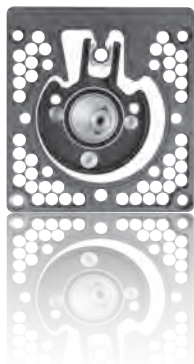


変更前

2023年10月頃より順次変更予定

特許第4796891号



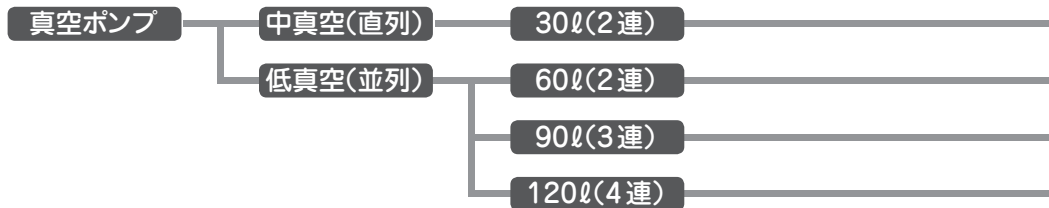
# 真空ポンプ Series

真空包装、真空成形、脱泡・脱気、吸着搬送などに  
欠かすことのできない『真空ポンプ』を  
弊社独自のロータリ式の採用により、  
静音・長寿命・低発熱・低振動・低発塵と大変優れた性能を誇り、  
さらに軽量・小形・高効率と省スペース、省エネにも貢献します。



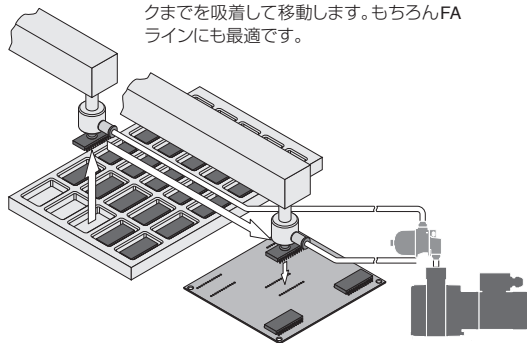
ロータリ真空ポンプの特長を動画によって分かりやすくご案内しております。  
<http://www.pisco.co.jp/product/detail/g/g01/>

Vacuum  
Pump

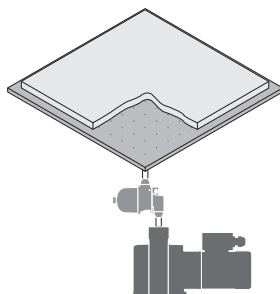


### ロータリ真空ポンプの用途例

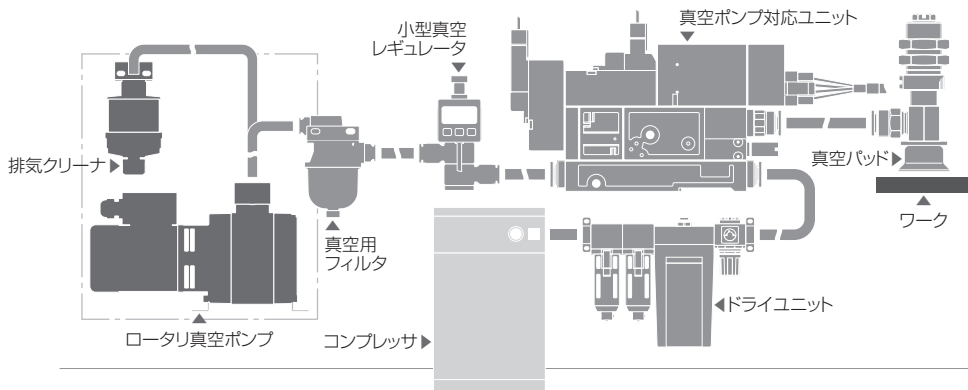
**Ex. 1**  
**吸着搬送** ▶ チップのような小さくて軽いワークからソーラーパネルのような大きくて重いワークまでを吸着して移動します。もちろんFAラインにも最適です。



**Ex. 2**  
**真空チャック** ▶ ワークの歪・熱変形がほとんど発生せず、加工精度が安定します。しかも、ワークの固定作業が簡単です。



### ロータリ真空ポンプ使用による吸着搬送システム例



●ロータリ真空ポンプ RPV06A

●ロータリ真空ポンプ RPV062

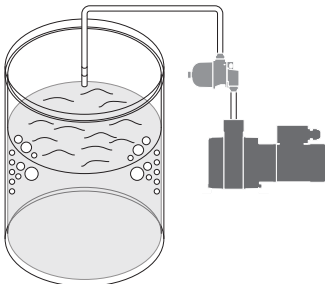
●ロータリ真空ポンプ RPV063

●ロータリ真空ポンプ RPV064

Ex. 3

**脱泡・脱気**

▶接着剤・化粧品(クリーム)・蒸留水などに含まれる泡や空気を取り除きます。



△水分、水蒸気を吸引しますと、寿命低下、故障の原因となる可能性があります。

Ex. 6

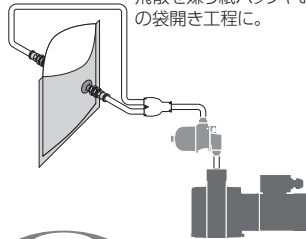
**真空成形**

▶真空を発生させ、材料であるシートを型に密着させ成形します。

Ex. 4

**袋詰め**

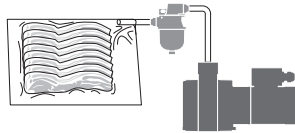
▶周囲への油分拡散や摩擦粉飛散を嫌う紙パックやお菓子の袋開き工程に。



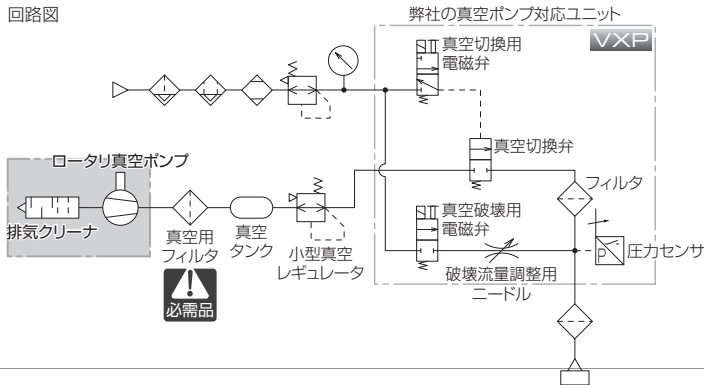
Ex. 5

**真空包装**

▶袋内を真空状態にし、食品をはじめとした商品を包装します。



回路図



## ⚠️ ロータリ真空ポンプの共通注意事項

弊社製品の選定、及びご使用前に必ずお読みください。各シリーズ毎の詳細注意事項については、本文の個別注意事項をご確認ください。

### ⚠️ 危険

1. 可燃性・爆発性のガスは、絶対に吸引しないでください。また、可燃性・爆発性のガスなど引火の可能性のある雰囲気では、絶対に使用しないでください。爆発・火災の原因になります。

### ⚠️ 警告

1. 排気側の配管を閉塞させて運転しないでください。過負荷によりモータが停止し、モータ焼損、やけど、火災の原因になります。
2. 分解・改造をしないでください。異常作動し、ケガ、感電、火災の原因になります。
3. 回転部には、絶対に指や物で触れないでください。ケガ・破損の原因になります。
4. 吸気ポートに指や物を入れたりしないでください。ケガ・破損の原因になります。
5. 異音・異臭や煙が出ているなど、異常な場合は、電源を切ってください。異常のまま運転を続けると感電・火災の原因になります。
6. 本製品は、屋内仕様です。屋外で使用し風雨にさらされた場合は、モータの絶縁不良となり、感電・火災の原因になります。
7. ロータリ真空ポンプ及びモータに直接水をかけたり、水などで洗浄しないでください。また、液体に触れる場所で使用しないでください。感電・火災・故障の原因になります。
8. 電気配線部に触れないでください。感電・火災の原因になります。
9. アース線を最寄りのアース端子に接続してください。アースが不完全な場合、故障や漏電のときに感電することがあります。
10. モータへの配線は、製品に添付されるモータの取扱説明書に従って、サーマルプロテクタが動作するように配線してください。サーマルプロテクタが動作しない配線でのご使用は、火災の原因となります。
11. 点検、整備の際は、必ず主電源を切ってください。電源スイッチ搭載タイプの場合は、電源コードをコンセントから抜いてください。
12. 電源ケーブルを傷つけたり、無理に曲げたり、引っ張ったり、束ねたりしないでください。また、重い物をケーブルに載せたりしないでください。電源ケーブルが破損し、感電・火災の原因になります。
13. 専門業者、または専門技術者により漏電遮断機を必ず設置してください。設置しないと、感電・火災の原因になります。
14. 装置への組付け、交換は十分知識と経験を持った人が行ってください。

## ⚠ 注意

1. モータ定格電源以外で運転しないでください。モータ定格電源以外で運転すると、故障・事故の原因になります。
2. 加圧した気体をロータリ真空ポンプで吸引しないでください。破損の原因になります。
3. ロータリ真空ポンプは精密機器ですので、真空用フィルタ(濾過度:5 $\mu$ m以下)を必ず設置し、水分・ゴミ・埃を吸引しないでください。吸引した場合、寿命低下、破損の原因になります。
4. ロータリ真空ポンプに給油しないでください。
5. ロータリ真空ポンプは、モータ軸が水平方向となるよう設置してください。
6. 衝撃を与えないでください。破損の原因になります。
7. 密閉した環境で使用しないでください。密閉すると製品が高温になり寿命が短くなります。
8. 4.9m/s<sup>2</sup>以上の振動、衝撃の加わる場所、埃や金属粉、オイルミストなどのかかるところ、可燃物の近くや、腐蝕性ガス(H<sub>2</sub>S、SO<sub>2</sub>、NO<sub>2</sub>、Cl<sub>2</sub>など)の雰囲気での保存、使用は絶対に避けてください。
9. ワンタッチ継手は、漏れを許容しています。使い勝手上的問題がある場合は、締付継手をご使用ください。
10. 持ち運びの際は、モータ上部のシールコネクタ部、または電源ボックス部を持たないようにしてください。破損の原因となります。
11. 仕様欄に記載されている到達真空圧力及び排気速度は、弊社条件により測定された出荷検査時の適合基準となります。通常運転条件において一定期間稼働させた場合の性能は、表.運転期間における到達真空圧力と排気速度に達する可能性があります。

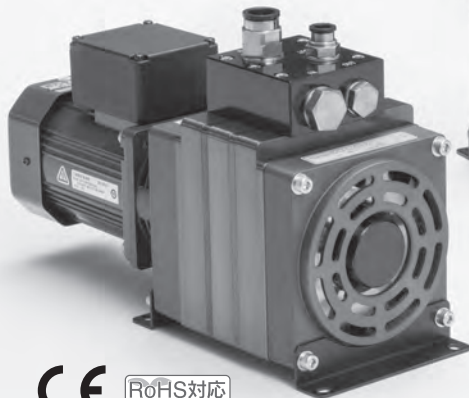
■表.運転期間における到達真空圧力と排気速度

機 種	運転期間	到達真空圧力		排気速度
RPV062 RPV063 RPV064	3年	50Hz	12kPa abs -89.3kPa G	仕様値 -20%
		60Hz	10kPa abs -91.3kPa G	
RPV06A	1年	50Hz	1.2kPa abs -100.1kPa G	仕様値 -20%
		60Hz	1.0kPa abs -100.3kPa G	

※ 弊社運転条件によるものです。運転条件、吸入気体(塵埃・水分)などにより、寿命は変化します。



Renewal



CE RoHS対応

## 静音・低振動・低発熱・低発塵・長寿命で高効率を実現した ロータリ真空ポンプRPV06シリーズ



**省エネ対応** ▷月額電気料：約1,650円と他社同等品に比べ、約46%のコスト削減を実現(※)。

- モータ定格出力1[W]当たりの排気速度において業界トップレベルの高効率を実現。  
↳1.0/1.2[排気速度( $\ell$ /min)/モータ定格出力(W)](50/60Hz)

※弊社調べ。RPV062-60T200にて24時間稼働の場合となり、各電力会社の契約内容などにより増減する可能性がありますので、あくまで参考値となります。



**低運転音** ▷静音： $\leq 58$  dB [50Hz]。 **低振動** ▷他社同等品の約1/10(※)。

- 回転部への徹底したバランス設計により、低運転音・低振動を実現。

※弊社調べ。運転音は、クーラーや静かな乗用車並み。



**低発熱** ▷他社同等品より約20℃低く、室内(装置内)の温度上昇を抑制。(※弊社調べ)。

- 強制空冷式を採用し、低発熱を実現。
- マグネットカップリングの採用により、回転軸シール摺動が無く、シールによる発熱無し。



**長寿命** ▷約3年間メンテナンス不要。(※弊社運転条件によるものです。運転条件、吸込気体(塵埃水分)などにより、寿命は変化します。)

- 自己潤滑性・耐摩耗性に優れたスーパーエンブラ、及び特殊表面処理の採用により優れた耐久性。
- ロータとシリンダの間に一定の微小クリアランスを設け、基本的に非接触構造化と摺動部の極小化を実現。
- マグネットカップリングの採用により、摺動シール不要。
  - ↳シール摩耗によるメンテナンス不要。
  - ↳モータ軸部への負荷を極小とすることで、モータの長寿命化をサポート。

■ 特長



**低発塵**▷周囲環境への汚染を抑制。

- 低発塵性・低揮発性に非常に優れた真空用クリーングリスを使用し、給油は不要。
- 摺動部極小化により低発塵性を実現。  
ベーンポンプのような摩耗粉排気による周囲環境への汚染を抑制。



**軽量**▷最大質量：約 10.5 kg。 **小形**▷最大寸法：幅 125 × 奥行 397.6 × 高さ 181 mm。

- 特殊ロータ形状の採用により、省スペース化を実現。  
※最大質量と最大寸法は、120ℓタイプ (RPV064-200V200) の数値となります。



**オプションも充実**

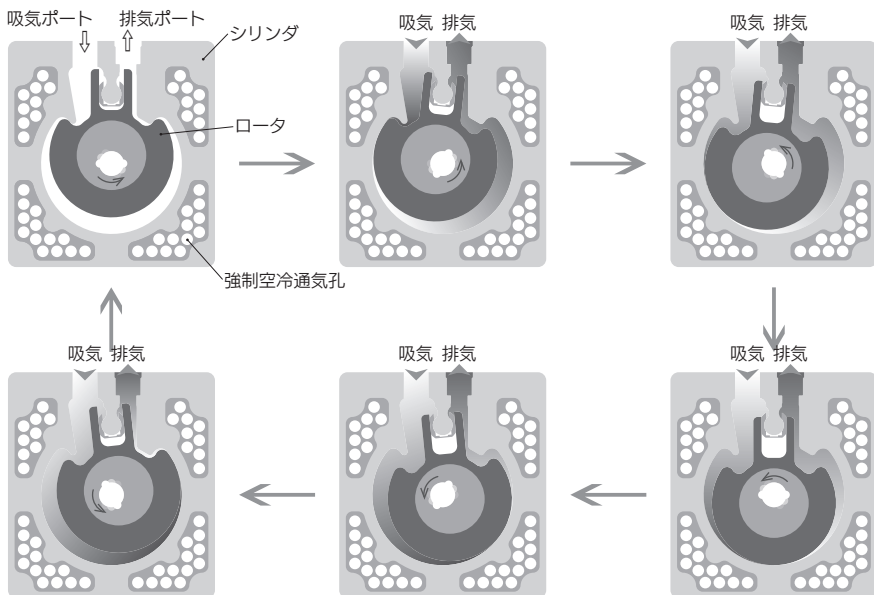
- ポンプ単体だけでなく、ワンタッチ継手、気密性を重視する中真空 (RPV06A タイプ) に最適な締付継手、排気クリーナ(排気音サイレンサ)をオプションとして各種用意。



**機種追加**

- 単相 100V 仕様 (2連・並列接続/直列接続) に電源スイッチ搭載タイプを追加。
- コンセントに差し込むだけで、すぐに使用可能。

■ 動作原理図



- ① シリンダとそのシリンダを挟持するプレートにて形成された空間内に、偏心回転するロータが配置されています。
- ② このロータが偏心回転することによって、吸気ポート側のロータとシリンダで形成されている空間の容積が増大し、大気圧との圧力差が生じ空気を吸入します。同時に、排気ポート側のロータとシリンダで形成される空間の容積が減少し、シリンダ外へ空気を排出します。
- ③ この動作を連続的に行うことにより、吸気ポートから排気ポートへの空気移送を実現しています。



■ 注文形式 (例)



①. シリンダ連数・接続方式—モータ出力

記号	2-60	3-90	4-200	A-40 (三相モータ)	A-60 (単相モータ)
組合せ	2連・並列接続 60Wモータ	3連・並列接続 90Wモータ	4連・並列接続 200Wモータ	2連・直列接続 40Wモータ	2連・直列接続 60Wモータ
到達真空圧力 (50Hz/60Hz)	≤3,500Pa abs / ≤3,000Pa abs			≤350Pa abs / ≤300Pa abs	
	≤-97.8kPa G / ≤-98.3kPa G			≤-100.95kPa G / ≤-101.0kPa G	

②. モータ種類

記号	S100	S100SW(※)	S110	T200	V200
種類	単相100V インダクションモータ	単相100V 電磁式付着式 インダクションモータ	単相110/115V インダクションモータ	三相200/220/230V インダクションモータ	三相200V インダクションモータ
RPV06A-40	—	—	—	○	—
RPV06A-60	○	○	○	—	—
RPV062-60	○	○	○	○	—
RPV063-90	—	—	—	○	—
RPV064-200	—	—	—	—	○

※1. S100SWタイプは、電源コード(2m)、交換プラグ、管型ヒューズ(5A)が付属します。

③. 吸気側継手

組合せ		適用チューブ外径(mm)		φ10 (※1)		φ12		φ16		φ3/8 (※1)		φ1/2		φ5/8	
記号	ワンタッチ継手	ストレート	10		12		16		13/8		11/2		15/8		
		エルボ	20		22		26		23/8		21/2		25/8		
記号	締付継手	ストレート	A0	B0	A2	B2	A6	B6	—	—	—	—	—	—	
		適用チューブ外径(mm)	φ6.5	φ7	φ8	φ9	φ11	φ13	—	—	—	—	—	—	
継手不要(※2)		無記入													

※1. RPV064を選択の場合、φ10mmは設定できません。

※2. ①シリンダ連数・接続方式—モータ出力の組合せにより、ロータリ真空ポンプ本体の継手接続ネジサイズが異なりますので、下の表-1を参照ください。

※3. ワンタッチ継手は、漏れを許容しています。使い勝手よ問題がある場合は、締付継手をご使用ください。

④. 排気側継手

組合せ		適用チューブ外径(mm)		φ10 (※1)		φ12		φ16 (※2)		φ3/8 (※1)		φ1/2		φ5/8 (※2)	
記号	ワンタッチ継手	ストレート	30		32		36		33/8		31/2		35/8		
		エルボ	40		42		46		43/8		41/2		45/8		
記号	締付継手	ストレート	C0	D0	C2	D2	C6	D6	—	—	—	—	—		
		適用チューブ外径(mm)	φ6.5	φ7	φ8	φ9	φ11	φ13	—	—	—	—	—		
継手不要(※3)		無記入													

※1. RPV064を選択の場合、φ10mmは設定できません。 ※2. RPV06Aを選択の場合、φ16mmは設定できません。

※3. ①シリンダ連数・接続方式—モータ出力の組合せにより、ロータリ真空ポンプ本体の継手接続ネジサイズが異なりますので、下の表-1を参照ください。

⑤. 排気クリーナ (及び継手)

組合せ		適用チューブ外径(mm)		φ10 (※1)		φ3/8 (※1)		φ1/2		φ5/8	
記号	排気クリーナのみ	0									
	排気クリーナ+ストレート継手	5									
	排気クリーナ+エルボ継手	6									
	排気クリーナ、継手共に不要	無記入									

※1. RPV064を選択の場合、φ10mmとφ3/8は設定できません。

※2. 継手付を選択しますと排気側継手と同径の継手が設定されます。

※3. 排気クリーナの継手接続ネジサイズは、Rc1/2となります。

●表-1. 吸気・排気ポートの継手接続ネジサイズ及び選択可能継手サイズ

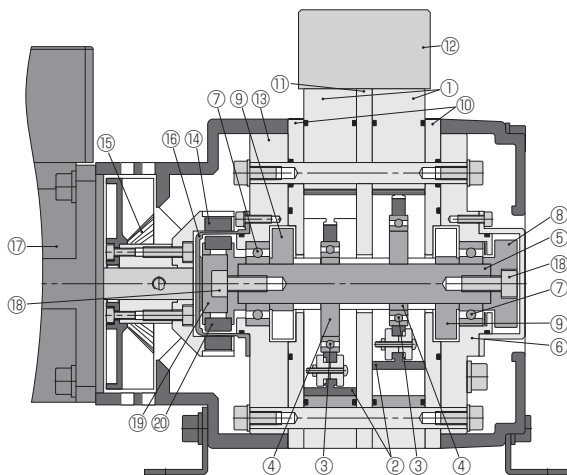
ネジサイズ	吸気ポート						排気ポート						
	G3/8		G1/2		G1/4		G3/8		G1/2		G3/8		
継手	ミリ	φ10	φ12	φ16	φ10	φ12	φ16	φ10	φ12	φ16	φ10	φ12	φ16
サイズ	インチ	φ3/8	φ1/2	φ5/8	φ3/8	φ1/2	φ5/8	φ3/8	φ1/2	φ5/8	φ3/8	φ1/2	φ5/8
RPV06A	○	○	○	—	—	○	○	—	—	○	○	—	—
RPV062	—	—	—	○	○	—	—	—	—	○	○	—	—
RPV063	—	—	—	○	○	—	—	—	—	○	○	—	—
RPV064	—	—	—	○	○	—	—	—	—	○	○	—	—

注1). 電源スイッチ搭載タイプ以外のポンプは、モータへの電源配線が付属しません。

モータへの配線は、P345に掲載のモータ結線図とP359の注意事項をご覧いただき、適正に行ってください。

注2). ②モータ種類：S100(電源スイッチ未搭載)については、推奨回路(回路図はP345のモータ結線図を参照ください。)にて製作したコンセントプラグ付電源ボックスの付属も対応可能です。詳細については、最寄りの営業所へお問い合わせください。

■ 構造図 (2連・並列接続—60Wモータタイプ : RPV062-60の場合)



No.	部品名	材質
①	シリンダ	アルミ合金
②	ロータ	PPS系樹脂
③	ベアリング	ステンレス
④	クランクプレート	ステンレス
⑤	主 軸	ステンレス
⑥	サイドブロック E	アルミ合金
⑦	ベアリング	ステンレス
⑧	バランサー E	ステンレス
⑨	バランサー R	ステンレス
⑩	サイドプレート	アルミ合金
⑪	センタプレート	アルミ合金
⑫	マニホールド	アルミ合金
⑬	サイドブロック M	アルミ合金
⑭	マグネット	ネオジム磁石
⑮	冷却ファン	PPS樹脂
⑯	シールカップ	PPS樹脂
⑰	モータ	アルミ合金他
⑱	キャップスクリュー	ステンレス
⑲	インナーカップリング	ステンレス
⑳	マグネット	ネオジム磁石

※シールゴム材質は、全てFKMになります。

■ 適用チューブ及び関連商品

ポリウレタンチューブ・ (1. 配管用機器 : P.770)

■一般空気圧配管用チューブで、コンパクト配管に適しております。

ナイロンチューブ・ (1. 配管用機器 : P.786)

■一般空気圧配管用チューブで、1.5MPa(NB : 1.0MPa) までの高圧に適しております。

真空用チューブ・ (1. 配管用機器 : P.790)

■極軟質のチューブで、真空機器やアクチュエータ(駆動機器)の配管に適しております。

エアタンク・ (1. 配管用機器 : P.714)

■真空エアの圧力変動・脈動を低減します。

真空用フィルタ . . . . . P.958

■真空によって吸い込まれたダストや水滴をサイクロン効果とエレメントにより除去します。

小型真空レギュレータ . . . . . P.930

■小型の真空ポンプの元圧制御に適します。


大型デジタル表示付圧力センサ・ P.1044

■連成圧タイプで負圧から正圧まで1台でカバーします。

ハンディマノメータ . . . . . P.976

■スリム・軽量・高性能なハンディタイプの圧力センサです。

## 仕様 (中真空タイプ)

タイプ	中真空・30ℓ		
形式	RPV06A-40T200	RPV06A-60S100(S100SW※2)	RPV06A-60S110
シリンダ連数	2連		
シリンダ配管方式	直列接続 		
排気速度 (ℓ/min)	50Hz	30	
	60Hz	36	
到達真空圧力 (Pa abs)	50Hz	≦350	
	60Hz	≦300	
到達真空圧力 (kPa G)	50Hz	≦-100.95	
	60Hz	≦-101.0	
最大吸込圧力	大気圧		
周囲環境温度 (屋内) (°C)	5~40		
周囲環境湿度 (屋内)	85% RH 以下 (結露なきこと)		
霧困気 (吸入気体)	腐蝕性及び爆発性ガスの無い霧困気		
設置場所振動	4.9m / s <sup>2</sup> 以下 (10 ~ 60Hz)		
設置場所標高	海拔1,000m以下		
設置姿勢	モータ軸水平設置		
出力 (W)	40		60
種別	3相モータ サーマルプロテクタ内蔵 耐熱クラス130 (B)		単相コンデンサ形インダクションモータ サーマルプロテクタ内蔵 耐熱クラス130 (B)
電圧 (V) (※3)	200 / 220 / 230		100 110/115
電動機 定格電流 (A)	50Hz	0.31 / - / -	1.3 -
	60Hz	0.29 / 0.28 / 0.29	1.2 1.1/1.2
定格回転速度 (min <sup>-1</sup> )	50Hz	1,350 / - / -	1,250 -
	60Hz	1,625 / 1,675 / 1,675	1,575 1,625/1,625
始動電流 (A)	50Hz	0.9 / - / -	2.4 -
	60Hz	0.82 / 0.91 / 0.96	2.3 2.5/2.6
運転音 (dB (A)) (※1)	50Hz	≦58	
	60Hz	≦63	
吸気ポート接続口径	G3/8		
排気ポート接続口径	G1/4		
寸法 (全幅×奥行×全高) (mm)	125 × 284.6 × 166.5		125 × 299.6 × 166.5 (S100SW※2) / 125 × 299.6 × 180.0
質量 (kg)	7.2 7.4 (S100SW※2) / 7.8 (※付属品を含む)		
冷却方式	強制空冷		

※1). 運転音は、集中配管により吸気音と排気音を除外した負荷変動における最大実測値であり、保証値ではありません。

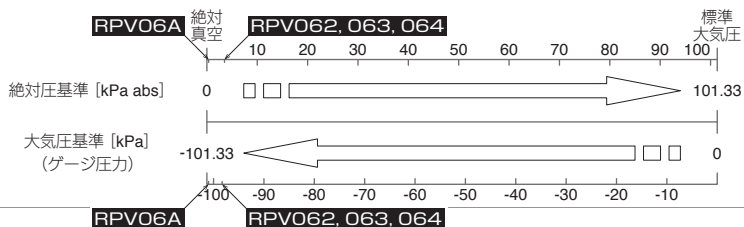
※2). 電源スイッチ搭載タイプとなります。また、CEマーキングには対応しておりませんのでご注意ください。

※3). 電源電圧の一時的な変動範囲は定格電圧±10%以内、変動が連続する場合の許容範囲は定格電圧±3%以内です。

## 真空圧力表示について

■ 弊社真空ポンプカタログ内の圧力は、絶対圧基準 (kPa abs または Pa abs) と大気圧基準 (kPa G) が併記されています。

真空ポンプ以外の真空機器については、ゲージ圧力 (-kPa) での表示になりますので、ご注意ください。



仕様 (低真空タイプ)


タイプ	低真空・60 ℓ					
形式	RPV062-60T200	RPV062-60S100(S100SW※3)	RPV062-60S110			
シリンダ連数	2連					
シリンダ配管方式	並列接続					
排気速度 (ℓ/min)	50Hz	60				
	60Hz	72				
到達真空圧力 (Pa abs)	50Hz	≦3,500				
	60Hz	≦3,000				
到達真空圧力 (kPa G)	50Hz	≦-97.8				
	60Hz	≦-98.3				
最大吸込圧力	大気圧					
周囲環境温度 (屋内) (°C)	5~40					
周囲環境湿度 (屋内)	85% RH 以下 (結露なきこと)					
雰囲気 (吸入気体)	腐蝕性及び爆発性ガスの無い雰囲気					
設置場所振動	4.9m / s <sup>2</sup> 以下 (10 ~ 60Hz)					
設置場所標高	海拔 1,000m 以下					
設置姿勢	モータ軸水平設置					
電動機	出力 (W)	60				
	種別	3相モータ サーマルプロテクタ内蔵 耐熱クラス 130 (B)		単相コンデンサ形インダクションモータ サーマルプロテクタ内蔵 耐熱クラス 130 (B)		
	電圧 (V) (※ 4)	200 / 220 / 230	100	110/115		
	定格電流 (A)	50 Hz	0.45 / — / —	1.3	—	
		60 Hz	0.41 / 0.40 / 0.41	1.2	1.1/1.2	
	定格回転速度 (min <sup>-1</sup> )	50 Hz	1,350 / — / —	1,250	—	
		60 Hz	1,625 / 1,650 / 1,675	1,575	1,625/1,625	
	始動電流 (A)	50 Hz	1.3 / — / —	2.4	—	
60 Hz		1.2 / 1.3 / 1.4	2.3	2.5/2.6		
運転音 (dB (A)) (※ 1)	50 Hz	≦58				
	60 Hz	≦63				
吸気ポート接続口径	G1 / 2					
排気ポート接続口径	G3 / 8					
寸法 (全幅・奥行・全高) (mm)	125 × 299.6 × 176 (S100SW (※ 3)) : 125 × 299.6 × 180.8)					
質量 (kg) (※ 2)	7.5 (S100SW (※ 3)) : 7.9 (※ 付属品を含む)					
冷却方式	強制空冷					

※ 1. 運転音は、集中配管により吸気音と排気音を除外した負荷変動における最大実測値であり、保証値ではありません。

※ 2. 形状 : RPV063-90T200 と RPV064-120V200 の質量には、付属の止栓 (2個) の質量も含んでおります。

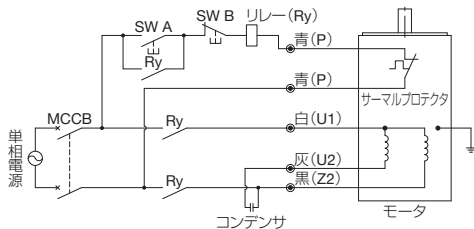
※ 3. 電源スイッチ搭載タイプとなります。また、CE マーキングには対応していませんのでご注意ください。

※ 4. 電源電圧の一時的な変動範囲は定格電圧 ±10% 以内、変動が連続する場合の許容範囲は定格電圧 ±3% 以内です。

	低真空・90 ℓ RPV063-90T200	低真空・120 ℓ RPV064-200V200
	3連  並列接続	4連  並列接続
	90	120
	108	144
	≦3,500	
	≦3,000	
	≦-97.8	
	≦-98.3	
	大気圧	
	5~40	
	85% RH 以下(結露なきこと)	
	腐蝕性及び爆発性ガスの無い雰囲気	
	4.9m / s <sup>2</sup> 以下(10 ~ 60Hz)	
	海拔1,000m以下	
	モータ軸水平設置	
	90	200
	3相モータ サーマルプロテクタ内蔵 耐熱クラス 130(B)	
	200	/ 220 / 230
	0.62	1.1 / - / -
	0.56	1.1 / 0.95 / 0.95
	1,350	1,250 / - / -
	1,625	1,500 / 1,550 / 1,600
	2.0	3.60 / - / -
	1.8	3.27 / 3.54 / 3.63
	≦58	
	≦63	
	G1 / 2	
	G3 / 8	
	125 × 340.6 × 181	125 × 391.6 × 181
	9.0	11.5
	強制空冷	

■ モータ結線図

単相モータ 結線図 (RPV06A-60S100/S110, RPV062-60S100/S110)

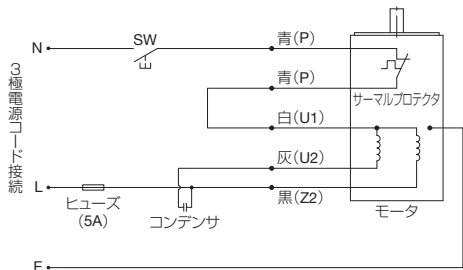


※モータは、自動復帰型のサーマルプロテクタをモータ巻線部に内蔵しています。そのため、サーマルプロテクタ動作後、モータ温度が下がると自動的に運転を再開します。予期しない再起動による危険を防止するため、左図のようなスイッチ及びリレーを使用した復帰スイッチによる再起動を行う回路にしてください。

■サーマルプロテクタ動作温度

- ▶開(モータ停止) : 130±5°C、
- 閉(運転再開) : 90±15°C

単相モータ 電源スイッチ搭載タイプ 内部回路図 (RPV06A-60S100SW, RPV062-60S100SW)

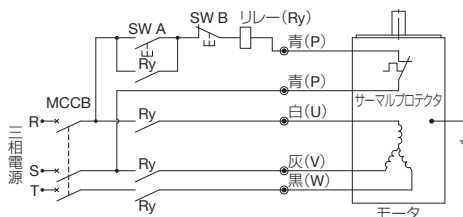


※モータは、自動復帰型のサーマルプロテクタをモータ巻線部に内蔵しています。モータ内部のモータ温度が規定値以上になるとサーマルプロテクタが働き、モータは停止します。モータ温度が下がると自動的に運転を再開しますので、予期しない再起動による危険を防止するため、点検・整備などを行う際は、必ず主電源を切ってください。

■サーマルプロテクタ動作温度

- ▶開(モータ停止) : 130±5°C、
- 閉(運転再開) : 90±15°C

三相モータ 結線図 (RPV06A-40T200, RPV062-60T200 & RPV063-90T200)

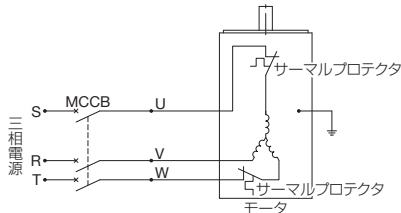


※モータは、自動復帰型のサーマルプロテクタをモータ巻線部に内蔵しています。そのため、サーマルプロテクタ動作後、モータ温度が下がると自動的に運転を再開します。予期しない再起動による危険を防止するため、左図のようなスイッチ及びリレーを使用した復帰スイッチによる再起動を行う回路にしてください。

■サーマルプロテクタ動作温度

- ▶開(モータ停止) : 130±5°C、
- 閉(運転再開) : 90±15°C

三相モータ 結線図 (RPV064-200V200)



※モータは、自動復帰型のサーマルプロテクタをモータ巻線部に内蔵しています。そのため、モータ取扱説明書記載の回路(左図)の場合、サーマルプロテクタ動作後、モータ温度が下がると自動的に運転を再開します。予期しない再起動による危険を防止するため、ポンプご使用の際には、リレー及びスイッチを使用した自己保持回路にするなど安全対策を取ってください。

■サーマルプロテクタ動作温度

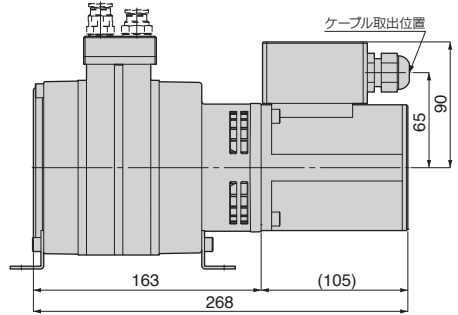
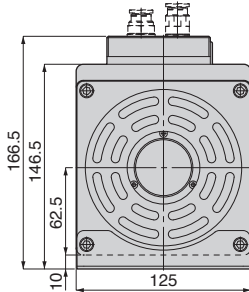
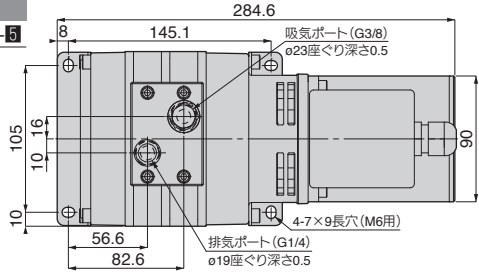
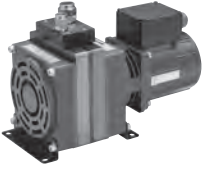
- ▶開(モータ停止) : 150±5°C、閉(運転再開) : 96±15°C



単位：mm

形式

RPV06A-40T200-3-4-5



オプション部品外観図

※オプション部品外観図につきましては、350ページと356ページを参照ください。



**RPV 06A** 中真空・30ℓタイプ(単相モータ)

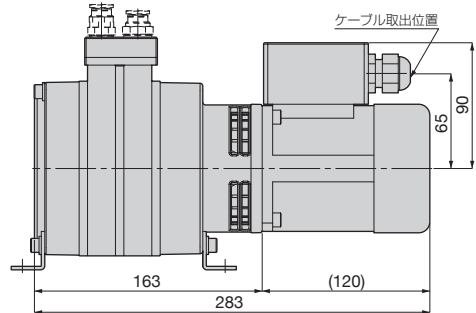
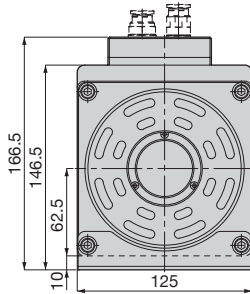
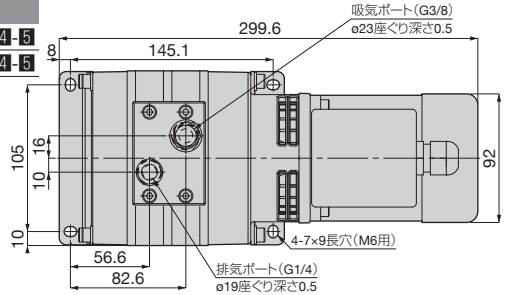


単位: mm

形式

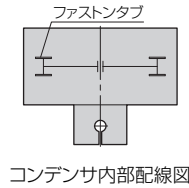
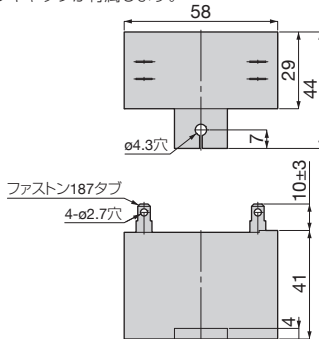
RPV06A-60S100-**3-4-5**

RPV06A-60S110-**3-4-5**

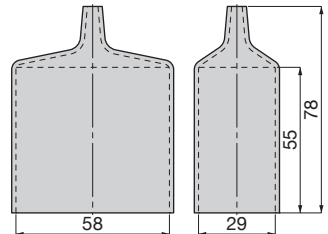


■ 付属部品外観図

※モータ種類に記号: S100, S110(単相100V, 110/115Vインダクションモータ)をご指定された場合、下記のコンデンサ・コンデンサキャップが付属します。



モータ種類	コンデンサ容量 (μF)
S100	20
S110	18



■ オプション部品外観図

※オプション部品外観図につきましては、350ページと356ページを参照ください。

真空ポンプ  
真空乾燥機  
真空関連機器  
技術資料

**RPV 06A** 中真空・30ℓ電源スイッチ搭載タイプ



New

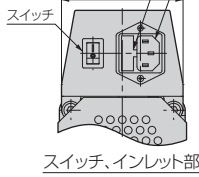
Smart Product



単位: mm

形式

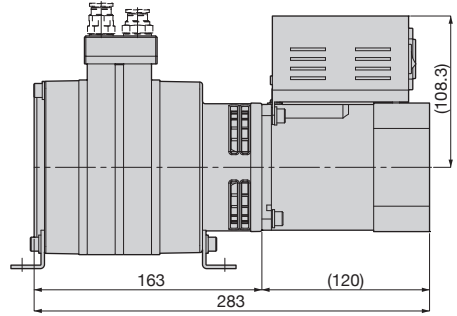
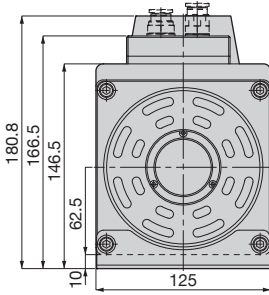
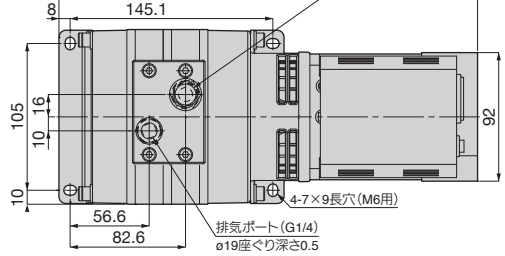
RPV06A-60S100SW-**0-0-0**



ヒューズ差込位置(管型ヒューズ(5A)内蔵)

ACインレット(電源コード(2m)変換プラグ付属)

吸気ポート(G3/8)  
φ23座ぐり深さ0.5



■ 付属部品詳細

※電源コード(2m)、変換プラグを付属します。(コンデンサ及び管型ヒューズ(5A)は本体に内蔵されております。)

■ オプション部品外観図

※オプション部品外観図につきましては、次ページと356ページを参照ください。

■ RPV06A-40用オプション部品外観図

CAD  
2D & 3D

真空ポンプ  
真空室  
真空室ハット  
真空関連機器  
技術資料

350

RPV  
06

RPV06A 吸気ポート用ワンタッチ継手形状

ストレート							エルボ								
注文形式	オプション付属形式	許す漏れ oD	L	C	対辺 Hex.	質量 (g)	注文形式	オプション付属形式	許す漏れ oD	L	oP	C	E	対辺 Hex.	質量 (g)
PC10-G3	10	10	19.6	20.7	19	22	PL10-G3	20	10	31.2	17.5	20.2	27	19	33
PC12-G3	12	12	25.7	23.3	21	33	PL12-G3	22	12	33.4	21	23.4	29.7	19	37
PC16-G3	16	16	31.5	24.8	22	45	PL16-G3	26	16	50.9	25	24.1	33.1	24	77
PC3/8-G3	13/8	3/8	19.6	20.7	19	23	PL3/8-G3	23/8	3/8	31.2	17.5	20.2	27	19	34
PC1/2-G3	11/2	1/2	25.5	23.1	21	31	PL1/2-G3	21/2	1/2	33.4	21	23.7	30	19	36
PC5/8-G3	15/8	5/8	31.5	24.8	22	45	PL5/8-G3	25/8	5/8	50.9	25	24.1	33.1	24	77

RPV06A 吸気ポート用締付継手形状

ストレート

単位: mm									
注文形式	オプション付属形式	選択チューブ外径 oD	L	E	C	対辺 Hex.1	対辺 Hex.2	質量 (g)	
NBC1065-G3	A0	10×6.5	22.6	14.8	9	16	19	19	41
NBC1075-G3	B0	10×7.5	22.6	14.8	9	16	19	19	41
NBC1280-G3	A2	12×8	23.2	15.4	9	17	19	19	43
NBC1290-G3	B2	12×9	23.2	15.4	9	17	19	19	43
NBC1611-G3	A6	16×11	26	16.2	9.5	23	24	78	
NBC1613-G3	B6	16×13	26	16.2	9.5	23	24	77	

RPV06A 排気ポート用ワンタッチ継手形状

ストレート							エルボ								
注文形式	オプション付属形式	許す漏れ oD	L	C	対辺 Hex.	質量 (g)	注文形式	オプション付属形式	許す漏れ oD	L	oP	C	E	対辺 Hex.	質量 (g)
PC10-G2	30	10	24.1	20.7	17	22	PL10-G2	40	10	29.2	17.5	20.2	26	26	26
PC12-G2	32	12	29.3	23.3	21	39	PL12-G2	42	12	32.2	21	23.4	29	29	29
PC3/8-G2	33/8	3/8	24.1	20.7	17	22	PL3/8-G2	43/8	3/8	29.2	17.5	20.2	26	26	28
PC1/2-G2	31/2	1/2	29.1	23.1	21	38	PL1/2-G2	41/2	1/2	32.2	21	23.7	29.3	28	28

RPV06A 排気ポート用締付継手形状

ストレート

単位: mm							
注文形式	オプション付属形式	選択チューブ外径 oD	L	E	対辺 Hex.	質量 (g)	
NBC1065-G2	C0	10×6.5	21.1	14.8	16	34	
NBC1075-G2	D0	10×7.5	21.1	14.8	16	34	
NBC1280-G2	C2	12×8	21.7	15.4	17	36	
NBC1290-G2	D2	12×9	21.7	15.4	17	36	

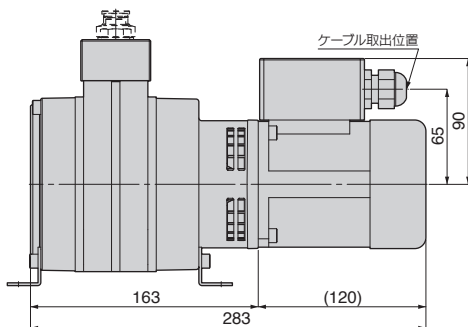
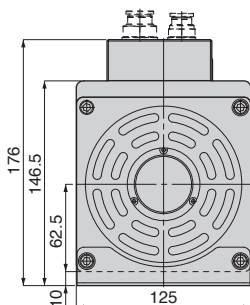
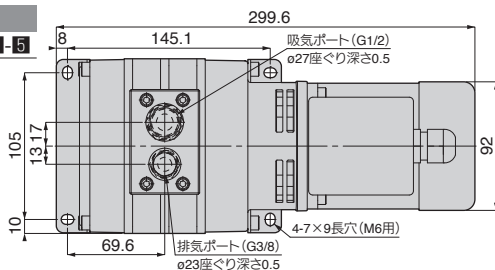
※ 1. 上記形式の **3** には吸気側継手の記号を上記の吸気ポート用ワンタッチ継手、または締付継手形状内の注文形式から選択し、**4** には排気側継手の記号を上記の排気ポート用ワンタッチ継手、または締付継手形状内の注文形式から選択してください。  
 ※ 2. ワンタッチ継手は、漏れを許容しています。使い勝手問題がある場合は、締付継手をご使用ください。  
 ※ 3. L寸法は、ネジ締付け前の参考寸法です。ネジを締付けることによりガスケットが潰れ、寸法が約0.4mm短くなります。

**RPV 062** 低真空・60タイプ



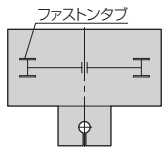
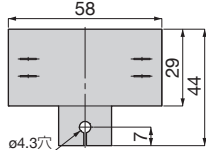
単位：mm

形式  
RPV062-60-2-3-4-5

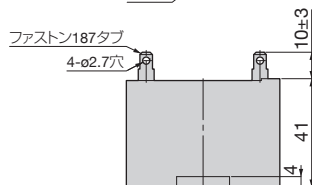


■ 付属部品外観図

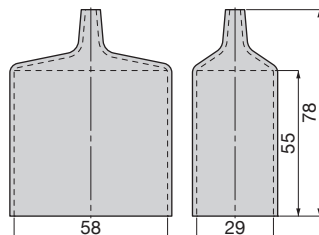
※ 2 のモータ種類に記号：S100, S110(単相100V, 110/115Vインダクションモータ)をご指定された場合、下記のコンデンサ・コンデンサキャップが付属します。



モータ種類	コンデンサ容量 (μF)
S100	20
S110	18



コンデンサ内部配線図



■ オプション部品外観図

※オプション部品外観図につきましては、355ページと356ページを参照ください。

**RPV 062** 低真空・60ℓ電源スイッチ搭載タイプ



New

Smart Product



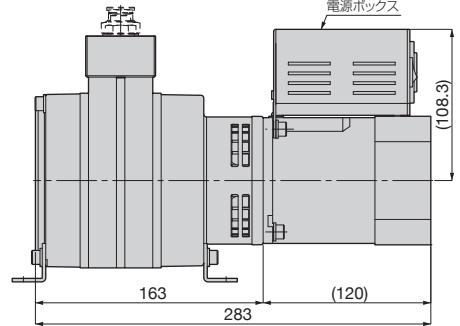
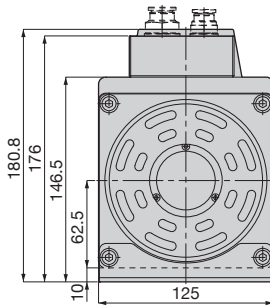
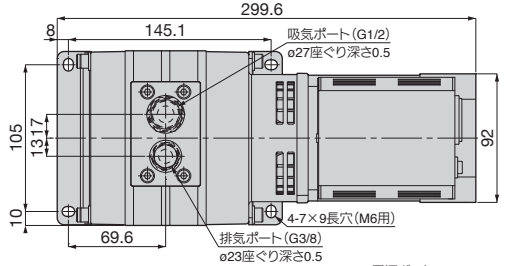
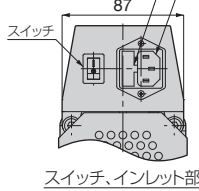
単位：mm

形式

RPV062-60S100SW-**8-4-8**

ヒューズ差込位置(管型ヒューズ(5A)内蔵)

ACインレット(電源コード(2m)変換プラグ付属)



■ 付属部品詳細

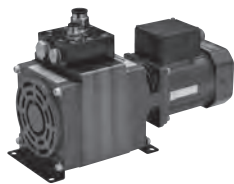
※電源コード(2m)、変換プラグを付属します。(コンデンサ及び管型ヒューズ(5A)は本体に内蔵されております。)

■ オプション部品外観図

※オプション部品外観図につきましては、355ページと356ページを参照ください。

真空ポンプ  
真空関連機器  
技術資料

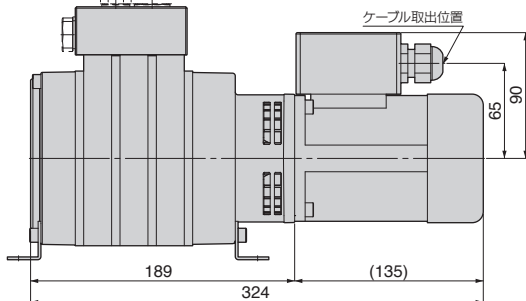
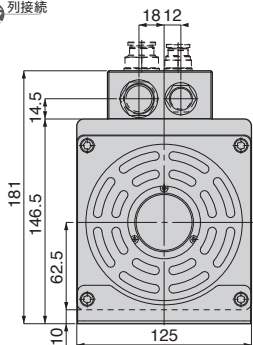
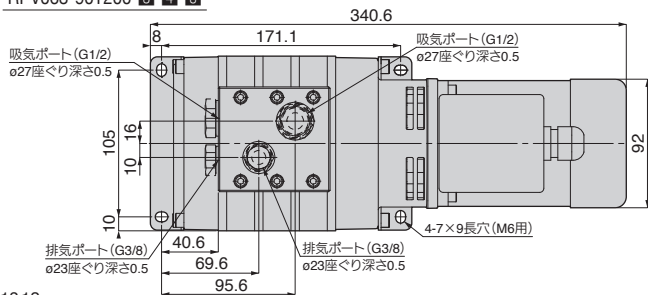
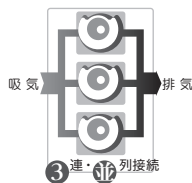
**RPV** 063 低真空・90タイプ



単位：mm

形式

RPV063-90T200-**3-4-5**



※RPV063-90は、吸気・排気ポートが各2カ所あります。片側の吸気・排気ポートを塞ぐように止栓が同梱されています。

■ 付属部品外観図

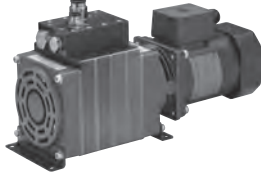
※付属部品外観図につきましては、353ページを参照ください。



■ オプション部品外観図

※オプション部品外観図につきましては、355ページと356ページを参照ください。

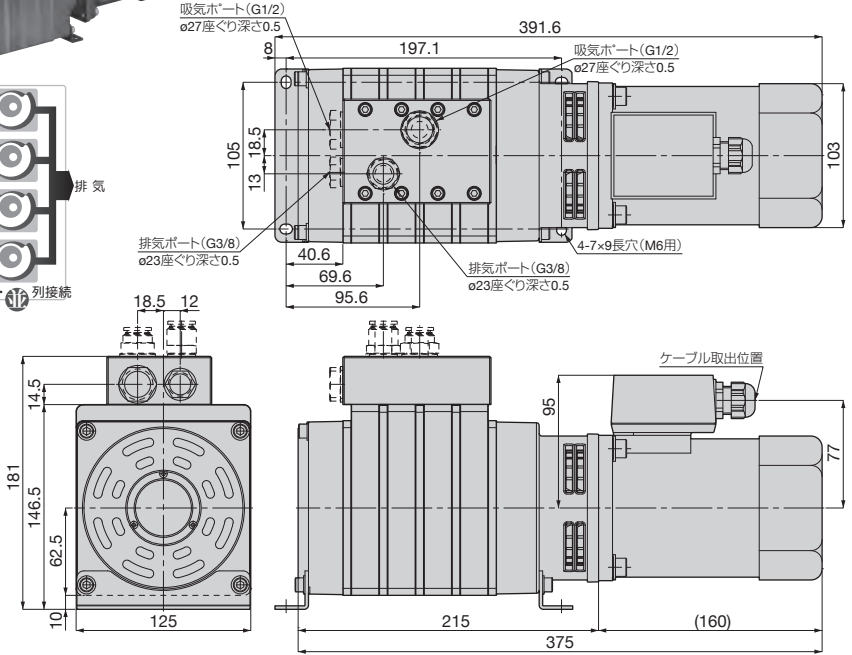
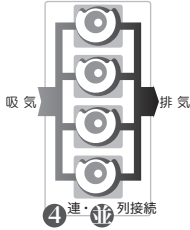
**RPV 064** 低真空・120ℓタイプ



単位：mm

形式

RPV064-200V200-**8-4-5**



※ RPV064-200は、吸気・排気ポートが各2カ所あります。片側の吸気・排気ポートを塞ぐように止栓が同梱されています。

■ 付属部品外観図



RPV063 & RPV064 吸気ポート用止栓形状	RPV063 & RPV064 排気ポート用止栓形状
<p>単位：mm</p>	<p>単位：mm</p>

■ オプション部品外観図

※オプション部品外観図につきましては、次ページと356ページを参照ください。

真空ポンプ  
真空関連機器  
真空ポンプ  
真空関連機器  
技術資料



■ オプション部品外観図

RPV062, RPV063 & RPV064 吸気ポート用ワンタッチ継手形状													
ストレート				エルボ									
単位: mm				単位: mm									
注文形式	オプション付属形式	継手径	L	C	質量	注文形式	オプション付属形式	継手径	L	oP	C	E	質量
PC10-G4	10(※1)	10	19.3	20.7	43	PL10-G4	20(※1)	10	33.7	17.5	20.2	27.5	63
PC12-G4	12	12	21.2	23.3	39	PL12-G4	22	12	35.9	21	23.4	30.7	67
PC16-G4	16	16	28.5	24.8	51	PL16-G4	26	16	50.9	25	24.1	33.1	75
PC3/8-G4	13/8(※1)	3/8	19.3	20.7	45	PL3/8-G4	23/8(※1)	3/8	33.7	17.5	20.2	27.5	64
PC1/2-G4	1 1/2	1/2	21	23.1	39	PL1/2-G4	2 1/2	1/2	35.9	21	23.7	31	66
PC5/8-G4	15/8	5/8	28.5	24.8	52	PL5/8-G4	25/8	5/8	50.9	25	24.1	33.1	75

RPV062, RPV063 & RPV064 吸気ポート用締付継手形状							
ストレート							
単位: mm							
注文形式	オプション付属形式	継手径	L	E	C	対辺	質量
NBC1065-G4	A0(※1)	10×6.5	23.6	14.8	9	16	58
NBC1075-G4	B0(※1)	10×7.5	23.6	14.8	9	16	58
NBC1280-G4	A2	12×8	24.2	15.4	9	17	59
NBC1290-G4	B2	12×9	24.2	15.4	9	17	59
NBC1611-G4	A6	16×11	26	16.2	9.5	23	84
NBC1613-G4	B6	16×13	26	16.2	9.5	23	83

RPV062, RPV063 & RPV064 排気ポート用ワンタッチ継手形状															
ストレート				エルボ											
単位: mm				単位: mm											
注文形式	オプション付属形式	継手径	L	C	対辺	質量	注文形式	オプション付属形式	継手径	L	oP	C	E	対辺	質量
PC10-G3	30(※1)	10	19.6	20.7	19	22	PL10-G3	40(※1)	10	31.2	17.5	20.2	27	19	33
PC12-G3	32	12	25.7	23.3	21	33	PL12-G3	42	12	33.4	21	23.4	29.7	19	37
PC16-G3	36	16	31.5	24.8	22	45	PL16-G3	46	16	50.9	25	24.1	33.1	24	77
PC3/8-G3	13/8(※1)	3/8	19.6	20.7	19	23	PL3/8-G3	23/8(※1)	3/8	31.2	17.5	20.2	27	19	34
PC1/2-G3	1 1/2	1/2	25.5	23.1	21	31	PL1/2-G3	2 1/2	1/2	33.4	21	23.7	30	19	36
PC5/8-G3	15/8	5/8	31.5	24.8	22	45	PL5/8-G3	25/8	5/8	50.9	25	24.1	33.1	24	77

RPV062, RPV063 & RPV064 排気ポート用締付継手形状								
ストレート								
単位: mm								
注文形式	オプション付属形式	継手径	L	E	C	対辺	対辺	質量
NBC1065-G3	C0(※1)	10×6.5	22.6	14.8	9	16	19	41
NBC1075-G3	D0(※1)	10×7.5	22.6	14.8	9	16	19	41
NBC1280-G3	C2	12×8	23.2	15.4	9	17	19	43
NBC1290-G3	D2	12×9	23.2	15.4	9	17	19	43
NBC1611-G3	C6	16×11	26	16.2	9.5	23	24	78
NBC1613-G3	D6	16×13	26	16.2	9.5	23	24	77

※1. RPV064を選択の場合、ø10mmは設定できません。

※2. L寸法は、ネジ締付け前の参考寸法です。ネジを締付けることによりガスケットが潰れ、寸法が約0.4mm短くなります。

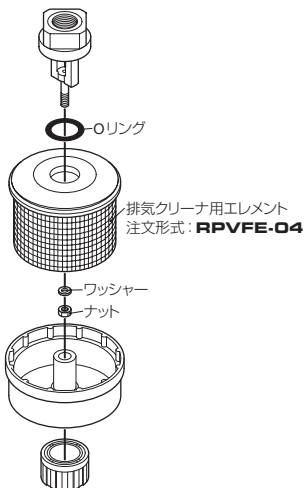
※3. 上記形式の[3]には吸気側継手の記号を上記の吸気ポート用ワンタッチ継手、または締付継手形状内の注文形式から選択し、[4]には排気側継手の記号を上記の排気ポート用ワンタッチ継手、または締付継手形状内の注文形式から選択してください。

※4. ワンタッチ継手は、漏れを許容しています。使い勝手や問題がある場合は、締付継手をご使用ください。





■ 交換エレメント



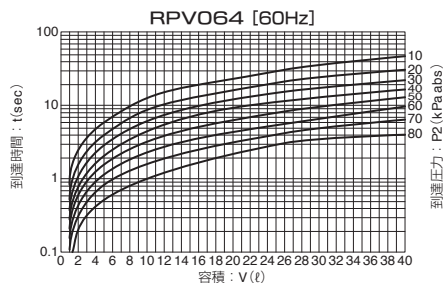
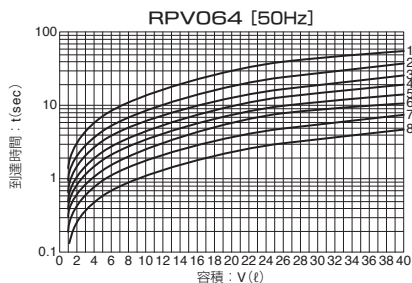
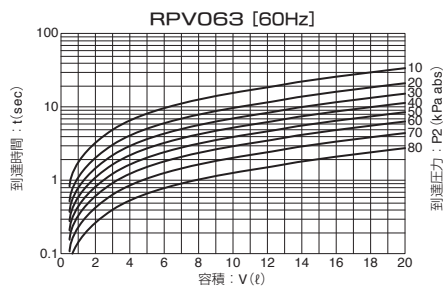
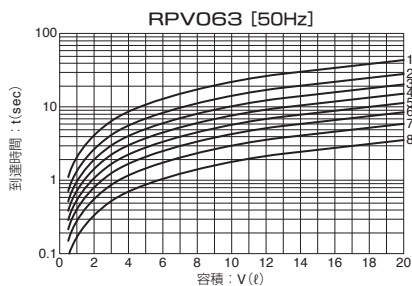
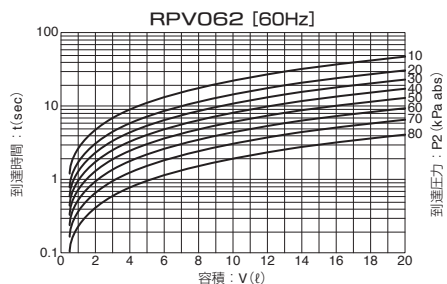
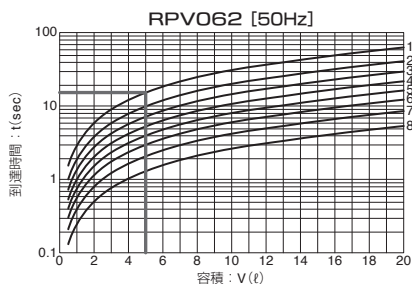
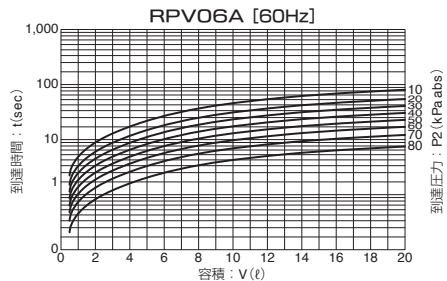
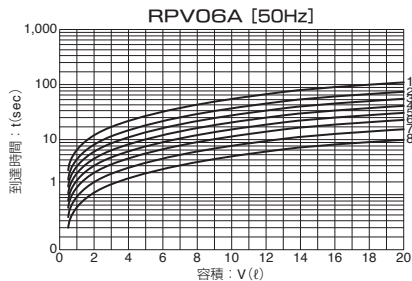
## 真空到達時間早見表

■大気圧から目的とする真空圧力までの到達時間を見ることができます。

例) RPV062 [50Hz] で5ℓのタンクを大気圧から10kPa absまで減圧するのに要する時間  
⇒グラフ(太線参照)より約16秒となります。

注)排気開始圧力が大気圧以下の場合は、右ページの計算式にて算出してください。

配管抵抗をはじめとする使用環境の差異によって到達時間は変化しますので、十分な安全率を考慮して機種選定を行ってください。



## ■ ロータリ真空ポンプの選定について

■ 密閉された空間（タンク）において、初期圧力から最終圧力（目標とする吸着圧力）まで排気する時間を求める場合、次式にて算出します。

$$t = \frac{V}{S} \times 2.3 \log \frac{P_1}{P_2}$$

$t$ : 排気時間 (min)  
 $V$ : 容積 (ℓ)  
 $S$ : ポンプ排気速度 (ℓ/min)  
 $P_1$ : 初期圧力 (kPa abs)  
 $P_2$ : 最終圧力 (kPa abs)

上記の計算をする場合、ロータリ真空ポンプの排気速度：Sは圧力領域により変わるため、圧力領域を分けてそれぞれの排気時間： $t_1$ 、 $t_2$ 、 $t_3$ 、・・・を計算し合計： $t_0$ を算出します。

$$t_0 = t_1 + t_2 + t_3 + \dots$$

例) RPV062 を 50Hz で使用し、容積：20ℓの空間を大気圧から 30kPa abs まで排気する時間は？

～厳密に 10kPa 毎に算出する場合～

$$t = \frac{V}{S} \times 2.3 \log \frac{P_1}{P_2}$$

$$t_1 = \frac{20}{58} \times 2.3 \log \frac{101.3}{90} = 0.041 \text{min}$$

真空圧力：80kPa abs 時における実効排気速度の読み取り値

$$t_2 = \frac{20}{57} \times 2.3 \log \frac{90}{80} = 0.041 \text{min}$$

$$t_3 = \frac{20}{55} \times 2.3 \log \frac{80}{70} = 0.049 \text{min}$$

$$t_4 = \frac{20}{53} \times 2.3 \log \frac{70}{60} = 0.058 \text{min}$$

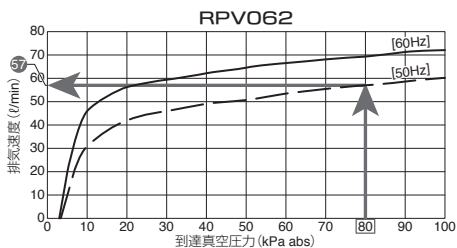
$$t_5 = \frac{20}{51} \times 2.3 \log \frac{60}{50} = 0.072 \text{min}$$

$$t_6 = \frac{20}{48} \times 2.3 \log \frac{50}{40} = 0.093 \text{min}$$

$$t_7 = \frac{20}{46} \times 2.3 \log \frac{40}{30} = 0.125 \text{min}$$

$$t_0 = t_1 + t_2 + t_3 + t_4 + t_5 + t_6 + t_7 = 0.479 \text{min} (= 28.7 \text{sec})$$

※表記は、あくまで一例であり、用途に応じた数十 kPa 毎の算出でも構いません。



**i** 本ページ掲載の「真空到達時間」の計算ツールを弊社サイト (<http://www.pisco.co.jp/technology/pump/>) に公開。ネット上で簡単に算出できます。



## ⚠ 個別注意事項

ご使用前に必ずお読みください。安全上のご注意、掲載商品の注意事項についてはP.43～P.49、ロータリ真空ポンプの共通注意事項についてはP.335～P.336をそれぞれご確認ください。また、製品に添付される取扱説明書及びモータの取扱説明書も併せて必ずお読みください。

### 警告

1. 電源スイッチ搭載タイプで使用する電源コードは、3極電源コンセントに接続してください。3極-2極変換アダプタを使用する場合は、必ず接地線をコンセントのそばの接地端子に接続してください。
2. 電源スイッチ搭載タイプの場合、電源コードを製品背面のインレット部に接続し、電源スイッチがOFFであることを確認後、電源コードをコンセントに差し込んでください。
3. RPV064におけるモータへの配線は、リレー及びスイッチを使用した自己保持回路を使用するなど、ポンプが自動的に再起動しないように配線してください。
4. 電源スイッチ搭載タイプのモータは、自動復帰型のサーマルプロテクタをモータ巻き線部に内蔵しています。モータ内部のモータ温度が規定値以上になるとサーマルプロテクタがはたらいてモータは停止します。モータ温度が下がると自動的に運転を再開しますので、予期しない再起動による危険を防止するため、点検・整備などを行う際は、必ず主電源を切ってから行ってください。

## ⚠ 安全上のご注意

この「安全上のご注意」は、弊社製品を正しくお使いいただくための注意事項で、人体の危害と財産への損害を未然に防ぐためのものです。

ISO 4414、及び JIS B 8370 と併せて必ず守ってください。

ISO 4414 : Pneumatic fluid power...General rules and safety requirements for system and their components.

JIS B 8370 : 空気圧システム及びその機器の一般規則及び安全要求事項

注意事項は、取扱いをあやまった場合に発生する危害や損害の程度により、「危険」、「警告」、「注意」に区分しています。

**⚠ 危険** 明らかに危険な状態で、回避しないと死亡もしくは重傷を負う可能性があるもの。

**⚠ 警告** 使用状況により危険な状態で、回避しないと死亡もしくは重傷を負う可能性があるもの。

**⚠ 注意** 使用状況により危険な状態で、回避しないと軽いもしくは中程度の負傷を負う可能性がある。または財産の損害、破壊の可能性のあるもの。

### ⚠ 危険

1. 次に示す用途では使用しないでください。

- ①. 人命及び身体の維持・管理などを目的とする機器。
- ②. 人の移動や搬送を目的とする機器。
- ③. 特に安全を目的とする機器。

### ⚠ 警告

1. 空気圧機器の選定について

- ①. 空気圧機器の選定は、空気圧システム設計者、または仕様を決定する人など十分な知識と経験を持った人が判断してください。
- ②. 本カタログに掲載されている製品は、使用される条件が多様です。よってシステムへの適合性の決定は空気圧システム設計者、または仕様を決定する人など十分な知識と経験を持った人が必要に応じて分析や信頼性試験を行ってから決定してください。また、このシステムの所期の性能、安全性の保証は、システムの適合性を決定した人の責任となります。これ以降も最新の製品カタログや資料により、仕様の全ての内容を検討し、機器の故障の可能性についての状況を考慮し、システムを構成してください。

2. 使用環境について

次に示す環境では使用しないでください。

- ①. 製品ごとに記載されている仕様・条件以外での使用。
- ②. 屋外での使用。
- ③. 過度の振動及び衝撃の加わる場所での使用。
- ④. 腐蝕性ガス・引火性ガス・化学薬品・海水・水・水蒸気の雰囲気または付着する場所での使用。

### 3. 製品の取扱いについて

- ①. 空気圧機器の取扱いについては十分な知識と経験を持った人が取扱ってください。圧縮空気は、取扱いを誤ると危険です。空気圧機器を使用した機械・装置の組立てや操作、メンテナンスなどは、十分な知識と経験を持った人が行ってください。
- ②. 機械・装置の取扱い、機器の取外しは、安全を確認するまで絶対に行わないでください。
  - (1). 機械・装置の点検や整備は、ワークの落下防止処置や暴走防止装置などが設置されていることを確認してから行ってください。
  - (2). 機器を取外す時は、上記の安全処置がとられていることの確認を行い、圧縮空気の供給と該当する設備の電源を遮断し、システム内の圧縮空気を排気してから行ってください。
  - (3). 機械・装置を再起動時は、飛出し防御処置が行われているか確認し、注意して行ってください。
- ③. 製品の基本構造や性能・機能に関わる分解・改造は行わないでください。
- ④. 使用流体の漏れにより機械、装置への損傷もしくは災害を引き起こす恐れがある場合には、予め保護カバーなどの安全対策を実施してください。
- ⑤. ワンタッチ継手部の開放リングは、圧力がかかっている時には絶対に触れないでください。触れることにより、開放されチューブ抜けの原因となる危険性があります。
- ⑥. エアの切換作動頻度が激しいと本体が発熱する場合があります。熱による火傷の原因となる危険性があります。
- ⑦. 製品に引っ張り、ねじり、曲げなどの負荷がかからないようにしてください。製品本体の破損の原因となる危険性があります。
- ⑧. ネジ側、またはチューブ側が揺動、または回転する場所では使用しないでください。揺動、または回転により製品本体の破損の原因となる危険性があります。
- ⑨. 樹脂本体が回転する製品は、強制的に揺動、回転させないでください。本体の破損、漏れの原因となる可能性があります。
- ⑩. 必要以上の乾燥エアを流さないでください。ゴム部品の劣化による作動不良の原因となる可能性があります。
- ⑪. 水や溶剤による洗浄や塗装は行わないでください。溶剤による樹脂部品の破損や、塗装により作動不良を起こす原因となります。
- ⑫. シールゴム材質、ガスケットにNBRを使用している製品は、オゾンの影響によりクラックが発生し、不具合に至る可能性があります。オゾンは、除電エア、クリーンルーム、高電圧モータなどの近くに通常より高濃度で存在しています。対策としては、HNBRやFKMなどへのゴム材質の変更が必要です。詳細につきましては、最寄りの営業所へお問い合わせください。
- ⑬. 製品の上に乗ったり、物を置かないでください。転落事故、製品の転倒、落下によるケガ、製品破損による誤作動などの原因となります。

## 保証内容

当社の責任により本製品が故障を生じた場合、次のいずれかの対応を速やかに実施させていただきます。

- ①. 製品代替品の無償提供。
- ②. 製品を弊社工場にて無償修理。

## 免責事項

1. 当社は、当社製品の使用または使用上の不具合から発生した付随的・間接的な損害（工場・生産設備における製造ラインの停止、事業の中断、利益の損失、人身傷害など）に関して、一切責任を負いません。
2. 故障の原因が次の項目に該当する場合は、前記保証の適用範囲から除外させていただきます。

- ①. 天災、当社の責任以外の火災、第三者による行為、お客様の故意または過失などによる場合。
- ②. 当社カタログ、取扱説明書に記載された仕様の範囲を超えて使用された場合、及び記載された以外の方法で使用された場合。
- ③. 製品の改造によるもの、及び当社が関わっていない構造、性能、仕様の改変による場合。
- ④. 納入当時に分かっていた評価項目、対策方法では予見できない事由に起因する場合。
- ⑤. 本製品を貴社の機械・機器に組込んで使用される際、貴社の機械・機器が通念上備えられている機能、構造を持っていれば回避できたことに起因する場合。

3. 当社製品の不具合によりお客様に発生した損害などについては、お客様がご購入の該当損害を発生させた当社製品の代金を上限とさせていただきます。

尚、前記保証は製品単体での保証を意味するもので、製品の故障により誘発される損害の賠償はご容赦ください。



## 掲載商品の注意事項

### 注意

1. 真空発生器の到達真空度がピークに達する少し手前の供給圧力にて、異音(ブツブツ音)が出る場合があります。この異音が出ている状態は、特性が不安定となっており、騒音も大きくなります。また、センサなどに影響を与えトラブルの原因となる可能性がありますので、供給圧力の再設定を行ってください。  
※ 異音(ブツブツ音)の発生領域は、気圧の影響などにより変化します。
2. 真空発生器供給圧力側の有効断面積は、ノズル径断面積の3倍の有効断面積を目安とし配管及び機器選定を行ってください。供給流量不足の場合、性能低下の原因となります。
3. ルブリケータは使用しないでください。
4. サイレンサエレメントに塵などが多量に付着していると製品性能の低下に繋がる可能性があります。エレメントは、適当な時期でこまめに清掃、交換することをお勧めします。
5. 水滴、油滴、塵滴のかかる場所での使用は避けてください。製品は防滴、防塵構造ではありませんので、製品の破損、性能低下、作動不良の原因となる可能性があります。
6. 配管について
  - ① 圧縮空気中には、多量のドレン(水、酸化オイル、タール、異物)が含まれています。ドレンは製品性能を著しく低下させますので、アフタクーラ、ドライヤで除湿し、エア質の向上を行ってください。
  - ② ルブリケータは使用しないでください。
  - ② 配管内の錆、異物の混入は製品の故障、誤作動、性能低下の原因となります。圧縮空気供給部の直前に5 $\mu$ m以下のフィルタを入れてください。また、ご使用前及び適当な期間毎に配管内のフラッシングをお勧めします。
  - ③ 配管の際、配管内のゴミやドレンを取り除き使用してください。ゴミやドレンがあると、周辺機器に入り込み故障の原因となる可能性があります。
  - ④ ワンタッチ継手部に極軟質チューブを使用する際は、装着する側のチューブ内径にインサートリングを必ず使用してください。使用しない場合、チューブ抜け、漏れの原因となる可能性があります。
  - ⑤ 継手とチューブにねじれ、引張り、モーメント荷重、振動、衝撃などが掛からないように配管してください。継手の破損やチューブのつぶれ、破裂、抜けなどの原因となります。
  - ⑥ 日光が照射する場所では保護カバーを付けてください。
  - ⑦ 真空発生器の各ポートを当カタログ本文の外観寸法図及び本体の表示により確認し配管を行ってください。配管を間違えると本体破損の原因となる危険性があります。
  - ⑧ 圧力センサ及び圧力センサ付真空発生器は、極力真空配管末端部に配管してください。圧力センサと真空配管末端部との距離が長い場合、配管抵抗が大きくなりセンサ部の真空度が無吸着時の場合でも高いことがあり、圧力センサ誤作動の原因となる可能性があります。実機評価にてご確認ください。
  - ⑨ 真空側配管は極力短くまた内径を太くしてください。配管が長くまた内径が細い場合、吸着時、離脱時の応答時間の遅れ及び必要吸込流量の確保ができない場合があります。

## 掲載商品の注意事項

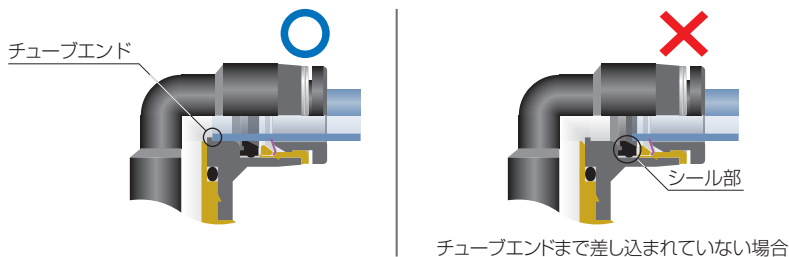
- ⑩. 当社以外のブランドのチューブをご使用になる場合は、チューブ外径公差が表1. チューブ外径公差の仕様を満足することをご確認ください。

●表1. チューブ外径公差

ミリサイズ	ナイロンチューブ	ウレタンチューブ	インチサイズ	ナイロンチューブ	ウレタンチューブ
φ1.8mm	—	±0.05mm	φ1/8	±0.1mm	±0.15mm
φ2mm	—	±0.05mm	φ5/32	±0.1mm	±0.15mm
φ3mm	—	±0.15mm	φ3/16	±0.1mm	±0.15mm
φ4mm	±0.1mm	±0.15mm	φ1/4	±0.1mm	±0.15mm
φ6mm	±0.1mm	±0.15mm	φ5/16	±0.1mm	±0.15mm
φ8mm	±0.1mm	±0.15mm	φ3/8	±0.1mm	±0.15mm
φ10mm	±0.1mm	±0.15mm	φ1/2	±0.1mm	±0.15mm
φ12mm	±0.1mm	±0.15mm	φ5/8	±0.1mm	±0.15mm
φ16mm	±0.1mm	±0.15mm			

## 7-1. チューブ装着について (ワンタッチ継手の場合)

- ①. チューブの切断面が直角に切断されていること、チューブ外径にキズがないこと、及びチューブが楕円していないことを確認してください。
- ②. チューブを装着する際、チューブがチューブエンド(下図参照)まで差し込まれていないと漏れの原因となる可能性があります。



- ③. 装着後、チューブを引いて抜けないことを確認してください。  
※. チューブ装着時に、開放リング正面よりロック爪を観察するとロック爪が見え難いことがあります。必ずチューブ抜けが発生するものではありません。チューブ抜けの原因として①ロック爪先端部のダシ、②チューブ外径異常(細い)が大半を占めております。よって、ロック爪が見え難いことがあってもチューブ装着上の注意①～③の手順に従って装着を行ってください。

## 7-2. チューブ装着について (締付継手の場合)

- ①. チューブの切断面が直角に切断されていること、チューブ内径、外径にキズがないことを確認してください。
- ②. 締付けナットを通したチューブを竹の子の根元まで差込みます。次にチューブを通しておいた締付けナットの外径六角部をスパナを使用して締付けてください。
- ③. 締付けナットを締付ける際、右ページの表2の締付けトルクを参考に締付けてください。  
※. 締付けナットの締付け時にチューブが共回りすることがありますので、チューブを保持しながら締付けてください。

- ④. 締付けナットが金属本体に当たっていることを確認してください。当たっていない場合は、チューブ、締付けナットを外して、①からやり直してください。
- ⑤. 締付け後、漏れがないことを確認してください。
- ⑥. 装着後、チューブを引いて抜けないことを確認してください。

●表2 締付けナットの締付けトルク

チューブ外径	締付けトルク
φ10	4N・m以下
φ12	5N・m以下
φ16	14N・m以下

#### 8-1. チューブ開放について（ワンタッチ継手の場合）

- ①. チューブを開放する際、チューブ内の圧力がゼロになっていることを確認してください。
- ②. 開放リングを均等に奥まで押し込み、チューブを手前に引き抜いてください。押し込みが不十分の場合、抜けなかったりまたはチューブが傷付き削りかすが継手内部に残る可能性があります。

#### 8-2. チューブ開放について（締付継手の場合）

- ①. チューブを開放する際、チューブ内の圧力がゼロになっていることを確認してください。
- ②. 締付けナット六角部を適正な工具を使用し締付けナットを外します。次にチューブを外します。

#### 9. 継手取付けについて

- ①. 継手取付けは、継手の六角部、または内径六角部を利用し適正な工具を使用して締め付けてください。また、内径六角部に工具を挿し込む際には、工具とロック爪が接触しないようにご注意ください。ロック爪先端部の変形によりチューブの保持機能が低下し、チューブ抜けの原因となる可能性があります。
- ②. ネジを締め付ける際、次ページの表3の締付けトルクを参考に締め付けてください。次ページの表3の締付けトルク以上で締付けた場合、ネジ部の折れやガスケットの変形による漏れの原因となる可能性があります。次ページの表3の締付けトルク以下で締付けた場合、ネジ部の緩みや漏れの原因となる可能性があります。但し、シーリング性は取付け部の加工状態の影響を受けやすいため、状況に応じて取付け部の修正、締付けトルクによる調整を行ってください。
- ③. 締付け後、配管方向が変わらない製品は本体の締付けトルク範囲内で調整してください。

## 掲載商品の注意事項

●表3 締付けトルク及びシーロック加工、ガスケット材質

ネジ種類	ネジサイズ	締付けトルク	シーロック加工	ガスケット材質
メートルネジ	M3×0.5	0.7N・m	無し	SUS304+NBR SPCC+NBR
	M5×0.8	1 ~ 1.5N・m		
	M6×1	2 ~ 2.7N・m		
	M3×0.5	0.7N・m		POM
	M5×0.8	1 ~ 1.5N・m		
	M6×0.75	0.8 ~ 1N・m		
管用テーパネジ	M8×0.75	1 ~ 2N・m	有り	—
	R1/8	4.5 ~ 6.5N・m		
	R1/4	7 ~ 9N・m		
	R3/8	12.5 ~ 14.5N・m		
ユニファイネジ	R1/2	20 ~ 22N・m	無し	SUS304+NBR, SPCC+NBR
	No.10-32UNF	1 ~ 1.5N・m		
一般アメリカ 管用テーパネジ	1/16-27NPT	4.5 ~ 6.5N・m	有り	—
	1/8-27NPT	4.5 ~ 6.5N・m		
	1/4-18NPT	7 ~ 9N・m		
	3/8-18NPT	12.5 ~ 14.5N・m		
	1/2-14NPT	20 ~ 22N・m		
Gネジ	G1/4	12 ~ 14N・m	無し	アルミニウム+PBT
	G3/8	22 ~ 24N・m		
	G1/2	28 ~ 30N・m		

※. 製品により異なる場合がありますので、各製品の注意事項も併せてご覧ください。

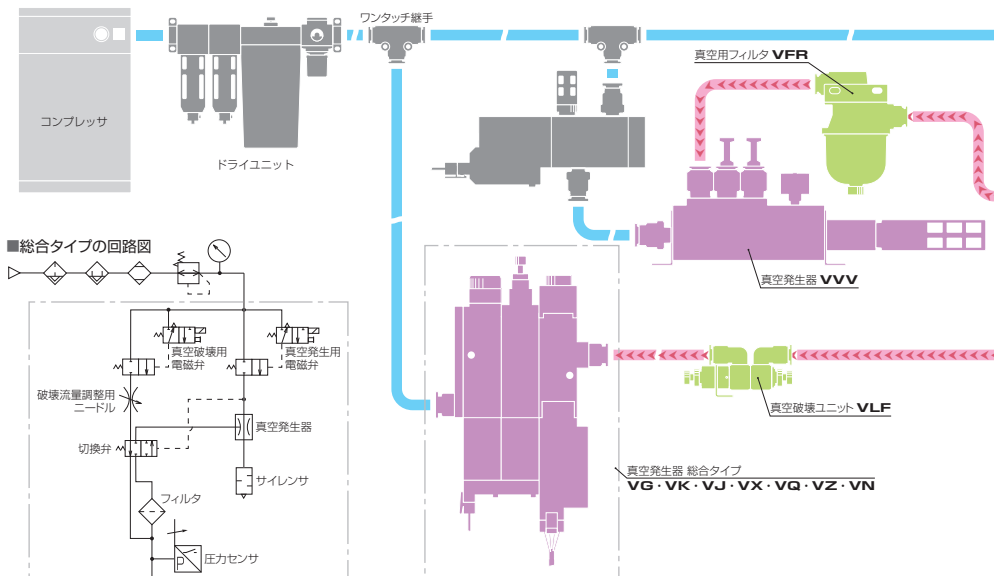
- ④ 継手の取外しは、継手の外径六角部を利用し適正な工具を使用して取外してください。また、内径六角部に工具を挿し込む際には、工具とロック爪が接触しないようにご注意ください。ロック爪先端部の変形によりチューブの保持機能が低下し、チューブ抜けの原因となる可能性があります。
- ⑤ 取外した相手側のネジ部に付着しているシーリング剤を除去してください。シーリング剤が付着していると、周辺機器に入り込み故障の原因となる可能性があります。

## 10. 本体取扱いについて

- ① 落下などによる衝撃を与えますと、製品の破損や、漏れの原因となる可能性があります。



真空発生器 単体タイプ・総合タイプによる吸着搬送システム(例)のご案内



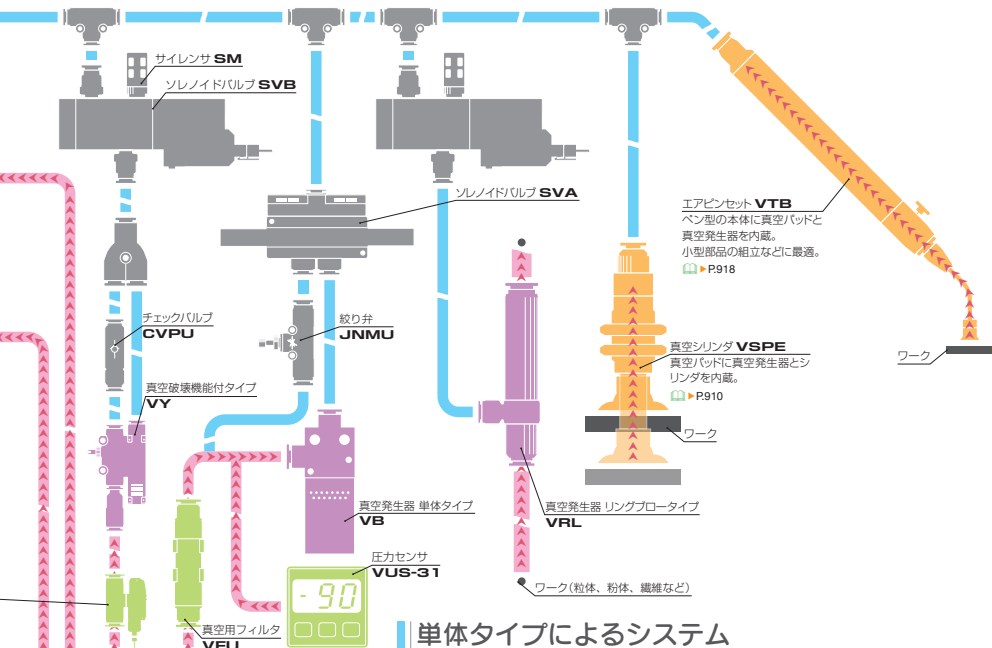
総合タイプによるシステム

真空発生器による吸着搬送システムに必要な機器(真空発生用電磁弁、真空破壊用電磁弁、絞り弁、圧力センサ、フィルタ)を一体化し、組み付け作業の合理化、コンパクト化を実現します。

圧力センサ  
VUS11  
VUS12

総合タイプの機種構成

タイプ	特長	ノズル径 (mm)	真空発生弁		真空破壊弁		真空	フィルタ	単体 タイプ	マニホールド タイプ	掲載 ページ
			パイロット式	直動式	パイロット式	直動式					
<b>VG</b> 	・基本性能を重視。	ø0.5 ↑ ø1.0	○	—	—	○	○	○	—	—	126
<b>VQ</b> <i>Rein</i> 	・大流量を要する、大ワーク、多リークワークに最適な真空ユニット。	ø0.7 ↑ ø2.0	○	—	○	—	○	○	—	—	138
<b>VK</b> 	・使用目的に合わせた機種選定が可能。 ・バリエーション豊富なモジュールタイプ。	ø0.5 ↑ ø1.2	○	—	○	—	○	○	○	○	170
<b>VJ</b> 	・破壊圧力と流量を最適にする調整機能付真空発生器。	ø0.5 ↑ ø1.2	○	—	○	—	○	○	○	○	214
<b>VX</b> 	・真空システムのハイサイクル化を実現。 ・小型ワークに適した小型、軽量、高速応答真空発生器。	ø0.5 ↑ ø1.0	○	—	—	○	○	○	○	○	238
<b>VN</b> 	・チップマウンタ、ハンドラーなどの半導体関連装置に最適。 ・取付けスペースに制約のあるお客様に最適。	ø0.4 ↑ ø0.6	—	○	—	○	—	○	○	○	270
<b>VZ</b> <i>Rein</i> 	・真空破壊時間を大幅に短縮。小型ワークに最適なマニホールド専用真空発生器。	ø0.5 ↑ ø1.0	○	—	○	—	○	○	—	—	306



## 単体タイプによるシステム

形状・機種を豊富に取り揃えた単体タイプは、真空発生に必要な機器を単体で構成することにより、回路構成や取付け場所が自由に選定できます。

### 単体タイプの機種構成

タイプ	特長	流路最小径 (mm)				掲載ページ
		ø2.8	ø4.1	ø6.0	ø7.5	
VRL	・粒体、粉体、繊維などの小さく不定形のワークを搬送する。リングロータイプ	○	○	○	○	104

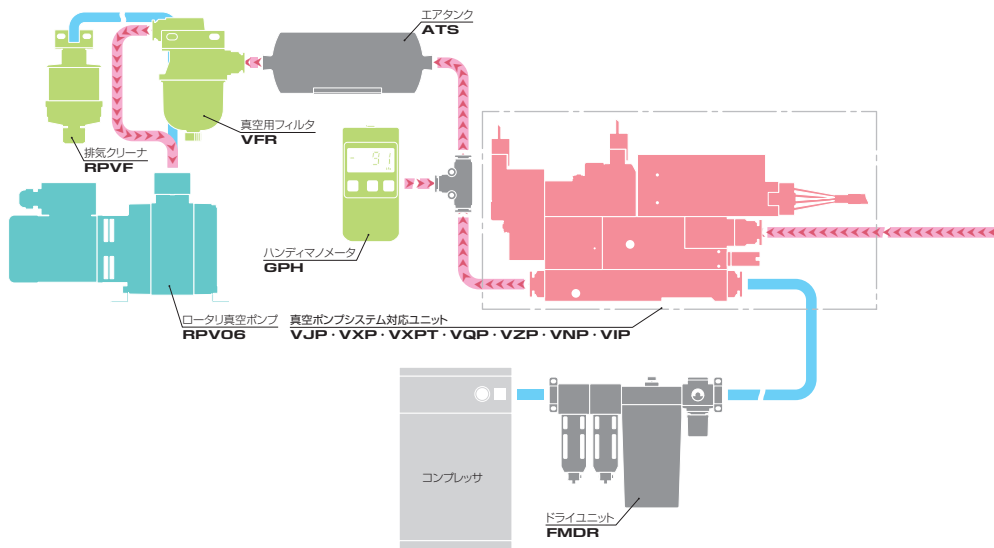
タイプ	特長	ノズル径・真空特性 (mm)																掲載ページ		
		ø0.3		ø0.4		ø0.5		ø0.7		ø1.0		ø1.2		ø1.5		ø2.0				
		H	L	E	H	L	E	H	L	E	H	L	E	H	L	E	H	L	E	
VH, VS	・電磁弁に直に取付け真空を発生する。電磁弁直付形タイプ	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	77
VU, VUM	・パッドと電磁弁との配管途中に接続して真空を発生する。管形タイプ ・低消費流量へのニーズに対応する。小型管形タイプを追加しました。	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	81
VY	・通常の電磁弁などを用いた真空発生器より、大幅な低価格化を実現した。真空破壊機能付タイプ	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	92
VB	・パッドと電磁弁との配管途中に接続して真空を発生する。角形タイプ	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	95
VC, VM	・真空パッドに直に取付け真空を発生する。パッド直付形タイプ ・低消費流量へのニーズに対応する。小径ノズルを追加しました。	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	97

タイプ	特長	ノズル径・真空特性 (mm)			掲載ページ
		ø1.6	ø2.5	ø2.7	
VVV	・低供給圧力で、消費流量の約 1.5 倍の吸入流量を確保します。	○	○	○	114

■真空特性について ▶ ㊦：高真空度形 (供給圧力：0.5MPa)、㊧：大流量形 (供給圧力：0.5MPa)、㊨：低供給圧力高真空度形 (供給圧力：0.35MPa)

真空発生器 真空ポンプ 真空吸引機 真空パッド 真空関連機器 技術資料







ロータリ真空ポンプと真空ポンプ対応ユニットによる吸着搬送システム(例)のご案内



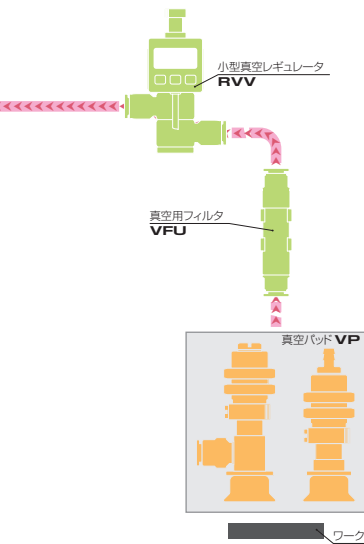
真空ポンプ対応ユニットによるシステム

真空エアを制御するのに必要な機器(真空切換用電磁弁、真空破壊用電磁弁、真空破壊エア流量調整ニードル、圧力センサ、フィルタ)を一体化し、組付け作業の合理化、コンパクト化を実現します。

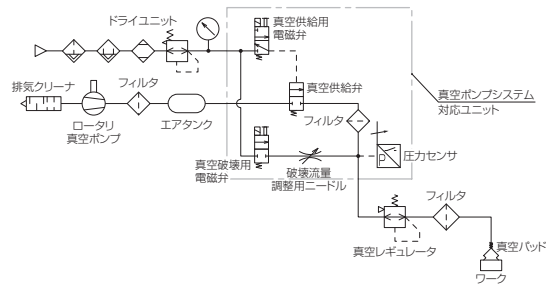
真空ポンプ対応ユニットの機種構成

タイプ	特長	真空供給弁		真空破壊弁		真空スイッチ	フィルタ	単体タイプ	マニホールドタイプ	掲載ページ
		パイロット式	直動式	パイロット式	直動式					
<b>VQP</b> 	・大流量を要する、大ワーク、多リークワークに最適な真空ユニット。	○	—	○	—	○	○	○	—	366
<b>VJP</b> 	・破壊圧力と流量を最適にする調整機能付真空ユニット。	○	—	○	—	○	○	○	○	376
<b>VXP, VXPT</b> 	・真空システムのハイサイクル化を実現。 ・小型ワークに適した小型、軽量、高速応答真空ユニット。 ・3ポート仕様(VXPT)は、真空から大気圧に至るまでの所要時間(真空破壊時間)を大幅に削減。	○	—	—	○	○	○	○	○	394
<b>VNP</b>  <i>New</i>	・取付けスペース(高さ)に制約のあるお客様に最適。 ・直動バルブの採用により、真空エア供給時に圧縮エアが不要(省工本)。高速、且つ安定した応答性を実現。	—	○	—	○	○	—	○	○	420
<b>VZP</b>  <i>Reli</i>	・小型ワークに最適なマニホールド専用真空ユニット。	○	—	○	—	○	○	—	○	444
<b>VIP</b>  <i>New</i>	・流量センサの搭載により、小型ワークの吸着確認が可能に。 ・取付けスペース(奥行き)に制約のあるお客様に最適。 ・真空破壊エア流量調整の方法が選択可能に。	○	—	—	○	○	—	—	○	460





■真空ポンプシステム対応ユニットの回路図



## ロータリ真空ポンプの機種一覧

タイプ	特長	シリンダ連数	配管方式		排気速度 (ℓ/min)		到達真空度 (Pa abs)		出力		掲載ページ		
			直列接続	並列接続	50Hz	60Hz	50Hz	60Hz	(W)	100V		200V	
RPV062, RPV063, RPV064	<ul style="list-style-type: none"> <li>モータ定格出力1[W]当たりの排気速度において業界トップクラスの高効率を実現する省エネ設計。</li> <li>約30,000時間メンテナンス不要で長寿命。</li> <li>特殊ロータ形状の採用により、省スペース化を実現。</li> <li>マグネットカップリングと強制空冷式の採用により、低発熱を実現。</li> <li>回転部への徹底したバランス設計により、クーラーや静かな乗用車並みの低速回転と低振動を実現。</li> <li>吸着搬送の他に、真空包装、脱泡・脱気、真空成形、真空チャック、袋詰めなどの用途に最適。</li> </ul>	2連	—	—	—	60.0	72.0	—	—	60	○	350	
		—	3連	—	—	○	90.0	108.0	≤3,500	≤3,000	90		—
		—	—	4連	—	—	—	120.0	144.0	—	—		120
RPV06A	<ul style="list-style-type: none"> <li>吸着搬送の他に、真空包装、脱泡・脱気、真空成形、真空チャック、袋詰めなどの用途に最適。</li> </ul>	2連	○	—	—	30.0	36.0	≤350	≤300	40	○	○	347

## 真空システムの関連機器

タイプ	特長	掲載ページ
RPVF	排気騒音とオイルミストを除去する排気クリーナ。	355
VFR	ロータリ真空ポンプによって吸込まれたダストや水滴をサイクロン効果とエレメントにより除去。	968
GPH	<ul style="list-style-type: none"> <li>ハンディタイプで使いやすさ・利便性を追求。</li> <li>見やすい大型ディスプレイを採用。(表示桁: 3・1/2のLCD表示)</li> <li>圧力レンジには、絶対圧・低圧・連成圧の3タイプを用意。用途に合わせた選択が可能。</li> </ul>	976
ATS	<ul style="list-style-type: none"> <li>真空エアの圧力変動・脈動を低減。</li> <li>タンク容量は、6種類をラインアップ。</li> <li>タンク材質は、ステンレス製。</li> </ul>	—

## ワークから推奨する真空パッドのご案内

### 吸着ワークによる真空パッド

ワークにより、パッドの材質や形状をお選びください。(弊社真空パッドの材質から推奨できるワークとなります。)

また、パッド形状毎のサイズ一覧表も参考にしてください。

		推奨ワーク・環境など															
		段ボール	ベニア板	鉄板	食品関連	半導体	金型 成形品	薄物	薬品の 雰囲気	高温 ワーク	低濃度 オゾン 環境下	要耐光 要耐カビ	水気のある 雰囲気中	表面が 凸凹	包装機械	電子機器 部品	液晶製造 装置
ゴム 材質	ニトリル	○	○	○	○								○				
	ウレタン	○	○	○								○					○
	シリコン				○		○	○		○	○	○					○
	フッ素				○				○	○	○	○					○
	フロロシリコン						○			○	○						○
	クロロブレン(スポンジ)				○								○	○			
	HNBR	○	○	○	○						○						
	EPDM										○	○		○			
	食品衛生法適合NBR	○	○	○	○									○			
	導電性NBR(低抵抗タイプ)	○	○	○	○											○	○
導電性ブタジエン(低抵抗タイプ)					○											○	
導電性シリコン				○	○	○			○							○	
樹脂 材質	PEEK					○							○				○
	POM												○		○		
	導電性 PEEK					○							○			○	○
パッド 形状	スタンダード	一般形	○	○	○		○			○	○	○	○				○
		深形				○	○			○	○	○	○				
		小型					○			○	○	○	○				○
	スポンジ					○								○			
	ベロース	○	○	○	○	○			○	○	○	○	○				○
	多段ベロース	○	○	○	○	○			○	○	○	○	○				
	長円	○	○	○	○	○			○	○	○	○	○				○
	ソフト					○											○
	ソフトベロース	○	○	○	○	○				○	○	○	○				
	滑り止め	○	○	○	○	○			○	○							
薄物用	○	○	○	○	○		○	○	○						○		
フラット				○	○			○	○							○	
吸着痕防止					○										○	○	

※1. ゴム材質：導電性 NBR(低抵抗タイプ)と導電性ブタジエン(低抵抗タイプ)の体積抵抗率は、200Ω・cm 以下となります。

※2. ゴム材質：導電性シリコンの体積抵抗率は、10<sup>5</sup>Ω・cm 以下となります。

※3. 樹脂材質：導電性 PEEK の体積抵抗率は、10<sup>5</sup>~10<sup>6</sup>Ω・cm となります。

### ■パッドホルダ形状一覧表

パッドホルダ仕様	固定式		スプリング式		直付型 固定式	直付型 スプリング式
	真空取出口：上	真空取出口：横	真空取出口：上	真空取出口：横		
パッドホルダ 標準	VPA	VPB	VPC	VPD	—	—
パッドホルダ 形状記号 小型	VPMA	VPMB	VPMC	VPMD	VPME	—
パッド 形状	スタンダード	○	○	○	○	○
	スポンジ	○	○	○	○	—
	ベロース	○	○	○	○	—
	多段ベロース	○	○	○	○	—
	長円	○	○	○	○	—
	ソフト	○	○	○	○	—
	ソフトベロース	○	○	○	○	—
	滑り止め	○	○	○	○	—
	薄物用	○	○	○	○	—
	フラット	○	○	○	○	—
吸着痕防止	○	○	○	○	—	

パッド径 (mm)	パッド形状												
	スタンダード (P.500)			スポンジ (P.546)	ペロース (P.570)	多级ペロース (P.606)	長円 (P.630)	ソフト (P.662)	ソフトペロース (P.702)	滑り止め (P.738)	薄物 (P.762)	フラット (P.782)	吸着痕防止 (P.806)
	一般形	深形	小型										
ø0.7			○										
ø1	○		○										
ø1.5			○										
ø2	○		○										
ø3	○		○										
ø4	○		○										
ø6	○				○				○				
ø8	○				○				○		○		
ø10	○			○	○	○		○	○	○	○	○	○
ø15	○	○		○	○	○		○	○	○	○	○	○
ø20	○	○		○	○	○		○	○	○	○	○	○
ø25	○	○		○	○						○		
ø30	○	○		○	○	○		○		○		○	○
ø35				○									
ø40	○	○			○	○		○		○			
ø50	○	○		○	○	○				○			
ø60	○	○			○					○			
ø70				○									
ø80	○	○			○								
ø100	○	○		○	○								
ø150	○												
ø200	○												
2×4							○						
3.5×7							○						
4×10							○						
4×20							○						
4×30							○						
5×10							○						
5×20							○						
5×30							○						
6×10							○						
6×20							○						
6×30							○						
8×20							○						
8×30							○						

	ねじ止め式		スプリング式			固定式	
	真空取出口：上	真空取出口：横	真空取出口：上	真空取出口：横	真空取出口：両横	真空取出口：横	真空取出口：両横
	VP AE	VP BE	VP HC	VP HD	VP HDW	VP HE	VP HEW
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	○	○	—	—	—	—	—
	—	—	○	○	○	○	○
	—	—	○	○	○	○	○
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—

## 真空システムをトラブルから守る関連機器のご案内

## 真空発生器・真空ポンプ周辺の関連機器

吸込まれたゴミによるトラブル、真空圧力の管理・調整、流量の管理、真空破壊圧力の調整によるワーク吹き飛ばしの防止などを行い、起こりえるシステムトラブルを未然に防止します。(機器の配管例は、P.15～P.18を参照ください。)

## 真空用フィルタの機種構成

タイプ	特長	掲載ページ
VFU, SFU, VFR, VFB, VFJ	<ul style="list-style-type: none"> <li>・小型ユニオンタイプ：VFUは、真空発生器と真空バッドの間に取付け、吸込んだ空気中のダストを除去する。</li> <li>・正負圧用ユニオンフィルタ：SFUは、VFUシリーズの使い勝手はそのままに、正圧でも使用可能に。</li> <li>・ソケットタイプ：VFJは、フィルタを内蔵していない電磁弁直付形タイプ：VH, VSや総合タイプ：VNや真空ポンプ対応ユニット：VNP, VIPなどに最適。</li> <li>・大容量ユニオンタイプ：VFR, VFBは、吸込まれたダストだけでなく、水滴でもサイクロン効果により除去。また大気開放タイプは、リングロータイプ：VRLで移送した粒体を貯めるのに最適。</li> </ul>	958



## 圧力計の機種構成

タイプ	特長	掲載ページ
GPD, GPH	<ul style="list-style-type: none"> <li>・電池式で、配線不要なデジタルプレッシャージージ：GPD。</li> <li>・ハンディタイプで使いやすい・利便性を追求したハンディマノメータ：GPH。</li> </ul>	976



## 検出スイッチの機種構成

タイプ	特長	掲載ページ
VUS, GPH, FUS	<ul style="list-style-type: none"> <li>・分離型表示を実現した小型圧力センサ(センサヘッド)：VUS11, VUS12、表示器：SED-30。</li> <li>・大型LED表示により、高視認性を実現した大型デジタル表示付センサ：VUS-30, VUS-31。</li> <li>・超薄型で超軽量なLED表示付圧力センサ：VUS8。</li> <li>・ハンディタイプで使いやすい・利便性を追求。アナログ出力機能も装備したハンディマノメータ：GPH。</li> <li>・小型ワークの吸着確認に最適な流量センサ：FUS20, FUS8。</li> </ul>	992



## 真空レギュレータの機種構成

タイプ	特長	掲載ページ
RVV	<ul style="list-style-type: none"> <li>・真空発生器や真空ポンプ対応ユニットと真空バッドの間に配管して、末端部の真空圧力制御が可能。</li> <li>・小型の真空ポンプの元圧制御に最適。</li> <li>・オネジタイプは、真空ポンプに直に接続できるタイプと真空バッドホルダ(バッド径：φ150, φ200mm)に直に接続でき、個々のバッドの真空圧力制御が可能なタイプを用意。</li> <li>・真空圧力をアナログ、またはデジタルにて表示。</li> </ul>	930



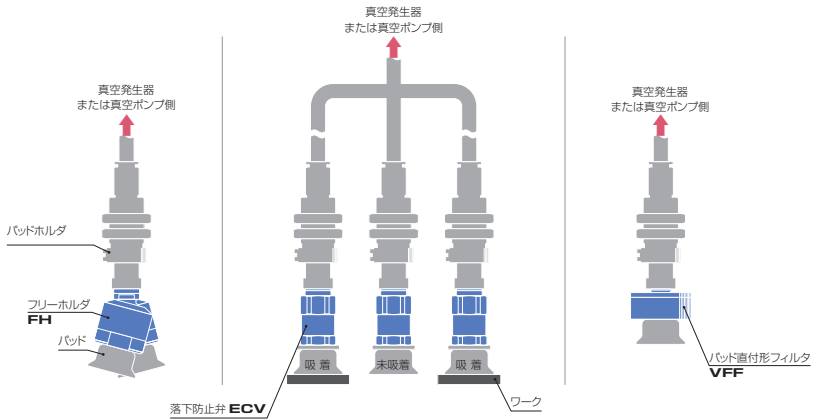
## 真空破壊ユニットの機種構成

タイプ	特長	掲載ページ
VLF	<ul style="list-style-type: none"> <li>・真空発生器の真空特性はそのままに、真空破壊エアを制御。</li> <li>・ワークの吹き飛ばしを防止する為、従来の真空破壊エア流量の制御に圧力制御をプラス。</li> <li>・真空破壊回路にリリフ機能(余分な圧力を逃がす機能)を設け、真空破壊時間の短縮化を実現。</li> </ul>	950






## 真空パッド周辺の関連機器

吸着するワーク面のトラブル、吸着ミスによるトラブル、吸込まれたゴミによるトラブルをパッドとパッドホルダの間に取付け未然に防止します。



### 真空パッド周辺の関連機器機種構成

タイプ	特長	掲載ページ
<b>FH</b> 	・パッドの吸着面がワークに対し直角に置かれていない場合やワーク吸着面の角度が不定の場合に最適。	886
<b>ECV</b> 	・1個の真空源に複数のパッドを使用の場合、吸着していないパッドがあっても正常に吸着しているパッドは、真空低下を軽減しますので、正常に吸着しているワークの落下を防止します。	892
<b>VFF</b> 	・ワーク吸着時に吸込まれるゴミを除去します。	902

## 真空とは

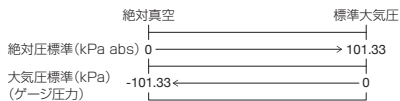
### ■真空とは

大気圧より高い圧力、一般的に言う「正圧」で使用される圧力に対して、大気圧より低い圧力状態のことを「真空」、「負圧」と呼んでいます。

## 真空圧力

圧力の意味は、2種類に使い分けられ、

- ・絶対圧力…完全真空状態を基準にした圧力
- ・ゲージ圧力…大気圧を基準にした圧力に大別されます。



真空圧力があまり高くない場合は、ゲージ圧力で表すことが一般的です。

完全真空に近い高真空の場合には、大気圧力が標準大気圧の時、完全真空が-101.3kPaと定義されていますが、大気圧が(気圧)は常に変動しているため、その時の完全真空圧力が分からなくなりゲージ圧力で表すことができなくなります。この理由から高真空の場合には、絶対圧力で表すことが一般的です。弊社の真空発生器は、低真空の範囲のものであり製品についての真空圧力表記は、ゲージ圧力を使用しています。

## 大気圧と真空圧力

空気は、“モノ”である以上質量があります。地球上では、質量があれば重力によって引きつけられますので、大気も重力によって引きつけられ、地表を押し下(重さ)が発生します。これが大気圧であり、大気圧は、単位面積当たりに加わる大気重さによる力と云うことになります。

大気圧は標高の高低変化により変動します。また、気象条件により常に変動しています。

つまり、ゲージ圧力を使用する場合、標高差、気象条件により大気圧に相違が発生するため、同じ真空圧力を印加しても、標高差、気象条件によりゲージが示す値が異なることとなります。このことから、ゲージ圧力の数値は標準大気圧換算した補正值を使用します。

標準大気圧とは、海抜0m地点の大気圧を基準にした値で表します。

その換算方法は、以下の通りです。

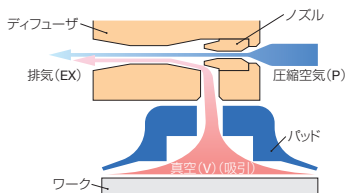
標準大気圧換算値(-kPa) = 1013.25(hPa) / 測定場所の気圧(hPa) × 実測到達真空度(-kPa)

## 真空発生器の原理

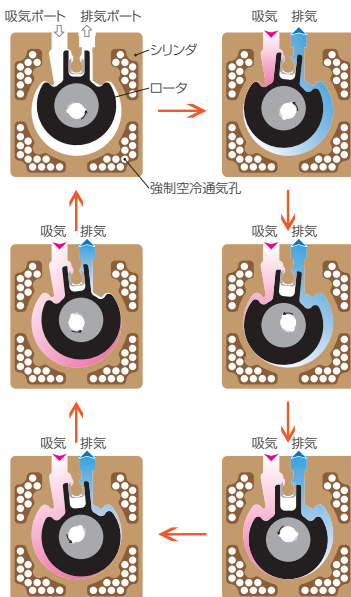
■真空発生器は、圧縮空気を送入することにより、真空を発生する装置です。

■圧縮空気は、ノズルにより絞られ、高速で流れているエアがノズル出口で放出され、流速が低下した時圧力が低下し、真空が発生し、ワーク搬送時に利用できます。

■高速噴流を得て高い真空度を得るため、ノズル、ディフューザと言う構造を作り、これらの形状や寸法の違いにより到達真空度、吸込流量、消費流量が決定されます。



## ロータリ真空ポンプの動作原理



- ①シリンダとそのシリンダを挟持するプレートにて形成された空間内に、偏心回転するロータが配置されています。
- ②このロータが偏心回転することによって、吸気ポート側のロータとシリンダで形成されている空間の容積が増大し、大気圧との圧力差が生じ空気を吸入すると同時に、排気ポート側のロータとシリンダで形成される空間の容積が減少し、シリンダ外へ空気を排出します。
- ③この動作を連続的に行うことにより、吸気ポートから排気ポートへの空気移送を実現しています。

## 真空機器の表記単位について

### ■真空機器のパラメータ

真空機器の性能指標として以下の3つのパラメータが使用されます。

- ・到達真空度…真空回路内の真空圧力(単位: -kPa)
- ・吸込流量…真空回路内の流量(単位: ℓ/min(ANR))
- ・消費流量…供給エアの流量(単位: ℓ/min(ANR))

### ■圧力のパラメータ

kPa	MPa	bar	kgf/cm <sup>2</sup>	mmHg
1	1×10 <sup>-3</sup>	1×10 <sup>-2</sup>	1.01972×10 <sup>-2</sup>	7.50062
1×10 <sup>2</sup>	1	1×10	1.01972×10	7.50062×10 <sup>2</sup>
1×10 <sup>2</sup>	1×10 <sup>-1</sup>	1	1.01972	7.50062×10 <sup>2</sup>
9.80665×10	9.80665×10 <sup>-2</sup>	9.80665×10 <sup>-1</sup>	1	7.35559×10 <sup>2</sup>
1.33322×10 <sup>4</sup>	1.33322×10 <sup>-1</sup>	1.33322×10 <sup>3</sup>	1.35951×10 <sup>-3</sup>	1

### ■力のパラメータ

N	kgf
1	1.01972×10 <sup>-1</sup>
9.80665	1

# 真空用機器の選定方法

真空によるワークの吸着搬送を行う際、以下の真空機器選定方法に準じ真空パッド、真空発生器・真空切換弁の選定を行ってください。本真空機器選定方法は、あくまで機器を選定するための目安にしてください。実際のご使用にあたっては、実機評価及び選定上の注意事項による確認を充分に行い、問題ないことを確認していただいた上でご使用ください。

## 真空機器の選定方法

### 1. パッドの選定

- ① 吸着力の求め方
- ② ワークの吊り下げ荷重からのパッド径算出方法
- ③ パッド形状の選定
- ④ パッド材質の選定
- ⑤ 選定上の注意事項

### 2. 真空発生器・真空ポンプ対応ユニットの選定

- ① 各使用条件の収集
- ② 選定手順
- ③ 選定上の注意事項

### 3. 落下防止弁搭載可能数の算出

### 4. 流量センサの選定方法

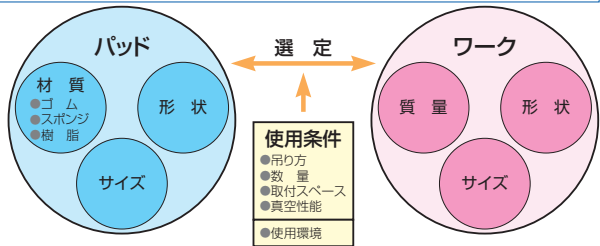
### 5. ロータリ真空ポンプ

- ① 排気する時間を求める
- ② 真空到達時間早見表

## 1 ▶ パッドの選定

パッドを選定する上で必要になる大きな項目(パッド・ワーク・使用条件)が右のように3点上げられます。それを良く理解した上でパッドの選定を行ってください。

パッドサイズ(径)はパッドの吸着力計算により求めます。



### ① 吸着力の求め方

#### ● 計算式からの算出方法

真空パッドの吸着力は、以下の式に数値を代入し算出することができます。

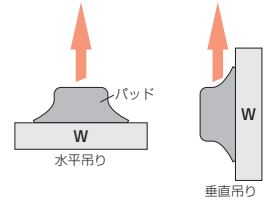
$$W = \frac{C \times P}{101} \times 10.13 \times f$$

W: 吸着力(N)、C: パッド面積(cm<sup>2</sup>)、P: 真空度(-kPa)  
f: 安全率(水平吊り上げ時: 1/4以上、垂直吊り上げ: 1/8以上)

#### ● 理論吸着力表からの選択方法

真空パッドの理論吸着力は、以下の表から求めることができます。但し、下表数値には安全率が加味されていません。吸着力を求める際には、安全率を加味してご利用ください。

吸着力(N) = 理論吸着力(N) × f (安全率)



\*基本吊り上げ方法は、水平吊りとしてください。

### ① 理論吸着力表 (吸着力 = $\frac{C \times P}{101} \times 10.13$ )

#### ■ 円形パッドの場合

パッド径(φmm)	2×4	1	1.5	2	3	4	6	8	10	15	20	25	30	35	40	50	60	70	80	100	150	200	
吸着面積(cm <sup>2</sup> )	0.004	0.008	0.018	0.031	0.071	0.126	0.283	0.502	0.785	1.766	3.14	4.906	7.065	9.616	12.56	19.63	28.26	38.47	50.24	78.5	176.6	314	
真空圧力(kPa)	-85	0.034	0.068	0.153	0.264	0.604	1.07	2.41	4.27	6.67	15.01	26.7	41.7	60.05	81.74	106.8	166.9	240.2	327	427	667.3	1501	2669
	-80	0.032	0.064	0.144	0.248	0.568	1.01	2.26	4.016	6.28	14.13	25.1	39.25	56.52	76.93	100.5	157	226.1	307.8	401.9	628	1413	2512
	-75	0.03	0.06	0.135	0.233	0.533	0.945	2.12	3.765	5.89	13.25	23.6	36.8	52.99	72.12	94.2	147.2	212	288.5	376.8	588.8	1325	2355
	-70	0.028	0.056	0.126	0.217	0.497	0.882	1.98	3.514	5.5	12.36	22	34.34	49.46	67.31	87.92	137.4	197.8	269.3	351.7	549.5	1236	2198
	-65	0.026	0.052	0.117	0.202	0.462	0.819	1.84	3.263	5.1	11.48	20.4	31.89	45.92	62.5	81.64	127.6	183.7	250.1	326.6	510.3	1148	2041
	-60	0.024	0.048	0.108	0.186	0.426	0.756	1.7	3.012	4.71	10.6	18.8	29.44	42.39	57.7	75.36	117.8	169.6	230.8	301.4	471	1060	1884
	-55	0.022	0.044	0.099	0.171	0.391	0.693	1.56	2.761	4.32	9.713	17.3	26.98	38.86	52.89	69.08	108	155.4	211.6	276.3	431.8	971.3	1727
	-50	0.02	0.04	0.09	0.155	0.355	0.63	1.42	2.51	3.93	8.83	15.7	24.53	35.33	48.08	62.8	98.15	141.3	192.4	251.2	392.5	883	1570
	-45	0.018	0.036	0.081	0.14	0.32	0.567	1.27	2.259	3.53	7.95	14.1	22.08	31.79	43.27	56.52	88.34	127.2	173.1	226.1	353.3	794.7	1413
	-40	0.016	0.032	0.072	0.124	0.284	0.504	1.13	2.008	3.14	7.064	12.6	19.62	28.26	38.46	50.24	78.52	113	153.9	201	314	706.4	1256

#### ■ 長円形パッドの場合

パッド径(φmm)	2×4	3.5×7	4×10	4×20	4×30	5×10	5×20	5×30	6×10	6×20	6×30	8×20	8×30	
吸着面積(cm <sup>2</sup> )	0.071	0.219	0.365	0.785	1.165	0.446	0.946	1.446	0.522	1.122	1.722	1.462	2.262	
真空圧力(kPa)	-85	0.605	1.867	3.103	6.503	9.903	3.791	8.041	12.29	4.437	9.537	14.64	12.43	19.23
	-80	0.57	1.757	2.92	6.12	9.32	3.568	7.568	11.57	4.176	8.976	13.78	11.7	18.1
	-75	0.534	1.647	2.738	5.738	8.738	3.345	7.095	10.85	3.915	8.415	12.92	10.97	16.97
	-70	0.499	1.538	2.555	5.355	8.155	3.122	6.622	10.12	3.654	7.854	12.05	10.23	15.83
	-65	0.463	1.428	2.373	4.973	7.573	2.899	6.149	9.399	3.393	7.293	11.19	9.503	14.7
	-60	0.427	1.318	2.19	4.59	6.99	2.676	5.676	8.676	3.132	6.732	10.33	8.772	13.57
	-55	0.392	1.208	2.008	4.208	6.408	2.453	5.203	7.953	2.871	6.171	9.471	8.041	12.44
	-50	0.356	1.098	1.825	3.825	5.825	2.23	4.73	7.23	2.61	5.61	8.61	7.31	11.31
	-45	0.32	0.988	1.643	3.443	5.243	2.007	4.257	6.507	2.349	5.049	7.749	6.579	10.18
	-40	0.285	0.879	1.46	3.06	4.66	1.784	3.784	5.784	2.088	4.488	6.888	5.848	9.048

## 真空用機器の選定方法

## 1 ▶ パッドの選定

## ② ワークの吊り下げ荷重からのパッド径算出方法

## ● 計算式からの算出方法

実際に必要な吸着力より真空パッド径を算出することができます。

(弊社のホームページ(<http://www.pisco.co.jp/technology/pad>))にて、パッド選定に大変便利な計算プログラムを公開しております。)

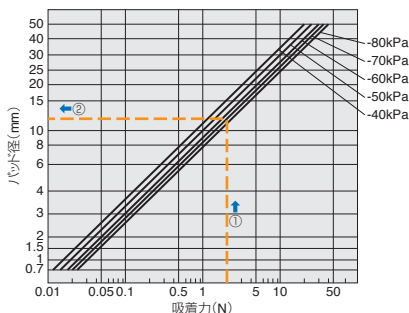
$$D = \sqrt{\frac{4}{3.14} \times \frac{1}{P} \times \frac{W}{n} \times \frac{1}{f} \times 1000}$$

D: パッド径(mm)、n: ワークに対するパッド数量、W: 吸着力(N)、P: 真空度(-kPa)、f: 安全率(水平吊り上げ時: 1/4以上、垂直吊り上げ時: 1/8以上)

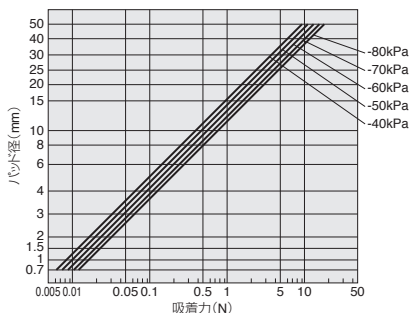
## ● 選定グラフからの選択方法

使用する吊り下げ方法(垂直吊り、水平吊り)と必要とする1個当たりの真空パッドの吸着力より以下の表から真空パッド径を求めることができます。

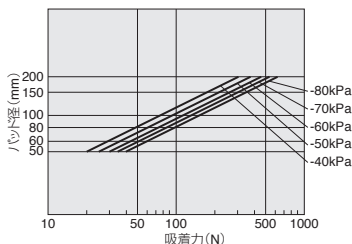
選定グラフ①-1 吸着力別パッド径選定グラフ  
水平吊り上げ(φ2 ~ φ50)



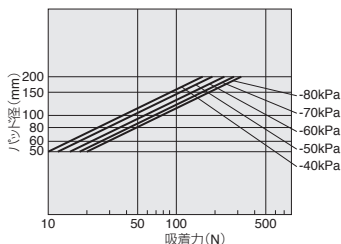
選定グラフ②-1 吸着力別パッド径選定グラフ  
垂直吊り上げ(φ2 ~ φ50)



選定グラフ①-2 吸着力別パッド径選定グラフ  
水平吊り上げ(φ50 ~ φ200)



選定グラフ②-2 吸着力別パッド径選定グラフ  
垂直吊り上げ(φ50 ~ φ200)



## 例(パッド径の選定)

ワーク質量が8Nで使用条件として

- ・パッド数: 4個
- ・真空圧力: -70kPa
- ・吊り上げ方法: 水平吊り

の場合の真空パッド径を求める。

## 計算式による求め方

$$D = \sqrt{\frac{4}{3.14} \times \frac{1}{P} \times \frac{W}{n} \times \frac{1}{f} \times 1000} = \sqrt{\frac{4}{3.14} \times \frac{1}{70} \times \frac{8}{4} \times \frac{1}{4} \times 1000} = 12.06$$

よって、φ15mm以上のパッドを選定します。

## 選定グラフによる求め方

条件より、パッド1個当たりの吸着力は2N(8N÷4個=2N)と判ります。

吊り上げ方法は、水平吊り上げ(選定グラフ①)と真空圧力: -70kPaが得られている(選定グラフ横軸)ことから、パッド径はφ12mm相当が適正であることが判ります。よって、パッド径: φ15mm以上のパッドを選定します。(選定グラフ①の①→②の順序)


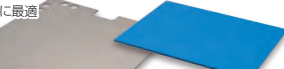








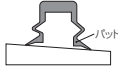


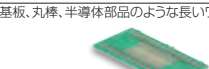

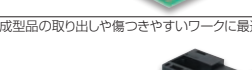

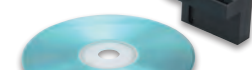
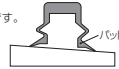
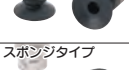


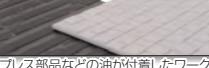


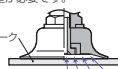


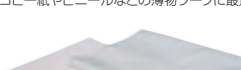



※複数のパッドを使用する際は、P28の注意2.とP34の注意5.を参照してください。



### ③ パッド形状の選定

ワークの形状、材質によりパッドの形状を選択します。

実際にサンプルにて吸着試験を行う必要がある場合は、最寄りの営業所へご相談ください。

パッド形状	用途	製品特長
 <p>一般形状タイプ</p>	 <p>平らなワーク(硬くてべらべらしない厚さのワーク)に最適</p>	
 <p>深形状タイプ</p>	 <p>球状ワーク(リンゴやボール)に最適</p>	
 <p>小型タイプ</p>	 <p>半導体部品に最適</p>	小型半導体部品への対応を可能にしました。パッド径：φ0.7mm～φ4mm
 <p>ベロースタイプ</p>	 <p>レトルトパックや食品品などが入った袋に最適</p>	スプリング式ホルダを取付けるスペースが確保できない場合、またワークの吸着面が傾いている場合にも使用できます。
 <p>多段ベロースタイプ</p>		 <p>パッド</p>  <p>ビニール・紙袋など</p>
 <p>長円タイプ</p>	 <p>基板、丸棒、半導体部品のような長いワークに最適</p>	丸棒のように、小さいパッドを複数個必要とするワークにも対応できます。
 <p>ソフトタイプ</p>	 <p>成型品の取り出しや傷つきやすいワークに最適</p>	パッドが柔軟性に優れています。
 <p>ソフトベロースタイプ</p>		<p>スプリング式ホルダを取付けるスペースが確保できない場合、またワークの吸着面が傾いている場合にも使用できます。</p> <p>パッドが柔軟性に優れ、紙などの吸着が可能です。</p>  <p>パッド</p>
 <p>スポンジタイプ</p>	 <p>建物の外壁材や小さな石物や貝殻のようなワークに最適</p>	表面に凹凸があるワークに最適です。
 <p>滑り止めタイプ</p>	 <p>プレス部品などの油が付着したワークに最適</p>	パッド形状の工夫により、搬送時のワーク滑りを防止します。 耐油NBRの採用により、油環境下でのパッド耐久性が向上しました。
 <p>薄物用タイプ</p>	 <p>コピー紙やビニールなどの薄物ワークに最適</p>	<p>通気性のあるワークを吸着する場合に使用できます。このようなワークを吸着する場合、ワークを持ち上げるのに必要最低限の小径真空パッドを選定する、吸込流量が大きな真空発生器、真空ポンプを選定する、配管口径の有効断面積を極力大きな物を選定するなどの調整が必要です。</p>  <p>通気性のあるワーク</p>  <p>ビニール・紙袋など</p>
 <p>フラットタイプ</p>	 <p>シートやビニールなどの薄物ワークに最適</p>	<p>吸着時にワークの変形・シワの軽減に配慮しました。</p>  <p>ワークフラット面の変形を抑え易く</p>
 <p>吸着痕防止タイプ</p>	 <p>液晶ガラス塗装工程半導体製造設備などに最適</p>	吸着部は、樹脂製になりますが、フレキシブル機構を有しておりますので、ワークへの順応性に優れています。

真空用機器の選定方法

1 ▶ パッドの選定

④ パッド材質の選定

使用条件、使用流体、雰囲気により適切な材質を選定します。主な特性は、下記の表を参照してください。

■ ゴム材質、スポンジ材質

項目	パッド材質		ニトリル ゴム	食品衛生法 適合NBR	HNBR	シリコン ゴム	導電性 シリコン ゴム	ウレタン ゴム	フッ素 ゴム	POC/シリ ン ゴム	EPDM	導電性 フタジエンゴム (低抵抗タイプ)	導電性 NBR (低抵抗タイプ)	クロロブレン ゴム (低抵抗タイプ)	シリコーン ゴム (低抵抗タイプ)
	注文記号		N, NH(*1)	G	HN	S	SE	U	F	FS	EP	E	NE	—	S
用途			段ボール ベニヤ板 鉄板 食品関係 その他一般ワーク		段ボール ベニヤ板 鉄板 食品関係 その他一般 ワーク 保護オゾン透過 下での使用	半導体 金型成形品取出し 薄物ワーク 食品関係		段ボール 鉄板 ベニヤ板	薬品の 雰囲気 高温の ワーク	金型成形品 取出し	耐光、耐オ ゾンが求め られる用途 水分のある 雰囲気中 での使用	半導体の 一般ワーク (帯電対策)	半導体	表面に凹凸 のあるワーク	シリコーン ゴム 食品関係
パッド色			ブラック	グレー	ブラック	クリア	ブラック	ブルー	グレー	サーモン ピンク	ブラック	ブラック	ブラック	ブラック	サーモン ピンク
諸 物 性	パッド形状別 表面硬度 (ショアA)	スタンダードタイプ	50~80	60~70	50~70	50~80	60	55~70	60~70	—	50~70	70	60~70	—	—
		ペロースタイプ	50	—	50	50	60	55	60	—	50	—	60	—	—
		多段ペロースタイプ	50	50	50	40	—	55	50	—	50	—	60	—	—
		長門タイプ	40~50	—	50	40~50	50~60	55(*2)	50(*2)	—	50	70	70	—	—
		ソフトタイプ	40	—	—	40	60	—	—	40	—	—	50	—	—
		ソフトペロースタイプ	40	—	50	40	—	55	—	—	50	—	60	—	—
		滑り止めタイプ	50	—	—	50	—	55	60	—	—	—	60	—	—
		フラットタイプ	60	—	—	40	40	55	50	—	—	—	60	—	—
		薄物タイプ	40	—	—	40	—	55	50	40	—	—	60	—	—
		高温使用限界温度		110°C	140°C	180°C	60°C	230°C	180°C	150°C	100°C	110°C	80°C	180°C	
	低温使用限界温度		-30°C	-30°C	-40°C	-20°C	-10°C	-50°C	-40°C	-50°C	-30°C	-45°C	-40°C		
	耐候性		△	○	◎	○	○	◎	◎	◎	◎	△	○	◎	
	耐オゾン性		×	○	◎	◎	◎	◎	◎	◎	×	△	○	◎	
	耐酸性		△	△	○	×	○	◎	◎	◎	△	△	○	◎	
	耐アルカリ性		○	○	◎	×	×	◎	◎	◎	○	△	◎	◎	
耐油性	(ガソリン・軽油)		◎	◎	△	△	◎	△	×	×	×	×	×	△	
	(ベンゼン・トルエン)		△	×	△	△	△	◎	△	×	×	×	△	△	
体積抵抗率		—	—	—	10 <sup>10</sup> Ω・cm 以下	—	—	—	—	—	200Ω・cm 以下	200Ω・cm 以下	—	—	

評価の見方◎：材料に全くあるいはほとんど影響なく使用できます。  
 ○：条件により材料に問題が発生する可能性があります。  
 △：使用に際し十分な確認が必要です。  
 ×：耐久性が無く使用できません。

- \*1. パッド材質注文記号：NHは、滑り止めタイプのみを設定となります。
- \*2. 長門タイプのパッドサイズ：4×30mmは対象外となります。
- 注1. 諸物性については、各材質の一般的な特性であり保証値ではありません。使用に際しては実機での確認を行ってください。
- 注2. 使用限界温度に於ける実使用は瞬時に於けるものであり、一定時間継続する場合には十分確認の上ご使用ください。

■ 樹脂材質

項目	パッド材質		PEEK	POM	導電性 PEEK
	注文記号		K	M	KE
用途			半導体・液晶製造装置	各種製造ライン 食品関連機器 包装機械	半導体・液晶製造装置 電子機器部品
パッド色			ナチュラル	ホワイト	ブラック
諸 物 性	高温使用限界温度		250°C	95°C	250°C
	低温使用限界温度		-50°C	-60°C	-50°C
	耐候性		◎	○	◎
	耐酸性		◎	×	◎
	耐アルカリ性		◎	○	◎
	自己潤滑性		○	○	○
	耐摩耗性		◎	◎	◎
	体積抵抗率		—	—	—
					10 <sup>10</sup> ~10 <sup>12</sup> Ω・cm

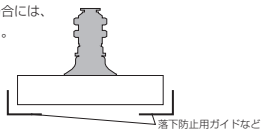
評価の見方◎：材料に全くあるいはほとんど影響なく使用できます。  
 ○：条件により材料に問題が発生する可能性があります。  
 △：使用に際し十分な確認が必要です。  
 ×：耐久性が無く使用できません。

- 注1. 諸物性については、パッド部樹脂材質の物であり、吸着痕防止パッドのホルダ部を含めた特性ではありません。使用する真空パッドホルダ、及び吸着痕防止パッドホルダ部分の仕様を考慮して選定を行ってください。
- 注2. 諸物性、各材質の一般的な特性であり保証値ではありません。使用に際しては実機での確認を行ってください。
- 注3. 高温使用限界温度に於ける実使用は瞬時に於ける物であり、一定時間継続する場合には充分確認の上ご使用ください。
- 注4. 体積抵抗率は、材料メーカーの公表する代表値であり、保証値ではありません。

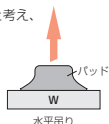
## ⑤ 選定上の注意事項

### ⚠ 注意 1. 真空パッド選定上のご注意

- 吸着物（ワーク）が落下して危険と考えられる場合には、落下防止策を設けて安全対策を施してください。



- 吊り上げ方法は、あくまで水平吊りを基本と考え、十分な安全率を設けた選定をしてください。



- 吸着力の計算は、ワークの質量ばかりでなく、加速度、衝撃を加味して選定してください。
- パッド径、及びパッド数、吸着位置を設定する際は、本文中の吸着力をよく理解し、充分余裕をみて選定してください。
- 使用環境、使い勝手により、パッド材質を本文の選定方法を参考に選定してください。
- 吸着物、及び吸着物の形状により適するパッド形状（タイプ）がありますので、選定方法をよく読んで選定してください。

### ⚠ 注意 2. 真空パッドの使用条件上のご注意

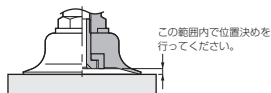
- 真空回路にて1台の真空源に2個以上のパッドを配管した場合、1個のパッドが吸着不良（漏れ）を起こすと他のパッドは、真空圧力の低下によりワークが離脱する危険性があります。

- その対策として
1. 落下防止弁
  2. ニードル弁
  3. 真空切換弁

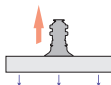
の設置を行うと有効です。

また、真空ポンプ使用の際、上記3項目とは別にチャンバ（タンク）の設置も有効的です。

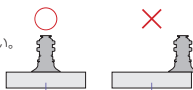
- ワークを吸着させる際、真空パッドに過度の衝撃、荷重を掛けないでください。真空パッドの耐久性の著しい低下の原因になります。目安として、リップの変形範囲、または軽く接触する程度の設定を推奨します。



- 真空パッドによるワークの吸着位置は、モーメントが発生しないような取付け方をしてください。



- ワークから真空パッドのはみ出しが発生しないような取付けをしてください。真空度の低下により、ワークが落下する可能性があります。

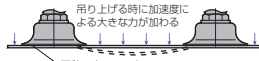


- ワークの横移動の加速度を極力低減させてください。

ワークの摩擦係数によっては、ワークが横滑りする可能性があります。

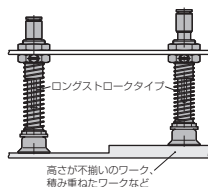


- ガラス板、実装用基板のような面積が大きく、且つ厚さが薄いワークを使用する際は、真空パッドの配置、移動加速度を充分考慮した使用をしてください。真空パッドの配置位置、加速度の影響によるワークの変形、破損に至る可能性があります。



- ワークが落下する可能性のある使用環境の場合、落下防止ガイドなどの補助具を使用してください。

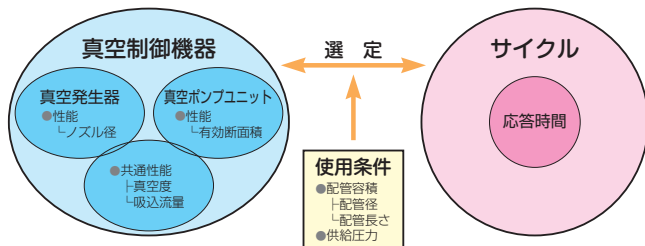
- 吸着物の高さバラツキ、段差がある場合、また外力により破損しやすい吸着物の吸着には、スプリング式ホルダ、ロングストローク式ホルダが適します。



真空用機器の選定方法

2 ▶ 真空発生器・真空ポンプ対応ユニットの選定

真空発生器・真空ポンプ対応ユニットを選定する上で必要になる大きな項目(真空制御機器・サイクル・使用条件)が右のように3点上げられます。それを良く理解した上で真空発生器・真空切換弁の選定を行ってください。



① 各使用条件の収集

A. 真空配管容積

●計算式からの算出方法

真空系配管容積は、以下の式に数値を代入し算出することができます。

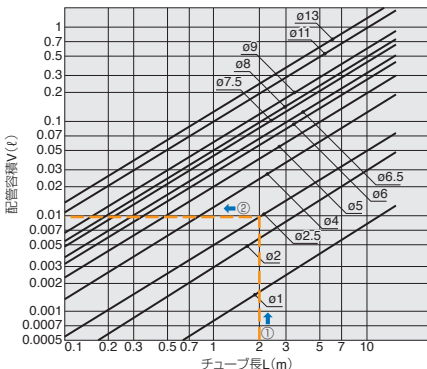
配管容積  $D$ : 配管内径 (mm)  
 $V = \frac{3.14}{4} D^2 \times L \times \frac{1}{1000}$   $L$ : 真空発生器および切換弁からパッドまでの長さ (m)  
 $V$ : 真空発生器および切換弁からパッドまでの配管容積 (ℓ)

●選定グラフからの選択方法

■真空系チューブの配管容積を求める

配管容積は、以下の表から求めることができます。

選定グラフ③ チューブ内径別配管容積



例

▶ チューブ内径φ2.5mm(チューブ外径φ4mm)、チューブ長さ2mのチューブの容積を求める場合。

計算式による求め方

$$V = \frac{3.14}{4} D^2 \times L \times \frac{1}{1000} = \frac{3.14}{4} \times 2.5^2 \times 2 \times \frac{1}{1000} = 0.0098 \approx 0.01 (\ell)$$

選定グラフによる求め方

横軸チューブ長さ2mと、チューブ内径φ2.5mm(チューブ外径φ4mm)の線の交点より、左に延長し縦軸の配管容積≒0.01ℓが求められます。

配管容積 ≒ 0.01ℓ

B. 真空制御機器の情報

真空制御機器(真空発生器・真空ポンプ対応ユニット)の代表性(情報)をここに記載しております。(詳細情報は、カタログ本文の真空特性を参照ください。)

●真空発生器(VH, VS, VJ, VUM, VB, VC, VM)の場合  
真空特性一覧

ノズル径 (mm)	高真空度形タイプ:H		大流量形タイプ:L		低供給圧力高真空度形タイプ:E	
	真空度 (kPa)	吸込流量 (ℓ/min[ANR])	真空度 (kPa)	吸込流量 (ℓ/min[ANR])	真空度 (kPa)	吸込流量 (ℓ/min[ANR])
0.3	-90	2	-66	4	-88	1
0.4	-90	4	-66	7 ~ 7.5	-90	2
0.5	-90	7	-66	12	-90	3
0.7	-92 ~ -93	12.5 ~ 13	-66	18 ~ 26	-90 ~ -92	9 ~ 10.5
1	-93	28	-66	42	-92	21
1.2	-93	38	-	-	-92	27
1.5	-93	63	-66	95	-92	42
2	-93	110	-66	180	-92	84

※1. 供給圧力は、高真空度形(H)・大流量形(L)タイプ: 0.5MPa。

低供給圧力高真空度形(E)タイプ: 0.35MPaとなります。

※2. 上記以外の真空発生器をご希望の場合は、カタログ本文をご覧ください。

●真空ポンプ対応ユニットの場合

真空ポンプ対応ユニット供給有効断面積一覧

タイプ	有効断面積 (mm <sup>2</sup> )	
	真空供給用電磁弁	
VJP	PVポートサイズ	φ4mm 3.5
		φ6mm 5
VXP	PVポートサイズ	φ4mm 3.5
		φ6mm 4.5
VXPT	PVポートサイズ	φ4mm 3
		φ6mm 3.6
VZP		4.5
VQP		16.5
VNP		約0.9
VIP		約1

※ 供給バルブ単品の有効断面積であり、製品としての数値ではありません。

## ① 各使用条件の収集

### ③. 漏れ量がある場合の考え方

パッドとワークの間に漏れが発生する場合、それを考慮して応答時間の数値化、真空制御機器の選定を行う必要があります。尚、漏れ量がある場合は、必然的に真空度も低下しますので、それも加味する必要があります。

実際の使用の中でもワークによっては、漏れが発生し、真空圧力が低下する場合があります。

真空発生器、真空切換弁の選定の際には、その漏れ量も加味して選定する必要があります。



以下に「ワークの有効断面面積が分かる場合の漏れ量の求め方」と「吸着テストによる漏れ量の求め方」の2方法について示します。

●ワークの有効断面面積が分かる場合の漏れ量の求め方  
ワークと真空パッド開口部の有効断面面積 (S<sub>L</sub>) が予め分かっている場合、下式により漏れ量を算出することができます。

漏れ量  $Q_L = 11.1 \times S_L \times Q_L$      $Q_L$ : 漏れ量 (ℓ/min [ANR])  
 $S_L$ : ワークとパッドの間の隙間、及びワークの開口部の有効断面面積 (mm<sup>2</sup>)

算出した漏れ量と使用している真空発生器、真空ポンプの流量特性線図より、ゲージ圧力でどの程度値が低下するか予測することができます。

#### 例

真空発生器 (VSE12) を使用し、ワークと真空パッド開口部の有効断面面積が 0.4mm<sup>2</sup> の時、実際に確保できる真空圧力を求める場合。

#### ポイント

ワークと真空パッド開口部の有効断面面積が分かっていることから、漏れ量を計算式より算出します。

$$Q_L = 11.1 \times S_L = 11.1 \times 0.4 = 4.4 \ell/\text{min} [\text{ANR}]$$

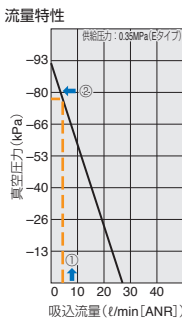
使用する真空発生器の流量特性より、実際の真空圧力を求めます。

#### 回答

上記漏れ量の計算式より、

$$Q_L = 11.1 \times S_L = 11.1 \times 0.4 = 4.4 \ell/\text{min} [\text{ANR}]$$

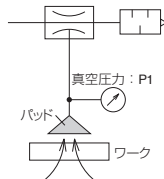
VSE12 の流量特性 (右図) より、4.4ℓ/min [ANR] の漏れが生じている場合、真空圧力 -77kPa が得られることが予測できます。



※VSE12 のカタログ表記における真空圧力は、-90 ~ -92kPa となっておりますが、ワークと真空パッド開口部の有効断面面積により、実際の真空圧力は、-77kPa まで低下することが分かりますので、ワークと真空パッド開口部の有効断面面積を考慮して真空機器の選定を行ってください。

### ●吸着テストによる漏れ量の求め方

ワークと真空パッドの開口部の有効断面面積が分からない場合、実機試験を行いその漏れ量を下図のような方法で実測します。



#### 例

供給圧力 0.5MPa 時において真空発生器 (VBH07) で漏れのあるワークを吸着した場合、真空ゲージの圧力が -45kPa を示した。この場合のワークからの漏れ量を求めます。

#### 回答

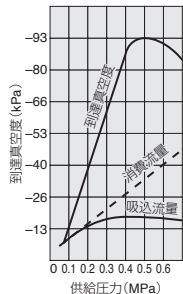
真空発生器 VBH07 の流量特性より、-45kPa の場合の吸込流量を求めると、約 7ℓ/min [ANR] であることが判ります。

(①→②→③の順序)

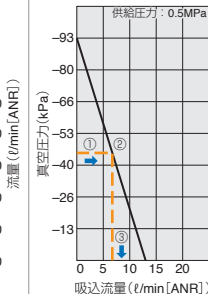
漏れ量 ≒ 7ℓ/min [ANR]

VBH07

#### 真空特性



#### 流量特性



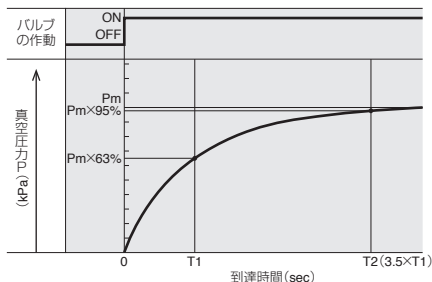
※上の VBH07 以外の真空発生器の流量特性につきましては、本文の各商品の特性を参照ください。

## 2 ▶ 真空発生器・真空ポンプ対応ユニットの選定

## ② 選定手順

## A. 応答時間を求める(漏れない場合)

真空制御機器、使用条件が明確な場合、その情報から概略の応答時間(目安値)を数値化することができます。



$P_m$ : 最終真空圧力  $T_1$ : 最終真空圧力  $P_m$  の63%に到達する時間  
 $T_2$ : 最終真空圧力  $P_m$  の95%に到達する時間

## ●計算式から算出する方法

吸着応答時間  $T_1$ 、 $T_2$  は下式より算出することができます。

$$\text{吸着応答時間 } T_1 = \frac{V \times 60}{Q}$$

$$\text{吸着応答時間 } T_2 = 3.5 \times T_1$$

$T_1$ : 最終真空圧力  $P_m$  の63%に到達するまでの時間(sec)

$T_2$ : 最終真空圧力  $P_m$  の95%に到達するまでの時間(sec)

$V$ : 真空発生器、切換弁からパッドまでの配管容積( $\ell$ )

$Q$ : 平均吸込流量( $\ell/\text{min}$ [ANR])

平均吸込流量の求め方

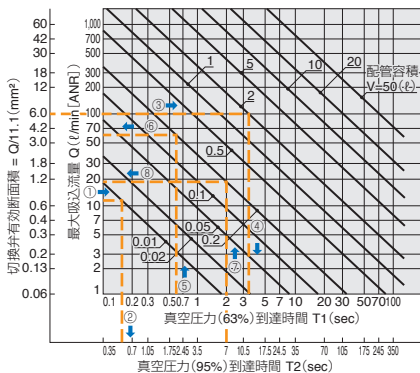
真空発生器の場合  $\triangleright Q = (1/3) \times \text{真空発生器最大吸込流量}(\ell/\text{min}$ [ANR])

真空ポンプの場合  $\triangleright Q = (1/2) \times 11.1 \times \text{切換弁有効断面積}(\text{mm}^2)$

## ●選定グラフから求める方法

吸着応答時間  $T_1$ 、 $T_2$  は、以下の表から求めることができます。

## グラフ④ 吸着応答時間



※吸着応答時間より、逆に真空発生器のサイズや真空ポンプ対応システムの供給弁のサイズも求めることができます。

## 例①

真空発生器(VUH07)の最大吸込流量  $12\ell/\text{min}$ [ANR] を使用して配管容積  $0.01\ell$  の配管システム内圧力を最終真空圧力  $-87\text{kPa}$  まで真空到達させる場合の吸着応答時間を求める場合。

## ポイント

配管容積を P.29 の計算式、または選定グラフ④を参考に求めています。

$$-87\text{kPa} \approx -92(\text{kPa}) \times 95(\%)$$

より、上式の吸着応答時間  $T_2$  を求めることで計算できます。

また、平均吸込流量は、P.14 の真空特性一覧と

$$Q = (1/3) \times 12 = 1/3 \times 12 = 4\ell/\text{min}$$
[ANR] を使用します。

## 計算式による求め方

$$T_1 = \frac{V \times 60}{Q} = \frac{0.01 \times 60}{4} = 0.15(\text{sec})$$

実際に求める時間は、

$$T_2 = 3.5 \times T_1 = 3.5 \times 0.15 = 0.525(\text{sec})$$

吸着応答時間は、約  $0.5(\text{sec})$  必要であることが分かります。

## 選定グラフによる求め方

真空発生器(VUH07)の最大吸込流量  $12\ell/\text{min}$ [ANR] と配管容積  $0.01\ell$  の交点より、最高真空圧力の95%に達する吸着応答時間  $T_2$  が求められます。(選定グラフ④の①→②の順序)

$$T_2 \approx 0.5(\text{sec})$$

## 例②

有効断面積  $6\text{mm}^2$  のバルブを使用して  $2\ell$  のタンク内圧力を最終真空圧力の63%まで内圧を上昇させる場合の吸着応答時間を求める場合。

## 計算式による求め方

$$T_1 = \frac{V \times 60}{1/2 \times 11.1 \times S} = \frac{2 \times 60}{1/2 \times 11.1 \times 6} = \frac{120}{33.3} = 3.6(\text{sec})$$

## 選定グラフによる求め方

バルブ有効断面積  $6\text{mm}^2$  と配管容積  $2\ell$  の交点より、最高真空圧力の63%に到達する応答時間  $T_1$  が求められます。

(選定グラフ④の③→④の順序)

$$T_1 \approx 3.5(\text{sec})$$

## ⑧. 真空発生器、真空ポンプ対応ユニットの選定

応答時間、使用条件が明確な場合、その情報から最適な真空発生器、真空ポンプ対応ユニットの選定ができます。

### 1. 真空発生器、真空ポンプ対応ユニットのサイズ(漏れのない場合)

#### ●計算式による方法

##### ①平均吸込流量

$$Q = \frac{V \times 60}{T_1}$$

$$T_2 = 3.5 \times T_1$$

Q：平均吸込流量 (ℓ/min [ANR])

V：配管容積 (ℓ)

T<sub>1</sub>：吸着後の安定した圧力Pの63%に到達する時間 (sec)

T<sub>2</sub>：吸着後の安定した圧力Pの95%に到達する時間 (sec)

##### ②最大吸込流量(真空機器の仕様吸込流量)

真空発生器の場合 ▶ Qmax = 3 × Q (ℓ/min [ANR])

真空ポンプの場合 ▶ Qmax = 2 × Q (ℓ/min [ANR])

#### ポイント

##### ■真空発生器の場合

上式のQmaxより大きい吸込流量の真空発生器を選定する必要があります。

##### ■真空ポンプ対応ユニットの場合

$$\text{有効断面積 } S = \frac{Q_{\text{max}}}{11.1} \text{ (mm}^2\text{)}$$

\*上式の有効断面積より大きい切換バルブを選定する必要があります。

#### ●選定グラフによる方法

##### ①チューブ容積

選定グラフ③(P29)「チューブ内径別配管容積」を使用し求めます。

##### ②最大吸込流量Qmax

選定グラフ④(P31)「吸着応答時間」より、吸着応答時間(T<sub>1</sub>、T<sub>2</sub>)とチューブ容積より、必要な最大吸込流量Qを求めます。

#### ポイント

##### ■真空発生器の場合

グラフから得られたQより大きい最大吸込流量の真空発生器を選定する必要があります。

##### ■真空ポンプ対応ユニットの場合

グラフから得られたバルブの有効断面積より大きな真空切換弁を選定する必要があります。

#### 例

配管容積0.2ℓのタンクを使用し、0.6秒程度で真空圧力：-58kPaまで到達させたい場合、どの真空発生器を選定すれば良いのか。(供給圧力は、0.5MPa確保)

#### ポイント

-58kPa = -93 (kPa) × 63 (%)

また、供給圧力：0.5MPaは確保できそうであることを参考に弊社カタログ値と比較しますと“Hタイプ”が妥当であると考えます。

#### 計算式による求め方

##### ■①平均吸込流量の計算式より

$$Q = \frac{V \times 60}{T_1} = \frac{0.2 \times 60}{0.6} = 20$$

##### ■②最大吸込流量の計算式より

$$Q_{\text{max}} = 3 \times Q = 3 \times 20 = 60 \text{ ℓ/min [ANR]}$$

上の計算式より、真空発生器の吸込流量は60ℓ/min [ANR]の物を選定すれば良いことが分かります。

#### 選定グラフによる求め方

吸着応答時間0.6秒と配管容積0.2ℓの交点より、最大吸込流量が求められます。(選定グラフ④の⑤→⑥の順序)

$$Q \approx 60 \text{ ℓ/min [ANR]}$$

\*上記のポイントより“Hタイプ”が妥当であることが既に分かっておりますので、弊社カタログ値と比較しますとH15(吸込流量：63ℓ/min [ANR])の真空特性が算出数値選定グラフより最善であることが分かります。

## 真空用機器の選定方法

## 2 ▶ 真空発生器・真空ポンプ対応ユニットの選定

## ② 選定手順

## ①. 真空発生器、真空ポンプ対応ユニットの選定

## 2. 真空発生器、真空ポンプ対応ユニットのサイズ(漏れのある場合)

ワークからの漏れがある場合、最大吸込流量に漏れ量を加えることにより必要な真空発生器・真空ポンプ対応ユニットのサイズを求めることができます。

## ● 計算式による方法

## ① 漏れ量を加味した平均吸込流量

$$Q = \frac{V \times 60}{T_1} + Q_L$$

$$T_2 = 3.5 \times T_1$$

Q: 平均吸込流量 (ℓ/min [ANR])

V: 配管容積 (ℓ)

T<sub>1</sub>: 吸着後の安定した圧力Pの63%に到達する時間(sec)

T<sub>2</sub>: 吸着後の安定した圧力Pの95%に到達する時間(sec)

Q<sub>L</sub>: ワーク吸着時の漏れ量 (ℓ/min [ANR])

## ② 最大吸込流量(真空機器の仕様吸込流量)

真空発生器の場合 ▶ Q<sub>max</sub> = 3 × Q (ℓ/min [ANR])

真空ポンプの場合 ▶ Q<sub>max</sub> = 2 × Q (ℓ/min [ANR])

## ポイント

## ■ 真空発生器の場合

上式のQ<sub>max</sub>より大きい吸込流量の真空発生器を選定する必要があります。

## ■ 真空ポンプ対応ユニットの場合

$$\text{有効断面積 } S = \frac{Q_{\text{max}}}{11.1} \text{ (mm}^2\text{)}$$

※ 上式のSより大きい有効断面積の切替バルブを選定する必要があります。

## ● 選定グラフによる方法

## ① チューブ容積

選定グラフ③(P29)「チューブ内径別配管容積」を使用します。

② 最大吸込流量 Q<sub>max</sub>

選定グラフ④(P31)「吸着応答時間」より、吸着応答時間(T<sub>1</sub>、T<sub>2</sub>)およびチューブ容積より、漏れ量Q<sub>L</sub>を含まない必要な最大吸込流量Qを求めます。

## 最大吸込流量

真空発生器の場合 ▶ Q<sub>max</sub> = Q + (3 × Q<sub>L</sub>)

真空ポンプの場合 ▶ Q<sub>max</sub> = Q + (2 × Q<sub>L</sub>)

Q: 選定グラフ④(P31)より求めた最大吸込流量 (ℓ/min [ANR])

Q<sub>L</sub>: 漏れ量 (ℓ/min [ANR]) (P30)2-②ワーク吸着時に漏れのある場合の考え方から数値化した値

## ポイント

## ■ 真空発生器の場合

グラフから得られたQより大きい最大吸込流量の真空発生器を選定する必要があります。

## ■ 真空ポンプ対応ユニットの場合

グラフから得られたバルブの有効断面積より大きな真空切替弁を選定する必要があります。

## 例

ワークと真空パッド開口部の漏れ量4.4ℓ/min [ANR]、配管容積0.2ℓを満足させたい。吸着後の安定した圧力P<sub>m</sub>の95%に達する時間7sec。

どのような真空発生器を選定したら良いのか求めます。

## ポイント

配管容積は、P29の「使用条件の抽出」の例題を参考に、ワーク吸着後の漏れ量は、P30の「漏れ量のある場合の考え方」を参考にしてください。

## 計算式による求め方

$$T_2 = 3.5 \times T_1 \text{ より、}$$

$$T_1 = \frac{T_2}{3.5} = \frac{7}{3.5} = 2 \text{ (sec)}$$

$$Q = \frac{V \times 60}{T_1} + Q_L = \frac{0.2 \times 60}{2} + 4.4 = 10.4 \text{ (ℓ/min [ANR])}$$

よって、最大吸込流量は、

$$Q_{\text{max}} = 3 \times Q = 3 \times 10.4 = 31.2 \text{ ℓ/min [ANR]}$$

上の計算式より、31.2ℓ/min [ANR]以上の吸込流量の性能を持つ真空発生器を選定すれば良いことが分かります。

## 選定グラフによる求め方

真空圧力(95%)到達時間7secと配管容積0.2ℓの交点より、最大吸込流量が求められます。

(P31ページ選定グラフ④の⑦→⑧の順序)

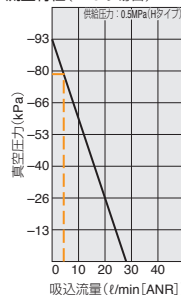
$$Q \approx 20 \text{ ℓ/min [ANR]}$$

$$Q_{\text{max}} = 20 + (3 \times 4.4) = 33.2 \text{ ℓ/min [ANR]}$$

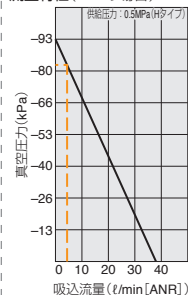
## &lt;補足&gt;

※ 最大吸込流量は約33ℓ/min [ANR]、供給圧力0.5MPaを確保できる場合には、高真空度形タイプ(Hタイプ)のノズル径φ1mmまたはφ1.2mmが適正となりますが、ワークと真空パッド開口部の漏れ量4.4ℓ/min [ANR]と下図の流量特性より最大の真空圧力がH10の場合-79kPa、H12の場合-83kPaとなりますので、必要最大圧力を考慮した上で真空機器の選定を行う必要があります。

## 流量特性(H10の場合)



## 流量特性(H12の場合)





### ③ 選定上の注意事項

#### ▲注意 1. 真空機器選定上のご注意

- 供給エア、供給電源のトラブルによる真空圧力の低下には、ご注意ください。
- 吸着力の低下により、吸着物が落下する危険性がありますので安全策を施してください。
- 真空発生器供給エアは、ドレンやゴミを取り除き、清浄な空気を使用してください。また、ルブリケータによる給油は行わないでください。圧縮空気中に含まれる不純物、油により作動不良、性能低下の原因となる可能性があります。
- 真空発生器の供給圧力(本文仕様値)は、真空発生器作動時の値です。圧力低下を考慮し、本文仕様値を確保してください。仕様値を満足しないと特定供給圧力にて真空発生器より異音を発生し特性が不安定となりセンサなどに影響を与えトラブルの原因となる可能性があります。
- 真空保持機能付タイプ、及びチェック弁機能付タイプは、真空の漏れを許容していますので長時間の真空保持を必要とする場合は、別に安全対策を施してください。
- バルブへ長時間連続通電するとコイルより熱が発生します。発熱により製品寿命の低下、作動不具合などに繋がる可能性があります。また、熱による火傷、及び周辺機器へ影響を与える危険性があります。
- マニホールド仕様を使用される場合、マニホールド連数、搭載ユニットの組合せにより性能低下、または他のステーション真空ポートへの影響が出ることがあります。

#### ▲注意 2. 真空発生器のノズル径選定上のご注意

- 真空発生器供給圧力側の有効断面積は、ノズル径断面積の3倍の有効断面積を目安とし、配管及び機器選定を行ってください。供給流量不足の場合、性能低下の原因となります。

#### ▲注意 3. 真空ライン用機器選定上のご注意

- 真空源の最大流量に合わせ、関連機器の選定を実施してください。  
尚、関連機器の有効断面積に関しては、  
S(有効断面積) = Qmax(最大流量) ÷ min[ANR] ÷ 11.1 (mm<sup>2</sup>)  
の計算に基づき、合成有効断面積での算出を行い機器の選定を行ってください。  
注) この式は、真空ラインで適用できる目安の式であり、正圧ラインでは、適用できません。

尚、正圧ラインでの算出の場合は、以下の式にあてはめてください。

■MPa単位  $P_1 > 1.89P_2$

$$Q = 113 \times S \times P_1 \left( S = \frac{Q}{113 \times P_1} \right)$$

■kgf/cm<sup>2</sup>単位  $P_1 > 1.89P_2$

$$Q = 11.1 \times S \times P_1 \left( S = \frac{Q}{11.1 \times P_1} \right)$$

$P_1$  : 一次側絶対圧力

$P_2$  : 二次側絶対圧力

#### ▲警告 4. 真空フィルタ選定上のご注意

- 真空用フィルタには、真空破壊用の正圧を絶対に印加しないでください。防爆構造ではありません。また、耐圧性が低いため本体の破損により、人体への負傷の危険性があります。

#### ▲注意 5. 真空機器使用条件上のご注意

- バルブを作動させる場合は、漏洩電流が1mA以下であることを確認してください。漏洩電流による誤作動の原因となる危険性があります。
- 真空発生器、真空ポンプ対応ユニットの真空回路側に常時0.1MPa以上の圧力が加わる使用方はしないでください。真空機器は、防爆構造ではありませんので、本体破損の原因となる危険性があります。
- 真空回路にて1台の真空発生器に2個以上のパッドを配管した場合、1個のパッドが吸着不良(漏れ)を起こすと他のパッドは、真空圧力の低下によりワークが離脱する危険性があります。
- 真空発生器の排気ポートを塞ぐ、または排気抵抗が上がるような使い方はしないでください。真空が発生しない、または真空圧力の低下の原因となります。

## 真空用機器の選定方法

## 3 ▶ 落下防止弁の選定

## 選定方法

下記表の弁体作動最低吸込流量と例題のグラフより、1台の真空発生器に何台までの落下防止弁が搭載できるのかを求めます。

	ECVM3-M3	ECVM4-M4	ECVM5-M5	ECVM6-M6	ECVM10-M10	ECV01-01
弁体作動最低吸込流量 (ℓ/min [ANR])	2.0	5.0	5.0	13.0	13.0	13.0
未吸着時真空低下量最大値 (kPa)	2.0(※1)					

※1. 未吸着時真空低下量は、真空圧力、吸込流量により変化します。2.0kPaの値は、安全を考慮した数値ですので、実際の低下量とは異なります。

例1. VUL07・・・

(カタログデータ)

到達真空度 (kPa)	吸込流量 (ℓ/min [ANR])
66.5	26

カタログデータより、完成した右のグラフを参考にし、上記の弁体作動最低吸込流量の表より使用できる落下防止弁の形式と最大使用数量が求められます。

## ■ -50kPaの真空度で使用する場合

吸込流量は、約6ℓ/min [ANR] となりますので、  
使用可能な落下防止弁形式：ECVM3-M3, ECVM4-M4, ECVM5-M5が求められます。  
ECVM3-M3の場合の使用台数及び未吸着箇所：3台、  
ECVM4-M4, ECVM5-M5の場合の使用台数及び未吸着箇所：1台  
までを許容することが求められます。

例2. VQH20・・・

(カタログデータ)

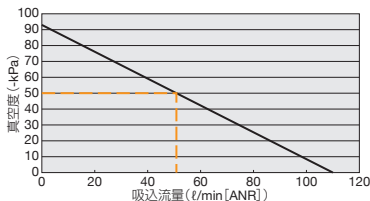
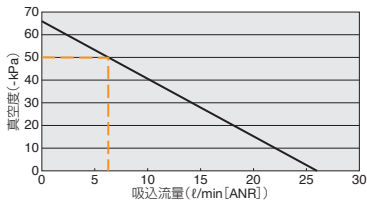
到達真空度 (kPa)	吸込流量 (ℓ/min [ANR])
93	110

カタログデータより、完成した右のグラフを参考にし、上記の弁体作動最低吸込流量の表より使用できる落下防止弁の形式と最大使用数量が求められます。

## ■ -50kPaの真空度で使用する場合

吸込流量は、約52ℓ/min [ANR] となりますので、  
使用可能な落下防止弁形式：ECVM3-M3, ECVM4-M4, ECVM5-M5, ECVM6-M6, ECV01-01が求められます。  
ECVM3-M3の場合の使用台数及び未吸着箇所：21台(※2)、  
ECVM4-M4, ECVM5-M5の場合の使用台数及び未吸着箇所：10台、  
ECVM6-M6, ECV01-01の場合の使用台数及び未吸着箇所：4台  
までを許容することが求められます。

※2. ECV01-01は、吸込流量だけで計算すると、理論上：25台まで対応できることとなりますが、上述の通り、1台当たりの真空度の低下が-2kPaになるため、25台全てが未吸着状態であると考えた場合、  
真空度：-93 + (2 × 25) = -43kPa になってしまいます。  
そのため、-50kPaで使用する場合：-93 + (2 × X) ≤ -50 X ≤ 21.5  
∴ 最大未吸着箇所：21台と言うこととなります。



## 4 ▶ 流量センサの選定方法

吸着ノズルでの吸着・離脱確認、漏れ検査等で流量センサをご使用になる場合の、流量レンジの選定の目安にお役立てください。ノズル(ピンホール)の有効断面積とノズルの内外での圧力差により、流量を計算することができます。

$P_1 \geq 1.89P_2$  (音速)の場合

$$Q = 113.2 \times S \times P_1$$

$P_1 < 1.89P_2$  (亜音速)の場合

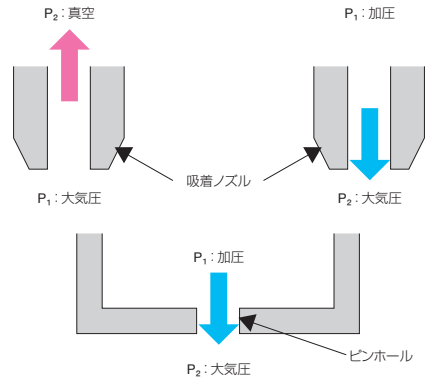
$$Q = 226.4 \times S \times \sqrt{P_1 - P_2}$$

Q : 流量 ℓ/min

$P_1$  : 1次側絶対圧力 MPa

$P_2$  : 2次側絶対圧力 MPa

S : ノズル(ピンホール)の有効断面積 mm<sup>2</sup>



### ●計算例

ノズルの径がφ0.1~φ2で $P_2$ を可変した場合の流量計算値を下表に示します。

	$P_1$ (MPa) 絶対圧	$P_1$ (MPa) ゲージ圧	$P_2$ (MPa) 絶対圧	$P_2$ (MPa) ゲージ圧	音速/ 亜音速	流量計算値 (ℓ/min [ANR])											
						φ0.1	φ0.2	φ0.3	φ0.4	φ0.5	φ0.7	φ1	φ1.5	φ2			
吸引	0.1013	0	0.0313	-0.07	音速	0.090	0.360	0.810	1.440	2.250	4.411	9.002	20.254	36.007			
	0.1013	0	0.0413	-0.06	音速	0.090	0.360	0.810	1.440	2.250	4.411	9.002	20.254	36.007			
	0.1013	0	0.0513	-0.05	音速	0.090	0.360	0.810	1.440	2.250	4.411	9.002	20.254	36.007			
	0.1013	0	0.0613	-0.04	亜音速	0.088	0.352	0.792	1.408	2.200	4.312	8.800	19.801	35.202			
	0.1013	0	0.0713	-0.03	亜音速	0.082	0.329	0.740	1.315	2.055	4.028	8.220	18.494	32.878			
	0.1013	0	0.0813	-0.02	亜音速	0.072	0.287	0.645	1.147	1.792	3.512	7.166	16.125	28.666			
ブロー(漏れ検査)	0.1013	0	0.0913	-0.01	亜音速	0.054	0.215	0.483	0.859	1.343	2.631	5.370	12.083	21.480			
	0.1113	0.01	0.1013	0	亜音速	0.057	0.226	0.509	0.905	1.414	2.772	5.657	12.727	22.626			
	0.1213	0.02	0.1013	0	亜音速	0.080	0.320	0.720	1.280	2.000	3.920	8.000	17.999	31.998			
	0.1413	0.04	0.1013	0	亜音速	0.113	0.453	1.018	1.810	2.828	5.543	11.313	25.454	45.252			
	0.1613	0.06	0.1013	0	亜音速	0.139	0.554	1.247	2.217	3.464	6.789	13.856	31.175	55.423			
	0.1813	0.08	0.1013	0	亜音速	0.160	0.640	1.440	2.560	4.000	7.840	15.999	35.998	63.996			
	0.2013	0.1	0.1013	0	音速	0.179	0.716	1.610	2.862	4.472	8.765	17.888	40.248	71.552			
	0.3013	0.2	0.1013	0	音速	0.268	1.071	2.410	4.284	6.694	13.119	26.774	60.242	107.096			
	0.4013	0.3	0.1013	0	音速	0.357	1.426	3.209	5.706	8.915	17.474	35.660	80.236	142.641			
	0.5013	0.4	0.1013	0	音速	0.445	1.782	4.009	7.127	11.137	21.828	44.547	100.230	178.186			
0.6013	0.5	0.1013	0	音速	0.534	2.137	4.809	8.549	13.358	26.182	53.433	120.224	213.731				

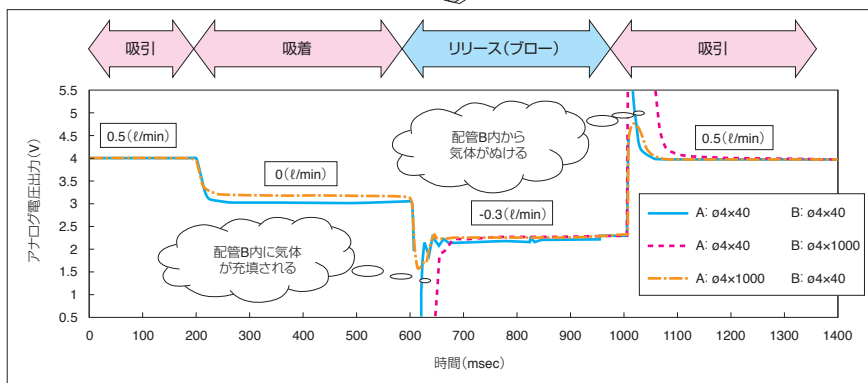
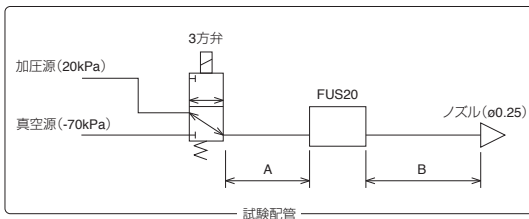
(注意)

- 配管等に漏れがある場合、計算値より実際に流れる流量が大きくなります。流量選定時には、配管の漏れ量を考慮してください。
- 配管途中で、吸着ノズル径より細かい部分がある場合、流量が絞られてしまい、計算値より低い流量になることがあります。また、吸着確認等ができなくなるおそれがあります。
- 有効断面積は、あくまでも目安です。ノズルが細長い場合、有効断面積はノズルの開口面積よりも小さくなります。
- 応答速度は、流量センサから吸着ノズル(ピンホール)までの配管の内容積によって決まります。高速検知を行う場合は、吸着ノズルの近くに流量センサを配置するなど、極力配管の内容積を小さくしてください。

## 真空用機器の選定方法

## 1. 応答時間について

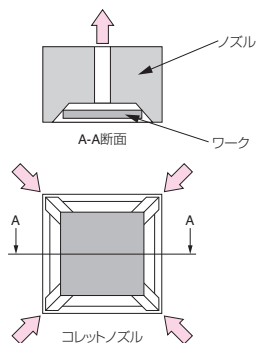
吸着確認時の応答時間は、配管の内容積や真空ポンプの排気能力等によって決まります。例えば、右図のような配管の場合の応答時間の配管依存性は下図のようになります。この結果より、応答時間を短くするためには、センサから吸着ノズルまでの配管内容積をできるだけ小さくすることが効果的です。



応答の配管依存性

## 2. コレットノズルについて

コレットノズルは、吸着するワークをノズルと直接密着したくない場合によく用いられます。コレットノズルは、内部が角錐状になっており、ワークが吸着したときに、四隅に隙間ができる構造であるため、吸着時に漏れが発生します。コレットノズルとワークの隙間(有効断面積)に対して、配管(バルブ、継手などを含む)の有効断面積が小さいと、流量は配管の有効断面積で決まってしまう、吸着時と非吸着時の流量差が小さくなってしまいます。このような場合は、配管の有効断面積をコレットノズルとワークの隙間の有効断面積より極力大きくすることにより、確実に吸着確認ができるようになります。



## 5 ▶ ロータリ真空ポンプの選定

吸着搬送以外の用途に使用する上で必要となる排気時間と、目的とする真空圧力までの到達時間の求め方を良く理解した上で、ロータリ真空ポンプの選定を行ってください。

### ① 排気する時間を求める場合

密閉された空間(タンク)において、初期圧力から最終圧力(目標とする吸着圧力)まで排気する時間を求める場合、次式にて算出する。

$$t = \frac{V}{S} \times 2.3 \log \frac{P_1}{P_2}$$

$t$ : 排気時間(min)  
 $V$ : 容積(ℓ)  
 $S$ : ポンプ排気速度(ℓ/min)  
 $P_1$ : 初期圧力(kPa abs)  
 $P_2$ : 最終圧力(kPa abs)

上記の計算をする場合、ロータリ真空ポンプの排気速度:  $S$ は圧力領域により変わるため、圧力領域を分けてそれぞれの排気時間:  $t_1, t_2, t_3, \dots$ を計算し合計:  $t_0$ を算出する。

$$t_0 = t_1 + t_2 + t_3 + \dots$$

例) RPV062-60を50Hzで使用し、容積: 20ℓの空間を大気圧から30kPa absまで排気する時間は?

～厳密に10kPa毎に算出する場合～

$$t = \frac{V}{S} \times 2.3 \log \frac{P_1}{P_2}$$

真空圧力: 80kPa abs 時における実効排気速度の読み取り値

$$t_1 = \frac{20}{58} \times 2.3 \log \frac{101.3}{90} = 0.041 \text{min}$$

$$t_2 = \frac{20}{57} \times 2.3 \log \frac{90}{80} = 0.041 \text{min}$$

$$t_3 = \frac{20}{55} \times 2.3 \log \frac{80}{70} = 0.049 \text{min}$$

$$t_4 = \frac{20}{53} \times 2.3 \log \frac{70}{60} = 0.058 \text{min}$$

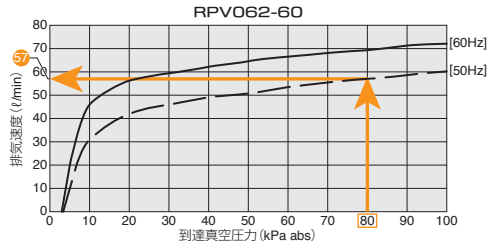
$$t_5 = \frac{20}{51} \times 2.3 \log \frac{60}{50} = 0.072 \text{min}$$

$$t_6 = \frac{20}{48} \times 2.3 \log \frac{50}{40} = 0.093 \text{min}$$

$$t_7 = \frac{20}{46} \times 2.3 \log \frac{40}{30} = 0.125 \text{min}$$

$$t_0 = t_1 + t_2 + t_3 + t_4 + t_5 + t_6 + t_7 = 0.479 \text{min} (= 28.7 \text{sec})$$

※上記はあくまで一例であり、用途に応じた数十kPa毎の算出でも構わない。



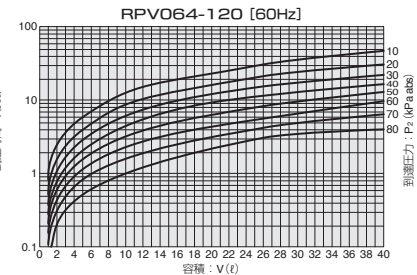
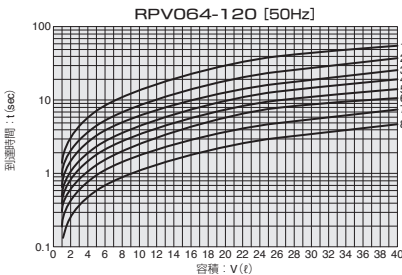
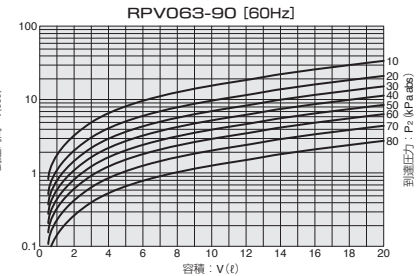
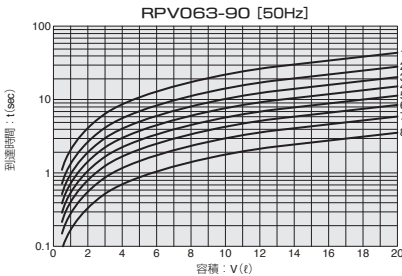
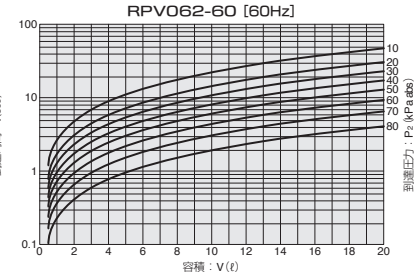
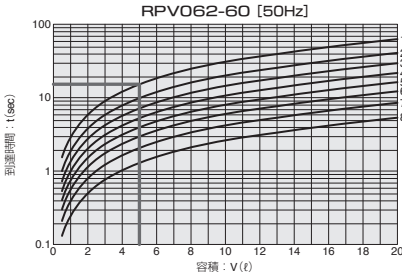
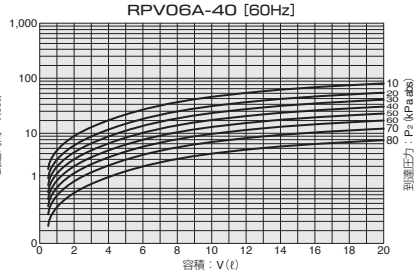
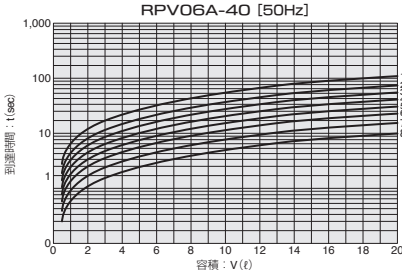
真空用機器の選定方法

② 真空到達時間早見表

大気圧から目的とする真空圧力までの到達時間を見ることができます。

例) RPV062-60 [50Hz] で5ℓのタンクを大気圧から10kPa absまで減圧するのに要する時間→グラフ(太線参照)より約16秒である。  
 注) 排気開始圧力が大気圧以下の場合は、前ページの計算式にて算出してください。






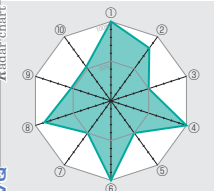
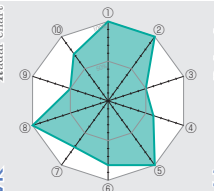

配管抵抗をはじめとする使用環境の差異によって到達時間は変化しますので、十分な安全率を考慮して機種選定を行ってください。



## 真空機器の用語一覧

用語	内容
真空発生器	ディフューザ入り口中心にノズルから高速ジェットを吹き込み、エアの慣性力により他の流体をディフューザ中に引き込み真空を発生させる真空ポンプ。
真空ポンプ	真空回路の空気を大気中に排出し回路内を真空にする機器。
多段ノズルエジェクタ式真空発生器	複数のディフューザを直列に組合せ、吸込流量を大きくした真空発生器。
リンプブロー式真空発生器	2個のノズルから構成され、そのノズル間の隙間からエアを供給する形態の真空発生器。(粒状、粉状、繊維などの小さく不定形のワークを空気で搬送させる用途に使用)
ノズル径	真空発生器のノズル最小断面積部の直径。
絶対圧力	絶対真空(物質・圧力がゼロの状態)をゼロ(基準点)として表示した圧力。単位: kPa abs
ゲージ圧力	大気圧をゼロ(基準点)として表示した圧力。単位: kPa G
供給圧力	真空発生器の供給口に加える空気の圧力。
定格圧力	定められた条件の下で性能を保證でき、また設計及び使用上の基準となる圧力。
到達真空度	定格圧力において、真空発生器の吸込み口に到達した時に発生する最大の真空圧力。
大気圧換算到達真空度	到達真空度(ゲージ圧)は、測定時の気圧により数値に相違が発生することから、到達真空度を補正した数値。(大気圧換算値) $kPa_{abs} = (ゲージ圧) kPa_{G} \times 1013.25 / (測定時気圧) hPa_{abs}$
吸込流量	真空発生器が吸込む空気の標準空気量(圧力: 0.1013MPa、温度: 20°C、相対湿度: 65%RH)。
消費流量	真空発生器が消費する圧縮空気の標準空気量(圧力: 0.1013MPa、温度: 20°C、相対湿度: 65%RH)。
真空特性	ノズル径、到達真空度、吸込流量、消費流量などの真空性能を示した真空パラメータ。
空気消費流量特性	真空発生器の供給圧力と空気消費流量の関係を表す特性。
最大吸込流量特性	真空発生器の供給圧力と最大の吸込流量の関係を表す特性。
到達真空圧力特性	真空発生器の供給圧力と到達真空圧力との関係を表す特性。
吸込流量-真空圧力特性	定格圧力における真空発生器の吸込流量と真空圧力との関係を表す特性。
真空破壊圧力	真空回路に圧縮空気を供給し、真空破壊する時の供給圧力。
真空破壊流量	真空破壊状態を発生させるために必要な空気流量。
破壊流量調整弁	破壊エアの流量を調整する絞り弁。
リリーフ圧力調整弁	真空破壊エアの流量制御に対し、真空破壊エア圧力を調整、制御する機構。
大気圧破壊弁	真空発生停止時、大気圧を導入させる弁。
真空発生用バルブ	真空発生器へ圧縮空気を供給するバルブ。
真空破壊用バルブ	真空回路に圧縮空気を供給し、真空破壊をするバルブ。
エアタイマ式真空破壊バルブ	真空破壊用電磁弁の代わりにタイマシリンダの排気絞り弁などの調整により真空破壊吐出時間を調整するバルブ。基本的には、真空発生用バルブの真空発生が遮断された直後から真空破壊エアは吐出され、破壊時間調整ノードでその吐出時間を調整する。
真空到達時間	真空発生器に空気を供給してから、ある真空回路容積内に設定した真空圧力に到達するまでの時間。
応答時間	真空発生用、真空破壊用バルブに通電、または遮断させてから真空ポートで圧力変化が検出されるまでの時間。
吸着パッド	吸着を行う主にゴムなどの弾性体のカップ、または皿状の吸着部と吸着部を保持しポートを持つ本体(取り付け金具)からなる機器。吸着部には薄形、深形、じゃばら形、長円形などの形状もある。
吸着プレート	吸着を行う主に溝のついた金属板や多孔質体の剛性のある平面、または曲面板状の機器。変形しやすく吸着物に用いる。
吊上げ	吸着パッドや吸着プレートで吸着物を持ち上げること。
垂直吊り	吸着パッドの吸着面を垂直にした吊り方。吸着面にせん断力を生じる。
水平吊り	吸着パッドの吸着面を水平にした吊り方。
バッファ	主にスプリングなどで吸着パッドの押しつけ時の位置の変動を吸収し、衝撃を緩和する機構。
首振り形吸着パッド	吸着部と本体の間に揺動リンクを持つ吸着パッド。
パッド径	円形の吸着パッドにおいて真空圧力が生じていない時の被吸着物との接触円の直径。
有効パッド径	円形の吸着パッドにおいて真空圧力が生じている時の、実際の被吸着物との接触円の直径。
理論面積	吸着パッドにおいてパッド径から計算される理論的に真空圧力が作用する吸着面の面積。
有効吸着面積	吸着パッドにおいて真空圧力を生じている時の、実際に真空圧力が作用する被吸着物との接触部の面積。吊上げ力を真空圧力で割った値に等しい。
吊上げ力	吸着パッドや吸着プレートで実際に持ち上げることができる荷重。
理論吊上げ力	吸着パッドの吸着面積と真空圧力の積で、理論的に持ち上げることができる荷重。
真空発生器 総合タイプ	真空発生器とその周辺機器からなる基本構成部分。真空発生器、真空発生用バルブ、真空破壊用バルブ、真空用圧力スイッチ、真空用フィルタなどの組合せからなる。
サイレンサ(消音器)	排気ポートから排出されるエアの騒音を低減させる機器。
真空用圧力計	真空圧力を表示する計器。
真空用フィルタ	真空ポンプを塵芥・汚染から保護するため、真空ポンプと吸着パッドなどの大気へ通じる機器との間に取り付けるフィルタ。
真空用レギュレータ	真空源と真空回路の間に取り付け、真空回路側の圧力を一定に制御する圧力制御弁。
真空用圧力スイッチ	真空圧力で電気接点(回路)を開閉する機器。真空吸着の状態を確認する場合などに用いる。
サーマルプロテクタ(自動復帰型)	モータが何らかの異常事態により巻線の温度が著しく上昇した時、設定温度以上になると自動的に通電を遮断し、温度が下がると通電を再開する安全装置。
耐熱クラス(絶縁等級)	電気製品の電気絶縁について許容温度を基準に区分したものの。当社ポンプに採用しているモータは許容最高温度 130°C に耐える材料で絶縁構成されている。
排気速度	単位時間当たりに排出される気体の標準空気量(圧力: 0.1013MPa、温度: 20°C、相対湿度: 65%RH)。単位: ℓ/㎓(ANR)

真空発生器 総合タイプの選定一覧早見表

<p>基本性能重視タイプ。</p> <p><b>VG</b> タイプ ・ P.126</p> 	<p>大流量を要する、大型ワーク・多リークワークに最適な真空発生器。</p> <p><b>VG</b> タイプ ・ P.138</p> <p>Renewal</p> 	<p>使用目的に合わせた機種選定が可能。バリエーション豊富なモジュールタイプ。</p> <p><b>VK</b> タイプ ・ P.170</p> 	<p>破壊圧力・流量を最適にする調整機能付真空発生器。</p> <p><b>VJ</b> タイプ ・ P.214</p> 
			

※レーダーチャート内の①～⑩の項目につきましては、右の通りとなります。 ①：真空特性 ②：メンテナンス性 ③：外観仕様 ④：フィルタ表面積

<p>Step 1 真空特性選択数</p> <p><input type="checkbox"/> VG</p> <p><input type="checkbox"/> VQ</p> <p><input type="checkbox"/> VK</p> <p><input type="checkbox"/> VJ</p> <p><input type="checkbox"/> VX</p> <p><input type="checkbox"/> VN</p> <p><input type="checkbox"/> VZ</p> <p>少ない ← 多い</p>	<p>Step 2 真空応答速度</p> <p><input type="checkbox"/> VG</p> <p><input type="checkbox"/> VQ</p> <p><input type="checkbox"/> VK</p> <p><input type="checkbox"/> VJ</p> <p><input type="checkbox"/> VX</p> <p><input type="checkbox"/> VN</p> <p><input type="checkbox"/> VZ</p> <p>遅い ← 速い</p>	<p>Step 3 破壊応答速度</p> <p><input type="checkbox"/> VG</p> <p><input type="checkbox"/> VQ</p> <p><input type="checkbox"/> VK</p> <p><input type="checkbox"/> VJ</p> <p><input type="checkbox"/> VX</p> <p><input type="checkbox"/> VN</p> <p><input type="checkbox"/> VZ</p> <p>遅い ← 速い</p>	<p>Step 4 破壊流量</p> <p><input type="checkbox"/> VG</p> <p><input type="checkbox"/> VQ</p> <p><input type="checkbox"/> VK</p> <p><input type="checkbox"/> VJ</p> <p><input type="checkbox"/> VX</p> <p><input type="checkbox"/> VN</p> <p><input type="checkbox"/> VZ</p> <p>小 ← 大</p>
<p>Step 5 真空スイッチバリエーション</p> <p><input type="checkbox"/> VG</p> <p><input type="checkbox"/> VQ</p> <p><input type="checkbox"/> VK</p> <p><input type="checkbox"/> VJ</p> <p><input type="checkbox"/> VX</p> <p><input type="checkbox"/> VN</p> <p><input type="checkbox"/> VZ</p> <p>少ない ← 多い</p>	<p>Step 6 消費電力</p> <p><input type="checkbox"/> VG</p> <p><input type="checkbox"/> VQ</p> <p><input type="checkbox"/> VK</p> <p><input type="checkbox"/> VJ</p> <p><input type="checkbox"/> VX</p> <p><input type="checkbox"/> VN</p> <p><input type="checkbox"/> VZ</p> <p>多い ← 少ない</p>	<p>Step 7 システム選択数</p> <p><input type="checkbox"/> VG</p> <p><input type="checkbox"/> VQ</p> <p><input type="checkbox"/> VK</p> <p><input type="checkbox"/> VJ</p> <p><input type="checkbox"/> VX</p> <p><input type="checkbox"/> VN</p> <p><input type="checkbox"/> VZ</p> <p>少ない ← 多い</p>	<p>Step 8 フィルタ面積</p> <p><input type="checkbox"/> VG</p> <p><input type="checkbox"/> VQ</p> <p><input type="checkbox"/> VK</p> <p><input type="checkbox"/> VJ</p> <p><input type="checkbox"/> VX</p> <p><input type="checkbox"/> VN</p> <p><input type="checkbox"/> VZ</p> <p>小 ← 大</p>

グラフの見方

お客様が必要とする真空発生器 総合タイプの性能を上記のグラフ(Step 1～Step 8)よりお選び頂き、タイプ名左の□に✓印をお付けください。✓印が最も多く付いたタイプがお客様の装置に適しております。またグラフの詳細は、右ページをご覧ください。







The page is otherwise blank, with no visible text or other content.