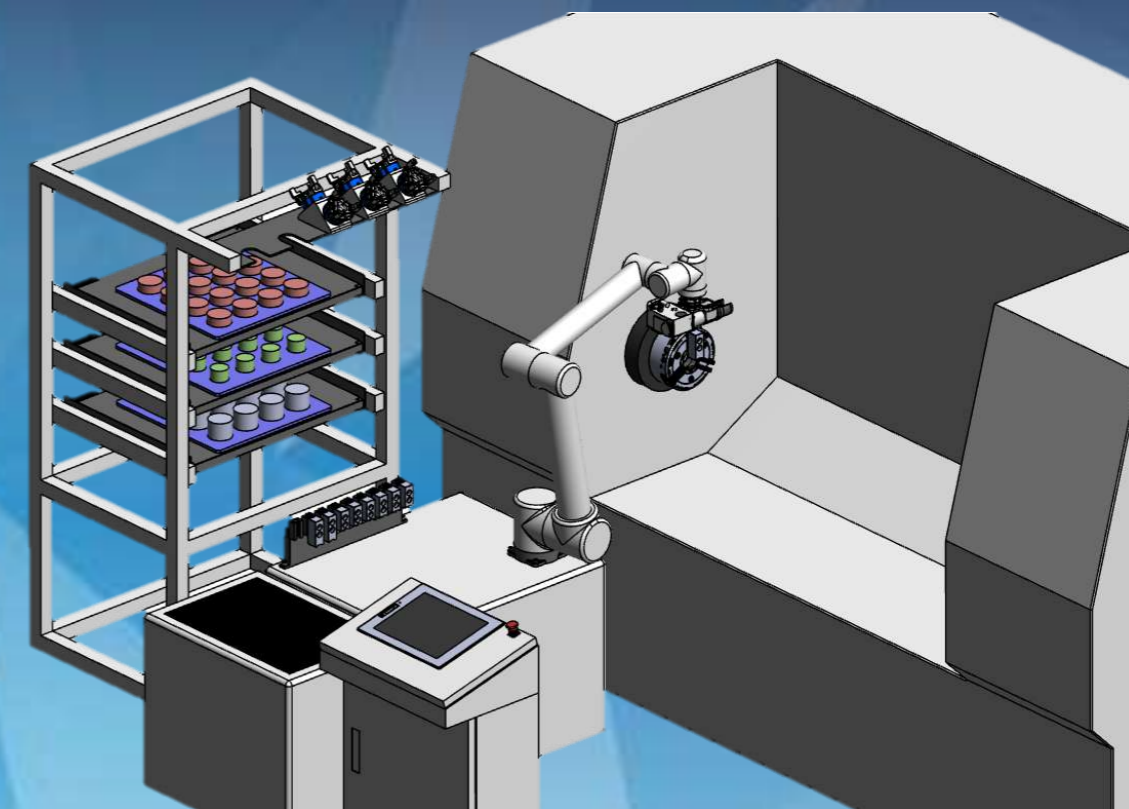


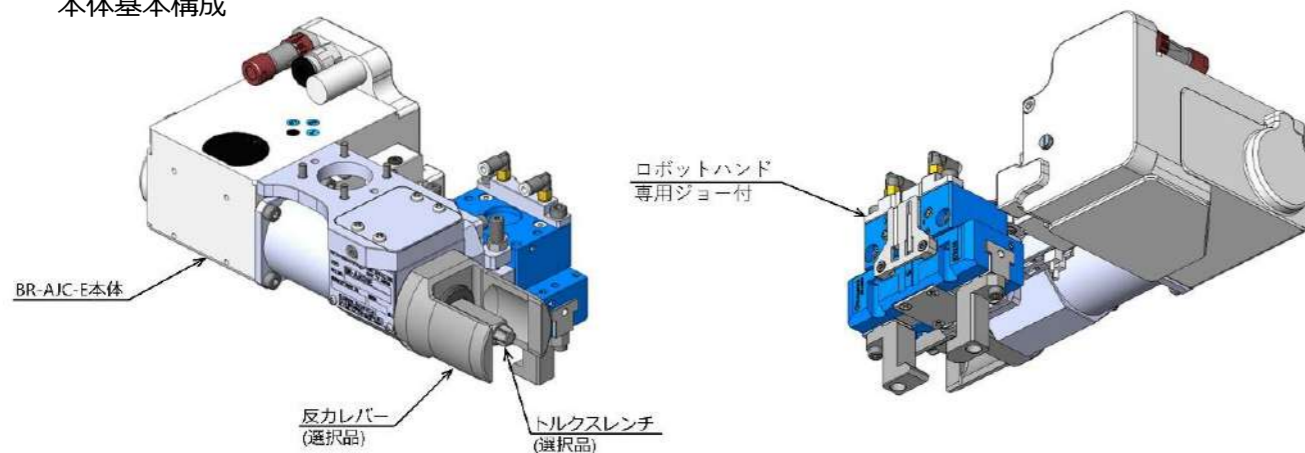
# BR-AJC

## 自動ジョー交換システム

標準BRチャック・標準ジョーで導入可能  
交換後の把握精度は0.01mm T.I.R.以下



### 本体基本構成



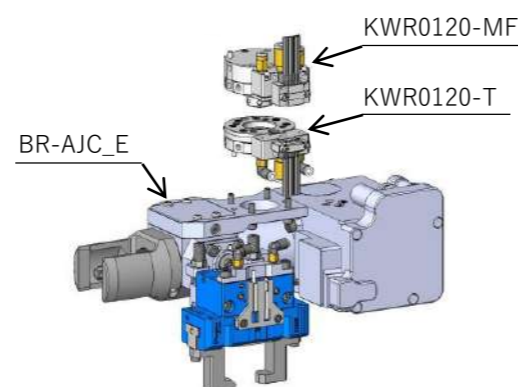
### 本体仕様

型式	BR-AJC06E	BR-AJC08E	BR-AJC10E
寸法	全長 (mm)	265	
	全高 (mm)	140	
	全幅 (mm)	139	
質量 (kg)	5.5		
設定トルク (Nm)	47	80	107
対応チャック	BR06 / BRT06	BR08 / BRT08	BR10 / BRT10
対応ソフトジョー ※最大ジョー高さ: 56 mm	SJ06B1 SJ06A1T SJ06A1-066※ SJ06A1T066※	SJ08B1 SJ08A1 SJ08S1 SJ08A1-056 SJ08A1T056	SJ10B1 SJ10A1 SJ10A1-056

※最大ジョー高さ 56mm 以下となるように、加工して使用してください。

### ハンドチェンジャー取付可能

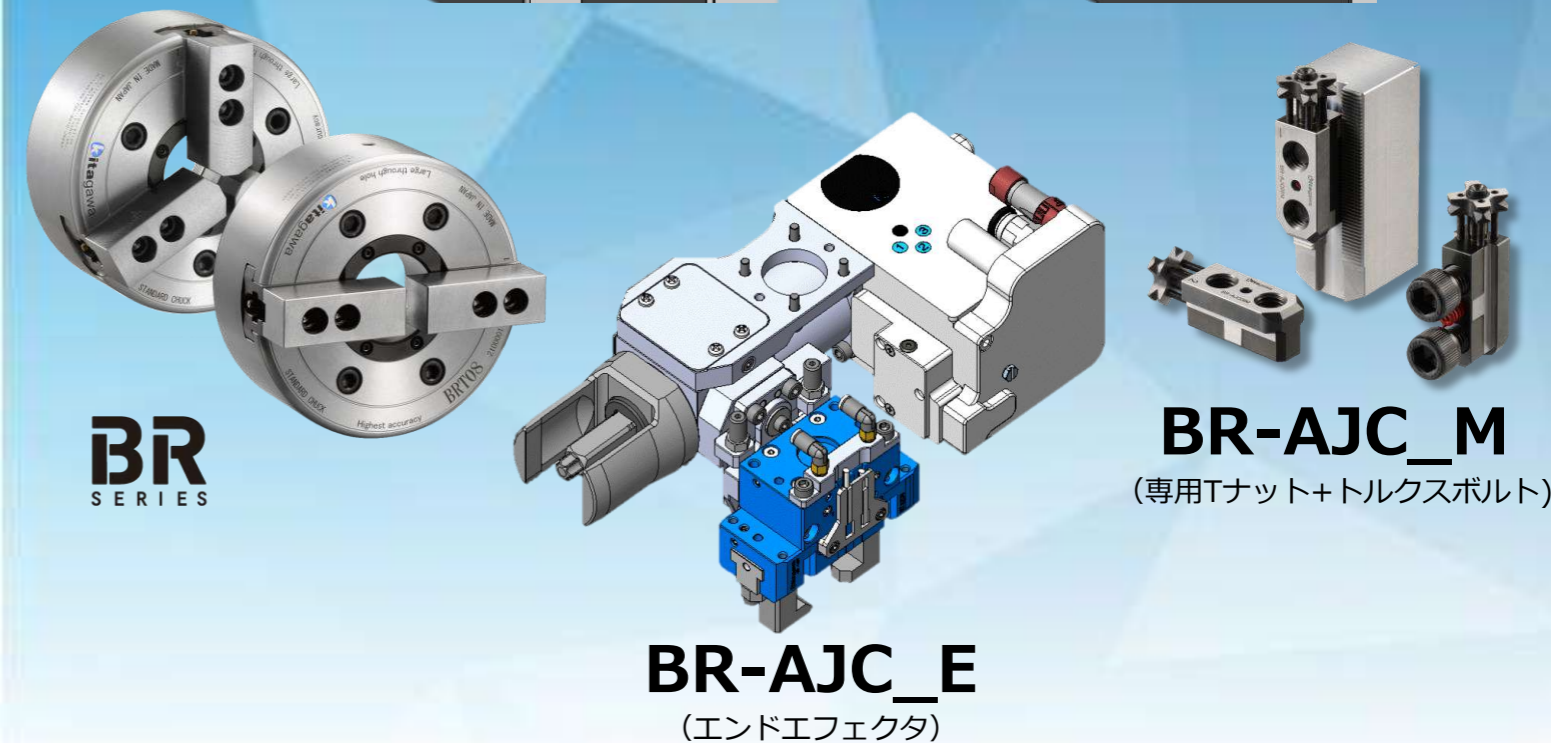
キタガワロボットハンドチェンジャー-KWR0120を直接取付できますのでワーク搬送用グリッパとの併用も可能です。



### システム構成

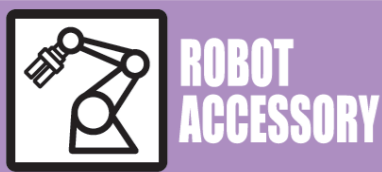
チャック型式	本体	反力レバー	トルクスレンチ	専用Tナット	トルクスボルト Oリング付き	ジョーストッカ
BR06 / BRT06	BR-AJC_E ジョー搬送用 ロボットハンド付	BRAJCL06	BRAJCW10	BR-AJC06M	M10x25	BR-AJC06S
BR08 / BRT08		BRAJCL08		BR-AJC08M		BR-AJC08S
BR10 / BRT10		BRAJCL10	BRAJCW12	BR-AJC10M	BR-AJC10S	

1. ジョーストッカにはストックのベースは含まれておりません。
2. ロボット、ジョー洗浄装置、システムアップなどはお客様で手配お願い致します。



**BR-AJC\_M**  
(専用Tナット+トルクスボルト)

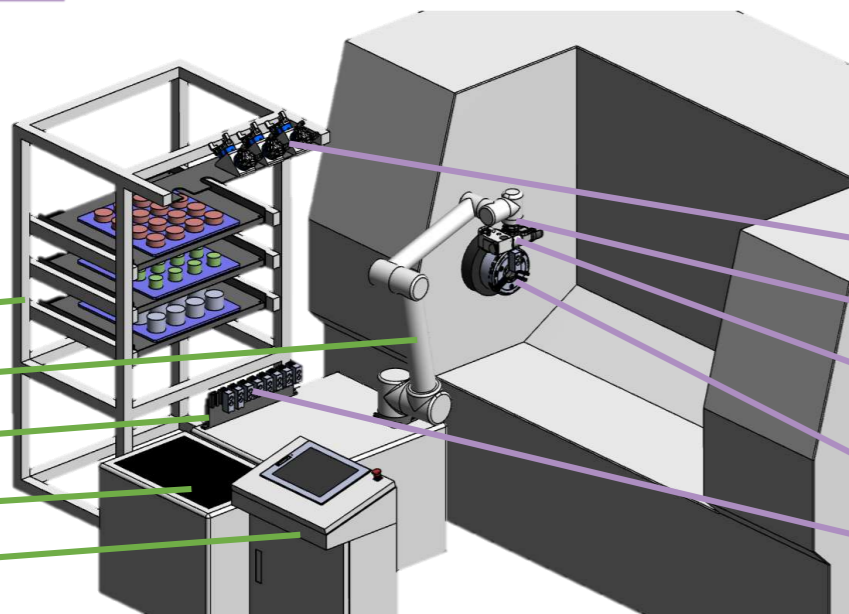
**BR-AJC\_E**  
(エンドエフェクタ)



# BR/BRTチャックを 無人自動ジョー交換システムへ

## お客様 手配範囲

- NC旋盤(C軸機能付き)
- ワークストッカ
- ロボット
- ジョーストッカベース
- ジョー洗浄装置
- 制御盤



## 北川鉄工所 販売範囲

- ワーク搬送グリッパ
- ハンドチェンジャー
- エンドエフェクタ  
(BR-AJC\_E)
- BRチャック
- ジョーストッカ



Next Generation  
Standard Chuck **BR**  
SERIES



### BR-AJC\_M



Tnut-Plusの機構を採用  
特許第6345375号

特許第6411619号  
特許第6345321号

### 把握精度0.01mmT.I.R.以下

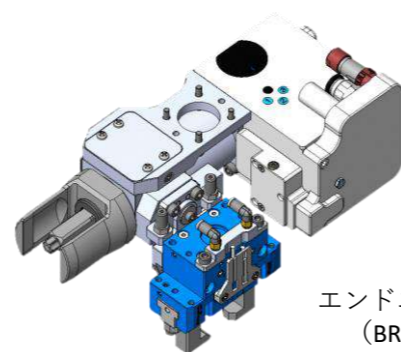
従来の標準チャックの常識を覆す把握精度で  
仕上げ加工にも使用可能

### ジョーの浮き上がりを軽減

高い剛性により安定した加工品質を実現

### 段取り替え時 ジョーの再成形不要

脱着後も再現精度0.01mmT.I.R.以下のため  
ジョーの再成形不要



エンドエフェクタ  
(BR-AJC\_E)

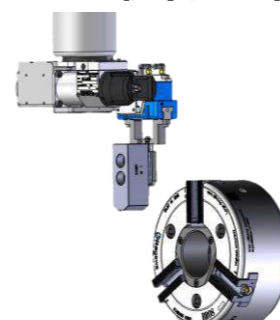
## エンドエフェクタの登場により、 これら製品の機構を利用したシステムの自動化が可能に！



特許第6823227号  
特許第6836637号

- 1 標準BRチャック・標準ジョーをそのまま使用
- 2 ジョー交換後の把握精度は**0.01mmT.I.R.以下**  
↳ ジョーの再成形不要
- 3 エア駆動のナットランナーにより軽量コンパクト設計
- 4 グリッパやハンドチェンジャーを含めた提案が可能

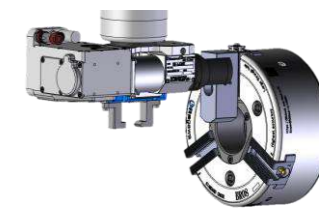
### ジョー取付動作手順



ジョーを搬送



ジョーを挿入



ボルトを締付

## 段階的な導入が可能

- ・現状の設備を流用
- ・導入コストを分散



### 多品種自動生産

