

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-a SERIES

MODEL HRXIII-80SWa・GWa

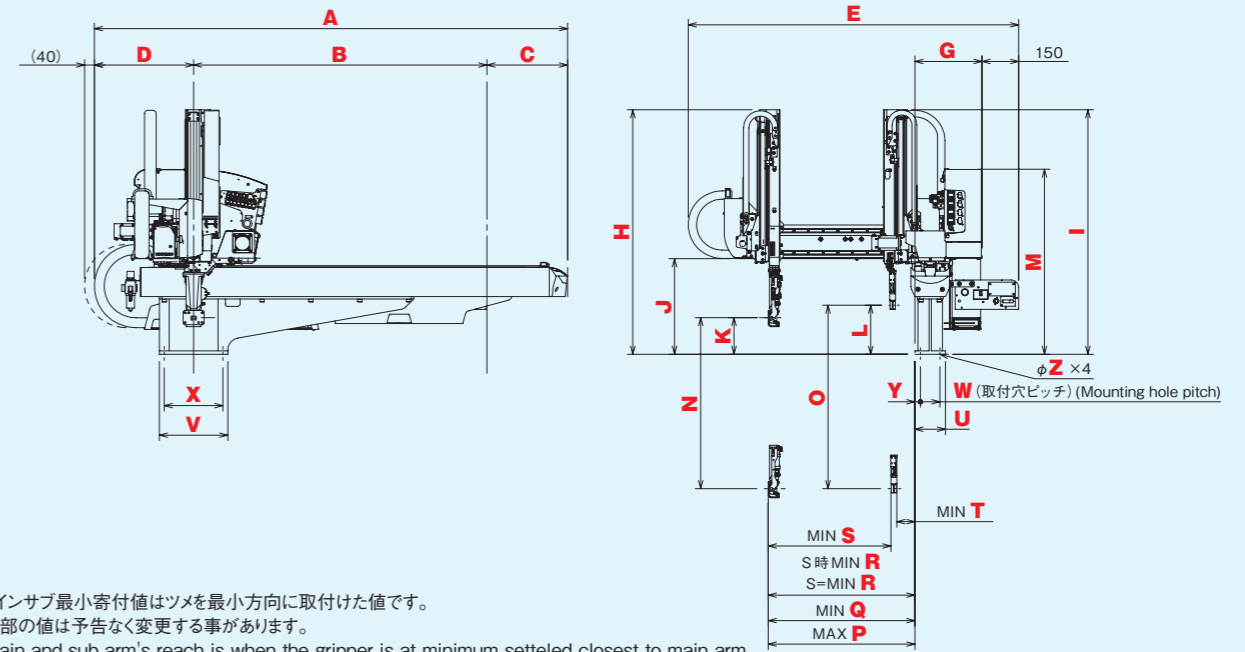
-  対象成形機 IMM SIZE
75~120ton
-  サーボ軸数 SERVO AXES QTY
3/5軸 3/5AXES
-  片側保持
SINGLE KICK SUPPORT
-  ダブルアーム機構
TELESCOPIC ARM
-  機電一体
BUILT-IN CONTROLLER
-  コントローラ CONTROLLER
HRS-1400a
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY
1000型 1000 MEMORIES
-  言語切替 3カ国語
3 LANGUAGES
-  **HAL-NET**
HAL-NET
-  オフラインプログラム
OFF LINE PROGRAMMING
-  待機位置設定 HOME POSITIONS
5通り 5 POINTS
-  生産管理機能
PRODUCTION MANAGEMENT



※写真は、逆振り仕様
※ The photo is for the non-operator side release.

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



	A	B	C	D	E	G	H	I
HRXIII-80GWa	1936	1200	330	406	1358	274.5	1001	1001

	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
HRXIII-80GWa	391	150	200	757	750	800	600	205	98	102	79	125	280	80	240	22.5	14

MODEL	HRXIII-80SWa	HRXIII-80GWa
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	750	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	800	
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	502 (98~600)	395 (205~600)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	395 (79~474)	
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1200【1600】	
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)	600	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	79	
姿勢制御 Wrist Unit (°)	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)	151	171
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	1358 × 1001 × 1936	
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
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
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	2400	3400
最大所要電流 Maximum Required Current (A)	6.75	9.75

※ 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