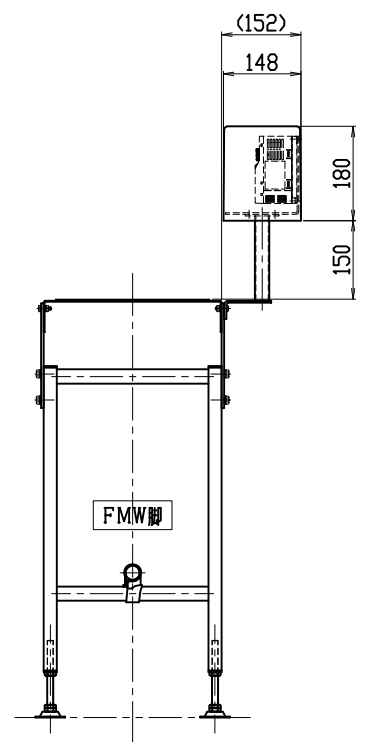
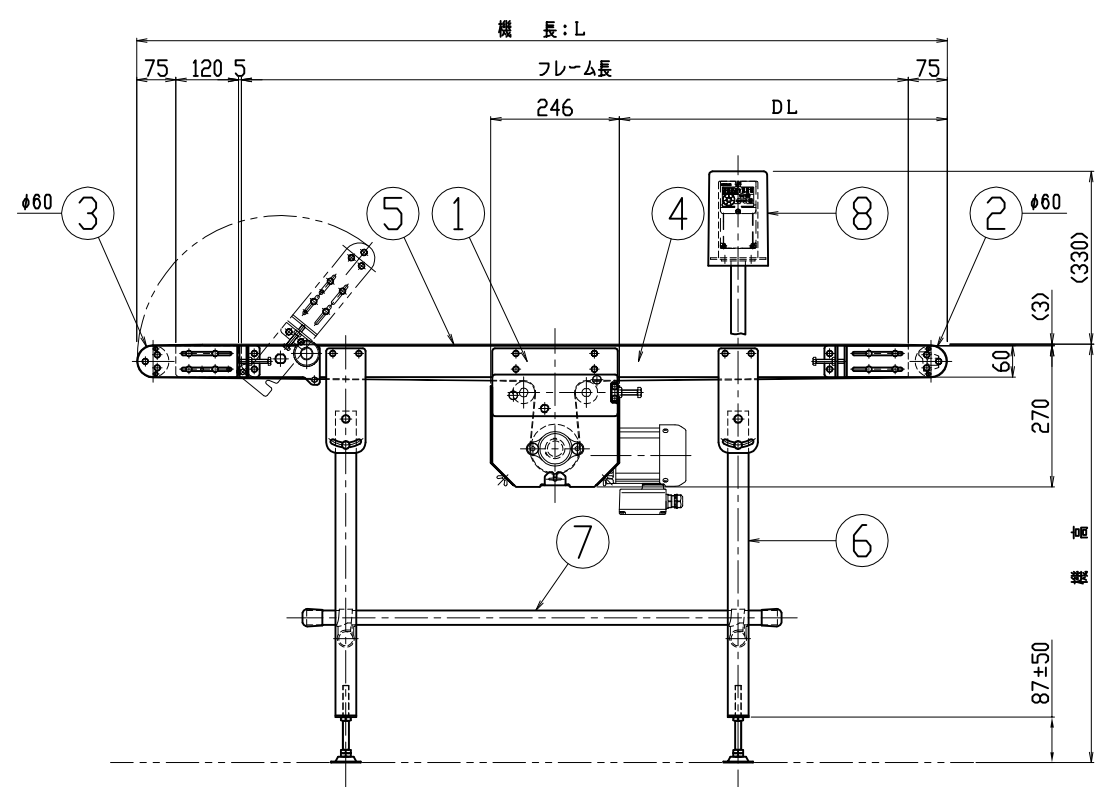


<形式記号記入欄>

例) $\frac{W}{W} \frac{30}{-} \frac{1.6}{C} \left(\frac{F}{02} \frac{2}{-} \frac{A}{16} \right) \frac{L}{-} \frac{BG}{}$

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)
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
モータ出力
01: 0.1kW, 02: 0.2kW

仕 様						
形式表示略号	W20	(W25)	W30	(W35)	W40	W50 W60
呼称ベルト幅: B (mm)	200	(250)	300	(350)	400	500 600
実ベルト幅: B0 (mm)	195	(245)	295	(345)	395	495 595
機幅: W (mm)	240	(290)	340	(390)	460	560 660
機長	Min 1.2m 1.5m 2m 2.5m 3m 3.5m 4m 4.5m 5m 5.5m 6m					
機高	Min 500mm (脚付) 但し、脚連結パイプ無しの時 350mmまで可					
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 50m/min (60Hz時)					
電源 (AC)	単相100V, 単相200V, 三相200V					
モータ	0.1kW, 0.2kW 中空軸/防水 (IP65)					
ベルト	白色/抗菌 長さ (mm) = 2XL + 365 (機長 1.2 ~ 3.0m) 長さ (mm) = 2XL + 355 (機長 3.05 ~ 6.0m)					
フレーム	SUS304研磨品 H=60					
脚	角パイプ (□40×25)					



(ベルト幅 200以下 のとき 機高によりFBW脚になる場合があります。)

本図はモータ位置Lタイプを示す。

機長: L (mm)	脚数量
1200~2500	2
2550~4000	3
4050~6000	4

注) 1. 脚取付位置 及び DL寸法はフレームユニット (W-2611~2613) を参照願います。
2. 定速時 (三相 200V) は、電源ケーブル1m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
8	インバータユニット	1	W-9001
7	脚連結ユニット	1	W-7021
6	脚ユニット	表記	W-7001, 7003
5	ベルト	1	
4	フレームユニット	1	W-2611, 2612, 2613
3	テールユニット (ハネ上げ)	1	W-2604
2	ヘッドユニット	1	W-2603
1	ドライブユニット	1	W-2601, 2602

種別	ステンレス製軽搬送コンベヤ	機種 (ドライブ区分)	W形 (センタドライブ)
シリーズ	KIREI	SCALE	1:10 全体組立図 (0.1kW・0.2kW)

⚠ 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。