

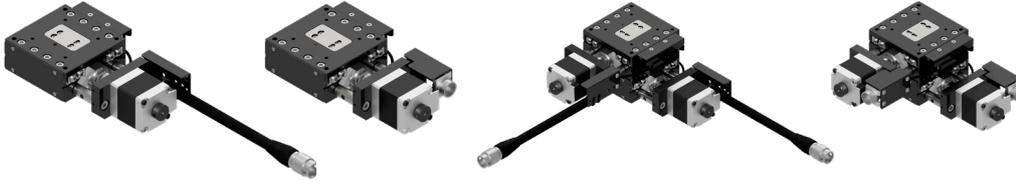
サインモーションゴニオステージ □60:KGB06/KAB06

KGB06050T-LC

KGB06050M-LC

KAB06050T-LC

KAB06050M-LC



※写真はイメージです。

KGB06050 T-LC-□

1 2 3 4 5 6 6 7 7

ケーブル P.1-207~
電気仕様はP.1-KGB-013~

1 軸

G	1軸
A	2軸

2 ステージ面サイズ

06	□60mm
----	-------

3 回転中心高さ(W.D.)

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

4 コネクタ仕様

T	ビッグテール	
M	パネルマウント	

5 センサカバー位置仕様

L	L位置	
R	勝手違い	

6 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額 (1軸分)	標準価格との差額 (2軸分)
C	標準(5相ステッピングモータ)	-	-
G	高分解能	+¥ 1,000	+¥ 2,000
T	2相ステッピングモータ	+¥ 0	+¥ 0

7 ケーブルオプション (モータ:C・G・T用)

コード	仕様	ケーブル型式	2相用ケーブル型式	標準価格との差額 (1軸分)	標準価格との差額 (2軸分)
無記号	ケーブル無し(標準)	-	-	-	-
A	2m	D214-2-2E	-	+¥ 5,000	+¥ 10,000
B	2m片端バラ	D214-2-2EK	DS1-2C-2-2EK	+¥ 5,000	+¥ 10,000
C	4m	D214-2-4E	-	+¥ 6,000	+¥ 12,000
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	DS1-2C-2-4EK	+¥ 6,000	+¥ 12,000
E	コネクタのみ(ケーブル無し)	-	-	+¥ 1,800	+¥ 3,600
F	ロボットケーブル2m	D214-2-2R	-	+¥ 8,000	+¥ 16,000
G	ロボットケーブル2m片端バラ	D214-2-2RK	DS1-2C-2-2RK	+¥ 8,000	+¥ 16,000
H	ロボットケーブル4m	D214-2-4R	-	+¥ 11,000	+¥ 22,000
J	ロボットケーブル4m片端バラ	D214-2-4RK	DS1-2C-2-4RK	+¥ 11,000	+¥ 22,000

※T(2相ステッピングモータ)は、無記号・B・D・G・Jケーブルのみ対応。

6 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額 (1軸分)	標準価格との差額 (2軸分)
ZA	αSTEP(AZシリーズ)	+¥ 36,000	+¥ 72,000

7 ケーブルオプション (モータ:ZA用)

コード	仕様	標準価格との差額 (1軸分)	標準価格との差額 (2軸分)
無記号	センサケーブル2m片端バラ	+¥ 5,000	+¥ 10,000
3	センサケーブル3m片端バラ	+¥ 5,400	+¥ 10,800
5	センサケーブル5m片端バラ	+¥ 6,800	+¥ 13,600
3A	ドライバ(3mケーブルセット)	+¥ 64,400	+¥ 128,800
5A	ドライバ(5mケーブルセット)	+¥ 71,400	+¥ 142,800

モータオプション: ZA選択時の付属品

ケーブルオプションコード	センサケーブル型式	モータケーブル型式	ドライバ型式
無記号	HR10AP-S-SB-6-2	-	-
3	HR10AP-S-SB-6-3	-	-
5	HR10AP-S-SB-6-5	-	-
3A	HR10AP-S-SB-6-3	CC030VZ2R2	AZD-K
5A	HR10AP-S-SB-6-5	CC050VZ2R2	AZD-K

選択例

ご希望の仕様	回転中心高さ 50mm	コネクタ仕様 T:ビッグテール センサカバー位置仕様 L:L位置	モータオプション C:標準	ケーブル A:2m
価格	¥ 203,000	KGB06050T-L	KGB06050T-LC	KGB06050T-LC-A ¥ 5,000

▷ KGB06040T-LC-A ¥ 208,000

自動ゴニオ

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

ボールねじ

ウォームギヤ

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

New

自動
ゴニオ

仕様

SPEC									
型式	KGB06050□-LC	KGB06075□-LC	KGB06100□-LC	KGB06125□-LC	KAB06050□-LC	KAB06075□-LC	KAB06100□-LC	KAB06100□-LC	
勝手違い	KGB06050□-RC	KGB06075□-RC	KGB06100□-RC	KGB06125□-RC	KAB06050□-RC	KAB06075□-RC	KAB06100□-RC	KAB06100□-RC	
メカ仕様	移動量 上軸/下軸	±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							
	移動機構	ボールネジ 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-黒アルマイト処理								
寸法公差	自重	0.52kg				1.04kg			
	ステージ高さ	25±0.2mm				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				-			
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	31.4°/sec[15kHz]	21.5°/sec[15kHz]	16.4°/sec[15kHz]	13.2°/sec[15kHz]	31.4°/sec[15kHz]	21.5°/sec[15kHz]	16.4°/sec[15kHz]
		下軸	-				21.5°/sec[15kHz]	16.4°/sec[15kHz]	13.2°/sec[15kHz]
	繰返し位置決め精度	±0.001°							
	耐荷重	5kgf[49N]				4.5kgf[44.1N]			
モータ剛性	ピッチ0.30/ヨ-0.10/ロール0.11["/N・cm]								
ロスモーション	0.003°以内								
センサ	リミットセンサ	有							
	原点センサ	有							
	スリット原点センサ	-							
付属ねじ(六角穴付ボルト)	M4-10 4本								
価格	1台	¥ 203,000				¥ 406,000			
	2~6台	¥ 170,000				¥ 340,000			
	7台~	¥ 165,000				¥ 330,000			

※ はモータによりSPECが変わります。
 ・正確な移動量の計算式は、P.1-140を参照ください。
 ・MAXスピードは、フルストロークの移動量パルスに対して15kHz駆動時の理論速度となります。

分解能・MAXスピード・自重

モータコード	C	G	T	ZA	
仕様	標準	高分解能	2相ステッピングモータ	αSTEP(AZ)	
モータ型式 ^{※1}	C005C-90215P-1	PK523HPMB-C1	SJA28N32-0674B-01	AZM24AK	
ステップ角	0.72°	0.36°	1.8°	0.36° ^{※2}	
分解能(Full)	KGB06050T/M	≒0.0021°	≒0.0010°	≒0.0052°	≒0.0010° ^{※2}
	KGB06075T/M	≒0.0014°	≒0.0007°	≒0.0036°	≒0.0007° ^{※2}
	KGB06100T/M	≒0.0011°	≒0.0005°	≒0.0027°	≒0.0005° ^{※2}
	KGB06125T/M	≒0.0009°	≒0.0004°	≒0.0022°	≒0.0004° ^{※2}
Maxスピード	KGB06050T/M	31.4°/sec[15kHz]	26.1°/sec[25kHz]	26.1°/sec[5kHz]	31.4°/sec[30kHz]
	KGB06075T/M	21.5°/sec[15kHz]	17.9°/sec[25kHz]	17.9°/sec[5kHz]	21.5°/sec[30kHz]
	KGB06100T/M	16.4°/sec[15kHz]	13.7°/sec[25kHz]	13.7°/sec[5kHz]	16.4°/sec[30kHz]
	KGB06125T/M	13.2°/sec[15kHz]	11.0°/sec[25kHz]	11.0°/sec[5kHz]	13.2°/sec[30kHz]
自重 ^{※3}	KGB06*T/M	0.52kg	0.52kg	0.52kg	0.56kg
	KAB06*T/M	1.04kg	1.04kg	1.04kg	1.12kg

※1 型式は駿河精機独自の管理型式
 ※2 1000P/R設定時
 ※3 ビッグテール・パネルマウント仕様の自重は同じです

出荷日

数量 1~3
 3 日目発送
 モータオプション[C]×コネクタ仕様[T]

数量 1
 18 日目発送
 左記以外の組合せ

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

ボール
ねじ

ウォーム
ギヤ

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

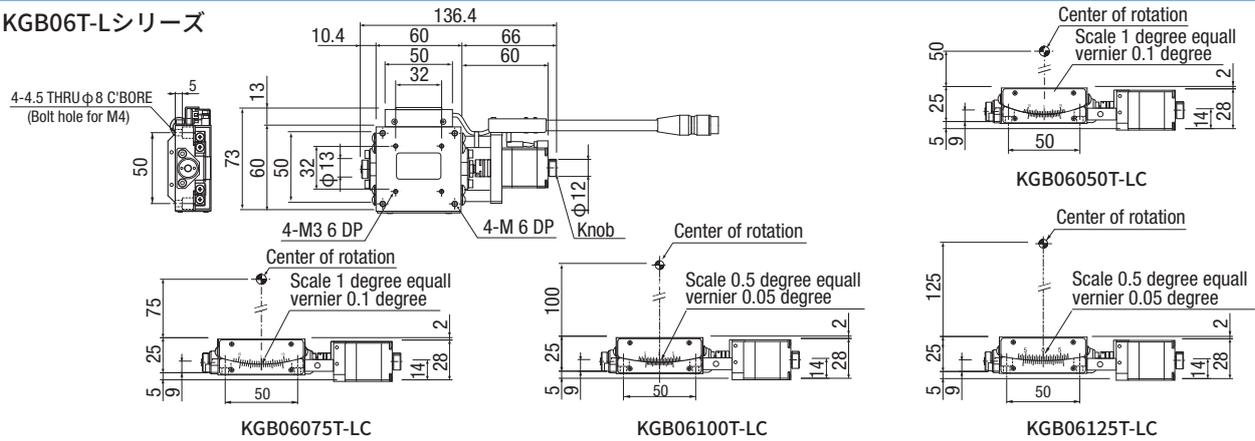
その他

1-KGB
002

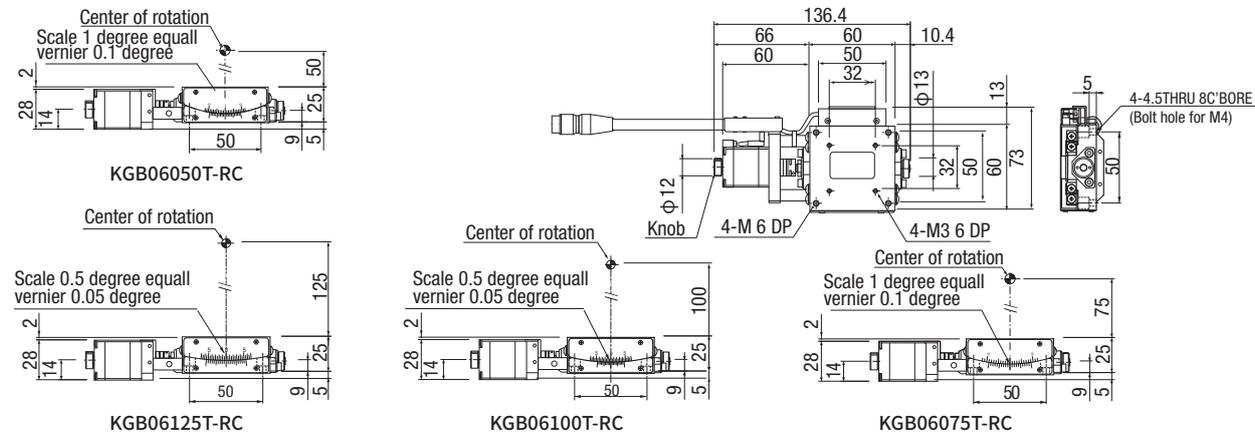
サインモーションゴニオステージ □60:KGB06/KAB06

外形寸法図(1軸)

KGB06T-Lシリーズ

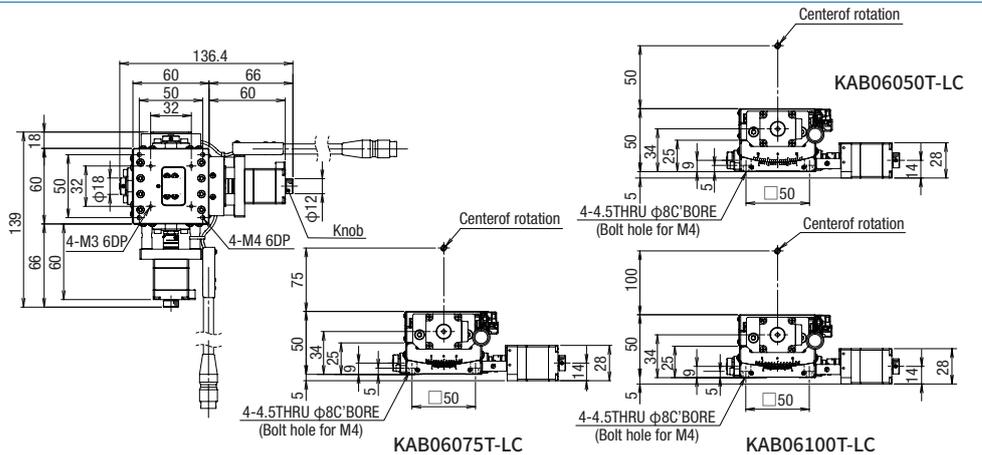


KGB06T-Rシリーズ(勝手違い)

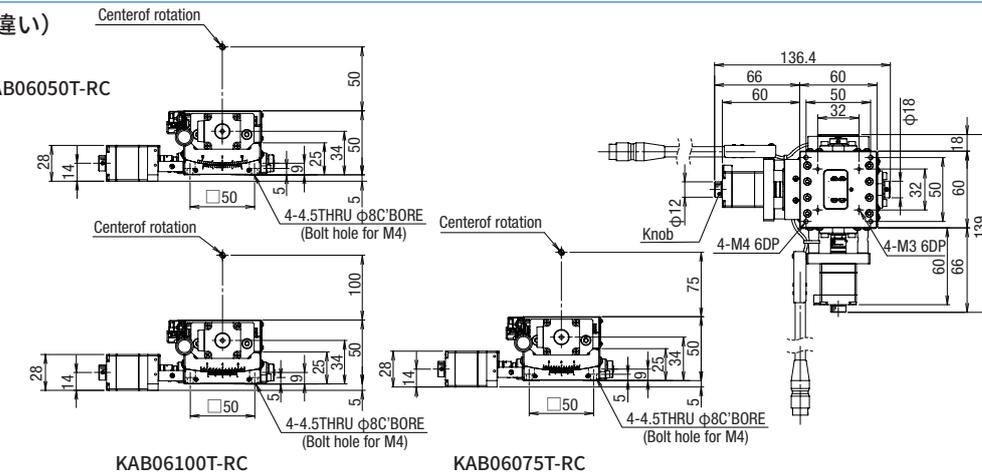


外形寸法図(2軸)

KAB06T-Lシリーズ



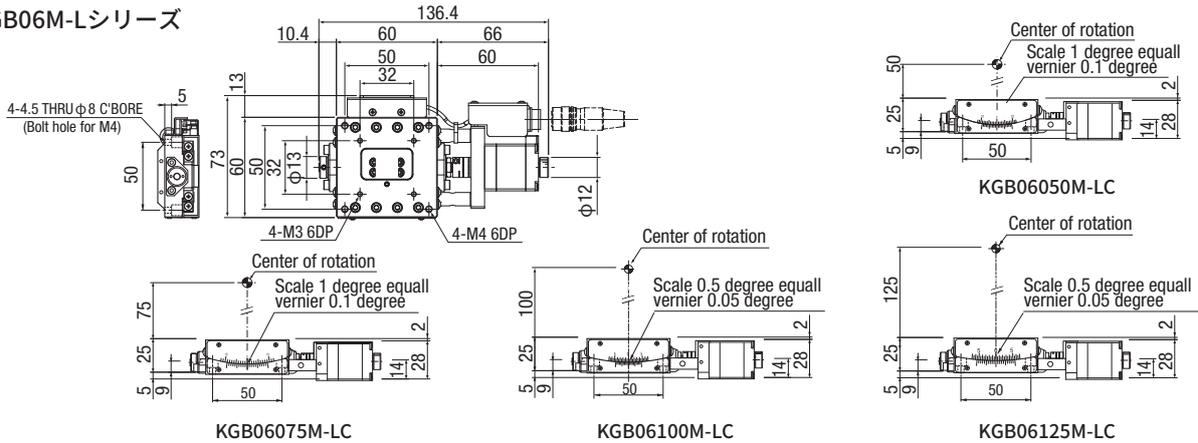
KAB06T-Rシリーズ(勝手違い)



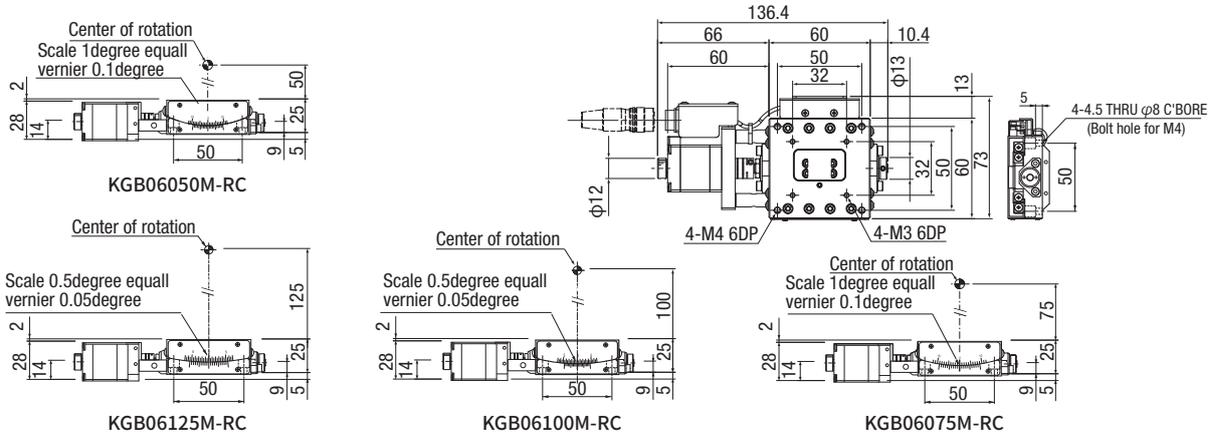
- 自動ゴニオ
- X
- XY
- Z
- 水平面Z
- XYZ
- ゴニオ
- 回転
- ユニット
- 制御機器
- ボールねじ
- ウォームギヤ
- 40
- 50
- 60
- 70
- 80
- 100
- 120
- その他
- 1-KGB 003

外形寸法図 (1軸)

KGB06M-Lシリーズ

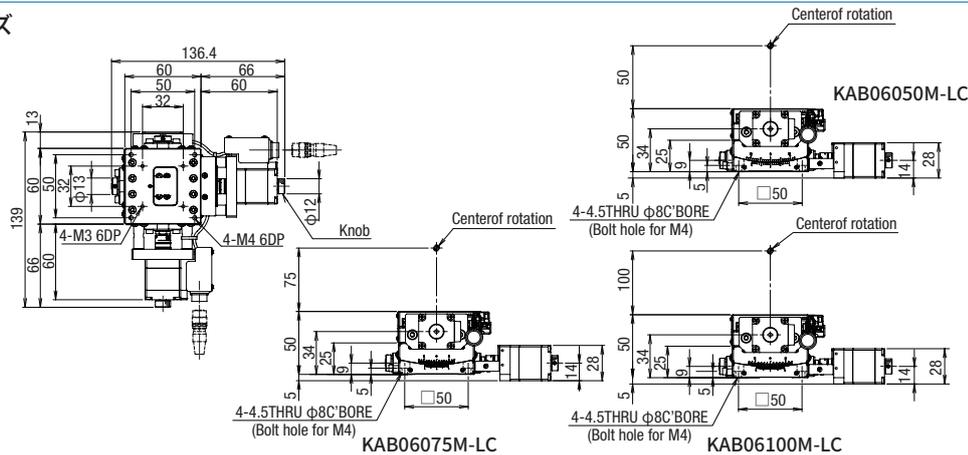


KGB06M-Rシリーズ (勝手違い)

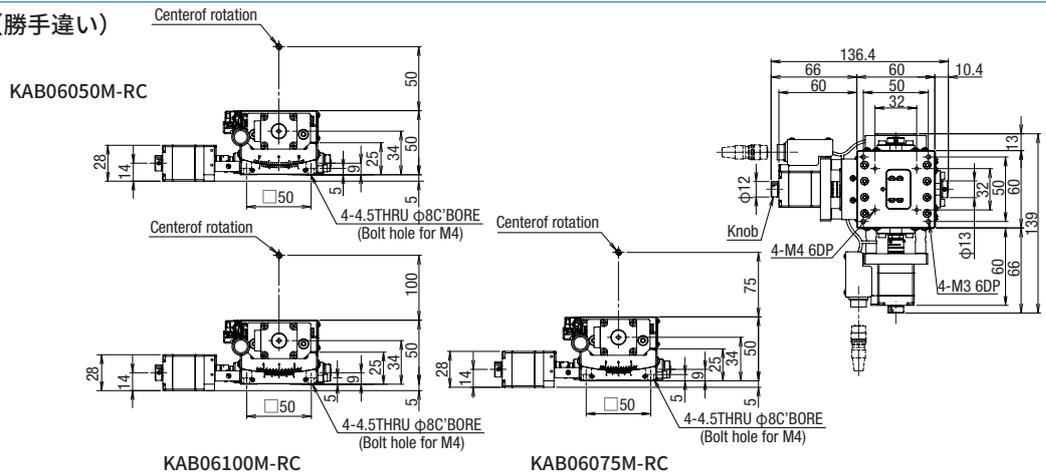


外形寸法図 (2軸)

KAB06M-Lシリーズ

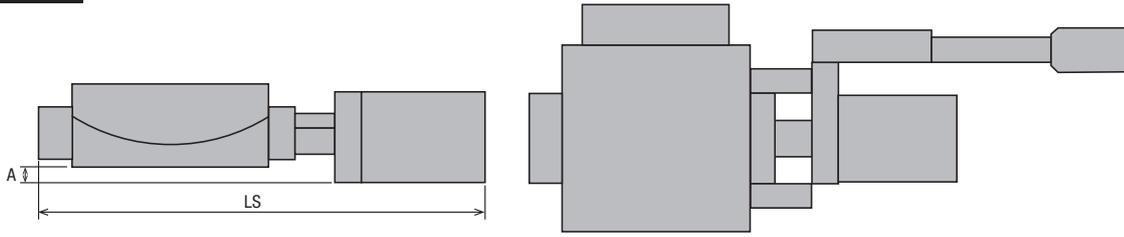


KAB06M-Rシリーズ (勝手違い)



サインモーションゴニオステージ□60:KGB06

外形寸法図



C 標準

G 高分解能

T 2相ステップングモータ

モータ型式 C005C-90215P-1

モータ型式 PK523HPMB-C1

モータ型式 SJA28N32-0674B-01

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	LS(mm)
KGB06050T-□□	C ・ G ・ T	□28	T	5	136.4
KGB06075T-□□					
KGB06100T-□□					
KGB06125T-□□					
KGB06050M-□□			M		
KGB06075M-□□					
KGB06100M-□□					
KGB06125M-□□					

ZA αSTEP(AZ)

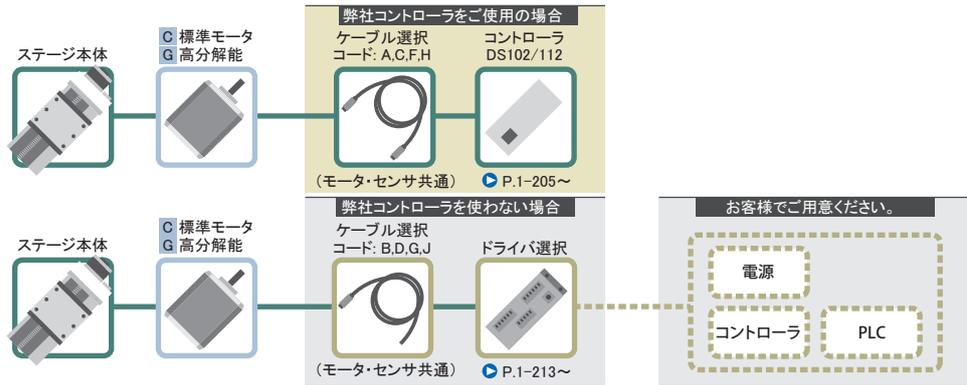
モータ型式 AZM24AK

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	LS(mm)
KGB06050T-□ZA	ZA	□28	T	5	159.4
KGB06075T-□ZA					
KGB06100T-□ZA					
KGB06125T-□ZA					
KGB06050M-□ZA			M		
KGB06075M-□ZA					
KGB06100M-□ZA					
KGB06125M-□ZA					

モータオプション

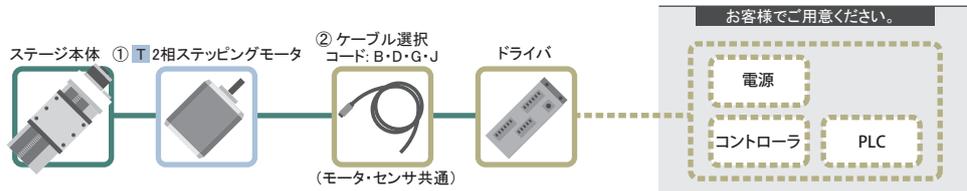
C 標準モータ
 モータ型式
 C005C-90215P-1

G 高分解能
 モータ型式
 PK523HPMB-C1



モータオプション

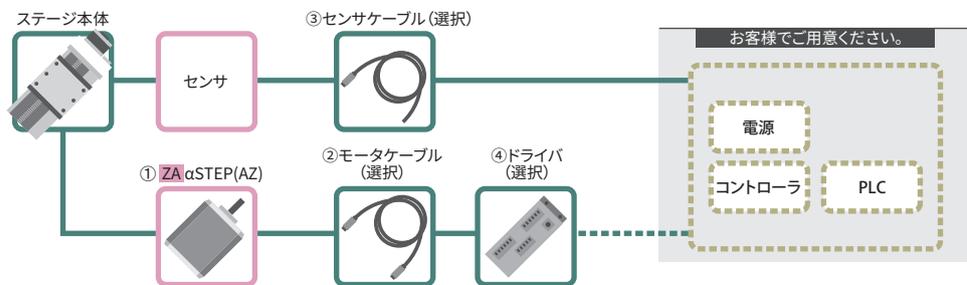
T 2相ステッピングモータ
 モータ型式
 SJA28N32-0674B-01



コード	①モータ型式	②モータ/センサケーブル選択 (共通)
T	SJA28N32-0674B-01	B・D: DS1-2C-2-□EK G・J: DS1-2C-2-□RK

モータオプション

ZA αSTEP(AZシリーズ)
 モータ型式
 AZM24AK



コード	①モータ型式	②モータケーブル選択	③センサケーブル選択	④ドライバ選択
ZA	AZM24AK	3A: CC030VZ2R2 5A: CC050VZ2R2 無記号・3・5: 付属無し	3A・3: HR10AP-S-SB-6-3 5A・5: HR10AP-S-SB-6-5 無記号: HR10AP-S-SB-6-2	3A・5A: AZD-K 無記号・3・5: 付属無し

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

ボール
ねじ

ウォーム
ギヤ

40

50

60

70

80

100

120

その他

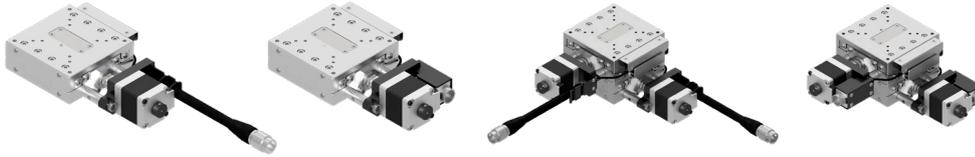
サインモーションゴニオステージ□70:KGB07/KAB07

KGB07070AT-LC

KGB07070AM-LC

KAB07070AT-LC

KAB07070AM-LC



※写真はイメージです。

KGB07070AT-LC-□



●ケーブル P.1-207~
●電気仕様はP.1-KGB-013~

1 軸

G	1軸
A	2軸

2 ステージ面サイズ

07	□70mm
----	-------

3 回転中心高さ (W.D.)

070	70mm
096	96mm
122	122mm

4 センサ論理

コード	CWLS	ORG	CCWLS
A	N.C.	N.C.	N.C.
B	N.O.	N.O.	N.O.
C	N.C.	N.O.	N.C.

5 コネクタ仕様

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

L	
R	

8 ケーブルオプション (モータ:C・G・T用)

コード	仕様	ケーブル型式	2相用ケーブル型式	標準価格との差額 (1軸分)	標準価格との差額 (2軸分)
無記号	ケーブル無し(標準)	-	-	-	-
A	2m	D214-2-2E	-	+¥ 5,000	+¥ 10,000
B	2m片端バラ	D214-2-2EK	DS1-2C-2-2EK	+¥ 5,000	+¥ 10,000
C	4m	D214-2-4E	-	+¥ 6,000	+¥ 12,000
D	4m片端バラ	D214-2-4EK	DS1-2C-2-4EK	+¥ 6,000	+¥ 12,000
E	コネクタのみ(ケーブル無し)	-	-	+¥ 1,800	+¥ 3,600
F	ロボットケーブル2m	D214-2-2R	-	+¥ 8,000	+¥ 16,000
G	ロボットケーブル2m片端バラ	D214-2-2RK	DS1-2C-2-2RK	+¥ 8,000	+¥ 16,000
H	ロボットケーブル4m	D214-2-4R	-	+¥ 11,000	+¥ 22,000
J	ロボットケーブル4m片端バラ	D214-2-4RK	DS1-2C-2-4RK	+¥ 11,000	+¥ 22,000

※T(2相ステッピングモータ)は、無記号・B・D・G・Jケーブルのみ対応。

7 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額 (1軸分)	標準価格との差額 (2軸分)
ZA	αSTEP(AZシリーズ)	+¥ 36,000	+¥ 72,000

7 モータオプション

コード	仕様	標準価格との差額 (1軸分)	標準価格との差額 (2軸分)
C	標準(5相ステッピングモータ)	-	-
G	高分解能	+¥ 1,000	+¥ 2,000
T	2相ステッピングモータ	+¥ 0	+¥ 0

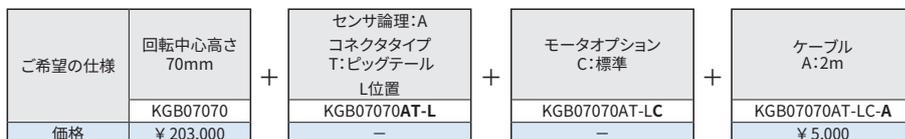
8 ケーブルオプション (モータ:ZA用)

コード	仕様	標準価格との差額 (1軸分)	標準価格との差額 (2軸分)
無記号	センサケーブル2m片端バラ	+¥ 5,000	+¥ 10,000
3	センサケーブル3m片端バラ	+¥ 5,400	+¥ 10,800
5	センサケーブル5m片端バラ	+¥ 6,800	+¥ 13,600
3A	ドライバ(3mケーブルセット)	+¥ 64,400	+¥ 128,800
5A	ドライバ(5mケーブルセット)	+¥ 71,400	+¥ 142,800

モータオプション:ZA選択時の付属品

ケーブルオプションコード	センサケーブル型式	モータケーブル型式	ドライバ型式
無記号	HR10AP-S-SB-6-2	-	-
3	HR10AP-S-SB-6-3	-	-
5	HR10AP-S-SB-6-5	-	-
3A	HR10AP-S-SB-6-3	CC030VZ2R2	AZD-K
5A	HR10AP-S-SB-6-5	CC050VZ2R2	AZD-K

選択例



▷ KGB07070AT-LC-A ¥208,000

自動ゴニオ

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

ボールねじ

ウォームギヤ

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

New

自動
ゴニオ

仕様

SPEC							
型式	KGB07070A□-LC		KGB07096A□-LC		KAB07070A□-LC		
勝手違い	KGB07070A□-RC		KGB07096A□-RC		KAB07070A□-RC		
メカ仕様	移動量 上軸/下軸	±5°		±4°		±5°/±4°	
	ステージ面サイズ	70×70mm					
	移動機構	ボールネジ 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					
寸法公差	自重	0.67kg			1.34kg		
	ステージ高さ	26±0.2mm			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					
精度仕様	分解能(パルス)	Full時 上軸	≒0.0015°	≒0.0011°	≒0.0009°	≒0.0015°	
		Full時 下軸	-			≒0.0011°	≒0.0009°
	MAXスピード	上軸	22.6°/sec [15kHz]	16.9°/sec [15kHz]	13.4°/sec [15kHz]	22.6°/sec [15kHz]	16.9°/sec [15kHz]
		下軸	-			16.9°/sec [15kHz]	13.4°/sec [15kHz]
	繰返し位置決め精度	±0.003°					
	耐荷重	5.0kgf [49N]			4.0kgf [39.2N]		
モーメント剛性	ピッチ0.28/ヨ-0.06/ロール0.06["/N・cm]						
センサ	ロストモーション	0.003°以内					
	リミットセンサ	有					
	原点センサ	有					
	スリット原点センサ	-					
付属ねじ(六角穴付ボルト)	M4-8 4本						
価格	1台	¥ 203,000			¥ 406,000		
	2~6台	¥ 170,000			¥ 340,000		
	7台~	¥ 165,000			¥ 330,000		

※ はモータによりSPECが変わります。
 ※ 正確な移動量の計算式は、P.1-140を参照ください。
 ※ MAXスピードは、フルストロークの移動量パルスに対して15kHz駆動時の理論速度となります。

分解能・MAXスピード・自重

モータコード	C	G	T	ZA
仕様	標準	高分解能	2相ステッピングモータ	αSTEP (AZ)
モータ型式*1	C005C-90215P-1	PK523HPMB-C1	SJA28N32-0674B-01	AZM24AK
ステップ角	0.72°	0.36°	1.8°	0.36°*2
分解能 (Full)	KGB07070□T/M	≒0.0015°	≒0.0008°	≒0.0038°
	KGB07096□T/M	≒0.0011°	≒0.0006°	≒0.0028°
	KGB07122□T/M	≒0.0009°	≒0.0004°	≒0.0022°
Maxスピード	KGB07070□T/M	22.6°/sec [15kHz]	18.9°/sec [25kHz]	18.9°/sec [5kHz]
	KGB07096□T/M	16.9°/sec [15kHz]	14.1°/sec [25kHz]	14.1°/sec [5kHz]
	KGB07122□T/M	13.4°/sec [15kHz]	11.2°/sec [25kHz]	11.2°/sec [5kHz]
自重*3	KGB07*T/M	0.67kg	0.67kg	0.67kg
	KAB07*T/M	1.34kg	1.34kg	1.42kg

※1 型式は駿河精機独自の管理型式
 ※2 1000P/R設定時
 ※3 ビッグテール・パネルマウント仕様の自重は同じです

出荷日

数量 1~3
 3 日目発送
 モータオプション[C]×コネクタ仕様[T]

数量 1
 18 日目発送
 左記以外の組合せ

- X
- XY
- Z
- 水平面Z
- XYZ
- ゴニオ
- 回転
- ユニット
- 制御機器

ボール
ねじ

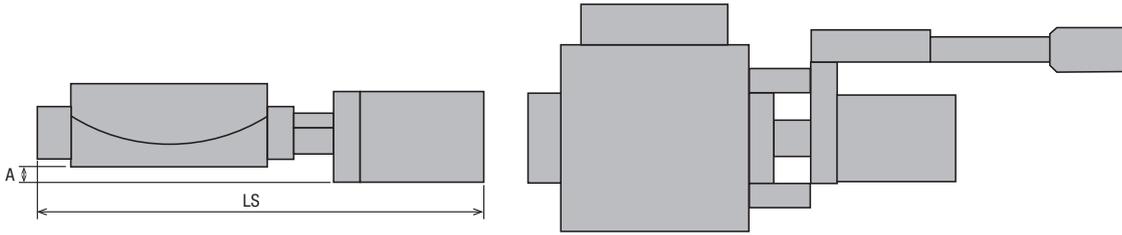
ウォーム
ギヤ

- 40
- 50
- 60
- 70
- 80
- 100
- 120
- その他

1-KGB
008

サインモーションゴニオステージ□70:KGB07

外形寸法図



自動ゴニオ

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

C 標準 **G** 高分解能 **T** 2相ステップングモータ
 モータ型式 C005C-90215P-1 モータ型式 PK523HPMB-C1 モータ型式 SJA28N32-0674B-01

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	LS(mm)
KGB07070□T-□□	C ・ G ・ T	□28	T	5	146.4
KGB07096□T-□□					
KGB07122□T-□□					
KGB07070□M-□□			M		
KGB07096□M-□□					
KGB07122□M-□□					

ZA αSTEP(AZ)

モータ型式 AZM24AK

型式	モータ	モータサイズ	コネクタ	A(mm)	LS(mm)
KGB07070□T-□□	ZA	□28	T	5	169.4
KGB07096□T-□□					
KGB07122□T-□□					
KGB07070□M-□□			M		
KGB07096□M-□□					
KGB07122□M-□□					

ボールねじ

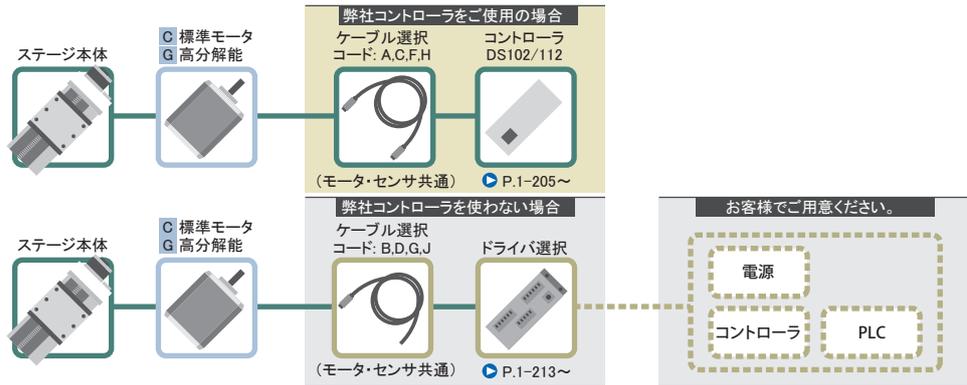
ウォームギヤ

- 40
- 50
- 60
- 70
- 80
- 100
- 120
- その他

モータオプション

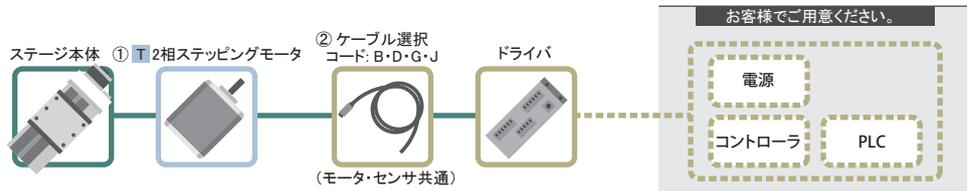
C 標準モータ
 モータ型式
 C005C-90215P-1

G 高分解能
 モータ型式
 PK523HPMB-C1



モータオプション

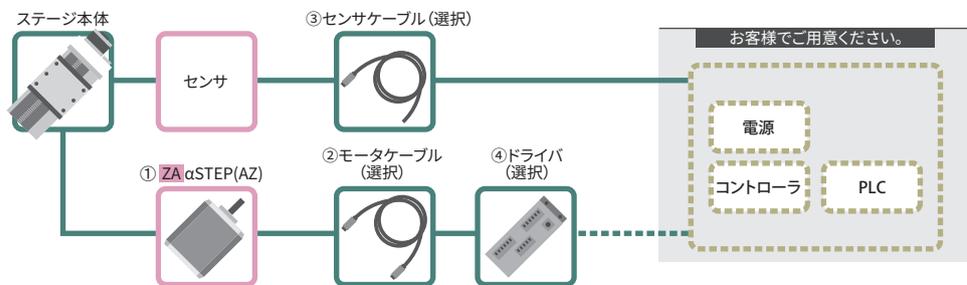
T 2相ステッピングモータ
 モータ型式
 SJA28N32-0674B-01



コード	①モータ型式	②モータ/センサケーブル選択 (共通)	③ドライバ選択
T	SJA28N32-0674B-01	B・D: DS1-2C-2-□EK G・J: DS1-2C-2-□RK	AD1421

モータオプション

ZA αSTEP(AZシリーズ)
 モータ型式
 AZM24AK



コード	①モータ型式	②モータケーブル選択	③センサケーブル選択	④ドライバ選択
ZA	AZM24AK	3A: CC030VZ2R2 5A: CC050VZ2R2 無記号・3・5: 付属無し	3A・3: HR10AP-S-SB-6-3 5A・5: HR10AP-S-SB-6-5 無記号: HR10AP-S-SB-6-2	3A・5A: AZD-K 無記号・3・5: 付属無し

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

ボール
ねじ

ウォーム
ギヤ

40

50

60

70

80

100

120

その他

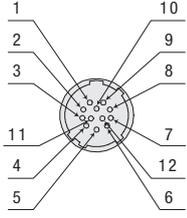
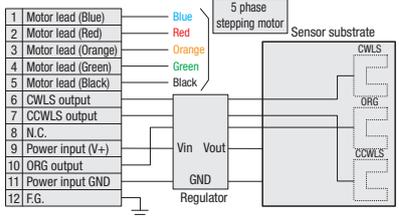
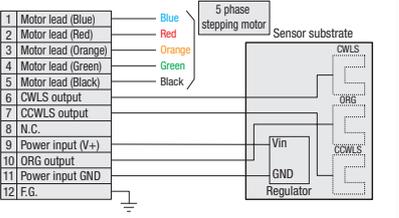
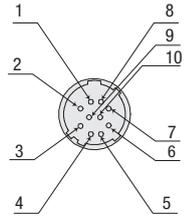
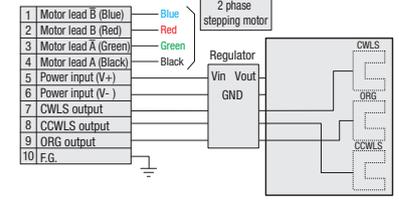
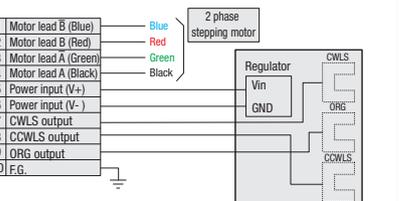
電気仕様：KGBシリーズ

モータ・電気仕様(5相・2相ステッピングモータ)

モータコード		C	G	T
ステージ型式		KGB06050/KGB06075/KGB06100/KGB06125/KGB07070/KGB07096/KGB07122		
タイプ		5相ステッピングモータ(0.75A/相)		2相ステッピングモータ(0.67A/相)
特徴		標準	高分解能	—
型式(*2)		C005C-90215P-1	PK523HPMB-C1	SJA28N32-0674B-01
電磁ブレーキ		—	—	—
メーカー		オリエンタルモーター(株)		駿河精機(株)
ステップ角		0.72°	0.36°	1.8°
質量		0.11kg		
モータサイズ		□寸法		
		L寸法		
励磁最大静止トルク		0.048N・m	0.038N・m	0.059N・m
推奨ドライバ		CVD507-K-A9(オリエンタルモーター(株))		
ドライバ電源入力		DC24V±10% 1.4A(MAX)		
ブレーキ部電源入力		—		
ビッグテール		HR10A-10J-12P(73)(HRS)	—	HR10A-10J-10P(73)(HRS)
パネルマウント		HR10A-10R-12P(73)(HRS)	—	HR10A-10R-10P(73)(HRS)
受側型式		HR10A-10P-12S(73)(HRS)	—	HR10A-10P-10S(73)(HRS)
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		KGB06	センサ論理オプションA	検出時：出力トランジスタOFF(非導通)
			センサ論理オプションB	検出時：出力トランジスタON(導通)
		KGB07	センサ論理オプションC	リミット検出時：出力トランジスタOFF(非導通) 原点検出時：出力トランジスタON(導通)

※1 モータ単体性能の詳細はP.1-213~
 ※2 型式は駿河精機独自の管理型式
 ※ 2軸ゴニオ(KAB)も電気仕様は同じです

ピン配列・結線図

		□60	□70	
C・G	モータ・センサ共通	<p>【ピン配列】 ビッグテール仕様コネクタ型式： HR10A-10J-12P(73)(HRS) パネルマウント仕様コネクタ型式： HR10A-10R-12P(73)(HRS)</p> 	<p>【結線図】</p> 	<p>【結線図】</p> 
	モータ・センサ共通	<p>【ピン配列】 ビッグテール仕様コネクタ型式： HR10A-10J-10P(73)(HRS) パネルマウント仕様コネクタ型式： HR10A-10R-10P(73)(HRS)</p> 	<p>【結線図】</p> 	<p>【結線図】</p> 

自動ゴニオ

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

ボールねじ

ウォームギヤ

□40

□50

□60

□70

□80

□100

□120

その他

モータ・電気仕様(αSTEP)

モータコード		ZA		
ステージ型式		KGB06050/KGB06075/KGB06100/KGB06125/KGB07070/KGB07096/KGB07122		
モータ仕様 (*1)	タイプ	αSTEP (AZシリーズ)		
	特徴	脱調レス、アブソリュート		
	型式(*2)	AZM24AK		
	電磁ブレーキ	-		
	メーカー	オリエンタルモーター(株)		
	ステップ角	0.36° (1000P/R設定時)		
	質量	0.15kg		
	モータサイズ	□寸法	28mm	
		⊥寸法	45mm	
	励磁最大静止トルク	0.095N・m		
推奨ドライバ	AZD-K(オリエンタルモーター(株))			
ドライバ電源入力	DC24V±5%			
ブレーキ部電源入力	-			
コネクタ	ピッグテール	モータ: DF62B-13EP-2.2C (ヒロセ電機(株)) センサ: HR10A-7J-6P(73) (ヒロセ電機(株))		
	パネルマウント	モータ: DF62B-13EP-2.2C (ヒロセ電機(株)) センサ: HR10A-7R-6P(73) (ヒロセ電機(株))		
	受側型式	モータ: DF62C-13S-2.2C (ヒロセ電機(株)) 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		
		検出(遮光時): 出力トランジスタOFF (非導通)		
	出力論理	KGB06	センサ論理オプションA	検出時: 出力トランジスタOFF (非導通)
		KGB07	センサ論理オプションB	検出時: 出力トランジスタON (導通)
センサ論理オプションC			リミット検出時: 出力トランジスタOFF (非導通) 原点検出時: 出力トランジスタON (導通)	

※1 モータ単体性能の詳細はP.1-213~
 ※2 型式は駿河精機独自の管理型式
 ※ 2軸ゴニオ(KAB)も電気仕様は同じです

ピン配列・結線図

モータ	【受側ケーブル】型式: CC030VZ2R2(3m)/CC050VZ2R2(5m)※可動用																									
ZA	センサ	<p>【受側ケーブル】型式: HR10AP-S-SB-6-□ ※□: 2(2m)/3(3m)/5(5m) ※固定用</p> <p>Sensor side Connector (Female): HR10A-7P-6S (73) (HRS) ULAWM20276 AWG28 3P Black</p> <p>*The shields are connected with the connector shell.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Color</th> <th>Pin</th> <th>Signals</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Orange/Black</td> <td>1</td> <td>CWLS</td> </tr> <tr> <td>Orange/Red</td> <td>2</td> <td>CCWLS</td> </tr> <tr> <td>Gray/Black</td> <td>3</td> <td>ORG</td> </tr> <tr> <td>Gray/Red</td> <td>4</td> <td>NORG</td> </tr> <tr> <td>White/Black</td> <td>5</td> <td>V+</td> </tr> <tr> <td>White/Red</td> <td>6</td> <td>V-</td> </tr> <tr> <td>Shield</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Color	Pin	Signals	Orange/Black	1	CWLS	Orange/Red	2	CCWLS	Gray/Black	3	ORG	Gray/Red	4	NORG	White/Black	5	V+	White/Red	6	V-	Shield		
	Color	Pin	Signals																							
Orange/Black	1	CWLS																								
Orange/Red	2	CCWLS																								
Gray/Black	3	ORG																								
Gray/Red	4	NORG																								
White/Black	5	V+																								
White/Red	6	V-																								
Shield																										
	モータ	<p>【ピン配列】ピッグテール仕様コネクタ型式: HR10A-7J-6P(73)(HRS) パネルマウント仕様コネクタ型式: HR10A-7R-6P(73)(HRS)</p>																								
	センサ	<p>【ピン配列】ピッグテール仕様コネクタ型式: HR10A-7J-6P(73)(HRS) パネルマウント仕様コネクタ型式: HR10A-7R-6P(73)(HRS)</p>																								

- X
- XY
- Z
- 水平面Z
- XYZ
- ゴニオ
- 回転
- ユニット
- 制御機器

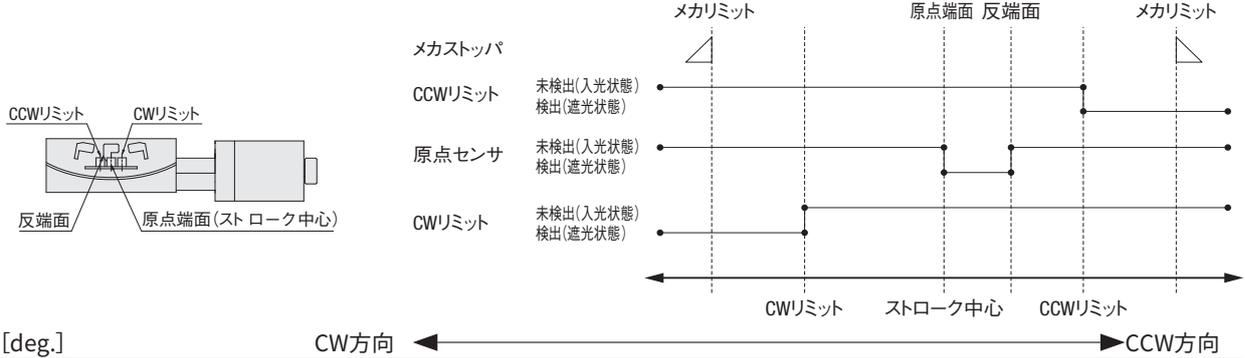
ボールねじ

ウォームギヤ

- 40
- 50
- 60
- 70
- 80
- 100
- 120
- その他

電気仕様:KGB06/KGB07

タイミングチャート



	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
KGB06050	原点復帰	8.7	0	2.5	8.7
KGB06075	原点復帰	5.7	0	1.8	5.7
KGB06100	原点復帰	5.2	0	1.4	5.2
KGB06125	原点復帰	4.2	0	1.1	4.2
KGB07070	原点復帰	5.3	0	2.1	5.3
KGB07096	原点復帰	4.2	0	1.5	4.2
KGB07122	原点復帰	3.2	0	1.3	3.2

※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—センサー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。

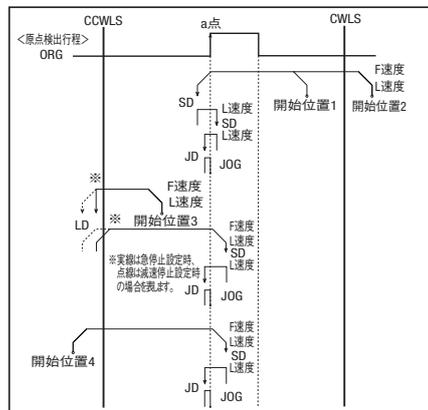
原点復帰方法

弊社の自動ステージは、型式によってセンサの仕様が異なります。そのため、推奨以外の原点復帰方法では正しく動作しない場合があります。弊社のコントローラと接続する場合は、推奨原点復帰方法に設定してご使用ください。

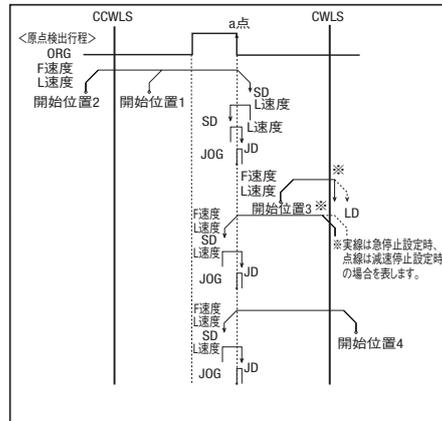
■KGB06/KAB06/KGB07/KAB07 推奨原点復帰方法 原点復帰シーケンス ▶P.1-201~

- タイプ 3：CCW方向に検出を行い、ORG信号のCCW側エッジの検出行程を行います。
- タイプ 4：CW方向に検出を行い、ORG信号のCW側エッジの検出行程を行います。
- タイプ 9：タイプ3実行後、TIMING信号のCCW側エッジの検出行程を行います。
- タイプ10：タイプ4実行後、TIMING信号のCW側エッジの検出行程を行います。

【タイプ3】 CCW方向に検出を行い、ORG信号のCCW側エッジ(a点)の検出行程を行います。



【タイプ4】 CW方向に検出を行い、ORG信号のCW側エッジ(a点)の検出行程を行います。



自動ゴニオ

X

XY

Z

水平面Z

XYZ

ゴニオ

回転

ユニット

制御機器

ボールねじ

ウォームギヤ

□40

□50

□60

□70

□80

□100

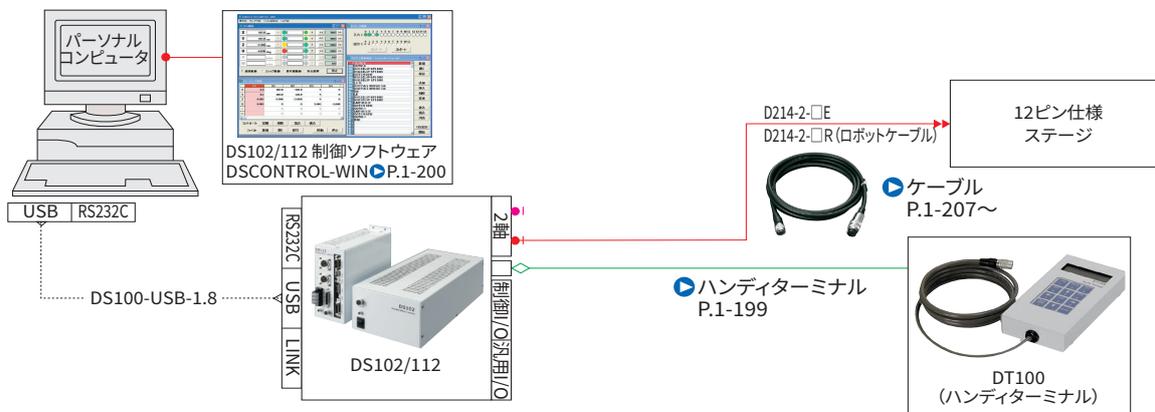
□120

その他

製品接続例 弊社コントローラ使用

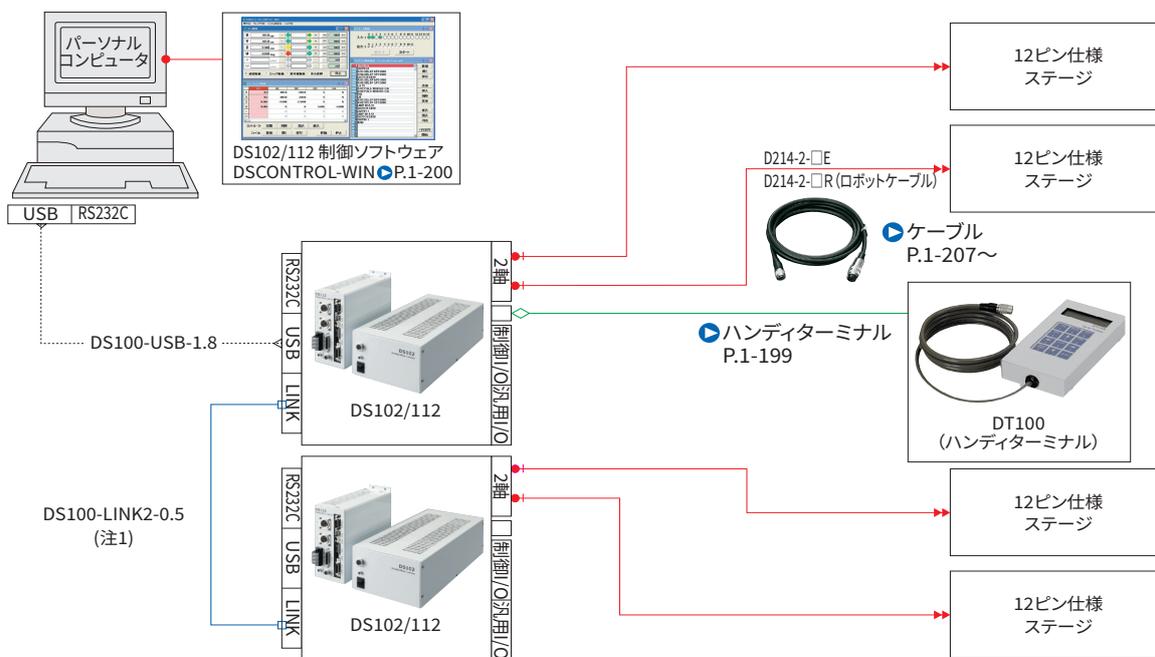
■接続例1 自動ステージ1軸：ハンディターミナル (制御用ソフトウェア)でご使用の場合

※PC-コントローラ間 USBケーブル接続



■接続例2 自動ステージ4軸：ハンディターミナル (制御用ソフトウェア)をご使用の場合

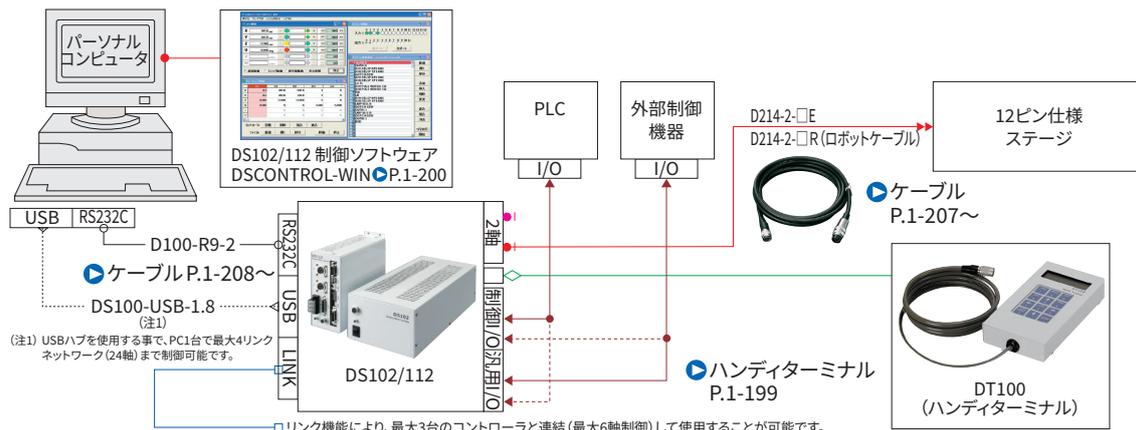
※PC-コントローラ間 USBケーブル接続



(注1) リンク機能により、最大3台のコントローラと連結(最大6軸制御)して使用することが可能です。

■接続例3 PLCのI/Oユニットから制御する場合

※PC-コントローラ間 USBケーブル接続



□リンク機能により、最大3台のコントローラと連結(最大6軸制御)して使用することが可能です。