



Series  
**HRX III-b**  
*SERVO TECHNOLOGY*

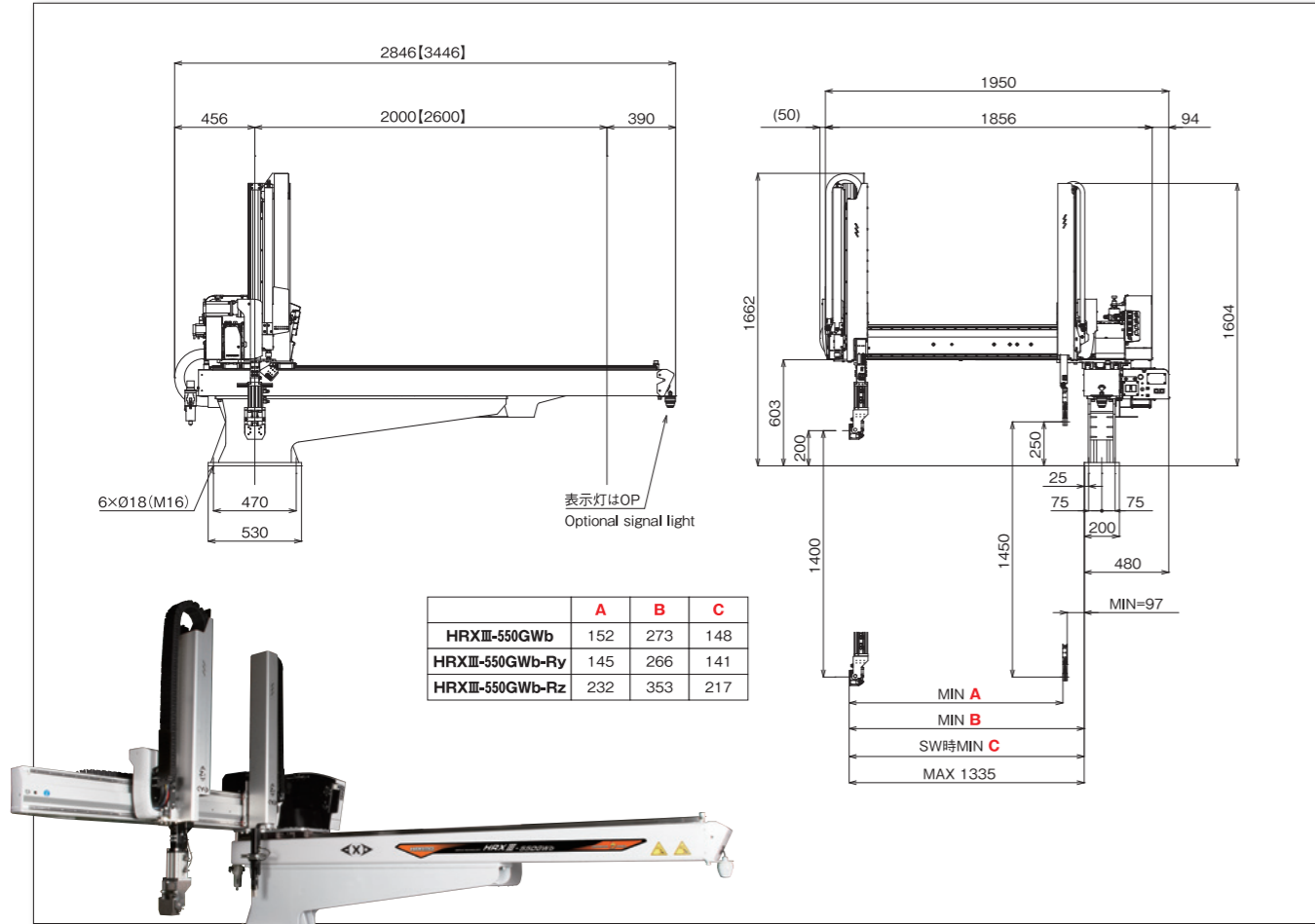
スペック表  
Specifications Table

4000-1300  
IMM SIZE  
400t~1300t

# 最良設計されたHRXⅢシリーズ 生産と段取りのスピードアップ、人手不足の解消に貢献します!

The ideally designed HRXⅢ series contributes to improve the productivity in your factory with the shorter mold changing time.

## HRXⅢ-550SWb/GWb



| MODEL       | 標準仕様(ダブル) Standard Specifications (Telescopic Arm)   |             |                |                |                |                |
|-------------|--|-------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
|             | HRXⅢ-550SWb  | HRXⅢ-550GWb | HRXⅢ-550SWb-Ry | HRXⅢ-550GWb-Ry | HRXⅢ-550SWb-Rz | HRXⅢ-550GWb-Rz |
| 対象成形機       | IMM Size (ton) 400~600   |             |                |                |                |                |
| メイン上下ストローク  | Main Arm Stroke (mm) 1400  |             |                |                |                |                |
| サブ上下ストローク   | Sub Arm Stroke (mm) - 1450 - 1450 - 1450   |             |                |                |                |                |
| メイン前後ストローク  | Main Kick Stroke (mm) 1188(147~1335) 1058(277~1335) 1194(141~1335) 1069(266~1335) 1118(217~1335) 982(353~1335) |             |                |                |                |                |
| サブ前後ストローク   | Sub Kick Stroke (mm) - 1058(97~1155) - 1058(97~1166) - 982(97~1079)  |             |                |                |                |                |
| 横走行ストローク    | Traverse Stroke (mm) 2000[2600]  |             |                |                |                |                |
| メイン待機位置     | Main Arm Home Position (mm) 200  |             |                |                |                |                |
| メイン最大前進位置   | Main Arm Maximum Reach (mm) 1335   |             |                |                |                |                |
| サブ最小寄せ付け位置  | Sub Arm Minimum Reach (mm) - 97 - 97 - 97  |             |                |                |                |                |
| 姿勢制御        | Wrist Unit (°) 90 180  |             |                |                |                |                |
| 姿勢トルク       | Wrist Torque (Nm) 40 46.6 51   |             |                |                |                |                |
| 最大可搬製品質量 ※1 | Maximum Payload ※1 (kg) 15   |             |                |                |                |                |
| 本体質量        | Weight (kg) 455 480 455 480 455 480  |             |                |                |                |                |
| 横幅×奥行×全高    | Overall WxDxH (mm) 2846×1950×1662  |             |                |                |                |                |
| 常用空気圧       | Working Air Pressure (MPa) 0.5   |             |                |                |                |                |
| エア消費量 ※2    | Air Consumption ※2 (ℓ/cyc[ANR]) 13.2 10.5  |             |                |                |                |                |
| 制御方式        | Control Method デジタルACサーボモーター Digital AC servo motor (3/5/7 axes)   |             |                |                |                |                |
| 電源          | Power Supply (V) 三相/単相AC200V-240V±10%(50Hz/60Hz) 3-phase/ Single phase AC200V-240v±10%(50Hz/60Hz)              |             |                |                |                |                |
| 最大消費電力      | Maximum Power Consumption (W) 1700 2300 1900 2500 1900 2500  |             |                |                |                |                |
| 電源設備容量      | Power Equipment Capacity (VA) 3300 4700 3300 4700 3300 4700  |             |                |                |                |                |
| 最大所要電流      | Maximum Current Consumption (A) 9.50 13.50 9.50 13.50 9.50 13.50   |             |                |                |                |                |

※1 チェック板重量含む ※2 吸着エジェクタ使用時は1連につき46ℓ/min[ANR]が別に消費 ※3 【 】内はオプション  
 ※1 Including EOAT's weight ※2 The additional 46ℓ/min [ANR] per circuit will be consumed when using a vacuum ejector. ※3 【 】=Option

## 型式の表記方法 MODEL NOTATION

# HRXⅢ-550GWb-Ry

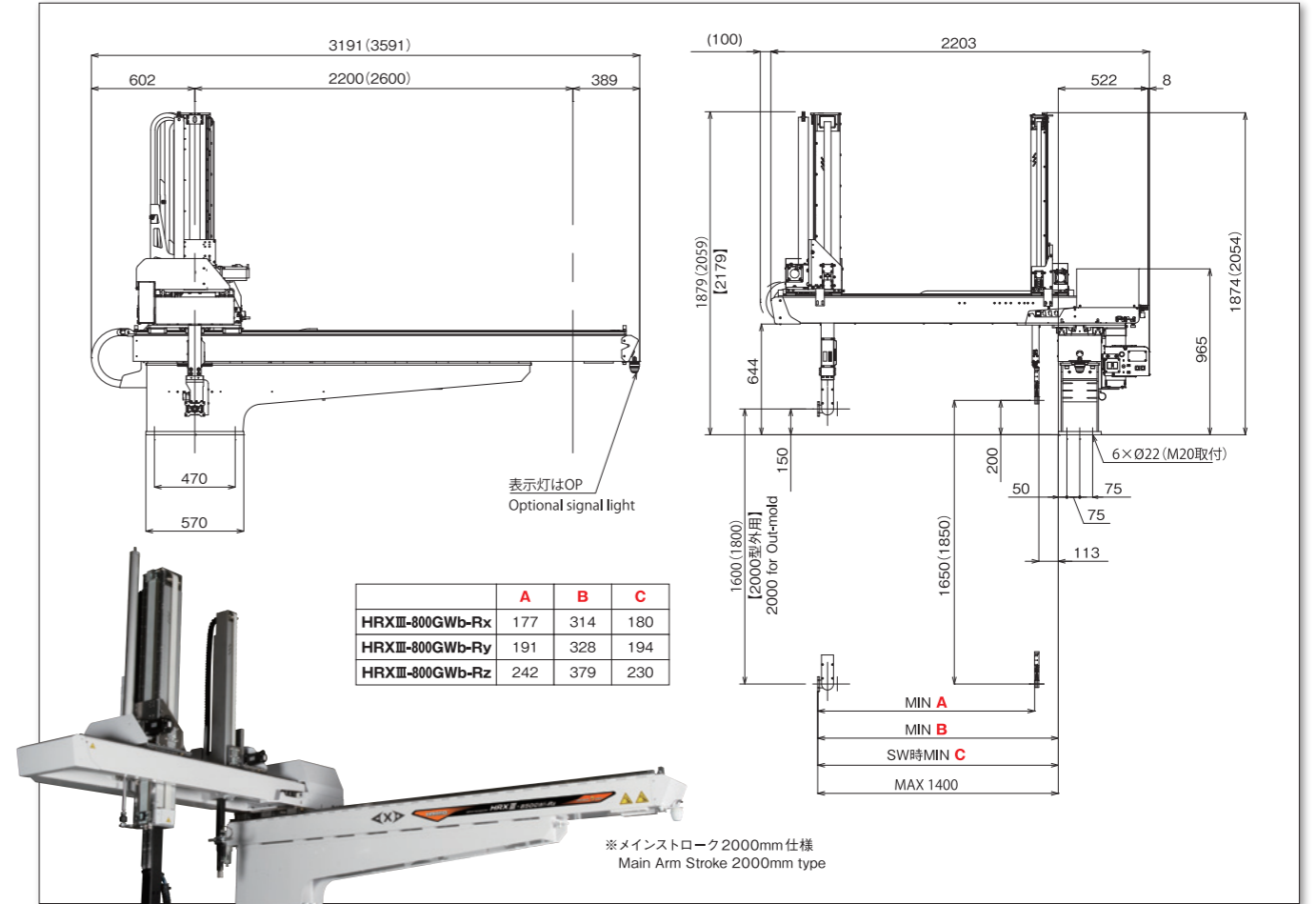
対象成形機型閉圧力 (t)  
IMM Tonnage (t)

SW: 3軸 ダブルアーム機構  
3-Axes Telescopic Arm  
GW: 5軸 ダブルアーム機構  
5-Axes Telescopic Arm

コントローラー識別  
Controller Type

Ry: Ry+Rxの2軸姿勢サーボタイプ  
Rz: Rz+Rxの2軸姿勢サーボタイプ  
Ry: 2-axis servo wrist type (Ry & Rx)  
Rz: 2-axis servo wrist type (Rz & Rx)

## HRXⅢ-800SWb-Rx/GWb-Rx



| MODEL       | 標準仕様(ダブル) Standard Specifications (Telescopic Arm)  |                |                |                |                |                |
|-------------|---|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
|             | HRXⅢ-800SWb-Rx  | HRXⅢ-800GWb-Rx | HRXⅢ-800SWb-Ry | HRXⅢ-800GWb-Ry | HRXⅢ-800SWb-Rz | HRXⅢ-800GWb-Rz |
| 対象成形機       | IMM Size (ton) 550~850  |                |                |                |                |                |
| メイン上下ストローク  | Main Arm Stroke (mm) 1600[1800][2000※1]   |                |                |                |                |                |
| サブ上下ストローク   | Sub Arm Stroke (mm) - 1650[1850] - 1650[1850] - 1650[1850]  |                |                |                |                |                |
| メイン前後ストローク  | Main Kick Stroke (mm) 1220(180~1400) 1086(314~1400) 1206(194~1400) 1072(328~1400) 1170(230~1400) 1021(379~1400) |                |                |                |                |                |
| サブ前後ストローク   | Sub Kick Stroke (mm) - 1086(113~1199) - 1072(113~1085) - 1021(113~1134)   |                |                |                |                |                |
| 横走行ストローク    | Traverse Stroke (mm) 2200[2600]   |                |                |                |                |                |
| メイン待機位置     | Main Arm Home Position (mm) 150   |                |                |                |                |                |
| メイン最大前進位置   | Main Arm Maximum Reach (mm) 1400  |                |                |                |                |                |
| サブ最小寄せ付け位置  | Sub Arm Minimum Reach (mm) - 113 - 113 - 113  |                |                |                |                |                |
| 姿勢制御        | Wrist Unit (°) 180  |                |                |                |                |                |
| 姿勢トルク       | Wrist Torque (Nm) 40 46.6 51  |                |                |                |                |                |
| 最大可搬製品質量 ※2 | Maximum Payload ※2 (kg) 20  |                |                |                |                |                |
| 本体質量        | Weight (kg) 620 660 620 660 630 670   |                |                |                |                |                |
| 横幅×奥行×全高    | Overall WxDxH (mm) 3191×2203×1879   |                |                |                |                |                |
| 常用空気圧       | Working Air Pressure (MPa) 0.5  |                |                |                |                |                |
| エア消費量 ※3    | Air Consumption ※3 (ℓ/cyc[ANR]) 37.6  |                |                |                |                |                |
| 制御方式        | Control Method デジタルACサーボモーター Digital AC servo motor (4/6/7 axes)  |                |                |                |                |                |
| 電源          | Power Supply (V) 三相/単相AC200V-240V±10%(50Hz/60Hz) 3-phase/ Single phase AC200V-240v±10%(50Hz/60Hz)               |                |                |                |                |                |
| 最大消費電力      | Maximum Power Consumption (W) 2000 2800 2100 2900 2100 2900   |                |                |                |                |                |
| 電源設備容量      | Power Equipment Capacity (VA) 3300 4700 3300 4700 3300 4700   |                |                |                |                |                |
| 最大所要電流      | Maximum Current Consumption (A) 9.50 13.50 9.50 13.50 9.50 13.50  |                |                |                |                |                |

※1 型外製品解放時限定 ※2 チェック板重量含む ※3 吸着エジェクタ使用時は1連につき46ℓ/min[ANR]が別に消費 ※4 【 】内はオプション  
 ※1 Limited when Out-Mold released ※2 Including EOAT's weight ※3 The additional 46ℓ/min [ANR] per circuit will be consumed when using a vacuum ejector. ※4 【 】=Option

# HRXⅢ-1000SWb-Rx / GWb-Rx

|                 | A   | B   | C   |
|-----------------|-----|-----|-----|
| HRXⅢ-1000GWb-Rx | 216 | 175 | 350 |
| HRXⅢ-1000GWb-Ry | 229 | 188 | 363 |
| HRXⅢ-1000GWb-Rz | 296 | 255 | 430 |

※メインストローク2400mm仕様  
Main Arm Stroke 2400mm type

| MODEL       | 標準仕様(ダブル) Standard Specifications (Telescopic Arm) |   |                 |                 |                 |                 |
|-------------|--|---|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|
|             | HRXⅢ-1000SWb-Rx                                    | HRXⅢ-1000GWb-Rx                                   | HRXⅢ-1000SWb-Ry | HRXⅢ-1000GWb-Ry | HRXⅢ-1000SWb-Rz | HRXⅢ-1000GWb-Rz |
| 対象成形機       | IMM Size   | (ton)   |                 |                 |                 |                 |
| メイン上下ストローク  | Main Arm Stroke                                    | (mm)  |                 |                 |                 |                 |
| サブ上下ストローク   | Sub Arm Stroke                                     | (mm)  |                 |                 |                 |                 |
| メイン前後ストローク  | Main Kick Stroke                                   | (mm)  | (mm)            | (mm)            | (mm)            | (mm)            |
| サブ前後ストローク   | Sub Kick Stroke                                    | (mm)  | (mm)            | (mm)            | (mm)            | (mm)            |
| 横走行ストローク    | Traverse Stroke                                    | (mm)  |                 |                 |                 |                 |
| メイン待機位置     | Main Arm Home Position                             | (mm)  |                 |                 |                 |                 |
| メイン最大前進位置   | Main Arm Maximum Reach                             | (mm)  |                 |                 |                 |                 |
| サブ最小寄せ付け位置  | Sub Arm Minimum Reach                              | (mm)  | (mm)            | (mm)            | (mm)            | (mm)            |
| 姿勢制御        | Wrist Unit   | (°)   |                 |                 |                 |                 |
| 姿勢トルク       | Wrist Torque                                       | (Nm)  |                 |                 |                 |                 |
| 最大可搬製品質量 ※2 | Maximum Payload ※2                                 | (kg)  |                 |                 |                 |                 |
| 本体質量        | Weight   | (kg)  | (kg)            | (kg)            | (kg)            | (kg)            |
| 横幅×奥行×全高    | Overall WxDxH                                      | (mm)  |                 |                 |                 |                 |
| 常用空気圧       | Working Air Pressure                               | (MPa)   |                 |                 |                 |                 |
| エア消費量 ※3    | Air Consumption ※3                                 | (ℓ/cyc[ANR])                                      |                 |                 |                 |                 |
| 制御方式        | Control Method                                     | デジタルACサーボモーター Digital AC servo motor (4/6/7 axes) |                 |                 |                 |                 |
| 電源          | Power Supply                                       | (V)   |                 |                 |                 |                 |
| 最大消費電力      | Maximum Power Consumption                          | (W)   | (W)             | (W)             | (W)             | (W)             |
| 電源設備容量      | Power Equipment Capacity                           | (VA)  | (VA)            | (VA)            | (VA)            | (VA)            |
| 最大所要電流      | Maximum Current Consumption                        | (A)   | (A)             | (A)             | (A)             | (A)             |

※1 型外製品解放時限定 ※2 チャック板重量含む ※3 吸着エジェクタ使用時は1連につき46ℓ/min[ANR]が別に消費 ※【 】内はオプション  
 ※1 Limited when Out-Mold released ※2 Including EOAT's weight ※3 The additional 46ℓ/min [ANR] per circuit will be consumed when using a vacuum ejector. ※【 】=Option

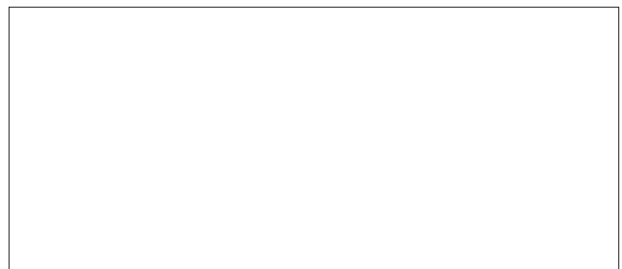
\*本カタログの記載内容は予告なく変更することがあります。

## 株式会社ハモ ISO9001認証取得

本 社 工 場 長野県上伊那郡南箕輪村4124-1 TEL (0265)72-0111(代)

- |                         |                          |
|-------------------------|--------------------------|
| 東京営業所 (048)291-1351(代)  | 広島営業所 (082)423-5521(代)   |
| 横浜営業所 (045)939-6010(代)  | 九州営業所 (092)573-6165(代)   |
| 仙台営業所 (022)224-3067(代)  | 長野営業所 (0265)76-0511(代)   |
| 郡山営業所 (024)925-3834(代)  | 上田営業所 (0268)25-3199(代)   |
| 足利営業所 (0284)44-2410(代)  | 新潟営業所 (0256)34-7076(代)   |
| 名古屋営業所 (052)804-6311(代) | 海外営業部 (0265)73-8820(代)   |
| 富山営業所 (076)423-3885(代)  |                          |
| 静岡営業所 (054)284-7821(代)  | 本 社 工 場 (0265)72-0111(代) |
| 大阪営業所 (06)6748-8111(代)  | 伊 那 工 場 (0265)76-5061(代) |

<http://www.harmonet.co.jp>



HRX3-550/800/1000b-JE 2020011KP



このカタログは古紙配合率100%再生紙を使用しています