












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-b SERIES

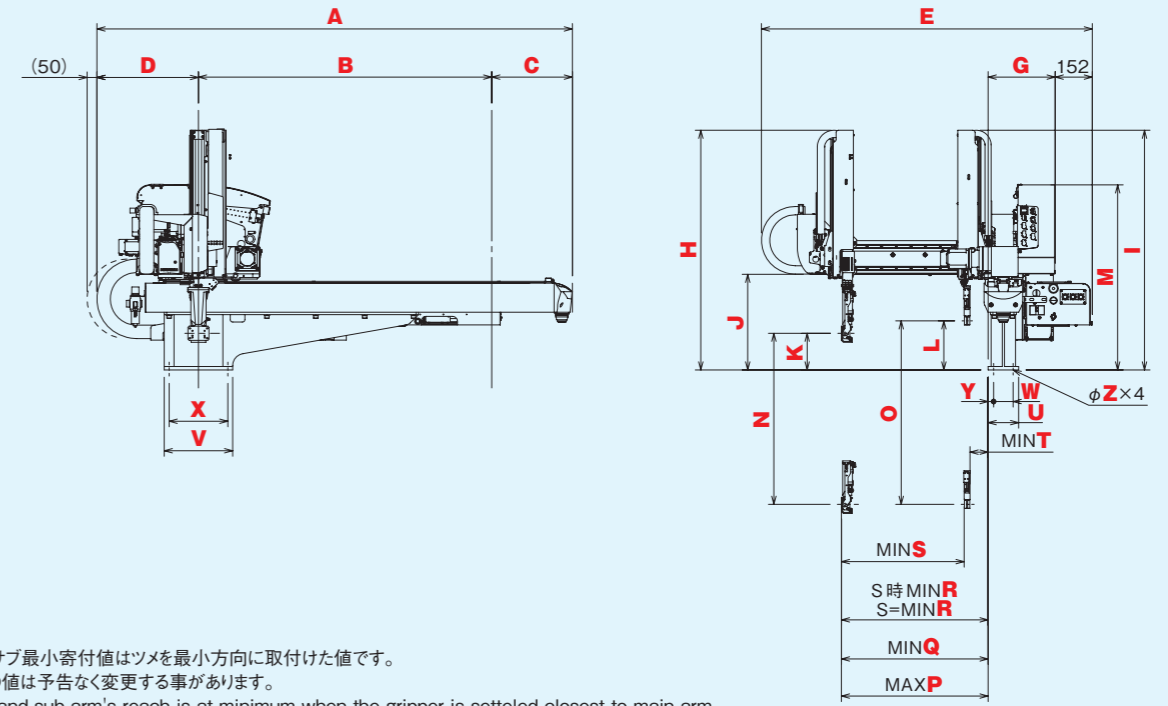
## MODEL HRXIII-80SWb・GWb

-  対象成形機 IMM SIZE  
**40~100ton**
-  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-1400b**
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY  
**1000型 1000 MEMORIES**
-  多言語ダイレクト切替  
Multilingual direct switching
-  **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

- 最良設計により、取出時間が従来比最大20%短縮。生産性が向上します。
- 従来サイズでワンクラス上の成形機やチャック板に対応。
- ハーモ製周辺機器を一括制御が可能な HAL-NET 機能。
- 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。(トータルリンク、HAL-NET接続時)(オプション)
- 最小クラスのトラバースで、小型成形機の取出しに最適。
- トータルリンク(成形機⇄取出口ロボット⇄周辺機器)で一括設定/一括起動/一括モニタ(当社周辺機器との連動)
- 20% less take-out time with the best design. To increase productivity.
- Compatible with higher grade IMM and EOAT with conventional size
- Controlling HARMO peripheral equipment though HAL-NET.
- 7-color LED shows the status of the robot: power-on/stop/error, and the error status of the HARMO peripheral equipment (with TOTAL LINK and HAL-NET (optional)).
- Smallest class traverse type robot, optimum for a small IMM
- TOTAL LINK Integration System (IMM ⇄ Robot ⇄ Peripheral Equipment) for centralized setup/power control/monitoring



※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 at minimum when the gripper is settled closest to main arm  
※ Each measurement is subject to change without notice.

	A	B	C	D	E	G	H	I
HRXIII-80Gb	1945	1200	330	415	1354	274.5	980.5	980.5

	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
HRXIII-80Gb	391	150	200	757	700	750	600	205	98	102	79	125	280	80	240	22.5	14

MODEL	HRXIII-80SWb		HRXIII-80GWb	
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	【600】700			
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	-		【650】750	
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)	158		178	
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	1945 × 1354 × 980.5			
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5			
エア消費量 ※ Air Consumption ※ (L/cyc[ANR])	0.64		0.66	
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)	1350		1950	
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