

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

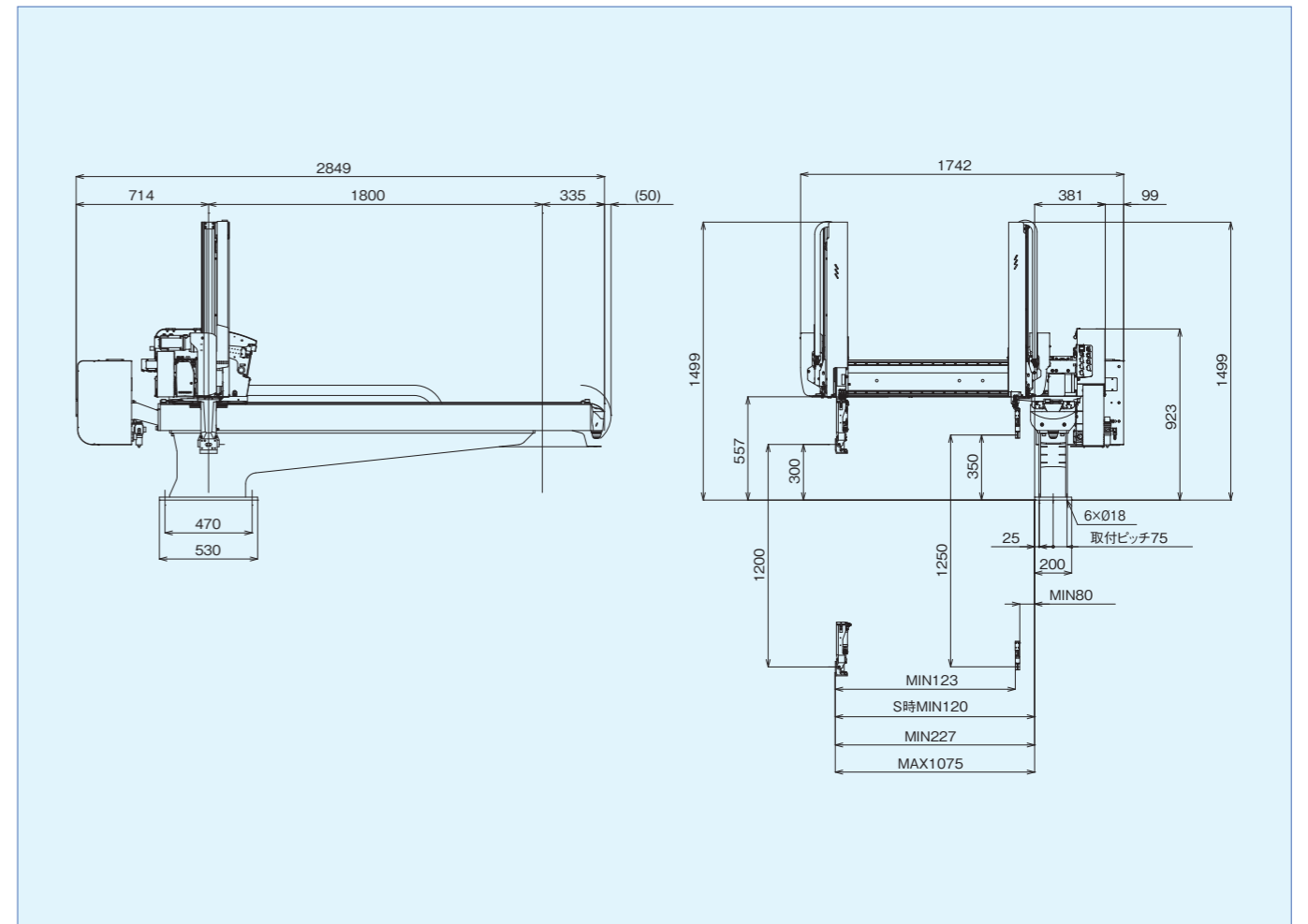
MODEL HRXIII-350SWi・GWi

-  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

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

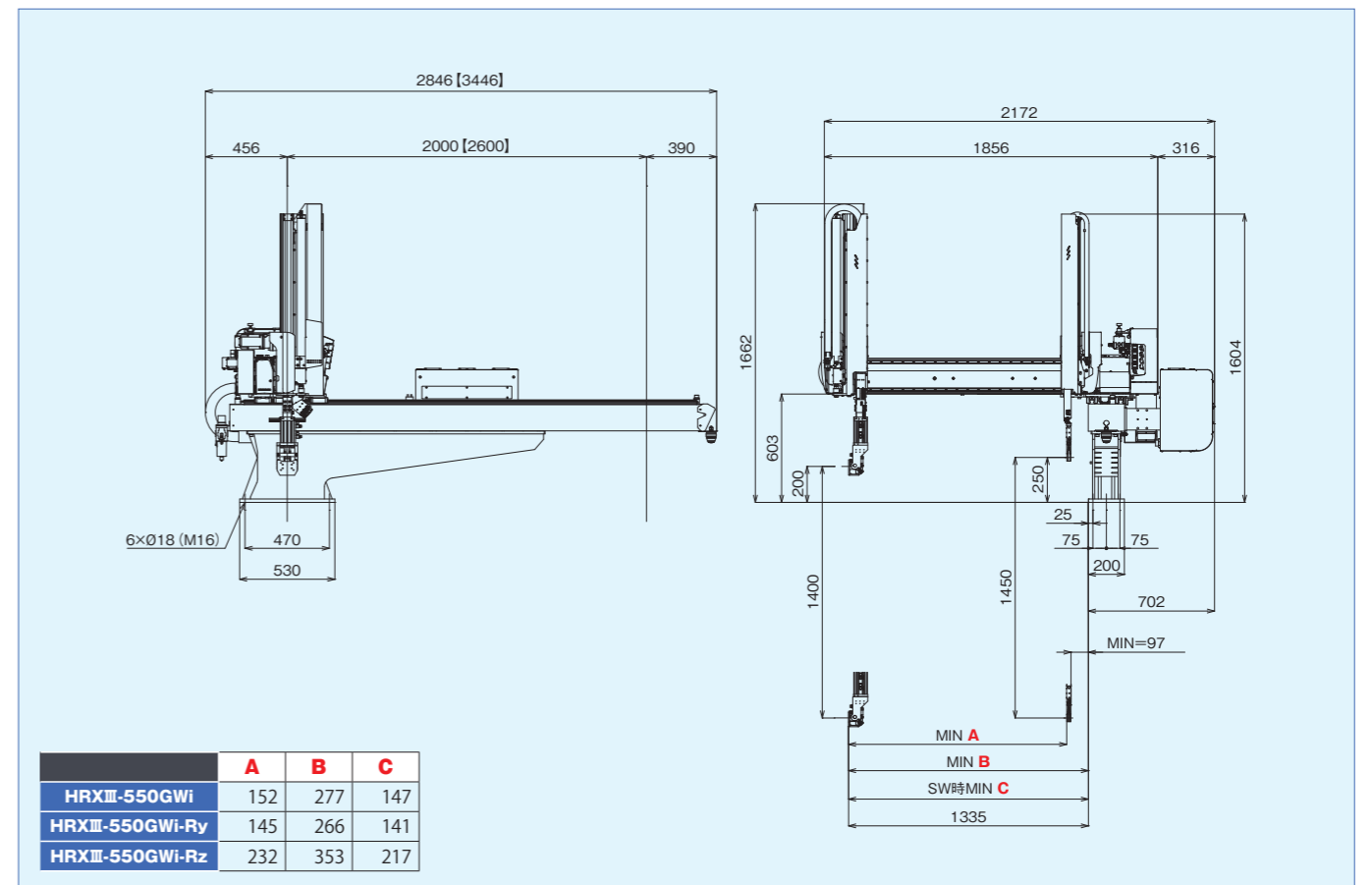
MODEL HRXIII-550SWi・GWi

-  対象成形機 IMM SIZE
400~600ton
-  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。
- 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)
- 可搬質量15kg対応で、インサート等の重量チャック板でも振れを抑えました。
- The balance and driving specification of the arm have been re-evaluated to suppress its twisting and increased its moving speed.
- 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 model with payload of 15kg can adapt heavier and more complex EOATs for insert molding with very little vibration.



MODEL	標準仕様(ダブル) Standard Specifications (Telescopic Arm)					
	HRXIII-550SWi	HRXIII-550GWi	HRXIII-550SWi-Ry	HRXIII-550GWi-Ry	HRXIII-550SWi-Rz	HRXIII-550GWi-Rz
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	1400					
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—	1450	—	1450	—	1450
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	1188 (147~1335)	1058 (277~1335)	1194 (141~1335)	1069 (266~1335)	1118 (217~1335)	982 (353~1335)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—	1058 (97~1155)	—	1058 (97~1166)	—	982 (97~1079)
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	2000【2600】					
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)	1335					
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—	97	—	97	—	97
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90			180		
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	40			46.6		
最大可搬製品質量 ※2 Maximum Payload ※2 (kg)	15					
本体質量 Weight (kg)	469	495	469	495	469	495
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	2846 × 2172 × 1662					
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5					
エア消費量 ※3 Air Consumption ※3 (ℓ/cyc[ANR])	13.2			10.5		
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 (50Hz/60Hz) 3-phase AC200V (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)	3500	4200	3500	4200	3500	4200
最大所要電流 Maximum Required Current (A)	10.0	12.0	10.0	12.0	10.0	12.0

※1 チャック板重量含む
※2 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 Including EOAT's weight
※2 The additional 46ℓ/min [ANR] per circuit will be consumed when using a vacuum ejector.

【 】内はオプション
【 】=Option