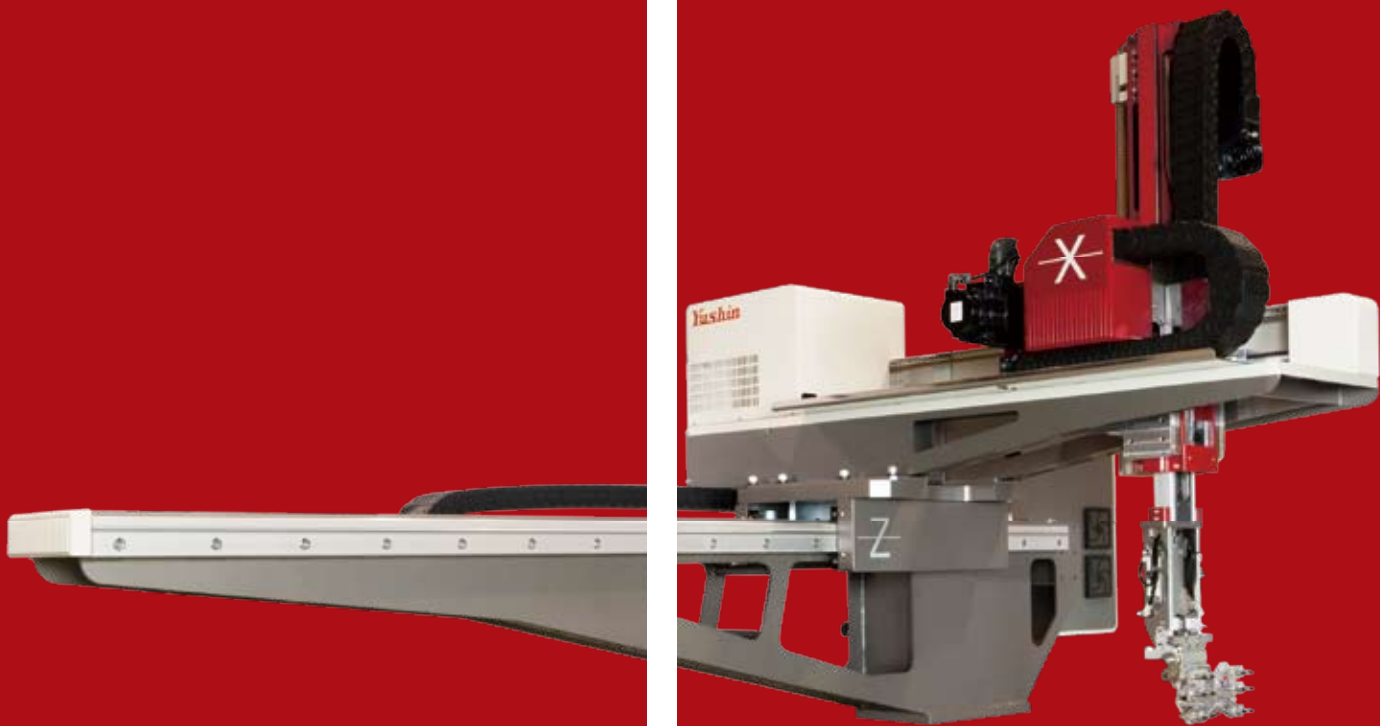


[www.yushin.com](http://www.yushin.com)



HSAは コンピュータシミュレーションにより求めた理論解と  
これまでの設計ノウハウを融合させ  
ロボットのあるべき姿を探究した新しいロボットです

# HSA



「たった数百グラムの製品を取出すのに、  
なぜ数百キログラムのロボットが必要なのか」

ロボットの機構やその動きを考慮して CAE(計算機支援技術)により理論的な最適形状を求める手法を最適設計と言います

近年、飛行機や車を軽量かつ信頼性の高い構造にするために使われはじめた手法です

多くの場合 最適形状は自然界に存在する樹木や生物などの構造に類似し 私たちを驚かせます

最適形状を追求し 使い勝手を考えたわが社の Heartful Technologyをお客様にお届けします



### 世界最高クラスのスピードを目指し 機体の軽量化 薄型化 制振性を追求

**高速** 総重量13%軽量化に成功 ⇒ 取出サイクル11% 全サイクル14%短縮

**薄型** 反転部を38%薄型化 型開閉距離を41mm短縮可能 ⇒ 成形サイクルの短縮に貢献

**制振** 高速動作には欠かせないぶれ対応 制振制御採用 ⇒ 安定した取出が可能

※上記数字は当社比

最適設計により 無駄な材料を減らし

軽量化された機体

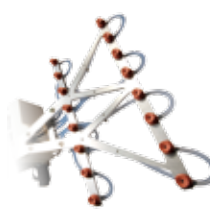
軽量化により 高速性を追求

機体への負荷を最小限にする最適設計で

高信頼性を実現



### 最適設計アタッチメントヘッド PAT.



最適設計アタッチメントヘッドは高速化への貢献とともに機械への負担を低減し安定した成形品取出を実現します

### E-touch II-K コントローラ PAT.



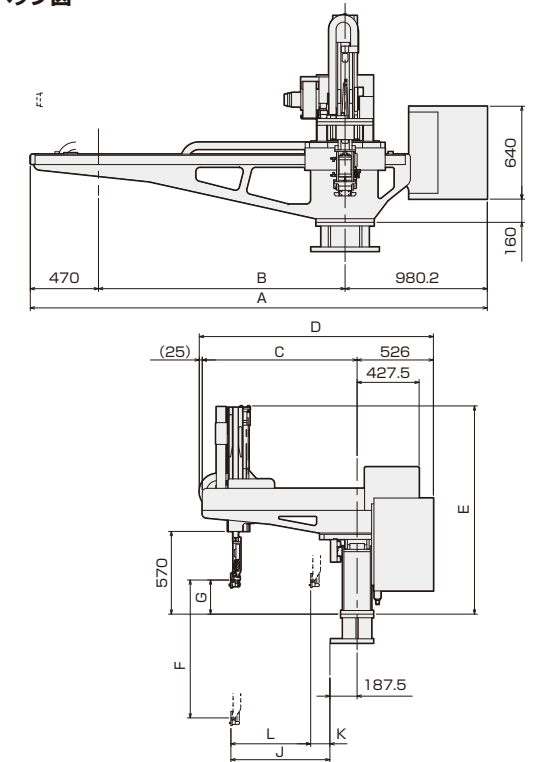
3Dシミュレータ機能や動作チャート画面により使いやすさを追求したコントローラ

※小型コントローラのE-touch Compact IIも選択可能

### ECO吸着® PAT. P

成形品を吸着する際の圧力を監視しながら必要な時のみ吸着回路をON

### スペック図



型式	A	B	C	D	E	F	G	J	K	L
HSA-150S	3150.2 (3350.2) (3650.2)	1700 (1900) (2200)	1067.5	1618.5	1434.6	850	235	682.5	132.5	550
HSA-250S	(3950.2)	(2500)	1277.5	1828.5	1484.6	950		892.5		760

### 仕様

電源	駆動方式	制御方式	常用空気圧	最大許容空気圧	姿勢制御
三相AC200V 50/60Hz	デジタルサーボ 3軸	マイクロコンピュータ 制御	0.49MPa	0.79MPa	90°

型式	最大所要 電力	横行ストローク (mm)	引抜ストローク (mm)		エア消費量 L(Normal)/cycle	最大許容 可搬質量 (kg)	本体質量 (kg)
			製品側	製品側			
HSA-150S	三相AC200V 18.9A Max.	1700	[1900]	550	850	5.6	3
			[2200]	<850> <950>	<1100>		
HSA-250S	三相AC200V 18.9A Max.	[2500]	760	950	<1300>	5.6	5

[ ]は横行ストローク延長仕様 < >は昇降ストローク延長仕様です。  
横行2200mm以上は標準支柱が付属します。