

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-a SERIES

## MODEL HRXIII-50/80Sa·Ga

-  対象成形機 IMM SIZE  
**30~120ton**
-  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
-  機電一体  
BUILT-IN CONTROLLER
-  コントローラ CONTROLLER  
**HRS-1400a**
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY  
**1000型 1000 MEMORIES**
-  言語切替 3カ国語  
3 LANGUAGES
-  HAL-NET  
HAL-NET
-  オフラインプログラム  
OFF LINE PROGRAMMING
-  待機位置設定 HOME POSITIONS  
**5通り 5 POINTS**
-  生産管理機能  
PRODUCTION MANAGEMENT



### 特長 Features

- 姿勢制御にエアクッション採用で、70%の衝撃低減! 姿勢制御時のショックを低減する事により、サイクルアップが可能です。
- リニアガイドにリテーナ付を採用する事により、静音設計、給脂間隔の長期化を実現しました。
- 3D構造解析により、アルミフレーム断面構造を最適化。最大で20%の本体軽量化を実現させました。
- HAL-NET (オプション) により温度設定の時間短縮、ヒューマンエラー防止が可能です。
- The standardly equipped air cushioning reduces 70% of impact! Reducing stress against the wrist unit shortens the required cycle time.
- The retainers on the linear guides reduces the noise and provides longer periodical lubrication intervals.
- The aluminum frame is redesigned based on its 3D structure analysis data.
- Reducing the time required to set the temperature and preventing a human-error by HAL-NET

※メインサブ最小寄付値はツメを最小方向に取付けた値です。  
 ※各部の値は予告なく変更する事があります。  
 ※ Main and sub arm's reach is when the gripper is at minimum settled closest to main arm  
 ※ Each measurement is subject to change without notice.

	A	B	C	D	E	G	H	I
HRXIII-50Ga	1696	1000	290	406	1300	274.5	1253	1301
HRXIII-80Ga	1936	1200	330	406	1300	274.5	1403	1461

  

	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
HRXIII-50Ga	391	150	200	757	600	650	600	133.5	90.5	85.5	24	125	280	80	240	22.5	14
HRXIII-80Ga	391	150	200	757	750	800	600	133.5	90.5	85.5	24	125	280	80	240	22.5	14

MODEL	HRXIII-50Sa	HRXIII-50Ga	HRXIII-80Sa	HRXIII-80Ga
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	600【750】		750	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	-		650【800】	800
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	510 (90~600)	466.5 (133.5~600)	510 (90~600)	466.5 (133.5~600)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	-		466.5 (24~490.5)	466.5 (24~490.5)
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1000【1200】【1600】		1200【1600】	
メイン待機位置 Main Arm Home Position (mm)	150		150	
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach (mm)	600		600	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	-		24	24
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90		90	
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	8			
最大可搬製品質量 Maximum Payload (kg)	3 (アタッチメント含む) 3 (including EOAT)			
本体質量 Weight (kg)	143	160	149	167
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	1696 × 1300 × 1253	1696 × 1300 × 1301	1696 × 1300 × 1403	1696 × 1300 × 1461
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5			
エア消費量 ※ Air Consumption ※ (L/cyc[ANR])	0.62	0.64	0.62	0.64
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/単相 AC200V-240V (50Hz/60Hz) 3-phase/ Single phase AC200V-240v(50Hz/60Hz)			
最大消費電力 Maximum Power Consumption (W)	1000	1600	1000	1600
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	2400	3400	2400	3400
最大所要電流 Maximum Required Current (A)	6.75	9.75	6.75	9.75

※ 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