



RK Co-act-Team | Termin 23. Februar 2017

Realisierte Co-act-Greifsysteme

Co-act-Team | Februar 2017

Ansprechpartner B. Janßen

INTERNES DOKUMENT

Superior Clamping and Gripping



HINWEIS

Die nachfolgend dargestellten Greifeinheiten entsprechen einer unvollständigen Maschine nach der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG.

Die Einheiten werden zusammen mit dem Kunden für die jeweilige Applikation ausgearbeitet und konstruiert.

Durch den Kunden ist bei Einbau der Einheit in die Maschine der Nachweis zu erbringen, dass die Greifeinheit für den kollaborierenden Betrieb geeignet ist. Entsprechende Kraftmessung zur Einhaltung der biomechanischen Grenzwerte (Quelle: ISO/TS 15066) sind durchzuführen.

Weitergehende Informationen finden sich in den Angebotstexten (SalesToolBox).

Greifsystem für Ausbildungswerkstatt



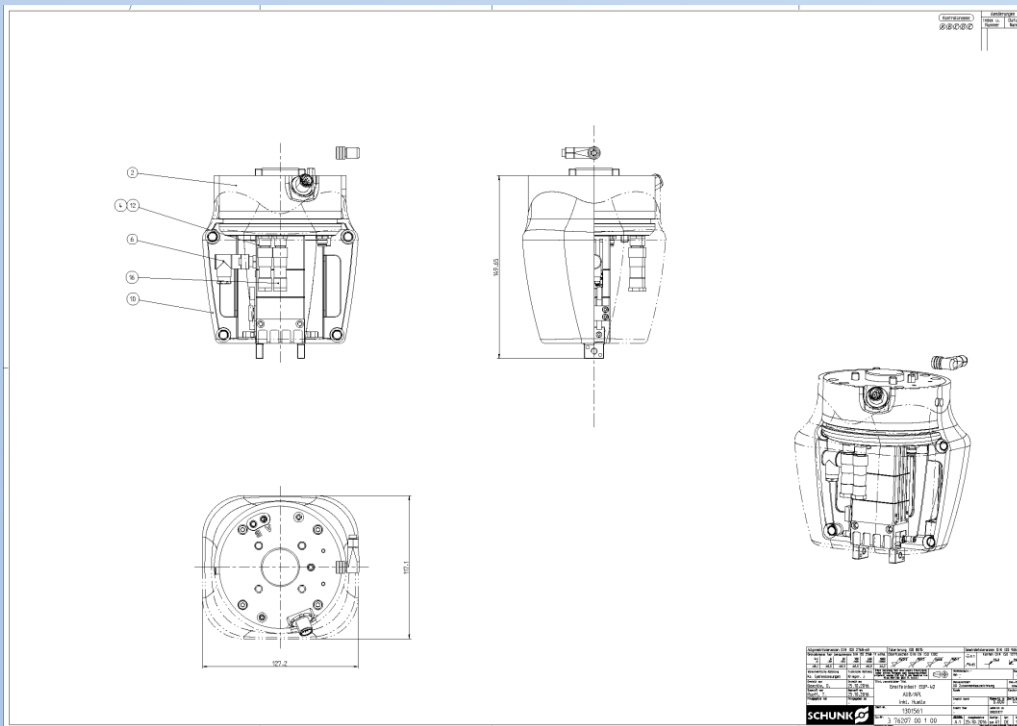
Co-act-Greifsystem

Allgemeine Daten

Aufgabenstellung	Greifsystem für Ausbildungswerkstatt
SCHUNK Lösung	MRK Greifer für UR 10
Eingesetzte Produkte	EGP 40
Robotertyp	UR 10
Applikationstyp	Kraftbegrenzung
Ansprechpartner bei SCHUNK	Benjamin Schell
Jahr	2016

Greifsystem für Ausbildungswerkstatt

Co-act-Greifsystem



Kalkulation (basierend auf **VK**)

Adapterplatte

Greifer

Sensorik

Kabel / Ventile

Hülle

Konstruktion (h/€)

Montage

Gesamt

Weitere Daten

Kunde

Harmonic Drive AG

Konstrukteur

Oliver Böckle

Konstruktionszeit

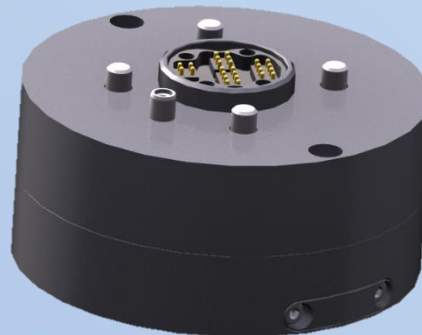
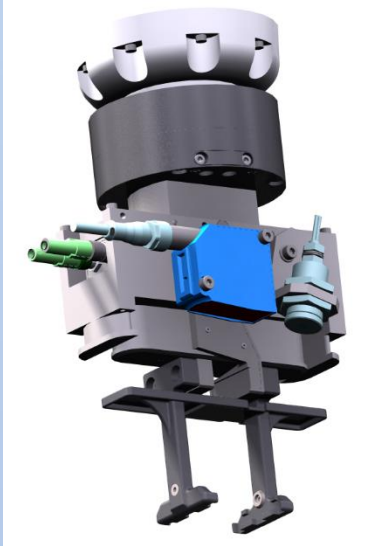
4 h

Montagezeit

4 h

INTERNES DOKUMENT

Handling von Modellbau-Teilen



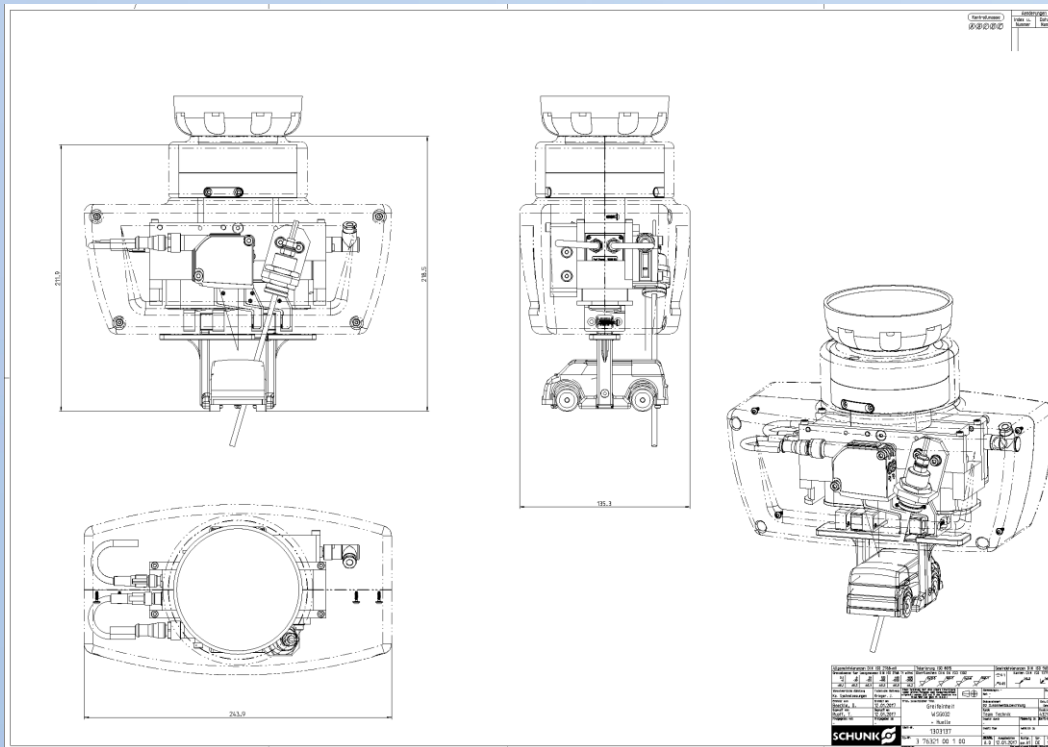
Co-act-Greifsystem

Allgemeine Daten

Aufgabenstellung	Handling von Modellbau Autoteilen
SCHUNK Lösung	MRK Greifer mit integriertem Abstands- und Farbsensor
Eingesetzte Produkte	WSG 032, Sick Abstandssensor, Balluff Farbsensor
Robotertyp	KUKA iiwa 7 (Medienflansch Inside elektrisch)
Applikationstyp	Kraftbegrenzung
Ansprechpartner bei SCHUNK	Benjamin Schell
Jahr	2016/2017

Handling von Modellbau-Teilen

Co-act-Greifsystem



Kalkulation (basierend auf VK)

Adapterplatte	528,00 €
Greifer	3199,00 €
Sensorik	Beistellung durch Kunden
Kabel / Ventile	300,00 €
Hülle	903,00 €
Konstruktion (h/€)	3.732,00 €
Montage	460,00 €
Gesamt	9.689,00 €

Weitere Daten

Kunde	Teamtechnik Freiberg
Konstrukteur	Oliver Böckle
Konstruktionszeit	60 h
Montagezeit	Noch nicht montiert

INTERNES DOKUMENT

Greifer für Forschungszwecke



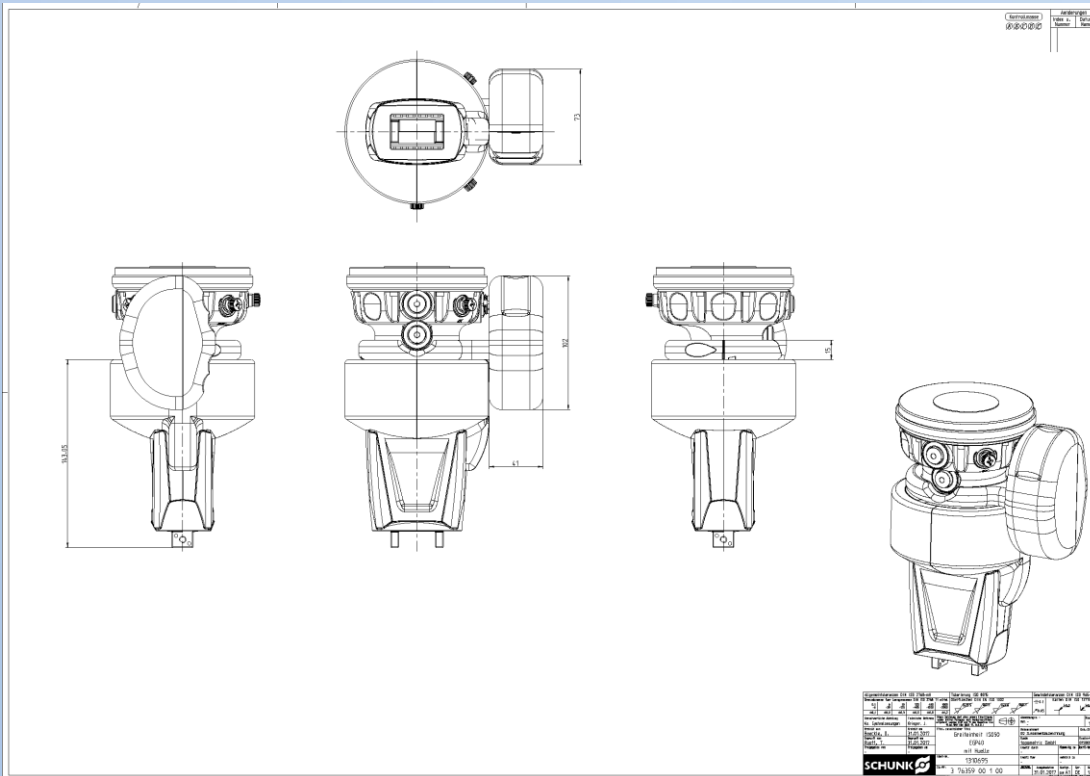
Co-act-Greifsystem

Allgemeine Daten

Aufgabenstellung	Greifer für Forschungszwecke
SCHUNK Lösung	Greifeinheit für das Handling von verschiedenen Bauteilen mit Handführung
Eingesetzte Produkte	EGP 40
Robotertyp	KUKA iiwa 14 (Medienflansch Touch elektrisch)
Applikationstyp	Kraftbegrenzung + Handführung
Ansprechpartner bei SCHUNK	Benjamin Schell
Jahr	2017

Greifer für Forschungszwecke

Co-act-Greifsystem



Kalkulation (basierend auf **VK**)

Adapterplatte

Greifer

Sensorik

Kabel / Ventile

Hülle

Konstruktion (h/€)

Montage

Gesamt

Weitere Daten

Kunde

Topometric GmbH

Konstrukteur

Oliver Böckle

Konstruktionszeit

40 h

Montagezeit

Noch nicht montiert

INTERNES DOKUMENT

EGP 40 für Universal Robot



Co-act-Greifsystem

Allgemeine Daten

Aufgabenstellung	Nicht definiert
SCHUNK Lösung	EGP 40 Greifeinheit für UR 3, 5 und 10
Eingesetzte Produkte	EGP 40
Robotertyp	UR 3, 5 und 10
Applikationstyp	Kraftbegrenzung
Ansprechpartner bei SCHUNK	Benjamin Schell
Jahr	2017

EGP 40 für Universal Robot

Noch nicht verfügbar

Co-act-Greifsystem

Kalkulation (basierend auf HK)

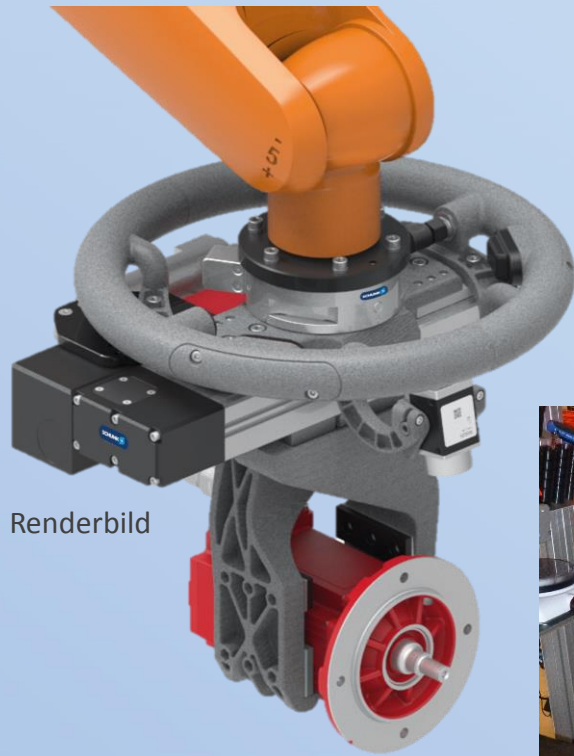
Adapterplatte	
Greifer	
Sensorik	
Kabel / Ventile	
Hülle	
Konstruktion (h/€)	
Montage	
Gesamt	

Weitere Daten

Kunde	Universal Robots
Konstrukteur	Helge Schneider + Oliver Böckle
Konstruktionszeit	
Montagezeit	

INTERNES DOKUMENT

Unterstützung bei der Getriebemontage



Renderbild

Applikationsbild



Co-act-Greifsystem

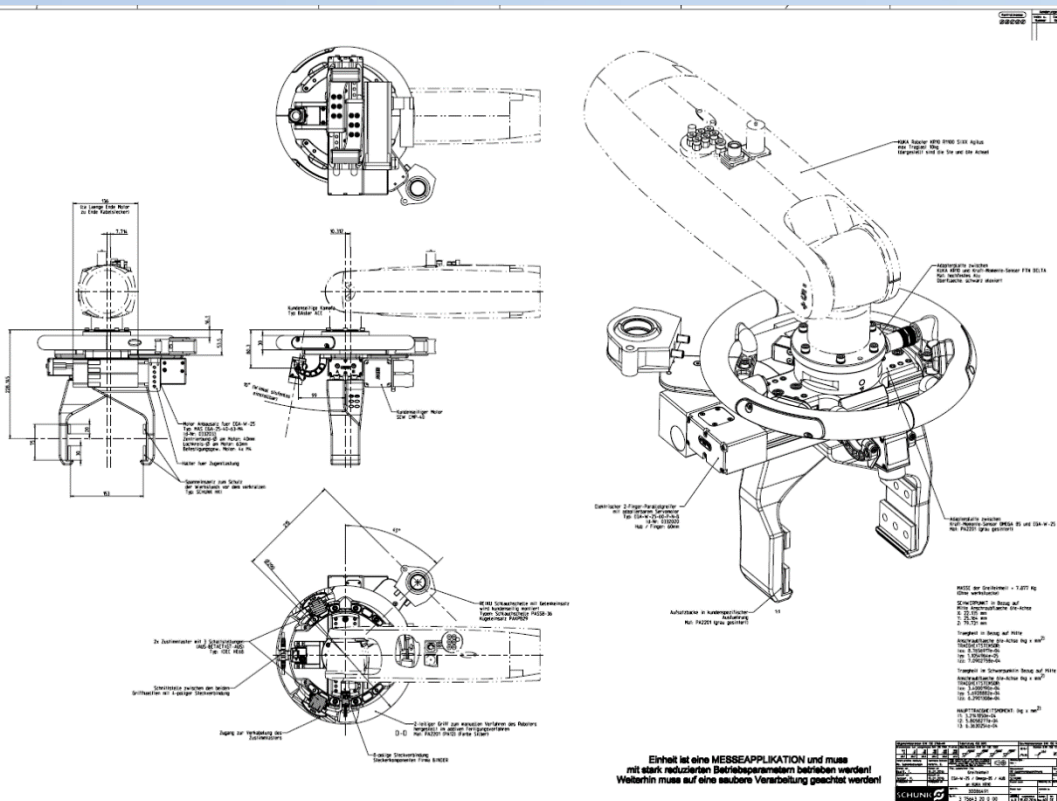
Allgemeine Daten

Aufgabenstellung	Greifen und Führen der Motoren in die Getriebeeinheit
SCHUNK Lösung	Handführung mit Sicherheitstastern SCHUNK FTN Sensor / Greifer EGA 25 mit SEW Motor
Eingesetzte Produkte	FTN – Delta 5 / EGA 025 / Handführung / kundenspez. AUB / Adapterplatten
Robotertyp	KUKA KR10
Applikationstyp	Handführung
Ansprechpartner bei SCHUNK	O. Herbrik
Jahr	2016

[LINK zum Applikationsvideo](#)

Unterstützung bei der Getriebemontage

Co-act-Greifsystem



Kalkulation (basierend auf **VK**)

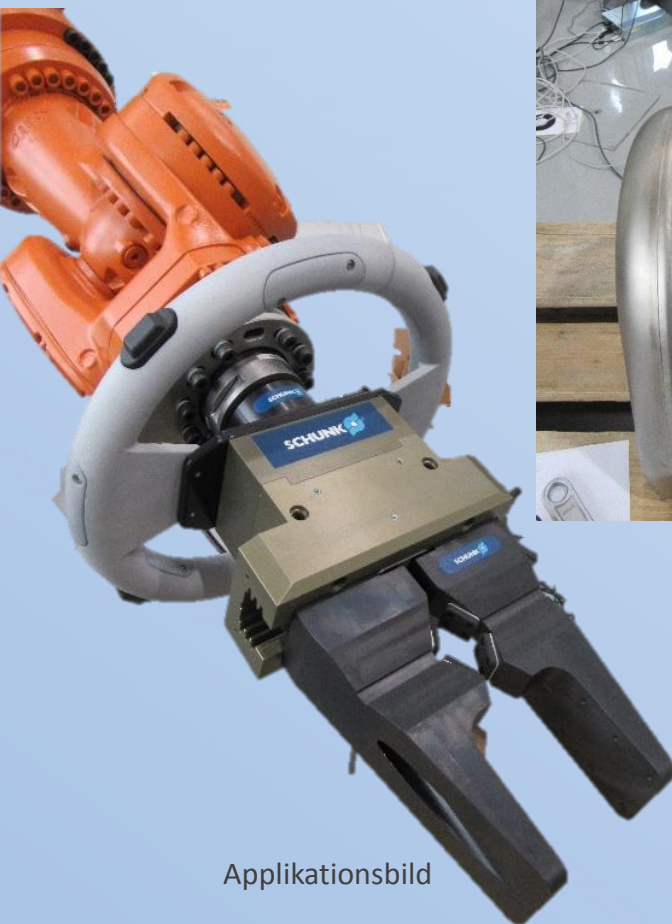
Adapterplatten	1450 €
Greifer / FTN	2600 € / 7517 €
Aufsatzbacken	850 €
Bediengriff	1040 €
Zubehör	100 €
Konstruktion (h/€)	6842 €
Montage	-
Gesamt	20744 €

Weitere Daten

Kunde	SEW Eurodrive Bruchsal
Konstrukteur	Thomas Ruoff
Konstruktionszeit	110 Std.
Montagezeit	Endmontage beim Kunden

INTERNES DOKUMENT

Unterstützung beim Haubenschweißen



Applikationsbild



Werkstücke

Co-act-Greifsystem

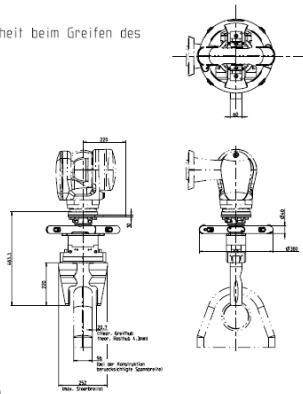
Aufgabe des Co-act-Greifsystems

Aufgabenstellung	Greifen des Vorschaltgeräts und der Haube / Führen der Haube zum Schweißbereich
SCHUNK Lösung	Handführung mit Sicherheitstastern SCHUNK FTN Sensor / Greifer PGN+200
Eingesetzte Produkte	FTN – Delta 10/ PGN+200/ Handführung / kundenspez. AUB / Adapterplatten
Robotertyp	KUKA KR120
Applikationstyp	Handführung
Ansprechpartner bei SCHUNK	O.Herbrik
Jahr	2016

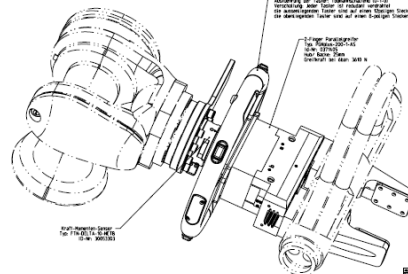
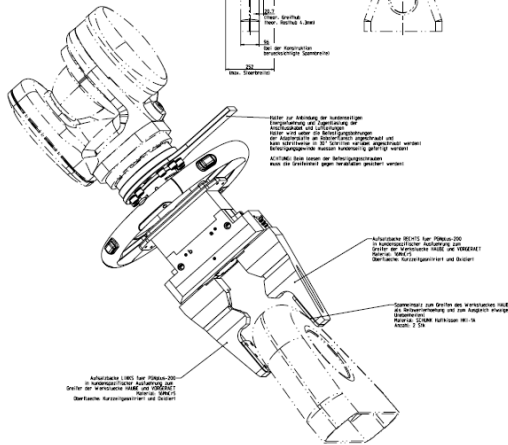
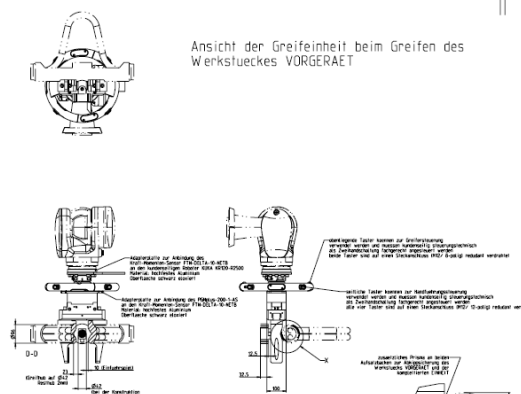
Unterstützung beim Haubenschweißen

Co-act-Greifsystem

Ansicht der Greifeinheit beim Greifen des Werkstückes HAUBE



Ansicht der Greifeinheit beim Greifen des Werkstückes VORGERÄT



DRUCKSTÄBE	10000-002	10000-002	10000-002
DRUCKSTÄBE	10000-002	10000-002	10000-002
DRUCKSTÄBE	10000-002	10000-002	10000-002
DRUCKSTÄBE	10000-002	10000-002	10000-002

Kalkulation (basierend auf **VK**)

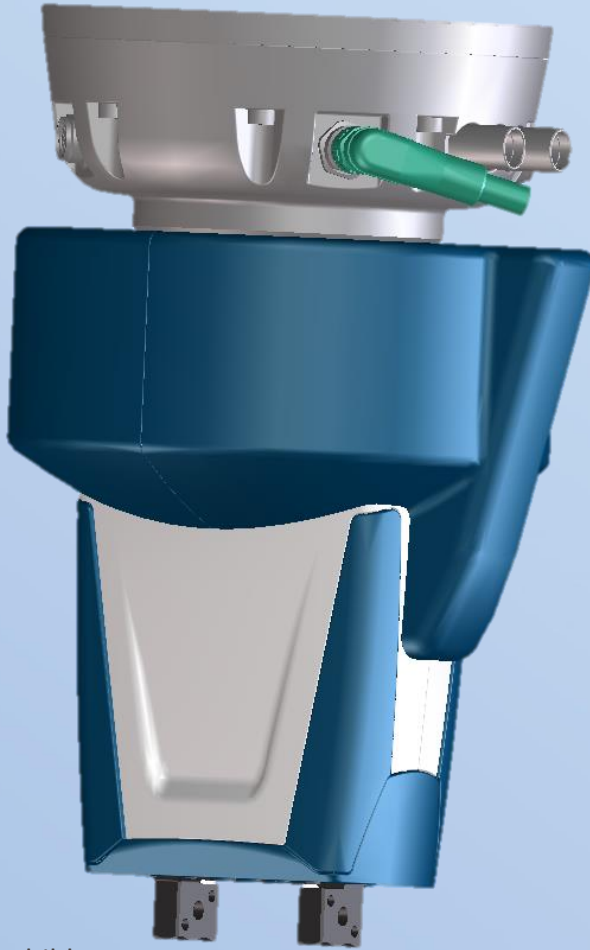
Adapterplatten	1050 €
Greifer / FTN	1552 € / 7500 €
Aufsatzbacken	850 €
Bediengriff	990 €
Zubehör	150 €
Konstruktion (h/€)	3110 €
Montage	985 €
Gesamt	16376 €

Weitere Daten

Kunde	Fraunhofer IPA
Konstrukteur	Thomas Ruoff
Konstruktionszeit	50 Std.
Montagezeit	15 Std.

INTERNES DOKUMENT

Greifen von Würfeln im MRK - Bereich



Renderbild

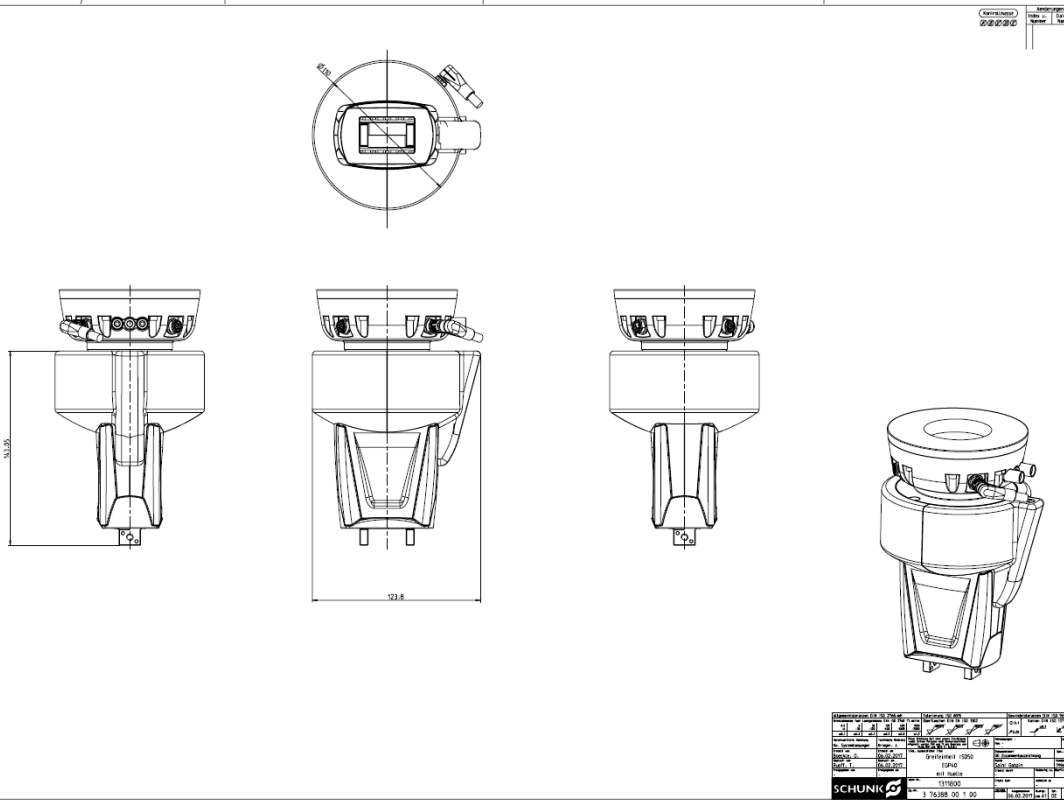
Co-act-Greifsystem

Aufgabe des Co-act-Greifsystems

Aufgabenstellung	Greifen von würfelförmigen Kleinteilen
SCHUNK Lösung	Co-act EGP 40
Eingesetzte Produkte	EGP 40 / INK 40
Robotertyp	KUKA iiwa (I/O Pneumatik)
Applikationstyp	Kollaboration
Ansprechpartner bei SCHUNK	O. Herbrik
Jahr	2017

Greifen von Würfeln im MRK - Bereich

Co-act-Greifsystem



Kalkulation (basierend auf **VK**)

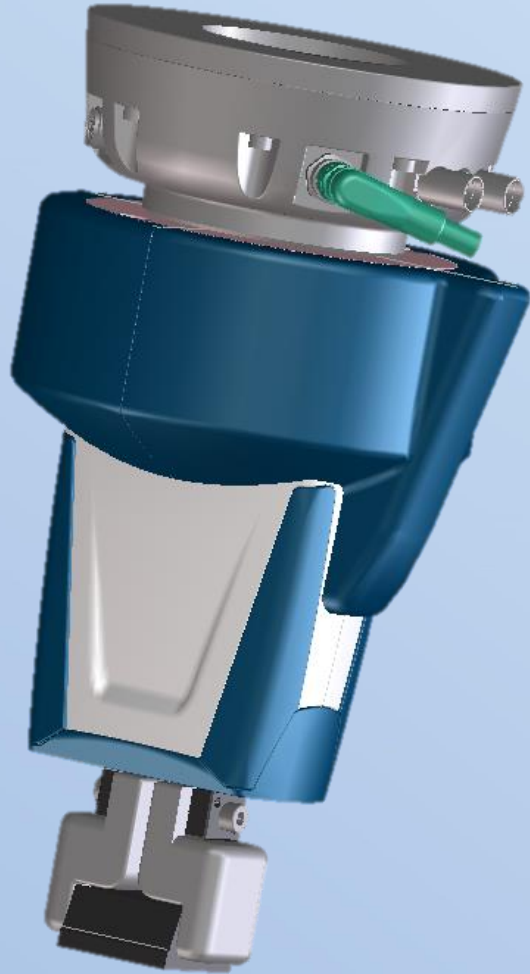
Adapterplatte	528 €
Greifer / AUB	599 € / 41 €
Sensorik	116 €
Kabel / Ventile	150 €
Hülle	600 €
Konstruktion (h/€)	1860 €
Montage	264 €
Gesamt	4158 €

Weitere Daten

Kunde	Saint Gobain Würselen
Konstrukteur	O. Böckle
Konstruktionszeit	30 Std.
Montagezeit	4 Std.

INTERNES DOKUMENT

Greifen von Gummipads im MRK - Bereich



Renderbild

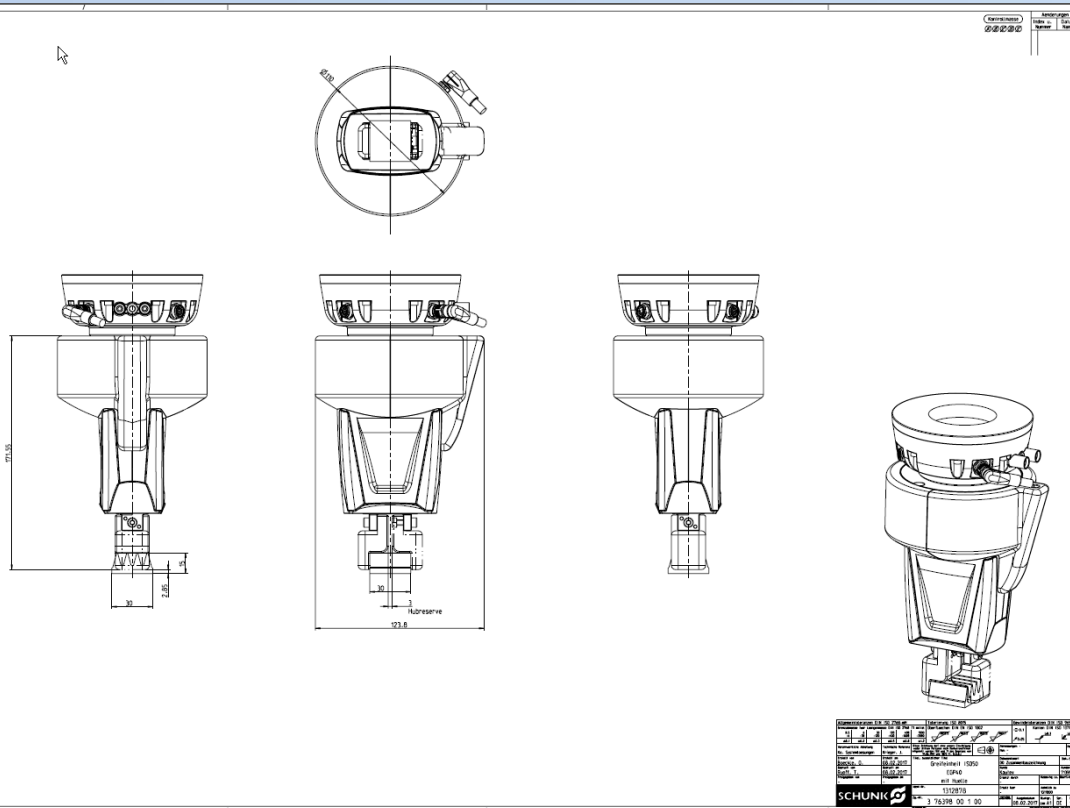
Co-act-Greifsystem

Allgemeine Daten

Aufgabenstellung	Greifen von Gummipads und andrücken an den Tank
SCHUNK Lösung	Co-act EGP 40
Eingesetzte Produkte	EGP 40 / INK 40
Robotertyp	KUKA iiwa (I/O Pneumatik)
Applikationstyp	Kollaboration
Ansprechpartner bei SCHUNK	O. Herbrik
Jahr	2017

Greifen von Gummipads im MRK - Bereich

Co-act-Greifsystem



Kalkulation (basierend auf **VK**)

Adapterplatte	528 €
Greifer / AUB	630 € / 243 €
Sensorik	122 €
Kabel / Ventile	150 €
Hülle	750 €
Konstruktion (h/€)	1488 €
Montage	390 €
Gesamt	4301 €

Weitere Daten

Kunde	Kautex Textron Bonn
Konstrukteur	O. Böckle
Konstruktionszeit	24 Std.
Montagezeit	6 Std.

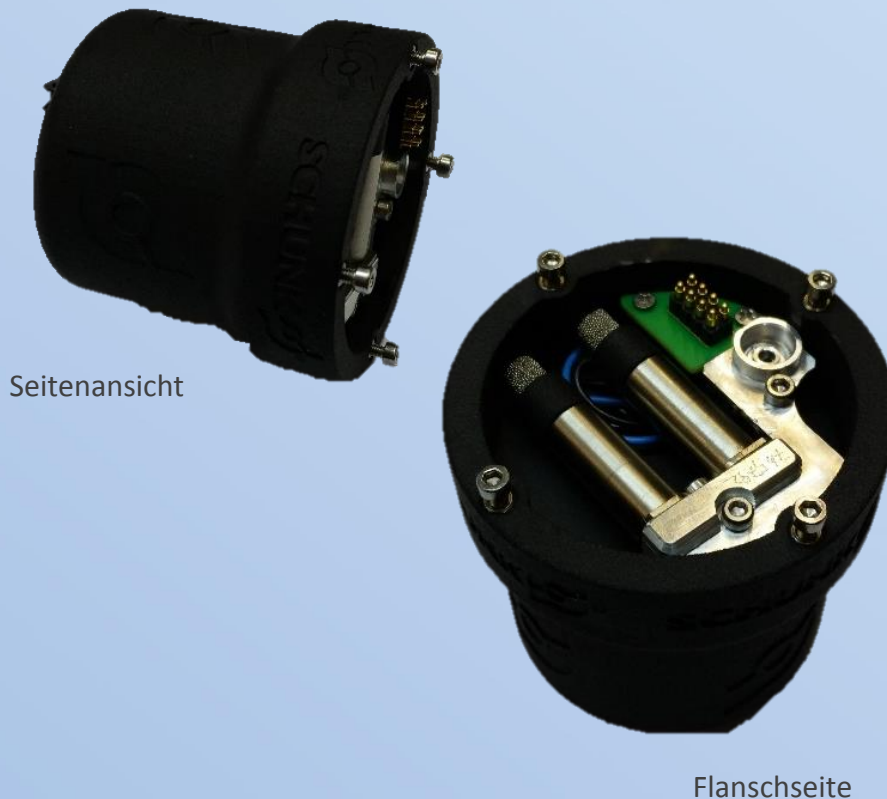
INTERNES DOKUMENT

ABB Yumi Greifeinheit

Co-act-Greifsystem

Aufgabe des Co-act-Greifsystems

Aufgabenstellung	MRK Greifeinheit für ABB Yumi
SCHUNK Lösung	MPG+25 mit Schutzhülle und direkter Anbindung an den ABB Yumi Flansch
Eingesetzte Produkte	MPG+25 / INK 40
Robotertyp	ABB Yumi
Applikationstyp	Kollaboration
Ansprechpartner bei SCHUNK	O. Herbrink
Jahr	2016



Co-act-Greifsystem



Montagezeit

INTERNES DOKUMENT

Beladung einer Messmaschine

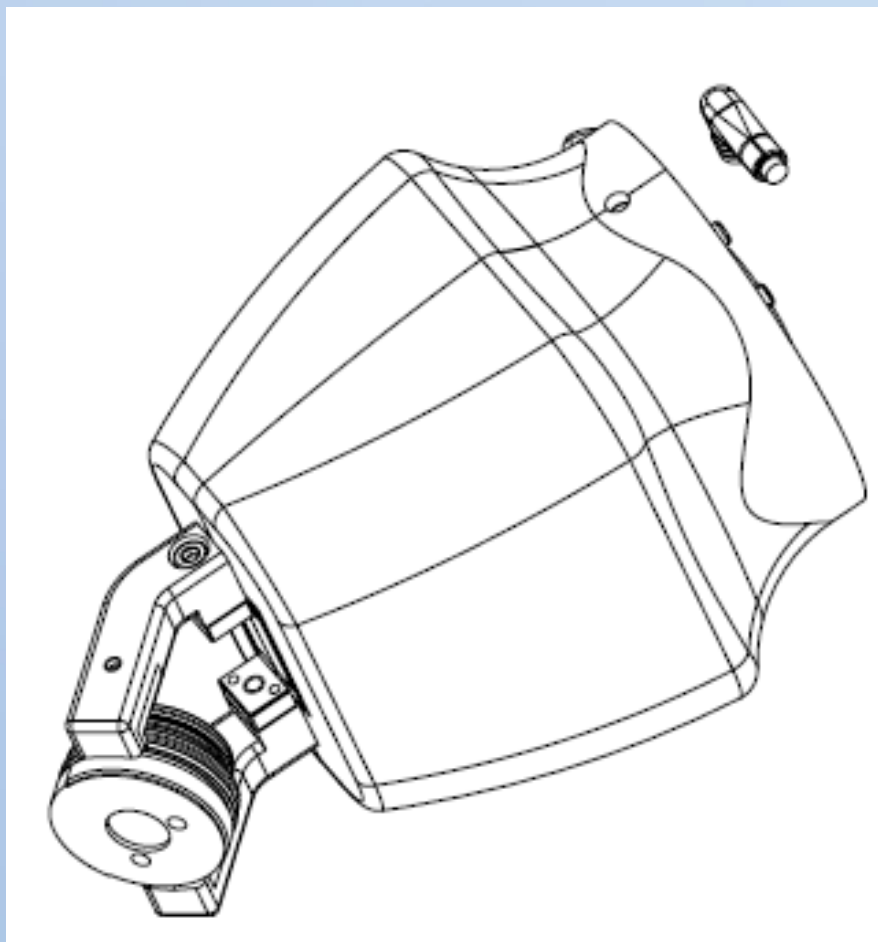


Co-act-Greifsystem

Allgemeine Daten

Aufgabenstellung	Messmaschinenbeladung
SCHUNK Lösung	Co-act EGP 40
Eingesetzte Produkte	EGP 40
Robotertyp	UR 10
Applikationstyp	Kollaboration
Ansprechpartner bei SCHUNK	S. Achauer
Jahr	01.2017

Beladung einer Messmaschine



Co-act-Greifsystem

Kalkulation (VK wie angeboten)

Adapterplatte	614,00 €	(30089105)
Greifer	630,00 €	(0310940)
Sensorik	2x 55,00 €	(0301474)
Kabel / Ventile	85,00 €	(9951589/9940786)
AUB	498,00 €	(1004572)
Hülle	429,00 €	(1004546)
Konstruktion (h/€)	1426,00€	(---)
Montage	396,00 €	(---)
Gesamt	4188,00	(1301368)

Weitere Daten

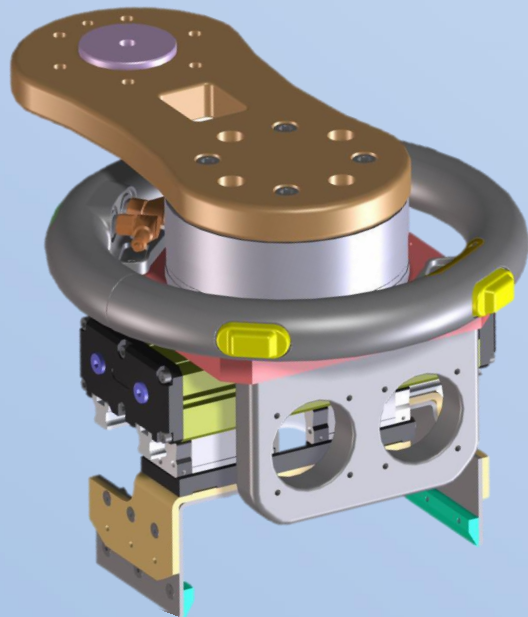
Kunde	AUTEC (468495)
Konstrukteur	O. Böckle
Konstruktionszeit	Nicht bekannt
Montagezeit	10h

INTERNES DOKUMENT

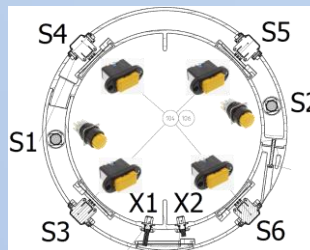
Handführung von Kfz-Batterien



Bild des Greifers am Roboter



Renderbild



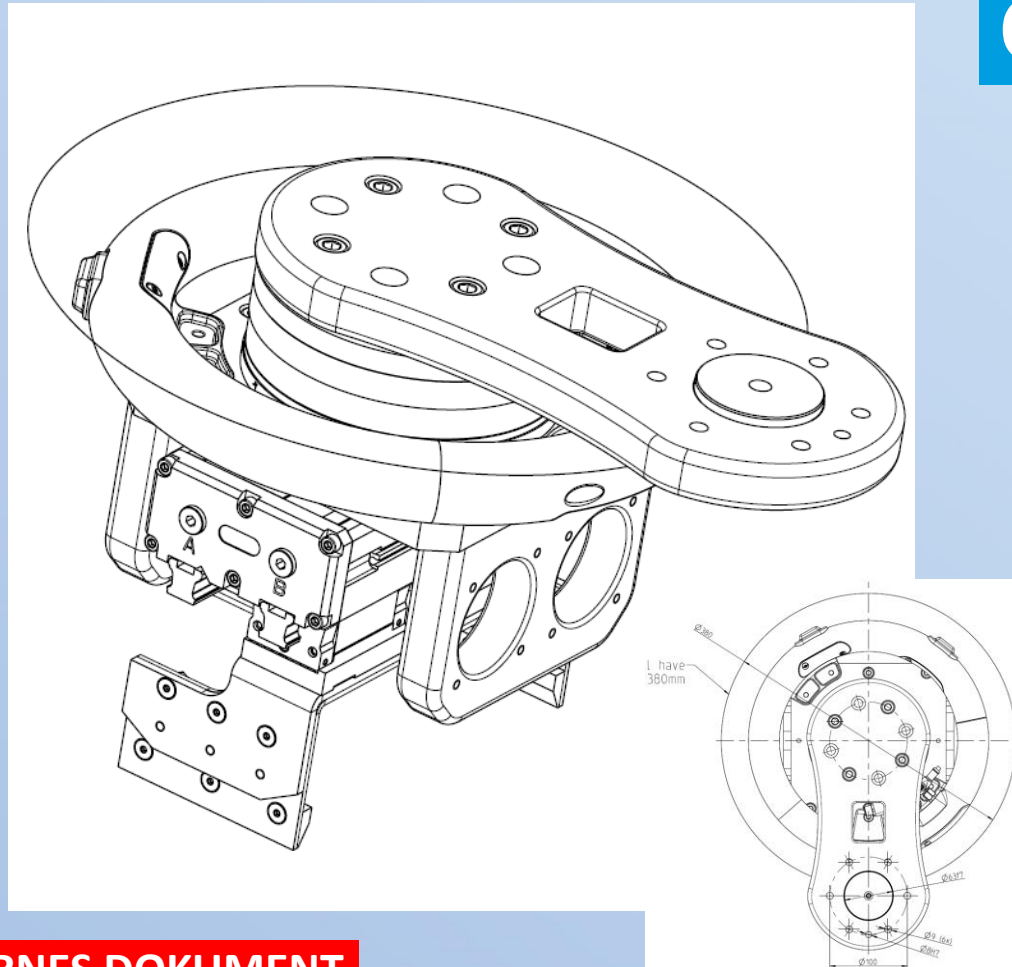
Schalter am Roboter-“Lenkrad”

Co-act-Greifsystem

Allgemeine Beschreibung

Aufgabenstellung	kollaborierende Führungshilfe
SCHUNK Lösung	GEI mit FTN und Bediengriff.
Eingesetzte Produkte	PHL-W 40-050, FTN-Omega 160, applikationsspezifische Greiffinger und ein spezifisch entworfenes Bedienlenkrad mit sicherheitsgerichteten 3-Positions-Tastern.
Robotertyp	Standard-Industrieroboter mit Soft-Cover und limitierten Parametern.
Applikationstyp	Handführung
Ansprechpartner bei SCHUNK	Jochen Krieger
Jahr	2016

Handführung von Kfz-Batterien



Co-act-Greifsystem

Kalkulation (basierend auf HK)

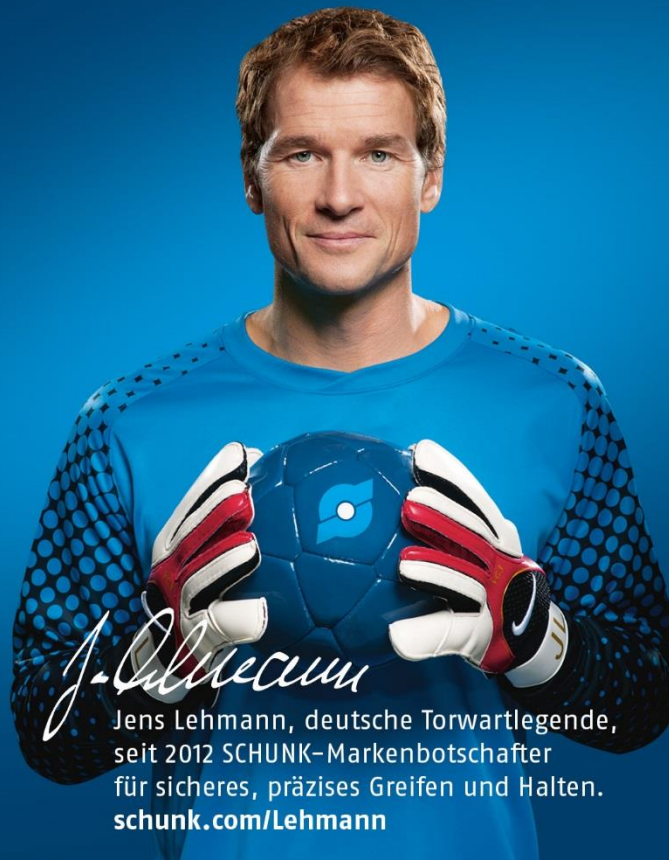
Adapterplatte	1.231,19 EUR
Greifer	824,95 EUR
Sensorik (FTN-Omega 160)	ca. 5.000,00 EUR
Bediengriff	3.386,01 EUR
Hülle	- nicht vorhanden -
Konstruktion (h/€)	30 h á 75,00 EUR
Montage	10 h á 60,00 EUR
Gesamt	ca. 13.914,95 EUR

Weitere Daten

Kunde	SCHUNK Eigenbedarf / COMAU
Konstrukteur	T. Ruoff
Konstruktionszeit	50 h
Montagezeit	12 h

INTERNES DOKUMENT

Superior Clamping and Gripping



Jens Lehmann, deutsche Torwartlegende,
seit 2012 SCHUNK-Markenbotschafter
für sicheres, präzises Greifen und Halten.
schunk.com/Lehmann

