

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-i SERIES

MODEL HRXIII-100/150/250SWi·GWi (-W)

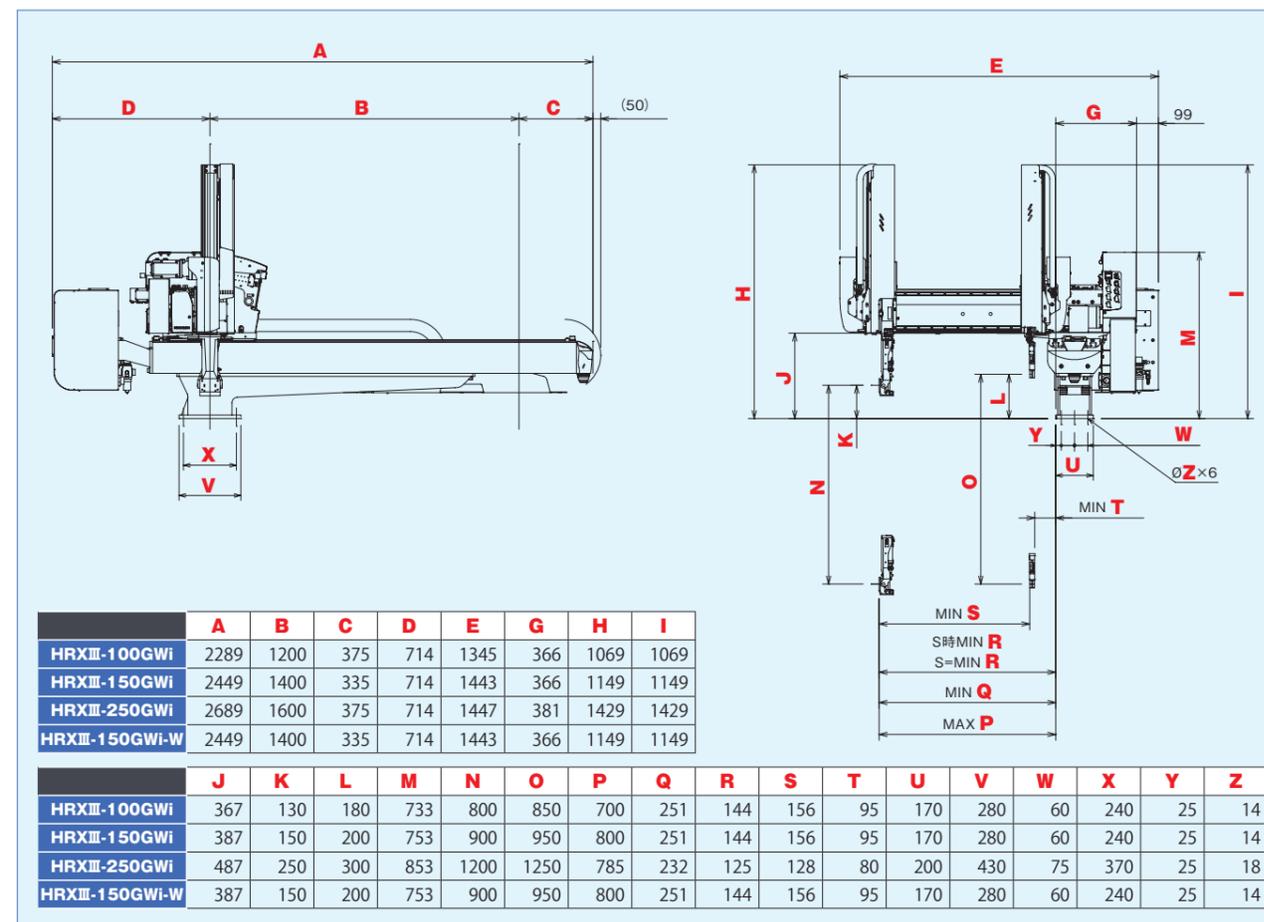
-  対象成形機 IMM SIZE
75~350ton
-  サーボ軸数 SERVO AXES QTY
3/5軸 3/5AXES
-  片側保持
SINGLE KICK SUPPORT
-  ダブルアーム機構
TELESCOPIC ARM
-  姿勢2軸サーボ対応可能 (R-37ページ参照)
2-AXES SERVO WRIST UNIT (See the page R-37.)
-  コントローラ CONTROLLER
HRS-1500i
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY
1000型 1000 MEMORIES
-  言語切替 6カ国語以上
LANGUAGE MORE 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



※写真は、Rz2軸姿勢タイプ、集中給脂OP付き
※ The robot in this picture includes Rz type and Lubrication system (option)

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/駆動スベックの見直しを実施。引抜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)
- ロングストローク対応。150タイプ上下1000stまで対応します。
- 高可搬仕様機種(150tタイプ)上下可搬質量12kg対応を追加で、インサート等の重量チャック板でも振れを抑えました。
- 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). Model 350 10kg to 12kg. 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).
- Model 150 is compatible with long vertical strokes of up to 1000 mm.
- Model 150 with higher payload of 12kg can adapt heavier and more complex EOATs for insert molding with very little vibration



MODEL	HRXIII-100SWi	HRXIII-100GWi	HRXIII-150SWi	HRXIII-150GWi	HRXIII-250SWi	HRXIII-250GWi	HRXIII-150SWi-W	HRXIII-150GWi-W
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	800[900]		900[1000]		1200		900[1000]	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—		850[950]		—		950[1050][1150]	
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	556(144~700)		449(251~700)		656(144~800)		549(251~800)	
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—		499(95~544)		—		549(95~644)	
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1200[1400][1600]		1400[1600][1800][2000]		1600[1800][2000]		1400[1600][1800][2000]	
メイン待機位置 Main Arm Home Position (mm)	130		150		250		130	
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach (mm)	700		800		785		791	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—		95		—		95	
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90							
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	22.7						35.2	
最大可搬製品質量 Maximum Payload (kg)	7(アタッチメント含む) 7 (including EOAT)						12(アタッチメント含む) 12 (including EOAT)	
本体質量 Weight (kg)	244	268	260	285	298	324	264	288
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	2289×1345×1069		2449×1443×1149		2689×1447×1429		2449×1443×1149	
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	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 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	1700	2300
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	2600	2800	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	7.5	8.0

※ 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