

HRS-1500i

HRXIII-i系列控制器
HRXIII-iシリーズコントローラ

i (intelligent) controller

应用人体工学设计，
轻便小巧。
人間の手の形に合わせて
持ちやすく、軽量コンパクト。

采用8.4型XGA (1024×768) 高
清液晶屏。26万像素的高清视觉。
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。

多色LED显示，提
高视觉分辨率。
カラフルなLED表示で
視認性もアップ。



哈模独创的旋转键盘、
PUSH操作键提升了操
作速度。
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。



轻巧的3档位安全开关
设计，确保使用安全。
押しやすい3ポジションイネー
ブルスイッチで手軽な操作と安
全性を確保。



大幅度提高画面敏感度及处理
速度。
画面の切り替わりや処理速度を飛躍的
に向上させました。

沿用了RCA系列手控器的薄膜开关功能的操作
简便的手动开关。
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。

自由编程功能 便利なユーザープログラミング機能

智能程序 スマートプログラム

- 在现场客户可在i系列的控制画面上轻易地变更程序
- 系统的电脑上使用智能程序功能对程序进行变更(脱机功能)
- 模具名称, 定点, 名称等, 可以使用汉字. 英文. 数字等外国语言进行输入

- 現場でお客様がi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。
- Windowsパソコン上でスマートプログラム機能を使って
プログラム変更(オフライン機能)をする事が可能です。
- 金型名称、ポイント、名称など、漢字かな英数字や外国
語が入力可能。

可以编辑自己喜爱的画面 自分好みの画面に編集できる

自由画面布局 スクリーンカスタマイズ

- 电磁阀操作上, 可以自由地选择操作端口
- 在手动操作画面上, 可以只显示必要的功能, 不必要的功能
可以隐藏起来
- 可以自由配置功能键
- 可以按自己喜好配置输入、输出显示

- 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。

可以在机械手的操作画面上操作周边设备

取出口ロボットの操作画面で周辺機器も操作できる

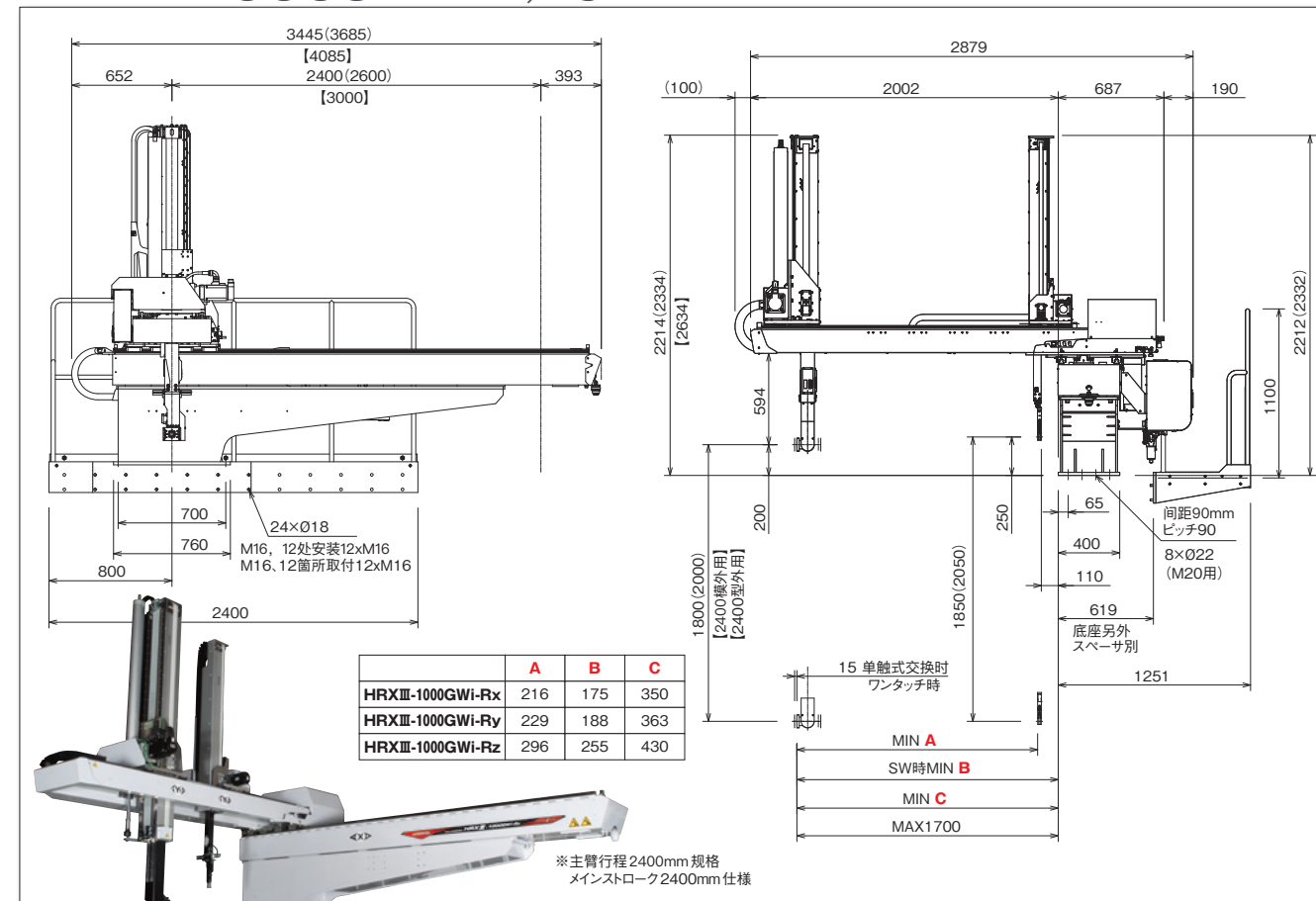
HAL-NET (HARMO ALL-AROUND LINK - NET)

- 可以控制模温机的温度调节、开/关、时间等。
- 可以控制除湿机的温度调节、开/关、时间等。
- 可以控制料斗干燥机的温度调节、开/关、时间等。
- 可以控制CN II 料斗抽料装置的ON/OFF(与F系列干燥机组合时)

- 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。
- CNII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)

哈模独有	ハーモ独自
选项	オプション

HRXIII-1000SWi-Rx / GWi-Rx



MODEL	标准规格(双节) 標準仕様(ダブル)					
	HRXIII-1000SWi-Rx	HRXIII-1000GWi-Rx	HRXIII-1000SWi-Ry	HRXIII-1000GWi-Ry	HRXIII-1000SWi-Rz	HRXIII-1000GWi-Rz
对象整机 対象成形機 (ton)	650~1300					
主臂行程 メイン上下ストローク (mm)	1800[2000] [2400※1]					
副臂行程 サブ上下ストローク (mm)	—	1850[2050]	—	1850[2050]	—	1850[2050]
主臂前行程 メイン前後ストローク (mm)	1525(175~1700)	1350(350~1700)	1512(188~1700)	1337(350~1700)	1445(255~1700)	1270(430~1700)
副臂前行程 サブ前後ストローク (mm)	—	1350(110~1460)	—	1337(110~1447)	—	1270(110~1380)
横走行程 横走ストローク (mm)	2400[2600] [3000]					
主臂待机位置 メイン待機位置 (mm)	200					
主臂最大前进位置 メイン最大前進位置 (mm)	1700					
副臂最小接近位置 サブ最小寄せ付け位置 (mm)	—	110	—	110	—	110
反掌控制 姿勢制御 (*)	180					
姿勢トルク 姿勢トルク (Nm)	95					
最大可搬产品重量 ※2 最大可搬製品質量 ※2 (kg)	30					
本体質量 本体質量 (kg)	1090	1150	1100	1150	1100	1150
横幅×纵深×全高 横幅×奥行×全高 (mm)	3445×2879×2144					
使用空气压力 常用空気圧 (MPa)	0.5					
空气消耗量 ※3 エア消費量 ※3 (ℓ/cyc[ANR])	53.3					
控制方式 制御方式	数値交流伺服马达 デジタルACサーボモーター(3/5 axes)					
电源 電源 (V)	三相AC200V±10% (50Hz/60Hz) 三相AC200V±10% (50Hz/60Hz)					
最大功率 最大消費電力 (W)	2750	3900	2750	3900	2750	3900
设备总功率 電源設備容量 (VA)	3800	4400	3800	4400	3800	4400
最大所需电流 最大所要電流 (A)	11.0	12.5	11.0	12.5	11.0	12.5

※1 機外产品置放時限定 ※2 包含夹具重量 ※3 使用真空吸着時毎追加1回路需要另外消耗46ℓ/min ※【】内为选项
※1 型外製品解放時限定 ※2 チェック板重量含む ※3 吸着エジェクタ使用時は1連につき46ℓ/min[ANR]が別に消費 ※【】内はオプション

株式会社哈模

ISO9001 认证

※本目录内容若有变更, 恕不另行通知。

总公司 長野県上伊那郡南箕輪村4124-1 TEL: (0265) 72-0111

哈模机械(上海)有限公司

上海市长宁区茅台路870号光华大厦北楼805室
TEL: 021-80199227 FAX: 021-80199228

苏州事务所

江苏省苏州市工业园区胜浦镇翔蒲路15号
TEL: 0512-62621775 FAX: 0512-62621791

大连事务所

大连开发区金马路138号大连吉耕国际酒店1005室
TEL: 0411-87962819 FAX: 0411-87962819

天津办事处

天津市红桥区勤俭道185号云汉大厦323室
TEL: 022-87355626 FAX: 022-87355626

厦门事务所

厦门市湖里区嘉禾路396号鑫新泉大厦B415室
TEL: 0592-3233250 FAX: 0592-3233250

哈模机械(深圳)有限公司

深圳市宝安区新安街道安乐社区44区顺丰路15号
金宝商务大厦8213室
TEL: 0755-88868177 FAX: 0755-83862500

哈模机械科技[苏州]有限公司

江苏省苏州市工业园区胜浦镇翔蒲路15号
TEL: 0512-62955112 FAX: 0512-62955117

www.harmon.com.cn

HRX3-550/800/1000i-CJ 2019101KP
This catalogue uses recycled paper.



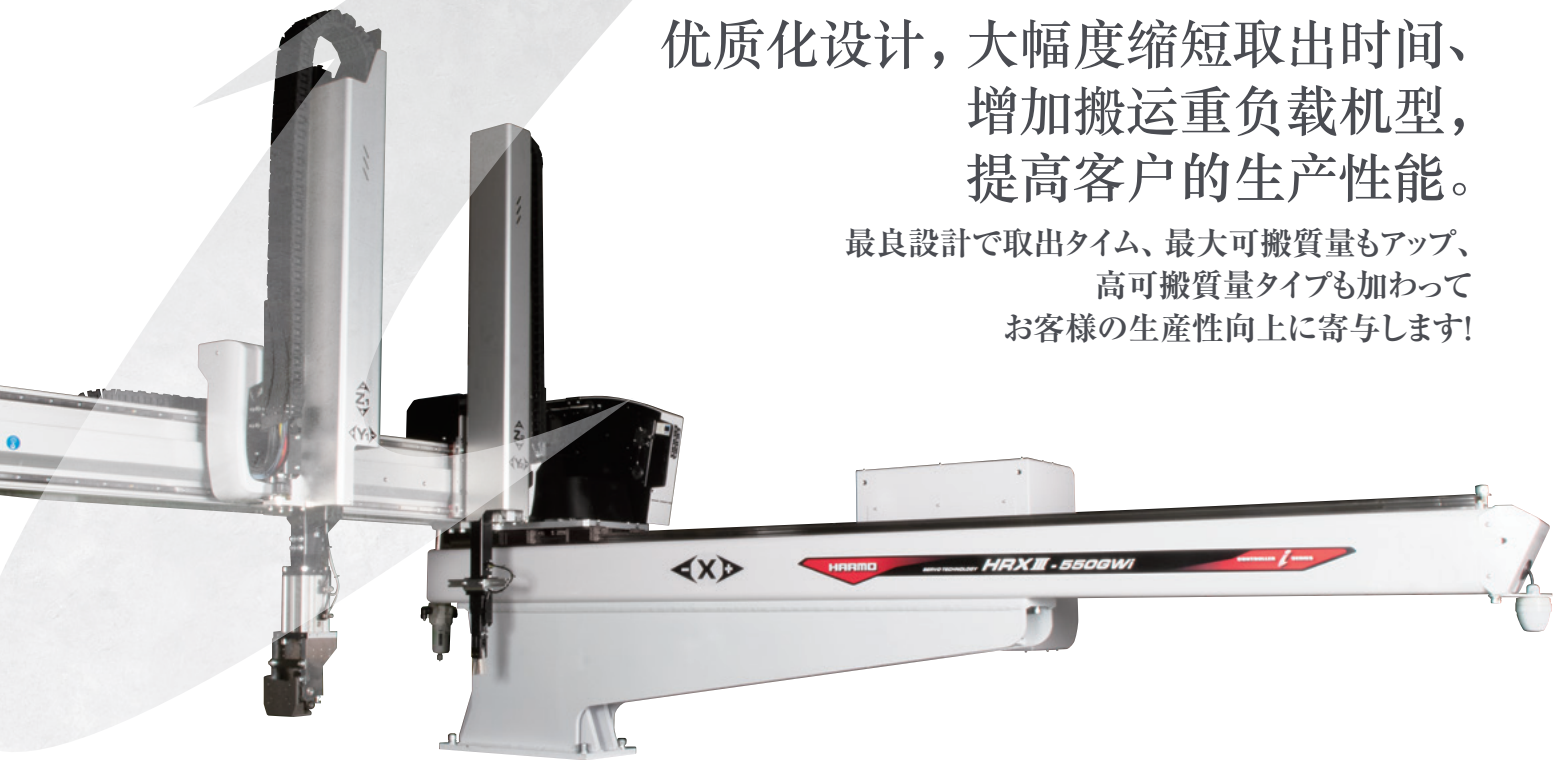
HRXIII-i Series

400 1300
IMM SIZE
400t~1300t

HRX III-i Series

优质化设计，大幅度缩短取出时间、增加搬运重负载机型，提高客户的生产性能。

最良設計で取出タイム、最大可搬質量もアップ、高可搬質量タイプも加わってお客様の生産性向上に寄与します！



- 根据最佳设计实施上下手臂重心平衡/驱动部的式样重新设计。合理抑制引拔部的外力扭曲，实现速度提升。
- 外部设备联动（注塑机⇄机械手⇄周边设备）等，可进行统一设定/统一启动/统一监视（与敝司制的周边设备联动时）
- 通过各种感应器等监控，进行错误信息的发送（与敝司制的周边设备联动时）
- 启动・停止・异常等，可用7色LED灯显示机械手状态。周边设备的异常也能显示（HAL-NET连接时）
- 对应长行程。对应模内到1800st，模外到2000st。（800类型）
- 对应长行程。对应模内到2000st，模外到2400st。（1000类型）
- 由于可搬重量的提高，在插入成型等的重量夹具的振动得以抑制。（550型：15kg、800型：20kg、1000型：30kg）
- 最良設計による上下アームの重心バランス/駆動スベックの見直しを実施。引抜フレームのねじれを抑制し速度UPを実現。
- 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）
- 各種センサ等によるモニタリングで、エラー情報の送信（当社周辺機器との連動）
- 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（HAL-NET接続時）
- ロングストローク対応。型内1800stまで、型外2000stまで対応します。（800タイプ）
- ロングストローク対応。型内2000stまで、型外2400stまで対応します。（1000タイプ）
- 可搬質量アップで、インサート等の重量チェック板でも振れを抑えました。（550タイプ:15kg、800タイプ:20kg、1000タイプ:30kg）



THD-F系列 THD-Fシリーズ

CNII

HAL-NET
HARMO ALL-AROUND LINK - NET



MDR II-F系列 MDRII-Fシリーズ



SLI/TLI系列 SLII/TLIIシリーズ



HMC-F系列 HMC-Fシリーズ

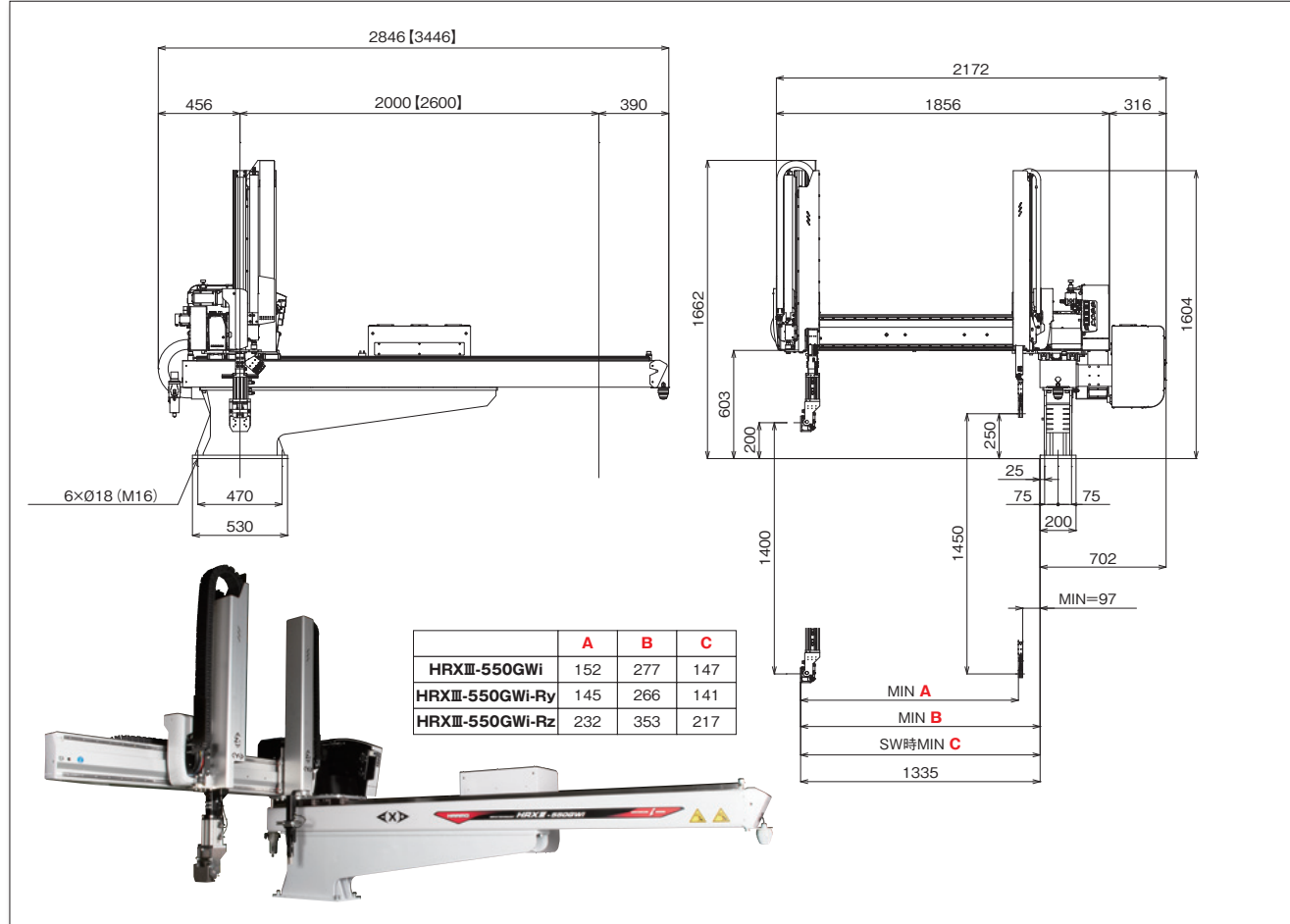


横温机設定画面 除湿機設定画面 金型温調機設定画面 除湿機設定画面 タイマー設定画面

重新改良设备机体，提高速度、增加搬运负载能力。

機体がリニューアルして、スピードと可搬重量が充実！

HRX III-550SWi/GWi



MODEL	标准规格(双节) 標準仕様(ダブル)					
	HRX III-550SWi	HRX III-550GWi	HRX III-550SWi-Ry	HRX III-550GWi-Ry	HRX III-550SWi-Rz	HRX III-550GWi-Rz
対象注塑機 対象成形機 (ton)	400~600					
主臂行程 メイン上下ストローク (mm)	1400					
副臂行程 サブ上下ストローク (mm)	-	1450	-	1450	-	1450
主臂前行程 メイン前後ストローク (mm)	1188(147~1335)	1058(277~1335)	1194(141~1335)	1069(266~1335)	1118(217~1335)	982(353~1335)
副臂前行程 サブ前後ストローク (mm)	-	1058(97~1155)	-	1058(97~1166)	-	982(97~1079)
横行程 横走行ストローク (mm)	2000[2600]					
主臂待机位置 メイン待機位置 (mm)	200					
主臂最大前進位置 メイン最大前進位置 (mm)	1335					
副臂最小接近位置 サブ最小寄せ付け位置 (mm)	-	97	-	97	-	97
反掌制御 姿勢制御 (°)	90		180		51	
姿勢トルク 姿勢トルク (Nm)	40		46.6		51	
最大可搬产品质量 ※1 最大可搬製品質量 ※1 (kg)	15					
本体質量 本体質量 (kg)	469	495	469	495	469	495
横幅×纵深×全高 横幅×奥行×全高 (mm)	2846×2172×1662					
使用空气压力 常用空气圧 (MPa)	0.5					
空气消耗量 ※2 エア消費量 ※2 (ℓ/cyc[ANR])	13.2			10.5		
控制方式 制御方式	数値交流伺服马达 デジタルACサーボモーター(3/5 axes)					
电源 電源 (V)	三相AC200V±10% (50Hz/60Hz) 三相AC200V±10% (50Hz/60Hz)					
最大功率 最大消費電力 (W)	1700	2300	1700	2300	1700	2300
设备总功率 電源設備容量 (VA)	3500	4200	3500	4200	3500	4200
最大所需电流 最大所要電流 (A)	10.0	12.0	10.0	12.0	10.0	12.0

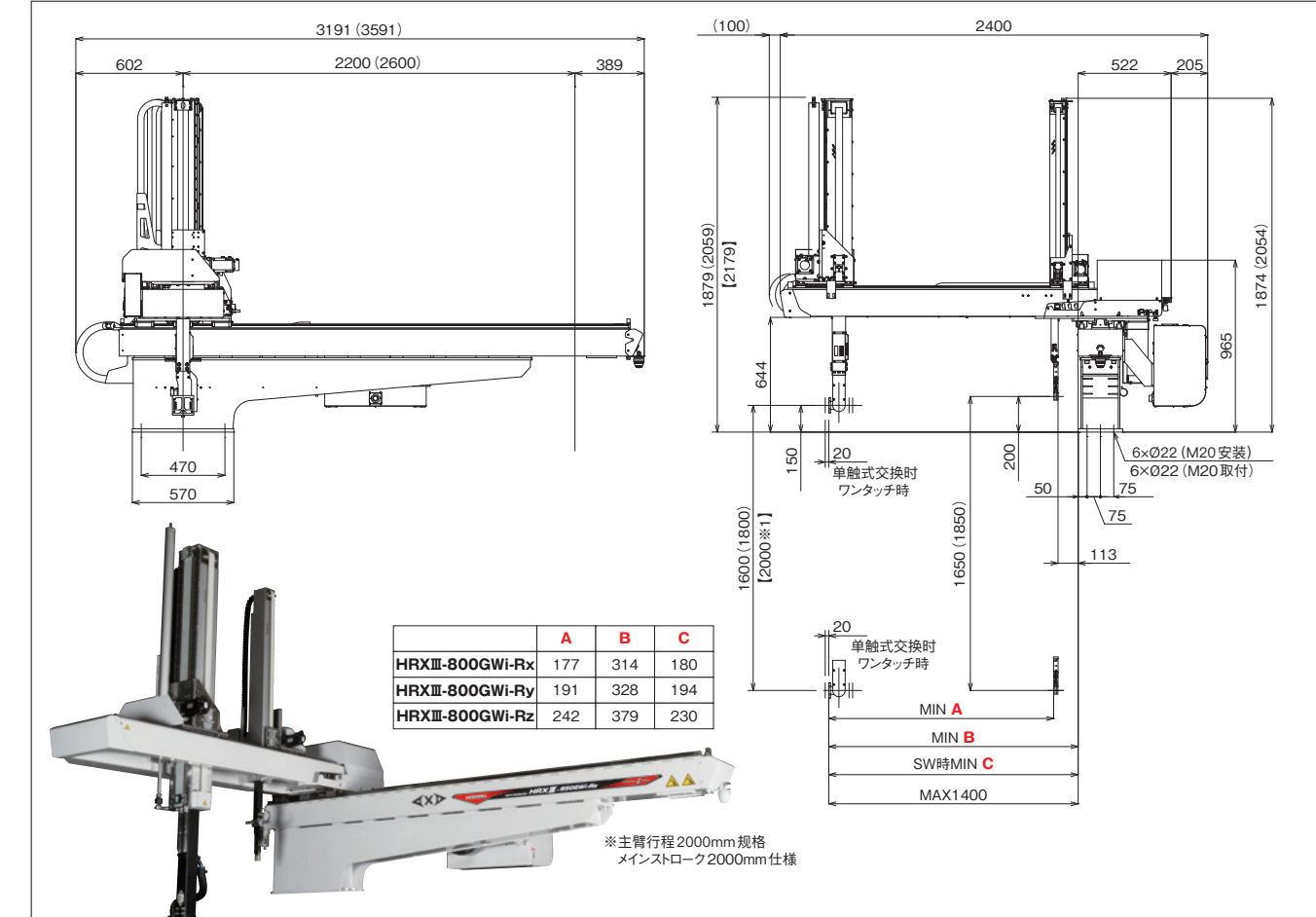
※1 包含夹具重量 ※2 使用真空吸着时每追加1回路需要另外消耗46ℓ/min ※3 【 】内为选项
※1 チェック板重量含む ※2 吸着エジェクタ使用時は1連につき46ℓ/min[ANR]が別に消費 ※3 【 】内はオプション

机型的表示方式 型式の表記方法

HRX III-550GWi-Ry



HRX III-800SWi-Rx/GWi-Rx



MODEL	标准规格(双节) 標準仕様(ダブル)					
	HRX III-800SWi-Rx	HRX III-800GWi-Rx	HRX III-800SWi-Ry	HRX III-800GWi-Ry	HRX III-800SWi-Rz	HRX III-800GWi-Rz
対象注塑機 対象成形機 (ton)	550~850					
主臂行程 メイン上下ストローク (mm)	1600[1800][2000 ※1]					
副臂行程 サブ上下ストローク (mm)	-	1650[1850]	-	1650[1850]	-	1650[1850]
主臂前行程 メイン前後ストローク (mm)	1220(180~1400)	1086(314~1400)	1206(194~1400)	1072(328~1400)	1170(230~1400)	1021(379~1400)
副臂前行程 サブ前後ストローク (mm)	-	1086(113~1199)	-	1072(113~1085)	-	1021(113~1134)
横行程 横走行ストローク (mm)	2200[2600]					
主臂待机位置 メイン待機位置 (mm)	150					
主臂最大前進位置 メイン最大前進位置 (mm)	1400					
副臂最小接近位置 サブ最小寄せ付け位置 (mm)	-	113	-	113	-	113
反掌制御 姿勢制御 (°)	180					
姿勢トルク 姿勢トルク (Nm)	51					
最大可搬产品质量 ※2 最大可搬製品質量 ※2 (kg)	20					
本体質量 本体質量 (kg)	630	670	630	670	630	670
横幅×纵深×全高 横幅×奥行×全高 (mm)	3191×2400×1879					
使用空气压力 常用空气圧 (MPa)	0.5					
空气消耗量 ※3 エア消費量 ※3 (ℓ/cyc[ANR])	37.6					
控制方式 制御方式	数値交流伺服马达 デジタルACサーボモーター(3/5 axes)					
电源 電源 (V)	三相AC200V±10% (50Hz/60Hz) 三相AC200V±10% (50Hz/60Hz)					
最大功率 最大消費電力 (W)	1900	2700	1900	2700	1900	2700
设备总功率 電源設備容量 (VA)	3500	4200	3500	4200	3500	4200
最大所需电流 最大所要電流 (A)	10.0	12.0	10.0	12.0	10.0	12.0

※1 横外产品置放时限定 ※2 包含夹具重量 ※3 使用真空吸着时每追加1回路需要另外消耗46ℓ/min ※1 型外製品解放時限定 ※2 チェック板重量含む ※3 吸着エジェクタ使用時は1連につき46ℓ/min[ANR]が別に消費 ※【 】内为选项 ※【 】内はオプション