

# 선정의뢰용지

# 롤러 컨베이어

의뢰일

□에는 해당되는 항목에 체크✓를 넣으십시오.

### ■ 사용 예정인 기어모터 시리즈 선택

- 인덕션 기어모터 (MID시리즈 / MINI시리즈)
- 배터리 전원 타입 기어모터(DC12V/24V/48V)

※선정에 어려움이 있으신 경우에는 빈칸으로 보내주십시오.

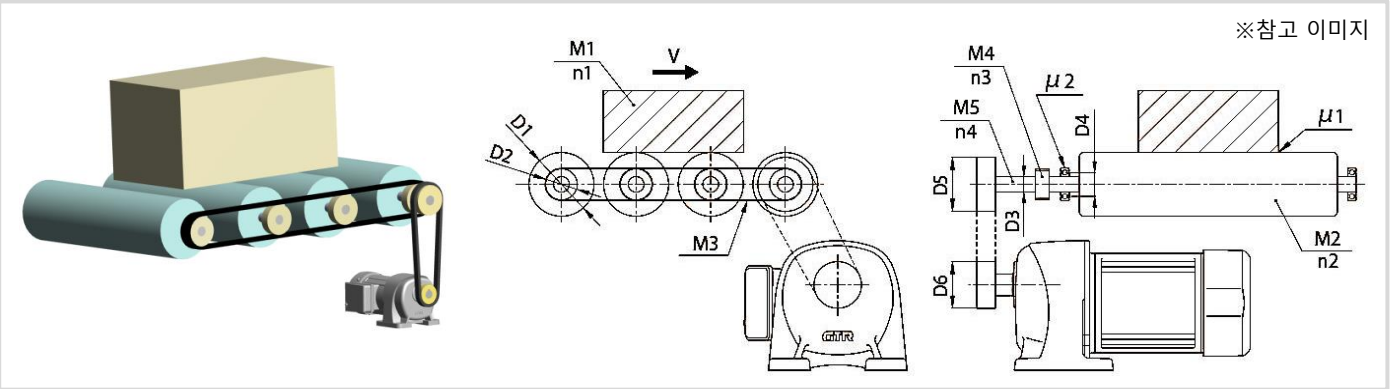
- IPM 기어모터 (속도 제어 타입)
- 희망기종 [  ]

※기종이 결정된 경우에는 ( )에 형식을 기입하시기 바랍니다.

### ■ 출력축 타입 선택

※선정에 어려움이 있으신 경우에는 빈칸으로 보내주십시오.

- 평행축 (G3, G 타입)
- 직교축 (H2, H 타입)
- 중공축(FS, F2, F3 타입)
- 중실축(FF, F2, F3 타입)



### ■ 사용조건 ※모르시는 부분은 미기입 상태로 보내시기 바랍니다

- 반송 속도 V =  mm/s
- 워크 질량 M1 =  kg/개
- 워크 개수 n1 =  개
- 롤러 질량 M2 =  kg/개
- 롤러 개수 n2 =  개
- 체인(벨트) 총질량 M3 =  kg
- 스프로켓(타이밍 풀리) 질량 M4 =  kg/개
- 스프로켓(타이밍 풀리) 개수 n3 =  개
- 회전축 질량 M5 =  kg/개
- 회전축 개수 n4 =  개
- 롤러 외경 D1 =  mm
- 스프로켓(타이밍 풀리) P.C.D. D2 =  mm
- 회전축 외경 D3 =  mm
- 회전축 베어링 전동체 피치 원경 D4 =  mm
- 피동축 스프로켓(타이밍 풀리, 기어) P.C.D. D5 =  mm  
※직결의 경우에는 필요없습니다.
- 구동축 스프로켓(타이밍 풀리, 기어) P.C.D. D6 =  mm  
※직결의 경우에는 필요없습니다.
- 반송롤러의 굴림마찰계수 μ1 =
- 반송롤러 회전축 베어링 마찰계수 μ2 =
- 반복 정지 정밀도 ±  mm(이동 거리 환산)  
※필요한 경우만 수치를 입력하십시오.
- 전원  삼상  단상  배터리(DC)  
 V  Hz
- 기동빈도  회 /  분  시간  일
- 브레이크  장착  없음
- 인버터  장착  없음  
※인덕션 기어모터의 경우에만 체크✓를 하십시오.
- 기타 사용조건 (사이클타임 등)

### ■ 고객정보

CS센터 고객 기술 상담 데스크  
E-mail : tech-cs@nissei-gtr.co.jp

회사명 <input type="text"/>	주소 <input type="text"/>
부서명 <input type="text"/>	<input type="text"/>
직함 <input type="text"/>	전화번호 <input type="text"/>
성함 <input type="text"/>	팩스번호 <input type="text"/>
	E-mail <input type="text"/>

- 선정목적  신규설비  대체  기종변경  기타(  )
- 업종  반송기계  식품기계  포장기계  공작기계  전용기  
 인쇄·제지기계  농수산기계  목공·건설기계  전기·전자기기 장치  의료·환경·복지기기  
 설계사무소  상사  기타(  )

당부 고객님의 문의를 통해 얻은 고객정보는 등록 후, 당사에서 별도 안내 발신 등으로 사용하는 경우가 있습니다. 이 점 양해 부탁드립니다.  
정보삭제 등의 신청은 수시로 접수하고 있습니다.