

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

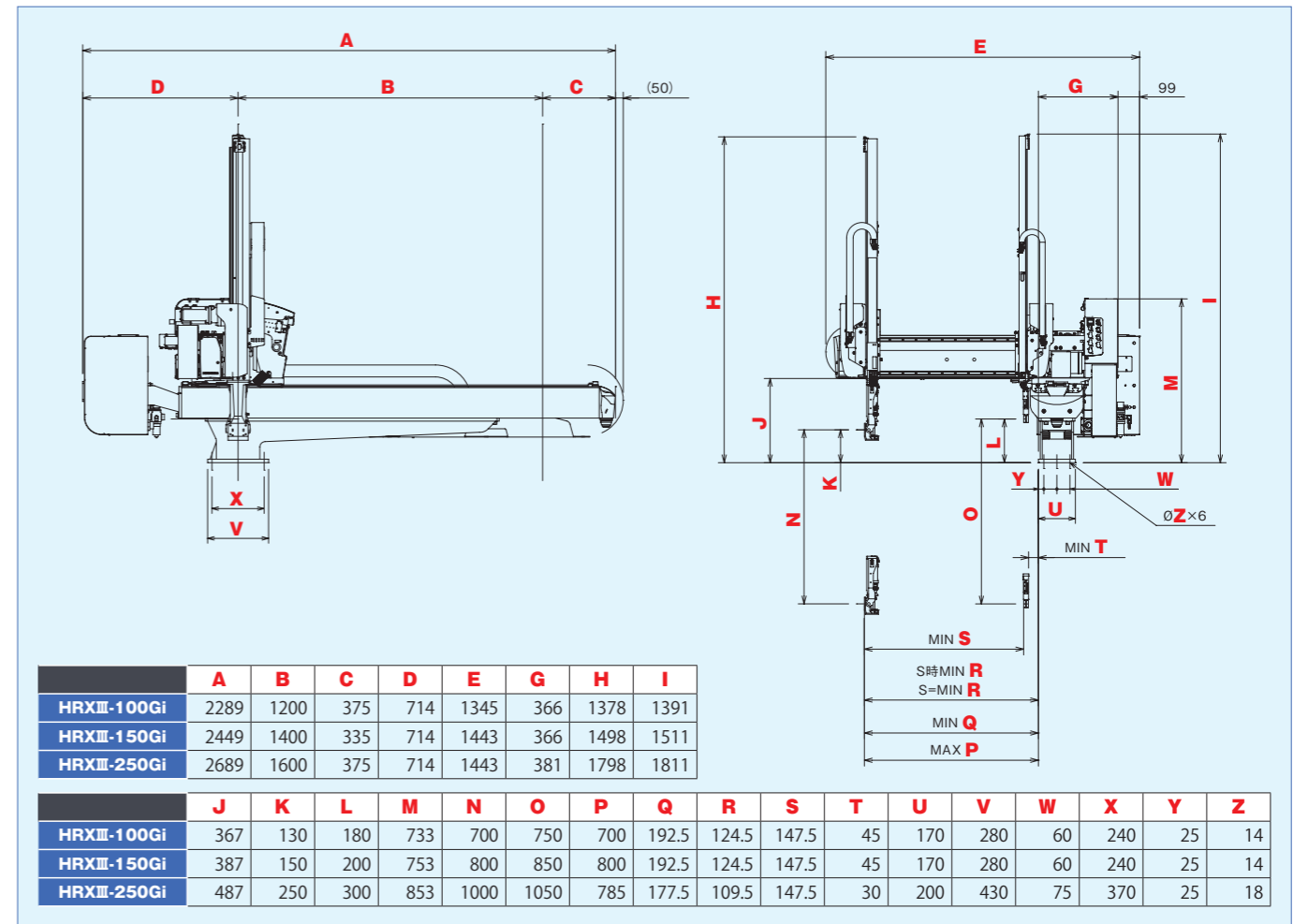
MODEL HRXIII-100/150/250Si·Gi

-  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