












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 MOLDED PART REMOVAL ROBOT

HRXIII-b SERIES

MODEL **HRXIII-30/80Sb·Gb**

近日発売 (2018年10月現在)
 Comming Soon (As of October 2018)

-  対象成形機 IMM SIZE
15~100ton
-  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-1400b
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY
1000型 1000 MEMORIES
-  言語切替 5カ国語
5 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

- 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 (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
- 20% less take-out time with the best design. To increase productivity.
- 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 HAL-NET).(Option)
- Smallest class traverse type robot, optimum for a small IMM

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

	A	B	C	D	E	G	H	I
HRXIII-30Gb	1705	1000	290	415	1218	257	1043	1231
HRXIII-80Gb	1945	1200	330	415	1296	274.5	1343	1411

	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
HRXIII-30Gb	391	150	200	757	400	590	540	157.5	107.5	91	44.5	90	220	60	180	15	14
HRXIII-80Gb	391	150	200	757	700	750	600	140	90	92	24	125	280	80	240	22.5	14

MODEL	HRXIII-30Sb	HRXIII-30Gb	HRXIII-80Sb	HRXIII-80Gb
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	400【500】		【600】700	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—		590【650】	【650】750
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	432.5 (107.5~540)	382.5 (157.5~540)	510 (90~600)	460 (140~600)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—		282.5 (44.5~327)	460 (24~484)
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)	540		600	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—		44.5	24
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)	142	159	156	174
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	1705 × 1218 × 1043	1705 × 1218 × 1231	1945 × 1296 × 1343	1945 × 1296 × 1411
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	—		0.5	
エア消費量 ※ Air Consumption ※ (l/cycle)	0.64	0.66	0.64	0.66
制御方式 Control Method	デジタルACサーボモーター Digital AC servo motor(3/5axes)			
電源 Power Supply (V)	三相/単相 AC200V-240V ± 10% (50Hz/60Hz) 3-phase/ Single phase AC200V-240V ± 10%(50Hz/60Hz)			
最大消費電力 Maximum Power Consumption (W)	1350	1950	1350	1950
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	2400	3400	2400	3400
最大所要電流 Maximum Current Consumption (A)	6.75	9.75	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
 *The additional 46ℓ/min [ANR] per circuit will be consumed when using a vacuum ejector. 【 】内はオプション
 [] =Option