

CARTESIAN ROBOT
直交ロボット
KK シリーズ



HIWIN Support



About HIWIN

製品特長 /

クイック組立て

簡単操作

トータル
ソリューション

優れた
コストパフォーマンス



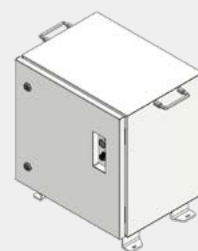
高剛性・高精度・高荷重



単軸ロボットKKシリーズ
(Uレール-炭素鋼)



Eシリーズ
ACサーボモーター、ドライバー



HCR4コントローラー

ソフトウェア

HRSimオフライン仮想環境では、自動レイアウト計画とロボットプログラミングが事前に構築されています。オンラインではHCROS操作インターフェイスを介して迅速に起動します。

制御

- ・多軸同期を含むモーションコントロール
- ・さまざまな機械調整パラメーター
- ・合成速度
- ・ギア比変換

機構

高剛性・高精度の単軸ロボットKKシリーズを採用しています。アルミカバーの装着で保護機能を強化。アダプタープレートも標準搭載です。



空油圧シリンダーの電動化
エネルギー消費量削減



ヒューマンエラー低減
生産性向上

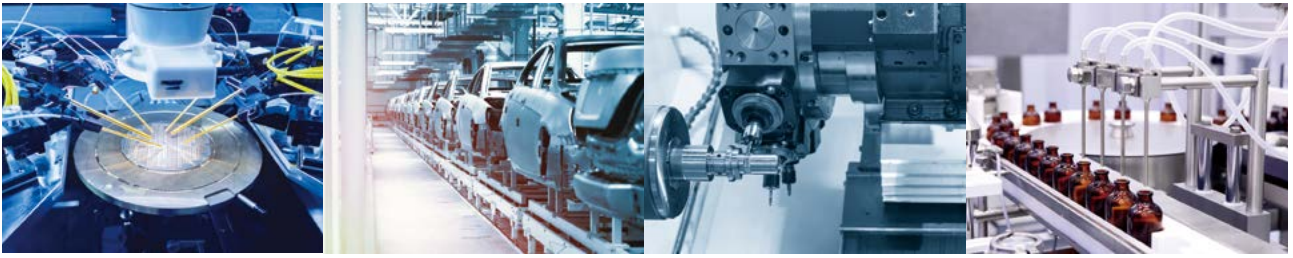
付加価値を高めるHIWINの直交ロボット

HIWINは技術サポートと最適なソリューションで

生産効率と市場競争力の向上に寄与します

主な用途 /

自動化機器全般に広く応用可能です。
ねじ締め、塗布、積み下ろし、搬送、組立て、溶接、梱包、検査、切断など。



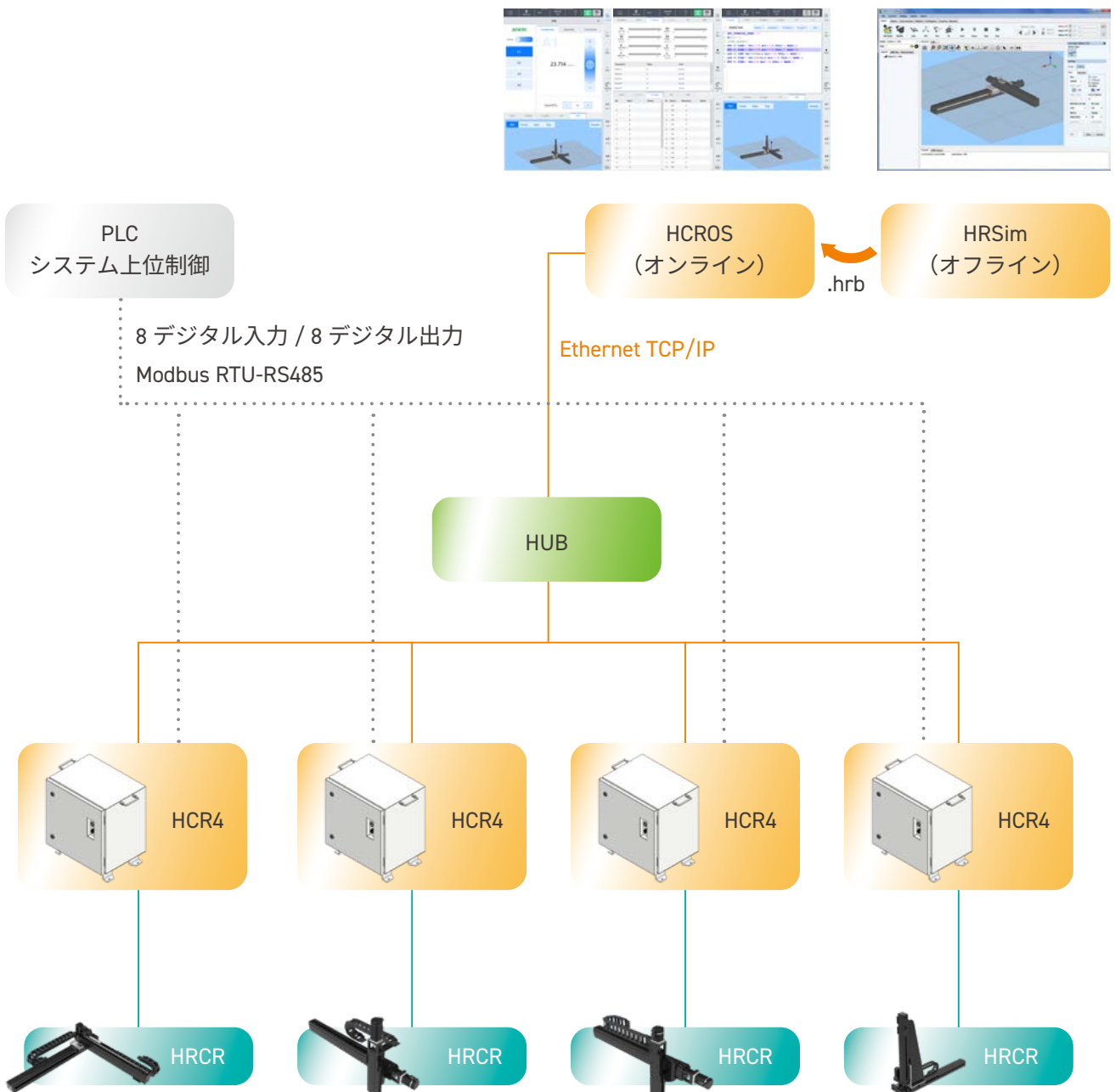
電子・半導体産業

自動車部品製造

一般産業機械

医療バイオテクノロジー

システム構造 /



呼び型番 /

HRCR - KK 10 86 60 - T1 1 S - X - Y - Z - E1 - S

X軸サイズ
KK100 : 10
KK86 : 86
KK60 : 60
KK50 : 50
なし : XX

Y軸サイズ
KK100 : 10
KK86 : 86
KK60 : 60
KK50 : 50
なし : XX

Z軸サイズ
KK100 : 10
KK86 : 86
KK60 : 60
KK50 : 50
なし : XX

組合せ方向
図面参照

S : KK アルミカバー
(レール上面取付)
B : KK ラビリンスカバー
(レール下面取付)

Z軸
有効ストローク

Y軸
有効ストローク

X軸
有効ストローク

配送方法
S : 組立て発送
K : キット出荷

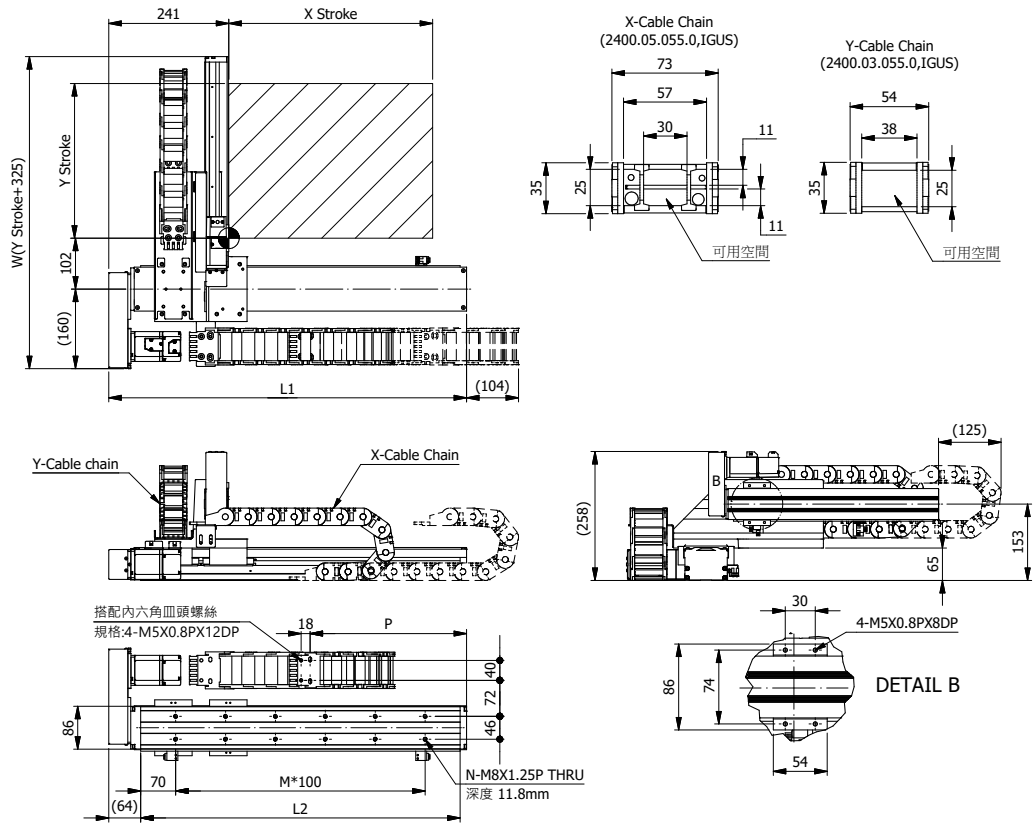
サーボモーター
0 : 設定なし
C : ユーザー提供
E1 : HIWIN MIKROSYSTEM
E1シリーズ
HCR4 : HCR4コントローラー

組合せタイプ
T1 : 片持ちタイプ (Cantilever Type)
T2 : クロスタ입 (CrossType)
(壁掛、水平)
T3 : 可動アームタイプ (Moving Arm Type)
(水平、壁掛、垂直)
T4 : 極座標タイプ (Polar Type)

コード名	組合せタイプ	軸数/軸種類	組合せ方向指示
T1	片持ちタイプ (Cantilever Type)	2 / XY	
T2	クロスタ입 (CrossType)	2 / (水平XY/壁掛YZ)	
T3	可動アームタイプ (Moving Arm Type)	2 / (水平XY/壁掛YZ/垂直ZY)	
T4	極座標タイプ (Polar Type)	2 / XZ	

寸法 /

HRCR-KK8660XX-T1 片持ちタイプ

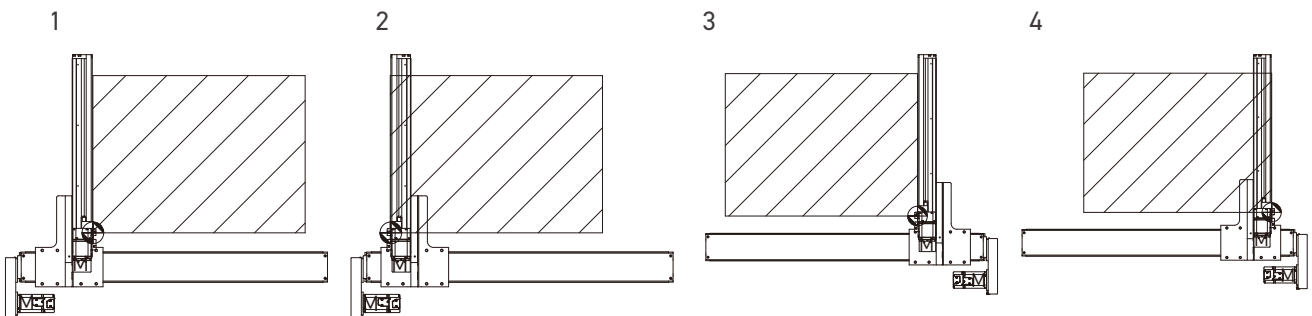


単位:mm

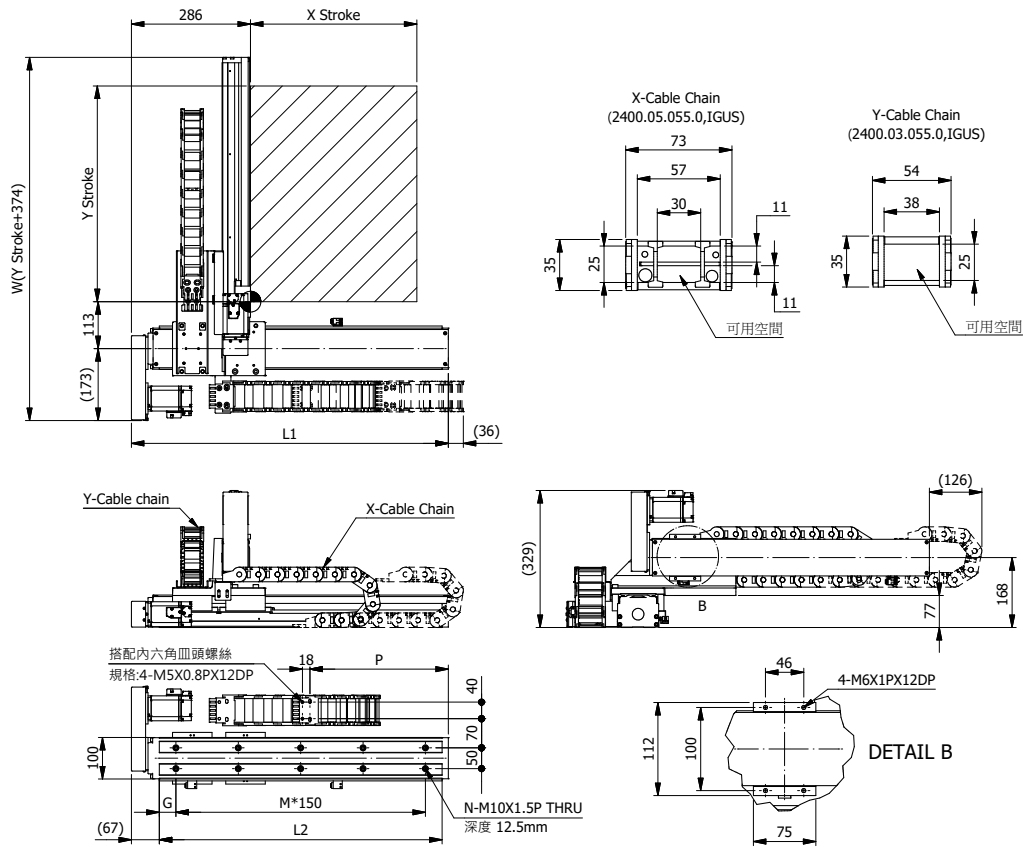
項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	417	517	617	717	817	917	1017	1117	1217	1317
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
ボールねじリード(mm)	20	10	N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
最高速度(mm/s) ¹	1000	500	P	214	264	264	314	364	414	464	514	564	614
標準ストローク(mm) (100間隔)	100~1000	100~500	最高速度(mm/s)	1000					875	699	571	475	402
ACサーボモーター 出力(W)	200	100	Y軸有効ストローク	100	200	300	400	500					
使用環境	0°C~50°C 湿度35~80% (結露なきこと)		W	425	525	625	725	825					
			最高速度(mm/s)	500									
			Y軸最大質量(kg)	25	25	20	15	10					

* 1 : 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向



HRCR-KK1086XX-T1 片持ちタイプ

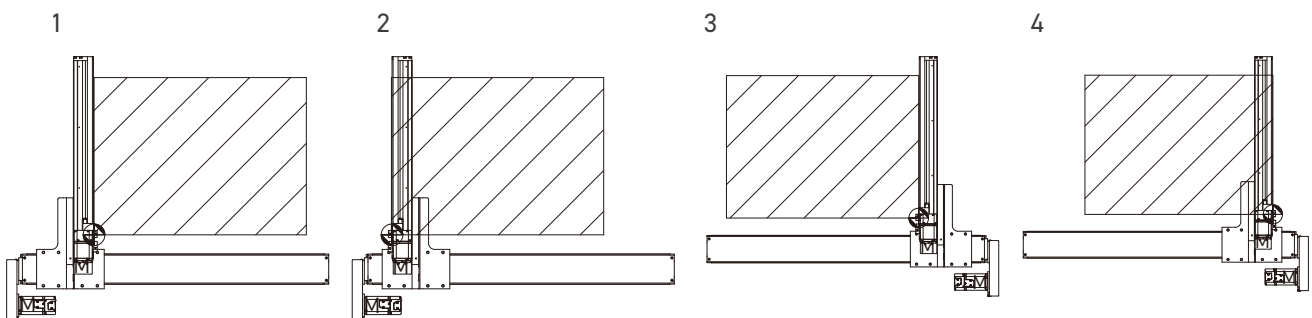


単位:mm

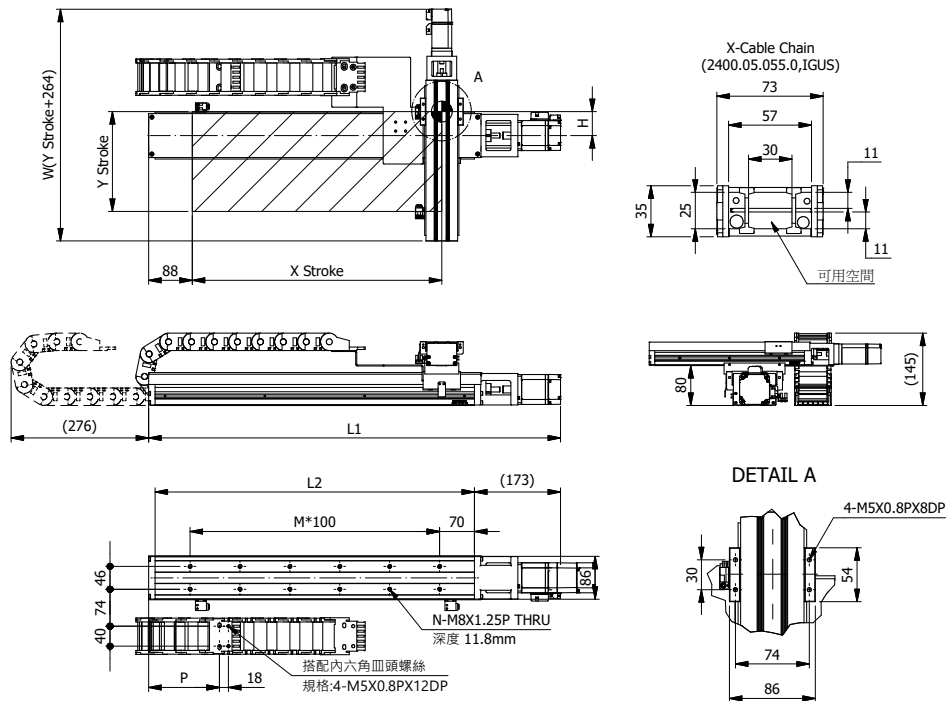
項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
シリーズ仕様	KK100	KK86D	L1	562	662	762	862	962	1062	1162	1262	1362	1462
繰返し精度(mm)	±0.01	±0.005	L2	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380
ボールねじ外径(mm)	20	15	M	3	3	4	5	5	6	7	7	8	9
ボールねじリード(mm)	10	10	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
最高速度(mm/s) ¹	500	500	G	15	65	40	15	65	40	15	65	40	15
標準ストローク(mm) (100間隔)	150-1050	200-600	P	283	283	333	383	433	483	533	583	633	683
ACサーボモーター 出力(W)	400	200	最高速度(mm/s)	500					414	341	286	243	209
使用環境	0°C-50°C 湿度35-80% (結露なきこと)		Y軸有効ストローク	200	300	400	500	600					
			W	574	674	774	874	974					
			最高速度(mm/s)	500								436	
			Y軸最大質量(kg)	40	28	20	15	12					

*1: 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向



HRCR-KK8660XX-T2 クロスタイプ (水平)



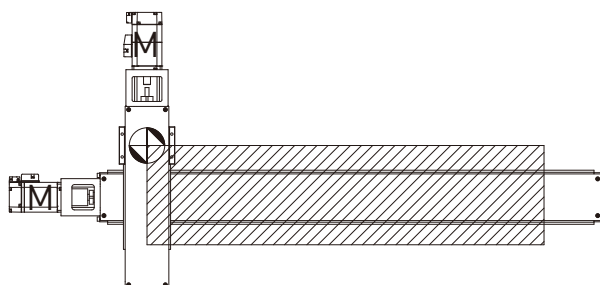
単位:mm

項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100		
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	695	795	895	995	1095	1195	1295	1395	1495		
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240		
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	3	4	5	6	7	8	9	10	11		
ボールねじリード(mm)	20	10	N	8	10	12	14	16	18	20	22	24		
最高速度(mm/s) ¹	1000	500	P	42	92	142	192	242	292	342	392	442		
標準ストローク(mm) (100間隔)	300~1100	100~600	最高速度(mm/s)	1000				875			699	571	475	402
ACサーボモーター出力(W)	200	100	Y軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600					
使用環境	0°C~50°C 湿度35~80% (結露なきこと)		W	364	464	564	664	764	864					
			H	48	48	148	148	248	248					
			最高速度(mm/s)	500							489			
			Y軸最大質量(kg)	25	25	25	18	15	10					

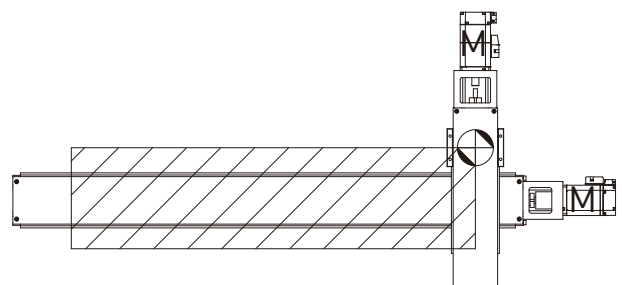
* 1: 最高速度 (mm/s)は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

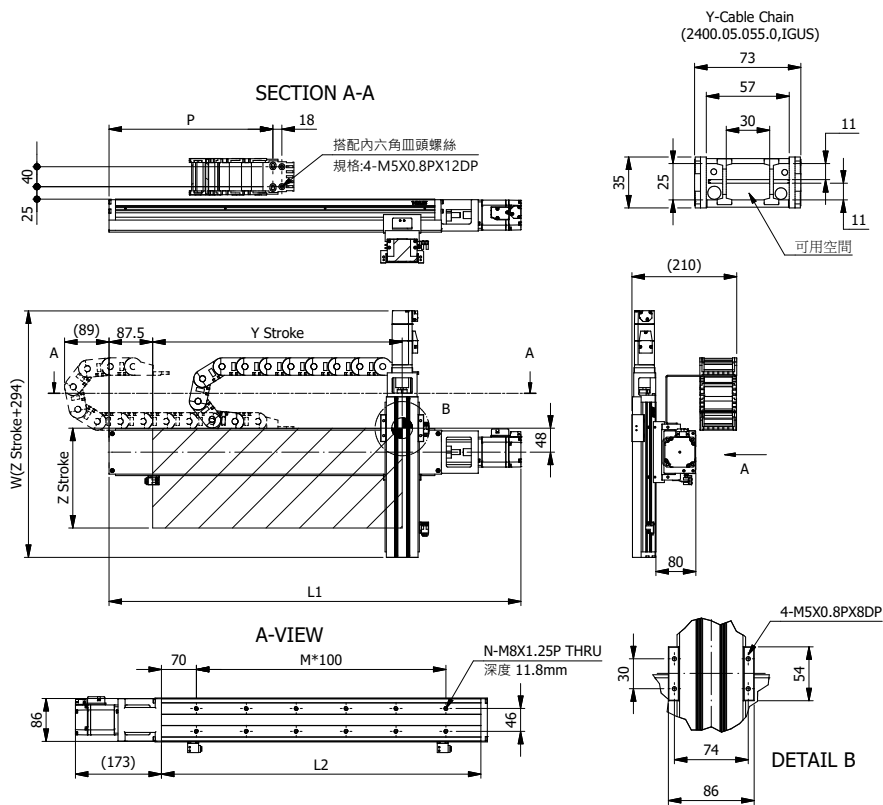
1



2



HRCR-KKXX8660-T2 クロスタイプ (壁掛)



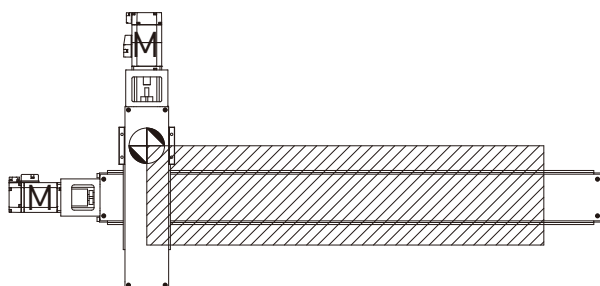
単位:mm

項目	Y 軸	Z 軸	Y軸有効ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	695	795	895	995	1095	1195	1295	1395	1495	
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	3	4	5	6	7	8	9	10	11	
ボールねじリード(mm)	20	5	N	8	10	12	14	16	18	20	22	24	
最高速度(mm/s) ¹	1000	250	P	229	279	329	379	429	479	529	579	629	
標準ストローク(mm) (100間隔)	300~1100	100~600	最高速度(mm/s)	1000				875	699	571	475	402	
ACサーボモーター出力(W)	200	100 (ブレーキ付)	Z軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600				
使用環境	0°C-50°C 湿度35-80% (結露なきこと)		W	364	464	564	664	764	864				
			H					48					
			最高速度(mm/s)	250							245		
			Z軸最大質量(kg)	15									

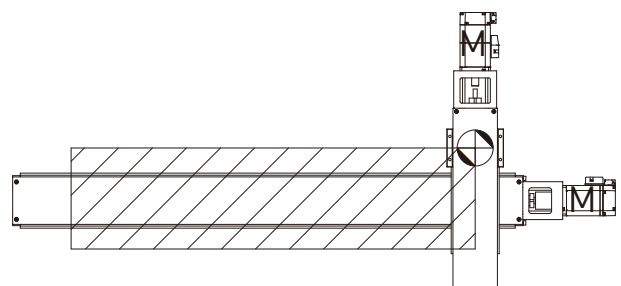
* 1: 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

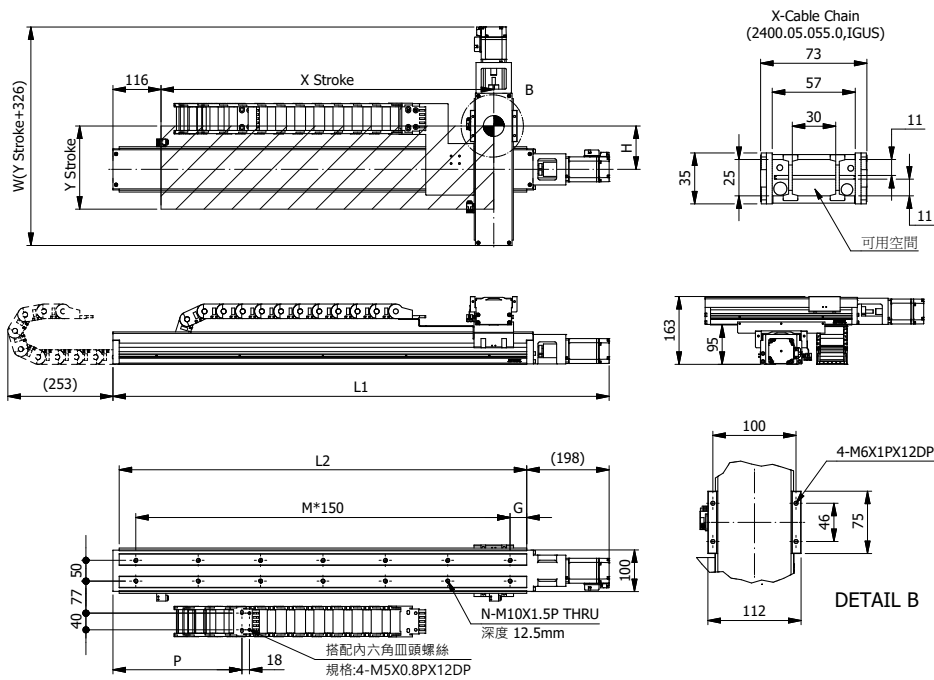
1



2



HRCR-KK1086XX-T2 クロスタイプ (水平)



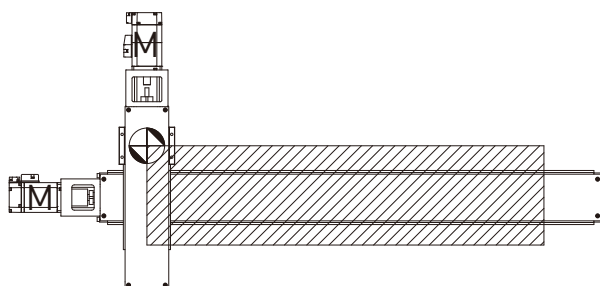
単位:mm

項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
シリーズ仕様	KK100	KK86D	L1	693	793	893	993	1093	1193	1293	1393	1493	1593
繰返し精度(mm)	±0.01	±0.005	L2	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380
ボールねじ外径(mm)	20	15	M	3	3	4	5	5	6	7	7	8	9
ボールねじリード(mm)	20	20	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
最高速度(mm/s) ¹⁾	1000	1000	G	15	65	40	15	65	40	15	65	40	15
標準ストローク(mm) (100間隔)	300-1200	200-700	P	60	110	160	210	260	310	360	410	460	510
ACサーボモーター 出力(W)	400	200	最高速度(mm/s)	1000					886	729	611	519	447
使用環境	0°C-50°C 湿度35-80% (結露なきこと)		Y軸有効ストローク	200	300	400	500	600	700				
			W	526	626	726	826	926	1026				
			H	104	104	204	204	304	304				
			最高速度(mm/s)	1000								875	
			Y軸最大質量(kg)	35	30	24	18	13	9				

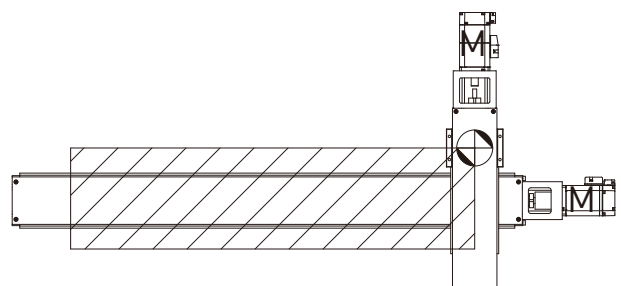
* 1 : 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

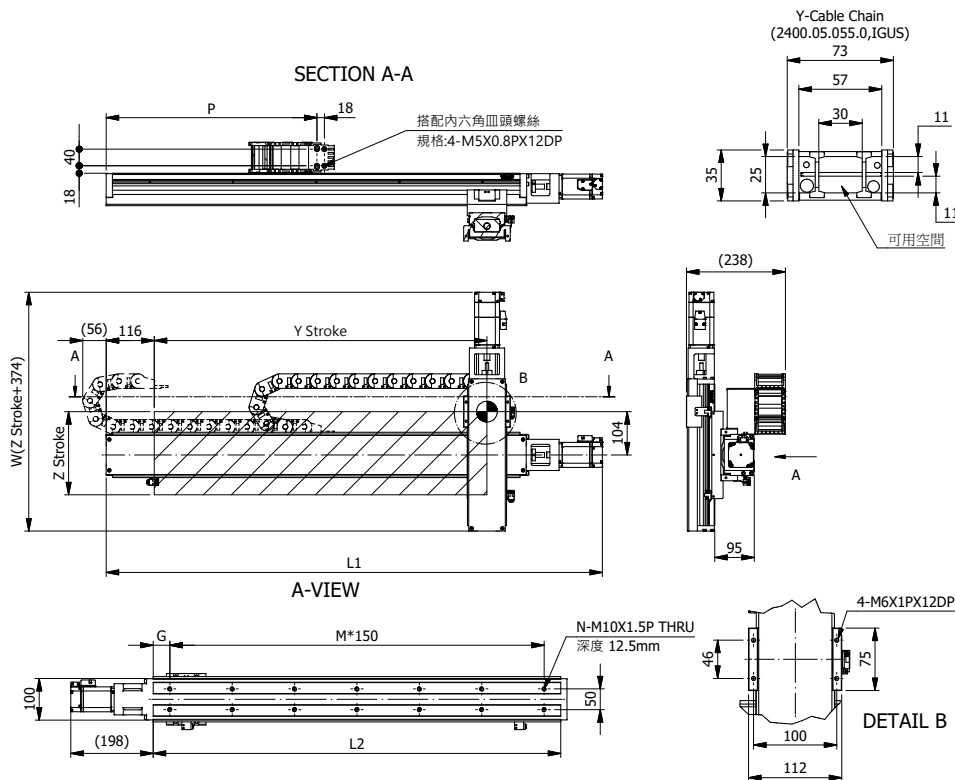
1



2



HRCR-KKXX1086-T2 クロスタ입 (壁掛)



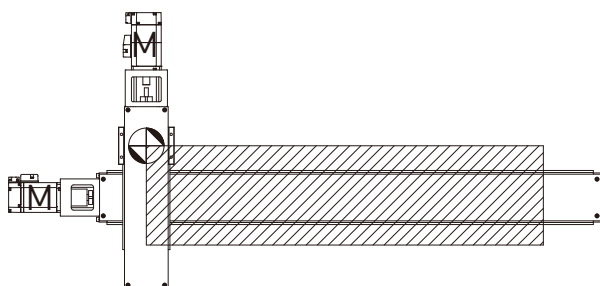
単位:mm

項目	Y 軸	Z 軸	Y軸有効ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
シリーズ仕様	KK100	KK86D	L1	693	793	893	993	1093	1193	1293	1393	1493	1593
			L2	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380
繰返し精度(mm)	±0.01	±0.005	M	3	3	4	5	5	6	7	7	8	9
ボールねじ外径(mm)	20	15	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
ボールねじリード(mm)	20	10	G	15	65	40	15	65	40	15	65	40	15
最高速度(mm/s) ¹	1000	500	P	257	307	357	407	457	507	557	607	657	707
			最高速度(mm/s)	1000			886	729	611	519	447		
標準ストローク(mm) (100間隔)	300-1200	200-700	Z軸有効ストローク	200	300	400	500	600	700				
			W	526	626	726	826	926	1026				
ACサーボモーター 出力(W)	400	400 (ブレーキ付)	H	104									
			最高速度(mm/s)	500									
使用環境	0°C-50°C 湿度35-80% (結露なきこと)		Z軸最大質量(kg)	30									

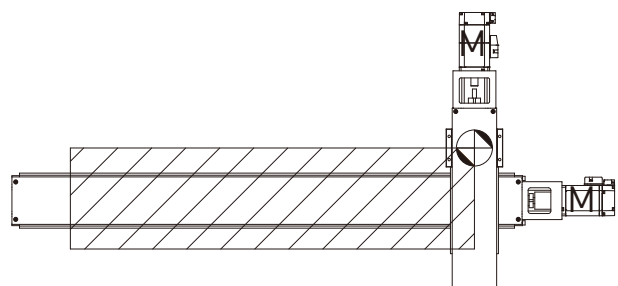
* 1: 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

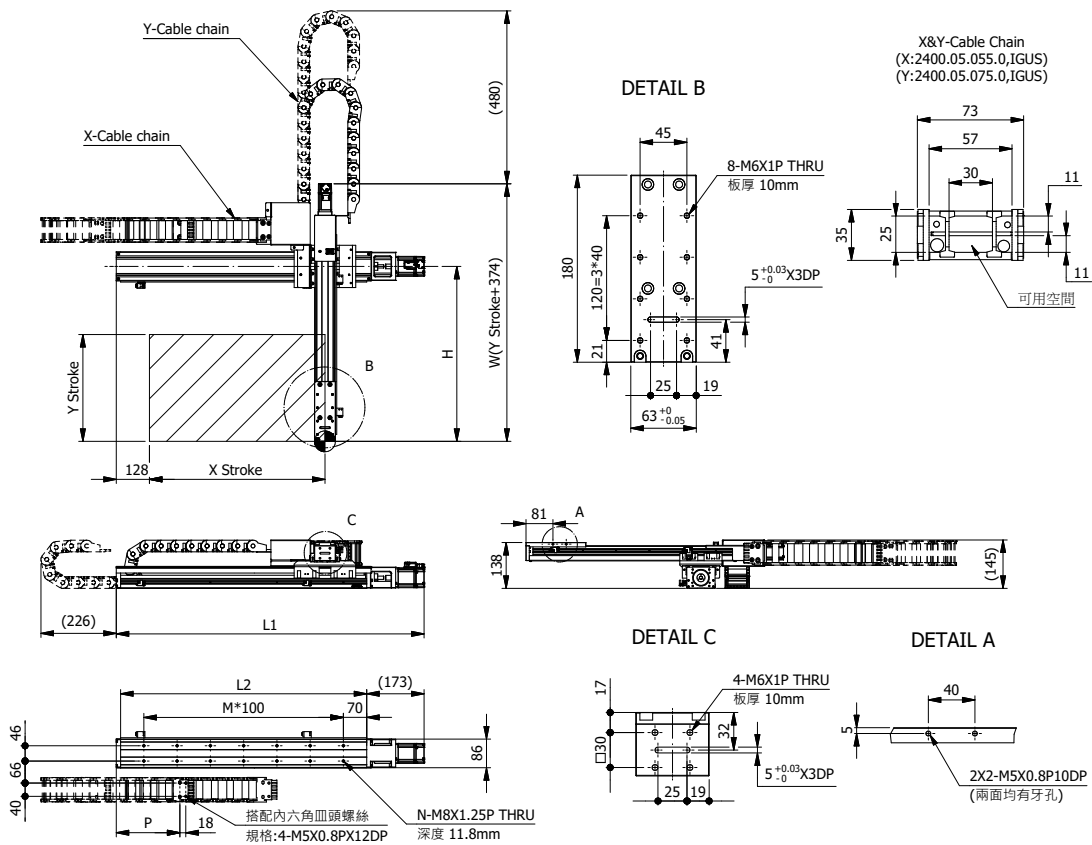
1



2



HRCR-KK8660XX-T3 可動アームタイプ (水平)



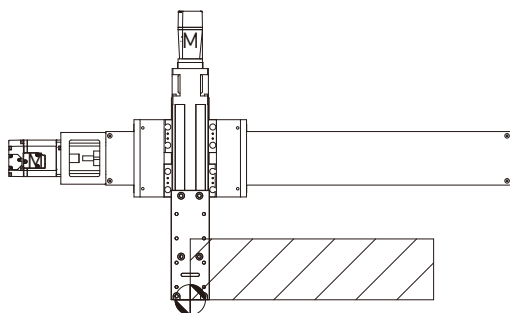
単位:mm

項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000						
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	526	626	726	826	926	1026	1126	1226	1326	1426						
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240						
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11						
ボールねじリード(mm)	20	5	N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24						
最高速度(mm/s)			P	41	91	91	141	191	241	291	341	391	441						
最高速度(mm/s) ¹	1000	250	最高速度(mm/s)	1000					875										
標準ストローク(mm) (100間隔)	100~1000	100~400	Y軸有効ストローク	100				200				300				400			
ACサーボモーター出力(W)	200	100	W	474				574				674				774			
使用環境	0°C~50°C 湿度35~80% (結露なきこと)		H	226				326				426				526			
			最高速度(mm/s)	250															
			Y軸最大質量(kg)	11				7				4				2			

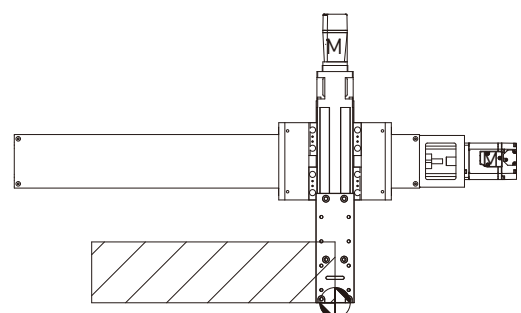
* 1 : 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

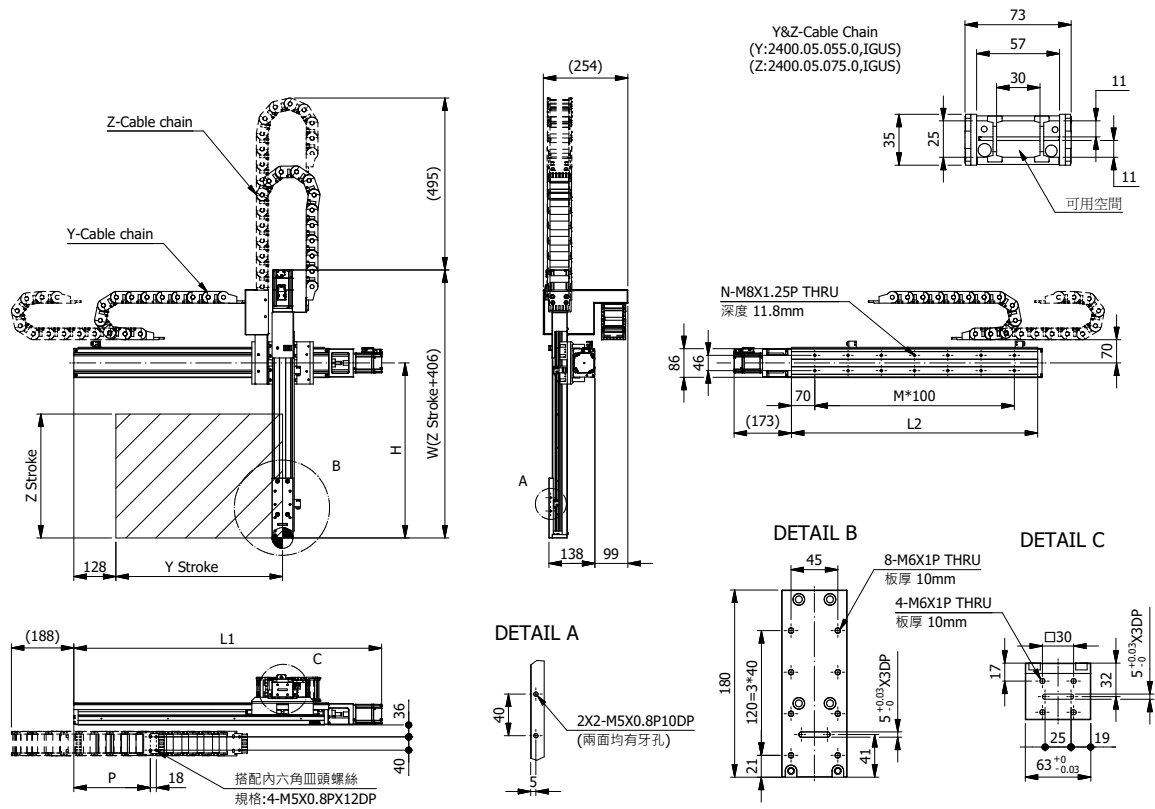
1



2



HRCR-KKXX8660-T3 可動アームタイプ (壁掛)



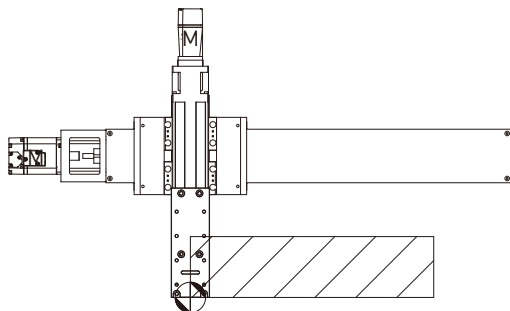
単位:mm

項目	Y 軸	Z 軸	Y軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	526	626	726	826	926	1026	1126	1226	1326	1426
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
ボールねじリード(mm)	20	5	N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
最高速度(mm/s) ¹	1000	250	P	80	130	130	180	230	280	330	380	430	480
標準ストローク(mm) (100間隔)	100-1000	100-500	最高速度(mm/s)	1000			875			699	571	475	402
ACサーボモーター出力(W)	200	200 (ブレーキ付)	Z軸有効ストローク	100	200	300	400	500					
使用環境	0°C-50°C 湿度35-80% (結露なきこと)		W	474	574	674	774	874					
			H	226	326	426	526	626					
			最高速度(mm/s)	250								245	
			Z軸最大質量(kg)	12	11	11	10	9					

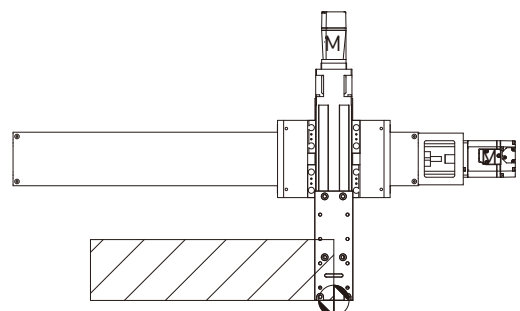
* 1: 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

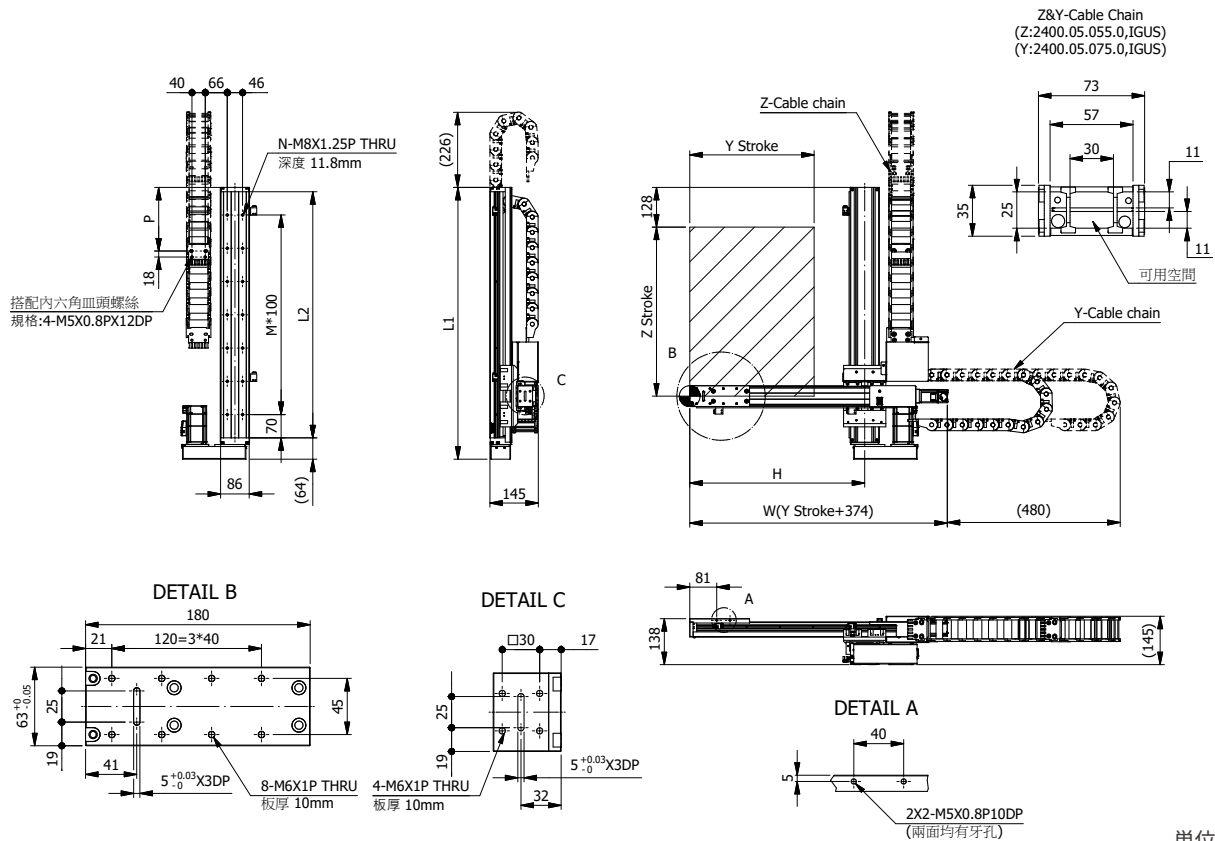
1



2



HRCR-KKXX6086-T3 可動アームタイプ (垂直)



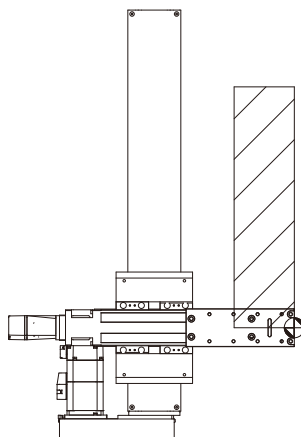
単位:mm

項目	Z 軸	Y 軸	Z軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	526	626	726	826	926	1026	1126	1226	1326	1426
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
ボールねじリード(mm)	10	5	N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
最高速度(mm/s)			P	41	91	91	141	191	241	291	341	391	441
最高速度(mm/s) ¹	500	250	最高速度(mm/s)	500					436	348	285	237	200
標準ストローク(mm) (100間隔)	100-1000	100-500	Y軸有効ストローク	100	200	300	400	500					
ACサーボモーター出力(W)	200 (ブレーキ付)	100	W	474	574	674	774	874					
使用環境	0°C-50°C 湿度35-80% (結露なきこと)		H	226	326	426	526	626					
			最高速度(mm/s)	250									245
			Y軸最大質量(kg)	13	12	10	9	9					

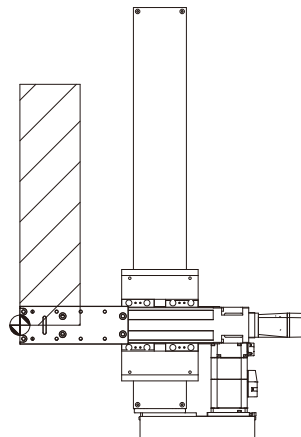
* 1 : 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

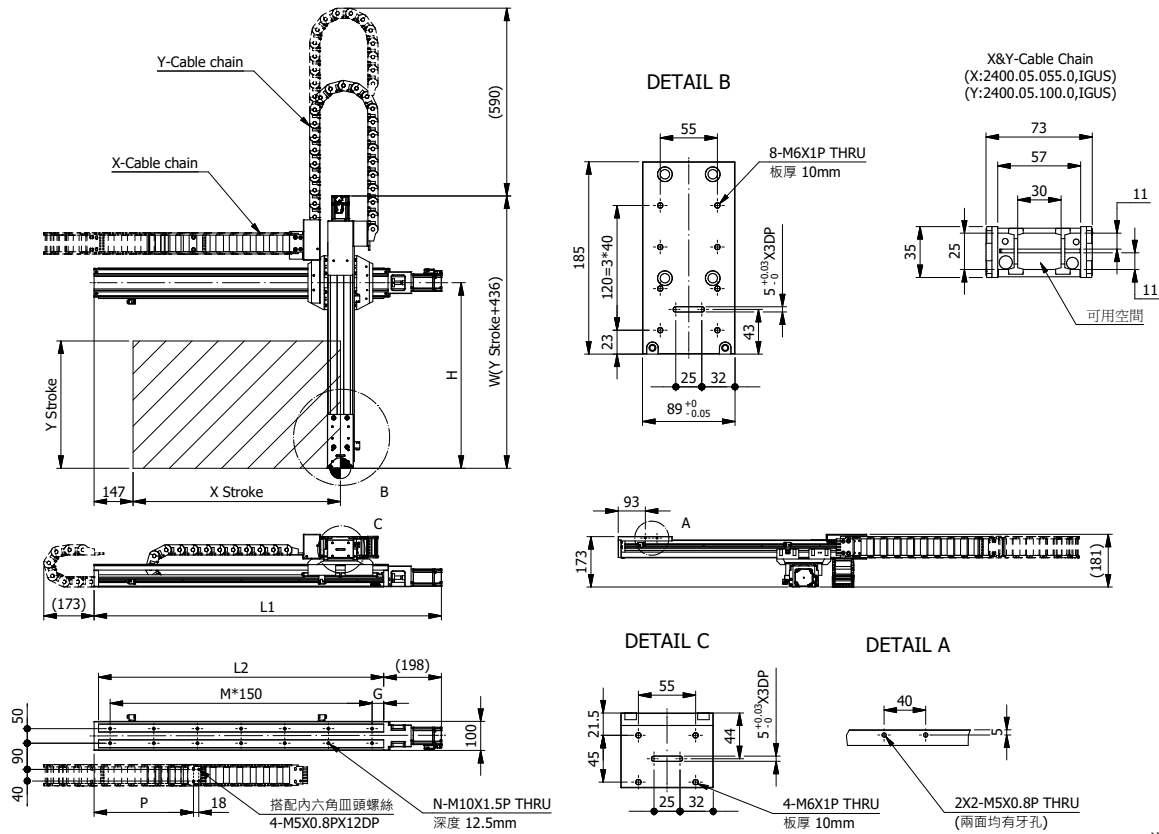
1



2



HRCR-KK1086XX-T3 可動アームタイプ (水平)



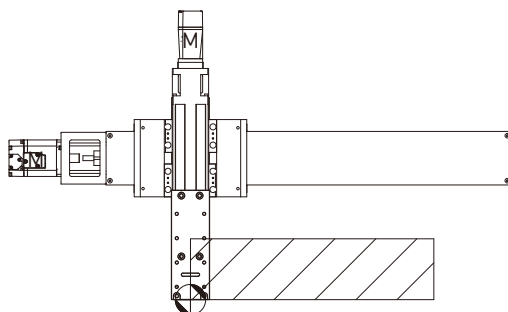
単位:mm

項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
シリーズ仕様	KK100	KK86D	L1	693	793	893	993	1093	1193	1293	1393	1493	1593
繰返し精度(mm)	±0.01	±0.005	L2	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380
ボールねじ外径(mm)	20	15	M	3	3	4	5	5	6	7	7	8	9
ボールねじリード(mm)	20	10	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
最高速度(mm/s) ¹	1000	500	G	15	65	40	15	65	40	15	65	40	15
標準ストローク(mm) (100間隔)	150-1050	100-400	P	141	141	191	241	291	341	391	441	491	541
ACサーボモーター 出力(W)	400	200	最高速度(mm/s)	1000				886	729	611	519	447	
使用環境	0°C-50°C 湿度35-80% (結露なきこと)		Y軸有効ストローク	100	200	300	400						
			W	536	636	736	836						
			H	237	337	437	537						
			最高速度(mm/s)	500									
			Y軸最大質量(kg)	25	21	13	7						

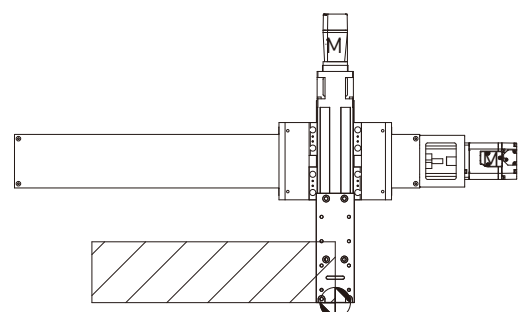
* 1: 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

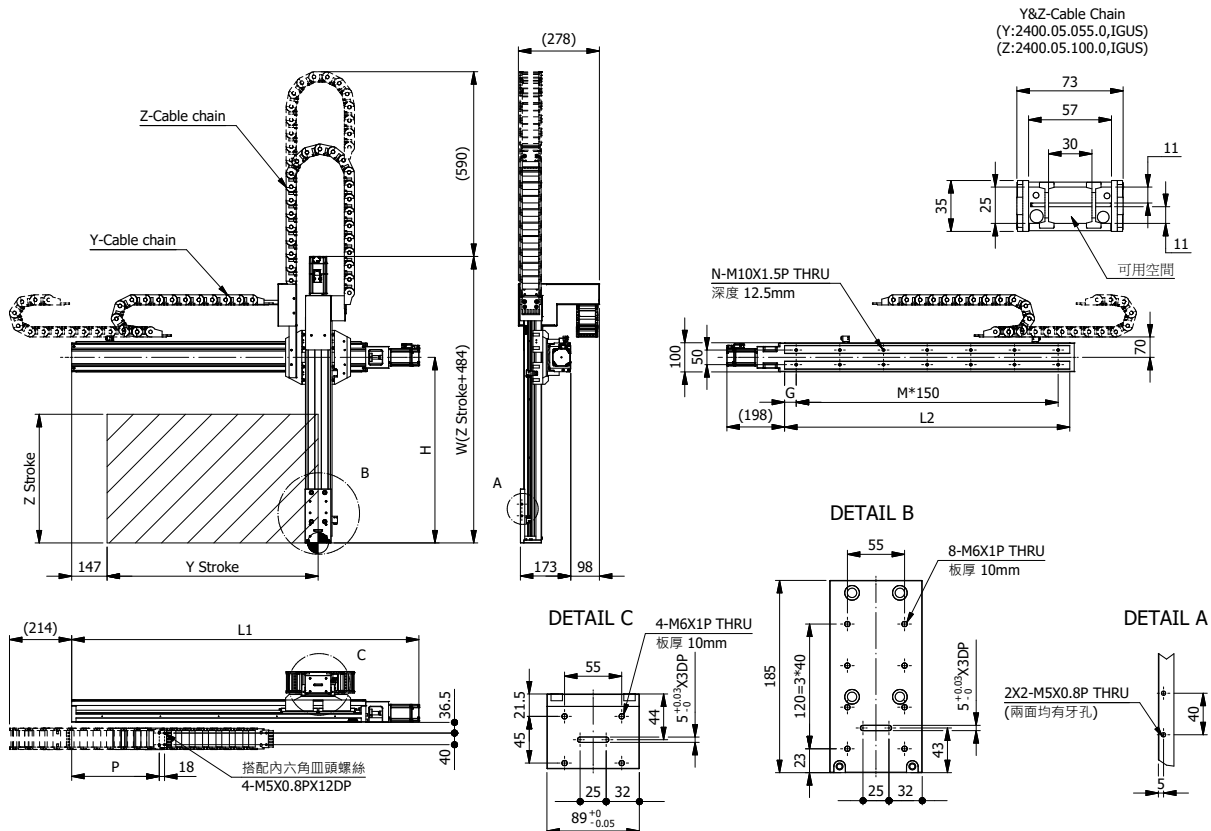
1



2



HRCR-KKXX1086-T3 可動アームタイプ (壁掛)



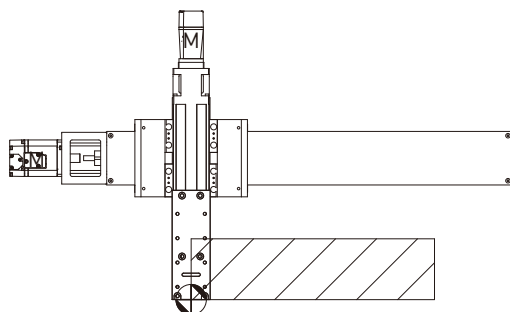
単位:mm

項目	Y 軸	Z 軸	Y軸有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
シリーズ仕様	KK100	KK86D	L1	693	793	893	993	1093	1193	1293	1393	1493	1593
繰返し精度(mm)	±0.01	±0.005	L2	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380
ボールねじ外径(mm)	20	15	M	3	3	4	5	5	6	7	7	8	9
ボールねじリード(mm)	20	10	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
最高速度(mm/s) ¹	1000	500	G	15	65	40	15	65	40	15	65	40	15
標準ストローク(mm) (100間隔)	150-1050	100-600	P	101	101	151	201	251	301	351	401	451	501
ACサーボモーター出力(W)	400	400 (ブレーキ付)	最高速度(mm/s)	1000					886	729	611	519	447
使用環境	0°C-50°C 湿度35-80% (結露なきこと)		Z軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600				
			W	584	684	784	884	984	1084				
			H	237	337	437	537	637	737				
			最高速度(mm/s)	500								436	
			Z軸最大質量(kg)	25	24	24	23	22	21				

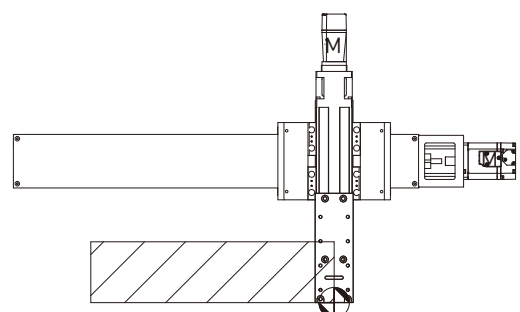
* 1 : 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

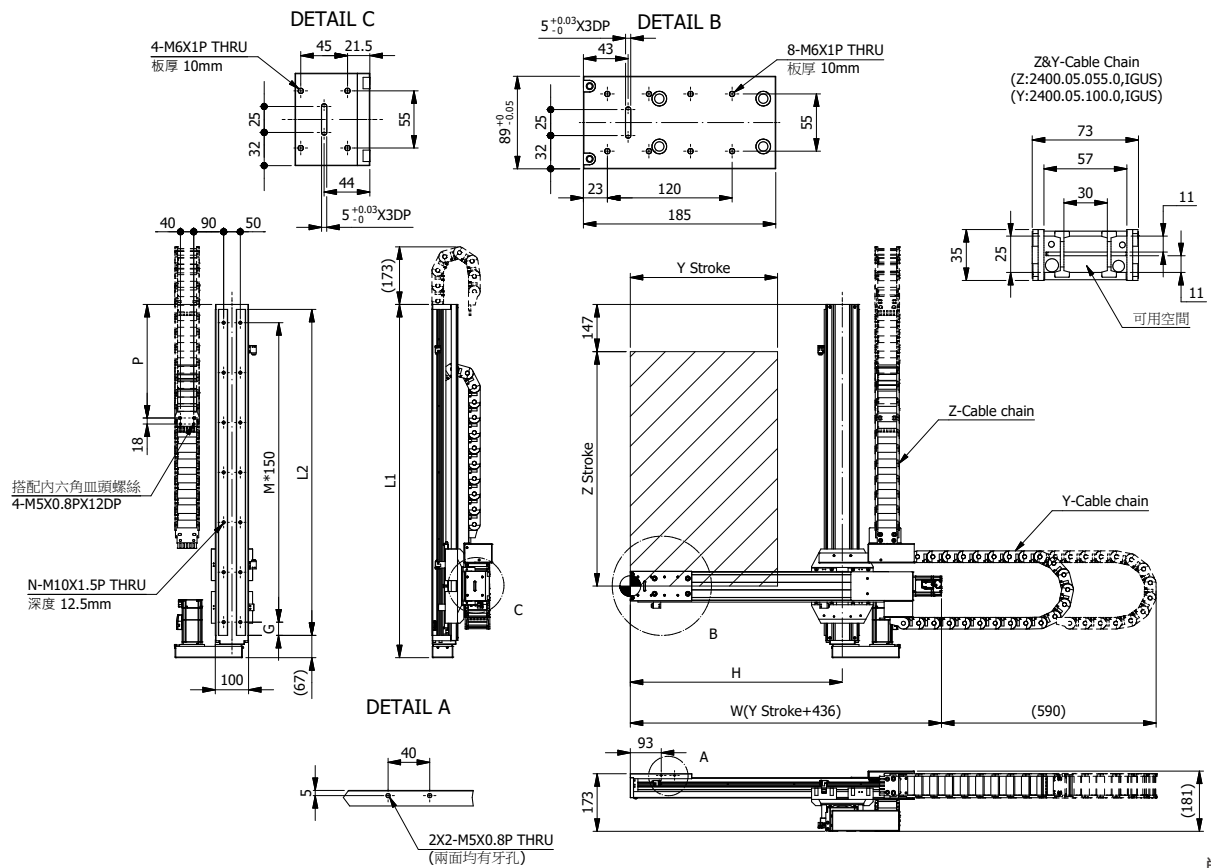
1



2



HRCR-KKXX8610-T3 可動アームタイプ (垂直)

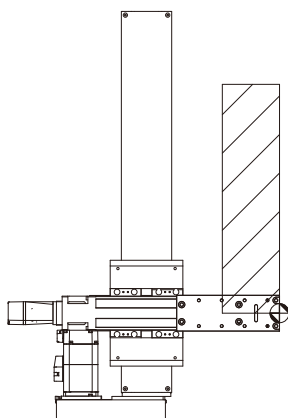


項目	Z 軸	Y 軸	Z軸有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
シリーズ仕様	KK100	KK86D	L1	693	793	893	993	1093	1193	1293	1393	1493	1593
			L2	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380
繰返し精度(mm)	±0.01	±0.005	M	3	3	4	5	5	6	7	7	8	9
ボールねじ外径(mm)	20	15	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
ボールねじリード(mm)	10	10	G	15	65	40	15	65	40	15	65	40	15
最高速度(mm/s) ¹	500	500	P	141	141	191	241	291	341	391	441	491	541
標準ストローク(mm) (100間隔)	150-1050	100-600	最高速度(mm/s)	500					414	341	286	243	209
ACサーボモーター出力(W)	400 (ブレーキ付)	200	Y軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600				
使用環境	0°C-50°C 湿度35-80% (結露なきこと)		W	536	636	736	836	936	1036				
			H	237	337	437	537	637	737				
			最高速度(mm/s)	500							436		
			Y軸最大質量(kg)	17	15	14	13	12	10				

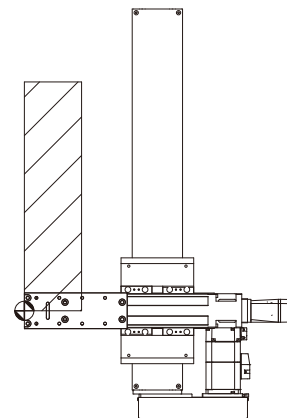
* 1: 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

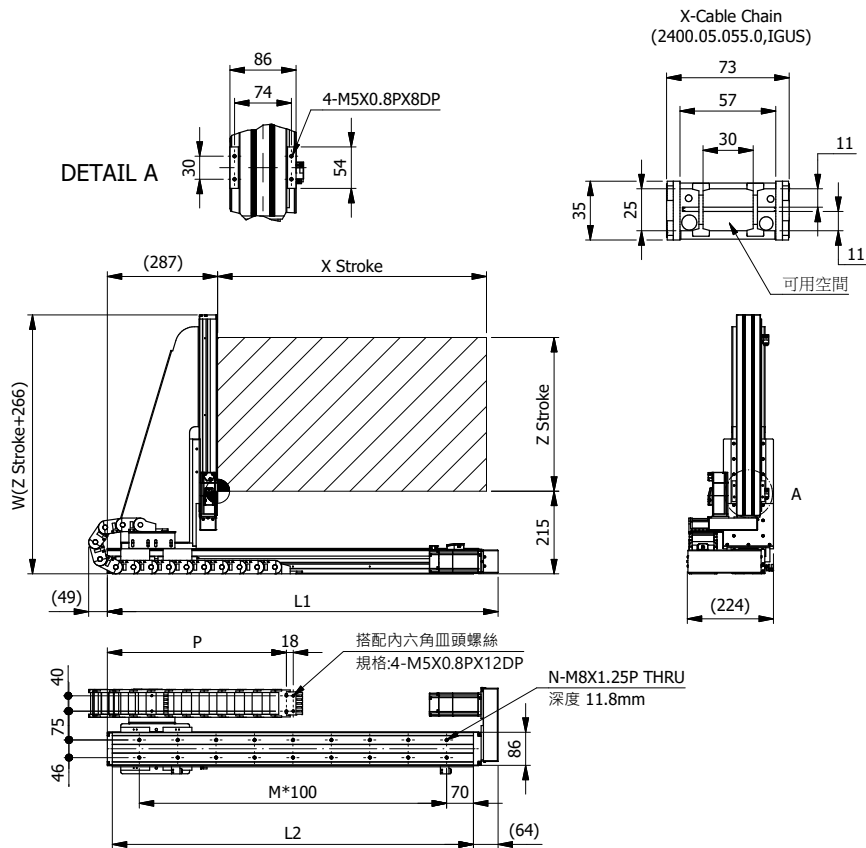
1



2



HRCR-KK86XX60-T4 極座標タイプ

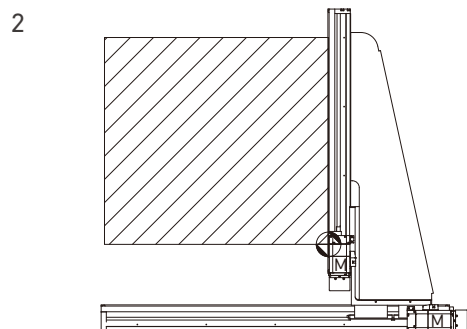
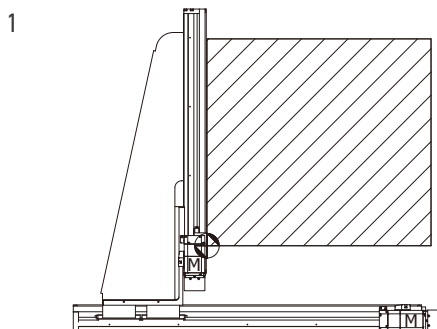


単位:mm

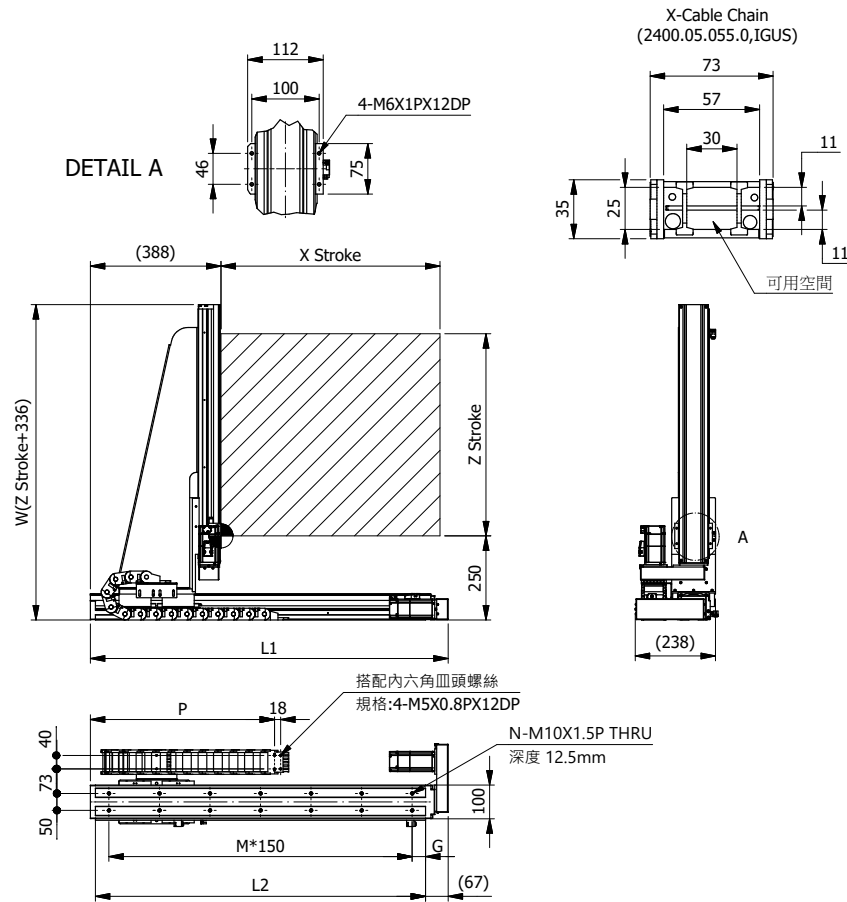
項目	X 軸	Z 軸	X軸有効ストローク										
			200	300	400	500	600	700	800	900	1000		
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	517	617	717	817	917	1017	1117	1217	1317	
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	3	4	5	6	7	8	9	10	11	
ボールねじリード(mm)	20	10	N	8	10	12	14	16	18	20	22	24	
最高速度(mm/s) ¹	1000	500	P	268	268	318	368	418	468	518	568	618	
標準ストローク(mm) (100間隔)	200-1000	100-600	最高速度(mm/s)	1000				875	699	571	475	402	
ACサーボモーター 出力(W)	200	100 (ブレーキ付)	Z軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600				
使用環境	0°C-50°C 湿度35-80% (結露なきこと)		W	366	466	566	666	766	866				
			最高速度(mm/s)	500							436		
			Z軸最大質量(kg)	10									

*1: 最高速度(mm/s) は、モーターの最高速度 3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向



HRCR-KK10XX86-T4 極座標タイプ



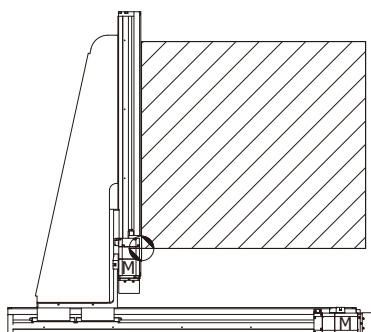
単位:mm

項目	X 軸	Z 軸	X軸有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
シリーズ仕様	KK100	KK86D	L1	562	662	762	862	962	1062	1162	1262	1362	1462
繰返し精度(mm)	±0.01	±0.005	L2	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380
ボールねじ外径(mm)	20	15	M	3	3	4	5	5	6	7	7	8	9
ボールねじリード(mm)	10	10	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
最高速度(mm/s) ¹	500	500	G	15	65	40	15	65	40	15	65	40	15
標準ストローク(mm) (100間隔)	150-1050	200-1100	P	350	350	400	450	500	550	600	650	700	750
ACサーボモーター 出力(W)	400	200 (ブレーキ付)	最高速度(mm/s)	500					414	341	286	243	209
使用環境	0°C-50°C 湿度35-80% (結露なきこと)		Z軸有効ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100
			W	536	636	736	836	936	1036	1136	1236	1336	1436
			最高速度(mm/s)	500					436	348	285	237	200
			Z軸最大質量(kg)	28									

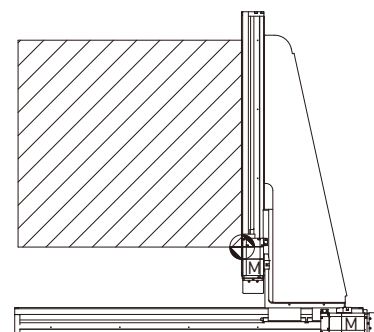
* 1 : 最高速度(mm/s) は、モーターの最高速度 3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

1



2



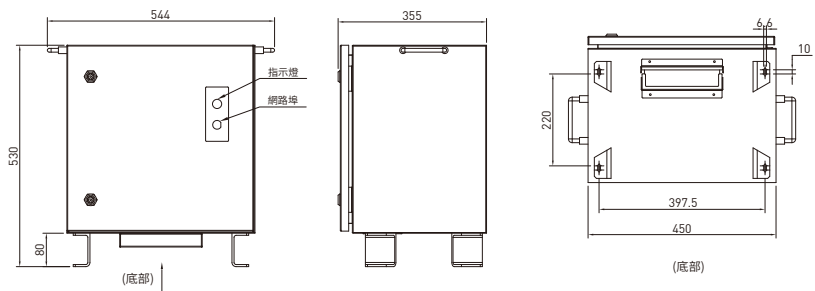
ソフトウェアおよびハードウェアのコード名 /

レベル	コード名	正式名称	HIWINロボット項目
ソフトウェア	HRSim	HIWIN Robot Simulation	オフラインシミュレーションソフト
	HCR0S	HIWIN Cartesian Robot Operation System	UI実機操作インターフェイス
ハードウェア	HCR4	HIWIN Cartesian Robot 4axis controller	4軸コントローラー
	HRCR	HIWIN Robot Cartesian Robot	直交ロボット(KKシリーズ)

コントローラー /



HCR4



基本仕様	適合アームモデル		直交ロボット
	寸法		(W) 544mm x (H) 530mm x (D)355mm
	質量		26kg
	AC制御電源	入力電圧範囲(VAC)	三相 AC 200~230V +/-10%
電源周波数(Hz)		50/60	
軸制御	制御軸数		4軸
	制御方法		サーボ制御
	パルス出力周波数		5Mpps
	パルス出力形式		CW/CCW、A相/B相、パルス/方向
	制御方法		PTP モーション(point to point)、 線形補間
	座標系		直交座標
位置表示ユニット		パルス、mm (1/1000 steps)、 度 (1/1000 steps)	
プログラミング	プログラミング言語		HRSS
	記憶容量	ポイント数	5000
		プログラム行数	10000
外部入出力	安全性	入力	二重ループ
	外部コミュニケーション		Modbus RTU : 1CH
	入出力点数		入力 : 24 / 出力 : 24
	デジタル入出力		入力 : 8 / 出力 : 8
一般仕様	動作温度		0 ~ 45°C
	保管温度		0 ~ 55°C
	動作湿度		20 ~ 75% RH (結露なきこと)
	保護等級		IP54

直交ロボット選定用紙

貴社名		記入者		電話	
Email		用途		日付	
その他の用途 ソフトウェア パラメーター	製品モデルを選択してください(4ページ参照)：				
	積載質量W(kg)	荷重重心 オフセット	x(mm)：	● : 負荷の位置 W : 負荷の質量 (kg) O : 原点 i : ギア比	<p>Horizontal mount</p>
			y(mm)：		
			z(mm)：		
	X軸ストローク (mm)		繰返し精度 (mm)	速度 (mm/s)	加速度(G)
Y軸ストローク (mm)		繰返し精度 (mm)	速度 (mm/s)	加速度(G)	
Z軸ストローク (mm)		繰返し精度 (mm)	速度 (mm/s)	加速度(G)	
※上記のファイルパラメーター情報は必須です。					
使用環境	<input type="checkbox"/> 使用環境： 温度0°C ~ 50°C、湿度35-80% (結露なきこと) <input type="checkbox"/> 特殊使用環境 (周囲温度： _____ °C) <input type="checkbox"/> 油、汚れ、切削液環境 <input type="checkbox"/> 粉塵のない環境 <input type="checkbox"/> その他特別な環境： _____				
モーター & ドライバー	<input type="checkbox"/> なし <input type="checkbox"/> HIWIN-E1シリーズACサーボモーター、ケーブル長： <input type="checkbox"/> 3m <input type="checkbox"/> 5m <input type="checkbox"/> 7m <input type="checkbox"/> 10m <input type="checkbox"/> 客先支給品： _____				
システムの種類	<input type="checkbox"/> 位置制御 (パルス) <input type="checkbox"/> EtherCAT (CoE) <input type="checkbox"/> その他				
上位コントローラー	<input type="checkbox"/> なし <input type="checkbox"/> PLC (メーカー)： _____ モデル： _____ <input type="checkbox"/> HCR4コントローラー				

その他の仕様情報や条件：

グローバルセールス & サービスの拠点

ハイウィン株式会社 〒 651-2242 兵庫県神戸市西区井吹台東町 7-4-4
神戸本社 / ロボット技術センター Tel: 078-997-8827 Fax: 078-997-2622
www.hiwin.co.jp info@hiwin.co.jp

名古屋支店 東京支店 / 東京ロボット技術センター
Tel : 052-587-1137 Tel : 042-358-4501
Fax : 052-587-1350 Fax : 042-358-4519

東北営業所 **長野営業所** **静岡営業所**
Tel : 022-380-7846 Tel : 0268-78-3300 Tel : 054-687-0081
Fax : 022-380-7848 Fax : 0268-78-3301 Fax : 054-687-0083

北陸営業所 **広島営業所** **福岡営業所**
Tel : 076-293-1256 Tel : 082-500-6403 Tel : 092-287-9371
Fax : 076-293-1258 Fax : 082-530-3331 Fax : 092-287-9373

熊本営業所
Tel : 096-241-2283
Fax : 096-241-2291

HIWIN Germany www.hiwin.de	HIWIN USA www.hiwin.com	HIWIN Italy www.hiwin.it	HIWIN Switzerland www.hiwin.ch	HIWIN Czech www.hiwin.cz
HIWIN France www.hiwin.fr	HIWIN Singapore www.hiwin.sg	HIWIN Korea www.hiwin.kr	HIWIN China www.hiwin.cn	HIWIN Bulgaria www.hiwin.bg

- HIWINはHIWIN Technologies Corp.、HIWIN Mikrosystem Corp.、ハイウィン株式会社の登録商標です。ご自身の権利を保護するため、模倣品を購入することは避けてください。
- 実際の製品は、製品改良等に対応するため、このカタログの仕様や写真と異なる場合があります。
- HIWINの登録特許一覧表サイト: http://www.hiwin.tw/Products/Products_patents.aspx
- HIWINは「貿易法」および関連規則の下で制限された技術や製品を販売・輸出しません。制限されたHIWIN製品を輸出する際には、関連する法律に従って、所管当局によって承認を受けます。また、核・生物・化学兵器やミサイルの製造または開発に使用することは禁じます。

HIWIN®

HIWIN TECHNOLOGIES CORP.
台湾408208台中市精密機械園區精科路7号
Tel: +886-4-23594510
Fax: +886-4-23594420
www.hiwin.tw
www.hiwinsupport.com
business@hiwin.tw



このカタログに記載されている内容は、予告なく変更する場合があります。
Copyright © HIWIN Technologies Corp.
©2025 FORM K09DJ02-2510