

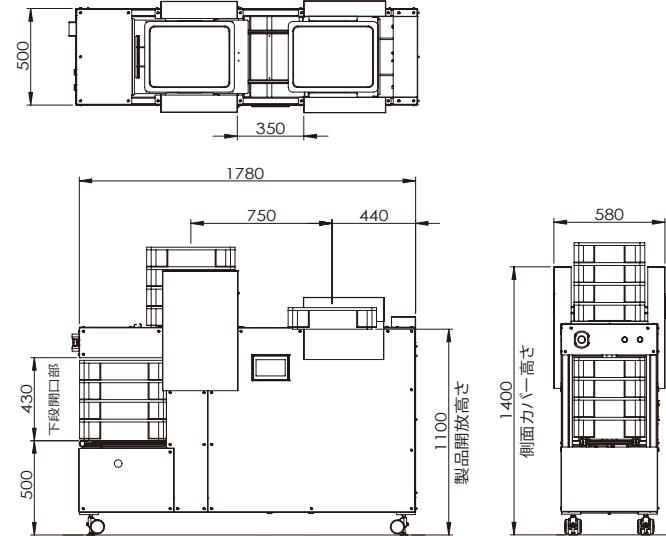
■ 主要仕様

	VS370	VS370-W
外形寸法	幅 580mm × 奥行 1780mm × 高さ 1400mm	幅 680mm × 奥行 2680mm × 高さ 1370mm
空コンテナ供給高さ	1100mm	
実コンテナ排出高さ	500mm	320mm
最大可搬重量	上段 段バラシユニット：20kg 昇降リフター部：7kg 下段コンペア：15kg	上段 段バラシユニット：20kg 昇降リフター部：30kg 下段ローラコンペア：90kg
コンテナ入替時間	6sec*	
装置重量	250kg	300kg
駆動方式	電動アクチュエータ／エアシリンダ	電動アクチュエータ／モータローラコンペア
制御方式	シーケンサ制御	
供給エアー	0.5MPa, 0.82L/cycle	
電源	AC200V 50/60Hz	三相 AC200V 50/60Hz
最大所要電力	AC200V 5A	AC200V 10A

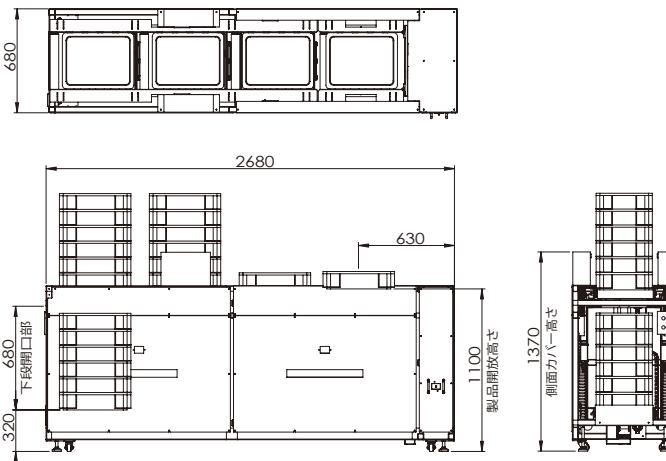
\*コンテナサイズにより異なります。

■ 外形寸法図

VS370



VS370-W



■ 対応コンテナサイズ

対応外寸 (mm)	VS370	VS370-W
W	270~560	270~560
D	270~370	270~440
H	30~160	30~160

\*コンテナ形状により異なる場合もあります。



NIKUNI  
先進のトータルテクノロジー

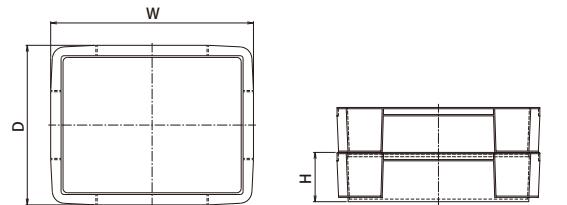
省スペースストッカ ガジェットストッカ  
**VS370** **VS370-W**

■ 実山ストック数(参考)

コンテナの高さ (mm)	VS370	VS370-W
H=50	8段×2山+1山	14段×3山+1山
H=70	5段×2山+1山	10段×3山+1山
H=95	4段×2山+1山	7段×3山+1山

\*コンテナ形状により異なる場合もあります。

\*+1山は昇降リフター部です。



■ 尺寸

VS370



VS370-W



**VS370**



**VS370-W**

株式会社 **ニクニ** <https://www.nikuni.co.jp>



本 社

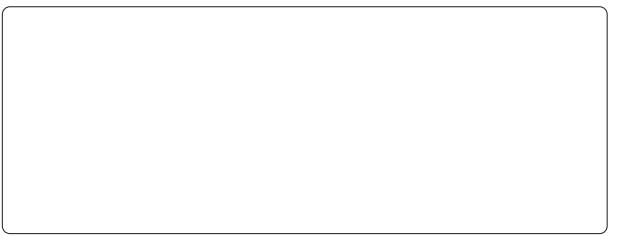
〒213-0032 神奈川県川崎市高津区久地843-5  
TEL. 044-833-1126 FAX. 044-822-1118

本社営業部

〒213-0002 神奈川県川崎市高津区二子5-8-1 第3井上ビル2階

●営業所－名古屋、大阪、福岡  
●出張所－山形、福山、ベトナム  
●サービスセンター－東日本、西日本  
●現地法人－シカゴ、上海、台北

オンラインショップ <https://www.nikuni-onlineshop.jp>  
English <https://nikunijapan.com>



\*カタログ記載事項は予告なく変更する事があります。

2025.10

# 省スペースストッカ

## VS370

対象型締力  
15~180t

### 特徴

- タッチパネル操作(正反選択式)
- 既存コンテナをそのまま使用可能  
導入後のコンテナサイズ変更にも  
チャック爪交換、ガイド調整により対応可能  
※対応可能サイズは裏面をご参照ください
- 無駄なストックスペースをなくし、必要量ストック
- 外部機器との連動可能

### オプション

- ◆ 延長コンベア（下段）
- ◆ 可搬重量UP
- ◆ 自走式ロボット連動

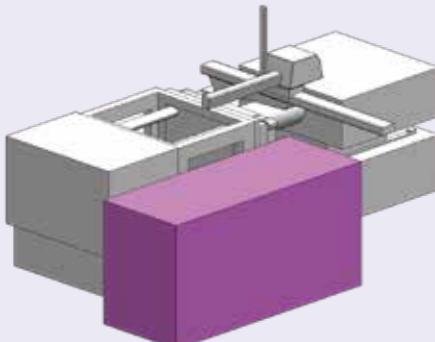
※その他、多彩なオプションに対応して  
おりますのでご相談ください



※コンテナは参考イメージです



### 従来ストックエリアとのサイズ比較イメージ



省スペース化

# ガジェットストッカ

## VS370-W

対象型締力  
50~350t

### 特徴

- タッチパネル操作(ペンダント仕様)
- ストッカ本体と標準ユニットをかんたん接続
- 標準ユニットの組合せ次第で自由なレイアウト
- ストッカ導入後、標準ユニットのみ追加購入可能
- 導入後のコンテナサイズ変更にも  
チャック爪交換、ガイド調整により対応可能  
※対応可能サイズは裏面をご参照ください



※コンテナは参考イメージです

### オプション

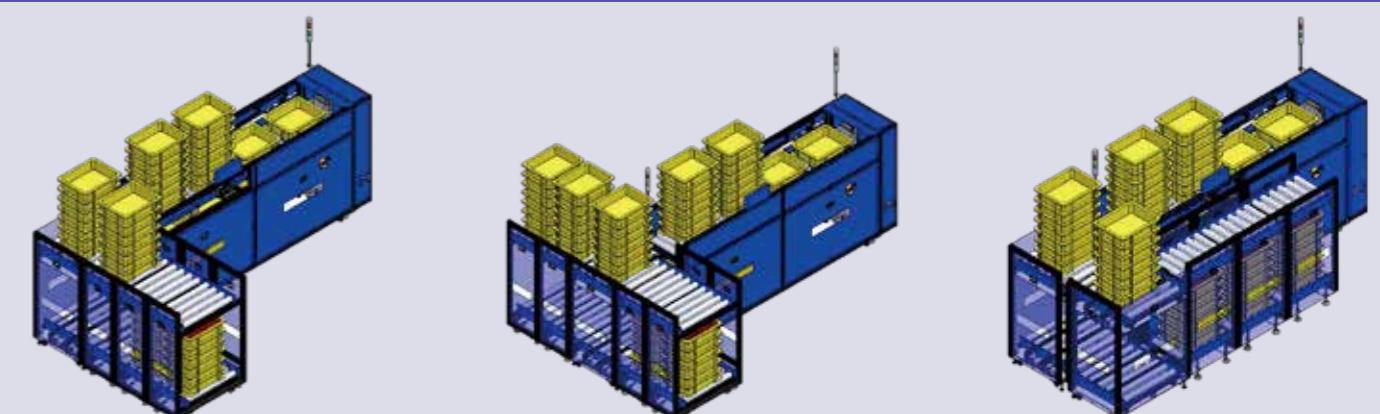
- ◆ 標準ユニット  
(L/Tユニット・1山ユニット・2山ユニット)
- ◆ 可搬重量UP

※その他、多彩なオプションに対応して  
おりますのでご相談ください

L/Tユニットイメージ 1山ユニットイメージ 2山ユニットイメージ



### 標準ユニット 参考レイアウト



※ユニットの側面カバーは追加オプションとなります