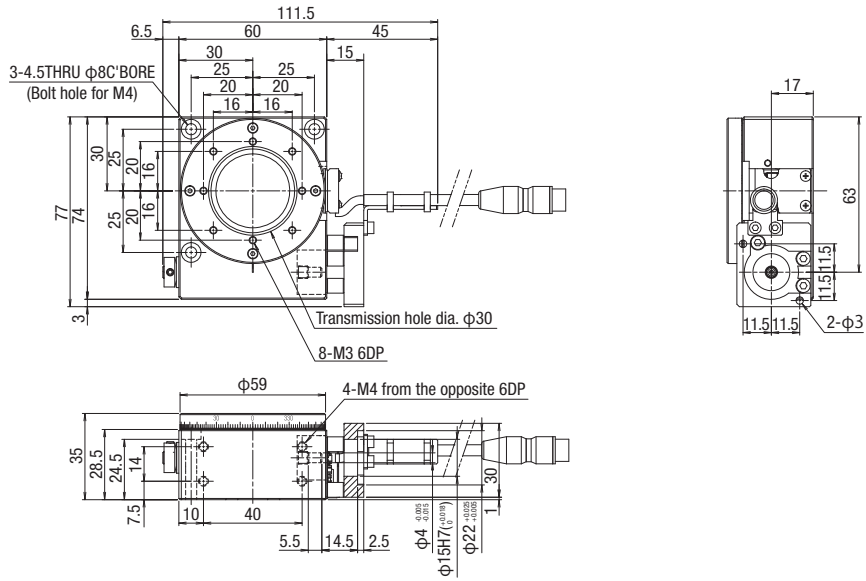
※1 カッコ内はステージ面形状オプション：角形(S)を選択した場合のステージ面サイズです。

※ SPECは標準モータの値です。

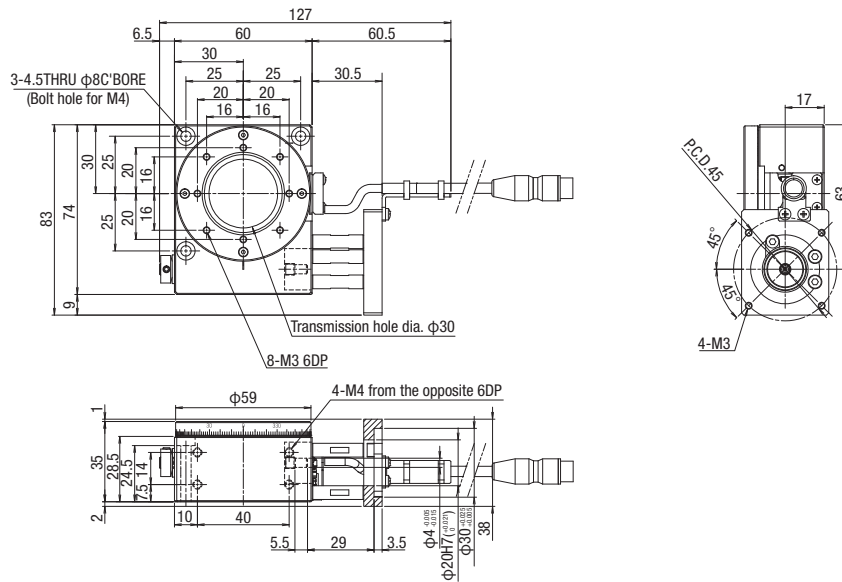
※ 適用モータコード[S38・S40]選択時の自重はビッグテール仕様0.52kg、パネルマウント0.49kg仕様になります。

外形寸法図

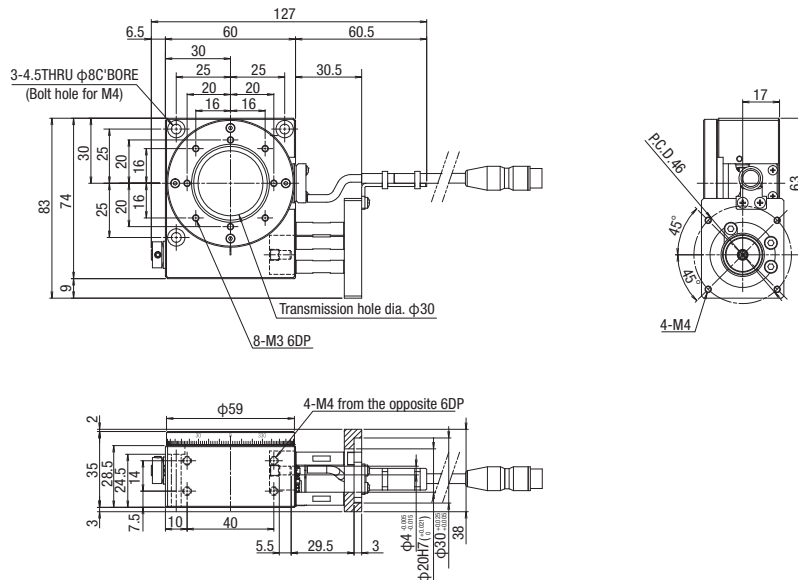
KRW06360TV-LP28



KRW06360TV-LS38



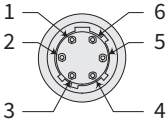
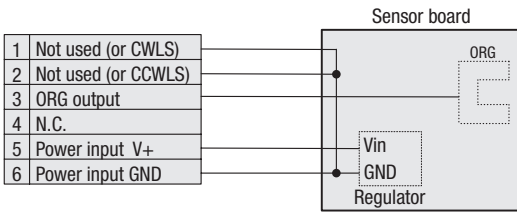
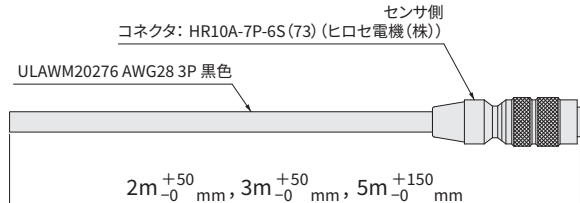
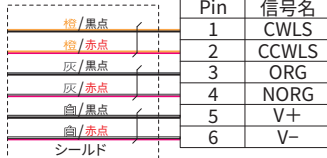
KRW06360TV-LS40



電気仕様

適用モータコード		P28	S38	S40
特徴		□28mm ステッピングモータ用	□38mm ACサーボモータ用	□40mm ACサーボモータ用
型式		KRW04/KRW06		
コネクタ	ビッグテール	センサ: HR10A-7J-6P(73) (ヒロセ電機(株))		
	パネルマウント	センサ: HR10A-7R-6P(73) (ヒロセ電機(株))		
	受側型式	センサ: HR10A-7P-6S(73) (ヒロセ電機(株))		
センサ基板	リミットセンサ	-		
	原点センサ	有		
	スリット原点センサ	-		
	搭載センサ	フォト・マイクロセンサ EE-SX4320 (オムロン(株))		
	電源電圧	DC5~24V±5%		
	消費電流	合計35mA以下		
	制御出力	NPNオープンコレクタ出力 DC30V以下 10mA以下		
出力論理	検出(遮光時): 出力トランジスタOFF(非導通)			

ピン配列・結線図

モータコード	KRWシリーズ		
P28 ・ S38 ・ S40	センサ	<p>【ピン配列】</p> <p>ビッグテール仕様コネクタ型式: HR10A-7J-6P(73) (ヒロセ電機(株))                      パネルマウント仕様コネクタ型式: HR10A-7R-6P(73) (ヒロセ電機(株))</p> 	<p>【結線図】</p> 
		<p>【相手側ケーブル】</p> <p>型式: HR10AP-S-SB-6-□ (□は長さとなります。)                      ※固定用</p> 	 <p>※シールドはコネクタ内シェル接続になります。</p>

タイミングチャート

単位 [°]

	原点検出目盛位置
KRW04360**V - L	0(原点端面:遮光板のCCW側エッジ) 8(反端面:遮光板のCW側エッジ)
KRW06360**V - L	0(原点端面:遮光板のCCW側エッジ) 8(反端面:遮光板のCW側エッジ)

※原点復帰はDS102/DS112シリーズコントローラを用いて原点復帰タイプ4を行った場合 (DS102/DS112は5相モータ専用)。  
 ※※原点検出目盛位置は設計上の値です。実際には±0.5°程度の角度誤差が生じることがあります。

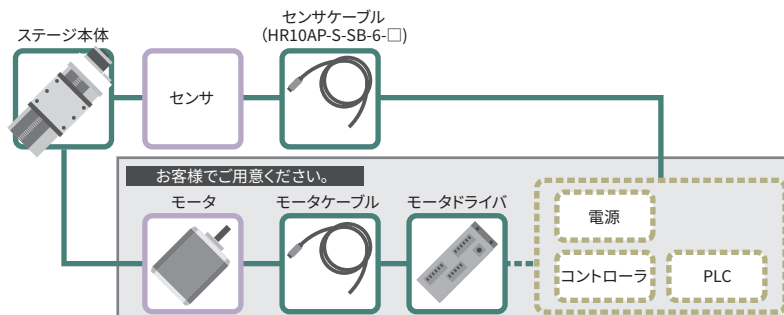
単位 [°]

	原点検出目盛位置
KRW04360**V - R	0(原点端面:遮光板のCW側エッジ) 8(反端面:遮光板のCCW側エッジ)
KRW06360**V - R	0(原点端面:遮光板のCW側エッジ) 8(反端面:遮光板のCCW側エッジ)

※原点復帰はDS102/DS112シリーズコントローラを用いて原点復帰タイプ3を行った場合 (DS102/DS112は5相モータ専用)。  
 ※※原点検出目盛位置は設計上の値です。実際には±0.5°程度の角度誤差が生じることがあります。

## 適用モータコード

<b>P28</b>	<input type="checkbox"/> 28mm ステッピングモータ用
<b>S38</b>	<input type="checkbox"/> 38mm ACサーボモータ用
<b>S40</b>	<input type="checkbox"/> 40mm ACサーボモータ用



## 【モータレス製品取扱注意点】

## 【重要】

通常製品とは異なり駆動源のないモータレス製品です。  
「保証範囲」、「使用上の注意と制限」を必ずご確認ください、同意の上ご購入ください。

## ◆保証範囲

以下内容は保証対象外となります。

- ・モータ取付調整に係わる不具合・トラブル
- ・お客様によるモータ組付け後の精度

※検査用モータにて精度検査を実施し、規格値内であることの確認をおこなっています。

## ◆使用上の注意と制限

## 1.スペック：耐荷重および最高速度

自動ステージ本体構成に依存するため、モータの性能に関わらず、本製品スペック内でのご使用をお願いします。リミットセンサ、メカリミット間の距離が短く、オーバーランによりメカリミットとの衝突を招く可能性があります。メカリミットとの衝突は製品精度、耐久性に悪影響を与えることがありますのでご注意ください。

## 2.トルク制限

高トルクモータのご使用は製品許容を超える負荷を与える可能性があります。モータトルクが $0.25N \cdot m$ を超える場合はトルク制限をかけてご使用ください。

## 3.モータの取付け

本体、モータ、カップリングは芯出しをおこない取付けをしてください。  
芯出し不良(ミスアライメント)状況での稼働は、製品の破損、劣化を早期に引き起こす可能性があります。別紙の組立手順書をご覧ください組付調整をしてください。

## 4.コネクタ部の固定作業

コネクタ部の固定作業をお客様で実施いただく製品があります。固定前はコネクタ部と本体がリード線のみで連結されており、断線を引き起こす可能性がありますので取扱いにご注意ください。