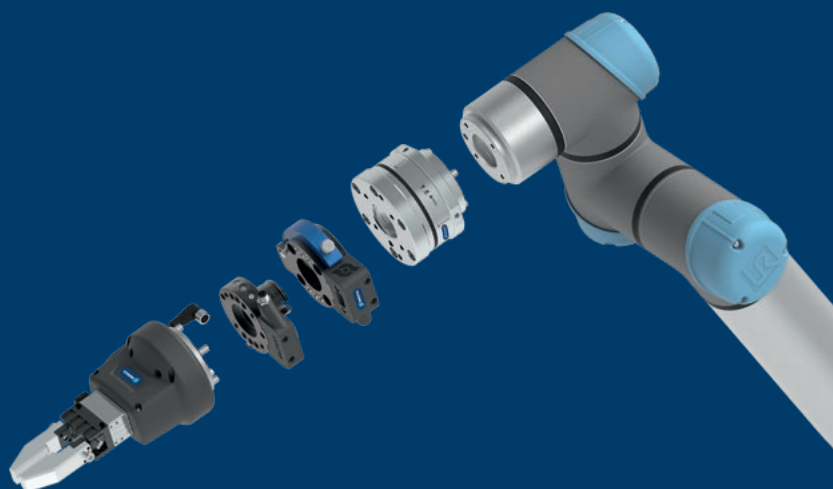




Superior Clamping and Gripping



제품 정보

Plug & Work Portfolio Universal Robots

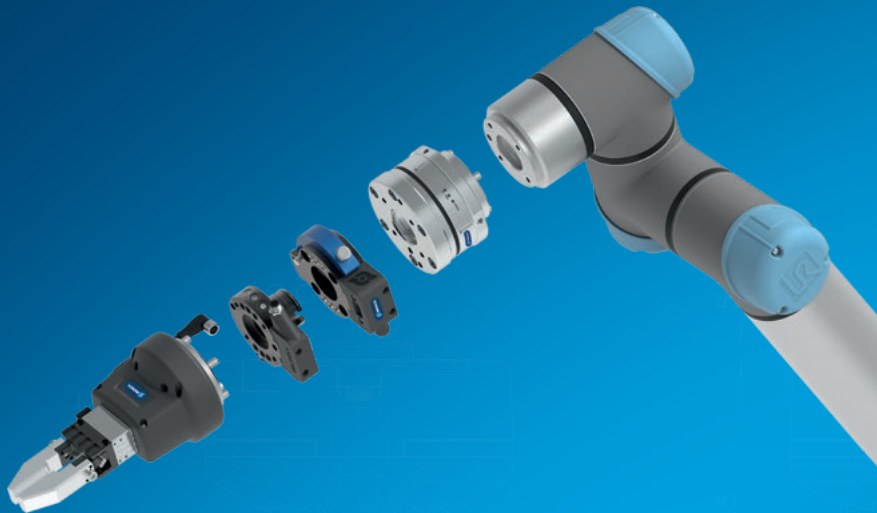
모듈형. 유연성. 쉬움

Plug & Work Portfolio Universal Robots

플러그 앤 워크 포트폴리오는 Universal Robots의 로봇 암에 특별히 맞게 개조된 전기 및 공압 작동식 그리퍼, 킥 체인지 모듈 및 포스/모멘트 센서로 구성됩니다.

적용분야

구성품은 깨끗하거나 약간 오염된 환경에서도 사용할 수 있습니다.



귀사의 이점

다양한 구성품 및 여러 애플리케이션용 그리퍼로 구성된 광범위한 포트폴리오 빠르고 쉬운 자동화 진입

플러그 앤 워크 Universal Robots의 모든 로봇에 적합한 인터페이스 포함

로봇 제어용 소프트웨어 모듈은 배송 범위에 포함됩니다. 신속하고 쉬운 커미셔닝

로봇 인터페이스가 있는 사전 조립 그리핑 유닛 결과적으로 설치 키트나 외부 밸브 불필요

인증된 **SCHUNK Co-act gripper** 협업 애플리케이션 세계로의 빠르고 간단한 진입용

조정 가능한 넓은 스트로크 범위 및 힘 범위를 가진 전기 그리퍼 워크피스를 유연하게 처리할 수 있습니다.

공압 그리퍼 높은 출력 밀도와 간단한 통합 작업

m

중량

0.14 .. 2.63 kg

F

파지력

40 .. 870 N

S

조당 스트로크

3 .. 42.5 mm

m

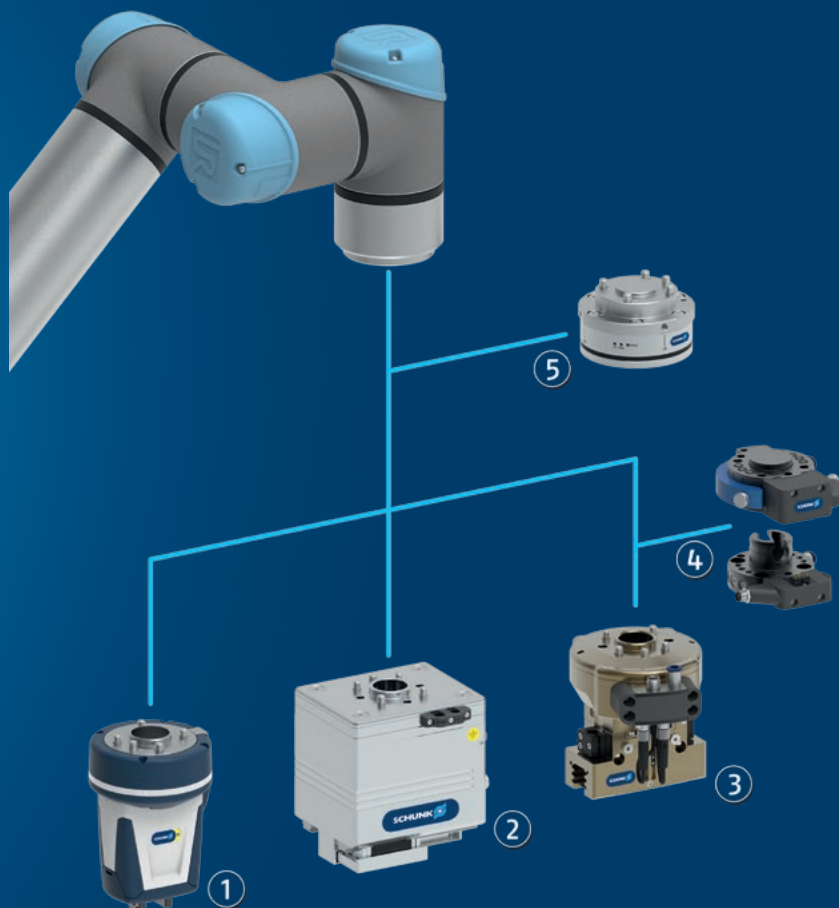
공작물 중량

0.2 .. 11 kg

기능 설명

플러그 앤 워크 전 구성요소는 Universal Robots 사이즈 3, 5, 10 및 16에 기계적 및 전기적으로 직접 연결할 수 있도록 준비되어 있습니다. 필요에 따라 다양한 그립퍼와 End-of-Arm 구성요소를 선택할 수 있습니다. 공압 그리핑 유닛에는 추가로

마이크로 밸브가 장착되어 있습니다. 즉, 외부 밸브가 필요하지 않다는 뜻입니다.



① **Co-act 그립퍼**
협업 애플리케이션 구현용

② **전동식 그립퍼**
워크피스의 유연한 처리용

③ **공압 그립퍼**
워크피스의 기존의 견고한 핸들링용

④ **시스템 변경**
다양한 그립퍼와 액추에이터의 수동 교환용

⑤ **힘/토크 센서**
로봇 암에서 힘 및 토크의 측정 및 처리용

시리즈에 관한 일반 참고 사항

제공 범위: Universal Robots의 로봇에 직접 연결용 구성품, 장착 적합성 선언서가 포함된 조립 및 작동 매뉴얼, URcap이 있는 USB 스틱

파지력: P 거리에서 각 조에 적용되는 개별 힘의 산술적인 합계입니다(그림 참조).

핑거 길이: 최대 허용 가능한 핑거 길이는 정격 동작 압력이 달성될 때까지 적용됩니다. 압력이 더 높아지면 핑거 길이가 정격 동작 압력에 비례하여 감소해야 합니다.

반복 정밀도: 100회 연속 스트로크 동안의 말단 위치 분포로 정의됩니다.

작동: 디지털 입출력을 통한 제어

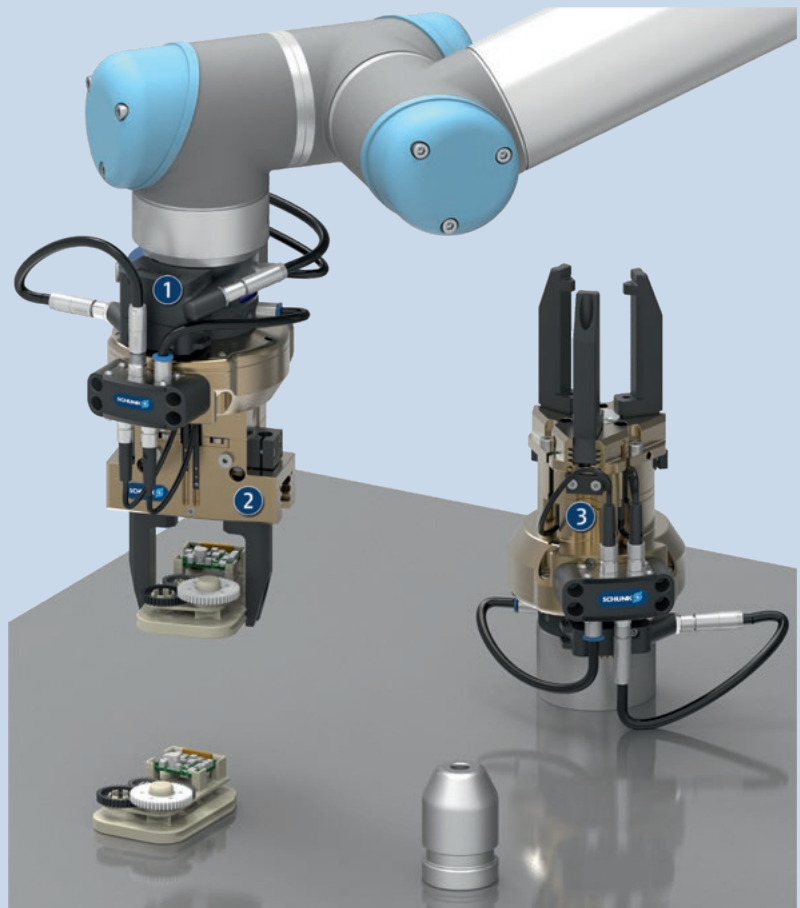
공작물 중량: 중력 g로 인한 가속도에서 공작물 편차에 대응하는 0.1의 정지 마찰 계수와 2의 안전 계수를 갖춘 포스 맞춤 그리핑을 위해 계산됩니다. 끼워맞춤식 또는 포착 그리핑의 경우, 허용 공작물 중량이 훨씬 더 높습니다.

폐쇄 및 개방 횟수: 베이스 조 또는 핑거가 동작 중인 시간만을 나타냅니다. 밸브 교환 시간, 호스 충전 시간 또는 PLC 반응 시간은 포함되지 않으므로 사이클 시간이 계산될 때 고려되어야 합니다.

애플리케이션 예제

다양한 공작물의 유연한 핸들링을 위한 Universal Robots용 공압 그리핑 유닛. 체인 지 시스템과 그리핑 유닛을 결합하여 공작물에 적합하게 그리퍼를 교체할 수 있습니다.

- ① 수동 교환 시스템 SHS
- ② 2조 평행 그리퍼 PGN-plus-P
- ③ 3조 센트릭 그리퍼 PZN-plus



SCHUNK는 더 많은 것을 제공합니다...

다음 구성품은 제품을 더욱 더 생산적으로 만들어 줍니다
- 최고의 기능, 유연성, 신뢰성, 그리고 생산 제어를 위해
적합한 추가품입니다.



범용 중간 조



조(Jaw) 칩 체인지 시스템



핑거 블랭크



조 칩 체인지 시스템이 있는 핑거 블랭크



부착 핑거

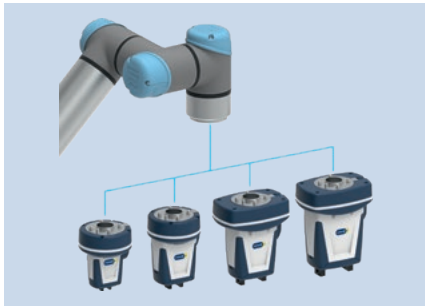
① 이들 제품에 대한 자세한 내용은 다음 제품 페이지나 schunk.com에서 확인할 수 있습니다.

옵션 및 특별 정보

추가 기술 데이터 및 액세스리: "플러그 앤 워크" 포트폴리오의 제품은 각 로봇을 직접 사용할 수 있도록 적용된 SCHUNK 표준 제품을 엄선한 것입니다. 따라서 상세 기술 데이터 및 개별 플러그 앤 워크 구성품의 사용 가능한 액세스리는 각 SCHUNK 표준 구성품의 제품 정보에 포함되어 있습니다.

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Collaborative Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots



기술 데이터

설명		Co-act EGP-C 25-N-N-URID	Co-act EGP-C 25-N-N-UREK	Co-act EGP-C 40-N-N-URID	Co-act EGP-C 40-N-N-UREK	Co-act EGP-C 50-N-N-UREK	Co-act EGP-C 64-N-N-URID
ID		1326452	1327881	1326455	1327883	1327884	1436401
기능		그리핑	그리핑	그리핑	그리핑	그리핑	그리핑
로봇 호환성		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16 (nur e-Series)
표준 구성품		Co-act EGP-C 25-N-N-URID	Co-act EGP-C 25-N-N-UREK	Co-act EGP-C 40-N-N-URID	Co-act EGP-C 40-N-N-UREK	Co-act EGP-C 50-N-N-UREK	Co-act EGP-C 64-N-N-URID
LED 스트립 조명			통합형		통합형	통합형	
조당 스트로크	[mm]	3	3	6	6	8	10
최대 파지력	[N]	40	40	140	140	215	230
중량	[kg]	0.36	0.63	0.59	0.86	1.22	1.11
권고 공작물 중량	[kg]	0.2	0.2	0.7	0.7	1.05	1.15
케이블 길이	[mm]	90	4000	90	4000	4000	90

① 카탈로그 챗터에서 각 표준 컴포넌트의 자세한 기술 값을 확인할 수 있습니다.

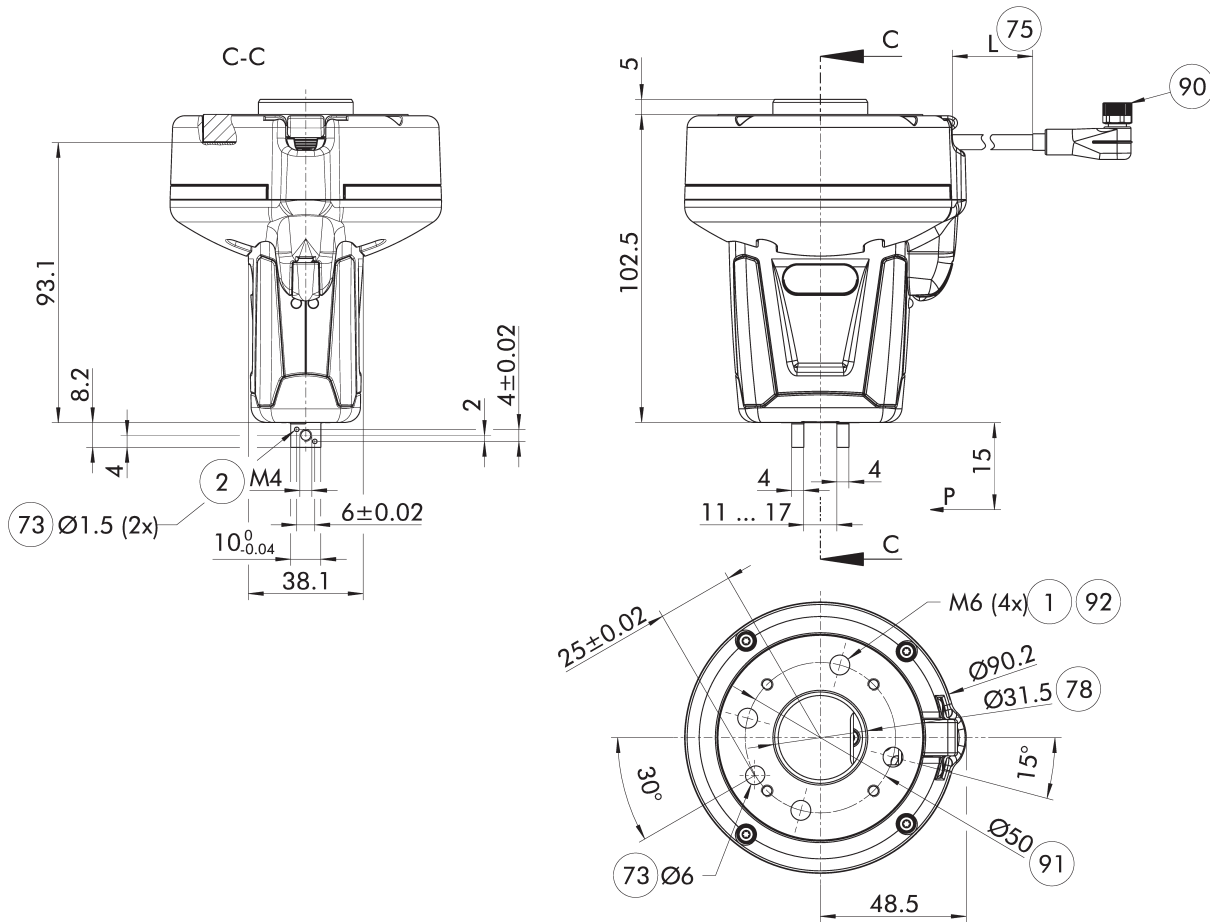
포스/토크 센서와 결합된 Co-act EGP-C-URID용으로는 케이블 연장기 ID 1339964가 필요합니다.

설명		Co-act EGP-C 64-N-N-UREK
ID		1327885
기능		그리핑
로봇 호환성		UR 3/5/10/16
표준 구성품		Co-act EGP-C 64-N-N-UREK
LED 스트립 조명		통합형
조당 스트로크	[mm]	10
최대 파지력	[N]	230
중량	[kg]	1.38
권고 공작물 중량	[kg]	1.15
케이블 길이	[mm]	4000

① 카탈로그 챗터에서 각 표준 컴포넌트의 자세한 기술 값을 확인할 수 있습니다.

포스/토크 센서와 결합된 Co-act EGP-C-URID용으로는 케이블 연장기 ID 1339964가 필요합니다.

Co-act EGP-C 25-N-N-URID 기본 보기



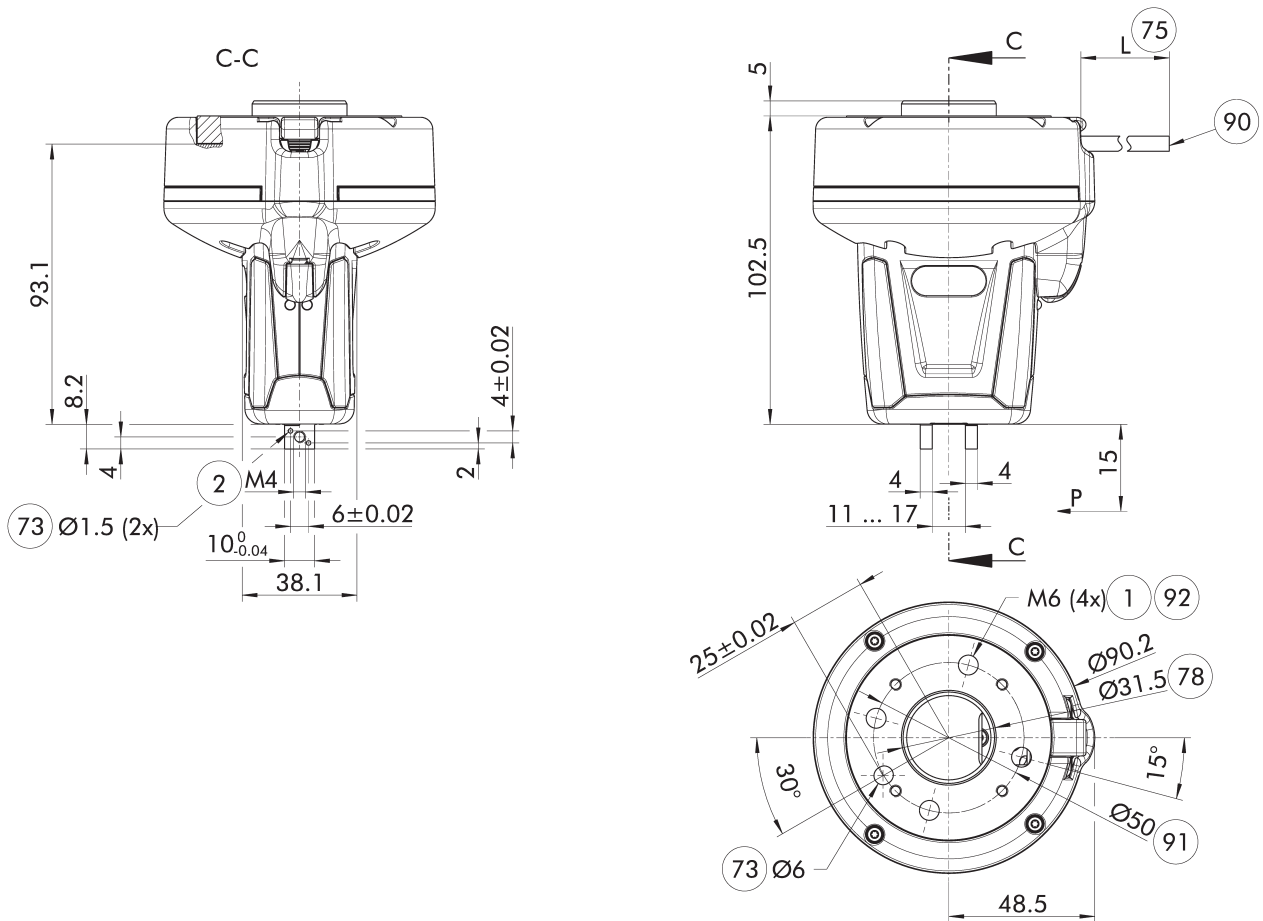
도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

- | | |
|--------------|-----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑦8 센터링에 맞춤 |
| ② 핑거 연결 | ⑨0 소켓 M8, 8핀 |
| ⑦3 센터링 핀에 맞춤 | ⑨1 DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦5 케이블 길이 | ⑨2 나사 연결부의 관통 구멍 |

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Collaborative Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

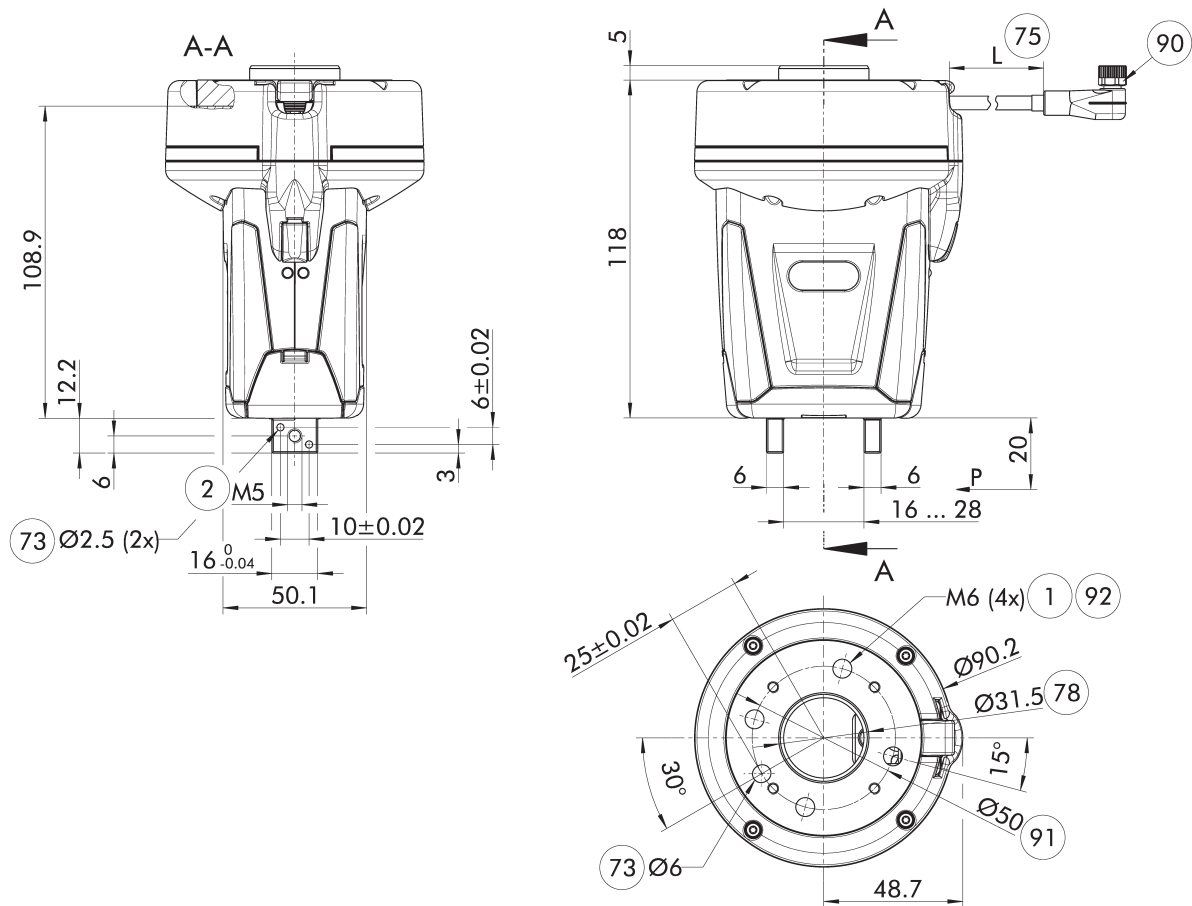
Co-act EGP-C 25-N-N-UREK 기본 보기



도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

- | | |
|--------------|-----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑦8 센터링에 맞춤 |
| ② 핑거 연결 | ⑨0 와이어 스트랜드 열기 |
| ⑦3 센터링 핀에 맞춤 | ⑨1 DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦5 케이블 길이 | ⑨2 나사 연결부의 관통 구멍 |

Co-act EGP-C 40-N-N-URID 기본 보기



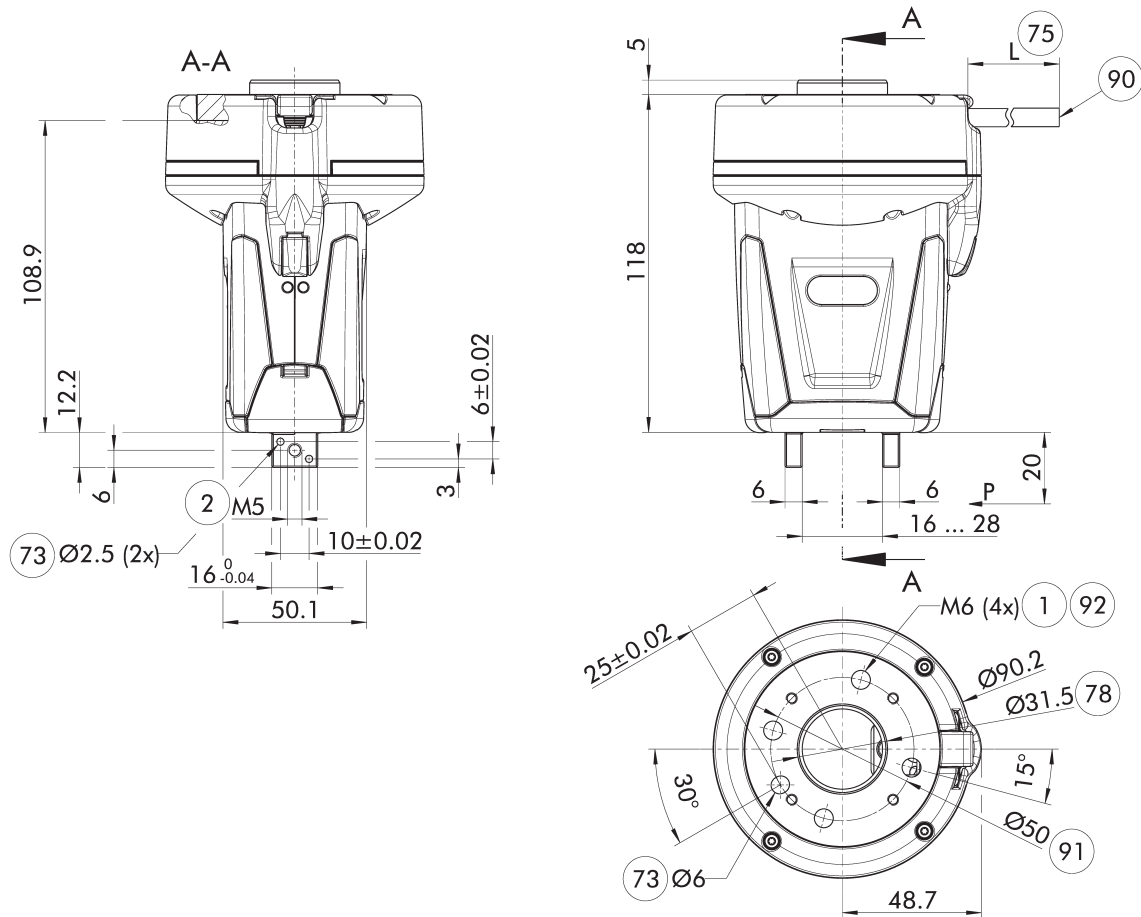
도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

- | | |
|-------------|----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑦ 센터링에 맞춤 |
| ② 핑거 연결 | ⑧ 소켓 M8, 8핀 |
| ③ 센터링 핀에 맞춤 | ⑨ DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ④ 케이블 길이 | ⑩ 나사 연결부의 관통 구멍 |

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Collaborative Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

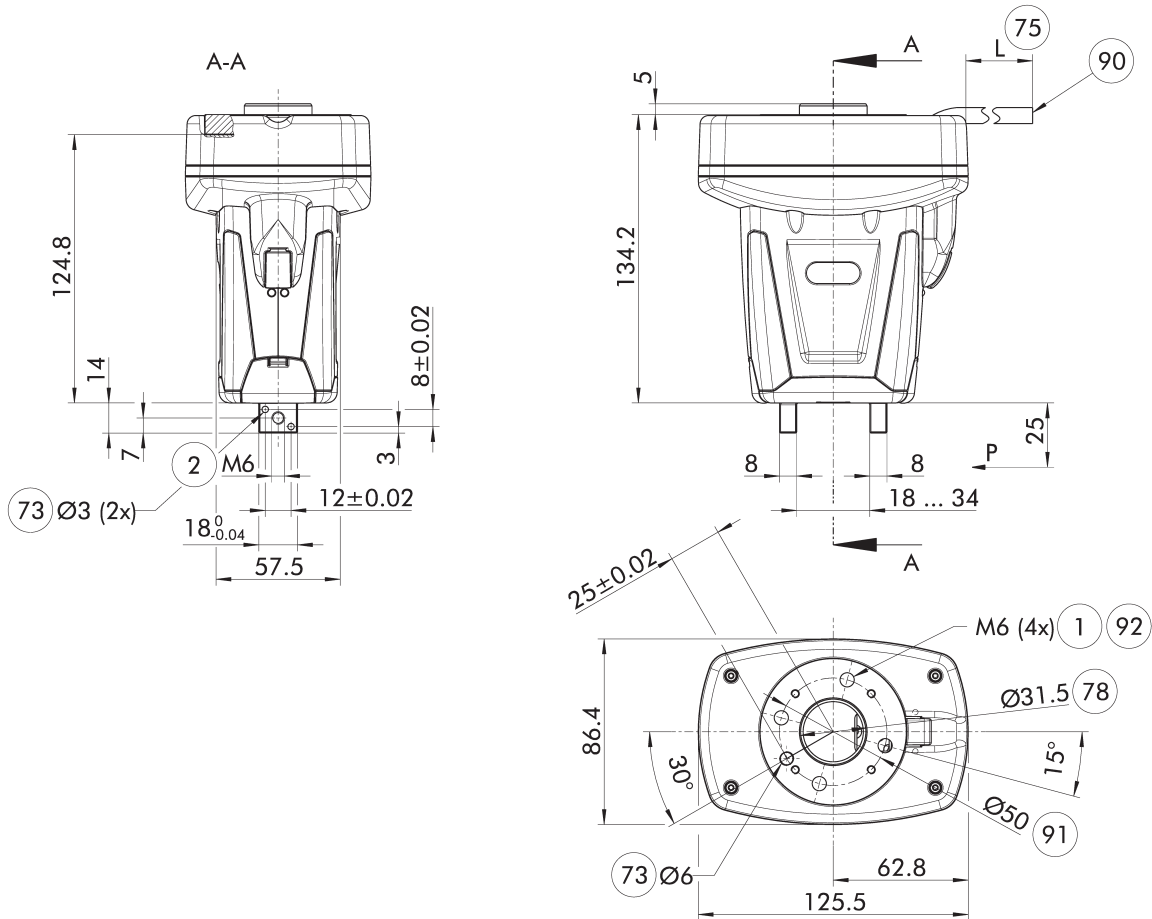
Co-act EGP-C 40-N-N-UREK 기본 보기



도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

- | | |
|--------------|-----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑦8 센터링에 맞춤 |
| ② 핑거 연결 | ⑨0 와이어 스트랜드 열기 |
| ⑦3 센터링 핀에 맞춤 | ⑨1 DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦5 케이블 길이 | ⑨2 나사 연결부의 관통 구멍 |

Co-act EGP-C 50-N-N-UREK 기본 보기



도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

- | | |
|--------------|-----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑦8 센터링에 맞춤 |
| ② 핑거 연결 | ⑨0 와이어 스트랜드 열기 |
| ⑦3 센터링 핀에 맞춤 | ⑨1 DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦5 케이블 길이 | ⑨2 나사 연결부의 관통 구멍 |

Plug & Work Portfolio Universal Robots

Technical drawing of the 1000W 24V DC motor, showing three views: front, side, and top.

Front View (A-A):

- Total height: 135.1
- Height from base to mounting holes: 15.9
- Base width: 60.6
- Mounting holes: $\varnothing 20^{0}_{-0.04}$ (2x)
- Mounting holes: M8
- Mounting holes: 12 ± 0.02
- Base thickness: 3.5
- Base width: 9 ± 0.02
- Mounting holes: $\varnothing 4$ (2x)
- Mounting holes: 8
- Mounting holes: 2
- Mounting holes: 73

Side View:

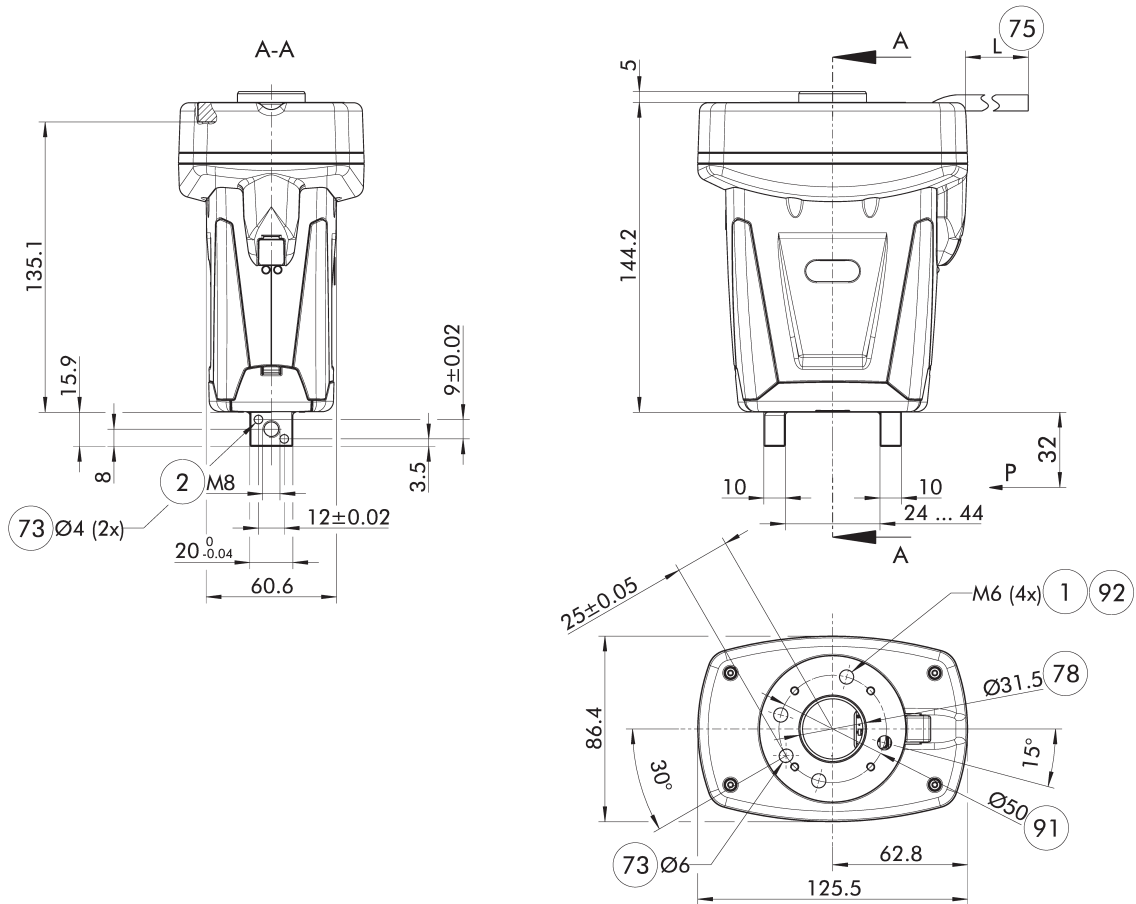
- Total height: 144.2
- Height from base to mounting holes: 5
- Base width: 24...44
- Base width: 10
- Base width: 10
- Base width: 32
- Mounting holes: 75
- Mounting holes: 90

Top View:

- Base width: 125.5
- Base width: 86.4
- Base width: 62.8
- Base width: 15°
- Base width: 30°
- Base width: 25 ± 0.05
- Mounting holes: M6 (4x)
- Mounting holes: 1
- Mounting holes: 92
- Mounting holes: $\varnothing 31.5$
- Mounting holes: 78
- Mounting holes: $\varnothing 50$
- Mounting holes: 91
- Mounting holes: $\varnothing 6$
- Mounting holes: 73

① 그리퍼 연결	⑦8 센터링에 맞춤
② 핑거 연결	⑨0 소켓 M8, 8핀
⑦3 센터링 핀에 맞춤	⑨1 DIN ISO-9409 볼트 서클
⑦5 케이블 길이	⑨2 나사 연결부의 관통 구멍

Co-act EGP-C 64-N-N-UREK 기본 보기



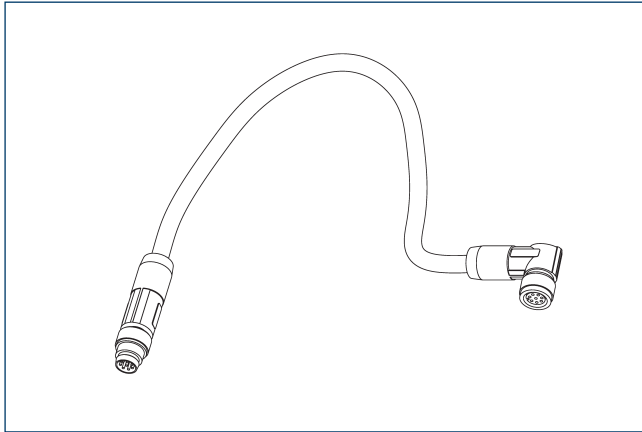
도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

- | | |
|--------------|-----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑦8 센터링에 맞춤 |
| ② 핑거 연결 | ⑨0 와이어 스트랜드 열기 |
| ⑦3 센터링 핀에 맞춤 | ⑨1 DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦5 케이블 길이 | ⑨2 나사 연결부의 관통 구멍 |

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Collaborative Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

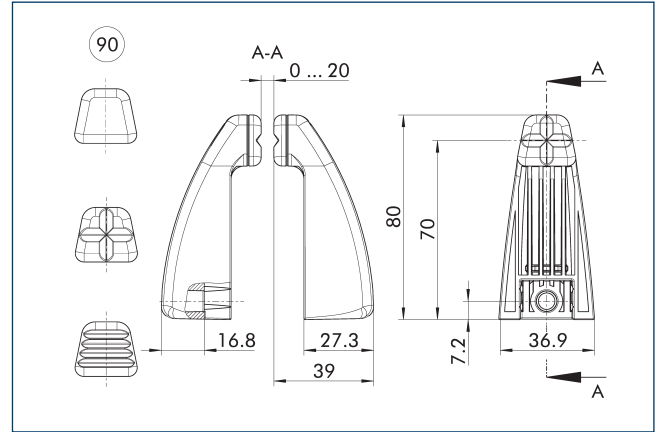
케이블 연장선



설명	ID
케이블 연장선	
KV SG08 BW08 8P 0,3m	1339964

- ① 포스/토크 센서와 결합된 Co-act EGP-C-URID용으로는 케이블 연장기 ID 1339964가 필요합니다. 포스/토크 센서와 결합된 EGP 40용으로는 어댑터 플레이트 ID 1355667와 케이블 연장기 ID 1339964가 필요합니다.

상부 조 AUB Co-act EGP



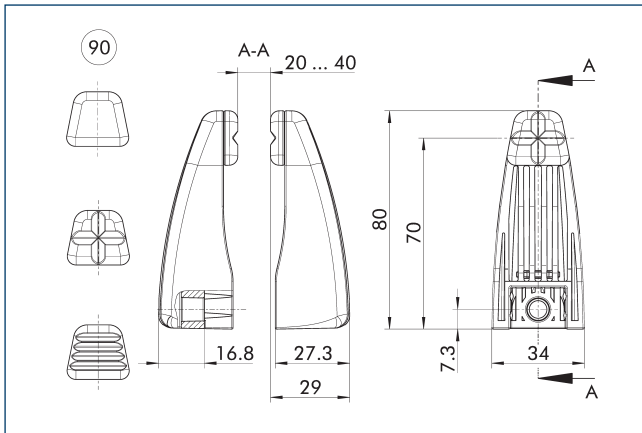
90 핑거 인서트

상부 조는 특별히 Co-act EGP 그리퍼를 위해 디자인되었습니다. 사이즈에 따라, 다양한 클램핑 범위로 이용할 수 있습니다. 적용분야 및 공작물에 따라, 제공된 핑거 인서트 중 하나를 사용할 수 있습니다. 핑거 인서는 강성 또는 탄성 재료로 제작됩니다.

설명	ID	재료
핑거 블랭크		
AUB Co-act EGP 64/20	1401294	PA/TPU

- ① 납품 범위에는 고정 자재가 포함된 두 개의 상단 조가 포함됩니다. Co-act EGP 그리퍼의 조립 및 작동 매뉴얼에 있는 참고 사항을 준수하십시오.

상부 조 AUB Co-act EGP



90 핑거 인서트

상부 조는 특별히 Co-act EGP 그리퍼를 위해 디자인되었습니다. 사이즈에 따라, 다양한 클램핑 범위로 이용할 수 있습니다. 적용분야 및 공작물에 따라, 제공된 핑거 인서트 중 하나를 사용할 수 있습니다. 핑거 인서는 강성 또는 탄성 재료로 제작됩니다.

설명	ID	재료
핑거 블랭크		
AUB Co-act EGP 64/40	1401297	PA/TPU

- ① 납품 범위에는 고정 자재가 포함된 두 개의 상단 조가 포함됩니다. Co-act EGP 그리퍼의 조립 및 작동 매뉴얼에 있는 참고 사항을 준수하십시오.

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Electric Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots



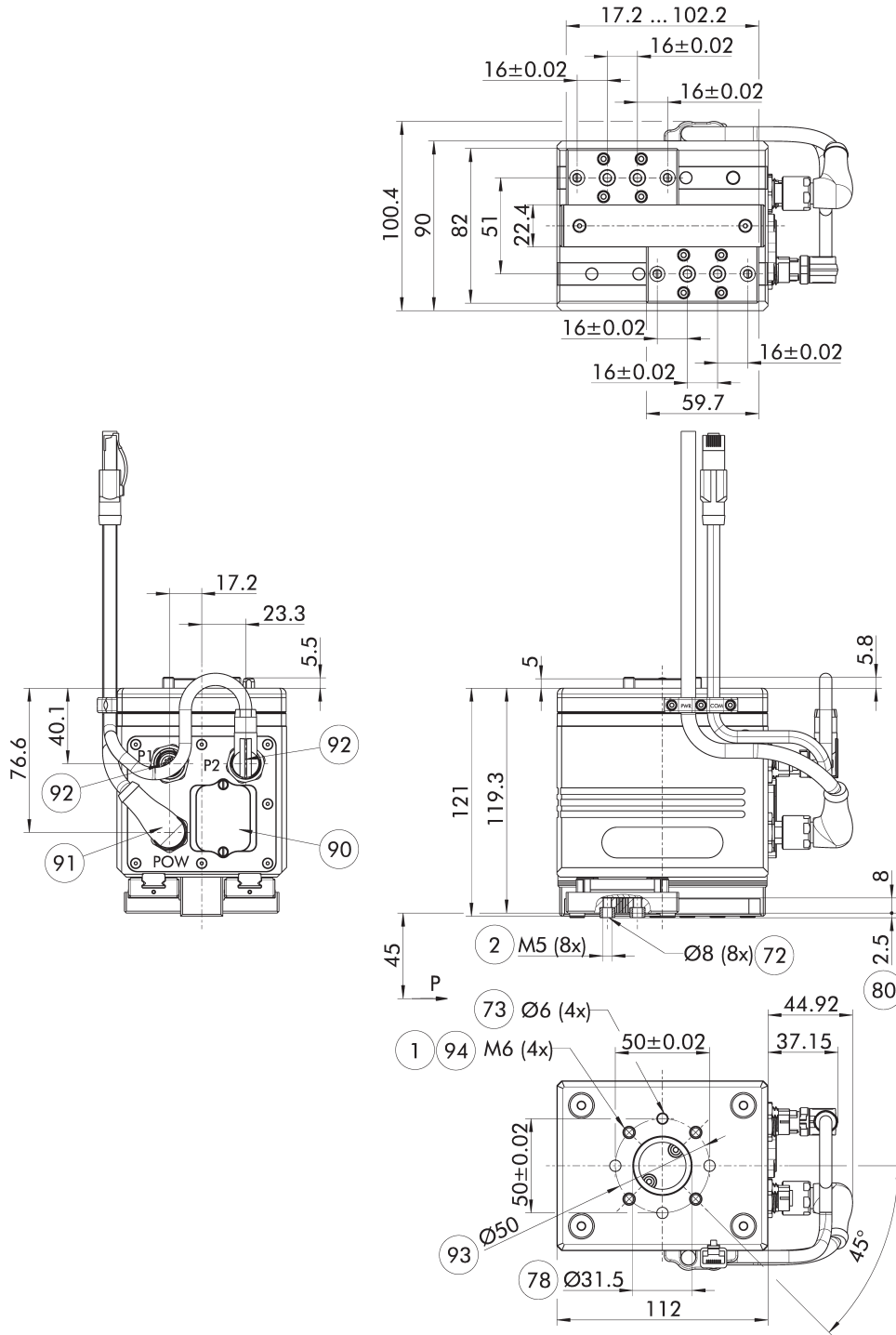
기술 데이터

설명		EOA-UR3510-EGL 90	EOA-UR3510-EGL 90-AUB	EOA-UR3510-EGP 40
ID		1392477	1403607	1320370
기능		그리핑	그리핑	그리핑
로봇 호환성		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
표준 구성품		EGL 90	EGL 90	EGP 40
조당 스트로크	[mm]	42.5	42.5	6
최대 파지력	[N]	600	600	140
중량	[kg]	2.13	2.63	0.7
권고 공작물 중량	[kg]	3	3	0.7

① 카탈로그 챗터에서 각 표준 컴포넌트의 자세한 기술 값을 확인할 수 있습니다.

EGP 40을 포스/토크 센서, 교환 시스템 또는 UR 16과 결합할 때 어댑터 플레이트 ID 1355667이 필요합니다. EGP 40을 포스/토크 센서와 결합할 때, 케이블 연장 기 ID 1339964가 필요합니다.

EOA-UR3510-EGL 90 메인 뷰



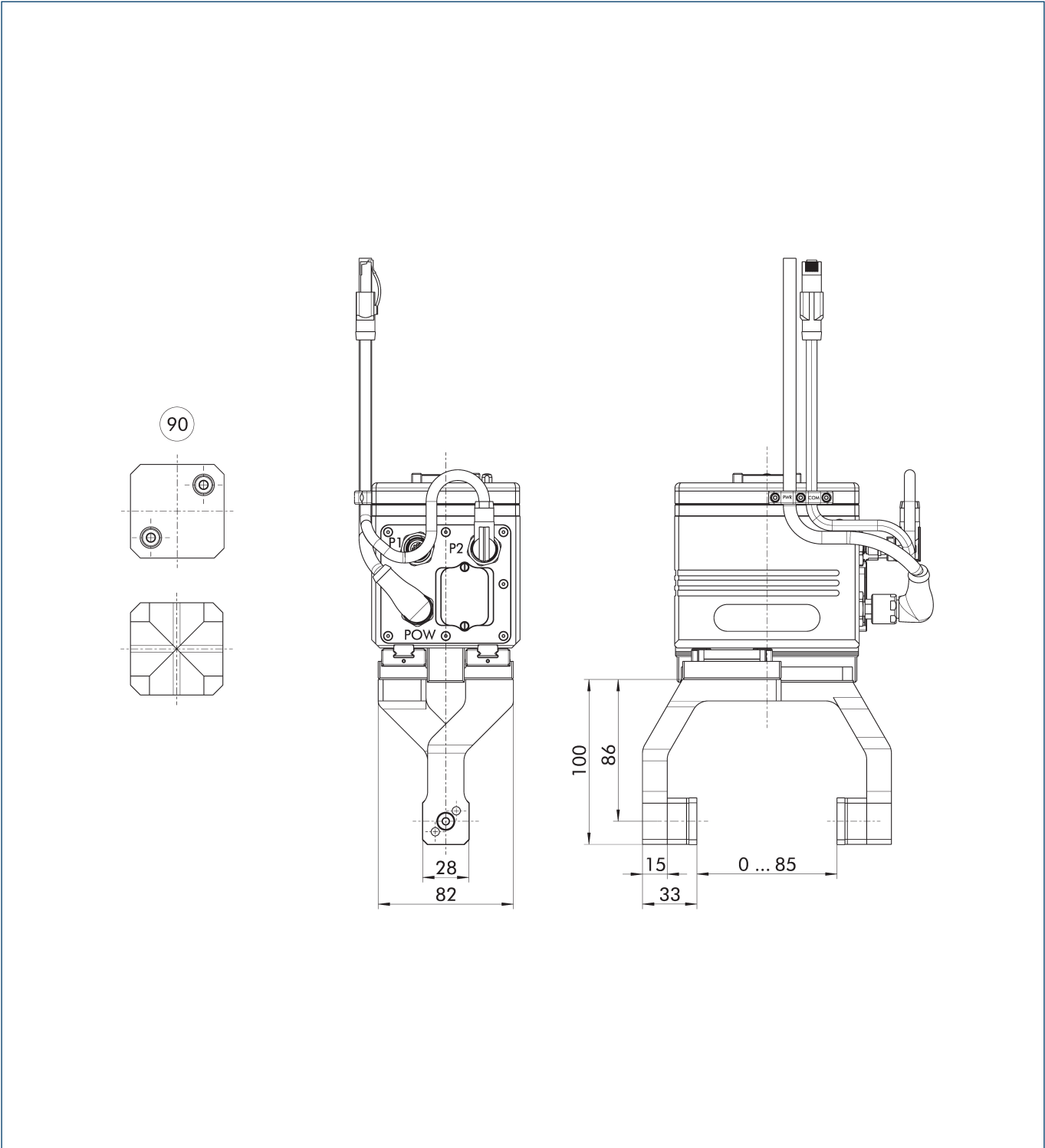
그림은 개방된 조의 기본 버전 그리퍼를 나타냅니다. 아래 설명된 옵션의 치수에 대한 사항은 고려되지 않았습니다.

- | | |
|----------------------|---------------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑨⑩ 서비스 윈도우 |
| ② 핑거 연결 | ⑨⑪ M12 커넥터, T 코드(전원 공급장치) |
| ⑦② 센터링 슬리브에 맞춤 | ⑨⑫ M12 PROFINET 소켓 |
| ⑦③ 센터링 핀에 맞춤 | ⑨⑬ DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦⑧ 센터링에 맞춤 | ⑨⑭ 나사 연결부의 관통 구멍 |
| ⑧⑩ 맞은편 센터링 슬리브 구멍 깊이 | |

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Electric Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

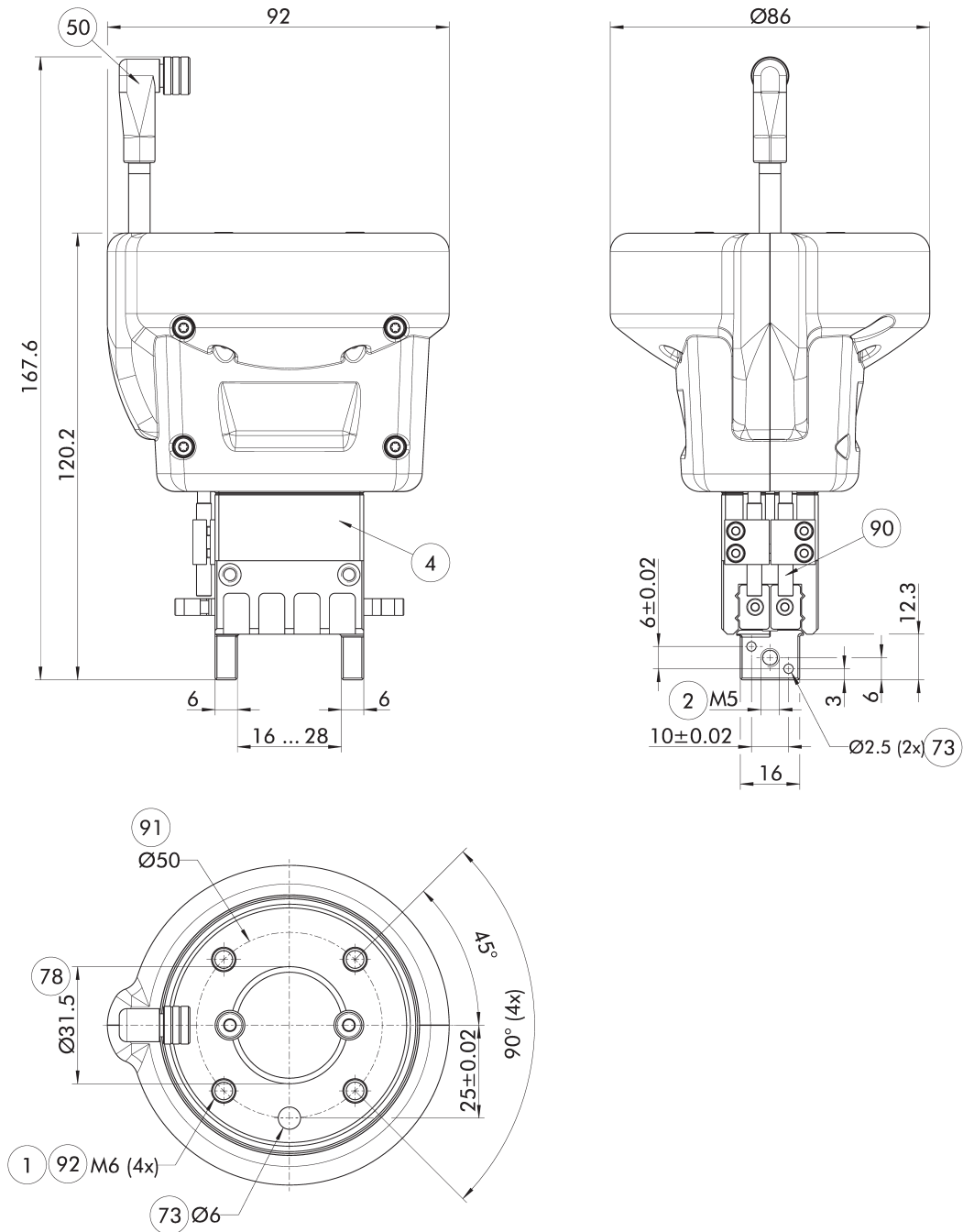
상부 죠가 포함된 EOA-UR3510-EGL 90-AUB 기본 보기



도면은 상부 죠가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

90 핑거 인서트

EOA-UR3510-EGP 40 기본 보기



그림은 기본 버전 그리퍼를 나타냅니다. 아래 설명된 옵션의 치수에 대한 사항은 고려되지 않았습니다.

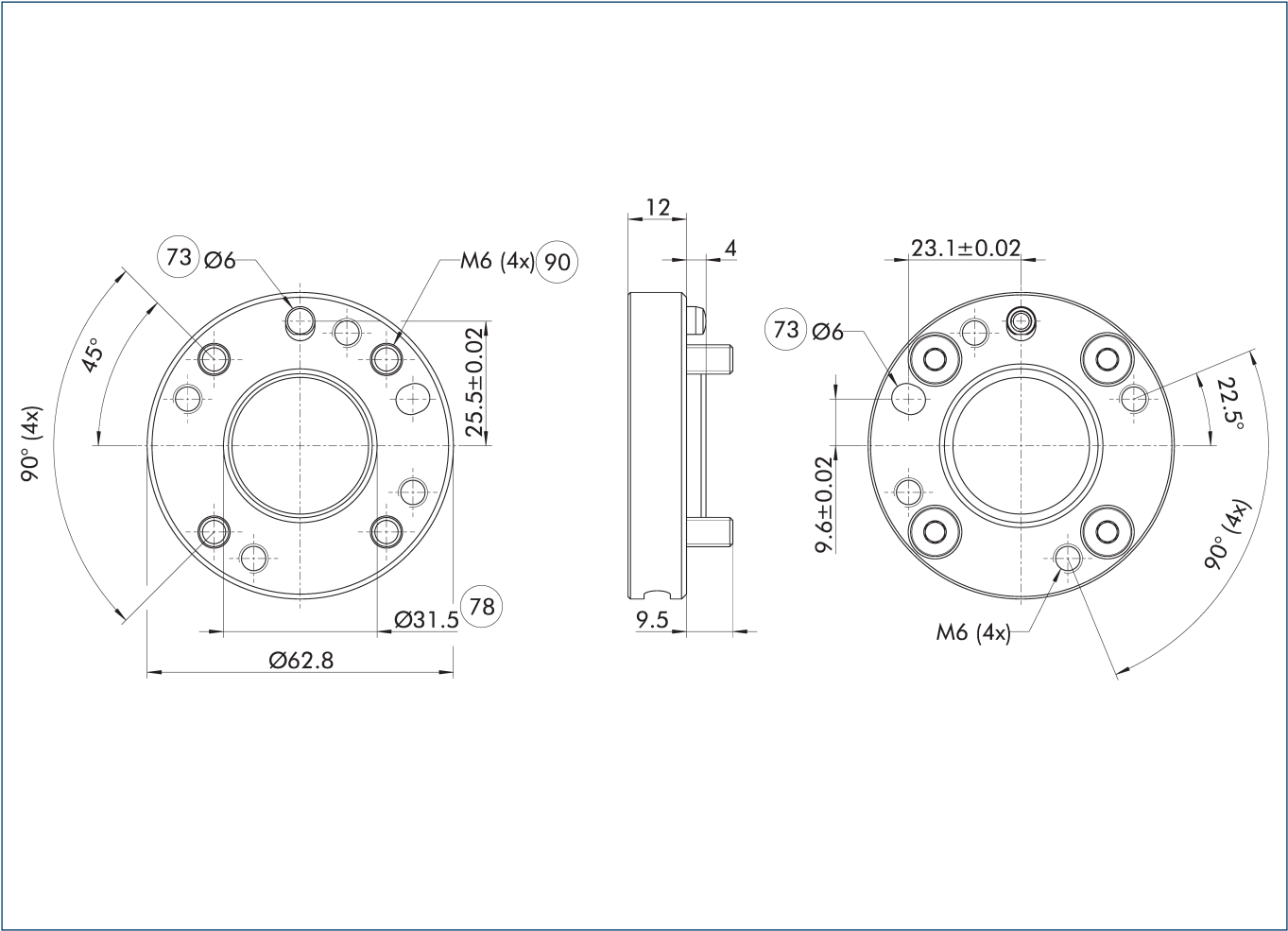
- ① 그리퍼 연결
- ② 핑거 연결
- ④ 그리퍼
- ⑤ 전기 연결
- ⑦ 센터링 핀에 맞춤

- ⑦ 센터링에 맞춤
- ⑨ 센서 IN ...
- ⑨ DIN ISO-9409 볼트 서클
- ⑨ 나사 연결부의 관통 구멍

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Electric Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

어댑터 플레이트 ISO50-ISO50

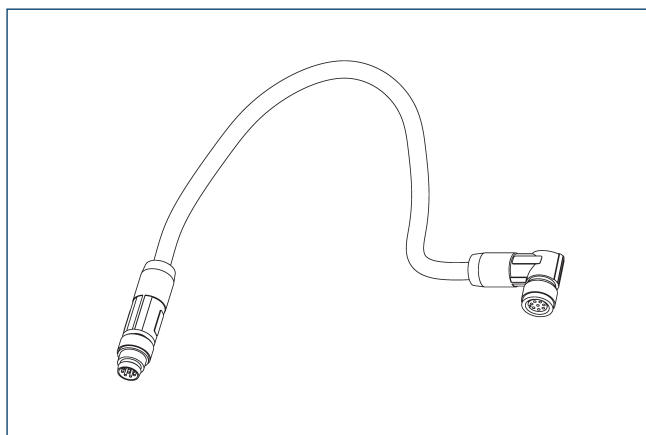


- ⑦③ 센터링 핀에 맞춤 ⑨① 나사 연결부의 관통 구멍
⑦⑧ 센터링에 맞춤

설명	ID
어댑터 플레이트	
EOA-UR3510-AKO-EGP 40	1355667

① EGP 40을 포스/토크 센서, 교환 시스템 또는 UR 16과 결합할 때 어댑터 플레이트 ID 1355667이 필요합니다. EGP 40을 포스/토크 센서와 결합할 때, 케이블 연장 기 ID 1339964가 필요합니다.

케이블 연장선

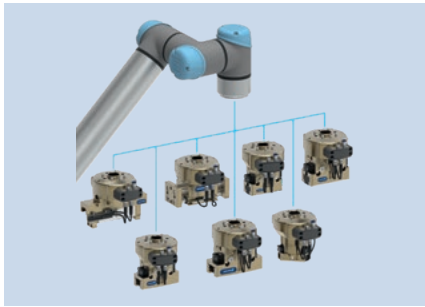


설명	ID	
케이블 연장선		
KV SG08 BW08 8P 0,3m	1339964	

- ① 포스/토크 센서와 결합된 Co-act EGP-C-URID용으로는 케이블 연장기 ID 1339964가 필요합니다. 포스/토크 센서와 결합된 EGP 40용으로는 어댑터 플레이트 ID 1355667와 케이블 연장기 ID 1339964가 필요합니다.

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Pneumatic Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots



기술 데이터

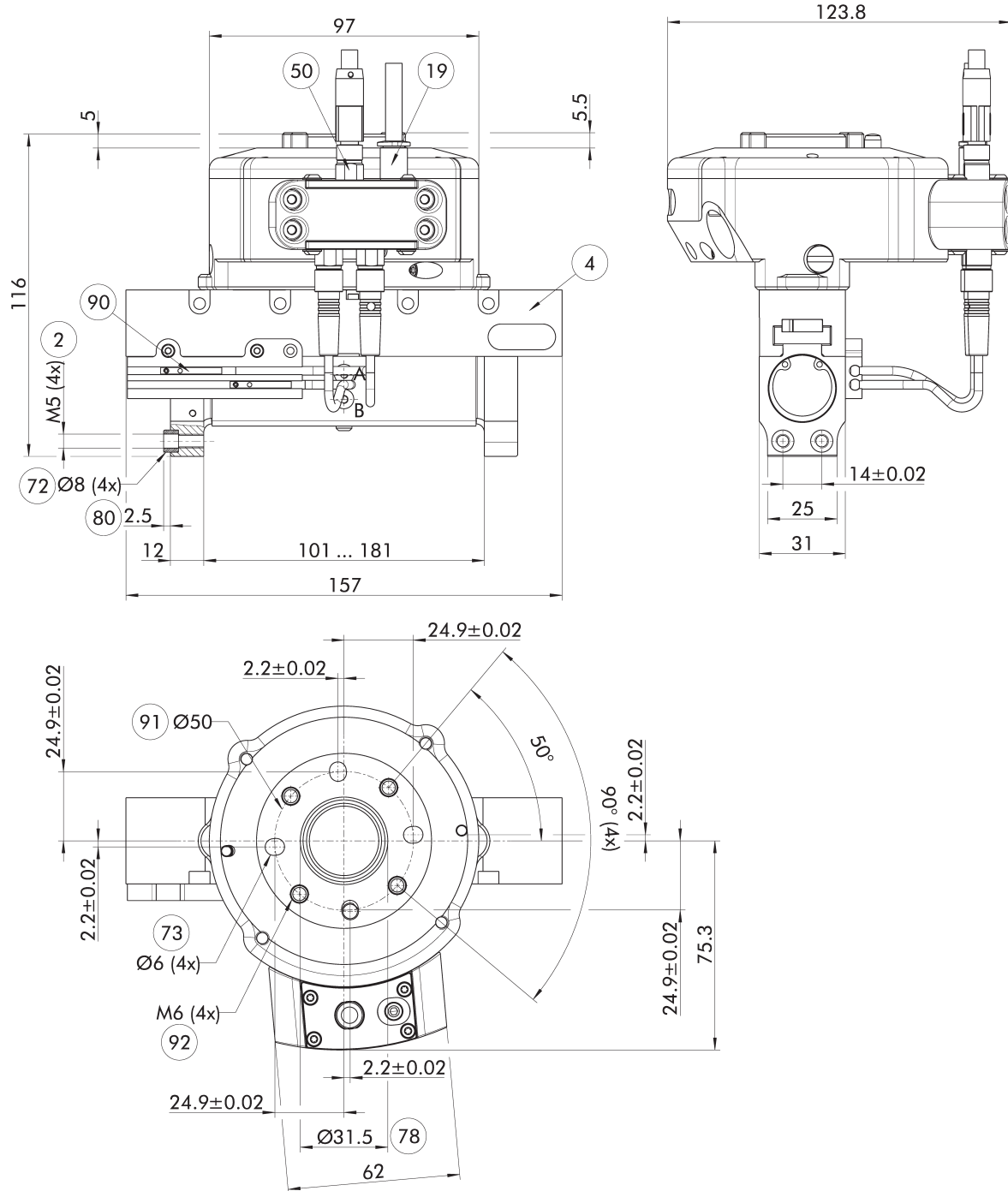
설명		EOA-UR3510-KGG 100-80	EOA-UR3510-PSH 22-1	EOA-UR3510-JGP 80-1	EOA-UR3510-JGP 100-1	EOA-UR3510-PGN-plus-P 80-1	EOA-UR3510-PGN-plus-P 100-1
ID		1327748	1327747	1348129	1348128	1327751	1327750
기능		그리핑	그리핑	그리핑	그리핑	그리핑	그리핑
로봇 호환성		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
표준 구성품		KGG 100-80	PSH 22-1	JGP 80-1	JGP 100-1	PGN-plus-P 80-1	PGN-plus-P 100-1
조당 스트로크	[mm]	40	28	8	10	8	10
최대 파지력	[N]	175	320	415	660	550	870
중량	[kg]	1.2	1.7	1.33	1.72	1.38	1.8
권고 공작물 중량	[kg]	0.9	1.6	2.1	3.3	2.75	4.35

① 카탈로그 챗터에서 각 표준 컴포넌트의 자세한 기술 값을 확인할 수 있습니다.

설명		EOA-UR3510-PZN-plus 64-1
ID		1327749
기능		그리핑
로봇 호환성		UR 3/5/10/16
표준 구성품		PZN-plus 64-1
조당 스트로크	[mm]	6
최대 파지력	[N]	580
중량	[kg]	1.22
권고 공작물 중량	[kg]	2.9

① 카탈로그 챗터에서 각 표준 컴포넌트의 자세한 기술 값을 확인할 수 있습니다.

EOA-UR3510-KGG 100-80 기본 보기



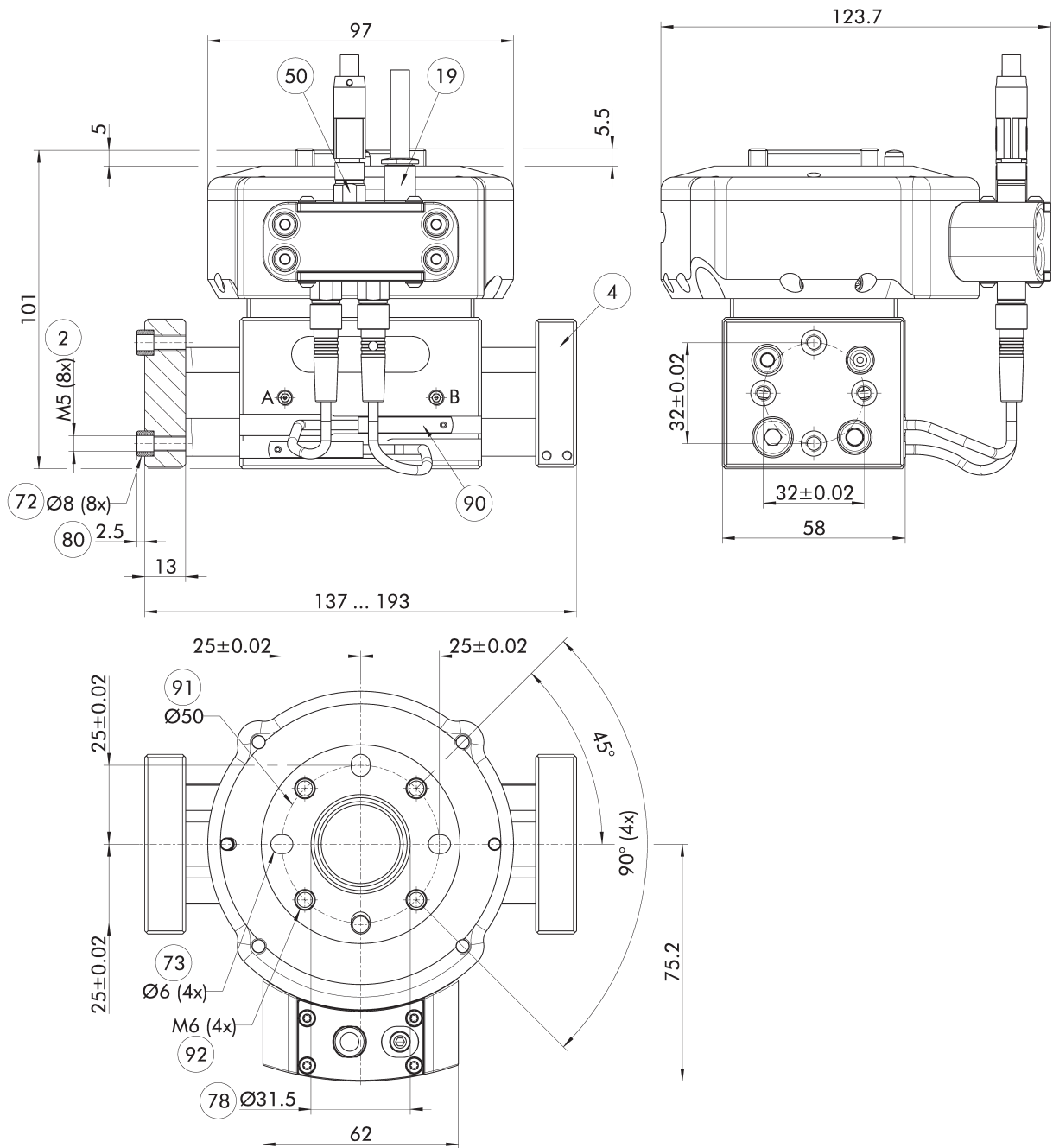
그림은 기본 버전 그리퍼를 나타냅니다. 아래 설명된 옵션의 치수에 대한 사항은 고려되지 않았습니다.

- | | |
|----------------|-----------------------|
| ② 핑거 연결 | ⑦8 센터링에 맞춤 |
| ④ 그리퍼 | ⑧0 맞은편 센터링 슬리브 구멍 깊이 |
| ①9 에어 연결 | ⑨0 센서 MMS 22.. |
| ⑤0 전기 연결 | ⑨1 DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦2 센터링 슬리브에 맞춤 | ⑨2 나사 연결부의 관통 구멍 |
| ⑦3 센터링 핀에 맞춤 | |

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Pneumatic Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

EOA-UR3510-PSH 22-1 기본 보기



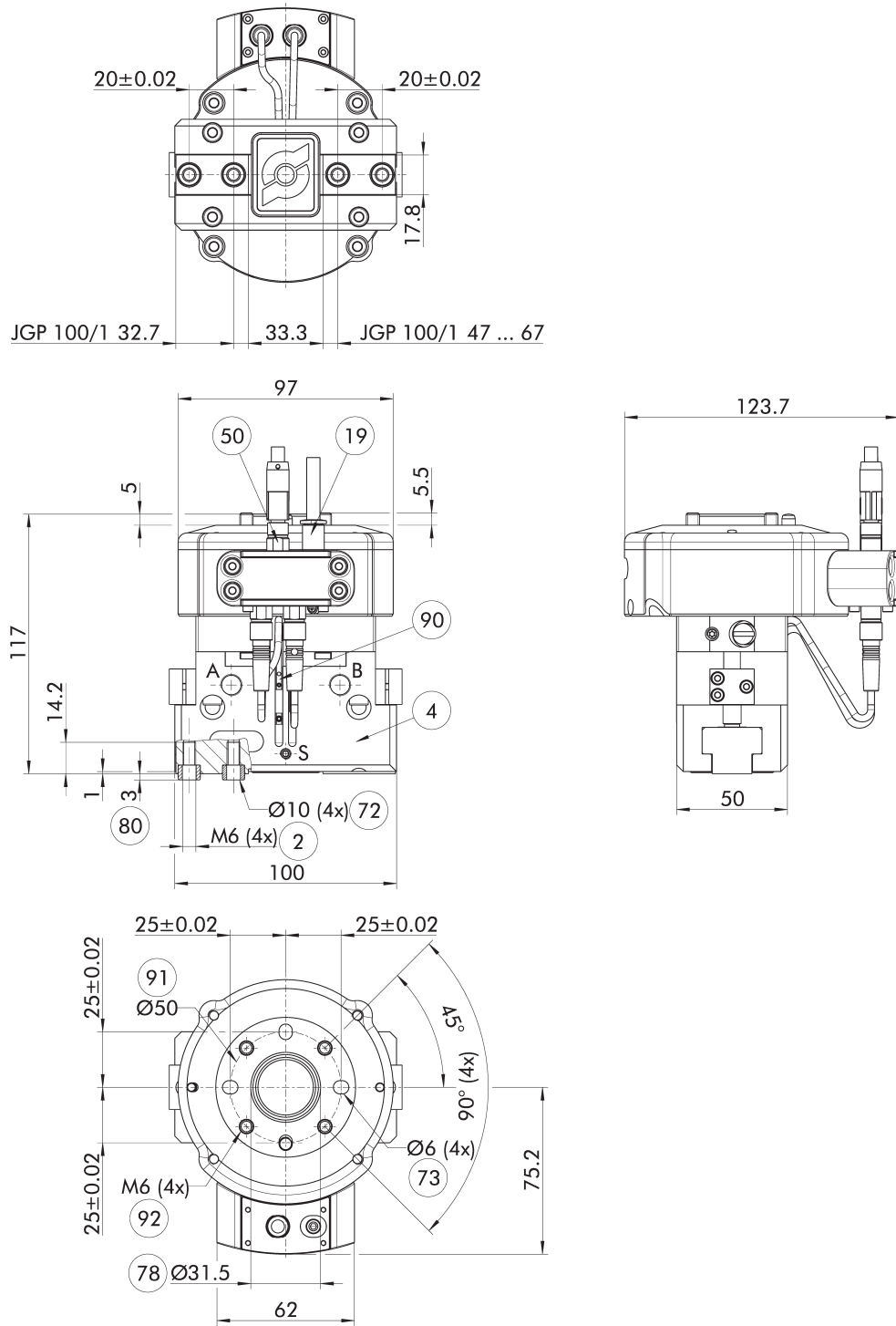
그림은 기본 버전 그리퍼를 나타냅니다. 아래 설명된 옵션의 치수에 대한 사항은 고려되지 않았습니다.

- | | |
|----------------|-----------------------|
| ② 핑거 연결 | ⑦ 센터링에 맞춤 |
| ④ 그리퍼 | ⑧ 맞은편 센터링 슬리브 구멍 깊이 |
| ①9 에어 연결 | ⑨0 센서 MMS 22.. |
| ⑤0 전기 연결 | ⑨1 DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦2 센터링 슬리브에 맞춤 | ⑨2 나사 연결부의 관통 구멍 |
| ⑦3 센터링 핀에 맞춤 | |

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Pneumatic Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

EOA-UR3510-JGP 100-1 기본 보기



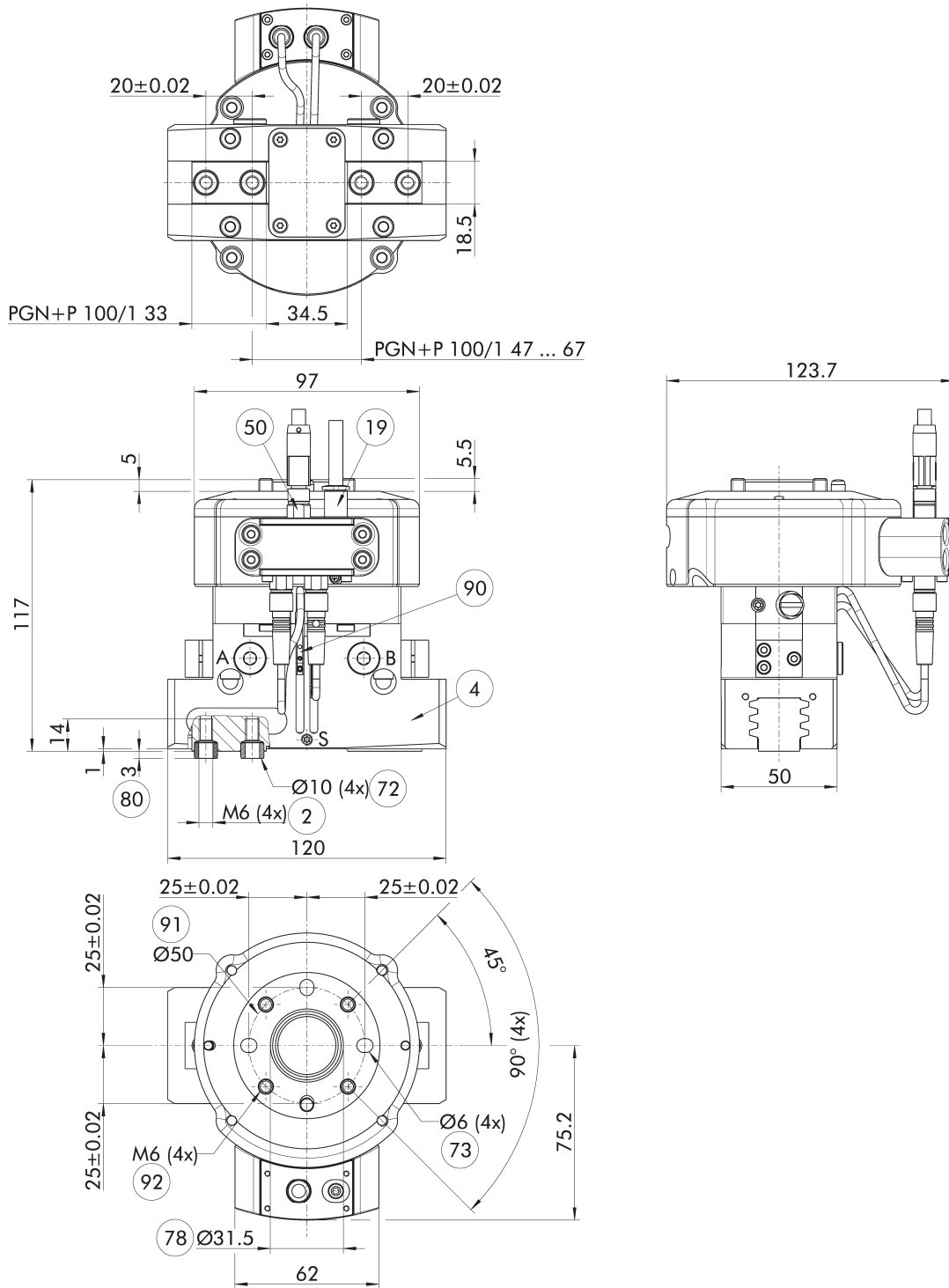
그림은 기본 버전 그리퍼를 나타냅니다. 아래 설명된 옵션의 치수에 대한 사항은 고려되지 않았습니다.

- | | |
|----------------|-----------------------|
| ② 핑거 연결 | ⑦8 센터링에 맞춤 |
| ④ 그리퍼 | ⑧0 맞은편 센터링 슬리브 구멍 깊이 |
| ①9 에어 연결 | ⑨0 센서 MMS 22.. |
| ⑤0 전기 연결 | ⑨1 DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦2 센터링 슬리브에 맞춤 | ⑨2 나사 연결부의 관통 구멍 |
| ⑦3 센터링 핀에 맞춤 | |

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Pneumatic Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

EOA-UR3510-PGN-plus-P 100-1 기본 보기



그림은 기본 버전 그리퍼를 나타냅니다. 아래 설명된 옵션의 치수에 대한 사항은 고려되지 않았습니다.

- | | |
|----------------|-----------------------|
| ② 핑거 연결 | ⑦⑧ 센터링에 맞춤 |
| ④ 그리퍼 | ⑧⑩ 맞은편 센터링 슬리브 구멍 깊이 |
| ①⑨ 에어 연결 | ⑨⑩ 센서 MMS 22.. |
| ⑤⑩ 전기 연결 | ⑨① DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦② 센터링 슬리브에 맞춤 | ⑨② 나사 연결부의 관통 구멍 |
| ⑦③ 센터링 핀에 맞춤 | |

Technical drawing of the PZN+64/1 robot gripper, showing three views: front, top, and side. The drawing includes detailed dimensions and callouts for various components.

Front View Dimensions:

- Overall width: 101.5
- Overall height: 109.3
- Distance from top edge to center of mounting holes: 13 ± 0.02
- Distance from center of mounting holes to side edge: 5
- Distance from center of mounting holes to bottom edge: 5.5
- Mounting holes: 4 (labeled)
- Mounting holes: B, A (labeled)

Top View Dimensions:

- Overall diameter: $\varnothing 50$ (91)
- Distance from center to mounting holes: 8.6 ± 0.02
- Mounting holes: $\varnothing 6$ (4x) (92)
- Mounting holes: M6 (4x) (93)
- Mounting holes: $\varnothing 31.5$ (78)
- Distance from center to mounting holes: 23.5 ± 0.02
- Mounting holes: 19 (labeled)
- Mounting holes: 50 (labeled)
- Mounting holes: 62 (labeled)
- Mounting holes: 65° (labeled)
- Mounting holes: 90° (4x) (labeled)
- Mounting holes: 8.6 ± 0.02 (labeled)
- Mounting holes: 76.4 (labeled)
- Mounting holes: 23.5 ± 0.02 (labeled)
- Mounting holes: 23.5 ± 0.02 (labeled)
- Mounting holes: 8.6 ± 0.02 (labeled)
- Mounting holes: 23.5 ± 0.02 (labeled)

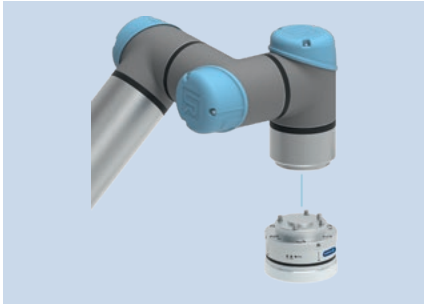
Side View Dimensions:

- Overall width: 124.9
- Distance from top edge to center of mounting holes: 10
- Distance from center of mounting holes to side edge: 1
- Distance from center of mounting holes to bottom edge: 2.5
- Mounting holes: 90 (labeled)
- Mounting holes: $\varnothing 6$ (6x) (72)
- Mounting holes: M4 (6x) (2)
- Mounting holes: 80 (labeled)

- ② 핑거 연결
- ④ 그리퍼
- ⑬ 에어 연결
- ⑤① 전기 연결
- ⑦② 센터링 슬리브에 맞춤
- ⑦③ 센터링 핀에 맞춤
- ⑦⑧ 센터링에 맞춤
- ⑧① 맞은편 센터링 슬리브 구멍 깊이
- ⑨① 센서 MMS 22..
- ⑨① DIN ISO-9409 볼트 서클
- ⑨② 나사 연결부의 관통 구멍

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Sensing

Plug & Work Portfolio Universal Robots



기술 데이터

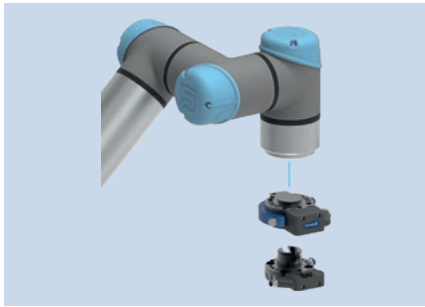
설명		EOA-UR3510-FTN-AXIA 80
ID		1357169
기능		측정
로봇 호환성		UR 3/5/10/16
표준 구성품		FT-AXIA 80
중량	[kg]	0.51
최소 측정 범위 Fx, Fy	[N]	200
최대 측정 범위 Fx, Fy	[N]	500
최소 측정 범위 Fz	[N]	360
최대 측정 범위 Fz	[N]	900
최소 모멘트 측정 범위	[Nm]	8
최대 모멘트 측정 범위	[Nm]	20

① 카탈로그 챗터에서 각 표준 컴포넌트의 자세한 기술 값을 확인할 수 있습니다.

- | | |
|---------------------|-----------------------|
| ① 로봇축 연결 | ③③ DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ② 톨축 연결 | ⑦③ 센터링 핀에 맞춤 |
| ⑤ 나사를 사용한 연결의 관통 구멍 | ⑦⑧ 센터링에 맞춤 |
| ②④ 볼트 서클 | ⑨⑨ 전기 연결 |

Plug & Work Portfolio Universal Robots - Changing

Plug & Work Portfolio Universal Robots

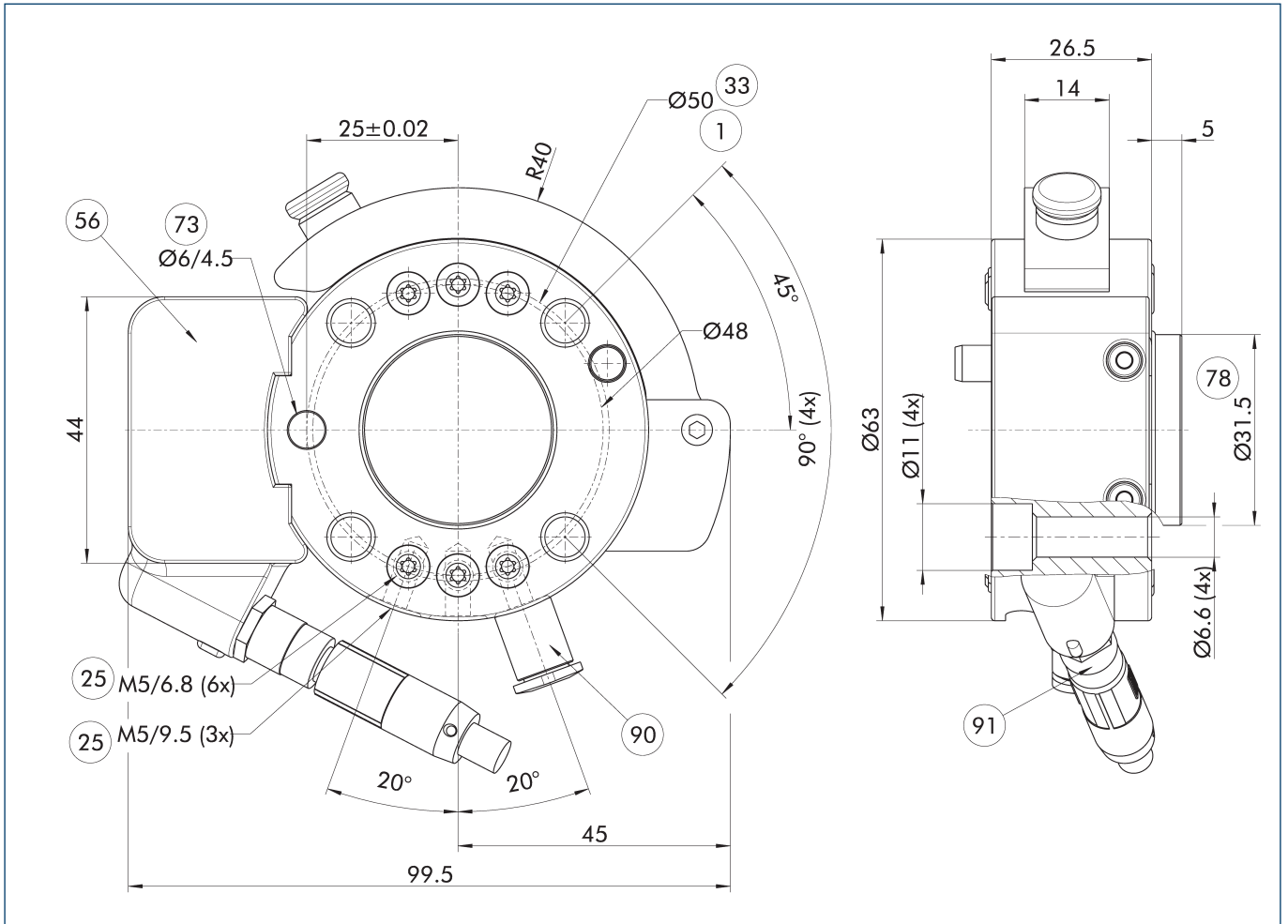


기술 데이터

설명		EOA-UR3510-SHK-050-E08-000	EOA-UR3510-SHA-050-E08-000
ID		1334788	1334789
기능		변경	변경
로봇 호환성		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
표준 구성품		SHS 50	SHS 50
중량	[kg]	0.35	0.14
권고 공작물 중량	[kg]	11	11
최대 동적 힘 모멘트 Mx/My	[Nm]	75	75
최대 동적 힘 모멘트 Mz	[Nm]	135	135

① 카탈로그 챕터에서 각 표준 컴포넌트의 자세한 기술 값을 확인할 수 있습니다.

EOA-UR3510-SHK-050 기본 보기



- | | |
|-----------------------|--------------|
| ① 로봇측 연결 | ⑦③ 센터링 핀에 맞춤 |
| ②⑤ 공압 피드 스루 | ⑦⑧ 센터링에 맞춤 |
| ③③ DIN ISO-9409 볼트 서클 | ⑨⑩ 에어 연결 |
| ⑤⑥ 제공 범위에 포함됨 | ⑨① 전기 연결 |

Plug & Work Portfolio Universal Robots

[illegible]

- ② 톨축 연결
 - ②5 공압 피드 스루
 - ③3 DIN ISO-9409 볼트 서클
 - ⑤6 제공 범위에 포함됨
 - ⑦3 센터링 핀에 맞춤
 - ⑨0 에어 연결
 - ⑨1 전기 연결



SCHUNK GmbH & Co. KG
Spann- und Greiftechnik

Bahnhofstr. 106 - 134
D-74348 Lauffen/Neckar
Tel. +49-7133-103-0
Fax +49-7133-103-2399
info@de.schunk.com
schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

