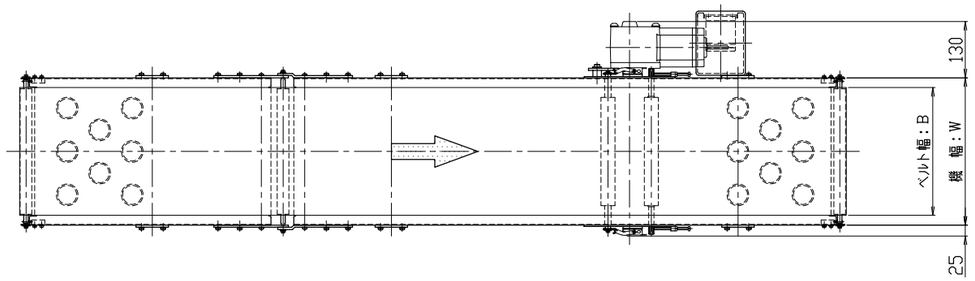
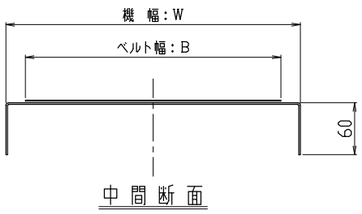
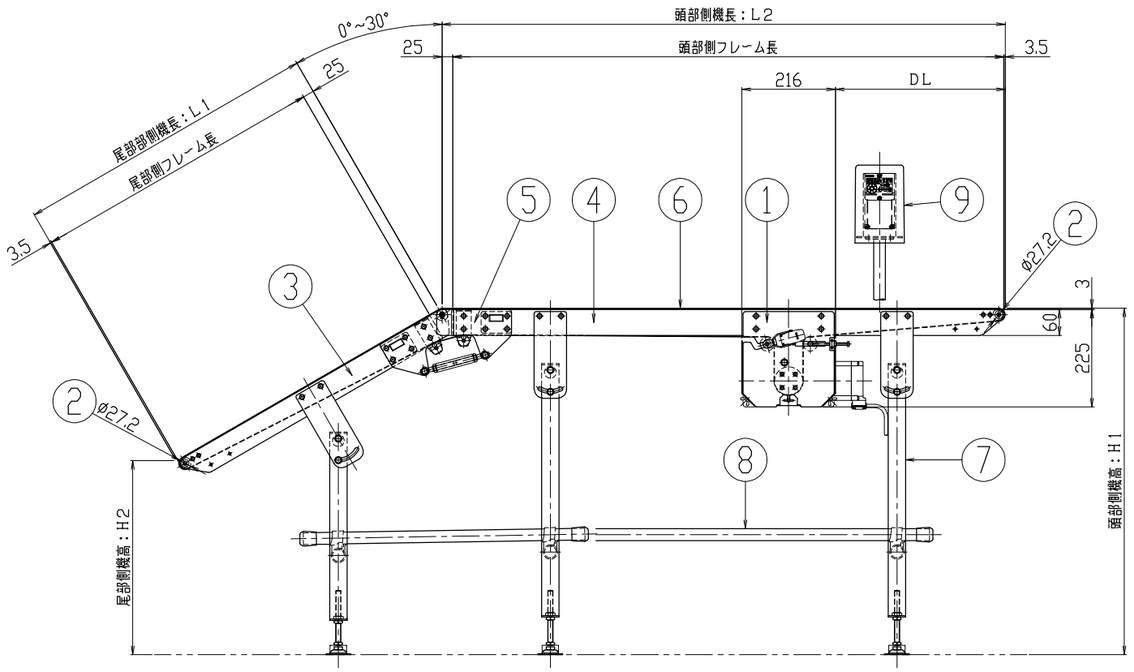
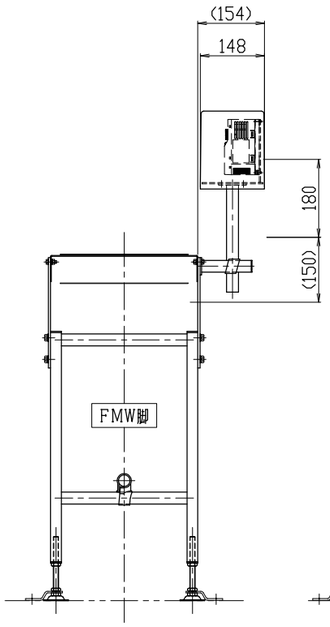
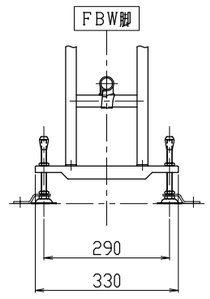






本図はモータ位置Lタイプを示す。



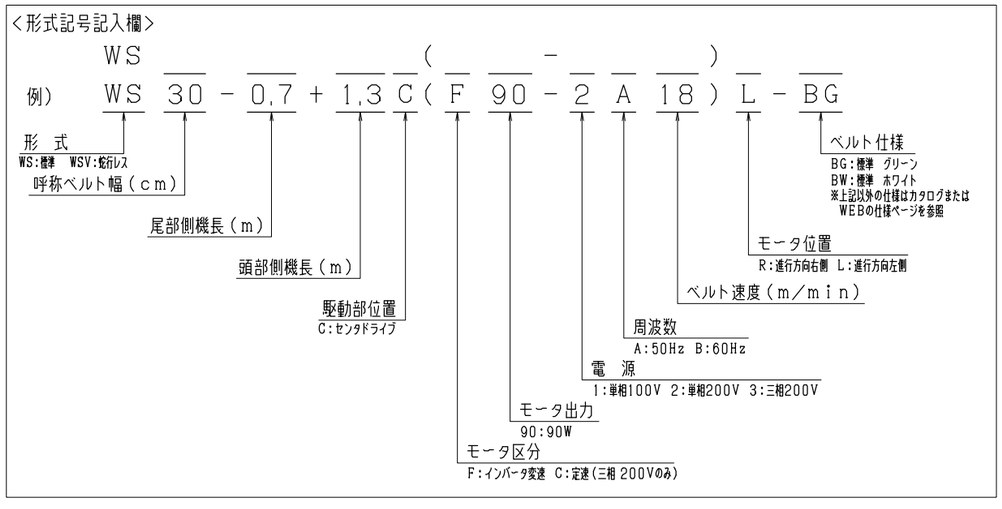


（ベルト幅 200以下のとき
機高によりFBW脚になる場合があります。）

仕様										
形式表示略号	標　準	WS10	WS15	WS20	WS25	WS30	WS35	WS40	WS50	WS60
	蛇行レス	WSV10	WSV15	WSV20	WSV25	WSV30	WSV35	WSV40	WSV50	WSV60
呼称ベルト幅：B（mm）		100	150	200	250	300	350	400	500	600
実ベルト幅：B0（mm）		95	145	195	245	295	345	395	495	595
機　幅：W（mm）		140	190	240	290	340	390	460	560	660
機　長		機長 = 尾部側機長 + 頭部側機長（組合せはフレームユニット：WS-2011・2012参照，但し全長6m以下）								
機　高		——								
搬送能力		11 kg/全長：10°傾斜時 （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		平ベルト：白色・1プライ/抗菌・防カビ・耳ほつれ防止 又は 縦溝付ベルト：白色・1プライ/耳ほつれ防止 長さ（mm）=2×L+240 （機長 1.3 ~3.0m） 長さ（mm）=2×L+230 （機長 3.05~6.0m） （機長：L = 尾部側機長：L1 + 頭部側機長：L2 ≦ 6000mm） 搬送物や傾斜角度等によっては，縦溝付ベルトを選定下さい。但し，縦溝に雑菌が溜まる恐れがあるため，食品の直搬送はお止め下さい。 ※ ベルトに粉が付着したり，水濡れすると摩擦抵抗が著しく低下し，搬送出来なくなる場合がありますので，ご注意下さい。								
フレーム		SUS304研磨品 H=60								
脚		角パイプ（□40×25）								

尾部側機長：L1（mm）	尾部側脚数量	頭部側機長：L2（mm）	頭部側脚数量
300~ 500	0	750~ 950	1
550~1500	1	1000~2500	2
1550~3000	2	2550~4000	3
3050~4000	3	4050~5700	4
4050~5250	4		

注）1．脚取付位置はフレームユニット（WS-2011・2012）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）となります。



品番	名　称	数量				（標準図面番号）
9	インバータユニット	1				WC-9001
8	脚連結ユニット	1				W-7021
7	脚ユニット	1 式				W-7001，7003
6	ベルト	1				
5	スイング部ユニット	1				WS-2001
4	フレームユニット（2）	1				WSV形：WSV-2012 WS形 ：WS -2012
3	フレームユニット（1）	1				WSV形：WSV-2011 WS形 ：WS -2011
2	ヘッド，テールユニット	2				WSV形：WV-2001 WS形 ：W -2002
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）	WS形（センタドライブ/駆動部頭部側）
シリーズ	KIREI	SCALE 1:10	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 WS - 1002 -　訂正 f