

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 MOLDED PART REMOVAL ROBOT

HRXIII-i SERIES

MODEL HRXIII-150/250Si・SWi-PT

- 

対象成形機 IMM SIZE
75～350ton
- 

サーボ軸数 SERVO AXES QTY
3軸 3AXES
- 

片側保持
SINGLE KICK SUPPORT
- 

シングルアーム機構
SINGLE ARM
- 

ダブルアーム機構
TELESCOPIC ARM
- 

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-1500i
- 

内部金型メモリ INTERNAL MOLD MEMORY
1000型 1000 MEMORIES
- 

言語切替 6カ国語以上
LANGUAGE MORE THAN 6
- 

HAL-NET
HAL-NET
- 

スマートプログラム
SMART PROGRAMMING
- 

スクリーンカスタマイズ
SCREEN CUSTOMIZATION
- 

待機位置設定 HOME POSITIONS
5通り 5 POINTS
- 

生産管理機能
PRODUCTION MANAGEMENT



特 長 Features

- 縦トラバースタイプ取出機で省スペース化された工場レイアウトに!
- ①スペースメリット**

成形機間ピッチが横走行タイプに比べて狭くできるため、工場に設置する成形機台数を増やす事が可能です。
- ②首振りタイプロボットから、縦トラバースタイプへ**

既存の首振りタイプロボットを入れ替える際、もともと狭い成形機間ピッチでも、縦トラバースタイプなら成形機の移設の必要がない!
- ③複数のコンベヤから一本に集約**

成形機の横に並行でコンベヤを置いていた従来から、通路側に一本化されたコンベヤに集約できるから、検査やゲートカット、梱包の場所が集約可能です。

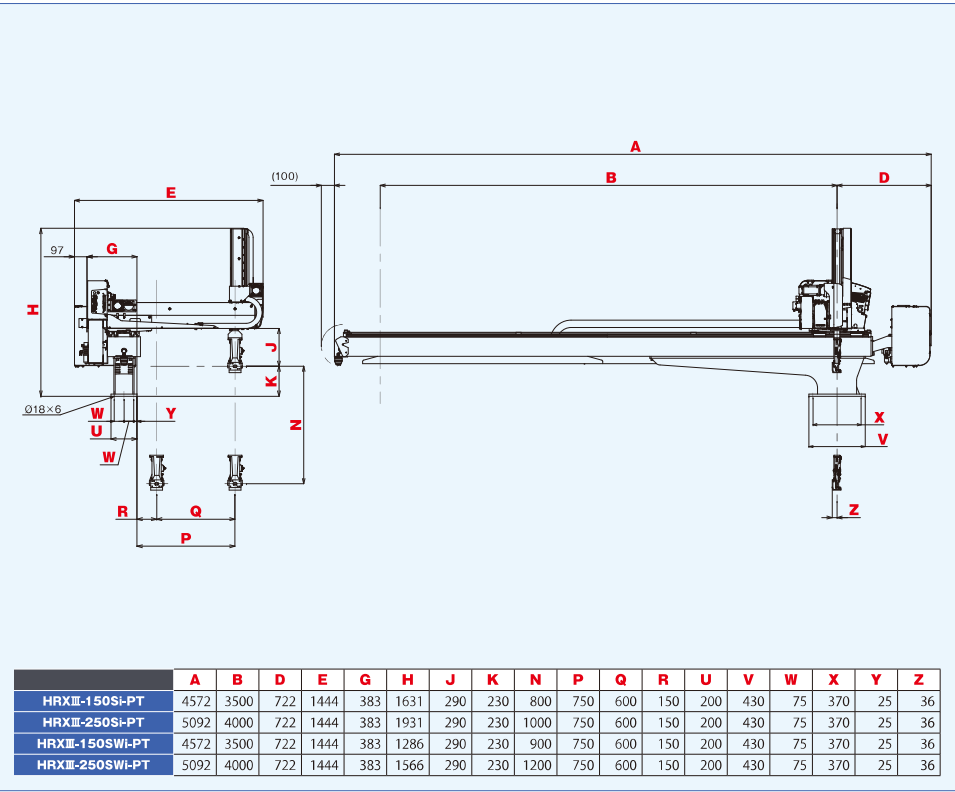
Benefits with The Parallel Travers Type Robot

- ① Space Reduction**

It is possible to add IMMs to the factory because the space between IMMs can be narrowed.
- ② No Need to Relocate IMMs**

No need to relocate IMMs when replacing sprue pickers with Parallel travers type robots.
- ③ No need to have conveyors for each IMMs**

No need to have separate conveyors for each IMMs, therefore packing and inspecting can be done smoothly.



MODEL		HRXⅢ-150Si-PT	HRXⅢ-150SWi-PT	HRXⅢ-250Si-PT	HRXⅢ-250SWi-PT
メイン上下ストローク Main Arm Stroke	(mm)	800【900】【1000】	900【1000】	1000【1100】	1200
メイン前後ストローク Main Kick Stroke	(mm)	600 (150～750)			
横走行ストローク Traverse Stroke	(mm)	【3000】3500【4000】【4500】		【3000】【3500】4000【4500】	
メイン待機位置 Main Arm Home Position	(mm)	230			
メイン最大前進位置 Main Arm Maximum Reach	(mm)	750			
姿勢制御 Wrist Unit	(°)	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)	480	490	485	495
横幅×奥行×全高 Overall WxDxH	(mm)	4572×1444×1631	4572×1444×1286	5092×1444×1931	5092×1444×1566
常用空気圧 Working Air Pressure	(MPa)	0.5			
エア消費量 ※ Air Consumption ※	(l /cyc)(ANR)	1.15			
制御方式 Control Method		デジタルACサーボモーター Digital AC servo motor(3 axes)			
電源 Power Supply	(V)	三相AC200V-220V ± 10% (50Hz/60Hz) 3-phase AC200V-220v ± 10%(50Hz/60Hz)			
最大消費電力 Maximum Power Consumption	(W)	1700			
電源設備容量 Power Equipment Capacity	(VA)	3000			
最大所要電流 Maximum Current Consumption	(A)	8.5			

※ 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
*The additional 46L/min 【ANR】 per circuit will be consumed when using a vacuum ejector.

【 】内はオプション
【 】=Option