

<形式記号記入欄>

WUV - () - BG

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

形式
呼称ベルト幅 (cm)

機 長 (m)

駆動部位置
H:ヘッドドライブ

モータ区分
F:インバータ変速 C:定速(三相200Vのみ)

周波数
A:50Hz B:60Hz

電 源
1:単相100V 2:単相200V 3:三相200V

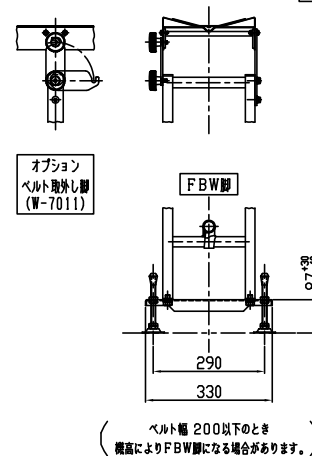
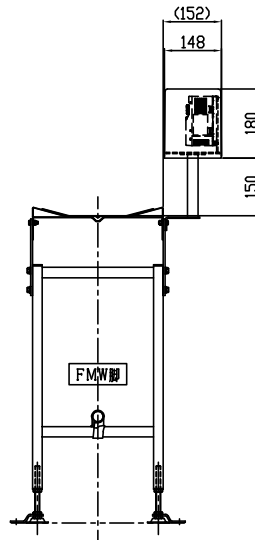
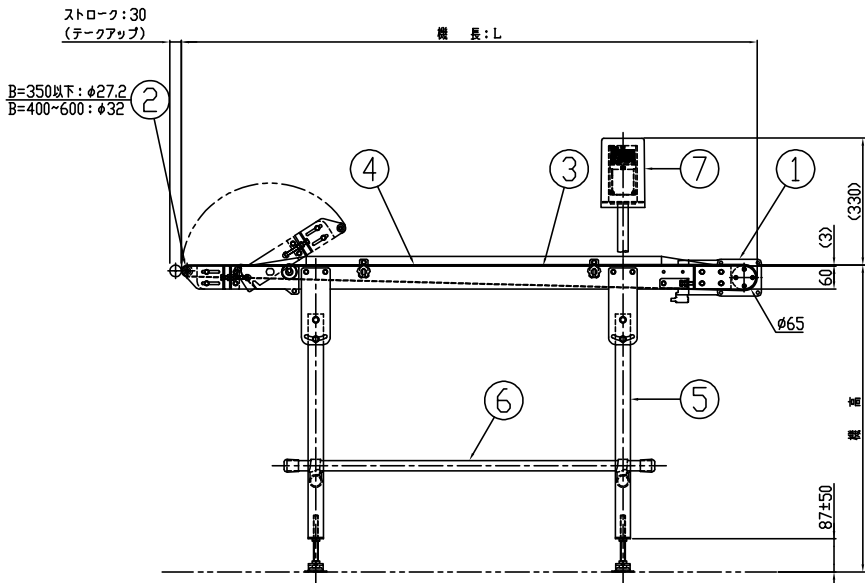
モータ出力
90:90W

ベルト仕様
BG:黒鉄 クリーン
BW:黒鉄 ホワイト
その他:カゴロ付

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)

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 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/折面・防カビ・耳はつれ防止		長さ (mm) = 2XL + 50 (機長 0.8 ~ 3.0m)								
	裏Vサン付		長さ (mm) = 2XL + 40 (機長 3.001 ~ 6.0m)								
フ レ ー ム	SUS304研磨品 H=60										
脚	角パイプ(□40X25)										



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-2211~2215) 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	フレーム及びベルト受板ユニット	1	WUV-2211~2215
2	テールユニット	2	WV -2201
1	ドライブユニット	1	W -2201

種別	ステンレス製軽搬送コンベヤ	機種 (ドライブ区分)	WU形(ヘッドドライブ)
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。