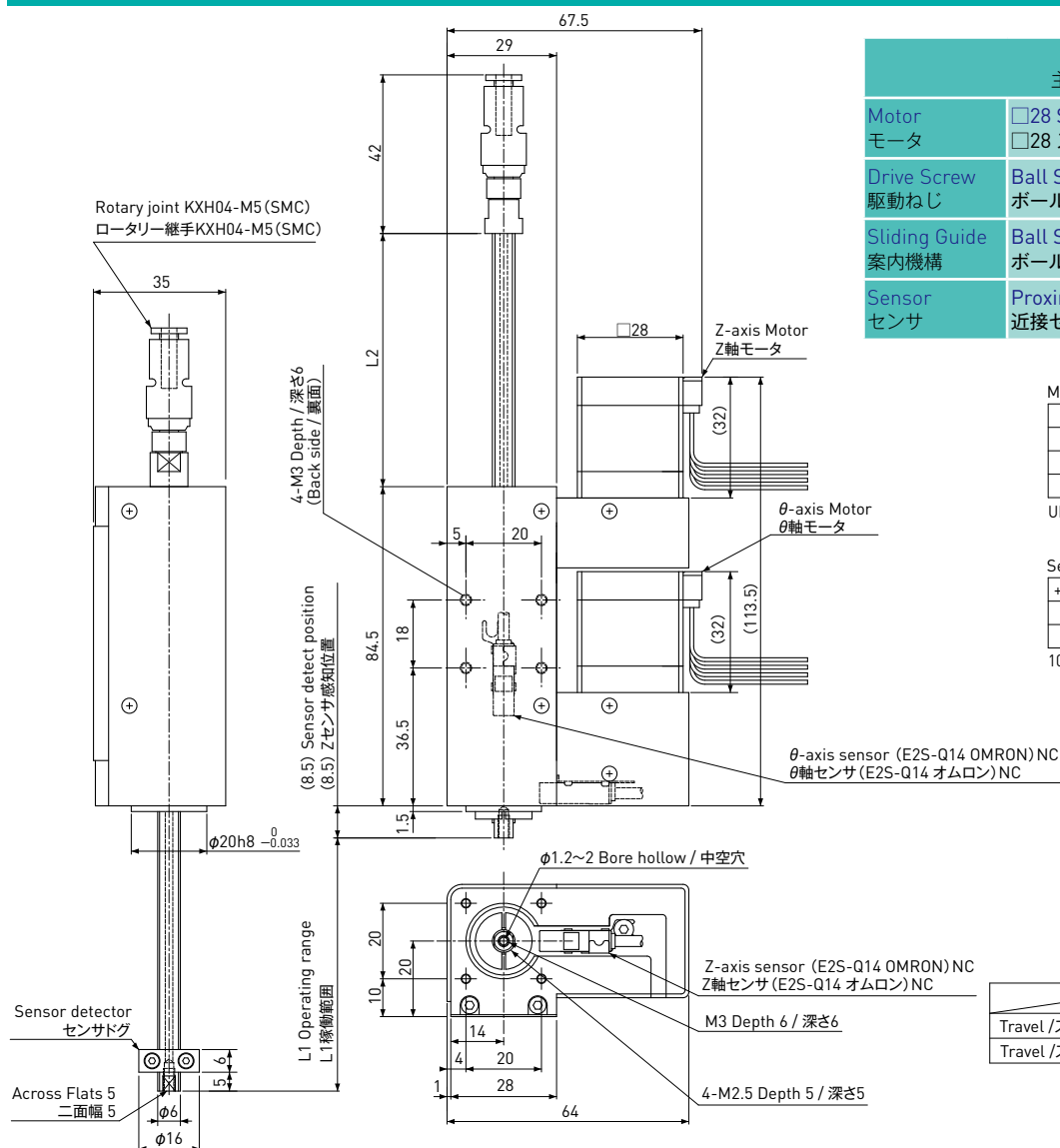


BD VZ 06-G 10 050/100 N 02 | □28 2-phase Stepping Motor(2相ステッピングモータ)  
Lead(リード)10mm Travel(ストローク)50/100mm



Parts List 主要構成部品	
Motor モータ	□28 Stepping Motor 1.5A/phase □28 ステッピングモータ 1.5A/相
Drive Screw 駆動ねじ	Ball Screw $\phi 6$ (Lead 10mm) ボールねじ $\phi 6$ (リード 10mm)
Sliding Guide 案内機構	Ball Spline $\phi 6$ mm ボールスプライン $\phi 6$ mm
Sensor センサ	Proximity Sensor E2S-Q14 (OMRON) 近接センサ E2S-Q14(オムロン)

Motor(Z,  $\theta$ -axis)/モータ(Z,  $\theta$ 軸)

A	Black(黒)
$\bar{A}$	Green(緑)
B	Red(赤)
$\bar{B}$	Blue(青)

UL3265,AWG24(600mm)

Sensor(Z,  $\theta$ -axis)/センサ(Z,  $\theta$ 軸)

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

1000mm

	L1	L2
Travel / ストローク 50mm	67	67
Travel / ストローク 100mm	117	117

●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	$\theta$ Axis $\theta$ 軸
Movable Range 動作範囲	50mm / 100mm	$\pm 360^\circ$
Repeatability 繰り返し位置決め精度	$\pm 0.020$ mm	$\pm 0.03^\circ$
Resolution 分解能	25 $\mu$ m (Full Step / フルステップ)	0.9 $^\circ$ (Full Step / フルステップ)
Maximum Speed 最高速度	200mm / sec	1080 $^\circ$ / 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	10N	—
Maximum Permissible Moment 最大許容慣性モーメント	—	$0.5 \times 10^{-4}$ kg $\cdot$ m $^2$ (※)
Reduction ratio 減速比	1/2	1/2
Mass 質量	480g (50 travel) , 490g (100 travel) 480g (50ストローク) , 490g (100ストローク)	
Operating Temperature 使用温度範囲	0~40 $^\circ$ C (No Condensation) 0~40 $^\circ$ 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
$\phi 30$ mm	225mm(445g)	80mm(445g)
$\phi 40$ mm	71mm(250g)	25mm(250g)
$\phi 50$ mm	29mm(160g)	10mm(160g)

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.

※  $\theta$ 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.