

海外向け取出口ロボット
ROBOTS FOR OVERSEAS

ARXIII SERIES

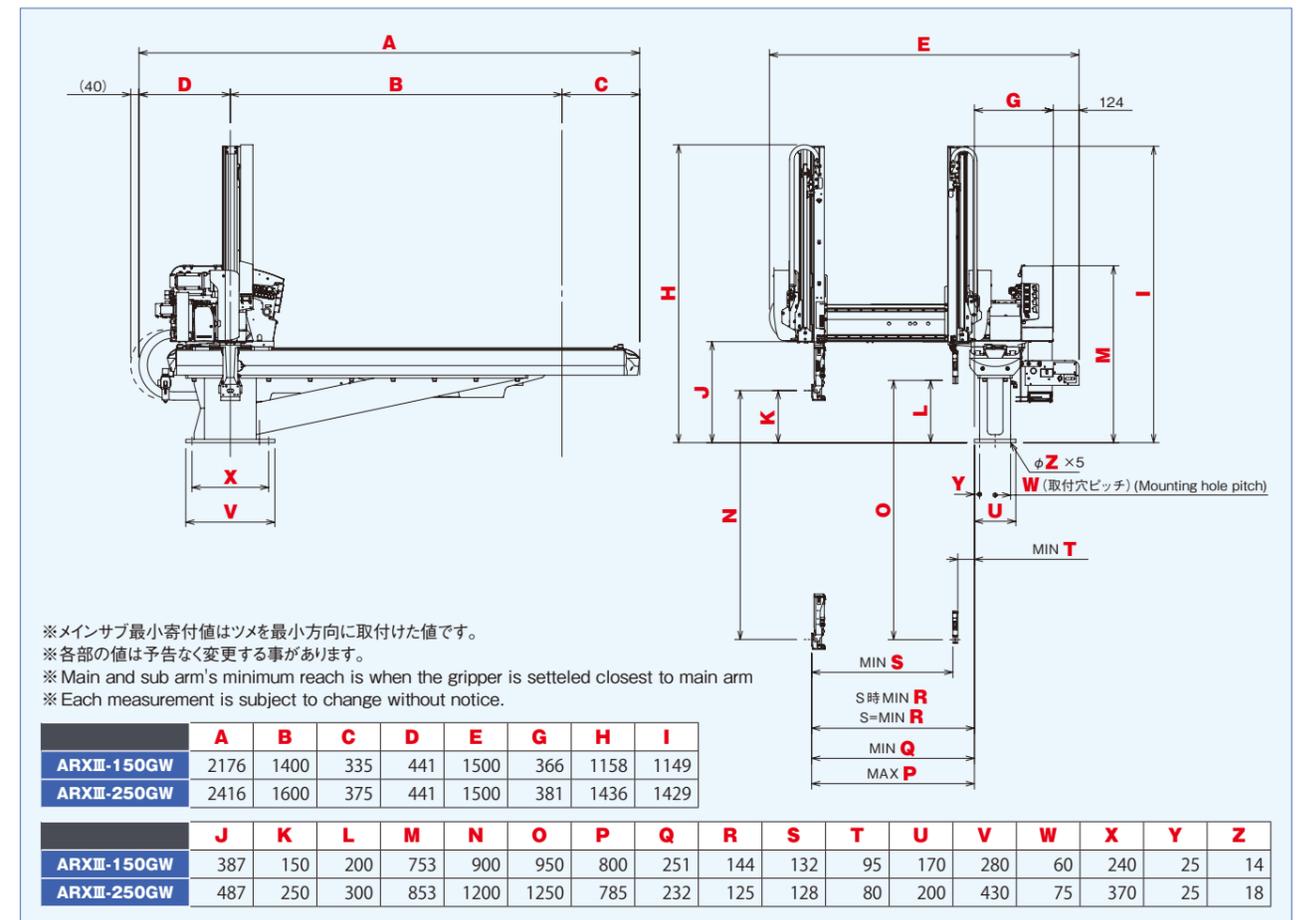
MODEL ARXIII-150/250SW・GW

-  対象成形機 IMM SIZE
100~400ton
-  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



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



MODEL	ARXIII-150SW	ARXIII-150GW	ARXIII-250SW	ARXIII-250GW
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	900		1200	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—		950	1250
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	656(144~800)		549(251~800)	660(125~785)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—		549(95~644)	553(80~633)
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1400【1600】【1800】【2000】		1600【1800】【2000】	
メイン待機位置 Main Arm Home Position (mm)	150		250	
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach (mm)	800		785	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—		95	80
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90			
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	22.7			
最大可搬製品質量 Maximum Payload (kg)	5(アタッチメント含む) 5(including EOAT)			
本体質量 Weight (kg)	224	245	261	284
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	2176×1500×1158		2416×1500×1436	
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5			
エア消費量※ Air Consumption※ (L/cyc[ANR])	1.15	1.17	1.15	1.17
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	1350	1950
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	3000	4000	3000	4000
最大所要電流 Maximum Current Consumption (A)	8.50	11.50	8.50	11.50

※ 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