

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

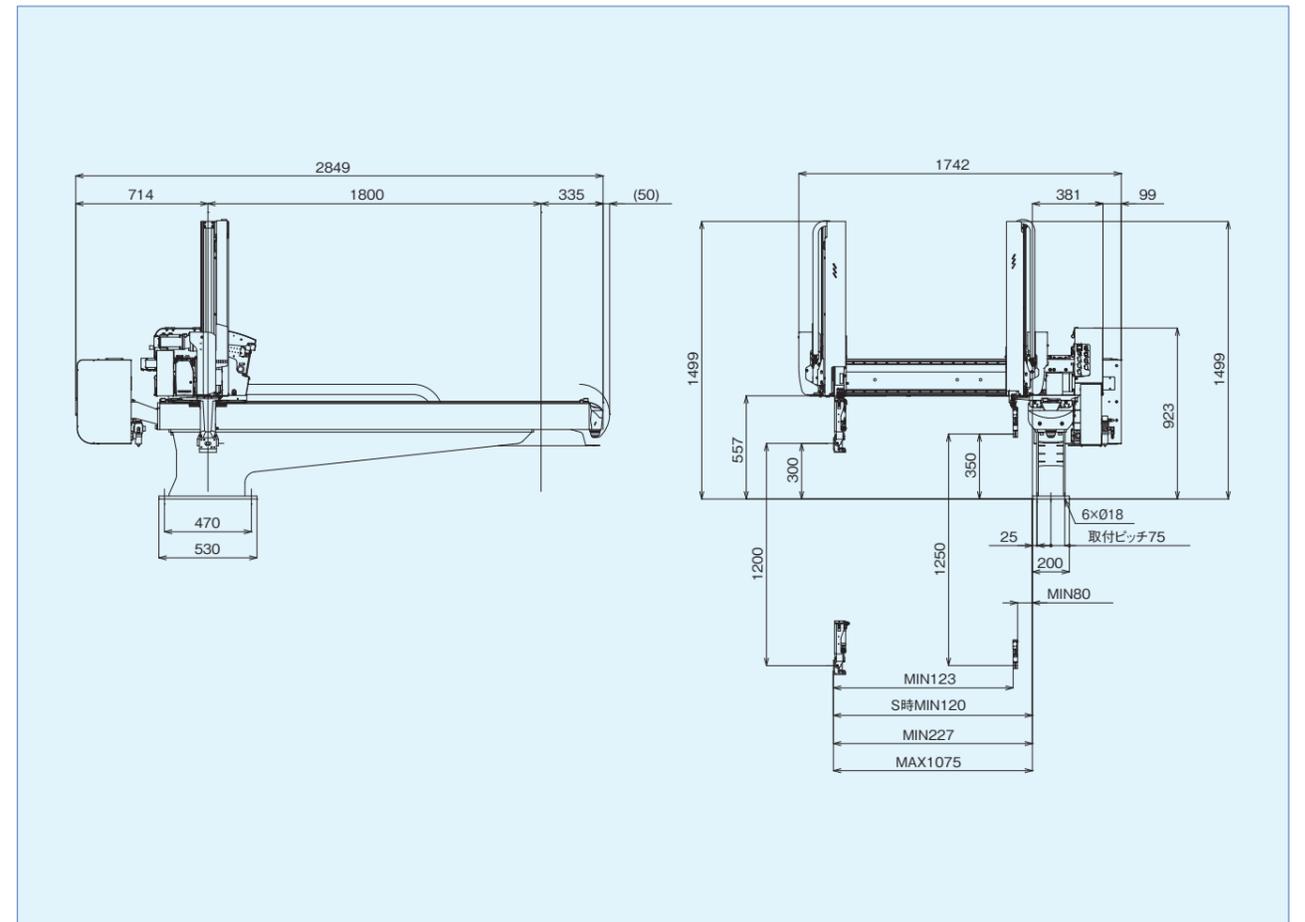
## MODEL HRXIII-350SWi・GWi

-  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
-  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/駆動スベ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。
  - 可搬質量がアップ。350タイプは12kg。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)
- 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 350 : 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	HRXIII-350SWi	HRXIII-350GWi
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)	340	366
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	2849×1742×1499	
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AC200V-220V(50Hz/60Hz) 3-phase AC200V-220v(50Hz/60Hz)	
最大消費電力 Maximum Power Consumption (W)	1700	2300
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	2900	3100
最大所要電流 Maximum Required Current (A)	8.25	9.0

※ 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