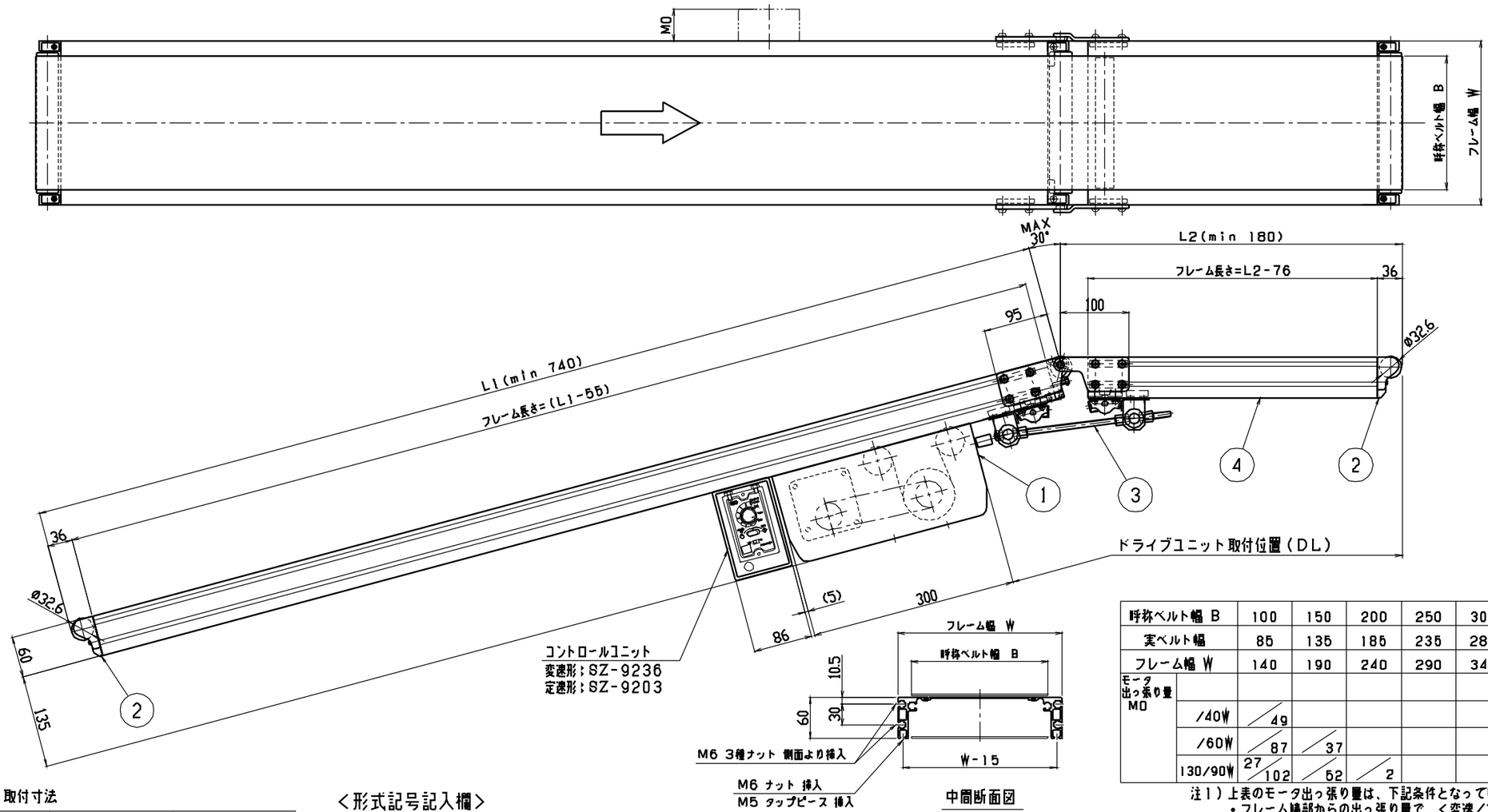

中間断面図

呼称ベルト幅 B	100	150	200	250	300	350	400	500	600
実ベルト幅	85	135	185	235	285	335	390	490	590
フレーム幅 W	140	190	240	290	340	390	460	560	660
モータ出っ張り量 MO									
/40W	49								
/60W	87	37							
130/90W	27/102	52	2						

注1) 上表のモータ出っ張り量は、下記条件となっています。
- フレーム端部からの出っ張り量で、<変速/定速>となっています。
- 速度は、標準速度(減速比:1/18)の時のものを表示してあります。
- 減速比が1/18以上の場合、モータ出張量が上表の値より大きくなることがあります。

2) 上表の実ベルト幅は、機長L=4.0mを超える場合-10mmとなります。
3) 変速は、ブラシレスモータ変速となります。
4) L1+L2=6000以下とする。

標準ドライブユニット取付寸法

尾部側機長L1	~999	1000~1600	1601~
D L	330	580	780

※上記DL寸法はL2=180のときのもの。

コンベヤベルト標準長さ計算式 :
L= ~6.0m [2L+280]

<仕様記入欄>

運搬物 品 名 外形寸法 単品重量 kg/ヶ 全重量 kg/全長	
コンベヤベルト	□標準(ポリウレタン・緑) □その他( )
オプション (脚、ガイド 等)	

備 考:

<形式記号記入欄>

SHZS□□-□□□+□□□□(□□□-□□□□)□-□

例:SHZS20-1.5+0.5C(D13-2A20)R-G

- 機種名
- 呼称ベルト幅B(cm)
- 尾部側機長 L1
- 頭部側機長L2
- ドライブ区分 例 C:標準形モータ
- モータ区分 D:ブラシレスモータ変速 C:一定速モータ
- モータ出力 例:130W
- 電源表示 1:単相100V(差し込みコンセントプラグ) 2:単相200V(端末 丸形端子) 3:三相200V(端末 丸形端子) 0:異電圧 (端末 丸形端子)
- 周波数 A:50Hz B:60Hz
- 呼称速度(m/min) 可変速の場合は、最高速度を表示
- コントローラ位置・ベルト進行方向 R :右・正転 L :左・正転 RB:右・逆転 LB:左・逆転
- ベルト色 G:標準 グリーン W:標準 ホワイト X:その他

品番	名称	数量				(標準図面番号)
4	フレーム	1式				SZ-2012
3	先端ふ仰ユニット	1				SMHS-6521
2	ヘッド(テール)ユニット	2				SMHGE-2661
1	ドライブユニット	1				SZ-2101

種別	軽搬送 ベルトコンベヤ	機種(ドライブ区分)	SHZS形(標準形モータ)
シリーズ	エスコン ミニ シリーズ	SCALE 1:5	本体組立図(φ32.6)

⚠ 本CADデータを使用される場合は、仕様表・注記を必ずご確認ください。

三機工業株式会社
SANKI ENGINEERING CO.,LTD
TOKYO JAPAN

標準図面番号 SHZS - 2001 -

訂正 J