

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-150/250Sa·Ga

-  対象成形機 IMM SIZE
100~350ton
-  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-150Ga	2176	1400	335	441	1500	366	1498	1511
HRXIII-250Ga	2416	1600	375	441	1500	381	1798	1811

	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
HRXIII-150Ga	387	150	200	753	800	850	800	190	122	121	45	170	280	60	240	25	14
HRXIII-250Ga	487	250	300	853	1000	1050	785	175	107	121	30	200	430	75	370	25	18

MODEL	HRXIII-150Sa	HRXIII-150Ga	HRXIII-250Sa	HRXIII-250Ga
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	800[900][1000]			1000
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—	850[950][1050]	—	1050
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	678(122~800)	610(190~800)	678(107~785)	610(175~785)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—	610(45~655)	—	610(30~640)
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1400[1600][1800][2000]		1600[1800][2000]	
メイン待機位置 Main Arm Home Position (mm)	150		250	
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach (mm)	800		785	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—	45	—	30
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90			90
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	22.7			
最大可搬製品質量 Maximum Payload (kg)	5(アタッチメント含む) 5(including EOAT)			
本体質量 Weight (kg)	218	237	251	261
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	2176×1500×1498	2176×1500×1511	2416×1500×1798	2416×1500×1811
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5			
エア消費量※ Air Consumption※ (ℓ/cyc[ANR])	1.15	1.17	1.15	1.17
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)	3000	4000	3000	4000
最大所要電流 Maximum Required Current (A)	8.50	11.50	8.50	11.50

※ 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