

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

HRXII-a SERIES

MODEL **HRXII-30/50Sa・Ga**

-  対象成形機 IMM SIZE
15~70ton
-  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
-  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
- 最小クラスのトラバースで、小型成形機の取出しに最適
- 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
- Smallest class traverse type robot, optimum for a small IMM

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

	A	B
HRXII-30Ga	1687	1000
HRXII-50Ga	1687	1000

	C	D	E
HRXII-30Ga	193[457]	494[230]	1150
HRXII-50Ga	193[457]	494[230]	1150

※C-D【 】内数値は、逆振仕様時
*Dimensions in [] on C/D are for non operator side release types.

	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
HRXII-30Ga	673	207	1130	1250	396	150	200	763	400	590
HRXII-50Ga	655	224	1260	1260	346	100	150	713	600	650

	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
HRXII-30Ga	540	161	102	72	30	90	220	60	180	15	12.5
HRXII-50Ga	520	143	84	72	14	125	280	80	240	22.5	14

MODEL	HRXII-30Sa	HRXII-30Ga	HRXII-50Sa	HRXII-50Ga
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)	438 (102~540)	379 (161~540)	436 (84~520)	377 (143~520)
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—	377 (43~420)	—	374 (26~400)
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1000[1200][1400]		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 EOAT)			
本体質量 Weight (kg)	102	119	103	120
全高×横幅×奥行 Overall HxWxD (mm)	1250 × 1687 × 1150		1260 × 1687 × 1150	
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5			
エア消費量 ※ Air Consumption ※ (l/cycle)	0.62	0.64	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	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
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