

海外向け取出口ロボット
ROBOTS FOR OVERSEAS

ARXIII SERIES

MODEL ARXIII-80SW・GW

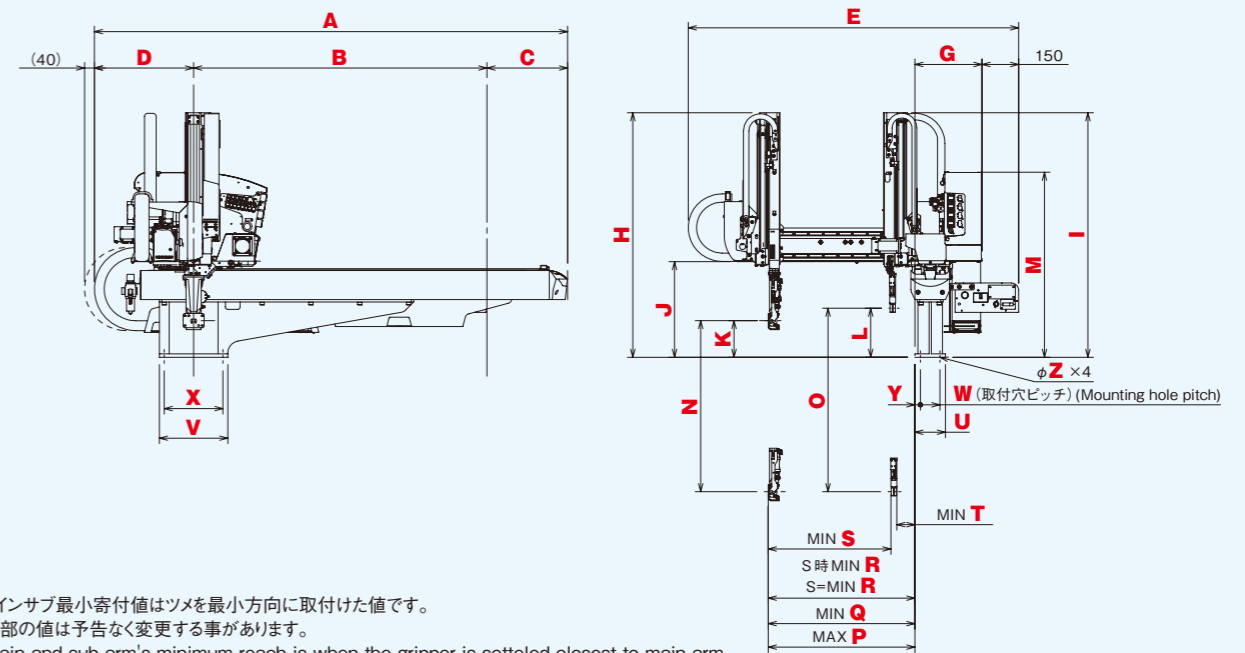
-  対象成形機 IMM SIZE
75~120ton
-  サーボ軸数 SERVO AXES QTY
3/5軸 3/5AXES
-  片側保持
SINGLE KICK SUPPORT
-  ダブルアーム機構
TELESCOPIC ARM
-  機電一体
BUILT-IN CONTROLLER
-  コントローラ CONTROLLER
HRS-1200
-  言語切替 5カ国語
5 LANGUAGES
-  HAL-NET
HAL-NET
-  クイックプログラム
QUICK PROGRAMMING
-  生産管理機能
PRODUCTION MANAGEMENT



※写真は、逆振り仕様
※ The photo is for the non-operator side release.

特長 Features

- 姿勢制御にエアクッション採用で、70%の衝撃低減! 姿勢制御時のショックを低減する事により、サイクルアップが可能です。
- リニアガイドにリテーナ付を採用する事により、静音設計、給脂間隔の長期化を実現しました。
- 可搬質量がアップ(350タイプ:10kg→12kg)。今まで装着できなかった重量の、インサート用チャック板、多数個取りチャック板が取付できます!
- 3D構造解析により、アルミフレーム断面構造を最適化。最大で20%の本体軽量化を実現させました。
- 周辺機器通信(オプション)により温度設定の時間短縮、ヒューマンエラー防止が可能です。
- The standardly equipped air cushioning reduces 70% of impact! Reducing stress against the wrist unit shortens the required cycle time.
- The retainers on the linear guides reduces the noise and provides longer periodical lubrication intervals.
- Improved maximum payload performance. Model 350: 10kg to 12kg. More choices of EOAT applications such as insert/multiple placement which were not able to mount before.
- The aluminum frame is redesigned based on its 3D structure analysis data.
- Reducing the time required to set the temperature or preventing a human-error by HAL-NET



※メインサブ最小寄付値はツメを最小方向に取付けた値です。
※各部の値は予告なく変更する事があります。
※ Main and sub arm's minimum reach is when the gripper is setted closest to main arm
※ Each measurement is subject to change without notice.

	A	B	C	D	E	G	H	I
ARXIII-80GW	1936	1200	330	406	1358	274.5	1001	1001

	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
ARXIII-80GW	391	150	200	757	750	800	600	205	98	102	79	125	280	80	240	22.5	14

MODEL	ARXIII-80SW	ARXIII-80GW
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	750	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	800	
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	502 (98~600)	395 (205~600)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	395 (79~474)	
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1200【1600】	
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)	600	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	79	
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90	
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	8	
最大可搬製品質量 Maximum Payload (kg)	3 (アタッチメント含む) 3 (including EOAT)	
本体質量 Weight (kg)	151	171
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	1936 × 1358 × 1001	
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5	
エア消費量 ※ Air Consumption ※ (L/cyc[ANR])	0.62	0.64
制御方式 Control Method	デジタルACサーボモーター Digital AC servo motor(3/5 axes)	
電源 Power Supply (V)	三相AC200V~220V ± 10% (50Hz/60Hz) / 単相AC200V~220V ± 5% (50Hz/60Hz) 3-Phase AC200V~220V ± 10% (50Hz/60Hz) / Single Phase AC200V~220V ± 5% (50Hz/60Hz)	
最大消費電力 Maximum Power Consumption (W)	1000	1600
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	2400	3400
最大所要電流 Maximum Current Consumption (A)	6.75	9.75

※ 吸着エジェクタ使用時は1連追加ごとに46ℓ/min[ANR]が別に消費 【 】内はオプション
*The additional 46L/min [ANR] per circuit will be consumed when using a vacuum ejector. 【 】=Option