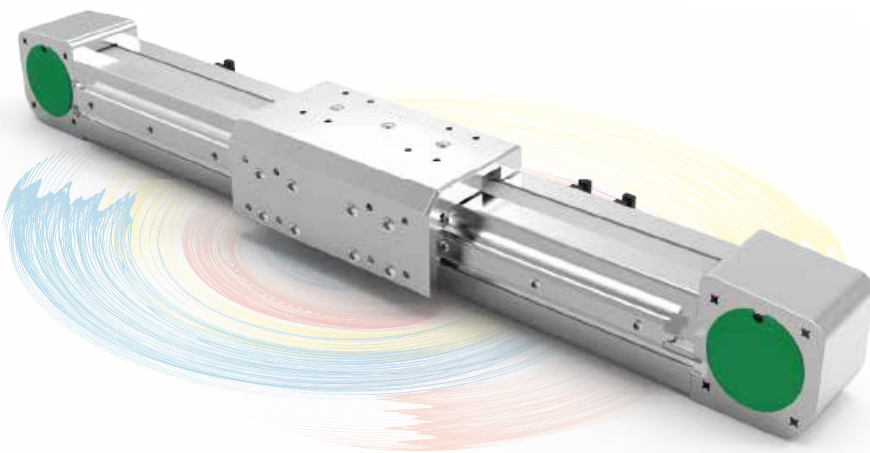


Belt Robot KBR series



슬림한 디자인 적용

사용자 요청에 따른 맞춤 제작이 가능

고강성, 고정도의 LM Guide를 적용

LM 측면 보강 타입

다양한 형태의 모터, 감속기 등이 장착 가능

철심 보강된 RPP 타입 벨트 적용으로 위치 정밀도 향상 및 마찰 소음 감소 실현



KBR **S** **055** - **ST** - **1000** - **10** - **E1** - **K1** - **R2** - **NB**

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧



① 형식 Type

S	Belt Robot, Standard Type
L	Belt Robot, LM Side Type

② 형상 Shape

ST	Standard
----	----------

③ 이송거리 Stroke, In increment of 50mm

Ball Screw Spec	ST (mm)	1000	2000	3000	3500	4000
55					MAX : 3500mm	

④ 모터 용량 Motor Capacity

20	200W
----	------

⑤ 센서 Sensor

None	Without Sensor(Standard)
E1	OMRON(EE-SX672) / 기본 3EA
E2	OMRON(EE-SX672+EE1001) / 기본 3EA

⑥ 풀리 타입 Pulley Type

	풀리 타입	축 타입
K		
S		
B		

⑦ 색상 Color / 표면처리 Surface Treatment

None	White Anodizing(Standard)
B	Black Anodizing
R1	LM Rail + Raydent
R2	LM Rail + Black + Raydent

⑧ 브라켓 Bracket

None	Without Bracket
CH	커플링 + 커플링 하우징
MF	모터 플랜지
NS	너트 측면 취부 - 기본 8개 (양측 총합)
NB	너트 하부 취부 - 기본 8개
M	마운팅 브라켓 (형상 및 기타 별도 문의)