

トラバースタイプサーボモータ駆動取出口ロボット
TRAVERSE TYPE SERVO-DRIVEN MOLDED PART REMOVAL ROBOT

HRXIII-a SERIES

MODEL **HRXIII-350/550SWa・GWa**

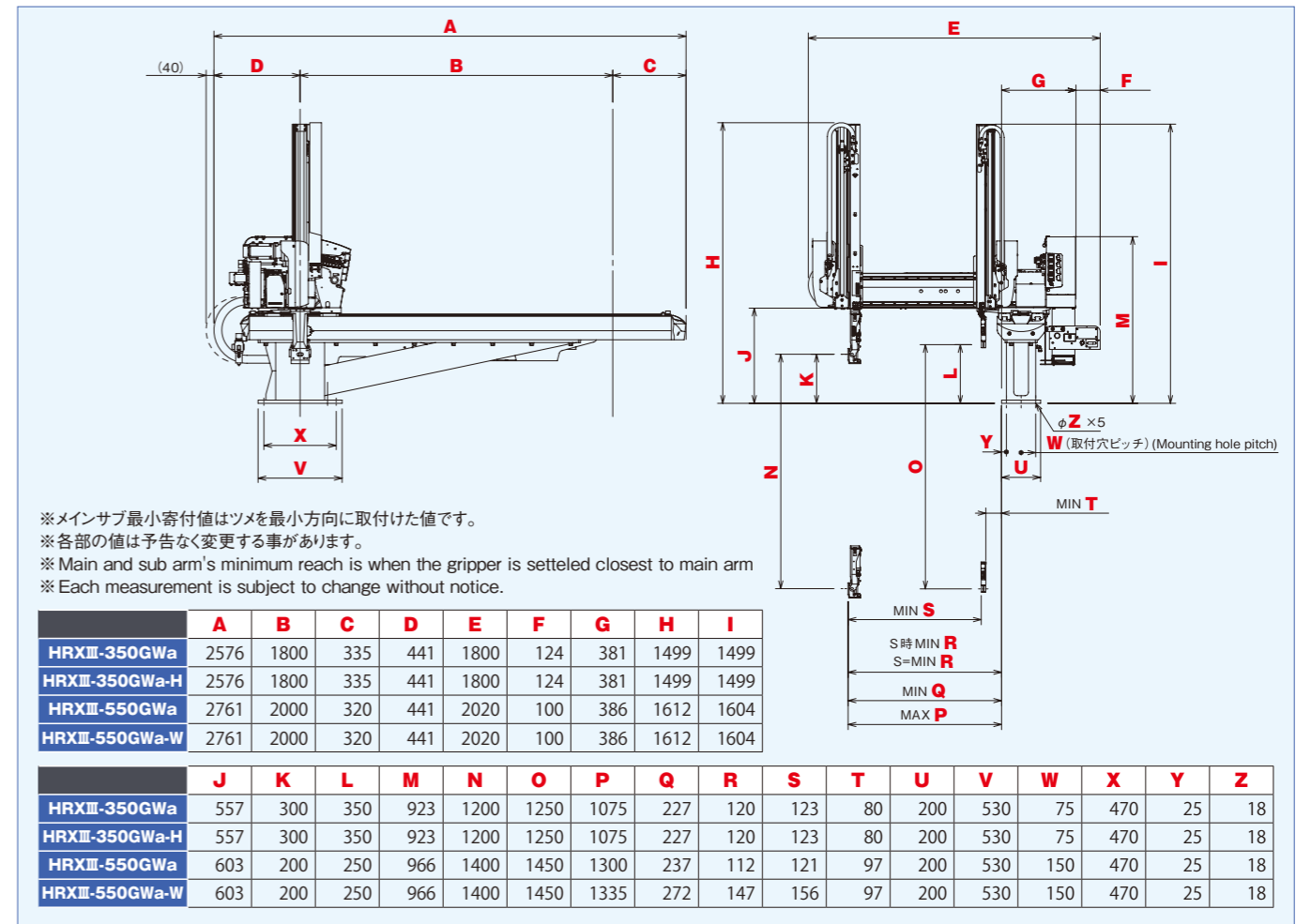
近日発売 (2018年10月現在)
Comming Soon (As of October 2018)

-  対象成形機 IMM SIZE
260~600ton
-  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-1400a
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY
500型 500 MEMORIES
-  言語切替 5カ国語
5 LANGUAGES
-  **HAL-NET**
HAL-NET
-  待機位置設定 HOME POSITIONS
5通り 5 POINTS
-  オフラインプログラム
OFF LINE 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	HRXIII-350SWa	HRXIII-350GWa	HRXIII-350SWa-H	HRXIII-350GWa-H	HRXIII-550SWa	HRXIII-550GWa	HRXIII-550SWa-W	HRXIII-550GWa-W
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	1200		1200		1400		1400	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—	1250	—	1250	—	1450	—	1450
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	955 (120~1075)	848 (227~1075)	955 (120~1075)	848 (227~1075)	1188 (112~1300)	1058 (277~1335)	1188 (147~1335)	1058 (277~1335)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—	848 (80~928)	—	848 (80~928)	—	1058 (97~1155)	—	1058 (97~1155)
横走ストローク Traverse Stroke (mm)	1800【2000】		1800【2000】		2000【2600】		2000【2600】	
メイン待機位置 Main Arm Home Position (mm)	300		300		200		200	
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach (mm)	1075		1075		1300		1335	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—	80	—	80	—	97	—	97
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90		90		90		90	
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	35.2		22.7		35.2		40.1	
最大可搬製品質量 Maximum Payload (kg)	12 (アタッチメント含む) 12 (including EOAT)		5 (アタッチメント含む) 5 (including EOAT)		12 (アタッチメント含む) 12 (including EOAT)		15 (アタッチメント含む) 15 (including EOAT)	
本体質量 Weight (kg)	291	314	291	314	354	376	356	378
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	2576 × 1800 × 1499				2716 × 2020 × 1612			
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5							
エア消費量 ※ Air Consumption ※ (L/cyc[ANR])	1.86	1.88	1.86	1.88	1.86	1.88	2.7	2.72
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 / 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	1700	2300	1700	2300	1700	2300
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	3000	4000	3000	4000	3300	4700	3300	4700
最大所要電流 Maximum Current Consumption (A)	8.50	11.50	8.50	11.50	9.50	13.50	9.50	13.50

※ 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