

### 特長



- タイミングベルトを使用した完全同期の2列コンベアです。
- 2列コンベアなのでパレットなど搬送物を容易にストップ、エスケープできます。
- ヘッド駆動、中間駆動の2種類を準備しました。
- 中間駆動タイプは駆動部を任意の位置に移動できます。

#### オプション⇒ G-109



### 型式基準

**CSB50 - 100 - 2000 - 60 - 40W N - 1 - SC**

機種	
CSB50	ヘッド駆動タイプ
CSB50M	中間駆動タイプ

プーリ間長さ(mm)		ギアヘッド 減速比
CSB50	300~3000	
CSB50M	400~3000	

モータ出力
40W

モータ 電圧	1	単相100V
	2	単相200V
	3	三相200V

ベルト間ピッチ(mm)
80~300

モータ 取付方向	N	外形寸法図の方向
	R	外形寸法図に対して勝手違い

モータ 仕様	無記号	インダクションモータ
	SC	ユニットタイプスピードコントロールモータ

※三相200VのSC仕様はインバータにて制御します。

### ■ギアヘッド減速比と搬送速度

モータ・ギアヘッド⇒G-132

搬送速度 (m/sec)	減速比														
	12.5	15	18	25	30	36	50	60	75	90	100	120	150	180	
50Hz	0.305	0.254	0.211	0.152	0.127	0.106	0.076	0.063	0.051	0.042	0.038	0.032	0.025	0.021	
60Hz	—	0.305	0.254	0.183	0.152	0.127	0.091	0.076	0.061	0.051	0.046	0.038	0.030	0.025	

表中の搬送速度は、モータを同期速度として計算した値を表示しています。  
 一般に搬送速度は負荷の大きさに応じて表示値の2~15%減で設計してください。  
 スピードコントロールモータをご検討される場合は最大速度で選定してください。

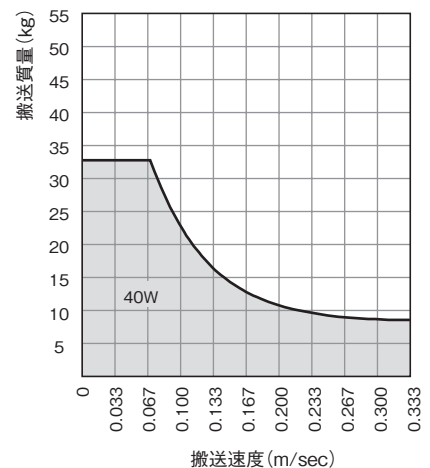
### 仕様

#### ■本体質量

型式	ベルト間ピッチ (mm)	プーリ間長さ(mm)						(kg)
		~500	501~750	751~1000	1001~1500	1501~2000	2001~3000	
CSB50	100	8.0	9.1	10.2	11.0	13.6	19.1	
	200	8.4	9.4	10.5	11.7	14.0	19.6	
	300	8.7	9.8	10.9	11.8	14.4	20.1	
CSB50M	100	9.8	10.9	12.1	13.1	15.9	21.5	
	200	10.3	11.4	12.6	13.6	16.3	22.0	
	300	10.7	11.9	13.0	14.1	16.8	22.4	

表中の本体質量は、各プーリ間長さにおける最大値を表示しています。

#### ■搬送能力



表が示す値はワークをアキュムレートしない場合の総搬送能力値です。  
 ワークをアキュムレートする場合は、表の1/2程度以下で考えください。  
 また、スピードコントロールモータをご検討される場合は、最大速度で設計してください。

#### ■ベルト仕様

搬送面材質	6・6ナイロン
搬送面色	緑
耐熱性	0~60℃
帯電防止性	×
抗張体材質	スチール(亜鉛メッキ)
摩擦係数(搬送面/歯面)	0.3 / 0.3 (注1)
歯ピッチ	9.525mm
ベルト幅	19.1mm
ベルト厚さ	3.6mm
型式	Lタイプ 両面布張り

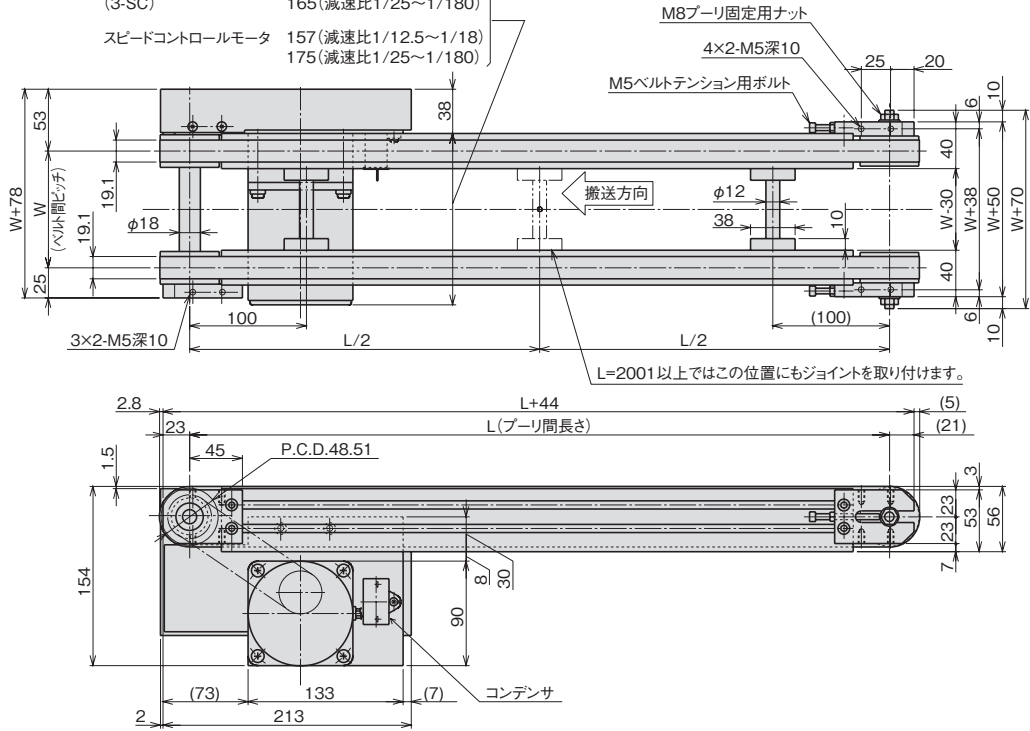
(注1)摩擦対象がステンレススチールの場合の値です。

ベルトについて⇒G-130

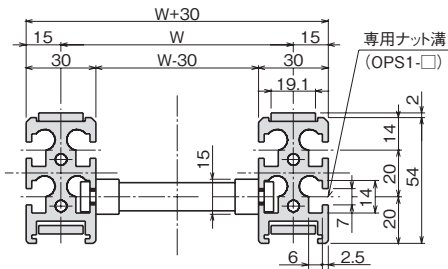
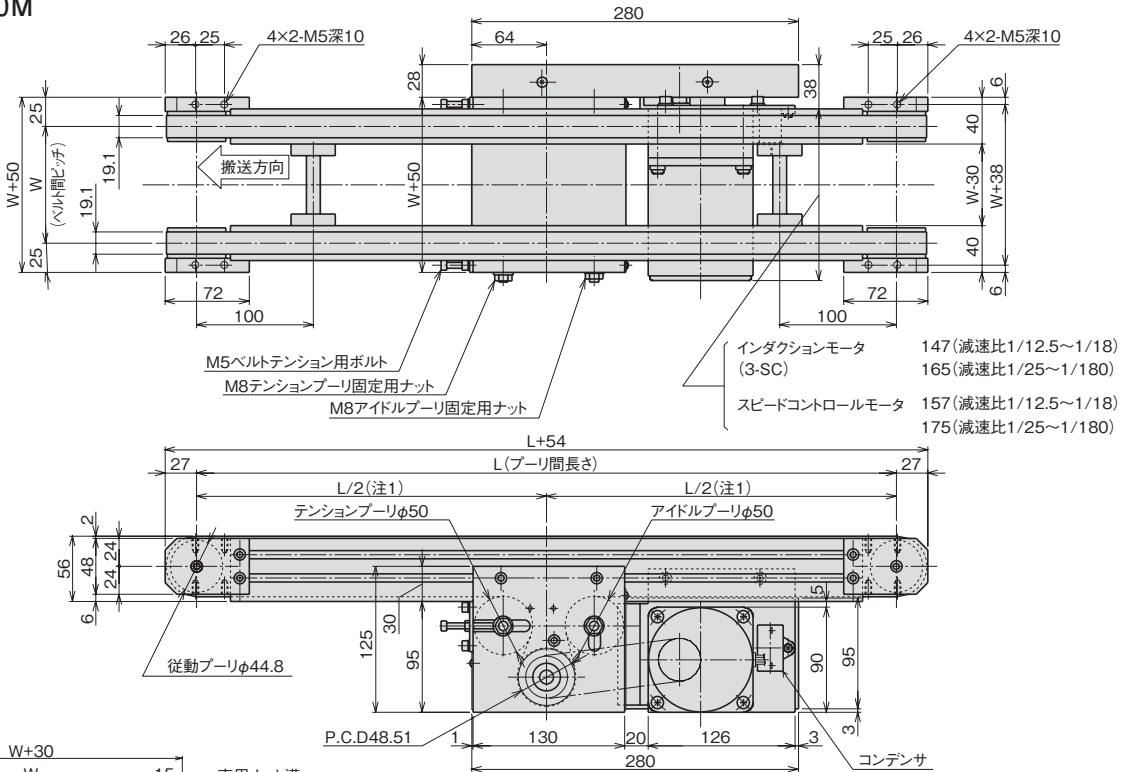
## 外形寸法図

### CSB50

インダクションモータ 147(減速比1/12.5~1/18)  
 (3-SC) 165(減速比1/25~1/180)  
 スピードコントロールモータ 157(減速比1/12.5~1/18)  
 175(減速比1/25~1/180)



### CSB50M



フレーム断面

(注1) 駆動部は任意の位置に移動することができます。