

<形式記号記入欄>

WUV - () -

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

形式: WUV (呼称ベルト幅 (cm))

機長 (m): 30

駆動部位置: C (セントラドライブ)

モータ区分: F (インバータ駆動), C (定速 (三相 200Vφ))

ベルト仕様: BG (標準・カラー), BF (標準・ホワイト), その他: カタログ参照

モータ位置: R (進行方向右側), L (進行方向左側)

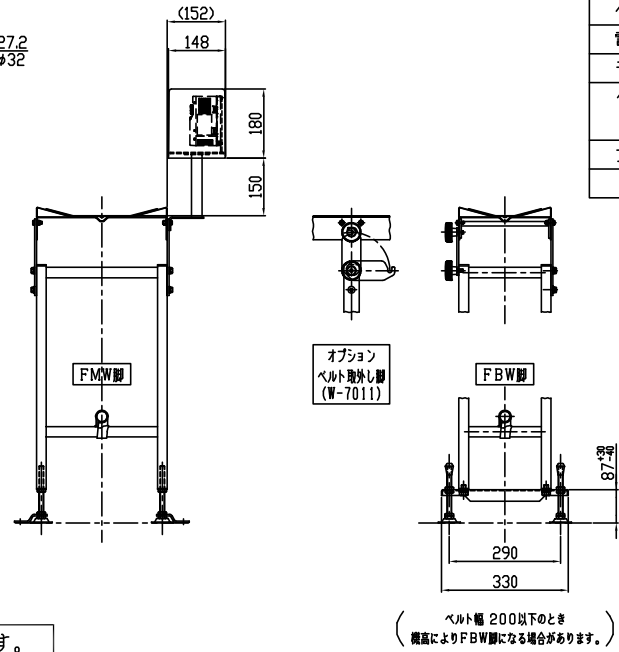
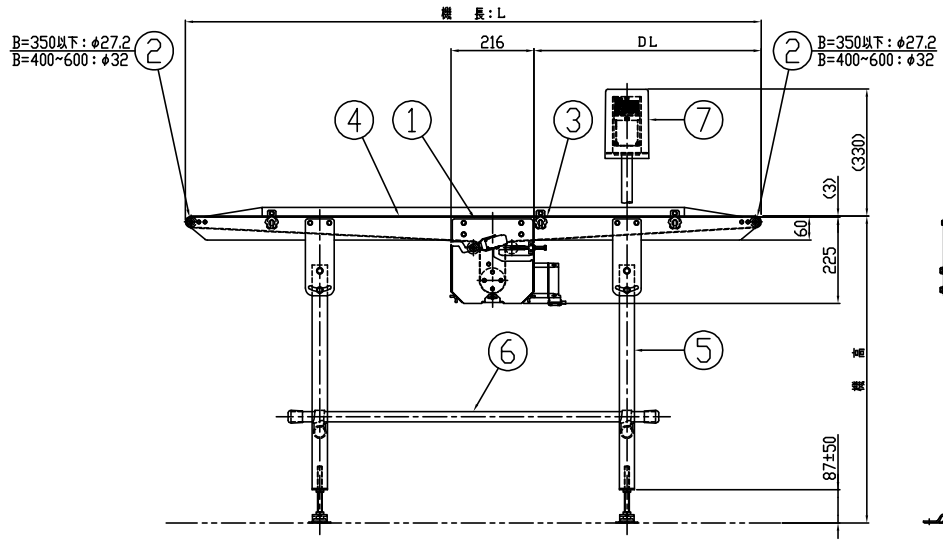
ベルト速度 (m/min): 90

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: 90: 90W

仕様												
形式表示略号	WUV20	WUV25	WUV30	WUV35	WUV40	WUV50	WUV60					
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 0.8m	1m	1.5m	2m	2.5m	3m	3.5m	4m	4.5m	5m	5.5m	6m
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 32m/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/衝面・防カビ・耳はつれ防止		長さ (mm) = 2XL + 240 (機長 0.8 ~ 3.0m)									
	裏Vサン付		長さ (mm) = 2XL + 230 (機長 3.001 ~ 6.0m)									
フレーム	SUS304研磨品 H=60											
脚	角パイプ (□40×25)											



機長: L (mm)	脚数量
800~2500	2
2550~4000	3
4050~6000	4

本図はモータ位置Lタイプを示す。

注1: 脚取付位置及びDL寸法はフレーム及びベルト受板ユニット (WUV-2011~2015) 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	機種 (ドライブ区分)	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	フレーム及びベルト受板ユニット	1		WUV-2011~2015
2	ヘッド・テールユニット	2		WV - 2001
1	ドライブユニット	1		W - 2001

種別	ステンレス製軽搬送コンベヤ	機種 (ドライブ区分)	WUV形 (セントラドライブ)
シリーズ	KIREI	SCALE	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。