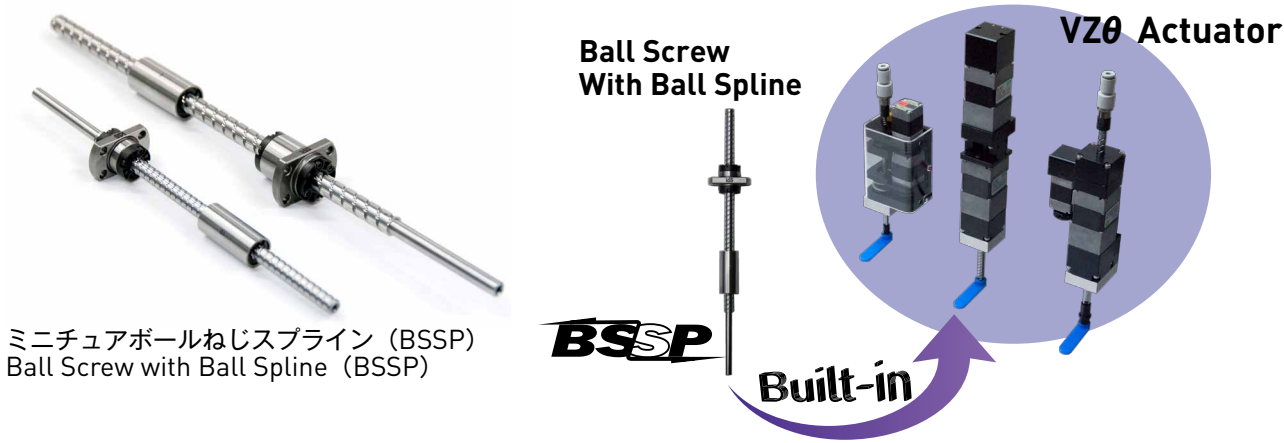


VZθアクチュエータ編
VZθ Actuator

VZθ シリーズ
VZθ Series

KSSミニチュアボールねじスプライン(BSSP)を応用し、直動(Z)、回転(θ)、吸着(Vacuum)の3つの機能を1つの製品で実現したユニット商品です。
The brand new products which applied the KSS miniature Ball Screw with Ball Spline (BSSP), and realized three functions, linear motion(Z), rotary motion(θ), and vacuum(V), with one product.



●種類と特長 / Types and Features

KSS VZθアクチュエータは、ダイレクトドライブ型、ハイブリッドドライブ型、ベルトドライブ型(高速タイプ含む)の3タイプを用意しています。それぞれ用途や仕様に応じて使い分けが可能です。
KSS provides 3-types of VZθ Actuator, which are Direct Drive type, Hybrid Drive type, and Belt-Drive type including high speed type. It is possible to select one of them according to your specifications or application.



ダイレクトドライブ型
Direct Drive type



ハイブリッドドライブ型
Hybrid Drive type



ベルトドライブ型
Belt Drive type

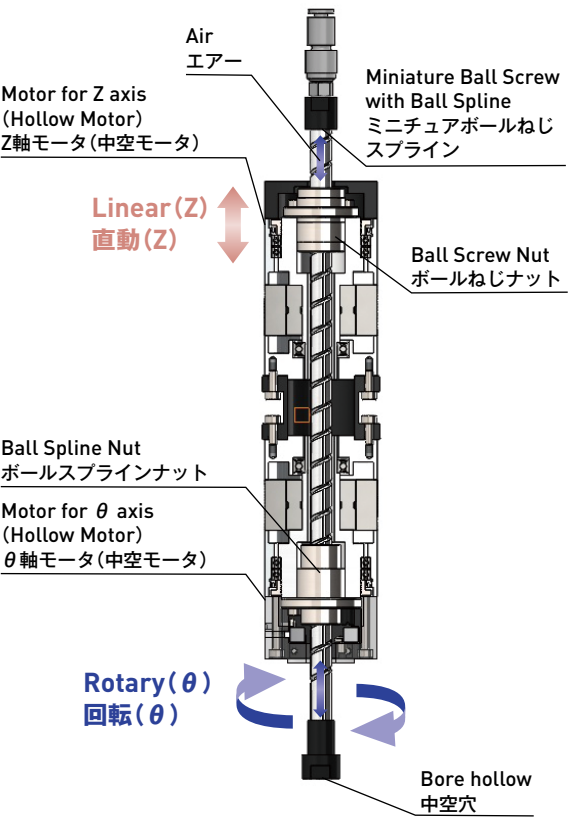
●仕様 / Specifications

Model / 種類	Shaft dia. 軸径 (mm)	Lead ねじリード (mm)	Travel ストローク (mm)	Max. Speed(Z) 最高速度(Z) (mm/sec)	Max. speed(θ) 最高速度(θ) (rev/sec)	Thrust Force 推力 (N)	Max. Permissible Moment 最大許容慣性モーメント (kg・m ²)
Direct Drive type ダイレクトドライブ型	φ6	10	50	120	3	5	0.15×10 ⁻⁴
	φ8	10	50	200	3	25	0.15×10 ⁻³
Hybrid Drive type ハイブリッドドライブ型	φ6	10	60	200	3	5	0.15×10 ⁻⁴
Belt-Drive type ベルトドライブ型	φ4	4	60	80	3	5	0.8×10 ⁻⁵
	φ6	10	60,120	200	3	10	0.4×10 ⁻⁴
	φ8	10	120	200	3	15	0.1×10 ⁻³
Belt-Drive High speed type ベルトドライブ高速タイプ型	φ6	10	80	500	25	3	0.15×10 ⁻⁴

●構造 / Structures

【ダイレクトドライブ型 / Direct Drive type】

中空モータでボールねじ、ボールスプラインナットを直接駆動することでスリムな形状を実現しています。
Slim form is realized by driving a Ball Screw and a Ball Spline Nut directly bult in a Hollow Motor.



-動作原理-

直動(Z)

Z軸モータを駆動しボールねじナットを回転させる事で直動します。この時ボールスプラインナットはねじ軸の回り止めと案内機構の役割を果たします。

回転(θ)

ボールねじナットとボールスプラインナットを同時に同方向へ回転させることで、出力軸の上下動なしで回転します。

吸着(V)

ねじ軸に設けられた中空穴を利用して正圧、負圧を供給できます。

-Principle of operation-

Linear motion (Z)

Linear motion by driving a Z-axis Motor and rotating the Ball Screw Nut. At this time, the Ball Spline Nut plays a role of anti-rotating device and slide guide of a Screw Shaft.

Rotary Motion (θ)

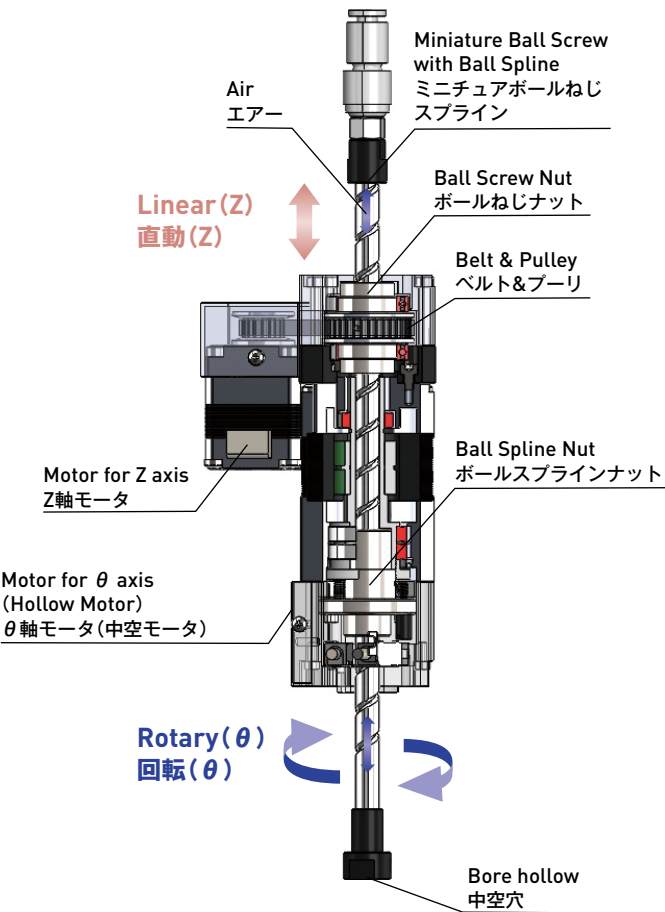
Turn the Ball Screw Nut and Ball Spline Nut at the same time, same speed and direction, the Shaft rotates without moving up & down.

Vacuum (V)

Bore Hollow can be multi uses.
For example vacuum and blow function.

【ハイブリッドドライブ型 / Hybrid Drive type】

中空モータでのダイレクトドライブに加え、中実モータとベルトによる駆動の組合せで長手方向のコンパクト化を実現しています。
Combination of the Hollow Motor and Normal Motor gives dramatically short length of Actuator Body.



-動作原理-

直動(Z)

Z軸モータを駆動しベルト、プーリ機構でボールねじナットを回転させることで直動します。この時ボールスプラインナットは、ねじ軸の回り止めと案内機構の役割を果たします。

回転(θ)

ボールねじナットとボールスプラインナットを同時に同方向へ回転させる事で、出力軸の上下動なしで回転します。

吸着(V)

ねじ軸に設けられた中空穴を利用して正圧、負圧を供給できます。

-Principle of operation-

Linear motion (Z)

For linear motion, drive the Ball Screw Nut by Z-axis Motor through the Belt & Pulley. In this case, Ball Spline Nut plays a role of slide guide & anti-rotating device.

Rotary Motion (θ)

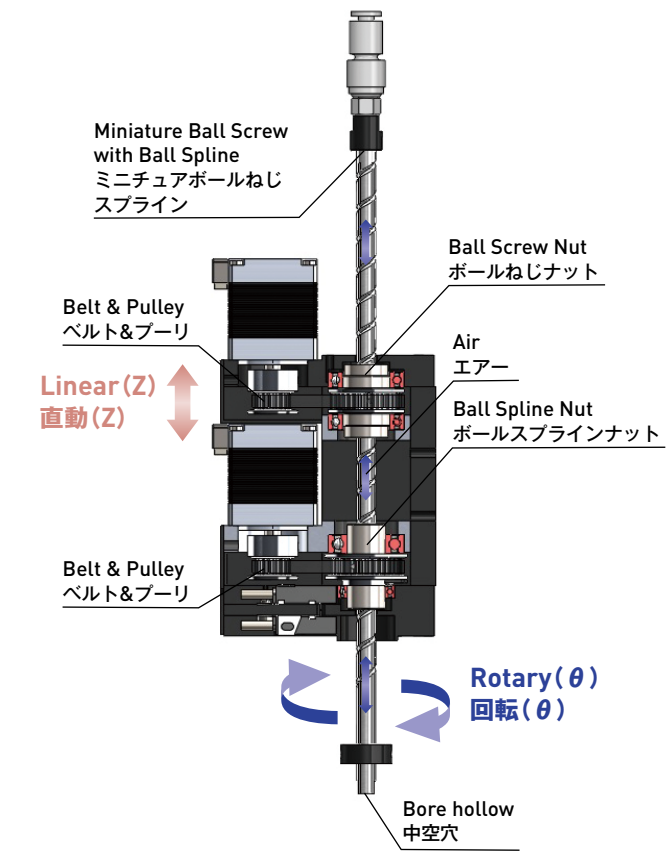
Turn the Ball Screw Nut and Ball Spline Nut at the same time, same speed and direction, the Shaft rotates without moving up & down.

Vacuum (V)

Bore Hollow can be multi uses.
For example vacuum and blow function.

【ベルトドライブ型 / Belt Drive type】

ベルトドライブとすることでモータの汎用性を活かし、様々なオプションに対応できます。
Wide variety of Motor can be set on this Actuator.
This means various options are available based on Motor Specifications.



-動作原理-

直動(Z)

Z軸モータを駆動しベルト、プーリ機構でボールねじナットを回転させることで直動します。この時ボールねじスプラインナットは、ねじ軸の回り止めと案内機構の役割を果たします。

回転(θ)

ボールねじナットとボールスプラインナットを同時に同方向へ回転させることで、出力軸の上下動なしで回転します。

吸着(V)

ねじ軸に設けられた中空穴を利用して正圧、負圧を供給できます。

-Principle of operation-

Linear motion (Z)

For linear motion, drive the Ball Screw Nut by Z-axis Motor through the Belt & Pulley. In this case, Ball Spline Nut plays a role of slide guide & anti-rotating device.

Rotary Motion (θ)

Turn the Ball Screw Nut and Ball Spline Nut at the same time, same speed and direction, the Shaft rotates without moving up & down.

Vacuum (V)

Bore Hollow can be multi uses.
For example vacuum and blow function.

●呼び番号 / Model number notation

【ダイレクトドライブ型 / Direct Drive type ハイブリッドドライブ型 / Hybrid Drive type】

DD **VZ** **42** - **G** **05** - **050** **N** **XXX**

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

- ①シリーズ記号
DD：ダイレクトドライブ型
HD：ハイブリッドドライブ型
- ②アクチュエータ種別記号
VZ：VZθアクチュエータ
- ③モータサイズ
42：□42ステップモータ
28：□28ステップモータ
- ④送りねじ種別
G：精密ボールねじ+ボールスプライン
- ⑤リード / ピッチ (mm)：05は5mmを表す
- ⑥ストローク (mm)：050は50mmを表す
- ⑦コネクタタイプ
N：バラ線
E：EIコネクタ (TE Connectivity製)
- ⑧追番号

- ①Series No.
DD：Direct Drive type
HD：Hybrid Drive type
- ②Actuator type
VZ：VZθ (VZ-theta) Actuator
- ③Motor size
42：NEMA 17 Stepping Motor
28：NEMA 11 Stepping Motor
- ④Lead Screw / Ball Screw type
G：Precision Ball Screw+Ball Spline
- ⑤Lead / Pitch (mm)：05 means 5mm
- ⑥Travel (mm)：050 means 50mm
- ⑦Connector type
N：No connector (Bare)
E：EI connector (TE Connectivity)
- ⑧Extra notation

【ベルトドライブ型 / Belt Drive type】

BD **VZ** **06** - **G** **10** - **050** **N** **01** **XXX**

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨

- ①シリーズ記号
BD：ベルトドライブアクチュエータシリーズ
- ②アクチュエータ種別記号
VZ：VZθアクチュエータ
- ③ねじ軸呼び外径：06は6mmを表す
- ④送りねじ種別
G：精密ボールねじ+ボールスプライン
- ⑤リード / ピッチ (mm)：10は10mmを表す
- ⑥ストローク (mm)：050は50mmを表す
- ⑦コネクタタイプ
N：バラ線
E：EIコネクタ (TE Connectivity製)
- ⑧モータ識別記号
01：□25 2相ステッピングモータ
02：□28 2相ステッピングモータ
03：□35 2相ステッピングモータ
- ⑨追番号

- ①Series No.
BD：Belt Drive Actuator Series
- ②Actuator type
VZ：VZθ (VZ-theta) Actuator
- ③Shaft Nominal diameter：06 means 6mm
- ④Lead Screw / Ball Screw type
G：Precision Ball Screw+Ball Spline
- ⑤Lead / Pitch (mm)：10 means 10mm
- ⑥Travel (mm)：050 means 50mm
- ⑦Connector type
N：No connector (Bare)
E：EI connector (TE Connectivity)
- ⑧Motor type
01：NEMA 10 Stepping Motor
02：NEMA 11 Stepping Motor
03：NEMA 14 Stepping Motor
- ⑨Extra notation

【高速タイプベルトドライブ型 / High Speed Belt Drive type】

高速タイプベルトドライブ及びカタログ仕様、形状より大幅な変更を伴うカスタマイズの場合は呼び番号体系が以下のようになります。
The model number nomination is as follows for High Speed Belt Drive type or custom design products which specifications and dimension significantly change from Catalogue.

DD **28** - **G** **100** **100** **N2** **K** **2** **E** - **B**

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

- ①アクチュエータ種別
DD：ダイレクトドライブ型
HD：ハイブリッドドライブ型
BD：ベルトドライブ型
- ②モータサイズ
25：□25 28：□28
35：□35 42：□42
- ③送りねじ種別
G：精密ボールねじ
- ④リード / ピッチ (mm)：100は10mmを表す
- ⑤ストローク (mm)：100は100mmを表す
- ⑥モータ種別
N2：2相ステッピングモータ
N5：5相ステッピングモータ
NE：エンコーダ付きステッピングモータ
NS：サーボモータ
- ⑦センサ種別
F：フォトマイクロ L：リミットスイッチ
K：近接 Z：磁気
- ⑧センサ数
1：1個 2：2個
- ⑨コネクタタイプ
H：ヒロセ
E：EI (TE Connectivity製)
N：バラ線
- ⑩その他
B：電磁ブレーキ C：クリーン仕様 V：吸着
()：モータ位相角度

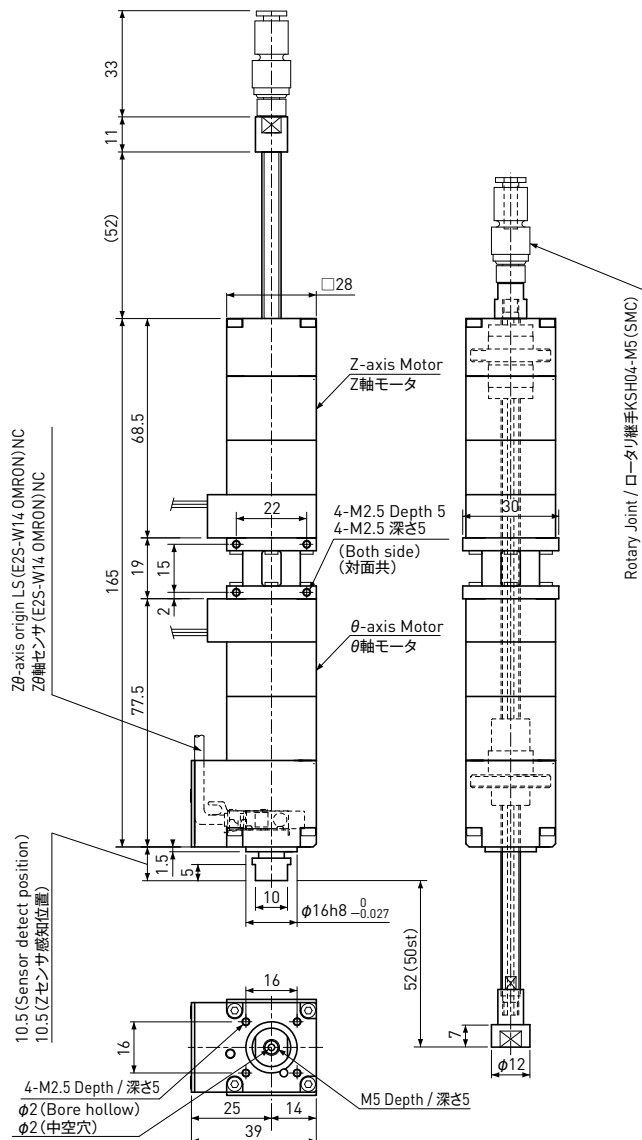
- ①Actuator type
DD：Direct Drive Actuator Series
HD：Hybrid Drive Actuator Series
BD：Belt Drive Actuator Series
- ②Motor Frame size
25：NEMA 10 28：NEMA 11
35：NEMA 14 42：NEMA 17
- ③Lead Screw / Ball Screw type
G：Precision Ball Screw
- ④Lead / Pitch (mm)：100 means 10mm
- ⑤Travel (mm)：100 means 100mm
- ⑥Motor type
N2：2-phase stepping motor
N5：5-phase stepping motor
NE：Stepping motor with Encoder
NS：Servo motor
- ⑦Sensor type
F：Photo-Micro L：Limit Switch
K：Proximity Z：Magnetic
- ⑧Number of Sensor
1：1 sensor 2：2 sensors
- ⑨Connector type
H：HIROSE
E：EI (TE Connectivity)
N：No connector (Bare)
- ⑩Option
B：Electro Magnetic Brake
C：for Clean room V：Vacuum
()：Motor position represented by degree

Standard style of VZθ DD series
標準形状 VZθ DDシリーズ

Direct Drive type
ダイレクトドライブタイプ

DDVZ28 - G10 - 050 N

□28 / NEMA 11 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	NEMA 11 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 $\phi 6$ (Lead 10mm) ボールねじ $\phi 6$ (リード 10mm)
Sliding Guide 案内機構	Ball Spline $\phi 6mm$ ボールスプライン $\phi 6mm$
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)

Motor(Z, θ -axis)/モータ(Z, θ 軸)

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

UL1061,AWG24 (300mm)

Sensor(Z, θ -axis)/センサ(Z, θ 軸)

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

1000mm

※The numbers in table below are reference. Detail dimmensions will be provided by drawing.
※下記は参考値です。詳細は仕様図にて提示致します。

●仕様 / Specifications

Items 項目	Z Axis Z軸	θ Axis θ 軸
Movable Range 動作範囲	50mm	$\pm 360^\circ$
Repeatability 繰り返し位置決め精度	$\pm 0.010\text{mm}$	$\pm 0.03^\circ$
Resolution 分解能	$50\mu\text{m}$ (Full Step / フルスステップ)	1.8° (Full Step / フルスステップ)
Maximum Speed 最高速度	120mm / sec	3 rev / sec
Maximum acceleration 最大加速度	0.6 m/sec^2	$150\pi\text{ rad/sec}^2$
Reference Thrust Force 参考推力	5N	—
Maximun Permissible Moment 最大許容慣性モーメント	—	$0.15 \times 10^{-4}\text{kg}\cdot\text{m}^2$ (※1)
Mass 質量	540g	
Operating Temperature 使用温度範囲	0~40°C (No Condensation) 0~40°C (結露なきこと)	

※1 For the Maximum Permissible Moment, see "Reference of Moment of Inertia" table above.
 ※2 For the technical information, see "Actuator Technical Description".
 ※1 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。
 ※2 技術データについては、アクチュエータ技術解説をご参照ください。

Precautions

- 1) The Z-axis does not have brake device. Please be careful when the power supply is switched off in case Z-axis may free-fall.
- 2) 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.

注意事項

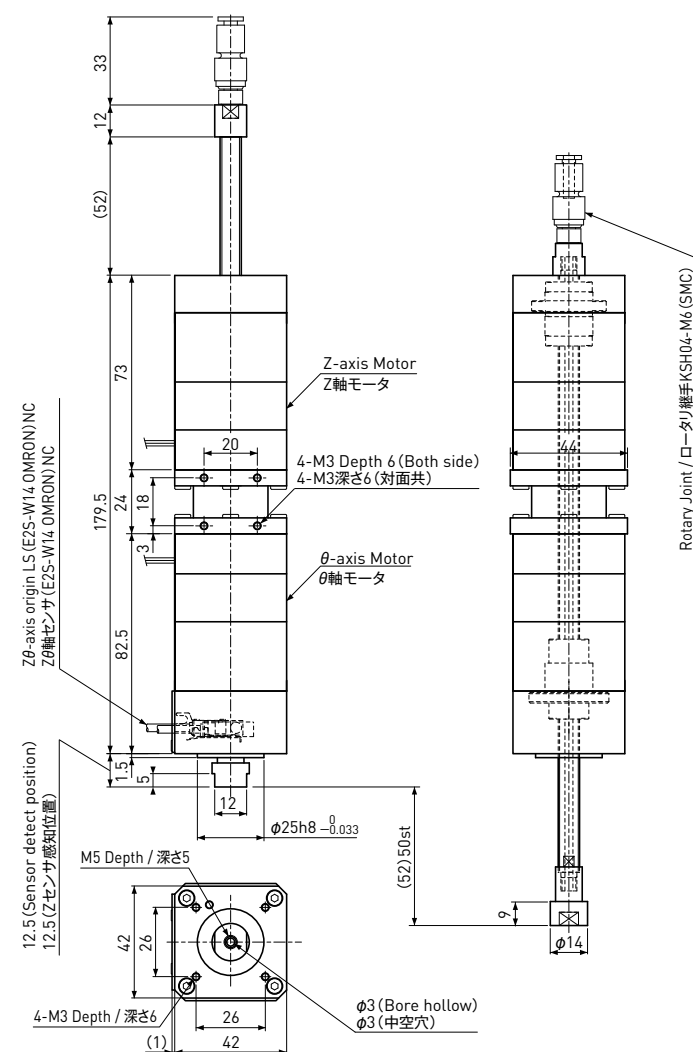
- 1) Z軸にブレーキ機構が付いていません。
電源OFF時はZ軸が落下する場合がありますのでご注意ください。
- 2) 「負荷モーメント目安」は理論値となります。
ご使用前、実際に負荷するモーメントにて動作確認する事をお奨めします。

Standard style of VZθ DD series
標準形状 VZθ DDシリーズ

Direct Drive type
ダイレクトドライブタイプ

DDVZ42 - G10 - 050 N

□42 / NEMA 17 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	NEMA 17 Hollow Stepping Motor 1.2A/phase □42 中空ステッピングモータ 1.2A/相
Drive Screw 駆動ねじ	Ball Screw $\phi 8$ (Lead 10mm) ボールねじ $\phi 8$ (リード 10mm)
Sliding Guide 案内機構	Ball Spline $\phi 8\text{mm}$ ボールスプライン $\phi 8\text{mm}$
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)

Motor(Z, θ -axis)/モータ(Z, θ 軸)

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

UL1061,AWG24(300mm)

Sensor(Z, θ -axis)/センサ(Z, θ 軸)	
+12~24V	Brown(茶)
LS	Black(黒)
GND	Blue(青)

1000mm

※The numbers in table below are reference. Detail dimmensions will be provided by drawing
※下記は参考値です。詳細は仕様図にて提示致します。

●仕様 / Specifications

Items 項目	Z Axis Z軸	θ Axis θ 軸
Movable Range 動作範囲	50mm	$\pm 360^\circ$
Repeatability 繰り返し位置決め精度	$\pm 0.010\text{mm}$	$\pm 0.03^\circ$
Resolution 分解能	50 μm (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	3 rev / sec
Maximum acceleration 最大加速度	1 m/sec ²	150 π rad/sec ²
Reference Thrust Force 参考推力	25N	—
Maximun Permissible Moment 最大許容慣性モーメント	—	0.15 $\times 10^{-3}\text{kg}\cdot\text{m}^2$ (※1)
Mass 質量	1150g	
Operating Temperature 使用温度範囲	0~40°C (No Condensation) 0~40°C (結露なきこと)	

※1 For the Maximum Permissible Moment, see "Reference of Moment of Inertia" table above.
 ※2 For the technical information, see "Actuator Technical Description".

※1 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。
 ※2 技術データについては、アクチュエータ技術解説をご参照ください。

Precautions

- 1) The Z-axis does not have brake device. Please be careful when the power supply is switched off in case Z-axis may free-fall.
- 2) 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.

注意事項

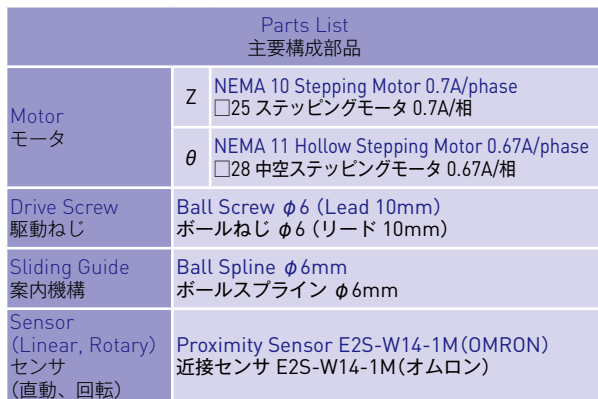
- 1) Z軸にブレーキ機構が付いていません。
電源OFF時はZ軸が落下する場合がありますのでご注意ください。
- 2) 「負荷モーメント目安」は理論値となります。
ご使用前、実際に負荷するモーメントにて動作確認する事をお奨めします。

Hybrid type
ハイブリッドドライブタイプ

Belt Drive type
ベルトドライブタイプ

□25/28 (NEMA10/11) 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) 60mm

□25/NEMA 10 2-phase Stepping Motor(2相ステッピングモータ)
Lead(リード) 4mm Travel(ストローク) 60mm



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

UL1061,AWG24(300mm)

Sensor(Z, θ -axis)/センサ(Z, θ 軸)

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

1000mm



Motor (Z, θ -axis) / モータ (Z, θ 軸)

A	Red (赤)
\bar{A}	Yellow (黄)
B	Blue (青)
\bar{B}	Orange (橙)

UL1061.AWG26 (300mm)

Sensor(Z, θ -axis)/センサ(Z, θ 軸)

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

1000mm

※The numbers in table below are reference. Detail dimmensions will be provided by drawing.
※下記は参考値です。詳細は仕様図にて提示致します。

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
φ 20mm	340mm(300g)	120mm(300g)
φ 30mm	65mm(130g)	25mm(130g)
φ 40mm	20mm(75g)	7.5mm(75g)

- 1) 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.
- 2) 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.

- 1) 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。
- 2) 「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。

※The numbers in table below are reference. Detail dimmensions will be provided by drawing.
※下記は参考値です。詳細は仕様図にて提示致します。

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
φ 20mm	180mm(160g)	64mm(160g)
φ 30mm	36mm(70g)	12.5mm(70g)
φ 40mm	11mm(40g)	4mm(40g)

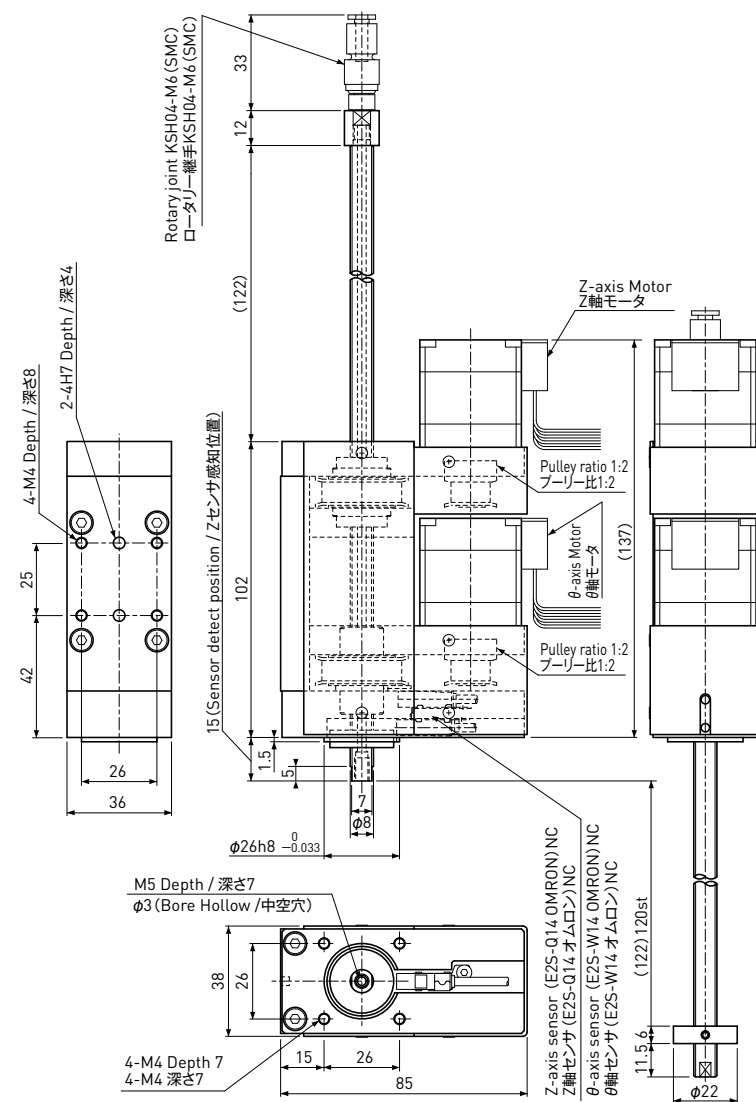
- 1) The Z-axis does not have brake device.
Please be careful when the power supply is switched off in case of Z-axis may free-fall.
- 2) Reference of Moment of Inertia table shows the theoretical values.
KSS recommends that you should apply actual moment to the machine and confirm the safety operation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

- 1) 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。
- 2) 「**負荷モーメント目安**」は理論値となります。
ご使用上、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。

Belt Drive type
ベルトドライブタイプ

Standard style of VZθ BD series
標準形状 VZθ BDシリーズ

BDVZ08 - G10 - 120 N 03 | ☐ 35 / NEMA 14 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) 120mm



Parts List 主要構成部品	
Motor モータ	NEMA 14 Stepping Motor 1.5A/phase □35 ステッピングモータ 1.5A/相
Drive Screw 駆動ねじ	Ball Screw φ8 (Lead 10mm) ボールねじ φ8 (リード 10mm)
Sliding Guide 案内機構	Ball Spline φ8mm ボールスプライン φ8mm
Sensor センサ	Z axis : Proximity Sensor E2S-Q14-1M (OMRON) NC Z軸 : 近接センサE2S-Q14-1M (オムロン) NC θ axis : Proximity Sensor E2S-W14-1M (OMRON) NC θ 軸 : 近接センサE2S-W14-1M (オムロン) NC

Motor(Z, θ -axis)/モータ(Z, θ 軸)

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

UL3265,AWG24 (600mm)

Sensor(Z, θ -axis)/センサ(Z, θ 軸)

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

1000mm

●仕様 / Specifications

Items 項目	Z Axis Z軸	θ Axis θ 軸
Movable Range 動作範囲	120mm	$\pm 360^\circ$
Repeatability 繰り返し位置決め精度	$\pm 0.020\text{mm}$	$\pm 0.03^\circ$
Resolution 分解能	$25\mu\text{m}$ (Full Step / フルステップ)	0.9° (Full Step / フルステップ)
Maximum Speed 最高速度	200mm / sec	3 rev / sec
Maximum acceleration 最大加速度	1 m/sec ²	150π rad/sec ²
Reference Thrust Force 参考推力	15N	—
Maximun Permissible Moment 最大許容慣性モーメント	—	$0.1 \times 10^{-3}\text{kg}\cdot\text{m}^2$ (※1)
Reduction ratio 減速比	1/2	1/2
Mass 質量	1000g	
Operating Temperature 使用温度範囲	0~40℃ (No Condensation) 0~40℃ (結露なきこと)	

※1 For the Maximum Permissible Moment, see “Reference of Moment of Inertia” table above.
 ※2 For the technical information, see “Actuator Technical Description”.

※1 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。
 ※2 技術データについては、アクチュエータ技術解説をご参照ください。

Precautions

- 1) 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.
- 2) 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.

注意事項

- 1) 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。
- 2) 「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。

Belt Drive High Speed type
ベルトドライブ高速タイプ

□28 / NEMA 11 2-phase Stepping-Servo Motor type(2相ステッピングサーボモータタイプ)
Lead(リード) 10mm Travel(ストローク) 80mm



Sensor(Z, θ -axis)/センサ(Z, θ 軸)

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

1000mm

※The numbers in table below are reference. Detail dimmensions will be provided by drawing.
※下記は参考値です。詳細は仕様図にて提示致します。

※1) Travel length(Movable Range) can be changed according to your request.	※1) ストロークは、ご要望に応じて変更が可能です。
※2) Default setting : 20,000 steps / rev	※2) 工場出荷時設定 : 20,000 steps / rev
※3) For the Maximum Permissible Moment, see "Reference of Moment of Inertia" table above.	※3) 最大許容モーメントは「負荷モーメント目安」をご参照ください。
※4) For the technical information, see "Actuator Technical Description".	※4) 技術データについては、アクチュエータ技術解説をご参照ください。

Precautions

- 1) The Z-axis does not have brake device. Please be careful when the power supply is switched off in case Z-axis may free-fall.
- 2) 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.

- 1) 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。
- 2) 「**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
動作確認する事をオススメします。

Note 1) All digital inputs & outputs are referenced to the power ground-(V-).
Note 2) Please use Mating Cable.

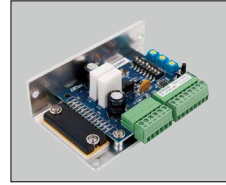
注1) すべてのデジタル入出力は、電源GND(-V)を基準とします。
注2) 付属ケーブルをご利用ください。

●付属品 / Attachment

KSSでは、VZθ アクチュエータをより使いやすくするため、標準ドライバ、中継ケーブルをオプションとして用意しています。
KSS provides Standard Stepping Motor Driver and Extension Cable as an option for VZθ Actuators in order to make it easy to use.

【標準ドライバ / Stepping Motor Driver】

SD4030B3
2相ステッピングモータ用推奨ドライバです。
8種類のステップ角設定が可能です。(ページ V108)
This is recommended Driver for 2-phase stepping Motor.
It has Micro-Step function with 8-step angle. (page V108)



- ※注意事項
- ・SD4030B3の出荷時設定は2Aです。
 - ・ご使用前に必ずモータ定格電流を確認のうえ、ドライバの電流設定を行ってください。
 - ・電流設定については、ドライバに付属している取扱い説明書でご確認ください。

- ※Caution
- ・ The factory setting of SD4030B3 is 2A.
 - ・ Please be sure to perform a current setup of Driver based on Motor Rated current before use.
 - ・ Please confirm the operation manual attached to a Driver about current setup.

【中継ケーブル】
KSS VZθ アクチュエータとKSS推奨ドライバの専用ケーブルです。
以下の例にならない、ケーブル長さ、コネクタ形状をご指定ください。片側はバラ線となりますので、ご了承ください。

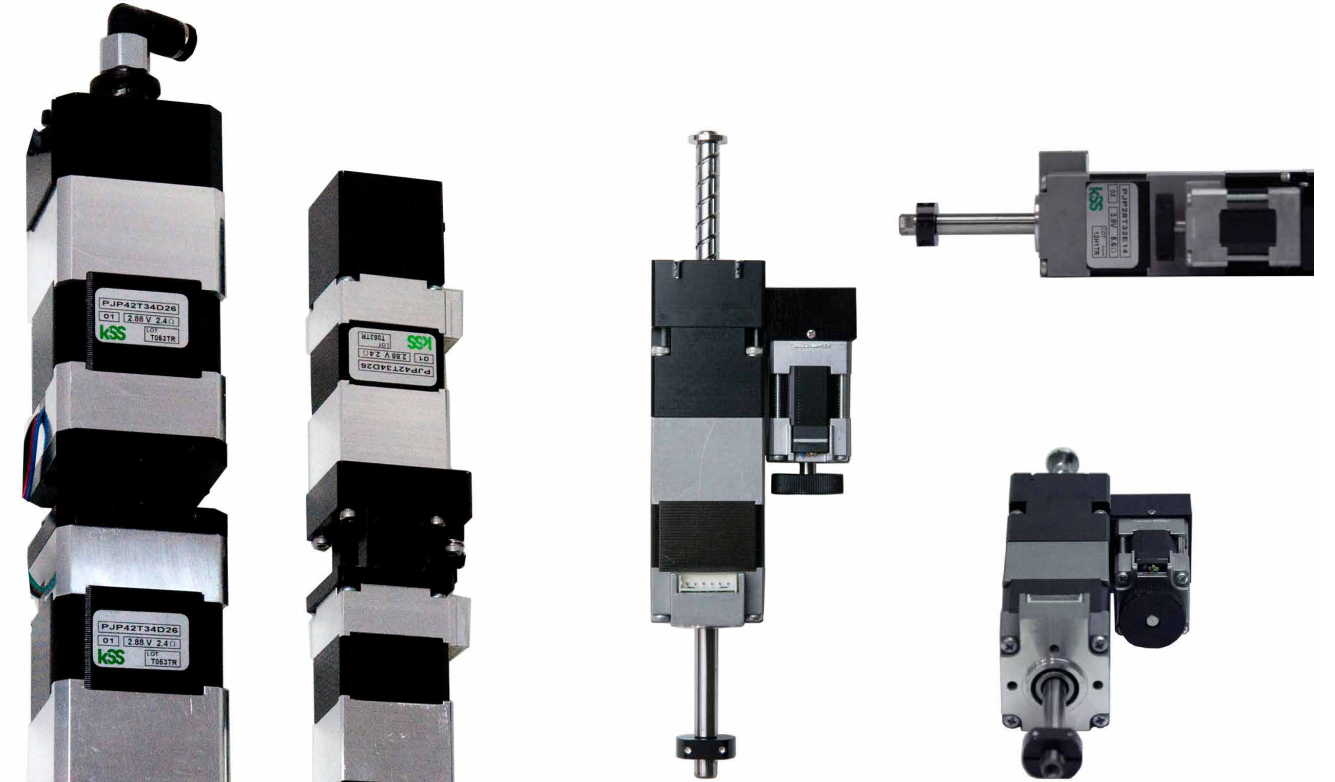
【Extension Cable】
Extension Cable between VZθ Actuators and KSS recommended Stepping Motor Driver.
Please designate Cable length and Connector type in accordance with the example below.
Please note that one side of Extension Cable is cut endge only (Bare).

EC R — 2 — E(4)
① ② ③ ④

- ①中継ケーブル記号
②ケーブル種類
R : 耐屈曲ケーブル
③ケーブル長さ(m)
④コネクタ形状
N : バラ線
E(4) : EIコネクタ4芯(TE Connectivity製)

- ①Extension Cable
②Cable type
R : Robot Cable
③Cable length (m)
④Connector type
N : No commector (Bare)
E(4) : EI connector 4-pins (TE Connectivity)

DIRECT DRIVE TYPE



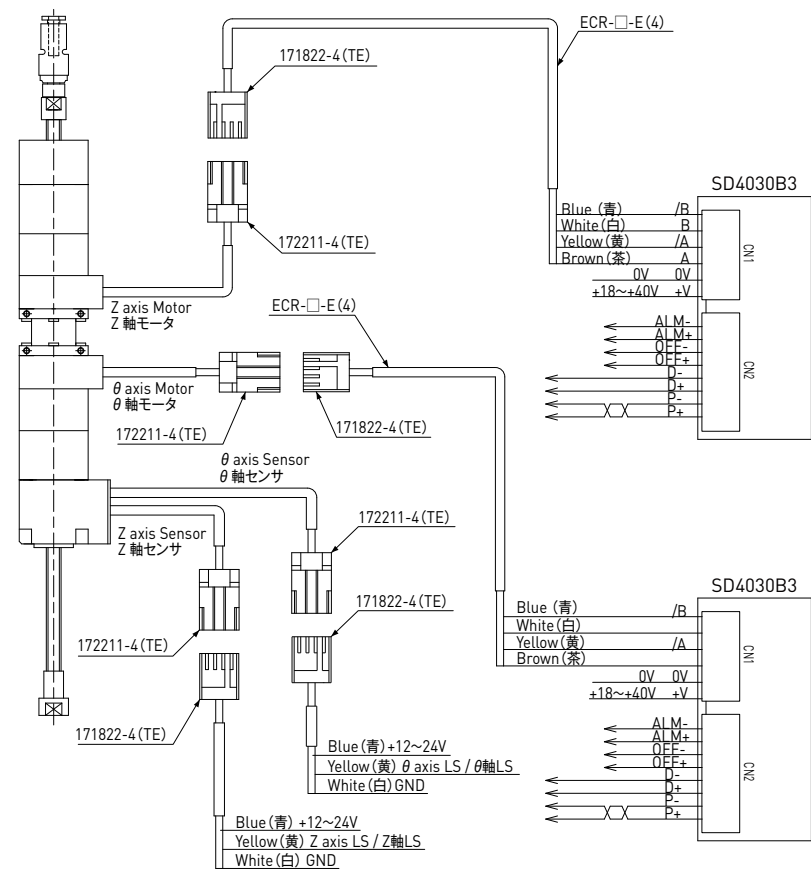
HYBRID TYPE

Belt Drive type

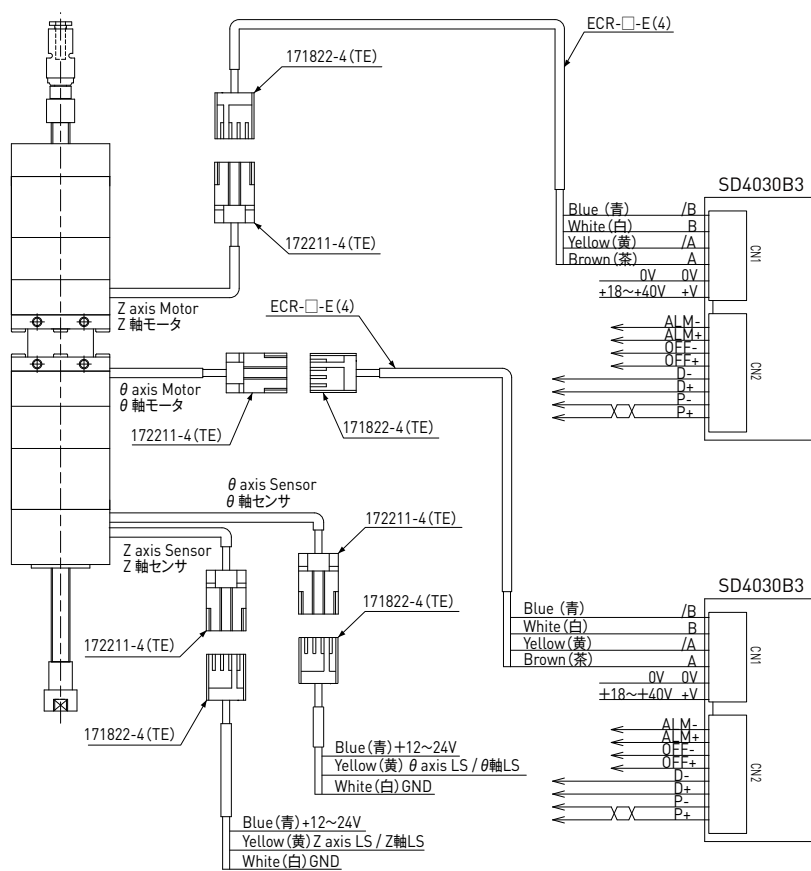


●ドライブ結線図 / Connection Diagram

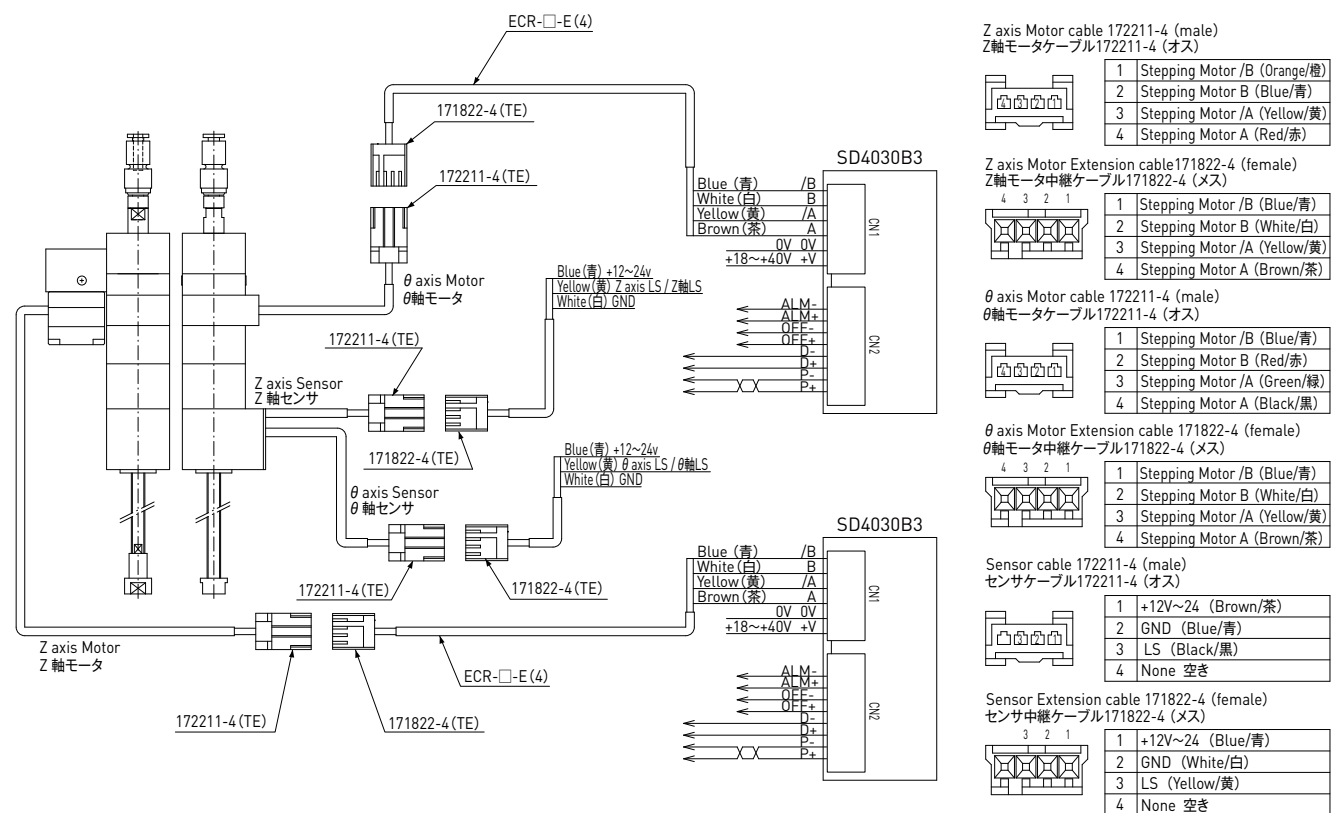
【□28ダイレクトドライブ型 / □28 / NEMA11 Direct Drive type】



【□42ダイレクトドライブ型 / □42 / NEMA17 Direct Drive type】



【ハイブリッドドライブ型 / Hybrid Drive type】



【ベルトドライブ型 / Belt Drive type】

