

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

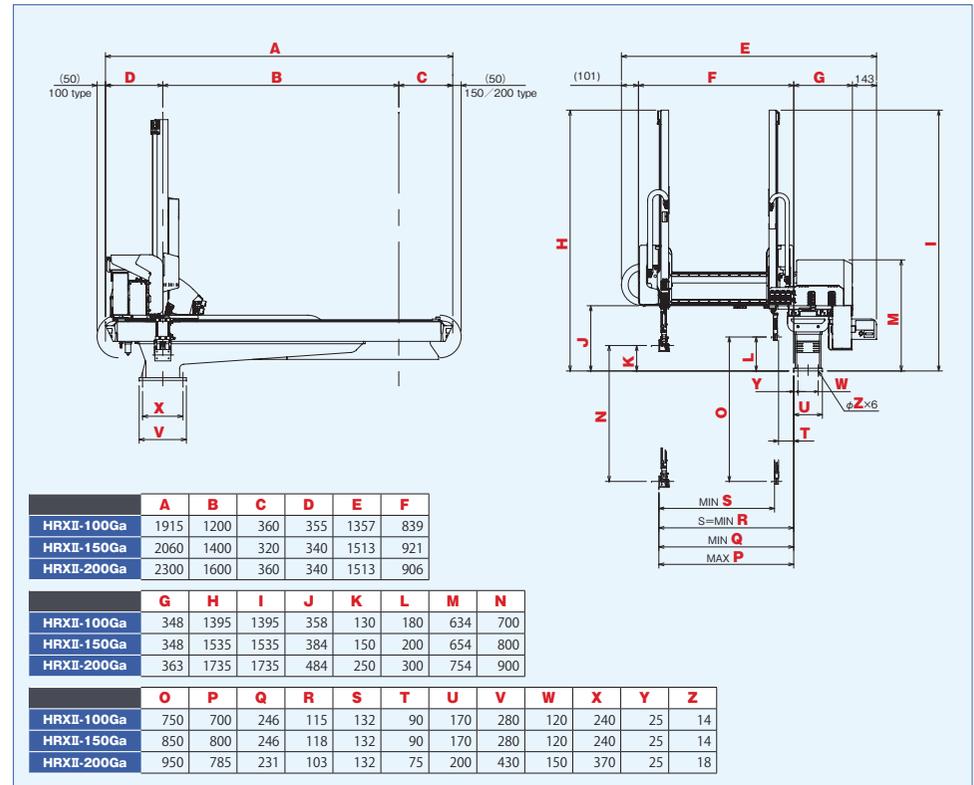
MODEL **HRXII-100/150/200Sa·Ga**

-  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
-  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
- 弊社の売れ筋商品。信頼と実績のオーソドックスタイプ
- 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
- Highly reliable and most popular model



| MODEL                                     | HRXII-100Sa   | HRXII-100Ga | HRXII-150Sa            | HRXII-150Ga | HRXII-200Sa        | HRXII-200Ga |
|---|---|-------------|------------------------|-------------|--------------------|-------------|
| メイン上下ストローク<br>Main Arm Stroke (mm)        | 700【800】【900】   |             | 800【900】【1000】         |             | 900【1000】          |             |
| サブ上下ストローク<br>Sub Arm Stroke (mm)          | —   |             | 750【850】【950】          |             | —                  |             |
| メイン前後ストローク<br>Main Kick Stroke (mm)       | 585 (115~700)   |             | 454 (246~700)          |             | 682 (118~800)      |             |
| サブ前後ストローク<br>Sub Kick Stroke (mm)         | —   |             | 454 (90~544)           |             | —                  |             |
| 横走行ストローク<br>Traverse Stroke (mm)          | 1200【1400】【1600】  |             | 1400【1600】【1800】【2000】 |             | 1600【1800】【2000】   |             |
| 姿勢制御<br>Wrist Unit (°)                    | 90  |             |                        |             |                    |             |
| 最大可搬製品質量<br>Maximum Payload (kg)          | 5 (アタッチメント含む)<br>5 (including EDAT)                             |             |                        |             |                    |             |
| 本体質量<br>Weight (kg)                       | 210   | 228         | 239                    | 257         | 299                | 313         |
| 全高×横幅×奥行<br>Overall HxWxD (mm)            | 1395 × 1915 × 1357  |             | 1535 × 2060 × 1513     |             | 1735 × 2300 × 1513 |             |
| 常用空気圧<br>Working Air Pressure (MPa)       | 0.5   |             |                        |             |                    |             |
| エア消費量 ※<br>Air Consumption ※ (l/cy/ANR)   | 1.07  | 1.09        | 1.07                   | 1.09        | 1.07               | 1.09        |
| 制御方式<br>Control Method                    | デジタル AC サーボモーター<br>Digital AC servo motor (3/5 axes)            |             |                        |             |                    |             |
| 電源<br>Power Supply (V)                    | 三相 AC200V ± 10% (50Hz/60Hz)<br>3-phase AC200V ± 10% (50Hz/60Hz) |             |                        |             |                    |             |
| 最大消費電力<br>Maximum Power Consumption (W)   | 1700  | 2300        | 1700                   | 2300        | 1700               | 2300        |
| 電源設備容量<br>Power Equipment Capacity (VA)   | 3000  | 4000        | 3000                   | 4000        | 3000               | 4000        |
| 最大所要電流<br>Maximum Current Consumption (A) | 8.50  | 11.50       | 8.50                   | 11.50       | 8.50               | 11.50       |
| ブレーカ<br>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