

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-i SERIES

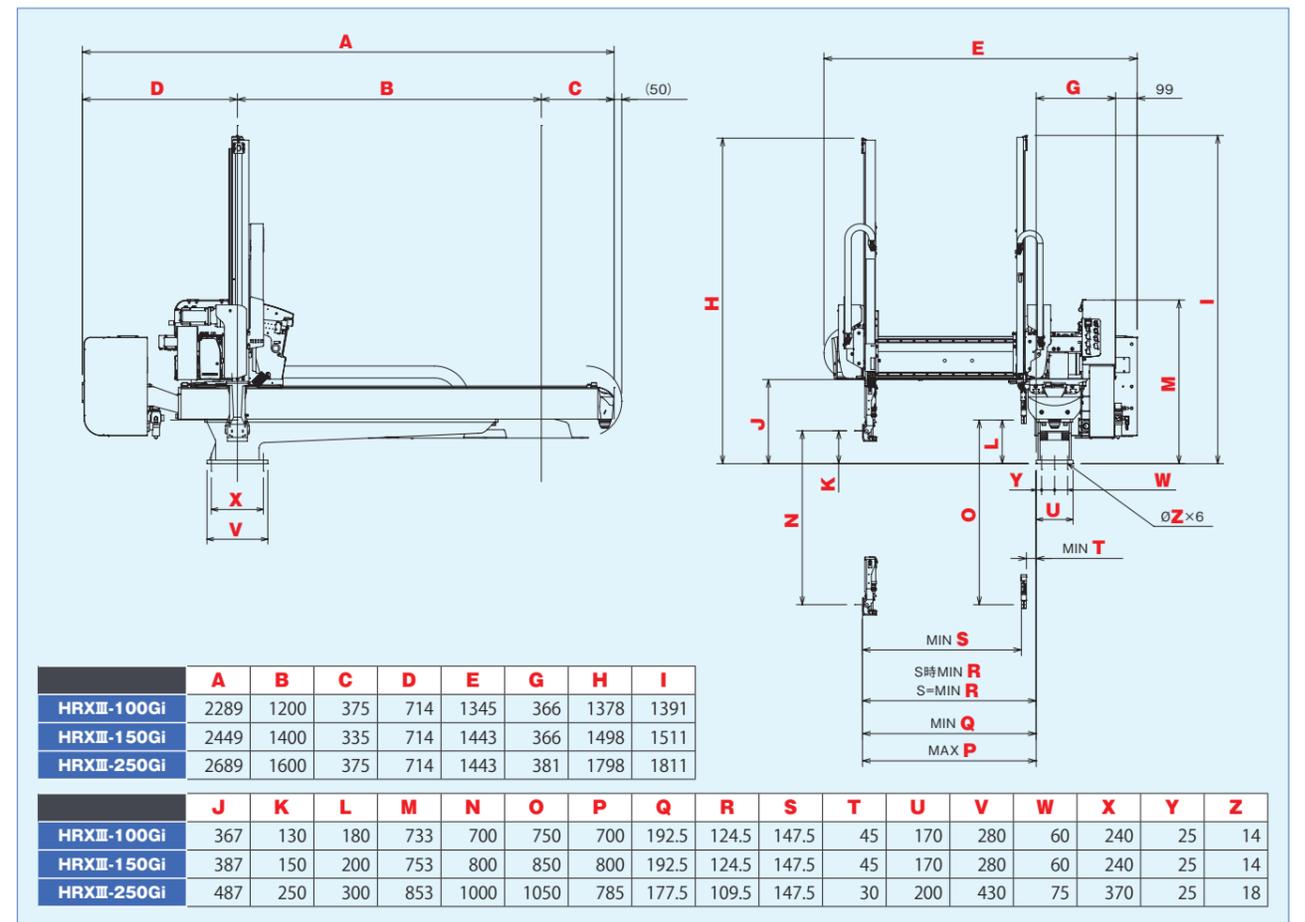
## MODEL HRXIII-100/150/250Si·Gi

-  対象成形機 IMM SIZE  
**75~350ton**
-  サーボ軸数 SERVO AXES QTY  
**3/5軸 3/5AXES**
-  片側保持  
SINGLE KICK SUPPORT
-  シングルアーム機構  
SINGLE ARM
-  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-1500i**
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY  
**1000型 1000 MEMORIES**
-  言語切替 6カ国語以上  
LANGUAGE MORE THAN 6
-  **HAL-NET**  
HAL-NET
-  **スマートプログラム**  
SMART PROGRAMMING
-  **スクリーンカスタマイズ**  
SCREEN CUSTOMIZATION
-  待機位置設定 HOME POSITIONS  
**5通り 5 POINTS**
-  **生産管理機能**  
PRODUCTION MANAGEMENT



### 特長 Features

- 最良設計による、取出タイム(最大20%)の短縮。上下アームの重心バランス/駆動スペックの見直しを実施。前後フレームのねじれを抑制し速度UPを実現。
- 可搬質量がアップ。150タイプは5kg→7kg対応(同クラス業界最大)。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。
- 各種センサ等によるモニタリングで、エラー情報の送信。(当社周辺機器との連動)
- 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。(HAL-NET接続時)
- 上下アームの重心バランス/駆動スペックの見直しを実施。前後ストロークのねじれを抑制し速度UPを実現。
- Ideally designed structure for take-out time reduction (up to 20%)  
The balance and driving specification of the arm have been re-evaluated to suppress its twisting and increased its moving speed.
- Improved maximum payload performance. Model 150 : 5kg to 7kg (largest payload in class). A complex EOAT for insert/multiple placement is adaptable.
- Monitoring the sensors and sending the error information (integration with HARMO peripheral equipment)
- 7-color LED shows the status of the robot: power-on/stop/error, and the error status of the HARMO peripheral equipment (with HAL-NET).
- The balance and driving specification of the arm have been re-evaluated to suppress its twisting and increased its moving speed.



MODEL	HRXIII-100Si	HRXIII-100Gi	HRXIII-150Si	HRXIII-150Gi	HRXIII-250Si	HRXIII-250Gi
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	700【800】【900】		800【900】【1000】		1000【1100】	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	-		750【850】【950】	850【950】【1050】	-	
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	575.5 (124.5~700)	507.5 (192.5~700)	675.5 (124.5~800)	607.5 (192.5~800)	675.5 (109.5~785)	607.5 (177.5~785)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	-		507.5 (45~552.5)	607.5 (45~652.5)	-	
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1200【1400】【1600】		1400【1600】【1800】【2000】		1600【1800】【2000】	
メイン待機位置 Main Arm Home Position (mm)	130	130	150	150	250	250
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach (mm)	700		800		785	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	-		45	45	-	
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)	7 (アタッチメント含む) 7 (including EOAT)					
本体質量 Weight (kg)	241	258	255	275	290	313
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	2289 × 1345 × 1378	2289 × 1345 × 1391	2449 × 1443 × 1498	2449 × 1443 × 1511	2689 × 1443 × 1798	2689 × 1443 × 1811
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	1.15	1.17
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 AC200V-220V (50Hz/60Hz) 3-phase AC200V-220v(50Hz/60Hz)					
最大消費電力 Maximum Power Consumption (W)	1700	2300	1700	2300	1700	2300
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	2600	2800	2600	2800	2600	2800
最大所要電流 Maximum Required Current (A)	7.5	8.0	7.5	8.0	7.5	8.0

※ 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