

## 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 <sup>※1</sup>
			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	— <sup>※2</sup>
	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**	
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。