

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

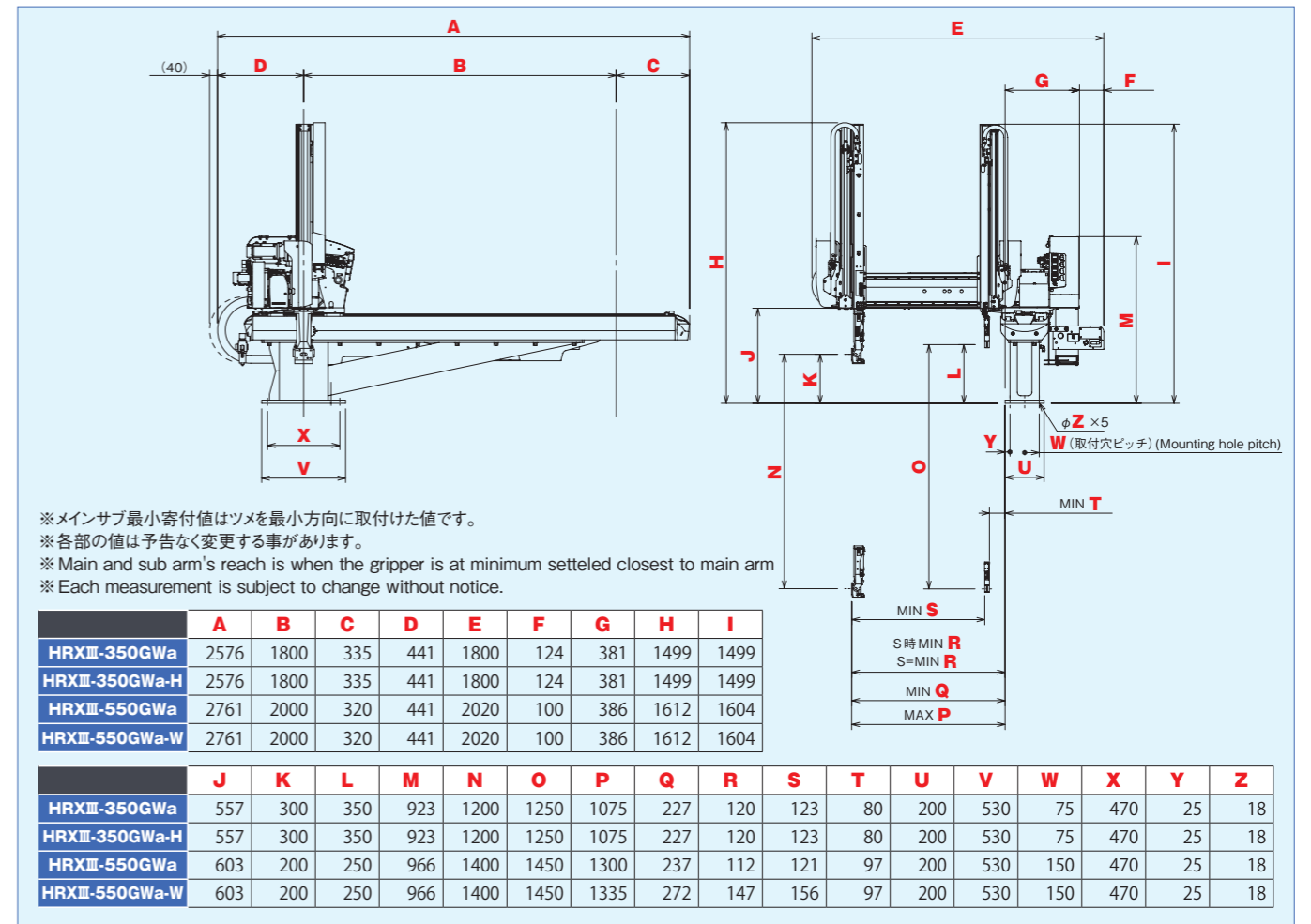
MODEL HRXIII-350/550SWa・GWa

-  対象成形機 IMM SIZE
260~600ton
-  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
-  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
-  待機位置設定 HOME POSITIONS
5通り 5 POINTS
-  **オフラインプログラム**
OFF LINE PROGRAMMING
-  **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。
- 可搬質量がアップ(350タイプ:10kg→12kg)。今まで装着できなかった重量の、インサート用チャック板、多数個取りチャック板が取付できます!
- 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.
- Improved maximum payload performance. Model 350: 10kg to 12kg. More choices of EOAT applications such as insert/multiple placement which were not able to mount before.
- 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



MODEL	HRXIII-350SWa	HRXIII-350GWa	HRXIII-550SWa	HRXIII-550GWa
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)	-		-	1450
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	955 (120~1075)		848 (227~1075)	1188 (112~1300)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	-		848 (80~928)	1058 (97~1155)
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1800【2000】		2000【2600】	
メイン待機位置 Main Arm Home Position (mm)	300		200	
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach (mm)	1075		1300	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	-		80	97
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90		90	
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	35.2		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)		12(アタッチメント含む) 12(including EOAT)	
本体質量 Weight (kg)	291	314	354	376
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	2576×1800×1499		2716×2020×1612	
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	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/単相AC200V-240V(50Hz/60Hz) 3-phase/ Single phase AC200V-240V(50Hz/60Hz)			
最大消費電力 Maximum Power Consumption (W)	1700	2300	1700	2300
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	3000	4000	3300	4700
最大所要電流 Maximum Required Current (A)	8.50	11.50	9.50	13.50

※ 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