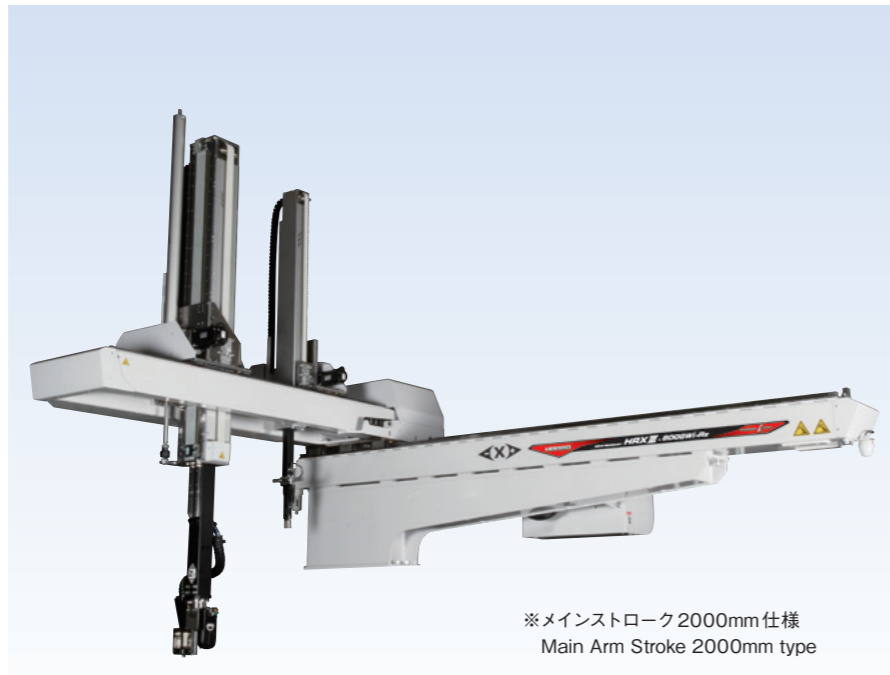


トラバースタイプサーボモータ駆動取出ロボット
TRAVERSE TYPE SERVO-DRIVEN TAKE-OUT ROBOT

HRXIII-i SERIES

MODEL HRXIII-800SWi-Rx・GWi-Rx

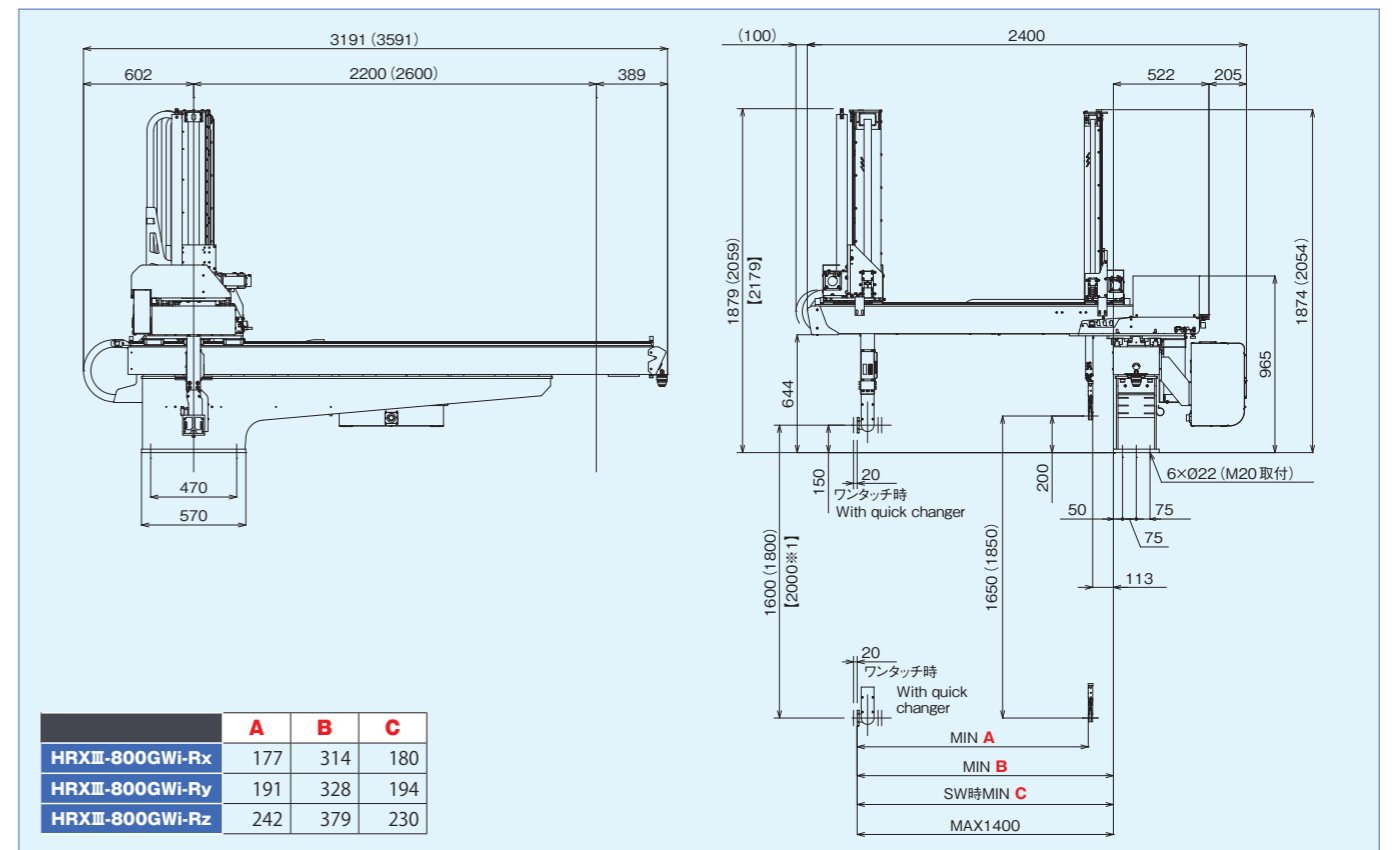
-  対象成形機 IMM SIZE
550~850ton
-  サーボ軸数 SERVO AXES QTY
4/6軸 4/6AXES
-  フレーム保持
DOUBLE KICK SUPPORT
-  ダブルアーム機構
TELESCOPIC ARM
-  姿勢1軸サーボ標準 (R-37ページ参照)
1-AXIS SERVO WRIST UNIT AS STANDARD
(See the page R-37.)
-  コントローラ CONTROLLER
HRS-1500i
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY
1000型 1000 MEMORIES
-  言語切替 6カ国語以上
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



※メインストローク2000mm仕様
Main Arm Stroke 2000mm type

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)
 - ロングストローク対応。型内1800stまで、型外2000stまで対応します。
 - 可搬質量20kg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).
 - Longer Vertical Strokes. Inside mold: up to 1800mm, Outside mold: up to 2000mm
 - The model with payload of 20kg 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-800SWi-Rx	HRXIII-800GWi-Rx	HRXIII-800SWi-Ry	HRXIII-800GWi-Ry	HRXIII-800SWi-Rz	HRXIII-800GWi-Rz
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	1600【1800】【2000※1】					
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—	1650【1850】	—	1650【1850】	—	1650【1850】
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	1220 (180~1400)	1086 (314~1400)	1206 (194~1400)	1072 (328~1400)	1170 (230~1400)	1021 (379~1400)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—	1086 (113~1199)	—	1072 (113~1085)	—	1021 (113~1134)
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	2200【2600】					
メイン待機位置 Main Arm Home Position (mm)	150					
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach (mm)	1400					
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—	113	—	113	—	113
姿勢制御 Wrist Unit (°)	180					
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	51					
最大可搬製品質量 ※2 Maximum Payload ※2 (kg)	20					
本体質量 Weight (kg)	630	670	630	670	630	670
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	3191 × 2400 × 1879					
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5					
エア消費量 ※3 Air Consumption ※3 (ℓ/cyc[ANR])	37.6					
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)	1900	2700	1900	2700	1900	2700
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 型外製品解放時限定
※2 チャック板重量含む
※3 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 Limited to when Out-Mold release
※2 Including EOAT's weight
※3 The additional 46L/min [ANR] per circuit will be consumed when using a vacuum ejector.

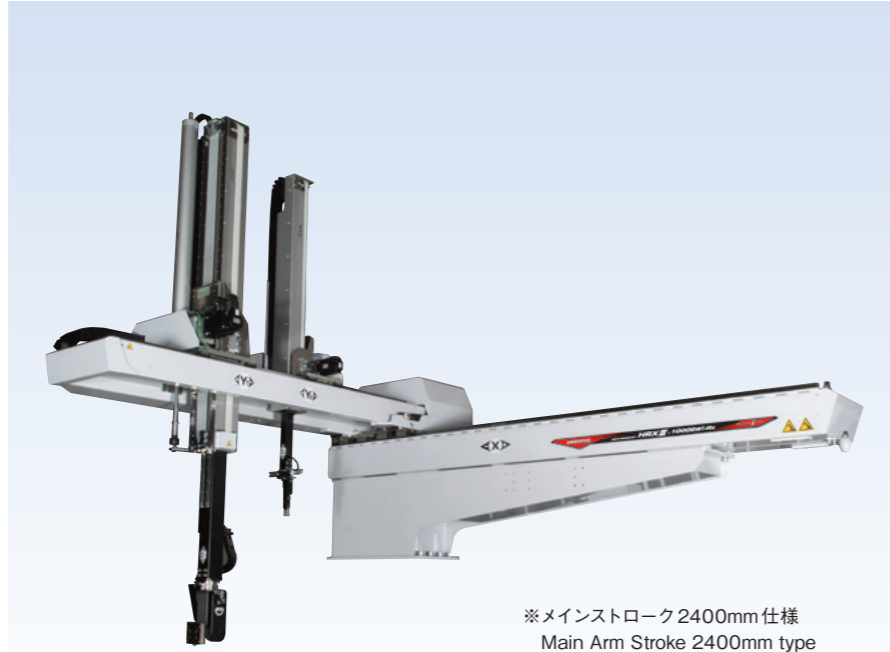
【 】内はオプション
【 】=Option

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-1000SWi-Rx・GWi-Rx

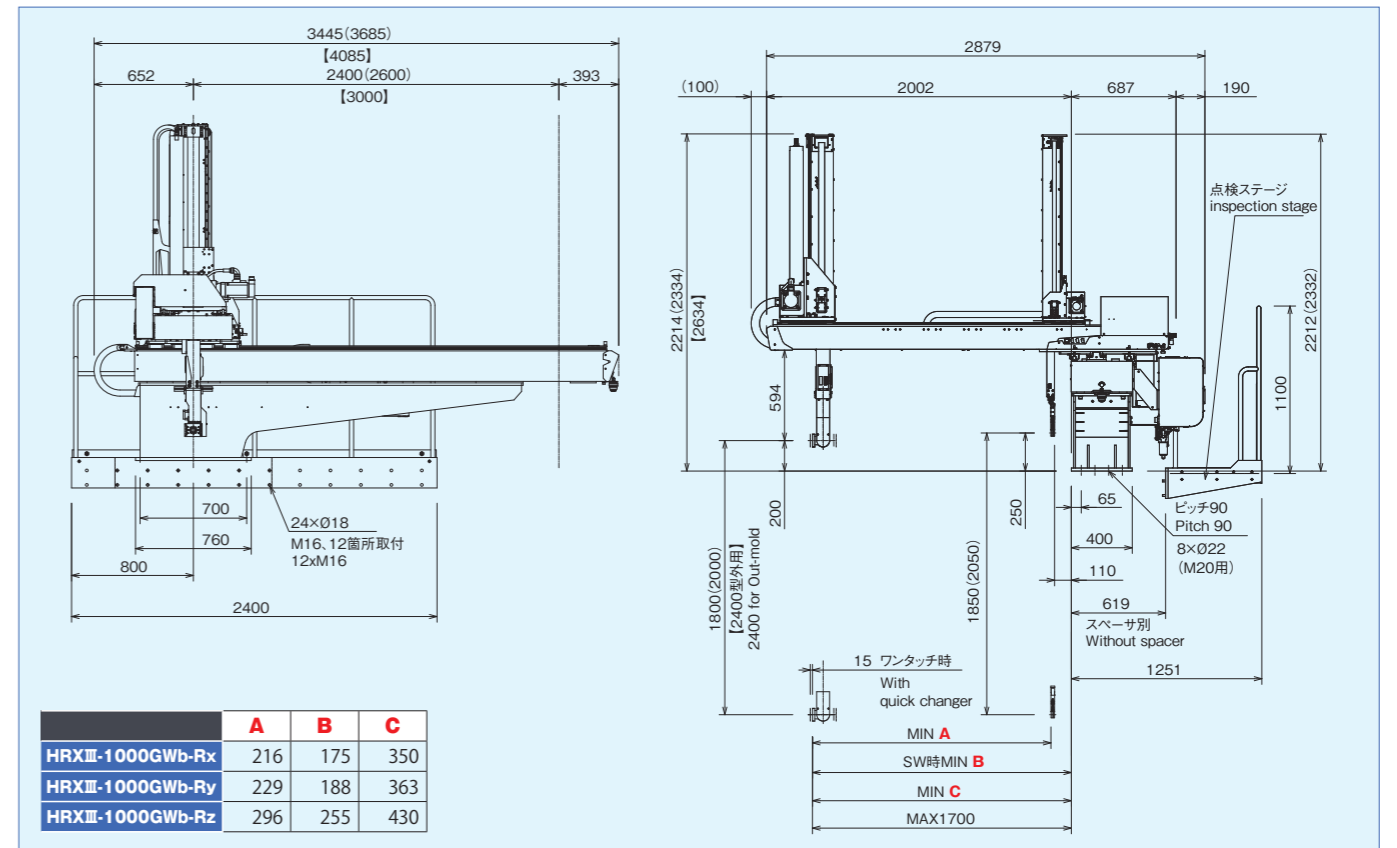
-  対象成形機 IMM SIZE
650~1300ton
-  サーボ軸数 SERVO AXES QTY
4/6軸 4/6AXES
-  フレーム保持
DOUBLE KICK SUPPORT
-  ダブルアーム機構
TELESCOPIC ARM
-  姿勢1軸サーボ標準 (R-37ページ参照)
1-AXIS SERVO WRIST UNIT AS STANDARD
(See the page R-37.)
-  コントローラ CONTROLLER
HRS-1500i
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY
1000型 1000 MEMORIES
-  言語切替 6カ国語以上
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



※メインストローク2400mm仕様
Main Arm Stroke 2400mm type

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)
 - ロングストローク対応。型内2000stまで、型外2400stまで対応します。
 - 可搬質量30kg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).
 - Longer Vertical Strokes. Inside mold: up to 2000mm, Outside mold: up to 2400mm
 - The model with payload of 30kg 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-1000SWi-Rx	HRXIII-1000GWi-Rx	HRXIII-1000SWi-Ry	HRXIII-1000GWi-Ry	HRXIII-1000SWi-Rz	HRXIII-1000GWi-Rz
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	1800【2000】【2400※1】					
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—	1850【2050】	—	1850【2050】	—	1850【2050】
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	1525 (175~1700)	1350 (350~1700)	1512 (188~1700)	1337 (350~1700)	1445 (255~1700)	1270 (430~1700)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—	1350 (110~1460)	—	1337 (110~1447)	—	1270 (110~1380)
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	2400【2600】【3000】					
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)	1700					
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—	110	—	110	—	110
姿勢制御 Wrist Unit (°)	180					
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	95					
最大可搬製品質量 ※2 Maximum Payload ※2 (kg)	30					
本体質量(点検ステージ別) Body Weight (for each inspection stage) (kg)	1090	1150	1100	1150	1100	1150
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	3445 × 2879 × 2144					
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5					
エア消費量 ※3 Air Consumption ※3 (ℓ/cyc[ANR])	53.3					
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)	2750	3900	2750	3900	2750	3900
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	3800	4400	3800	4400	3800	4400
最大所要電流 Maximum Required Current (A)	11.0	12.5	11.0	12.5	11.0	12.5

※1 型外製品解放時限定
※2 チャック板重量含む
※3 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
【 】=Option

※1 Limited to when Out-Mold release
※2 Including EOAT's weight
※3 The additional 46L/min [ANR] per circuit will be consumed when using a vacuum ejector.