

III V 650-750
SERIES



HI-MORE

哈模股份有限公司 HI-MORE Robot Co.,Ltd
TEL / +886-3-381-1614 FAX / +886-3-381-8559
台灣桃園市大園區五權里7鄰青昇路1段92巷27號
No.27, Ln.92, Sec. 1, Qingsheng Rd., Dayuan Dist., Taoyuan City 337, Taiwan (R.O.C.)

HI-MORE

PRODUCT CATALOG

極速 輕量 INTRODUCTION THE HA SERIES OF HIGH-SPEED MACHINE
高效能機械手臂 非常に効率的なロボットアーム High efficiency robotic arm

650-750 SERIES

不但輕量 廠房再低也能設置
Not just lightweight design, it can be installed no matter how low the factory is

有效節省能源/降低運行成本 Energy saving/Reduce operating cost

- 輕量化的設計以及鋁製原料的選擇，減少了消耗動作時所需的能量。
Lightweight design and aluminum material choice can save energy while operating.
- 翅膀採用高剛性鋁合金結構，也因如此可將馬達小型化進而達到省電之目的，除了增加零件壽命外，更利於日後維修次數，提高生產效率。
The wing is constructed by high rigid aluminum alloy, therefore can downsizing the motor, saving energy, increase component life and efficiency, and easier to maintenance.
- 潔淨、無塵室因廠房高度受限，全新打造輕量化、經濟型機台。機台整體高度降低15%，且為倍速機構高速穩定機型。
The clean room is limited by the height of factory, height of new lightweight design machine is 15% lower and is high speed stable model.



- High precision 高精度
- Low noise 低噪音
- Low vibration 低振動
- High speed 高速度

LNC-R6000 數控機械手臂控制器 LNC-R6000 Digital robotic arm controller

- 使用Linux即時核心
Use Linux kernel
- 具備模具文件管理功能
Equipped with mold document management function
- 支援USB匯入/匯出模具文件
Support import/export mold document via USB
- 提供堆疊功能以及堆疊參數畫面
Provide stacking function and screen of parameter stack
- 全圖形化介面
Full graphics interface
- 教導式輸入程式，簡單易學
Input procedure guidance, easy to learn.
- 內建軟體PLC(使用Ladder方式呈現)
Embedded PLC software (Step Ladder Diagram, STL)

完整且強大的功能 Powerful and comprehensive function

吸附回路 * 2回路 Absorption loop*2 loop
自動壓力偵測確認塑膠件是否殘留 (可自行調整壓力需求)
Auto pressure detect if injection molding was left over (Pressure adjustable)

正壓回路 * 1回路 Positive pressure loop*1 loop
標準功能將內含1組正壓回路輸出，用於夾或抱之功能，可偵測塑膠件是否殘留
Standard function includes a set of positive loop export for clipping or holding. To detect if injecting molding was left over

水口回路 * 1回路 Clamp loop*1 loop
副臂標準夾取功能，感應開關偵測水口是否殘留 (適用於5軸機種)
The standard clipping function of vice arm, detecting if there's any remnant was left on clamp (available for 5 axial model)

不良品訊號 Defective item signal
透過注塑機的不良訊號，將不良品置放於指定位置
Injection molding machine provides defective item signal to place the defective item at the designate place

抽樣檢查 Sampling check
可設定抽樣模數，將樣品置放於指定位置
Sampling size can be set and sample will be placed at the designate place

初期排出動作 Discharge action at the initial stage
自行運行開始後，可自行設定模數初期成品擺放於指定位置
After the auto mode start running, the initial product can be placed at the designate place

軸向同動 Axial co-movement
可同時進行橫行、前進以及翻轉之動作，來簡短機械手的循環時間
Being able to move horizontal, forward, and invert at the same time to shorten the cycle time of robotic arm

型外待機 Standby mode
解決特殊產品於關機手臂無法在型外待機
Solving the product of special product is not able to switch to standby mode when robotic arm is off

教導式編輯程式 Instruction of editing procedure
可於控制器內設定保養週期 (內含時間、每個步序的速度)
Editing procedure of robotic arm (including time, speed of each procedure)

保養設定 Maintenance setting
可於控制器內設定保養週期，將會顯示於螢幕上作提醒
Maintenance cycle can be set up in controller, and can be shown on screen as a notification

檔案化管理 File management
可依不同模具而自行命名管理，也可使用USB作匯出/匯入之程式運用
Naming management can base on different molds, also available for export/import via USB

使用者管理 User management
為確保機械手的使用安全，可使用密碼來限制使用者
To make sure the safety of operating robotic arm, user password setting is available

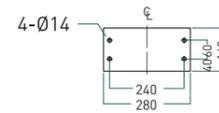
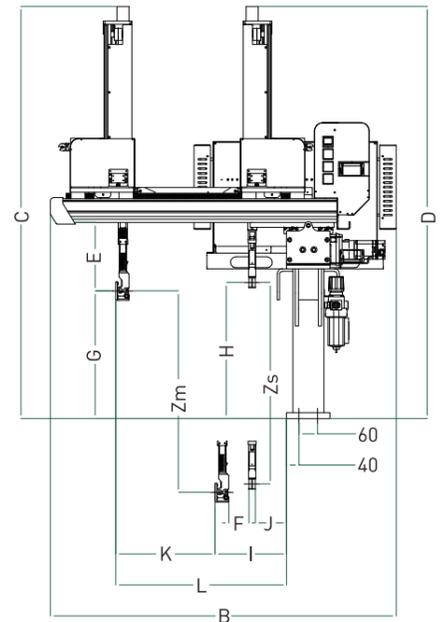
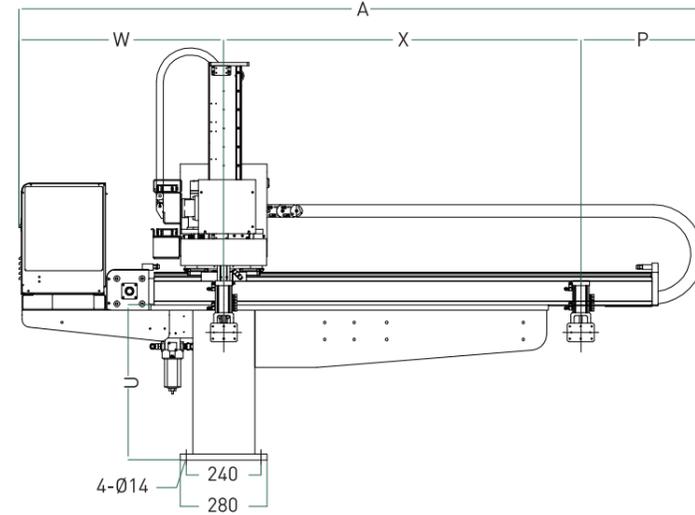
操作履歷 Operating record
將記錄所有操作歷程，便於後續管理追蹤
Recording all operating history to trace and manage

版本升級 Version upgrade
系統將不定期做版本更新或是針對特殊動作編輯變更程式軟體
System version upgrade irregularly or reprogramming software for special movement

多國語言切換 Language setting
目前有繁中、簡中、英文等，陸續追加中
Traditional Chinese, Simple Chinese, English are available, to be add more

高效能機械手臂 非常に効率なロボットアーム High efficiency robotic arm

鋁合金手臂 線性滑軌 排尺傳動 Aluminum arm | Linear slide | Linear drive



安裝孔位圖
Mounting hole

型式	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	P	X	U	W	Zm	Zs
ATIII-650W	2205		1230 (*1180)	/		/		/	100	/	450							/
ATV-650W		1115	(**1330)	1230 (*1180) (*1330)	220	65	(**260)	340 (*290) (*440)	230	100	320	550	600	1150	400	665	650	650
ATIII-750W	(2385)		(**1240)	1290		/	(**410)	/	100	/	450			(1330)	(**500)		750	/
ATV-750W			(**1390)	1290 (*1240) (*1390)		65		340 (*290) (*440)	230	100	320						750	750

型式	對象成型機 IMM(TON)	最大可搬重物 PAYLOAD	手臂旋轉 WRIST ROTATION	常用空氣壓力 COMPRESSOR AIR CONSUMPTION	電源 VOLTAGE	常用空氣消耗量 AIR CONSUMPTION	最大功率消耗 INPUT POWER
ATIII-650/750W	150以下	3KG(含治具)	90度	0.6MPa	三相AC220V±10% (50/60HZ)	0.7Nℓ/Cycle	1.3KW
ATV-650/750W	150以下	3KG(含治具)	90度	0.6MPa	三相AC220V±10% (50/60HZ)	0.8Nℓ/Cycle	1.8KW

註:

() 橫行程延長規格 Lateral route extended specification

(*) 表示配合三角底高度為350mm Triangle bottom height is 350mm

(**) 表示配合三角底高度為500mm Triangle bottom height is 550mm

III 型: 三軸AC驅動系列(主臂/上下/引拔/橫型) 伺服驅動 Model III : tri-axial AC drive series (main arm/ crosswise/ vertical/traverse) servo drive

V 型: 五軸AC驅動系列(主臂/副臂/上下/引拔/橫型) 伺服驅動 Model V : 5-axial AC drive series (main arm/ vice arm/ crosswise/ vertical/traverse) servo drive

最大可搬重量為含夾具重量 Max payload includes clamp weight