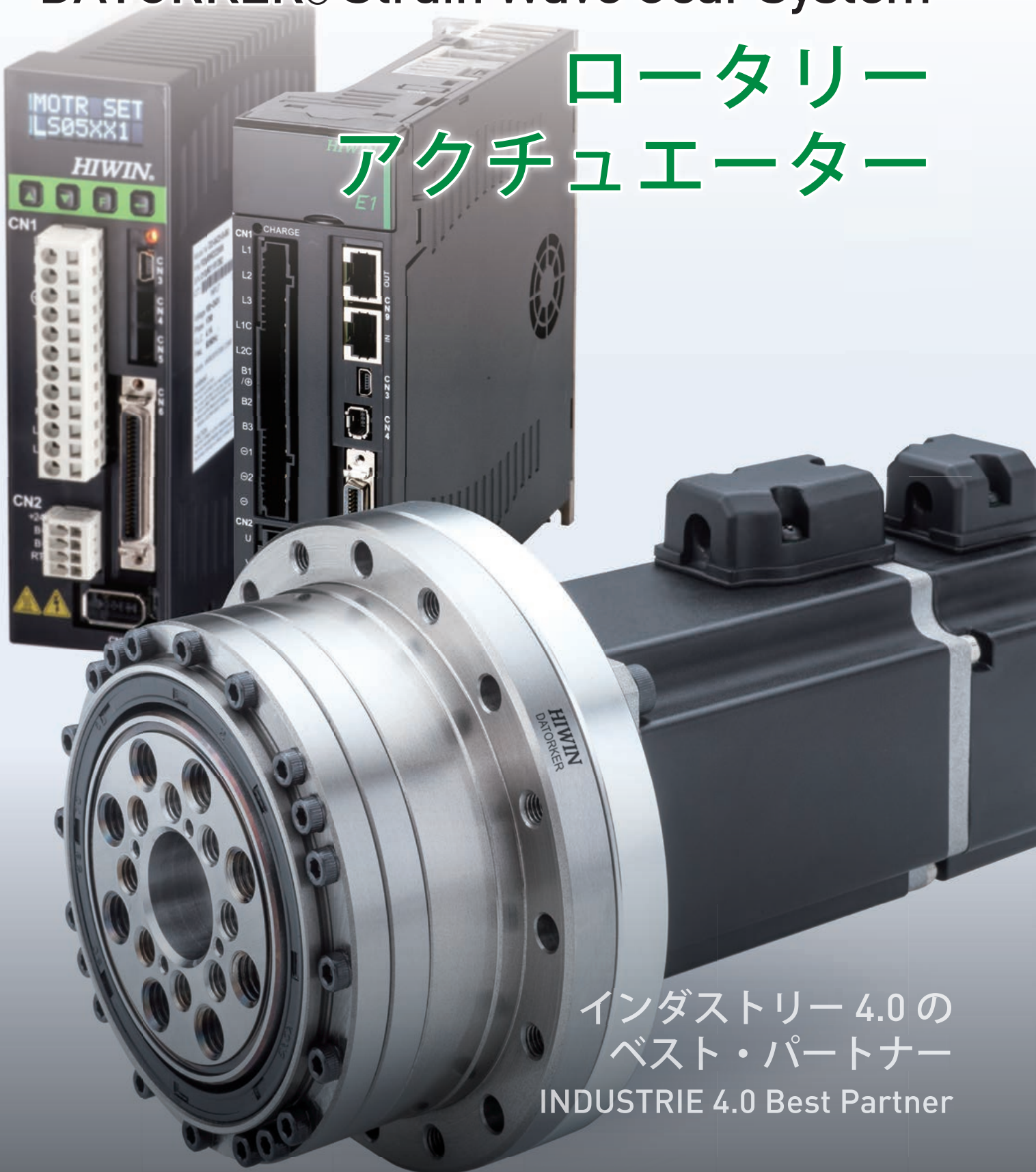


HIWIN®

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 9 月 9 日

お取引様各位

ハイウィン株式会社

＜訂正とお詫び＞生産終了のお知らせ サーボドライバ E1 シリーズ＜一部型式＞

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、先般ご案内いたしました下記製品の終了日につきまして、諸般の事情により日程を変更し、当初のご案内より前倒しさせていただくこととなりました。

ご案内後の変更となりましたこと、またお客様には多大なご迷惑とご不便をお掛けいたしますことを深くお詫び申し上げます。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
	シリーズ	E1 シリーズ
	型番	定格出力 5kW/7.5kW タイプを除く全ての型番
日付	受注終了日	2026 年 11 月 30 日 → 2026 年 9 月 30 日
	生産終了日	2027 年 6 月 30 日 → 2026 年 10 月 31 日
	部品供給終了日	2028 年 6 月 30 日 → 2026 年 10 月 31 日
	修理対応終了日	2028 年 6 月 30 日 → 2030 年 9 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。 ・ 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

サーボドライバード2T 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	サーボドライバード2T 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	サーボドライバード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。

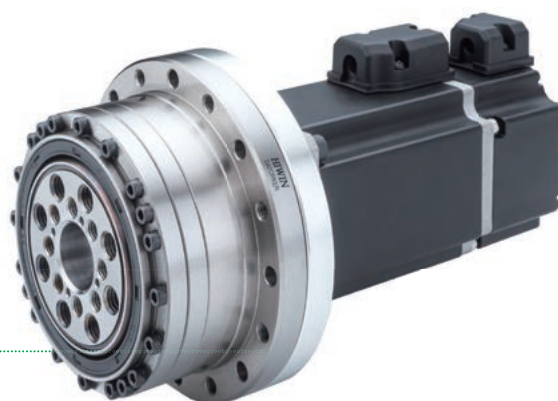
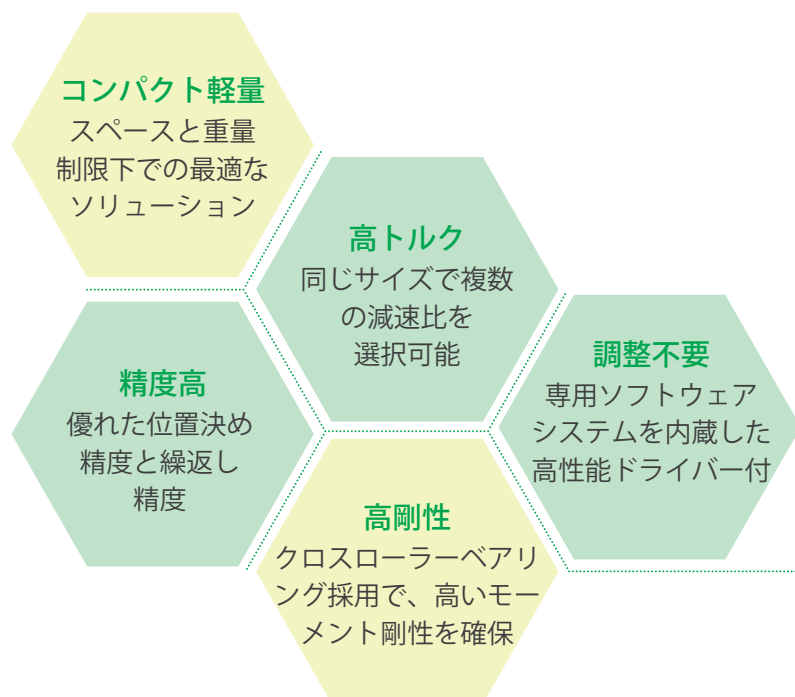
以上

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 /

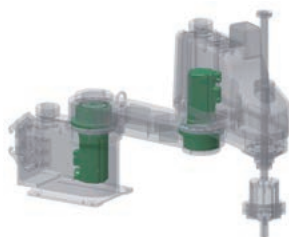
高トルク	最大出力トルク300Nm以上
コンパクト、軽量	体積と重量が他の構造と比較して50%以上減少
高精度	位置決め精度 60arc-sec以下 繰返し精度±6arc-sec以下
取付が簡単	任意の方向に取付/設定角度も任意
トータルソリューション	アブソリュートエンコーダー内蔵 ドライバーにプログラム環境を実装 複数の制御方法をサポート (I/O、パルス制御、Ether-CAT)



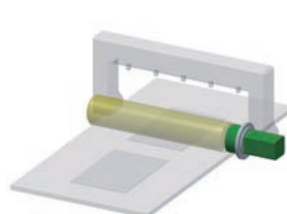
割出し装置、試験装置
(水平/上向き)



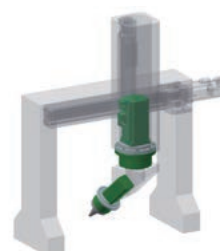
ロボット
(水平/上向き+下向き)



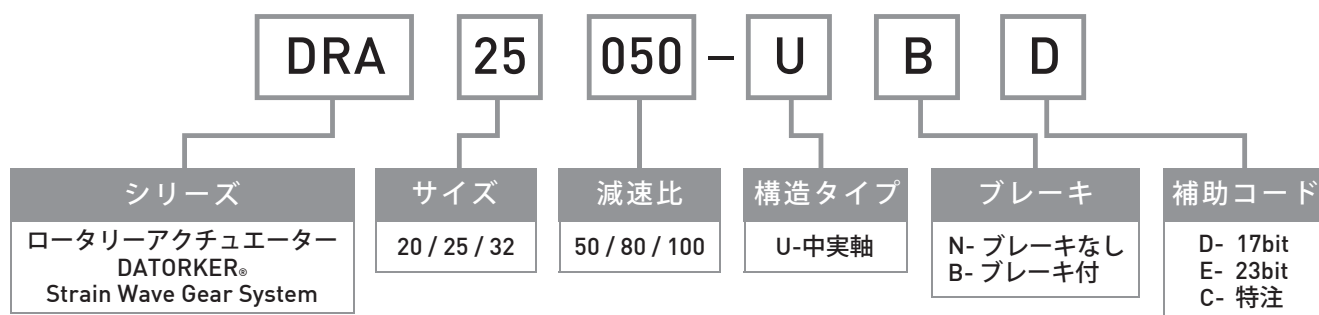
印刷自動化
(サイド取付け)



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 モーメント 荷重	モーメント 剛性	質量		出力軸 分解能	位置 決め 精度	繰返し 精度
		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			
DRA20-D	50	56	90	60	5.1	1.7	位置制御(パルス)・EtherCAT(CoE)	17bit アップソ リユート	2 ¹⁷ (131,072)	91	12.8	2.4	3.0	6,553,600	<60	<± 6
	80	74	56	37										10,485,760		
	100	82	45	30										13,107,200		
DRA25-D	50	98	90	60	7.8	2.6				156	24.2	3.3	3.9	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				313	53.9	6.8	7.5	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 リユート	2 ²³ (8,388,608)	91	12.8	2.3	2.6	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				156	24.2	3.3	3.9	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				313	53.9	6.9	7.6	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 /

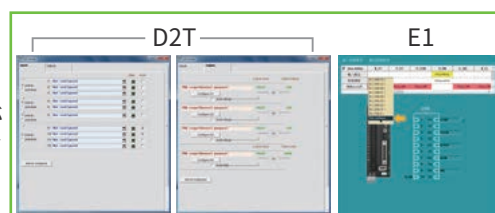
E1シリーズ：最新の高性能サーボドライバー

D2Tシリーズ：従来のリーズナブルタイプ



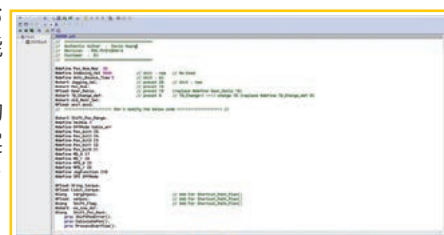
• 多様なI/O機能

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

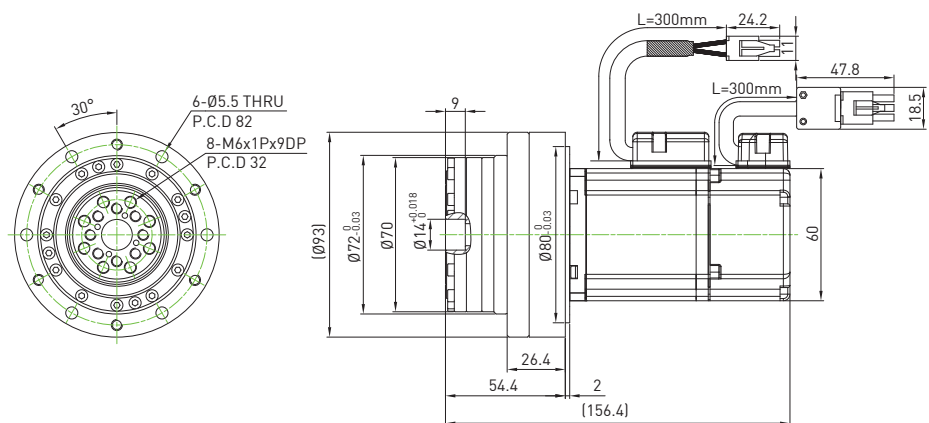
簡単なプログラミング環境を提供しており、ユーザーは様々な動作パターンや機能を追加することができます。例えば単純な動作を行う場合、PDLにて動作パターンを記述し、I/Oの制御で動作実行することができます。上位コントローラーの負担を低減することができます。



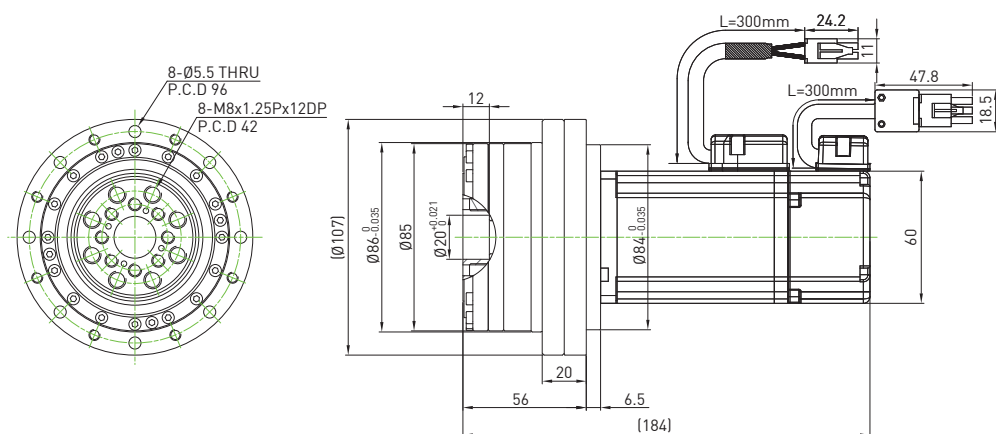
• STO機能内蔵(STO) *E1のみ

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。

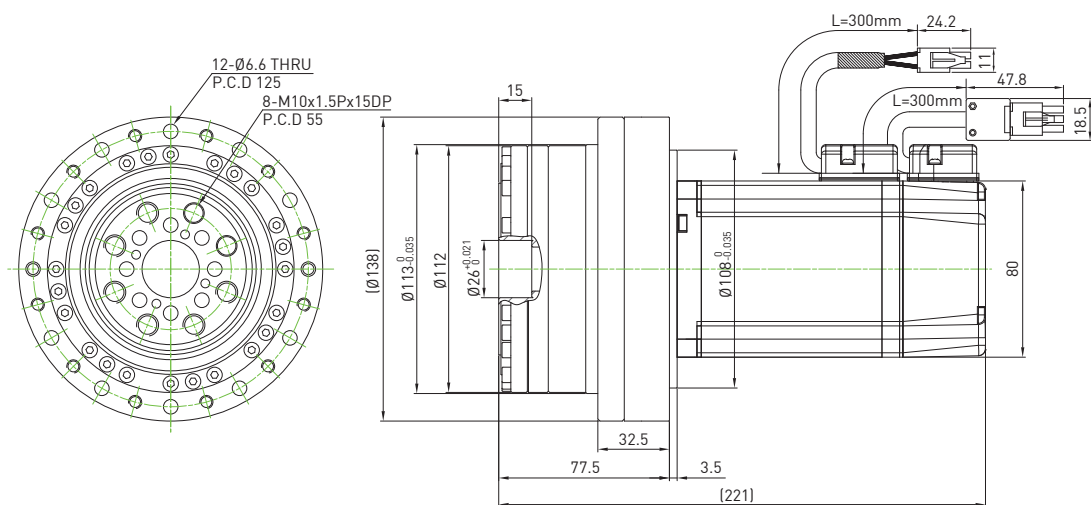
DRA20□□□ -UND



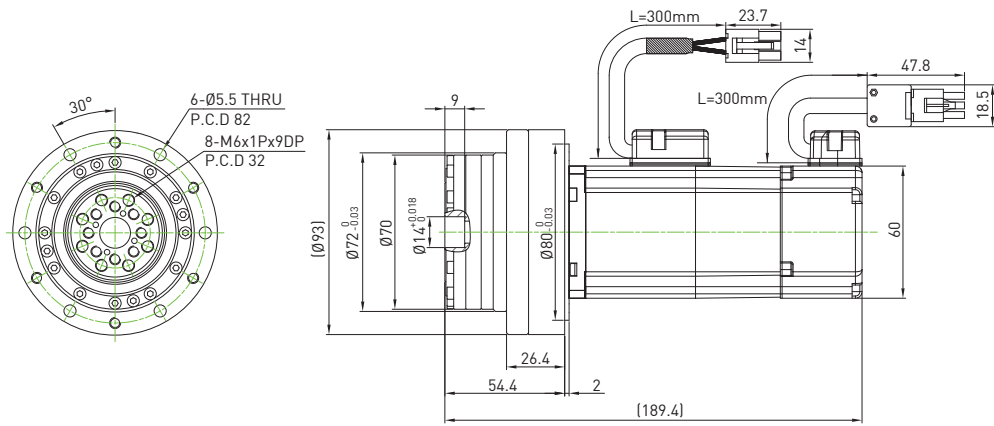
DRA25□□□ -UND



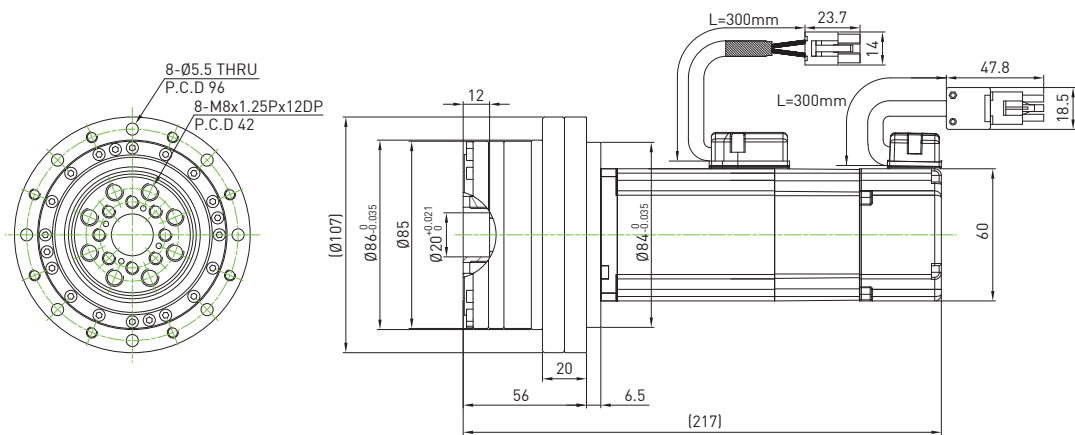
DRA32□□□ -UND



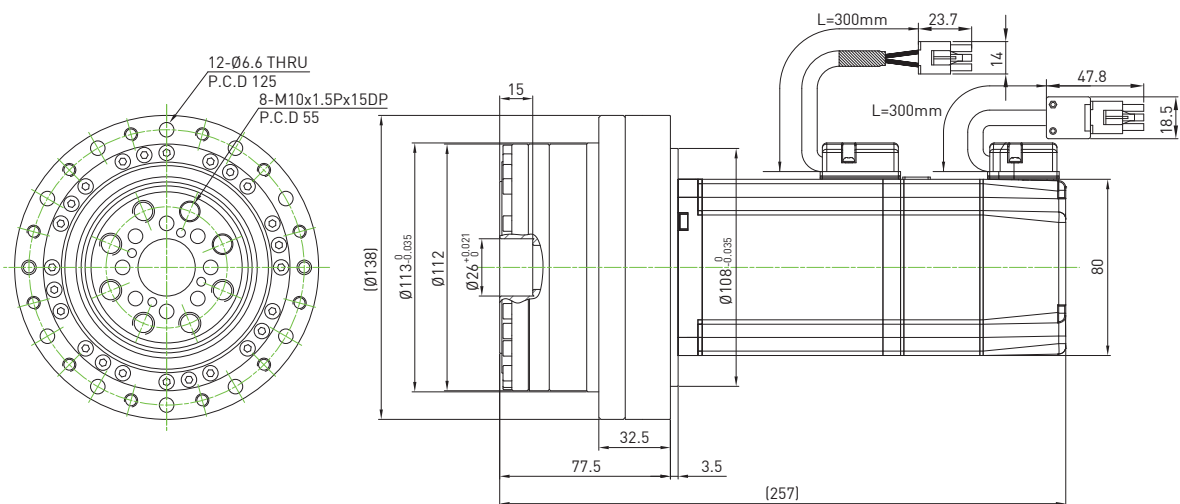
DRA20-UBD



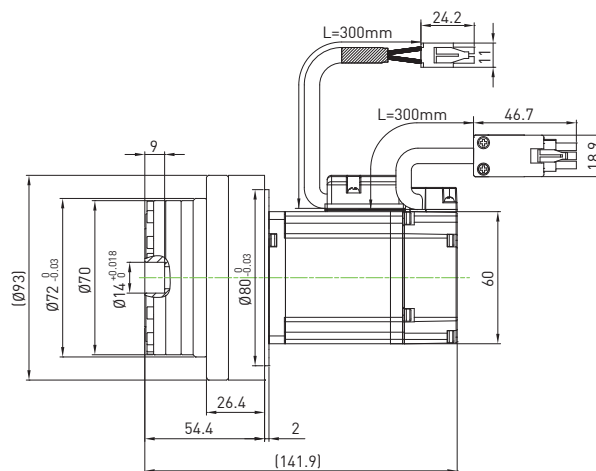
DRA25-UBD



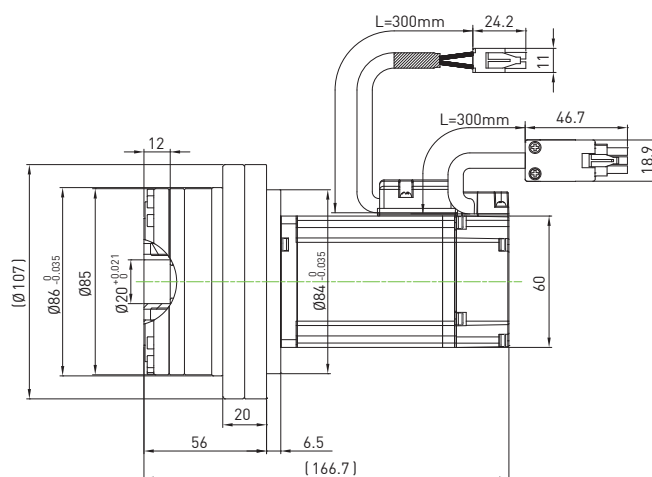
DRA32-UBD



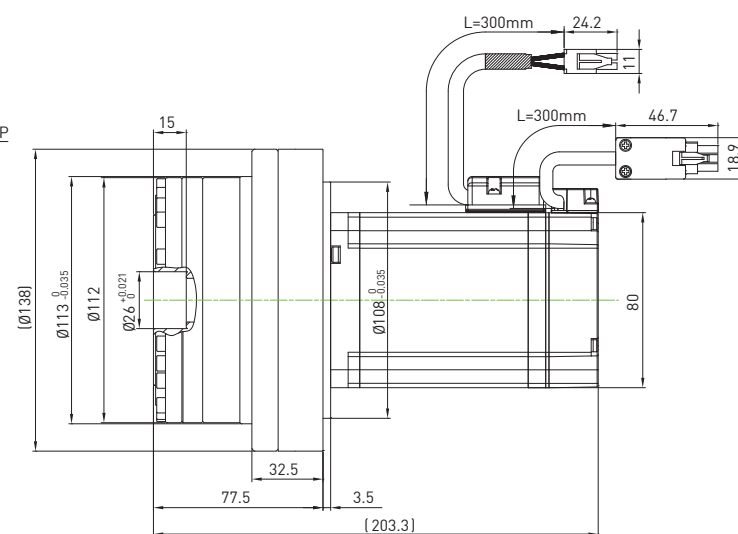
DRA20□□□ -UNE



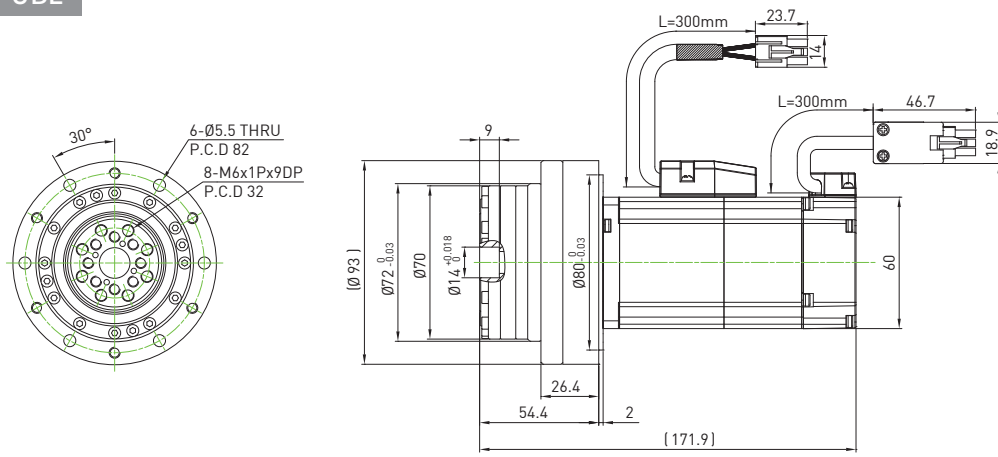
DRA25□□□ -UNE



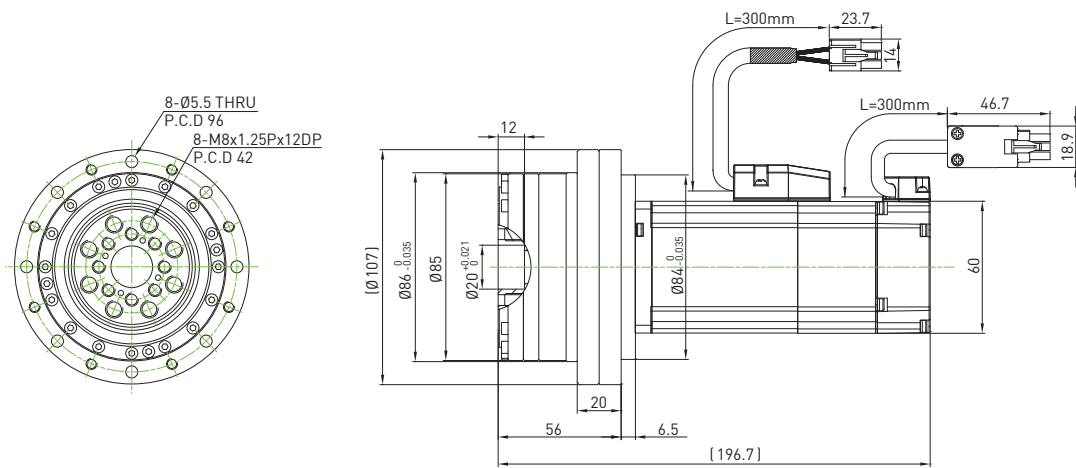
DRA32□□□ -UNE



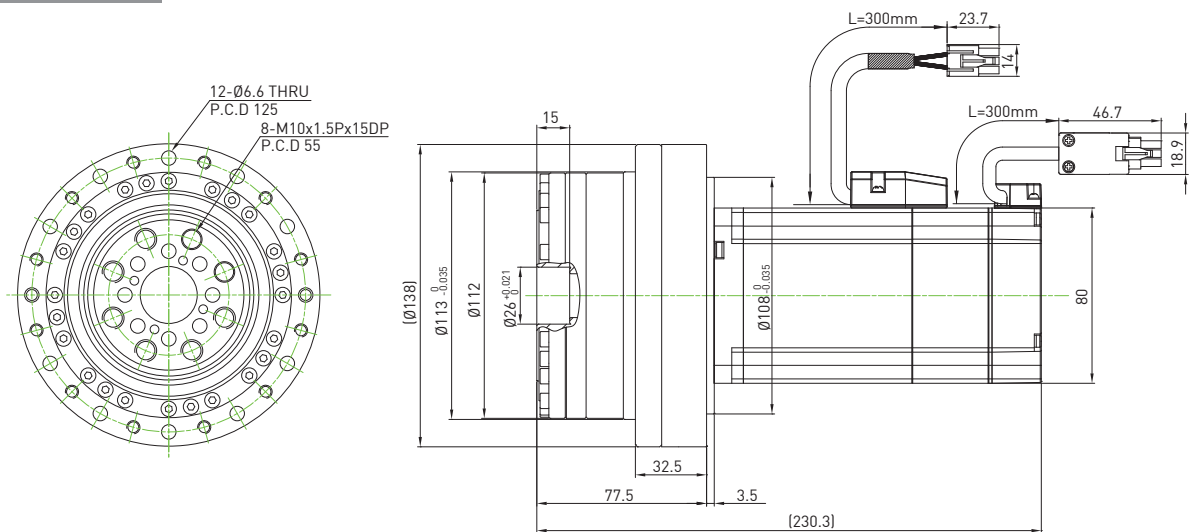
DRA20 ☐ ☐ ☐ -UBE



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	☐ ロボット _____ ☐ 検査装置 _____ ☐ 自動化装置 _____ ☐ 工作機械 _____ ☐ 医療装置 _____ ☐ 半導体装置 _____ ☐ その他 _____			
型式選定	● 機構レイアウト 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)		● 作動条件 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	☐ 一般使用 (環境温度0° C ~ 40° C、湿度80%RH以下) ☐ 特殊使用 (環境温度 : _____ ° C) ☐ 油汚れ、ホコリ、切削油等の環境 ☐ その他の特殊環境 : _____			
取付方法	☐ 水平(上向き) ☐ 水平(下向き) ☐ サイド取付け ☐ その他 _____			【P.2参照】
ブレーキ	☐ ブレーキなし ☐ ブレーキ付			
ドライバー	☐ D2T ☐ E1(STO)			
入力電圧	☐ 単相220V ☐ 三相220V ☐ その他 _____			
電力線とエンコーダー	☐ 3M(標準) ☐ 5M ☐ 7M ☐ 10M			
オプション	☐ 制御ケーブル(パルス+I/Oピンを含む) ☐ USBケーブル ☐ 単相フィルター ☐ 三相フィルター			
制御モード	☐ 位置制御(パルス波) ☐ EtherCAT(CoE) ☐ その他 _____			
ホストコントローラー	☐ なし ☐ PLC/メーカー : _____ ☐ 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 : _____				

HIWIN®

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と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