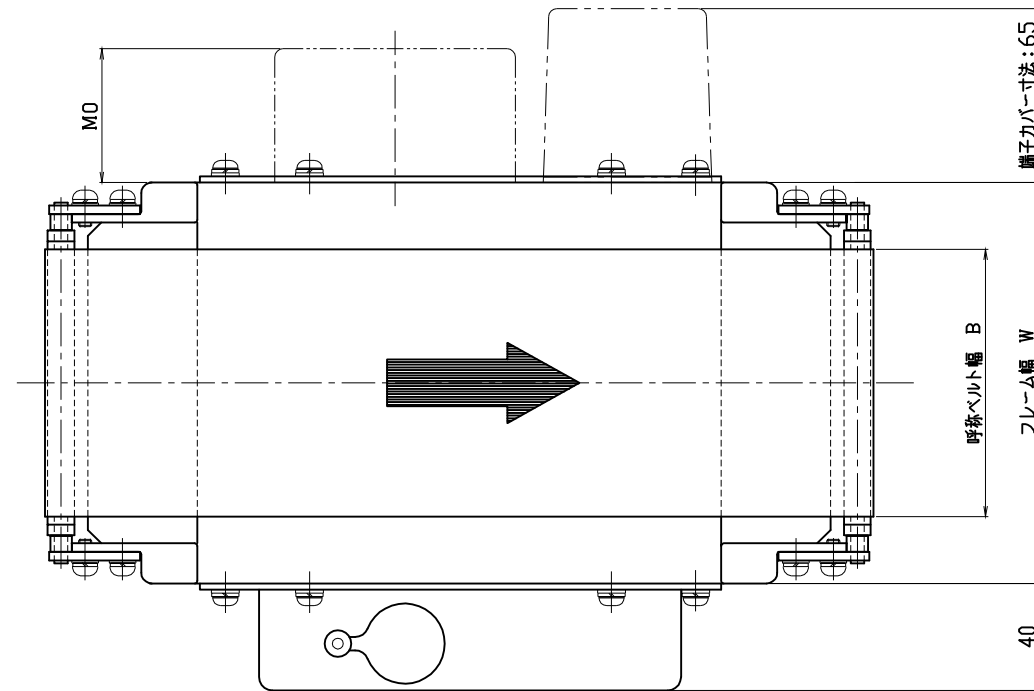


モータ端子渡し仕様以外のB=50・70時及び変速時のB=100のみ



<形式記号記入欄>

例: SMJR 20 - 0.35 ( D 13 - 2 A 20 ) R - G

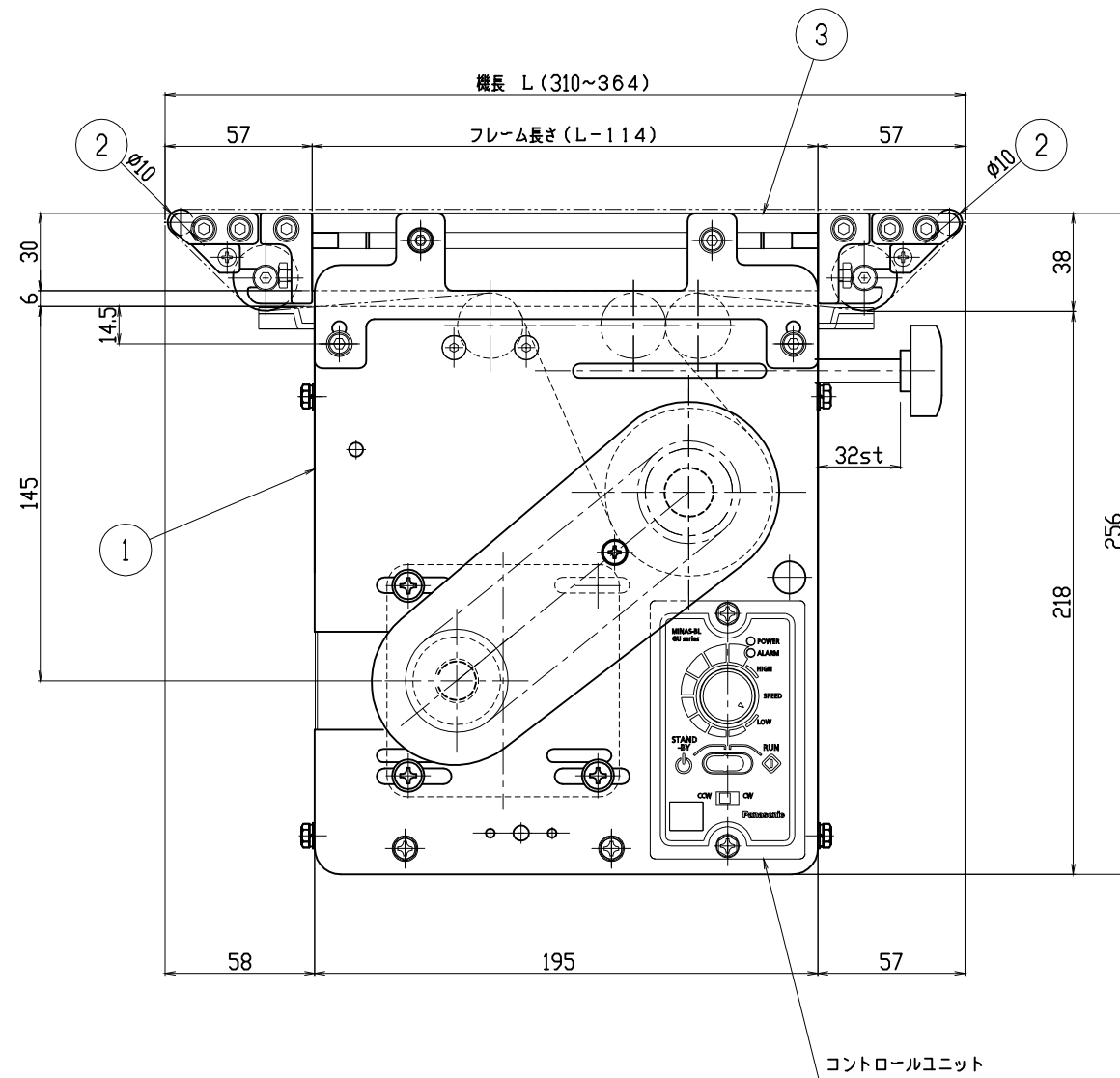
機種名  
呼称ベルト幅 B (cm)  
呼称機長 L (m)  
モータ区分  
D: ブラシレスモータ  
C: 一定速モータ  
モータ出力  
例 13: 130W  
電源表示  
1: 単相100V (差し込みコンセントプラグ)  
2: 単相200V (端末 丸形端子)  
3: 三相200V (端末 丸端子処理)  
0: 異電圧 (端末 丸端子処理)

ベルト色  
G: 標準 グリーン  
W: 標準 ホワイト  
X: その他

チェーンカバー位置・ベルト進行方向  
R: 右・正転 RB: 右・逆転  
L: 左・正転 LB: 左・逆転

呼称速度 (m/min)  
可変速の場合は、最高速度を表示

周波数  
A: 50Hz  
B: 60Hz



呼称ベルト幅 B	50	70	100		
実ベルト幅	40	60	90		
フレーム幅 W	90	110	140		
モータ 出っ張り量 MO	/60W	98	78	48	
	130/90W	38 / 113	18 / 93	63	

- 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場合があります。
- 2) 最短機長はB×1.5とする。  
 3) 変速は、ブラシレスモータ変速となります。

コンベヤベルト標準長さ計算式  $L = 2L + 250$

3	フレーム	1		SZ-2012
2	ローラエッジユニット	2		SMR-5542
1	ドライブユニット	1		SMJ-1712
品番	名称	数量	(標準図面番号)	
種別	軽搬送 ベルトコンベヤ	機種 (ドライブ 区分)	SMJR形(L=310~364)	
シリーズ	エスコン ミニ シリーズ	SCALE	1:2 本体組立図(B=100以下)	
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	訂正
			SMJR - 1704 -	g