

# HRX-*i* SERIES

次世代コントローラ搭載  
デジタルサーボ駆動取出口ロボット



HRX-150GW



HRX-150Gf

信頼と実績のコントローラ  
デジタルサーボ駆動取出口ロボット

# HRX-*f* SERIES

土曜休日テレホンサービス TEL 090-2187-0097

**株式会社ハ-モ** ISO9001認証取得

本 社 工 場 長野県上伊那郡南箕輪村4124-1 TEL (0265) 72-0111(代)

東京営業所 (048) 291-1351(代)	広島営業所 (082) 423-5521(代)
横浜営業所 (045) 910-5500(代)	奈良事務所 (0745) 69-6981(代)
仙台営業所 (022) 224-3067(代)	九州営業所 (092) 573-6165(代)
郡山営業所 (024) 925-3834(代)	長野営業所 (0265) 76-0511(代)
足利営業所 (0284) 44-2410(代)	甲府営業所 (055) 227-9417(代)
名古屋営業所 (052) 804-6311(代)	上田営業所 (0268) 25-3199(代)
富山営業所 (076) 423-3885(代)	新潟営業所 (0256) 34-7076(代)
静岡営業所 (054) 284-7821(代)	海外事業部 (0265) 73-8820(代)
大阪営業所 (06) 6787-1451(代)	総研事業部 (0265) 76-5061(代)

i&f-01 060715KP



R100

このカタログは古紙配合率100%再生紙を使用しています

<http://www.harmonet.co.jp>



# HRX-*i* SERIES

*i* (intelligent) controller



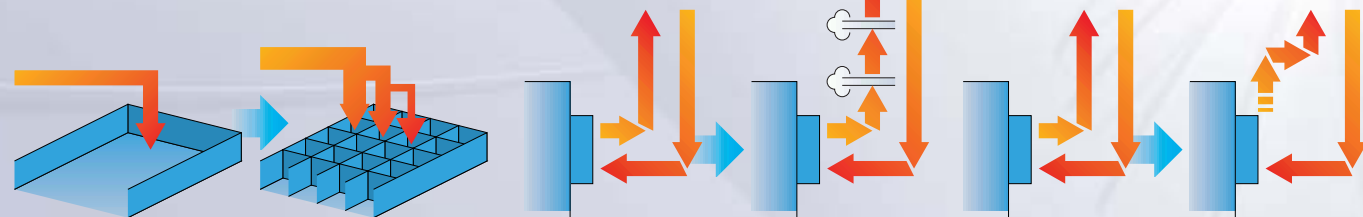
便利なユーザープログラミング機能

## スマートプログラム

- 現場でお客様がコントローラの画面上で容易にプログラム変更を行う事ができます。
- 取出機を動作させながらプログラムを作成できます。
- 既存金型データの一部編集（出力追加やポイント追加等）を簡単に行う事ができます。
- 全く新しいプログラムも、この機能を使えば、はじめから終わりまで作成を行う事ができます。（ステップ表を完成させていく形で、比較的容易にインターロックやエラー処理の追加もできます）

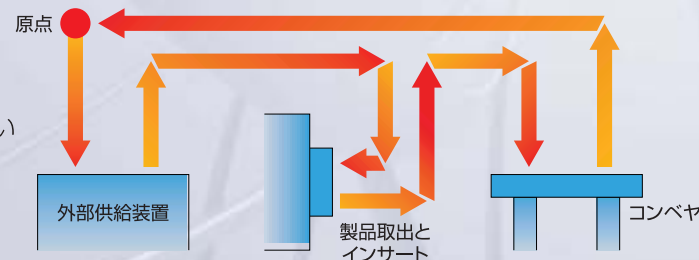
### 例えば金型データを一部だけ追加（変更）したい

- 製品開放を一箇所置きから多数個置きに変更する
- エア吹き動作を追加したい
- アンダーカット動作を追加したい



### 例えば金型データを全く新規に作成したい

- 外部供給装置と連動させて、インサート・取出動作を行いたい



自分好みの画面に編集できる

## スクリーンカスタマイズ

- バルブ操作では、決められた割り付けではなく、自分で操作するポートも自由に選択できます。
- 手動操作では、必要な機能のみを表示して、必要ではない機能を隠す事ができます。
- 機能ボタンの配置も自由に動かせます。
- 入出力表示も必要な自分好みの割り付けができます。



取出口ボットの操作画面で周辺機器も操作できる

ハーモ独自  
オプション

## 周辺機器通信 (ハーモFシリーズ周辺機器との連動)

- 金型温調機の温度調節や、ON/OFF、タイマー制御ができます。
- 除湿機の温度調節や、ON/OFF、タイマー制御ができます。
- ホッパードライヤーの温度調節や、ON/OFF、タイマー制御ができます。
- CN II ホッパーローダーのON/OFF制御ができます。（Fタイプドライヤーとの組み合わせ時）





# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

人間の手の形に合わせて持ちやすく、軽量コンパクト

8.4型のXGA (1024×768) の高精彩液晶採用。26万色で鮮やかで見やすい。

カラフルなLED表示で視認性もアップ

音声ガイダンスが流れて、操作も楽に(開発中)



押しやすいスリーポジションセーフティスイッチで手軽な操作と安全性を確保



イヤホンジャック等を装備し、騒音のある工場でも音声ガイダンスが聞こえます(開発中)



ペンダント台

従来のRCAコントローラのメンブレンスイッチを継承した押しやすい手動操作スイッチ。



スクロール & PUSH。ハーモ独自のジョグダイヤルで操作もスピーディー。

## 型式

# HRX-80Si HRX-80Gi

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインスプルチャック1回路
- バレタイジング機能(各軸99ポイント)
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- 自動中位置微調整機能
- 待機位置各種設定(型上、型外、下降)
- スマートプログラム
- スクリーンカスタマイズ

## 特徴

- 対象成形機40t~80tのデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- 新型 i(インテリジェント)コントローラ搭載
- 小型成形機に対応した「コンパクト&スリム」の定番取出口ロボット

対象成形機  
40t~80t

搭載コントローラ  
コントローラ  
HRS-400



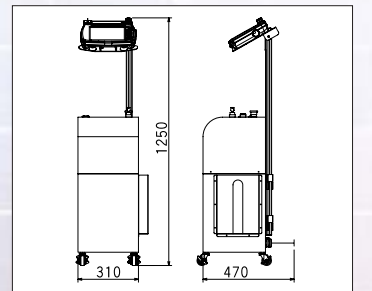
## 仕様

型式	上下ストローク(mm)		前後ストローク(mm)		トラバースストローク(mm)	最大可搬製品質量(kg)	本体総質量(kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-80Si	650 (750)	—	425	—	1200 (1600)	3 (アタッチメント含む)	205
HRX-80Gi	—	700 (800)	300	300	—	—	220

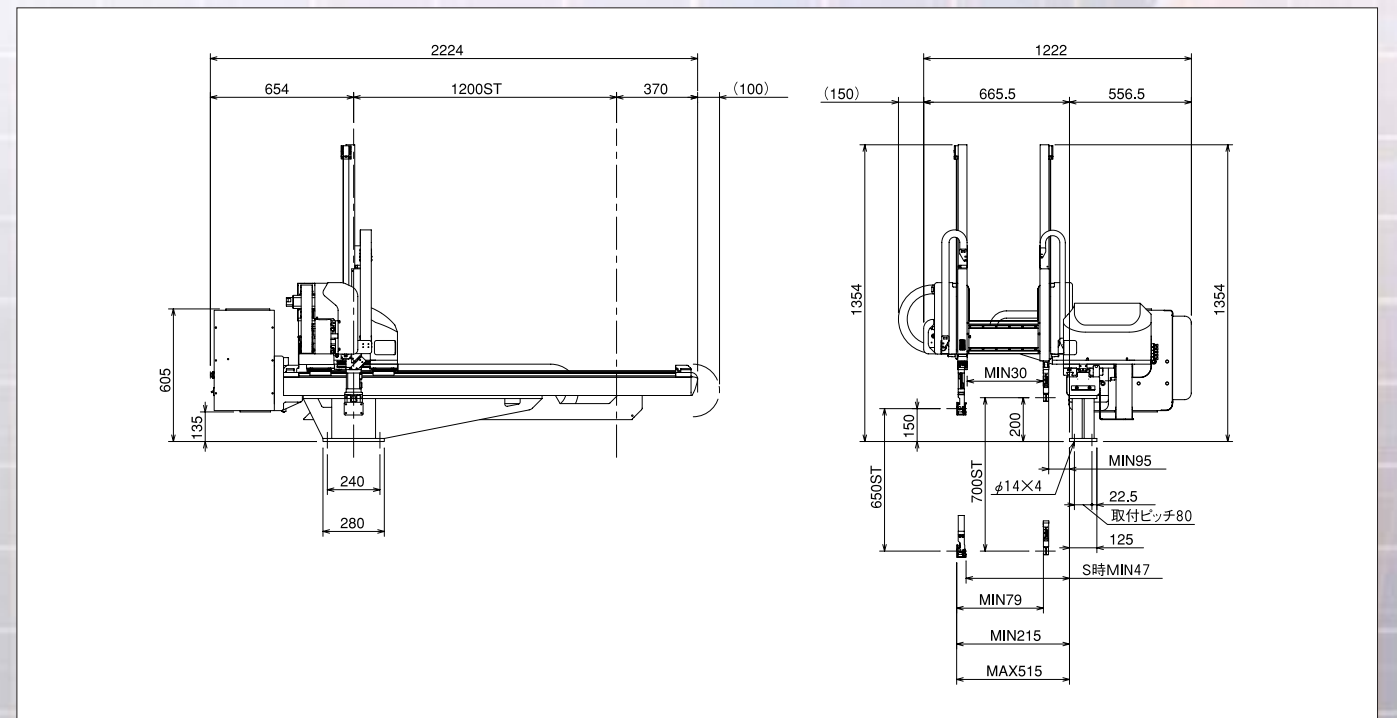
型式	常用空気圧(Mpa)	空気消費量(Nℓ/cyc)※1	駆動方式	制御方式	入力電源(V)	消費電力(W)
HRX-80Si	0.6	0.7	デジタルACサーボモーター(3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/−15% (50Hz/60Hz)	1350
HRX-80Gi	—	0.8	—	—	—	1950

※1 吸着エゼクタ使用時は63Nℓ/minが別に消費

ペンダント台寸法図(mm)



## 外形寸法図(mm)



# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

### HRX-80SWi HRX-80GWi

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインスプルチャック1回路
- パレタイジング機能(各軸99ポイント)
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- 自動中位置微調整機能
- 待機位置各種設定(型上、型外、下降)
- スマートプログラム
- スクリーンカスタマイズ

## 特徴

- 対象成形機40t~80tの倍速機構アームデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- 新型i(インテリジェント)コントローラ搭載
- 小型成形機に対応した「コンパクト&スリム」の定番取出口ロボット
- 全高1000mm以内で弊社首振りタイプよりも低く、低天井に対応

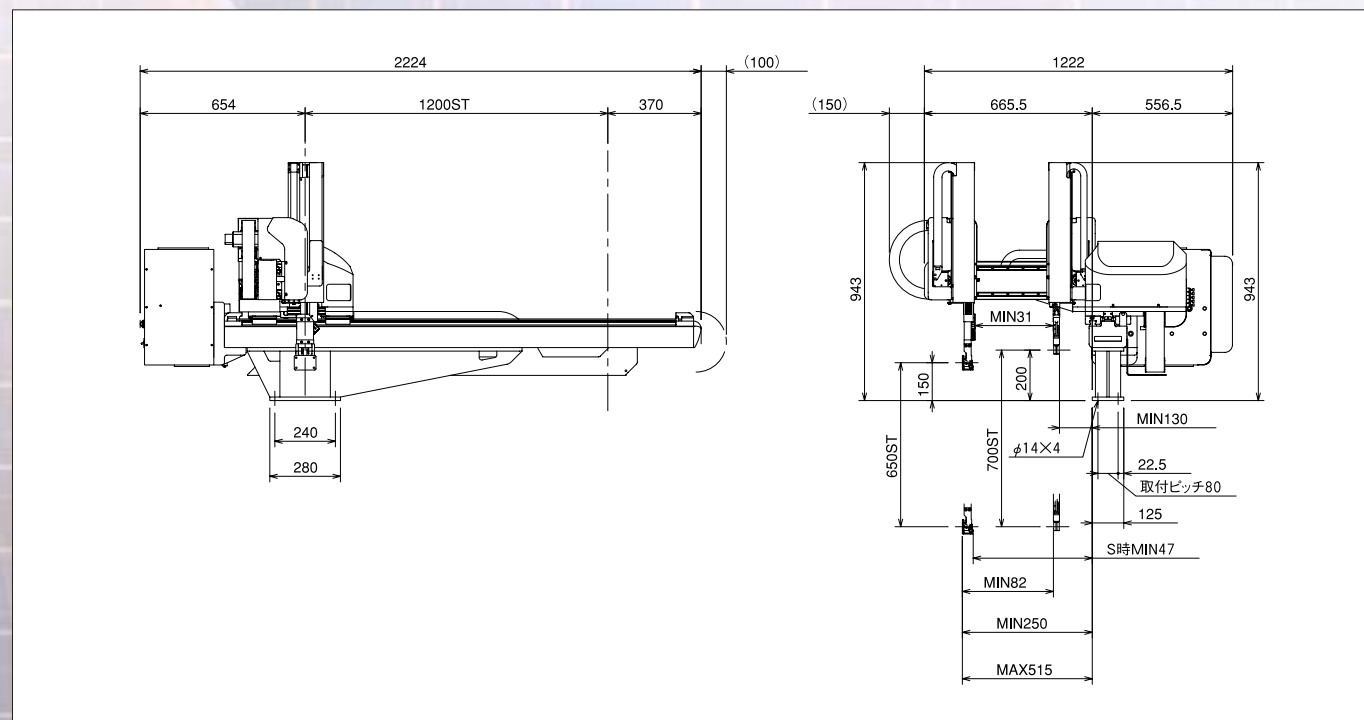
## 仕様

型式	上下ストローク(mm)		前後ストローク(mm)		トラバースストローク(mm)	最大可搬製品質量(kg)	本体総質量(kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-80SWi	650(750)	—	425	—	1200(1600)	3 (アタッチメント含む)	210
HRX-80GWi		700(800)	265	265			

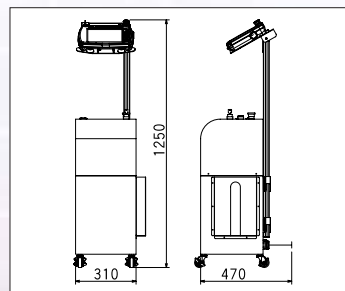
型式	常用空気圧(Mpa)	空気消費量(Nℓ/cyc)*1	駆動方式	制御方式	入力電源(V)	消費電力(W)
HRX-80SWi	0.6	0.7	デジタルACサーボモーター(3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/−15%(50Hz/60Hz)	1350
HRX-80GWi		0.8				1950

\*1 吸着エゼクタ使用時は63Nℓ/minが別に消費

## 外形寸法図(mm)



ペンダント台寸法図(mm)



対象成形機  
40t~80t

搭載コントローラ  
iコントローラ  
HRS-400

# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

### HRX-150/200Si HRX-150/200Gi

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインスプルチャック1回路
- パレタイジング機能(各軸99ポイント)
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- 自動中位置微調整機能
- 待機位置各種設定(型上、型外、下降)
- スマートプログラム
- スクリーンカスタマイズ

## 特徴

- 対象成形機100t~350tのデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- 新型i(インテリジェント)コントローラ搭載
- 小型~中型成形機に対応した「コンパクト&スリム」の定番取出口ロボット

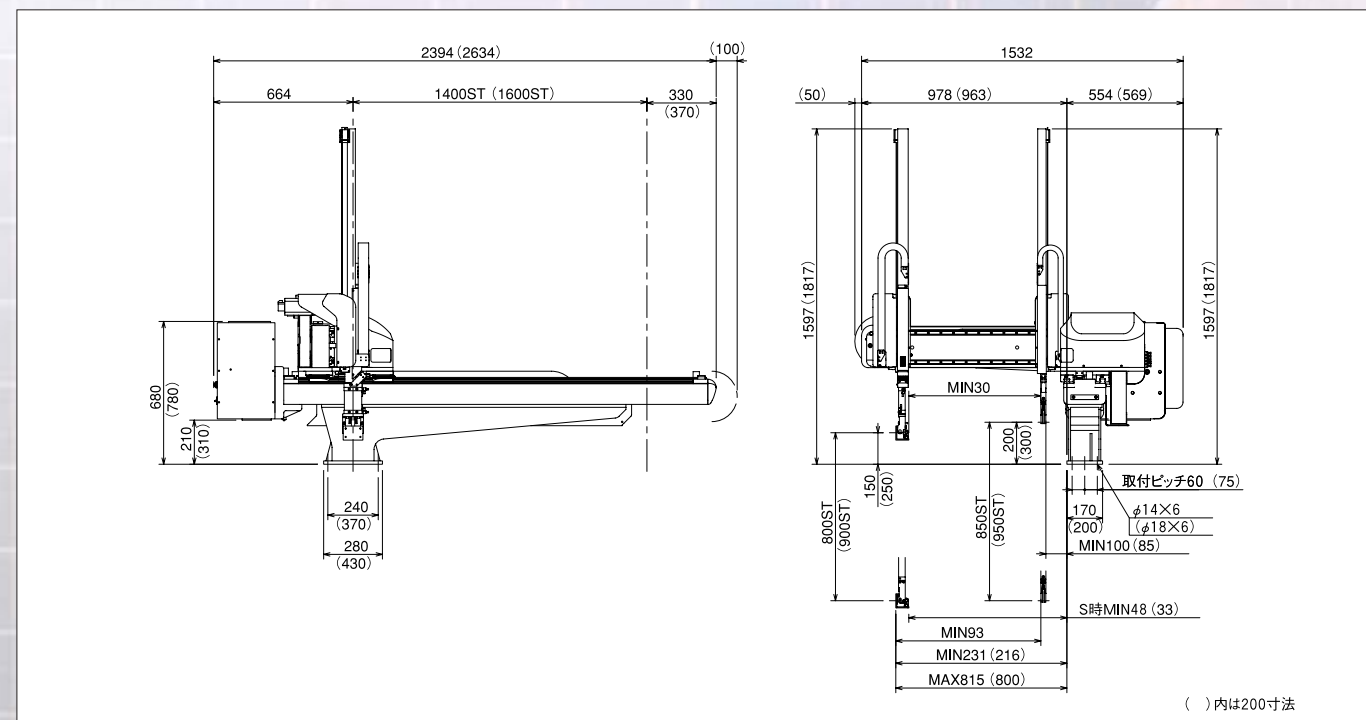
## 仕様

型式	上下ストローク(mm)		前後ストローク(mm)		トラバースストローク(mm)	最大可搬製品質量(kg)	本体総質量(kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-150Si	800(680)	—	705	—	1400(1600.1800.2000)	5 (アタッチメント含む)	270
HRX-150Gi		850(730)	584	584			
HRX-200Si	900(1000)	—	705	—	1600(1800.2000)	5 (アタッチメント含む)	310
HRX-200Gi		950(1050)	584	584			

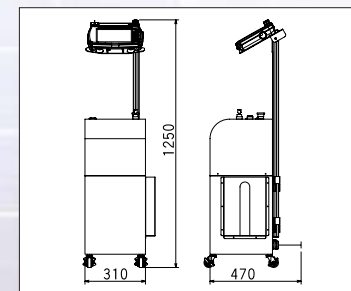
型式	常用空気圧(Mpa)	空気消費量(Nℓ/cyc)*1	駆動方式	制御方式	入力電源(V)	消費電力(W)
HRX-150Si	0.6	2.7	デジタルACサーボモーター(3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/−15%(50Hz/60Hz)	1700
HRX-150Gi		2.9				2300
HRX-200Si		2.7				1700
HRX-200Gi		2.9				2300

\*1 吸着エゼクタ使用時は63Nℓ/minが別に消費

## 外形寸法図(mm)



ペンダント台寸法図(mm)



対象成形機  
100t~350t

搭載コントローラ  
iコントローラ  
HRS-400



# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

**HRX-150/200SWi**  
**HRX-150/200GWi**

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインスプルチャック1回路
- パレタイジング機能(各軸99ポイント)
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- 自動中位置微調整機能
- 待機位置各種設定(型上、型外、下降)
- スマートプログラム
- スクリーンカスタマイズ

## 特徴

- 対象成形機100t~350tの倍速機構アームデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- 新型 i (インテリジェント) コントローラ搭載
- 小型~中型成形機に対応した「コンパクト&スリム」の定番取出口ロボット
- 全高を抑えた低天井対応タイプ

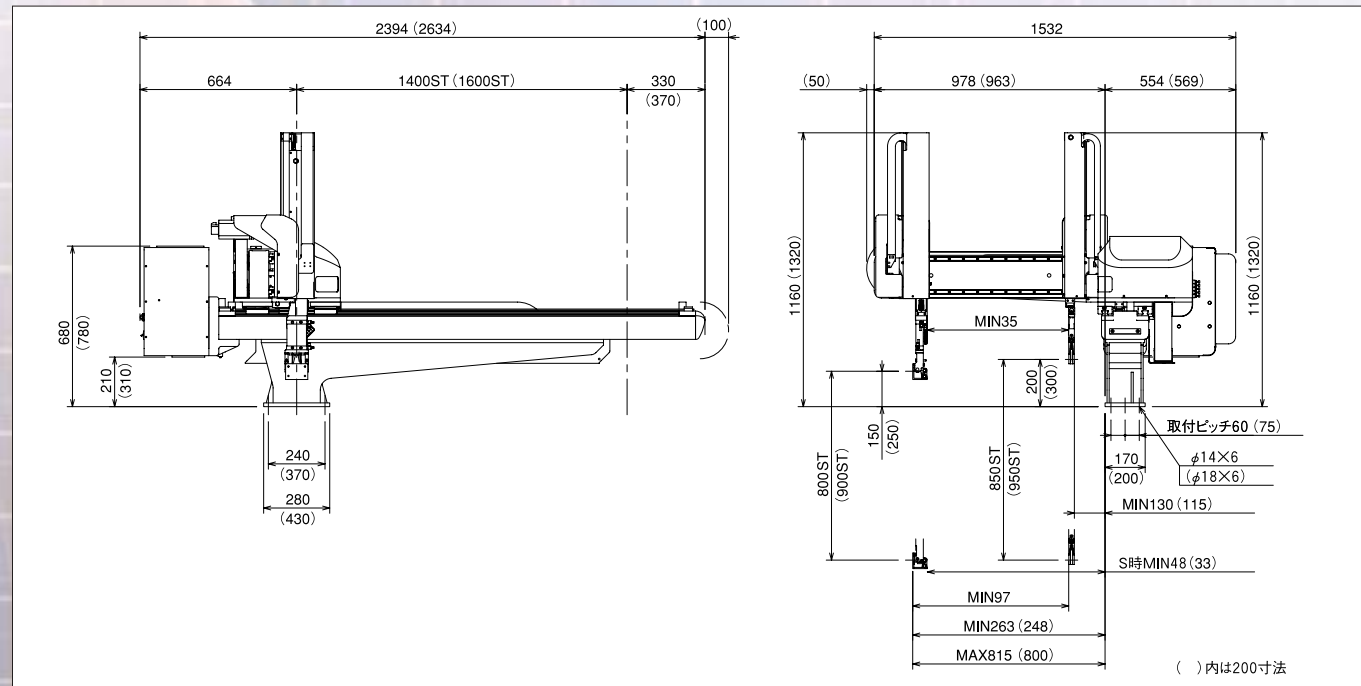
## 仕様

型式	上下ストローク (mm)		前後ストローク (mm)		トラバースストローク (mm)	最大可搬製品質量 (kg)	本体総質量 (kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-150SWi	800 (680)	—	705	—	1400	5 (アタッチメント含む)	275
HRX-150GWi		850 (730)	552	552	(1600.1800.2000)		295
HRX-200SWi	900 (1000)	—	705	—	1600		315
HRX-200GWi		950 (1050)	552	552	(1800.2000)		335

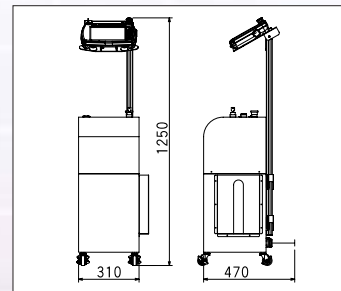
型式	常用空気圧 (Mpa)	空気消費量 (N <sub>2</sub> /cyc) ※1	駆動方式	制御方式	入力電源 (V)	消費電力 (W)
HRX-150SWi	0.6	2.7	デジタルACサーボモーター (3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/-15% (50Hz/60Hz)	1700
HRX-150GWi		2.9				2300
HRX-200SWi		2.7				1700
HRX-200GWi		2.9				2300

※1 吸着エゼクタ使用時は63N<sub>2</sub>/minが別に消費

## 外形寸法図 (mm)



ペンダント台寸法図 (mm)



# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

**HRX-300SWi**  
**HRX-300GWi**

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインスプルチャック1回路
- パレタイジング機能(各軸99ポイント)
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- 自動中位置微調整機能
- 待機位置各種設定(型上、型外、下降)
- スマートプログラム
- スクリーンカスタマイズ

## 特徴

- 対象成形機260t~450tの倍速機構アームデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- 新型 i (インテリジェント) コントローラ搭載
- 中型成形機に対応した「コンパクト&スリム」の取出口ロボット
- 従来機 (HAS II f シリーズ) よりも全高90mmスケールダウン

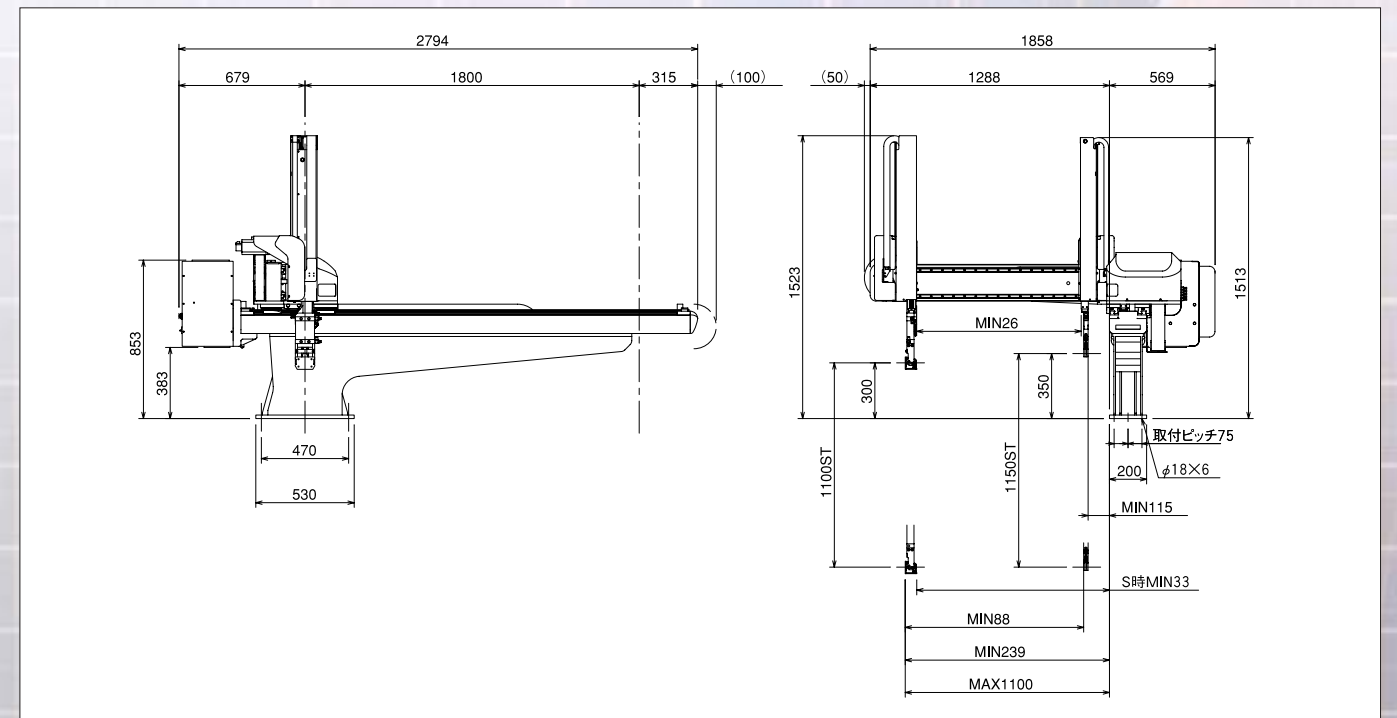
## 仕様

型式	上下ストローク (mm)		前後ストローク (mm)		トラバースストローク (mm)	最大可搬製品質量 (kg)	本体総質量 (kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-300SWi	1100	—	1015	—	1800	10 (アタッチメント含む)	360
HRX-300GWi		1150	861	861	(2000)		385

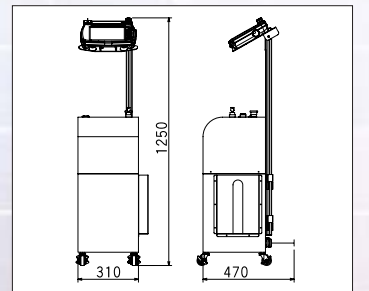
型式	常用空気圧 (Mpa)	空気消費量 (N <sub>2</sub> /cyc) ※1	駆動方式	制御方式	入力電源 (V)	消費電力 (W)
HRX-300SWi	0.6	2.7	デジタルACサーボモーター (3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/-15% (50Hz/60Hz)	1700
HRX-300GWi		2.9				2300

※1 吸着エゼクタ使用時は63N<sub>2</sub>/minが別に消費

## 外形寸法図 (mm)



ペンダント台寸法図 (mm)





# HRX-f Compact & Slim SERIES

## 信頼のRCA-2600コントローラ

キー付セレクトスイッチをペンダント上にマウント。より扱いやすくなりました。



スクロール&PUSH。ハーモ独自のジョグダイヤルで操作もスピーディー。

自動、原点、停止（一時停止他）のスイッチを一箇所に配置。

クリック感があって、押しやすいメンブレンスイッチ。

ペンダント画面がサイズUP (6.5インチ→7.5インチ)でより見やすく! よりキレイに!

- 3ポジションセーフティスイッチがより大きく、操作感が軽くなりました。
- USBポート採用により金型データの保存にUSBフラッシュメモリが使用可能  
※市販のUSBフラッシュメモリには動作できないものがあります。

今、FALCONがスタイリッシュに生まれ変わる。  
コンパクトでありながら剛性がアップ。  
「強く、美しいNEWファルコン」の登場です!



### 2画面同時表示 (特許申請中)



ハーフサイズ画面を使用して2画面同時表示ができるため、2つの異なる情報を1つの画面上で見ることができます。  
例) 取出機入力と出力の同時表示

### パスワード設定



作成した金型データの保護のために、必要に応じてパスワードを使い、使用者を制限することができます。

### 外国語表示ワンタッチ切替



各画面ごとに、日本語外国語の表示切り替えをワンタッチで行えます。

### 楽しいアニコン表示



動くアイコン通称「アニコン」でわかりやすく楽しい画面表示。

### USBフラッシュメモリ採用



USBフラッシュメモリによる金型データの保存が可能です。(フラッシュメモリ別売り)

### 有人無人設定



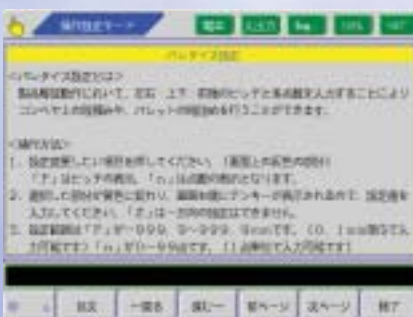
オペレーターがいる場合、いない場合それぞれの状態で、取出機にエラーが発生した場合の処理方法及びタイマーの設定ができます。

### 金型データのグループ管理 (特許申請中)



膨大な金型データを、ユーザー別、または製品別等でグループ管理することにより、スピーディーなデータ管理が可能です。また、金型データの「移動」「コピー」など、容易に編集可能です。

### 充実したヘルプ機能



各画面ごとにヘルプ機能を装備し、わかりやすい絵と、一覧表を使って操作方法をアドバイス。ワンタッチで操作できます。

### ポイント停止機能



停止させるポイントを任意に選択し、手動運転にて各軸ごとの座標に別々に停止させていく事ができます。

## OTHERS 直感的な使い心地、多彩な機能。「確実な操作感」が指先から伝わってくる。

- コンベヤカウンタ
- サンプリングカウンタ
- 床置き電装BOXは無しで、省スペース。
- ペンダント置き場にペンダントホルダー標準装備。市販のアームスタンドに付けられます。(VESA規格に対応)
- セレクトスイッチによるROBOT OFFモードワンタッチ切替。成形機との接続コネクタを外してショートプラグをする必要が無く、成形機の単独運転が可能です。
- PAUSE (ステップ停止) の他にQUICK PAUSE (瞬時停止) 機能を装備。決め細やかな操作が可能。
- ティーチ可SWを装備、プログラムモードへの進入を簡易的にブロック。
- アブリュートサーボ採用。17ビットバスラインABSエンコーダ採用により一般使用環境においてはバッテリー寿命6年の長寿命。
- 金型登録等の名称入力は漢字変換入力も可能 (和文設定使用時)
- 手動JOG操作はメインアーム、サブアームがそれぞれ単独に操作スイッチがペンダント上に配置されており、アームを選択することなく迷わず操作。
- 金型データのチェック位置及び全体動作確認用にステップ確認運転、成形前に自動速度で動作確認が出来る確認運転を装備。
- 動作選択28項目標準装備 (オプションにて更に4項目)
- 成形機安全ドアや安全防護柵開時は作業者に安全なサーボ電源を遮断し緊急停止。
- ペンダント標準仕様では長時間操作が無い場合は画面はスクリーンセーバーに切り替えますが、サービスマン対応により省エネにバックライト消灯の選択が可能です。



# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

### HRX-80Sf HRX-80Gf

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインスプルチャック1回路
- バラタイジング機能(各軸99ポイント)
- 走行途中姿勢制御
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- カウンタ機能(初期不良排出・サンプリング他)
- 自動中位置微調整機能
- 移動側固定側取り出し
- パス動作(時間短縮動作)
- 待機位置各種設定(型上、型外、下降、水平、後退)

## 特徴

- 対象成形機40t~80tのデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- より使いやすくなったRCA-2600コントローラ搭載(機電一体)
- 小型成形機に対応した「コンパクト&スリム」の定番取出口ロボット



対象成形機  
40t~80t

搭載コントローラ  
RCA-2600

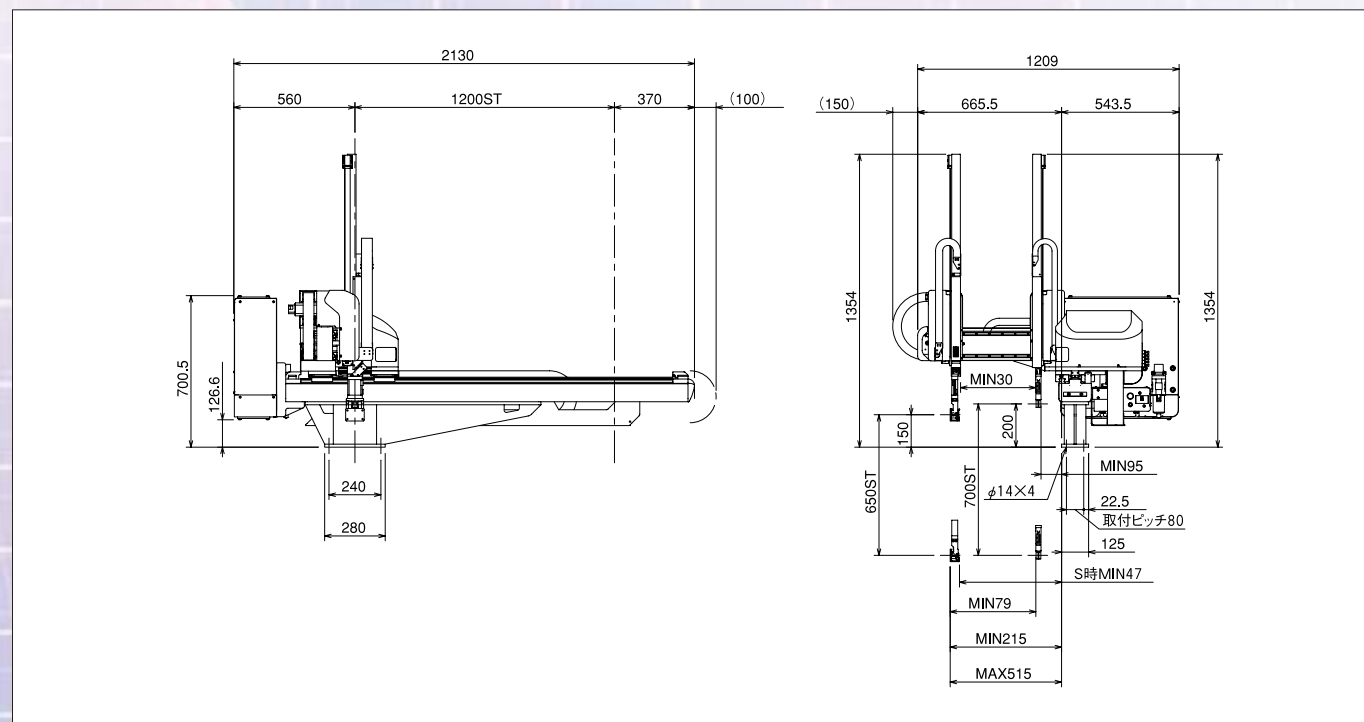
## 仕様

型式	上下ストローク(mm)		前後ストローク(mm)		トラバースストローク(mm)	最大可搬製品質量(kg)	本体総質量(kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-80Sf	650(750)	—	425	—	1200	3	200
HRX-80Gf	650(750)	700(800)	300	300	(1600)	(アタッチメント含む)	215

型式	常用空気圧(Mpa)	空気消費量(Nℓ/cyc)*1	駆動方式	制御方式	入力電源(V)	消費電力(W)
HRX-80Sf	0.6	0.7	デジタルACサーボモーター(3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/−15%(50Hz/60Hz)	1350
HRX-80Gf		0.8				1950

\*1 吸着エゼクタ使用時は63Nℓ/minが別に消費

## 外形寸法図(mm)



# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

### HRX-80SWf HRX-80GWf

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインスプルチャック1回路
- バラタイジング機能(各軸99ポイント)
- 走行途中姿勢制御
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- カウンタ機能(初期不良排出・サンプリング他)
- 自動中位置微調整機能
- 移動側固定側取り出し
- パス動作(時間短縮動作)
- 待機位置各種設定(型上、型外、下降、水平、後退)

## 特徴

- 対象成形機40t~80tの倍速機構アームデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- より使いやすくなったRCA-2600コントローラ搭載(機電一体)
- 小型成形機に対応した「コンパクト&スリム」の定番取出口ロボット
- 全高1000mm以内で弊社首振りタイプよりも低く、低天井に対応



対象成形機  
40t~80t

搭載コントローラ  
RCA-2600

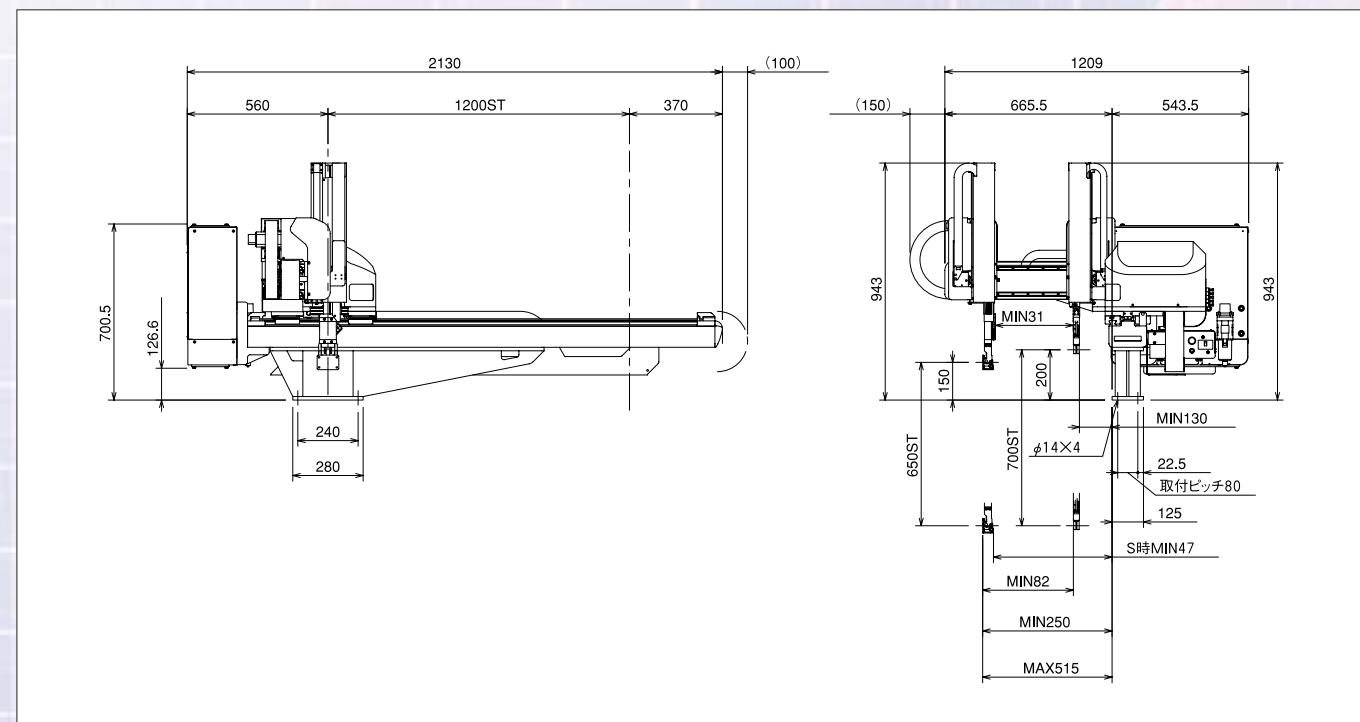
## 仕様

型式	上下ストローク(mm)		前後ストローク(mm)		トラバースストローク(mm)	最大可搬製品質量(kg)	本体総質量(kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-80SWf	650(750)	—	425	—	1200	3	205
HRX-80GWf	650(750)	700(800)	265	265	(1600)	(アタッチメント含む)	220

型式	常用空気圧(Mpa)	空気消費量(Nℓ/cyc)*1	駆動方式	制御方式	入力電源(V)	消費電力(W)
HRX-80SWf	0.6	0.7	デジタルACサーボモーター(3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/−15%(50Hz/60Hz)	1350
HRX-80GWf		0.8				1950

\*1 吸着エゼクタ使用時は63Nℓ/minが別に消費

## 外形寸法図(mm)



# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

**HRX-150/200Sf**  
**HRX-150/200Gf**

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインスプルチャック1回路
- バラタイジング機能(各軸99ポイント)
- 走行途中姿勢制御
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- カウンタ機能(初期不良排出・サンプリング他)
- 自動中位置微調整機能
- 移動側固定側取り出し
- パス動作(時間短縮動作)
- 待機位置各種設定(型上、型外、下降、水平、後退)

## 特徴

- 対象成形機100t~350tのデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- より使いやすくなったRCA-2600コントローラ搭載(機電一体)
- 小型~中型成形機に対応した「コンパクト&スリム」の定番取出口ロボット



対象成形機  
100t~350t

搭載コントローラ  
RCA-2600

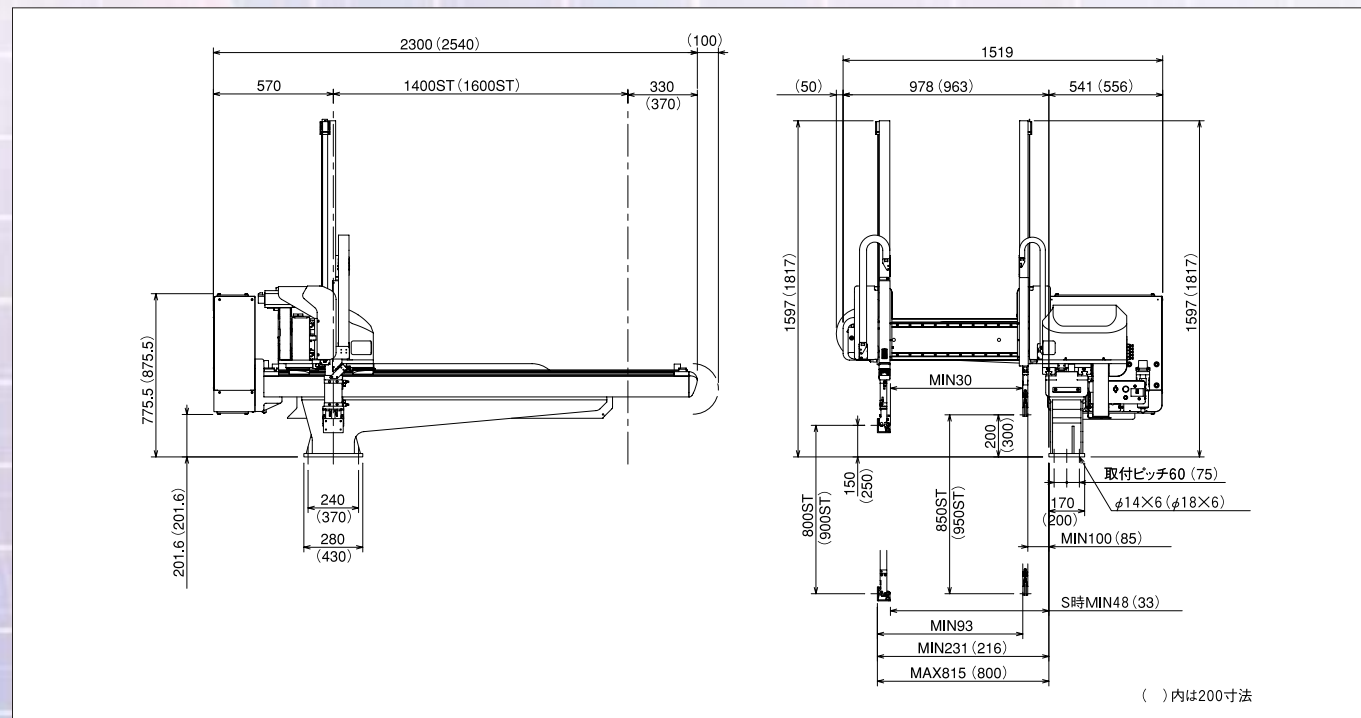
## 仕様

型式	上下ストローク(mm)		前後ストローク(mm)		トラバースストローク(mm)	最大可搬製品質量(kg)	本体総質量(kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-150Sf	800(680)	—	705	—	1400 (1600.1800.2000)	5 (アタッチメント含む)	265
HRX-150Gf		850(730)	584	584			285
HRX-200Sf	900(1000)	—	705	—	1600 (1800.2000)		305
HRX-200Gf		950(1050)	584	584			325

型式	常用空気圧(Mpa)	空気消費量(Nℓ/cyc)*1	駆動方式	制御方式	入力電源(V)	消費電力(W)
HRX-150Sf	0.6	2.7	デジタルACサーボモーター (3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/ー15% (50Hz/60Hz)	1700
HRX-150Gf		2.9				2300
HRX-200Sf		2.7				1700
HRX-200Gf		2.9				2300

※1 吸着エゼクタ使用時は63Nℓ/minが別に消費

## 外形寸法図(mm)



# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

**HRX-150/200Swf**  
**HRX-150/200Gwf**

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインスプルチャック1回路
- バラタイジング機能(各軸99ポイント)
- 走行途中姿勢制御
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- カウンタ機能(初期不良排出・サンプリング他)
- 自動中位置微調整機能
- 移動側固定側取り出し
- パス動作(時間短縮動作)
- 待機位置各種設定(型上、型外、下降、水平、後退)

## 特徴

- 対象成形機100t~350tの倍速機構アームデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- より使いやすくなったRCA-2600コントローラ搭載(機電一体)
- 小型~中型成形機に対応した「コンパクト&スリム」の定番取出口ロボット
- 全高を抑えた低天井対応タイプ



対象成形機  
100t~350t

搭載コントローラ  
RCA-2600

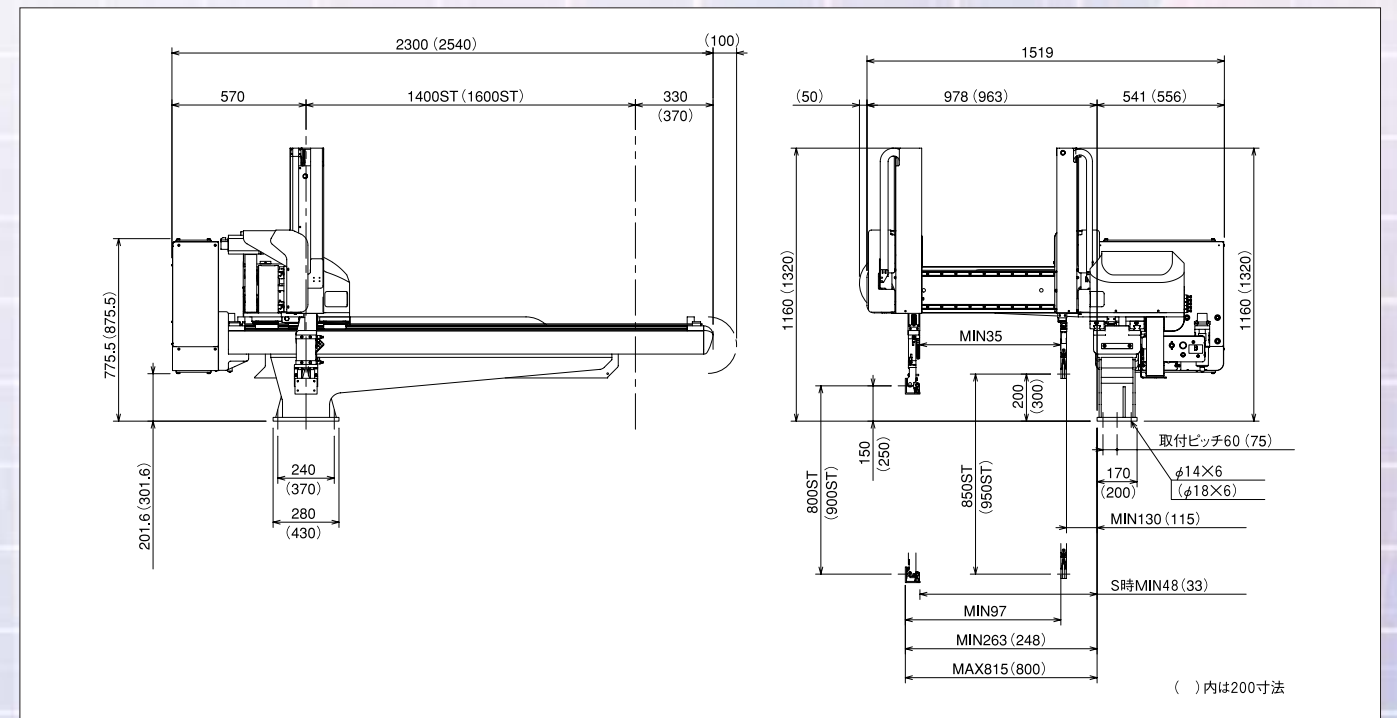
## 仕様

型式	上下ストローク(mm)		前後ストローク(mm)		トラバースストローク(mm)	最大可搬製品質量(kg)	本体総質量(kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-150Swf	800(680)	—	705	—	1400 (1600.1800.2000)	5 (アタッチメント含む)	270
HRX-150Gwf		850(730)	552	552			290
HRX-200Swf	900(1000)	—	705	—	1600 (1800.2000)		310
HRX-200Gwf		950(1050)	552	552			330

型式	常用空気圧(Mpa)	空気消費量(Nℓ/cyc)*1	駆動方式	制御方式	入力電源(V)	消費電力(W)
HRX-150Swf	0.6	2.7	デジタルACサーボモーター (3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/ー15% (50Hz/60Hz)	1700
HRX-150Gwf		2.9				2300
HRX-200Swf		2.7				1700
HRX-200Gwf		2.9				2300

※1 吸着エゼクタ使用時は63Nℓ/minが別に消費

## 外形寸法図(mm)





# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

### HRX-300SWf HRX-300GWf

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインプルチャック1回路
- バラタイジング機能(各軸99ポイント)
- 走行途中姿勢制御
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- カウンタ機能(初期不良排出・サンプリング他)
- 自動中位置微調整機能
- 移動側固定側取り出し
- パス動作(時間短縮動作)
- 待機位置各種設定(型上、型外、下降、水平、後退)

## 特徴

- 対象成形機260t~450tの倍速機構アームデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- より使いやすくなったRCA-2600コントローラ搭載(機電一体)
- 中型成形機に対応した「コンパクト&スリム」の取出口ロボット
- 従来機(HAS II f シリーズ)よりも全高90mmスケールダウン

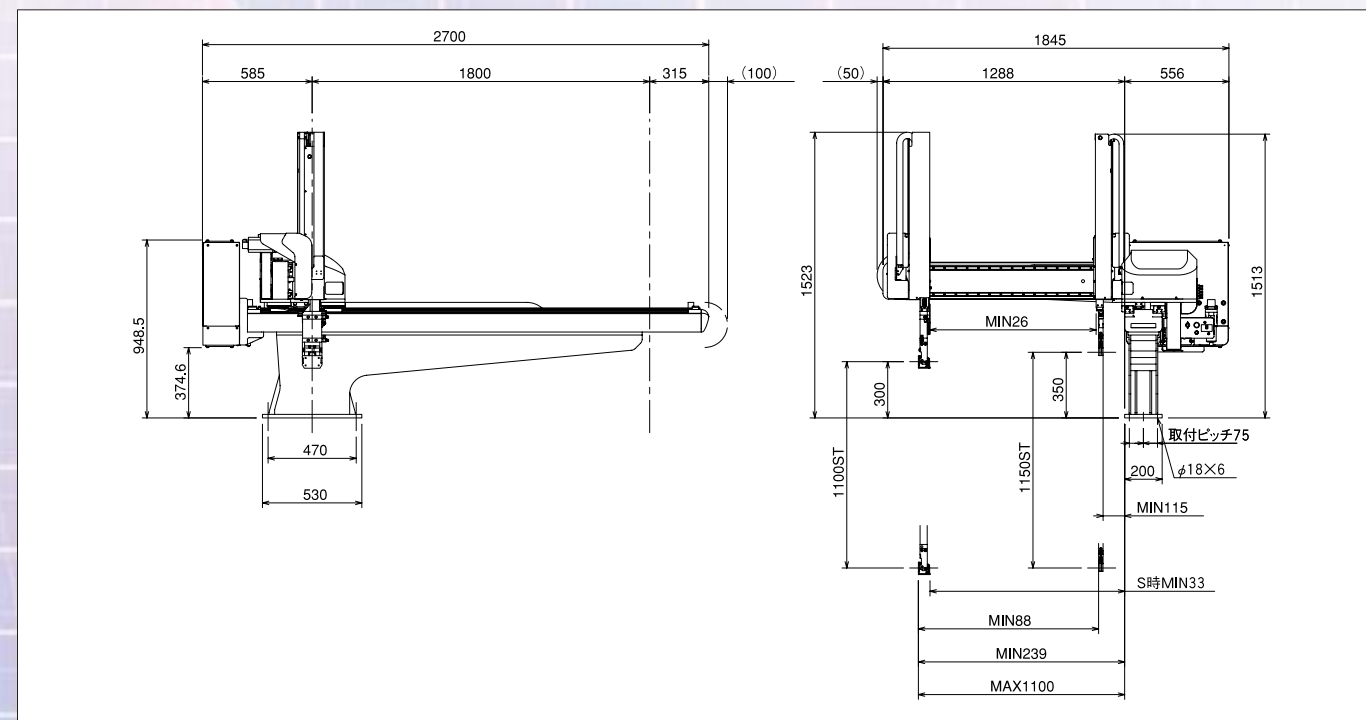
## 仕様

型式	上下ストローク(mm)		前後ストローク(mm)		トラバースストローク(mm)	最大可搬製品質量(kg)	本体総質量(kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-300SWf	1100	—	1015	—	1800 (2000)	10 (アタッチメント含む)	355
HRX-300GWf		1150	861	861			

型式	常用空気圧(Mpa)	空気消費量(Nℓ/cyc)*1	駆動方式	制御方式	入力電源(V)	消費電力(W)
HRX-300SWf	0.6	2.7	デジタルACサーボモーター (3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/−15% (50Hz/60Hz)	1700
HRX-300GWf		2.9				2300

※1 吸着エゼクタ使用時は63Nℓ/minが別に消費

## 外形寸法図(mm)



# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

### HRX-500SWf HRX-500GWf

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインプルチャック1回路
- バラタイジング機能(各軸99ポイント)
- 走行途中姿勢制御
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- カウンタ機能(初期不良排出・サンプリング他)
- 自動中位置微調整機能
- 移動側固定側取り出し
- パス動作(時間短縮動作)
- 待機位置各種設定(型上、型外、下降、水平、後退)

## 特徴

- 対象成形機400t~650tの倍速機構アームデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- より使いやすくなったRCA-2600コントローラ搭載(機電一体)
- 中型~大型成形機に対応した取出口ロボット
- キック最大前進位置は業界最大クラスの1350mm

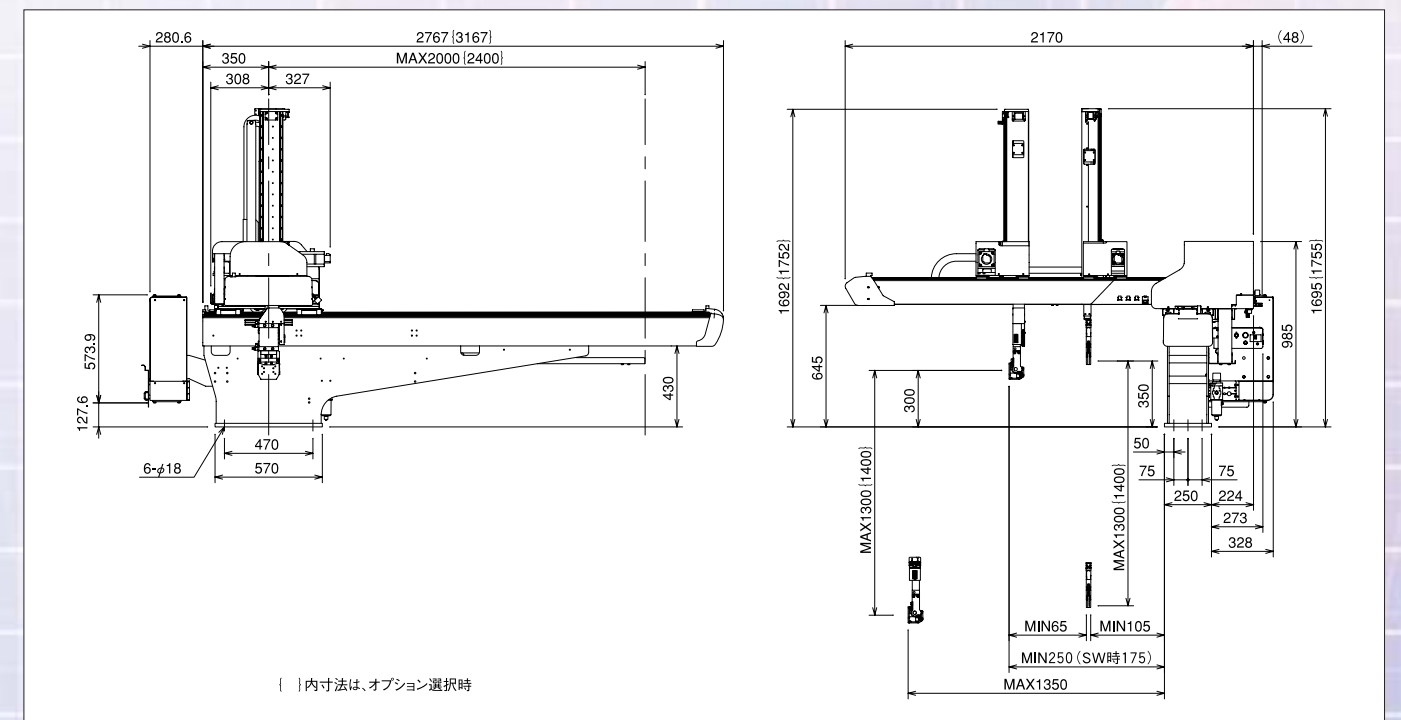
## 仕様

型式	上下ストローク(mm)		前後ストローク(mm)		トラバースストローク(mm)	最大可搬製品質量(kg)	本体総質量(kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-500SWf	1300(1400)	—	1100	—	2000 (2400)	15 (アタッチメント含む)	473
HRX-500GWf		1300(1400)	1045	1045			

型式	常用空気圧(Mpa)	空気消費量(Nℓ/cyc)*1	駆動方式	制御方式	入力電源(V)	消費電力(W)
HRX-500SWf	0.6	12.5	デジタルACサーボモーター (3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/−15% (50Hz/60Hz)	2800
HRX-500GWf						2800

※1 吸着エゼクタ使用時は63Nℓ/minが別に消費

## 外形寸法図(mm)



{ }内寸法は、オプション選択時



# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

**HASⅡf-30S**  
**HASⅡf-30G-V**

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインプルチャック1回路
- パレタイジング機能(各軸99ポイント)
- 走行途中姿勢制御
- 内部記憶金型メモリ(約100型分)
- カウンタ機能(初期不良排出サンプリング他)
- 自動中位置微調整機能
- 移動側固定側取り出し
- パス動作(時間短縮動作)
- 待機位置各種設定(型上・型外・下降・水平・後退)

## 特徴

- 対象成形機15t~40tのデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- 信頼と実績のRCA-2500コントローラ搭載
- 精密成形に対応したコンパクトかつ高精度の取出口ロボット



対象成形機  
15t~40t

搭載コントローラ  
RCA-2500



世界標準である、オープンネットワーク(Device Net)を標準搭載することにより、入出力点数が飛躍的に増設可能になりました。また、デバイスネットワークの省配線により、周辺機器の制御や、情報の集中管理、成形機とのリンク等、可能性が広がります。



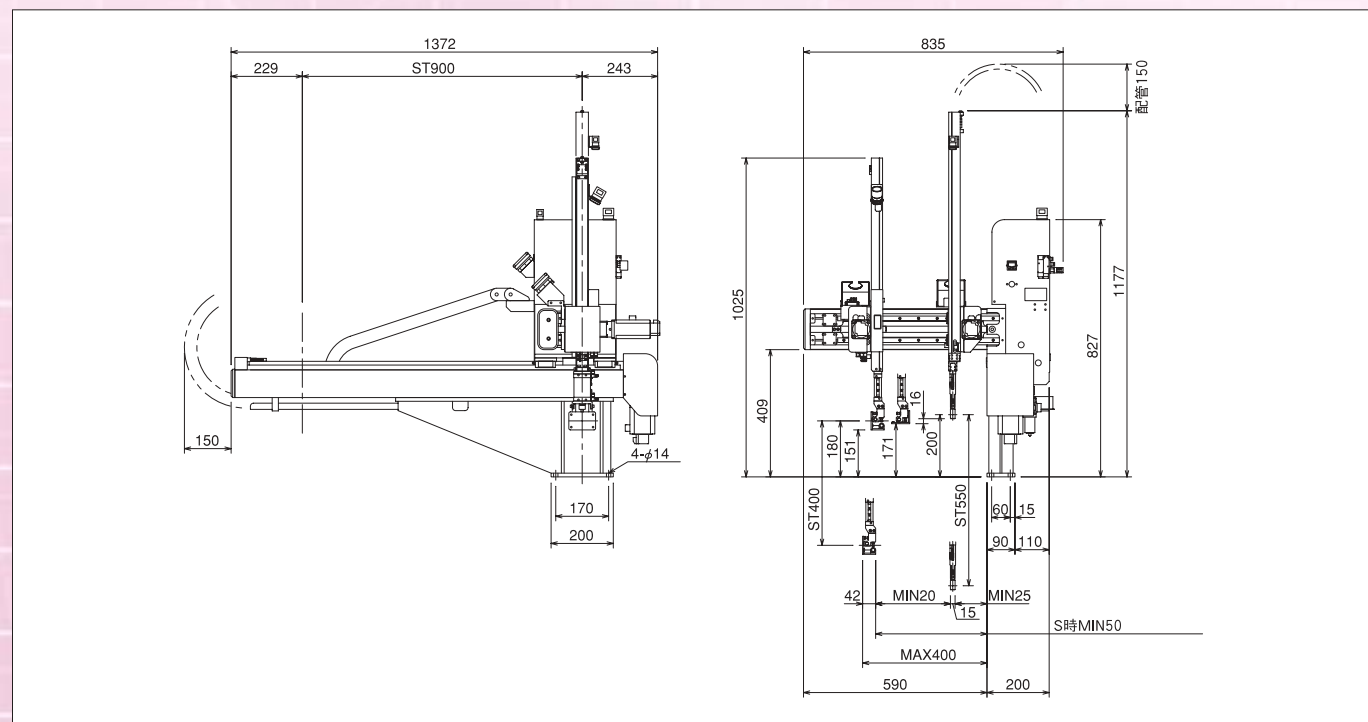
※1 吸着エゼクタ使用時は63Nℓ/minが別に消費

## 仕様

型式	上下ストローク(mm)		前後ストローク(mm)		トラバースストローク(mm)	最大可搬製品質量(kg)	本体総質量(kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HASⅡf-30S	400	—	350	—	900	2 (アタッチメント含む)	97
HASⅡf-30G-V	—	550	298	305			

型式	常用空気圧(Mpa)	空気消費量(Nℓ/cyc)※1	駆動方式	制御方式	入力電源(V)	消費電力(W)
HASⅡf-30S	0.6	0.7	デジタルACサーボモーター(3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/−15%(50Hz/60Hz)	1350
HASⅡf-30G-V		0.8				1950

## 外形寸法図(mm)



# デジタルサーボ駆動取出口ロボット

## 型式

**HRX-800SWe**  
**HRX-800GWe**

## 標準仕様

- 吸着エゼクタ1回路
- 製品チャック1回路
- メインプルチャック1回路
- パレタイジング機能(各軸99ポイント)
- 走行途中姿勢制御
- アラーム履歴
- 内部記憶金型メモリ(約50型分)
- 初期不良排出カウンタ
- 自動運転中位置微調整機能
- 移動/固定側取り出し
- 待機位置選択(型上・型外)

## 特徴

- 対象成形機550t~1000tの倍速機構アームデジタルサーボ駆動取出口ロボット
- 簡単操作で機電一体の「HRS-200コントローラ」搭載
- 大型成形機に対応した「コンパクト&スリム」の取出口ロボット



搭載コントローラ  
HRS-200

対象成形機  
550t~1000t

※取付台は別途作成

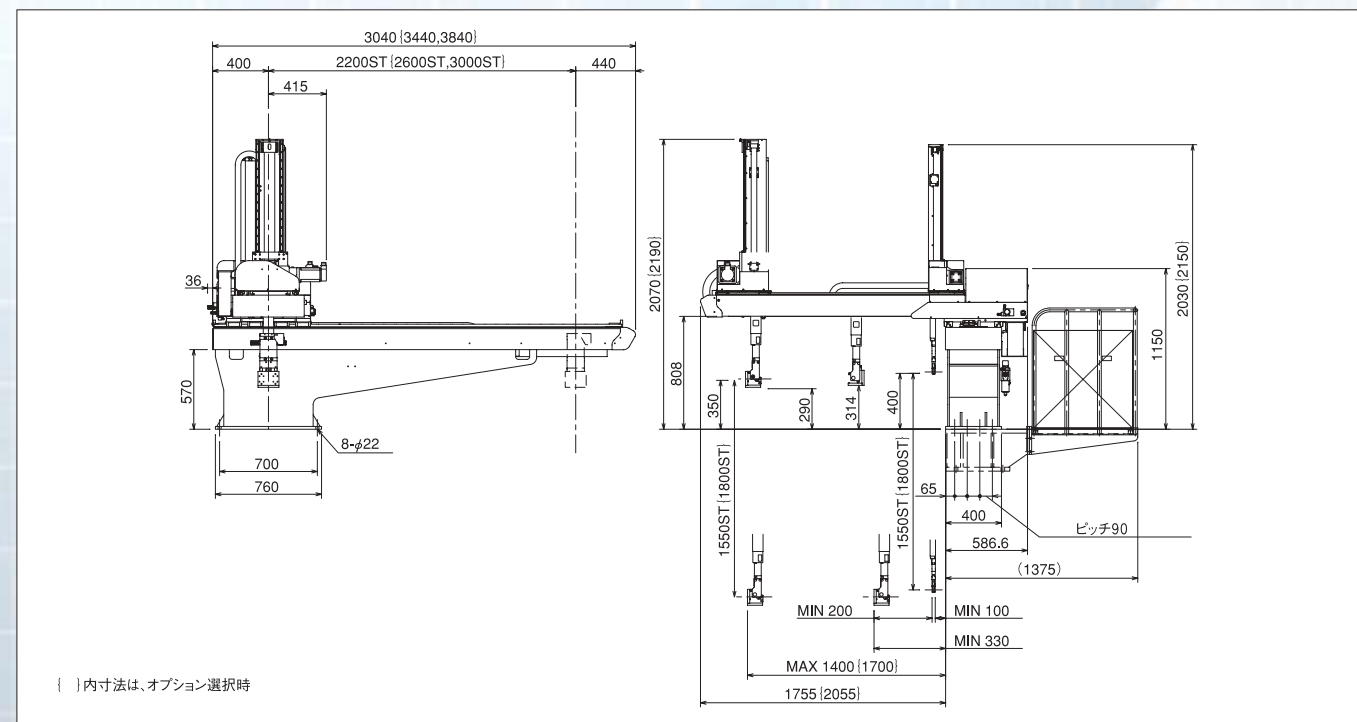
## 仕様

型式	上下ストローク(mm)		前後ストローク(mm)		トラバースストローク(mm)	最大可搬製品質量(kg)	本体総質量(kg)
	メイン	サブ	メイン	サブ			
HRX-800SWe	1550(1800)	—	1220(1520)	—	2200 (2600.3000)	20 (アタッチメント含む)	800
HRX-800GWe		1550(1800)	1070(1370)	1070(1370)			

型式	常用空気圧(Mpa)	空気消費量(Nℓ/cyc)※1	駆動方式	制御方式	入力電源(V)	消費電力(W)
HRX-800SWe	0.6	20.3	デジタルACサーボモーター(3/5軸)	PTP・CP	三相AC200V+10%/−15%(50Hz/60Hz)	2800
HRX-800GWe		20.5				2800

※1 吸着エゼクタ使用時は107Nℓ/minが別に消費

## 外形寸法図(mm)



内寸法は、オプション選択時



コントローラを本体に搭載したため、床置き型のコントロールBOXがなくなりました。その分のスペースが省かれ、工場のレイアウトも楽々。ペンダントひとつお手元におくだけの、スッキリ設計です。

簡単操作