

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 MOLDED PART REMOVAL ROBOT

HRXIII-b SERIES

MODEL **HRXIII-350/550SWb・GWb**

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

-  対象成形機 IMM SIZE
250~650ton
-  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
-  姿勢2軸サーボ対応可能 (R-47ページ参照)
2-AXES SERVO WRIST UNIT (See the page R-47.)
-  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
-  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

- 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
 - 可搬質量のアップで、インサート用チャック板、多数個取り重量チャック板に対応します。(150タイプ:5kg→7kg(同クラス業界最大)/350タイプ:10kg→12kg)
 - 150Wタイプ上下1000stまで、350Wタイプ上下1400stまでのロングストロークに対応します。
 - 高可搬仕様機種のラインナップを充実させ、150tタイプ上下可搬質量12kg対応の機種追加で、インサート等の重量チャック板でも振れを抑えました。
 - 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)
 - 100タイプより姿勢サーボ対応可能 (別ページ参照)
-
- 20% less take-out time with the best design. To increase productivity.
 - Higher grade IMM and EOAT with conventional size
 - Improved maximum payload performance.
Model 150 5kg to 7kg (largest payload in class). Model 350 10kg to 12kg.
 - Longer Vertical Strokes. Model 150: up to 1000mm, Model 350: up to 1400mm
 - Model 150 with higher payload: 12kg can adapt a heavier and more complex EOAT such as for insert molding with very little vibration
 - 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)
 - Servo wrist unit available for over 100 tons types (see the separate wrist unit information).

※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-350GWb	2585	1800	335	450	1769	381	1499	1499
HRXIII-550GWb	2720	2000	320	400	1950	386	1662	1604

	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
HRXIII-350GWb	557	300	350	923	1200	1250	1075	227	120	123	80	200	530	75	470	25	18
HRXIII-550GWb	603	200	250	966	1400	1450	1335	277	147	157	97	200	525	75	470	25	18

MODEL	HRXIII-350SWb	HRXIII-350GWb	HRXIII-550SWb	HRXIII-550GWb
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	1200【1400】		1400	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—		1250【1450】	1450
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	955 (120~1075)	848 (227~1075)	1188 (147~1335)	1058 (277~1335)
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		1335	
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		40	
最大可搬製品質量 Maximum Payload (kg)	12 (アタッチメント含む) 12 (including EOAT)		15 (アタッチメント含む) 15 (including EOAT)	
本体質量 Weight (kg)	325	351	360	382
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	2585×1769×1499		2720×1950×1662	
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5		0.5	
エア消費量 ※ Air Consumption ※ (L/cyc[ANR])	1.86	1.88	12.2	12.4
制御方式 Control Method	デジタル AC サーボモーター Digital AC servo motor(3/5 axes)			
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)	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 Current Consumption (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