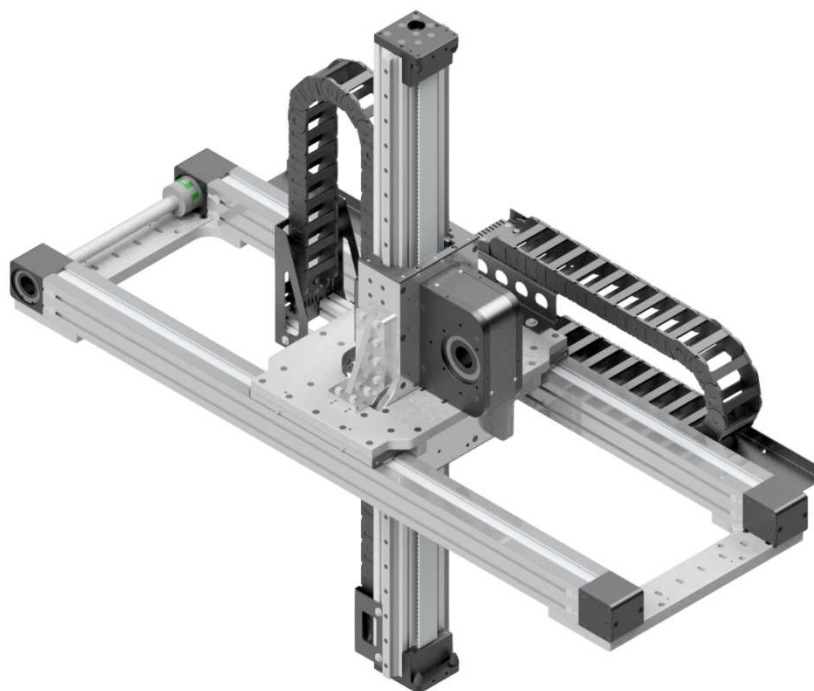


Serie SBH (No.2204)



(System Belt H)



- Robot cartesiano a **2 ASSI** costruito modulando due unità UBD come asse orizzontale con una UBO modello che costituisce l'asse verticale
- Disponibile con asse verticale **UBO** in modello **80** taglia **M** con cinghia **AT10 da 32 mm** e **guida da 20** assemblato a due unità **UBD** modello **90** taglia **L** con cinghia **AT10 da 32 mm** con **guida da 25**
- Disponibile con asse verticale **UBO** in modello **120** taglia **M** con cinghia **AT10 da 50 mm** e **guida da 20** assemblato a due unità **UBD** modello **90** taglia **L** con cinghia **AT10 da 32 mm** con **guida da 25**
- Disponibile con asse verticale **UBO** in modello **120** taglia **L** con cinghia **AT10 da 50 mm** e **guida da 25** assemblato a due unità **UBD** modello **90** taglia **L** con cinghia **AT10 da 32 mm** con **guida da 25**
- Disponibile con asse verticale **UBO** in modello **160** taglia **L** con cinghia **AT10 da 75 mm** e **guida da 25** assemblato a due unità **UBD** modello **90** taglia **L** con cinghia **AT10 da 32 mm** con **guida da 25**

SBH 3

SBH 5