

AR-V Series



「AR-V Series」は、生産設備メーカーのHIRATAが開発したロボットです。

基本性能

- ロボットベース構造の改良を重ね、高い剛性を確保
高速動作時の振動を抑え、早く正確な位置決めにより、サイクルタイムの短縮に貢献
- 欧州機械指令（CE）※や環境仕様IP65※に対応（※：オプション）
- アプリケーションに合わせて同可搬にて3タイプの最適なアーム長からお選びいただけます。

簡単導入

- ツールによるオフラインティーチングやシミュレーション等により、システム構築を強力に支援
干渉回避やティーチング支援機能で、素早い立上げをサポート

長期に安定動作

- バッテリーレスモーターを採用したことで、メンテナンス性を大幅に向上
- 大型減速機の採用で、無理なく長期の安定動作
- HIRATAの他ロボットと共通の操作性を実現



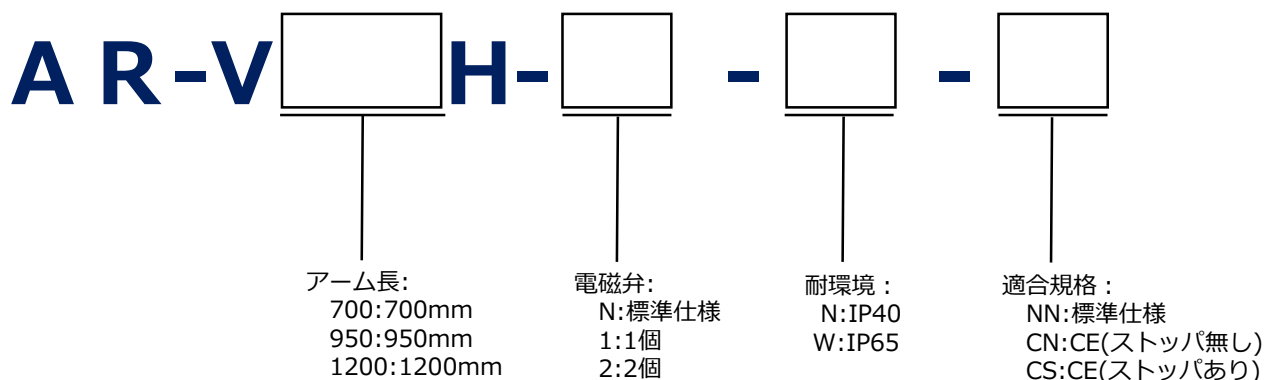
AR-V700H

AR-V950H

AR-V1200H

型式説明・性能

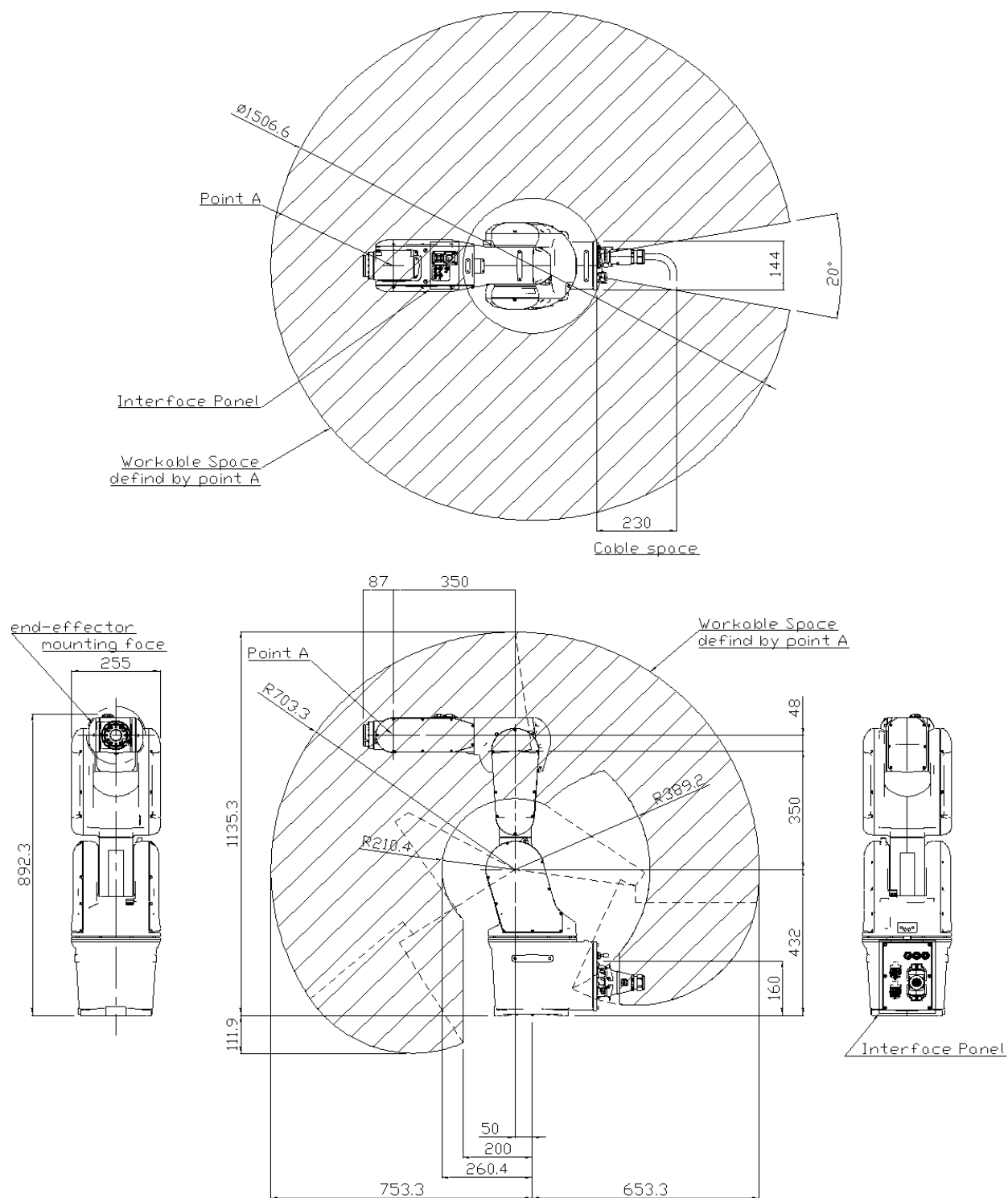
＜型式記入例＞



型式		AR-V700H	AR-V950H	AR-V1200H
動作軸数		6軸	6軸	6軸
位置検出方式		バッテリーレスアブソリュート	バッテリーレスアブソリュート	バッテリーレスアブソリュート
アーム長	アーム全長	700mm	950mm	1200mm
	第一アーム	350mm	475mm	600mm
	第二アーム	350mm	475mm	600mm
	最大リーチ半径	753mm	1002mm	1251mm
各軸作業領域	J1	±170deg	±170deg	±170deg
	J2	-98～123deg	-98～123deg	-98～123deg
	J3	-105～153deg	-105～153deg	-105～153deg
	J4	±180deg	±180deg	±180deg
	J5	±130deg	±130deg	±130deg
	J6	±360deg	±360deg	±360deg
各軸最大速度	J1	450deg/s	250deg/s	250deg/s
	J2	310deg/s	250deg/s	250deg/s
	J3	440deg/s	250deg/s	250deg/s
	J4	450deg/s	450deg/s	450deg/s
	J5	470deg/s	470deg/s	470deg/s
	J6	720deg/s	720deg/s	720deg/s
位置繰返し精度		±0.02mm	±0.03mm	±0.03mm
可搬重量	定格	4Kg	4Kg	4Kg
	最大	6Kg	6Kg	6Kg
許容慣性モーメント	J4	0.50Kg・m ²	0.50Kg・m ²	0.50Kg・m ²
	J5	0.50Kg・m ²	0.50Kg・m ²	0.50Kg・m ²
	J6	0.12Kg・m ²	0.12Kg・m ²	0.12Kg・m ²
合成最大速度		9200mm/s	7900mm/s	9800mm/s
アプリケーション	信号	10芯×0.2mm ² ,7芯×0.2mm ²	10芯×0.2mm ² ,7芯×0.2mm ²	10芯×0.2mm ² ,7芯×0.2mm ²
	エア	標準：2系統（φ4×1本,φ6×1本）	標準：2系統（φ4×1本,φ6×1本）	標準：2系統（φ4×1本,φ6×1本）
		オプション：5系統（φ4×4本,φ6×1本）	オプション：5系統（φ4×4本,φ6×1本）	オプション：5系統（φ4×4本,φ6×1本）
騒音レベル		72dB(A)	70dB(A)以下	70dB(A)以下
保護等級		標準：IP40	標準：IP40	標準：IP40
		オプション：IP65	オプション：IP65	オプション：IP65
本体質量		51kg	54kg	57kg

■ 外形寸法および動作範囲

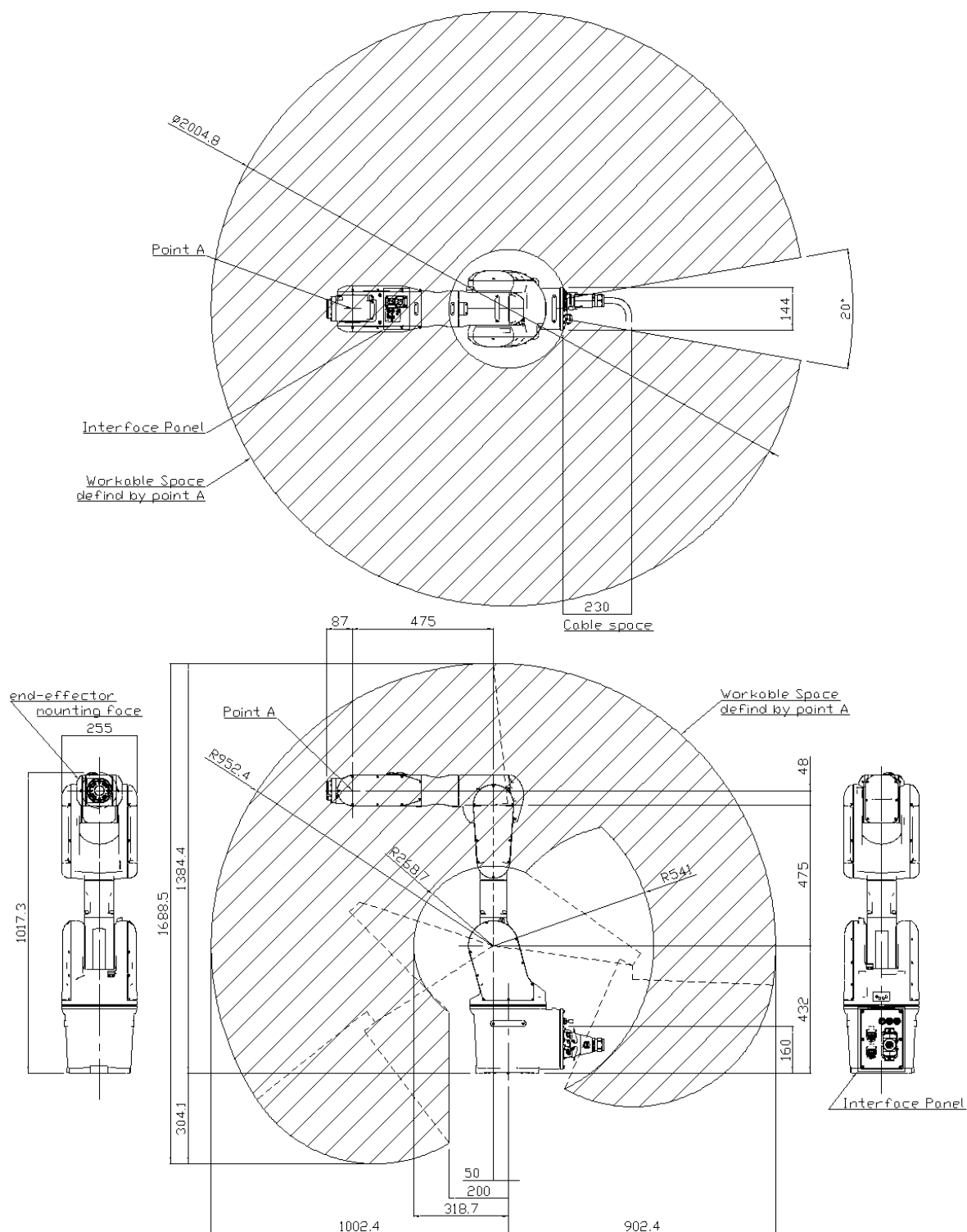
AR-V700H



外観図

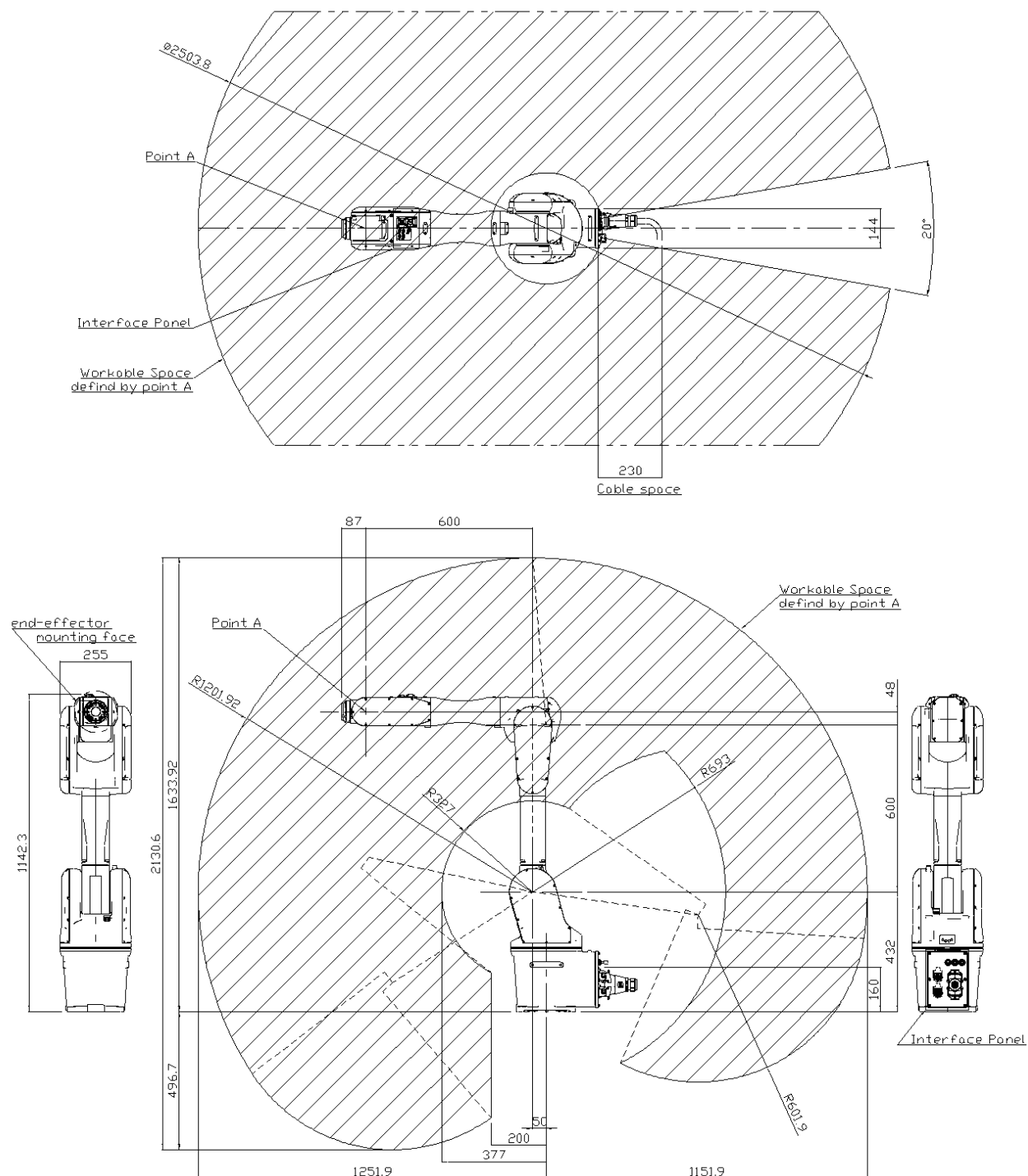
■ 外形寸法および動作範囲

AR-V950H



■ 外形寸法および動作範囲

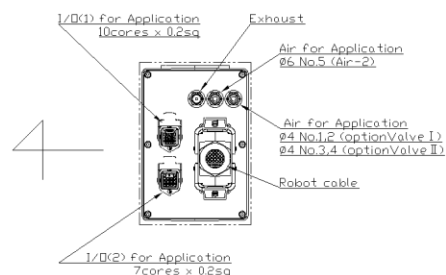
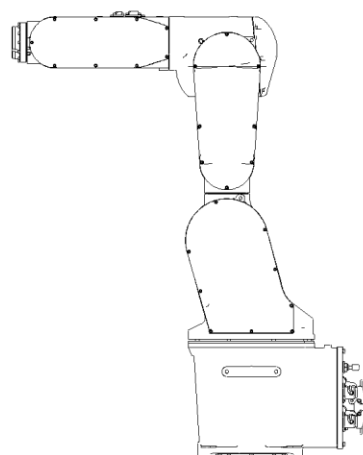
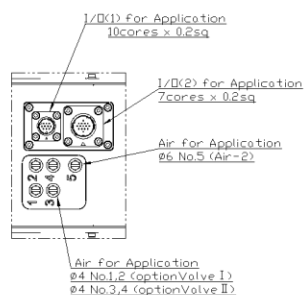
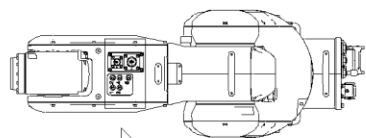
AR-V1200H



外観図

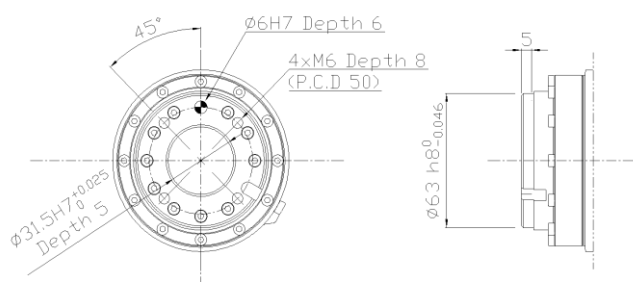
■【共通】詳細図

■インターフェースパネル

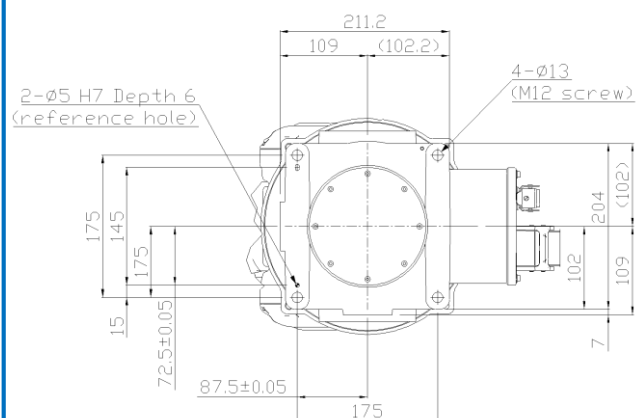


Interface Panel

■ハンド部



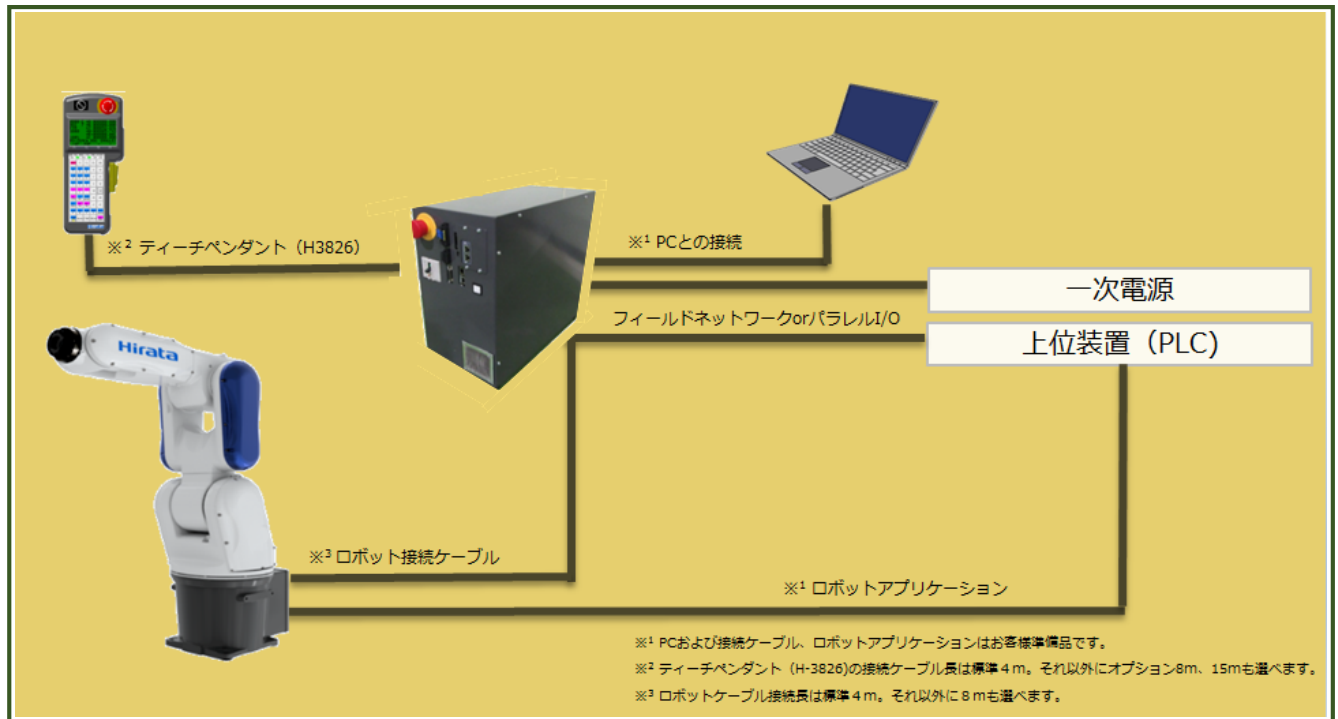
■設置寸法図



コントローラ仕様

■ スタンドアロンタイプ^o

配線、電源供給後、すぐに使用可能なコントローラです。



■ 主要フィールドネットワークに対応

基盤を選択することで主要なフィールドネットワークに対応することができます。
また、上位機器とロボットを簡単に接続できます。

◎ フィールドネットワーク

CC-Link	HPC-913
DeviceNet	HPC-992/40DNET
PROFINET	HPC-992/30PRON
EtherNetIP	HPC-992/30EIP
CC-Link IE	HPC-992/40CCIE

◎ DI/DO

PIO (NPN)	HPC-962
PIO (PNP)	HPC-963

◎ オプション

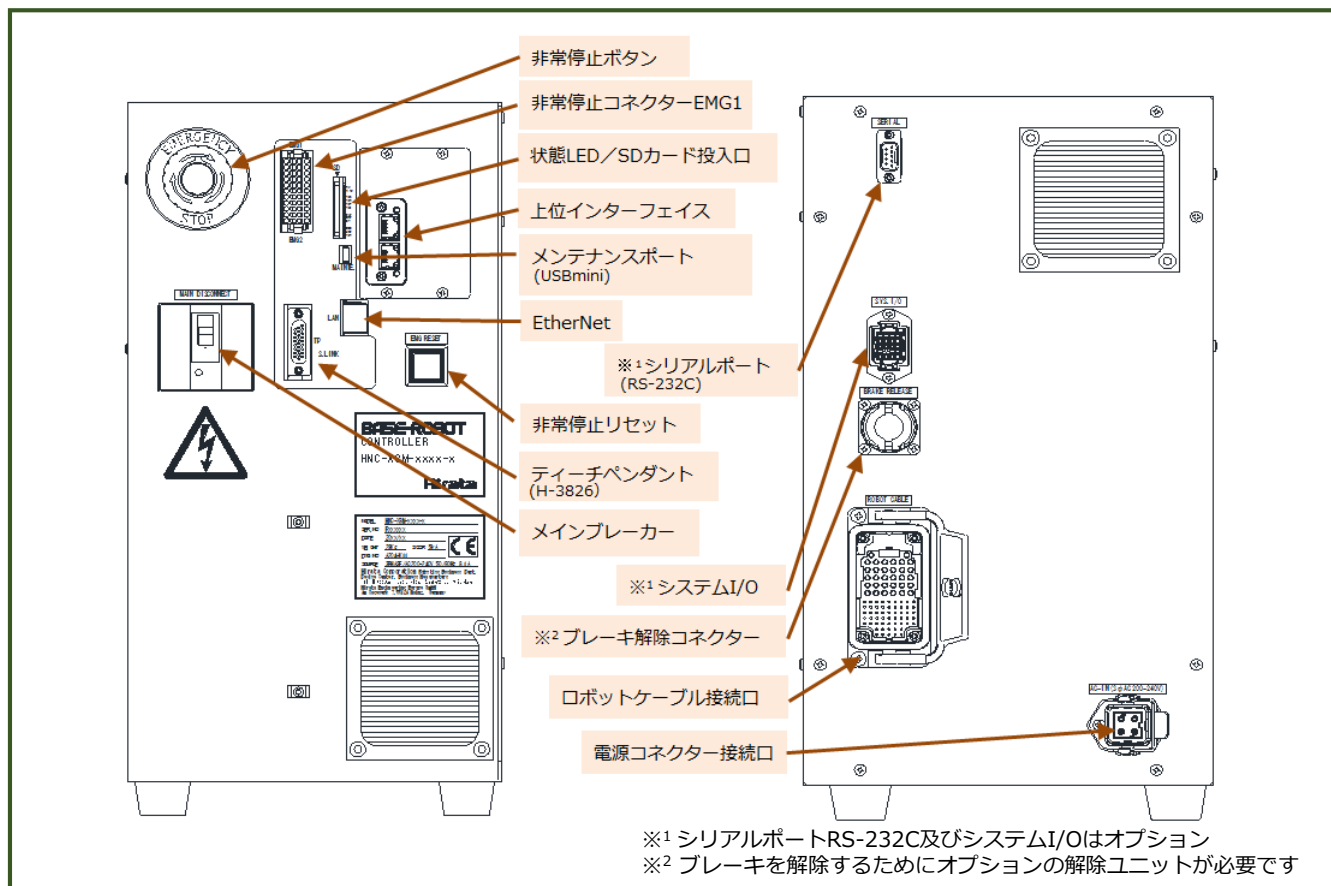
ティーチペンダント ケーブル長4m仕様	H-3826-※-04-※-※
ティーチペンダント ケーブル長8m仕様	H-3826-※-08-※-※
ティーチペンダント ケーブル長15m仕様	H-3826-※-15-※-※
ブレーキ解除ユニット	H-3830
CV Tracking	HPC-865B
PCツール	Hr Works
システムI/O	
シリアルポート	

ロボット言語を使用される際は、DI/DO×2枚+フィールドネットワーク1枚の組み合わせで最大と3枚のボード使用可能。IOを32点にすることも可能です。

コントローラ仕様

■ 外部接続説明

コントローラの外部接続は以下の通りです。



■ コントローラ仕様

<型式説明>

HNC-X8M-0000-6

シリーズ名

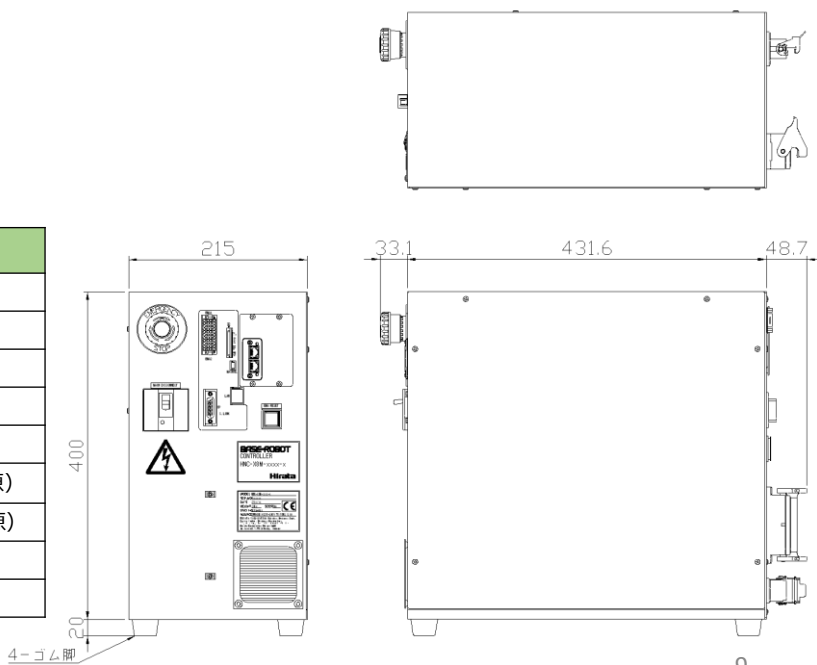
仕様番号

軸数

■ コントローラ外観

型式	HNC-X8M	
タイプ	スタンドアロンタイプ	
外形寸法	W215×D430×H400[mm]	
質量(最大)	29Kg	
入力電源	単相※ ³ /三相	
	AC200V～240V±10% 50/60Hz	
電源容量	2.8kVA (三相入力電源)	2.5kVA (単相入力電源)
定格電流	8.1A (三相入力電源)	12.1A (単相入力電源)
安全カテゴリ	3	
制御軸数	6軸	

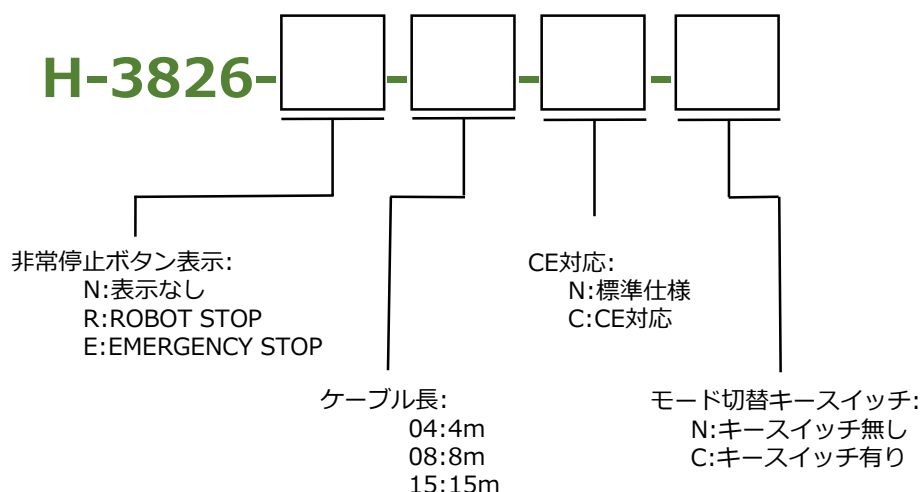
※³単相入力力でご使用の場合ご相談ください。



オプション

■ティーチングペンダント

<型式記入例>



外形寸法	114mm (W) ×253mm (D) ×43mm (H)
質量	約1kg (ケーブルは除く)
表示部	LCD 20Digits× 8 Line、Monochrome
表示言語	英語
操作部	非常停止スイッチ イネーブル スイッチ (3ポジション) モード切替スイッチ
ティーチング機能	現在位置の登録 登録位置データの編集 位置データの追加・編集 位置データの確認
保護等級	IP54
パラメータ設定機能	各種パラメータの確認・設定
モニタ機能	ロボット動作モニタ (エラー発生状態) 信号モニタ (入出力信号状態) サーボモニタ (位置・速度・電流)

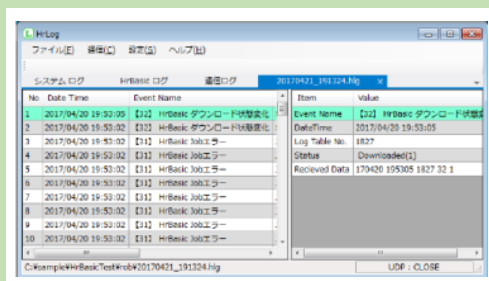
オプション

■ PC ツール

HrWorksとは、ロボットを使用したシステムの統合開発ツール
ロボット言語（HrBasic） によるプログラミングとデバッグが行えます。
導入から立上げまで各ツールを使用することで、時短化が可能です。

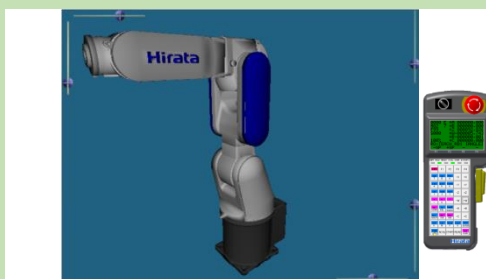
-ログの取得ツール- HrLog

Logを簡単に取得できます。



-簡単にサイクルタイムを確認- WinHNC10/ WinSTP Console

ロボットはPCのモニタ上に3D画像で表示され、実機と同様の動作及びロボットシステムをエミュレートします。

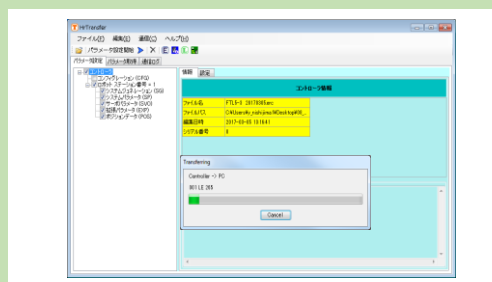


HrWorks



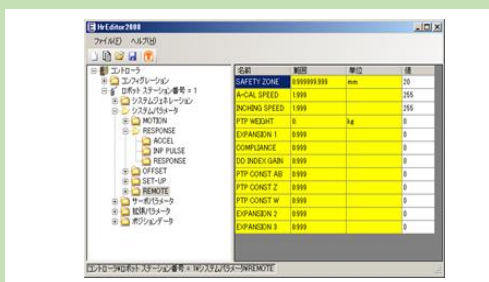
-PCでのデータ取得- HrTransfer

編集したデータをPC ⇄ ロボットコントローラ間でUL/DLが可能です。



-自在に編集が可能- HrEditor

パソコン用のユーティリティソフトです。オンラインでの編集、データのバックアップとしてお使いいただけます。



Hirata

平田機工株式会社 ロボット部

販売代理店様募集中

〒861-0198 熊本県熊本市北区植木町一木111 TEL:096-272-3953 FAX:096-272-0017 E-MAIL:robotics@hirata.co.jp



安全に関するご注意

●関係法令及びその他規格を遵守し、安全のための危険防止策を講じてください。●ご使用の際には、取扱説明書をよくお読みの上で正しくご使用ください。

- このカタログの仕様・数値は予告なく変更する場合がございます。●画像はイメージです。実際の製品とは異なる場合がございます。
- このカタログの無断転記を禁じます。

HRC-EQ04-J00