

Einsatzgebiet

Greifen und Bewegen von kleinen bis mittelgroßen Werkstücken mit flexibler Kraft und hoher Geschwindigkeit in sauberer Umgebung wie z. B. Montage, Prüfarbeiten, Labor und Pharmaindustrie.

-  **Konzipiert für UR 3, UR 5 und UR 10**
-  **Die Greifkraft kann in vier Stufen bis zu max. 140 N eingestellt werden**
-  **Einfache Einbindung an die bereits vorhandene elektrische und mechanische Werkzeugschnittstelle des UR**
-  **Integrierter Näherungsschalter für Positionsrückmeldung**
-  **Einfache Montage ohne Abnahme der Schutzabdeckung**



Vorteile – Ihr Nutzen

Höchste Leistungsdichte für den Einsatz kleinerer Greifer-Baugrößen

Digitale Betätigung durch Binärsignale für die einfache Inbetriebnahme und schnelle Einbindung in bestehende Systeme

Greifkraft in zwei bis vier Stufen einstellbar zur einfachen Anpassung an empfindliche Werkstücke

Sehr hohe maximale Anzahl an Zyklen pro Minute für höchste Produktivität

Bürstenloser DC-Servomotor für einen fast verschleißfreien Einsatz und einer langen Lebensdauer

Kompakte Abmessungen für minimierte Störkonturen in der Applikation



Funktionsbeschreibung

Elektrischer 2-Finger-Parallelgreifer mit leichtgängigen Grundbacken, die durch Wälzlager geführt werden. Das Kraftpaket für Kleinteile-Handling ist eine Revolution im Bereich mechatronischer Greifer. Der Greifer kann einfach

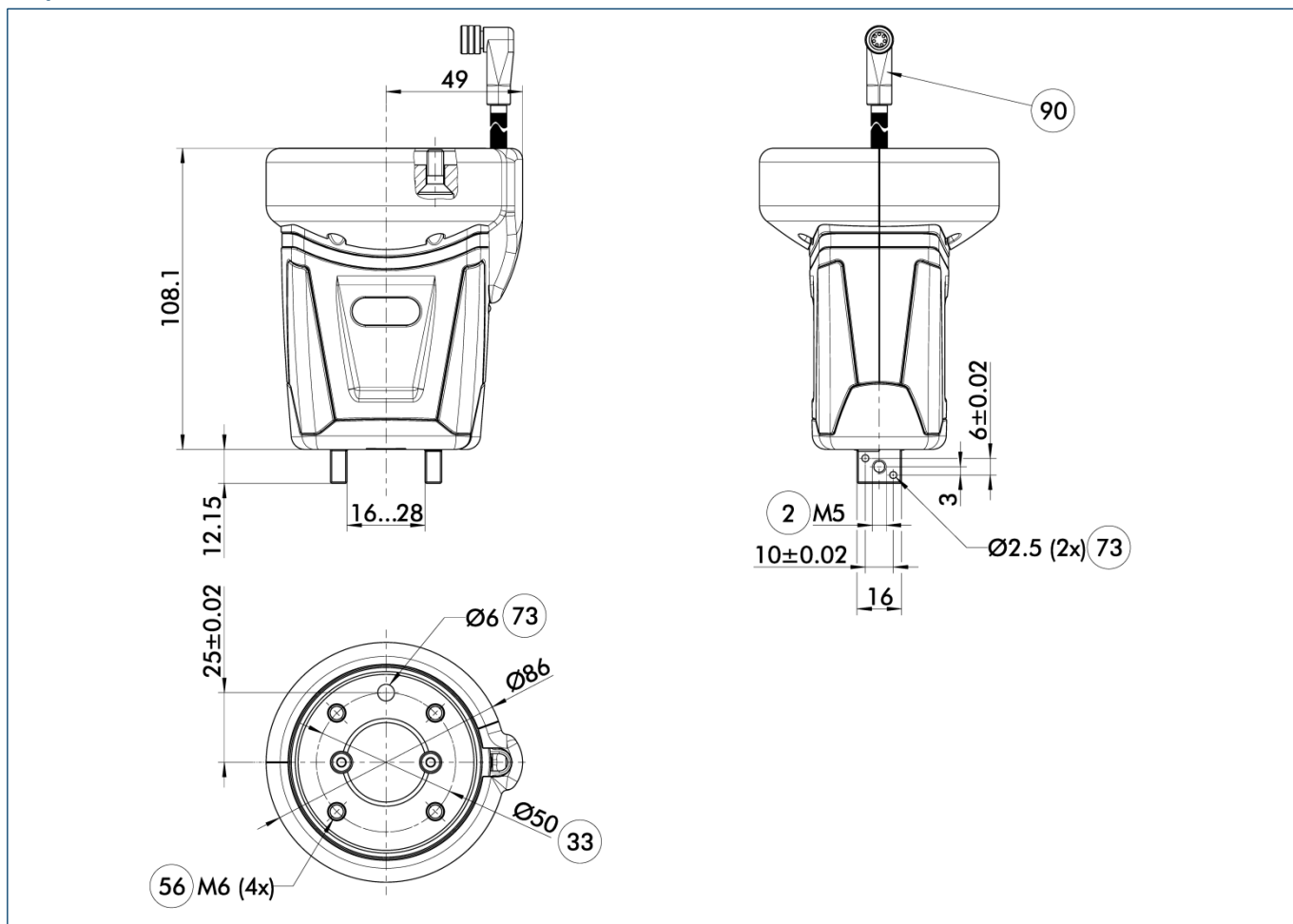
durch digitale Ein- und Ausgänge des UR-Roboters kontrolliert werden und kann auf den UR 3, UR 5 oder UR 10 montiert werden.



Technische Daten

Bezeichnung		SCHUNK Greifsystem für Universal Robots
ID		1313563
Hub pro Backe	[mm]	6
Min./max. Greifkraft	[N]	35/140
Empfohlenes Werkstückgewicht	[kg]	0.7
Max. zul. Fingerlänge	[mm]	50
Max. zul. Gewicht pro Finger	[kg]	0.08
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02
Schließ-/Öffnungszeit	[s]	0.2/0.2
Gewicht	[kg]	0.7
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/55
IP Schutzklasse		30
Integrierte Regler-Elektronik		
Nennspannung	[V DC]	24
Nennstrom	[A]	0.2
Max. Stromversorgung	[A]	0.5
Kommunikationsschnittstellen		Digitale Ein-/Ausgänge
Anzahl der digitalen Ein- und Ausgänge		2/2

Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt die Grundversion des Greifers mit geöffneten Backen.

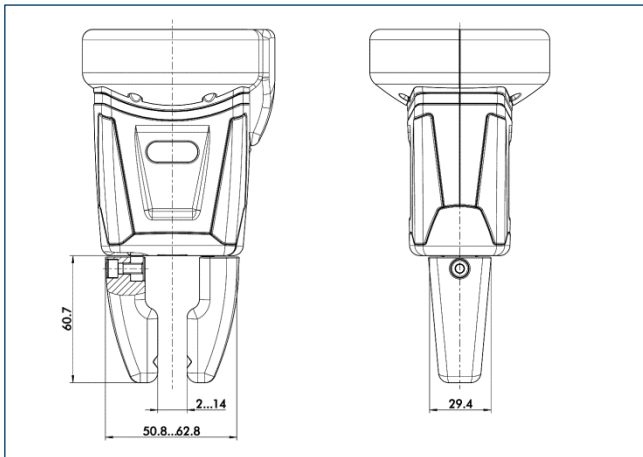
- ② Fingeranschluss
- ③ Flansch EN ISO-9409-1-50-4-M6
- ⑤ Schrauben zur Anschraubung am Roboter (sind im Lieferumfang enthalten)
- ⑦ Zentrierbolzen (ist im Lieferumfang enthalten)
- ⑨ Elektrischer Anschluss zum Roboter mit Stromversorgung und digitalen Ein- und Ausgängen

① Die Lieferung erfolgt ohne Finger. Sprechen Sie SCHUNK an und lassen Sie sich Standard- oder maßgeschneiderte Finger anbieten.

Haben Sie noch Fragen zu Technik, Preis oder Lieferzeit? Wir freuen uns auf Ihren Anruf.

Hotline Co-act Team +49-7133-103-3444, co-act-team@de.schunk.com

Optionaler Fingersatz



Die Zeichnung zeigt den optionalen Finger, montiert auf der Basisversion des Greifers mit offenen Backen.

Universalfinger mit abgerundeten und geglätteten Kanten, die zum Greifen im Formschluss oder Kraftschluss eingesetzt werden können. Mit dem Prisma können auch runde Teile gegriffen werden.

Bezeichnung	AUB EGP 40
ID	1007264
Lieferumfang	Satz à 2 Finger und Schrauben
Material	Polyamid PA 2200 (weiß)
Verfügbarer Hub	[mm] 2 – 14