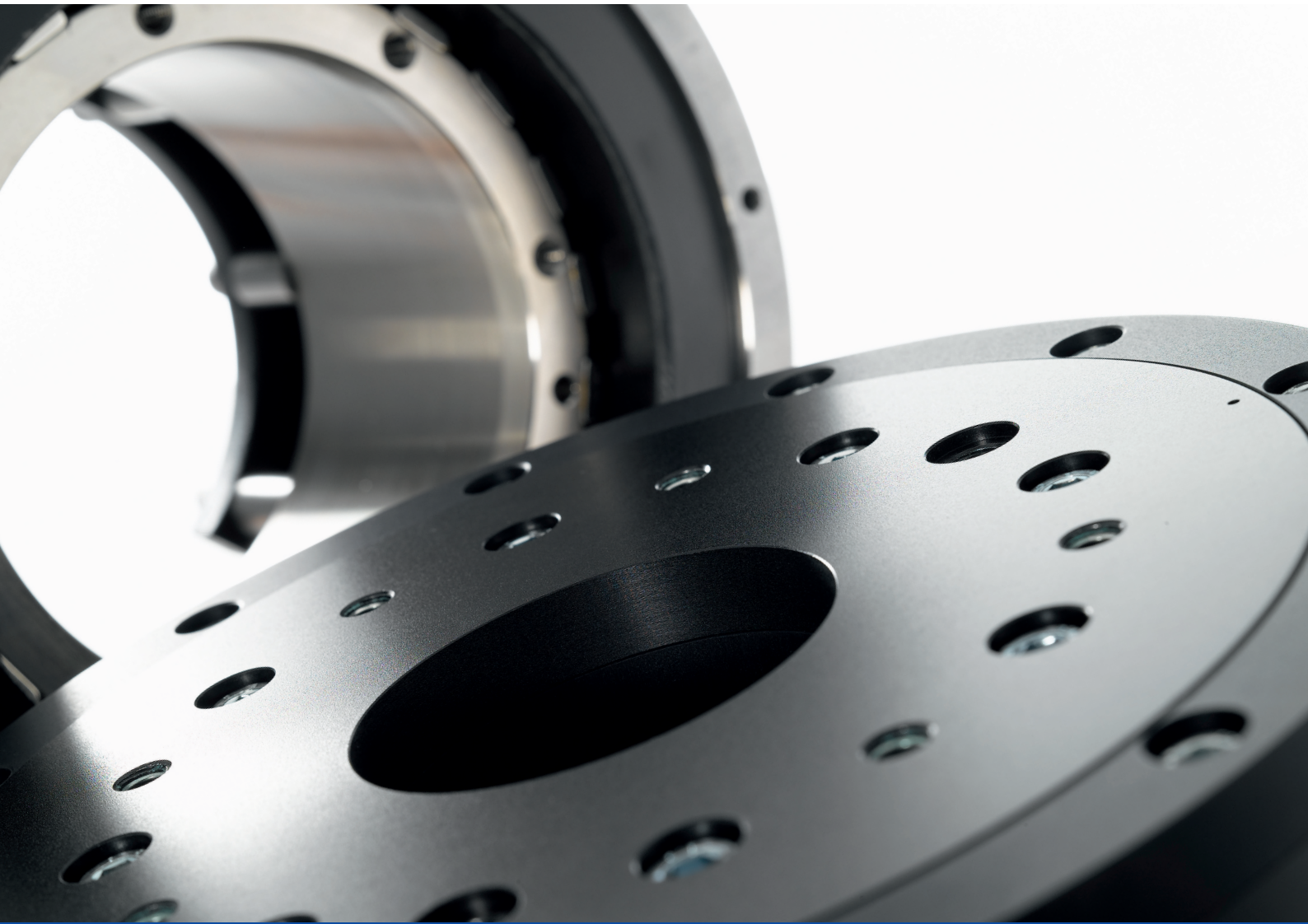


HIWIN®

Motion Control & Systems



Rundtische

Motoren, Drives & Zubehör

Rundtische

Direktangetriebene Rundtische von HIWIN bieten durch den spielfreien und sehr steifen Aufbau vielseitige Einsatzmöglichkeiten. Das kompakte Design erleichtert die Integration des Rundtisches und ermöglicht eine platzsparende Konstruktion. Verschiedene Baugrößen in Durchmesser und Höhe erleichtern die richtige Auswahl des Rundtisches. Auf Wunsch werden die Rundtische auch als Komplettsystem mit Antriebsverstärker geliefert.

Inhalt

1	Produktübersicht.....	7
2	Applikationsbeispiele.....	8
2.1	HIWIN-Rundtische optimieren Transportvorgänge	8
2.2	HIWIN-Rundtisch im Glasplattenhandling	8
3	HIWIN-Rundtische DMS.....	9
3.1	Eigenschaften der DMS-Rundtische	9
3.2	Bestellcode DMS-Rundtische	9
3.3	Spezifikationen Rundtische DMS	10
3.3.1	Spezifikationen Rundtische DMS0	10
3.3.2	Spezifikationen Rundtische DMS1	12
3.3.3	Spezifikationen Rundtische DMS3	14
3.3.4	Spezifikationen Rundtische DMS7	16
4	HIWIN-Rundtische DMN.....	18
4.1	Eigenschaften der DMN-Rundtische	18
4.2	Bestellcode DMN-Rundtische	18
4.3	Spezifikationen Rundtische DMN	19
4.3.1	Spezifikationen Rundtische DMN42	19
4.3.2	Spezifikationen Rundtische DMN71	21
4.3.3	Spezifikationen Rundtische DMN93	23

Rundtische

Produktübersicht

1. Produktübersicht



HIWIN-Rundtische DMS

[Seite 9](#)

- Standard-Baureihe
- Drehmomente bis 450 Nm
- Integrierter Drehgeber
- Außendurchmesser 110 – 300 mm
- Optional mit pneumatischer Klemmung



HIWIN-Rundtische DMN

[Seite 18](#)

- Extrem flache Bauweise
- Drehmomente bis 39,6 Nm
- Außendurchmesser 118 – 230 mm
- Integrierter Drehgeber

Rundtische

Applikationsbeispiele

2. Applikationsbeispiele

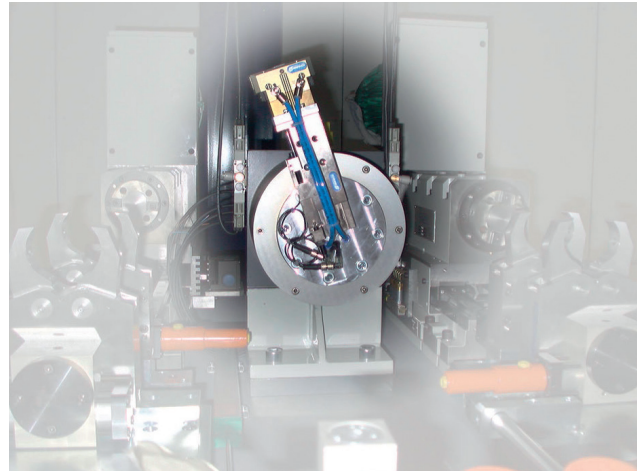
2.1 HIWIN-Rundtische optimieren Transportvorgänge

Die Vorgabe

- Schnelle Positionierung beim Transport der Werkstücke zwischen den verketteten Anlagenteilen auf einer senkrechten Kreisbahn = besondere Anforderungen an Beschleunigungs- und Bremsleistung aufgrund kurzer Verfahrstrecken.
- Flexible Lösung, bei der sich während der Inbetriebnahme auch noch etwas ändern oder einfügen ließe.
- In jeder Position soll angehalten werden können, um die Teile zu inspizieren.

Unsere Umsetzung

- Schwenkantrieb minimiert die Taktzeiten = Zeit und Kosten sparen.
- Fliehkräfte werden vermindert = Komponenten schnell und schonend mit dem Greifarm zur nächsten Station transportieren.
- Präzisionslager und optisches Wegmess-System = höchste Wiederholgenauigkeit.
- Hohlwellenausführung = Leitungen oder Mechaniken einfach durchführen.
- Direktantrieb = Wegfall von Getriebeispiel und der verschleißanfälligen Getriebemechanik.



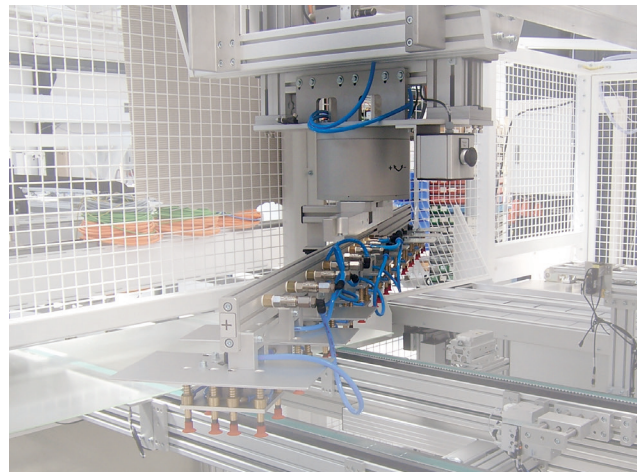
2.2 HIWIN-Rundtisch im Glasplattenhandling

Die Vorgabe

- Lay-up-Station, in der nach der Verlotung die fertigen Strings mit speziellen Vakuumsaugern angesaugt werden, anschließend geschwenkt und wahlweise in Stringboxen oder auf Glasplatten abgelegt werden.
- Die aktuelle Aufnahme der Z-Achse für den Querbalken über Zahnriemen und Servomotor sollte ersetzt werden, weil die Lösung zu viel Bauraum beansprucht und die Masse zu hoch ist.
- Bei kompakter Bauform hohes Drehmoment erforderlich wegen langem Schwenkarm und hohem Eigengewicht des Arms.
- Hohe Geschwindigkeit erforderlich wegen kurzer geforderter Zykluszeiten.

Unsere Umsetzung

- Ausführung als Rundschalttisch = hohes Drehmoment bei kompakter Bauform = hoher Durchsatz sowie Platz- und Kostenersparnis
- Hohlwellenausführung = Durchführung von Pneumatikschläuchen und Leitungen möglich
- Direktantrieb = Wegfall von Getriebeispiel und der verschleißanfälligen Getriebemechanik
- Adaption an die vorhandene Steuerung



3. HIWIN-Rundtische DMS

3.1 Eigenschaften der DMS-Rundtische

DMS-Rundtische sind direkt angetriebene Rundtische und kommen damit ohne Getriebe aus. Die extrem steife Verbindung von Motor und Last gekoppelt mit einer hochwertigen Servo-Antriebsregelung sorgen für hervorragende Beschleunigungsfähigkeit und eine gute Gleichförmigkeit der Bewegung. DMS-Rundtische sind durch die Hohlwellenausführung besonders für Aufgaben in der Automatisierung geeignet. Die Durchführung von Medien, Leitungssystemen oder Mechaniken ist problemlos möglich.

Hauptmerkmale:

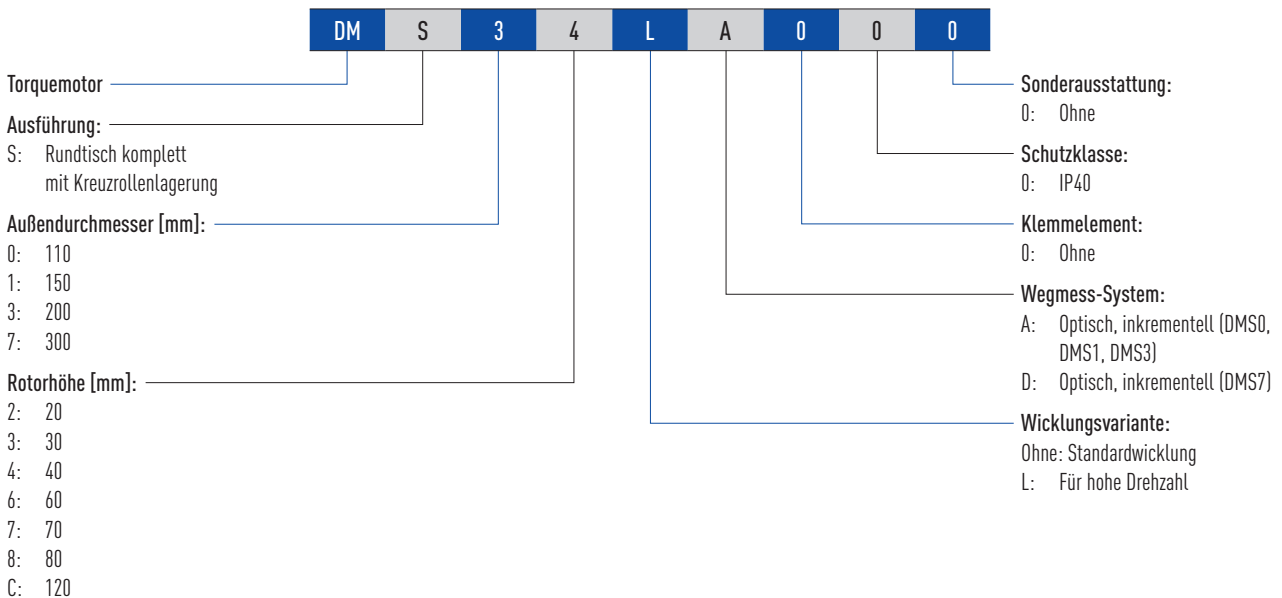
- Spielfrei und extrem dynamisch
- Bürstenlos und drehmomentstark
- Integrierter optischer Drehgeber

Typische Anwendungen:

- Automatisierungstechnik
- Pick-and-Place



3.2 Bestellcode DMS-Rundtische



Rundtische

HIWIN-Rundtische DMS

3.3 Spezifikationen Rundtische DMS

3.3.1 Spezifikationen Rundtische DMS0

Drehmoment-Drehzahl-Diagramm (Zwischenkreisspannung: 560 VDC)

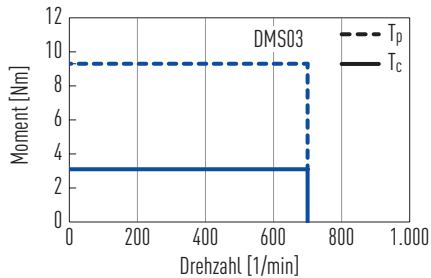


Tabelle 3.1 Technische Daten DMS0

	Symbol	Einheit	DMS03
Technische Daten Rundtisch			
Spitzenmoment (für 1 Sek.)	T_p	Nm	9,3
Dauermoment	T_c	Nm	3,1
Stillstandsmoment	T_s	Nm	2,17
Trägheitsmoment der rotierenden Teile	J	kgm ²	0,003
Gewicht	M_m	kg	4
Max. Axiallast	F_a	N	3.700
Max. Radiallast	F_r	N	820
Max. Kippmoment	M_k	Nm	40
Nenn Drehzahl (bei 400 VAC, 30 % ED)	n	1/min	700
Genauigkeit		arcsec	$\pm 45/\pm 10^{2)}$
Wiederholgenauigkeit		arcsec	± 3
Rundlauffehler		mm	0,03
Planlauffehler		mm	0,03
Schutzklasse			IP40
Technische Daten Motor			
Spitzenstrom (für 1 Sek.)	I_p	A_{eff}	6,0
Dauerstrom	I_c	A_{eff}	2,0
Motor konstante	K_m	Nm/ \sqrt{W}	0,5
Wicklungswiderstand ¹⁾	R_{25}	Ω	7,1
Motorinduktivität ¹⁾	L	mH	15,2
Elektrische Zeitkonstante	T_e	ms	2,1
Drehmomentkonstante	K_t	Nm/ A_{eff}	1,55
Spannungskonstante	K_u	$V_{eff}/(rad/s)$	0,82
Polanzahl	$2p$		10
Thermischer Widerstand	R_{th}	$^{\circ}C/W$	1,76
Thermische Zeitkonstante	T_{th}	s	1.930
Thermoschutz			PTC SNM 100
Max. Zwischenkreisspannung		V	600

Alle Werte $\pm 10\%$ bei 25 °C Umgebungstemperatur

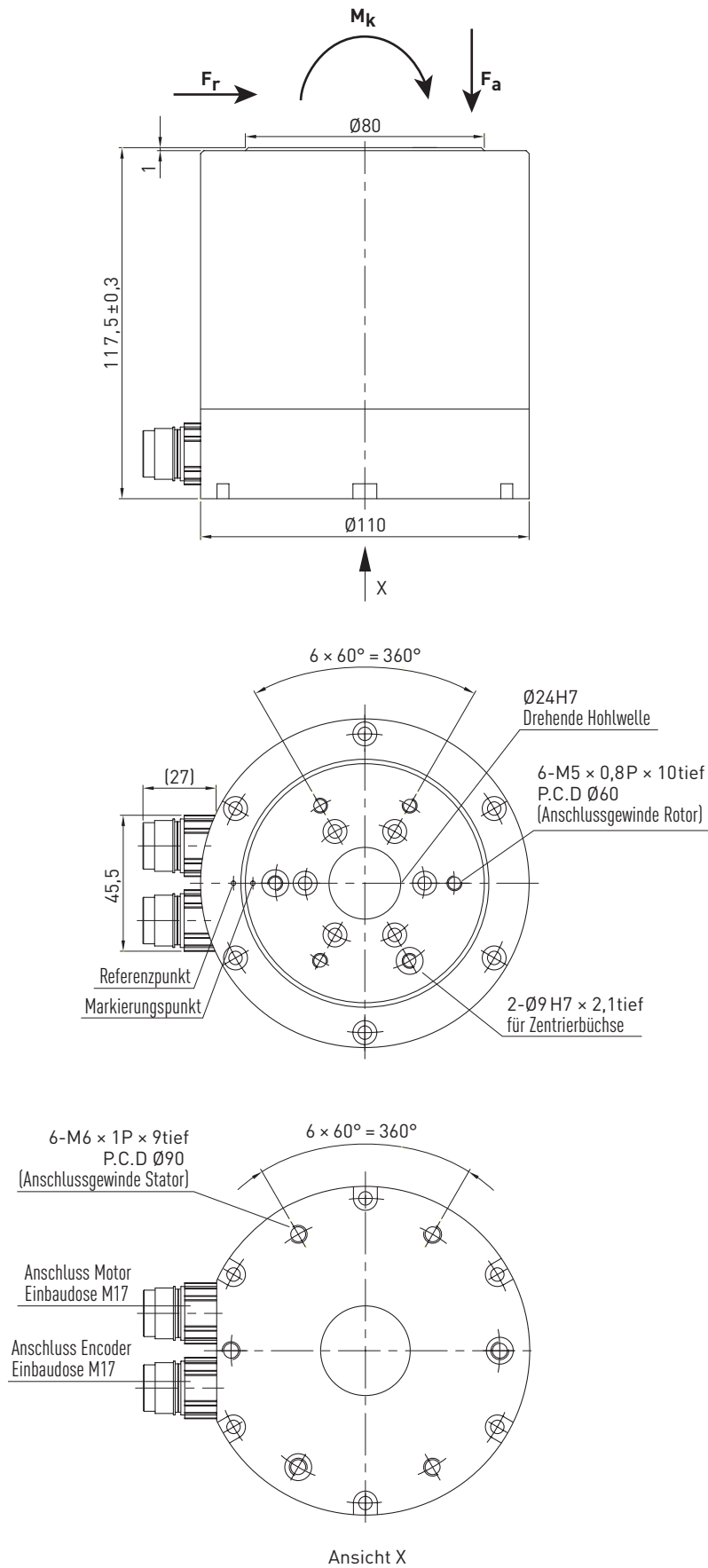
¹⁾ Gemessen zwischen Phase-Phase

²⁾ Mit Fehlerkompensation

Technische Daten Encoder Typ A (optisch, inkremental)

- 2.048 Striche/Umdrehung
- Indexmarke
- Signalausgang sin/cos 1 V_{SS}

Abmessungen DMS0
(Werte siehe Tabelle 3.1)



Rundtische

HIWIN-Rundtische DMS

3.3.2 Spezifikationen Rundtische DMS1

Drehmoment-Drehzahl-Diagramme (Zwischenkreisspannung: 560 VDC)

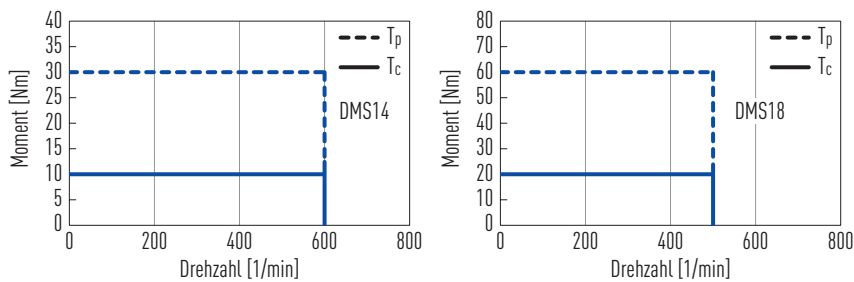


Tabelle 3.2 Technische Daten DMS1

	Symbol	Einheit	DMS14	DMS18
Technische Daten Rundtisch				
Spitzenmoment (für 1 Sek.)	T_p	Nm	30	60
Dauermoment	T_c	Nm	10	20
Stillstandsmoment	T_s	Nm	7	14
Trägheitsmoment der rotierenden Teile	J	kgm ²	0,0065	0,0075
Gewicht	M_m	kg	7,0	9,5
Max. Axiallast	F_a	N	3.700	
Max. Radiallast	F_r	N	1.700	
Max. Kippmoment	M_k	Nm	60	
Nendrehzahl (bei 400 VAC, 30 % ED)	n	1/min	600	500
Genauigkeit		arcsec	$\pm 45/\pm 10^{21}$	
Wiederholgenauigkeit		arcsec	± 3	
Rundlauffehler		mm	0,03	
Planlauffehler		mm	0,03	
Höhe	H	mm	120	160
Schutzklasse			IP40	
Technische Daten Motor				
Spitzenstrom (für 1 Sek.)	I_p	A_{eff}	12	
Dauerstrom	I_c	A_{eff}	4	
Motorkonstante	K_m	Nm/ \sqrt{W}	1,0	1,6
Wicklungswiderstand ¹⁾	R_{25}	Ω	3,9	6,5
Motorinduktivität ¹⁾	L	mH	14,0	26,0
Elektrische Zeitkonstante	T_e	ms	3,6	4,0
Drehmomentkonstante	K_t	Nm/ A_{eff}	2,50	5,00
Spannungskonstante	K_u	$V_{eff}/(\text{rad/s})$	1,2	2,4
Polanzahl	$2p$		22	
Thermischer Widerstand	R_{th}	$^{\circ}\text{C/W}$	0,80	0,48
Thermische Zeitkonstante	T_{th}	s	2.290	2.520
Thermoschutz			PTC SNM 100	
Max. Zwischenkreisspannung		V	600	

Alle Werte $\pm 10\%$ bei 25 °C Umgebungstemperatur

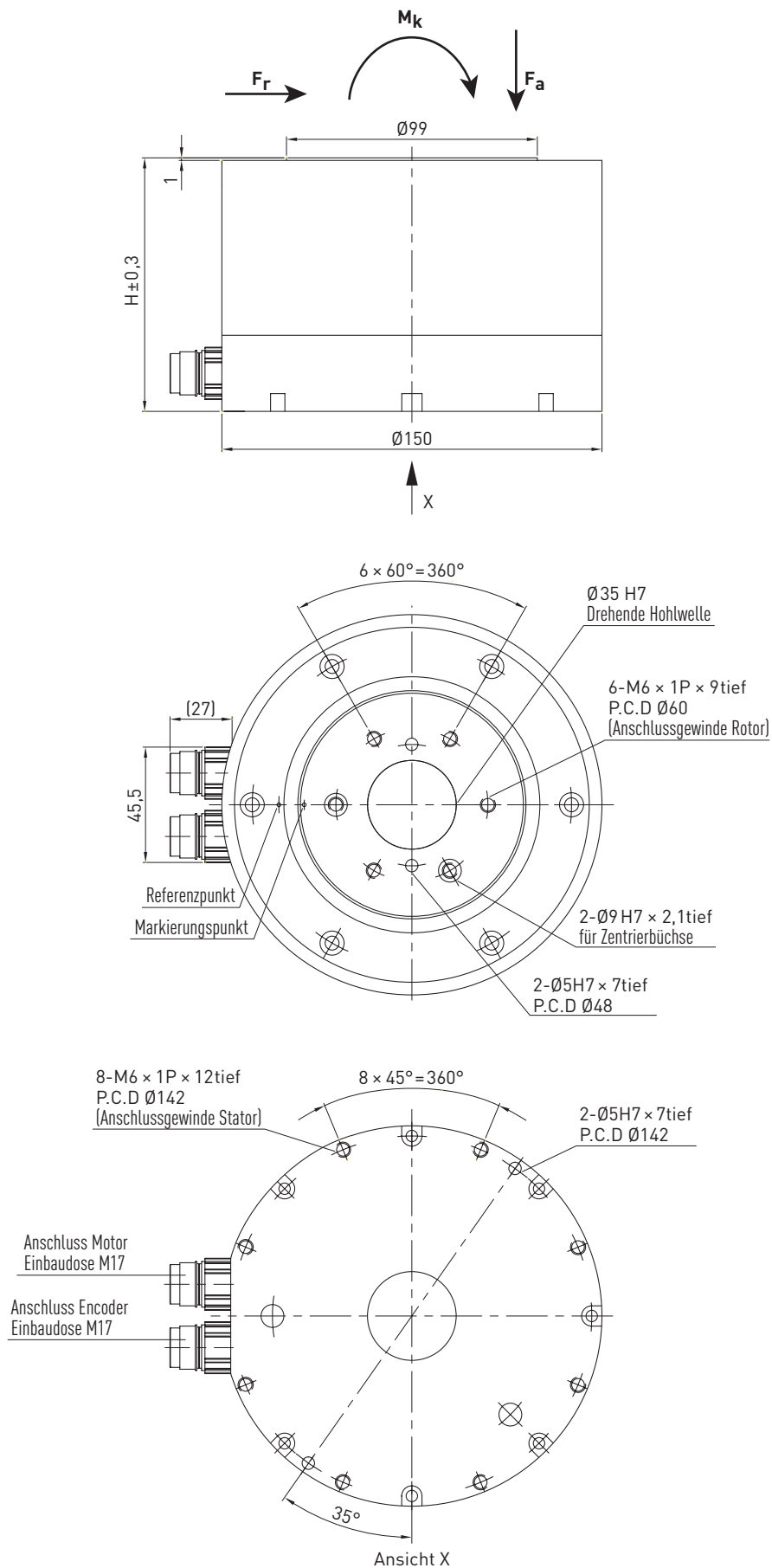
¹⁾ Gemessen zwischen Phase-Phase

²⁾ Mit Fehlerkompensation

Technische Daten Encoder Typ A (optisch, inkremental)

- 3.600 Striche/Umdrehung
- Indexmarke
- Signalausgang sin/cos 1 V_{SS}

Abmessungen DMS1
(Werte siehe [Tabelle 3.2](#))



Rundtische

HIWIN-Rundtische DMS

3.3.3 Spezifikationen Rundtische DMS3

Drehmoment-Drehzahl-Diagramme (Zwischenkreisspannung: 560 VDC)

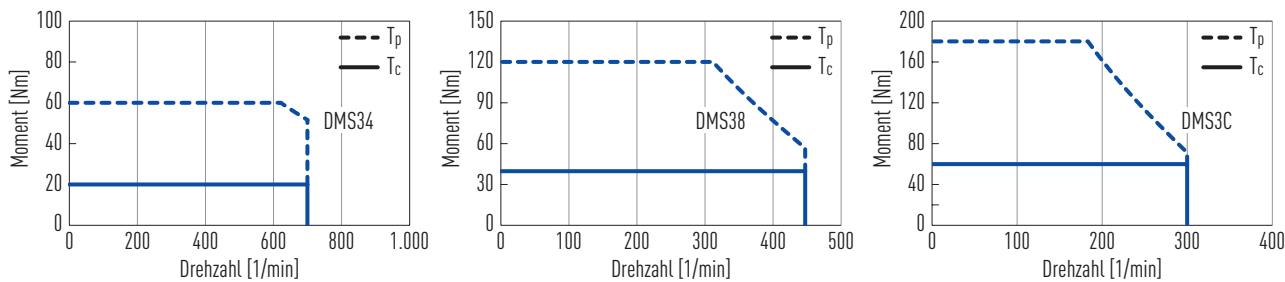


Tabelle 3.3 Technische Daten DMS3

	Symbol	Einheit	DMS34	DMS38	DMS3C
Technische Daten Rundtisch					
Spitzenmoment (für 1 Sek.)	T_p	Nm	60	120	180
Dauermoment	T_c	Nm	20	40	60
Stillstandsmoment	T_s	Nm	14	28	42
Trägheitsmoment der rotierenden Teile	J	kgm ²	0,020	0,026	0,035
Gewicht	M_m	kg	21	26	32
Max. Axiallast	F_a	N	8.000		
Max. Radiallast	F_r	N	6.500		
Max. Kippmoment	M_k	Nm	240		
Nenndrehzahl (bei 400 VAC, 30 % ED)	n	1/min	700	450	300
Genauigkeit		arcsec	$\pm 25/\pm 10^{21}$		
Wiederholgenauigkeit		arcsec	$\pm 2,5$		
Rundlauffehler		mm	0,05		
Planlauffehler		mm	0,05		
Höhe	H	mm	150	190	230
Schutzklasse			IP40		
Technische Daten Motor					
Spitzenstrom (für 1 Sek.)	I_p	A_{eff}	10,2		
Dauerstrom	I_c	A_{eff}	3,4		
Motorkonstante	K_m	Nm/ \sqrt{W}	1,8	2,8	3,6
Wicklungswiderstand ¹⁾	R_{25}	Ω	7,5	12,0	17,1
Motorinduktivität ¹⁾	L	mH	34,6	53,6	84,4
Elektrische Zeitkonstante	T_e	ms	4,6	4,5	4,9
Drehmomentenkonstante	K_t	Nm/ A_{eff}	6	12	18
Spannungskonstante	K_u	$V_{eff}/(\text{rad/s})$	3	6	9
Polanzahl	$2p$		22		
Thermischer Widerstand	R_{th}	$^{\circ}\text{C}/\text{W}$	0,73	0,46	0,32
Thermische Zeitkonstante	T_{th}	s	2.020	2.130	2.170
Thermoschutz			PTC SNM 120		
Max. Zwischenkreisspannung		V	600		

Alle Werte $\pm 10\%$ bei 25 °C Umgebungstemperatur

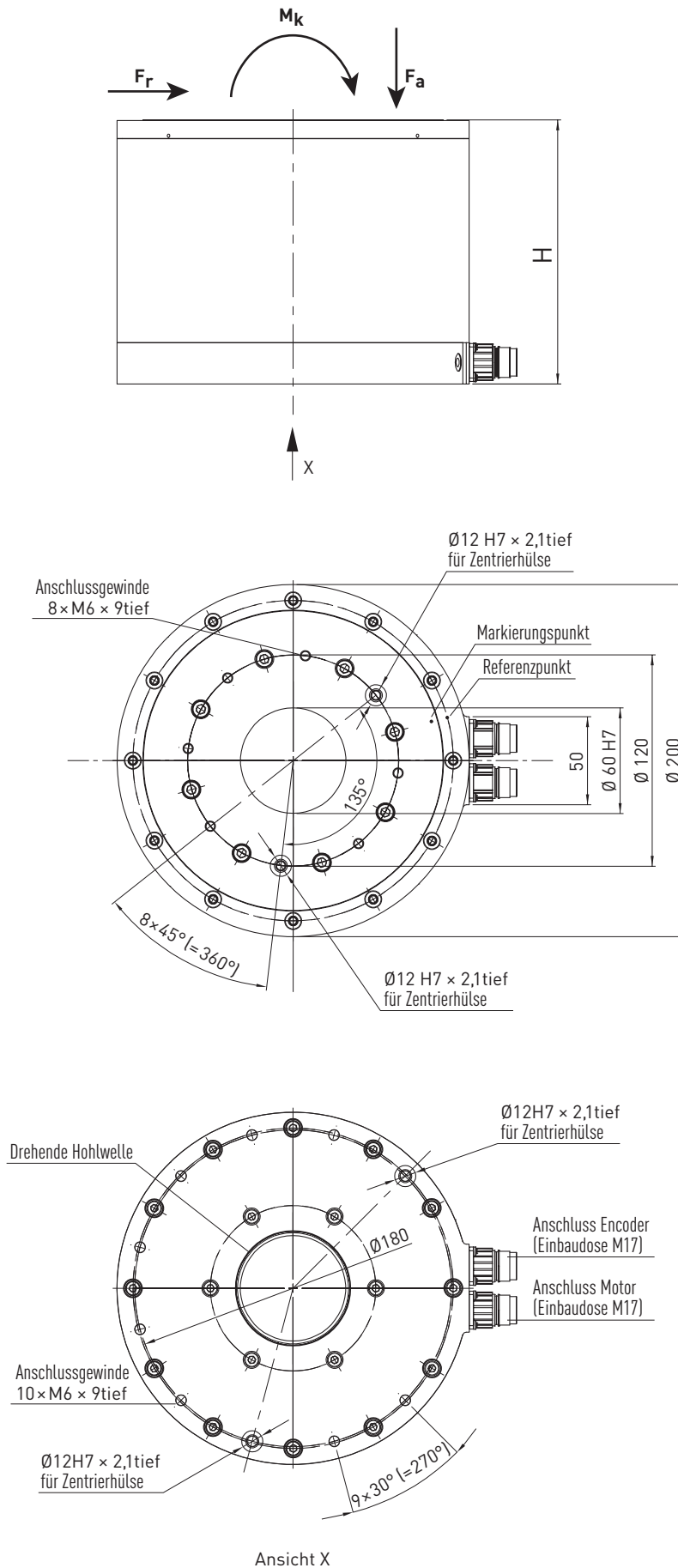
¹⁾ Gemessen zwischen Phase-Phase

²⁾ Mit Fehlerkompensation

Technische Daten Encoder Typ A (optisch, inkremental)

- 3.600 Striche/Umdrehung
- Indexmarke
- Signalausgang sin/cos 1 V_{SS}

Abmessungen DMS3
(Werte siehe Tabelle 3.3)



3.3.4 Spezifikationen Rundtische DMS7

Drehmoment-Drehzahl-Diagramme (Zwischenkreisspannung: 560 VDC)

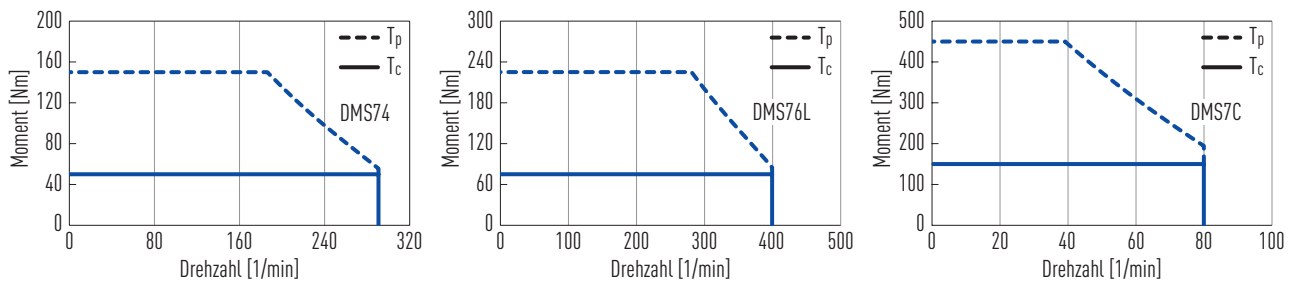


Tabelle 3.4 Technische Daten DMS7

	Symbol	Einheit	DMS74	DMS76L	DMS7C
Technische Daten Rundtisch					
Spitzenmoment (für 1 Sek.)	T_p	Nm	150	225	450
Dauermoment	T_c	Nm	50	75	150
Stillstandsmoment	T_s	Nm	35,0	52,5	105,0
Trägheitsmoment der rotierenden Teile	J	kgm ²	0,152	0,174	0,241
Gewicht	M_m	kg	39,0	44,5	61,5
Max. Axiallast	F_a	N	8.000		
Max. Radiallast	F_r	N	6.500		
Max. Kippmoment	M_k	Nm	360		
Nendrehzahl (bei 400 VAC, 30 % ED)	n	1/min	290	400	80
Genauigkeit		arcsec	$\pm 25/\pm 10^{21}$		
Wiederholgenauigkeit		arcsec	$\pm 2,5$		
Rundlauffehler		mm	0,05		
Planlauffehler		mm	0,05		
Höhe	H	mm	160	180	240
Schutzklasse			IP40		
Technische Daten Motor					
Spitzenstrom (für 1 Sek.)	I_p	A_{eff}	10,2	20,4	10,2
Dauerstrom	I_c	A_{eff}	3,4	6,8	3,4
Motorkonstante	K_m	Nm/ \sqrt{W}	3,9	5,0	7,7
Wicklungswiderstand ¹⁾	R_{25}	Ω	12,9	4,3	29,0
Motorinduktivität ¹⁾	L	mH	55	19	145
Elektrische Zeitkonstante	T_e	ms	4,3	4,4	5,0
Drehmomentkonstante	K_t	Nm/ A_{eff}	17,0	12,8	51,1
Spannungskonstante	K_u	$V_{eff}/(rad/s)$	9,8	7,4	29,5
Polanzahl	$2p$		44		
Thermischer Widerstand	R_{th}	$^{\circ}C/W$	0,42	0,32	0,19
Thermische Zeitkonstante	T_{th}	s	2.230	2.330	2.350
Thermoschutz			PTC SNM 120		
Max. Zwischenkreisspannung		V	600		

Alle Werte $\pm 10\%$ bei 25 $^{\circ}C$ Umgebungstemperatur

¹⁾ Gemessen zwischen Phase-Phase

²⁾ Mit Fehlerkompensation

Technische Daten Encoder Typ D (optisch, inkremental)

- 11.152 Striche/Umdrehung
- Indexmarke
- Signalausgang sin/cos 1 V_{SS}

Rundtische

HIWIN-Rundtische DMN

4. HIWIN-Rundtische DMN

4.1 Eigenschaften der DMN-Rundtische

Die besonders flachen und leichten Präzisionsrundtische der DMN-Baureihe eignen sich für alle Anwendungen, in denen eine hohe Steifigkeit und Genauigkeit sowie möglichst geringe Abmessungen gefordert sind. Typische Einsatzgebiete sind z.B. die LED-, Solarzellen- oder Halbleiterfertigung. Die wartungsfreien DMN-Rundtische erreichen durch den Einsatz von Präzisionslagern und optischen Encodern eine sehr hohe Positionier- und Wiederholgenauigkeit.

Hauptmerkmale:

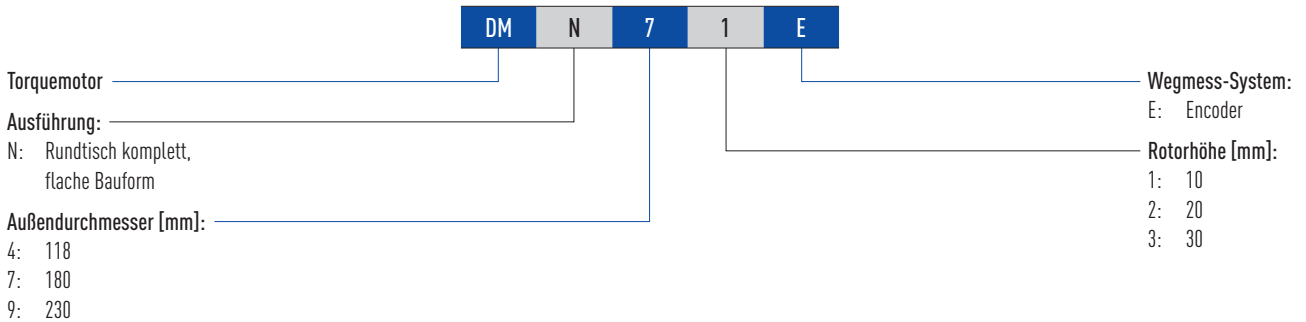
- Spielfrei und extrem dynamisch
- Extrem flache Bauweise
- Integrierter Drehgeber

Typische Anwendungen:

- LED-Herstellung und Prüfung
- Solarzellen-Produktion
- Halbleiterkomponentenfertigung



4.2 Bestellcode DMN-Rundtische



4.3 Spezifikationen Rundtische DMN

4.3.1 Spezifikationen Rundtische DMN42

Drehmoment-Drehzahl-Diagramm (Zwischenkreisspannung: 320/560 VDC)

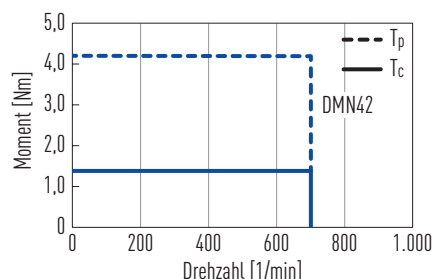


Tabelle 4.1 Technische Daten DMN42

	Symbol	Einheit	DMN42
Technische Daten Rundtisch			
Spitzenmoment (für 1 Sek.)	T_p	Nm	4,2
Dauermoment	T_c	Nm	1,4
Stillstandsmoment	T_s	Nm	0,98
Trägheitsmoment der rotierenden Teile	J	kgm ²	0,003
Gewicht	M_m	kg	2
Max. Axiallast	F_a	N	600
Max. Radiallast	F_r	N	600
Max. Kippmoment	M_k	Nm	30
Nenn Drehzahl (bei 400 VAC)	n	1/min	700
Genauigkeit		arcsec	± 45
Wiederholgenauigkeit		arcsec	± 2,5
Rundlauffehler		mm	0,03
Planlauffehler		mm	0,03
Höhe	H	mm	45
Schutzklasse			IP40
Technische Daten Motor			
Spitzenstrom (für 1 Sek.)	I_p	A_{eff}	4,5
Dauerstrom	I_c	A_{eff}	1,5
Motor konstante	K_m	Nm/√W	0,4
Wicklungswiderstand ¹⁾	R_{25}	Ω	4,59
Motorinduktivität ¹⁾	L	mH	8,18
Elektrische Zeitkonstante	T_e	ms	1,80
Drehmomentenkonstante	K_t	Nm/ A_{eff}	0,97
Spannungskonstante	K_u	$V_{eff}/(rad/s)$	0,56
Polanzahl	2p		16
Thermischer Widerstand	R_{th}	°C/W	4,84
Thermische Zeitkonstante	T_{th}	s	1.170
Thermoschutz			PTC SNM 100
Max. Zwischenkreisspannung		V	600

Alle Werte ± 10 % bei 25 °C Umgebungstemperatur

¹⁾ Gemessen zwischen Phase-Phase

Technische Daten Encoder (optisch, inkremental)

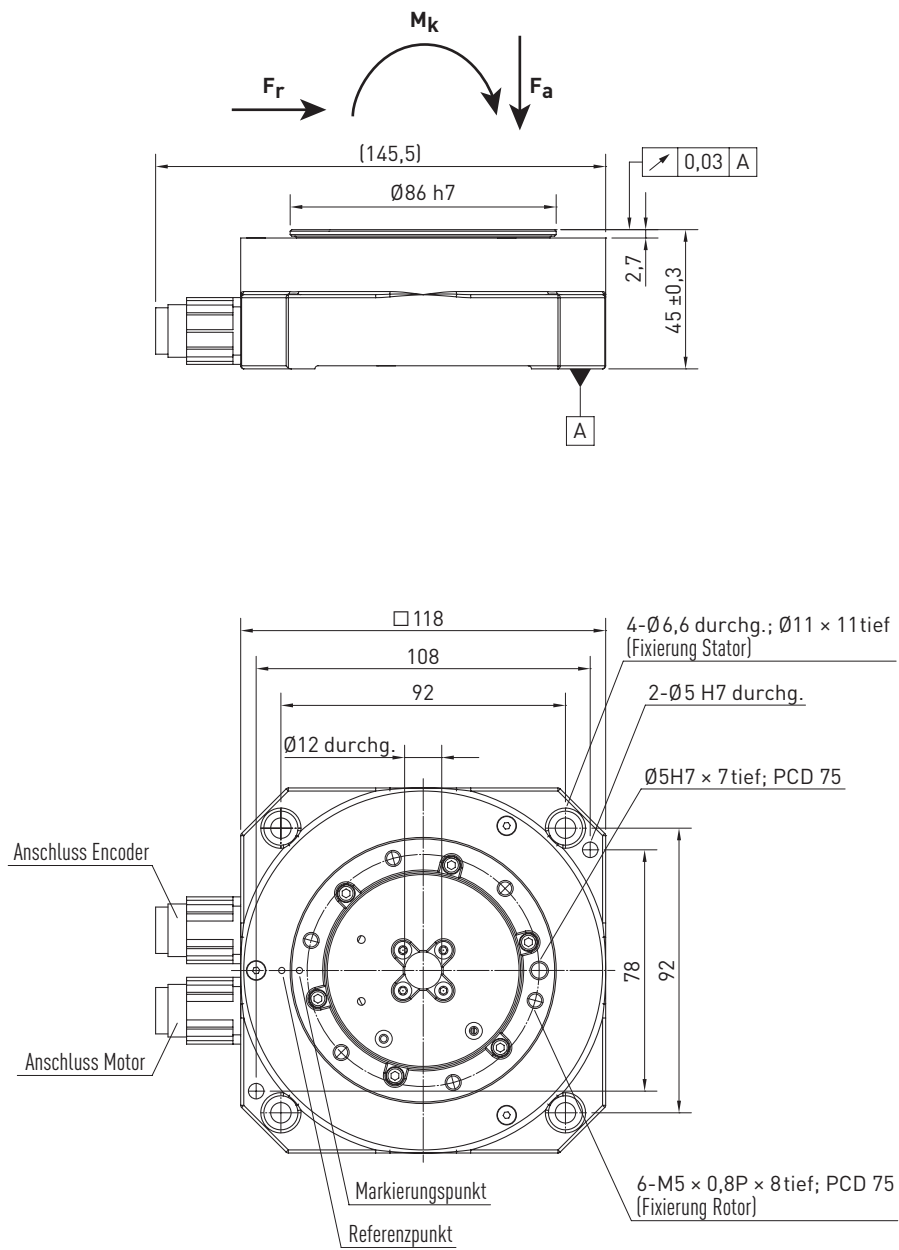
- 2.048 Striche/Umdrehung
- Indexmarke
- Signalausgang sin/cos 1 V_{SS}

Rundtische

HIWIN-Rundtische DMN

Abmessungen DMN42

(Werte siehe Tabelle 4.1)



4.3.2 Spezifikationen Rundtische DMN71

Drehmoment-Drehzahl-Diagramm (Zwischenkreisspannung: 320/560 VDC)

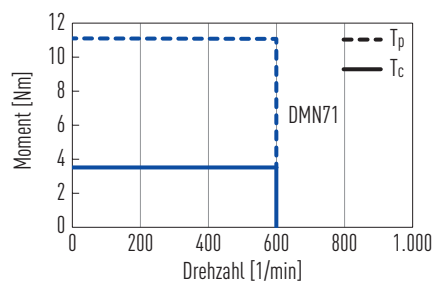


Tabelle 4.2 Technische Daten DMN71

	Symbol	Einheit	DMN71
Technische Daten Rundtisch			
Spitzenmoment (für 1 Sek.)	T_p	Nm	11,1
Dauermoment	T_c	Nm	3,7
Stillstandsmoment	T_s	Nm	2,59
Trägheitsmoment der rotierenden Teile	J	kgm ²	0,008
Gewicht	M_m	kg	3,5
Max. Axiallast	F_a	N	1.000
Max. Radiallast	F_r	N	1.000
Max. Kippmoment	M_k	Nm	50
Nenn Drehzahl (bei 400 VAC)	n	1/min	600
Genauigkeit		arcsec	± 45
Wiederholgenauigkeit		arcsec	± 2,5
Rundlauffehler		mm	0,03
Planlauffehler		mm	0,03
Höhe	H	mm	50
Schutzklasse			IP40
Technische Daten Motor			
Spitzenstrom (für 1 Sek.)	I_p	A_{eff}	10,2
Dauerstrom	I_c	A_{eff}	3,4
Motorkonstante	K_m	Nm/√W	0,6
Wicklungswiderstand ¹⁾	R_{25}	Ω	2,55
Motorinduktivität ¹⁾	L	mH	9,02
Elektrische Zeitkonstante	T_e	ms	3,5
Drehmomentkonstante	K_t	Nm/A _{eff}	1,09
Spannungskonstante	K_u	V _{eff} /rad/s	0,63
Polanzahl	2p		16
Thermischer Widerstand	R_{th}	°C/W	1,7
Thermische Zeitkonstante	T_{th}	s	1.420
Thermoschutz			PTC SNM 100
Max. Zwischenkreisspannung		V	600

Alle Werte ± 10 % bei 25 °C Umgebungstemperatur

¹⁾ Gemessen zwischen Phase-Phase

Technische Daten Encoder (optisch, inkremental)

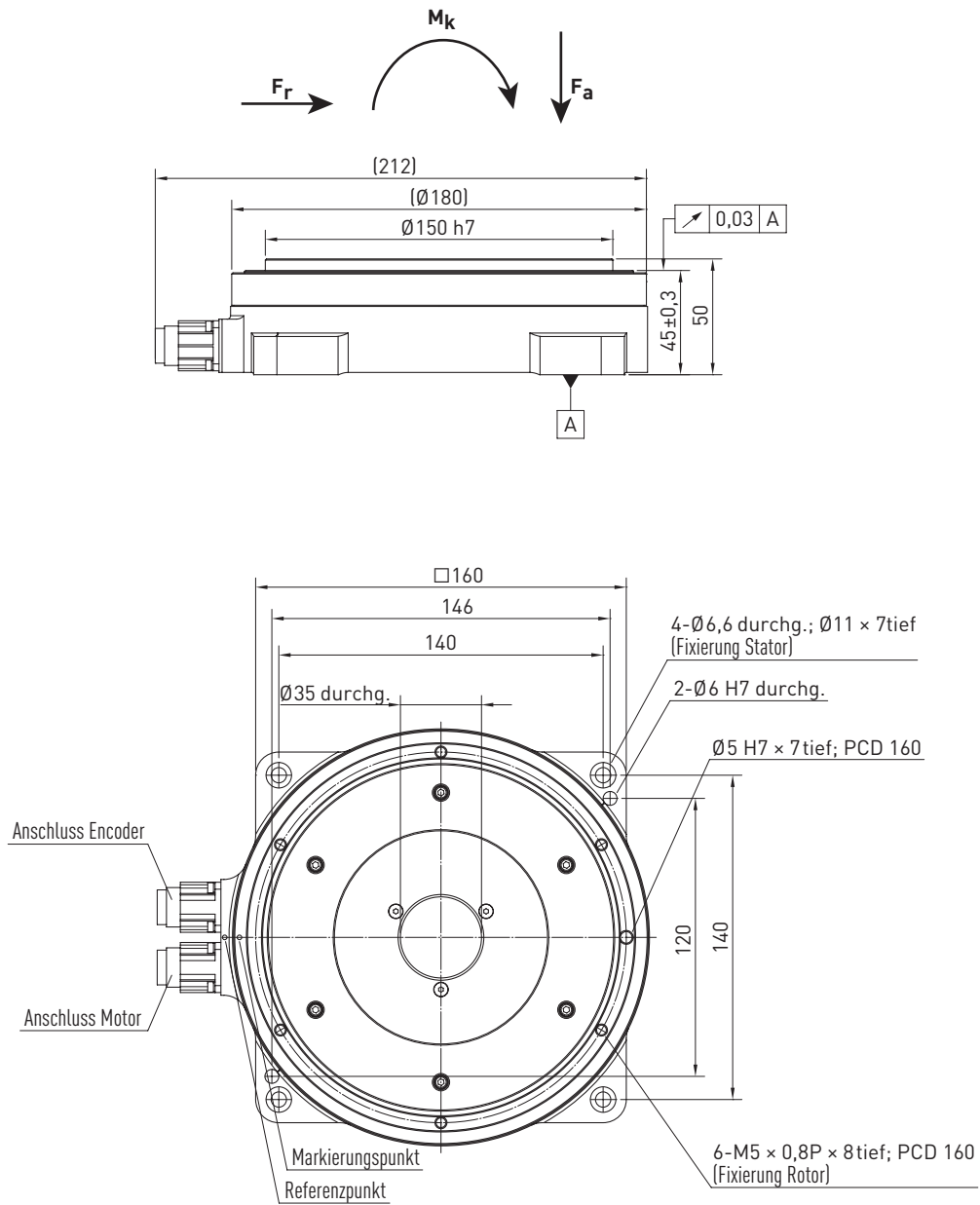
- 2.048 Striche/Umdrehung
- Indexmarke
- Signalausgang sin/cos 1 V_{SS}

Rundtische

HIWIN-Rundtische DMN

Abmessungen DMN71

(Werte siehe Tabelle 4.2)



4.3.3 Spezifikationen Rundtische DMN93

Drehmoment-Drehzahl-Diagramm (Zwischenkreisspannung: 320/560 VDC)

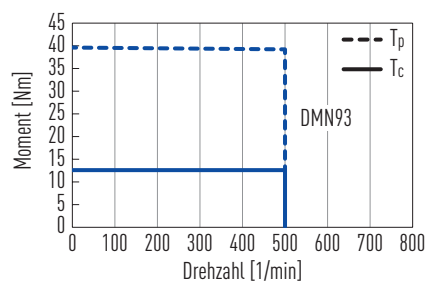


Tabelle 4.3 Technische Daten DMN93

	Symbol	Einheit	DMN93
Technische Daten Rundtisch			
Spitzenmoment (für 1 Sek.)	T_p	Nm	39,6
Dauermoment	T_c	Nm	13,2
Stillstandsmoment	T_s	Nm	9,24
Trägheitsmoment der rotierenden Teile	J	kgm ²	0,012
Gewicht	M_m	kg	7,5
Max. Axiallast	F_a	N	1.000
Max. Radiallast	F_r	N	1.000
Max. Kippmoment	M_k	Nm	50
Nenn Drehzahl (bei 400 VAC)	n	1/min	500
Genauigkeit		arcsec	± 45
Wiederholgenauigkeit		arcsec	± 2,5
Rundlauffehler		mm	0,03
Planlauffehler		mm	0,03
Höhe	H	mm	55
Schutzklasse			IP40
Technische Daten Motor			
Spitzenstrom (für 1 Sek.)	I_p	A_{eff}	10,2
Dauerstrom	I_c	A_{eff}	3,4
Motorkonstante	K_m	Nm/√W	1,5
Wicklungswiderstand ¹⁾	R_{25}	Ω	4,3
Motorinduktivität ¹⁾	L	mH	23,2
Elektrische Zeitkonstante	T_e	ms	5,4
Drehmomentkonstante	K_t	Nm/ A_{eff}	3,9
Spannungskonstante	K_u	$V_{eff}/(\text{rad/s})$	2,25
Polanzahl	2p		22
Thermischer Widerstand	R_{th}	°C/W	1,01
Thermische Zeitkonstante	T_{th}	s	1.700
Thermoschutz			PTC SNM 100
Max. Zwischenkreisspannung		V	600

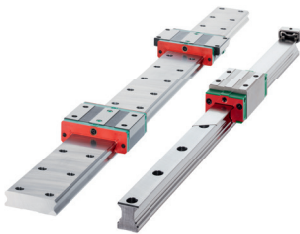
Alle Werte ± 10 % bei 25 °C Umgebungstemperatur

¹⁾ Gemessen zwischen Phase-Phase

Technische Daten Encoder (optisch, inkremental)

- 3.600 Striche/Umdrehung
- Indexmarke
- Signalausgang sin/cos 1 V_{SS}

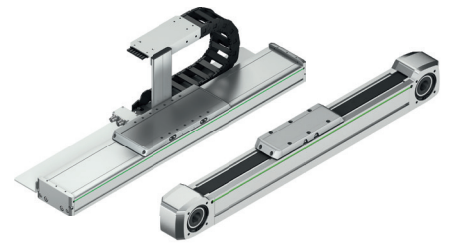
Wir bewegen.



Profilschienenführungen



Kugelgewindetriebe



Linearachsen



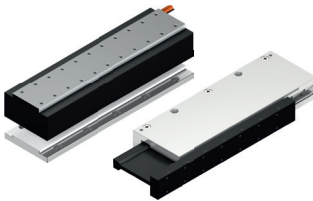
Linearachs-Systeme



Torquemotoren



Roboter



Linearmotoren



Rundtische



Antriebsverstärker
und Servomotoren

Deutschland

HIWIN GmbH
Brücklesbünd 1
D-77654 Offenburg
Telefon +49 (0) 7 81 9 32 78 - 0
Fax +49 (0) 7 81 9 32 78 - 90
info@hiwin.de
www.hiwin.de

Taiwan

Headquarters
HIWIN Technologies Corp.
No. 7, Jingke Road
Taichung Precision Machinery Park
Taichung 40852, Taiwan
Telefon +886-4-2359-4510
Fax +886-4-2359-4420
business@hiwin.tw
www.hiwin.tw

Taiwan

Headquarters
HIWIN Mikrosystem Corp.
No. 6, Jingke Central Road
Taichung Precision Machinery Park
Taichung 40852, Taiwan
Telefon +886-4-2355-0110
Fax +886-4-2355-0123
business@hiwinmikro.tw
www.hiwinmikro.tw

Frankreich

HIWIN GmbH
4, Impasse Joffre
F-67202 Wolfisheim
Telefon +33 (0) 3 88 28 84 80
info@hiwin.fr
www.hiwin.fr

Italien

HIWIN Srl
Via Pitagora 4
I-20861 Brugherio (MB)
Telefon +39 039 287 61 68
Fax +39 039 287 43 73
info@hiwin.it
www.hiwin.it

Polen

HIWIN GmbH
ul. Puławska 405a
PL-02-801 Warszawa
Telefon +48 22 544 07 07
Fax +48 22 544 07 08
info@hiwin.pl
www.hiwin.pl

Schweiz

HIWIN Schweiz GmbH
Eichwiesstrasse 20
CH-8645 Jona
Telefon +41 (0) 55 225 00 25
Fax +41 (0) 55 225 00 20
info@hiwin.ch
www.hiwin.ch

Slowakei

HIWIN s.r.o., o.z.z.o.
Mládežnícka 2101
SK-01701 Považská Bystrica
Telefon +421 424 43 47 77
Fax +421 424 26 23 06
info@hiwin.sk
www.hiwin.sk

Tschechien

HIWIN s.r.o.
Medkova 888/11
CZ-62700 Brno
Telefon +42 05 48 528 238
Fax +42 05 48 220 223
info@hiwin.cz
www.hiwin.cz

Niederlande

HIWIN GmbH
info@hiwin.nl
www.hiwin.nl

Österreich

HIWIN GmbH
info@hiwin.at
www.hiwin.at

Rumänien

HIWIN GmbH
info@hiwin.ro
www.hiwin.ro

Slowenien

HIWIN GmbH
info@hiwin.si
www.hiwin.si

Ungarn

HIWIN GmbH
info@hiwin.hu
www.hiwin.hu

China

HIWIN Corp.
www.hiwin.cn

Japan

HIWIN Corp.
mail@hiwin.co.jp
www.hiwin.co.jp

USA

HIWIN Corp.
info@hiwin.com
www.hiwin.com

Korea

HIWIN Corp.
www.hiwin.kr

Singapur

HIWIN Corp.
www.hiwin.sg