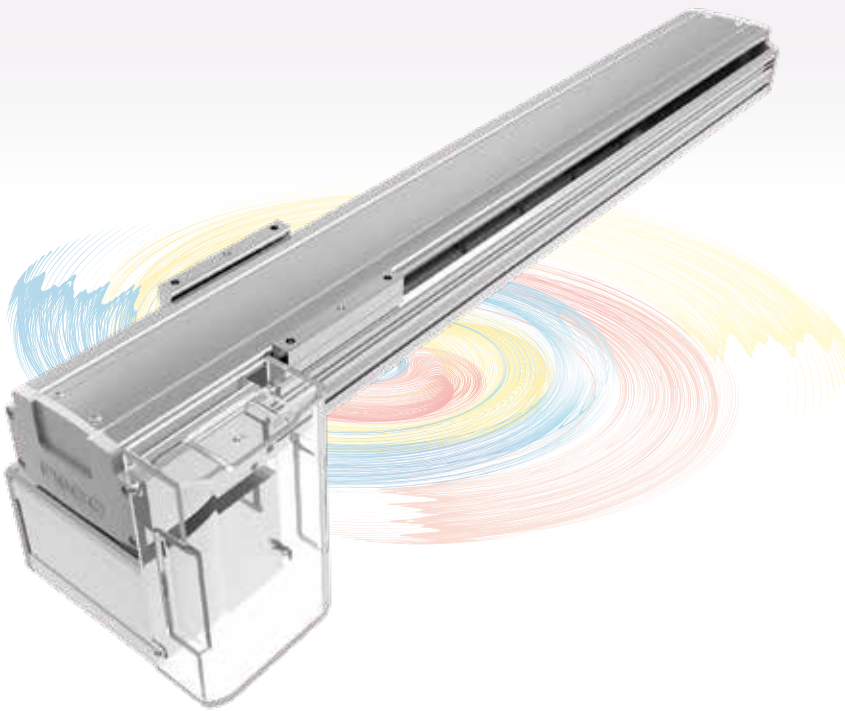


# Belt Robot KRBS series



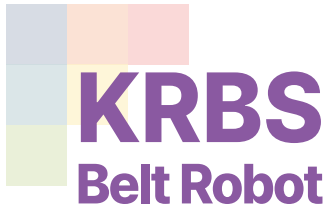
투시형 커버 ( 풀리 · 모터 )

외장 센서 조립 가능

WIDE SLIDE 적용으로 중간 체결판 불요

Tap. 카운트보어에 상·하 자유롭게 취부 가능

조절형 실리콘 스톱퍼를 채용(강제 정지 위치 조절)



**KRB** **S** **120** - **DL1** - **1000** - **20** - **B** - **E1** - **R1** - **G\*\*** - **C**

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩



## ① 형식 Type

S	Belt Robot, Standard Type
---	---------------------------

## ② 본체 사이즈 Body Size

90	90mm
120	120mm
160	160mm
200	200mm

## ③ 슬라이드 및 모터 방향 Slide and Motor Direction

	Normal 1		Wide 2	
	Left	Right	Left	Right
Dual	DL1	DR1	DL2	DR2
Front	FL1	FR1	FL2	FR2
Straight	SL1	SR1	SL2	SR2
Under	UL1	UR1	UL2	UR2

## ④ 이송거리 Stroke, In increment of 50mm(Max)

90	1500mm The Distance Between -OT and +OT(mm)
120	2000mm The Distance Between -OT and +OT(mm)
160, 200	2500mm The Distance Between -OT and +OT(mm)

## ⑤ 모터 용량 Motor Capacity

20	200W
40	400W
75	750W

※ 200W는 120각만 가능합니다.

## ⑥ 로봇 색상 Robot Color Option

None	White(Standard)
B	Black Anodizing

## ⑦ 센서 Sensor

None	External DC-24V Proximity LED Sensor(Standard)
E1	PANASONIC(PM-Y65)
E2	OMRON(EE-SX674A)
E3	PANASONIC(PM-L25)

## ⑧ 표면처리 Surface Treatment

None	Without Surface Treatment
R1	LM Rail-Raydent
R2	LM Rail+Block-Raydent

## ⑨ 감속기 Reduction Gear

None	Timing Pulley Reduction
G**	With Reduction Gear
**	Reduction Gear Ratio 03~10

## ⑩ 케이블베어 Cableveyor

None	Without Cableveyor
C	With Cableveyor