

CARTESIAN ROBOT 直交ロボット KK シリーズ



2026年1月28日

お取引様各位

ハイWIN株式会社

生産終了のお知らせ サーボドライバーE1 シリーズ/スマートキューブ ESC シリーズ

拝啓 時下ますますご清栄のこととお慶び申し上げます。平素は格別のご高配を賜り、厚く御礼申し上げます。

さて、このたび弊社では、諸般の事情により下記製品の生産を終了させていただくこととなりました。発売以来、長年にわたりご愛顧を賜りましたこと、心より感謝申し上げます。

お客様には多大なご迷惑をお掛けいたしますこと深くお詫び申し上げますとともに、何卒事情をご賢察のうえ、ご理解賜りますようお願い申し上げます。

今後とも弊社製品をご愛顧賜りますよう、何卒よろしくお願い申し上げます。

敬具

記

終了製品	製品名	サーボドライバーE1 シリーズ/ スマートキューブ ESC シリーズ
日付	受注終了日	2026年11月30日
	生産終了日	2027年6月30日
	部品供給終了日	2028年6月30日
	修理対応終了日	2028年6月30日
今後	後継機種型式	サーボドライバーE2 シリーズ
	注意点	<ul style="list-style-type: none">・取付寸法や定格出力など性能が異なります。・E2 は ESC シリーズの機能を搭載していますので 今後 ESC は不要となります。・詳細につきましては弊社までお問合せください。

以上

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

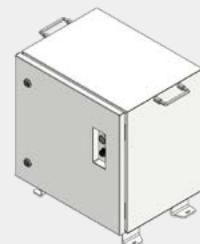
単軸ロボットKKシリーズ
(Uレール-炭素鋼)Eシリーズ
ACサーボモーター、ドライバー

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



HCR4コントローラー

機構

高剛性・高精度の单軸ロボット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。

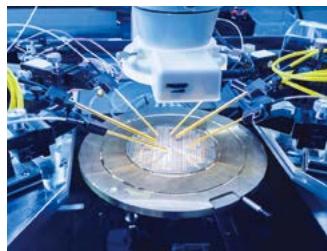
空油圧シリンダーの電動化
エネルギー消費量削減ヒューマンエラー低減
生産性向上

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

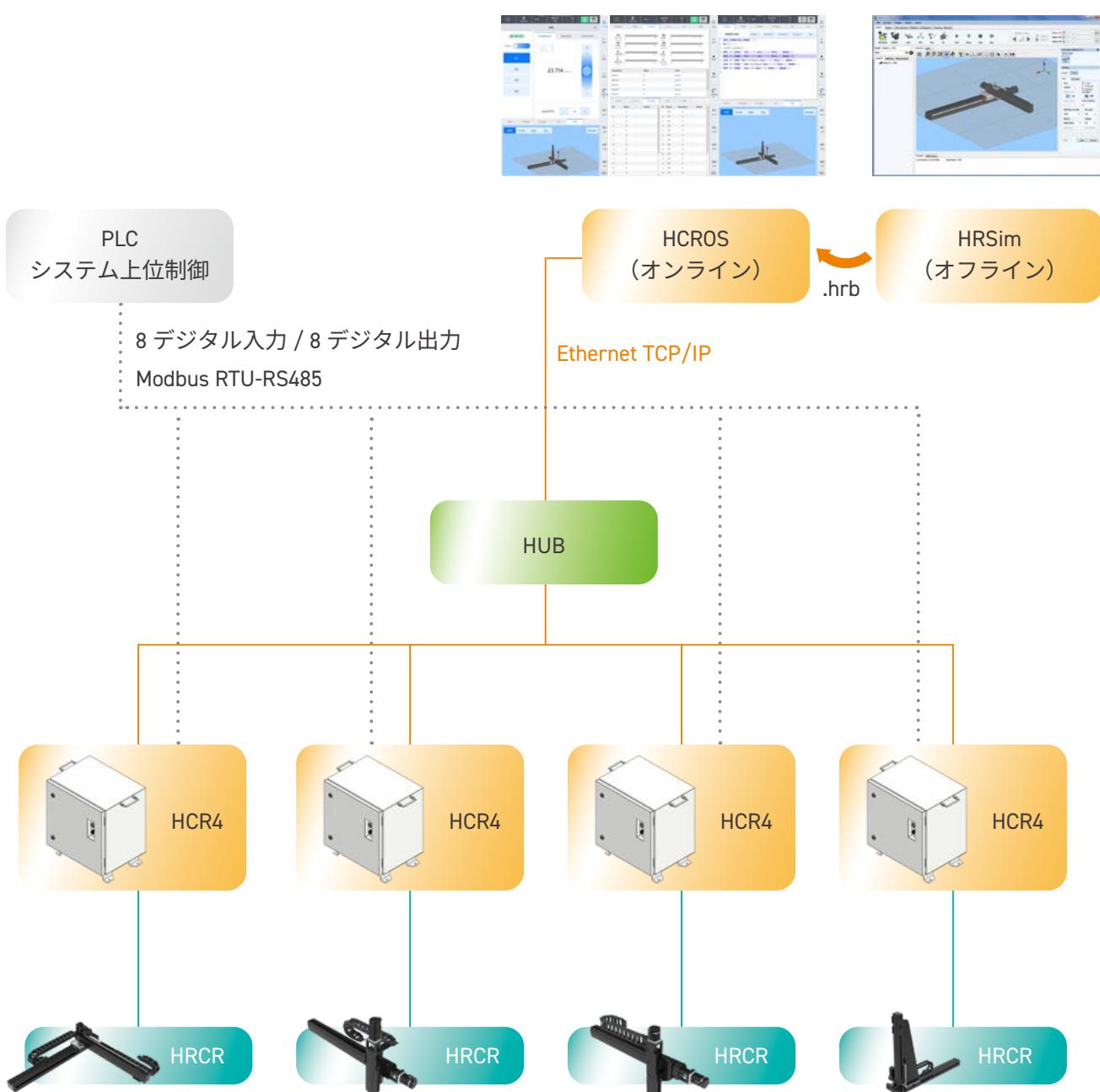


一般産業機械



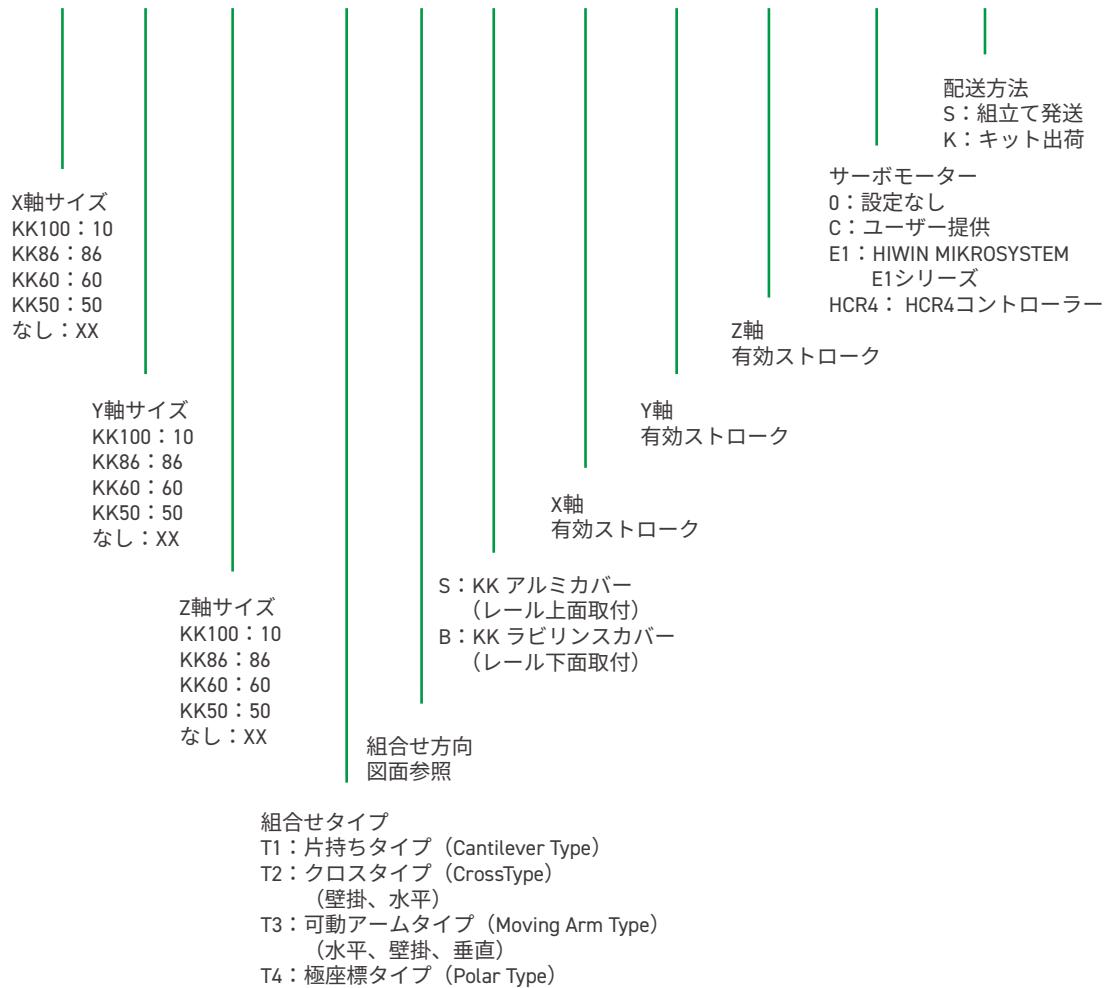
医療バイオテクノロジー

システム構造 /



呼び型番 /

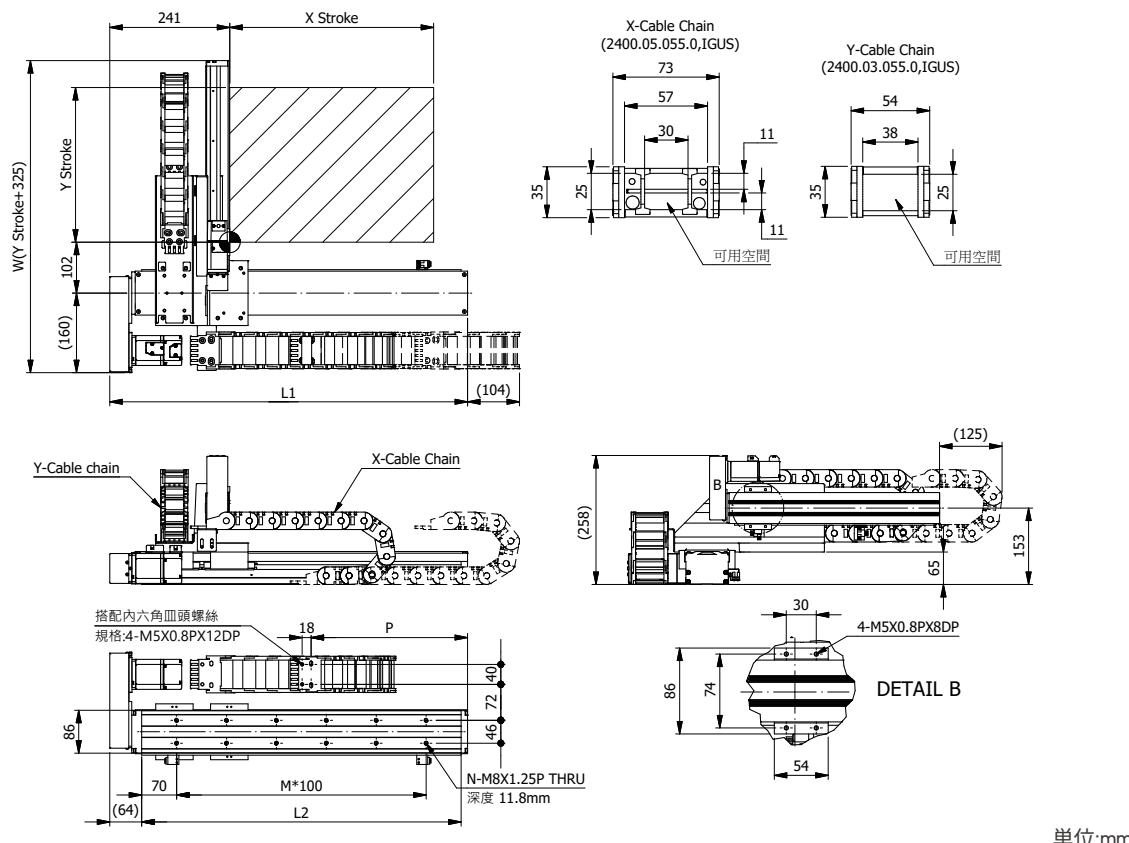
HRCR - KK 10 86 60 - T1 1 S - X - Y - Z - E1 - S



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	クロスタイプ (CrossType)	2 / (水平XY/壁掛けYZ)	
T3	可動アームタイプ (Moving Arm Type)	2 / (水平XY/壁掛け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

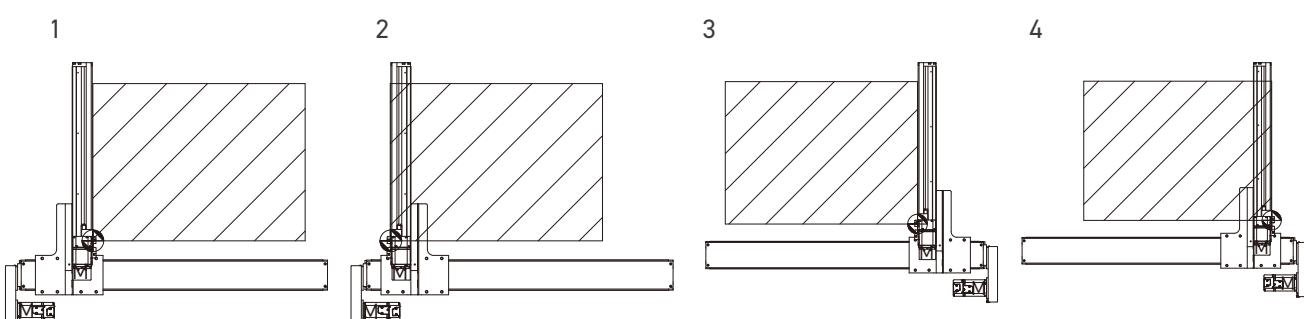


単位:mm

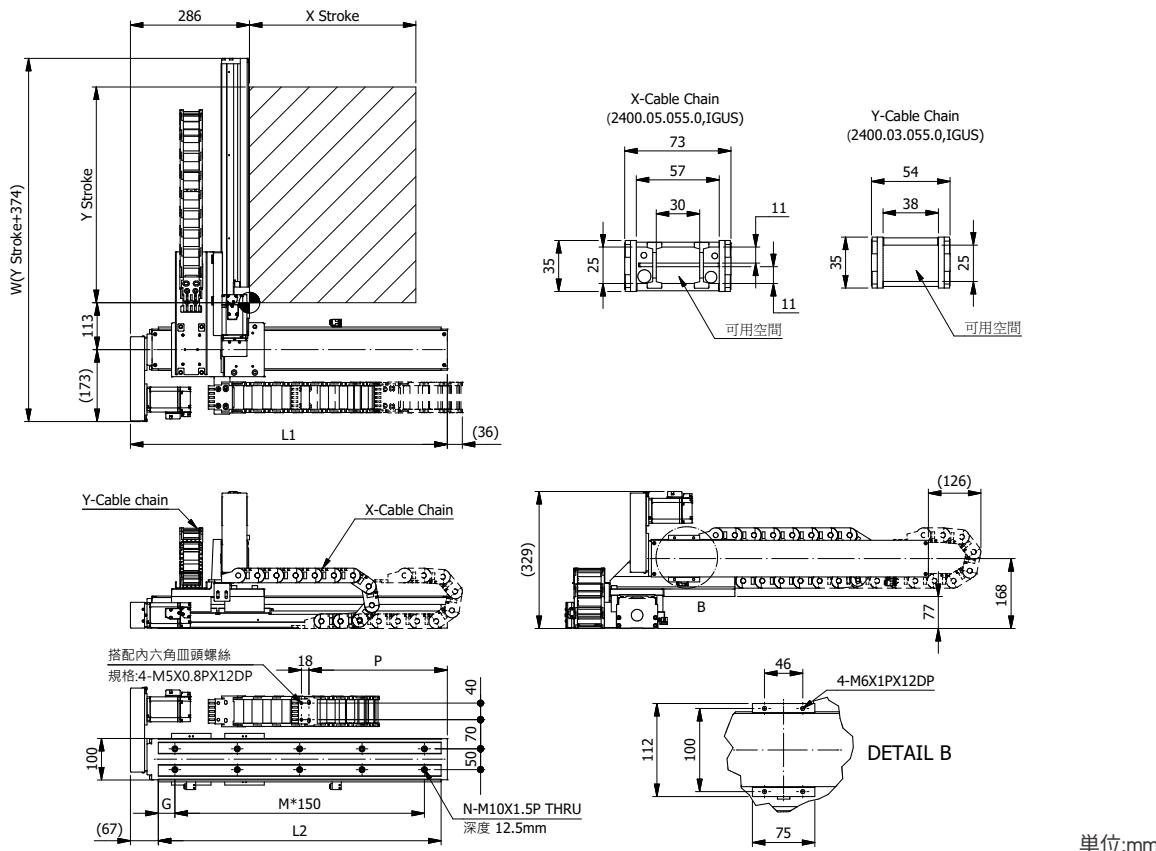
項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	417	517	617	717	817	917	1017	1117	1217	1317
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
ボールねじリード(mm)	20	10	N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
最高速度(mm/s)*1	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				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



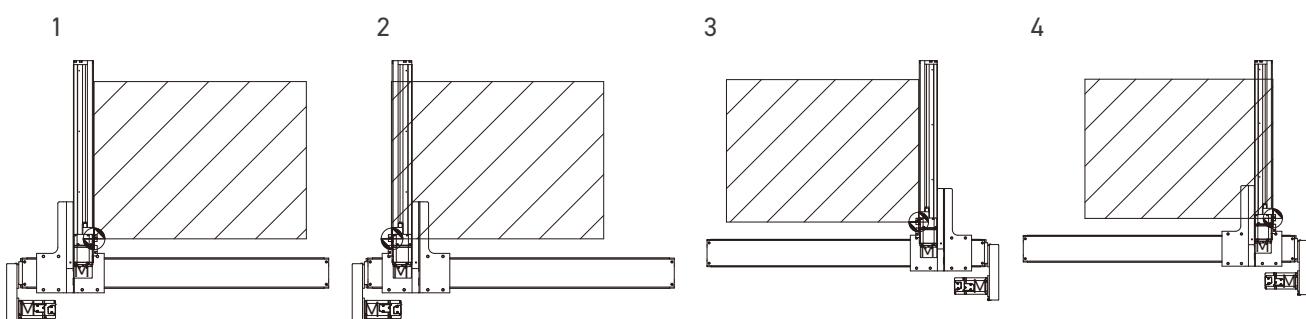
HRCR-KK1086XX-T1 片持ちタイプ



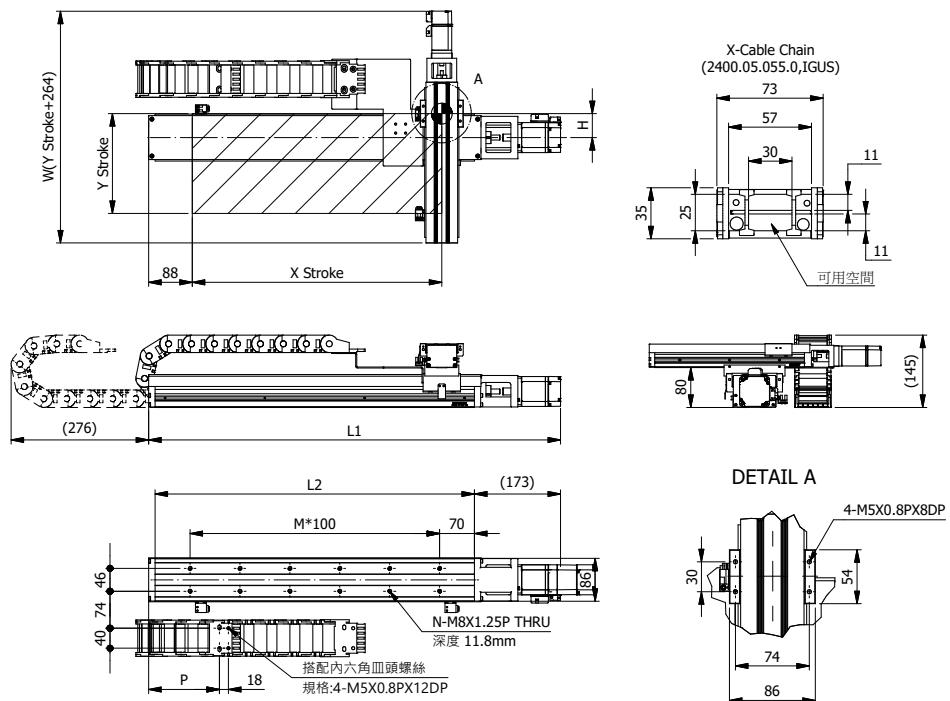
項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
シリーズ仕様	KK100	KK86D	L1	562	662	762	862	962	1062	1162	1262	1362	1462
繰返し精度(mm)	±0.01	±0.005	L2	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380
ボールねじ外径(mm)	20	15	M	3	3	4	5	5	6	7	7	8	9
ボールねじリード(mm)	10	10	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
最高速度(mm/s)*1	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 クロスタイル(水平)



単位:mm

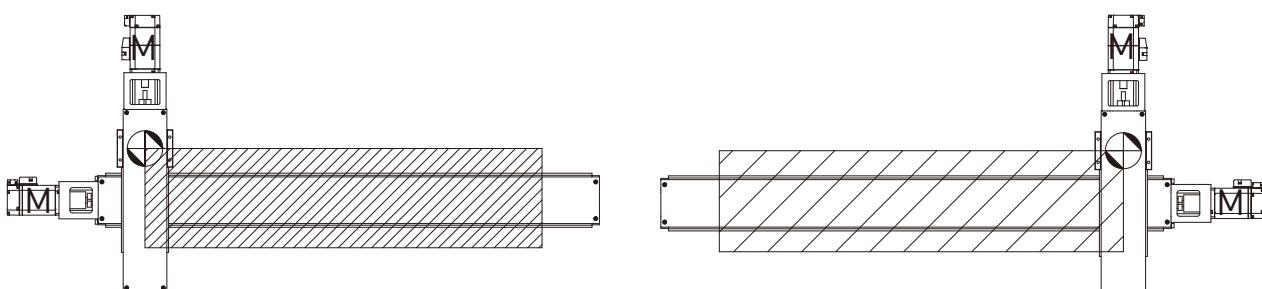
項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	695	795	895	995	1095	1195	1295	1395	1495
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	3	4	5	6	7	8	9	10	11
ボールねじリード(mm)	20	10	N	8	10	12	14	16	18	20	22	24
最高速度(mm/s)*1	1000	500	P	42	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。

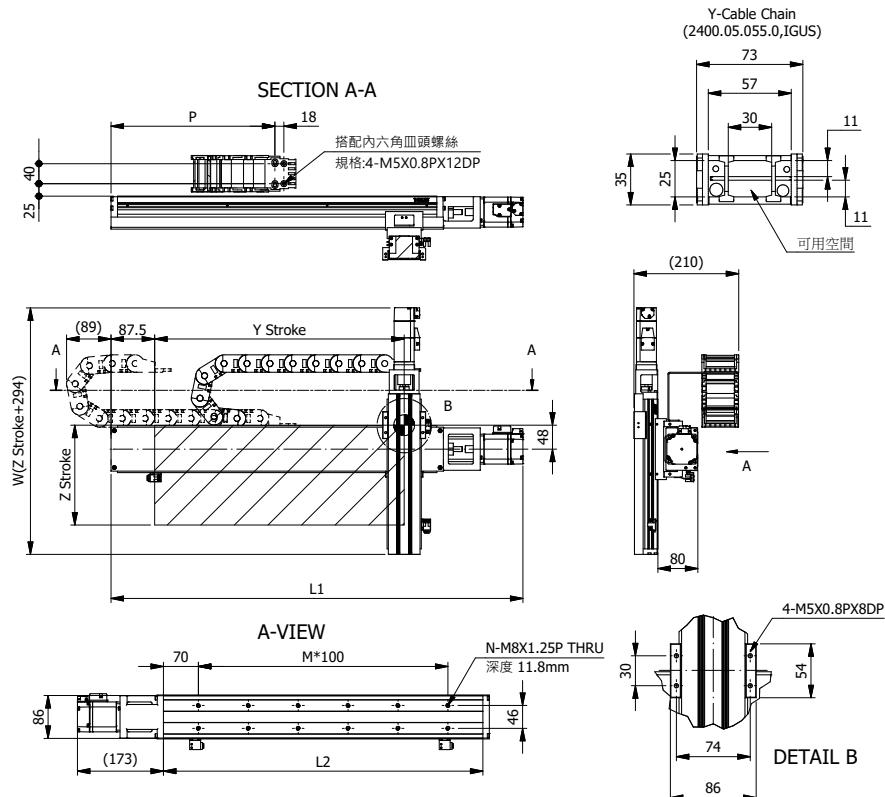
● 組合せ方向

1

2



HRCR-KKXX8660-T2 クロスタイル(壁掛)

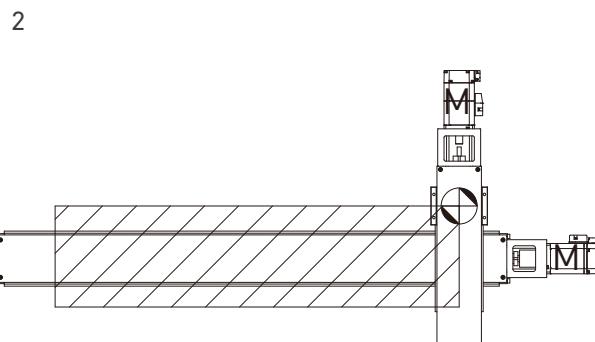
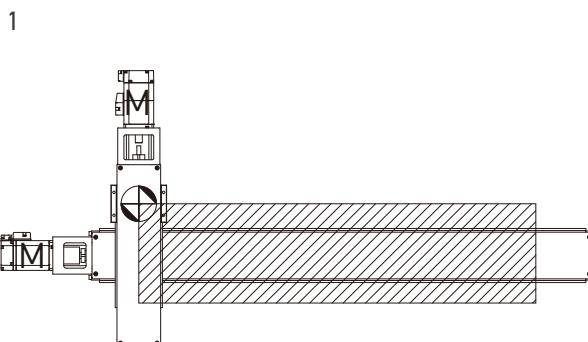


単位:mm

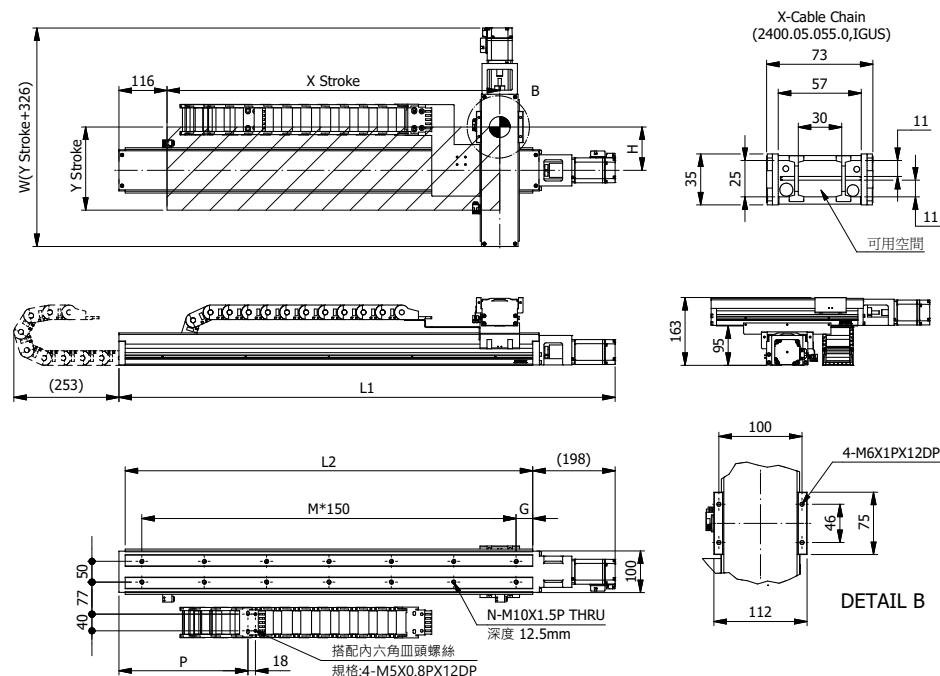
項目	Y 軸	Z 軸	Y軸有効ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	695	795	895	995	1095	1195	1295	1395	1495
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	3	4	5	6	7	8	9	10	11
ボールねじリード(mm)	20	5	N	8	10	12	14	16	18	20	22	24
最高速度(mm/s)*1	1000	250	P	229	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								
			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



HRCR-KK1086XX-T2 クロスタイル(水平)



単位:mm

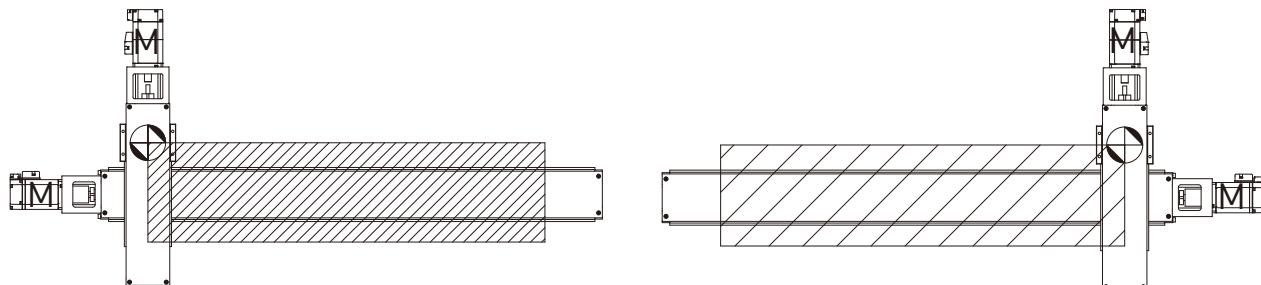
項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
シリーズ仕様	KK100	KK86D	L1	693	793	893	993	1093	1193	1293	1393	1493	1593
繰返し精度(mm)	±0.01	±0.005	L2	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380
ボールねじ外径(mm)	20	15	M	3	3	4	5	5	6	7	7	8	9
ボールねじリード(mm)	20	20	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
最高速度(mm/s)*1	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				611	519
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	875			
			W	526	626	726	826	926	1026				
			H	104	104	204	204	304	304				
			最高速度(mm/s)	1000									
			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。

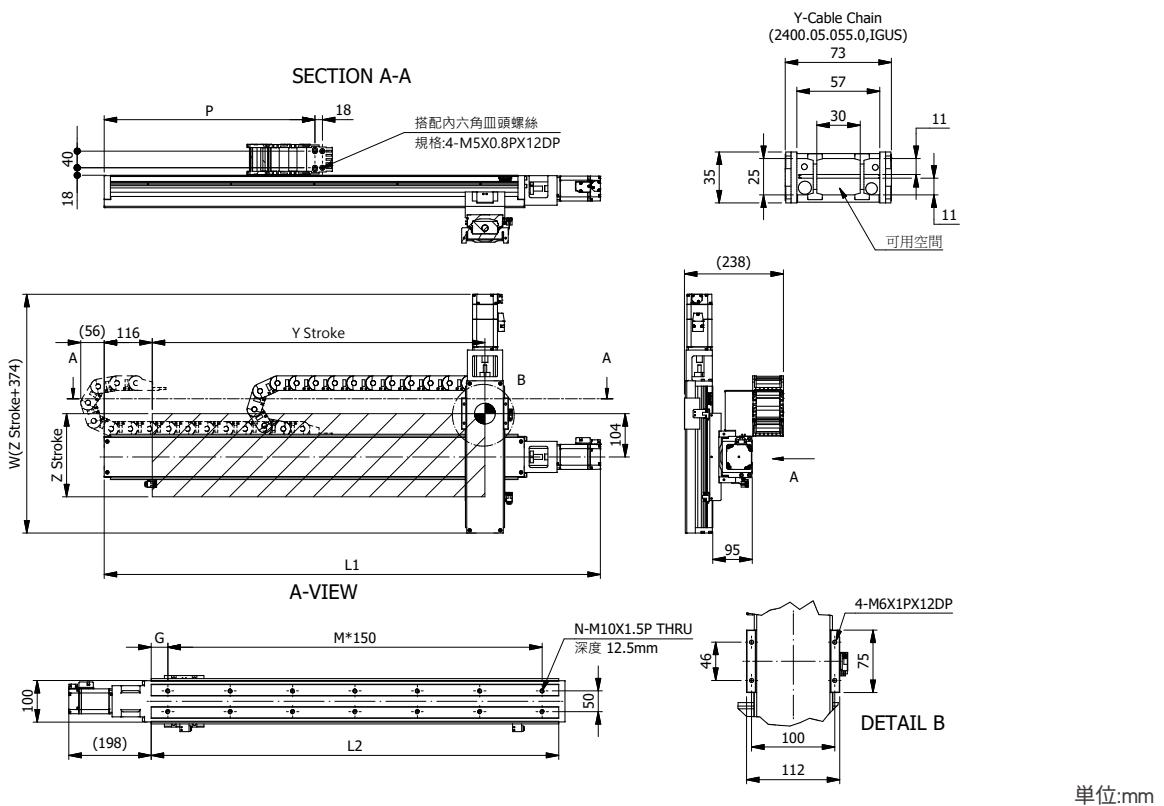
● 組合せ方向

1

2



HRCR-KKXX1086-T2 クロスタイル(壁掛)



単位:mm

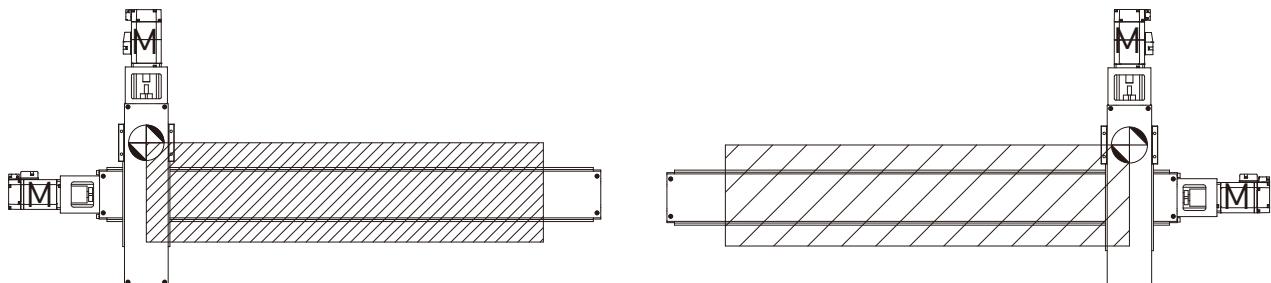
項目	Y 軸	Z 軸	Y軸有効ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
シリーズ仕様	KK100	KK86D	L1	693	793	893	993	1093	1193	1293	1393	1493	1593
			L2	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380
繰返し精度(mm)	±0.01	±0.005	M	3	3	4	5	5	6	7	7	8	9
ボールねじ外径(mm)	20	15	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
ボールねじリード(mm)	20	10	G	15	65	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
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				
ACサーボモーター 出力(W)	400	400 (ブレーキ付)	W	526	626	726	826	926	1026				
使用環境	0°C~50°C 湿度35~80% (結露なきこと)		H				104						
			最高速度(mm/s)				500						436
			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。

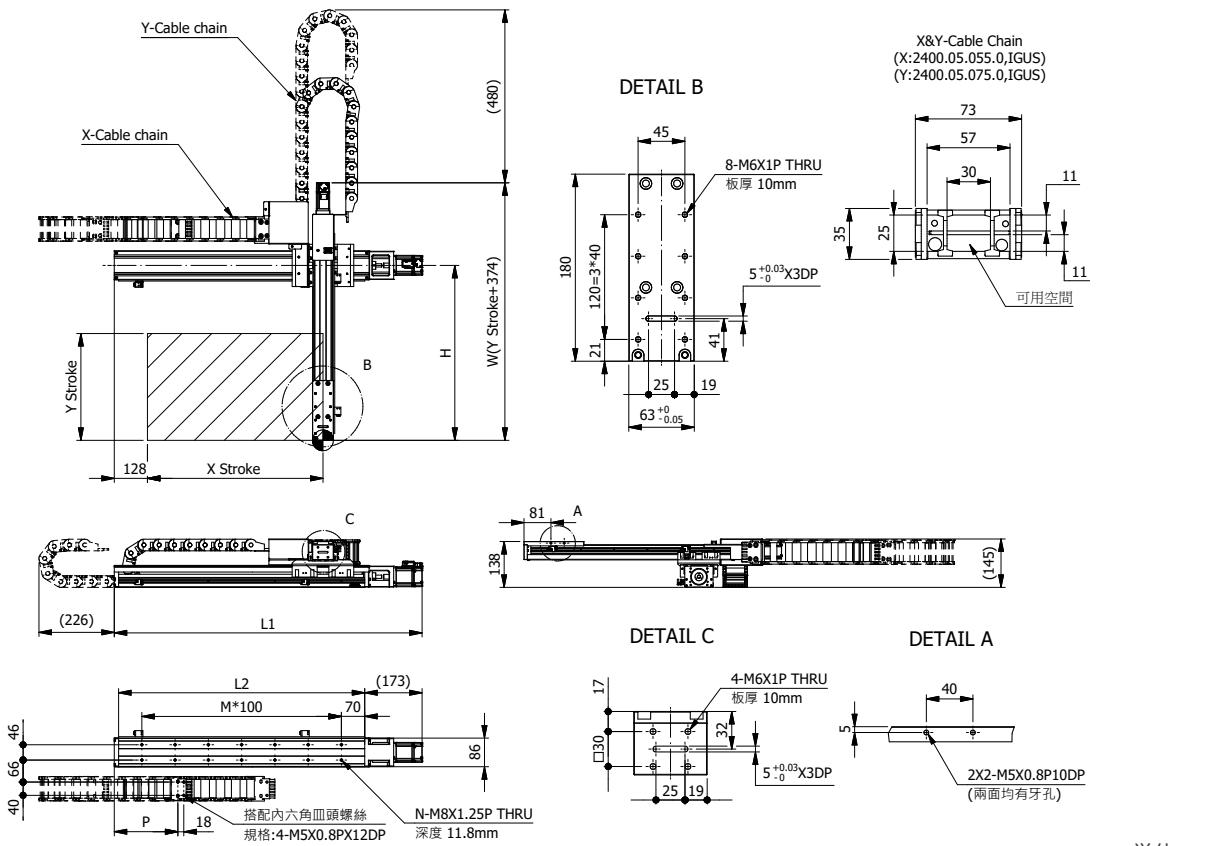
● 組合せ方向

1

2



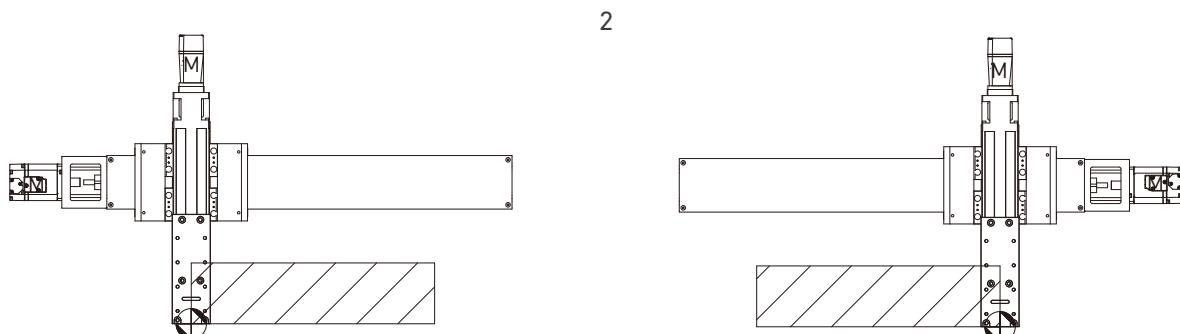
HRCR-KK8660XX-T3 可動アームタイプ(水平)



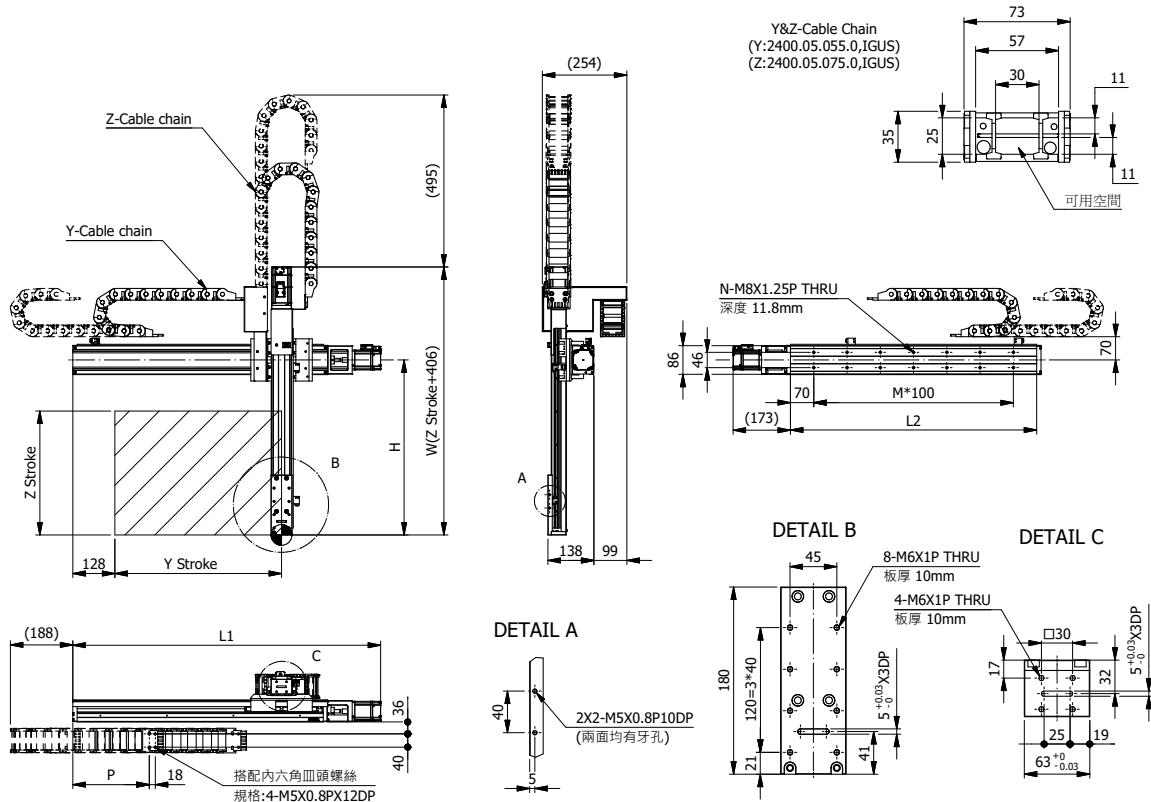
項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	526	626	726	826	926	1026	1126	1226	1326	1426	
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240	
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	
ボールねじリード(mm)	20	5	N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	
最高速度(mm/s)	200	50	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	699	571	475	402
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



HRCR-KKXX8660-T3 可動アームタイプ(壁掛)



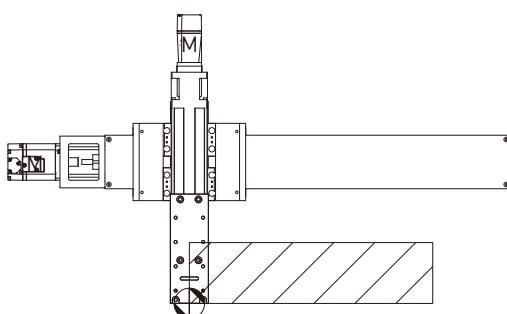
単位:mm

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)	1000	250	P	80	130	130	180	230	280	330	380	430	480
最高速度(mm/s)*1	1000	250	最高速度(mm/s)	1000				875	699	571	475	402	
標準ストローク(mm) (100間隔)	100~1000	100~500	Z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	200 (ブレーキ付)	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					
			Z軸最大質量(kg)	12	11	11	10	9					

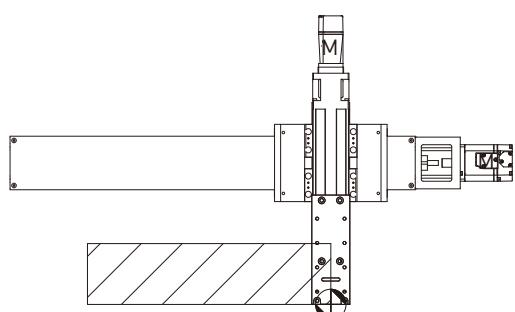
* 1 : 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

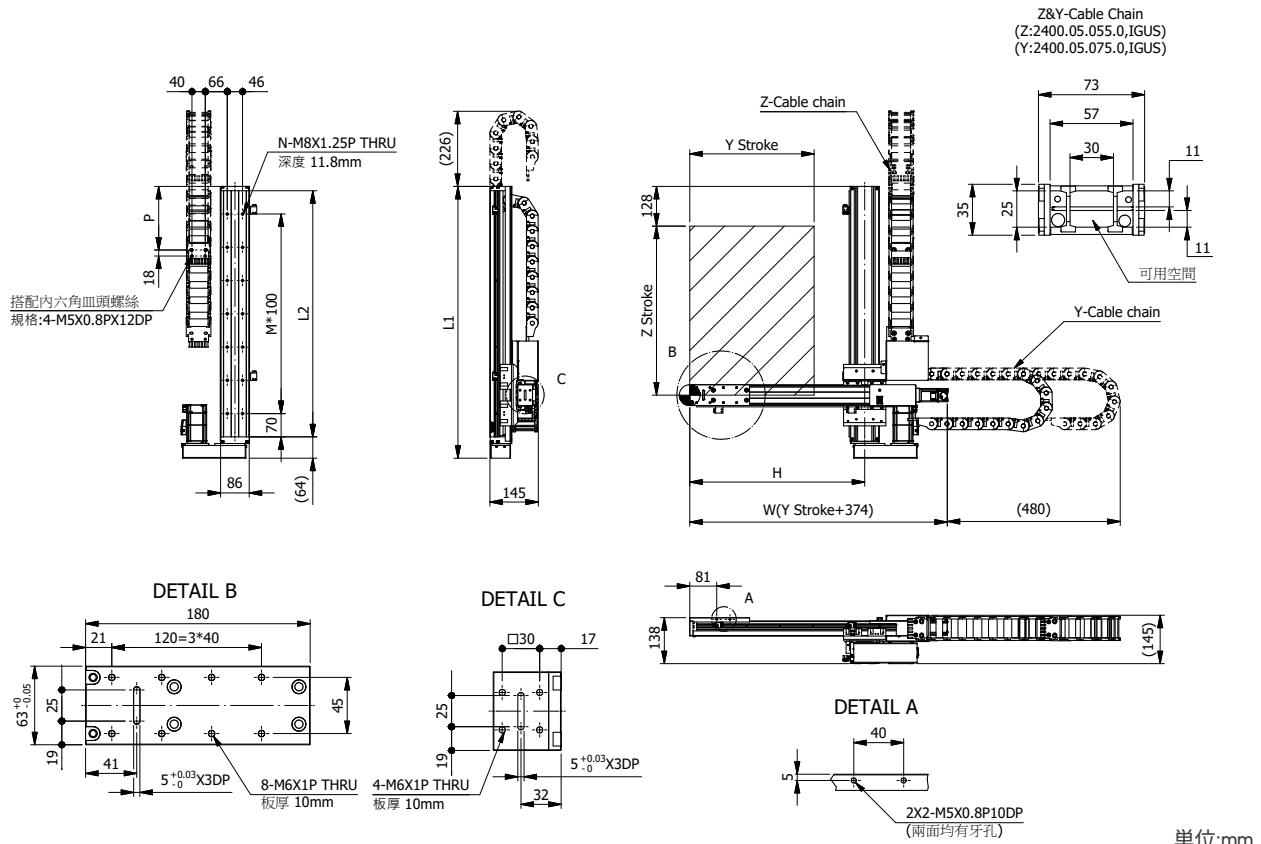
1



2



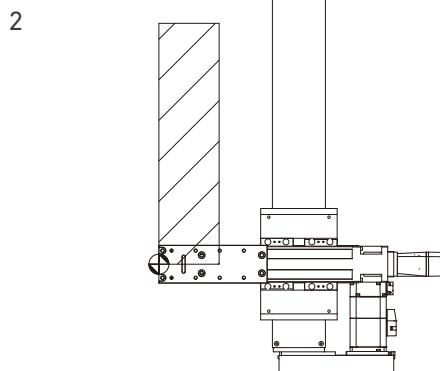
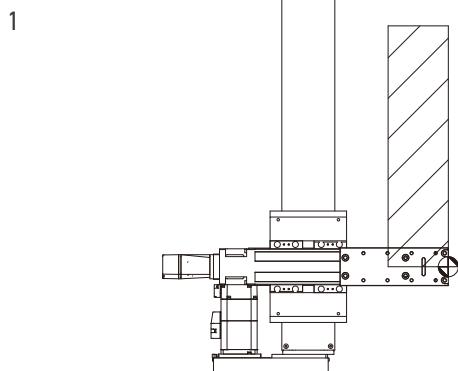
HRCR-KKXX6086-T3 可動アームタイプ(垂直)



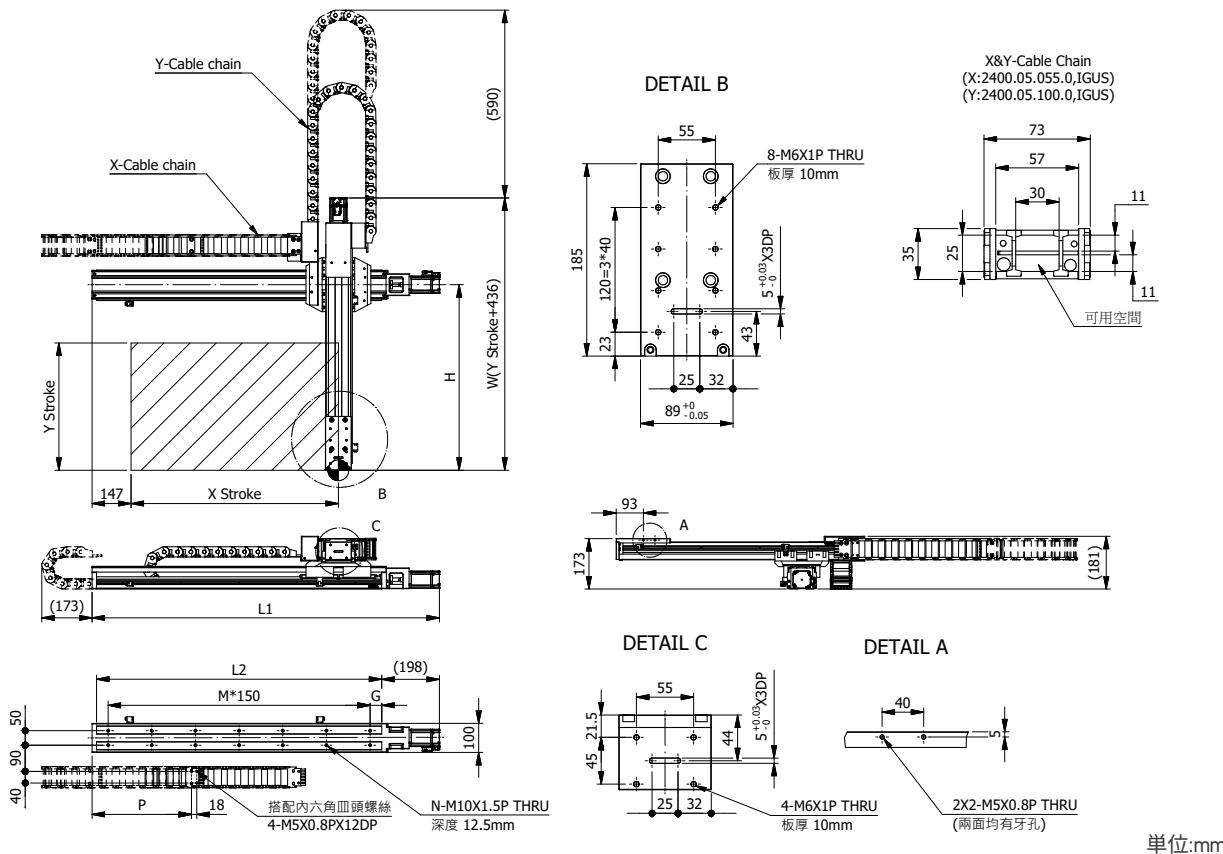
单位:mm

* 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-T3 可動アームタイプ(水平)



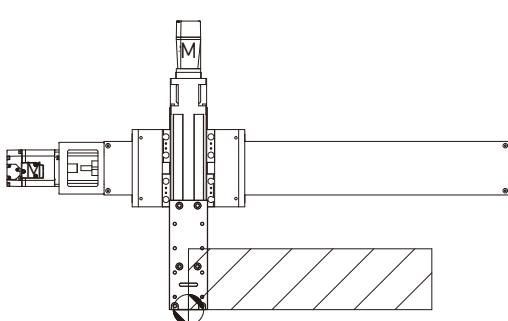
単位:mm

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

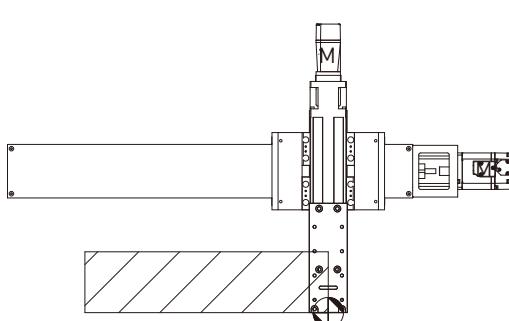
* 1 : 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

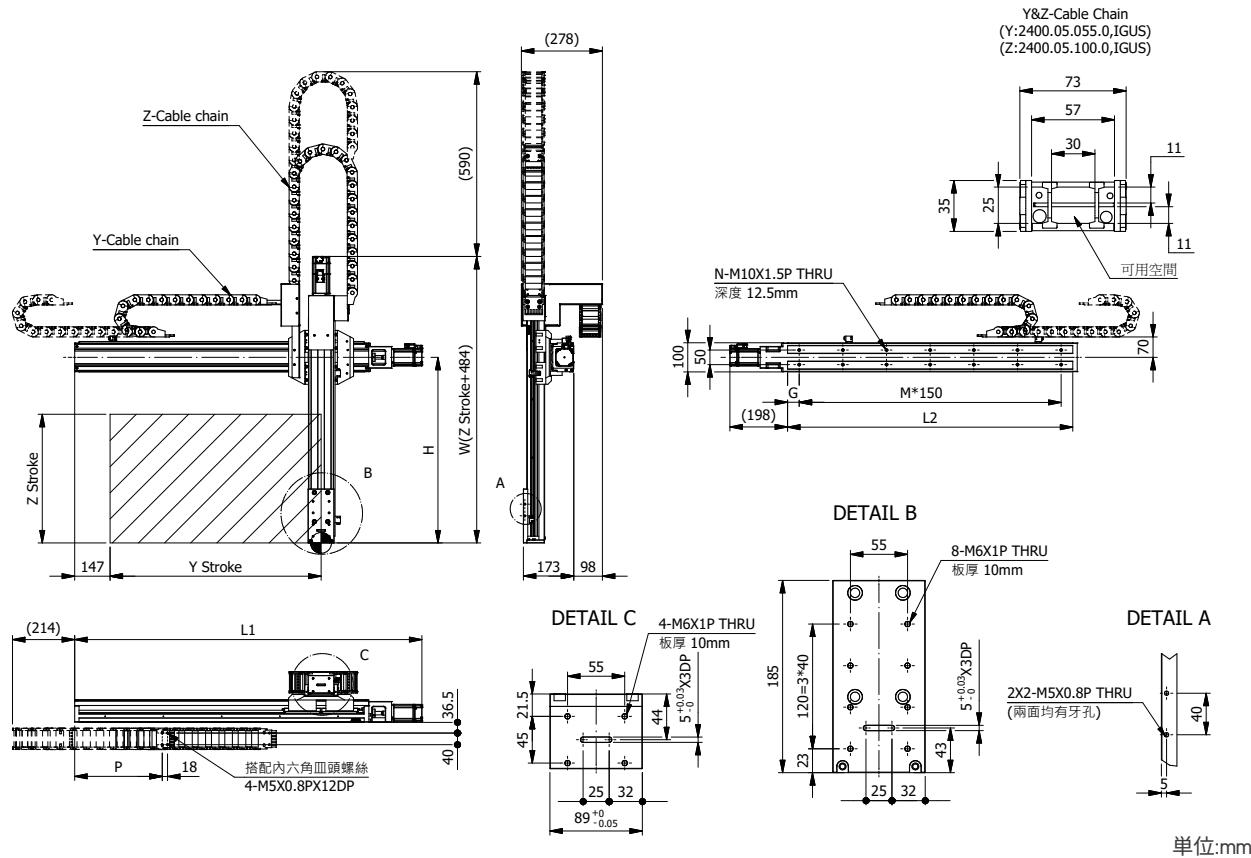
1



2



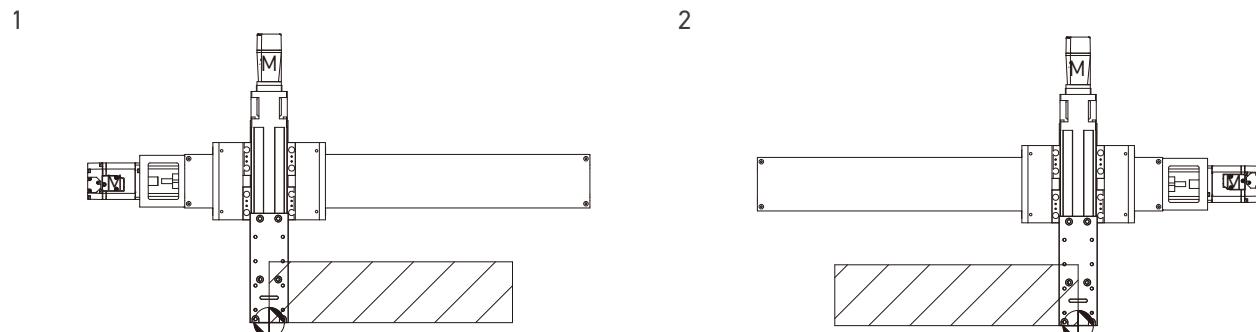
HRCR-KKXX1086-T3 可動アームタイプ(壁掛)



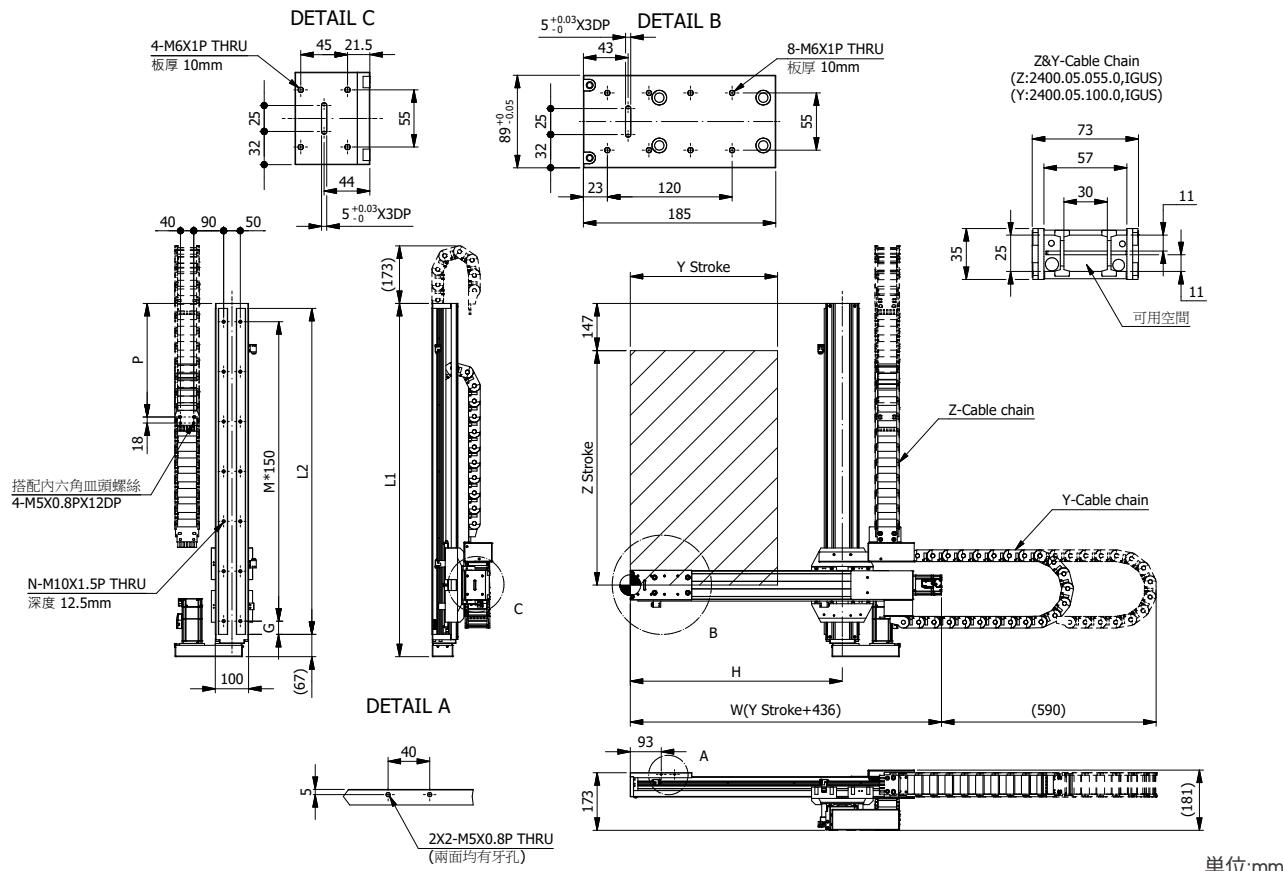
单位:mm

* 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-KKXX8610-T3 可動アームタイプ(垂直)



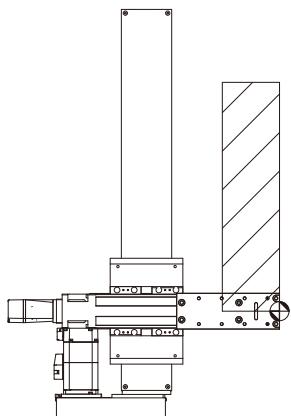
単位:mm

項目	Z 軸	Y 軸	Z軸有効ストローク	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)	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	100~600	P	141	141	191	241	291	341	391	441	491	541
ACサーボモーター 出力(W)	400 (ブレーキ付)	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	100	200	300	400	500	600				
			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				

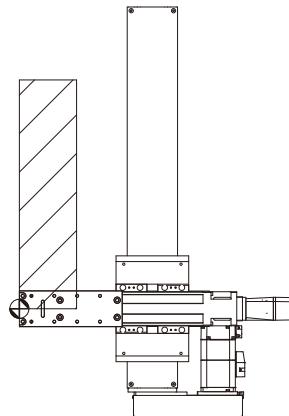
* 1 : 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

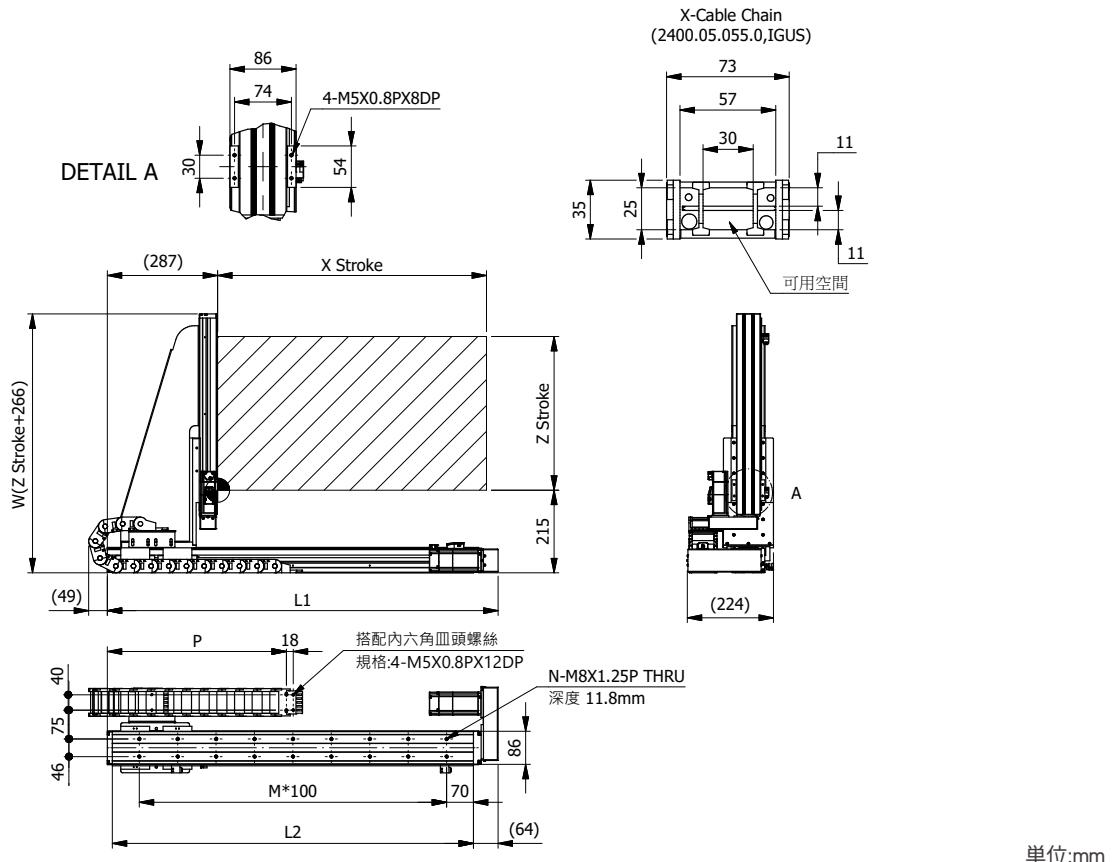
1



2



HR-CR-KK86XX60-T4 極座標タイプ



单位:mm

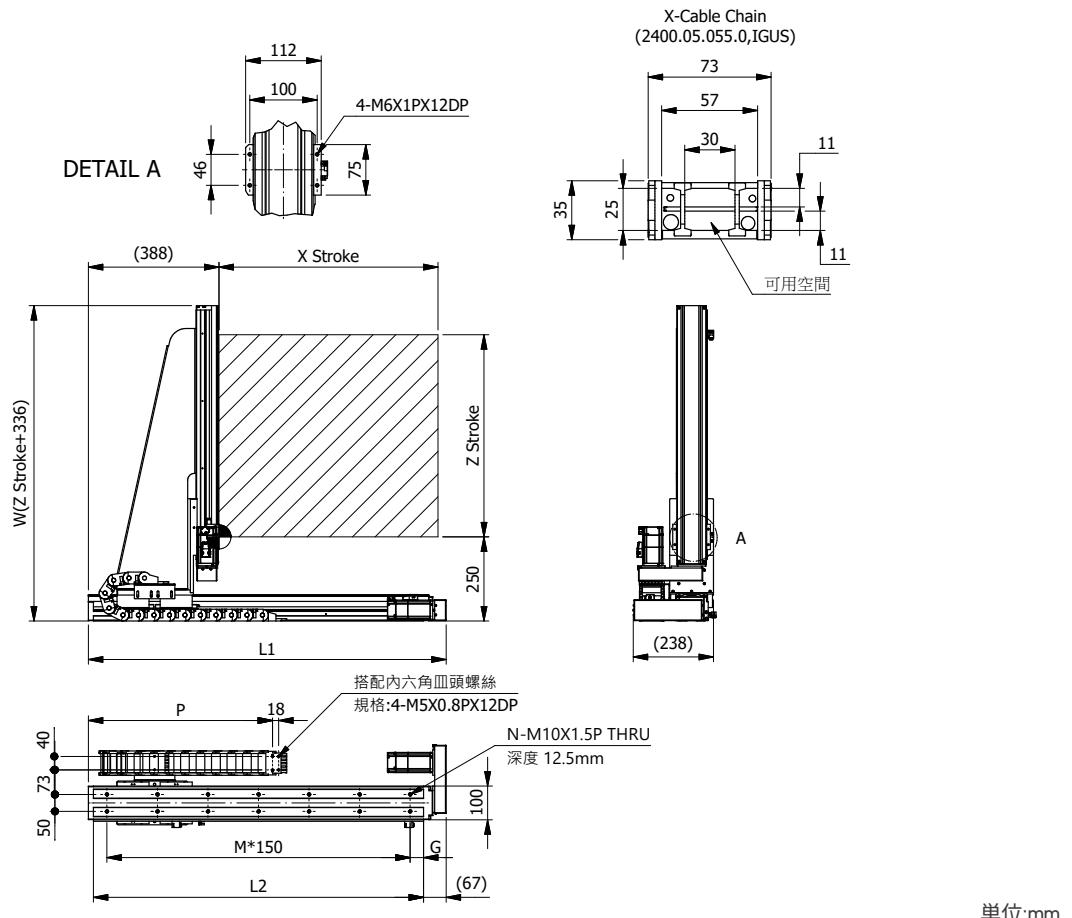
項目	X 軸	Z 軸	X軸有効ストローク	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	517	617	717	817	917	1017	1117	1217	1317
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	3	4	5	6	7	8	9	10	11
ボールねじリード(mm)	20	10	N	8	10	12	14	16	18	20	22	24
最高速度(mm/s) [†]	1000	500	P	268	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

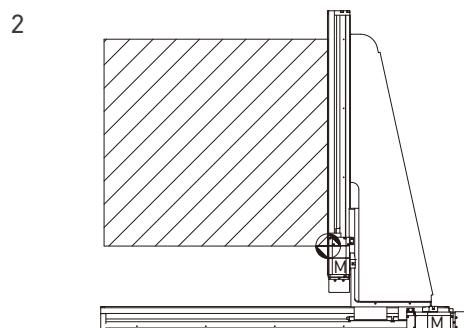
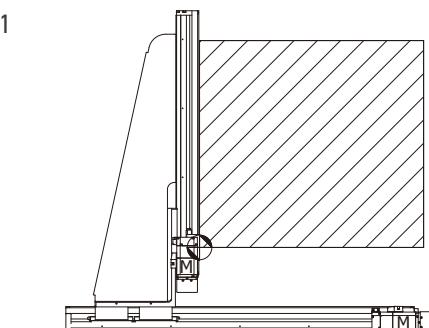


単位:mm

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
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
			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



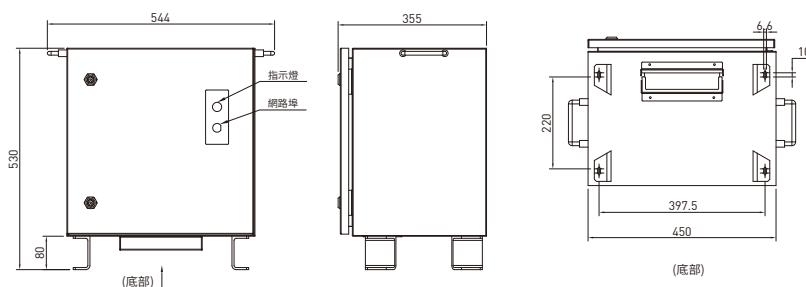
ソフトウェアおよびハードウェアのコード名 /

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
	HCROS	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	直交口ボット(KKシリーズ)

コントローラー /

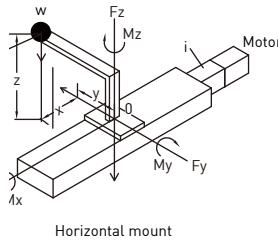


HCR4



基本仕様	適合アームモデル	直交口ボット
	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

直交口ボット選定用紙

貴社名		記入者		電話		
Email		用途		日付		
製品モデルを選択してください (4ページ参照) :						
他の用途 ソフトウェア パラメーター	積載質量W(kg)	荷重重心 オフセット	x(mm) : y(mm) : z(mm) :	● :負荷の位置 W : 負荷の質量 (kg) O : 原点 i : ギア比	 <p>Horizontal mount</p>	
	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					

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WIN株式会社

神戸本社 / ロボット技術センター

〒 651-2242 兵庫県神戸市西区井吹台東町 7-4-4

Tel: 078-997-8827 Fax: 078-997-2622

www.hiwin.co.jp info@hiwin.co.jp

名古屋支店

Tel : 052-587-1137
Fax : 052-587-1350

東京支店 / 東京ロボット技術センター

Tel : 042-358-4501
Fax : 042-358-4519

東北営業所

Tel : 022-380-7846
Fax : 022-380-7848

長野営業所

Tel : 0268-78-3300
Fax : 0268-78-3301

静岡営業所

Tel : 054-687-0081
Fax : 054-687-0083

北陸営業所

Tel : 076-293-1256
Fax : 076-293-1258

広島営業所

Tel : 082-500-6403
Fax : 082-530-3331

福岡営業所

Tel : 092-287-9371
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WIN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台中市精密機械園区精科路7号

Tel: +886-4-23594510

Fax: +886-4-23594420

www.hiwin.tw

www.hiwinsupport.com

business@hiwin.tw



ミックス

紙 | 責任ある森林
管理を支えています

FSC® C114747

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