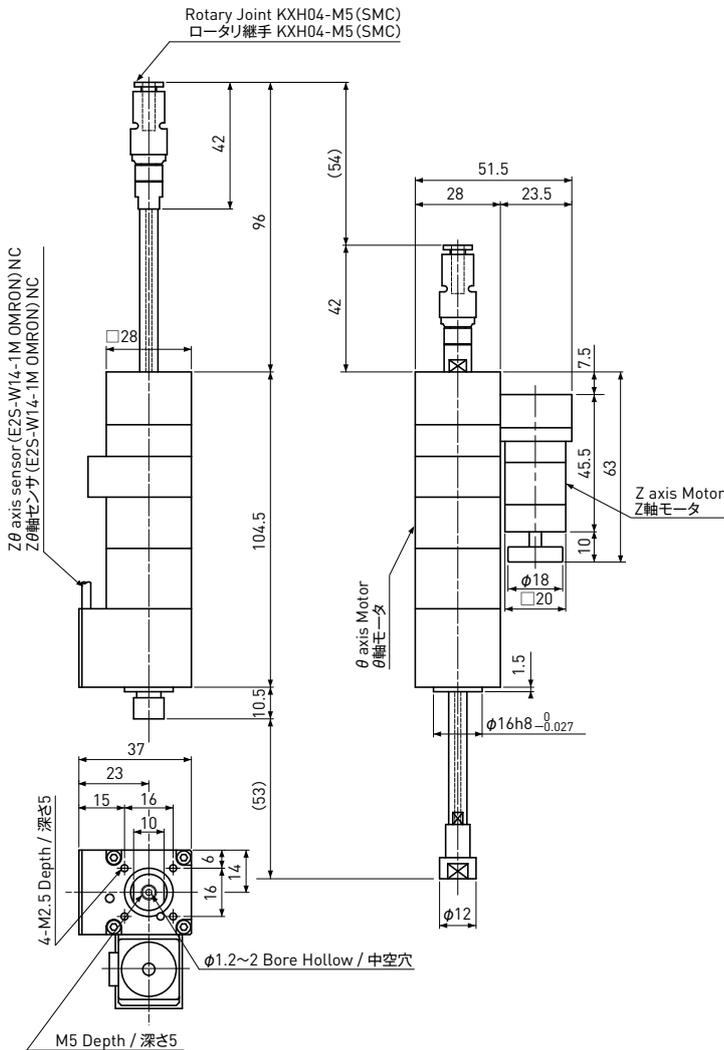


DDA VZ 28-G 10 050 HB N

□20/28 2-phase Stepping Motor(2相ステッピングモータ)
Lead(リード)10mm Travel(ストローク)50mm



Parts List 主要構成部品	
Motor モータ	Z □20 Stepping Motor 0.5A/phase □20 ステッピングモータ 0.5A/相
	θ □28 Hollow Stepping Motor 0.67A/phase □28 中空ステッピングモータ 0.67A/相
Drive Screw 駆動ねじ	Ball Screw φ6 (Lead 10mm) ボールねじ φ6 (リード 10mm)
Sliding Guide 案内機構	Ball Spline φ6mm ボールスプライン φ6mm
Sensor (Linear, Rotary) センサ (直動、回転)	Proximity Sensor E2S-W14-1M(OMRON) 近接センサ E2S-W14-1M(オムロン)

Z-axis Motor/Z軸モータ

A	Black(黒)
Ā	Green(緑)
B	Red(赤)
B̄	Blue(青)

UL3265,AWG26(310mm)

θ-axis Motor/θ軸モータ

A	Black(黒)
Ā	Green(緑)
B	Red(赤)
B̄	Blue(青)

UL1061,AWG24(310mm)

Sensor(Z, θ-axis)/センサ(Z, θ軸)

+12~24V	Brown(茶)
LS	Black(黒)
GND	Blue(青)

1000mm

●仕様 / Specifications

※下記は参考値です。詳細は仕様図にて提示致します。

※The numbers in table below are reference. Detail dimensions will be provided by drawing.

Items 項目	Z Axis Z軸	θ Axis θ軸
Movable Range 動作範囲	50mm	± 360°
Repeatability 繰り返し位置決め精度	±0.020mm	±0.03°
Resolution 分解能	25μm (Full Step / フルステップ)	1.8° (Full Step / フルステップ)
Maximum Speed 最高速度	200mm / sec	1080° / sec
Acceleration & Deceleration time 加減速時間	Min. 0.2sec 0.2sec以上	Min. 0.04sec 0.04sec以上
Reference Thrust Force 参考推力	5N	—
Maximun Permissible Moment 最大許容慣性モーメント	—	0.15×10 ⁻⁴ kg·m ² (※)
Reduction ratio 減速比	1/2	—
Mass 質量	410g	
Operating Temperature 使用温度範囲	0~40°C (No Condensation) 0~40°C (結露なきこと)	

Reference of Moment of Inertia 負荷モーメント目安		
Dia. / 径	Height / 高さ	
	Aluminum アルミ材	Steel 鉄材
φ20mm	340mm(300g)	120mm(300g)
φ30mm	65mm(130g)	25mm(130g)
φ40mm	20mm(75g)	7.5mm(75g)

注意事項

- Z軸にブレーキ機構が付いていません。電源OFF時はZ軸が落下する場合がありますのでご注意ください。
- 「負荷モーメント目安」は理論値となります。ご使用前、実際に負荷するモーメントにて動作確認する事をお奨めします。

Precautions

- The Z-axis does not have brake device. Please be careful when the power supply is switched off in case of Z-axis may free-fall.
- Reference of Moment of Inertia table shows the theoretical values. KSS recommends that you should apply actual moment to the machine and confirm the safety operation before use.

※θ軸最大許容負荷モーメントは「負荷モーメント目安」をご参照ください。

※ For the Maximum Permissible Moment, see "Reference of Moment of Inertia" table above.