

人協働ロボットに最適

Suitable for YASKAWA's collaborative robot (MOTOMAN-HC SERIES)

人協働ロボットの搬送能力を最大限に発揮できるエアグリッパ
Air gripper that maximizes the transport capability of collaborative robot

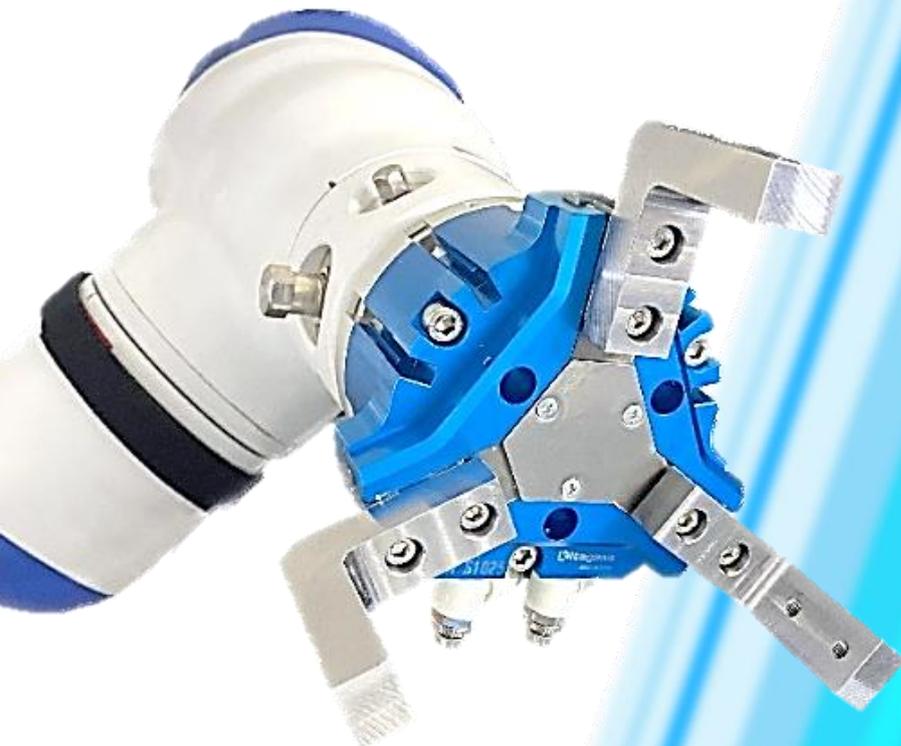
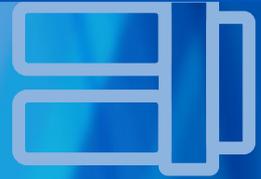
ロボットハンドの取付けに必要な周辺機器（アダプタ、エア機器、ジョー）
がセットになっており、機器選定の手間を削減

Peripheral devices (Adapter, Air equipment, Base jaws) necessary for mounting the gripper are included in the set, reduces the time and effort to select devices.

高把持力で重量ワークの安定した搬送が可能
High gripping force for stable gripping of heavy work piece

高剛性ボディー採用による高い繰返し精度を実現
High gripping accuracy due to highly rigid body

ロボット可搬重量を制限しない軽量コンパクト設計
Light and compact design that does not limit robot's payload capacity

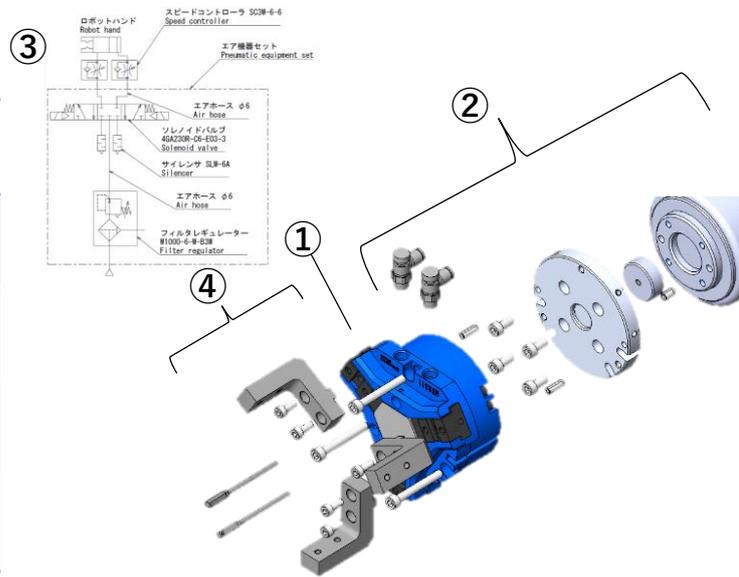


使用例：NTS311-Q series
クイックジョーチェンジ仕様にも対応
Example of use: NTS311-Q series
Compatible with quick jaw change specifications

エア機器アダプタ等の簡単取付ユニット
Easy mounting unit for air equipment adapters, etc.



構成一覧 Composition list



No.	ユニット名称 Unit name	型式 Model
①	ロボットハンド Gripper	NTS311
②	ハンド取付セット Gripper mounting set	NTS311C
③	エア機器セット Air equipment set	HP-A188
④	ベースジョーセット Base jaw set	NTS-BJ311C

①ロボットハンド Gripper

※ロボットハンドの対象型式は今後追加されます。
More applicable gripper models will be added in future.

型式 Model	ジョーストローク (直径) Jaw Stroke (diameter)	把持力 F (注1) Gripping Force (Note 1)		繰り返し精度 Repeatability	本体質量 Mass of products	使用空圧力 Air pressure
		外径把持 OD Gripping	内径把持 ID Gripping			
NTS311	20mm	1,810N	1,930N	±0.01mm	1.21kg	0.2~0.8MPa

②ハンド取付セット Gripper mounting set

部品名称 Name	個数 Number
アダプタ Adapter	1
ブッシュ Bushing	1
位置決めピン Positioning pin	1
取付ボルト Adapter mounting bolts	4
位置決めピン Positioning pin	1
ハンド取付ボルト Gripper mounting bolts	3
スピードコントローラ Speed controller	2
リードスイッチ Reed Switch	2

③エア機器セット Air equipment set

部品名称 Name	個数 Number
ソレノイドバルブ Solenoid Valve	1
サイレンサ Silencer	2
エアホース Tubing	1
フィルタレギュレータ Filter Regulator	1
ワンタッチ継手 One-touch Fittings	7

④ベースジョーセット Base jaw set

部品名称 Name	個数 Number
ベースジョー Base jaw	3
取付ボルト Jaw mounting bolts	6

※詳細情報につきましては、弊社ウェブページをご確認ください。
For more details, please check our webpage.



<https://www.kiw.co.jp>
<https://www.kitagawa.com>
<https://www.kitagawa.com.cn>

株式会社 北川鉄工所 Kitagawa Corporation
キタガワ グローバル ハンド カンパニー
Kitagawa Global hand Company

東京営業課 埼玉県さいたま市北区吉野町1-405-1
仙台支店駐在 宮城県仙台市若林区大和町4-15-13
名古屋営業課 愛知県名古屋市中川区上高畑2-62
大阪営業課 大阪府大阪市住之江区北加賀屋3-2-9
広島営業課 広島県府中市元町77-1
九州支店駐在 福岡県福岡市博多区板付7-6-39

〒331-9634
〒984-0042
〒454-0873
〒559-0011
〒726-8610
〒812-0888

Tel.(048)667-3469
Tel.(022)232-6732(代)
Tel.(052)363-0371(代)
Tel.(06)6685-9065(代)
Tel.(0847)40-0541
Tel.(092)501-2102(代)

Fax.(048)663-4678
Fax.(022)232-6739
Fax.(052)362-0690
Fax.(06)6684-2025
Fax.(0847)46-1721
Fax.(092)501-2103

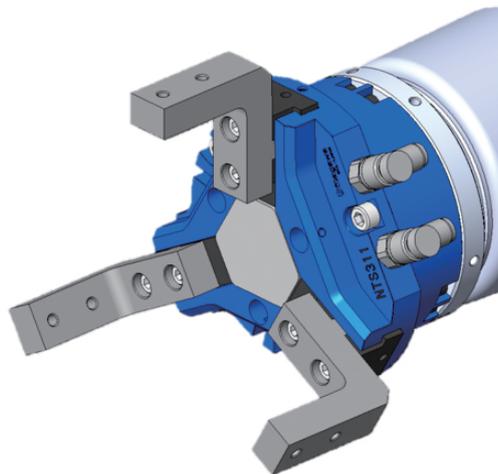


**ROBOT
ACCESSORY**

協働ロボット用取付けユニット Collaborative Robot Mounting Unit

簡単に取付け可能なハンドユニット Easy to install Gripper unit

- ロボットハンドの取付けに必要な周辺機器（アダプタ、エア機器、ジョー）がセットになっており、機器選定の手間を削減
Peripheral devices (Adaptor, Air equipment, Base jaws) necessary for mounting the gripper are included in the set, reduces the time and effort to select devices.
- 高把持力で重量ワークも搬送可能
High gripping force enables stable transport of heavy work piece
- ロボット可搬重量を制限しない軽量コンパクト設計
Light and compact design that does not limit robot's payload capacity
- 高剛性ボデー採用により高い繰り返し精度を実現
Achieved high repeatability due to highly rigid body



協働ロボット用取付けユニット
Collaborative Robot Mounting Unit

仕様表 Specifications

項目 Item 型式 Model	ジョーストローク直径 Jaw Stroke (diameter) (mm)	把持力(注1) Gripping Force (Note1)			繰り返し精度 Repeatability (mm)	本体質量 Mass of products (kg)	流体消費量 (cm ³ /往復) Amount of Air Consumption (cm ³ /Round Trip)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (°C)
		測定距離 Measurement Distance L (mm)	外径把持 O. D. Gripping (N)	内径把持 I. D. Gripping (N)					
NTS311	20	20	1810	1930	±0.01	1.21	112	0.2~0.8	5~60

※対象形式は今後追加されます。
Applicable models will be added in the future.

ユニット一覧 Unit list

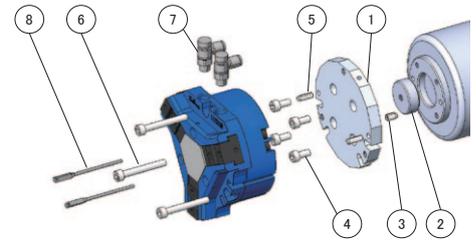
No.	ユニット名称 Unit name	型式 Model
①	ハンド取付けセット Gripper Mounting set	NTS311C
②	エア機器セット Air equipment set	HP-A188
③	ベースジョーセット Base jaw set	NTS-BJ311C

※①~③の項目は全て個別販売となりますので必要な組合せをご注文下さい。
The three items above are sold individually so please order the set needed.
ロボットハンド本体は含まれておりません。
The gripper is not included.

■ユニット構成一覧 Unit composition list

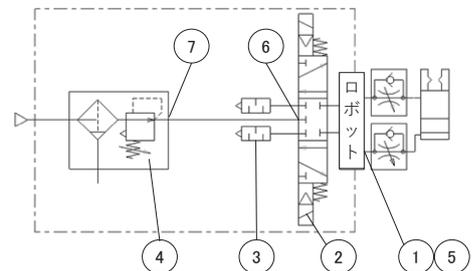
①ハンド取付けセット：NTS311C Gripper mounting set

No.	部品名称 Parts name	個数 Quantity	No.	部品名称 Parts name	個数 Quantity
1	アダプタ (取付け規格 ISO9409-1-50-4-M6 準拠) Adapter (Conforms to ISO9409-1-50-4-M6 mounting standard)	1	6	ハンド取付け ボルト Gripper mounting bolt	3
2	ブッシュ Bushing	1	7	スピードコントローラ CKD社製 SC3W-6-6 Speed Controller SC3W-6-6 manufactured by CKD	2
3	位置決めピン Positioning pin	1	8	リードスイッチ CKD社製 SW-F2H3 (リード線長さ 3m) Reed Switch SW-F2H3 manufactured by CKD (Lead wire length 3m)	2
4	アダプタ取付け ボルト Adapter mounting bolt	4			
5	位置決めピン Positioning pin	2			



②エア機器セット：HP-A188 Air equipment set

No.	部品名称 Parts name	個数 Quantity	No.	部品名称 Parts name	個数 Quantity
1	エアホース Air hose	1	5	片口エルボ CKD社製 GWL6-M5 Single elbow GWL6-M5 manufactured by CKD	4
2	ソレノイドバルブ CKD社製 4GA230R-C6-E03-3 Solenoid valve 4GA230R-C6-E03-3 manufactured by CKD	1	6	片口エルボ CKD社製 GWL6-6 Single elbow GWL6-6 manufactured by CKD	1
3	サイレンサ CKD社製 SLW-6A Silencer SLW-6A manufactured by CKD	2	7	片口ストレート CKD社製 GWS6-6 Single straight GWS6-6 manufactured ed by CKD	2
4	フィルタレギュレーター CKD社製 W1000-6-W-B3W Filter regulator W1000-6-W-B3W manufactured by CKD	1			



※No.5 片口エルボは取り付けるロボット型式によって使用しない場合があります。
Single elbow may not be used depending on the robot model to be installed.

③ベースジョーセット：NTS-BJ311C Base jaw set

No.	部品名称 Parts name	個数 Quantity	No.	部品名称 Parts name	個数 Quantity
1	ベースジョー Base jaw	3	2	取付ボルト Fixing bolt	6

※ベースジョーは、スチール素材に無電解ニッケルめっきを施しております。
Base jaws are made of steel material with electroless nickel plating.

※ベースジョーに取り付ける子爪を設計する際は、ベースジョーの寸法を参考に御設計してください。寸法は取扱説明書をご参照ください。

When designing the jaws to be mounted on the base jaws, refer to the base jaw dimensions in the instruction manual.

