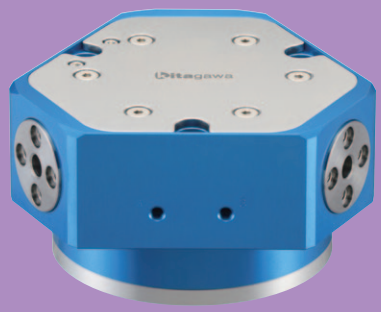
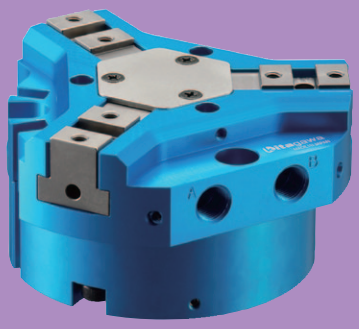
ROBOT ACCESSORY

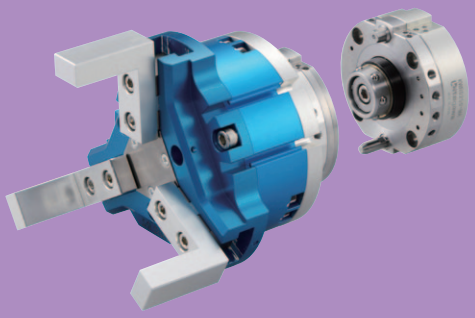
ロボットアクセサリー
Robot accessory

kitagawa

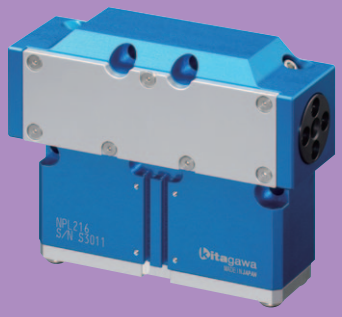
ROBOT ACCESSORY

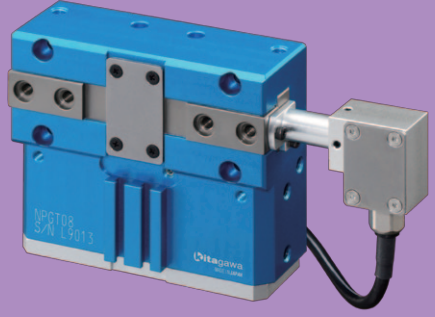












ウェブショールーム：https://prod.kiw.co.jp/exhibition/mtools/
Web showroom　：https://prod.kiw.co.jp/exhibition/mtools/en/

日本語　English

INDEX [掲載商品 Product Description]

ROBOT ACCESSORY ロボットハンド Gripper

平行グリッパ
Parallel Jaw Gripper
NTS series P.5

3爪平行中空グリッパ
3-jaw Parallel Gripper with Through-hole
NTB series P.11

3爪平行シールドグリッパ
3-jaw Parallel Sealed Gripper
NPG series P.13

2爪平行シールドグリッパ
2-jaw Parallel Sealed Gripper
NPL series P.15

薄型2爪平行グリッパ
2-jaw Parallel Thin Gripper
NPGT series P.17

測長グリッパ
Gripper with length measurement function
NPGT_S sereis, NPL_S series, NTS3_S sereis P.19

測長グリッパ　接続手段
Connection method of gripper with length measurement function P.22

クイックジョーチェンジグリッパ
Quick Jaw Change Gripper
NTS_Q series P.23

クイックプレートチェンジグリッパ（ロングストローク）
Quick Plate Change Gripper(Long stroke)
QGB(L) series P.26

スイッチ適合表
Switch Compatibility Table P.34

近接スイッチブラケット
Proximity switch bracket P.35

シールキット適合表（メンテナンス部品）
Seal Kit Compatibility Table (Maintenance Parts) P.36

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

協働ロボット用取付けユニット
Collaborative Robot Mounting Unit P.38

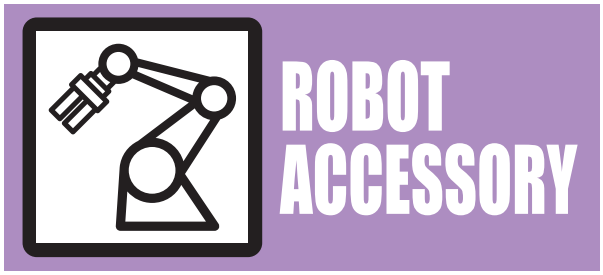
ROBOT ACCESSORY ロボットハンドチェンジャー Robotic Hand Changer

ロボットハンドチェンジャー
Robotic Hand Changer
KWR series P.41

オプション
Option P.48

AUTOMATION SOLUTION 測長判定システム Measurement Judgement System

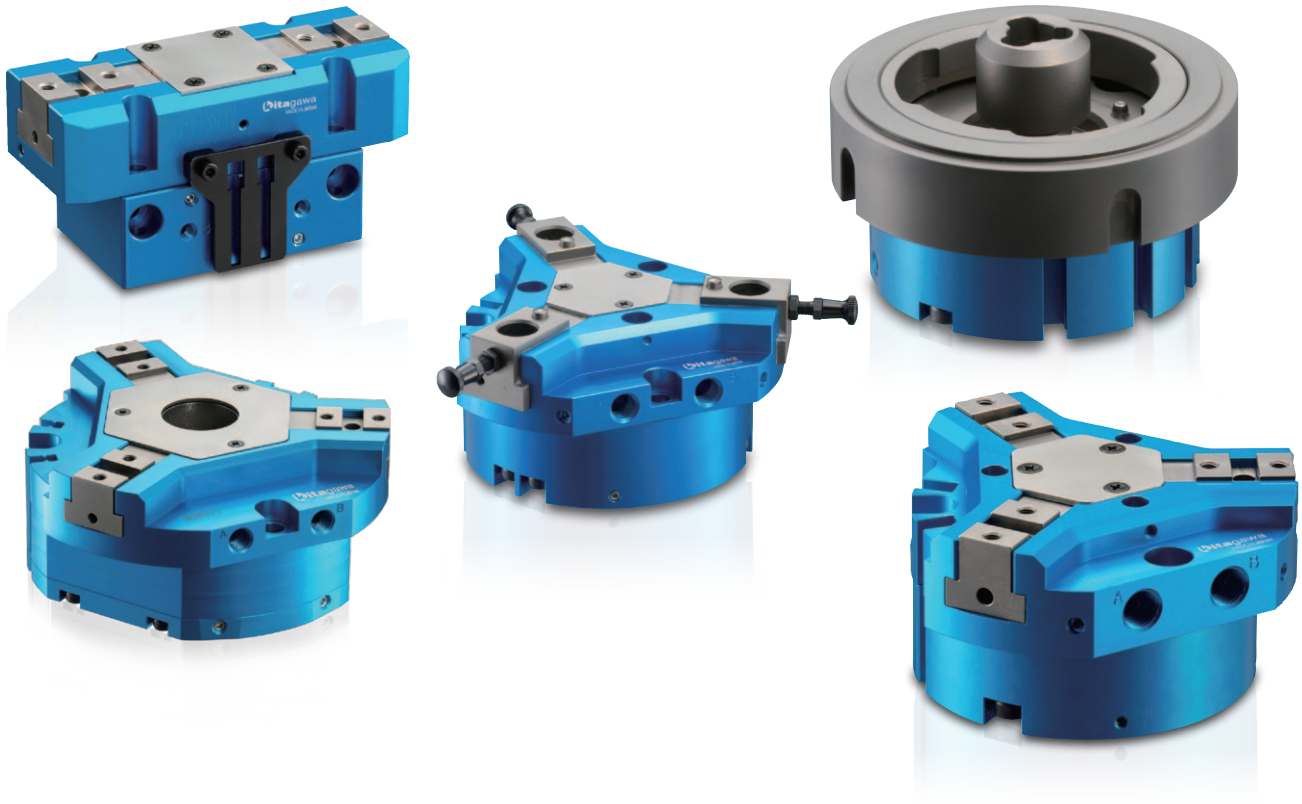
測長判定システム MET
Measurement Judgement System MET P.51



ロボットハンド
Gripper

ROBOT ACCESSORY

KITAGAWAグリッパの特長
Features of KITAGAWA Gripper



Innovation

KITAGAWA はチャックで培った“Workholding solution”の技術を基にグリッパという新しい分野に進みます。
KITAGAWA グリッパは“Innovation”をテーマに進化し、新たな価値を創造することで社会に貢献します。

KITAGAWA is continuing our technical development based on our "Workholding solution" by supplying the ultimate automation solution. KITAGAWA Gripper supplies an innovative automation solution to increase your productivity.

Character

KITAGAWA グリッパは高い水準でバランスの取れた商品です。
安定した把持力と高い繰返精度をコンパクトなボデーで実現します。高張力アルミニウム合金の採用により
軽量化と高剛性を両立させました。また、部品点数を少なくしたことで分解清掃やメンテナンスを簡単に行なえます。

KITAGAWA Gripper is high specification and well-balanced gripper.
The compact body provides a stable gripping force and high repeatability. A lightweight and rigid body design is made capable by using a high-tensile alloy. The high quality and original design makes maintenance, disassembly and cleaning easy.

Universal Design

KITAGAWA グリッパは“ユニバーサルデザイン”を追求し、高い品質と使い易さ、多様なバリエーションでお客様のご要望にお応えします。
お客様の良きパートナーとして、多様な分野、用途でご愛用いただけますよう各種アタッチメントの提案、短納期、低価格での対応等、
お客様それぞれに最適なサポートをします。

KITAGAWA Gripper responds to your requirements with a high quality, easy-to-use and wide ranging series of grippers. Designed for any industry with competitive pricing and fast delivery.

Global Standard

KITAGAWA グリッパは世界の標準グリッパとなることを目標とします。
様々な分野・用途で活躍し、お客様に愛され満足いただける商品となるよう開発にも尽力します。また、KITAGAWAは世界のどの拠点からも高品質で低価格な商品を提供し、お客様の利益に貢献します。

KITAGAWA Gripper is a global standard gripper. Constant research and development ensure that KITAGAWA gripper meets current and future automation requirements. High quality and competitively priced gripper is supplied by KITAGAWA anywhere in the world to meet your production needs.

Tough

負荷に強いT溝ガイド
High load bearing T-slot

マスタジョーに特殊合金を採用することにより、耐摩耗性に優れ、長期間安定した把持力を実現。

Special alloy master jaws provide high abrasion resistance and long term stable gripping force.

Compact

コンパクトボデー
Compact Body

ボデーに高張力アルミ合金を採用し、軽量かつ高剛性を実現。また、扱いやすいコンパクト設計で、限られたスペースでも干渉することなく搬送するワークを把持することが可能です。

High tensile alloy body provides lightweight and high rigidity.
Its compact body makes it possible to grip workpieces even within the narrow space without interference.

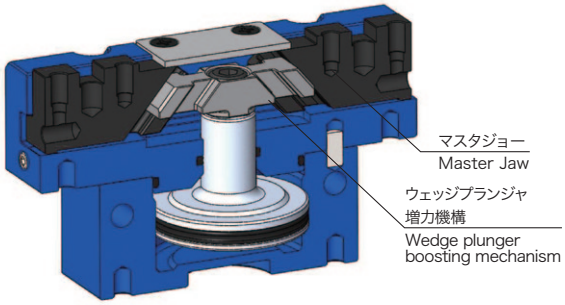


Powerful

ウェッジ機構
Wedge mechanism

動力の伝達効率が高い増力機構を採用することにより、搬送するワークを落下させることなく確実に把持します。

High efficient boosting mechanism ensures firm gripping of workpiece without dropping.



Reliable

シンプル構造
Simple structure

最適設計によって部品点数を最小限に抑えている為、故障することなく高い信頼性を確保。

Optimum design minimizes the number of parts and provides high reliability.

KITAGAWAグリッパの“4つのコンセプト”を動画で公開中

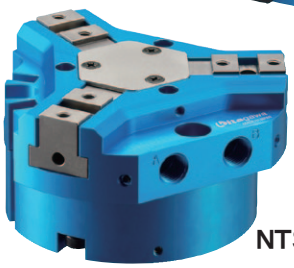
ROBOT ACCESSORY

平行グリッパ Parallel Jaw Gripper NTS series

高品質高耐久のスタンダードモデル Standard series with high quality and high durability

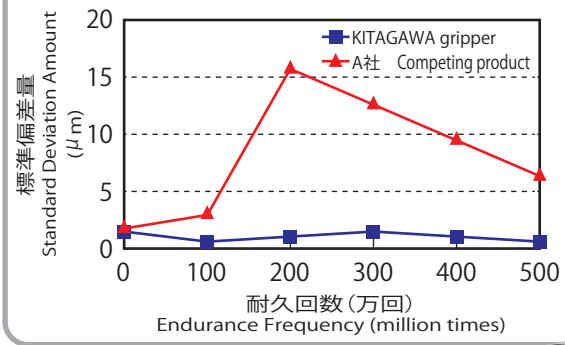
●切粉対策と高いメンテナンス性
Swarf protection and high maintenance
●高把持力で重量ワークも搬送可能
High Gripping force suitable for transporting heavy work piece
●軽量コンパクトボデー
Lightweight and compact body
●高剛性ボデー採用により高い繰り返し精度を実現
Achieved high repeatability due to highly rigid body





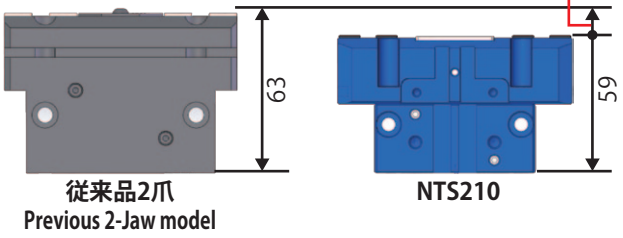
高耐久・高精度　High Durability・High Accuracy

繰り返し精度測定（3爪平行タイプ）
Measurement of Repeatability (3-Jaw model)

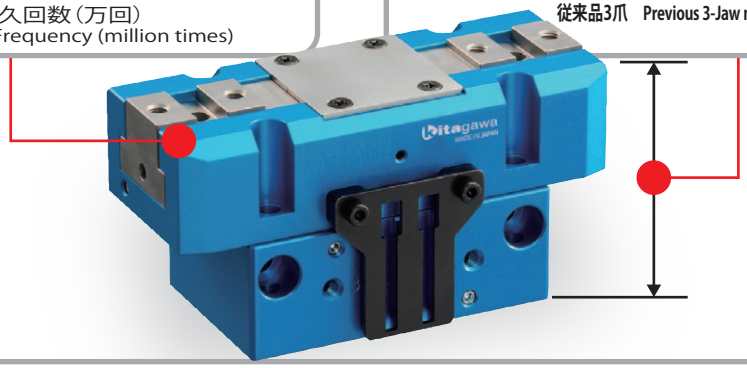


薄型／軽量　Thin and lightweight body design

従来モデルと比較して最大約10%薄型化
従来モデルと比較して最大約30%軽量化
Up to 10% thinner than previous model
Up to 30% lighter than previous model

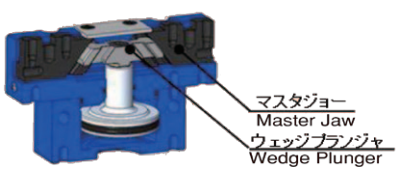


従来品2爪　Previous 2-Jaw model=0.84kg → NTS210=0.77kg
従来品3爪　Previous 3-Jaw model=0.60kg → NTS307=0.40kg
NEW



高いメンテナンス性　High maintenance

マスタジョーを前面から取り外せるので、グリッパをロボットから取り外すことなく、摺動面の清掃が簡単にできます。
※構造上によりNTS206は対象外　Easy cleaning of the sliding surfaces without detaching the gripper from the robot by removing the master jaw from the front. ※NTS206 is not applicable due to its structure.



分解手順①
Disassembly procedure①



分解手順②
Disassembly procedure②



分解手順③
Disassembly procedure③



分解手順④
Disassembly procedure④



kitagawa

NTS2 series



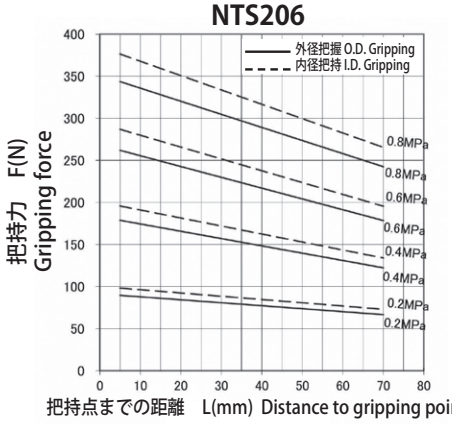
■仕様表　Specifications

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) 測定距離 Measurement Distance L (mm)	外径把持 O. D. Gripping (N)	内径把持 I. D. Gripping (N)	繰り返し精度 Repeatability (mm)	本体質量 Mass of products (kg)	流体消費量 (cm³/往復) Amount of Air Consumption (cm³/Round Trip)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)
NTS206	12	10	250	280	±0.01	0.29	8.4	0.2～0.8	5～60
NTS208	16	10	460	490	±0.01	0.48	18.8	0.2～0.8	5～60
NTS210	20	20	610	680	±0.01	0.78	35.1	0.2～0.8	5～60
NTS212	24	20	850	970	±0.01	1.34	52.4	0.2～0.8	5～60
NTS216	32	20	1520	1690	±0.01	2.52	123.2	0.2～0.8	5～60
NTS220	40	20	2700	2870	±0.01	5.14	272.2	0.2～0.8	5～60
NTS230-M	60	20	4750	4820	±0.02	10.4	683.4	0.2～0.8	5～60
NTS230H-M	41	20	7500	7650	±0.02	10.4	683.4	0.2～0.6	5～60

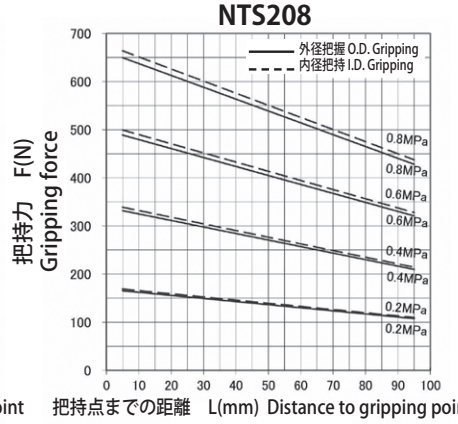
(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

把持力曲線　Gripping force diagram

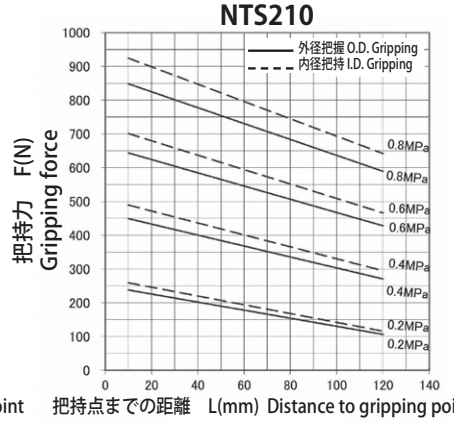
NTS206



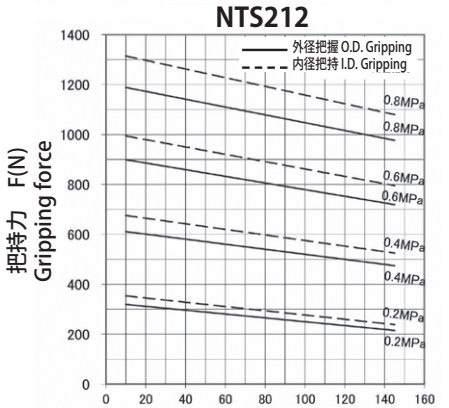
NTS208



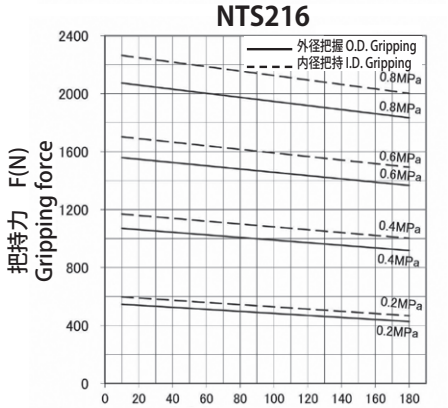
NTS210



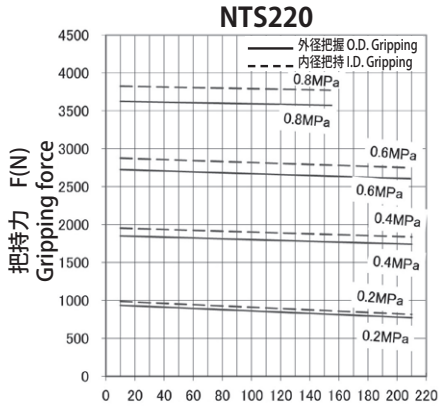
NTS212



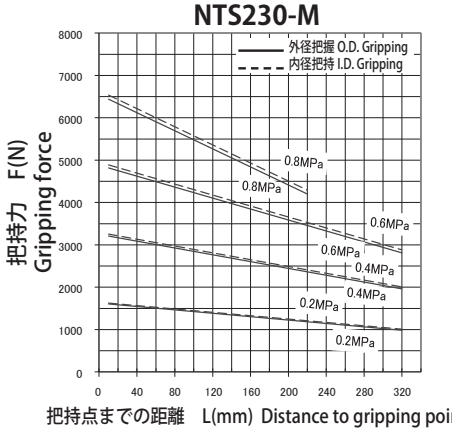
NTS216



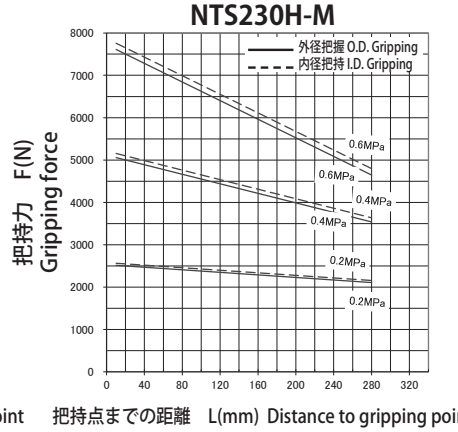
NTS220



NTS230-M



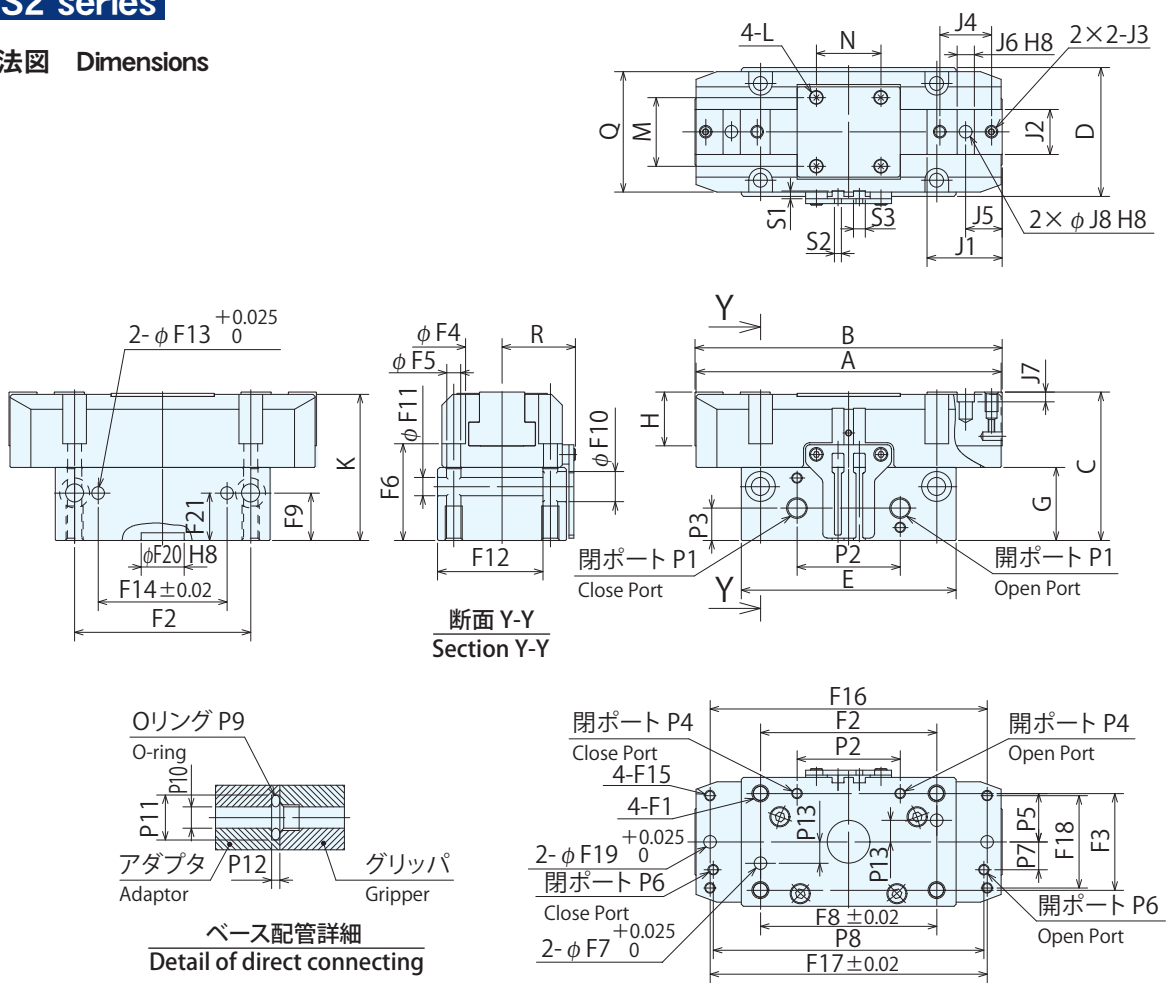
NTS230H-M



NTS series

NTS2 series

■寸法図　Dimensions



■寸法表　Dimensions

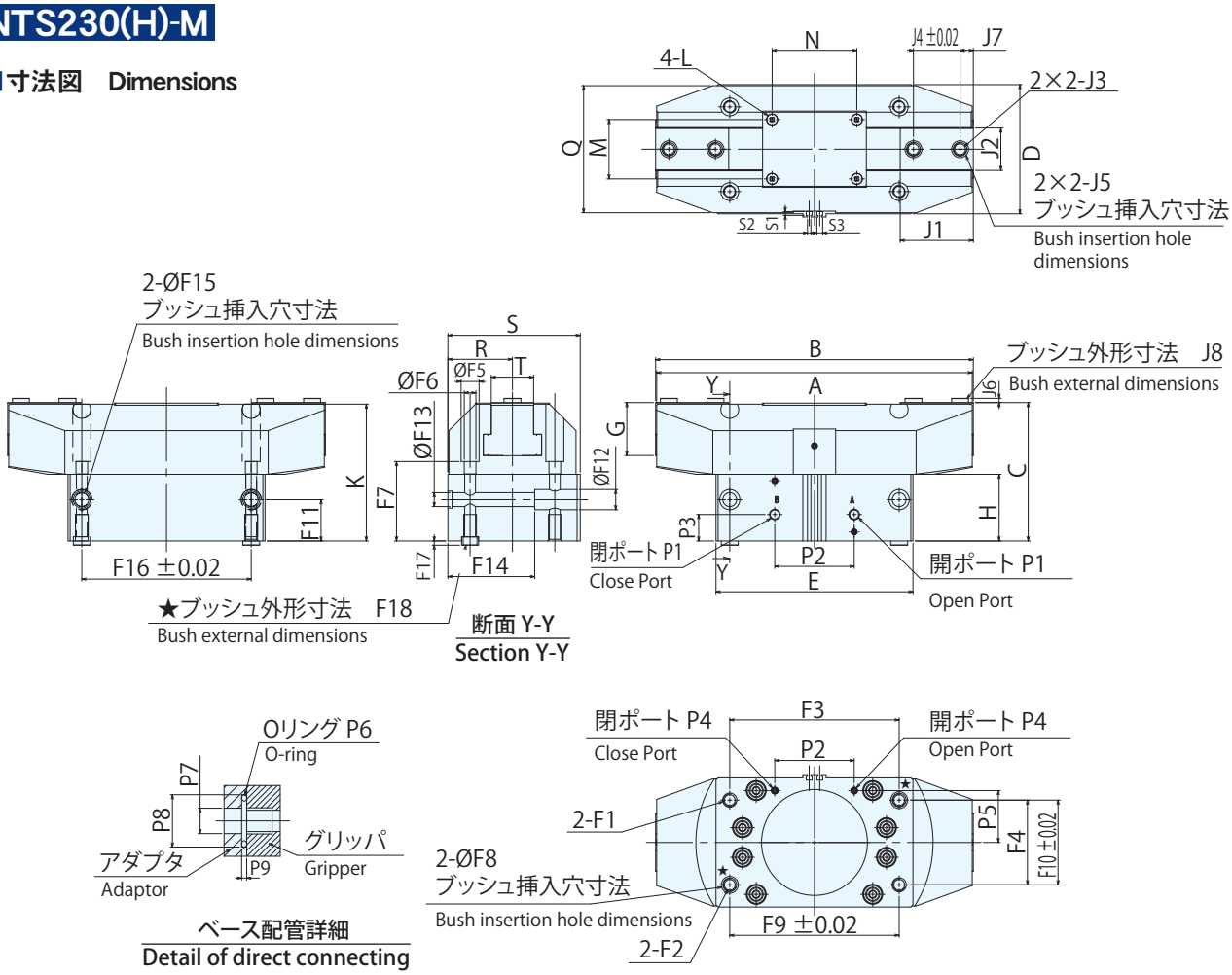
型式 Model	外形寸法 Outline Dimensions														ジョー取付け部寸法 Dimensions of Jaw Mounting									
	A	B		C	D	E	G	H	K	L	M	N	Q	R	J1	J2	J3		J4	J5	J6	J7	J8	
		MAX	MIN														径 Diameter	深さ Depth					径 Diameter	深さ Depth
NTS206	76	77	65	45.5	36	52	22.5	15	44.5	M2.5	21	18	34	22	20	11	M4	6	13	10.5	5	3	φ4	5
NTS208	92	94	78	54	42	63	27	18	53	M3	24	20	40	26	23	13.5	M4	7	16	11.5	6	3.5	φ5	6
NTS210	115	117	97	59	50	81	30	20	58	M3	30	24	47	30	28.5	18.5	M5	8	20	14.5	8	4	φ6	8
NTS212	142	143	119	69	60	100	34	25	68	M3	32	30	56	34	35	21	M6	9	24	17	8	4.5	φ6	8
NTS216	187	188	156	83	72	120	40	32	82	M3	36	40	67	42	46	28.5	M8	12	32	23	10	4.5	φ8	12
NTS220	235	236	196	98	100	145	46	40	97	M3	66	50	95	50	59.5	36	M10	15	40	30.5	12	4.5	φ10	15

型式 Model	本体固定部寸法 Dimensions of Body Fixed Part																									
	F1		F2	F3	F4	F5	F6	F7		F8	F9	F10	F11	F12	F13		F14	F15		F16	F17	F18	F19		F20		F21
	径 Diameter	深さ Depth						径 Diameter	深さ Depth						径 Diameter	深さ Depth		径 Diameter	深さ Depth				径 Diameter	深さ Depth	径 Diameter	深さ Depth	
NTS206	M5	8	42	27	φ7.5	φ4.2	29.5	φ4	5.5	42	15.5	φ8	φ4.5	29	φ4	5	20	M3	7	65	65	27	φ4	5.5	—	—	15.5
NTS208	M5	10	52	32	φ8	φ4.5	33	φ4	6	52	19	φ9.5	φ5.5	33	φ4	6	40	M4	7	79	79	32	φ4	6	20	3.5	19
NTS210	M6	12	66	38	φ9	φ5.5	38	φ5	8	66	21	φ11	φ6.5	39	φ5	8	50	M4	7	102	102	38	φ5	5	20	3.5	21
NTS212	M8	16	82	45	φ11	φ6.6	45	φ6	10	82	25	φ14	φ8.5	49	φ6	10	60	M5	11	129	129	45	φ6	7	20	3.5	25
NTS216	M8	16	100	56	φ11	φ6.6	50	φ6	10	100	23	φ14	φ8.5	59	φ6	10	76	M5	9	174	150	54	φ6	7	40	3.5	23
NTS220	M10	15	120	70	φ14	φ9	57	φ10	15	120	25	φ17	φ11	80	φ10	15	120	M6	12	200	200	70	φ8	8	40	3.5	39

型式 Model	空圧供給部寸法 Dimensions of Air Supplying Part													スイッチ取付け部寸法 Dimensions of Switch Attaching Part		
	P1	P2	P3	P4	P5	P6	P7	P8	P9 (NOK 規格)	P10	P11	P12	P13	リードスイッチ Reed Switch		
														S1	S2	S3
NTS206	M5	30	10.5	M3	12	M3	7	65	S4	φ3	φ6.6	1	0	3.6	3.2	5.5
NTS208	M5	31	12	M4	16	M4	9	79	S6	φ4	φ8.3	1	0	3.6	3.2	5.5
NTS210	M5	38	15	M4	19	M4	11	98	S6	φ4	φ8.3	1	0	3.6	3.2	5.5
NTS212	G1/8	48	17.5	M5	21	M5	13	126	S8	φ5	φ10.3	1	0	3.6	3.2	5.5
NTS216	G1/8	56	17	M5	26	M5	18	167	S8	φ5	φ10.3	1	0	3.6	3.2	5.5
NTS220	G1/8	75	21	M6	35	M5	22	200	S8	φ5	φ10.3	1	20	3.6	3.2	5.5

NTS230(H)-M

■寸法図　Dimensions



■寸法表　Dimensions

型式 Model	外形寸法　Outline Dimensions																ジョー取付け部寸法　Dimensions of Jaw Mounting										
	A	B		C	D	E	G	H	K	L	M	N	Q	R	S	T	J1	J2	J3		J4	J5		J6	J7	J8	
		MAX	MIN																径 Diameter	深さ Depth	(±0.02)	(H8)	深さ Depth			(h7)	高さ
NTS230-M	298	300	240	130.7	122	186	50	62.9	129.2	M5	56	80	120	61	125	40	69	40	M12	20	44	ϕ 16	4	4	12.5	ϕ 16	8
NTS230H-M	298	300	259	130.7	122	186	50	62.9	129.2	M5	56	80	120	61	125	40	78.5	40	M12	20	44	ϕ 16	4	4	12.5	ϕ 16	8

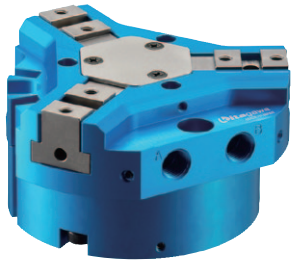
型式 Model	本体固定部寸法　Dimensions of Body Fixed Part																							
	F1		F2		F3	F4	F5	F6	F7	F8		F9	F10	F11	F12	F13	F14	F15		F16	F17	F18	
	径 Diameter	深さ Depth	径 Diameter	深さ Depth						(H8)	深さ Depth	(±0.02)	(±0.02)					(H8)	深さ Depth	(±0.02)		(h7)	深さ Depth
NTS230-M	M12	25	M12	21	160	80	ϕ 17	ϕ 10.2	75	16	4	160	80	39	ϕ 19	ϕ 13	82	ϕ 16	4	160	4	ϕ 16	8
NTS230H-M	M12	25	M12	21	160	80	ϕ 17	ϕ 10.2	75	16	4	160	80	39	ϕ 19	ϕ 13	82	ϕ 16	4	160	4	ϕ 16	8

型式 Model	空圧供給部寸法　Dimensions of Air Supplying Part									スイッチ取付け部寸法 Dimensions of Switch Attaching Part		
	P1	P2	P3	P4	P5	P6 (NOK 規格)	P7	P8	P9	リードスイッチ Reed Switch		
										S1	S2	S3
NTS230-M	G1/8	75	25	M6	49	S9	6	11.3	1	3.6	3.2	5.5
NTS230H-M	G1/8	75	25	M6	49	S9	6	11.3	1	3.6	3.2	5.5

ROBOT ACCESSORY

NTS series

NTS3 series



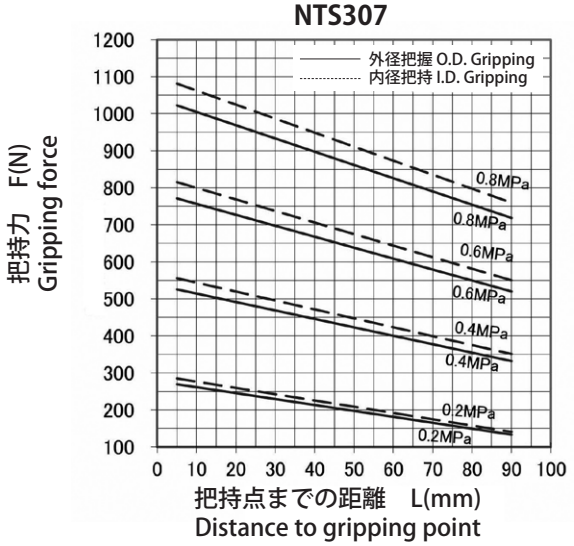
■仕様表　Specifications

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) 測定距離 Measurement Distance L (mm)	外径把持 O. D. Gripping (N)	内径把持 I. D. Gripping (N)	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 (℃)
NTS307	12	10	750	800	±0.01	0.40	24.1	0.2～0.8	5～60
NTS309	16	20	1010	1120	±0.01	0.70	50.2	0.2～0.8	5～60
NTS311	20	20	1810	1930	±0.01	1.21	112	0.2～0.8	5～60
NTS313	24	20	3180	3400	±0.01	2.25	201	0.2～0.8	5～60
NTS317	32	20	6400	6900	±0.01	4.53	505.8	0.2～0.8	5～60

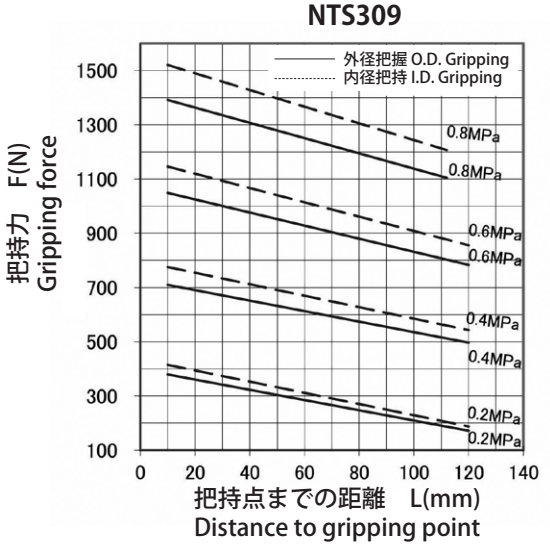
(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

把持力曲線　Gripping force diagram

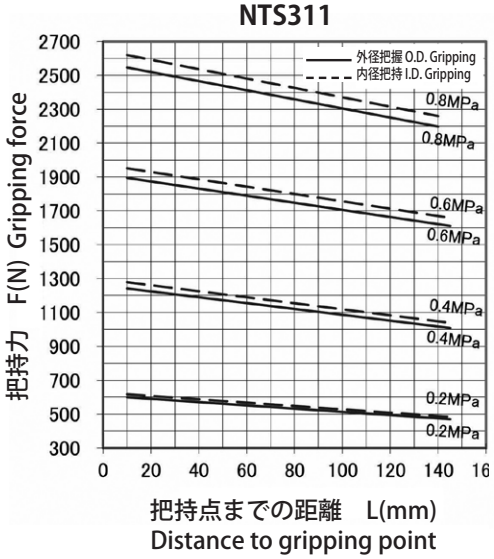
NTS307



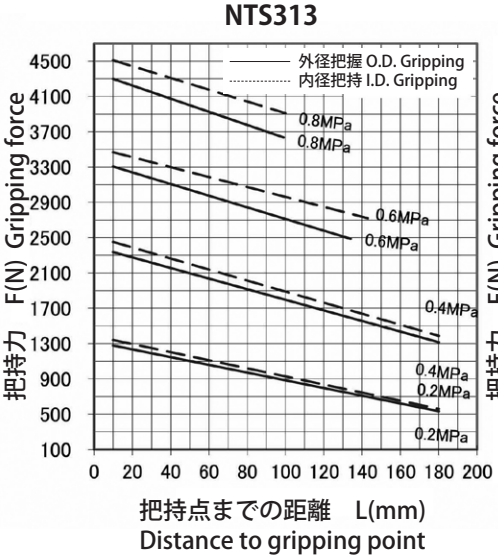
NTS309



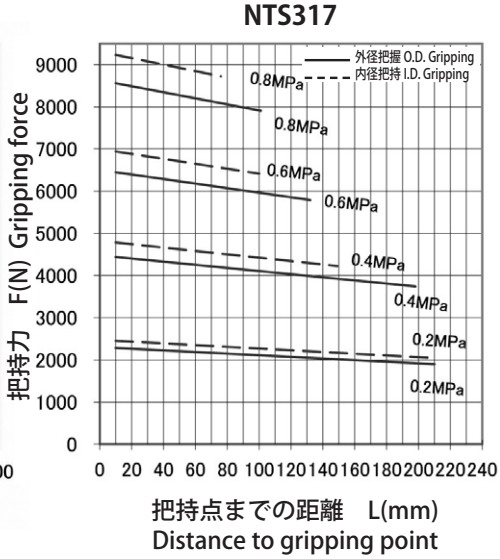
NTS311



NTS313

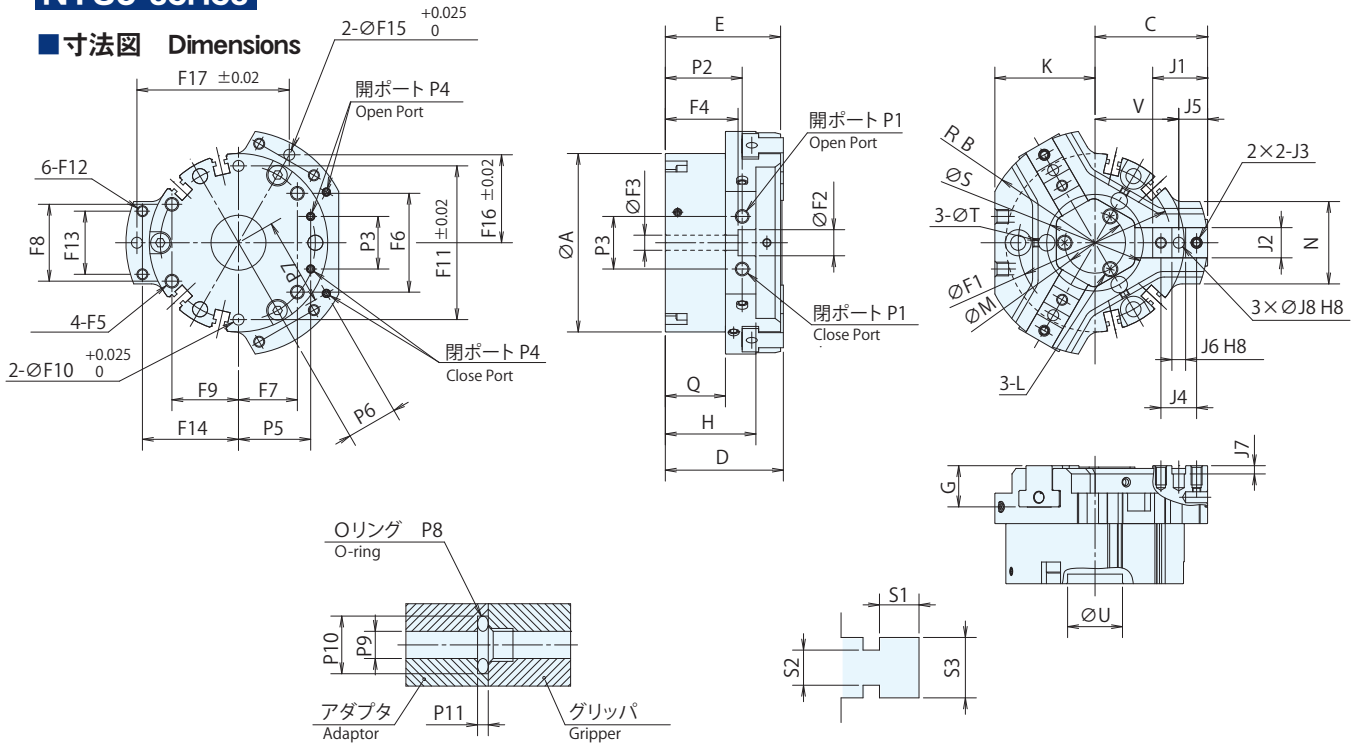


NTS317



NTS3 series

■寸法図　Dimensions



ベース配管詳細
Detail of direct connecting

リードスイッチ取付け溝詳細図
Detail of reed switch mounting groove

■寸法表　Dimensions

型式 Model	外形寸法 Outline Dimensions																	
	A	B	C	D	E	G	H	K	L	M	N	Q	S	T		U		V	
														径 Diameter	深さ Depth	径 Diameter	深さ Depth	MAX	MIN
NTS307	ϕ65	41	41	43	42	15	33	36.5	M2.5	ϕ22.2	30	21.9	ϕ35.2	ϕ6	15	ϕ20	3.5	30.5	24.5
NTS309	ϕ80	49	49.5	50.5	49.5	18	41.4	42.5	M3	ϕ26	33.5	25	ϕ42	ϕ6	15	ϕ20	3.5	38	30
NTS311	ϕ100	60.5	61	59	58	20	45	50.5	M3	ϕ30	39.5	31	ϕ52	ϕ10	17	ϕ20	3.5	46.5	36.5
NTS313	ϕ125	74.5	75	68.5	67.5	25	48	63	M3	ϕ35	49	34	ϕ59	ϕ10	17	ϕ20	3.5	58	46
NTS317	ϕ168	98.5	99	87	86	32	60.5	84.5	M4	ϕ48	70	44	ϕ75	ϕ10	17	ϕ20	3.2	76	60

型式 Model	ジョー取付け部寸法 Dimensions of Jaw Mounting									
	J1	J2	J3		J4	J5	J6	J7	J8	
			径 Diameter	深さ Depth					径 Diameter	深さ Depth
NTS307	20	11	M4	6	13	10.5	5	3	ϕ4	5
NTS309	23	13.5	M4	7	16	11.5	6	3.5	ϕ5	6
NTS311	28.5	18.5	M5	8	20	14.5	8	4	ϕ6	8
NTS313	35	21	M6	9	24	17	8	4.5	ϕ6	8
NTS317	46	28.5	M8	12	32	23	10	4.5	ϕ8	12

型式 Model	本体固定部寸法 Dimensions of Body Fixed Part																			
	F1	F2	F3	F4	F5		F6	F7	F8	F9	F10		F11	F12		F13	F14	F15		F16	F17
					径 Diameter	深さ Depth					径 Diameter	深さ Depth		径 Diameter	深さ Depth			径 Diameter	深さ Depth		
NTS307	ϕ56	ϕ9.5	ϕ5.5	26.5	M5	9	36	21.45	28	24.25	ϕ4	6	56	M4	7	23	35	ϕ4	4	32.043	55.5
NTS309	ϕ70	ϕ11	ϕ6.6	30.5	M6	11	45	26.8	35	30.3	ϕ5	10	70	M4	7	26.5	43	ϕ5	5	38.538	66.75
NTS311	ϕ90	ϕ11	ϕ6.6	36.5	M6	9	57.9	34.5	45	39	ϕ5	10	90	M4	7	32.5	53	ϕ5	5	47.631	82.5
NTS313	ϕ112	ϕ14	ϕ9	40	M8	12	72	42.9	56	48.5	ϕ6	10	112	M5	8	39	65.5	ϕ6	5	58.89	102
NTS317	ϕ146	ϕ14	ϕ9	50.5	M8	12	94	55.9	73	63.2	ϕ6	10	138	M6	10	54	88	ϕ6	5	92	138

型式 Model	空圧供給部寸法 Dimensions of Air Supplying Part											スイッチ取付け部寸法 Dimensions of Switch Attaching Part リードスイッチ Reed Switch		
	P1	P2	P3	P4	P5	P6	P7	P8 (NOK規格)	P9	P10	P11	S1	S2	S3
NTS307	M5	28	19.15	M3	26.3	18.5	32	S4	ϕ3	ϕ6.6	1	3.6	3.2	5.5
NTS309	G1/8	33.65	23.3	M3	31.95	21	39	S4	ϕ3	ϕ6.6	1	3.6	3.2	5.5
NTS311	G1/8	38	30.1	M4	41.35	24	49	S6	ϕ4	ϕ8.3	1	3.6	3.2	5.5
NTS313	G1/8	41	38.6	M5	53.1	29	62	S8	ϕ5	ϕ10.3	1	3.6	3.2	5.5
NTS317	G1/8	51	52	M5	71.4	40	81.5	S8	ϕ5	ϕ10.3	1	3.6	3.2	5.5

ROBOT ACCESSORY

3爪平行中空グリッパ
3-jaw Parallel Gripper with Through-hole
NTB series

高品質高耐久のNTSの長所を そのまま引継ぎ、大貫通穴付を実現
Using the advantage of NTS series for high quality and high durability, NTB series - designed with a large through-hole



- ●大貫通穴によりジグ取付に最適
  Large through-hole suitable for attaching fixtures
- ●切粉対策と高いメンテナンス性
  Swarf protection and high maintenance
- ●高把持力で重量ワークも搬送可能
  High Gripping force suitable for transporting heavy work piece
- ●軽量コンパクトボデー
  Lightweight and compact body
- ●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

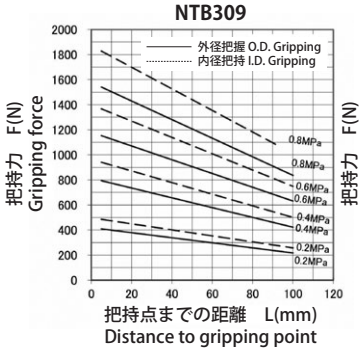
■仕様表　Specifications

項目 Item / 型式 Model	ジョーストローク直径 Jaw Stroke (diameter) (mm)	貫通穴径 Through-hole diameter (mm)	把持力 (注1) Gripping Force (Note1) 測定距離 Measurement Distance L (mm)	外径把持 O. D. Gripping (N)	内径把持 I. D. Gripping (N)	繰り返し精度 Repeatability (mm)	本体質量 Mass of products (kg)	流体消費量 (cm³/往復) Amount of Air Consumption (cm³/Round Trip)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)
NTB309	12	14.3	10	1110	1270	±0.015	0.70	38.0	0.2～0.8	5～60
NTB311	16	25	20	1510	1750	±0.015	1.20	80.4	0.2～0.8	5～60
NTB313	20	29.9	20	3580	3750	±0.015	2.10	190.1	0.2～0.8	5～60
NTB317	25	50	20	7440	9000	±0.02	7.50	465.1	0.2～0.8	5～60

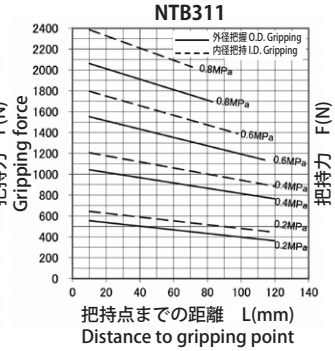
(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

把持力曲線　Gripping force diagram

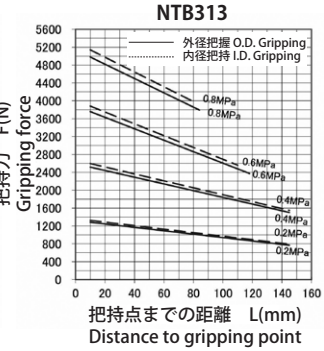
NTB309



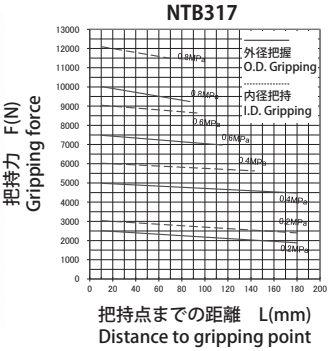
NTB311



NTB313

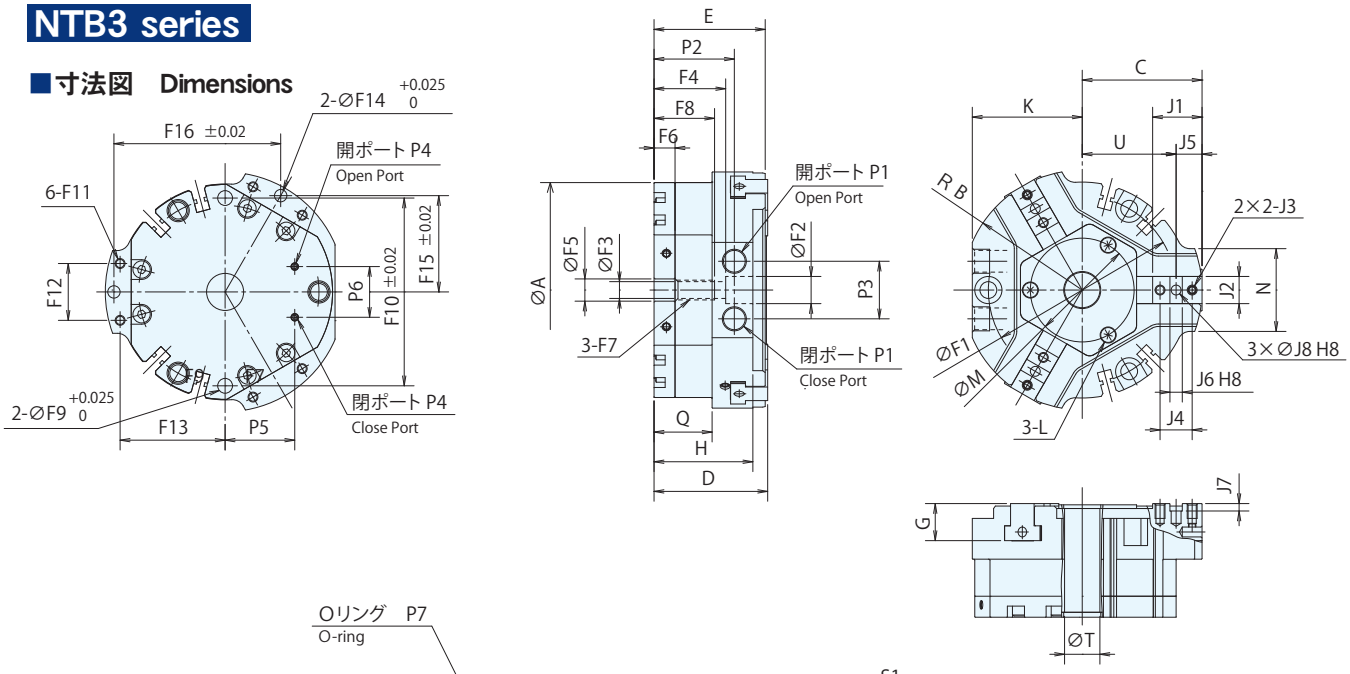


NTB317



NTB3 series

■寸法図　Dimensions



ベース配管詳細
Detail of direct connecting

リードスイッチ取付け溝詳細図
Detail of reed switch mounting groove

■寸法表　Dimensions

型式 Model	外形寸法　Outline Dimensions														
	A	B	C	D	E	G	H	K	L	M	N	Q	T	U MAX	U MIN
NTB309	φ87	48.5	48.5	46	45	15	40	44.5	M3	φ42	33.5	23.5	φ14.3	38	32
NTB311	φ105	60.5	60.5	55	54	18	43	53	M3	φ52	39.5	29	φ25	49	41
NTB313	φ135	74.5	74.5	64	63	20	50	68	M3	φ60	51	34	φ29.9	60	50
NTB317	φ196	117	117	93.5	92.5	32	66.5	100	M3	φ86	104	50	φ50	94	81.5

型式 Model	ジョー取付け部寸法　Dimensions of Jaw Mounting								
	J1	J2	J3 径 Diameter	J3 深さ Depth	J4	J5	J6	J7	J8 径 Diameter	J8 深さ Depth
NTB309	20	11	M4	6	13	10.5	5	3	φ4	5
NTB311	23	13.5	M4	7	16	11.5	6	3.5	φ5	6
NTB313	28.5	18.5	M5	8	20	14.5	8	4	φ6	8
NTB317	46	28.5	M8	12	32	23	10	4.5	φ8	12

型式 Model	本体固定部寸法　Dimensions of Body Fixed Part																
	F1	F2	F3	F4	F5	F6	F7	F8	F9 径 Diameter	F10	F11 径 Diameter	F11 深さ Depth	F12	F13	F14 径 Diameter	F14 深さ Depth	F15	F16
NTB309	φ76	φ11	φ6.8	29	φ9	8.5	M8	24.5	φ6	76	M4	9	23	42.5	φ5	5	38.971	67.5
NTB311	φ94	φ11	φ6.8	35.5	φ9	8.5	M8	25.5	φ6	94	M4	9	26.5	54.5	φ5	5	48.497	84
NTB313	φ122	φ14	φ8.5	41.5	φ11	9	M10	29	φ8	122	M4	9	32.5	67	φ5	5	59.756	103.5
NTB317	φ176	φ18.5	φ11	54.5	φ13	10	M12	30	φ8	180	—	—	—	—	—	—	—	—

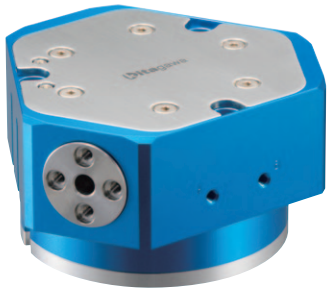
※NTB317は中間面取付けに対応しておりません。
※NTB317 does not support intermediate surface mounting.

型式 Model	空圧供給部寸法　Dimensions of Air Supplying Part										スイッチ取付け部寸法 Dimensions of Switch Attaching Part リードスイッチ Reed Switch		
	P1	P2	P3	P4	P5	P6	P7 (NOK規格)	P8	P9	P10	S1	S2	S3
NTB309	G1/8	32.5	23.3	M3	28.19	20.52	S4	φ3	φ6.6	1	3.6	3.2	5.5
NTB311	G1/8	36	30.1	M4	37.6	27.4	S6	φ4	φ8.3	1	3.6	3.2	5.5
NTB313	G1/8	43	35	M5	46.04	33.52	S8	φ5	φ10.3	1	3.6	3.2	5.5
NTB317	G1/8	58	50	M5	85	50	S8	φ5	φ10.3	1	3.6	3.2	5.5

ROBOT ACCESSORY

3爪平行シールドグリッパ 3-jaw Parallel Sealed Gripper NPG series

密封構造の防塵・防水仕様 Sealed structure, dustproof and waterproof



●切削水や粉塵等がかかる、厳しい環境下で使用可能（IP67）
Ideal for harsh environments such as cutting fluid and dust (IP67)

●高い内径把持力により、重量ワークの搬送が可能
Suitable for heavy work piece by high inner gripping force

●エアパージなしで防塵・防水を実現
Dustproof and waterproof without air purge

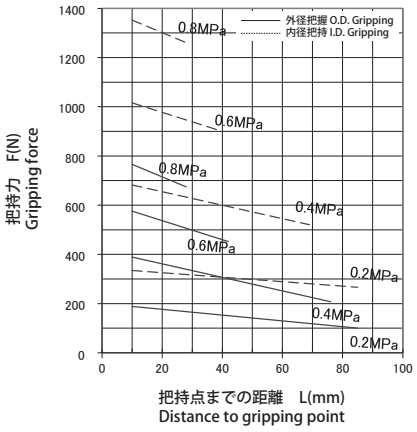
■仕様表　Specifications

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) 測定距離 Measurement Distance L (mm)	外径把持 O. D. Gripping (N)	内径把持 I. D. Gripping (N)	繰り返し精度 Repeatability (mm)	本体質量 Mass of products (kg)	流体消費量 (cm³/往復) Amount of Air Consumption (cm³/Round Trip)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)
NPG306	12	40	460	900	±0.01	0.5	33.3	0.2～0.8	5～60
NPG308	16	40	1000	1900	±0.01	1.30	68.4	0.2～0.8	5～60
NPG310	20	40	2000	3200	±0.01	2.10	139.7	0.2～0.8	5～60

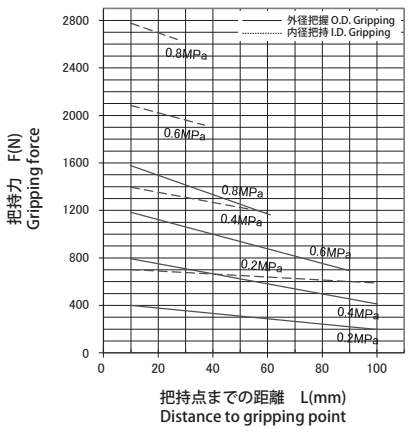
(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

把持力曲線　Gripping force diagram

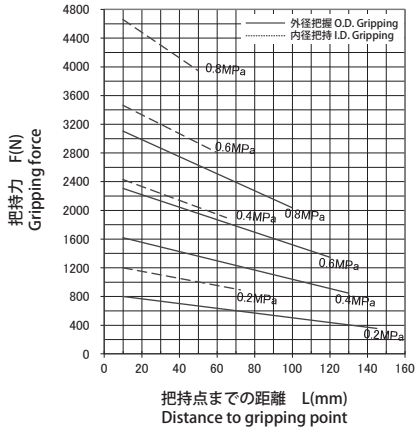
NPG306



NPG308

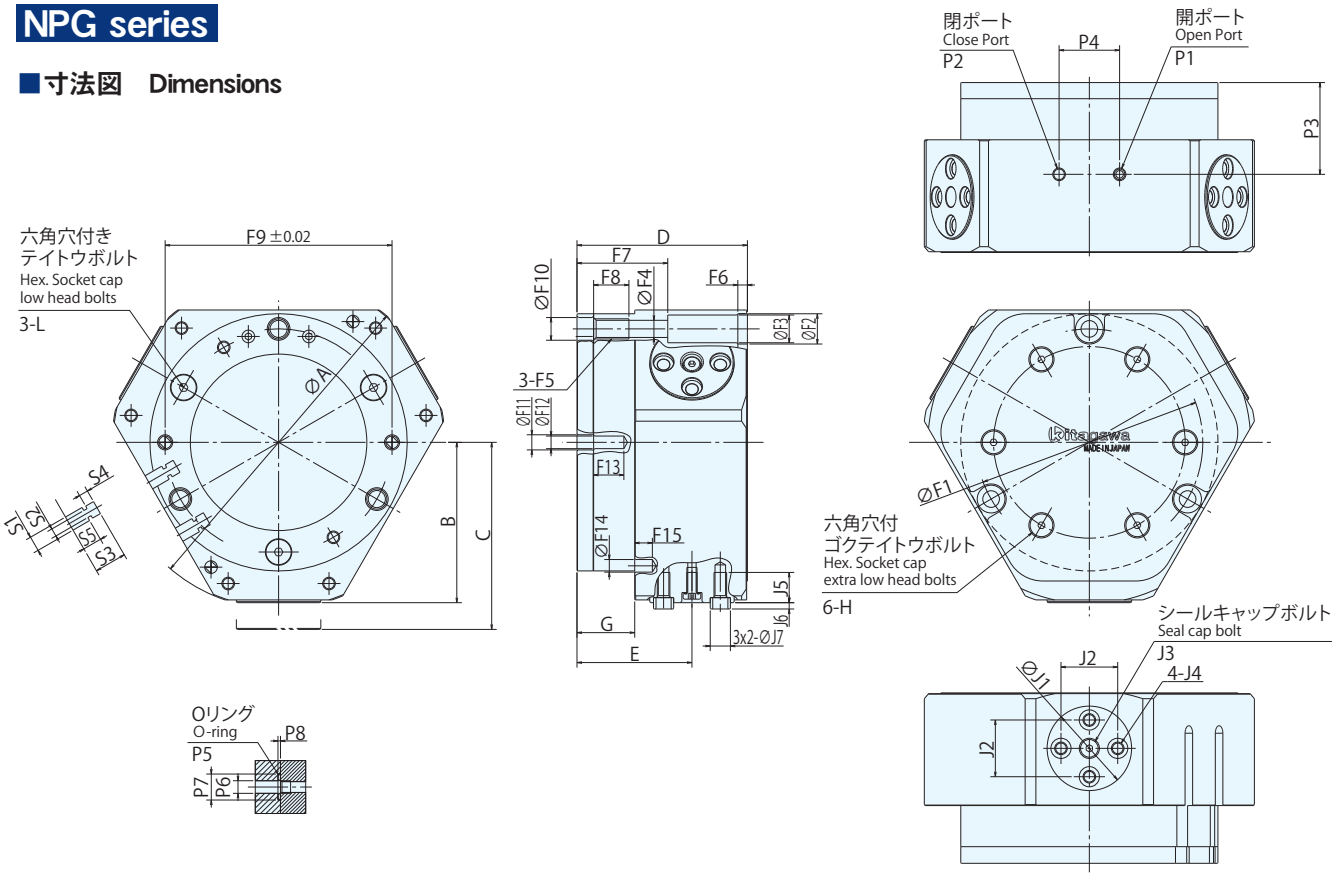


NPG310



NPG series

■寸法図　Dimensions



■寸法表　Dimensions

型式 Model	外形寸法　Outline Dimensions								ジョー取付け部寸法　Dimensions of Jaw Mounting						
	A	B	C	D	E	G	H	L	J1	J2	J3	J4	J5	J6	J7 径(h7) Diameter
NPG306	ϕ72	34	40	49	32.5	16.8	M5	M4	ϕ22.5	15.2	M3	M4	8	2	6
NPG308	ϕ110	52.8	61.4	56.8	36.5	15.6	M5	M5	ϕ30	20	M4	M5	10	2.5	8
NPG310	ϕ132	63.6	74.2	67.6	45.6	22.9	M5	M6	ϕ33.5	22.5	M4	M5	12	2.5	8

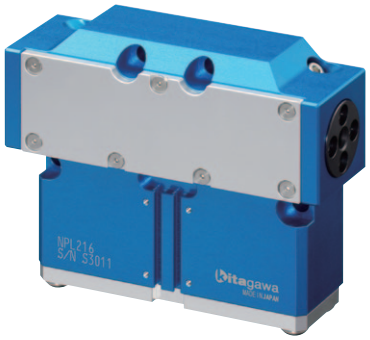
型式 Model	本体固定部寸法　Dimensions of Body Fixed Part														
	F1	F2	F3	F4	F5	F6	F7	F8	F9 (±0.02)	F10	F11	F12	F13	F14	F15
NPG306	ϕ50	ϕ9.8	ϕ9	ϕ5.1	M6	3.8	28	14	50	ϕ6.6	ϕ5.5	ϕ4	8	—	—
NPG308	Φ70	ϕ12	ϕ11	ϕ6.8	M8	3.8	31	14	70	Φ9	ϕ6	ϕ5	12	Φ4	5
NPG310	ϕ90	ϕ12	ϕ11	ϕ6.8	M8	3.8	36	14	90	ϕ9	ϕ6	ϕ5	12	ϕ5	7

型式 Model	空圧供給部寸法　Dimensions of Air Supplying Part								スイッチ取付け部寸法 Dimensions of Switch Attaching Part リードスイッチ Reed Switch				
	P1	P2	P3	P4	P5 (NOK 規格)	P6	P7	P8	S1	S2	S3	S4	S5
NPG306	M5	M5	24.8	18	S6	ϕ4	8.3	1	6	3.2	11.2	3.6	6.1
NPG308	M5	M5	27.3	18	S6	ϕ4	8.3	1	6	3.2	14.7	3.6	9.6
NPG310	M5	M5	36.4	24	S8	ϕ5	10.3	1	6	3.2	12.7	3.6	7.6

ROBOT ACCESSORY

2爪平行シールドグリッパ
2-jaw Parallel Sealed Gripper
NPL series

密封構造の防塵・防水仕様
Sealed structure, dustproof and waterproof



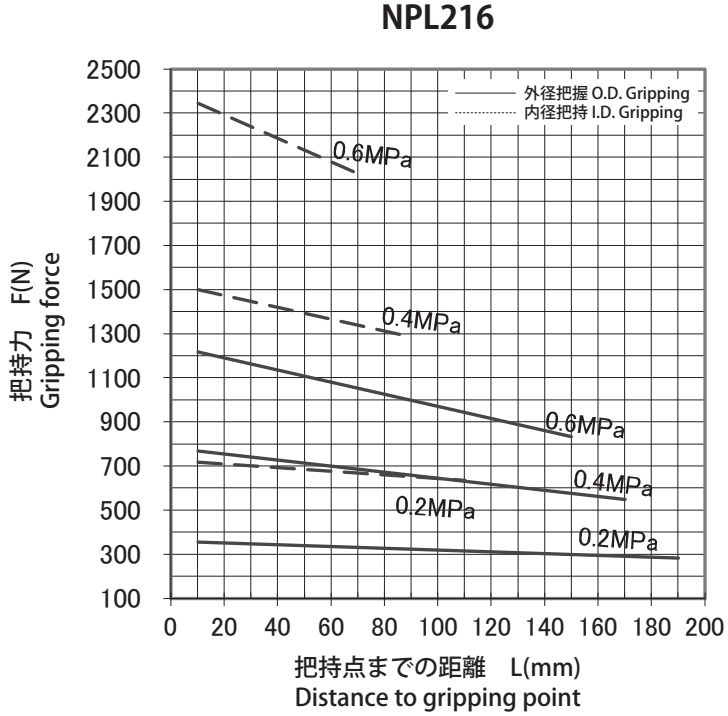
●切削水や粉塵等がかかる、厳しい環境下で使用可能（IP67）
Ideal for harsh environments such as cutting fluid and dust (IP67)
●高い内径把持力により、重量ワークの搬送が可能
Suitable for heavy work piece by high inner gripping force
●エアパージなしで防塵・防水を実現
Dustproof and waterproof without air purge

■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 (cm³/往復) Amount of Air Consumption (cm³/Round Trip)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)
		測定距離 Measurement Distance L (mm)	外径把持 O. D. Gripping (N)	内径把持 I. D. Gripping (N)					
NPL216	37	60	1080	2080	±0.008	2.5	163.8	0.2～0.6	5～60

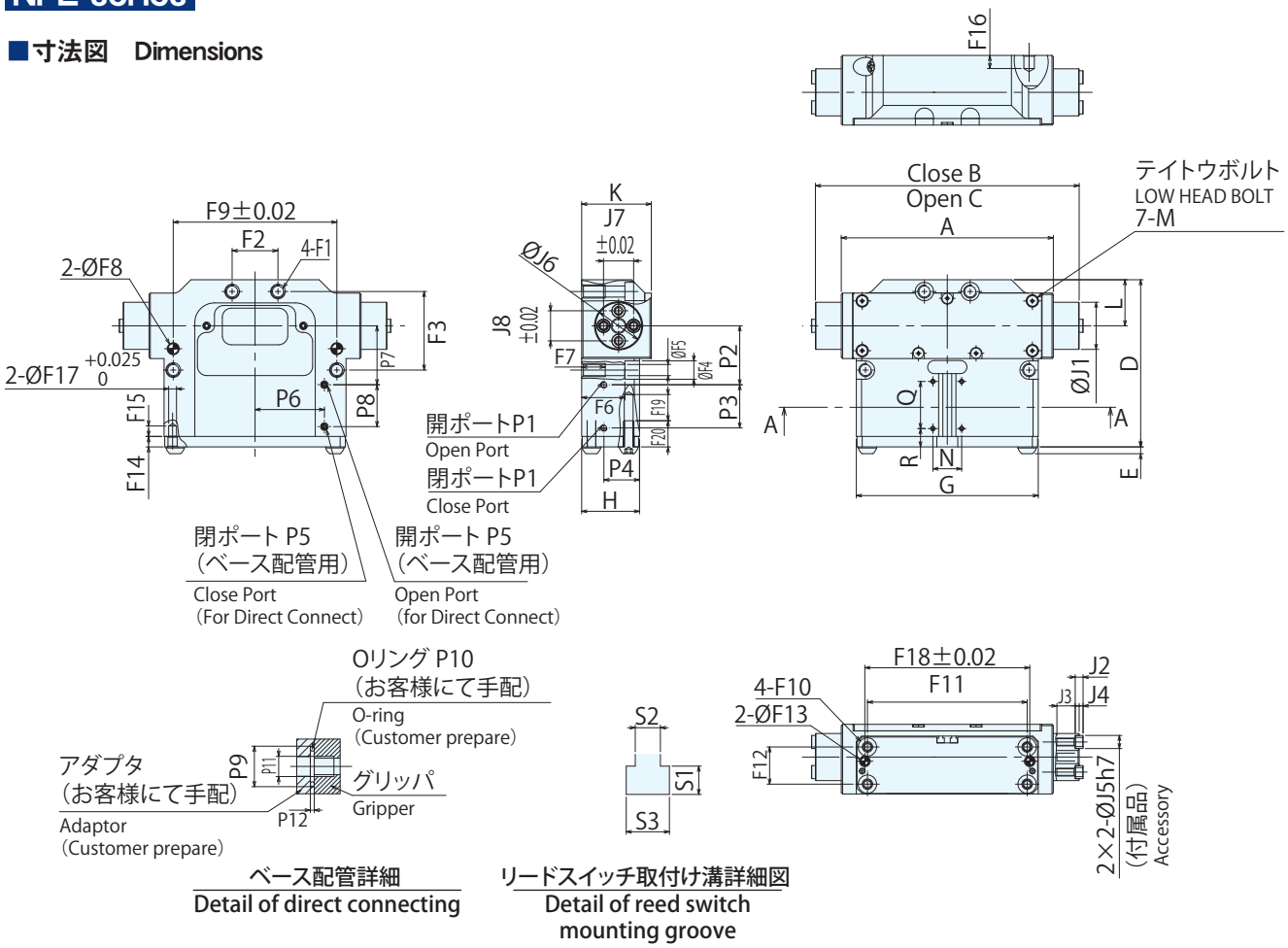
(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

把持力曲線　Gripping force diagram



NPL series

■寸法図　Dimensions



ベース配管詳細
Detail of direct connecting

リードスイッチ取付け溝詳細図
Detail of reed switch mounting groove

■寸法表　Dimensions

型式 Model	外形寸法 Outline Dimensions													ジョー取付け部寸法 Dimensions of Jaw Mounting							
	A	B	C	D	E	G	H	K	L	M	N	Q	R	J1	J2	J3	J4	J5 (h7)	J6	J6 (±0.02)	J7 (±0.02)
NPL216	162	164.2	201.5	127.7	5.2	139	44.2	53.2	35.2	M4	22	36	14	φ36	6	14	3	φ10	φ36	23	23

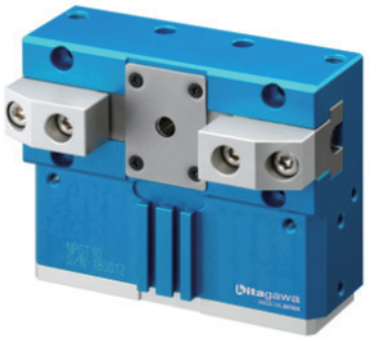
型式 Model	本体固定部寸法 Dimensions of Body Fixed Part																		
	F1	F2	F3	F4	F5	F6	F7	F8	F9 (±0.02)	F10	F11	F12	F13	F14	F15	F16	F17 径(+0.025 0)	F18 (±0.02)	F19	F20
NPL216	M10	35	60	φ14	φ8.5	33	18	φ8	125	M8	122	28.4	φ6	8	8	10	φ6	126	20	20

型式 Model	空圧供給部寸法 Dimensions of Air Supplying Part												スイッチ取付け部寸法 Dimensions of Switch Attaching Part リードスイッチ Reed Switch		
	P1	P2	P3	P4	P5	P6	P7	P8	P9	P10 (NOK 規格)	P11	P12	S1	S2	S3
NPL216	M5	45	33	27.2	M5	53	45	32	φ30.9	S8	φ15.45	3	3.6	3.2	5.5

ROBOT ACCESSORY

薄型2爪平行グリッパ
2-jaw Parallel Thin Gripper
NPGT series

2爪平行グリッパの薄型モデル
Thin type for 2-jaw parallel gripper



- ●薄型ボデーにより、自由度の高いシステム設計が可能
  The thin body enables flexible system design
- ●汎用モデルより高い繰り返し精度を実現
  Achieved higher repeatability than Standard models
- ●同等ストローク汎用モデルより約1.5倍高い把持力を実現
  NPGT achieves one and half times as much gripping force as similar stroke model

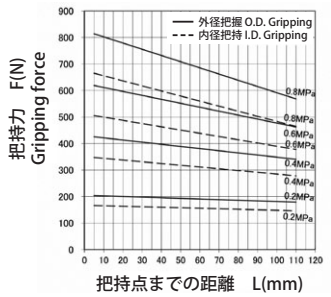
■仕様表　Specifications

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) 測定距離 Measurement Distance L (mm)	外径把持 O. D. Gripping (N)	内径把持 I. D. Gripping (N)	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 (℃)
NPGT08	16.6	10	600	500	±0.008	0.79	34	0.2～0.8	5～60
NPGT10	20.8	10	1000	860	±0.008	1.25	64	0.2～0.8	5～60
NPGT12	26.4	10	2000	1700	±0.008	2.45	152	0.2～0.8	5～60
NPGT16	32.6	10	2800	2650	±0.008	4.60	524	0.2～0.8	5～60

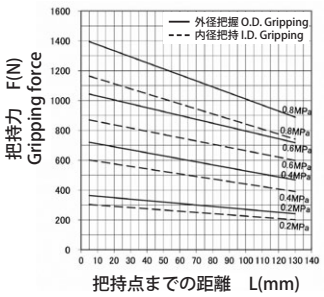
(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

把持力曲線　Gripping force diagram

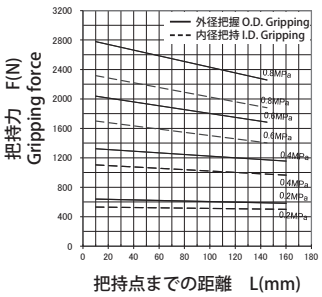
NPGT08



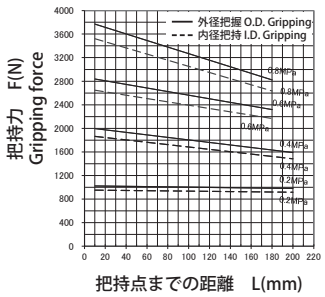
NPGT10



NPGT12

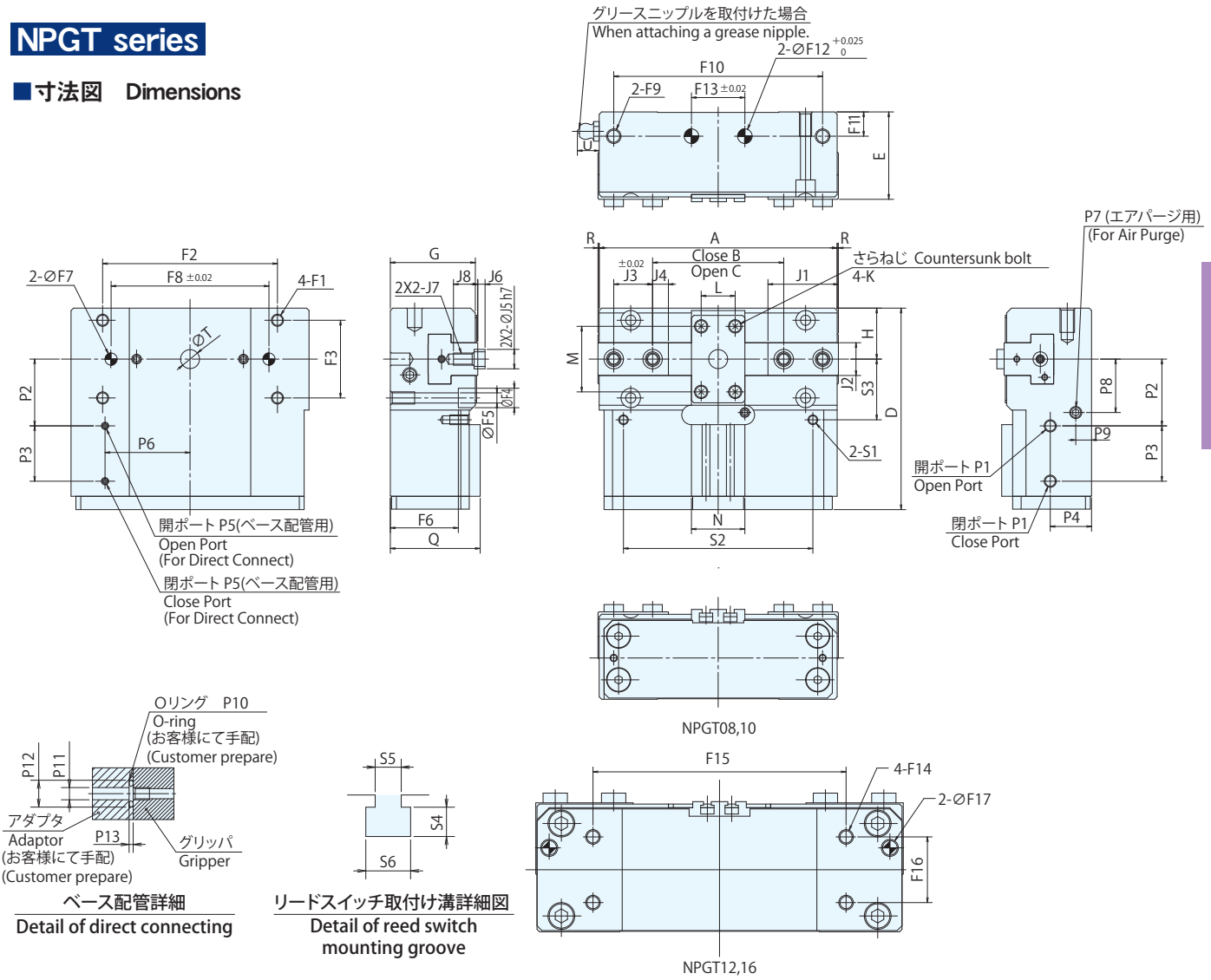


NPGT16



NPGT series

■寸法図　Dimensions



■寸法表　Dimensions

型式 Model	外形寸法　Outline Dimensions															ジョー取付け部寸法　Dimensions of Jaw Mounting							
	A	B	C	D	E	G	H	K	L	M	N	Q	R	T	U	J1	J2	J3	J4	J5 (h7)	J6	J7	J8
NPGT08	98	37.2	54	83	36	35	21	M2.5	14	27	22	37	0.5	—	9	29	13.5	16	6.5	8	3	M5	10
NPGT10	120	46.4	67.2	95.5	41	40	25	M3	24	32	22	42	0.2	ϕ7.8	9	32.5	18.5	20	6	10	4	M6	12
NPGT12	150	60.4	87	116	53	52.5	30	M3	32	40	22	53.5	0.5	ϕ11	9	39.5	21	24	8	10	4	M6	15
NPGT16	190	76.4	109	139	64	63.5	36	M3	40	50	22	64.5	0.5	ϕ13.9	9	53	28.5	32	12	14	4	M10	20

型式 Model	本体固定部寸法　Dimensions of Body Fixed Part																						
	F1		F2	F3	F4	F5	F6	F7		F8	F9		F10	F11	F12		F13	F14		F15	F16	F17	
	径 Diameter	深さ Depth						径 (+0.025) 0	深さ Depth	(±0.02)	径 Diameter	深さ Depth			径 (+0.025) 0	深さ Depth	(±0.02)	径 Diameter	深さ Depth			径 (+0.025) 0	深さ Depth
NPGT08	M5	10	72	32	ϕ8	ϕ4.2	28	ϕ5	8	65	M6	12	86	10	ϕ6	8	22	—	—	—	—	—	—
NPGT10	M6	12	86	38	ϕ9.5	ϕ5.2	32	ϕ6	10	80	M8	12	106	10	ϕ8	10	32	—	—	—	—	—	—
NPGT12	M8	12	110	45	ϕ11	ϕ6.6	43.5	ϕ8	11	100	M10	15	130	16.5	ϕ10	12	40	M6	10.5	104	27	ϕ6	20.5
NPGT16	M10	17	140	55	ϕ14	ϕ8.5	53	ϕ10	12	130	M12	20	165	19	ϕ12	14	50	M8	13	130	30	ϕ10	27

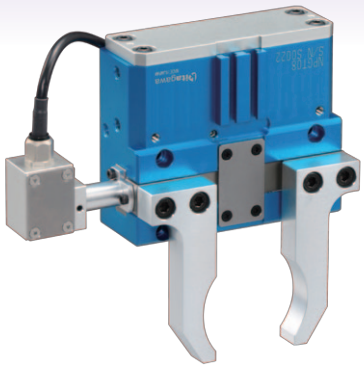
型式 Model	空圧供給部寸法　Dimensions of Air Supplying Part													スイッチ取付け部寸法　Dimensions of Switch Attaching Part					
	P1	P2	P3	P4	P5	P6	P7	P8	P9	P10 (NOK 規格)	P11	P12	P13	近接スイッチ Proximity Switch			リードスイッチ Reed Switch		
														S1	S2	S3	S4	S5	S6
NPGT08	M5	27.5	22.8	17	M3	35	M5	22	6.5	S4	ϕ3	ϕ6.6	1	M4	78	25	3.6	3.2	5.5
NPGT10	M5	32.5	25.8	19.5	M3	45	M5	26.5	8	S4	ϕ3	ϕ6.6	1	M5	96	30	3.6	3.2	5.5
NPGT12	M5	38.5	30.8	25.5	M5	58	M5	31.5	10.5	S8	ϕ5	ϕ10.3	1	M5	120	35	3.6	3.2	5.5
NPGT16	M5	46.5	34.3	31.5	M5	75	M5	38	11.5	S8	ϕ5	ϕ10.3	1	M5	160	45	3.6	3.2	5.5

ROBOT ACCESSORY

測長グリッパ
Gripper with length measurement function

スケール内蔵タイプでワーク把持部の測定が可能に
Possible to measure gripping length with a built-in scale

●繰り返し測定精度 ±2μm（社内テスト結果）
※諸条件により異なります
Measurement repeatability: ±2μm (in-house testing results)* Varies depending on various conditions
●搬送と同時に寸法測定が可能
Dimensions can be measured at the same time as transportation

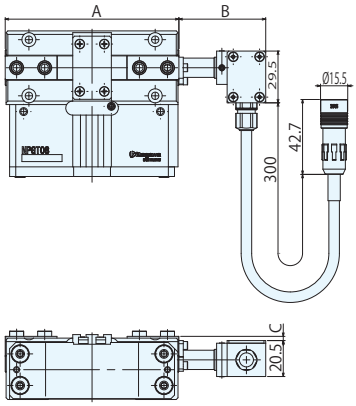


ROBOT ACCESSORY

NPGT_S series

薄型2爪平行グリッパ　スケール仕様
2-jaw Parallel Thin Gripper with measuring function

※下記に記載のない仕様と本体寸法は NPGT シリーズと同等です。
Specifcations and dimensions not listed below are equivalent to NPGT series.



型式 Model	外形寸法　Outline Dimensions		
	A	B	C
NPGT08S	99	50	2.4
NPGT10S	120.4	51.7	3.8
NPGT12S	151	53	10
NPGT16S	191	49	16.5

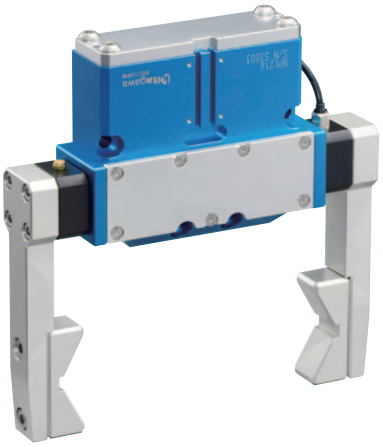
NPGT_Sシリーズの動画を公開中　日本語　English

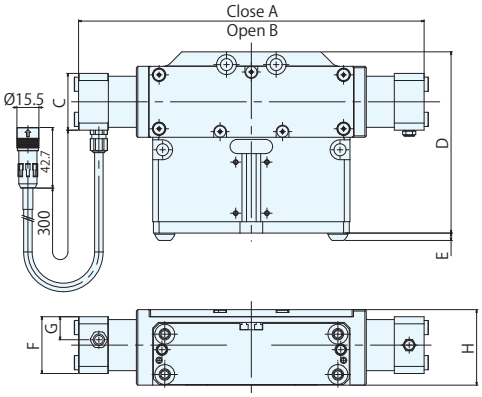
ROBOT ACCESSORY

NPL_S series

2爪平行シールドグリッパ　スケール仕様
2-jaw Parallel Sealed Gripper with measuring function

※下記に記載のない仕様と本体寸法は NPL シリーズと同等です。
Specifcations and dimensions not listed below are equivalent to NPL series.





型式 Model	外形寸法　Outline Dimensions								仕様　Specifications
	A	B	C	D	E	F	G	H	本体質量 Mass of products (kg)
NPL216S	206.2	243.5	40	127.7	5.2	40	16.2	53.2	2.9

※保護等級 IP67 で使用するためには、グリッパに換気用の追加ホースを接続してください。
接続しない場合の保護等級は IP54 に低下します。
For use at protective class IP67, connect an additional hose for ventilation to the gripper.
If it is not connected, the protective class is lowered to IP54.

NTS3_S series

3爪並行グリッパ スケール仕様
3-jaw Parallel Gripper with measuring function



●繰り返し測定精度 ±2μm (社内テスト結果)
※諸条件により異なります。
Measurement repeatability: ±2μm (in-house testing result)
*Varies depending on various conditions
●スケール内蔵タイプでワーク3点把持による直径寸法 (外径／内径) の測定が可能
With a built-in scale, it enables diameter measurement (external/internal diameter) through three-point gripping of the workpiece.
●高把握力で重量ワークも安定した把持が可能
High gripping force for stable gripping of heavy work piece
●高剛性ボディー採用により把握精度向上を実現
Improved gripping accuracy due to highly rigid body

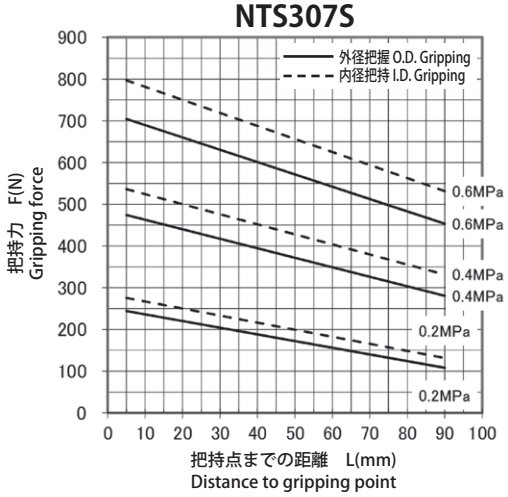
■仕様表 Specifications

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) 測定距離 Measurement Distance L (mm)	外径把持 O. D. Gripping (N)	内径把持 I. D. Gripping (N)	繰り返し精度 (注2) Repeatability (Note2) (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 (℃)
NTS307S	12	20	660	750	±0.002	0.71	22.8	0.2～0.6	5～60
NTS309S	16	20	1010	1010	±0.002	1.20	47.5	0.2～0.6	5～60
NTS311S	20	20	1810	1810	±0.002	1.96	106.1	0.2～0.6	5～60

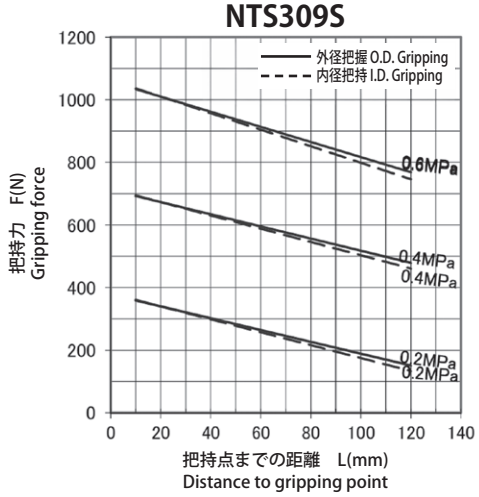
(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。 (Note 1) Value at supply air pressure 0.6 MPa.
(注2) 供給空圧力0.2MPaでの値です。 (Note 2) Value at supply air pressure 0.2 MPa.

把持力曲線 Gripping force diagram

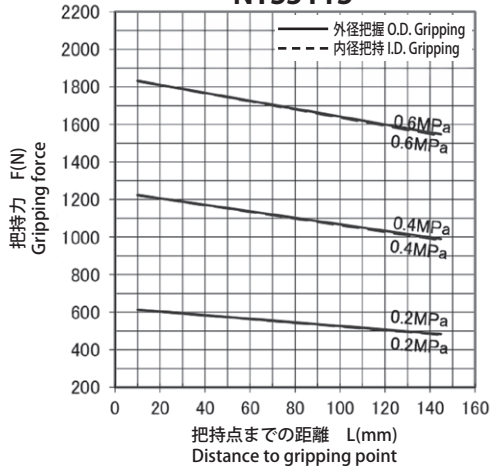
NTS307S



NTS309S

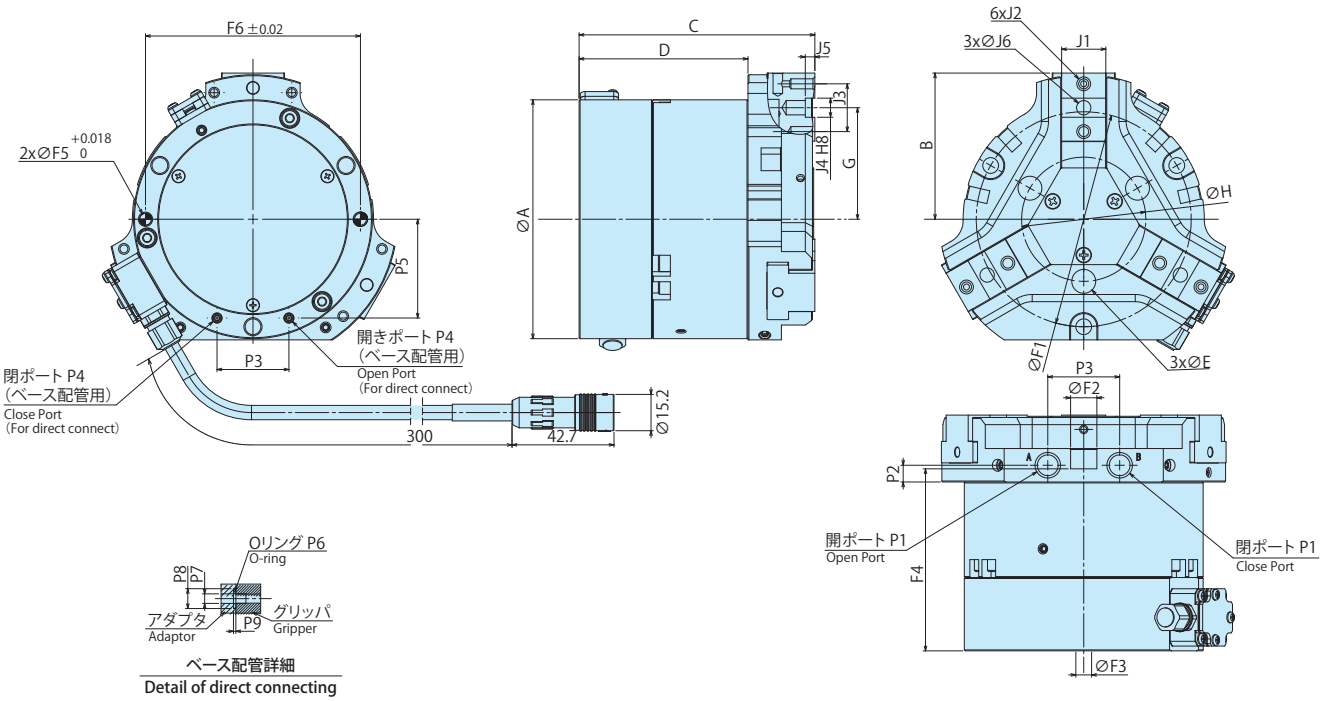


NTS311S



NTS3 series

■寸法図　Dimensions



■寸法表　Dimensions

型式 Model	外形寸法 Outline Dimensions									ジョー取付け部寸法 Dimensions of Jaw Mounting							
	A	B	C	D	E		G		H	J1	J2		J3	J4	J5	J6	
					径 Diameter	深さ Depth	MAX	MIN			径 Diameter	深さ Depth				径 Diameter	深さ Depth
NTS307S	ϕ65	41.1	76.7	55.6	ϕ6	15	30.6	24.6	ϕ35.2	11	M4	6	13	5H8	3	ϕ4H8	5
NTS309S	ϕ80	49.7	86.4	60.9	ϕ6	15	38.2	30.2	ϕ42	13.5	M4	7	16	6H8	3.5	ϕ5H8	6
NTS311S	ϕ100	61.2	98.7	70.7	ϕ10	17	46.7	36.7	ϕ52	18.5	M5	8	20	8H8	4	ϕ6H8	8

型式 Model	本体固定部寸法 Dimensions of Body Fixed Part						
	F1	F2	F3	F4	F5		F6
					径 Diameter	深さ Depth	
NTS307S	ϕ56	ϕ9.5	ϕ5.5	60.2	ϕ4	6	56±0.02
NTS309S	ϕ70	ϕ11	ϕ6.6	66.4	ϕ5	10	70±0.02
NTS311S	ϕ90	ϕ11	ϕ6.6	76.2	ϕ5	10	90±0.02

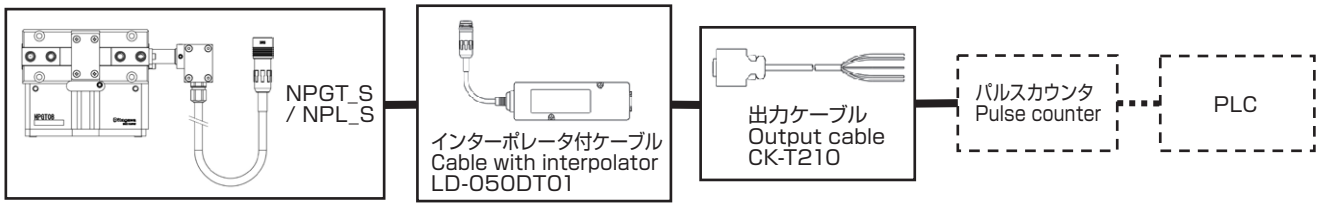
型式 Model	空圧供給部寸法 Dimensions of Air Supplying Part								
	P1	P2	P3	P4	P5	P6 (NOK)	P7	P8	P9
NTS307S	M5	6.1	19.15	M3	26.3	S4	ϕ3	ϕ6.6	1
NTS309S	G1/8	8.65	23.3	M3	31.95	S4	ϕ3	ϕ6.6	1
NTS311S	G1/8	7	30.1	M4	41.35	S6	ϕ4	ϕ8.3	1

ROBOT ACCESSORY

測長グリッパ　接続手段
Connection method of Gripper with length measurement function

①PLCへ直接接続　Direct connection to PLC

	部品名称　Part name	型式　Model	備考　Remarks
ラインドライバ出力 Line driver output	測長グリッパ Measuring gripper	NPGT_S / NPL_S	
	インターポレータ付ケーブル Cable with interpolator	LD-050DT01	5m
	出力ケーブル Output cable	CK-T210	7m



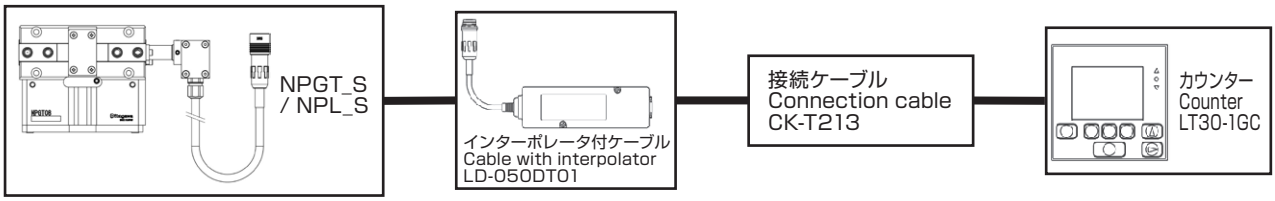
※点線部の機器については、お客様にて御手配ください。
Please prepare the equipment yourself in the dotted line.

※PLCや専門知識が不要で機能が豊富な測長判定システムも準備しています。本カタログのP.50からをご参照ください。
Feature-rich Measurement Judgement Systems that require no PLC or specialist knowledge are also available. Please refer to page 50 of this catalogue.

②カウンタユニットを使用した接続　Connection with counter unit

	部品名称　Part name	型式　Model	備考　Remarks
ラインドライバ出力 カウンタ仕様 Line driver output -counter function	測長グリッパ Measuring gripper	NPGT_S / NPL_S	
	インターポレータ付ケーブル Cable with interpolator	LD-050DT01	5m
	接続ケーブル Connection cable	CK-T213	1m
	カウンタユニット Counter unit	LT30-1GC	

※RS232C出力ケーブルを介してPLCへ接続可能です。Connectable to PLC via RS232C output cable.



※出力ケーブルは、最大25mまで延長可能です。但し、7m以上必要な場合、お客様にてご準備願います。
The output cable can be extended up to 25m, however, if you need the cable longer than 7m, please prepare it by yourself.

※使用中に水がかかる場合は当社へご相談ください。
If water splashes during use, please consult us.

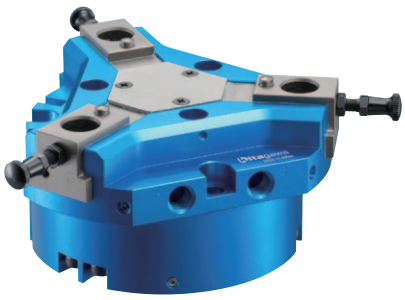
※NPGTとNPLの測長仕様をご希望の場合は、当社へご相談ください。
If NPGT and NPL with measuring functions is needed, please consult us

※詳細情報は取扱説明書をご参照ください。
For more information, please refer to the instruction manual.

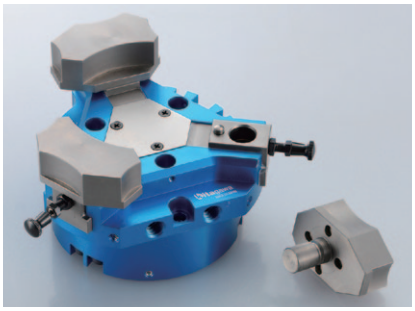
ROBOT ACCESSORY

クイックジョーチェンジグリッパ
Quick Jaw Change Gripper
NTS_Q series

迅速なジョー交換を実現
Quick jaw exchange is achieved



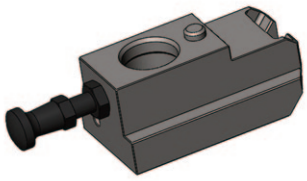
●工具レスで迅速なジョー交換が可能
Possible to exchange jaw rapidly without any tools
●1種のジョーで複数種の把持面の設定が可能となり、ジョー兼用性向上
Possible to set more than one kind of grip face per one set of jaw and improving multi-usage of jaws
●NTS309, NTS311本体の流用が可能
（マスタージョーのみ交換）
Possible to divert NTS309, NTS311 gripper body
(Exchange master jaw only)



（オプション）
※グリッパ本体はNTS3 seriesを使用
(Option)
※Possible to divert NTS3 series gripper body.

●クイックマスタジョー／NTS-QM309,311
Quick Master Jaw／NTS-QM309,311

※NTS309,311 で使用可能
For NTS309,311

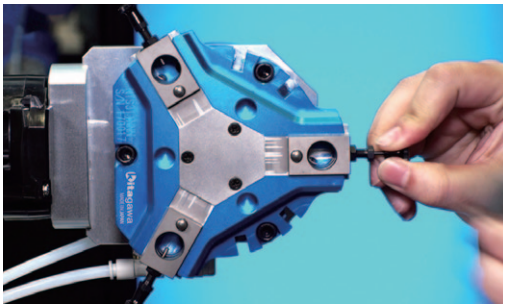


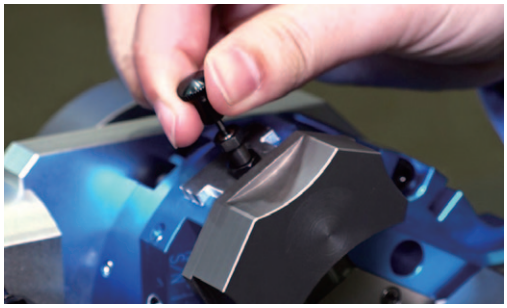
日本語動画　English video

【交換手順】【Exchanging procedure】

1. マスタジョー後端のノブを引く
2. ジョーをマスタジョー穴に挿入
位相決めピンをはめ込み位相を固定
3. ノブを放し、ジョーが固定されたことを確認

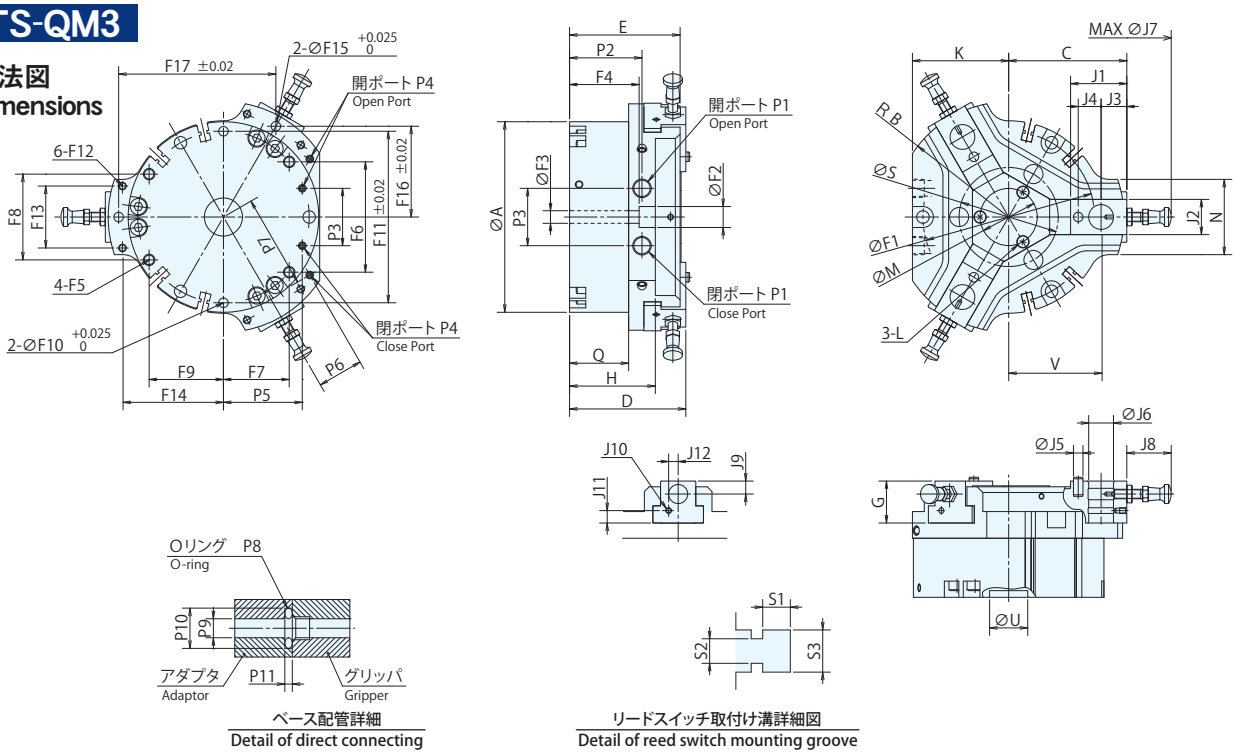
1. Pull the knob of the master jaw end
2. Insert the jaw to the master jaw hole
Fit the direction pin in and fix the jaw direction
3. Release the knob and confirm the jaw has been fixed





NTS-QM3

■寸法図 Dimensions



■寸法表 Dimensions

型式 Model	外形寸法 Outline Dimensions																	
	A	B	C	D	E	G	H	K	L	M	N	Q	S	T 径 Diameter	T 深さ Depth	U 径 Diameter	U 深さ Depth	V MAX	V MIN
NTS-QM309	ϕ80	49	51	50.5	49.5	18	41.4	42.5	M3	ϕ26	33.5	25	ϕ42	ϕ6	15	ϕ20	3.5	39	31
NTS-QM311	ϕ100	60.5	62	61	58	22	45	50.5	M3	ϕ30	39.5	31	ϕ52	ϕ10	17	ϕ20	3.5	48.5	38.5

型式 Model	ジョー取付け部寸法 Dimensions of Jaw Mounting												
	J1	J2	J3	J4	J5 径 Diameter	J5 高さ Height	J6	J7 MAX	J8 MAX	J8 MIN	J9	J10 径 Diameter	J10 深さ Depth	J11	J12
NTS-QM309	24.5	13.5	12	9	ϕ4	2	10	ϕ158.6	28.3	23.3	6.8	—	—	—	—
NTS-QM311	29.5	18.5	13.5	12	ϕ5	2	13	ϕ181.6	28.3	23.3	6.8	M3	3.5	6.5	5

型式 Model	本体固定部寸法 Dimensions of Body Fixed Part																		
	F1	F2	F3	F4	F5 径 Diameter	F5 深さ Depth	F6	F7	F8	F9	F10 径 Diameter	F10 深さ Depth	F11	F12 径 Diameter	F12 深さ Depth	F13	F14	F15 径 Diameter	F15 深さ Depth	F16	F17
NTS-QM309	ϕ70	ϕ11	ϕ6.6	30.5	M6	11	45	26.8	35	30.3	ϕ5	10	70	M4	7	26.5	43	ϕ5	5	38.538	66.75
NTS-QM311	ϕ90	ϕ11	ϕ6.6	36.5	M6	9	57.9	34.5	45	39	ϕ5	10	90	M7	7	32.5	53	ϕ5	5	47.631	82.5

型式 Model	空圧供給部寸法 Dimensions of Air Supplying Part											スイッチ取付け部寸法 Dimensions of Switch Attaching Part リードスイッチ Reed Switch		
	P1	P2	P3	P4	P5	P6	P7	P8 (NOK 規格)	P9	P10	P11	S1	S2	S3
NTS-QM309	G1/8	33.65	23.3	M3	31.95	21	39	S4	ϕ3	ϕ6.6	1	3.6	3.2	5.5
NTS-QM311	G1/8	38	30.1	M4	41.35	24	49	S6	ϕ4	ϕ8.3	1	3.6	3.2	5.5

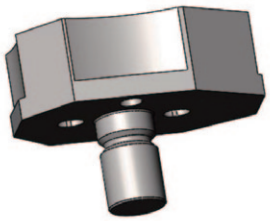
■仕様表 Specifications

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) 測定距離 Measurement Distance L (mm)	外径把持 O. D. Gripping (N)	内径把持 I. D. Gripping (N)	繰り返し精度 (参考値) Repeatability (Reference only) (mm)	本体質量 Mass of products (kg)	流体消費量 (cm³/往復) Amount of Air Consumption (cm³/Round Trip)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	許容ジョー質量(g)1個 Allowable jaw mass (g) per pc. ロボット加速度 Acceleration of robot 3m/s²	6m/s²	10m/s²	周囲温度 Operating Temperature (℃)
NTS-QM309	16	20	1010	1120	±0.02	0.70	50.2	0.2～0.8	240	210	150	5～60
NTS-QM311	20	20	1810	1930	±0.02	1.29	112	0.2～0.8	240	210	150	5～60

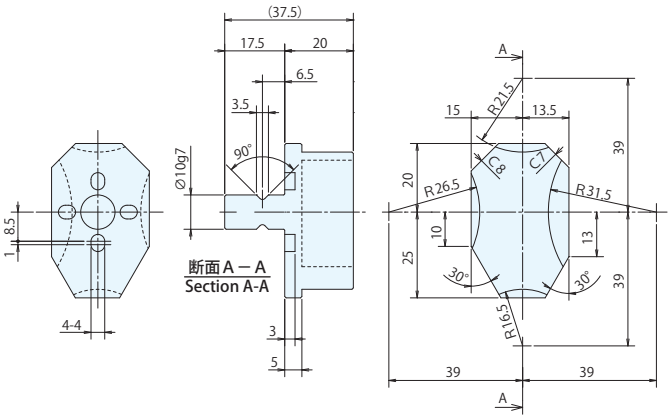
(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

●クイックハードジョー／NTS-HJ309,311
Quick Hard Jaw／NTS-HJ309,311

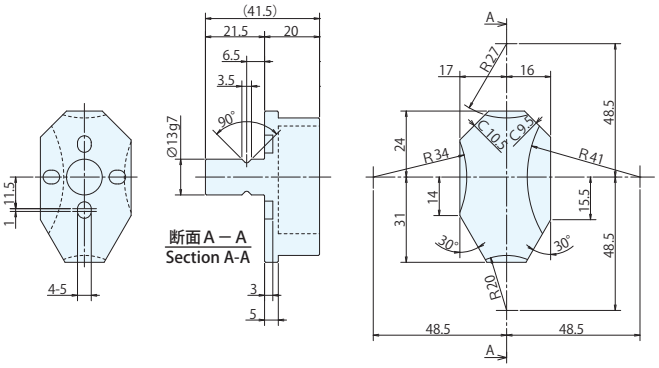
※NTS-QM309,311 で使用可能
For NTS-QM309,311
ジョー1個で複数種の把持径を兼用
Possible to set more than one kind of grip face by one set of jaws



■NTS-HJ309 寸法図　Dimensions

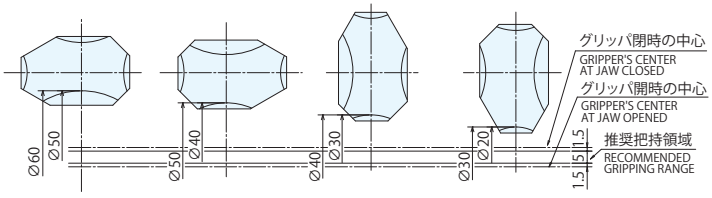


■NTS-HJ311 寸法図　Dimensions

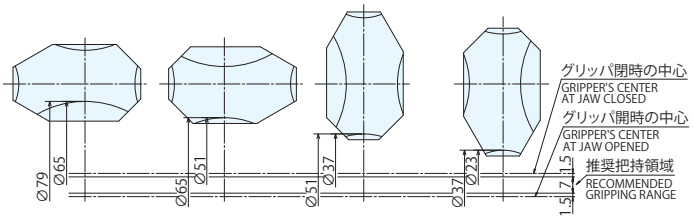


※NTS-HJを取り付けた場合の把持範囲　GRIPPING RANGE OF NTS-HJ

NTS-HJ309（φ20～φ60）



NTS-HJ311（φ23～φ79）

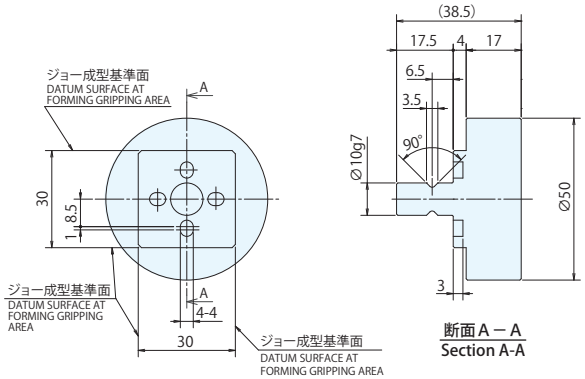


●クイックソフトジョー／NTS-SJ309、311
Quick Soft Jaw／NTS-SJ309、311

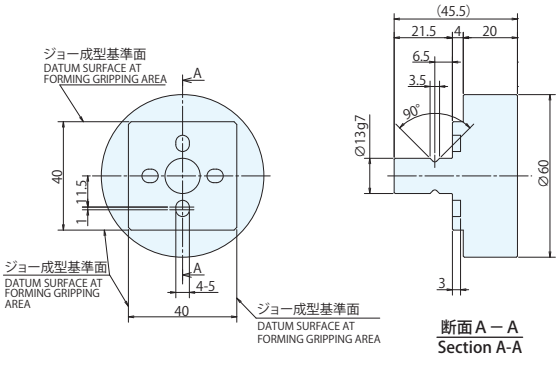
※NTS-QM309,311 で使用可能
For NTS-QM309,311
4 箇所を任意の寸法で成形可能
Possible to mold 4 gripping parts of soft jaw with any dimensions.



■NTS-SJ309 寸法図　Dimensions



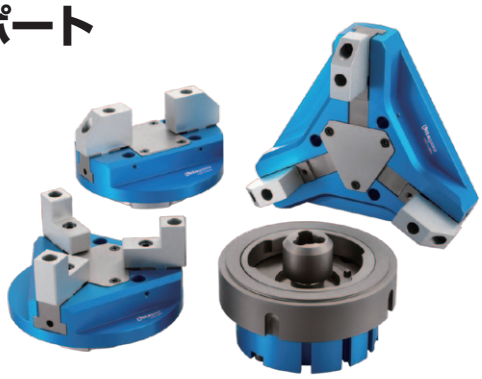
■NTS-SJ311 寸法図　Dimensions

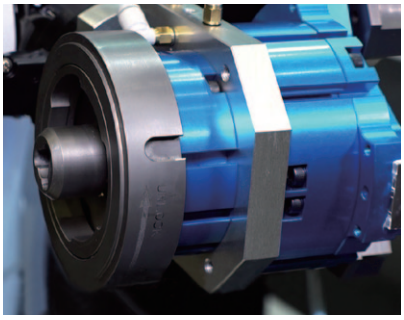


ROBOT ACCESSORY

クイックプレートチェンジグリッパ（ロングストローク）
Quick Plate Change Gripper (Long stroke)
QGB(L) series

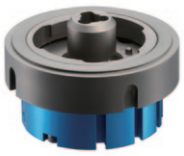
多品種少量生産でのロボット活用をサポート
Suitable for robot application of high-mix low volume production





●段取替えの際に迅速なプレート交換が可能
Rapid plate exchange can be done at the time of changeover.
●新規ワーク立上げ時間の短縮
Starting up time reduced for new workpiece
●マニュアル交換で、誰でも簡単にプレート交換が可能
Manual exchange makes anyone to exchange the plate easily.
●リードスイッチ取付溝を 6 箇所備え、プログラム上で使用するセンサを使い分けることで、煩わしいセンサ交換不要
There are six reed switch installation grooves for plural sensors to be properly used without exchanging

《ベース　Base unit》



《面盤　Face plate》



2爪、2-jaw

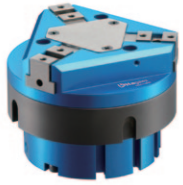


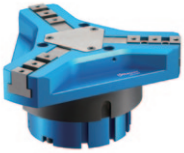
3爪、3-jaw



3 爪（大径用）
3-jaw (For large diameter)



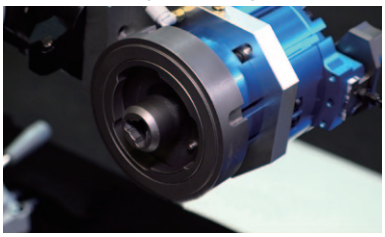




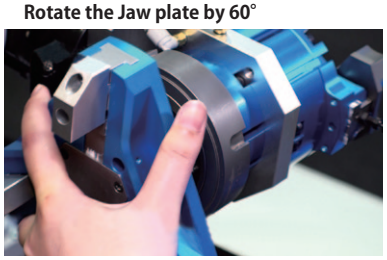
日本語動画　English video

【交換方法】【Exchange procedure】

1. 固定部ピストンに交換部を挿入
Insert the Jaw plate to the piston



2. 交換部を約60度回転させる
Rotate the Jaw plate by 60°

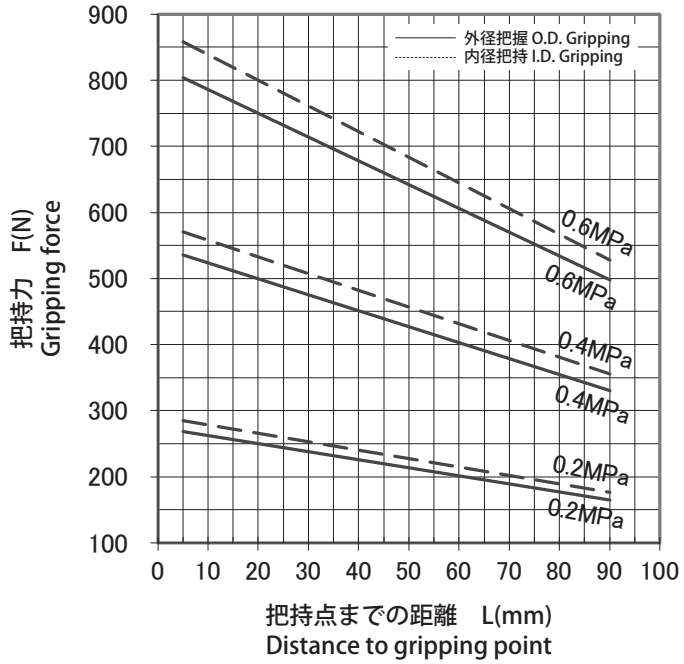


3. 固定部外周のロックナットを締付ける
Tighten the lock nut of the Base unit

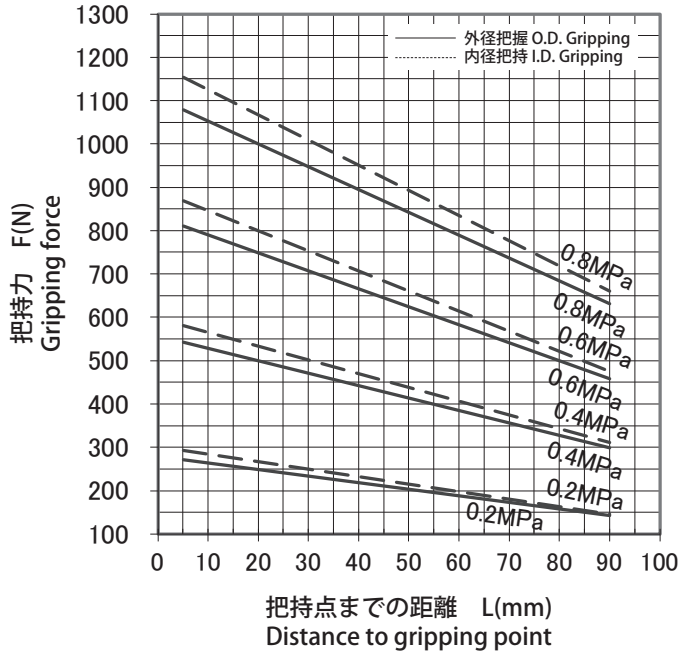


把持力曲線　Gripping force diagram

QG20608

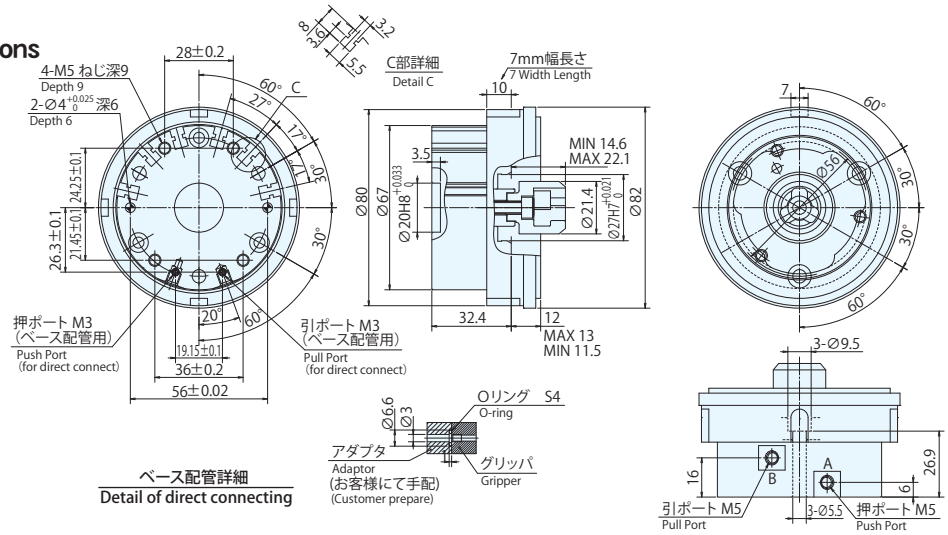


QG30608



QGB06

■寸法図　Dimensions



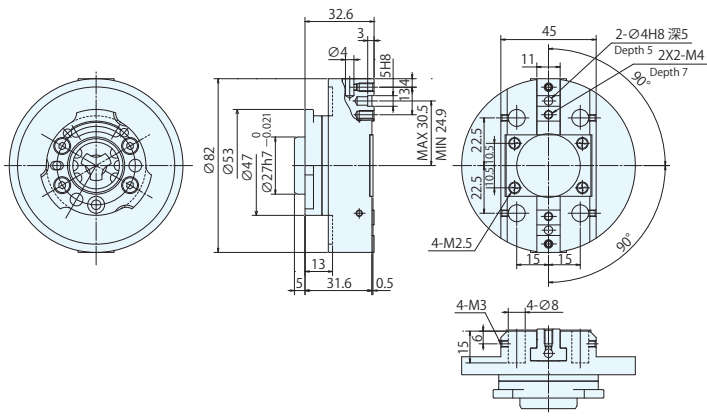
■仕様表　Specifications

項目 Item / 型式 Model	ピストンストローク Piston Stroke (mm)	ピストン推力 (注1) Piston Thrust (Note1) 引き側 Pull (N)	ピストン推力 (注1) Piston Thrust (Note1) 押し側 Push (N)	本体質量 Mass of products (kg)	流体消費量 (cm³/往復) Amount of Air Consumption (cm³/Reciprocating)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)	ロックナット締付けトルク Lock nut tightening torque (N・m)
QGB06	7.5	867	968	0.75	24.1	0.2～0.8	5～60	12

(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

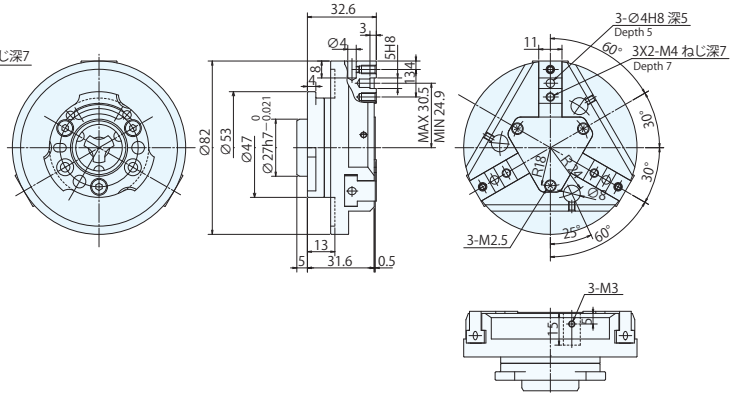
QG20608

■寸法図 Dimensions



QG30608

■寸法図 Dimensions



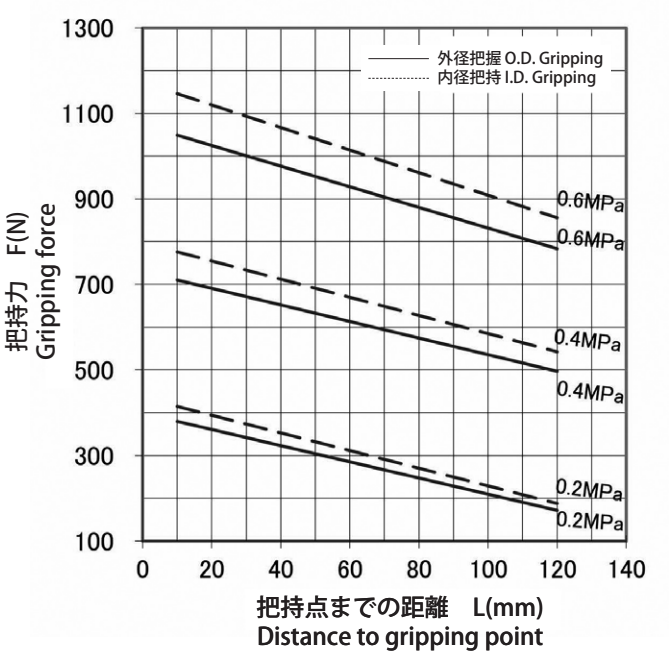
■仕様表　Specifications

項目 Item / 型式 Model	適合ベース型式 Base model	ジョーストローク直径 Jaw Stroke (diameter) (mm)	把持力 (注1) Gripping Force (Note1) 測定距離 Measurement Distance L (mm)	把持力 (注1) 外径把持 O. D. Gripping (N)	把持力 (注1) 内径把持 I. D. Gripping (N)	繰り返し精度 Repeatability (mm)	本体質量 Mass of products (kg)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)
QG20608	QGB06	11.2	20	750	800	±0.03	0.30	0.2～0.6	5～60
QG30608							0.33	0.2～0.8	

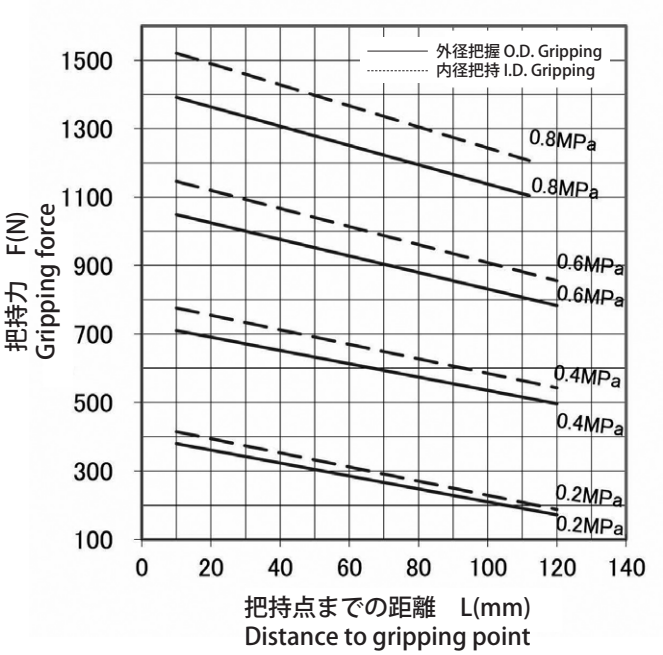
(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

把持力曲線　Gripping force diagram

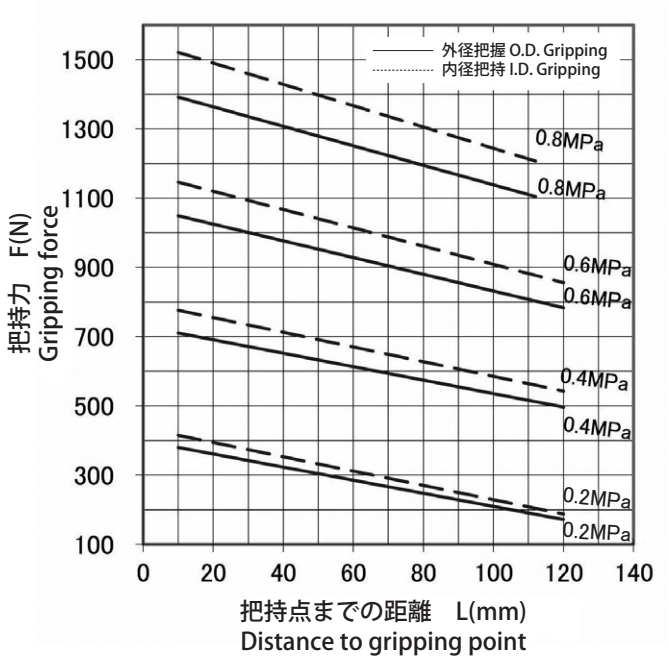
QG20810



QG30810

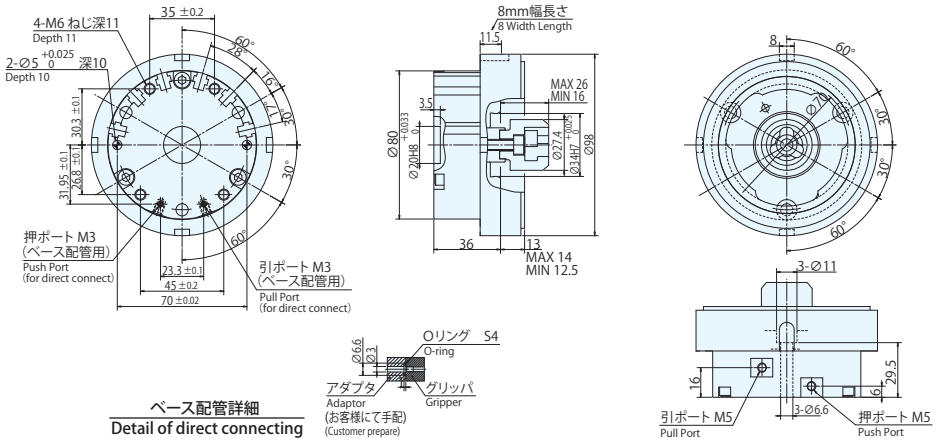


QG30815



QGB08

■寸法図　Dimensions



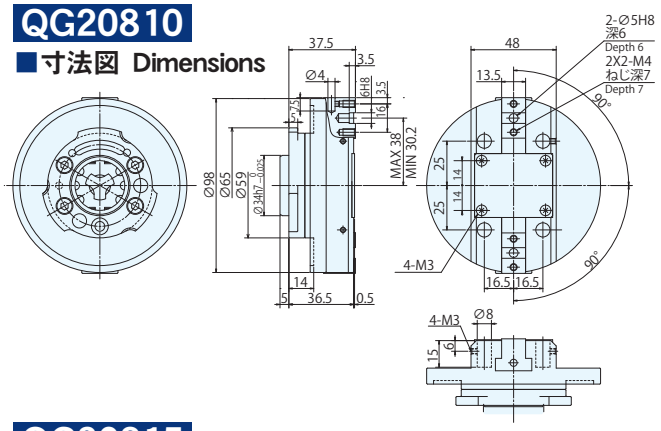
■仕様表　Specifications

項目 Item / 型式 Model	ピストンストローク Piston Stroke (mm)	ピストン推力 (注1) Piston Thrust (Note1) 引き側 Pull (N)	ピストン推力 (注1) Piston Thrust (Note1) 押し側 Push (N)	本体質量 Mass of products (kg)	流体消費量 (cm³/往復) Amount of Air Consumption (cm³/Reciprocating)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)	ロックナット締付けトルク Lock nut tightening torque (N・m)
QGB08	10	1353	1506	1.15	50.2	0.2～0.8	5～60	20

(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

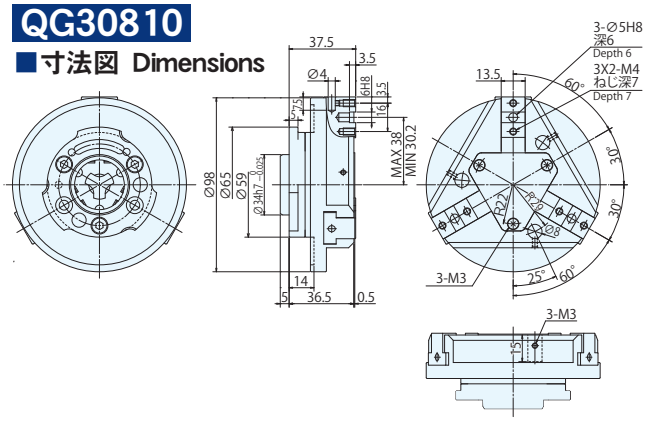
QG20810

■寸法図 Dimensions



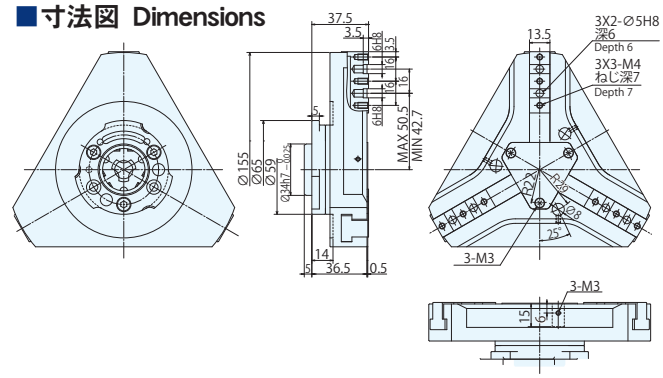
QG30810

■寸法図 Dimensions



QG30815

■寸法図 Dimensions



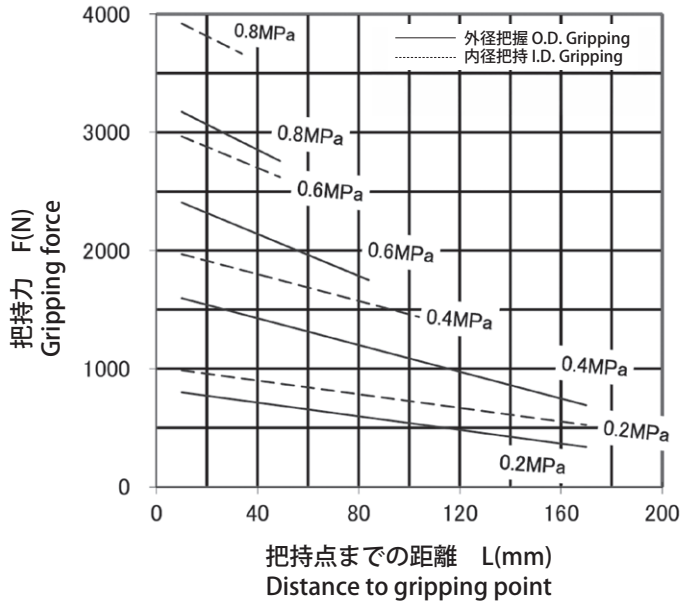
■仕様表　Specifications

項目 Item / 型式 Model	適合ベース型式 Base model	ジョーストローク直径 Jaw Stroke (diameter) (mm)	把持力 (注1) Gripping Force (Note1) 測定距離 Measurement Distance L (mm)	把持力 (注1) 外径把持 O. D. Gripping (N)	把持力 (注1) 内径把持 I. D. Gripping (N)	繰り返し精度 Repeatability (mm)	本体質量 Mass of products (kg)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)
QG20810	QGB08	15.6	20	1010	1120	±0.03	0.40	0.2～0.6	5～60
QG30810							0.55	0.2～0.8	
QG30815							0.9		

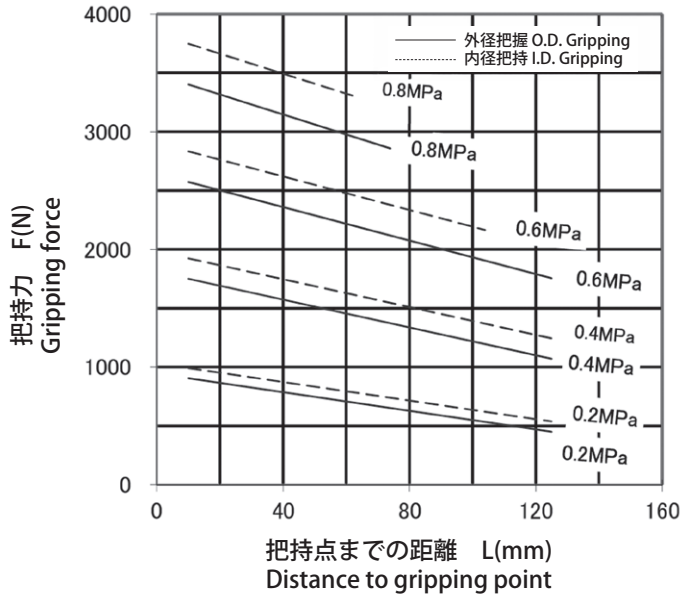
(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

把持力曲線　Gripping force diagram

QG21112

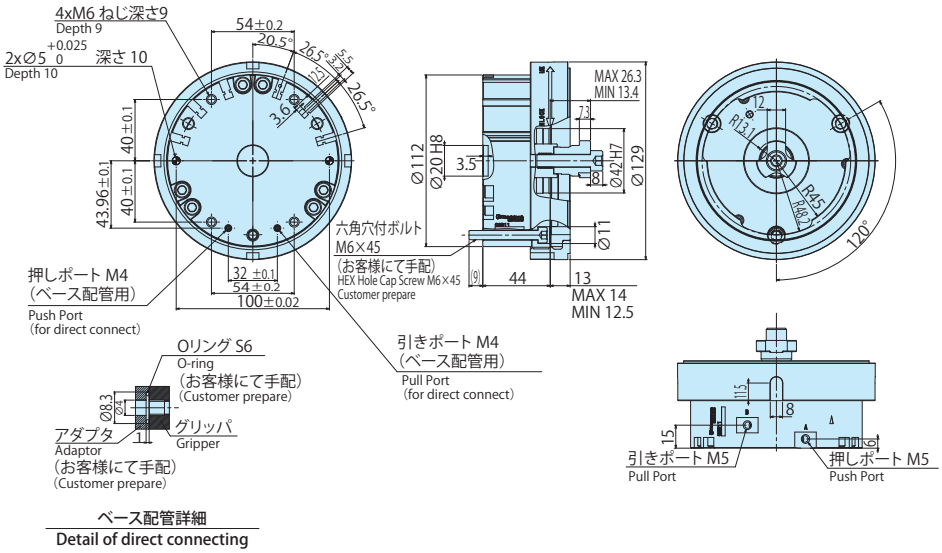


QG31112



QGB11

■寸法図　Dimensions



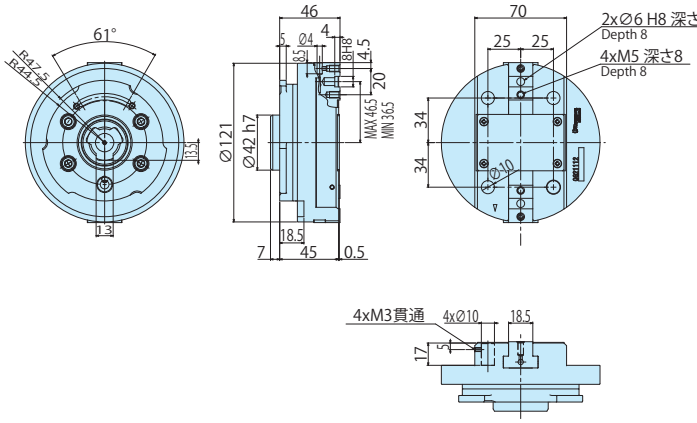
■仕様表　Specifications

型式 Model ＼ 項目 Item	ピストンストローク Piston Stroke (mm)	ピストン推力 (注1) Piston Thrust (Note1) 引き側 Pull (N)	ピストン推力 (注1) Piston Thrust (Note1) 押し側 Push (N)	本体質量 Mass of products (kg)	流体消費量 (cm³/往復) Amount of Air Consumption (cm³/Reciprocating)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)	ロックナット締付けトルク Lock nut tightening torque (N・m)
QGB11	12.9	3010	3240	2.33	134.7	0.2～0.8	5～60	28

(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

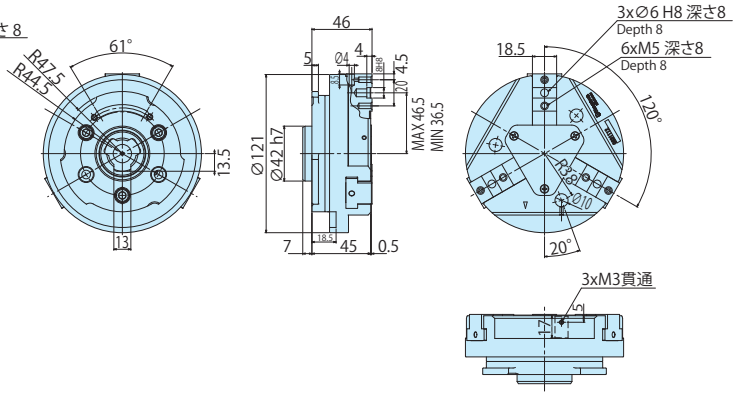
QG21112

■寸法図 Dimensions



QG31112

■寸法図 Dimensions



■仕様表　Specifications

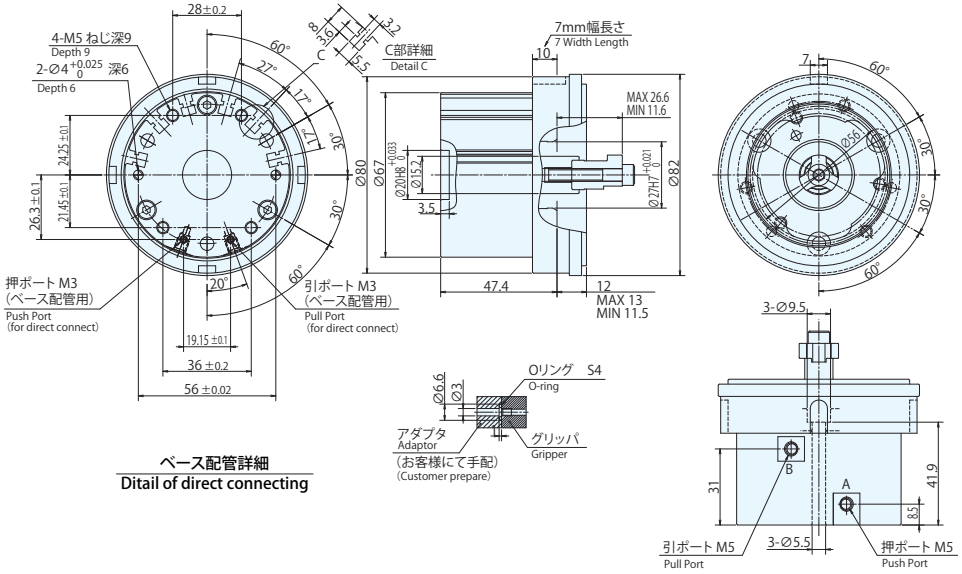
型式 Model ＼ 項目 Item	適合ベース型式 Base model	ジョーストローク直径 Jaw Stroke (diameter) (mm)	把持力 (注1) Gripping Force (Note1) 測定距離 Measurement Distance L (mm)	把持力 (注1) 外径把持 O. D. Gripping (N)	把持力 (注1) 内径把持 I. D. Gripping (N)	繰り返し精度 Repeatability (mm)	本体質量 Mass of products (kg)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)
QG20608	QGB11	20	20	2360	2620	±0.03	1.31	0.2　0.8	5～60
QG31112				2140	2700		1.20		

(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

QGB(L) series

QGBL06 ロングストロークモデル Long stroke model

■寸法図 Dimensions



ベース配管詳細
Ditail of direct connecting

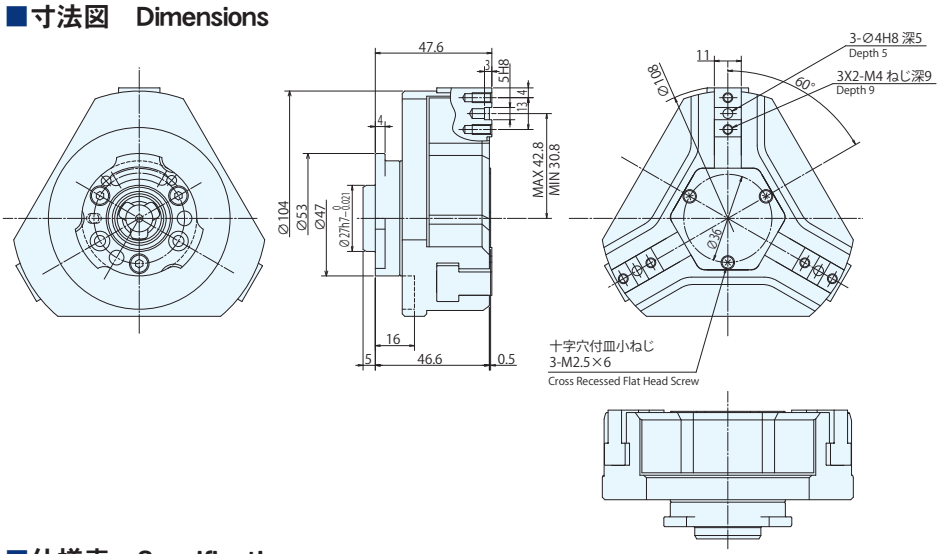
■仕様表 Specifications

項目 Item / 型式 Model	ピストンストローク Piston Stroke (mm)	ピストン推力 (注1) Piston Thrust (Note1) 引き側 Pull (N)	ピストン推力 (注1) Piston Thrust (Note1) 押し側 Push (N)	本体質量 Mass of products (kg)	流体消費量 (cm³/往復) Amount of Air Consumption (cm³/Reciprocating)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)	ロックナット締付けトルク Lock nut tightening torque (N・m)
QGBL06	15	867	968	0.85	52.6	0.2～0.8	5～60	12

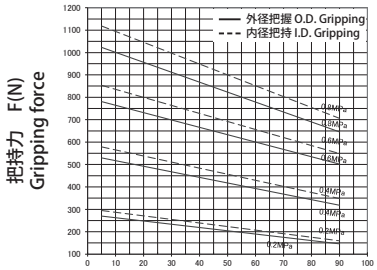
(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

QGL30610

■寸法図 Dimensions



把持力曲線 Gripping force diagram



■仕様表 Specifications

項目 Item / 型式 Model	適合ベース型式 Base model	ジョーストローク直径 Jaw Stroke (diameter) (mm)	把持力 (注1) Gripping Force (Note1) 測定距離 Measurement Distance L (mm)	把持力 (注1) 外径把持 O. D. Gripping (N)	把持力 (注1) 内径把持 I. D. Gripping (N)	繰り返し精度 (参考値) Repeatability (Reference only) (mm)	本体質量 Mass of products (kg)	使用空圧力 Working Air Pressure (MPa)	周囲温度 Operating Temperature (℃)
QGL30610	QGBL06	24	20	750	800	±0.03	0.64	0.2～0.8	5～60

(注1) 供給空圧力0.6MPaでの値です。
(Note1) Value at supply air pressure 0.6MPa

ROBOT ACCESSORY

スイッチ適合表
Switch Compatibility Table

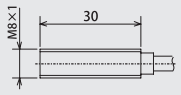
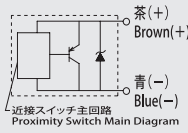
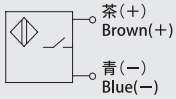
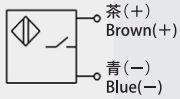
ジョー開閉を確認するためのスイッチです。

※近接スイッチの取付けには、近接スイッチブラケットが必要です。
※リードスイッチの取付けには、グリッパの外周にある取付溝をご使用ください。

Switches to confirm the jaws open-close

※Proximity switch brackets will be required to attach the proximity switches.
※Reed switches will be attached on the switch housing on the external body.

■近接スイッチ仕様　Proximity Switch Specifications

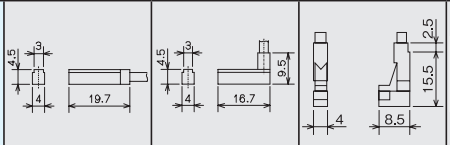
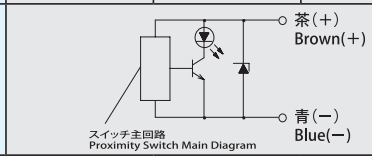
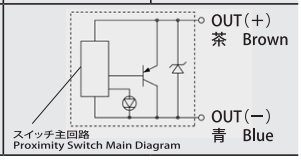
項目 Item	azbil (ヤマタケ) azbil (Yamatake)	ビーアンドプラス B&PLUS	バルーフ Balluff
型式 Model	FL7M-2J6HD-C	BR3-0801D-PU03	BES M08MG-GSC20B-BP02
動作形態 Operation Mode	N.O.（ノーマルオープン）	N.O.（ノーマルオープン）	N.O.（ノーマルオープン）
センサヘッド形状 Sensor Head Shape	M8×1	M8×1	M8×1
定格動作距離 Usable Sensing Distance	2.0mm	1.5mm	2.0mm
使用電圧 Operating Voltage	DC10～30V	DC10～30V	DC10～36V
ケーブル長 Connecting Cable Length	2m	3m	2m
ケーブルサイズ Connecting Cable Size	2×0.12mm²	2×0.14mm²	2×0.14mm²
周囲温度 Operating Temperature	−25℃～+70℃	−25℃～+70℃	−25℃～+70℃
保護等級 Ingress Protection Code	IP67	IP67	IP67
外形寸法 Outline Dimensions			
回路図 Electrical Diagram			

適応機種　Compatible Model

種類 Type	型式 Model	azbil (ヤマタケ) azbil (Yamatake) FL7M-2J6HD-C	ビーアンドプラス B&PLUS BR3-0801D-PU03	バルーフ Balluff BES M08MG-GSC20B-BP02
2爪平行 2-Jaw Parallel	NTS2	●	●	●
	NPGT	●	●	●
	NPL	—	—	—
3爪平行 3-Jaw Parallel	NTS3	●	●	●
	NTB	●	●	●
	NPG	—	—	—
クイックプレートチェンジグリッパ Quick Plate Change Gripper	QGB(L)	—	—	—

※NTB317・NTS230(H)-Mへの近接スイッチは取付不可です。
Proximity switch cannot be used for NTB317・NTS230(H)-M
※NTS-QM309、311をご使用の場合、近接スイッチは取付不可となります。
Proximity switch cannot be used when NTS-QM309、311 is attached.

■リードスイッチ仕様　Reed Switch Specifications

項目 Item	CKD 無接点　2線式 Noncontact/2-Wire System			SMC 無接点　2線式 Noncontact/2-Wire System	
型式 Model	F2H	F2V	F2S	D-M9B	D-M9BV
リード線取出し形状 Lead Wire Output Shape	ストレート Straight	L字 L-Shape	L字 L-Shape Short	ストレート Straight	L字 L-Shape
負荷電圧 Operating Voltage	DC10～30V			DC10～28V	
負荷電流 Operating Current	5～20mA			2.5～40mA	
リード線長さ Lead Wire Length	型式の末尾の記号によりリード線長さが異なります。センサメーカーのカタログをご覧いただきご選定してください。The lead wire length depends on the character located after the model number. Please refer to the sensor manufacturer's catalog for selection.			型式の末尾の記号によりリード線長さが異なります。センサメーカーのカタログをご覧いただきご選定してください。The lead wire length depends on the character located after the model number. Please refer to the sensor manufacturer's catalog for selection.	
周囲温度 Operating Temperature	−10℃～+60℃			−10℃～+60℃	
保護等級 Ingress Protection Code	IP67			IP67	
外形寸法 Outline Dimensions					
回路図 Electrical Diagram					

※記載にないリードスイッチをご使用されると、反応が安定しない可能性があります。
※If a reed switch not listed on the table is used, the sensor reaction may not be stable.

適応機種　Compatible Model

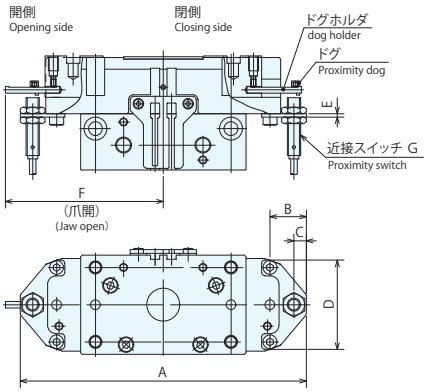
種類 Type	型式 Model	CKD F2H F2V	CKD F2S	SMC D-M9B D-M9BV
2爪平行 2-Jaw Parallel	NTS2	●	●	●
	NPGT	●	●	●
	NPL	●	●	●
3爪平行 3-Jaw Parallel	NTS3	●	●	●
	NTB	●	●	●
	NPG306	—	●	—
	NPG308	●	●	●
	NPG310	●	●	●
クイックプレートチェンジグリッパ Quick Plate Change Gripper	QGB(L)06	●	●	●
	QGB08	●	—	●

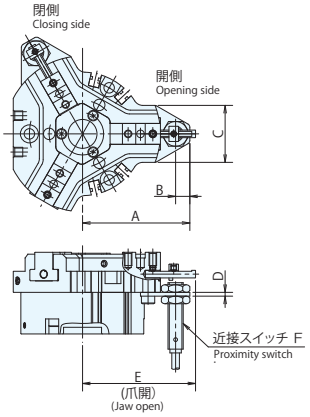
ROBOT ACCESSORY

近接スイッチブラケット
Proximity switch bracket

オプション Option

■近接スイッチブラケット　Proximity Switch Bracket



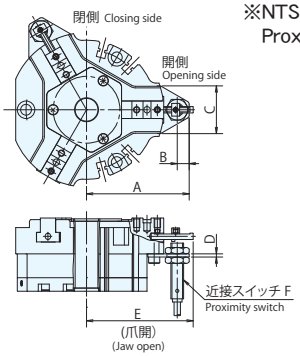


■NTS2 series

型式 Model	外形寸法　Outline Dimensions						
	A	B	C	D	E	F	G
NTS206-B	108	21.5	7.5	34	2	57	M8
NTS208-B	125	23	7.5	39.5	2	67	M8
NTS210-B	146	22	7.5	47	2	80.5	M8
NTS212-B	173	22	7.5	54	2	95.5	M8
NTS216-B	218	22	7.5	64	2	122	M8
NTS220-B	271	35.5	7.5	82	2	152	M8

■NTS3 series

型式 Model	外形寸法　Outline Dimensions					
	A	B	C	D	E	F
NTS307-B	56.5	7.5	30	2	59.5	M8
NTS309-B	64.5	7.5	33.5	2	69.5	M8
NTS311-B	76	7.5	39.5	2	83	M8
NTS313-B	90.5	7.5	50	2	105	M8
NTS317-B	113	6.5	65	2	127	M8

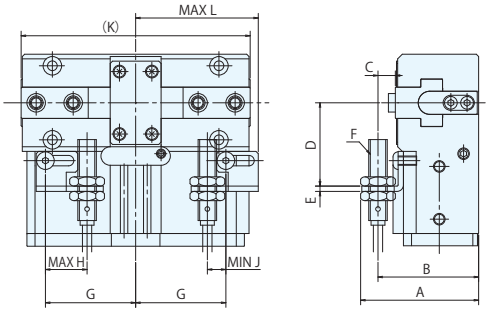


※NTS230(H)-Mへ近接スイッチは取付不可です。
Proximity switch cannot be used for NTS230(H)-M.

■NTB series

グリッパ型式 Gripper Model	ブラケット型式 Bracket Model	外形寸法　Outline Dimensions					
		A	B	C	D	E	F
NTB309	NTS307-B	64.5	7.5	30	2	67	M8
NTB311	NTS309-B	76	7.5	33.5	2	80.5	M8
NTB313	NTS311-B	90	7.5	39.5	2	96.5	M8

※NTB317へ近接スイッチは取付不可です。
Proximity switch cannot be used for NTB317.



■NPGT series

型式 Model	外形寸法　Outline Dimensions										
	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L
NPGT08-B	51	43.5	7.5	36	2.3	M8	39	18	8	99	53
NPGT10-B	55.5	48.5	7.5	40	2.3	M8	48	21	9	120	66
NPGT12-B	150	63	10	44	2.3	M8	60	29	11	150	84
NPGT16-B	82	75	11	54	2.3	M8	80	29	11	190	104

シールキット適合表 （メンテナンス部品）
Seal Kit Compatibility Table (Maintenance Parts)

（メンテナンス部品）

本シールの材質は、ニトリルゴム（NBR）です。
フッ素シールキットをご希望の場合は、当社へご相談ください。

The material of our seal kit is nitrile rubber（NBR）.
In case of fluoric seals are needed, please contact us seperately.

■2爪平行 2-Jaw Parallel

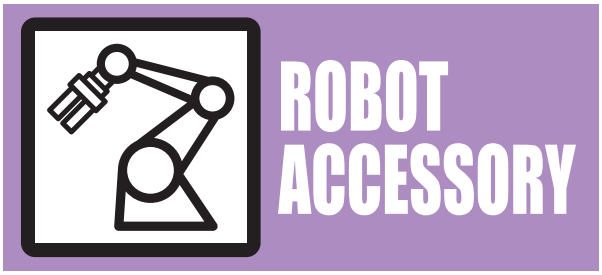
グリッパ型式 Gripper Model			シールキット型式 Seal Kit Model
2爪平行 2-Jaw Parallel	NTS	206	NTS206-P
		208	NTS208-P
		210	NTS210-P
		212	NTS212-P
		216	NTS216-P
		220	NTS220-P
		230	NTS230-P
	NPGT	08(S)	NPGT08-P
		10(S)	NPGT10-P
		12(S)	NPGT12-P
		16(S)	NPGT16-P
	NPL	216	NPL216-P
		216S	NPL216S-P

■3爪平行 3-Jaw Parallel

グリッパ型式 Gripper Model			シールキット型式 Seal Kit Model
3爪平行 3-Jaw Parallel	NTS	307	NTS307-P
		309	NTS309-P
		311	NTS311-P
		313	NTS313-P
		317	NTS317-P
	NTB	309	NTB309-P
		311	NTB311-P
		313	NTB313-P
		317	NTB317-P
	NPG	306	NPG306-P
		308	NPG308-P
		310	NPG310-P

■クイックプレートチェンジグリッパ Quick Plate Change Gripper

グリッパ型式 Gripper Model			シールキット型式 Seal Kit Model
クイックプレートチェンジグリッパ Quick Plate Change Gripper	QGB	06	QGB06-P
		08	QGB08-P
		11	QGB11-P
	QGBL	06	QGBL06-P



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

ROBOT ACCESSORY

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

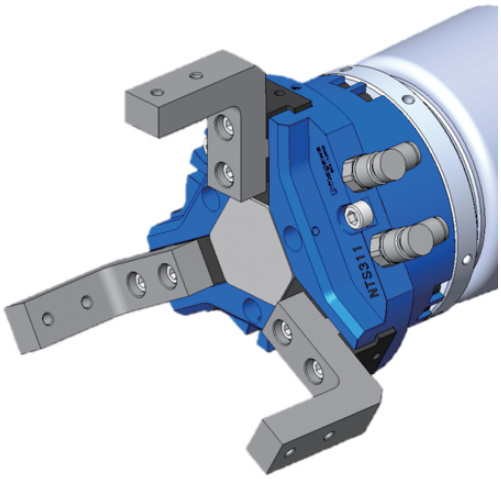
簡単に取付け可能なハンドユニット
Easy to install Gripper unit

●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



■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 (℃)
		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.

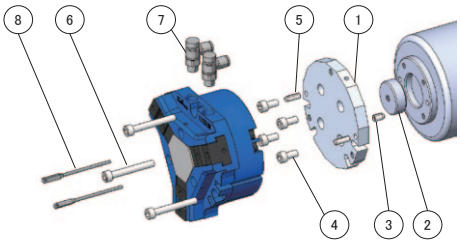
ROBOT ACCESSORY 協働ロボット用取付けユニット　Collaborative Robot Mounting Unit

■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
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
2	ブッシュ Bushing	1
3	位置決めピン Positioning pin	1
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

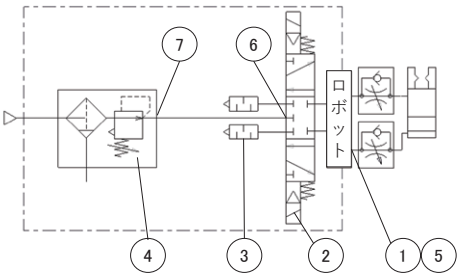
No.	部品名称 Parts name	個数 Quantity
6	ハンド取付け ボルト Gripper mounting bolt	3
7	スピードコントローラ CKD社製 SC3W-6-6 Speed Controller SC3W-6-6 manufactured by CKD	2
8	リードスイッチ CKD社製 SW-F2H3（リード線長さ 3m）Reed Switch SW-F2H3 manufactured by CKD（Lead wire length 3m）	2



②エア機器セット：HP-A188
Air equipment set

No.	部品名称 Parts name	個数 Quantity
1	エアホース Air hose	1
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
3	サイレンサ CKD社製 SLW-6A Silencer SLW-6A manufactured 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.	部品名称 Parts name	個数 Quantity
5	片口エルボ CKD社製 GWL6-M5 Single elbow GWL6-M5 manufactured by CKD	4
6	片口エルボ CKD社製 GWL6-6 Single elbow GWL6-6 manufactured by CKD	1
7	片口ストレート CKD社製 GWS6-6 Single straight GWS6-6 manufactured ed by CKD	2



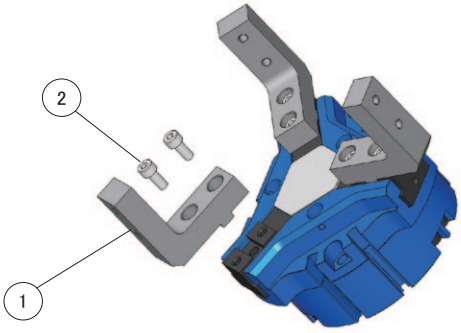
※No.5 片口エルボは取り付けるロボット型式によって使用しない場合があります。
Single elbow may not be used depending on the robot model to be installed.

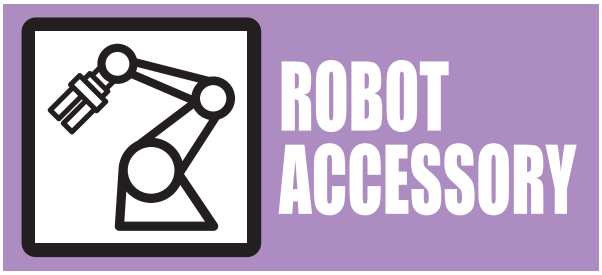
③ベースジョーセット：NTS-BJ311C
Base jaw set

No.	部品名称 Parts name	個数 Quantity
1	ベースジョー Base jaw	3

No.	部品名称 Parts name	個数 Quantity
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.





ロボットハンドチェンジャー
Robotic hand changer

ロボットハンドチェンジャー
Robotic Hand Changer
KWR series

高精度なロボットハンドチェンジャー
High precision robotic hand changer



●軽量・コンパクト設計
Light and compact
●高精度な位置再現精度
High accurate repeatability
●高寿命・高剛性
High durability and rigidity

形式の説明　Model number description

マスターシリンダ（ロボット側）
Master cylinder (Robot side)

KWRY001 0 − M　　**KWR 007 012 025 050 0 - M F**

1　　1　　2

ツールアダプタ（ハンド側）
Tool adapter (Gripper side)

KWRY001 0 − T　　**KWR 007 012 025 050 0 - T**

1　　1

1 可搬質量　Payload

※供給エア圧 0.5MPa の時の可搬質量です。
*Payload at 0.5 MPa

001 : 3kg
007 : 7kg
012 : 12kg
025 : 25kg
050 : 50kg

2 ポートオプション　Port option

※ポートオプションはマスターシリンダにのみ適用します。
*The port option is applicable to the master cylinder only.

無記号 : ポート無し
F : 密着確認ポート付
A : エアーブローポート付

Blank : No port
F : With Seat Check Port
A : With Air Blow Port

ポートオプション記号 Port option symbol	可搬質量 Payload				
	3kg	7kg	12kg	25kg	50kg
	KWRY 0010	KWR 0070	KWR 0120	KWR 0250	KWR 0500
無記号 Blank	●				
F		●	●	●	●
A		●	●	●	●

●：対応可　Available

■仕様表　Specifications

型式 Model			KWRY0010	KWR0070	KWR0120	KWR0250	KWR0500
可搬質量[*1] Payload[*1]	0.5MPa時 at 0.5MPa	kg	3	7	12	25	50
	1MPa時 at 1MPa	kg	6	12	20	45	90
位置再現精度 Repeatability		mm	0.003				
リフト量(払出し量) Lift stroke (Detaching stroke)		mm	0.8	0.8	0.8	1.0	1.0
シリンダ容量 Cylinder capacity	ロック Lock	cm^3	0.64	1.50	2.38	6.08	14.38
	リリース Release	cm^3	0.72	1.72	2.69	6.68	15.39
駆動用エア圧力 Operating air pressure	最高使用圧力 Max. pressure	MPa	1.0	1.0			
	最低使用圧力 Min. pressure	MPa	0.4	0.35			
	耐圧 Withholding pressure	MPa	1.5	1.5			
連結保持力 Holding force	0MPa時[*2] at 0MPa[*2]	kN	0.12	0.15	0.32	0.57	0.95
	0.35MPa時 at 0.35MPa	kN	—	0.68	1.14	2.31	4.44
	0.4MPa時 at 0.4MPa	kN	0.45	0.75	1.26	2.56	4.94
	0.5MPa時 at 0.5MPa	kN	0.50	0.90	1.50	3.05	5.94
	1MPa時 at 1MPa	kN	0.90	1.64	2.67	5.53	10.92
リフト力(払出し力) Lifting force(Detaching force)	0.35MPa時 at 0.35MPa	kN	0.03 (0.4MPa)	0.11	0.16	0.38	0.77
	0.5MPa時 at 0.5MPa	kN	0.08	0.20	0.30	0.68	1.34
	1MPa時 at 1MPa	kN	0.23	0.51	0.78	1.66	3.27
許容静的モーメント[*1] Allowable static moment[*1]	曲げ方向 (0.5MPa時) Bending (at 0.5MPa)	N·m	5	14	27	74	194
	曲げ方向 (1.0MPa時) Bending (at 1.0MPa)	N·m	(10)	(25)	(45)	(135)	(350)
	ねじり方向 Twisting	N·m	12	23	45	100	175
最大負荷モーメント[*3] Max. load moment[*3]	曲げ方向 (0.5MPa時) Bending (at 0.5MPa)	N·m	10	28	54	148	388
	曲げ方向 (1.0MPa時) Bending (at 1.0MPa)	N·m	(20)	(50)	(90)	(270)	(700)
	ねじり方向 Twisting	N·m	24	46	90	200	350
使用温度 Operating temperature		℃	0～70				
使用流体 Usable fluid			ドライエア　Dry air				
製品質量[*4] Mass[*4]	マスターシリンダ Master cylinder	g	85	180	250	500	1000
	ツールアダプタ Tool adapter	g	60	120	160	300	750
エアポート数 Number of air ports	ネジサイズ x ポート数 Thread size x number of ports		M3×6ポート M3x6ports	M5×6ポート M5x6ports	M5×6ポート M5x6ports	M5×6ポート M5x6ports	M5×2ポート Rc1/8×4ポート M5x2ports Rc1/8x4ports

*1 機器選定時には、可搬質量と許容静的モーメントの両方を考慮願います。
Please consider both the payload and allowable static moment when selecting the product.

*2 連結後にエア圧力が0MPaとなった場合の連結保持力であり、仕様を満足するものではありません。
It indicates holding force when air pressure becomes 0MPa after connecting and may not meet the specification.

*3 最大負荷モーメントで使用した場合、上記仕様を満足するものではありません。許容静的モーメント内でご使用ください。
The product must be used within Allowable Static Moment. Using at Max. Load Moment will not meet the specifications.

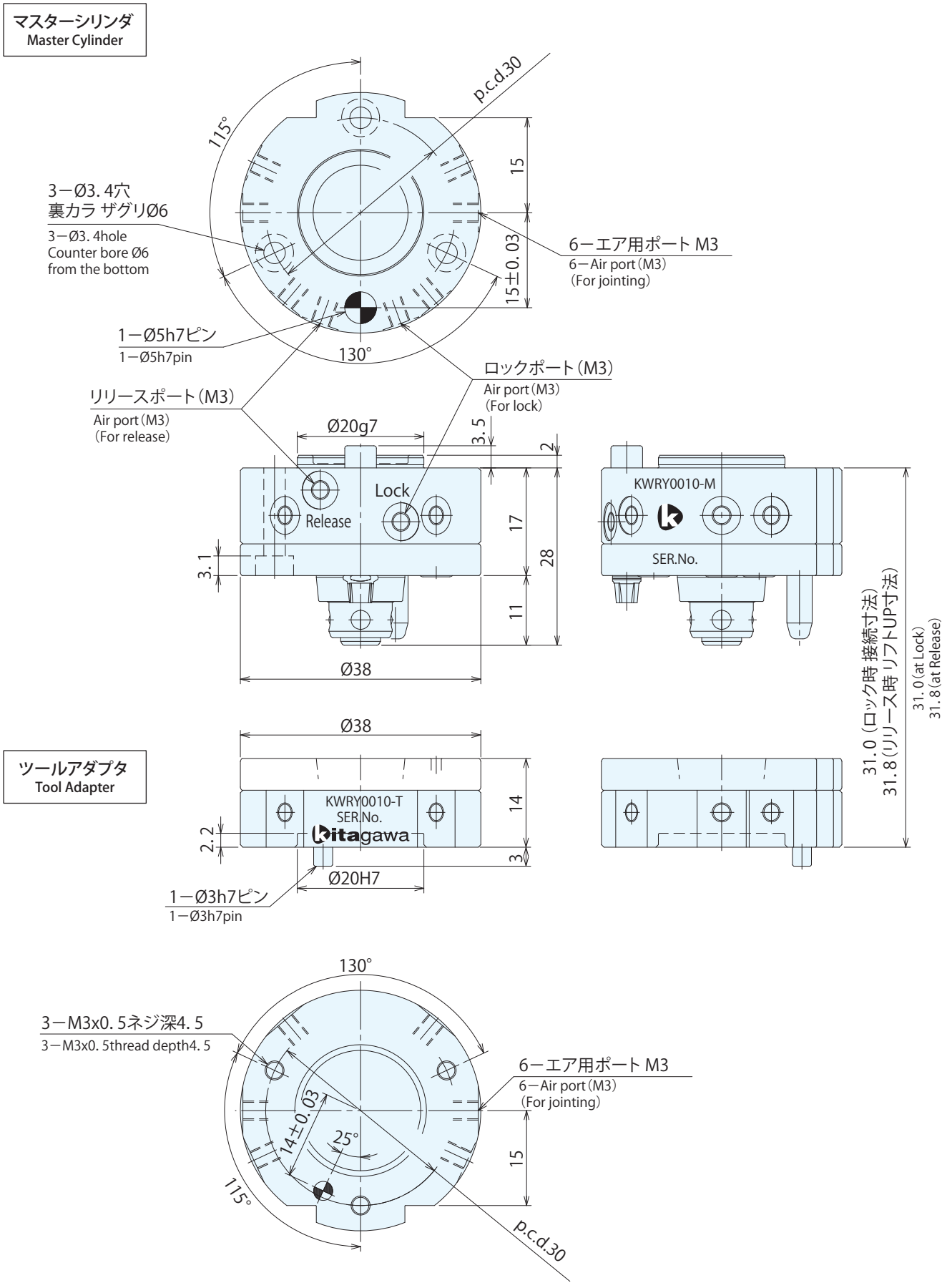
*4 製品質量は、オプション類を含まない本体のみの質量を示します。
The mass of product is without options.

*5 電極、エアジョイントなどのオプション品の詳細についてはウェブサイトをご参照ください。
→ https://prod.kiw.co.jp/mtools/robothand/inc/data/PDF/kwr_option_jp.pdf
Please see our website for options such as electrodes and air joints.
→ https://www.kitagawa.com/en/mtools/robothand/inc/data/PDF/kwr_option_en.pdf

日本語　English

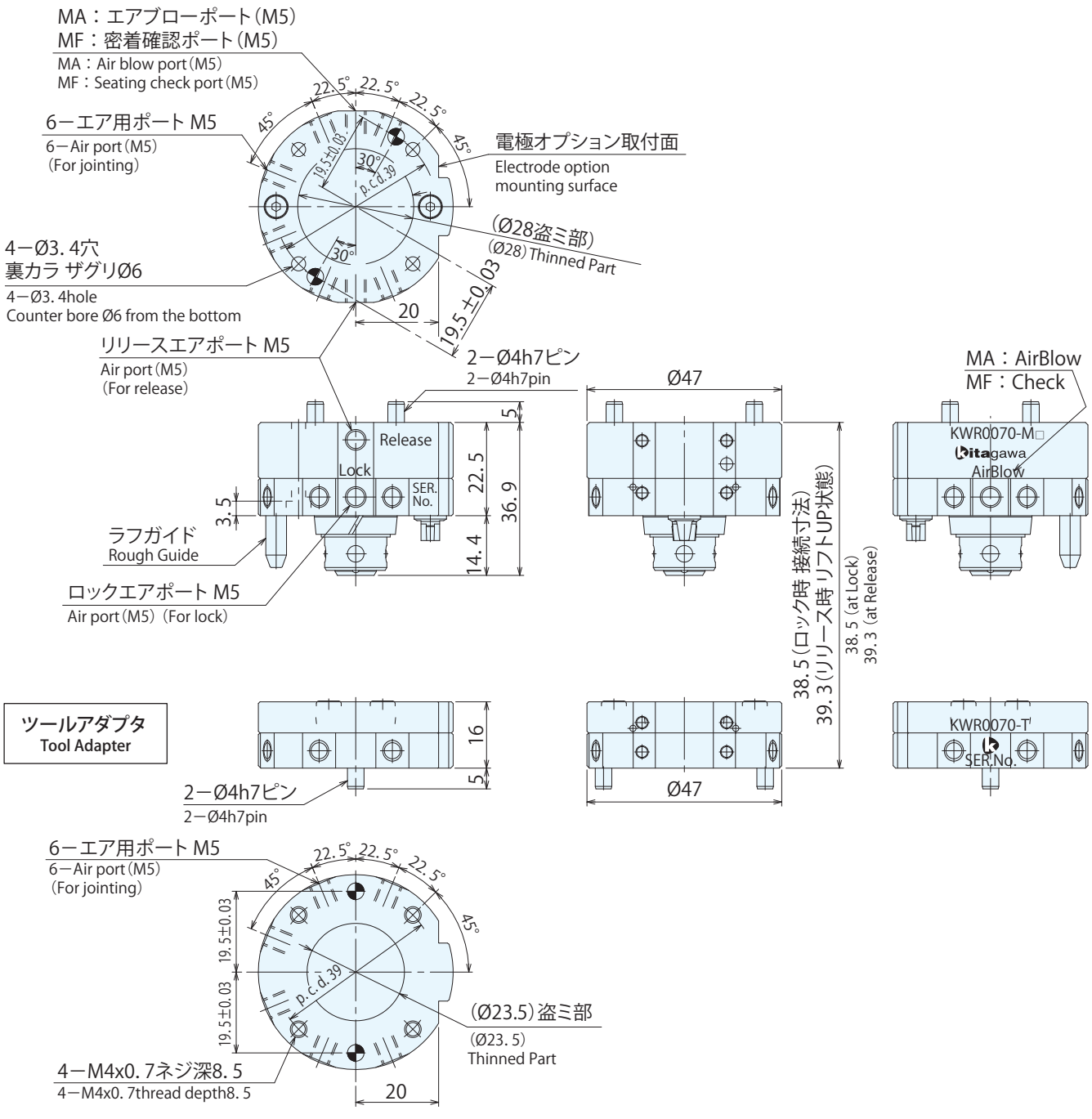
ロボットハンドチェンジャー　Robotic hand changer

●KWRY0010 外形寸法
KWRY0010 External Dimensions



●KWR0070 外形寸法
KWR0070 External Dimensions

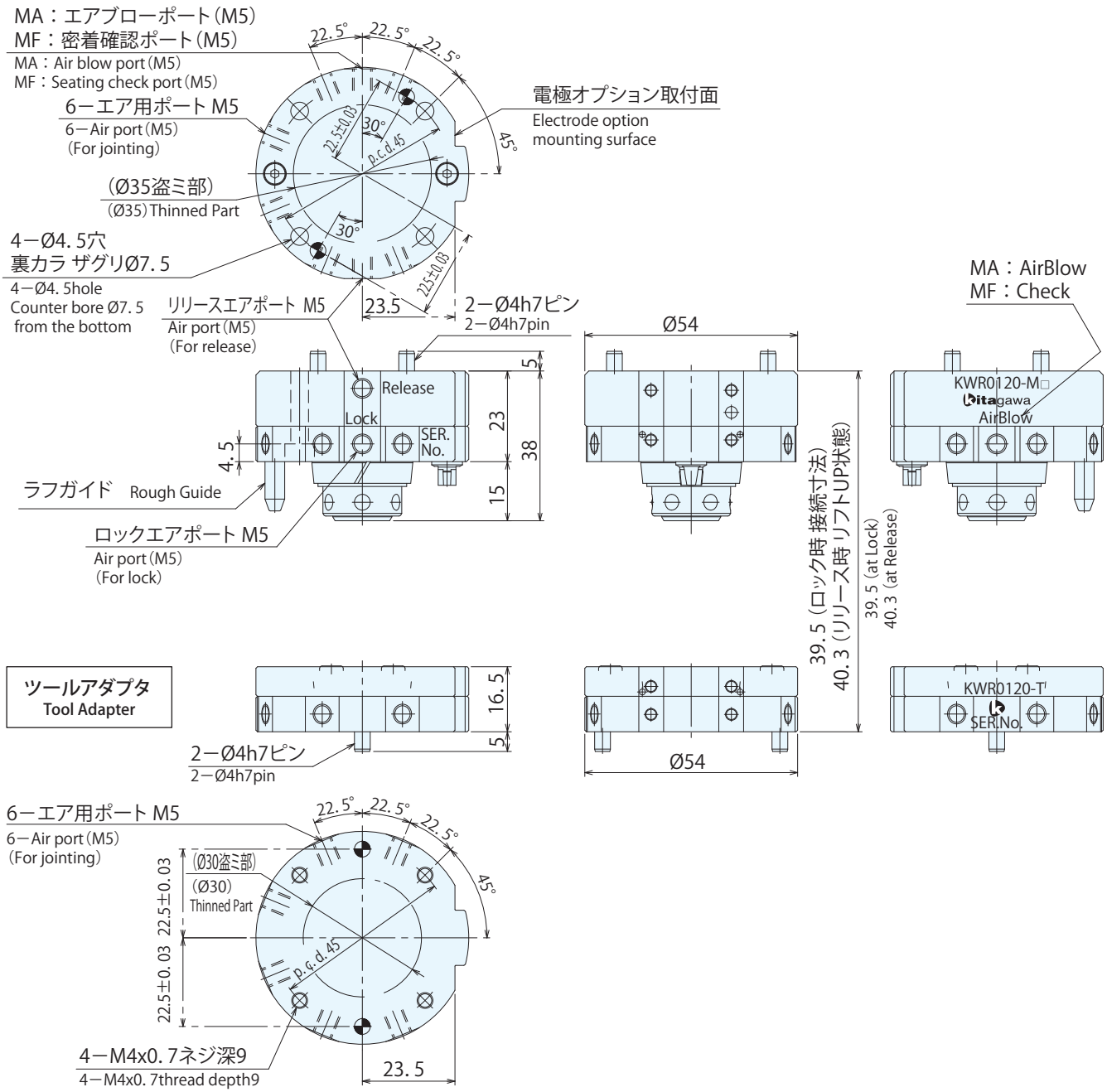
マスターシリンダ
Master Cylinder



ロボットハンドチェンジャー　Robotic hand changer

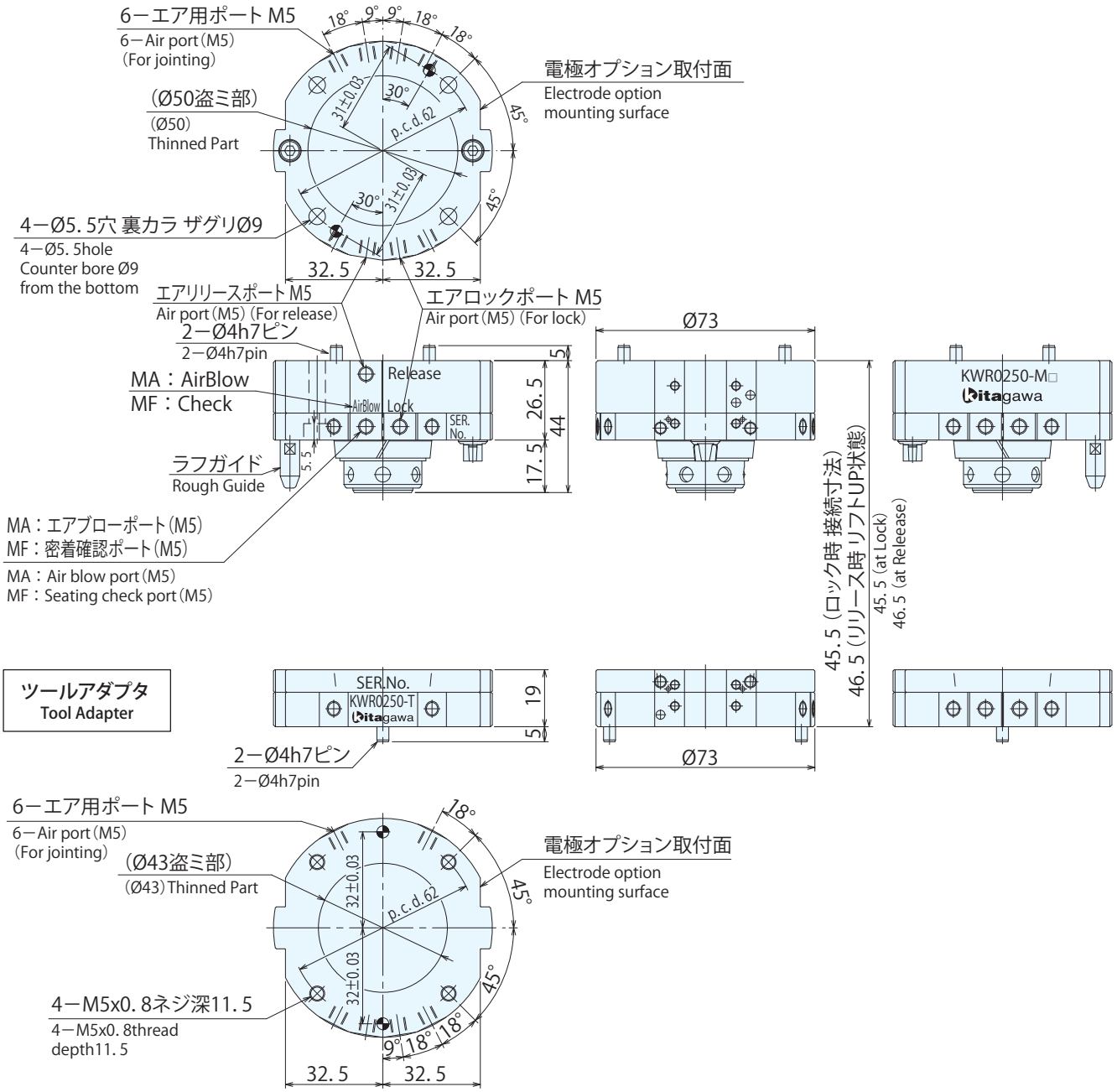
●KWR0120 外形寸法
KWR0120 External Dimensions

マスターシリンダ
Master Cylinder



●KWR0250 外形寸法
KWR0250 External Dimensions

マスターシリンダ
Master Cylinder

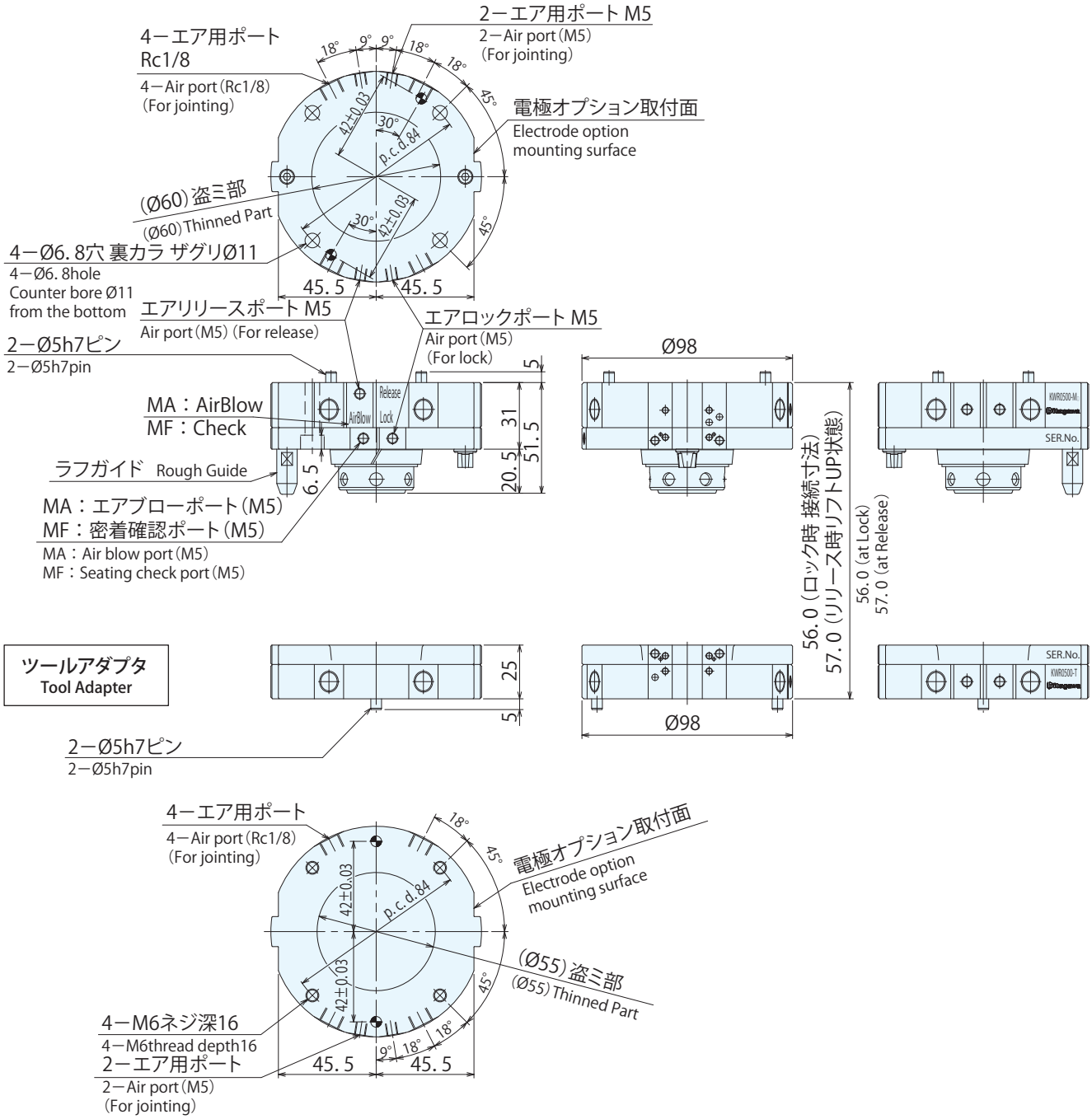


ツールアダプタ
Tool Adapter

ロボットハンドチェンジャー　Robotic hand changer

●KWR0500 外形寸法
KWR0500 External Dimensions

マスターシリンダ
Master Cylinder



オプション Option

■電極（オプション） Electrode(Option)

定格電圧 Rated Voltage	定格電流 Rated Current	外付オプション External Options	電極数 Number of Poles		キット型式 Kit Model マスターシリンダ用 Master Cylinder (Robot Side)	キット型式 Kit Model ツールアダプタ用 Tool Adapter (Tool Side)	可搬質量と対応可否（●部が対応可） ●=Available Option 3kg KWRY 0010	7kg KWR 0070	12kg KWR 0120	25kg KWR 0250	50kg KWR 0500	適用ブラケット型式（別売 Separately sold）両側に各1個必要 One each required for both sides	適用ケーブル型式（別売Separately sold）
DC24V	2A/1A※1	樹脂コネクタタイプ Resin Connector	16極 16 Poles		SWRZ0J0-M	SWRZ0J0-T	●	●	●	●	●	–	SWZ0J0-CL1（1m） SWZ0J0-CL2（2m） SWZ0J0-M8□-CL02（0.2m） SWZ0J0-M8□-CL03（0.3m）
	3A※1	ハンダ端子ケーブル付 Solder Terminal with Cable	15極 15 Poles	ケーブル1m Cable 1m	SWLZ0C0-M01	SWLZ0C0-T01	●	●	●	●	●	–	–
				ケーブル2m Cable 2m	SWLZ0C0-M02	SWLZ0C0-T02	●	●	●	●	●		
		防水電極(簡易防水タイプ) 接続時のみ IP54相当 Simple Waterproof Electrode Only when connected：IP54	16極 16 Poles	ケーブル1m Cable 1m	SWRZ0U0-M01	SWRZ0U0-T01	●	●	●	●	●	–	–
				ケーブル2m Cable 2m	SWRZ0U0-M02	SWRZ0U0-T02	●	●	●	●	●		
		D-subコネクタ D-sub Connector	15極 15 Poles		SWRZ0D0-M	SWRZ0D0-T				●	●	SWRZ0Z0	–
		丸型コネクタ (JIS C 5432規格準拠コネクタ) Circular Connector (Connector Based on JIS C 5432)	15極 15 Poles		SWRZ0G0-M	SWRZ0G0-T				●	●	SWRZ0E0	–
AC200V DC200V	5A※1	小型電力伝送タイプ Compact Electric Power Transmission Option	4極 4 Poles		SWLZ0K0-M	SWLZ0K0-T	●	●	●	●	●	–	SWZ0K0-CL1（1m） SWZ0K0-CL2（2m）
		パワー伝送タイプ (MIL-DTL-5015 規格準拠コネクタ) Power Transmission Option (Connector Based on MIL-DTL-5015)	8極 8 Poles		SWRZ0E0-M	SWRZ0E0-T				●	●	SWRZ0E0	–
	13A※1	高電流伝送タイプ (MIL-DTL-5015 規格準拠コネクタ) High Current Transmission Option (Connector Based on MIL-DTL-5015)	10極 10 Poles		SWRZ0H0-M	SWRZ0H0-T				●	●	SWRZ0H0	–
動力用 for Power AC/DC240V 信号用 for Signal DC24V	動力用 for Power 20A 信号用 for Signal 3A	サーボ電極 Servo Electrode	6極（動力用） 6 Poles for Power Supply 17極＋接地用1極（信号用） 17 Poles for Signal+ 1 Pole for Functional Ground	ケーブル1m Cable 1m	SWRZ0F0-M01	SWRZ0F0-T01				●	●	SWRZ0F0	–
				ケーブル2m Cable 2m	SWRZ0F0-M02	SWRZ0F0-T02							
				ケーブル5m Cable 5m	SWRZ0F0-M05	SWRZ0F0-T05							
小型防水電極（非接触防水タイプ）IP67対応 Noncontact Waterproof Electrode IP67 Compact Model			信号点数 4点 Number of Signals：4	NPN ケーブル2m Cable 2m	SWRZ0W0-M	SWRZ0W0-T ケーブル1m ツールアダプタ用は、NPN/PNP共通です。 Cable 1m Same for NPN and PNP	●	●	●	●	●	–	–
				PNP ケーブル2m Cable 2m	SWRZ0WX0-M								
防水電極（非接触防水タイプ）IP67対応 Noncontact Waterproof Electrode IP67			信号点数 12点 Number of Signals：12	NPN ケーブル2m Cable 2m	SWRZ0V0-M	SWRZ0V0-T ケーブル1m ツールアダプタ用は、NPN/PNP共通です。 Cable 1m Same for NPN and PNP				●	●	SWRZ0V0	–
				NPN ケーブル5m Cable 5m	SWRZ0V0-M05								
				PNP ケーブル2m Cable 2m	SWRZ0VX0-M								
				PNP ケーブル5m Cable 5m	SWRZ0VX0-M05								
イーサネット電極 Ethernet Electrode			4極 4 Poles		SWRZ0L0-M	SWRZ0L0-T				●	●	SWRZ0E0	–

※1. 電極オプション組合せ時は、各外付けオプション詳細仕様に記載の総電流容量、接触抵抗をご確認ください。
Please check the total current capacity and contact resistance of each external option when combining electrode options.

※2. ツールアダプタの型式は、NPN/PNP 仕様共に共通となり、マスターシリンダの型式のみ異なります。
The tool adapter type is common for both NPN and PNP specifications, and only the master cylinder type is different.

※3. 電極、エアジョイントなどのオプション品の詳細についてはウェブサイトをご参照ください。
→ https://prod.kiw.co.jp/mtools/robothand/inc/data/PDF/kwr_option_jp.pdf
Please see our website for options such as electrodes and air joints.
→ https://www.kitagawa.com/en/mtools/robothand/inc/data/PDF/kwr_option_en.pdf

日本語 English

ROBOT ACCESSORY オプション　Option

■エアジョイント（オプション）
Airjoint (Option)

ポート数（最小通路面積）Number of Ports (Min. Passage Area)	外付オプション External Options	キット型式 Kit Model: マスターシリンダ用 Master Cylinder (Robot Side)	キット型式 Kit Model: ツールアダプタ用 Tool Adapter (Tool Side)	増設電極 Additional Electrodes	可搬質量と対応可否（●部が対応可）3kg KWRY 0010	7kg KWR 0070	12kg KWR 0120	●=Available Option 25kg KWR 0250	50kg KWR 0500	適用ブラケット型式（別売 Separately sold）両側に各1個必要 One each required for both sides
3ポート 3 Ports （φ6相当×1ポート）（φ2相当×2ポート） (Equal to φ6×1 port) (Equal to φ2×2 port)	エアジョイント　Air Joint （樹脂コネクタタイプ/ハンダ端子ケーブル付電極増設可能タイプ） (Able to extend electrodes Resin Connector/Solder Terminal with Cable)	**SWLZ0R0-M**	**SWLZ0R0-T**	無し（エアジョイントのみ） None (Air Joint Only)	●	●	●	●	●	–
				樹脂コネクタタイプ Resin Connector		●	●	●	●	
				ハンダ端子ケーブル付 Solder Terminal with Cable		●	●	●	●	
4ポート 4 Ports （φ1.6相当） (Equal to φ1.6)	エアジョイント　Air Joint （樹脂コネクタタイプ/ハンダ端子ケーブル付電極増設可能タイプ） (Able to extend electrodes Resin Connector/Solder Terminal with Cable)	**SWLZ0P0-M**	**SWLZ0P0-T**	無し（エアジョイントのみ） None (Air Joint Only)		●	●	●	●	–
				樹脂コネクタタイプ Resin Connector		●	●	●	●	
				ハンダ端子ケーブル付 Solder Terminal with Cable		●	●	●	●	
2ポート 2 Ports （φ4相当） (Equal to φ4)	エアジョイント Air Joint	**SWRZ0Q0-M**	**SWRZ0Q0-T**	無し（エアジョイントのみ） None (Air Joint Only)				●	●	**SWRZ0Z0**

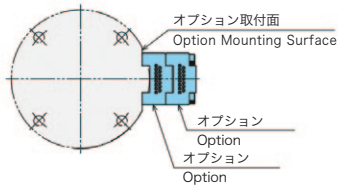
※1. 電極オプション組合せ時は、各外付けオプション詳細仕様に記載の総電流容量、接触抵抗をご確認ください。
Please check the total current capacity and contact resistance of each external option when combining electrode options.
※2. ツールアダプタの型式は、NPN/PNP 仕様共に共通となり、マスターシリンダの型式のみ異なります。
The tool adapter type is common for both NPN and PNP specifications, and only the master cylinder type is different.
※3. 電極、エアジョイントなどのオプション品の詳細についてはウェブサイトをご参照ください。
→ https://prod.kiw.co.jp/mtools/robothand/inc/data/PDF/kwr_option_jp.pdf
Please see our website for options such as electrodes and air joints.
→ https://www.kitagawa.com/en/mtools/robothand/inc/data/PDF/kwr_option_en.pdf

日本語　English

オプション取付面と増設例
Mounting surfaces for options and extension examples

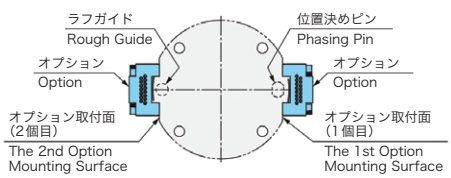
KWRY0010 / KWR0070 / KWR0120 の場合: 取付面は1箇所
KWRY0010 / KWR0070 / KWR0120 : One mounting surface

例1：オプション取付面にオプション2個を取り付ける
Example 1: Attach two options to option mounting surface

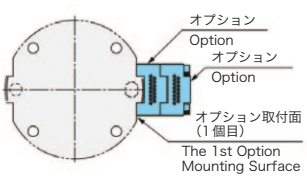


KWR0250 / KWR0500 の場合: 取付面は2箇所
KWR0250 / KWR0500 : Two mounting surfaces

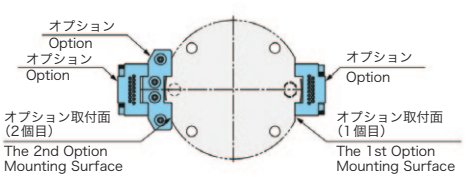
例2：オプション取付面1と2にそれぞれオプションを取り付ける
Example 2: Attach options to option mounting surfaces 1 and 2



例3：オプション取付面1にオプションを2個取り付ける
Example 3: Mount two options on option mounting surface



例4：オプション取付面1にオプションを1個、取付面2に2個取り付ける
Example 4: Mount one option to option mounting surface 1, two options to option mounting surface 2



AUTOMATION SOLUTION

測長判定システム
Measurement Judgement System

AUTOMATION SOLUTION

測長判定システム
Measurement Judgement System
MET

専門的なプログラミング知識を必要とせず、低コストで工場の自動化を実現
Realizes low-cost factory automation with no specialized programming skills required.



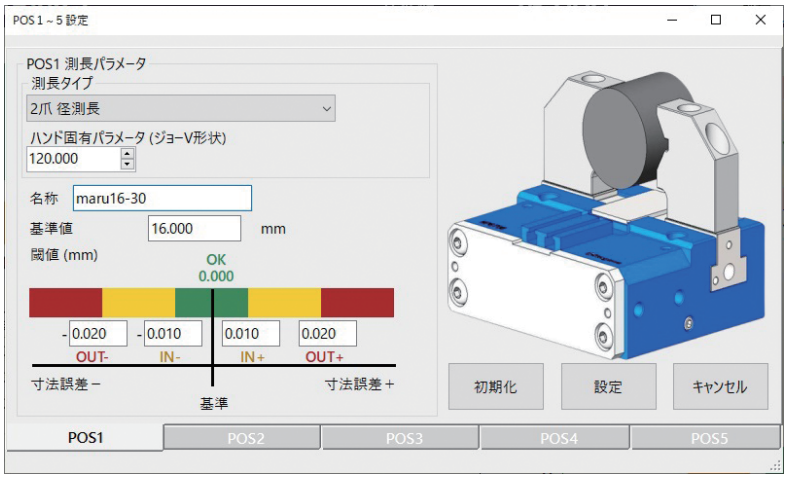
●システム立ち上げのための専門的な知識は不要
No specialized knowledge required for system setup
●専用ソフトで簡単に設定、直感的な操作
Easy setting with dedicated software, intuitive operation
●5段階判定による傾向管理と「見える化」
Trend management and visualization via 5-level judgment
●測定データのトレーサビリティを向上
Improved traceability of measurement data

■モニタ画面
Monitor screen



測長結果、判定、履歴データ、誤差の推移などをリアルタイムで表示します。
Real-time display of measurement results, judgments, history data, error trends, etc.
表示言語はモニタ画面の「言語」ボタンを使って、日本語と英語の間で切り替えることができます。
The display language can be switched between Japanese and English using the “Language" button on the Monitor screen.

■設定画面
Setting screen



測長に関するパラメータの表示・設定を行ないます。
Display and set parameter related to measurement.

■MET仕様
MET Specification

項目		仕様	
適合規格		CE	
電源電圧		DC24V	
機能		・スケール信号の数値変換（Pulse → mm） ・ジョーの形状を考慮したワーク寸法変換演算（V形状2爪外径測長、3爪内外径測長） ・測長点数：5ポジション（POS1 ～ 5） ・5段階判定出力（OK / IN+ / IN- / OUT+ / OUT-） ・測長データ（測長履歴）保存	
外部入出力	Modbus / TCP Modbus / RTU DI/DO※1	【入力】 ・基準位置セット（POS1 ～ 5 SET） ・範囲出力位置セット（AREA1 ～ 3 SET） ・測長判定指令（POS1 ～ 5 CHK） ・アラームリセット（RESET）	【出力】 ・測長数値 ・測長結果（OK / IN+ / IN- / OUT+ / OUT-） ・範囲出力（AREA1 ～ 3） ・アラーム（*ALARM） ・BUSY状態ステータス（*BUSY）
	USB (MEMORY)	【入力】 ・ファームウェアアップデート	【出力】 ・測長履歴（CSV） ・アラーム履歴（CSV） ・パラメータリスト(CSV)
ディスプレイ表示		・判定結果（POS1 ～ 5） ・アラーム発生状況、アラーム番号 ・内部ステータス ・測長数値※2	

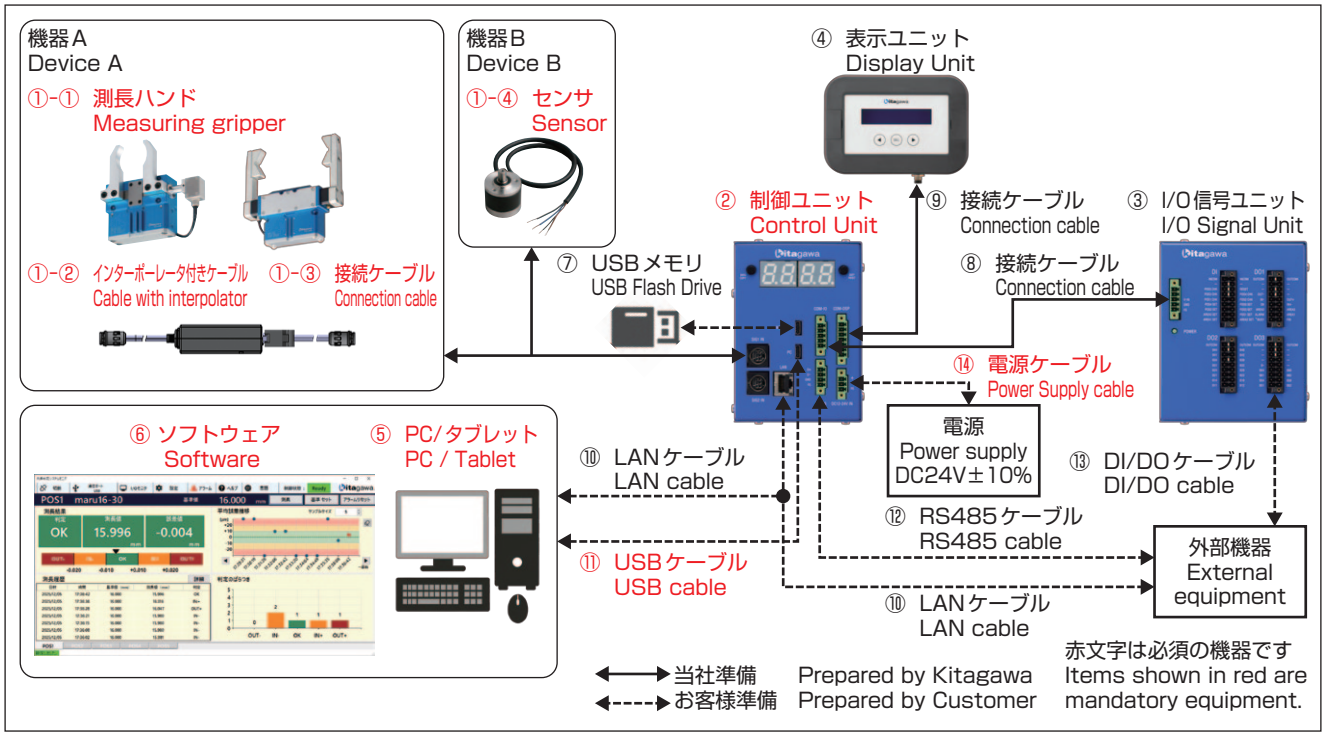
※1：I/O信号ユニット接続時の機能です。
※2：表示ユニット接続時の機能です。

Item		Specification	
Applicable Standard		CE	
Power Supply Voltage		DC24V	
Function		・Numerical conversion of scale signal (Pulse → mm) ・Workpiece dimension conversion calculation considering the jaw shape (V-shape 2-jaw outer diameter measuring, 3-jaw inner diameter measuring) ・5 measuring positions (POS1 ～ 5) ・5-level judgement (OK / IN+ / IN- / OUT+ / OUT-) ・Measuring data (Measuring history) storage	
External I/O	Modbus / TCP Modbus / RTU DI/DO※1	【Input】 ・Reference position setting (POS1 ～ 5 SET) ・Output zone setting (AREA1 ～ 3 SET) ・Measuring judgement command (POS1 ～ 5 CHK) ・Alarm reset (RESET)	【Output】 ・Measured value ・Judgement result (OK / IN+ / IN- / OUT+ / OUT-) ・In-range signal output (AREA1 ～ 3) ・Alarm (*ALARM) ・BUSY status (*BUSY)
	USB (MEMORY)	【Input】 ・Firmware update	【Output】 ・Measuring history (CSV) ・Alarm history (CSV) ・Parameter list(CSV)
Display Content		・Judgement result (POS1 ～ 5) ・Alarm status, Alarm number ・Internal status ・Measured value※2	

※1：Function available when an I/O signal unit is connected.
※2：Function available when a display unit is connected.

測長判定システム Measurement Judgement System

システム構成 System configuration



各機器の接続詳細については当社ホームページでご確認ください。 : https://www.kiw.co.jp/prod/mtools/automation/3685
For connection details for each device, please visit our website. : https://www.kitagawa.com/en/mtools/automation/MET.html

No.	名称 Name		型式 Model	メーカー Manufacturer	備考 Remarks	必須/Reqd.◎ 任意/Opt. ○
①-①	機器A Device A	測長ハンド Measuring gripper	NPGT_S NPL_S	北川鉄工所 Kitagawa	詳細はハンドのカタログ、取扱説明書を参照ください。 For details, please refer to the hand catalog manual.	◎ A or B
①-②		インターポーレータ付きケーブル Cable with interpolator	LD-***DT01DT01	北川鉄工所 Kitagawa		
①-③		接続ケーブル Connection cable	CK-T213	北川鉄工所 Kitagawa		
①-④	機器B Device B	センサ Sensor	–	–	A/B相出力対応センサ A/B phase output compatible sensor	◎ A or B
②	制御ユニット Control unit		MET-CT	北川鉄工所 Kitagawa	測長判定システム構成品 外部機器とModbus/RTU/TCP通信が行えます。 MET Series components Modbus/RTU/TCP communication with external devices is possible.	◎
③	I/O信号ユニット I/O Signal unit		MET-SG	北川鉄工所 Kitagawa	測長判定システム構成品 外部機器とDI/DO通信を行う場合必要です。 MET Series components It is necessary when external devices and DI/DO communication	○
④	表示ユニット Display unit		MET-DP	北川鉄工所 Kitagawa	測長判定システム構成品 判定結果を常時確認する場合必要です。 MET Series components It is necessary when judgment results are checked at any time.	○
⑤	PC/タブレット PC/Tablet		–	お客様準備 Customer	Windows10/11対応 設定時必要です。 For Windows10/11 It is required during setup.	◎
⑥	設定&モニタツール(ソフトウェア) Setting & Monitor tool (Software)		MET-MT	北川鉄工所 Kitagawa	測長判定システム構成品 北川鉄工所HPより入手してください。 MET Series components Obtain from Kitagawa HP	◎
⑦	USBメモリ USB Flash Drive		–	お客様準備 Customer	データ出力用 (Type-C) For data output (Type-C)	○
⑧	I/O信号ユニット接続ケーブル I/O signal unit Connection cable		MET-SGC-02	北川鉄工所 Kitagawa	I/O信号ユニット附属品(2m) I/O signal unit accessories(2m)	–
⑨	表示ユニット接続ケーブル Display unit Connection cable		MET-DPC-03	北川鉄工所 Kitagawa	表示ユニット附属品(3m) Display Unit Accessories(3m)	–
⑩	LANケーブル LAN cable		–	お客様準備 Customer	PC接続、またはModbus/TCP通信用 Cat5e以上 クロス/ストレート For PC connection or Modbus/TCP communication Above Cat5e Cross/straight	○
⑪	USB通信ケーブル USB communication cable		–	お客様準備 Customer	PC接続用 制御ユニット側:Type-C For PC connection , Control unit side: Type-C	◎
⑫	RS485ケーブル RS485 cable		–	お客様準備 Customer	Modbus/RTU通信用 For Modbus/RTU communication	○
⑬	DI/DO配線 DI/DO cable		–	お客様準備 Customer	DI/DO通信用 For DI/DO communication	○
⑭	電源ケーブル Power Supply cable		–	お客様準備 Customer	DC24V	◎

MEMO



America Contact

KITAGAWA - NORTHTECH INC.
Tel. +1 847-310-8787 Fax. +1 847-310-9484
301 E. Commerce Dr,Schaumburg,IL. 60173 USA
https://www.kitagawa-usa.com

KITAGAWA MEXICO S.A. DE C.V
Tel. +52 449-917-8825 Fax. +52 449-971-1966
Circuito Progreso No. 102, Parque Industrial Logistica Automotriz, Aguascalientes, Ags., C.P.20340, Mexico

Europe Contact

KITAGAWA EUROPE LTD.
Tel. +44 1725-514000 Fax. +44 1725-514001
Unit 1 The Headlands,Downton,Salisbury,Wiltshire SP5 3JJ,United Kingdom
https://www.kitagawa.global/en

KITAGAWA EUROPE GmbH
Tel. +49 2102-123-78-00 Fax. +49 2102-123-78-69
Borsigstrasse 3,40880,Ratingen Germany
https://www.kitagawa.global/de

KITAGAWA EUROPE GmbH Poland Office
Tel. +48 607-39-8855
44-240 Zory,ul. Niepodleglosci 3 Poland
https://www.kitagawa.global/pl

KITAGAWA EUROPE GmbH Czech Office
Tel. +420 603 856 122
Purkynova 125,612 00 Brno,Czech Republic
https://www.kitagawa.global/cz

KITAGAWA EUROPE GmbH Romania Office
Tel. +40 727-770-329
Strada Heliului 15,Bucharest 1,013991,Romania
https://www.kitagawa.global/ro

KITAGAWA EUROPE GmbH Hungary Office
Tel. +36 30-510-3550
Dery T.u.5,H-9024 Gyor,Hungary
https://www.kitagawa.global/hu

Asia Contact

KITAGAWA INDIA PVT LTD.
Tel. +91 80-2976-5200 Fax. +91 80-2976-5205
Plot No.42,2nd Phase Jigani Industrial Area,Jigani,Bangalore – 560105,Karnataka,India
https://www.kitagawa.global/in

KITAGAWA TRADING (THAILAND) CO., LTD.
Tel. +66 2-712-7479 Fax. +66 2-712-7481
9th FL,Home Place Office Building,283/43 Sukhumvit 55Rd. (Thonglor 13),Klongton-Nua,Wattana,Bangkok 10110,Thailand
https://www.smri.asia/jp/kitagawa/

Kitagawa Corporation (Shanghai)
Tel. +86 21-6295-5772 Fax. +86 21-6295-5792
Room308 3F Building B. Far East International Plaza,No.317 Xian Xia Road,Chang Ning,Shanghai,200051,China
https://www.kitagawa.com.cn

Kitagawa Corporation (Shanghai) Guangzhou Office
Tel. +86 20-2885-5276
B07,25/F,West Tower,Yangcheng International Trading Centre,No.122,East Tiyu Road,Tianhe District,Guangzhou,China

DEAMARK LIMITED
Tel. +886 2-2393-1221 Fax. +886 2-2395-1231
No. 6,Lane 5,Lin Sen North Road,Taipei,Taiwan
https://www.deamark.com.tw/

KITAGAWA KOREA AGENT CO., LTD.
Tel. +82 2-2026-2222 Fax. +82 2-2026-2113
803 Ho,B-Dong,Woolim Lion's Valley,371-28 Gasan-Dong,Gumcheon-Gu,Seoul,Korea
https://www.kitagawa.co.kr/

Oceania Contact

DIMAC TOOLING PTY.LTD.
Tel. +61 3-9561-6155 Fax. +61 3-9561-6705
69-71 Williams Rd,Dandenong South,Victoria,3175 Australia
https://www.dimac.com.au

日本語対応可能
Japanese speaker available

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

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

本　　社	広島県府中市元町77-1	〒726-8610	Tel.(0847)40-0561
HEAD OFFICE	77-1 Motomachi,Fuchu-shi,Hiroshima,726-8610,Japan		Tel. +81 847-40-0561
東京営業課	埼玉県さいたま市北区吉野町1-405-1	〒331-9634	Tel.(048)667-3469 Fax.(048)663-4678
仙台支店駐在	宮城県仙台市若林区大和町4-15-13	〒984-0042	Tel.(022)232-6732(代) Fax.(022)232-6739
名古屋営業課	愛知県名古屋市中川区上高畑2-62	〒454-0873	Tel.(052)363-0371(代) Fax.(052)362-0690
大阪営業課	大阪府大阪市住之江区北加賀屋3-2-9	〒559-0011	Tel.(06)6685-9065(代) Fax.(06)6684-2025
広島営業課	広島県府中市元町77-1	〒726-8610	Tel.(0847)40-0541 Fax.(0847)46-1721
九州支店駐在	福岡県福岡市博多区板付7-6-39	〒812-0888	Tel.(092)501-2102(代) Fax.(092)501-2103
海外営業課	広島県府中市元町77-1	〒726-8610	Tel.(0847)40-0526 Fax.(0847)45-8911

・仕様・外観は改良のため、予告なく変更することがあります。　・カタログと実際の商品の色とは印刷の関係で多少異なる場合もあります。
・カタログ記載内容／令和８年１０月
・本カタログ記載の商品は「外国為替及び外国貿易法」の「輸出貿易管理令」及び「外国為替令」の規制対象貨物です。
同法に基づき、経済産業省大臣による輸出許可が必要となる場合がございます。日本国外へ持ち出される場合は、あらかじめ当社にご相談ください。
・Specifications and outside appearance are subject to change without notice due to ongoing research and development.
・The color of the actual product may be different from the catalogue's due to printing matters.　・Catalogue contents as of 2026.10
・The products herein are controlled under Japanese Foreign Exchange and Foreign Trade Control Act.
In the event of importing and/or exporting the products, you are obliged to consult KITAGAWA as well as your government for the related regulation prior to any transaction.

QRコードからロボットハンドの
動画が閲覧できます。

CNO.3Z-5/Printed in Japan 2,000