



Superior Clamping and Gripping



Il nuovo sistema modulare end of arm di SCHUNK

Il sistema di presa modulare
più completo sul mercato per
Universal Robots.

Il nuovo sistema modulare end of arm di SCHUNK per Universal Robots

Panoramica prodotti

Il nuovo sistema modulare end of arm di SCHUNK

Il sistema di presa modulare più completo sul mercato per Universal Robots.

Il nuovo sistema modulare end of arm di SCHUNK, sviluppato in esclusiva per Universal Robots, semplifica e velocizza l'implementazione di applicazioni di manipolazione ed assemblaggio.

Il sistema modulare offre diverse possibilità di combinazione tra una cella di carico ed un sistema di cambio rapido per una vasta gamma di pinze.

Fino a 36 combinazioni possibili

Componenti del sistema modulare per procedure di cambio e misurazione.

- ① Cella di carico a 6 assi FT-AXIA 80 con piastra adattatrice
- ② Sistema di cambio rapido manuale SHS 50 Lato robot (SHK) e lato tool (SHA) con modulo passaggio segnali

Sistemi di presa meccatronici con collegamento diretto, sensori integrati e cavi di connessione.

- ③ Pinza per piccoli componenti EGP 40
- ④ Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni Co-act EGP-C 40

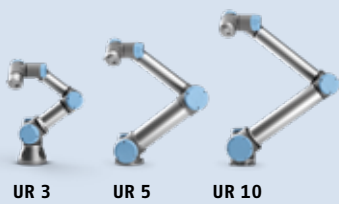
Sistemi di presa pneumatici con collegamento diretto, microvalvole integrate e sensori con cavi di connessione.

- ⑤ Pinza per piccoli componenti KGG 100-80
- ⑥ Pinza a corsa lunga PSH 22-1
- ⑦ Pinza universale PGN-plus-P 80
- ⑧ Pinza universale PGN-plus-P 100
- ⑨ Pinza autocentrante PZN-plus 64
- ⑩ Pinza universale JGP 80
- ⑪ Pinza universale JGP 100



Il nuovo sistema modulare end of arm di SCHUNK per Universal Robots

Panoramica combinazioni

Universal Robots	Pinze SCHUNK			Co-act EGP-C			KGG 100-80			PSH 22-1			JGP 80		
	EGP 40														
 UR 3 UR 5 UR 10															
Possibilità di combinazione*	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10
Pinza	•	•	•	•	•	•	•	•	•		•	•	•	•	•
Pinza + cambio rapido / cella di carico	•	•	•	•	•	•		•	•		•	•		•	•
Pinza + cambio rapido + cella di carico		•	•		•	•		•	•			•		•	•
Peso del pezzo															
0 – 1 kg		•			•			•			•			•	
1,1 – 1,5 kg											•			•	
1,6 – 2 kg											•			•	
2,1 – 2,5 kg														•	
2,6 – 3,0 kg															
3,1 – 3,5 kg															
3,6 – 4,0 kg															
4,1 – 4,5 kg															
Dati tecnici															
ID	1320370***			1326455**			1327748			1327747			1348129		
Peso [kg]	0,7			0,6			1,2			1,7			1,33		
Forza di presa massima [N]	140			140			175			320			415		
Peso del pezzo raccomandato [kg]	0,7			0,7			0,9			1,6			2,1		
Corsa per griffa [mm]	6			6			40			28			8		

Maggiori dettagli tecnici sono disponibili nel capitolo del catalogo della relativa pinza.

* Panoramica delle possibilità di combinazione dei sistemi di presa e delle dimensioni dei robot risultanti dal confronto tra il peso del sistema di presa e metà del carico del robot. Un disegno tecnico dell'applicazione che comprenda le dita ed il componente da manipolare è assolutamente fondamentale.

** Il cavo di prolunga ID 1339964 è necessario in combinazione con la cella di carico

*** La piastra adattatrice 1355667 e il cavo di prolunga ID 1339964 sono necessari in combinazione con la cella di carico. La piastra adattatrice ID 1355667 è necessaria in combinazione con il sistema di cambio rapido.

La nuova cella di carico SCHUNK FT-AXIA

La prima cella di carico con due calibrazioni.

La cella di carico compatta FT-AXIA di SCHUNK è stata principalmente progettata per l'uso con robot leggeri e di piccole dimensioni. Grazie alle due calibrazioni, copre due intervalli di misurazione ed è pertanto molto versatile.



- **Design compatto**

grazie all'elettronica completamente integrata e all'indicatore di stato a LED

- **Di semplice configurazione**

Le due calibrazioni possono essere controllate nella cella di carico tramite interfaccia web.

- **Robusta e durevole**

Anche in caso di sovraccarico di breve durata, la cella è protetta da eventuali danni

- **Plug & Work**

direttamente compatibile per KUKA e Universal Robots tramite modulo di installazione

Il nuovo sistema modulare end of arm di SCHUNK per Universal Robots

Panoramica combinazioni

												Accessori robot		
JGP 100			PGN-plus-P 80			PGN-plus-P 100			PZN-plus 64				FT-AXIA 80	SHS 50
														
UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	Universal Robots	Montaggio diretto possibile	
	●	●	●	●	●		●	●	●	●	●	UR 3	●	●
	●	●		●	●			●		●	●	UR 5	●	●
		●		●	●			●		●	●	UR 10	●	●
												Pinze SCHUNK	Combinazione diretta possibile	
●			●			●			●			EGP 40	● ***	● ***
●			●			●			●			Co-act EGP-C	● **	●
●			●			●			●			KGG 100-80	●	●
●			●			●			●			PSH 22-1	●	●
●			●			●			●			JGP 80	●	●
●						●						JGP 100	●	●
						●						PGN-plus	●	●
						●						PZN-plus 64	●	●
1348128			1327751			1327750			1327749			ID	1357169	SHK 1334788
1,72			1,38			1,8			1,22					SHA 1334789
660			550			870			580			Peso [kg]	0,51	SHK 0.35
3,3			2.75			4,35			2.9					SHA 0.14
10			8			10			6			Momento flettente dinamico max. [Nm]		25
												Momento flettente dinamico max. M _z [Nm]		45
												Range di misurazione F _{xy} [N]	200 .. 500	
												Range di misurazione F _z [N]	360 .. 900	
												Range di misurazione del momento [Nm]	8 .. 20	

Sistema di cambio rapido manuale SHS di SCHUNK

Sistema di cambio rapido manuale con passaggi pneumatici integrati; controllo di aggancio e sgancio e passaggi elettrici disponibili come optional.
Perfettamente adatto per l'utilizzo nella produzione flessibile con un'ampia gamma di varianti, in cui sono necessari cambi manuali particolarmente affidabili.

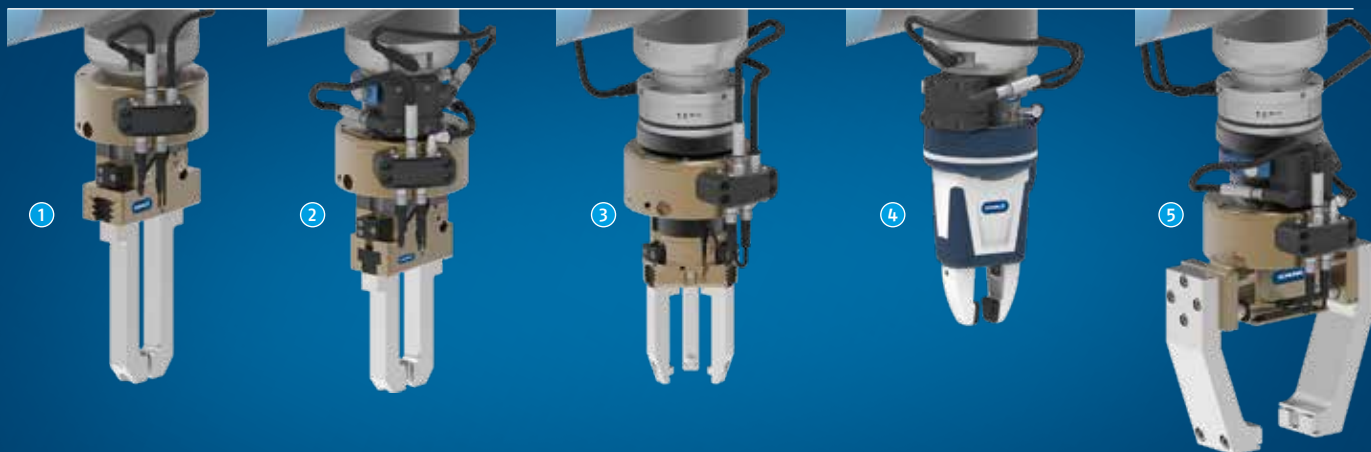
- **6 dimensioni**
per una scelta ottimale della dimensione e un'ampia gamma di applicazioni
- **Passaggi pneumatici integrati**
per un'alimentazione affidabile dei moduli e degli strumenti di movimentazione
- **Leva di sgancio frontale.**
Questo consente di comandare facilmente il cambio rapido, anche in spazi ristretti

- **Chiusura opzionale e monitoraggio della presenza**
per una maggiore affidabilità
- **Vasta gamma di moduli elettrici, pneumatici e fluidi**
per diverse opzioni di trasmissione dell'energia
- **Flangiatura ISO**
per un facile montaggio su quasi tutti i tipi di robot senza piastre adattatrici aggiuntive



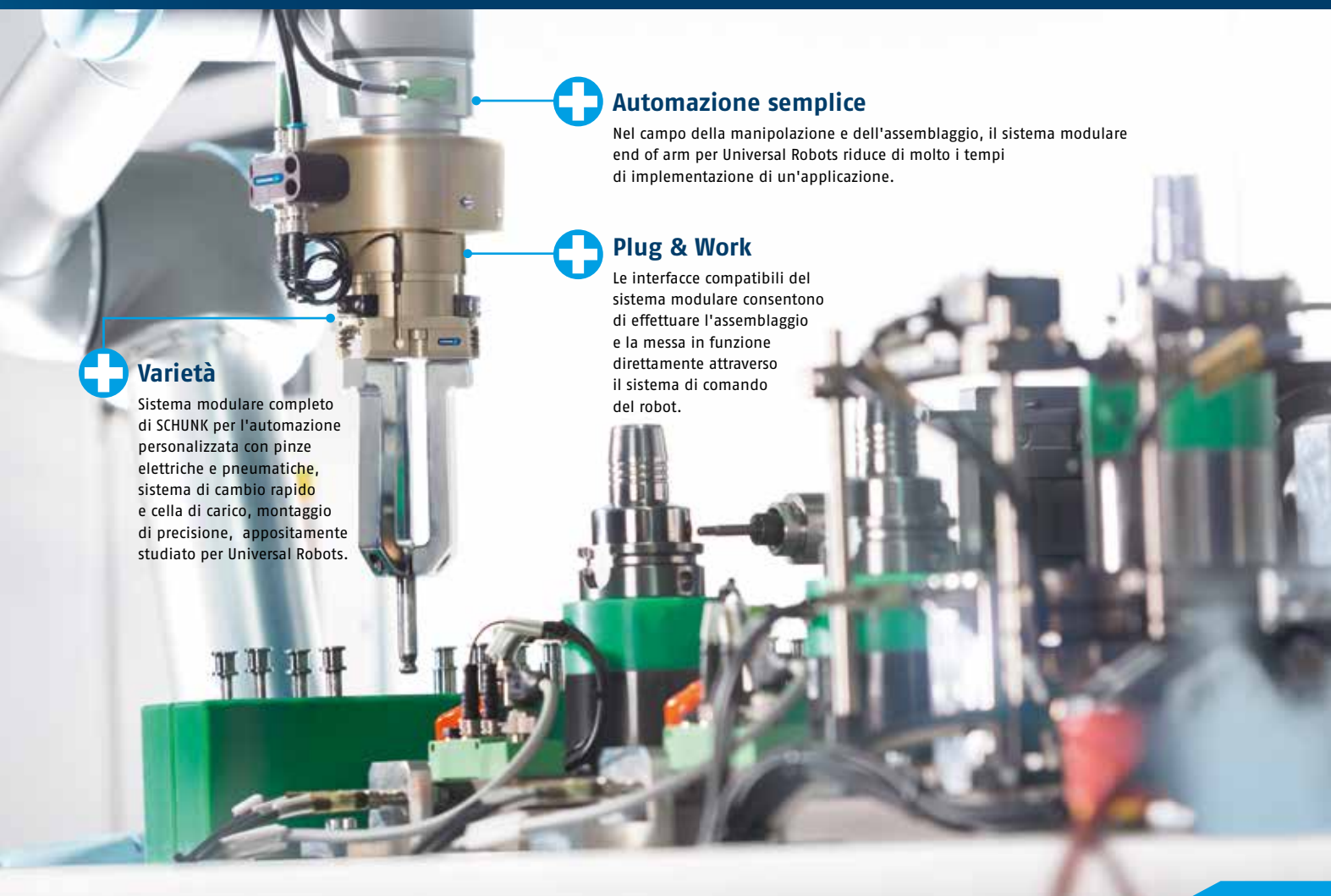
Il nuovo sistema modulare end of arm di SCHUNK per Universal Robots

Esempi di combinazioni



Esempi di combinazioni

- ① **Pinza universale PGN-plus-P**
Montaggio diretto
- ② **Pinza universale JGP**
+ sistema di cambio rapido manuale SHS
- ③ **Pinza autocentrante PZN-plus**
+ cella di carico a 6 assi SHS FT-AXIA
- ④ **Pinza collaborativa per piccoli componenti Co-act EGP-C**
+ sistema di cambio rapido manuale SHS
- ⑤ **Pinza a corsa lunga PSH**
+ sistema di cambio rapido SHS
+ cella di carico a 6 assi FT-AXIA



+ Varietà

Sistema modulare completo di SCHUNK per l'automazione personalizzata con pinze elettriche e pneumatiche, sistema di cambio rapido e cella di carico, montaggio di precisione, appositamente studiato per Universal Robots.



Automazione semplice

Nel campo della manipolazione e dell'assemblaggio, il sistema modulare end of arm per Universal Robots riduce di molto i tempi di implementazione di un'applicazione.



Plug & Work

Le interfacce compatibili del sistema modulare consentono di effettuare l'assemblaggio e la messa in funzione direttamente attraverso il sistema di comando del robot.

Co-act incontrano i cobot

Pinze certificate per operazioni collaborative

I robot e i componenti che interagiscono con un operatore in un ambiente di lavoro condiviso devono soddisfare requisiti estremamente elevati in termini di sicurezza e tecnologie relative. Con la pinza Co-act EGP-C, SCHUNK presenta una pinza industriale sicura, certificata e approvata da DGUV, Deutsche Gesetzliche Unfallversicherung, per il funzionamento collaborativo. Questa pinza consente una collaborazione efficace tra gli operatori e tutti i più comuni robot collaborativi.



Le migliori pinze per applicazioni collaborative

Il **team Co-act di SCHUNK** è il primo team sul mercato specializzato in attuatori finali per le operazioni collaborative. Si dedica esclusivamente delle richieste nel settore collaborativo. Il personale esperto e qualificato con certificato CMSE dispone delle conoscenze più aggiornate nel campo di nuove scoperte e tecnologie, e conosce tutti i cobot disponibili sul mercato. Per determinare la pinza ottimale per le applicazioni HRC si deve tenere conto delle caratteristiche del compito, del pezzo e della pinza. Il **team Co-act SCHUNK** raccomanda un approccio strutturato, che consideri tutti i fattori e tutti i parametri.



Potete contattare il **team Co-act di SCHUNK** al
+39 031 495 13 11 oppure
per e-mail vendite.automazione@it.schunk.com
Siamo a vostra completa disposizione!



Fase 1

Descrizione dell'applicazione
e studio di fattibilità



Fase 2

Selezione del robot



Fase 3

Selezione della pinza con il supporto
del team Co-act di SCHUNK



J. Lehmann

Jens Lehmann, leggenda del calcio tedesco,
ambasciatore del marchio SCHUNK dal 2012
per presa e tenuta precisa e sicura.
schunk.com/lehmann