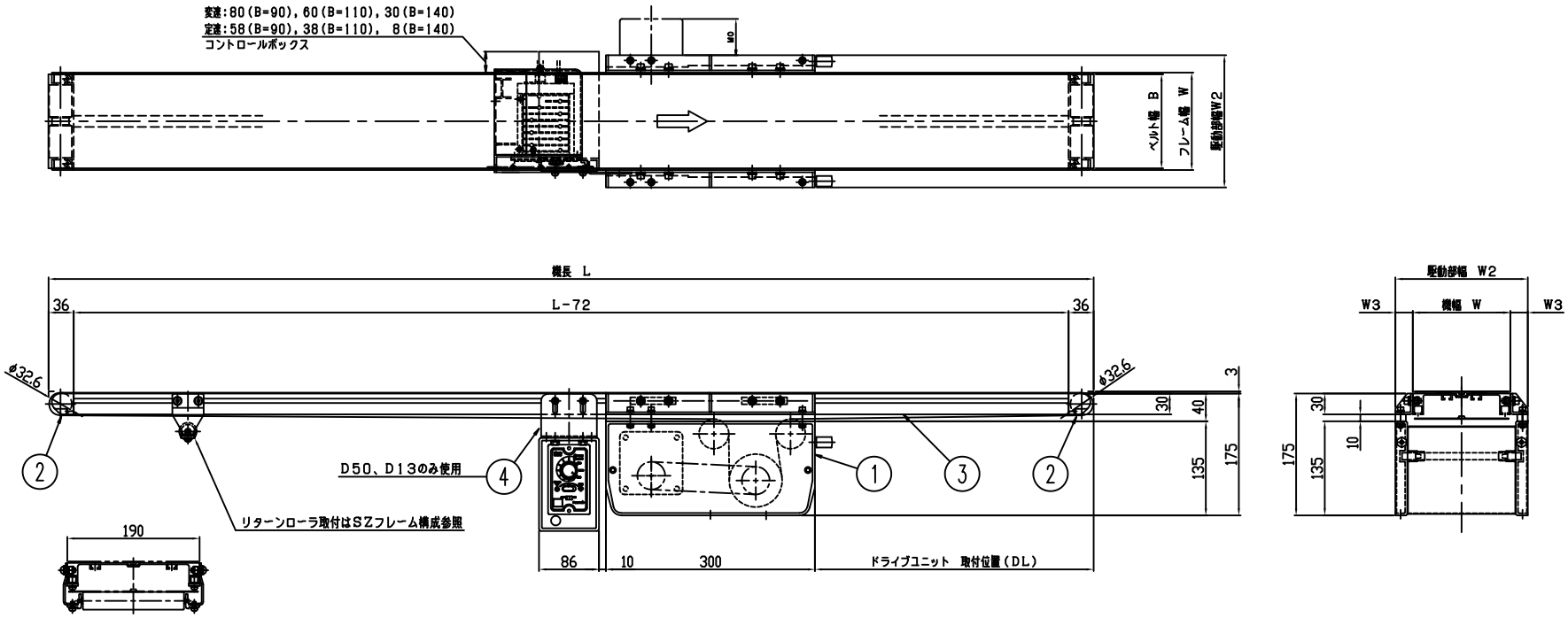

標準ドライブユニット取付寸法

機 長 L	500~999	1000~1600	1601~3000	3001~6000
D L	60	400	600	
ベルト長さ	2L+270			2L+250

呼称ベルト幅 B		90	110	140	190	240	290	340	390	460	560	
実ベルト幅		85	105	135	185	235	285	335	385	455	555	
フレーム幅 W		90	110	140	190	240	290	340	390	460	560	
駆動部幅 W2		140	190	190	240	290	340	390	460	560	660	
ブラケット幅 W3		25	40	25	25	25	25	25	35	50	50	
モータ出っ張り量 MO	50W/25W	19										
	/40W	49										
	/60W	87	37	37								
	130W/90W	27/102	52	52	2							

<形式記号記入欄>

ＳＺＶＦ＿－＿＿　＿（　＿＿－　＿＿　＿＿　）＿－＿

例：ＳＺＶＦ１９－２．０　Ｃ（Ｄ１３－２Ａ２０）Ｒ－Ｇ特

- 機種名
- 呼称ベルト幅B（cm）
- 呼称機長L（m）
- ドライブ区分　例 C：標準形モータ
- 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）
- 周波数　A：50Hz　B：60Hz
- 呼称速度（m/min）　可変速の場合は、最高速度を表示
- コントローラ位置・ベルト進行方向　R：右・正転　RB：右・逆転　L：左・正転　LB：左・逆転
- ベルト色　G：標準 グリーン　W：標準 ホワイト　X：その他

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、モータ出っ張り量が上表の値より大きくなることがあります。

2）上表の実ベルト幅は、機長4.0mを超える場合－10mmとなります。

3）リターンローラユニットはFTF-2451になります。

4）変速はブラシレスモータ変速となります。

5）フレーム構成はSZ、SZVを適用のこと。

品番	名称	数量				（標準図面番号）
4	コントロールブラケット	1				SC-1337
3	フレーム	1式				SZ-2012
2	ヘッド、テールユニット	2				SGEV-2853
1	ドライブユニット	1				SZVF-2001

種別	軽搬送 ベルトコンベヤ	機種（ドライブ）区分	SZVF形
シリーズ	エスコン ミニ シリーズ	SCALE 1:5	本体組立図

⚠ 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 SZVF － 1001 －

訂正