

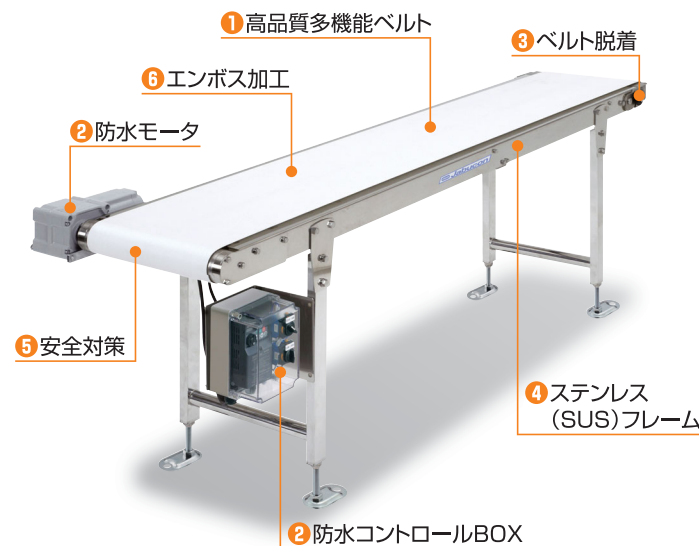
機種一覧	125
ジャブコン®IIシリーズ	
JHH (90W)/ヘッドドライブ スタンダードタイプ	127
JHG (90W)/ヘッドドライブ 蛇行レスタイプ	127
JBH (90W)/センタドライブ スタンダードタイプ	128
JBG (90W)/センタドライブ 蛇行レスタイプ	128
JHH (200W)/ヘッドドライブ 強力スタンダードタイプ	129
JHG (200W)/ヘッドドライブ 強力蛇行レスタイプ	129
JBH (200W)/センタドライブ 強力スタンダードタイプ	130
JBG (200W)/センタドライブ 強力蛇行レスタイプ	130
JBG (200W)/センタドライブ 幅広タイプ	131
JBR/ローラエッジタイプ	132
JBS/ナイフエッジタイプ	133
JHV/トラフベルトタイプ	134
JHK/横棧付きベルトタイプ	135
JHW/バラ物 急傾斜タイプ	136
JBH/短機長タイプ	137
JFJ/短機長 ベルト脱着タイプ	138
JFJR/短機長 ベルト脱着 ローラエッジタイプ	139
JFJS/短機長 ベルト脱着 ナイフエッジタイプ	140
JBGW/ベルト幅=フレーム幅タイプ	141
JBRW/ベルト幅=フレーム幅 ローラエッジタイプ	141
JXR/高速リジェクトコンベヤ ダンパタイプ	142
JXT/高速リジェクトコンベヤ 伸縮タイプ	143
JBT/シャトルタイプ	144
JRT/ロータリーテーブル	145
ジャブコン®シリーズ	
JME/アッパーブルベルト脱着タイプ(軽荷重用)	146
JMF/2プーリタイプ	147
JTH/サイドブルベルト脱着タイプ	148
JCB/カーブベルトタイプ	149
JMC/カーブベルト脱着タイプ(軽荷重用)	150
JXS/小物用スライド式分岐装置	151
JNS/チョコネットタイプ	152
オプション/脚	153
オプション/ガイド	160
オプション/ホッパー ほか	161
オプション/フレーム穴あき仕様	163

食品工場の「安心・安全」な搬送ニーズに応えます。

新鮮技術を結集した〈ジャブコン®IIシリーズ〉。



食品工場に最適な機能を満載した
HACCP対応の〈ジャブコン®IIシリーズ〉。



ジャブコン納入事例



弁当工場
盛付けラインに採用された機長6mのJTH。作業終了後は、簡単にベルトを外して洗浄できます



カニ加工場
計量されたカニは、上段のコロコンミニで盛付け作業者の手元まで運ばれます。盛付け後は下段のJMFでフリーザーへ送り込まれます



パン工場
サンドイッチ生産ラインに採用された両側作業テーブル付きのJBG



かまぼこ工場
転がしやすい太巻きかまぼこもトラフベルト(JHV)で確実に搬送されます



惣菜工場
いなりずしの生産ラインを構成するJME。ベルトを簡単に脱着できることが採用理由です

1 高品質多機能ベルトを標準装備

1台で様々な搬送物や搬送条件に対応する食品搬送に最適な多機能ベルトを採用。

抗菌

防カビ

食品
対応

ホツレ
防止

耐湿熱

低収縮

低騒音

そり
防止

帯電
防止

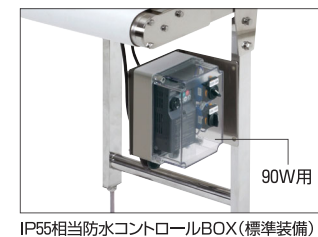
一般的な標準ベルトが食品対応や低騒音など3つ程度の機能を持つのに対し、ジャブコンIIに搭載された多機能ベルトは、9つの機能を備えています。
※機種によっては、適用しないベルト機能もあります。詳細はベルト仕様 [P207](#) をご参照ください。

2 防水モータ & 防水コントロールBOX

IP65防水モータの搭載で、コンベヤごと丸洗いができます。また、コントロールBOXもIP55相当対応で、防水機能をより強化しました。



IP65防水モータ (標準装備)



IP55相当防水コントロールBOX (標準装備)

3 ベルト脱着が簡単

ベルトゆるめ装置を標準装備。スピーディにベルト表裏が清掃できます。



ベルトゆるめ装置。

ベルト脱着用脚を活用すれば、ベルトの取り外しも簡単。



フレームサイドから簡単にはずせます。

4 SUSフレームはHACCP設計

フレームはゴミがたまらないように側面の不要な捨て穴を無くすなど、HACCP環境に配慮した設計です。



フレーム内側には突起物がなく(左) 不要な捨て穴もありません。



5 安全対策をさらに強化

プーリ回転部やベルト走行部での巻き込まれ防止に配慮した安全設計。



エンドプーリ回転部をベルト幅内に収納。



ベルトの垂れを防止するリターンホイール(脱着式)。

6 エンボス加工で省エネ追求

ベルトを受けるキャリアプレートは搬送抵抗を軽減するエンボス加工を採用。省エネを実現します。



キャリアプレートのエンボス形状(長孔型)とピッチの見直しにより、運転時の搬送抵抗を軽減しました。

用途に応じて組み合わせいろいろ

駆動部位置や脚、ガイドも用途に応じ、いろいろ選べます。

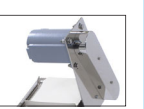
駆動部位置



モータ横出し

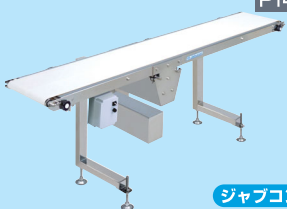


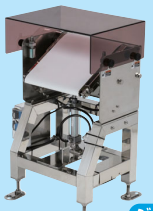
下付き



上付き

ジャブコン® 機種一覧 早見表

ストレート搬送用	JHH (90W) ヘッドドライブスタンダードタイプ P127	JBH (90W) センタドライブスタンダードタイプ P128	JHH (200W) ヘッドドライブ強力スタンダードタイプ P129
	JHG (90W) ヘッドドライブ 蛇行レスタイプ P127	JBG (90W) センタドライブ 蛇行レスタイプ P128	JHG (200W) ヘッドドライブ 強力蛇行レスタイプ P129
			
	ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ
実ベルト幅 (mm)	95～595	95～595	295～595
機 長 (cm)	100～400	89～600	110～400
モ ー タ 出 力	90W	90W	200W
JBH (200W) センタドライブ強力スタンダードタイプ P130	JBG (200W) センタドライブ 強力蛇行レスタイプ P130	JBH (200W) センタドライブ強力スタンダードタイプ P130	JBG (200W) センタドライブ 強力蛇行レスタイプ P130
			
ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ
295～595	695～995	95～595	95～595
JBH：89～1,200、JBG：89～900	124～300	37～99	35～90
200W	200W	90W	90W
JME アッパーフルベルト脱着タイプ P146	JMF 2ブーリタイプ P147	JTH サイドフルベルト脱着タイプ P148	JNS チョコネットタイプ P152
			
ジャブコン	ジャブコン	ジャブコン	ジャブコン
200～500	80～480	200～500	200～1,000
100～400	100～600	100～600	100～1,000
90W	90W	90W、200W	90W、200W
小もの乗り移り搬送用	JBR ローラエッジタイプ P132	JFJR 短機長 ベルト脱着 ローラエッジタイプ P139	JBS ナイフエッジタイプ P133
			
	ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ
	95～595	95～595	95～595
機 長 (cm)	83～300	35～89	90W：85～300、200W：100～300
モ ー タ 出 力	90W	90W	90W、200W
JFJS 短機長 ベルト脱着 ナイフエッジタイプ P140	JBGW ベルト幅=フレーム幅タイプ P141	JBRW ベルト幅=フレーム幅 ローラエッジタイプ P141	
			
ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ	
95～595	145～545	145～545	
37～90	99～300	93～300	
90W	90W	90W	

バラ物搬送用	JHV トラフベルトタイプ P134	JHK 横棧付きベルトタイプ P135	JHW バラ物 急傾斜タイプ P136
			
	ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ
	195～595	95～595	350～650
機 長 (cm)	100～400	100～300	30°：57～155、45°：85～220、60°：100～280
モ ー タ 出 力	90W	90W	200W、400W（ブレーキ付）
傾斜搬送用	JCB カーブベルトタイプ P149	JMC カーブベルト脱着タイプ P150	
			
	ジャブコン	ジャブコン	
	200～600	200～500	
角 度	90°、60°、45°	90°	
モ ー タ 出 力	90W	90W	
分岐・仕分け用	JXR 高速リジェクトコンベヤ ダンパタイプ P142	JXT 高速リジェクトコンベヤ 伸縮タイプ P143	JBT シャトルタイプ P144
			
	ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ	ジャブコンⅡ
	200、300	200、300	195、295
機 長 (cm)	35	79.5+シリンダストローク：15、25、35	185+ストローク：100MAX.
モ ー タ 出 力	90W	90W	90W
JRT ロータリーテーブル P145	JXS 小物用スライド式分岐装置 P151		
			
ジャブコンⅡ	ジャブコン		
テーブル直径 (mm)	600、800、1,000	スラット幅 (mm)	150
モータ インダクションモータ	40W (防水・非防水)	機 長 (cm)	111.6
出力 ブラシレスモータ	50W (非防水)	モ ー タ 出 力	100W、200W
■出荷荷姿について 機種により、機長が3,000mmを超える場合は、フレームが分割して納品されます。また、脚、ガイドなどのオプション類は、本体とは別に分割納品される場合があります。現地組立てが必要な場合はご相談ください。			

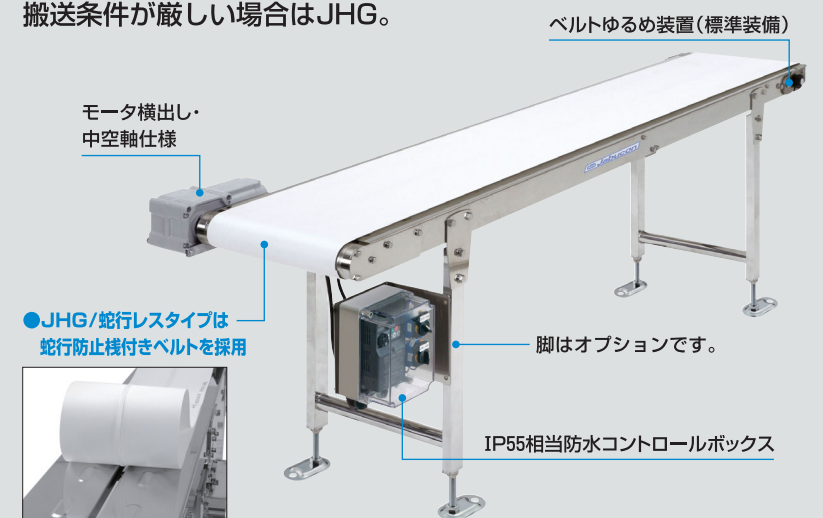
JHHJHG

ヘッドドライブ90W

スタンダードタイプ蛇行レスタイプ

						
脚	▶P153	ガイド	▶P160	ベルト仕様	▶P207	
モータ・コントローラ仕様	▶P213	部品名称図(JHH)▶P232				

ヘッドドライブ構造のベーシックタイプ。
搬送条件が厳しい場合はJHG。



モータ横出し・中空軸仕様

●JHG/蛇行レスタイプは蛇行防止棧付きベルトを採用

ベルトゆるめ装置(標準装備)

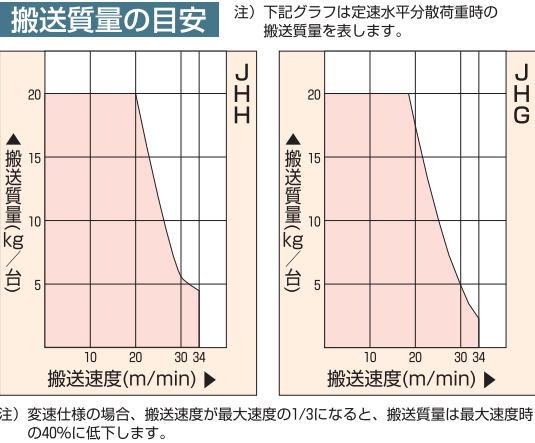
脚はオプションです。

IP55相当防水コントロールボックス

●型式と仕様

JHH	30	H	R	300	F13	L	09	X	
1	2	3	4	5	6	7	8	9	
1機種記号	JHH(ヘッドドライブ スタンダード) JHG(ヘッドドライブ 蛇行レス)								
2呼称幅	10	15	20	25	30	35	40	50	60
BW実ベルト幅 (mm)	95	145	195	245	295	345	395	495	595
FWフレーム幅 (mm)	145	195	245	295	345	395	445	545	645
5機長 (cm)	MIN.100~MAX.400								MIN.120~MAX.400
標準ベルト	JHH:樹脂製平ベルト(1プライ) JHG:樹脂製蛇行防止棧付きベルト(1プライ)								
エンドブリー径 (mm)	φ34								
3駆動部タイプ	H:横出し(中空軸) D:下付き(平行軸) U:上付き(平行軸)								
4駆動部の取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側								
6速度記号	右表参照								
7コントローラの取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側								
8モータ出力	N:定速 F/G:インバータ変速		09:90W (IP65防水モータ) ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。						
9入力電源	X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相								
搬送質量	MAX.20kg/台 ※「搬送質量の目安」参照								

- ・コントローラは標準装備されていますが、万一不要の場合はキャプタイヤケーブル(2m) 渡しとなります。
- ・コントロールボックスを標準外へ設置する場合は、延長端子ボックス(オプション)が必要です。
- ・呼称幅60を超える仕様も対応可能ですのでご相談ください。



注) 変速仕様の場合、搬送速度が最大速度の1/3になると、搬送質量は最大速度時の40%に低下します。

■標準仕様の電源対応表

仕 様	電 源		
	100V単相	200V単相	200V三相
定 速(N)	-	-	●
インバータ変速(F/G)	●	●	●

⑥速度記号／コンベヤ速度表 中空軸

減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.8/6.8	F06:G06	2.3~6.8
1/40	N08	7.2/8.5	F08:G08	2.8~8.5
1/30	N11	9.6/11.4	F11:G11	3.8~11.4
1/25	N13	11.5/13.6	F13:G13	4.5~13.6
1/20	N17	14.4/17.1	F17:G17	5.7~17.1
1/15	N22	19.2/22.7	F22:G22	7.6~22.7
1/10	N33	28.8/34.1	F33:G33	11.4~34.1

⑥速度記号／コンベヤ速度表 平行軸

減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.4/6.4	F06:G06	2.1~6.4
1/40	N08	6.7/8.0	F08:G08	2.7~8.0
1/30	N11	9.0/10.6	F11:G11	3.5~10.6
1/25	N13	10.8/12.7	F13:G13	4.2~12.7
1/20	N17	13.4/15.9	F17:G17	5.3~15.9
1/15	N22	17.9/21.2	F22:G22	7.1~21.2
1/10	N33	26.9/31.8	F33:G33	10.6~31.8

- 注) ①色文字は準標準速度を表します。
②表は50%負荷時の公称速度を表します。
③定速とインバータ変速の速度は、負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。
・上記以外の速度も対応可能ですのでご相談ください。

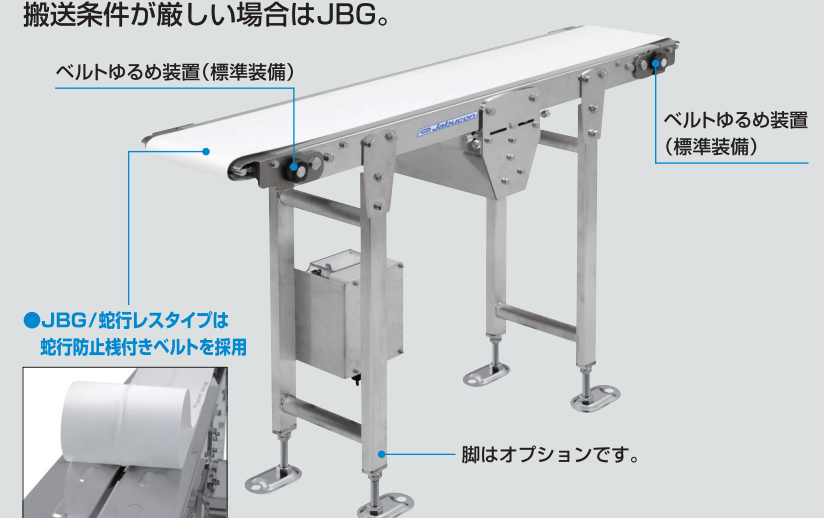
JBHJBG

センタドライブ90W

スタンダードタイプ蛇行レスタイプ

						
脚	▶P153	ガイド	▶P160	ベルト仕様	▶P207	
モータ・コントローラ仕様	▶P213	部品名称図(JBH)▶P233				

センタドライブ構造のベーシックタイプ。
搬送条件が厳しい場合はJBG。



ベルトゆるめ装置(標準装備)

●JBG/蛇行レスタイプは蛇行防止棧付きベルトを採用

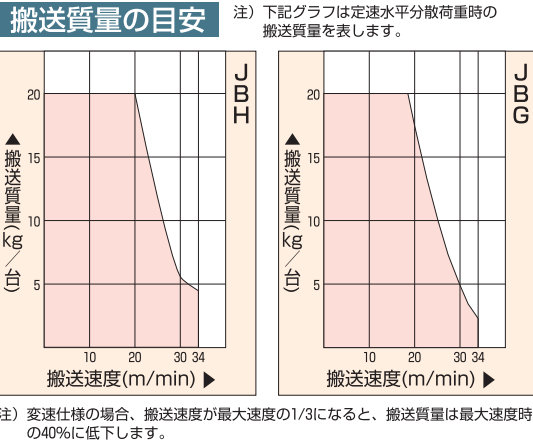
ベルトゆるめ装置(標準装備)

脚はオプションです。

●型式と仕様

JBH	30	H	R	300	F13	R	09	X		
1	2	3	4	5	6	7	8	9		
1 機 種 記 号		JBH(センタドライブ スタンダード) JBG(センタドライブ 蛇行レス)								
2 呼 称 幅		10	15	20	25	30	35	40	50	60
BW実ベルト幅 (mm)		95	145	195	245	295	345	395	495	595
FWフレーム幅 (mm)		145	195	245	295	345	395	445	545	645
5 機 長 (cm)	横出し	MIN.89~MAX.600							MIN.呼称幅×2 ~MAX.600	
	下付き	MIN.99~MAX.600								
	上付き	MIN.89~MAX.600								
標 準 ベ ル ト		JBH:樹脂製平ベルト(1プライ) JBG:樹脂製蛇行防止棧付きベルト(1プライ)								
エンドブリー径 (mm)		φ34								
3 駆 動 部 タイ プ		H:横出し(中空軸) D:下付き(平行軸) U:上付き(平行軸)								
4 駆動部の取付方向		R:搬送方向右側 L:搬送方向左側								
6 速 度 記 号		右表参照								
7 コントローラの取付方向		R:搬送方向右側 L:搬送方向左側								
8 モータ出力	N:定速	09:90W (IP65防水モータ) ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。								
	F/G:インバータ変速									
9 入 力 電 源		X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相								
搬 送 質 量		MAX.20kg/台 ※「搬送質量の目安」参照								

- ・コントローラは標準装備されていますが、万一不要の場合はキャプタイヤケーブル(2m) 渡しとなります。
- ・コントロールボックスを標準外へ設置する場合は、延長端子ボックス(オプション)が必要です。
- ・呼称幅60を超える仕様も対応可能ですのでご相談ください。



注) 変速仕様の場合、搬送速度が最大速度の1/3になると、搬送質量は最大速度時の40%に低下します。

■標準仕様の電源対応表

仕 様	電 源		
	100V単相	200V単相	200V三相
定 速(N)	-	-	●
インバータ変速(F/G)	●	●	●

⑥速度記号／コンベヤ速度表 中空軸

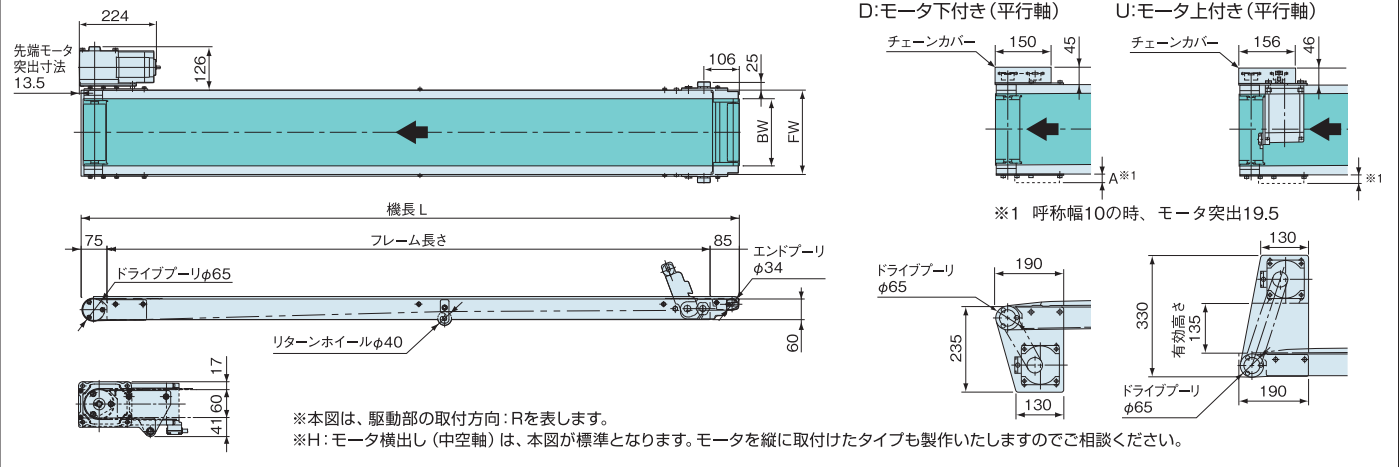
減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.8/6.8	F06:G06	2.3~6.8
1/40	N08	7.2/8.5	F08:G08	2.8~8.5
1/30	N11	9.6/11.4	F11:G11	3.8~11.4
1/25	N13	11.5/13.6	F13:G13	4.5~13.6
1/20	N17	14.4/17.1	F17:G17	5.7~17.1
1/15	N22	19.2/22.7	F22:G22	7.6~22.7
1/10	N33	28.8/34.1	F33:G33	11.4~34.1

⑥速度記号／コンベヤ速度表 平行軸

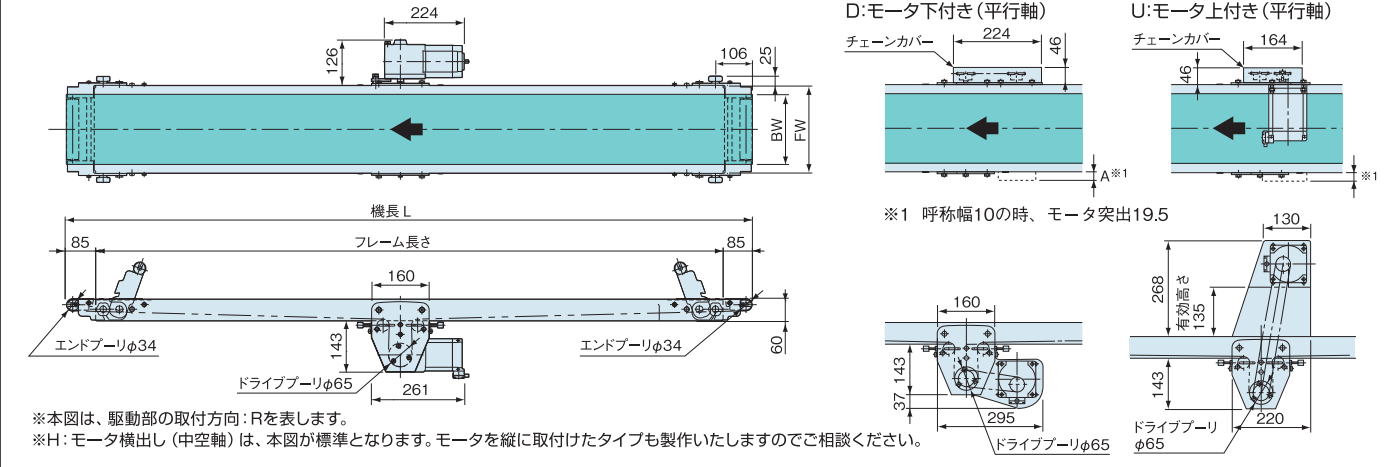
減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.4/6.4	F06:G06	2.1~6.4
1/40	N08	6.7/8.0	F08:G08	2.7~8.0
1/30	N11	9.0/10.6	F11:G11	3.5~10.6
1/25	N13	10.8/12.7	F13:G13	4.2~12.7
1/20	N17	13.4/15.9	F17:G17	5.3~15.9
1/15	N22	17.9/21.2	F22:G22	7.1~21.2
1/10	N33	26.9/31.8	F33:G33	10.6~31.8

- 注) ①色文字は準標準速度を表します。
②表は50%負荷時の公称速度を表します。
③定速とインバータ変速の速度は、負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。
・上記以外の速度も対応可能ですのでご相談ください。

●寸法図 H：モータ横出し（中空軸）



●寸法図 H：モータ横出し（中空軸）



JHHJHG

ヘッドドライブ200W

強力スタンダードタイプ 強力蛇行レスタイプ

IP65防水モータ

760mmSUSフレーム幅

20kg/mフレーム強度

インバータ変速

多機能ベルト標準ロード

CADダウンロード

脚▶P153

ガイド▶P160

ベルト仕様▶P207

モータ・コントローラ仕様▶P213

ヘッドドライブ構造のパワフルなベーシックタイプ。
搬送条件が厳しい場合はJHG。

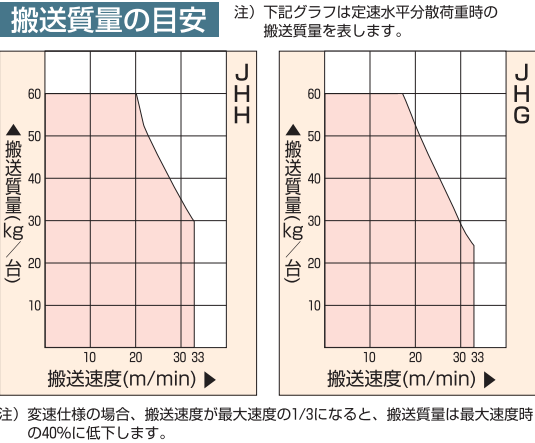
ベルトゆるめ装置(標準装備)

モータ横出し・中空軸仕様

JHG/蛇行レスタイプは蛇行防止栈付きベルトを採用

IP55相当防水コントロールボックス

脚はオプションです。



注) 変速仕様の場合、搬送速度が最大速度の1/3になると、搬送質量は最大速度時の40%に低下します。

●型式と仕様

JHH	30	H	R	300	F12	R	20	Z
1	2	3	4	5	6	7	8	9
機種記号	JHH(ヘッドドライブ 強力スタンダード)	JHG(ヘッドドライブ 強力蛇行レス)						
呼称幅	30	35	40	50	60			
BW実ベルト幅(mm)	295	345	395	495	595			
FWフレーム幅(mm)	345	395	445	545	645			
機長(cm)	MIN.110~MAX.400	MIN.120~MAX.400						
標準ベルト	JHH:樹脂製平ベルト(1プライ) JHG:樹脂製蛇行防止栈付きベルト(1プライ)							
エンドブリー径(mm)	φ34							
駆動部タイプ	H:横出し(中空軸) D:下付き(平行軸) U:上付き(平行軸)							
駆動部の取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
速度記号	右表参照							
コントローラの取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
モータ出力	N:定速 F/G:インバータ変速	20:200W(IP65防水モータ)	※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。					
入力電源	Z:200V三相							
搬送質量	MAX.60kg/台	※「搬送質量の目安」参照						

・コントローラは標準装備されていますが、万一不要の場合はモータ端子BOXでの端子渡しとなります。
・呼称幅60を超える仕様も対応可能ですのでご相談ください。

⑥速度記号／コンベヤ速度表 中空軸

減速比	N:定速(m/min)	F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)
速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号 変速範囲
1/60	N08 6.9/8.3	F08 G08 2.8~8.3
1/50	N10 8.3/10.0	F10 G10 3.3~10.0
1/40	N12 10.4/12.4	F12 G12 4.1~12.4
1/30	N16 13.8/16.6	F16 G16 5.5~16.6
1/25	N20 16.6/19.9	F20 G20 6.6~19.9
1/20	N25 20.8/24.9	F25 G25 8.3~24.9
1/15	N33 27.7/33.2	F33 G33 11.1~33.2

⑥速度記号／コンベヤ速度表 平行軸

減速比	N:定速(m/min)	F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)
速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号 変速範囲
1/80	N06 5.2/6.2	F06 G06 2.1~6.2
1/60	N08 6.9/8.3	F08 G08 2.8~8.3
1/50	N10 8.3/10.0	F10 G10 3.3~10.0
1/40	N12 10.4/12.4	F12 G12 4.1~12.4
1/30	N16 13.8/16.6	F16 G16 5.5~16.6
1/25	N20 16.6/19.9	F20 G20 6.6~19.9
1/20	N25 20.8/24.9	F25 G25 8.3~24.9
1/15	N33 27.7/33.2	F33 G33 11.1~33.2

注) ①色文字は標準標準速度を表します。
②表は50%負荷時の公称速度を表します。
③定速とインバータ変速の速度は、負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。
・上記以外の速度も対応可能ですのでご相談ください。

JBHJBG

センタドライブ200W

強力スタンダードタイプ 強力蛇行レスタイプ

IP65防水モータ

760mmSUSフレーム幅

20kg/mフレーム強度

インバータ変速

多機能ベルト標準ロード

CADダウンロード

脚▶P153

ガイド▶P160

ベルト仕様▶P207

モータ・コントローラ仕様▶P213

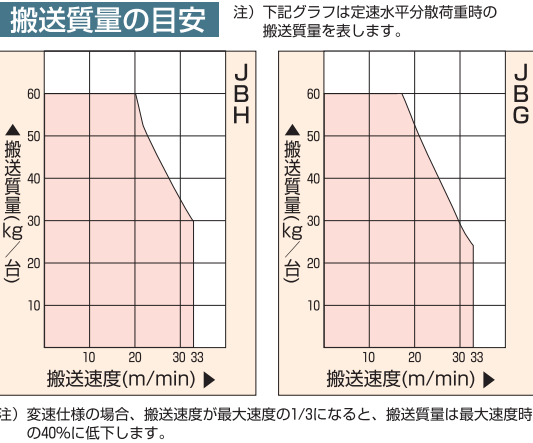
センタドライブ構造のパワフルなベーシックタイプ。
搬送条件が厳しい場合はJBG。

ベルトゆるめ装置(標準装備)

モータ横出し・中空軸仕様

JBG/蛇行レスタイプは蛇行防止栈付きベルトを採用

脚はオプションです。



注) 変速仕様の場合、搬送速度が最大速度の1/3になると、搬送質量は最大速度時の40%に低下します。

●型式と仕様

JBH	30	H	R	300	F12	L	20	Z
1	2	3	4	5	6	7	8	9
機種記号	JBH(センタドライブ 強力スタンダード)	JBG(センタドライブ 強力蛇行レス)						
呼称幅	30	35	40	50	60			
BW実ベルト幅(mm)	295	345	395	495	595			
FWフレーム幅(mm)	345	395	445	545	645			
機長(cm)	横出し MIN.89~MAX.1,200 下付き MIN.104~MAX.1,200 上付き MIN.89~MAX.600	横出し MIN.89~MAX.900 下付き MIN.104~MAX.900 上付き MIN.89~MAX.600	MIN.呼称幅×2~MAX.1,200 MIN.呼称幅×2~MAX.600					
標準ベルト	JBH:樹脂製平ベルト(1プライ) JBG:樹脂製蛇行防止栈付きベルト(1プライ)							
エンドブリー径(mm)	φ34							
駆動部タイプ	H:横出し(中空軸) D:下付き(平行軸) U:上付き(平行軸)							
駆動部の取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
速度記号	右表参照							
コントローラの取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
モータ出力	N:定速 F/G:インバータ変速	20:200W(IP65防水モータ)	※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。					
入力電源	Z:200V三相							
搬送質量	MAX.60kg/台	※「搬送質量の目安」参照						

・コントローラは標準装備されていますが、万一不要の場合はモータ端子BOXでの端子渡しとなります。
・呼称幅60を超える仕様も対応可能ですのでご相談ください。

⑥速度記号／コンベヤ速度表 中空軸

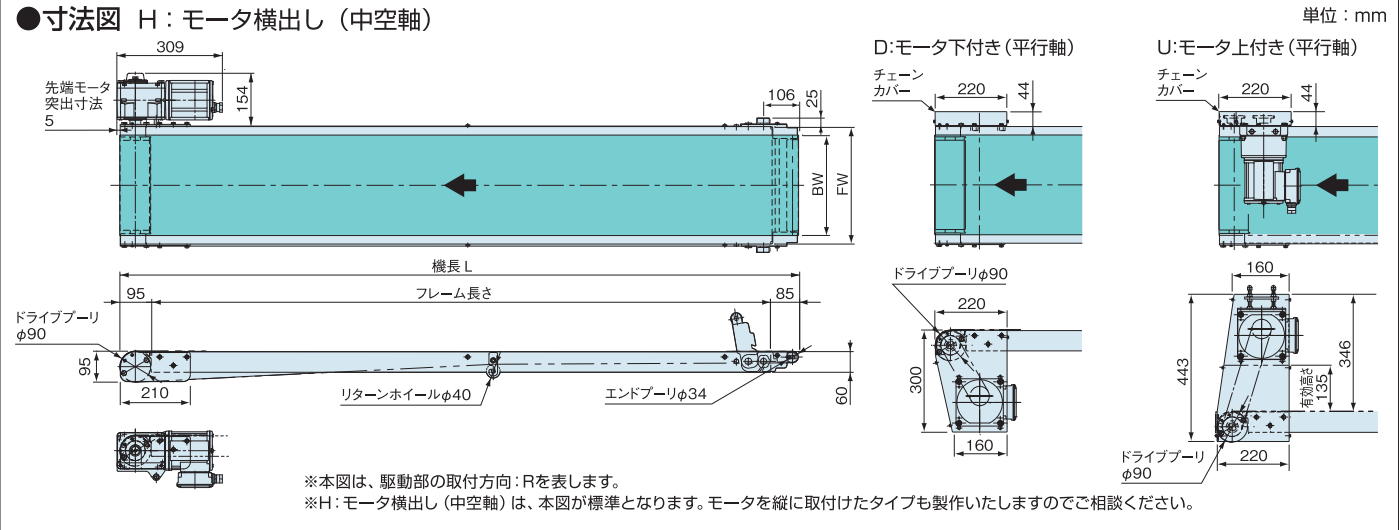
減速比	N:定速(m/min)	F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)
速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号 変速範囲
1/60	N08 6.9/8.3	F08 G08 2.8~8.3
1/50	N10 8.3/10.0	F10 G10 3.3~10.0
1/40	N12 10.4/12.4	F12 G12 4.1~12.4
1/30	N16 13.8/16.6	F16 G16 5.5~16.6
1/25	N20 16.6/19.9	F20 G20 6.6~19.9
1/20	N25 20.8/24.9	F25 G25 8.3~24.9
1/15	N33 27.7/33.2	F33 G33 11.1~33.2

⑥速度記号／コンベヤ速度表 平行軸

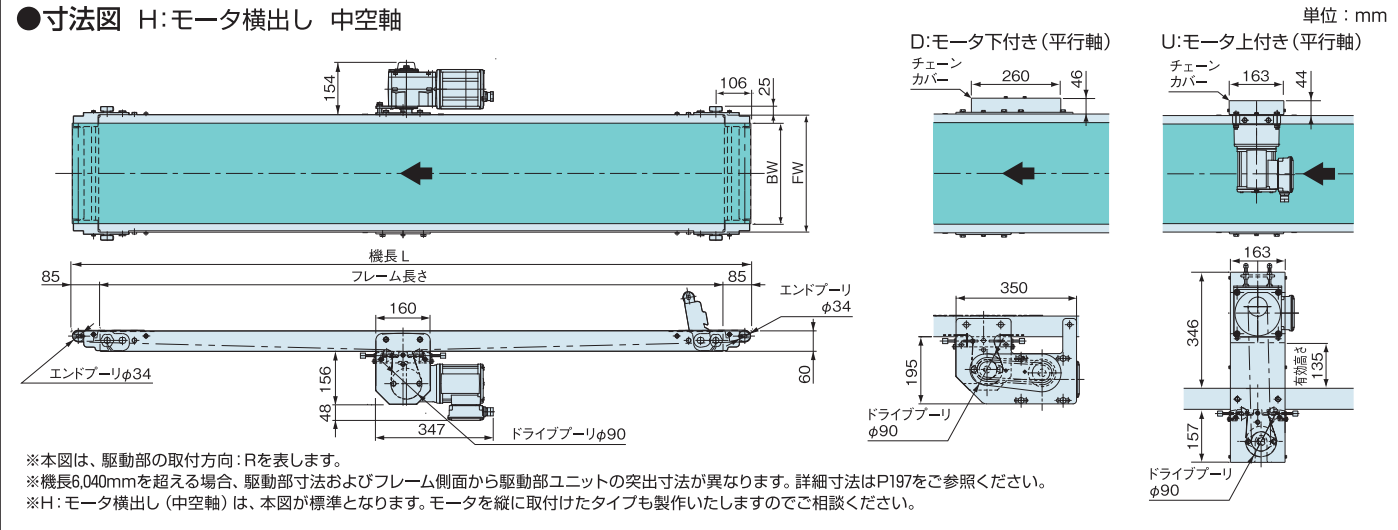
減速比	N:定速(m/min)	F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)
速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号 変速範囲
1/80	N06 5.2/6.2	F06 G06 2.1~6.2
1/60	N08 6.9/8.3	F08 G08 2.8~8.3
1/50	N10 8.3/10.0	F10 G10 3.3~10.0
1/40	N12 10.4/12.4	F12 G12 4.1~12.4
1/30	N16 13.8/16.6	F16 G16 5.5~16.6
1/25	N20 16.6/19.9	F20 G20 6.6~19.9
1/20	N25 20.8/24.9	F25 G25 8.3~24.9
1/15	N33 27.7/33.2	F33 G33 11.1~33.2

注) ①色文字は標準標準速度を表します。
②表は50%負荷時の公称速度を表します。
③定速とインバータ変速の速度は、負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。
・上記以外の速度も対応可能ですのでご相談ください。

●寸法図 H：モータ横出し（中空軸）



●寸法図 H：モータ横出し 中空軸



JBG

センタドライブ200W

幅広ベルトタイプ

IP65防水モータ

60mmSUSフレーム構造

20kg/mフレーム強度

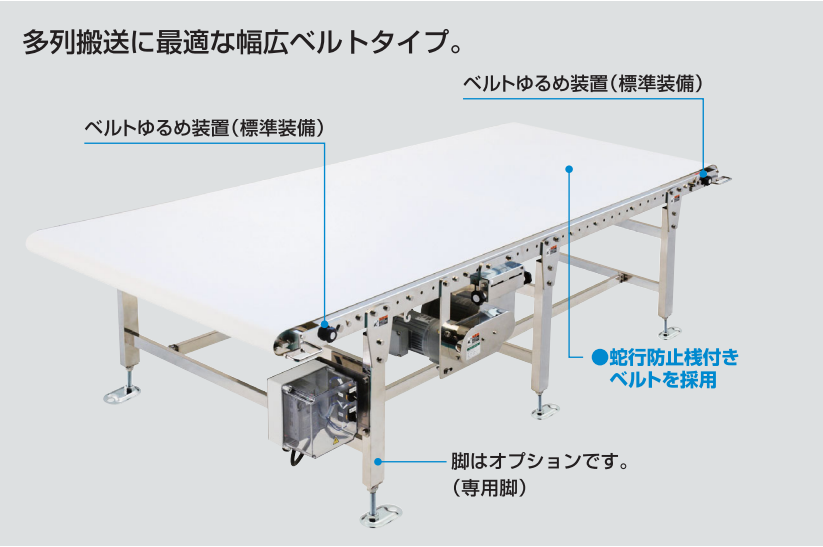
センタドライブ

インバータ変速

多機能標準ベルト

CADダウンロード

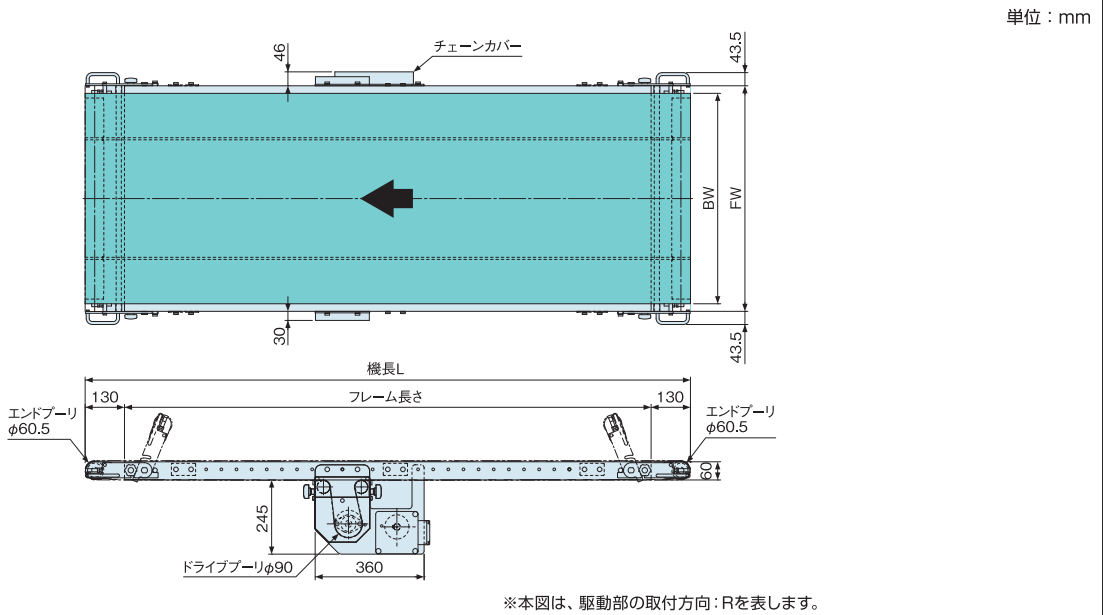
ガイド ▶ P160 ベルト仕様 ▶ P207 モータ・コントローラ仕様 ▶ P213



●型式と仕様

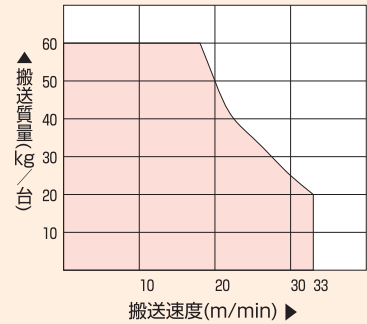
JBG	80	D	R	300	F12	R	20	Z
1	2	3	4	5	6	7	8	9
1機種記号	JBG(センタドライブ 強力蛇行レス幅広ベルトタイプ)							
2呼称幅	70	80	90	100				
BW実ベルト幅 (mm)	695	795	895	995				
FWフレーム幅 (mm)	745	845	945	1,045				
5機長 (cm)	MIN.124~MAX.300							
標準ベルト	樹脂製蛇行防止栈付きベルト(2プライ)							
エンドブリー径 (mm)	φ60.5							
3駆動部タイプ	D:下付き(平行軸)							
4駆動部の取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
6速度記号	右表参照							
7コントローラの取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
8モータ出力	N:定速 F/G:インバータ変速							
	20:200W(IP65防水モータ) ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。							
9入力電源	Z:200V三相							
搬送質量	MAX.60kg/台 ※「搬送質量の目安」参照							
・コントローラは標準装備されていますが、万一不要の場合はモータ端子BOXでの端子渡しとなります。								

●寸法図



搬送質量の目安

注) 下記グラフは定速水平分散荷重時の搬送質量を表します。



注) 変速仕様の場合、搬送速度が最大速度の1/3になると、搬送質量は最大速度時の40%に低下します。

6速度記号／コンベヤ速度表 平行軸

減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/80	N06	5.2/6.2	F06 G06	2.1~6.2
1/60	N08	6.9/8.3	F08 G08	2.8~8.3
1/50	N10	8.3/10.0	F10 G10	3.3~10.0
1/40	N12	10.4/12.4	F12 G12	4.1~12.4
1/30	N16	13.8/16.6	F16 G16	5.5~16.6
1/25	N20	16.6/19.9	F20 G20	6.6~19.9
1/20	N25	20.8/24.9	F25 G25	8.3~24.9
1/15	N33	27.9/33.2	F33 G33	11.1~33.2

注) ①色文字は準標準速度を表します。
②表は50%負荷時の公称速度を表します。
③定速とインバータ変速の速度は、負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。

JBR

ローラエッジタイプ

IP65防水モータ

60mmSUSフレーム構造

20kg/mフレーム強度

センタドライブ

インバータ変速

多機能標準ベルト

CADダウンロード

脚 ▶ P153 ガイド ▶ P160 ベルト仕様 ▶ P207 モータ・コントローラ仕様 ▶ P213

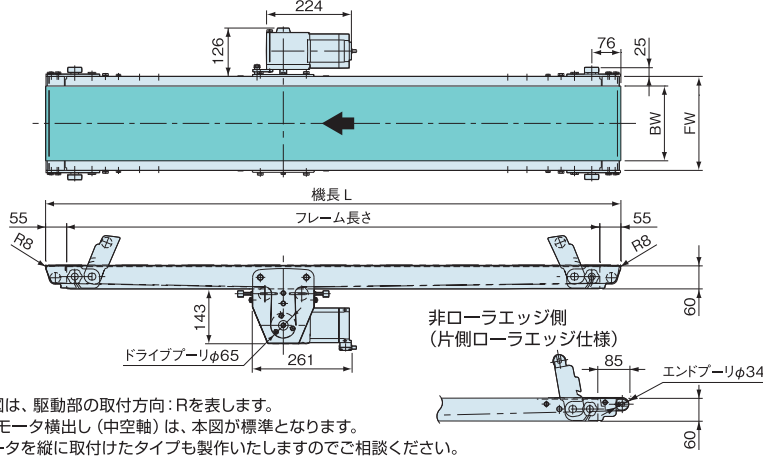


●型式と仕様

JBRB	30	H	R	300	F13	R	09	X		
1	2	3	4	5	6	7	8	9		
1 機 種 記 号		JBRB (センタドライブ 両側ローラエッジ) JBRU (センタドライブ 上流側のみローラエッジ) JBRD (センタドライブ 下流側のみローラエッジ)								
2 呼 称 幅		10	15	20	25	30	35	40	50	60
BW実ベルト幅 (mm)		95	145	195	245	295	345	395	495	595
FWフレーム幅 (mm)		145	195	245	295	345	395	445	545	645
5 機 長(cm)*1		MIN.83~MAX.300 MIN.93~MAX.300 MIN.83~MAX.300							MIN.呼称幅×2 ~MAX.300	
横出し										
下付き										
上付き										
標 準 ベ ル ト		樹脂製蛇行防止栈付きベルト(1プライ)								
ローラエッジ径 (mm)		φ16 (R8)								
3 駆 動 部 タイ プ		H:横出し(中空軸) D:下付き(平行軸) U:上付き(平行軸)								
4 駆動部の取付方向		R:搬送方向右側 L:搬送方向左側								
6 速 度 記 号		右表参照								
7 コントローラの取付方向		R:搬送方向右側 L:搬送方向左側								
8 モーター出力		N:定速 F/G:インバータ変速								
09:90W (IP65防水モーター)		※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。								
9 入 力 電 源		X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相								
搬 送 質 量		MAX.15kg/台 ※「搬送質量の目安」参照								

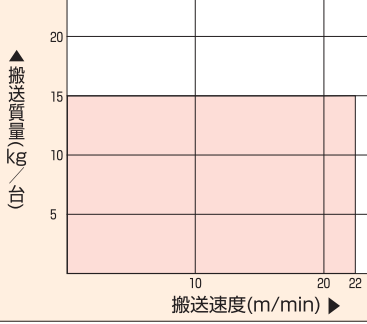
※1 MIN.機長は両側ローラエッジの数値です。片側のみローラエッジの場合、上記MIN.機長より3cm長くなります。
・コントローラは標準装備されていますが、万一不要の場合はキャプタイヤケーブル(2m)渡しとなります。
・コントロールボックスを標準外へ設置する場合は、延長端子ボックス(オプション)が必要です。
・呼称幅60を超える仕様も対応可能ですのでご相談ください。

●寸法図 H:モータ横出し(中空軸)



搬送質量の目安

注) 下記グラフは定速水平分散荷重時の搬送質量を表します。



注) 変速仕様の場合、搬送速度が最大速度の1/3になると、搬送質量は最大速度時の40%に低下します。

■標準仕様の電源対応表

仕様	電源		
	100V単相	200V単相	200V三相
定速(N)	-	-	●
インバータ変速(F/G)	●	●	●

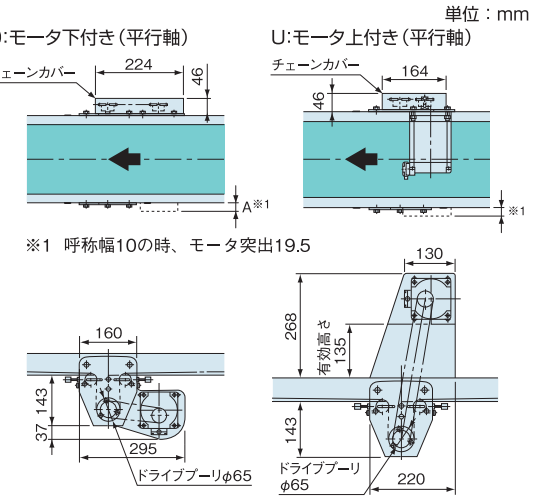
6速度記号／コンベヤ速度表 中空軸

減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.8/6.8	F06 G06	2.3~6.8
1/40	N08	7.2/8.5	F08 G08	2.8~8.5
1/30	N11	9.6/11.4	F11 G11	3.8~11.4
1/25	N13	11.5/13.6	F13 G13	4.5~13.6
1/20	N17	14.4/17.1	F17 G17	5.7~17.1
1/15	N22	19.2/22.7	F22 G22	7.6~22.7

6速度記号／コンベヤ速度表 平行軸

減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.4/6.4	F06 G06	2.1~6.4
1/40	N08	6.7/8.0	F08 G08	2.7~8.0
1/30	N11	9.0/10.6	F11 G11	3.5~10.6
1/25	N13	10.8/12.7	F13 G13	4.2~12.7
1/20	N17	13.4/15.9	F17 G17	5.3~15.9
1/15	N22	17.9/21.2	F22 G22	7.1~21.2

注) ①色文字は準標準速度を表します。
②表は50%負荷時の公称速度を表します。
③定速とインバータ変速の速度は、負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。

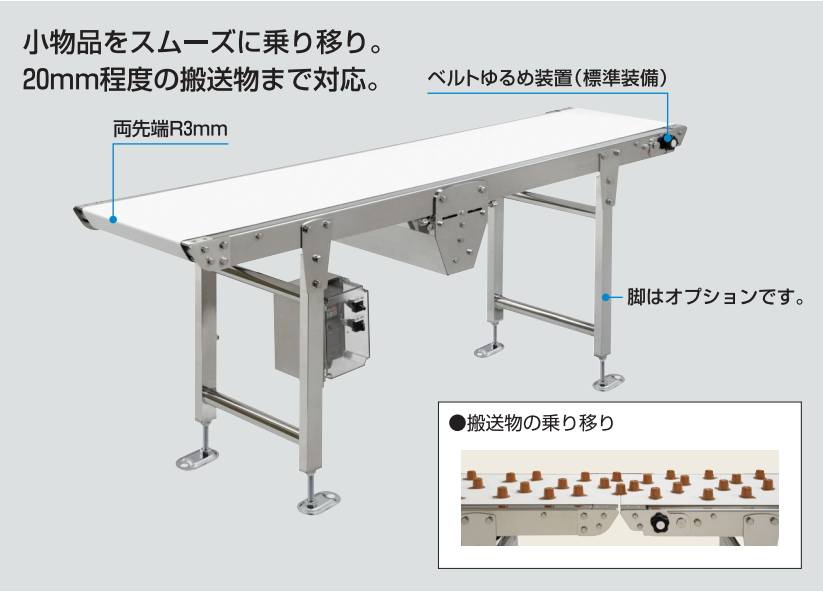


JBS

ナイフエッジタイプ



脚	▶P153	ガイド	▶P160	ベルト仕様	▶P207
モータ・コントローラ仕様	▶P213				

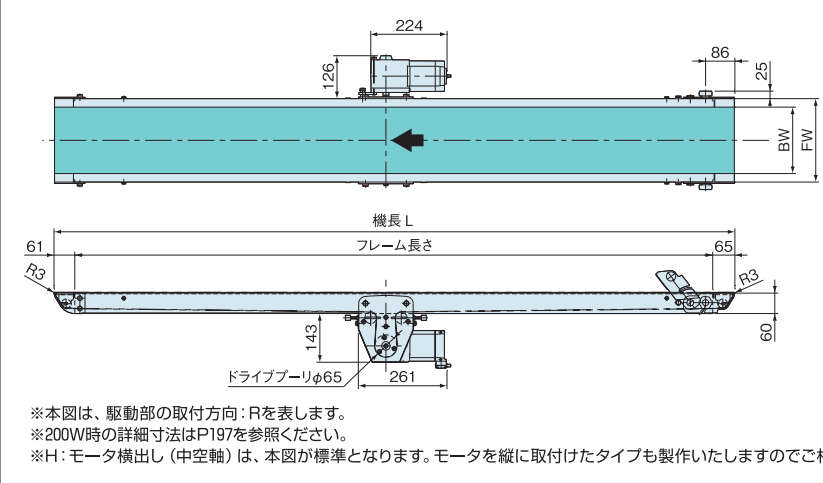


●型式と仕様

JBS	30	H	R	300	F12	L	20	Z		
1	2	3	4	5	6	7	8	9		
1 機 種 記 号		JBS (センタドライブ 両側ナイフエッジ)								
2 呼 称 幅		10	15	20	25	30	35	40	50	60
BW実ベルト幅 (mm)		95	145	195	245	295	345	395	495	595
FWフレーム幅 (mm)		145	195	245	295	345	395	445	545	645
5 機 長 (cm)		横出し	MIN.85～MAX.300						MIN.呼称幅×2 ～MAX.300	
		下付き	MIN.95(90W)、100(200W)～MAX.300							
		上付き	MIN.85～MAX.300							
標 準 ベ ル ト		樹脂製平ベルト (1プライ)								
ナイフエッジ径 (mm)		R3								
3 駆 動 部 タイ プ		H:横出し (中空軸) D:下付き (平行軸) U:上付き (平行軸)								
4 駆動部の取付方向		R:搬送方向右側 L:搬送方向左側								
6 速 度 記 号		右表参照								
7 コントローラの取付方向		R:搬送方向右側 L:搬送方向左側								
8 モータ出力		N:定速 F/G:インバータ変速		09:90W 20:200W (IP65防水モータ) ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。						
9 入 力 電 源		X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相								
搬 送 質 量		MAX.8kg/台 ※搬送質量は速度により変動します。								

・コントローラは標準装備されていますが、万一不要の場合、モータ出力90Wはキャプタイヤケーブル (2m) 渡し、200Wはモータ端子BOXでの端子渡しとなります。
・モータ出力90Wでコントロールボックスを標準外へ設置する場合は、延長端子ボックス (オプション) が必要です。
・呼称幅60を超える仕様も対応可能ですのでご相談ください。

●寸法図 H:モータ横出し (90W中空軸)



※本図は、駆動部の取付方向: Rを表します。
※200W時の詳細寸法はP197を参照ください。
※H:モータ横出し (中空軸) は、本図が標準となります。モータを縦に取付けたタイプも製作いたしますのでご相談ください。

モータ出力標準設定一覧表

速度	呼称幅	10~35	40~60
速度記号N13・F13 以下の場合		90W	
速度記号N13・F13 超える場合			200W

■標準仕様の電源対応表

仕様		電源		
		100V単相	200V単相	200V三相
定速(N)		—	—	●
インバータ変速(F/G)	90W	●	●	●
	200W	—	—	●

6速度記号／コンベヤ速度表 90W中空軸

減速比	N:定速 (m/min)		F/G:インバータ変速 (m/min) (1:3)	
	速度記号	速度 (50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.8/6.8	F06 : G06	2.3~6.8
1/40	N08	7.2/8.5	F08 : G08	2.8~8.5
1/30	N11	9.6/11.4	F11 : G11	3.8~11.4
1/25	N13	11.5/13.6	F13 : G13	4.5~13.6

90W平行軸

減速比	N:定速 (m/min)		F/G:インバータ変速 (m/min) (1:3)	
	速度記号	速度 (50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.4/6.4	F06 : G06	2.1~6.4
1/40	N08	6.7/8.0	F08 : G08	2.7~8.0
1/30	N11	9.0/10.6	F11 : G11	3.5~10.6
1/25	N13	10.8/12.7	F13 : G13	4.2~12.7

6速度記号／コンベヤ速度表 200W中空軸

減速比	N:定速 (m/min)		F/G:インバータ変速 (m/min) (1:3)	
	速度記号	速度 (50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/60	N08	6.9/8.3	F08 : G08	2.8~8.3
1/50	N10	8.3/10.0	F10 : G10	3.3~10.0
1/40	N12	10.4/12.4	F12 : G12	4.1~12.4
1/30	N16	13.8/16.6	F16 : G16	5.5~16.6
1/25	N20	16.6/19.9	F20 : G20	6.6~19.9

200W平行軸

減速比	N:定速 (m/min)		F/G:インバータ変速 (m/min) (1:3)	
	速度記号	速度 (50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/80	N06	5.2/6.2	F06 : G06	2.1~6.2
1/60	N08	6.9/8.3	F08 : G08	2.8~8.3
1/50	N10	8.3/10.0	F10 : G10	3.3~10.0
1/40	N12	10.4/12.4	F12 : G12	4.1~12.4
1/30	N16	13.8/16.6	F16 : G16	5.5~16.6
1/25	N20	16.6/19.9	F20 : G20	6.6~19.9

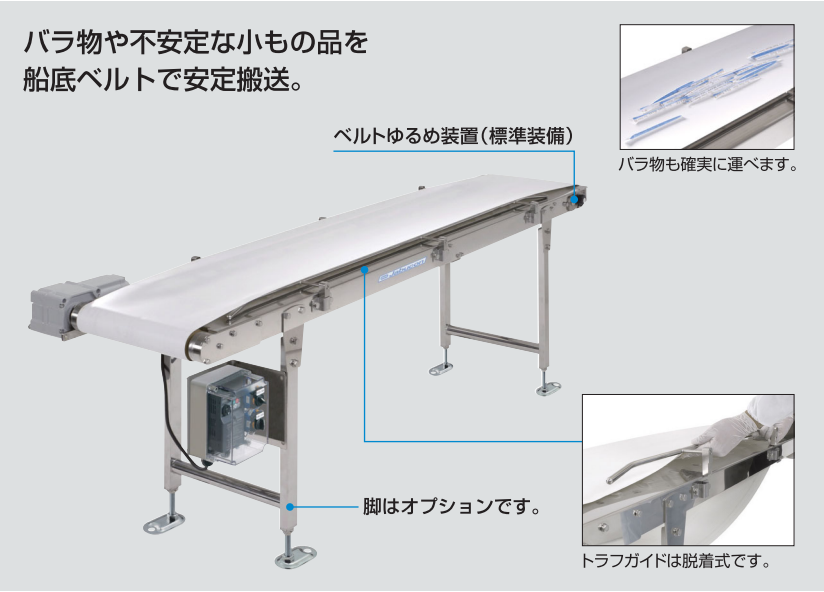
注) ①色文字は準標準速度を表します。
②表は50%負荷時の公称速度を表します。
③定速とインバータ変速の速度は、負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。

JHV

トラフベルトタイプ



脚	▶P153	ベルト仕様	▶P207	モータ・コントローラ仕様	▶P213
---	-------	-------	-------	--------------	-------

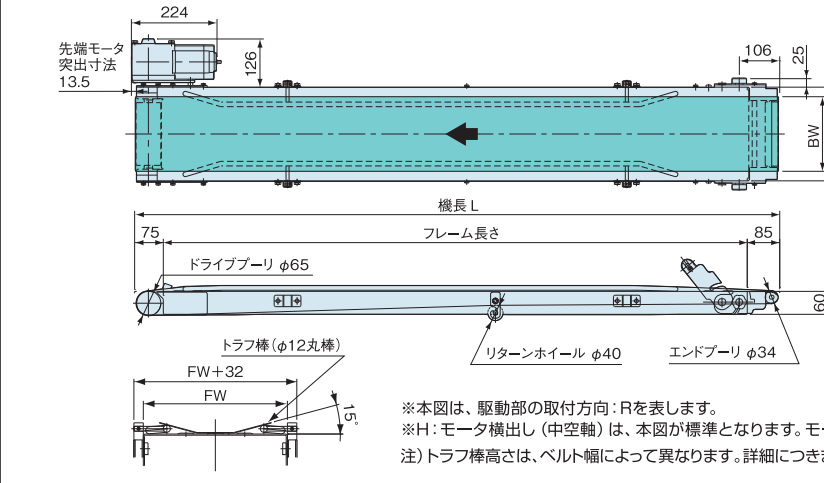


●型式と仕様

JHV	30	H	R	300	F13	L	09	X
1	2	3	4	5	6	7	8	9
機種記号	JHV (ヘッドドライブ トラフベルト)							
呼称幅	20	25	30	35	40	50	60	
BW実ベルト幅 (mm)	195	245	295	345	395	495	595	
FWフレーム幅 (mm)	245	295	345	395	445	545	645	
機長 (cm)	MIN.100~MAX.400							MIN.120~MAX.400
標準ベルト	樹脂製平ベルト (1プライ)							
エンドプーリ径 (mm)	φ34							
駆動部タイプ	H:横出し (中空軸) D:下付き (平行軸) U:上付き (平行軸)							
駆動部の取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
速度記号	右表参照							
コントローラの取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
モータ出力	N:定速 F/G:インバータ変速							
入力電源	09:90W (IP65防水モータ) ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。							
搬送質量	X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相							
	MAX.15kg/台 ※「搬送質量の目安」参照							

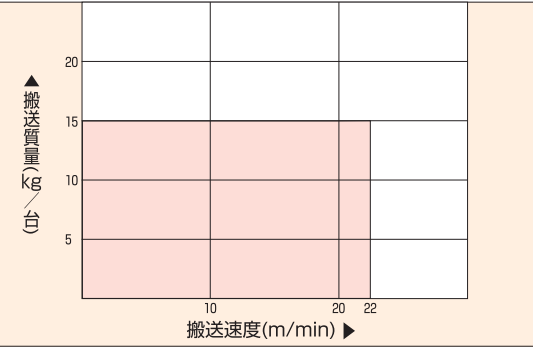
・コントローラは標準装備されていますが、万一不要の場合はキャプタイヤケーブル (2m) 渡しとなります。
・コントロールボックスを標準外へ設置する場合は、延長端子ボックス (オプション) が必要です。
・呼称幅60を超える仕様も対応可能ですのでご相談ください。

●寸法図 H:モータ横出し (中空軸)



※本図は、駆動部の取付方向: Rを表します。
※H:モータ横出し (中空軸) は、本図が標準となります。モータを縦に取付けたタイプも製作いたしますのでご相談ください。
注) トラフ棒高さは、ベルト幅によって異なります。詳細につきましては、弊社営業部までお問い合わせください。

搬送質量の目安 注) 下記グラフは定速水平分散荷重時の搬送質量を表します。



注) 変速仕様の場合、搬送速度が最大速度の1/3になると、搬送質量は最大速度時の40%に低下します。

■標準仕様の電源対応表

仕様		電源		
		100V単相	200V単相	200V三相
定速(N)		—	—	●
インバータ変速(F/G)		●	●	●

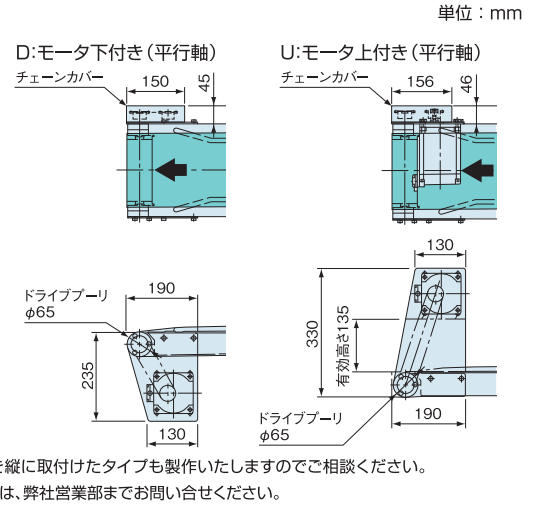
6速度記号／コンベヤ速度表 中空軸

減速比	N:定速 (m/min)		F/G:インバータ変速 (m/min) (1:3)	
	速度記号	速度 (50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.8/6.8	F06 : G06	2.3~6.8
1/40	N08	7.2/8.5	F08 : G08	2.8~8.5
1/30	N11	9.6/11.4	F11 : G11	3.8~11.4
1/25	N13	11.5/13.6	F13 : G13	4.5~13.6
1/20	N17	14.4/17.1	F17 : G17	5.7~17.1
1/15	N22	19.2/22.7	F22 : G22	7.6~22.7

6速度記号／コンベヤ速度表 平行軸

減速比	N:定速 (m/min)		F/G:インバータ変速 (m/min) (1:3)	
	速度記号	速度 (50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.4/6.4	F06 : G06	2.1~6.4
1/40	N08	6.7/8.0	F08 : G08	2.7~8.0
1/30	N11	9.0/10.6	F11 : G11	3.5~10.6
1/25	N13	10.8/12.7	F13 : G13	4.2~12.7
1/20	N17	13.4/15.9	F17 : G17	5.3~15.9
1/15	N22	17.9/21.2	F22 : G22	7.1~21.2

注) ①色文字は準標準速度を表します。
②表は50%負荷時の公称速度を表します。
③定速とインバータ変速の速度は、負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。



※本図は、駆動部の取付方向: Rを表します。
※H:モータ横出し (中空軸) は、本図が標準となります。モータを縦に取付けたタイプも製作いたしますのでご相談ください。
注) トラフ棒高さは、ベルト幅によって異なります。詳細につきましては、弊社営業部までお問い合わせください。

JFJR

短機長 ベルト脱着 ローラエッジタイプ

IP65
防水モータ

7⁶⁰mm
SUSフレーム配

15kg/台
搬送質量

センタドライブ

インバータ
変速

多機能
標準ベルト

CAD
ダウンロード

ガイド ▶P160 | ベルト仕様 ▶P207 | モータ・コントローラ仕様 ▶P213

短機長でベルト脱着。両先端にR8mmのローラエッジを採用。

●蛇行防止栈付きベルトを採用

両先端R8mm

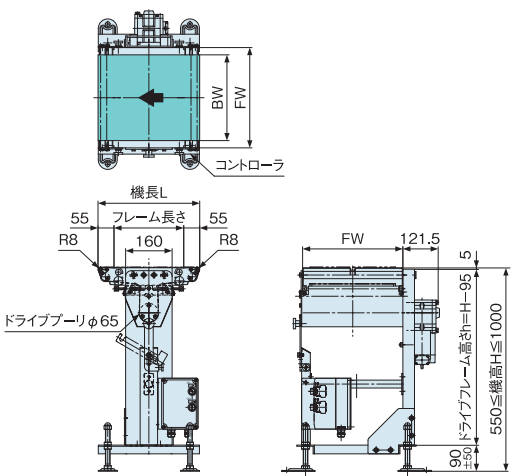
ベルトゆるめ装置(標準装備)

●型式と仕様

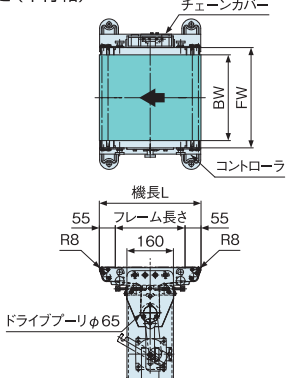
JFJR	20	D	R	35	F17	L	09	X	
1	2	3	4	5	6	7	8	9	
1機種記号	JFJR(センタドライブ ベルト脱着 両側ローラエッジ)								
2呼称幅	10	15	20	25	30	35	40	50	60
BW実ベルト幅 (mm)	95	145	195	245	295	345	395	495	595
FWフレーム幅 (mm)	145	195	245	295	345	395	445	545	645
5機長 (cm)	横出し 下付き	MIN.35~ MAX.89					MIN.呼称幅~MAX.89		
機高 (mm)	550≦機高H≦1,000								
標準ベルト	樹脂製蛇行防止栈付きベルト(1プライ)								
ローラエッジ径 (mm)	φ16(R8)								
3駆動部タイプ	H:横出し(中空軸) D:下付き(平行軸)								
4駆動部の取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側								
6速度記号	右表参照								
7コントローラの取付方向 ^{※1}	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側 注)駆動部の取付方向と反対側に取付けとなります。								
8モータ出力	N:定速 F/G:インバータ変速	09:90W (IP65防水モータ) ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。							
9入力電源	X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相								
搬送質量	MAX.15kg/台 ※「搬送質量の目安」参照								

※1 呼称幅10または機高700mm未満の場合、コントローラは別置きとなります。
・コントローラは標準装備されていますが、万一不要の場合はキャプタイヤケーブル(2m) 渡しとなります。
・コントロールボックスを標準外へ設置する場合は、延長端子ボックス(オプション)が必要です。
・転倒防止のため、アンカー固定または前後装置と連結してご使用願います。

●寸法図 H：モータ横出し（中空軸）



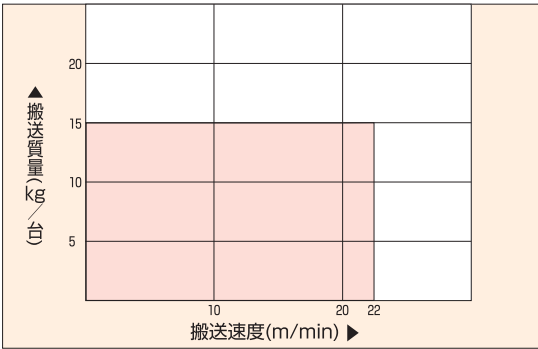
D:モータ下付き(平行軸)



※本図は、駆動部の取付方向：R、コントローラの取付方向：Lを表します。

搬送質量の目安

注) 下記グラフは定速水平分散荷重時の搬送質量を表します。



注) 変速仕様の場合、搬送速度が最大速度の1/3になると、搬送質量は最大速度時の40%に低下します。

■標準仕様の電源対応表

仕 様	電 源		
	100V単相	200V単相	200V三相
定 速(N)	—	—	●
インバータ変速(F/G)	●	●	●

6速度記号／コンベヤ速度表 中空軸

減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min) (1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.8/6.8	F06 : G06	2.3~6.8
1/40	N08	7.2/8.5	F08 : G08	2.8~8.5
1/30	N11	9.6/11.4	F11 : G11	3.8~11.4
1/25	N13	11.5/13.6	F13 : G13	4.5~13.6
1/20	N17	14.4/17.1	F17 : G17	5.7~17.1
1/15	N22	19.2/22.7	F22 : G22	7.6~22.7

6速度記号／コンベヤ速度表 平行軸

減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min) (1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.4/6.4	F06 : G06	2.1~6.4
1/40	N08	6.7/8.0	F08 : G08	2.7~8.0
1/30	N11	9.0/10.6	F11 : G11	3.5~10.6
1/25	N13	10.8/12.7	F13 : G13	4.2~12.7
1/20	N17	13.4/15.9	F17 : G17	5.3~15.9
1/15	N22	17.9/21.2	F22 : G22	7.1~21.2

注) ①色文字は準標準速度を表します。
②表は50%負荷時の呼称速度を表します。
③定速とインバータ変速の速度は、負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。

JFJS

短機長 ベルト脱着 ナイフエッジタイプ

IP65
防水モータ

7⁶⁰mm
SUSフレーム配

8kg/台
搬送質量

センタドライブ

インバータ
変速

多機能
標準ベルト

CAD
ダウンロード

ガイド ▶P160 | ベルト仕様 ▶P207 | モータ・コントローラ仕様 ▶P213

短機長でベルト脱着。両先端にR3mmのナイフエッジを採用。

両先端R3mm

ベルトゆるめ装置(標準装備)

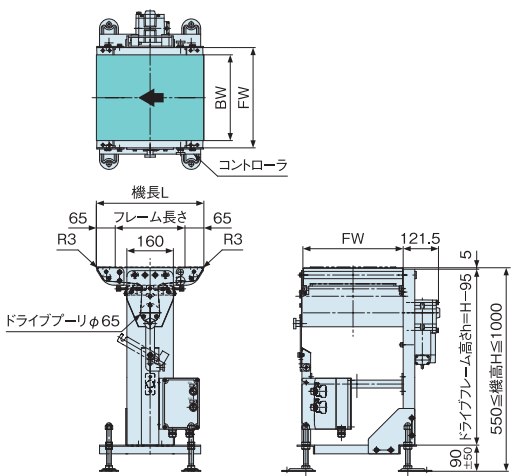
ベルト脱着専用脚(標準装備)

●型式と仕様

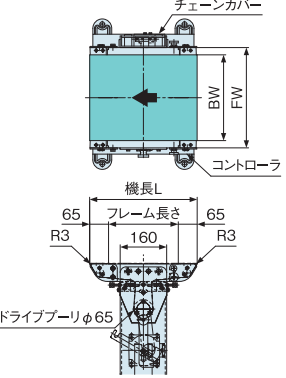
JFJS	20	D	R	37	F11	L	09	X		
1	2	3	4	5	6	7	8	9		
1機種記号		JFJS(センタドライブ ベルト脱着 両側ナイフエッジ)								
2呼称幅		10	15	20	25	30	35	40	50	60
BW実ベルト幅 (mm)		95	145	195	245	295	345	395	495	595
FWフレーム幅 (mm)		145	195	245	295	345	395	445	545	645
5機長 (cm)		横出し 下付き	MIN.37~ MAX.90					MIN.呼称幅~MAX.90		
機高 (mm)		550≦機高H≦1,000								
標準ベルト		樹脂製平ベルト(1プライ)								
ナイフエッジ径 (mm)		R3								
3駆動部タイプ		H:横出し(中空軸) D:下付き(平行軸)								
4駆動部の取付方向		R:搬送方向右側 L:搬送方向左側								
6速度記号		右表参照								
7コントローラの取付方向 ^{※1}		R:搬送方向右側 L:搬送方向左側 注)駆動部の取付方向と反対側に取付けとなります。								
8モータ出力		N:定速 F/G:インバータ変速		09:90W (IP65防水モータ) ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。						
9入力電源		X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相								
搬送質量		MAX.8kg/台								

※1 呼称幅10または機高700mm未満の場合、コントローラは別置きとなります。
・コントローラは標準装備されていますが、万一不要の場合はキャプタイヤケーブル(2m) 渡しとなります。
・コントロールボックスを標準外へ設置する場合は、延長端子ボックス(オプション)が必要です。
・転倒防止のため、アンカー固定または前後装置と連結してご使用願います。

●寸法図 H：モータ横出し（中空軸）



D:モータ下付き(平行軸)



※本図は、駆動部の取付方向：R、コントローラの取付方向：Lを表します。

■標準仕様の電源対応表

仕 様	電 源		
	100V単相	200V単相	200V三相
定 速(N)	—	—	●
インバータ変速(F/G)	●	●	●

6速度記号／コンベヤ速度表 90W中空軸

減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min) (1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.8/6.8	F06 : G06	2.3~6.8
1/40	N08	7.2/8.5	F08 : G08	2.8~8.5
1/30	N11	9.6/11.4	F11 : G11	3.8~11.4
1/25	N13	11.5/13.6	F13 : G13	4.5~13.6

90W平行軸

減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min) (1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.4/6.4	F06 : G06	2.1~6.4
1/40	N08	6.7/8.0	F08 : G08	2.7~8.0
1/30	N11	9.0/10.6	F11 : G11	3.5~10.6
1/25	N13	10.8/12.7	F13 : G13	4.2~12.7

注) ①色文字は準標準速度を表します。
②表は50%負荷時の呼称速度を表します。
③定速とインバータ変速の速度は、負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。

JBGW JBRW

ベルト幅=フレーム幅タイプ ベルト幅=フレーム幅 ローラエッジタイプ

コンベヤ上面にすき間がなく、直交合流などに最適。

■一般的なコンベヤ

■JBGW・JBRW

JBGW・JBRWは、ベルト幅を広げ、コンベヤ両サイドのフレーム上面を覆います。これにより、ベルト幅=フレーム幅を実現。コンベヤサイドからのスムーズな乗り移りを可能としました。

蛇行防止栈付きベルトを採用

ベルトゆるめ装置(標準装備)

●JBGW

脚はオプションです。(専用固定脚)

●両側先端がローラエッジ(R8)タイプのJBRW

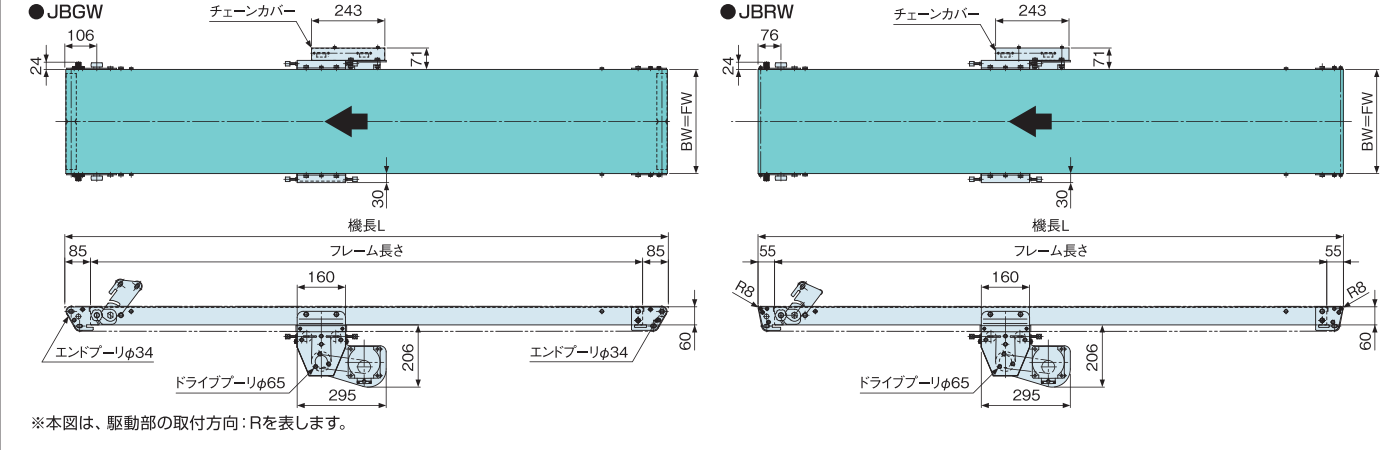
●型式と仕様

JBGW	20	D	R	200	F17	R	09	X
1	2	3	4	5	6	7	8	9

1機種記号	JBGW (センタドライブ ベルト幅=フレーム幅) JBRW (センタドライブ ベルト幅=フレーム幅 両側ローラエッジ)							
2呼称幅	15	20	25	30	35	40	45	55
BW実ベルト幅 (mm)	145	195	245	295	345	395	445	545
FWフレーム幅 (mm)	145	195	245	295	345	395	445	545
5機長 (cm)	JBGW	MIN.99~MAX.300						MIN.110~MAX.300
	JBRW	MIN.93~MAX.300						
標準ベルト	樹脂製蛇行防止栈付きベルト(1プライ)							
エンドブリー径 (mm)	JBGW:φ34							
ローラエッジ径 (mm)	JBRW:φ16(R8)							
3駆動部タイプ	D:下付き(平行軸)							
4駆動部の取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
6速度記号	右表参照							
7コントローラの取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
8モータ出力	N:定速 F/G:インバータ変速	09:90W (IP65防水モータ) ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。						
9入力電源	X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相							
搬送質量	JBGW:MAX.20kg/台 ※「搬送質量の目安」参照							
	JBRW:MAX.15kg/台 ※「搬送質量の目安」参照							

・コントローラは標準装備されていますが、万一不要の場合はキャプタイヤケーブル(2m)渡しとなります。
コントロールボックスを標準外へ設置する場合は、延長端子ボックス(オプション)が必要です。

●寸法図



■用途例

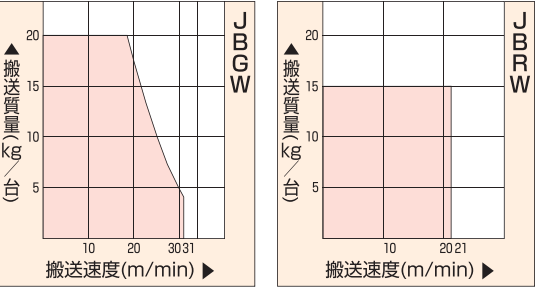
●トップチェーンコンベヤと並べてボトルの乗り移りに

●小ものリジェクト部に

●ロータリーテーブルへの乗り移りに

●オーバーハング搬送に

搬送質量の目安



注) 変速仕様の場合、搬送速度が最大速度の1/3になると、搬送質量は最大速度時の40%に低下します。

■標準仕様の電源対応表

仕様	電源		
	100V単相	200V単相	200V三相
定速(N)	-	-	●
インバータ変速(F/G)	●	●	●

6速度記号/コンベヤ速度表 平行軸

減速比	N:定速(m/min)		F/G:インバータ変速(m/min)(1:3)	
	速度記号	速度(50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N06	5.4/6.4	F06: G06	2.1~6.4
1/40	N08	6.7/8.0	F08: G08	2.7~8.0
1/30	N11	9.0/10.6	F11: G11	3.5~10.6
1/25	N13	10.8/12.7	F13: G13	4.2~12.7
1/20	N17	13.4/15.9	F17: G17	5.3~15.9
1/15	N22	17.9/21.2	F22: G22	7.1~21.2
1/10	N33	26.9/31.8	F33: G33	10.6~31.8

注) ①色文字は準標準速度を表します。
②表は50%負荷時の公称速度を表します。
③定速とインバータ変速の速度は、負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。
⑤「N33」「F33」「G33」はJBGWのみ適用します。

JXR

高速リジェクトコンベヤ ダンパタイプ

ダンパタイプのNG品払い出し用コンベヤです。
上下2段分岐装置としても威力を発揮します。

樹脂カバはオプションです。

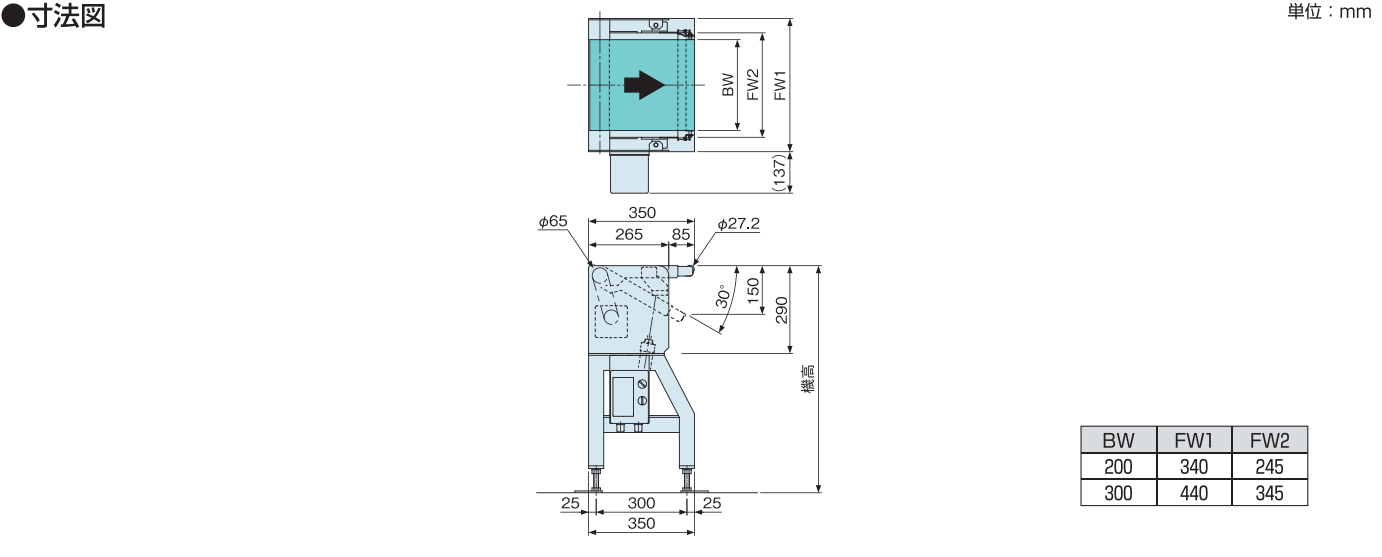
毎秒1個の高速払い出し。

バイパスライン

●仕様

機種記号	JXR(テールドライブ ダンパ)	
呼称幅	20	30
BW実ベルト幅 (mm)	200	300
FW1ベースフレーム幅 (mm)	340	440
FW2スイングフレーム幅 (mm)	245	345
Sシリンダストローク (mm)	100 落差:150 (ショック吸収用アブソーバを上下に装備)	
機長 (mm)	350	
標準ベルト	樹脂製蛇行防止栈付きベルト(1プライ)	
エンドブリー径 (mm)	φ27.2	
最低機高 (mm)	700	
フレーム (mm)	ステンレス製(ベースフレーム高さ:290、スイングフレーム高さ:40)	
搬送速度	15~45m/min ※インバータ変速が標準です。	
モータ出力	90W (IP65防水モータ)	
入力電源	AC100V単相 AC200V単相 AC200V三相	
搬送能力	MAX.3,600個/時 ただし搬送物サイズが200L×50H以下の場合	
搬送質量	3.5kg/台	

●寸法図



JXT

高速リジェクトコンベヤ 伸縮タイプ

IP65
防水モータ

3.5kg/台
搬送質量

センタドライブ

インバータ
変速

多機能
各種ベルト

設計
対応品

ベルト仕様

▶ P207

パッケージングエリアの検査工程に最適な伸縮タイプのNG品払い出し用コンベヤです。

樹脂カバーはオプションです。

毎秒1個の高速払い出し。

●仕様

機種記号	JXT(センタドライブ 伸縮)	
呼称幅	20	30
BW実ベルト幅 (mm)	200	300
FW1ベースフレーム幅 (mm)	272	372
FW2スライドフレーム幅 (mm)	236	336
Sシリンダストローク (mm)	150、250、350	
L1、L2 機長 (mm)	下図参照	
標準ベルト	樹脂製蛇行防止棧付きベルト (1プライ)	
エンドプーリ径 (mm)	φ27.2	
最低機高 (mm)	700	
フレーム (mm)	ステンレス製(ベースフレーム高さ:92、スライドフレーム高さ:50)	
搬送速度	15～45m/min ※インバータ変速が標準です。	
モータ出力	90W (IP65防水モータ)	
入力電源	AC100V単相 AC200V単相 AC200V三相	
搬送能力	MAX.3,600個/時 ただし搬送物サイズが300L×75H以下の場合	
搬送質量	3.5kg/台	

●寸法図

単位：mm

BW	FW1	FW2
200	272	236
300	372	336

S	L1	L2
150	945	795
250	1,045	795
350	1,145	795

JBT

シャトルタイプ

10kg/台
搬送質量

センタドライブ

インバータ
変速

多機能
各種ベルト

設計
対応品

ベルト仕様

▶ P207

クイックな伸縮で多彩な用途に。

●ピッチ供給で多列搬送に

●複数ラインへの切り替えに

●NG品の払い出しに

●高度な伸縮制御

●スムーズな乗り移り

●工具レスでベルト脱着

●仕様

機種記号	JBT(シャトルタイプ)	
呼称幅	20	30
BW実ベルト幅 (mm)	195	295
FWフレーム幅 (mm)	320	420
機長 (cm)	伸時:285、縮時:185、MAX.ストローク:100	
標準ベルト	樹脂製蛇行防止棧付きベルト (1プライ)	
エッジ形状/エンドプーリ径 (mm)	逆ローラエッジ側:φ16(R8) 反対側:φ34	
駆動部タイプ	D:下付き(平行軸)	
駆動部の取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側	
速度記号	右表参照	
コントローラの取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側	
モータ出力	F/Gインバータ変速 09:90W ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。	
入力電源	X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相	
搬送質量	MAX.10kg/台	

スイッチユニットと駆動部には、直接水をかけないようにご注意ください。

速度記号／コンベヤ速度表

減速比	F/G:インバータ変速 (m/min) (1:3)	
	速度記号	変速範囲
1/50	F06 G06	2.1～6.4
1/40	F08 G08	2.7～8.0
1/30	F11 G11	3.5～10.6
1/25	F13 G13	4.2～12.7
1/20	F17 G17	5.3～15.9
1/15	F22 G22	7.1～21.2
1/7.5	F43 G43	14.1～42.4

注) ①色文字は標準速度を表します。
②表は無負荷時の公称速度を表します。速度は負荷により±10%程度変動します。
③「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。

●寸法図

単位：mm

※本図は、駆動部の取付方向：Rを表します。

JRT

ロータリーテーブル

モーター・コントローラ仕様 ▶ P213

IP65
防水モータ

20kg/台
搬送質量

ブラシレス
モータ変速
エコ対策

インバータ
変速

小型軽量の駆動ターンテーブル。



写真はW：防水仕様

- ・脚は機高700mmの専用固定脚が標準装備されています。
- ・スチール製のロータリーテーブルはP100をご参照ください。

●型式と仕様

JRT	80	F12	W	04	X	機高(mm)	GA
1	2	3	4	5	6		7
1機種記号		JRT (ロータリーテーブル)					
2呼称径		60		80		100	
Dテーブル直径(mm)		φ600		φ800		φ1,000	
3速度記号		右表参照					
4仕様		W:防水 S:非防水					
5モータ出力	防水	F/G:インバー変速 04:40W (IP65防水モータ) ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。					
	非防水	B:ブラシレス変速 05:50W					
		F/G:インバー変速 04:40W ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。					
6入力電源		X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相					
7オプション(ガイド)		無記入:なし GA:円周固定ガイド GB:円周回転ガイド GC:中寄せガイド					
搬送質量		総荷重20kg/台 (最大6kg/個)					

7オプション (ガイド)



GA:円周固定ガイド (テーブルは回転、ガイドは固定)



GB:円周回転ガイド (テーブル、ガイド共に回転)



GC:中寄せガイド (方向転換に使用)

■用途例

- ライン末端のストックコンベヤとして

- 組立テーブルとして

- 方向転換機として

3速度記号／速度表

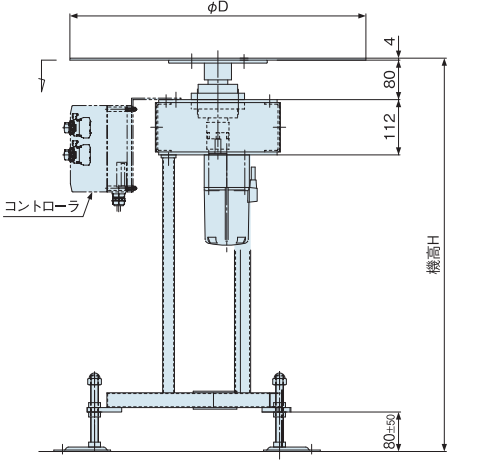
		速度 (m/min)				
減速比	速度記号	回転数 (rpm)	外周の速度 (参考値)			
			φ 600	φ 800	φ 1000	
1/250	B 12	0.12~12.0	0.23~22.6	0.31~30.2	0.38~37.7	
1/200	B 15	0.15~15.0	0.29~28.2	0.38~37.7	—	
1/150	B 20	0.2~20.0	0.38~37.7	—	—	

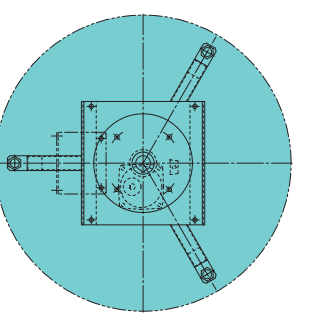
		速度 (m/min)				
減速比	速度記号	回転数 (rpm)	外周の速度 (参考値)			
			φ 600	φ 800	φ 1000	
1/150	F 12	G12	3.0~12.0	5.7~22.6	7.6~30.1	9.4~37.7
1/120	F 15	G15	3.8~15.0	7.1~28.2	9.4~37.7	—
1/90	F 20	G20	5.0~20.0	9.4~37.7	—	—

注) ①色文字は準標準速度を表します。
②「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。

●寸法図

単位: mm





JME

アップルベルト脱着タイプ (軽荷重用)

ベルト仕様 ▶ P207 モーター・コントローラ仕様 ▶ P213

φ 25mm
SUSフレーム組立

10kg/m
搬送質量

ヘッドドライブ

インバータ
変速

多機能
標準ベルト

CAD
ダウンロード

汚れが付着しにくい丸パイプ
フレームでベルトの脱着も
超カンタン。



ベルトゆるめ装置 (標準装備)

蛇行防止栈付き
ベルトを採用

脚は機高750mmの専用固定脚
が標準装備されています。

簡単に行える
ベルト脱着作業

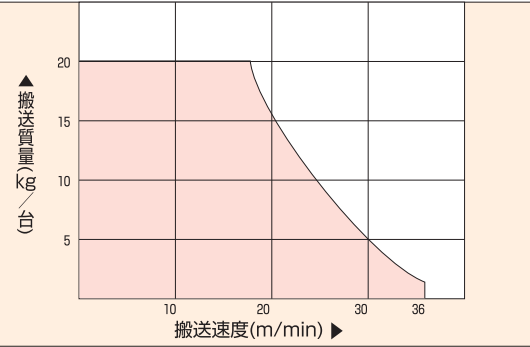
●型式と仕様

JME	30	D	R	300	F18	R	09	X
1	2	3	4	5	6	7	8	9
1機種記号	JME (ヘッドドライブ アップーブルベルト脱着)							
2呼称幅	20	30	40	50				
BW実ベルト幅 (mm)	200	300	400	500				
FWフレーム幅 (mm)	301	401	501	601				
5機長 (cm)	MIN.100～MAX.400							
標準ベルト	樹脂製蛇行防止栈付きベルト (1プライ)							
エンドブリー径 (mm)	φ42							
3駆動部タイプ	D:下付き							
4駆動部の取付方向	R:搬送方向右側							
6速度記号	右表参照							
7コントローラの取付方向	R:搬送方向右側							
8モータ出力	N:定速 F/G:インバータ変速	09:90W ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。						
9入力電源	X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相							
搬送質量	MAX.10kg/m ※「搬送質量の目安」参照							

・駆動部には、直接水をかけないようにご注意ください。
・標準仕様以外のものも製作いたしますのでご相談ください。
・機長3mを超える場合は分割納品となります。

搬送質量の目安

注) 下記グラフは定速水平分散荷重時の搬送質量を表します。



注) 変速仕様の場合、搬送速度が最大速度の1/3になると、搬送質量は最大速度時の40%に低下します。

6速度記号／コンベヤ速度表

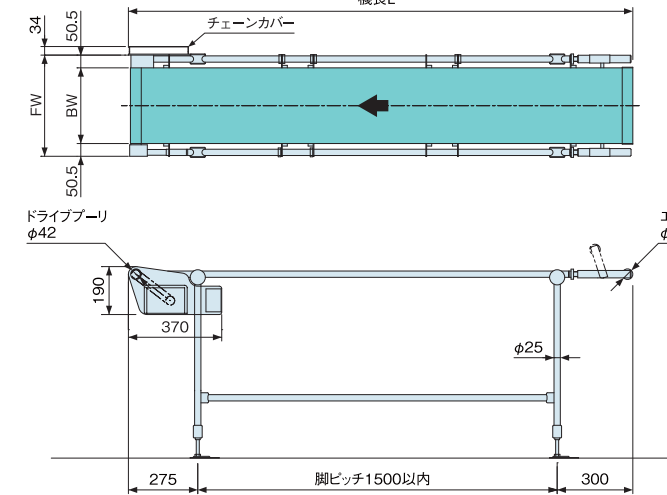
減速比	N:定速 (m/min)	
	速度記号	速度 (50/60Hz)
1/50	N04	3.6/4.4
1/36	N06	5.0/6.0
1/25	N08	7.2/8.7
1/18	N12	10.0/12.1
1/12.5	N18	14.4/17.4
1/9	N24	19.9/24.2
1/6	N36	29.9/36.3

減速比	F/G:インバータ変速 (m/min) (1:3)	
	速度記号	変速範囲
1/50	F04 G04	1.5~4.4
1/36	F06 G06	2.0~6.0
1/25	F08 G08	2.9~8.7
1/18	F12 G12	4.0~12.1
1/12.5	F18 G18	5.8~17.4
1/9	F24 G24	8.1~24.2
1/6	F36 G36	12.1~36.3

注) ①色文字は準標準速度を表します。
②表は無負荷時の公称速度を表します。
③速度は負荷により±10%程度変動します。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。

●寸法図

単位: mm



JMF

2プーリタイプ



ベルト仕様 ▶ P207 モータ・コントローラ仕様 ▶ P213

ベルトが蛇行しにくい、ベルト脱着が簡単など食品搬送に最適。

ベルトゆるめ装置

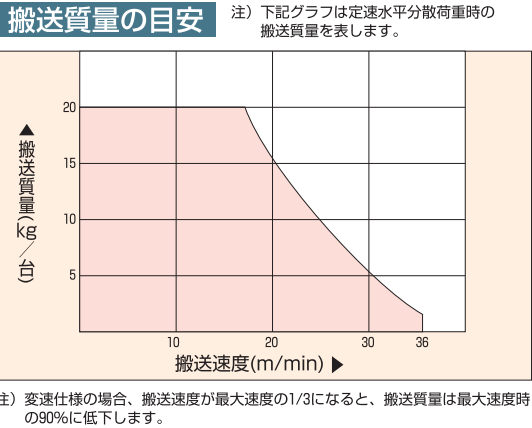
脚はオプションです。(専用脚)

ベルト脱着用脚でベルトの取り外しはスムーズ。

ワンタッチで脱着可能なスクレーパー。(オプション)

●型式と仕様

JMF	30	H	R	300	F16	L	09	X
1	2	3	4	5	6	7	8	9
1機種記号	JMF (ヘッドドライブ 2プーリ)							
2呼称幅	10	15	20	25	30	40	50	
BW実ベルト幅 (mm)	80	130	180	230	280	380	480	
FWフレーム幅 (mm)	145	195	245	295	345	445	545	
5機長 (cm)	MIN.100~MAX.600 ※ドライブプーリ径:機長300cm以下の場合φ30 機長300cmを超える場合φ65							
標準ベルト	樹脂製平ベルト (1プライ)							
エンドプーリ径 (mm)	φ27.2							
3駆動部タイプ	H:横出し (中空軸)							
4駆動部の取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
6速度記号	右記参照							
7コントローラの取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側 ※駆動部の取付方向と反対側に取付けとなります。							
8モータ出力	N:定速 09:90W (IP65防水モータ) ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。							
9入力電源	X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相							
搬送質量	MAX.10kg/m ※「搬送質量の目安」参照							



■標準仕様の電源対応表

仕 様	電 源		
	100V単相	200V単相	200V三相
定 速 (N)	—	—	●
インバータ変速 (F/G)	●	●	●

6速度記号／コンベヤ速度表 **ドライブプーリφ30**

減速比	N:定速 (m/min)		F/G:インバータ変速 (m/min) (1:3)	
	速度記号	速度 (50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/25	N06	5.5/6.5	F06 : G06	2.2~6.5
1/20	N08	6.8/8.2	F08 : G08	2.7~8.2
1/15	N11	9.1/11	F11 : G11	3.7~11.0
1/12	N14	11.4/13.7	F14 : G14	4.6~13.7
1/10	N16	13.7/16.4	F16 : G16	5.5~16.4
1/ 7.5	N22	18.2/21.9	F22 : G22	7.3~21.9
1/ 5	N33	27.3/32.9	F33 : G33	11.0~32.9

6速度記号／コンベヤ速度表 **ドライブプーリφ65**

減速比	N:定速 (m/min)		F/G:インバータ変速 (m/min) (1:3)	
	速度記号	速度 (50/60Hz)	速度記号	変速範囲
1/50	N07	5.5/7.1	F07 : G07	2.4~7.1
1/40	N09	7.4/8.9	F09 : G09	3.0~8.9
1/30	N12	9.8/11.9	F12 : G12	4.0~11.9
1/25	N14	11.8/14.2	F14 : G14	4.7~14.2
1/20	N18	14.8/17.8	F18 : G18	5.9~17.8
1/15	N24	19.7/23.7	F24 : G24	7.9~23.7
1/10	N36	29.6/35.6	F36 : G36	11.9~35.6

注) ①色文字は標準速度を表します。
②表は無負荷時の公称速度を表します。速度は負荷により±10%程度変動します。
③搬送方向は標準 (駆動部側方向) の一方向のみで、逆転での使用はできません。
④「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。

JTH

ヘッドドライブ・センタドライブ

サイドプルベルト脱着タイプ



ベルト仕様 ▶ P207 モータ・コントローラ仕様 ▶ P213

片持ち脚でベルトをフレームサイドから簡単にはずせます。

ベルトゆるめ装置 (標準装備)

蛇行防止栈付きベルトを採用

ベルトゆるめ装置 (標準装備)

脚は標準装備されています。

■ヘッドドライブタイプ

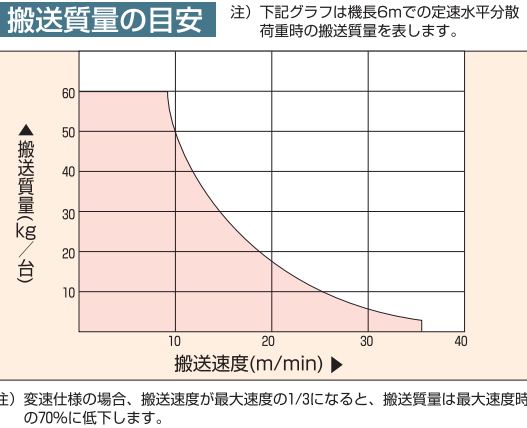
■センタドライブタイプ

●型式と仕様

JTH	30	H	R	300	F18	L	09	X
1	2	3	4	5	6	7	8	9
1機種記号	JTH (ヘッドドライブ センタドライブ/サイドプルベルト脱着)							
2呼称幅	20	30	40	50				
BW実ベルト幅 (mm)	200	300	400	500				
FWフレーム幅 (mm)	250	350	450	550				
5機長 (cm)	MIN.100~MAX.600							
標準ベルト	樹脂製蛇行防止栈付きベルト (1プライ)							
エンドプーリ径 (mm)	φ38							
3駆動方式	H:ヘッドドライブ C:センタドライブ							
4駆動部の取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側							
6速度記号	右記参照							
7コントローラの取付方向	R:搬送方向右側 L:搬送方向左側 ※駆動部の取付方向と反対側に取付けとなります。							
8モータ出力	F/G:インバータ変速 09:90W 20:200W ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。							
9入力電源	X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相							
搬送質量	MAX.60kg/台 ※「搬送質量の目安」参照							

・駆動部には、直接水をかけないようご注意ください。
・標準仕様以外のものも製作いたしますのでご相談ください。
・機長4mを超える場合は分割納品となります。

※色文字は標準速度です。



■標準仕様の電源対応表

仕 様	電 源		
	100V単相	200V単相	200V三相
90W	●	●	●
200W	—	●	●

ベルトの取りはずし方



オプション

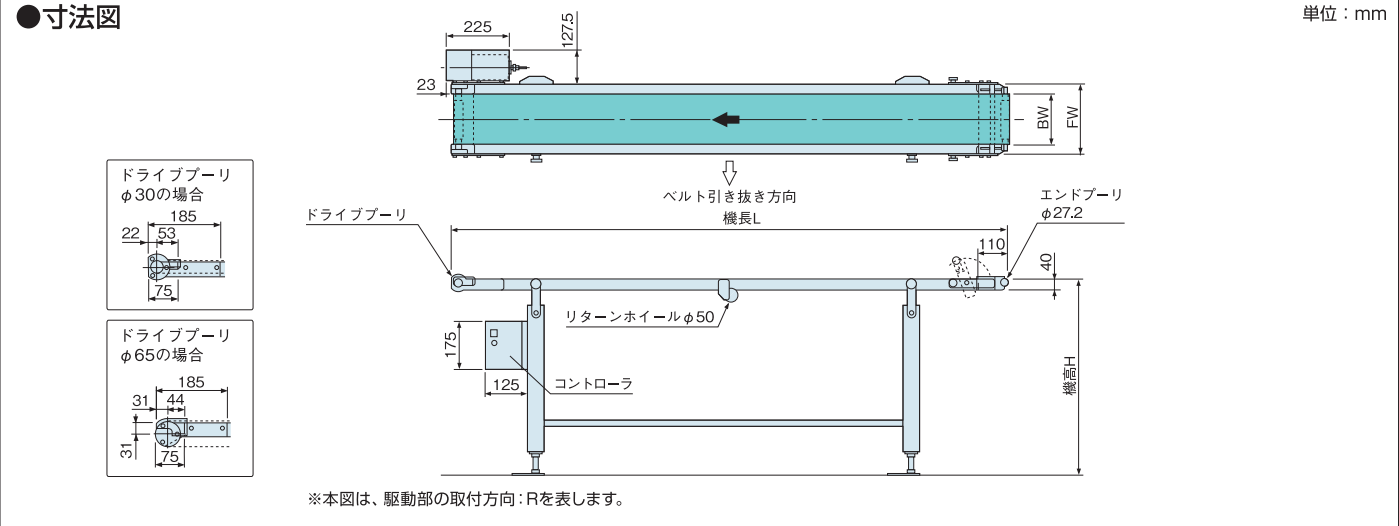


6速度記号／コンベヤ速度表

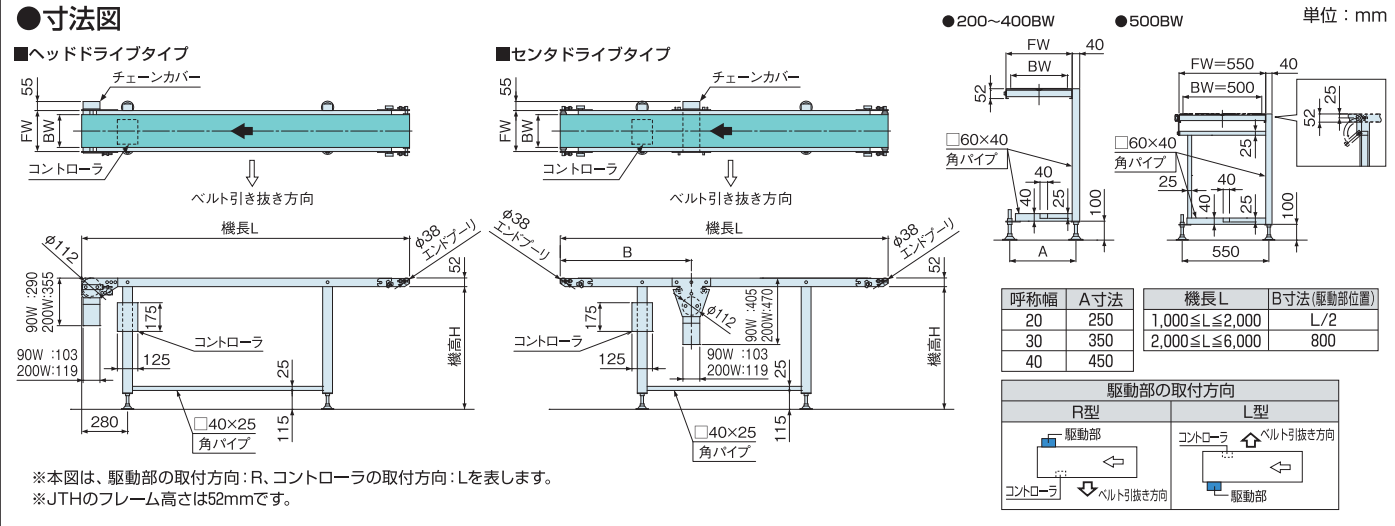
減速比	F/G:変速 (m/min) (1:3)		減速比	F/G:変速 (m/min) (1:3)	
	速度記号	変速範囲		速度記号	変速範囲
1/120	F04 : G04	1.3~4.0	1/25	F18 : G18	6.4~19.3
1/75	F06 : G06	2.1~6.4	1/18	F24 : G24	8.9~26.8
1/60	F08 : G08	2.7~8.0	1/12.5	F36 : G36	12.9~38.6
1/36	F12 : G12	4.5~13.4			

注) ①色文字は標準速度を表します。
②表は無負荷時の公称速度を表します。速度は負荷により±10%程度変動します。
③「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。

●寸法図



●寸法図



最小スペースで方向転換できる
耐水構造のカーブベルコンです。



・脚は脚高600mm(機高714mm)の固定脚
(JSCB脚)が標準装備されています。

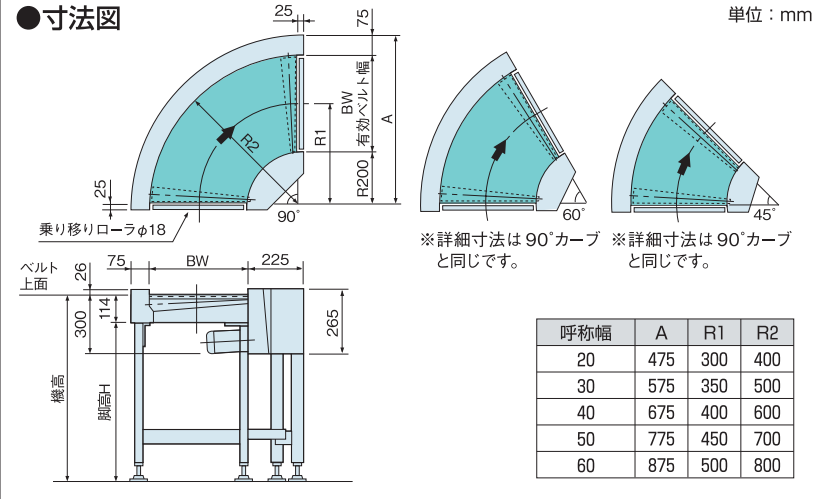
●型式と仕様

JCB	30	D	R	90	F18	R	09	X
1	2	3	4	5	6	7	8	9

1機種記号	JCB(ヘッドドライブ カーブ)				
2呼称幅 ^{※1}	20	30	40	50	60
BW有効ベルト幅 (mm)	200	300	400	500	600
ドライブプリー中央径 (mm)	φ51.1	φ49	φ46.7	φ45	φ50
内側半径 (mm)	200				
5カーブ角度	90:90° 60:60° 45:45°				
標準ベルト	樹脂製カーブベルト(1プライ)				
3駆動部タイプ	D:下付き				
4搬送方向	R:右回り(時計回り)  L:左回り(反時計回り)  右図参照				
6速度記号	右表参照				
7コントローラの取付方向	R:外側から見て右側  L:外側から見て左側  右図参照 ※機種、機高によって指定の方向に取付けられない場合があります。				
8モータ出力	N:定速 F/G:インバータ変速	09:90W ※「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。			
9入力電源	X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相				
搬送質量	定速:15kg/台 変速:10kg/台				

・スイッチユニットと駆動部には、直接水をかけないようにご注意ください。
・標準仕様以外のものも製作いたしますのでご相談ください。
※1 呼称幅20は90°カーブのみ適用

●寸法図



定速 変速

15kg/台 10kg/台

搬送質量 搬送質量

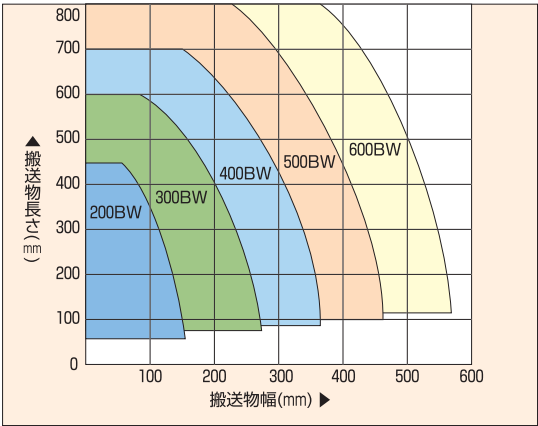
ヘッドドライブ インバータ

変速 ダウンロード

CAD

脚 ▶P156 ベルト仕様 ▶P207 モータ・コントローラ仕様 ▶P213

ベルト幅選定グラフ クリアランス10mmのとき



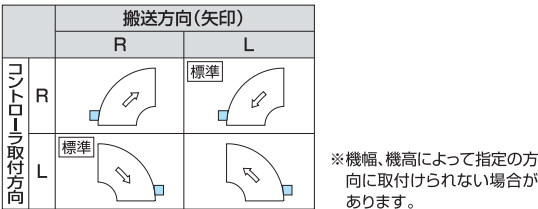
6速度記号／コンベヤ速度表 下記速度はベルト中央速度です。

減速比	N:定速 (m/min)				
	速度記号	200BW 50/60Hz	300BW 50/60Hz	400BW 50/60Hz	500BW 50/60Hz
1/36	N08	7.3/8.9	7.6/9.1	7.2/8.7	7.4/9.0
1/18	N18	14.7/17.8	15.2/18.3	14.5/17.5	14.9/18.0
1/12.5	N24	21.2/25.6	21.9/26.4	20.9/25.2	21.5/26.0
1/9	N36	29.5/35.6	30.4/36.7	29.0/35.0	29.9/36.1

減速比	F/G:インバータ変速 (m/min) (1:4)				
	速度記号	200BW	300BW	400BW	500BW
1/36	F08:G08	2.3~8.9	2.3~9.1	2.2~8.7	2.3~9.0
1/18	F18:G18	4.5~17.8	4.6~18.3	4.4~17.5	4.5~18.0
1/12.5	F24:G24	6.4~25.6	6.6~26.4	6.3~25.2	6.5~26.0
1/9	F36:G36	8.9~35.6	9.2~36.8	8.8~35.0	9.1~36.1

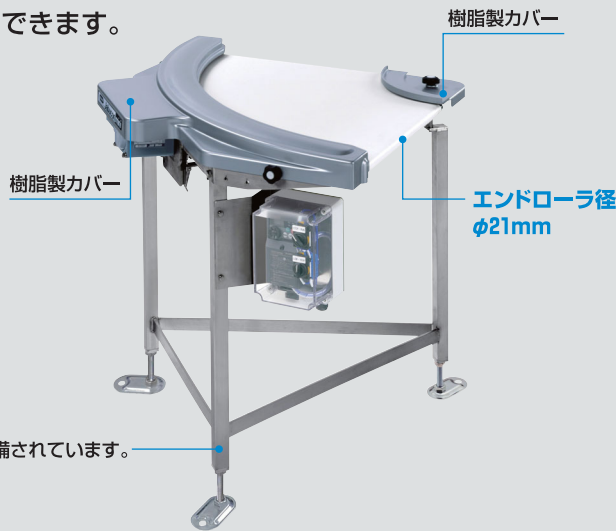
注) ①色文字は標準速度を表します。
②表は無負荷時の公称速度を表します。速度は負荷により±10%程度変動します。
③「F」は三菱製、「G」は東芝製を表します。

搬送方向とコントローラ取付方向



※機幅、機高によって指定の方向に取付けられない場合があります。

防水モータの採用で使用後は簡単に
丸ごと水洗いできます。



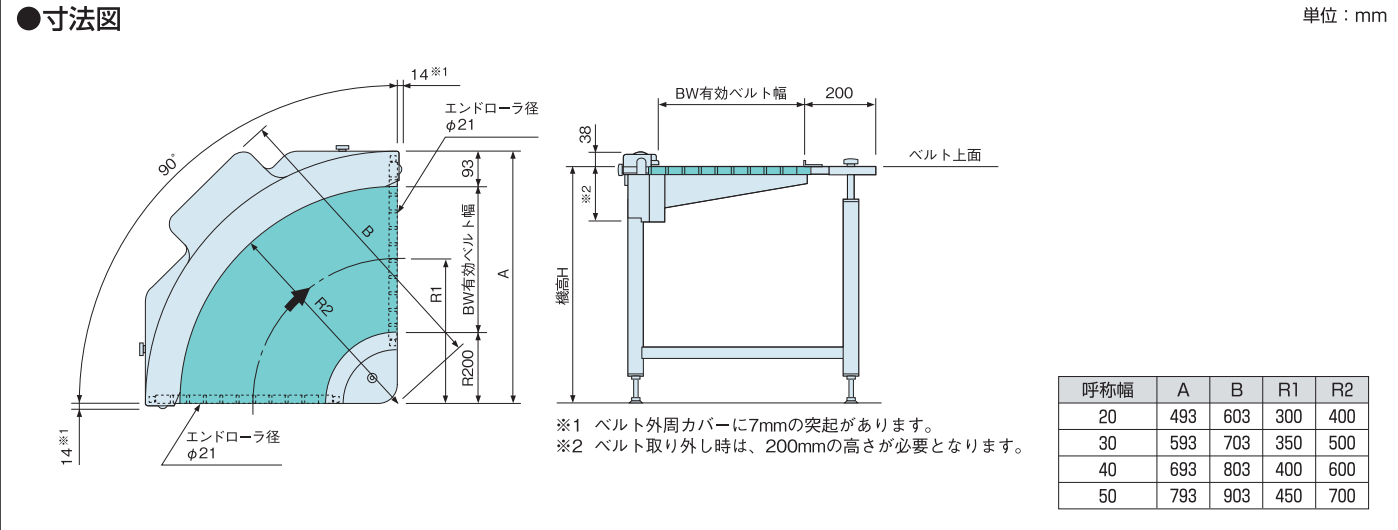
●型式と仕様

JMC	30	D	R	90	F30	R	09	Z
1	2	3	4	5	6	7	8	9

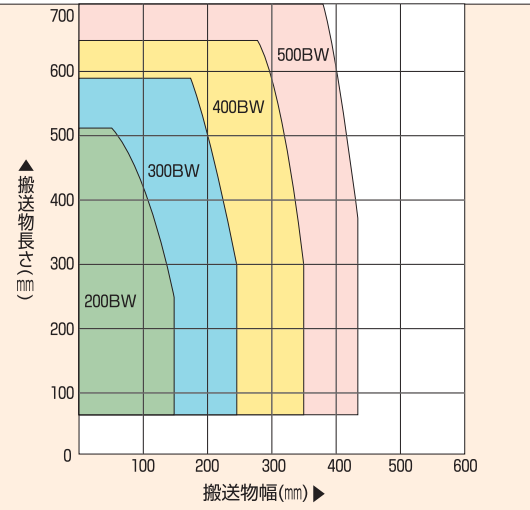
1機種記号		JMC(センタドライブ カーブ)			
2呼称幅		20	30	40	50
BW有効ベルト幅 (mm)		200	300	400	500
内側半径 (mm)		200			
5カーブ角度		90:90°			
標準ベルト		樹脂製カーブベルト(1プライ)			
エンドローラ径 (mm)		φ21			
3駆動部タイプ		D:下付き			
4搬送方向		R:右回り(時計回り) 		L:左回り(反時計回り)  右図参照	
6速度記号		右記参照			
7コントローラの取付方向		R:外側から見て右側  右側		L:外側から見て左側  左側 ※機種・機高によって指定の方向に取付けられない場合があります。 右図参照	
8モータ出力		F:インバータ変速	09:90W (IP65防水モータ) ※「F」は三菱製を表します。		
9入力電源		X:100V単相 Y:200V単相 Z:200V三相			
搬送質量		変速5kg/台			

・駆動プリー部には、油・水や搬送物カスが付かないようにご注意ください。
・防水コントロールボックスは可逆転用スイッチ付で搬送方向切替が可能です。
・標準仕様以外のものも製作いたしますのでご相談ください。

●寸法図



ベルト幅選定グラフ

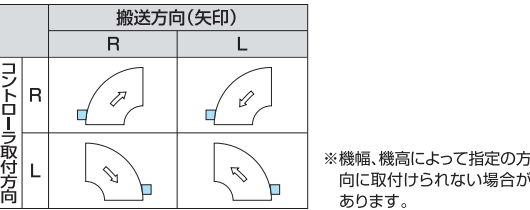


6速度記号／コンベヤ速度表 下記速度はベルト中央速度です。

減速比	F:インバータ変速 (m/min) (1:6)	
	速度記号	変速範囲
1/25	F10	1.7~10.0
1/10	F30	5.0~30.0

注) ①色文字は標準速度を表します。
②表は無負荷時の公称速度を表します。速度は負荷により±10%程度変動します。
③「F」は三菱製を表します。
④ベルト幅により速度は変動します。

搬送方向とコントローラ取付方向



※機幅、機高によって指定の方向に取付けられない場合があります。

オプション 脚

※脚取り付けには、コンベヤフレームの穴加工が必要です。後加工はできませんので、コンベヤ注文時にご指示ください。

■スタンダード固定脚・キャスター脚/JSS



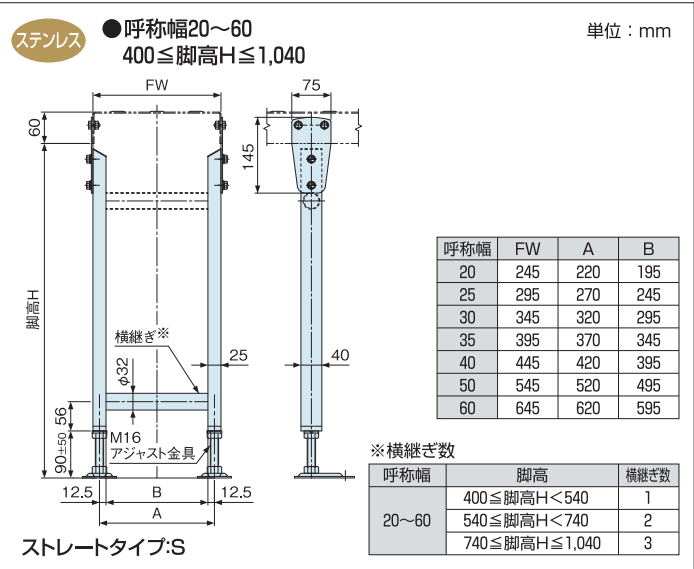
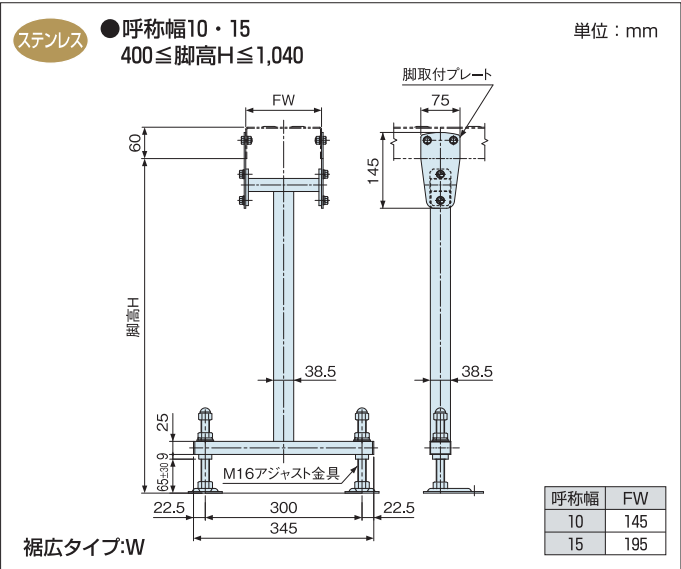
脚型式記号					適用機種
JSS 20 S - 700 S					JHH、JHG、JBH、JBG、JBR、JBS、JHV、JBJ
脚型式	呼称幅	脚タイプ	脚高(mm)	設置方法	
JSS	10 15 20 25 30 35 40 50 60	S:ストレート W:裾広	700 ※mm単位で 製作いたします。	固定脚 S:アジャスト金具(ステンレス製) キャスター脚 C:φ65 ウレタングレー色キャスター付(ステンレス製)	

●標準設定の「脚タイプ」の推奨 () 内寸法はキャスター付を示します。

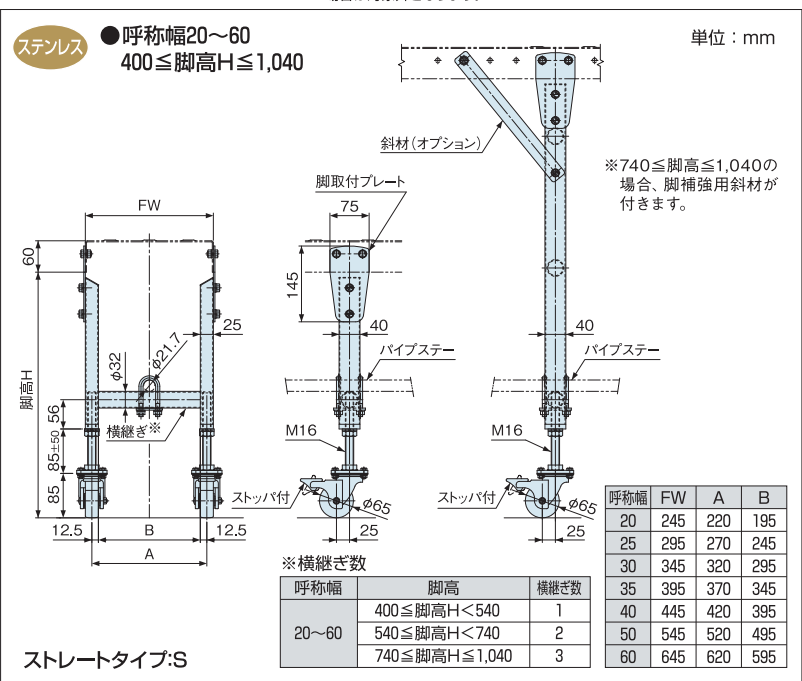
呼称幅	10	15	20	25	30	35	40	50	60
脚タイプ	裾広タイプ:W			ストレートタイプ:S					
脚高範囲 (mm)	400≦脚高H≦1,040			400 (400) ≦脚高H≦1,040 (1,040)					

注1) 機高はコンベヤフレーム高さ60mmと脚高Hの合計になります。
2) キャスター脚取付の際はパイプステーが必要です。

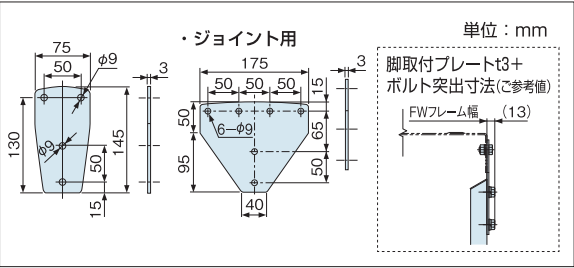
●固定脚寸法図



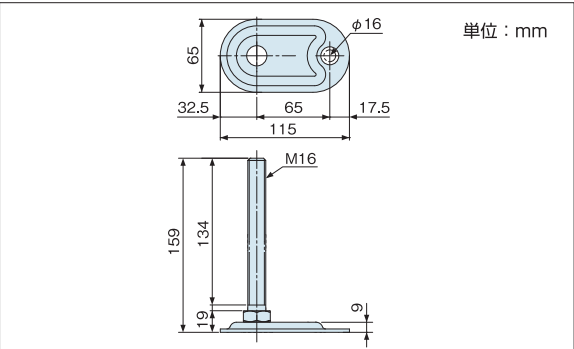
●キャスター脚寸法図



■脚取付プレート寸法図 (JSS)



■アジャスト金具M16寸法図 (JSS・JSF・JSK・JSCB共通)



■ベルト脱着用固定脚・キャスター脚/JSF

JSF(ベルト脱着用)脚は脱着タイプ専用フレームにセットします。
※JSF脚は水平設置のみに適用します。(傾斜も角度固定で製作可能ですのでご相談ください)
※JSF脚に適用する最短機長は各機種ページのMIN.機長と異なりますので別途お問い合わせください。



脚型式記号 適用機種: JHH、JHG、JBH、JBG、JBR、JBS、JHV、JBJ

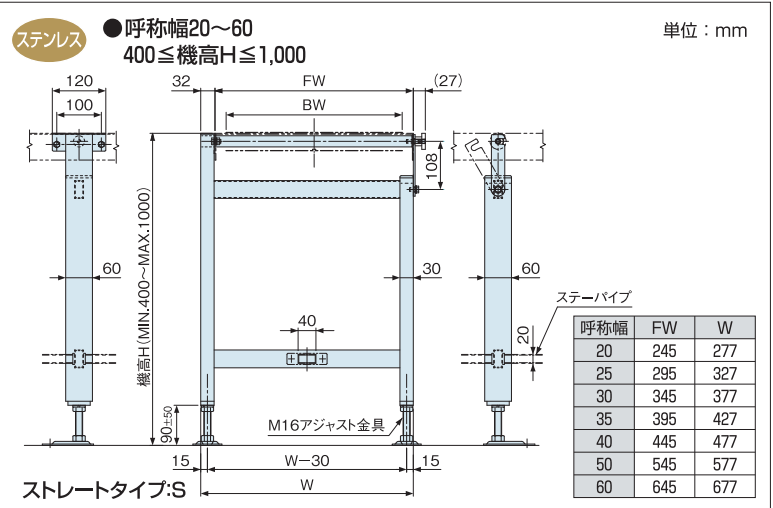
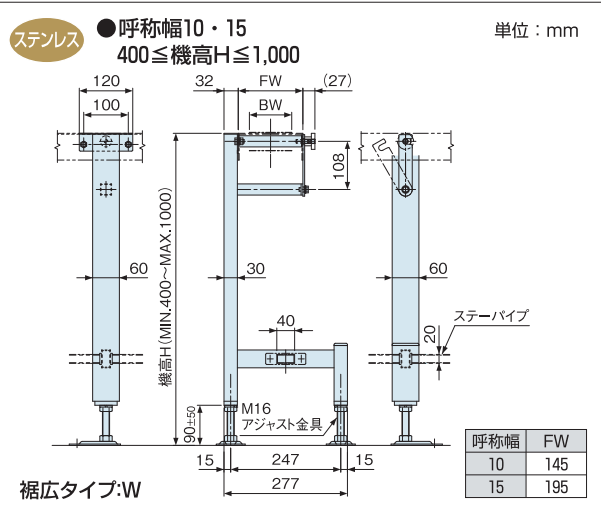
脚型式記号					適用機種
JSF 20 S - 700 S					JHH、JHG、JBH、JBG、JBR、JBS、JHV、JBJ
脚型式	呼称幅	脚タイプ	機高(mm)	設置方法	
JSF	10 15 20 25 30 35 40 50 60	S:ストレート W:裾広	700 ※1 JSF脚は機高 で表示します。 ※2 mm単位で 製作いたします。	固定脚 S:アジャスト金具(ステンレス製) キャスター脚 C:φ75 ナイロン白色キャスター付(ステンレス製)	

●標準設定の「脚タイプ」の推奨 () 内寸法はキャスター付を示します。

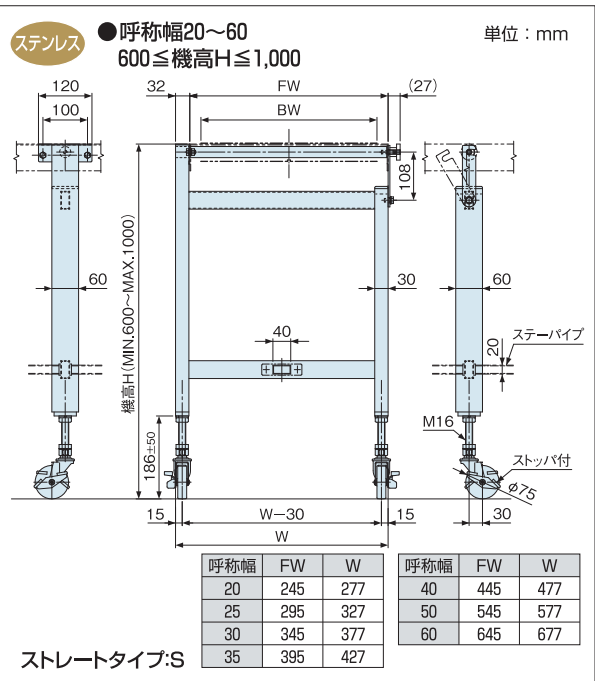
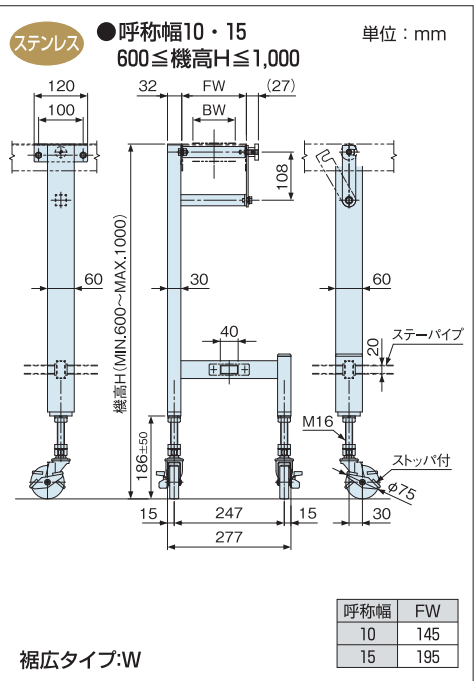
呼称幅	10	15	20	25	30	35	40	50	60
脚タイプ	裾広タイプ:W			ストレートタイプ:S					
機高範囲 (mm)	400≦機高H≦1,000 (600≦機高H≦1,000)			400 (600)≦機高H≦1,000 (1,000)					

注) キャスター脚取付の際はパイプステーが必要です。

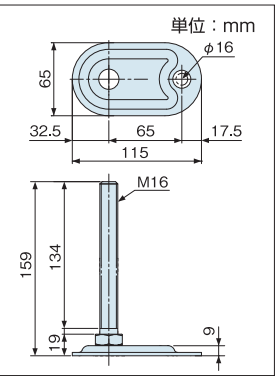
●固定脚寸法図



●キャスター脚寸法図



■アジャスト金具M16寸法図 (JSS・JSF・JSK・JSCB共通)



オプション

脚

※脚取付けには、コンベヤフレームの穴加工が必要です。後加工はできませんので、コンベヤ注文時にご指示ください。

JHK用固定脚・キャスター脚/JSK



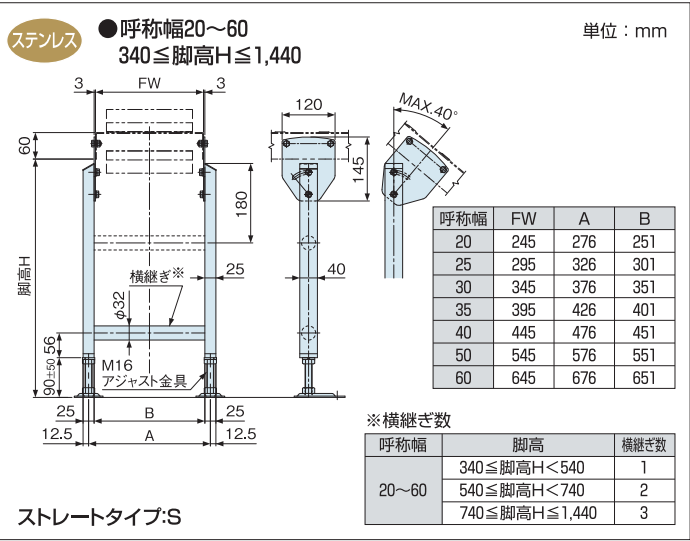
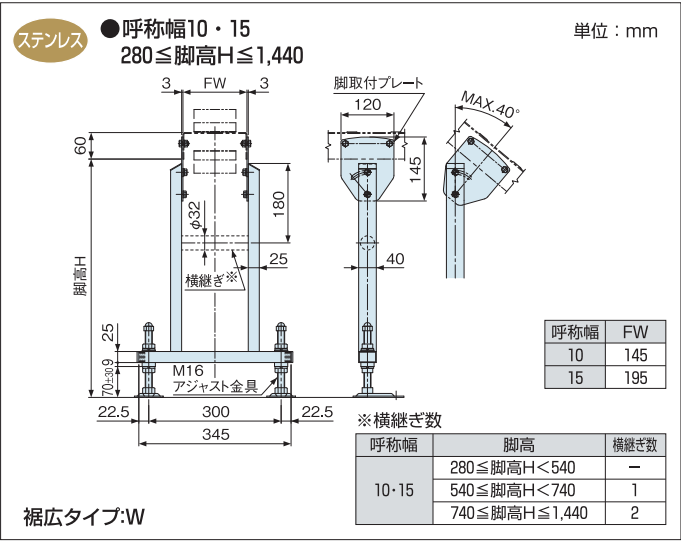
脚型式記号				
JSK	30	S	- 850	S
脚型式	呼称幅	脚タイプ	脚高(mm)	設置方法
JSK	10 15 20 25 30 35 40 50 60	S: ストレート W: 裾広	850 ※mm単位で 製作いたします。	固定脚 S: アジャスト金具(ステンレス製) キャスター脚 C: φ65 ウレタングレー色キャスター付(ステンレス製)

●標準設定の「脚タイプ」の推奨 () 内寸法はキャスター付を示します。

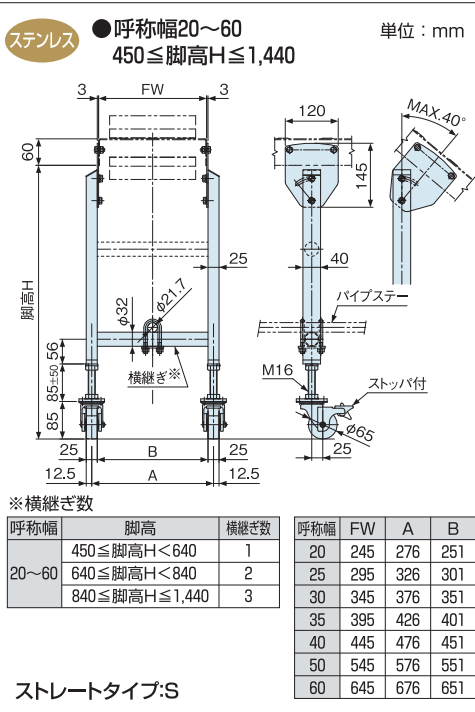
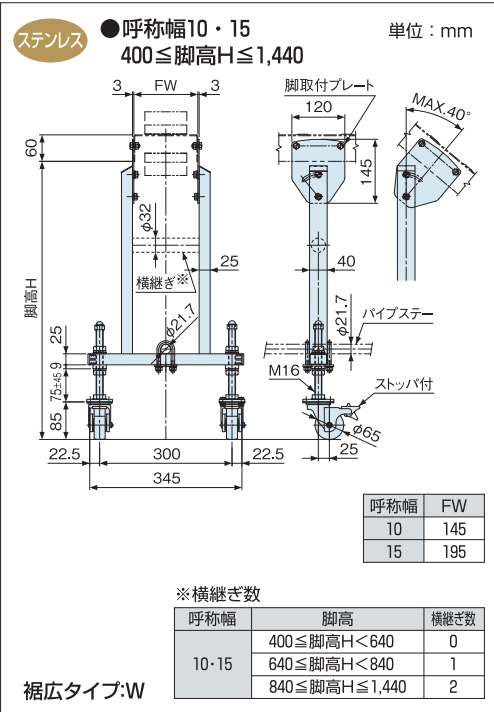
脚高さの範囲 (mm)	呼称幅								
	10	15	20	25	30	35	40	50	60
280 (400) ≤ 脚高H < 340 (450)	裾広タイプ:W		—	—	—	—	—	—	—
340 (450) ≤ 脚高H ≤ 1,440 (1,440)			ストレートタイプ:S						

注1) 機高はコンベヤフレーム高さ60mmと脚高Hの合計になります。
2) キャスター脚取付の際はパイプステーが必要です。

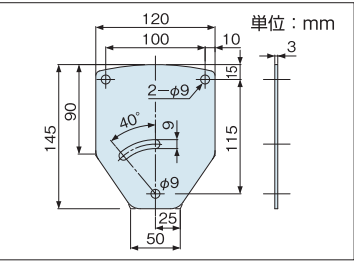
●固定脚寸法図



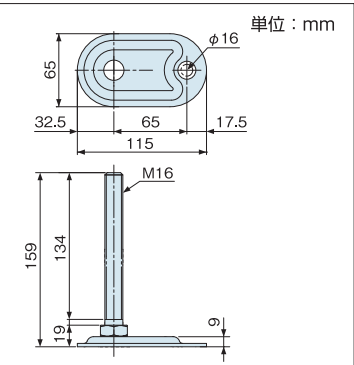
●キャスター脚寸法図



■脚取付プレート寸法図 (JSK)



■アジャスト金具M16寸法図 (JSS・JSF・JSK・JSCB共通)



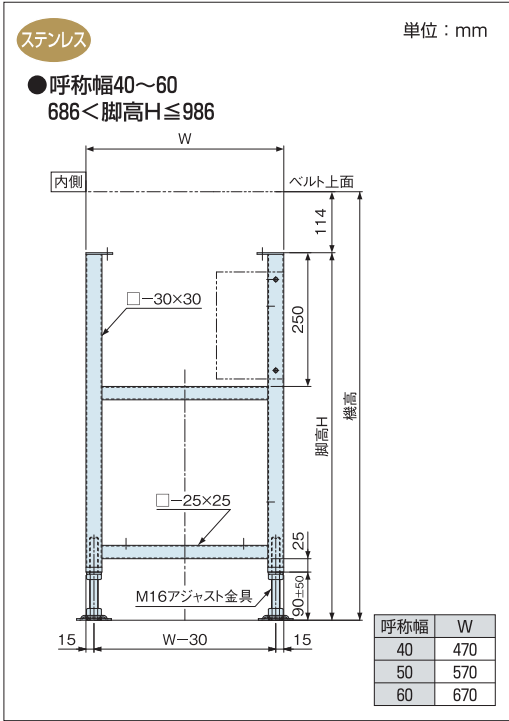
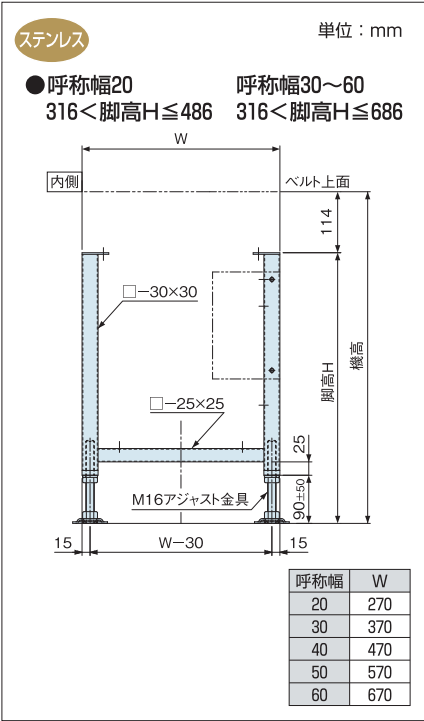
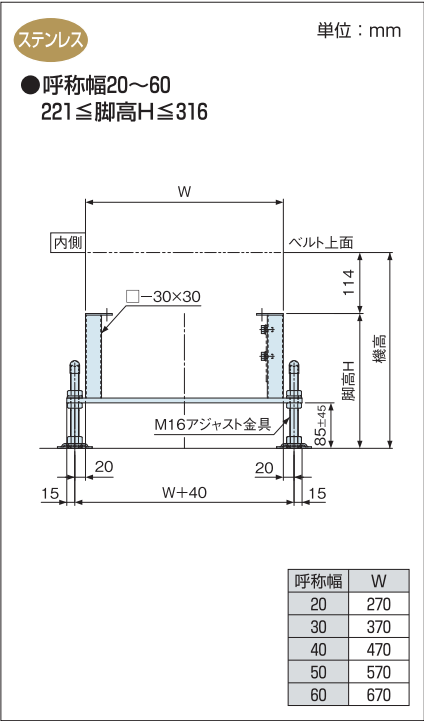
JCB (カーブベルトタイプ)用固定脚/JSCB



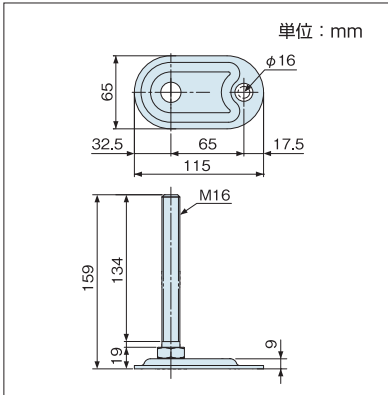
脚型式記号				
JSCB	30 - 90 - 700			S
脚型式	呼称幅	角度(°)	脚高(mm)	設置方法
JSCB	20 30 40 50 60	45 60 90	700 ※mm単位で 製作いたします。	S: アジャスト金具(ステンレス製)

注1) 機高はコンベヤフレーム高さ114mmと脚高Hの合計になります。
2) キャスター脚につきましては、弊社営業部までお問い合わせください。

●寸法図 (カーブ角度90°の場合)



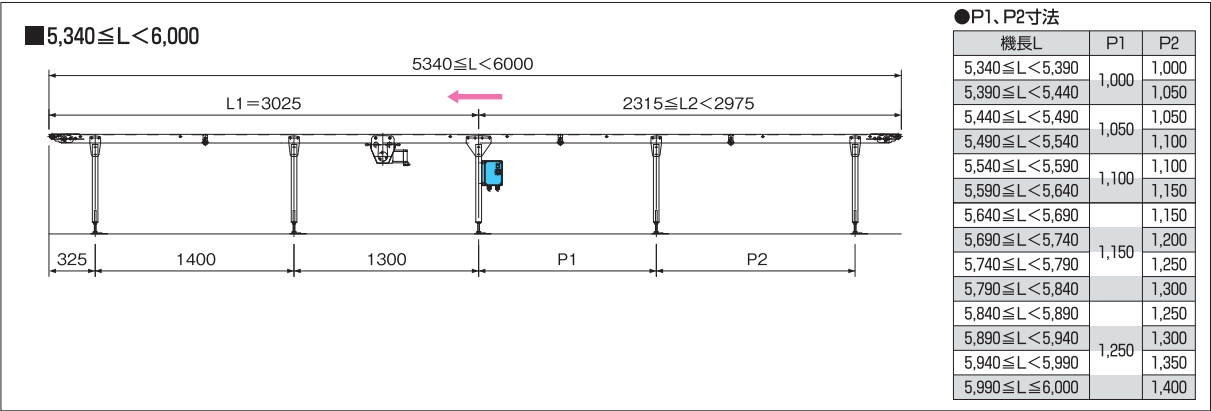
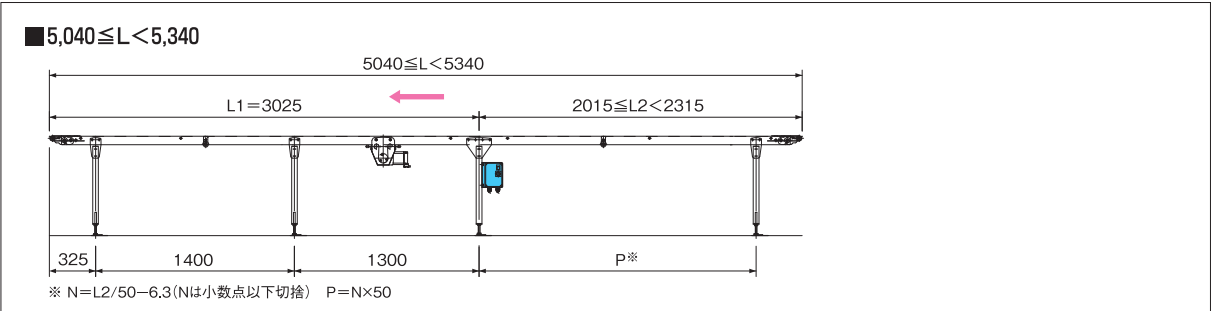
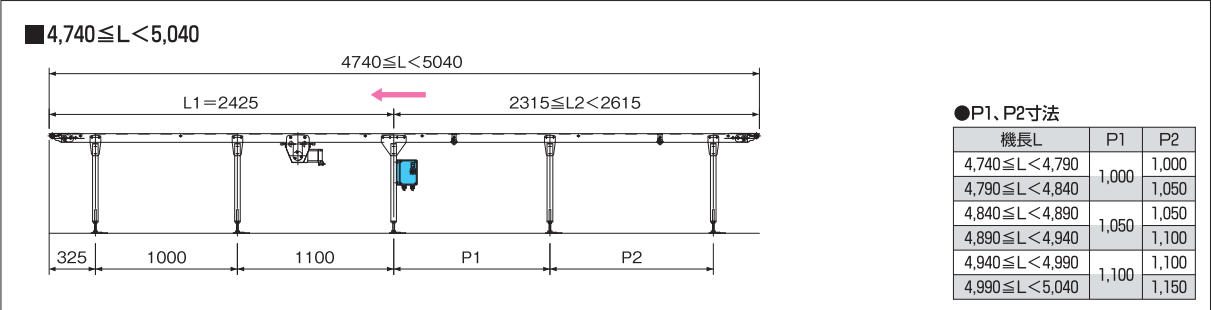
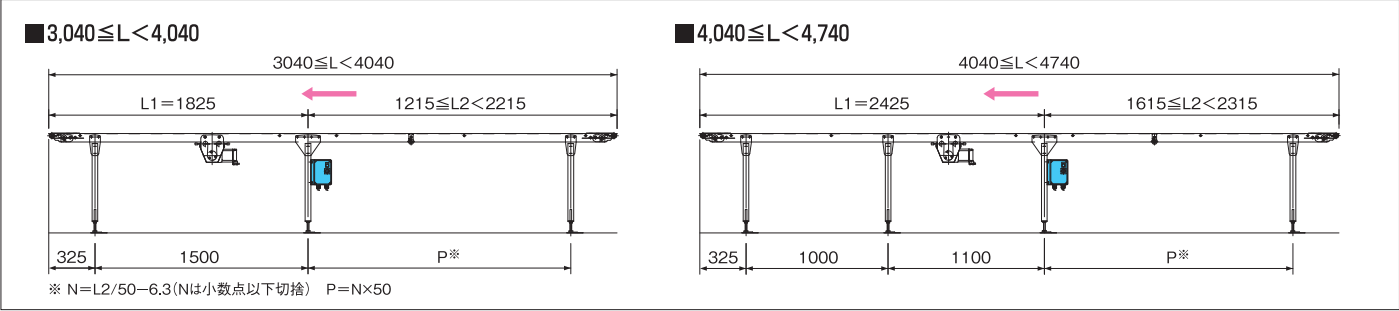
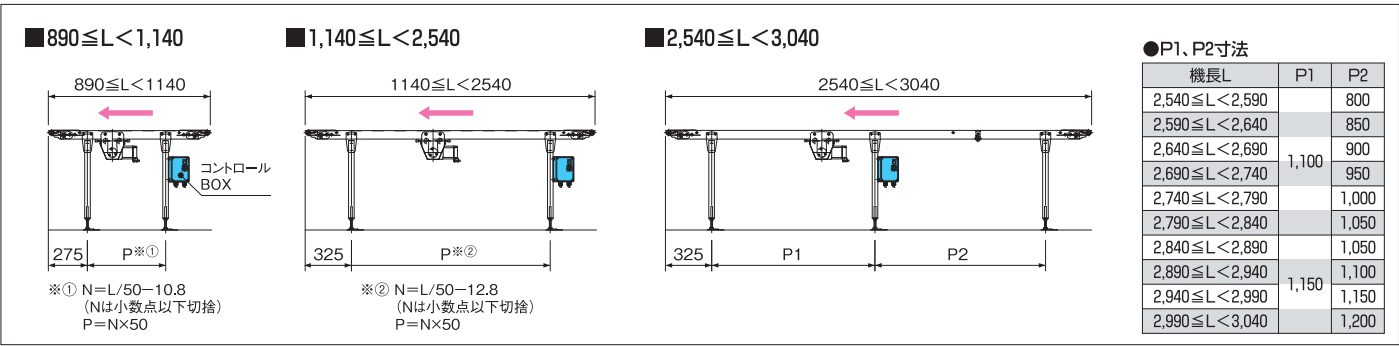
■アジャスト金具M16寸法図 (JSS・JSF・JSK・JSCB共通)



JSS脚 (固定脚) 配置図

■ センタドライブ仕様 (JBH、JBG 90Wモータ) の場合

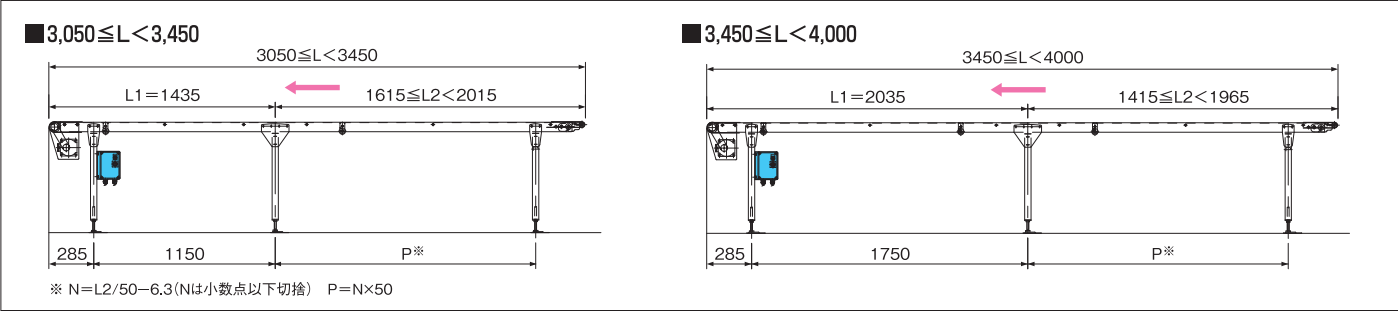
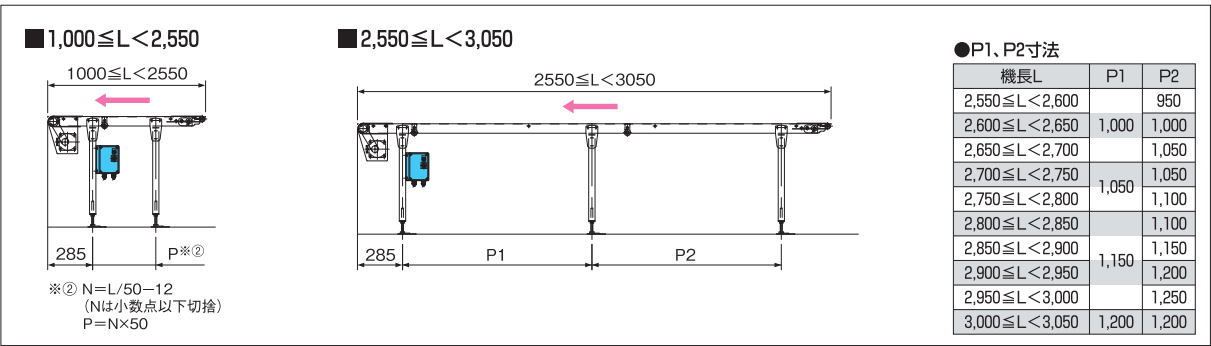
単位：mm



JSS脚 (固定脚) 配置図

■ ヘッドドライブ仕様 (JHH、JHG 90Wモータ) の場合

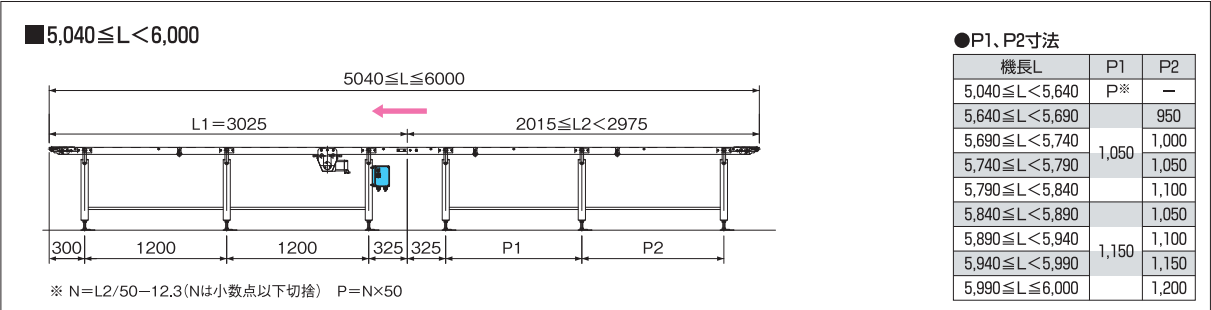
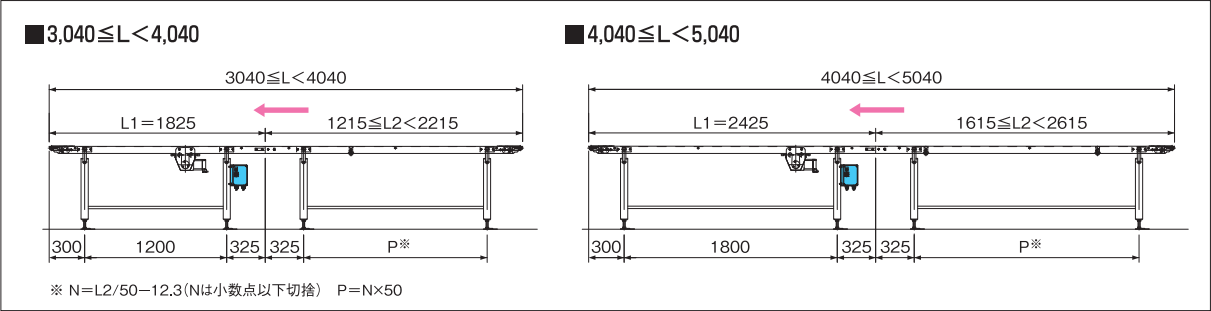
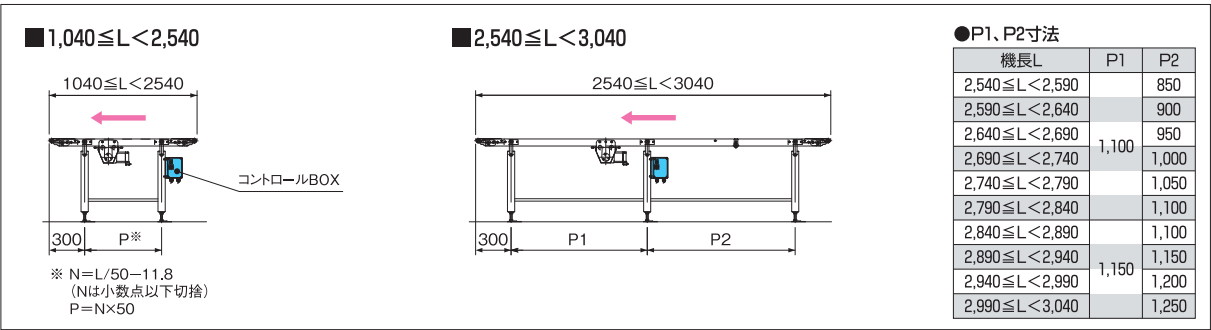
単位：mm



注) コントローラ脚取付適用範囲は、固定脚: 90Wモータ時で呼称幅15以下の場合、機高500以上／キャスト脚: 90Wモータ時で呼称幅20、25の場合、機高700以上とします。

JSF脚 (ベルト脱着脚) 配置図

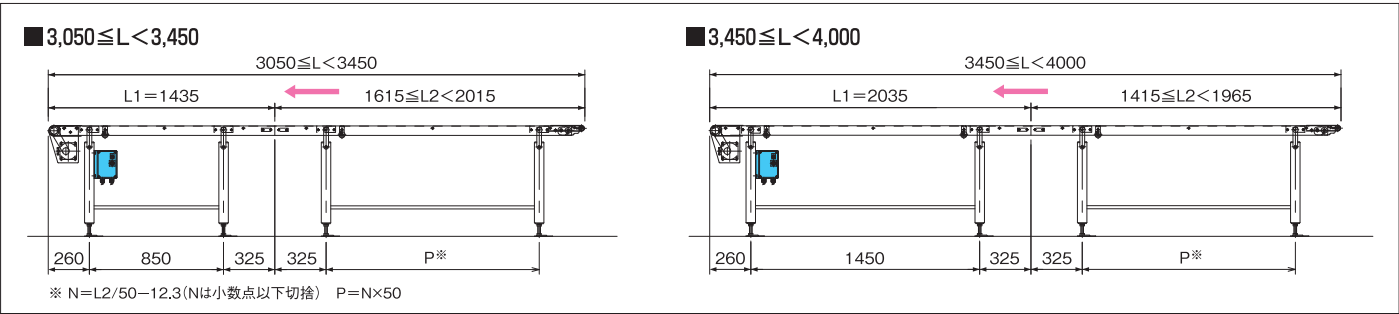
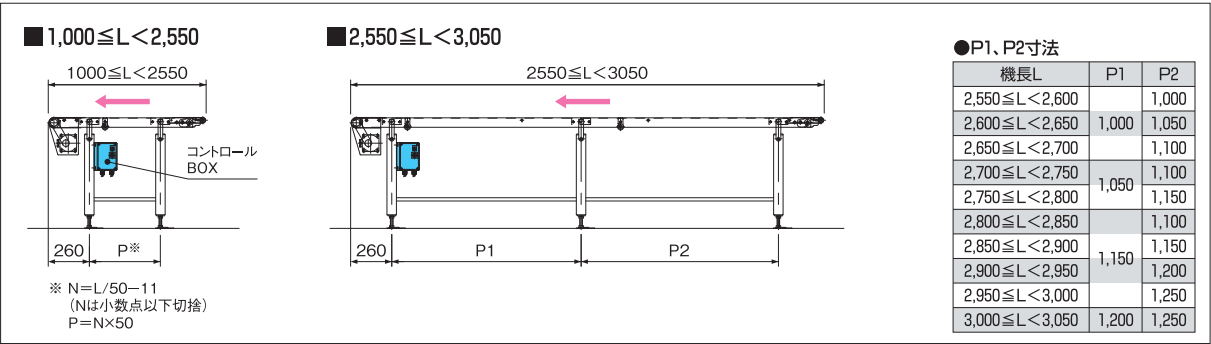
■ センタドライブ仕様 (JBH、JBG 90Wモータ) の場合



JSF脚（ベルト脱着脚）配置図

■ ヘッドドライブ仕様（JHH、JHG 90Wモータ）の場合

単位：mm



注) コントローラ脚取付適用範囲は、固定脚:機高600以上 / キャスター脚:90Wモータ時で呼称幅25以下の場合、機高700以上とします。

オプションガイド

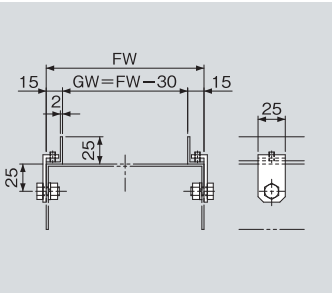
下記の他にも、搬送物や搬送条件に最適なガイドを製作いたします。

ガイド型式記号

JG - SM122 A - 3000 - B			
ガイド型式	なし: 固定式 A: 脱着式	ガイド長さ (mm)	B:両側 R:右側のみ L:左側のみ

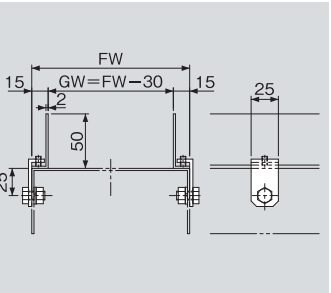
JG-SL1525型

ステンレス製アングル(固定式)



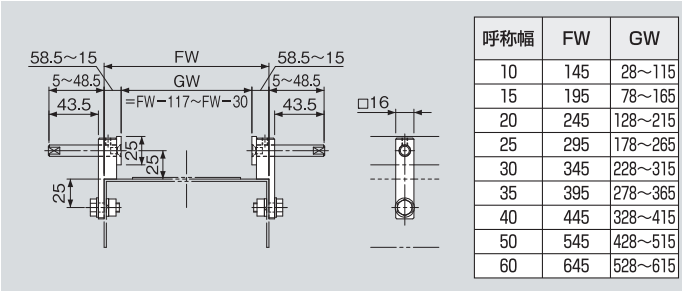
JG-SL1550型

ステンレス製アングル(固定式)



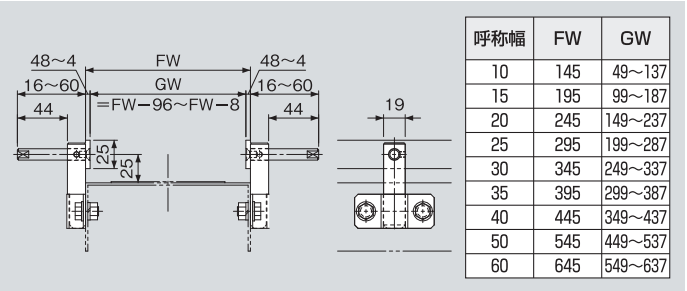
JG-SF4252型

ステンレス製フラットバー(固定式)



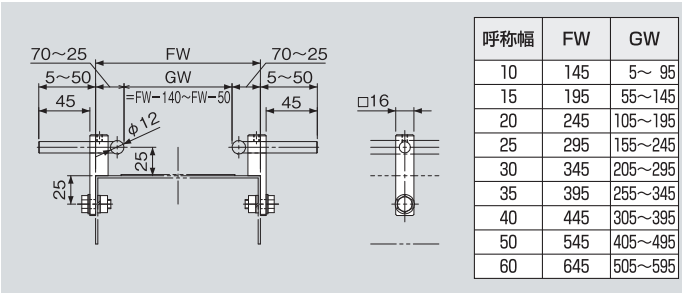
JG-SF4252A型

ステンレス製フラットバー(脱着式)



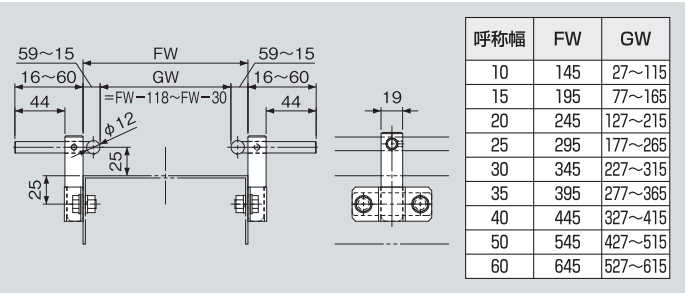
JG-SM122型

ステンレス製丸棒(固定式)



JG-SM122A型

ステンレス製丸棒(脱着式)



ガイド取付例

●ステンレス製アングル
〈JG-SL1525〉



●ステンレス製フラットバー
〈JG-SF4252〉



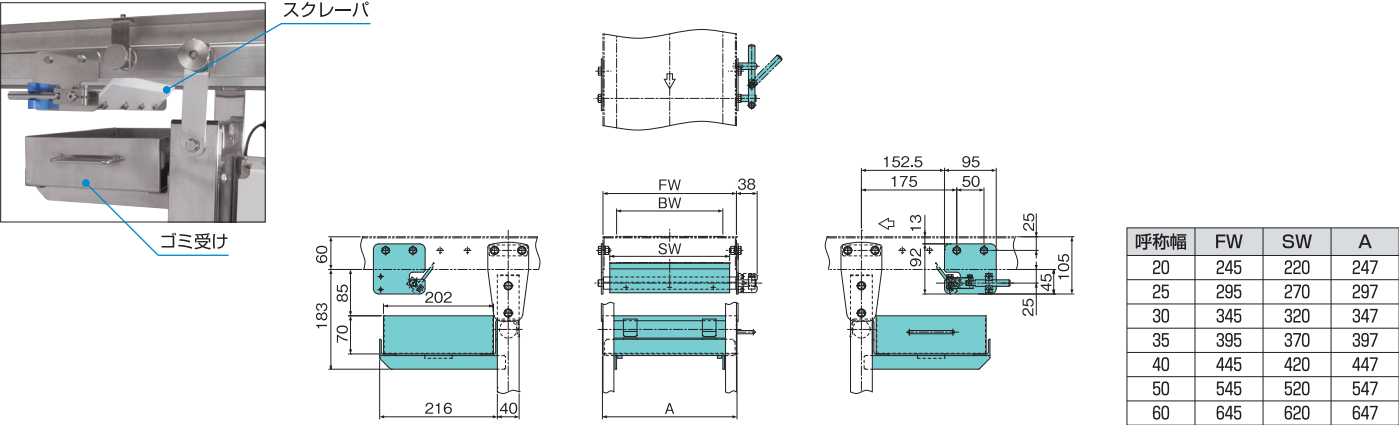
●ステンレス製丸棒
〈JG-SM122〉



オプション スクレーパユニット／ホッパー／テーブルユニット／モータカバー

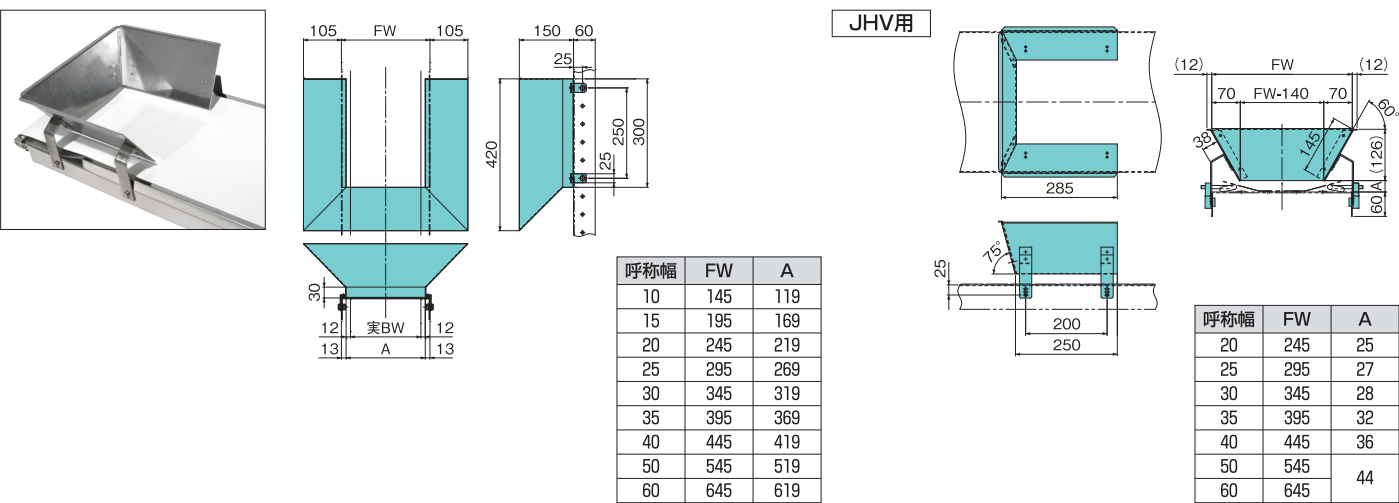
スクレーパユニット

ベルトに付着したゴミや汚れをそぎ落します。ベルト面に当たるブレードはポリエチレン製です。単位：mm



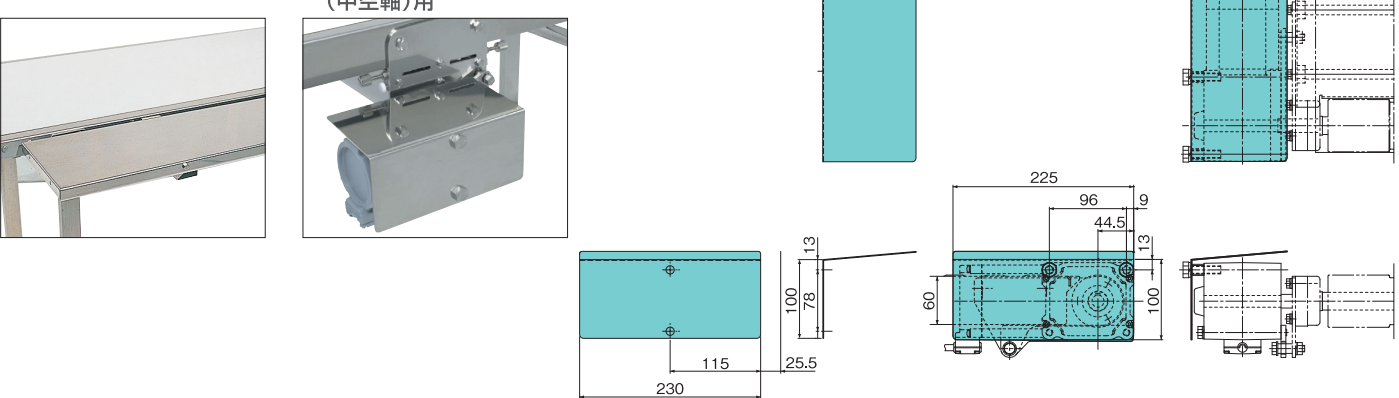
ホッパー

バラ物などの搬送物を正確にコンベヤ上に移しかえるオプション機器です。材質はステンレスです。単位：mm



テーブルユニット

ステンレス製の作業用テーブルです。単位：mm



逆ローラエッジ／ガイドスクレーパ／電気用品安全法 (PSE) 対応

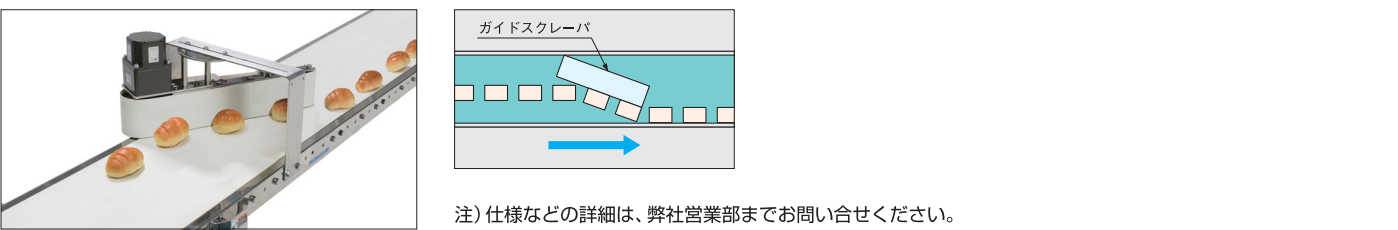
逆ローラエッジ

小もの品をソフトに乗り移り。先端を傾斜させた逆ローラエッジ仕様です。



ガイドスクレーパ JGS (非防水)

搬送物をコンベヤの片側へ寄せることができるオプション装置です。



電気用品安全法 (PSE) 対応

型式例

JHH30HR300 N 13L09 X - PSE
X : 100V単相のみ
N : 定速のみ
※機種によっては対応できないものがありますので、詳細は弊社営業部までご相談ください。

