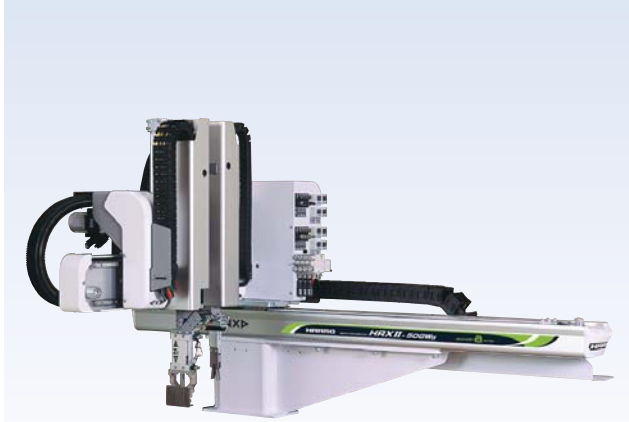


トラバースタイプサーボモータ駆動取出ロボット
TRVERSE TYPE SERVO-DRIVEN MOLDED PART REMOVAL ROBOT

HRXII-a SERIES

MODEL **HRXII-50SWa・GWa**

-  対象成形機 IMM SIZE
40～70ton
-  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
-  クラス最小の取出機
SMALLEST IN CLASS
-  コントローラ CONTROLLER
HRS-1100
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY
500型 500 MEMORIES
-  言語切替 5カ国語
5 LANGUAGES
-  HAL-NET
HAL-NET
-  クイックプログラム
QUICK 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

- 軽量コンパクトで機能満載のHRS-1100コントローラ搭載
- 内部金型メモリ500型収納。
- 便利なHAL-NET機能(周辺機器通信)(オプション)
- 操作履歴200回分で操作ミスを確認可能
- 軽量アルミフレームだからレイアウトに応じてフレームずらしも可能
- 本体の剛性やベルト寿命に配慮したニューデザイン
- 50tクラス対応の業界最小クラスのトラバース。スイングタイプよりさらに小さい設計
- The light weight HRS-1100 controller with full of useful features
- 500 Internal mold memories
- HAL-NET to remotely control the HARMO auxiliary equipment (Option)
- Up to 200 operations logs to check any incorrect operations
- Light weight aluminum frame to accommodate various layout, even repositioning the frame
- New design with increased durability of the main body and the driving belts
- The smallest traverse type robot for the 50 ton IMM. Smaller than a sprue picker

床置き仕様はオプション。
The floor-type controller is optional.

	A	B	C	D	※C-D【 】内数値は、逆振仕様時						
HRXII-50Gwa	1687	1000	171[465]	516[222]	*Dimensions in [] on C/D are for non operator side release types.						
	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
HRXII-50Gwa	1207	655	224	882	882	346	100	150	713	600	650
	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
HRXII-50Gwa	520	201	84	87	71	125	280	80	240	22.5	14

MODEL	HRXII-50SWa	HRXII-50Gwa
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)	436(84～520)	319(201～520)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—	319(81～400)
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1000[1200][1400]	
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90	
最大可搬製品質量 Maximum Payload (kg)	3(アタッチメント含む) 3(including EDAT)	
本体質量 Weight (kg)	103	120
全高×横幅×奥行 Overall HxWxD (mm)	882×1687×1207	
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5	
エア消費量 ※ Air Consumption ※ (l/cy[ANR])	0.62	0.64
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AC200V±10%(50Hz/60Hz) 3-phase AC200V±10%(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 Current Consumption (A)	6.75	9.75
ブレーカ Circuit Breaker (A)	20	

※ 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