

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-100/150/250Sb·Gb**

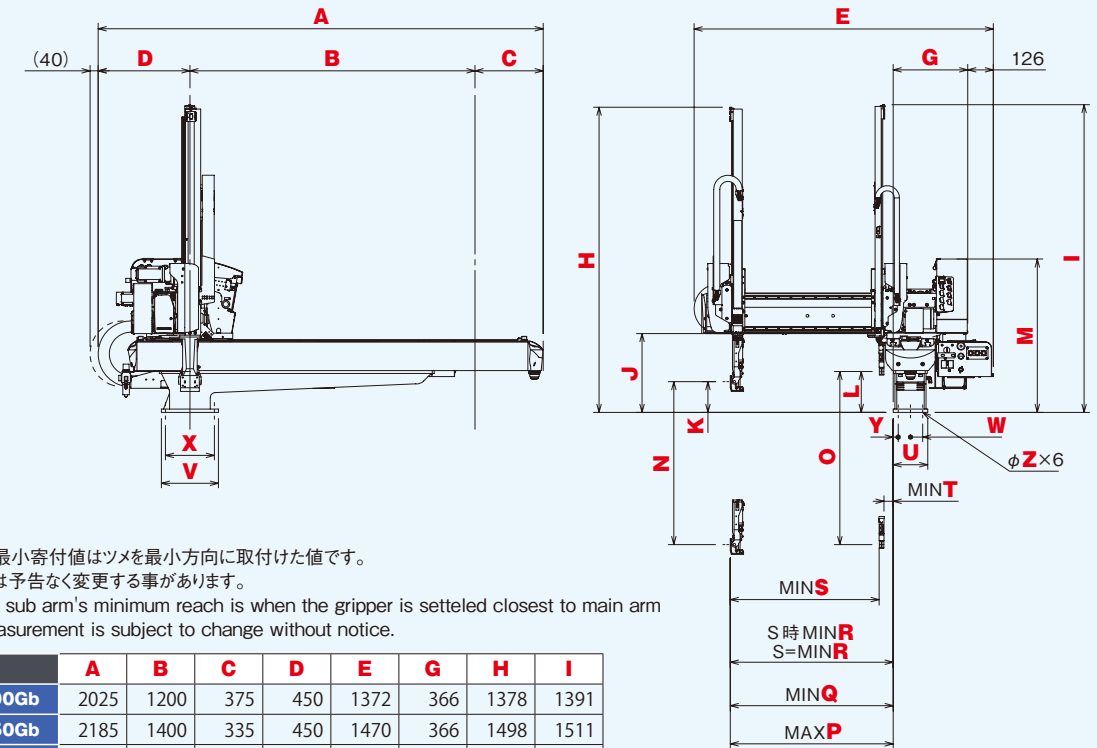
近日発売 (2018年10月現在)  
Comming Soon (As of October 2018)

-  対象成形機 IMM SIZE  
**75~350ton**
-  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
-  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
-  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
  - 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)
  - 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.
  - 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-100Gb	2025	1200	375	450	1372	366	1378	1391
HRXIII-150Gb	2185	1400	335	450	1470	366	1498	1511
HRXIII-250Gb	2425	1600	375	450	1470	381	1798	1811

	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
HRXIII-100Gb	367	130	180	733	700	750	700	192.5	124.5	123.5	45	170	280	60	240	25	14
HRXIII-150Gb	387	150	200	753	800	850	800	192.5	124.5	123.5	45	170	280	60	240	25	14
HRXIII-250Gb	487	250	300	853	1000	1050	785	177.5	109.5	123.5	30	200	430	75	370	25	18

MODEL	HRXIII-100Sb	HRXIII-100Gb	HRXIII-150Sb	HRXIII-150Gb	HRXIII-250Sb	HRXIII-250Gb
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	700【800】【900】		800【900】【1000】		1000【1100】	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—		750【850】【950】		—	
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	575.5 (124.5~700)		507.5 (192.5~700)		675.5 (109.5~785)	
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—		507.5 (45~552.5)		—	
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1200【1400】【1600】		1400【1600】【1800】【2000】		1600【1800】【2000】	
メイン待機位置 Main Arm Home Position (mm)	130		130		250	
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach (mm)	700		800		785	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—		45		—	
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90		90		90	
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	22.7					
最大可搬製品質量 Maximum Payload (kg)	7 (アタッチメント含む) 7 (including EOAT)					
本体質量 Weight (kg)	226	243	240	260	275	298
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	2025×1372×1378	2025×1372×1391	2185×1470×1498	2185×1470×1511	2425×1470×1798	2425×1470×1811
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5					
エア消費量 ※ Air Consumption ※ (L/cyc[ANR])	1.15	1.17	1.15	1.17	1.15	1.17
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	1700	2300
電源設備容量 Power Equipment Capacity (VA)	3000	4000	3000	4000	3000	4000
最大所要電流 Maximum Current Consumption (A)	8.50	11.50	8.50	11.50	8.50	11.50

※ 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