



真空パッドブラケット

VACUUM PAD BRACKET



産業用ロボットに必要不可欠 真空パッド用のブラケットを標準化

アルミや板金仕様で軽量化を実現しました。直接取り付けられるため手間もかからず、パッドの位置合わせに便利なメモリ付きもラインアップ。真空パッド取付ネジサイズM5に対応しています。

多関節ロボット・
エアシリンダ用

スカラ
ロボット用

パラレルリンク
ロボット用

接続部品

オプション

技術資料

■ 多関節ロボット・エアシリンダ用		■ スカラロボット用		■ パラレルリンクロボット用
フラットシリーズ	ライトシリーズ	止めネジタイプ	クサビタイプ	Eタイプ
P.267	P.268	P.269	P.270	P.271
				

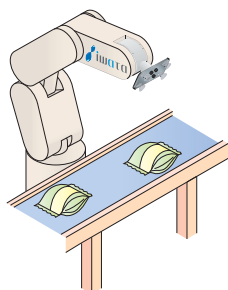
■ パラレルリンクロボット用		■ 接続部品		
Fタイプ	スペーサー	継手	ジョイント1	ジョイント2
P.272	P.273	P.273	P.274	P.274
				

■ オプション	■ 技術資料
六角穴付低頭ボルト	
P.275	P.276
	

ラインアップ紹介

多関節ロボット・エアシリンダ用

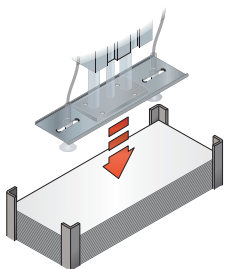
フラットタイプ



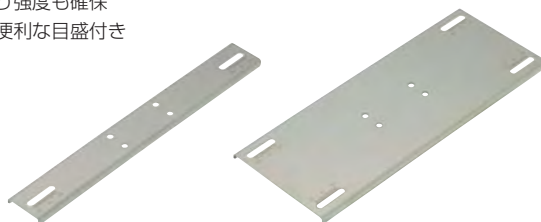
- ・汎用性の高いフラット形状
- ・ステンレスの板厚2mmを使用



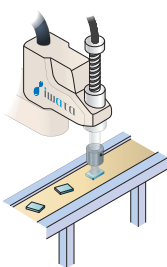
ライトタイプ



- ・板厚0.8mm仕様で軽量化
- ・曲げ加工により強度も確保
- ・位置合わせに便利な目盛付き



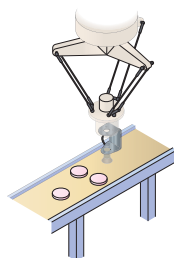
スカラロボット用



- ・アルミ製により軽量化
- ・軸内配管に対応
- ・止めネジタイプ、クサビタイプ
の2種類をご用意



パラレルリンクロボット用

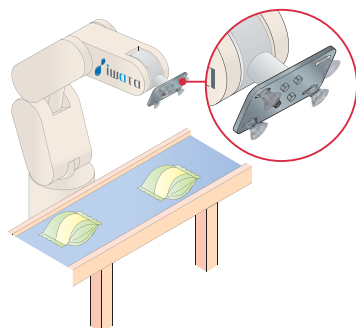


- ・板金仕様により軽量化
- ・コンパクトな取り付けが可能

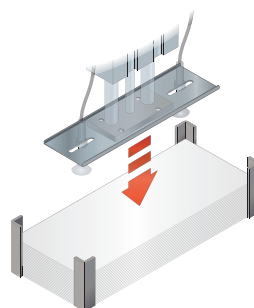


アプリケーション紹介

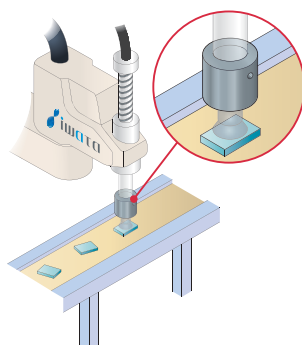
多関節ロボット用



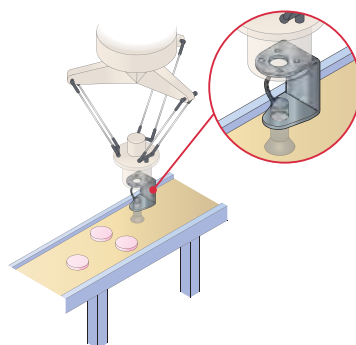
エアシリンダ用



スカルロボット用



パラレルリンクロボット用



多関節ロボット・エアシリンダ用 フラットシリーズ

当日出荷
受付16時

RoHS
10物質

CAD
2D

CAD
3D

真空パッド取付ネジサイズ M5に対応。
汎用性の高いフラット形状。
耐食性に優れたステンレスSUS304製。

真空パッド・リンク・エアシリンダ

多関節ロボット・
エアシリンダ用

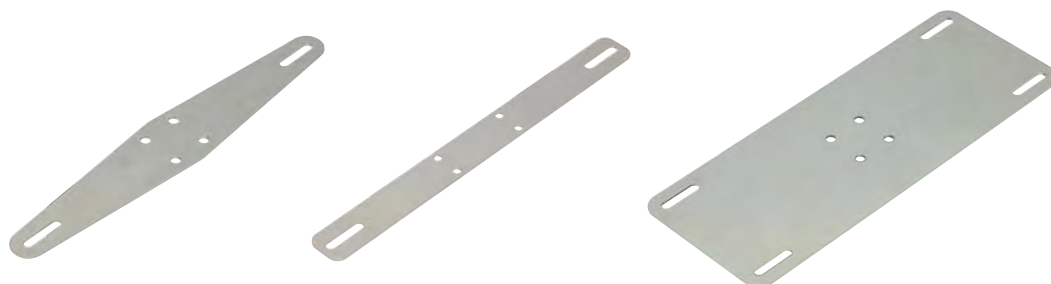
スカラ
ロボット用

パラレルリンク
ロボット用

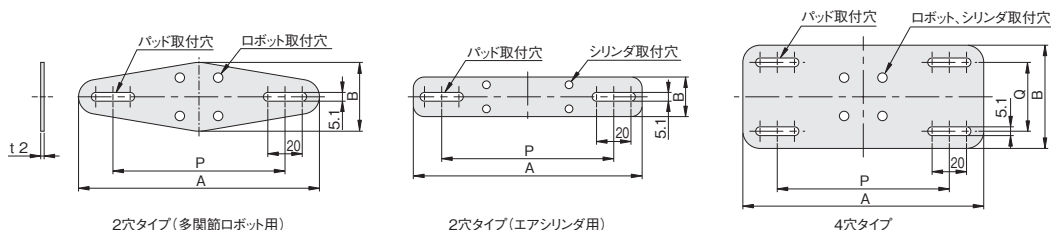
接続部品

オプション

技術資料



単位：mm



板厚：t 2.0

材質

ステンレス SUS304

用途	ロボット・シリンダ取付穴	タイプ	P	Q	A	B	重量 (g)	品番	価格 (円)
多関節ロボット用		2穴	100	—	140	40	54	RPAA100-M5S	1,050
			150	—	190	40	76	RPAA150-M5S	1,280
			200	—	240	40	98	RPAA200-M5S	1,620
		4穴	100	40	140	60	115	RPAB100-M5S	1,390
			150	50	190	70	187	RPAB150-M5S	1,850
			200	70	240	90	310	RPAB200-M5S	2,660
エアシリンダ用 (ガイド付シリンダ チューブ内径φ12用)		2穴	100	—	133	23	41	RPBA100-M5S	920
			150	—	183	23	58	RPBA150-M5S	1,160
			200	—	233	23	74	RPBA200-M5S	1,390
		4穴	100	40	140	60	115	RPBB100-M5S	1,390
			150	50	190	70	188	RPBB150-M5S	1,850
			200	70	240	90	310	RPBB200-M5S	2,660

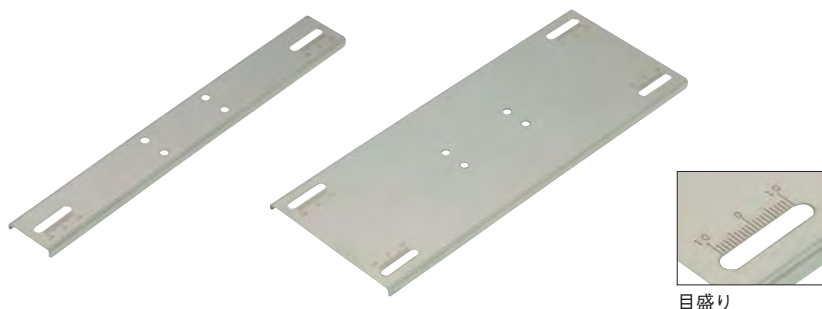
※上記寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

接続部品 P.273

オプション P.275

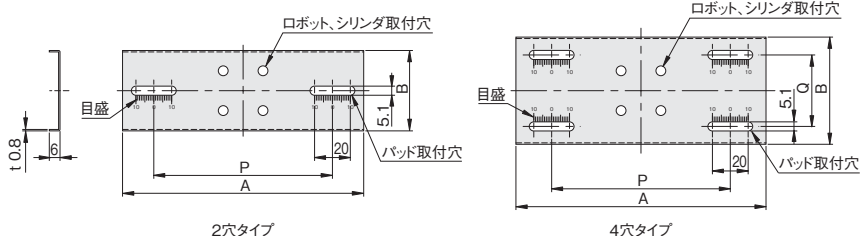
多関節ロボット・エアシリンダ用
ライトシリーズ当日出荷
受付16時RoHS
10物質CAD
2DCAD
3D

真空パッド取付ネジサイズ M5に対応。
板厚が薄く軽量でありながら、曲げ加工により強度もあるシリーズです。
位置合わせに便利な目盛り付き。
耐食性に優れたステンレスSUS304製。



目盛り

単位：mm



2穴タイプ

4穴タイプ

板厚：t 0.8

材質

ステンレス SUS304

用途	ロボット・シリンダ取付穴	タイプ	P	Q	A	B	重量(g)	品番	価格(円)
多関節ロボット用		2穴	100	—	135	45	41	RPAC100-M5S	920
			150	—	185	45	57	RPAC150-M5S	1,160
			200	—	235	45	72	RPAC200-M5S	1,390
		4穴	100	40	135	60	51	RPAD100-M5S	1,160
			150	50	185	70	82	RPAD150-M5S	1,390
			200	70	235	90	132	RPAD200-M5S	1,740
エアシリンダ用 (ガイド付シリンダ チューブ内径φ12用)		2穴	100	—	135	30	29	RPBC100-M5S	870
			150	—	185	30	41	RPBC150-M5S	1,100
			200	—	235	30	52	RPBC200-M5S	1,330
		4穴	100	40	135	60	51	RPBD100-M5S	1,160
			150	50	185	70	83	RPBD150-M5S	1,390
			200	70	235	90	132	RPBD200-M5S	1,740

※上記寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

※一部機種は曲げ部が干渉する恐れがあります。必要に応じて別売の接続部品「スペーサー」(P.273)をご購入ください。

接続部品 P.273

オプション P.275

スカラロボット用 止めネジタイプ

当日出荷
受付16時

RoHS
10物質

CAD
2D

CAD
3D

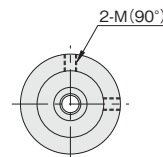
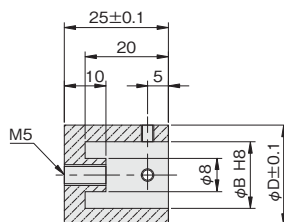
真空パッド取付ネジサイズ M5に対応。

継手、チューブをロボット軸内に収められ、配管がすっきりします。

軸の面加工部でしっかりと取り付けできる仕様です。

アルミ製のため軽量です。

単位：mm



材質／表面処理	付属品
アルミ A2017／アルマイト(白)	六角穴付止めネジ(くぼみ先 SUSXM7)…2本

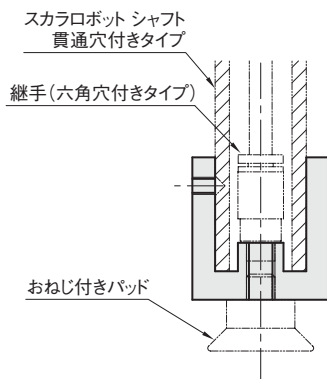
内径 φB	外径 φD	締付ネジ M	重量(g)	品番	価格(円)
φ16	φ24	M3×3	21	RPSC16-M5A	1,680
φ20	φ30	M4×4	32	RPSC20-M5A	1,790
φ25	φ35	M4×4	40	RPSC25-M5A	2,020

※上記寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

※溝加工等が施されたシャフトにはお使いいただけない場合がございます。

取付例

■止めねじタイプ



多関節ロボット・
エアシリンダ用

スカラ
ロボット用

パラレルリンク
ロボット用

接続部品

オプション

技術資料

スカラロボット用 クサビタイプ

当日出荷
受付16時

RoHS
10物質

CAD
2D

CAD
3D

真空パッド取付ネジサイズ M5に対応。

継手、チューブをロボット軸内に収められ、配管がすっきりします。

クサビ構造により、少ない力で締め付けが可能です。

アルミ製のため軽量です。

多関節ロボット・
エアシリンダ用

スカラ
ロボット用

平行リンク
ロボット用

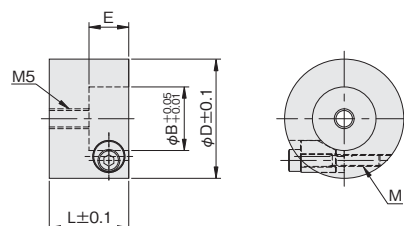
接続部品

オプション

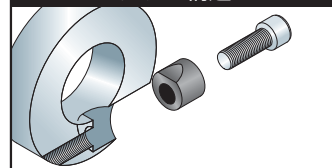
技術資料



単位：mm



クサビ構造



材質／表面処理	付属品
アルミ A2017／アルマイト(白)	六角穴付ボルト(SUSXM7)…1本 クサビ(SUS304)…1個

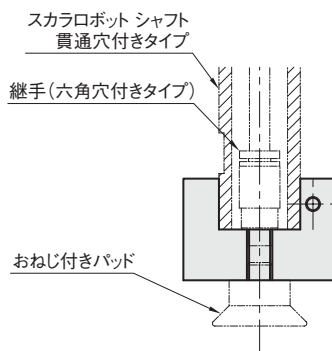
内径 φB	内径深さ E	外径 φD	幅 L	締付ネジ M	重量(g)	品番	価格(円)
φ16	10	φ32	20	M3×20	42	RPSK16-M5A	1,910
φ20	10	φ35	20	M3×20	47	RPSK20-M5A	2,020
φ25	12	φ45	22	M4×18	83	RPSK25-M5A	2,260

※上記寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

※溝加工等が施されたシャフトにはお使いいただけない場合がございます。

取付例

■クサビタイプ



平行リンクロボット用 Eタイプ

当日出荷
受付16時

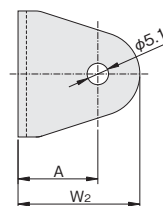
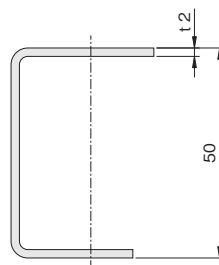
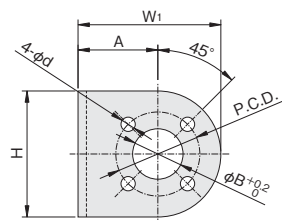
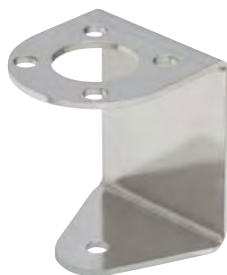
RoHS
10物質

CAD
2D

CAD
3D

真空パッド取付ネジサイズ M5に対応。
板金仕様のため、軽量でシンプルです。
耐食性に優れたステンレスSUS304製。

単位：mm



板厚：t 2.0

材質
ステンレス SUS304

φd	P.C.D.	φB	A	H	W ₁	W ₂	重量(g)	品番	価格(円)
φ3.4	20	φ12	19	30	34	29	40	RPEA50-M5S	870
φ4.5	20	φ12	19	30	34	29	40	RPEB50-M5S	870
φ4.5	25	φ16	19	34	36	29	44	RPEC50-M5S	920
φ5.5	31.5	φ20	24	40	44	34	57	RPED50-M5S	990

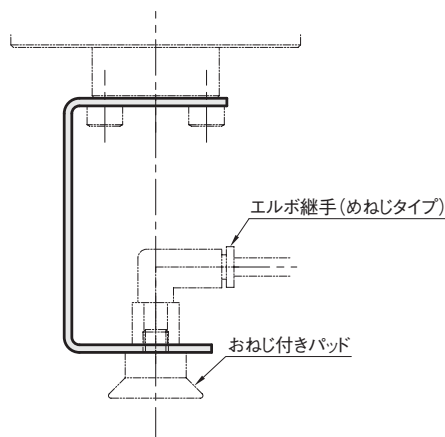
※上記寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

接続部品 P.273

オプション P.275

取付例

■Eタイプ



バラレルリンクロボット用 Fタイプ

当日出荷
受付16時

RoHS
10物質

CAD
2D

CAD
3D

真空パッド取付ネジサイズ M5に対応。
板金仕様のため、軽量でシンプルです。
耐食性に優れたステンレスSUS304製。

多関節ロボット・
エアシリンダ用

スカラ
ロボット用

バラレルリンク
ロボット用

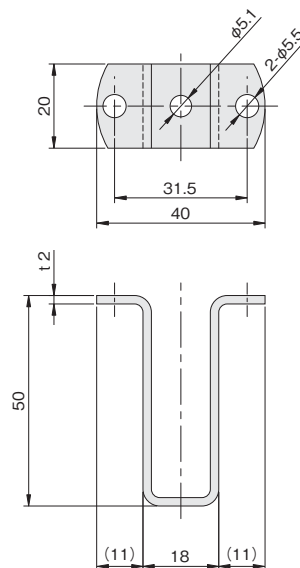
接続部品

オプション

技術資料



単位：mm



板厚：t 2.0

材質

ステンレス SUS304

品番	価格(円)	重量(g)
RPFA50-M5S	810	37

※上記寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

※エルボ継手やおねじ付きパッド等はパッドの締付けが出来ない為、お使いいただけません。

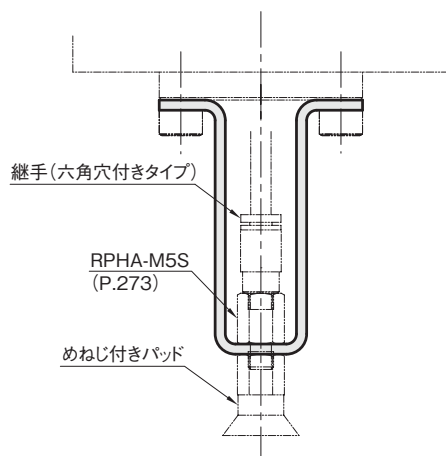
※下記取付例を参考にして下さい。

接続部品 P.273

オプション P.275

取付例

■Fタイプ



接続部品 スペーサー

当日出荷
受付16時

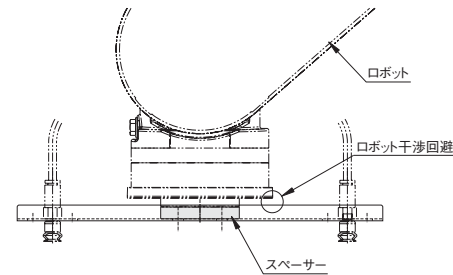
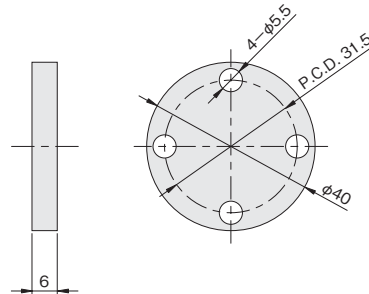
RoHS
10物質

CAD
2D

CAD
3D

ブラケット取付時のロボットへの干渉を回避します。

単位：mm



材質／表面処理

アルミ A2017／アルマイト(白)

品番	価格(円)	重量(g)
RPJA1	1,390	20

※上記寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

オプション P.275

接続部品 継手

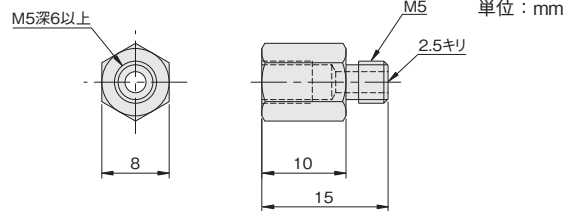
当日出荷
受付16時

RoHS
10物質

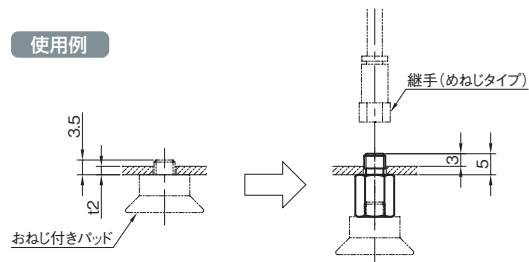
CAD
2D

CAD
3D

真空パッド取付ネジサイズ M5に対応。
フラットシリーズなど板厚2.0mmの板金製品に取り付け、ネジ山を確保できます。
耐食性に優れたステンレスSUS304製。



使用例



おねじ付きパッド

ねじ山の飛び出しが少ない

ねじ山を確保

材質

ステンレス SUS304

品番	価格(円)	重量(g)
RPHA-M5S	690	4

※締付トルクは3N・m以下でご使用ください。

接続部品 ジョイント1

当日出荷
受付 16時

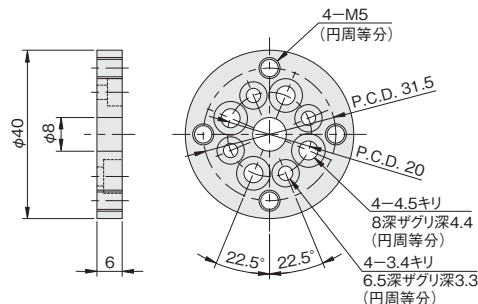
RoHS
10物質

CAD
2D

CAD
3D

多関節ロボット用のブラケットを平行リンクロボットに取り付けるためのジョイントです。

単位：mm



材質／表面処理
鉄 S45C／無電解ニッケルメッキ

品番	価格(円)	重量(g)
RPJC1	2,150	41

※上記寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

オプション P.275

接続部品 ジョイント2

当日出荷
受付 16時

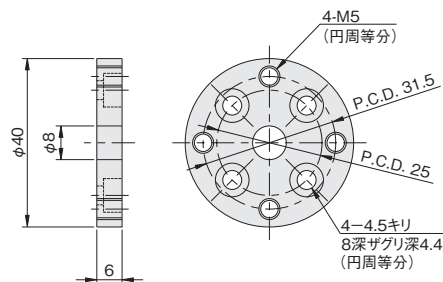
RoHS
10物質

CAD
2D

CAD
3D

多関節ロボット用のブラケットを平行リンクロボットに取り付けるためのジョイントです。

単位：mm



材質／表面処理
鉄 S45C／無電解ニッケルメッキ

品番	価格(円)	重量(g)
RPJC2	1,910	46

※上記寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

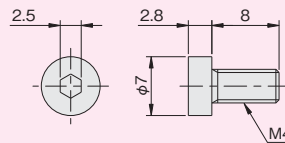
オプション P.275

オプション 六角穴付低頭ボルト

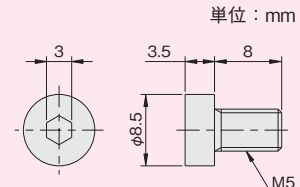
当日出荷
受付 16時

RoHS
10物質

ボルトの頭が干渉にくい低頭ボルトです。



RPT0408U



RPT0508U

単位：mm

多関節ロボット・
エアシリンダ用

スカラ
ロボット用

パラレルリンク
ロボット用

接続部品

オプション

技術資料

材質／表面処理

鉄 S45C／三価クロメートメッキ(白)

ボルトサイズ	入数	品番	価格(円)	重量(g)
M4×8L	4	RPT0408U	230	6
M5×8L	4	RPT0508U	290	9

真空パッドブラケット

多関節ロボット用 対応ロボット型式 一覧

2017 年 11 月末時点

メーカー	型式	最大可搬 質量 [kg]	取付ねじ		真空パッドブラケット取付対応可否 ^{※1}	
			サイズ	PCD	フラットシリーズ	ライトシリーズ
オムロン	Viper 650	5	4-M5	31.5	○	○
	Viper 850	5	4-M5	31.5	○	○
川崎重工	RS003N	3	4-M5	31.5	○	○
	RS005N	5	4-M5	31.5	○	○
	RS005L	5	4-M5	31.5	○	○
デンソー	VP-5243	3	4-M5	31.5	○	○
	VP-6242	2.5	4-M5	31.5	○	○
	VS-6556	7	4-M5	31.5	○	○
	VS-6557	7	4-M5	31.5	○	○
	VS-050	4	4-M5	31.5	○	○
	VS-060	4	4-M5	31.5	○	○
	VS-068	7	4-M5	31.5	○	○
	VS-087	7	4-M5	31.5	○	○
東芝機械	VS-050S2	4	4-M5	31.5	○	※ 2
	TVL500	3	4-M5	31.5	○	○
	TVL700	4	4-M5	31.5	○	○
	TV600	3	4-M5	31.5	○	○
	TV800	5	4-M5	31.5	○	○
ファナック	TV1000	5	4-M5	31.5	○	○
	CR-4iA	4	4-M5	31.5	○	※ 2
	CR-7iA/7iA_L	7	4-M5	31.5	○	○
	LR Mate 200iD	7	4-M5	31.5	○	※ 2
	LR Mate 200iD 7L	7	4-M5	31.5	○	※ 2
	LR Mate 200iD 7WP	7	4-M5	31.5	○	※ 2
	LR Mate 200iD 7H	7	4-M5	31.5	○	※ 2
	LR Mate 200iD 7C	7	4-M5	31.5	○	○
	LR Mate 200iD 7LC	7	4-M5	31.5	○	○
	LR Mate 200iD 4SC	4	4-M5	31.5	○	○
三菱電機	RV-2FR	3	4-M5	31.5	○	○
	RV-2FRL	3	4-M5	31.5	○	○
	RV-4FR	4	4-M5	31.5	○	○
	RV-4FRL	4	4-M5	31.5	○	○
	RV-7FR	7	4-M5	31.5	○	○
	RV-7FRL	7	4-M5	31.5	○	○
	RV-2F	3	4-M5	31.5	○	○
	RV-2FL	3	4-M5	31.5	○	○
	RV-4F	4	4-M5	31.5	○	○
	RV-4FL	4	4-M5	31.5	○	○
	RV-7F	7	4-M5	31.5	○	○
	RV-7FL	7	4-M5	31.5	○	○
	RV-7FLL	7	4-M5	31.5	○	○
安川電機	MOTOMAN-GP7	7	4-M5	31.5	○	※ 2
	MOTOMAN-GP8	8	4-M5	31.5	○	※ 2
	MOTOMAN-MH3F	3	4-M5	31.5	○	○
	MOTOMAN-MH5F	5	4-M5	31.5	○	※ 2
	MOTOMAN-MH5LF	5	4-M5	31.5	○	※ 2
ヤマハ	YA-R3F	3	4-M5	31.5	○	※ 2
	YA-R5F	5	4-M5	31.5	○	※ 2
	YA-R5LF	5	4-M5	31.5	○	※ 2
ABB	IRB120	3	4-M5	31.5	○	○
KUKA	KR3 R540	3	8-M5	31.5	○	※ 2
	KR6 R700 sixx	6	8-M5	31.5	○	※ 2
	KR6 R900 sixx	6	8-M5	31.5	○	※ 2
	KR10 R900 sixx	10	8-M5	31.5	○	※ 2
	KR10 R1100 sixx	10	8-M5	31.5	○	※ 2
	KR6 R700 fivve	6	8-M5	31.5	○	※ 2
	KR6 R900 fivve	6	8-M5	31.5	○	※ 2
	KR10 R1100 fivve	10	8-M5	31.5	○	※ 2
STAUBLI	TX 40	2.3	4-M5	31.5	○	○
	TX2-40	2.3	4-M5	31.5	○	○
	TX 60	9	4-M5	31.5	○	○
	TX2-60	9	4-M5	31.5	○	○

※ 1 上表はロボット標準仕様での対応表です。

クリーン仕様、オイルミスト仕様、防水仕様、特殊フランジ仕様などは別売のスペーサ「RPJA1」が必要となる場合がございます。取付可否をご確認の上、お選びください。

※ 2 真空パッドブラケットの曲げリブをロボット側に向けて取り付けると曲げリブが干渉します。

別売のスペーサ「RPJA1」と併せてご使用下さい。

上記以外のロボットへの取付けについては製品寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

※ 本製品は(株)岩田製作所の独自規格品であり、表中に記載のメーカーが保証するものではありません。

パラレルリンクロボット用 対応ロボット型式 一覧

2017 年 11 月末時点

メーカー	型式	最大可搬 質量 [kg]	取付ねじ		対応ブラケット 品番	対応ジョイント 品番 ^{※1}
			サイズ	PCD		
川崎重工	YF002N	2	4-M4	25	RPEC50-M5S	RPJC2
	YF003N	3	4-M4	25		
ファナック	M-1iA/0.5A	0.5	4-M3	20	RPEA50-M5S	RPJC1
	M-1iA/0.5AL	0.5	4-M3	20		
	M-1iA/0.5S	0.5	4-M3	20		
	M-1iA/0.5SL	0.5	4-M3	20		
	M-2iA/3A	3	4-M4	20	RPEB50-M5S	RPJC1
	M-2iA/3AL	3	4-M4	20		
	M-2iA/3S	3	4-M4	20		
	M-2iA/3SL	3	4-M4	20		
安川電機	MPP3H	3	4-M5	31.5	RPED50-M5S RPFA50-M5S	— ^{※2}
	MPP3S	3	4-M5	31.5		
ABB	IRB360-1/800	1	4-M4	20	RPEB50-M5S	RPJC1
	IRB360-1/1130	1	4-M4	20		
	IRB360-1/1600	1	4-M4	20		

※1 対応ジョイントを接続して頂くと多関節ロボット用ブラケットが取付可能です。

※2 対応ジョイントを接続せず多関節ロボット用のブラケットが取付可能です。

上記以外のロボットへの取付けについては製品寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

※ 本製品は(株)岩田製作所の独自規格品であり、表中に記載のメーカーが保証するものではありません。

多関節ロボット・
エアシリンダ用

スカラ
ロボット用

パラレルリンク
ロボット用

接続部品

オプション

技術資料

エアシリンダ用 対応エアシリンダ型式 一覧

2017 年 11 月末時点

チューブ内径φ12 用
取付穴サイズ：14X48 4-M4

メーカー	型式	対応ブラケット品番
コガネイ	SGDA12X**	RPBA***-M5S RPBB***-M5S RPBC***-M5S RPBD***-M5S
	SGDAQ12X**	
	SGDAP12X**	
	SGDAPQ12X**	
	SGDAK12X**	
	SGDAKQ12X**	
	CS-SGDAQ12X**	
	SGDAY12X**	
	SGDAQY12X**	
CKD	STG-M-12-**	RPBB***-M5S RPBC***-M5S RPBD***-M5S
	STG-B-12-**	
SMC	MGPM12-**Z	RPBB***-M5S RPBC***-M5S RPBD***-M5S
	MGPL12-**Z	
	MGPA12-**Z	
	MGQM12-**	
	MGQL12-**	
TAIYO	10G-3AM12N**	RPBB***-M5S RPBC***-M5S RPBD***-M5S
	10G-3AL12N**	

上記以外のシリンダへの取付けについては製品寸法にて取付可否をご確認の上、お選びください。

※ 本製品は(株)岩田製作所の独自規格品であり、表中に記載のメーカーが保証するものではありません。