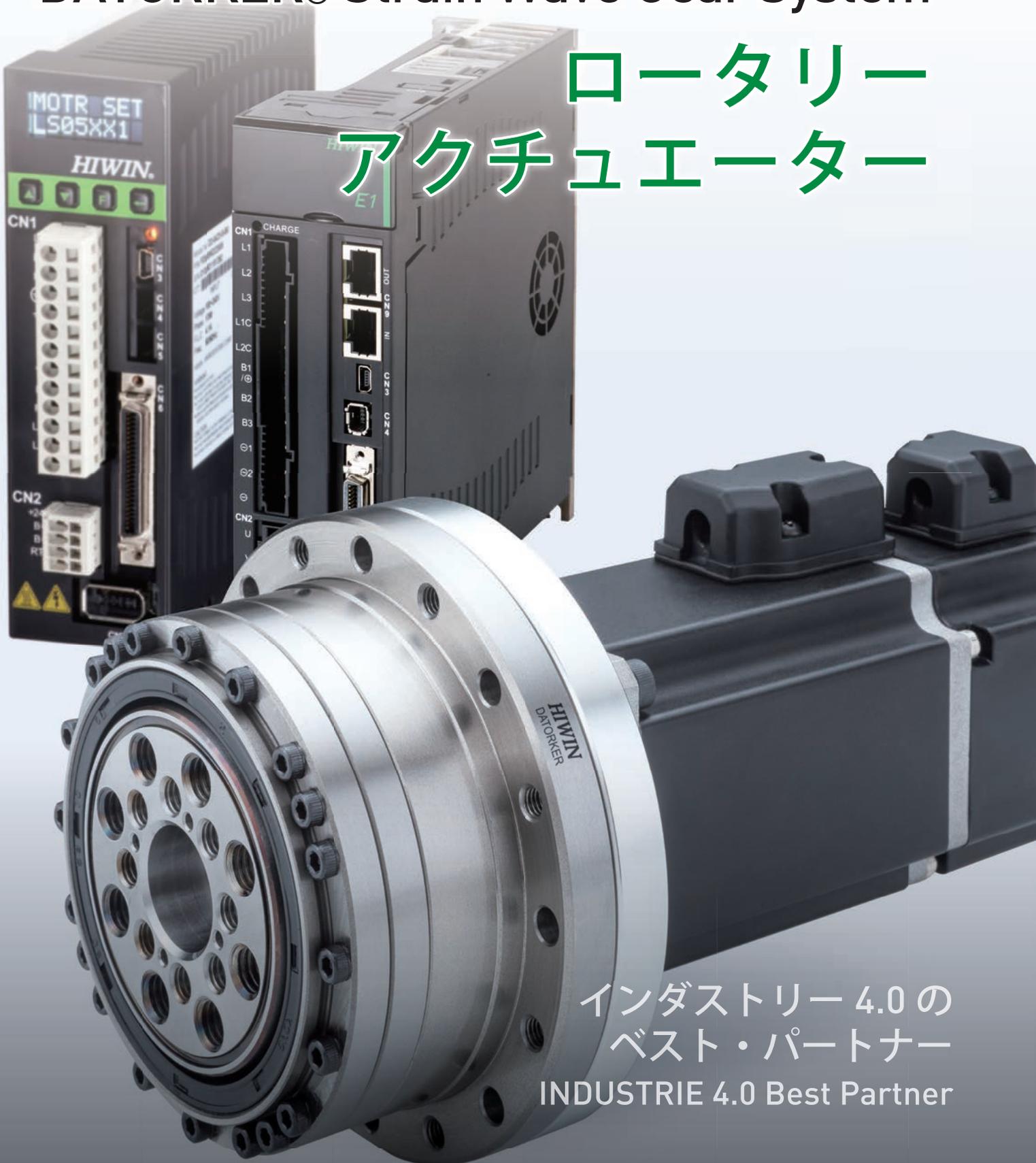


HIWIN®

DATORKER® Strain Wave Gear System

ロータリー
アクチュエーター



インダストリー 4.0 の
ベスト・パートナー
INDUSTRIE 4.0 Best Partner

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	<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

2025年3月3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

サーボドライバーD2Tシリーズ/ACサーボモーターFR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D2Tシリーズ
日付	受注終了日	2026年3月31日
	生産終了日	2026年12月31日
	部品供給終了日	2027年12月31日
	修理対応終了日	2026年12月31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	・取付寸法や定格出力など性能が異なります。 ・詳細につきましては弊社までお問合せください。

終了製品	製品名	ACサーボモーターFRシリーズ (FRLS/FRMS/FRMM)
日付	受注終了日	2026年3月31日
	生産終了日	2026年12月31日
	部品供給終了日	2027年12月31日
	修理対応終了日	2026年12月31日
今後	後継機種型式	ACサーボモーターE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。 ・詳細につきましては弊社までお問合せください。

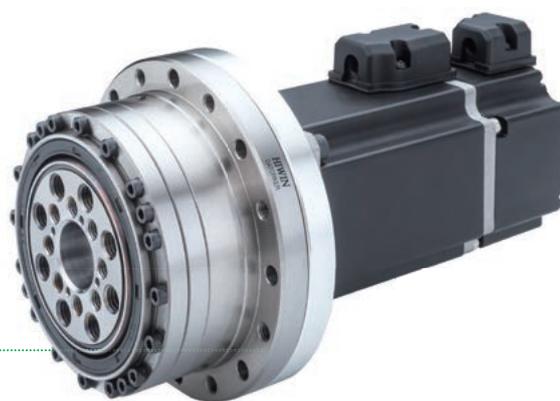
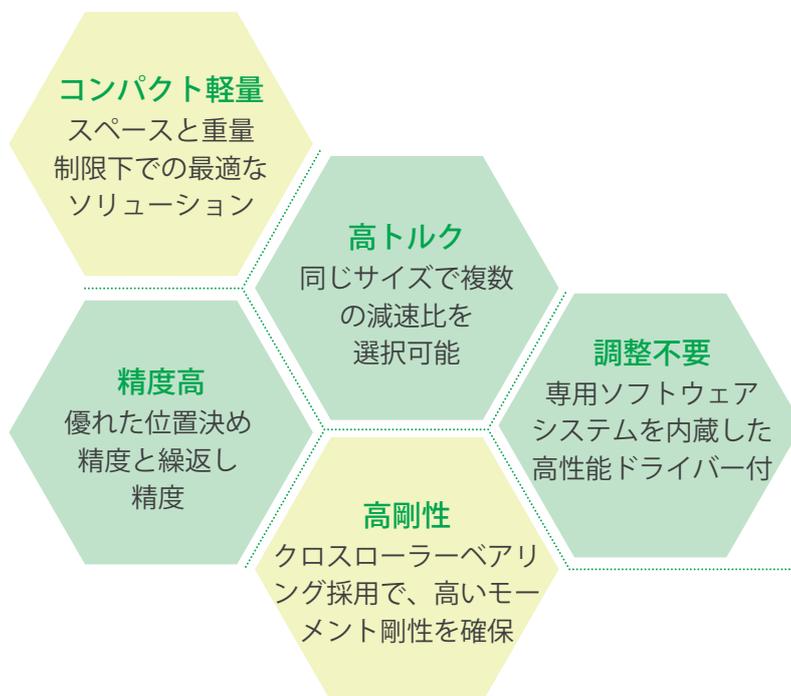
以上

ロータリーアクチュエーター DATORKER® Strain Wave Gear System

新世代のサーボロータリーアクチュエーターはメカトロニクスの応用分野に最適なソリューションを提供します。応用分野が広く、半導体の製造工程、産業自動化、新エネルギー、精密レーザー加工、3C電子周辺機器、プリント基板、自動車部品などの回転アプリケーションに使用できます。

特長 /

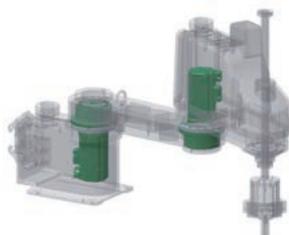
高トルク	最大出力トルク300Nm以上
コンパクト、軽量	体積と重量が他の構造と比較して50%以上減少
高精度	位置決め精度 60arc-sec以下 繰返し精度±6arc-sec以下
取付が簡単	任意の方向に取付/設定角度も任意
トータルソリューション	アブソリュートエンコーダー内蔵 ドライバーにプログラム環境を実装 複数の制御方法をサポート (I/O、パルス制御、Ether-CAT)



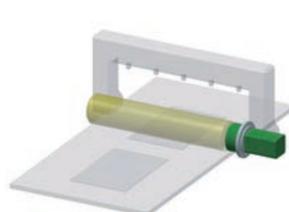
割出し装置、試験装置
(水平/上向き)



ロボット
(水平/上向き+下向き)



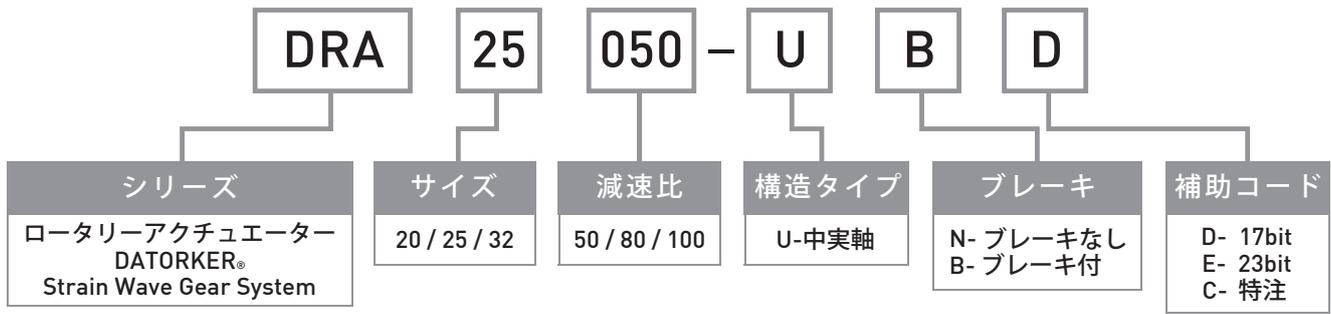
印刷自動化
(サイド取付け)



多軸の組合せ
(任意の角度)



呼び型番 /



仕様表 /

型式	減速比	交流電圧220V					制御モード	エンコーダー		許容モータメント 荷重 Nm	モーメント剛性 $\times 10^4$ Nm/rad	質量		出力軸分解能 pulse/rev	位置決め精度 arc-sec	繰返し精度 arc-sec					
		最大トルク	最高回転数	定格回転数	最大電流	定格電流		エンコーダータイプ	エンコーダー分解能 (出力軸を1回転)			ブレーキなし	ブレーキ付								
		Nm	min ⁻¹	min ⁻¹	A	A						kg	kg								
DRA20-D	50	56	90	60	5.1	1.7	位置制御(パルス・EtherCAT(CoE))	17bit アップソリュート	2 ¹⁷ (131,072)	91	12.8	2.4	3.0	<60	<±6	6,553,600					
	80	74	56	37												10,485,760					
	100	82	45	30												13,107,200					
DRA25-D	50	98	90	60	7.8	2.6				23bit アップソリュート	2 ²³ (8,388,608)	156	24.2			3.3	3.9	<60	<±6	6,553,600	
	80	137	56	37																10,485,760	
	100	157	45	30																13,107,200	
DRA32-D	50	216	90	60	15.3	5.1		23bit アップソリュート	2 ²³ (8,388,608)			313	53.9	6.8	7.5	<60	<±6			6,553,600	
	80	304	56	37																10,485,760	
	100	333	45	30																13,107,200	
DRA20-E	50	56	120	60	6.4	1.6				23bit アップソリュート	2 ²³ (8,388,608)	91	12.8	2.3	2.6			<60	<±6	419,430,400	
	80	74	75	37																671,088,640	
	100	82	60	30																838,860,800	
DRA25-E	50	98	112	60	10	2.5	23bit アップソリュート	2 ²³ (8,388,608)	156			24.2	3.3	3.9	<60	<±6	419,430,400				
	80	137	70	37													671,088,640				
	100	157	56	30													838,860,800				
DRA32-E	50	216	96	60	18.6	4.65			23bit アップソリュート			2 ²³ (8,388,608)	313	53.9			6.9	7.6	<60	<±6	419,430,400
	80	304	60	37																	671,088,640
	100	333	48	30																	838,860,800

*標準付属品はドライバー(デフォルトは位置制御モード)、モーター電源ケーブル(3M)、エンコーダー延長ケーブル(3M)を含みます。

適用ドライバー /

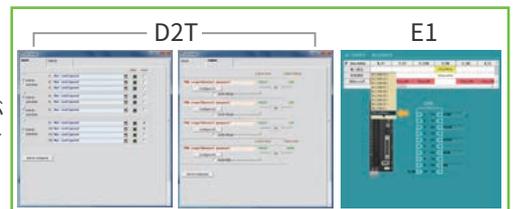
E1シリーズ：最新の高性能サーボドライバー

D2Tシリーズ：従来のリーズナブルタイプ



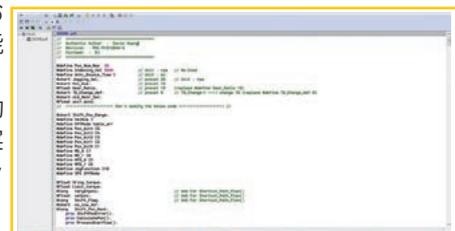
• 多様なI/O機能

各I/Oピンの機能を自由に設定することができます。様々な制御システムにあったインターフェースを実現します。



• PDLプログラミング言語

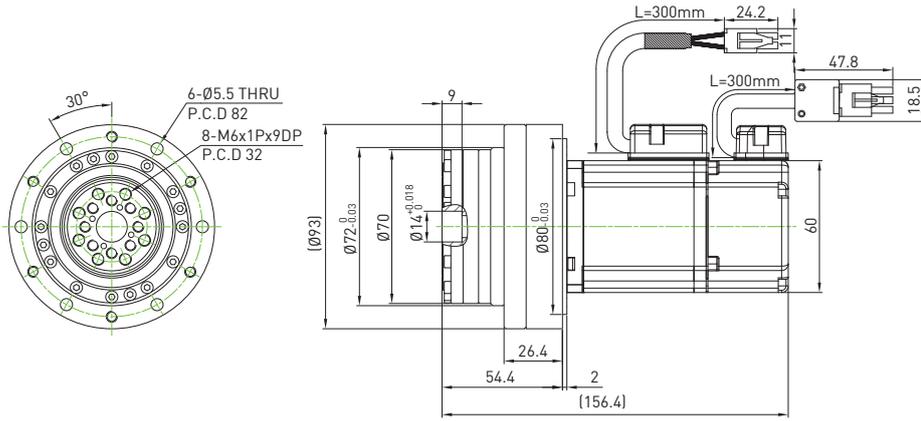
簡単なプログラミング環境を提供しており、ユーザーは様々な動作パターンや機能を追加することができます。例えば単純な動作を行う場合、PDLにて動作パターンを記述し、I/Oの制御で動作実行することができます。上位コントローラーの負担を低減することができます。



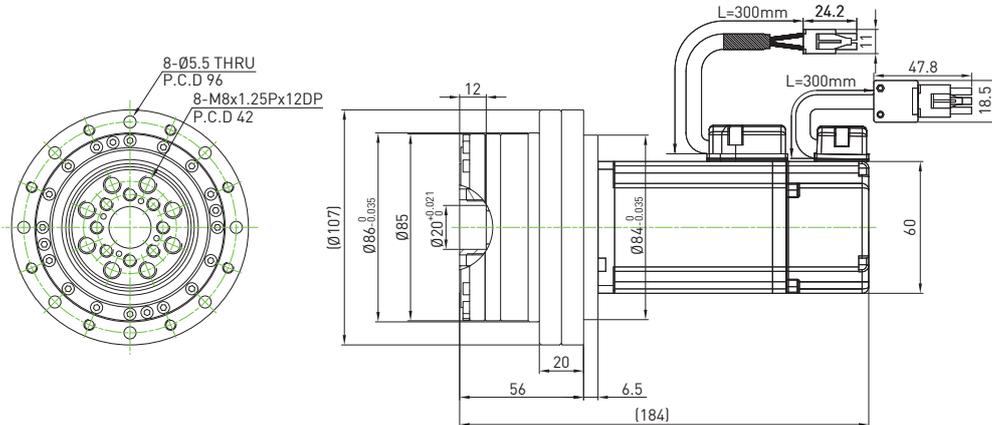
• STO機能内蔵(STO) *E1のみ

安全トルクオフ (STO) は、モーターへの動力供給を直ちに遮断するIEC 60204-1の停止カテゴリー 0 に相当する機能です。

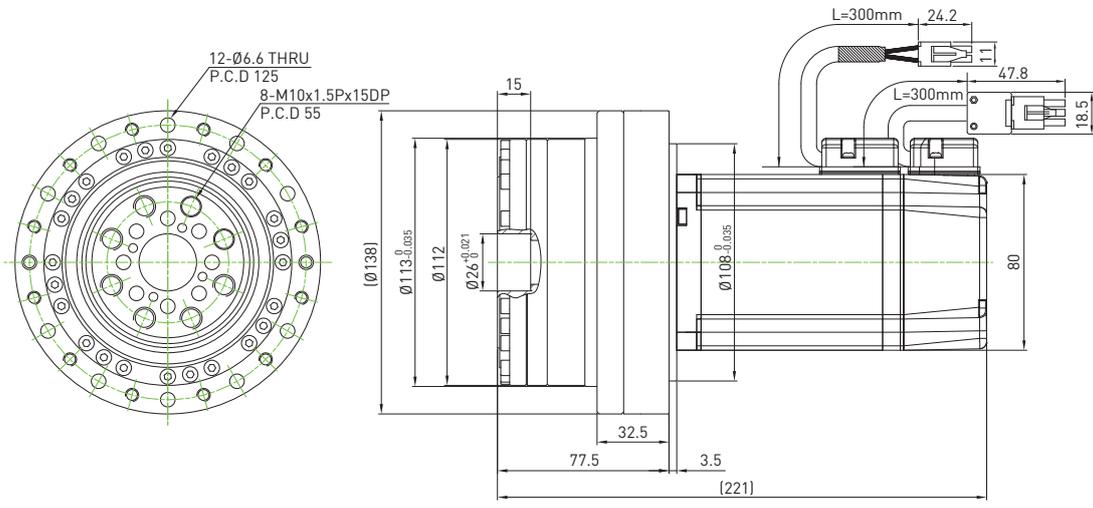
DRA20 -UND



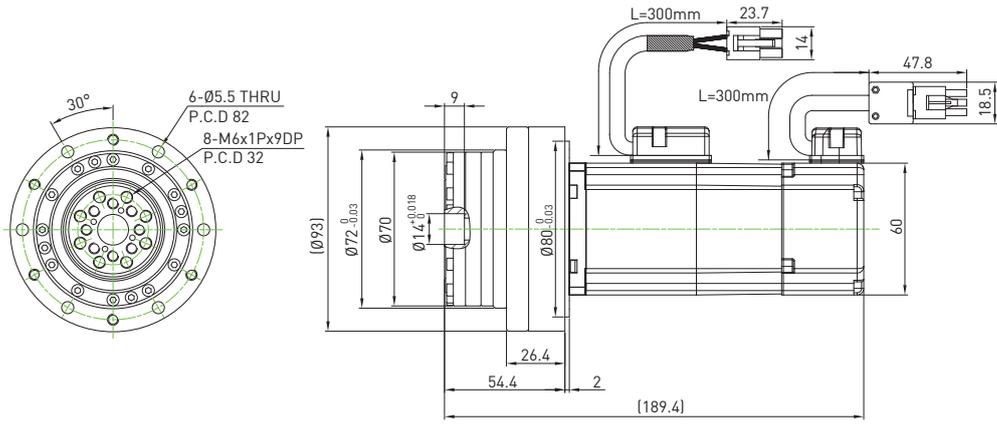
DRA25 -UND



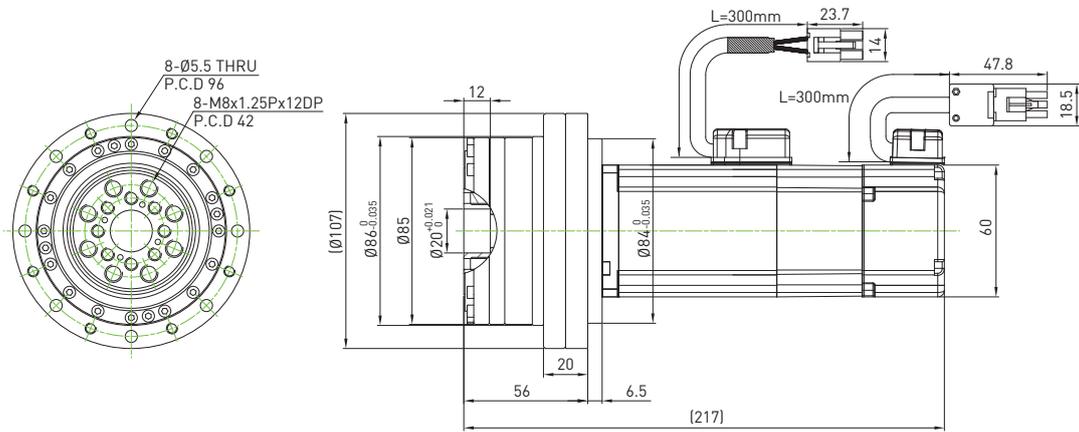
DRA32 -UND



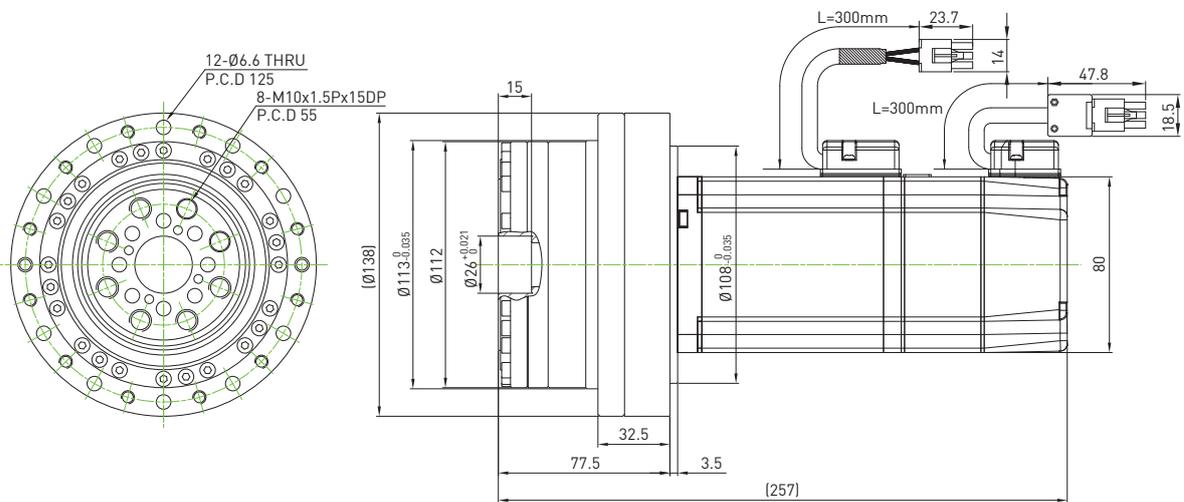
DRA20□□□ -UBD



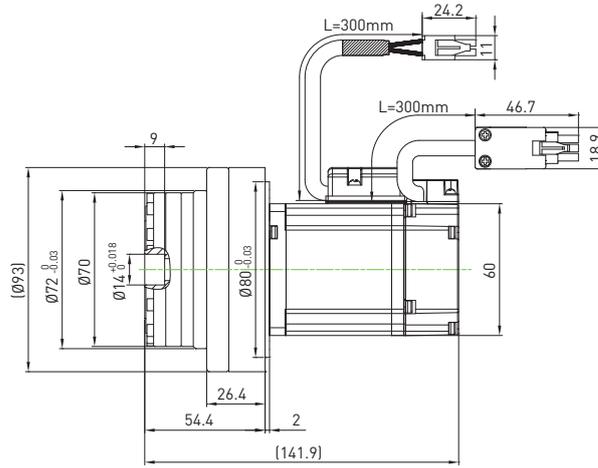
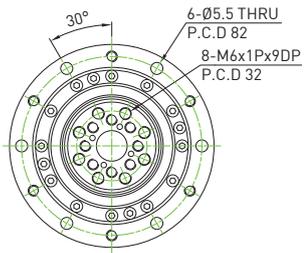
DRA25□□□ -UBD



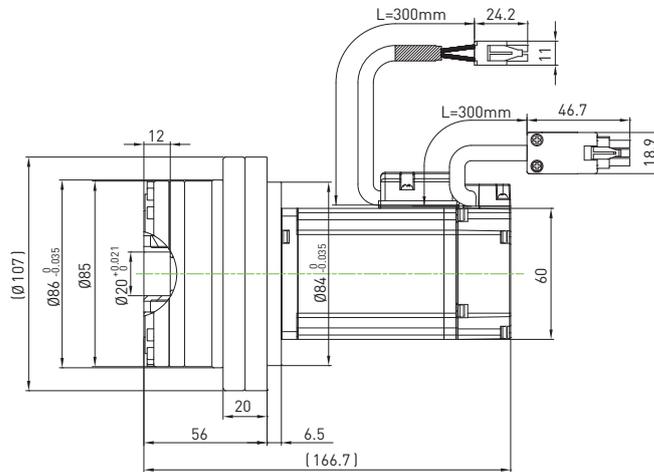
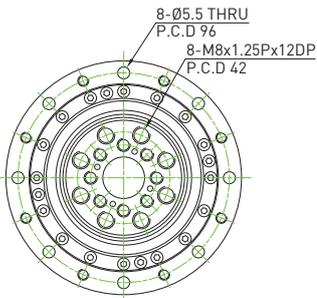
DRA32□□□ -UBD



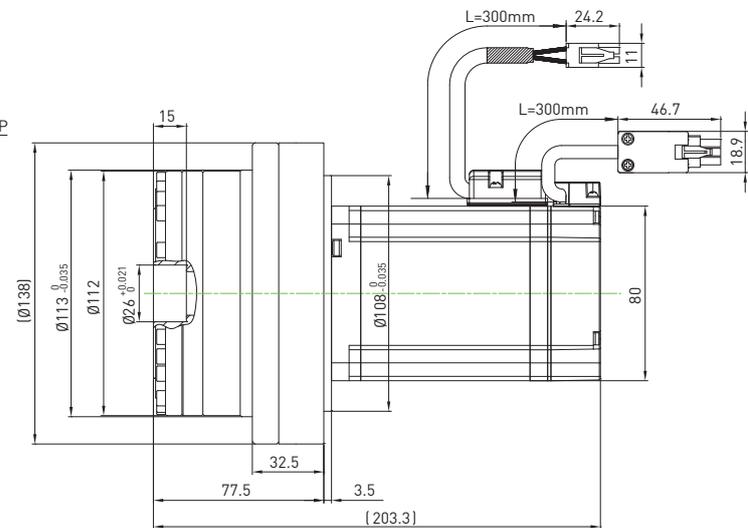
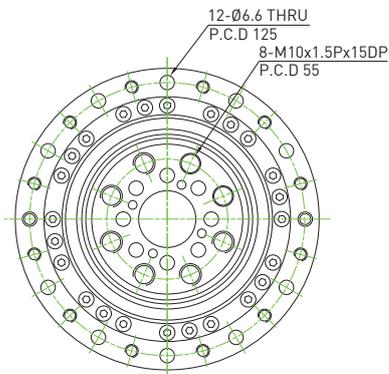
DRA20□□□ -UNE



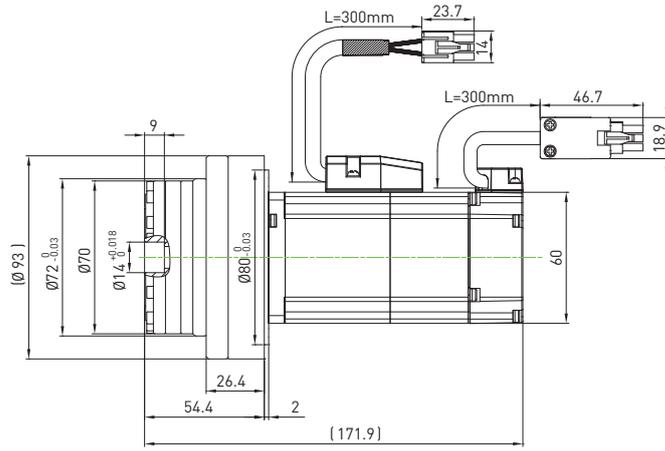
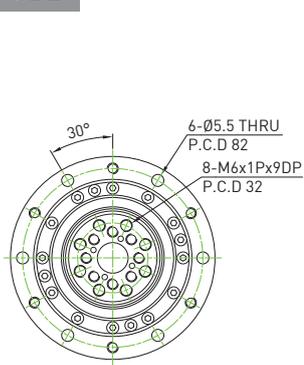
DRA25□□□ -UNE



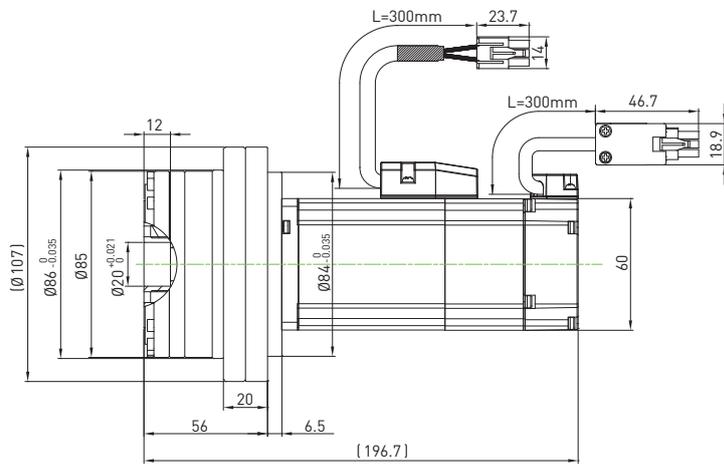
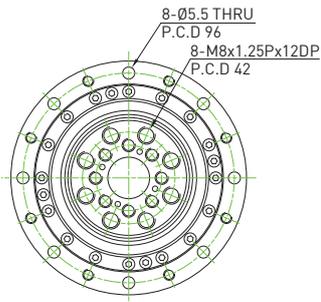
DRA32□□□ -UNE



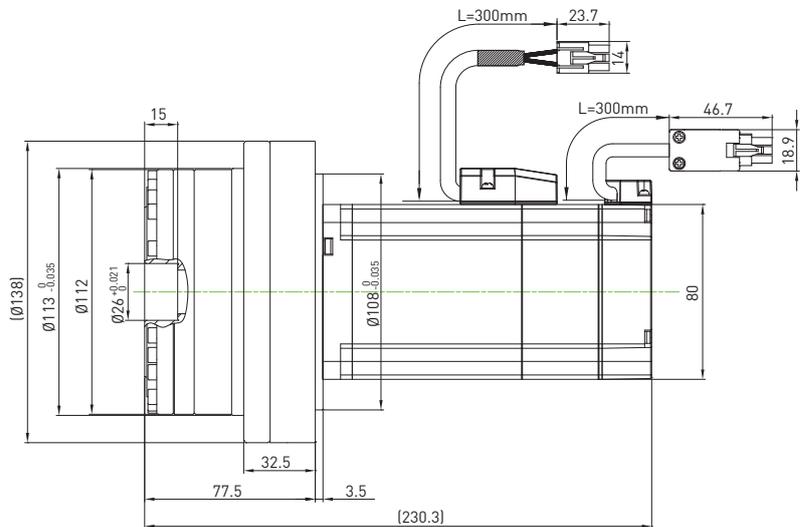
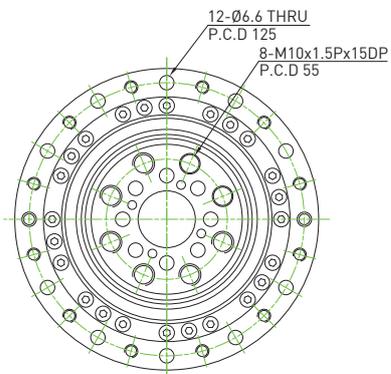
DRA20□□□ -UBE



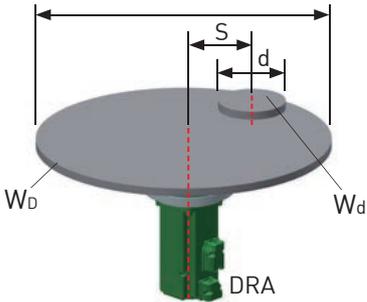
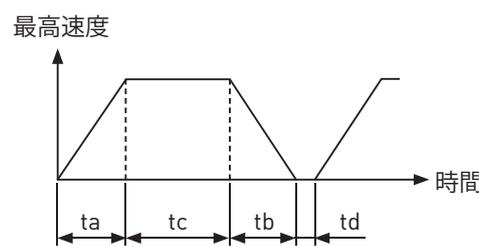
DRA25□□□ -UBE



DRA32□□□ -UBE



ロータリーアクチュエーター 型式選定用紙

貴社名		電話番号	
Email		日付	
用途	<input type="checkbox"/> ロボット _____ <input type="checkbox"/> 検査装置 _____ <input type="checkbox"/> 自動化装置 _____ <input type="checkbox"/> 工作機械 _____ <input type="checkbox"/> 医療装置 _____ <input type="checkbox"/> 半導体装置 _____ <input type="checkbox"/> その他 _____		
型式選定	<p>● 機構レイアウト</p> 盤面直径(D) : _____ (mm) 盤面重量(W _D) : _____ (kg) 製品直径(d) : _____ (mm) 製品重量(W _d) : _____ (kg) 製品中心と回転軸の距離(S) : _____ (mm) 	<p>● 作動条件</p> 最高速度 : _____ (min ⁻¹) 加速時間(t _a) : _____ (sec) 減速時間(t _b) : _____ (sec) 等速時間(t _c) : _____ (sec) 休憩時間(t _d) : _____ (sec) 	
使用環境	<input type="checkbox"/> 一般使用 (環境温度0° C ~ 40° C、湿度80%RH以下) <input type="checkbox"/> 特殊使用 (環境温度 : _____ ° C) <input type="checkbox"/> 油污れ、ホコリ、切削油等の環境 <input type="checkbox"/> その他の特殊環境 : _____		
取付方法	<input type="checkbox"/> 水平(上向き) <input type="checkbox"/> 水平(下向き) <input type="checkbox"/> サイド取付け <input type="checkbox"/> その他		【P.2参照】
ブレーキ	<input type="checkbox"/> ブレーキなし <input type="checkbox"/> ブレーキ付		
ドライバー	<input type="checkbox"/> D2T <input type="checkbox"/> E1(STO)		
入力電圧	<input type="checkbox"/> 単相220V <input type="checkbox"/> 三相220V <input type="checkbox"/> その他		
電力線とエンコーダー	<input type="checkbox"/> 3M(標準) <input type="checkbox"/> 5M <input type="checkbox"/> 7M <input type="checkbox"/> 10M		
オプション	<input type="checkbox"/> 制御ケーブル(パルス+I/Oピンを含む) <input type="checkbox"/> USBケーブル <input type="checkbox"/> 単相フィルター <input type="checkbox"/> 三相フィルター		
制御モード	<input type="checkbox"/> 位置制御(パルス波) <input type="checkbox"/> EtherCAT(CoE) <input type="checkbox"/> その他		
ホストコントローラー	<input type="checkbox"/> なし <input type="checkbox"/> PLC/メーカー : _____ <input type="checkbox"/> 制御カード/メーカー : _____		型式 : _____ 型式 : _____
その他の要求事項			
(HIWINまたは代理店が記入) 推奨型式 :			



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

- 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。

このカタログの内容については、型番などは予告なしに変更することがあります。
 Copyright © HIWIN Technologies Corp.
 ©2022 FORM T03DJ02-2210