

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 TAKE-OUT ROBOT

HRXIII-b SERIES

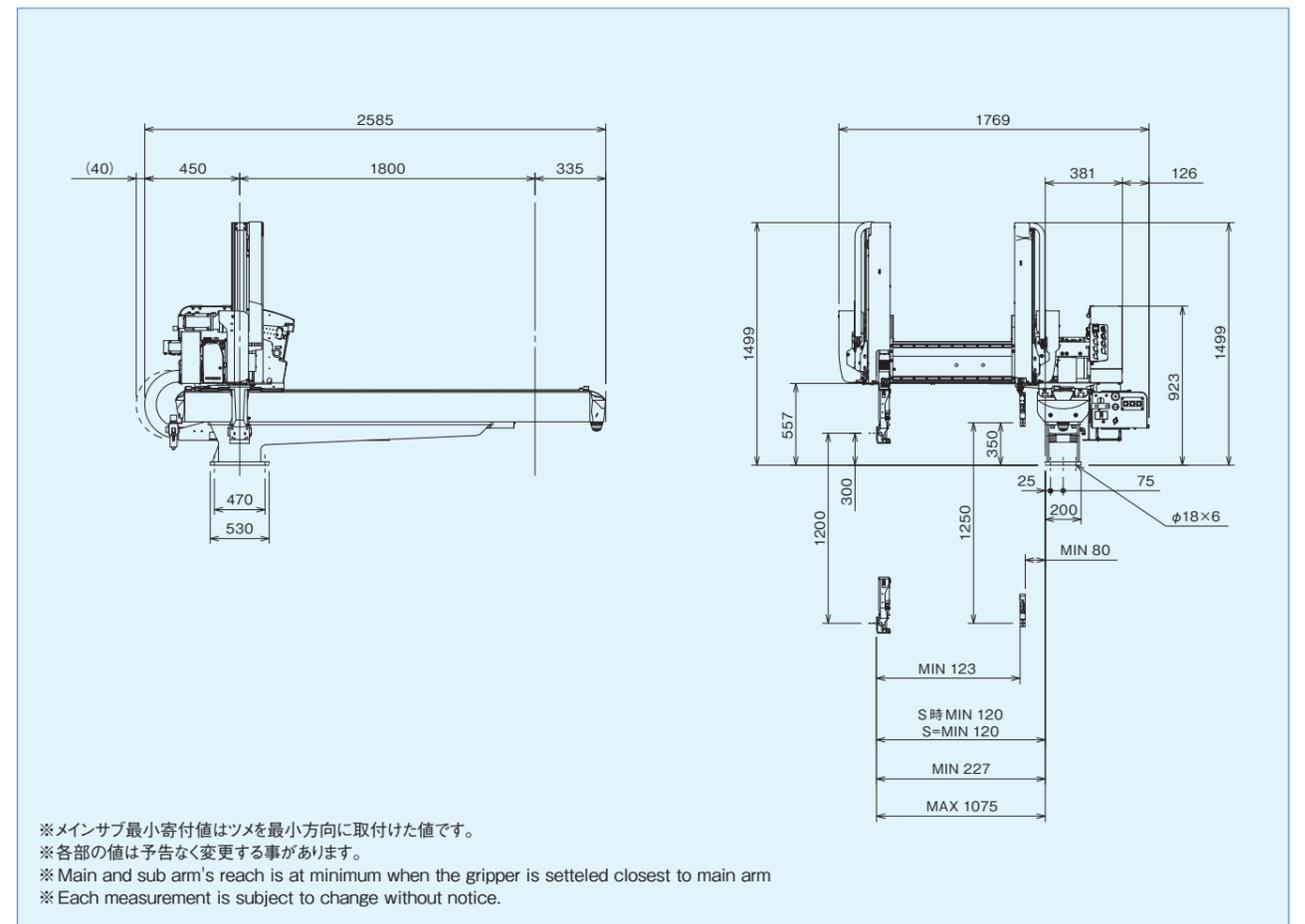
MODEL HRXIII-350SWb・GWb

-  対象成形機 IMM SIZE
250~500ton
-  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
-  姿勢2軸サーボ対応可能 (R-37ページ参照)
2-AXES SERVO WRIST UNIT (See the page R-37.)
-  コントローラ CONTROLLER
HRS-1400b
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY
1000型 1000 MEMORIES
-  多言語ダイレクト切替
Multilingual direct switching
-  **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

- 最良設計により、取出時間が従来比最大 20% 短縮。生産性が向上します。
- 従来サイズでワンクラス上の成形機やチャック板に対応。
- 可搬質量のアップで、インサート用チャック板、多数個取り重量チャック板に対応します。(350タイプ:12kg)
- ハーモ製周辺機器を一括制御が可能な HAL-NET 機能。
- 起動・停止・異常等、ロボットの状態を表示灯の7色LEDで表示します。周辺機器の異常も表示可能。(トータルリンク、HAL-NET 接続時) (オプション)
- 100タイプより姿勢サーボ対応可能。(R-37ページ参照)
- トータルリンク (成形機⇔取出口ロボット⇔周辺機器) で一括設定 / 一括起動 / 一括モニタ (当社周辺機器との連動)
- 20% less take-out time with the best design. To increase productivity.
- Compatible with higher grade IMM and EOAT with conventional size
- Improved maximum payload performance. (Model 350:12kg)
- Controlling HARMO peripheral equipment though HAL-NET.
- 7-color LED shows the status of the robot: power-on/stop/error, and the error status of the HARMO peripheral equipment (with TOTAL LINK and HAL-NET (optional)).
- Servo wrist unit available for over 100 tons types (See the page R-37.)
- TOTAL LINK Integration System (IMM ⇔ Robot ⇔ Peripheral Equipment) for centralized setup/power control/monitoring



MODEL	HRXIII-350SWb	HRXIII-350GWb
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	1200【1400】	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—	1250【1450】
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	955 (120~1075)	848 (227~1075)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—	848 (80~928)
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1800【2000】	
メイン待機位置 Main Arm Home Position (mm)	300	
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach (mm)	1075	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—	80
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90	
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	35.2	
最大可搬製品質量 Maximum Payload (kg)	12 (アタッチメント含む) 12 (including EOAT)	
本体質量 Weight (kg)	325	351
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	2585×1769×1499	
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
制御方式 Control Method	デジタル AC サーボモータ Digital AC servo motor(3/5 axes)	
電源 Power Supply (V)	三相 / 単相 AC200V-240V (50Hz/60Hz) 3-phase / Single phase AC200V-240V(50Hz/60Hz)	
最大消費電力 Maximum Power Consumption (W)	1700	2300
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	3000	4000
最大所要電流 Maximum Required Current (A)	8.50	11.50

※ 吸着エジェクタ使用時は1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

トラバースタイプサーボモータ駆動取出ロボット
TRAVERSE TYPE SERVO-DRIVEN TAKE-OUT ROBOT

HRXIII-b SERIES

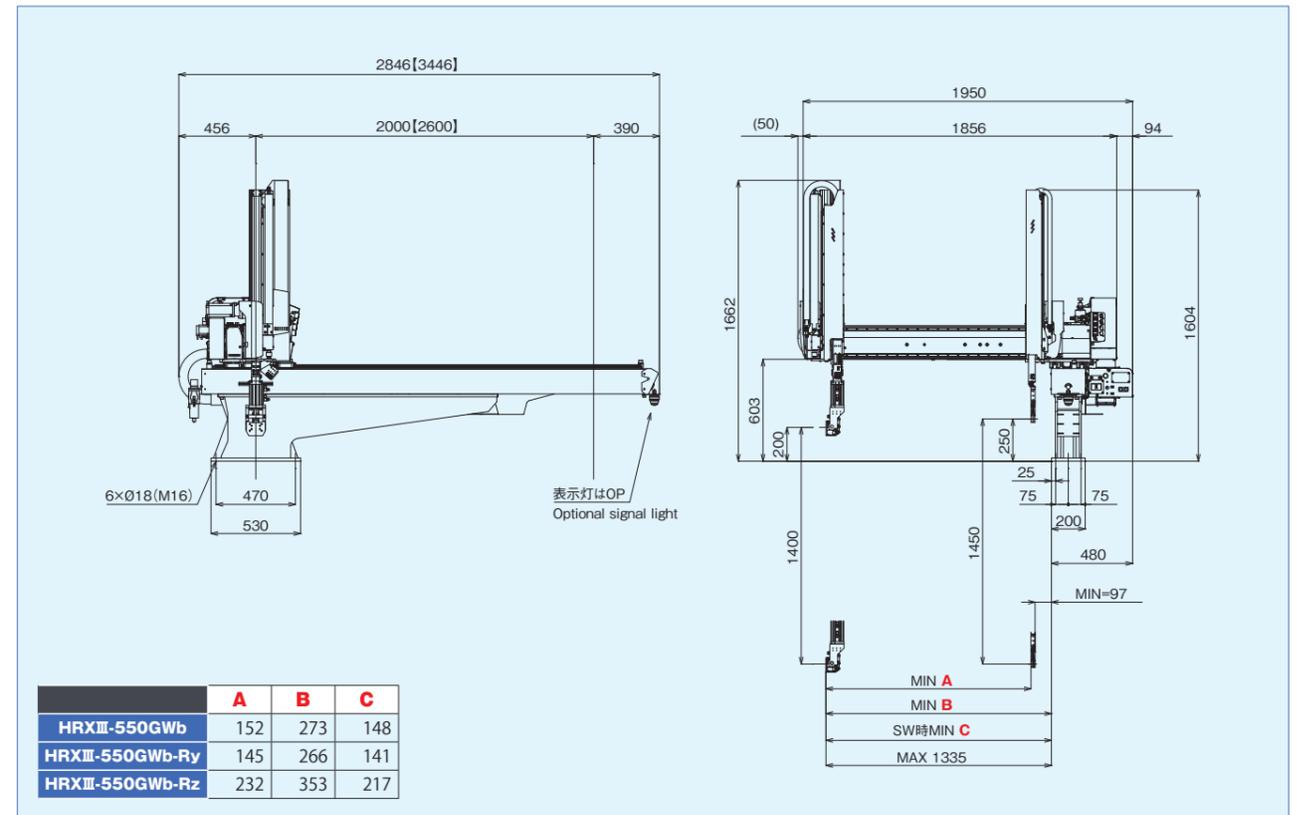
MODEL HRXIII-550SWb・GWb

-  対象成形機 IMM SIZE
400~600ton
-  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
-  姿勢2軸サーボ対応可能 (R-37ページ参照)
2-AXES SERVO WRIST UNIT (See the page R-37.)
-  コントローラ CONTROLLER
HRS-1400b
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY
1000型 1000 MEMORIES
-  多言語ダイレクト切替
Multilingual direct switching
-  **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

- 従来サイズでワンクラス上の成形機やチャック板に対応。
- ハーモ製周辺機器を一括制御が可能なHAL-NET機能。
- 起動・停止・異常等、ロボットの状態を表示灯の7色LEDで表示します。周辺機器の異常も表示可能。(トータルリンク、HAL-NET接続時)(オプション)
- トータルリンク(成形機⇄取出ロボット⇄周辺機器)で一括設定/一括起動/一括モニタ(当社周辺機器との連動)
- Compatible with higher grade IMM and EOAT with conventional size
- Controlling HARMO peripheral equipment though HAL-NET.
- 7-color LED shows the status of the robot: power-on/stop/error, and the error status of the HARMO peripheral equipment (with TOTAL LINK and HAL-NET (optional)).
- TOTAL LINK Integration System (IMM ⇄ Robot ⇄ Peripheral Equipment) for centralized setup/power control/monitoring



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
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 Digital AC servo motor (3/5/7 axes)					
電源 Power Supply (V)	三相/単相AC200V-240V (50Hz/60Hz) 3-phase/ Single phase AC200V-240V(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 Required Current (A)	9.50	13.50	9.50	13.50	9.50	13.50

※1 チャック板重量含む
※2 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
※1 Including EOAT's weight
※2 The additional 46L/min [ANR] per circuit will be consumed when using a vacuum ejector.

[] 内はオプション
【 】 =Option