

CARTESIAN ROBOT 直交ロボット KK シリーズ



HIWIN Support



About HIWIN

2026 年 1 月 28 日

お取引様各位

ハイウィン株式会社

生産終了のお知らせ

サーボドライバ 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 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 E2 シリーズ
	注意点	・ 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

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

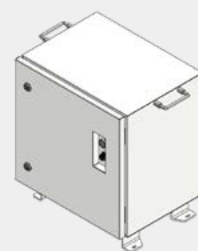
高剛性・高精度の単軸ロボットKKシリーズを採用しています。アルミカバーの装着で保護機能を強化。アダプタープレートも標準搭載です。



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



空油圧シリンダーの電動化
エネルギー消費量削減



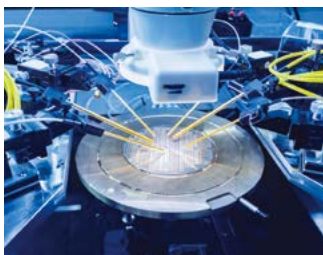
ヒューマンエラー低減
生産性向上

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 /

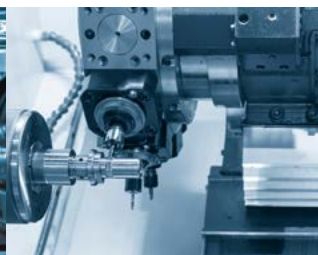
自動化機器全般に広く応用可能です。
 ねじ締め、塗布、積み下ろし、搬送、組立て、溶接、梱包、検査、切断など。



電子・半導体産業



自動車部品製造

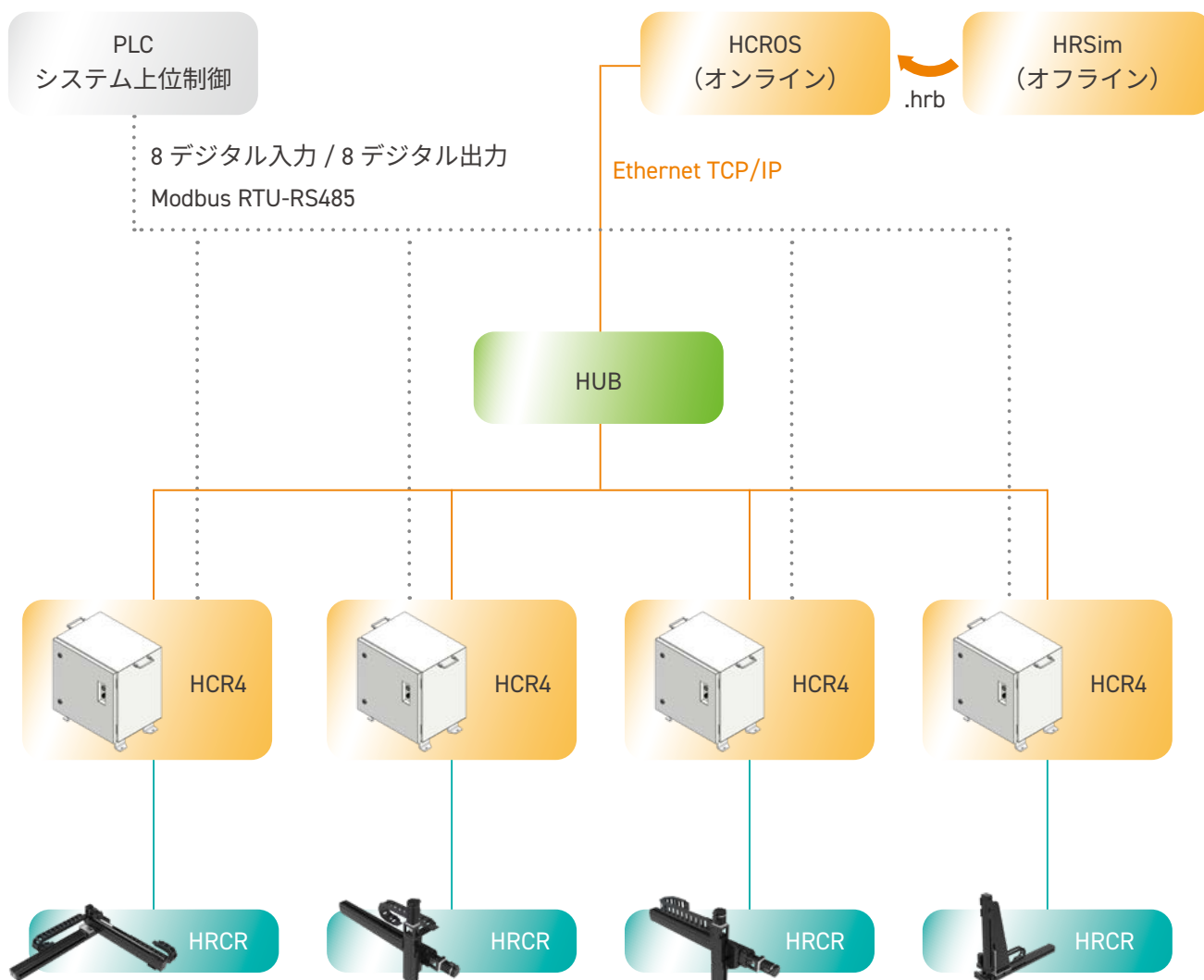


一般産業機械



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)

X軸
有効ストローク

Y軸
有効ストローク

Z軸
有効ストローク

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

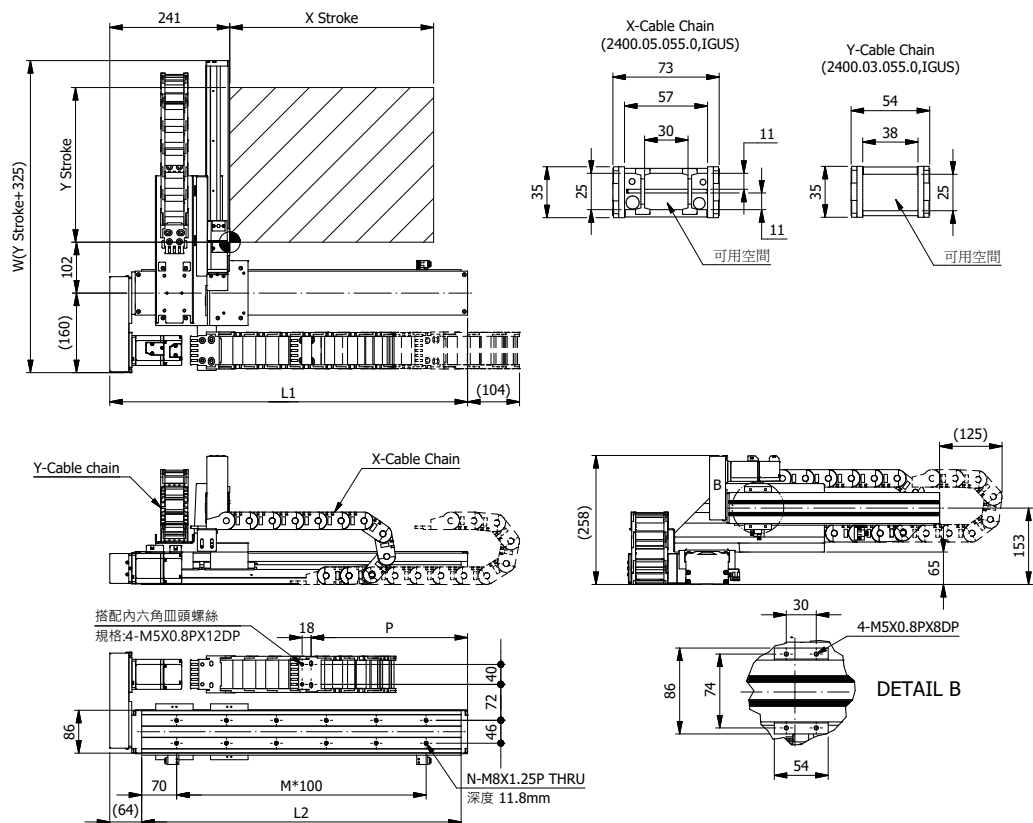
配送方法
S : 組立て発送
K : キット出荷

組合せタイプ
T1 : 片持ちタイプ (Cantilever Type)
T2 : クロスタイプ (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	クロスタイプ (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

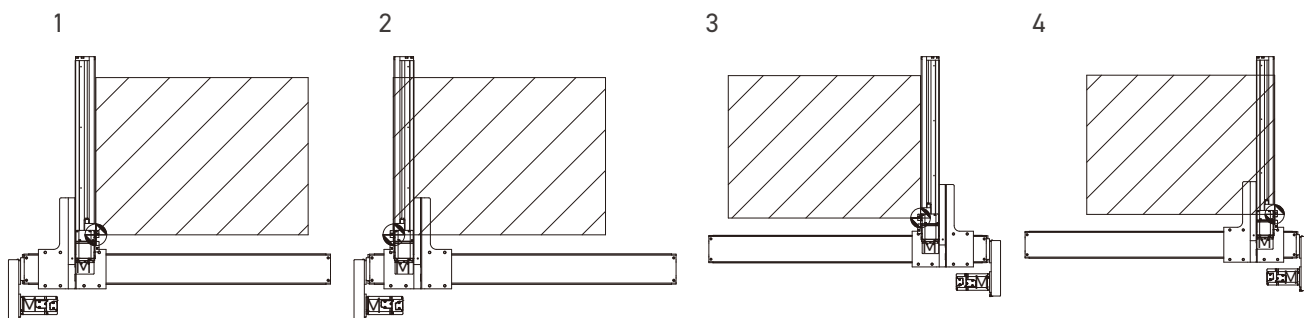


単位:mm

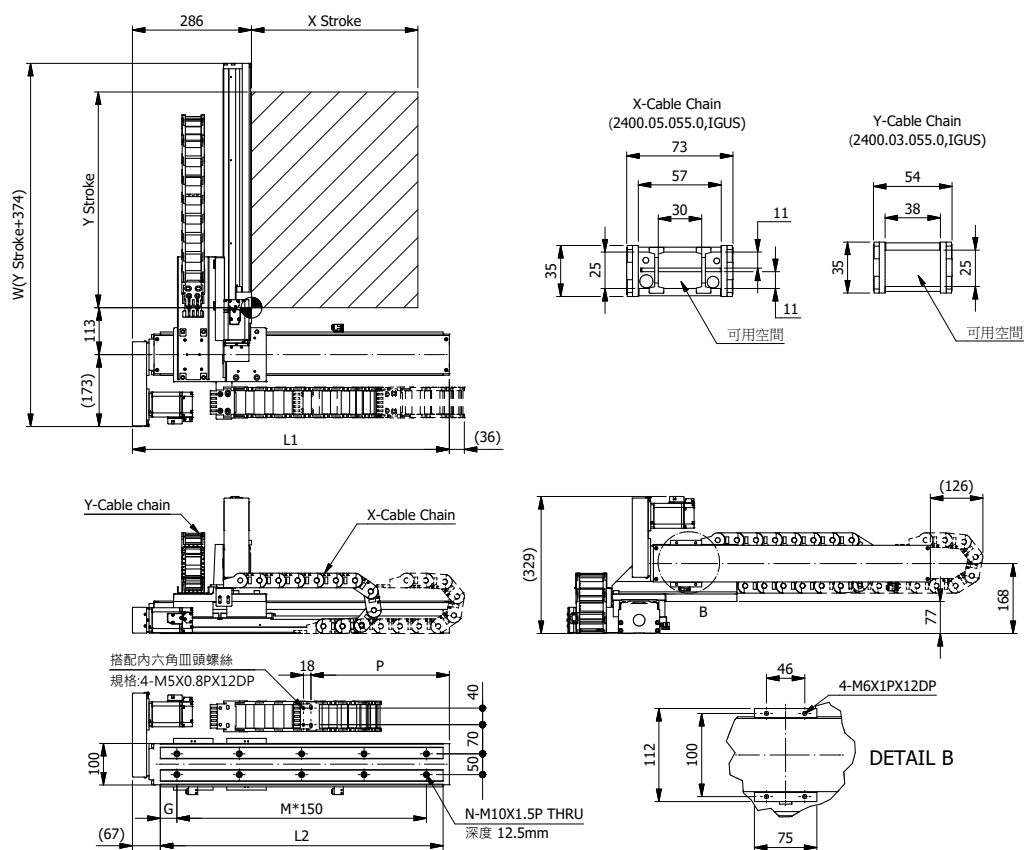
項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	417	517	617	717	817	917	1017	1117	1217	1317
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	L2	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240
ボールねじ外径(mm)	15	12	M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
ボールねじリード(mm)	20	10	N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
最高速度(mm/s) ¹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

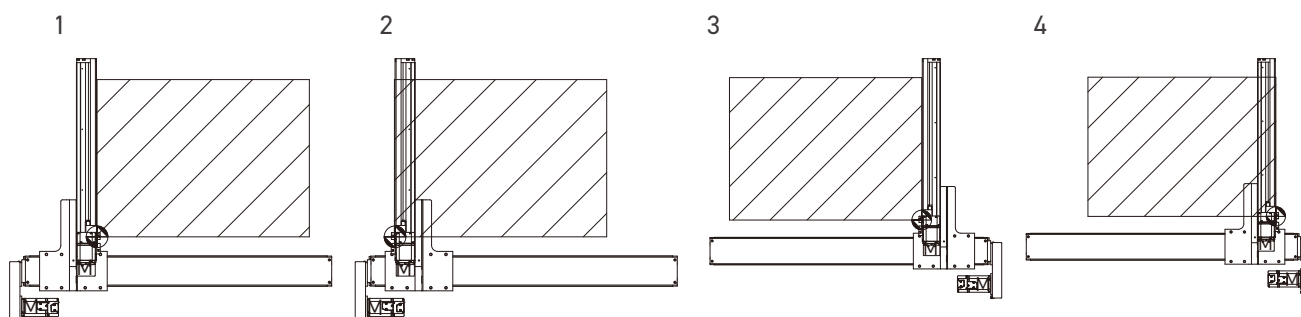


単位:mm

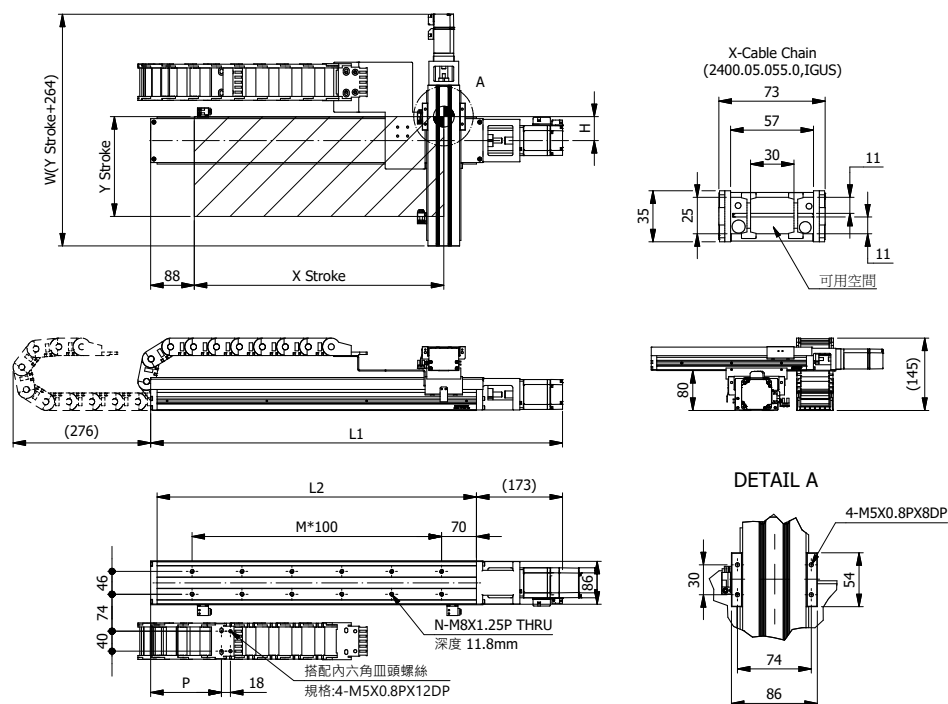
項目	X 軸	Y 軸	X軸有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
シリーズ仕様	KK100	KK86D	L1	562	662	762	862	962	1062	1162	1262	1362	1462
繰返し精度(mm)	±0.01	±0.005	L2	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380
ボールねじ外径(mm)	20	15	M	3	3	4	5	5	6	7	7	8	9
ボールねじリード(mm)	10	10	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
最高速度(mm/s) ^{*1}	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-KK860XX-T2 クロスタイプ (水平)



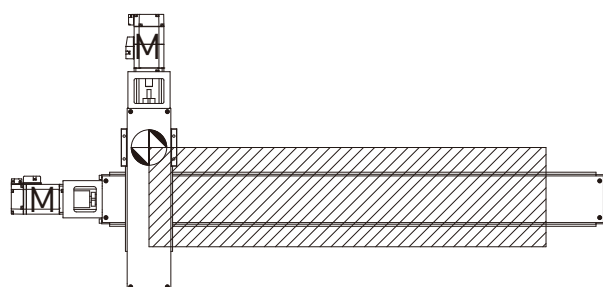
単位:mm

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			

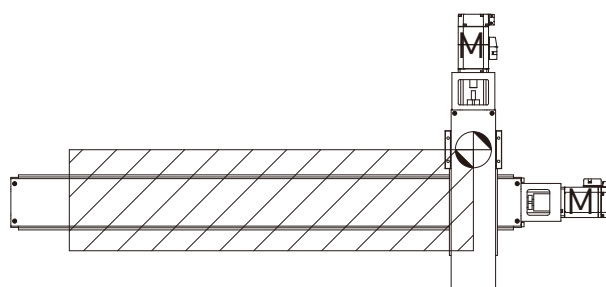
* 1：最高速度 (mm/s)は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

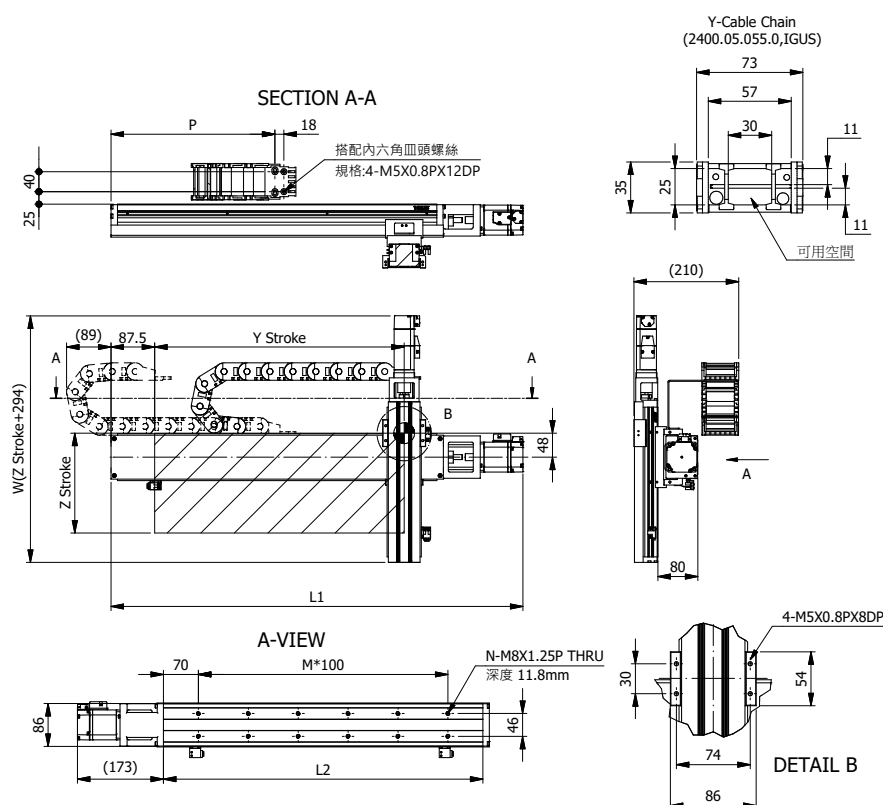
1



2



HRCR-KKXX8660-T2 クロスタイプ (壁掛)



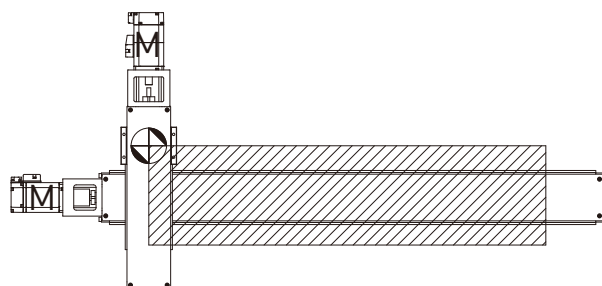
単位:mm

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								

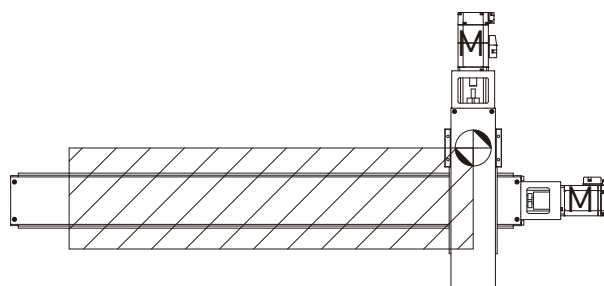
* 1 : 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

組合せ方向

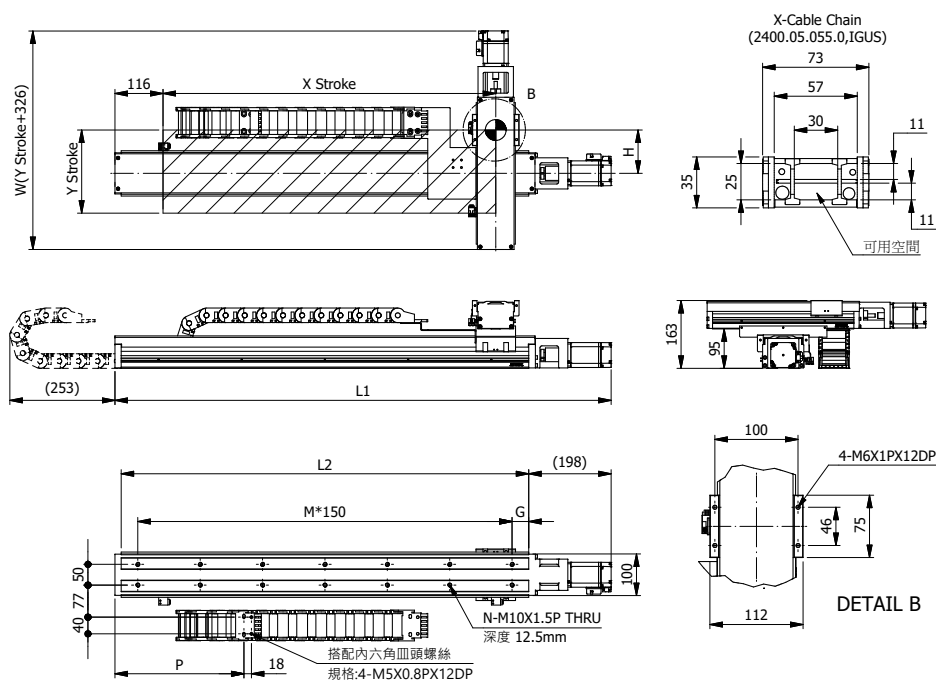
1



2



HRCR-KK1086XX-T2 クロスタイプ(水平)



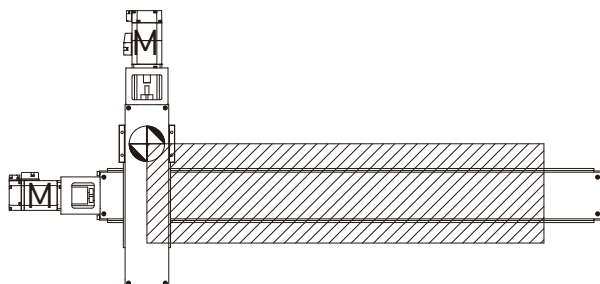
单位:mm

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
			G	15	65	40	15	65	40	15	65	40	15
			P	60	110	160	210	260	310	360	410	460	510
最高速度(mm/s)*1	1000	1000	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	Y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	200	W	526	626	726	826	926	1026				
			H	104	104	204	204	304	304				
使用環境	0℃-50℃ 湿度35-80% (結露なきこと)		最高速度(mm/s)	1000								875	
			Y軸最大質量(kg)	35	30	24	18	13	9				

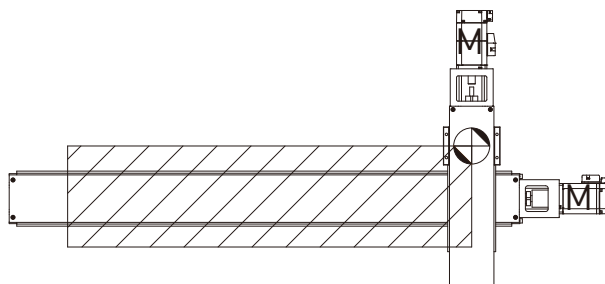
*1：最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

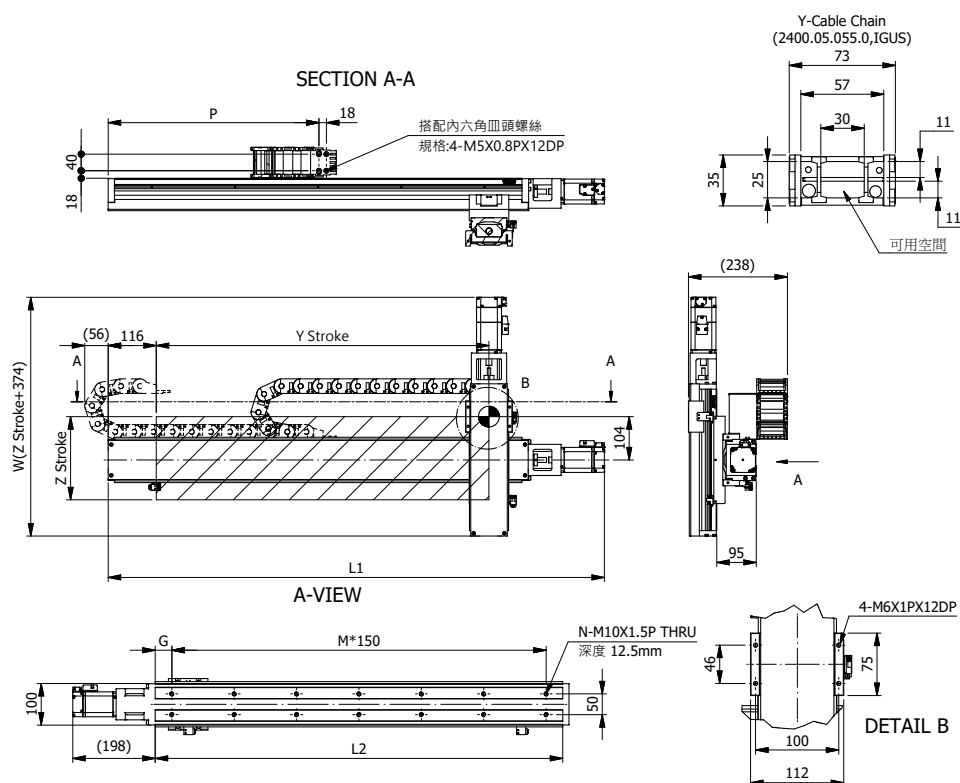
1



2



HRCR-KKXX1086-T2 クロスタイプ (壁掛)



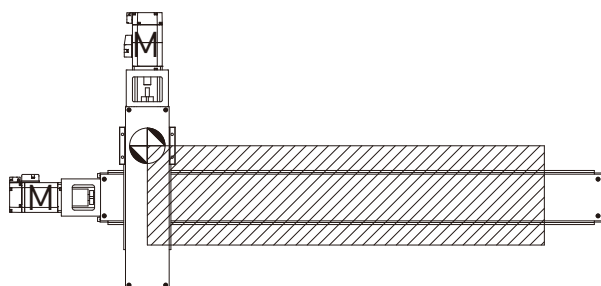
単位:mm

項 目	Y 軸	Z 軸	Y軸有効ストローク	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	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	10	N	8	8	10	12	12	14	16	16	18	20
			G	15	65	40	15	65	40	15	65	40	15
			P	257	307	357	407	457	507	557	607	657	707
最高速度(mm/s) ¹	1000	500	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	
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	
			H	104									
			最高速度(mm/s)	500									436
使用環境	0℃-50℃ 湿度35-80% (結露なきこと)		Z軸最大質量(kg)	30									

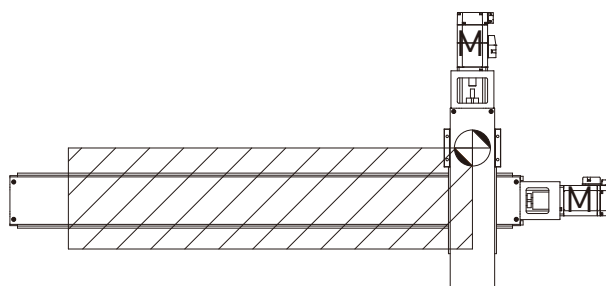
* 1 : 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

組合せ方向

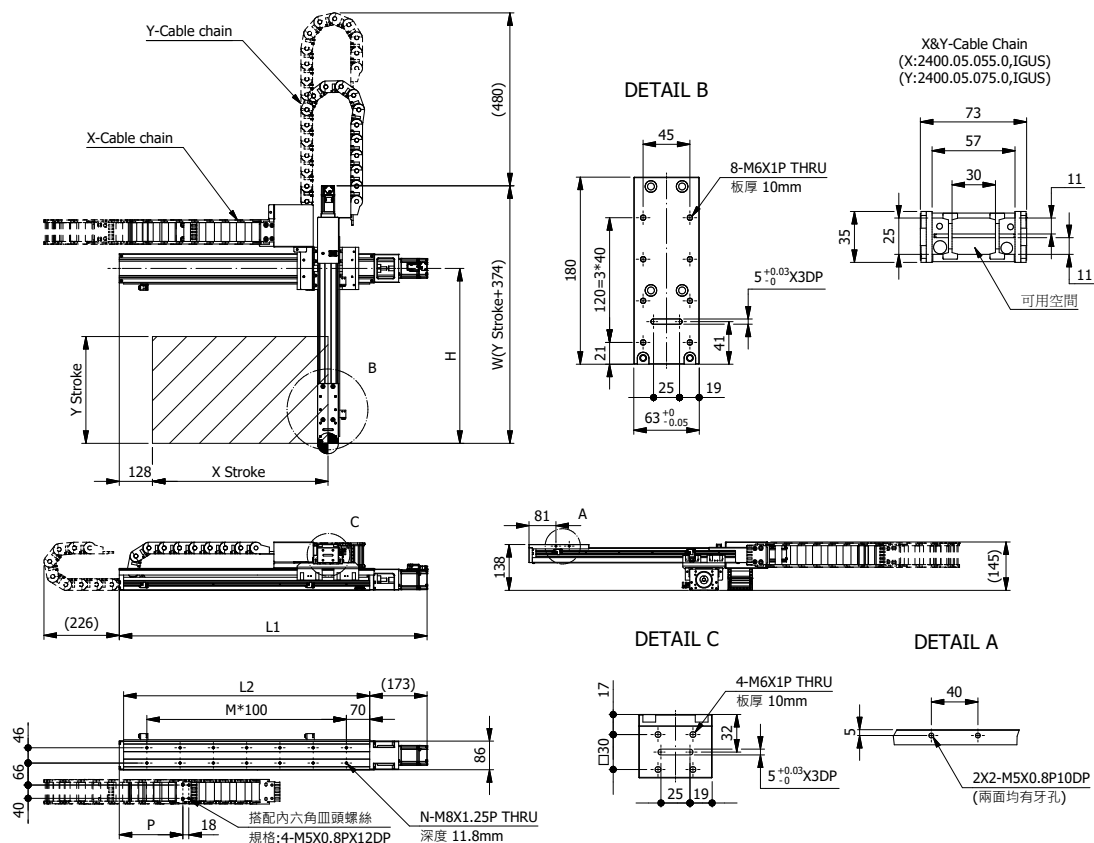
1



2



HRCR-KK8660XX-T3 可動アームタイプ (水平)



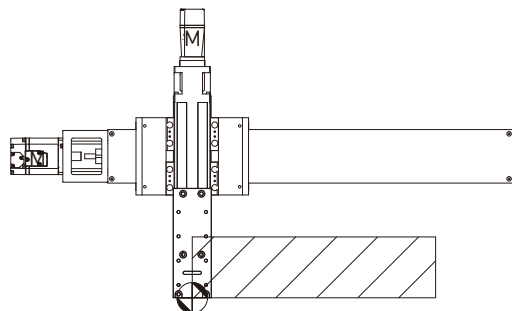
単位:mm

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) ¹	1000	250	P	41	91	91	141	191	241	291	341	391	441
			最高速度(mm/s)	1000						875	699	571	475
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℃~50℃ 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			

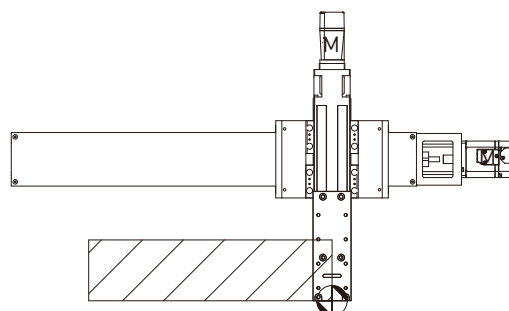
* 1: 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

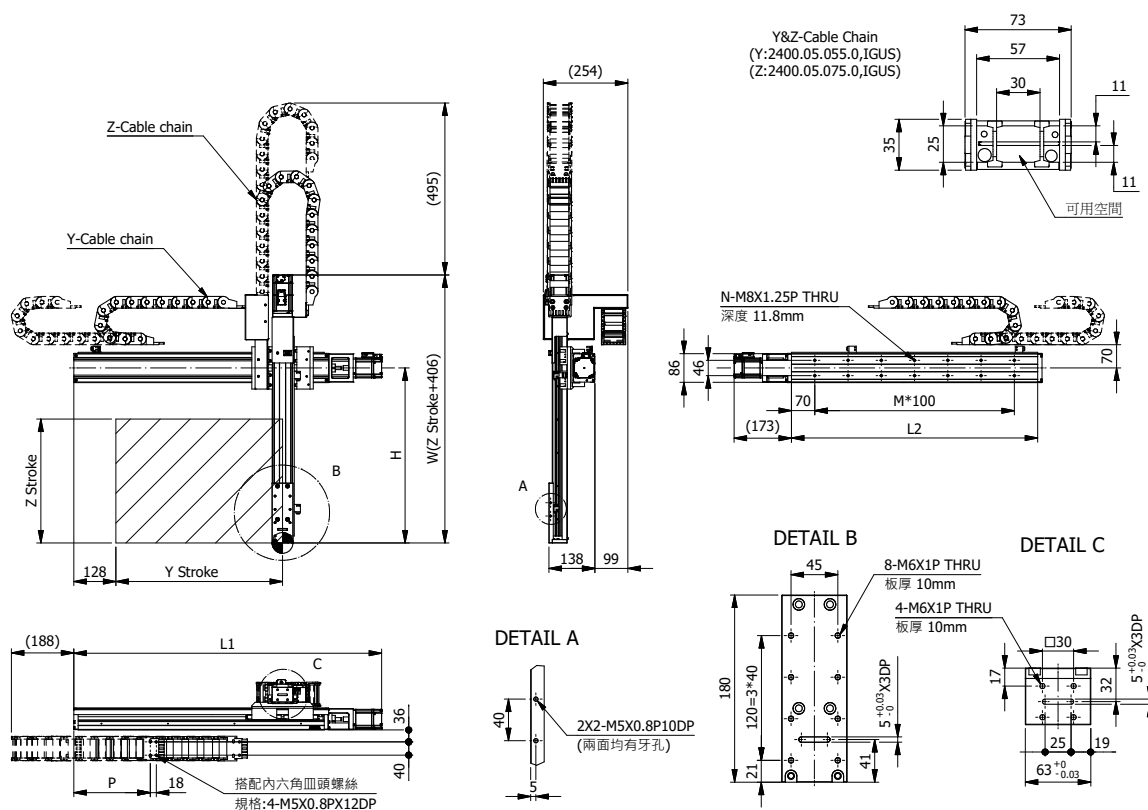
1



2



HRCR-KKXX8660-T3 可動アームタイプ (壁掛)



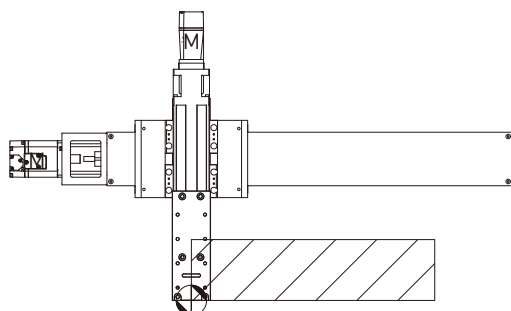
単位:mm

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	600	700	800	900	1000
使用環境	0°C~50°C 湿度35~80% (結露なきこと)		W	474	574	674	774	874	974	1074	1174	1274	1374
			H	226	326	426	526	626	726	826	926	1026	1126
			最高速度(mm/s)	250					250	250	250	250	250
			Z軸最大質量(kg)	12	11	11	10	9	8	7	6	5	4

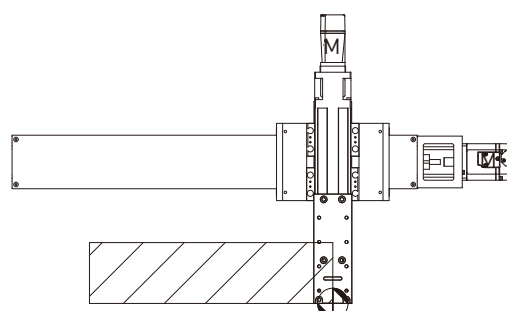
* 1: 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

組合せ方向

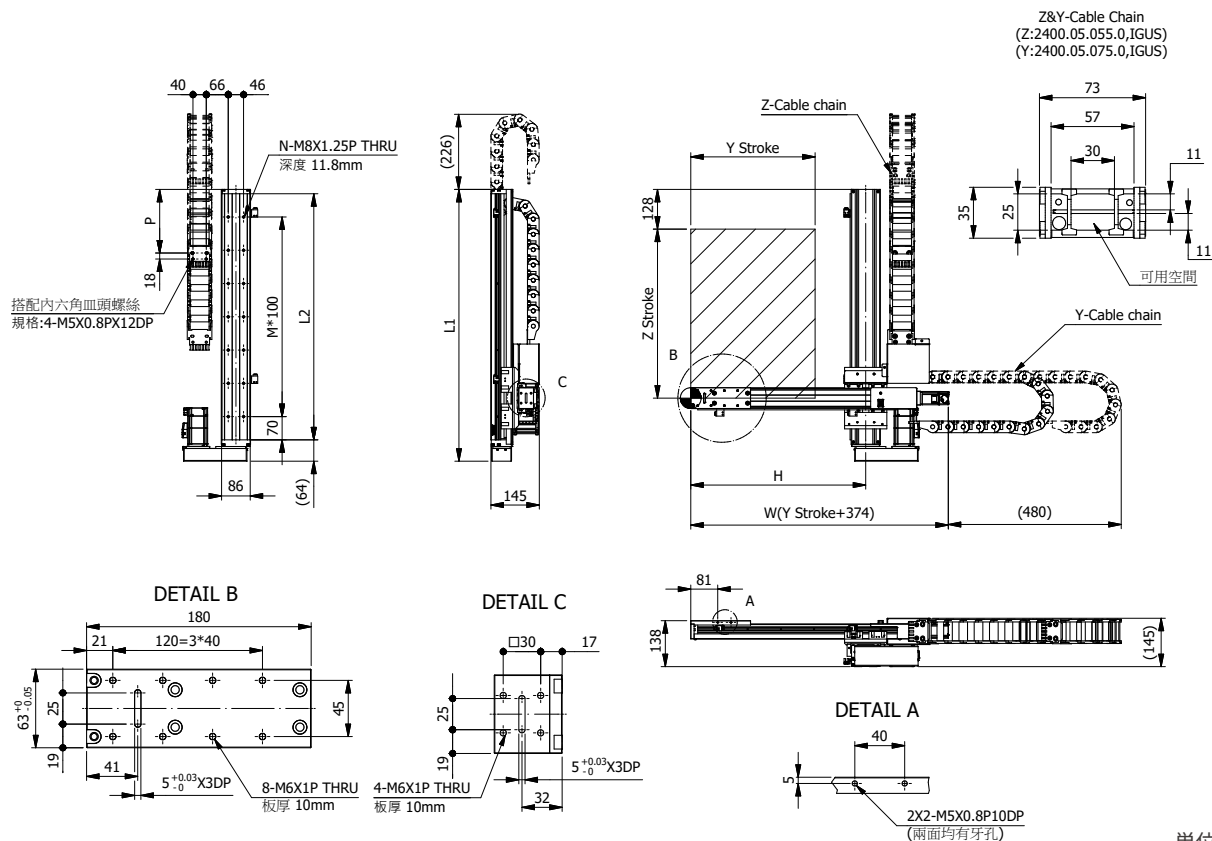
1



2



HRCR-KKXX6086-T3 可動アームタイプ (垂直)

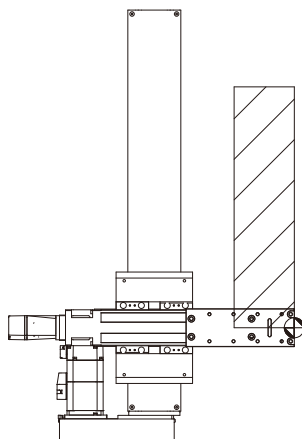


項目	Z 軸	Y 軸	Z軸有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
シリーズ仕様	KK86D	KK60D	L1	526	626	726	826	926	1026	1126	1226	1326	1426
			L2	340	440	540	640	740	840	940	1040	1140	1240
繰返し精度(mm)	±0.005	±0.005	M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
ボールねじ外径(mm)	15	12	N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
ボールねじリード(mm)	10	5	P	41	91	91	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	600	700	800	900	1000
ACサーボモーター 出力(W)	200 (ブレーキ付)	100	W	474	574	674	774	874	974	1074	1174	1274	1374
使用環境	0°C~50°C 湿度35~80% (結露なきこと)		H	226	326	426	526	626	726	826	926	1026	1126
			最高速度(mm/s)	250					200	150	100	50	0
			Y軸最大質量(kg)	13	12	10	9	8	7	6	5	4	3

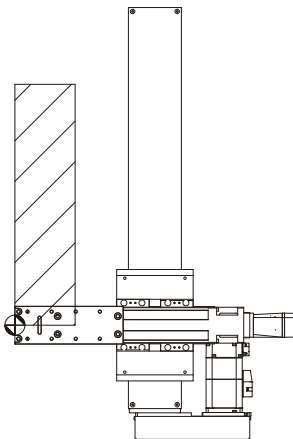
* 1: 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

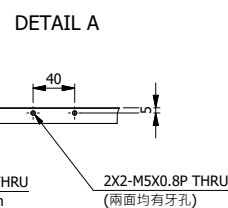
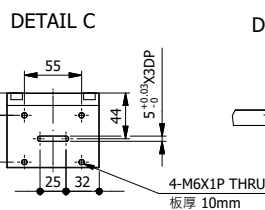
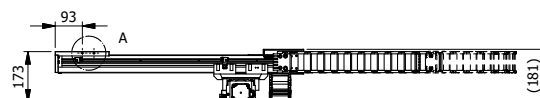
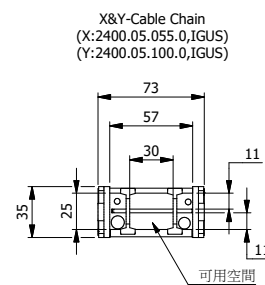
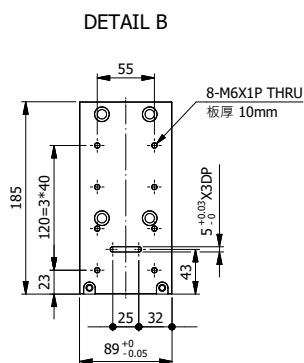
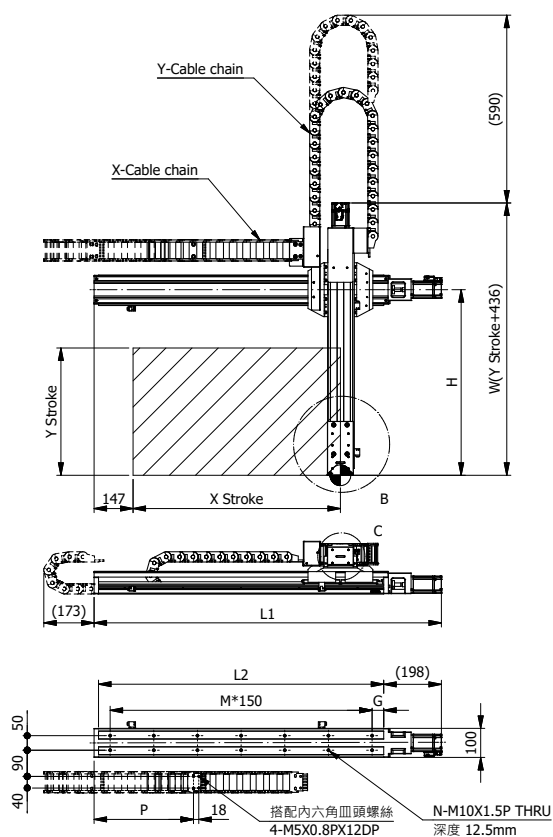
1



2



HRCR-KK1086XX-T3 可動アームタイプ (水平)



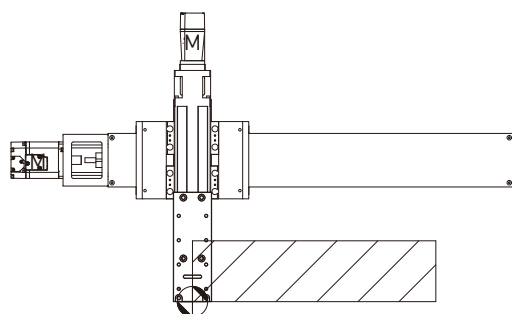
単位:mm

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
			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
			G	15	65	40	15	65	40	15	65	40	15
ボールねじリード(mm)	20	10	P	141	141	191	241	291	341	391	441	491	541
最高速度(mm/s) ¹	1000	500	最高速度(mm/s)	1000					886	729	611	519	447
標準ストローク(mm) (100間隔)	150~1050	100~400	Y軸有効ストローク	100		200		300		400			
			W	536		636		736		836			
ACサーボモーター 出力(W)	400	200	H	237		337		437		537			
使用環境	0℃~50℃ 湿度35~80% (結露なきこと)		最高速度(mm/s)	500									
			Y軸最大質量(kg)	25		21		13		7			

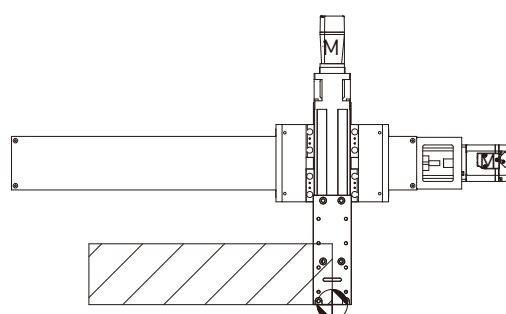
* 1: 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

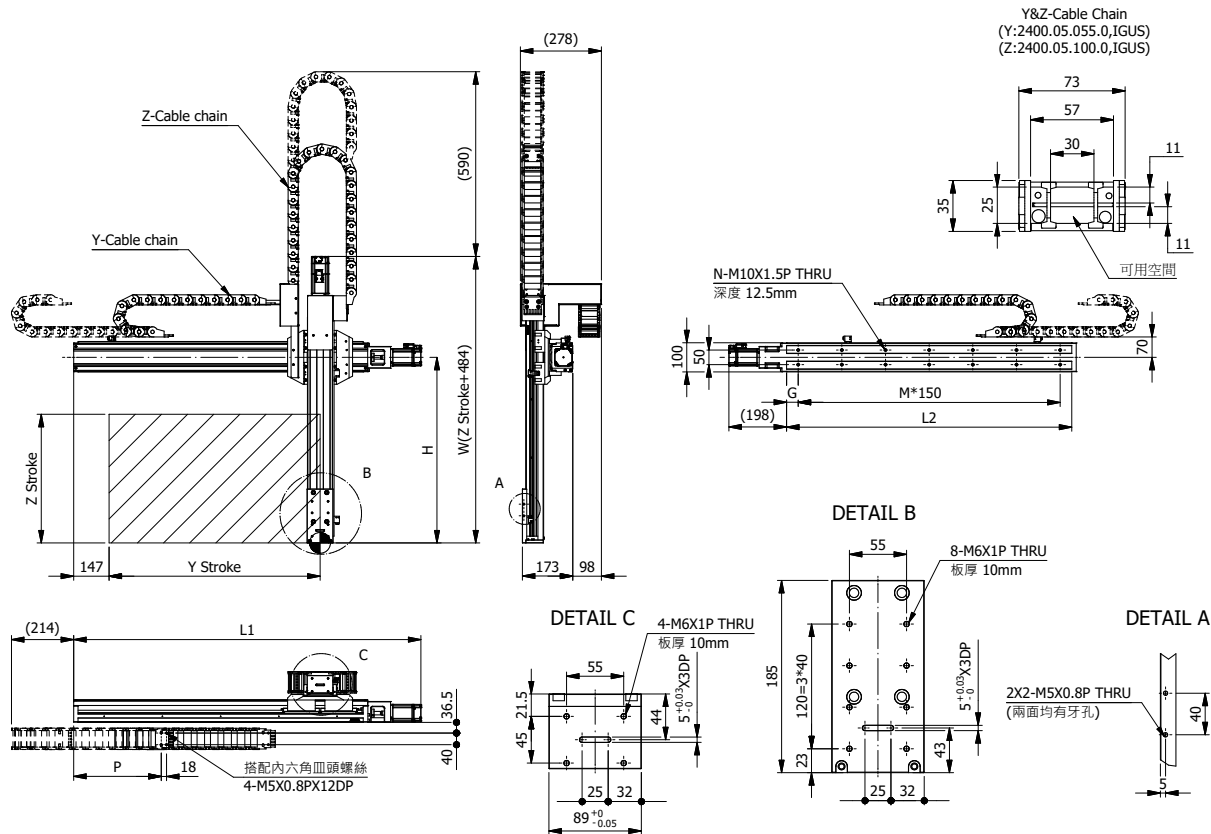
1



2



HRCR-KKXX1086-T3 可動アームタイプ (壁掛)



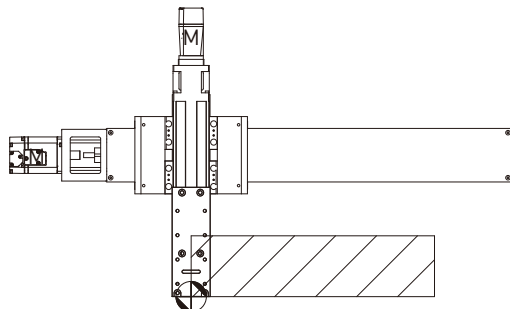
単位:mm

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				

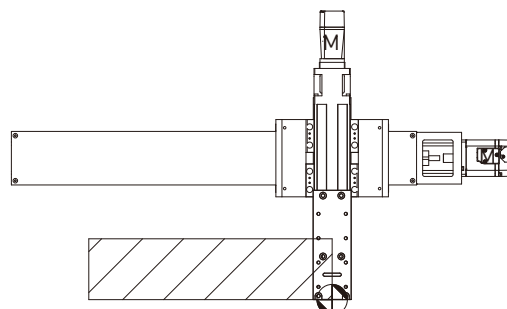
* 1: 最高速度 (mm/s) は、モーターの最高速度3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

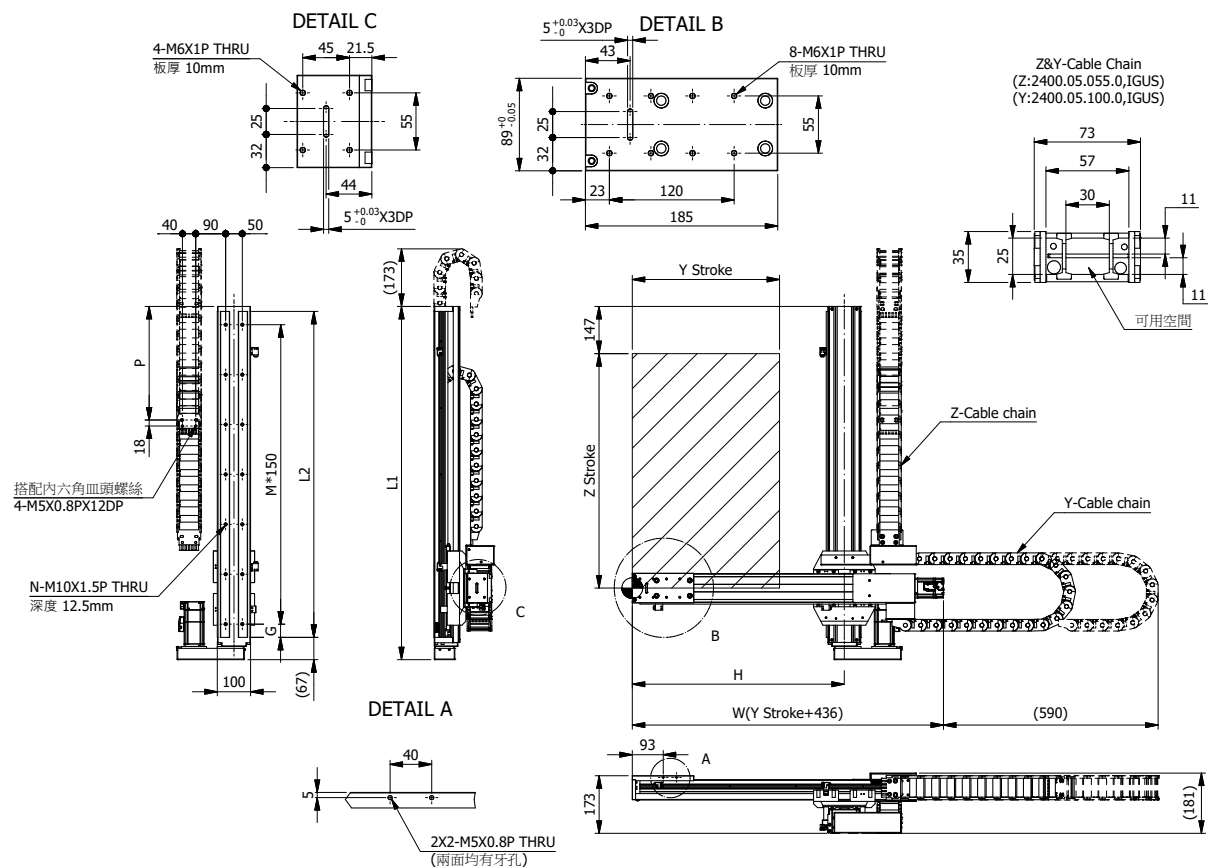
1



2



HRCR-KKXX8610-T3 可動アームタイプ(垂直)

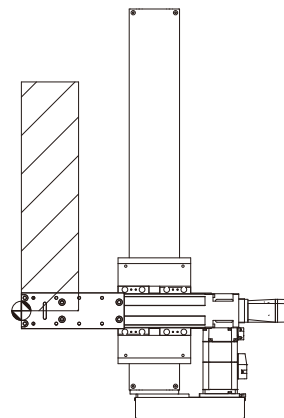
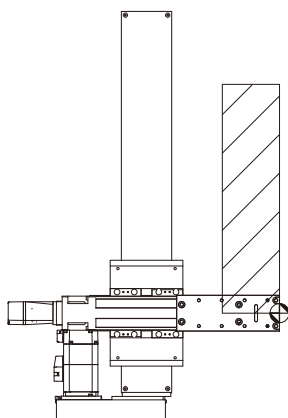


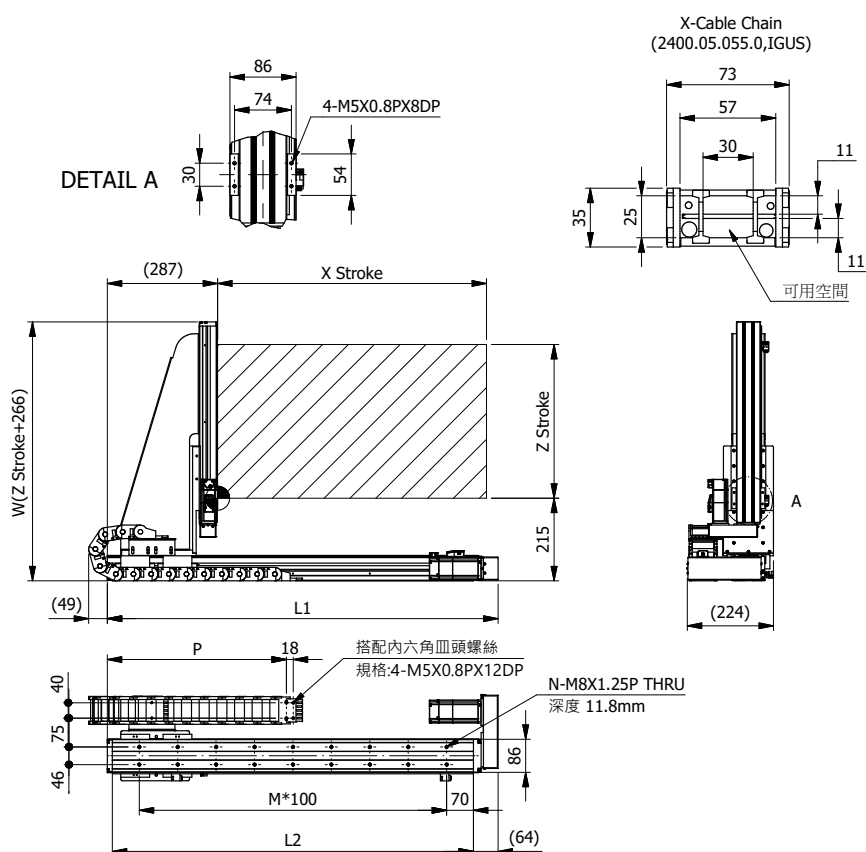
单位:mm

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℃~50℃ 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



HRCR-KK86XX60-T4 極座標タイプ


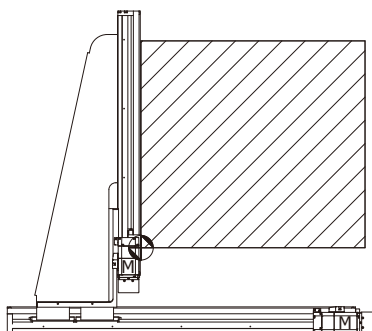
単位:mm

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	700	800	900
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	966	1066	1166
			最高速度(mm/s)	500								436
			Z軸最大質量(kg)	10								

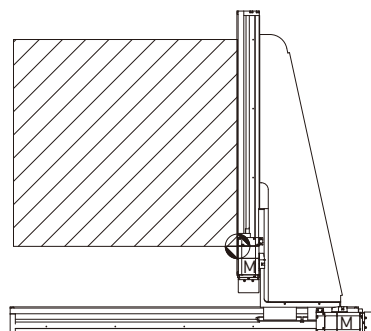
*1: 最高速度(mm/s) は、モーターの最高速度 3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

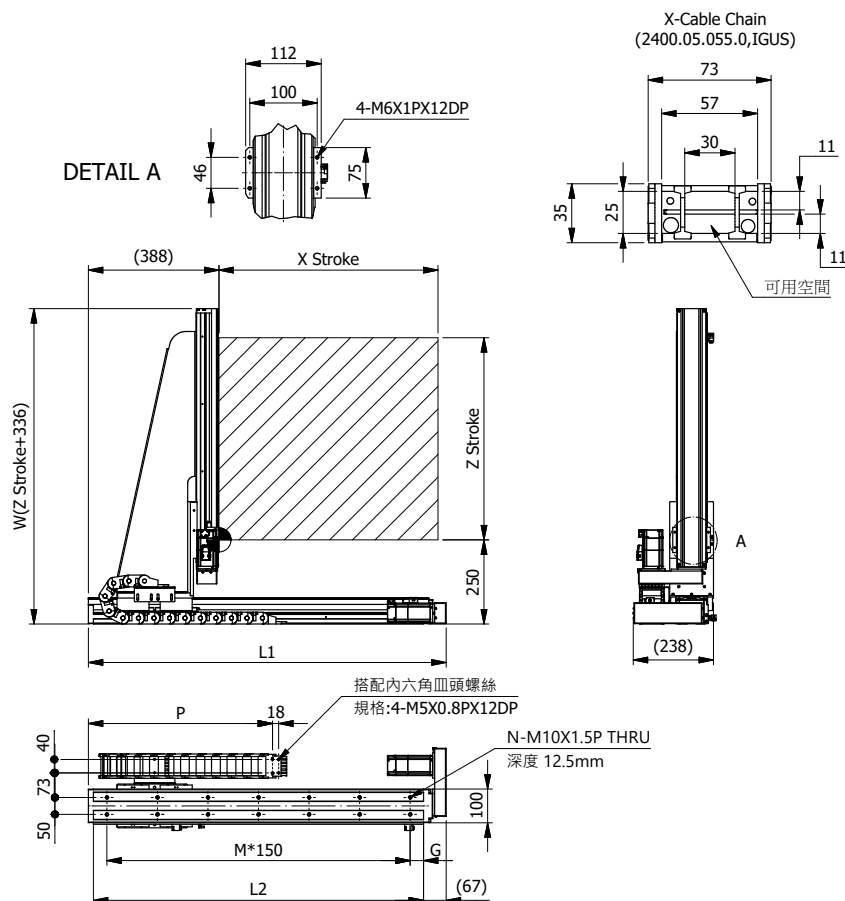
1



2



HRCR-KK10XX86-T4 極座標タイプ



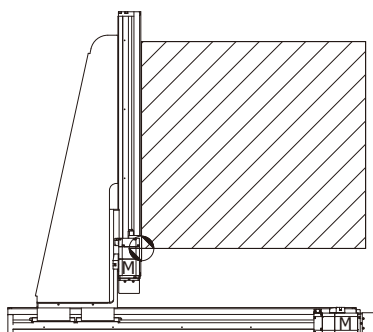
単位:mm

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									

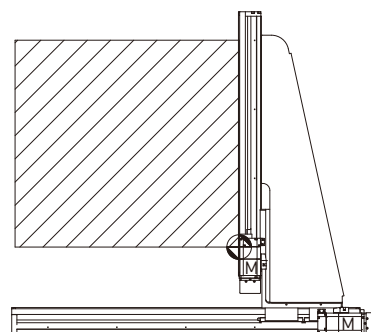
* 1 : 最高速度(mm/s) は、モーターの最高速度 3000min⁻¹に基づいています。無負荷。

● 組合せ方向

1



2



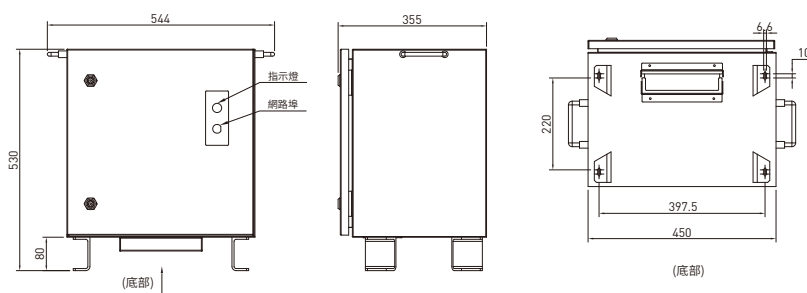
ソフトウェアおよびハードウェアのコード名 /

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 /

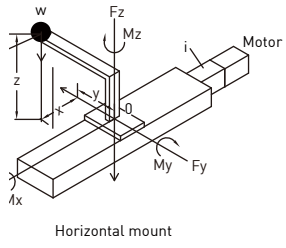


HCR4



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				
			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℃～50℃、湿度35～80% (結露なきこと) <input type="checkbox"/> 特殊使用環境 (周囲温度：_____℃) <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