

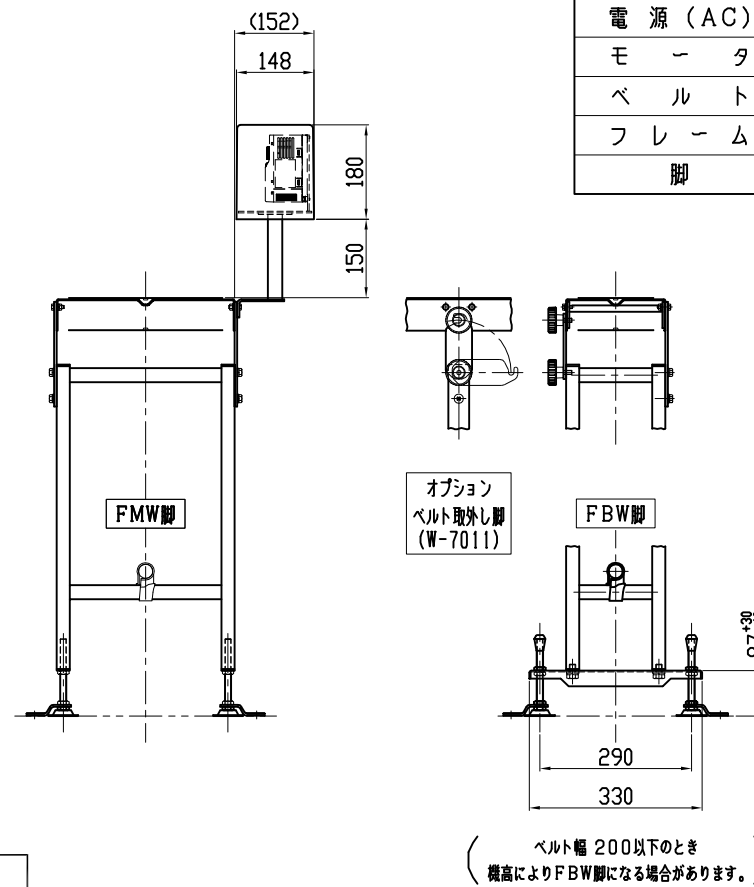
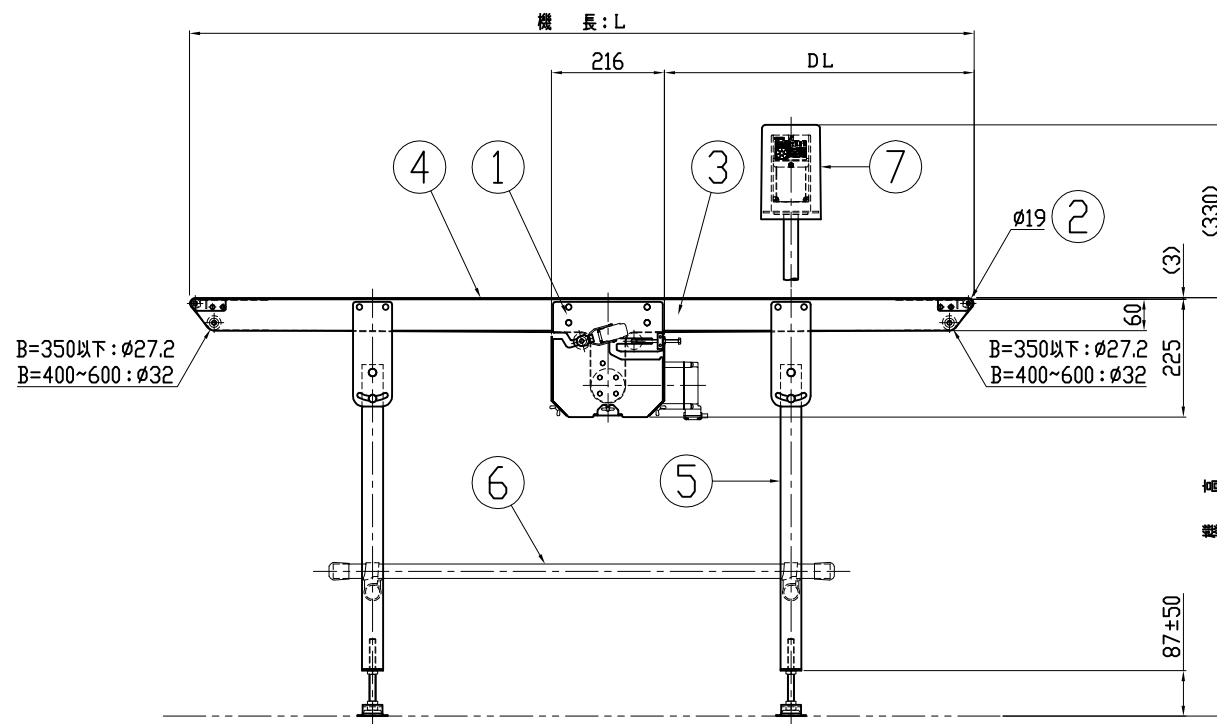
<形式記号記入欄>

WBV () - () - () - () - () - () - () - ()

例) WBV 30 - 1.5 C (F 90 - 2 A 18) L - BG

形式
呼称ベルト幅 (cm)
機長 (m)
駆動部位置
C:センタドライブ
モータ区分
F:インバータ変速 C:定速(三相 200Vのみ)
モータ出力
90:90w
ベルト仕様
BG:標準 グリーン
BW:標準 ホワイト
※上記以外の仕様はカタログまたは
WEBの仕様ページを参照
モータ位置
R:進行方向右側 L:進行方向左側
ベルト速度 (m/min)
周波数
A:50Hz B:60Hz
電源
1:単相100V 2:単相200V 3:三相200V

仕 様									
形式表示略号	WBV10	WBV15	WBV20	WBV25	WBV30	WBV35	WBV40	WBV50	WBV60
呼称ベルト幅: B (mm)	100	150	200	250	300	350	400	500	600
実ベルト幅: B0 (mm)	95	145	195	245	295	345	395	495	595
機 幅: W (mm)	140	190	240	290	340	390	460	560	660
機 長	Min 1m 1.5m 2m 2.5m 3m								
機 高	Min 350mm(脚付)								
搬 送 能 力	20 kg/全長 (機幅・機長・傾斜角度により制限があります。)								
ベルト速度	Max 21m/min(60Hz時)								
電 源 (AC)	単相100V, 単相200V, 三相200V								
モ ー タ	90w 中空軸/防水 (IP65)								
ベ ル ト	白色/抗菌 裏Vサン付 長さ (mm) = 2XL + 260								
フ レ ー ム	SUS304研磨品 H=60								
脚	角パイプ(φ40X25)								



機長: L (mm)	脚数量
1000~2500	2
2501~3000	3

注) 1. 脚取付位置 及び DL寸法はフレームユニット (WBV-2011・2012) を参照願います。
2. 定速時 (三相 200V) は、リード線渡し (インバータユニットなし) とします。

品番	名 称	数量	(標準図面番号)
7	インバータユニット	1	W-9001
6	脚連結ユニット	1	W-7021
5	脚ユニット	表 記	W-7001, 7003
4	ベルト	1	
3	フレームユニット	1	WBV-2011, 2012
2	ローラエッジユニット	2	WBV-2001
1	ドライブユニット	1	W-2001

本図はモータ位置Lタイプを示す。

種別	ステンレス製軽搬送コンベヤ	機種 (ドライブ 区分) SCALE	WBV形 (センタドライブ)
シリーズ	KIREI	1:10	全体組立図 (90W)

⚠ 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。