
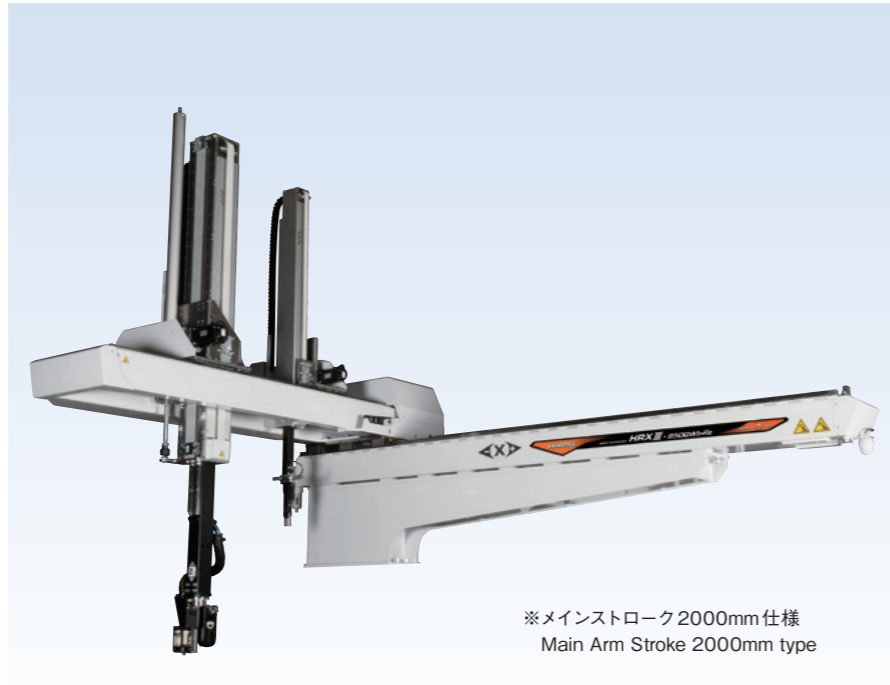


トラバースタイプサーボモータ駆動取出口ロボット
TRAVERSE TYPE SERVO-DRIVEN TAKE-OUT ROBOT

HRXIII-b SERIES

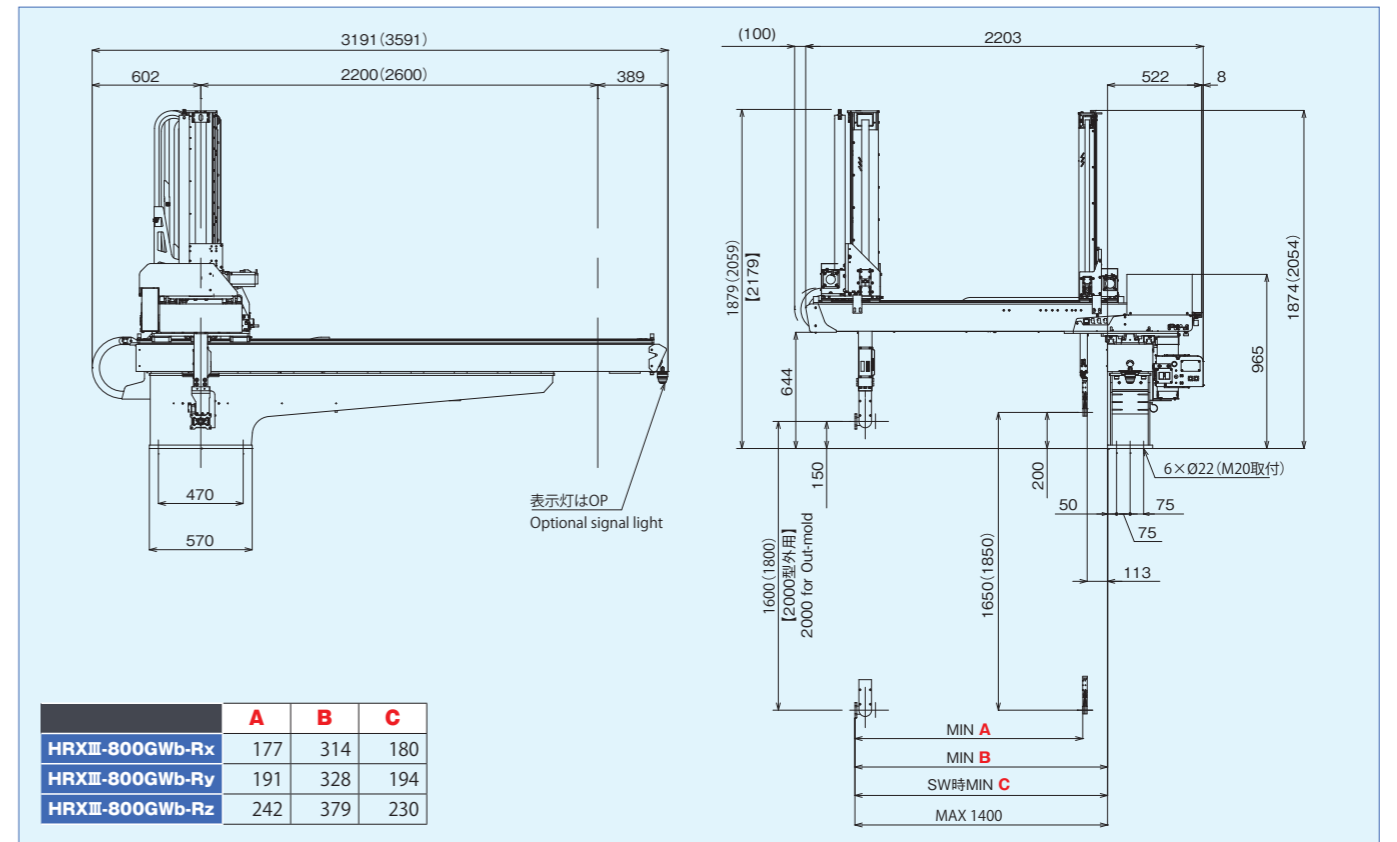
MODEL HRXIII-800Swb-Rx・GWb-Rx

-  対象成形機 IMM SIZE
550~850ton
-  サーボ軸数 SERVO AXES QTY
4/6軸 4/6AXES
-  フレーム保持
DOUBLE KICK SUPPORT
-  ダブルアーム機構
TELESCOPIC ARM
-  機電一体
BUILT-IN CONTROLLER
-  姿勢1軸サーボ標準 (R-37ページ参照)
1-AXIS SERVO WRIST UNIT AS STANDARD
(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)
- 550t~850t 対応の安定した両側保持タイプトラバース。
- 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)
- 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)).
- Stable double kick support for 550t to 850t size traverse robot
- 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-800Swb-Rx	HRXIII-800GWb-Rx	HRXIII-800Swb-Ry	HRXIII-800GWb-Ry	HRXIII-800Swb-Rz	HRXIII-800GWb-Rz
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)	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 Digital AC servo motor (4/6/7 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)	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 Required Current (A)	9.50	13.50	9.50	13.50	9.50	13.50

※1 型外製品解放時限定
※2 チャック板重量含む
※3 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 Limited to when Out-Mold release
※2 Including EOAT's weight
※3 The additional 46ℓ/min [ANR] per circuit will be consumed when using a vacuum ejector.

【 】内はオプション
【 】=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-1000SWb-Rx・GWb-Rx

-  対象成形機 IMM SIZE
650~1300ton
-  サーボ軸数 SERVO AXES QTY
4/6軸 4/6AXES
-  フレーム保持
DOUBLE KICK SUPPORT
-  ダブルアーム機構
TELESCOPIC ARM
-  機電一体
BUILT-IN CONTROLLER
-  姿勢1軸サーボ標準 (R-37ページ参照)
1-AXIS SERVO WRIST UNIT AS STANDARD
(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

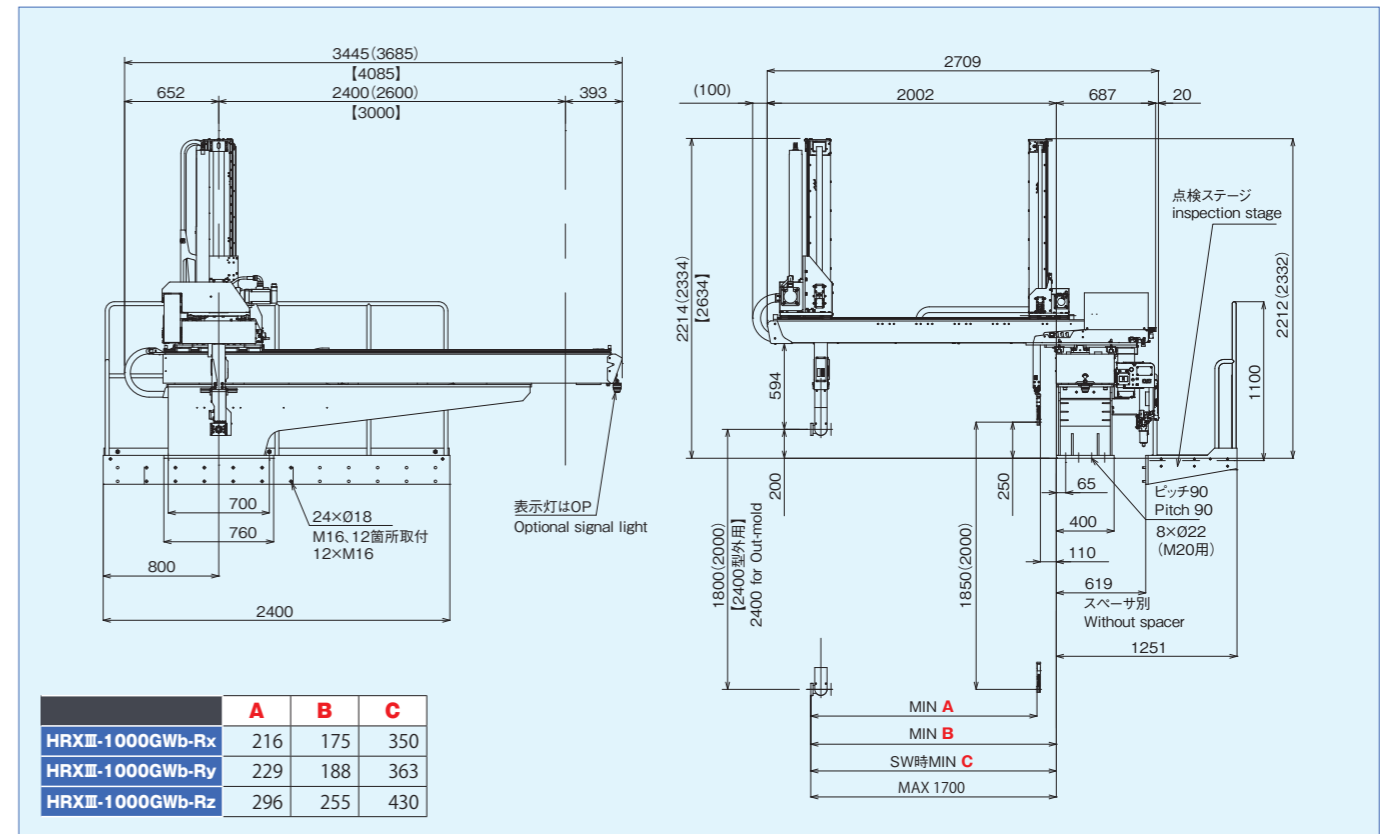


※メインストローク2400mm仕様
Main Arm Stroke 2400mm type

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)
- 650t~1300t対応の安定した両側保持タイプトラバース。
- 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)).
- Stable double kick support for 650t to 1300t size traverse robot
- 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-1000SWb-Rx	HRXIII-1000GWb-Rx	HRXIII-1000SWb-Ry	HRXIII-1000GWb-Ry	HRXIII-1000SWb-Rz	HRXIII-1000GWb-Rz
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	1800【2000】【2400※1】					
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—	1850【2050】	—	1850【2050】	—	1850【2050】
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	1525 (175~1700)	1350 (350~1700)	1512 (188~1700)	1337 (350~1700)	1445 (255~1700)	1270 (430~1700)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—	1350 (110~1460)	—	1337 (110~1447)	—	1270 (110~1380)
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	2400【2600】【3000】					
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)	1700					
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—	110	—	110	—	110
姿勢制御 Wrist Unit (°)	180					
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	95					
最大可搬製品質量 ※2 Maximum Payload ※2 (kg)	30					
本体質量(点検ステージ別) Body Weight (for each inspection stage) (kg)	1080	1130	1080	1140	1080	1140
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	3445 × 2709 × 2214					
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5					
エア消費量 ※3 Air Consumption ※3 (ℓ/cyc[ANR])	53.3					
制御方式 Control Method	デジタルACサーボモータ Digital AC servo motor (4/6/7 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)	2950	4100	3150	4300	3150	4300
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	4800	6800	4800	6800	4800	6800
最大所要電流 Maximum Required Current (A)	13.75	19.50	13.75	19.50	13.75	19.50

※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連追加ごとに46ℓ/min[ANR]が別に消費
※1 Limited to when Out-Mold release
※2 Including EOAT's weight
※3 The additional 46L/min [ANR] per circuit will be consumed when using a vacuum ejector.

【 】内はオプション
【 】=Option