

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 TAKE-OUT ROBOT

# HRXIII-b SERIES

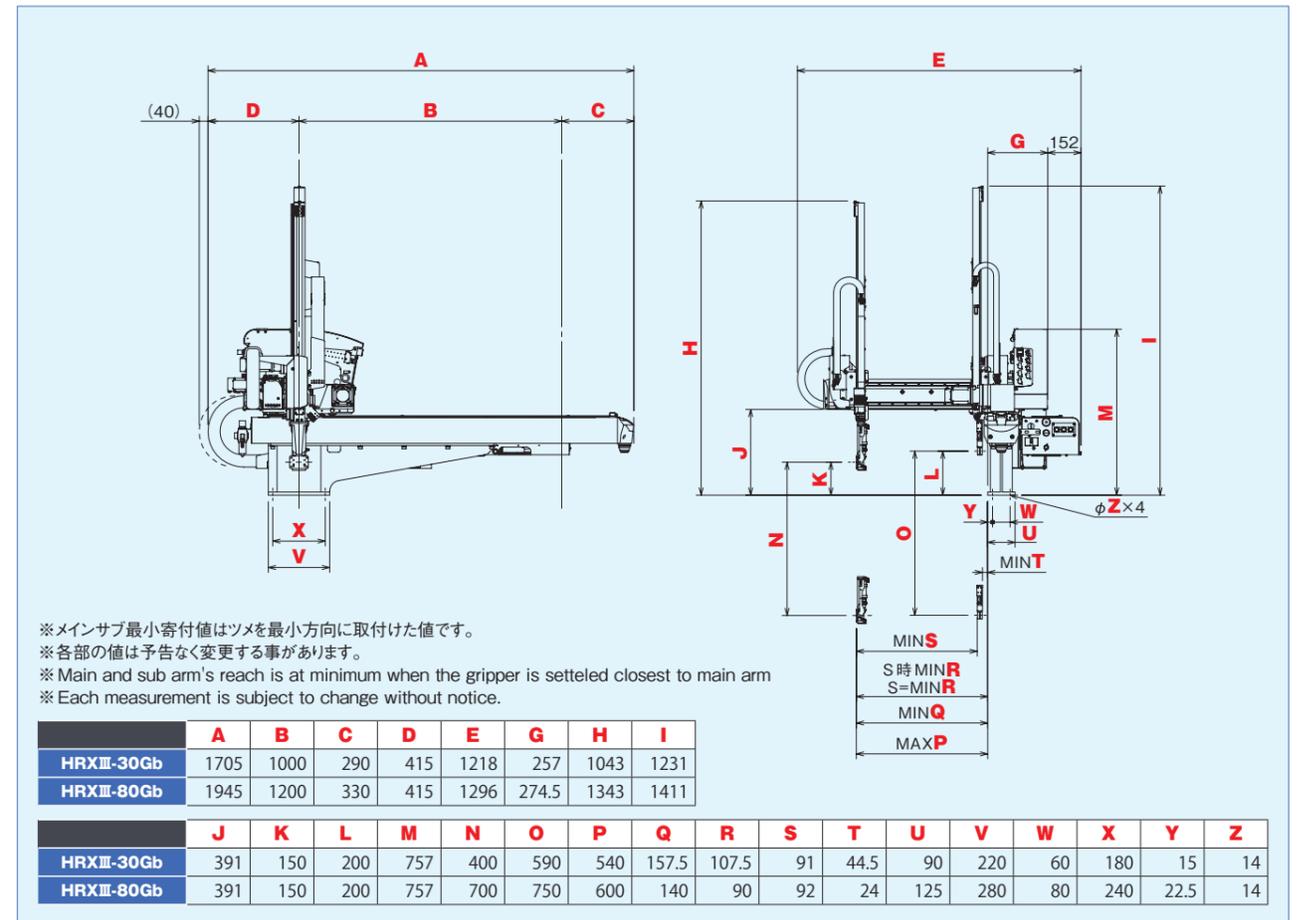
## MODEL HRXIII-30/80Sb·Gb

-  対象成形機 IMM SIZE  
**15~100ton**
-  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-1400b**
-  内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY  
**1000型 1000 MEMORIES**
-  多言語ダイレクト切替  
Multilingual direct switching
-  **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。
- 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。(トータルリンク、HAL-NET接続時)(オプション)
- 最小クラスのトラバースで、小型成形機の取出しに最適。
- トータルリンク(成形機⇄取出口ロボット⇄周辺機器)で一括設定/一括起動/一括モニタ(当社周辺機器との連動)
- 20% less take-out time with the best design. To increase productivity.
- Compatible with higher grade IMM and EOAT with conventional size
- 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 TOTAL LINK and HAL-NET (optional)).
- Smallest class traverse type robot, optimum for a small IMM
- TOTAL LINK Integration System (IMM ⇄ Robot ⇄ Peripheral Equipment) for centralized setup/power control/monitoring

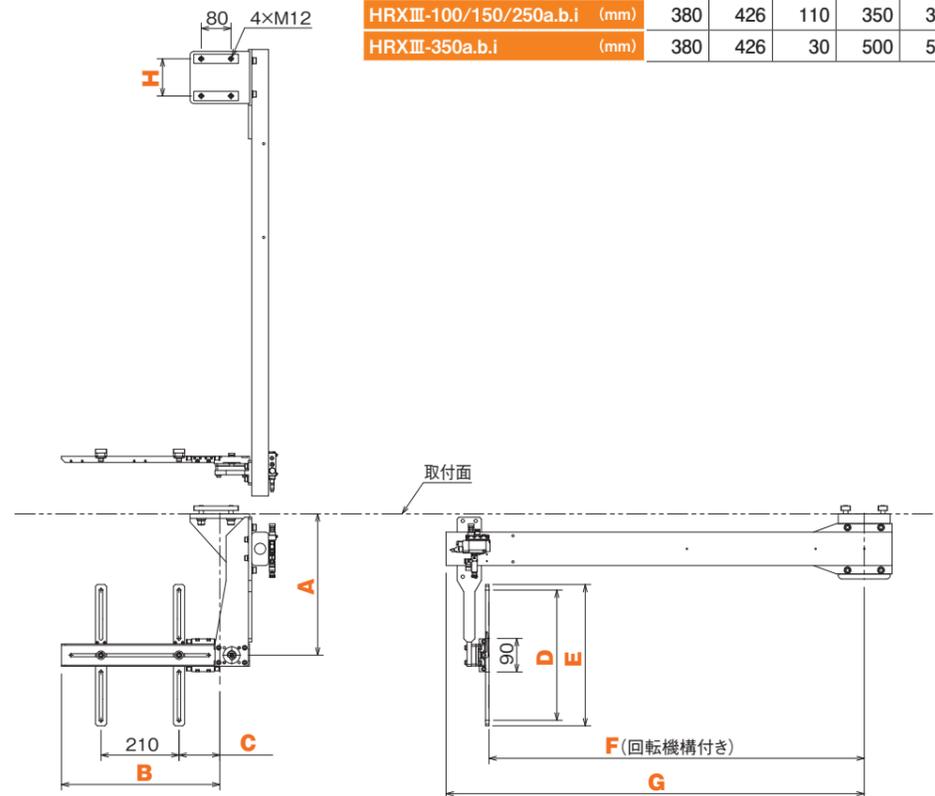


MODEL	HRXIII-30Sb	HRXIII-30Gb	HRXIII-80Sb	HRXIII-80Gb
メイン上下ストローク Main Arm Stroke (mm)	400【500】		【600】700	
サブ上下ストローク Sub Arm Stroke (mm)	—		590【650】	【650】750
メイン前後ストローク Main Kick Stroke (mm)	432.5 (107.5~540)		382.5 (157.5~540)	
サブ前後ストローク Sub Kick Stroke (mm)	—		282.5 (44.5~327)	
横走行ストローク Traverse Stroke (mm)	1000【1200】【1600】		1200【1600】	
メイン待機位置 Main Arm Home Position (mm)	150		150	
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach (mm)	540		600	
サブ最小寄せ付け位置 Sub Arm Minimum Reach (mm)	—		44.5	24
姿勢制御 Wrist Unit (°)	90			
姿勢トルク Wrist Torque (Nm)	8			
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)	142	159	156	174
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH (mm)	1705 × 1218 × 1043	1705 × 1218 × 1231	1945 × 1296 × 1343	1945 × 1296 × 1411
常用空気圧 Working Air Pressure (MPa)	0.5			
エア消費量 ※ Air Consumption ※ (ℓ/cyc[ANR])	0.64	0.66	0.64	0.66
制御方式 Control Method	デジタル AC サーボモータ Digital AC servo motor(3/5 axes)			
電源 Power Supply (V)	三相/単相 AC200V-240V (50Hz/60Hz) 3-phase/ Single phase AC200V-240V(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 Required Current (A)	6.75	9.75	6.75	9.75

※ 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

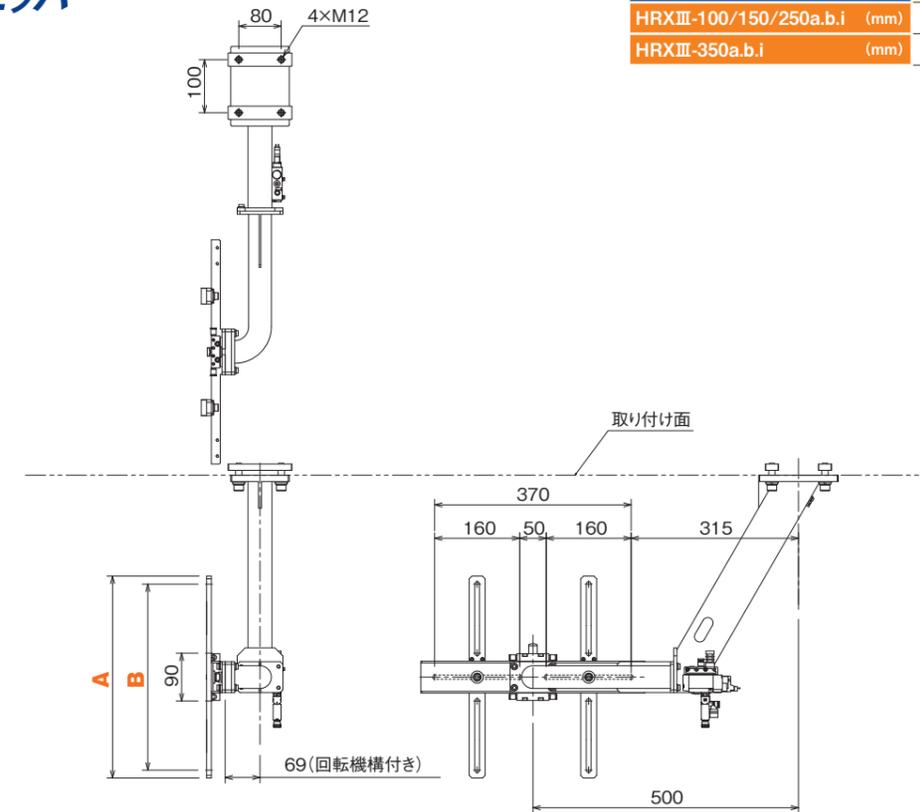
### TY待機ニッパ

TY待機ニッパフレーム	A	B	C	D	E	F	G	H
HRXⅢ-30/80a.b (mm)	379	425	29	350	380	655	795	74
HRXⅢ-100/150/250a.b.i (mm)	380	426	110	350	380	985	1125	100
HRXⅢ-350a.b.i (mm)	380	426	30	500	530	1285	1425	100



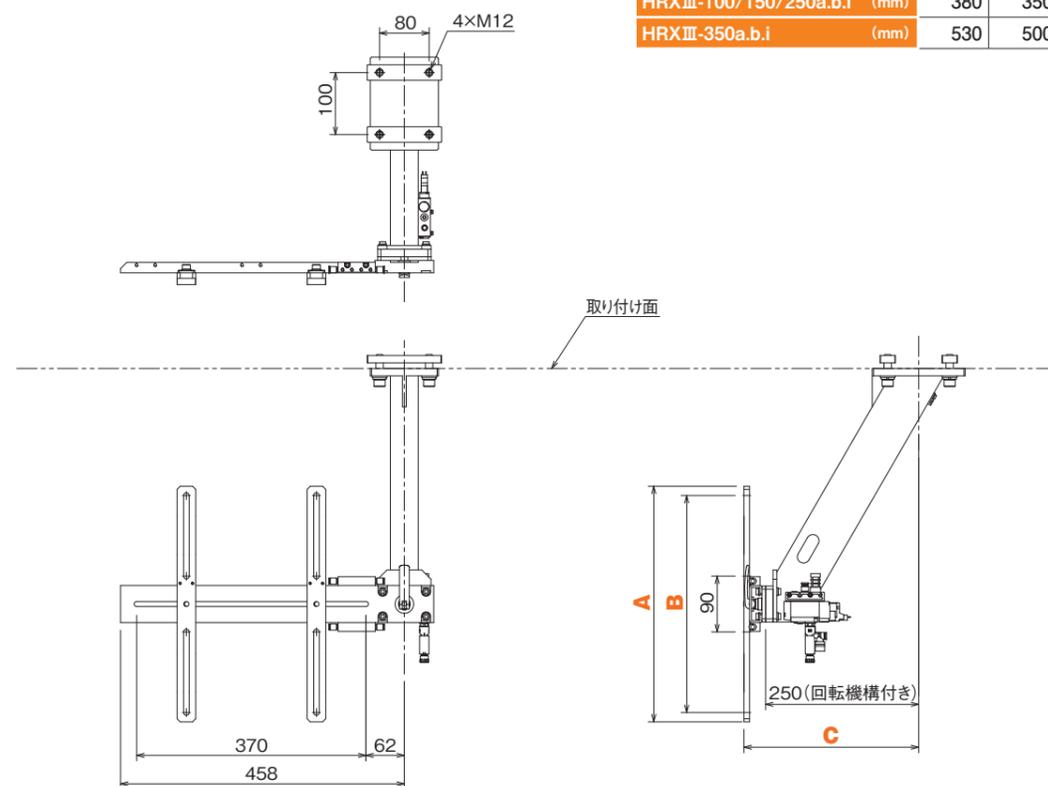
### TZ待機ニッパ

TZ待機ニッパフレーム	A	B
HRXⅢ-100/150/250a.b.i (mm)	380	350
HRXⅢ-350a.b.i (mm)	530	500

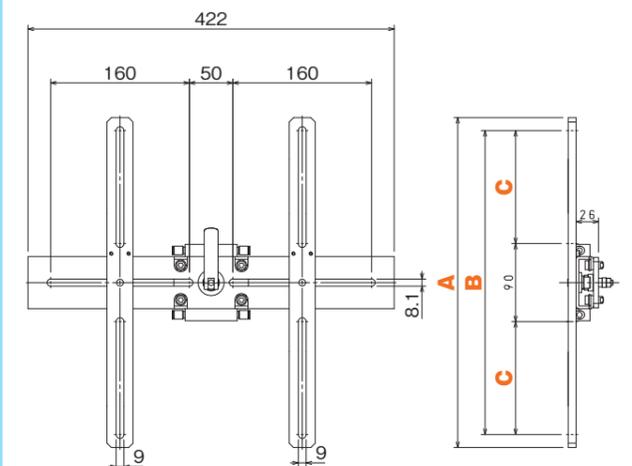
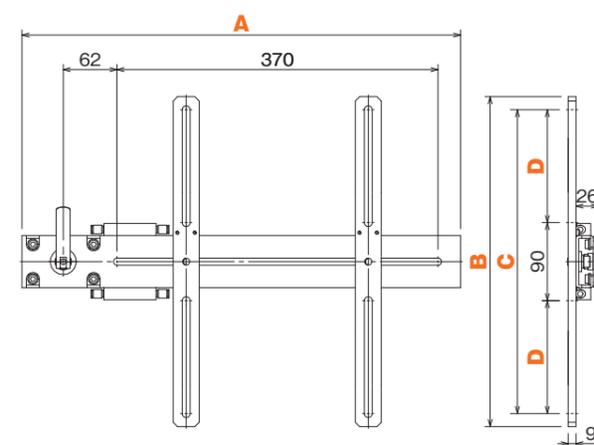


### TX待機ニッパ

TX待機ニッパフレーム	A	B	C
HRXⅢ-100/150/250a.b.i (mm)	380	350	281
HRXⅢ-350a.b.i (mm)	530	500	282



### ニッパフレームタイプ (片持ちタイプ/センタータイプ)



ニッパフレーム片持ちタイプ (TY/TXタイプ)	A	B	C	D
HRXⅢ-30/80/100/150/250a.b.i (mm)	505	380	350	130
HRXⅢ-350a.b.i (mm)	505	530	500	205

ニッパフレームセンタータイプ (TZタイプ)	A	B	C
HRXⅢ-100/150/250a.b.i (mm)	380	350	130
HRXⅢ-350a.b.i (mm)	530	500	205

※HRXⅢ-30/80は、TYタイプのみ