



Hand in hand for tomorrow



제품 데이터 시트

소형 구성품용 협력 그리퍼 Co-act EGP-C 40

Co-act EGP-C

소형 구성품용 협력 그리퍼

협업. 강력한 성능. 인증됨.

Co-act EGP-C 그리퍼

24V 및 디지털 입출력을 통한 구동으로 협력 작업 인증을 받은 전기 2조 평행개폐형 그리퍼

적용분야

조립, 전자 장치, 기계 톨 로딩 분야의 협력 작업에서 유연한 힘이 있는 소형에서 중형 크기 공작물의 그리핑과 이동

SCHUNK 고객이 얻는 혜택

인증된 그리핑 유닛 적용분야의 안전 평가에 대한 작업 절감

플러그 앤 워크 다양한 코봇을 위해

디지털 입출력을 통한 제어 간편한 커미셔닝 및 기존 시스템과의 신속한 통합용

기능 안전성 전류 제한으로 내재적인 안전성 보장

로봇 인터페이스가 있는 사전 조립 그리핑 유닛 쉽고 빠른 통합

통합 상태 표시 애플리케이션 상태의 시각 표시기

충돌 방지 커버의 서비스 플랩 파지력과 센서 시스템을 조정하도록 피팅

브러시 없는 DC 서보모터 손상이 거의 없는 사용 및 긴 서비스 수명용

부착 핑거 세 가지 다른 인서트로 이용 가능



크기
수량: 2



중량
0.59 .. 1.38 kg



파지력
140 .. 230 N



조당 스트로크
6 .. 10 mm



공작물 중량
0.7 .. 1.15 kg

기능 설명

Co-act EGP-C 그리퍼는 전기로 구동되고 전류 제한 기능과 충돌 방지 커버를 내장하고 있습니다. 전류 제한은 파지력이 정의된 값을 초과하지 않도록 보장합니다. 충돌 방지 커버는 협력 작업에서 사용하는 동안 부상 위험을 최소화합니다.



- ① 충돌 보호
- ② 소형 구성품용 그리퍼 EGP
- ③ 플랜지
내장된 전자 부속 및 케이블
- ④ LED 스트립 조명
상태 표시
- ⑤ 통합 센서 시스템
조 위치 모니터링
- ⑥ 서비스 플랩 센서 시스템
센서 시스템 조정
- ⑦ 서비스 플랩 파지력
파지력 조정

자세한 기능 설명

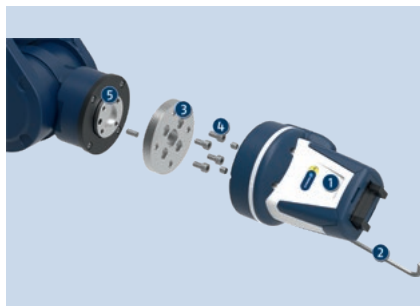
협력 작업에서 파지력 준수



카탈로그의 "파지력" 사양은 거리 P에서 각 그리퍼 조에 작용하는 파지력의 산술적인 합인 o를 나타냅니다(도식 참조). ISO/TS 15066에 따라 생물역학적 한계값을 평가하는 경우 각 그리퍼 조에 작용하는 파지력만 사용해야 합니다. 추가로, 작동 매뉴얼의 정보를 참고합니다.

- ① Co-act EGP-C 그리퍼
- ② 그리퍼 조(맞춤형)
- ③ 각 그리퍼 조에 적용되는 파지력
- ④ 워크피스

Co-act EGP-C의 단순 조립



Co-act EGP-C 그리퍼는 협력 로봇(협동 로봇)에 간단히 조립할 수 있게 개발되었습니다. 조립 시, 동봉된 어댑터 플레이트를 제공된 고정 재료로 협동 로봇의 플랜지에 고정해야 합니다. 그런 다음, 동봉된 6각 소켓 렌치로 그리퍼를 어댑터 플랜지에 고정합니다. 마지막으로, 전기를 연결해야 합니다(KETI 버전 제외).

- ① Co-act EGP-C 그리퍼
- ② 6각 소켓 렌치
- ③ 어댑터 플랜지
- ④ 설치 재료
- ⑤ 협동 로봇의 플랜지

몇몇 협동 로봇에 간단히 플러그하여 작업



표준 Co-act 그리퍼 EGP-C는 KUKA, Universal Robots 및 FANUC를 비롯하여 다양한 제조업체의 광범위한 협업 로봇(코봇)에 사용할 수 있습니다. 그리퍼는 협동 로봇에 전기 및 기계적으로 직접 설치할 수 있는 방식으로 사전 구성되어 있습니다. 또한 제조업체에 따라, 플랜지 버전마다 다른 버전을 이용할 수 있습니다.

- ① KUKA LBR iiwa용 Co-act-EGP-C 그리퍼
- ② FANUC CR-7iA용 Co-act EGP-C 그리퍼
- ③ UR용 Co-act EGP-C 그리퍼

Universal Robots용 Co-act EGP-C



Universal Robots 및 Techman Robot 제조업체의 로봇에는 2개 버전의 Co-act EGP-C 그리퍼를 사용할 수 있습니다. URID 또는 TMID 버전은 로봇 컨트롤 시스템으로 향하는 신호의 피드스루를 위해 로봇의 톨 인터페이스를 사용합니다. 그러나 이 버전에는 광 밴드가 없습니다. 자유 구동을 포함하는 광 밴드는 외부 케이블 선로가 있는 버전에서만 사용할 수 있습니다.

- ① UR용 Co-act EGP-C 톨 인터페이스 사용(버전—URID)
- ② UR용 Co-act EGP-C 외부 케이블 선로 포함(버전—UREK)

Co-act EGP-C 주문 예시

	Co-act	EGP	- C	- 40	- N	- N	-KTOE
Co-act = Collaborative actuator							
전동식 소형 파트 그리퍼 EGP							
C = DGUV 인증 유닛							
크기							
40							
64							
N = 사용되지 않음							
N = 사용되지 않음							
로봇 및 플랜지 인터페이스							
FCR7 = FANUC CR-7 iA EE 인터페이스를 통한 연결							
KTOE = KUKA LBR iiwa 미디어 플랜지 터치, 전기식							
URID = Universal Robots/피드 스루 포함 (전자 톨 인터페이스)							
UREK = Universal Robots/외부 케이블링							
TMID = TM 피드 스루 포함(전기 톨 인터페이스)							
TMEK = TM 외부 케이블링							
M1013 = Doosan Robotics							
FCRXID = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L 피드 스루 포함 (전자식 톨 인터페이스)							
FCRXEK = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L 외부 케이블링							
ASSISTA = Mitsubishi MELFA ASSISTA 피드 스루 포함(전기 톨 인터페이스)							
GoFa = ABB GoFa (CRB 15000)							

시리즈에 관한 일반 참고 사항

작동 원리: 랙과 피니언 원리

하우징 재료: 유리 섬유 첨가 폴리아미드

베이스 조 재료: 강철

작동: 브러시 없는 DC 서보모터를 통한 서보전동

보증: 조립 및 작동 매뉴얼 참조

서비스 수명 특징: 요청 시

제공 범위: 어댑터 플랜지, 설치 재료 및 6각 소켓 렌치, 적합성과 법인 선언문을 포함한 조립 및 작동 매뉴얼, 안전 정보

파지력: P 거리에서 각 그리퍼 조에 적용되는 파지력의 산술적인 합계입니다(그림 참조). 더 자세한 내용은 세부 기능 설명을 참고하십시오.

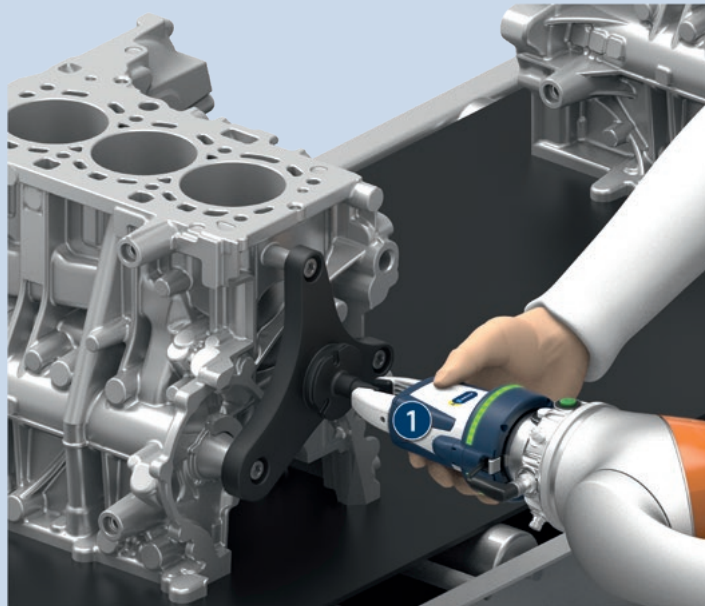
핑거 길이: 주 축을 바라보는 P 거리처럼 참조면에서 측정됩니다.

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

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.

자세한 내용은 조립 및 작동 매뉴얼을 참조하십시오.

폐쇄 및 개방 횟수: 애플리케이션별 그리퍼 핑거 없이 베이스 조만 이동하는 시간입니다. PLC 반응 시간은 상기 시간에 포함되지 않으며 사이클 시간을 결정할 때 고려되어야 합니다.



적용 예시

공작물의 피드 인 및 위치 결정 시 작업자를 지원하는 협력 그리퍼 유닛.

- ① 소형 구성품용 협력 그리퍼
Co-act EGP-C

SCHUNK는 더 많은 것을 제공합니다...

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



수동 교환 시스템



부착 핑거

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

옵션 및 특별 정보

Universal Robots, Techman Robot 버전을 위한 광 밴드 **FANUC, Mitsubishi**: Universal Robots용 UREK 버전, Techman Robot용 TMEK 버전 및 FANUC용 FCRXEK 버전의 경우 외부 케이블을 사용하여 광 밴드의 구동이 가능합니다. FANUC(FCR7 버전)의 경우, 그리퍼와 로봇 컨트롤 간의 직접 연결에 광 밴드를 사용할 수 있습니다. EE 인터페이스를 통한 연결을 위해서, 광 밴드의 구동은 제공되지 않습니다. Mitsubishi MELFA ASSISTA 버전의 경우, 톨 인터페이스를 통해 라이트 스트립을 구동할 수 있습니다. 수동으로 조정 가능한 파지력: 회전 스위치가 내장되어 Co-act EGP-C 40의 파지력을 100%, 75%, 50%, 25%의 네 단계로 조정할 수 있습니다. 파지력을 조정하려면 서비스 플랩이 개방되어야 합니다.

통합 센서 시스템: 그리퍼에는 2개의 유도 근접 스위치가 있습니다. 이를 이용하여, 그리퍼의 "개방" 및 "폐쇄" 위치가 표준으로 모니터링됩니다. 센서는 공작물 모니터링을 위해 영역에 따라 선택적으로 사용할 수 있습니다. 이를 위해, 센서를 수동으로 조정해야 합니다. 또한, 서비스 플랩은 40 사이즈에 맞게 개방되어야 합니다.

SAC - 안전 참고 사항: 동봉된 조립 및 작동 매뉴얼에는 그리퍼의 사용에 대한 광범위한 안전 참고 사항이 포함되어 있습니다. 지침은 또한 전체 애플리케이션에 대한 정보와 권고 사항을 제공합니다.

중량: 중량은 케이블과 연결 플러그, 전체 Co-act 그리퍼를 포함합니다.

Co-act 팀: SCHUNK Co-act 팀의 전문가들은 항상 인간-로봇 협업에 관한 문의에 답변할 준비가 되어 있습니다. 전화 +49-7133-103-3444 또는 이메일 co-act-team@de.schunk.com으로 문의해 주십시오.

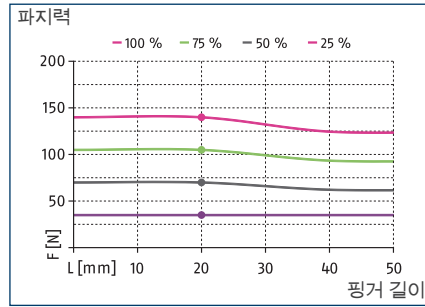
식품 등급의 윤활: 이 제품에는 식품 규격 윤활제가 기본으로 포함되어 있습니다. 표준 EN 1672-2:2020의 요건이 완전히 충족되지 않았습니다. 관련 NSF 인증서는 작동 설명서에 있는 윤활제 정보를 사용하여 <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp>에서 확인할 수 있습니다. 롤링 베어링, 리니어 가이드 또는 충격 흡수 장치와 같은 구성품에는 식품 규격 윤활제가 제공되지 않습니다.

Co-act EGP-C 40

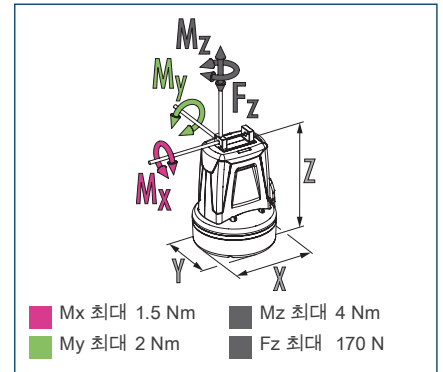
소형 구성품용 협력 그리퍼



파지력



치수 및 최대 로드



기술 데이터- Co-act EGP-C ABB용

설명		Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa
ID		1468548
일반 작동 데이터		
호환 로봇		ABB GoFa (CRB 15000)
로봇 플랜지		표준 플랜지
통합 센서		예, 두 방향에서 유도
치수 X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
기계적인 작동 데이터		
조당 스트로크	[mm]	6
최소/최대 파지력	[N]	35/140
조당 최소/최대 힘	[N]	17.5/70
권고 공작물 중량	[kg]	0.7
최대 허용 가능 핑거 길이	[mm]	50
핑거당 최대 허용 무게	[kg]	0.08
반복 정밀도	[mm]	0.02
담힘시/열림시 시간	[s]	0.2/0.2
중량	[kg]	0.62
최저/최고 주위 온도	[°C]	5/55
IP 보호등급		30
케이블 커넥터/케이블 엔드		2 x M8
케이블 길이 L1	[mm]	70
케이블 길이 L2	[mm]	175
전동식 작동 데이터		
정격 전압	[V DC]	24
정격 전류	[A]	0.2
최대 전류	[A]	2
컨트롤러 전자 장치		통합형
통신 인터페이스		디지털 I/O
디지털 입출력 수		4/2

기술 데이터—FANUC용 Co-act EGP-C

설명		Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID	Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK	Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7
ID		1441947	1441949	1326456
일반 작동 데이터				
호환 로봇		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
로봇 플랜지		표준 플랜지	표준 플랜지	표준 플랜지
LED 스트립 조명			통합형	통합형
표현 가능한 색			녹색, 노란색, 빨간색	녹색, 노란색, 빨간색
통합 센서		예, 두 방향에서 유도	예, 두 방향에서 유도	예, 두 방향에서 유도
치수 X x Y x Z	[mm]	93.6 x 90.2 x 123	93.6 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 120.5
기계적인 작동 데이터				
조당 스트로크	[mm]	6	6	6
최소/최대 파지력	[N]	35/140	35/140	35/140
조당 최소/최대 힘	[N]	17.5/70	17.5/70	17.5/70
권고 공작물 중량	[kg]	0.7	0.7	0.7
최대 허용 가능 핑거 길이	[mm]	50	50	50
핑거당 최대 허용 무게	[kg]	0.08	0.08	0.08
반복 정밀도	[mm]	0.02	0.02	0.02
담힘시/열림시 시간	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2	0.2/0.2
중량	[kg]	0.59	0.86	0.66
최저/최고 주위 온도	[°C]	5/55	5/55	5/55
IP 보호등급		30	30	30
케이블 커넥터/케이블 엔드		M8	와이어 스트랜드 열기	와이어 스트랜드 열기
케이블 길이	[mm]	90	4000	1000
전동식 작동 데이터				
정격 전압	[V DC]	24	24	24
정격 전류	[A]	0.2	0.2	0.2
최대 전류	[A]	2	2	2
컨트롤러 전자 장치		통합형	통합형	통합형
통신 인터페이스		디지털 I/O	디지털 I/O	디지털 I/O
디지털 입출력 수		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 40

소형 구성품용 협력 그리퍼

기술 데이터—Universal Robots용 Co-act EGP-C

설명		Co-act EGP-C 40-N-N-URID	Co-act EGP-C 40-N-N-UREK
ID		1326455	1327883
일반 작동 데이터			
호환 로봇		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
로봇 플랜지		표준 플랜지	표준 플랜지
LED 스트립 조명			통합형
표현 가능한 색			녹색, 노란색, 빨간색
통합 센서		예, 두 방향에서 유도	예, 두 방향에서 유도
치수 X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
기계적인 작동 데이터			
조당 스트로크	[mm]	6	6
최소/최대 파지력	[N]	35/140	35/140
조당 최소/최대 힘	[N]	17.5/70	17.5/70
권고 공작물 중량	[kg]	0.7	0.7
최대 허용 가능 핑거 길이	[mm]	50	50
핑거당 최대 허용 무게	[kg]	0.08	0.08
반복 정밀도	[mm]	0.02	0.02
담힘시/열림시 시간	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
중량	[kg]	0.59	0.86
최저/최고 주위 온도	[°C]	5/55	5/55
IP 보호등급		30	30
케이블 커넥터/케이블 엔드		M8	와이어 스트랜드 열기
케이블 길이	[mm]	90	4000
전동식 작동 데이터			
정격 전압	[V DC]	24	24
정격 전류	[A]	0.2	0.2
최대 전류	[A]	0.6	2
컨트롤러 전자 장치		통합형	통합형
통신 인터페이스		디지털 I/O	디지털 I/O
디지털 입출력 수		2/2	4/2

기술 데이터 – TM용 Co-act EGP-C.

설명		Co-act EGP-C 40-N-N-TMID	Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK
ID		1374363	1375931
일반 작동 데이터			
호환 로봇		TM 5/12/14	TM 5/12/14
로봇 플랜지		표준 플랜지	표준 플랜지
LED 스트립 조명			통합형
표현 가능한 색			녹색, 노란색, 빨간색
통합 센서		예, 두 방향에서 유도	예, 두 방향에서 유도
치수 X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
기계적인 작동 데이터			
조당 스트로크	[mm]	6	6
최소/최대 파지력	[N]	35/140	35/140
조당 최소/최대 힘	[N]	17.5/70	17.5/70
권고 공작물 중량	[kg]	0.7	0.7
최대 허용 가능 핑거 길이	[mm]	50	50
핑거당 최대 허용 무게	[kg]	0.08	0.08
반복 정밀도	[mm]	0.02	0.02
닫힘시/열림시 시간	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
중량	[kg]	0.59	0.86
최저/최고 주위 온도	[°C]	5/55	5/55
IP 보호등급		30	30
케이블 커넥터/케이블 엔드		M8 커넥터, 8-핀	와이어 스트랜드 열기
케이블 길이	[mm]	210	4000
전동식 작동 데이터			
정격 전압	[V DC]	24	24
정격 전류	[A]	0.2	0.2
최대 전류	[A]	0.6	2
컨트롤러 전자 장치		통합형	통합형
통신 인터페이스		디지털 I/O	디지털 I/O
디지털 입출력 수		2/2	4/2

Co-act EGP-C 40

소형 구성품용 협력 그리퍼

기술 데이터- Co-act EGP-C Doosan Robotics용

설명		Co-act EGP-C 40-N-N-M1013
ID		1359018
일반 작동 데이터		
호환 로봇		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
로봇 플랜지		표준 플랜지
통합 센서		예, 두 방향에서 유도
치수 X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
기계적인 작동 데이터		
조당 스트로크	[mm]	6
최소/최대 파지력	[N]	35/140
조당 최소/최대 힘	[N]	17.5/70
권고 공작물 중량	[kg]	0.7
최대 허용 가능 핑거 길이	[mm]	50
핑거당 최대 허용 무게	[kg]	0.08
반복 정밀도	[mm]	0.02
담힘시/열림시 시간	[s]	0.2/0.2
중량	[kg]	0.59
최저/최고 주위 온도	[°C]	5/55
IP 보호등급		30
케이블 커넥터/케이블 엔드		M8 커넥터, 8-핀
케이블 길이	[mm]	100
전동식 작동 데이터		
정격 전압	[V DC]	24
정격 전류	[A]	0.2
최대 전류	[A]	2
컨트롤러 전자 장치		통합형
통신 인터페이스		디지털 I/O
디지털 입출력 수		2/2

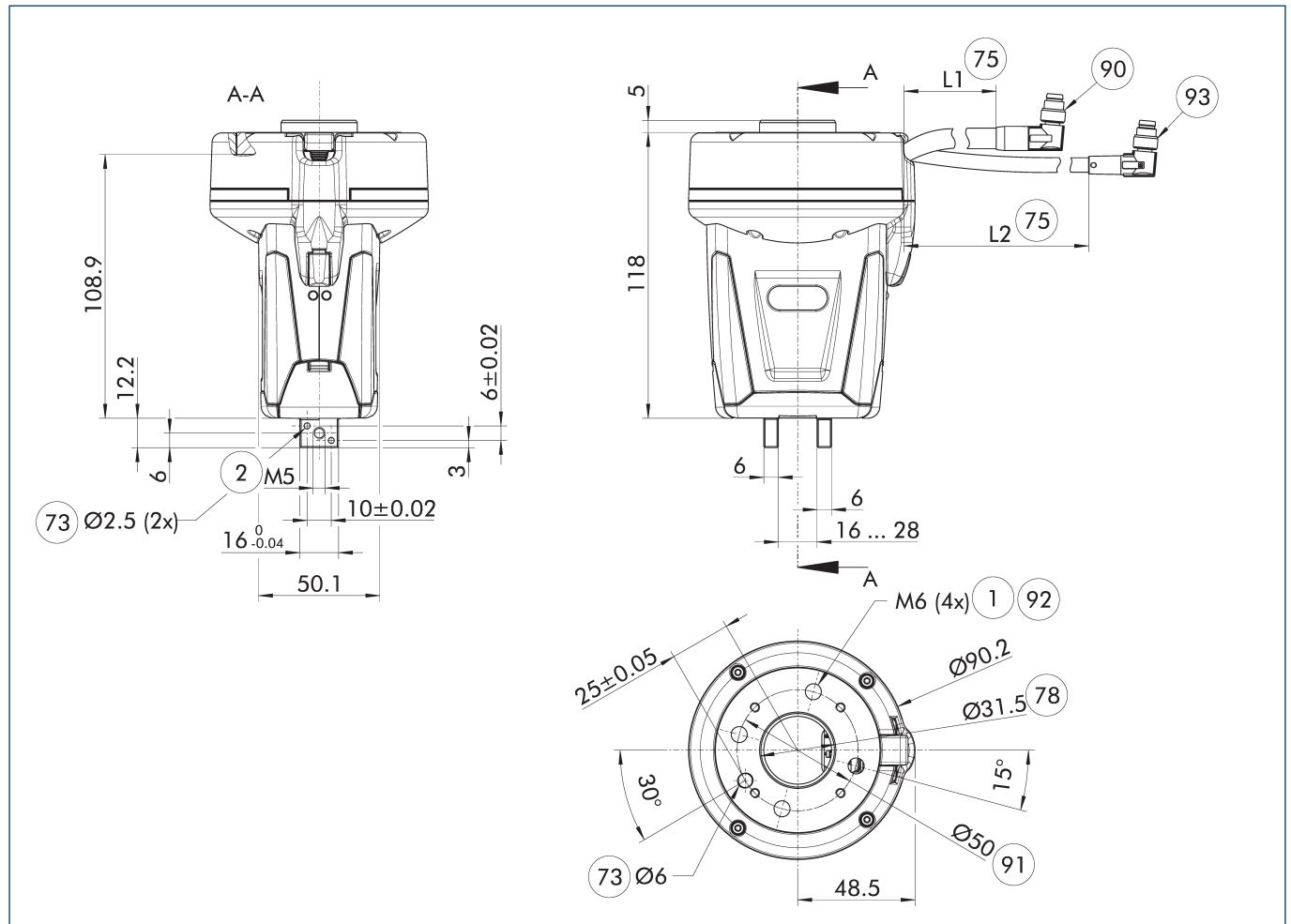
기술 데이터 – Mitsubishi용 Co-act EGP-C

설명		Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA
ID		1408586
일반 작동 데이터		
호환 로봇		Mitsubishi MELFA ASSISTA
로봇 플랜지		표준 플랜지
LED 스트립 조명		통합형
표현 가능한 색		녹색, 노란색, 빨간색
통합 센서		예, 두 방향에서 유도
치수 X x Y x Z	[mm]	93.6 x 92.1 x 136.9
기계적인 작동 데이터		
조당 스트로크	[mm]	6
최소/최대 파지력	[N]	35/140
조당 최소/최대 힘	[N]	17.5/70
권고 공작물 중량	[kg]	0.7
최대 허용 가능 핑거 길이	[mm]	50
핑거당 최대 허용 무게	[kg]	0.08
반복 정밀도	[mm]	0.02
닫힘시/열림시 시간	[s]	0.2/0.2
중량	[kg]	0.89
최저/최고 주위 온도	[°C]	5/55
IP 보호등급		30
케이블 커넥터/케이블 엔드		M12 커넥터, 8 핀
케이블 길이	[mm]	120
핑거는 배송 범위에 포함됨		예 (AUB Co-act EGP 40/24)
전동식 작동 데이터		
정격 전압	[V DC]	24
정격 전류	[A]	0.2
최대 전류	[A]	0.6
컨트롤러 전자 장치		통합형
통신 인터페이스		디지털 I/O
디지털 입출력 수		2/2

Co-act EGP-C 40

소형 구성품용 협력 그리퍼

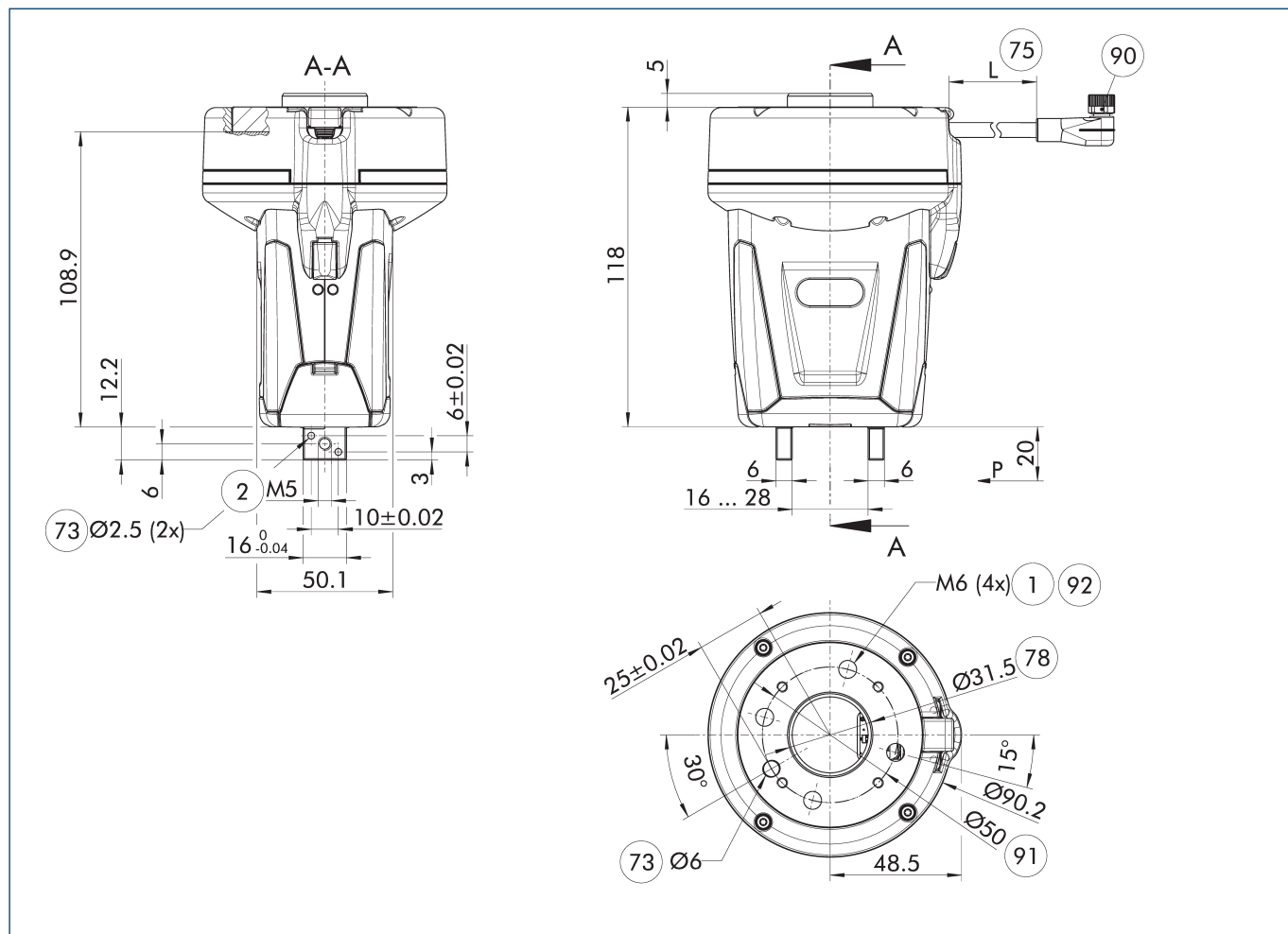
Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa 기본 보기



도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

- | | |
|--------------|-----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑨⑩ M8 커넥터, 3핀 |
| ② 핑거 연결 | ⑨① DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦③ 센터링 핀에 맞춤 | ⑨② 나사 연결부의 관통 구멍 |
| ⑦⑤ 케이블 길이 | ⑨③ M8, 4핀 수(M) 커넥터 |
| ⑦⑧ 센터링에 맞춤 | |

Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID 기본 보기



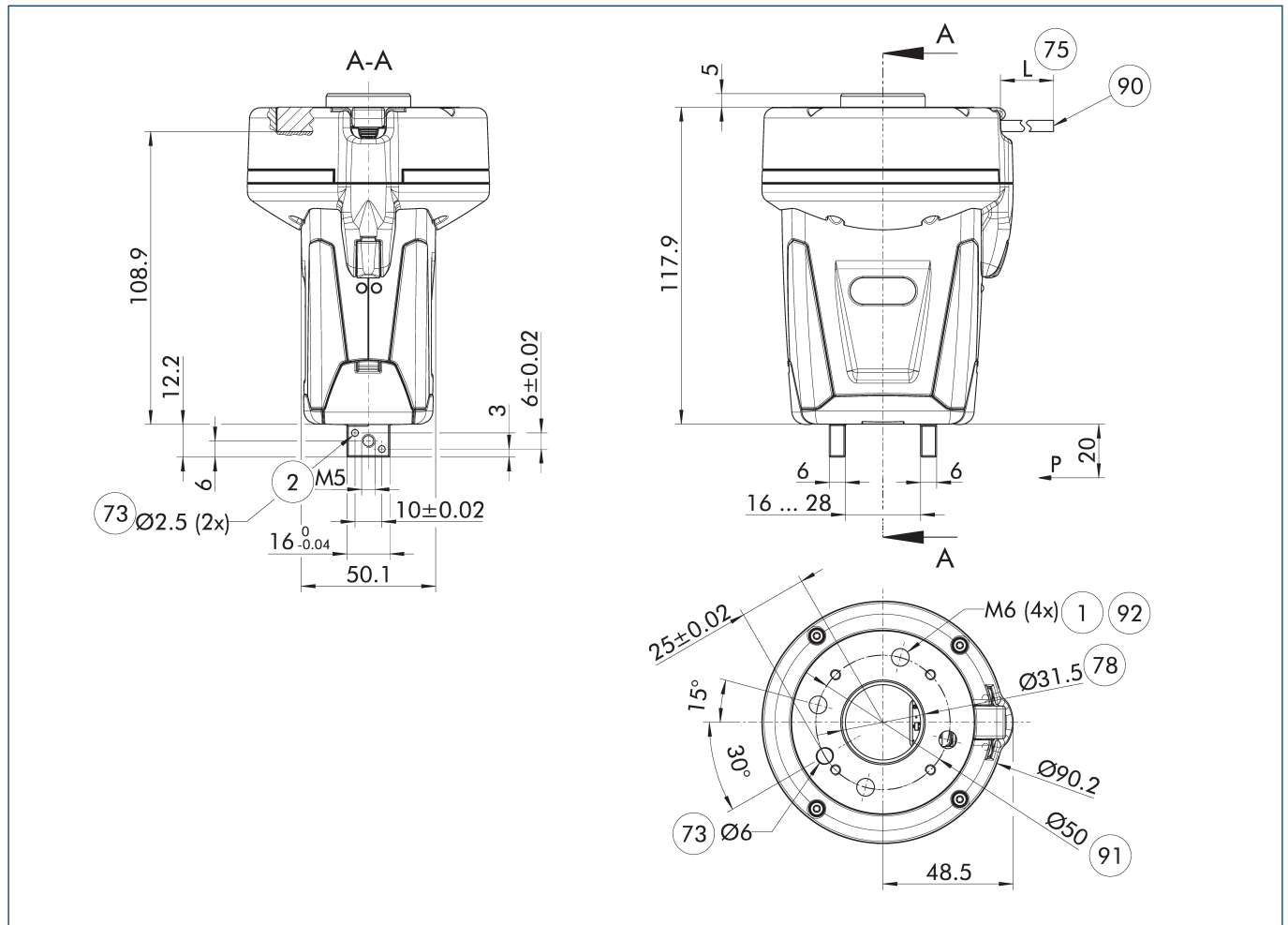
도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

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

Co-act EGP-C 40

소형 구성품용 협력 그리퍼

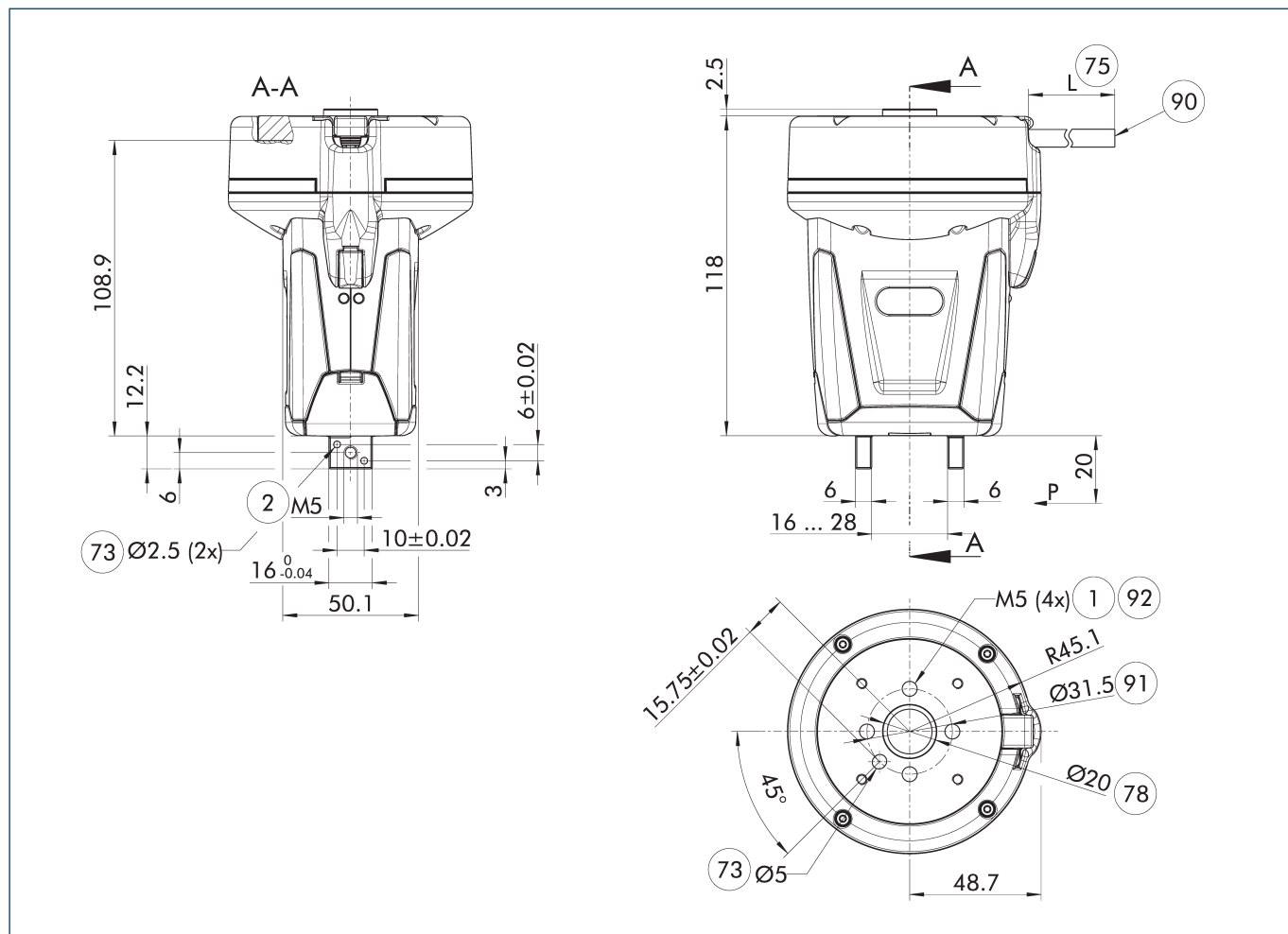
Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK 기본 보기



도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

- | | |
|--------------|-----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑦⑧ 센터링에 맞춤 |
| ② 핑거 연결 | ⑨⑩ 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-FCR7 기본 보기

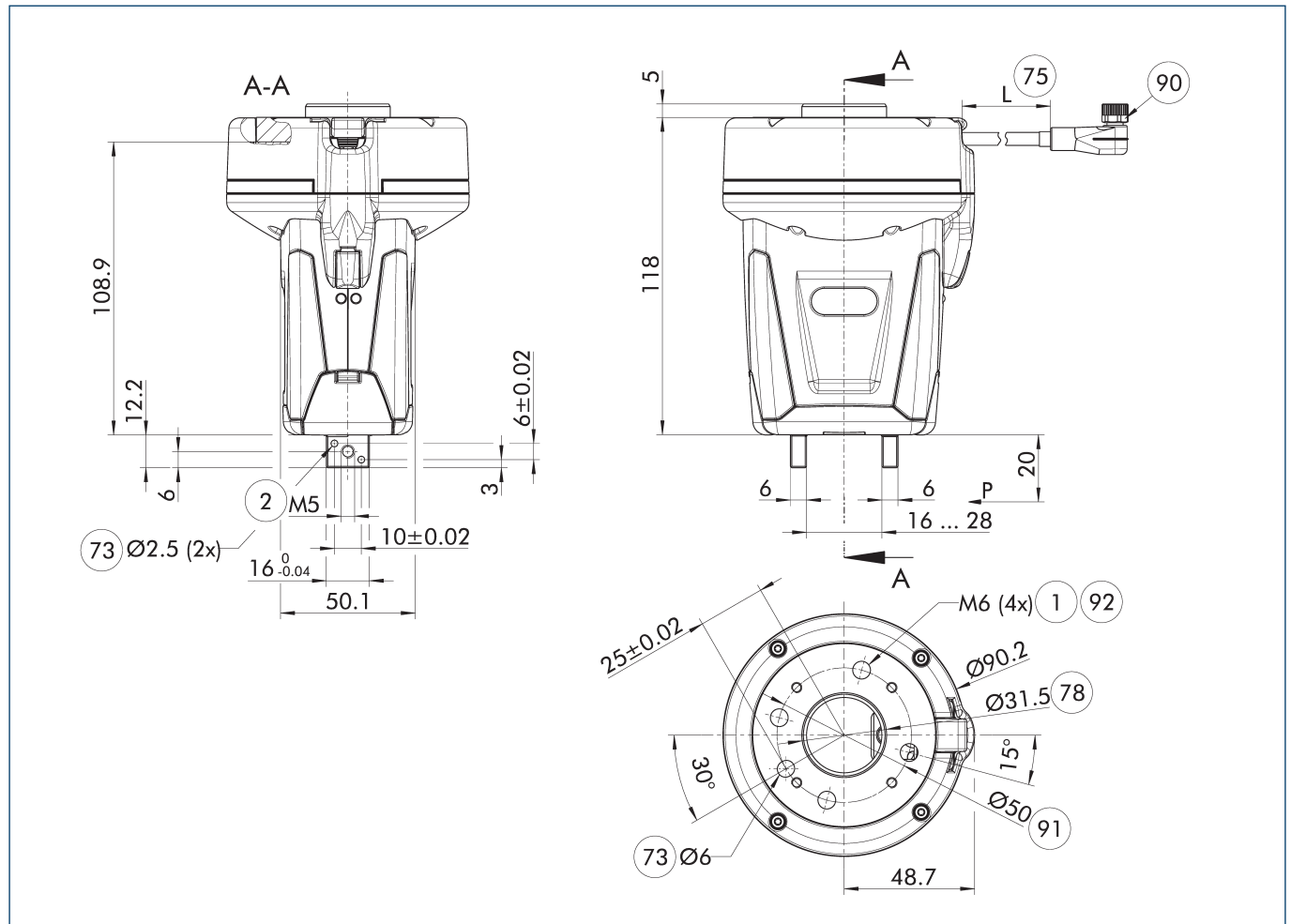


- | | |
|--------------|-----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑦8 센터링에 맞춤 |
| ② 핑거 연결 | ⑨0 와이어 스트랜드 열기 |
| ⑦3 센터링 핀에 맞춤 | ⑨1 DIN ISO-9409 볼트 서클 |
| ⑦5 케이블 길이 | ⑨2 나사 연결부의 관통 구멍 |

Co-act EGP-C 40

소형 구성품용 협력 그리퍼

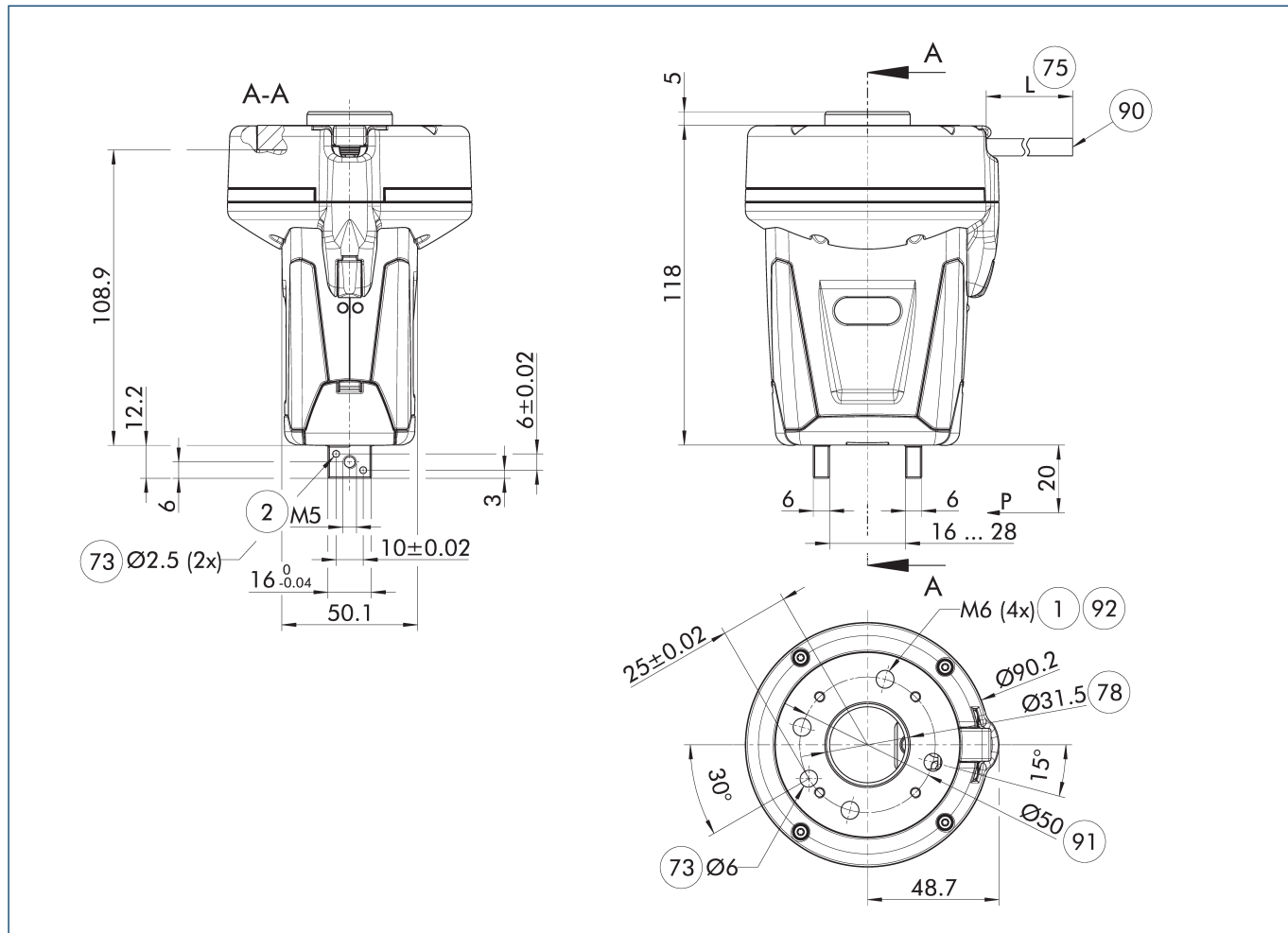
Co-act EGP-C 40-N-N-URID 기본 보기



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 |

Co-act EGP-C 40-N-N-UREK 기본 보기



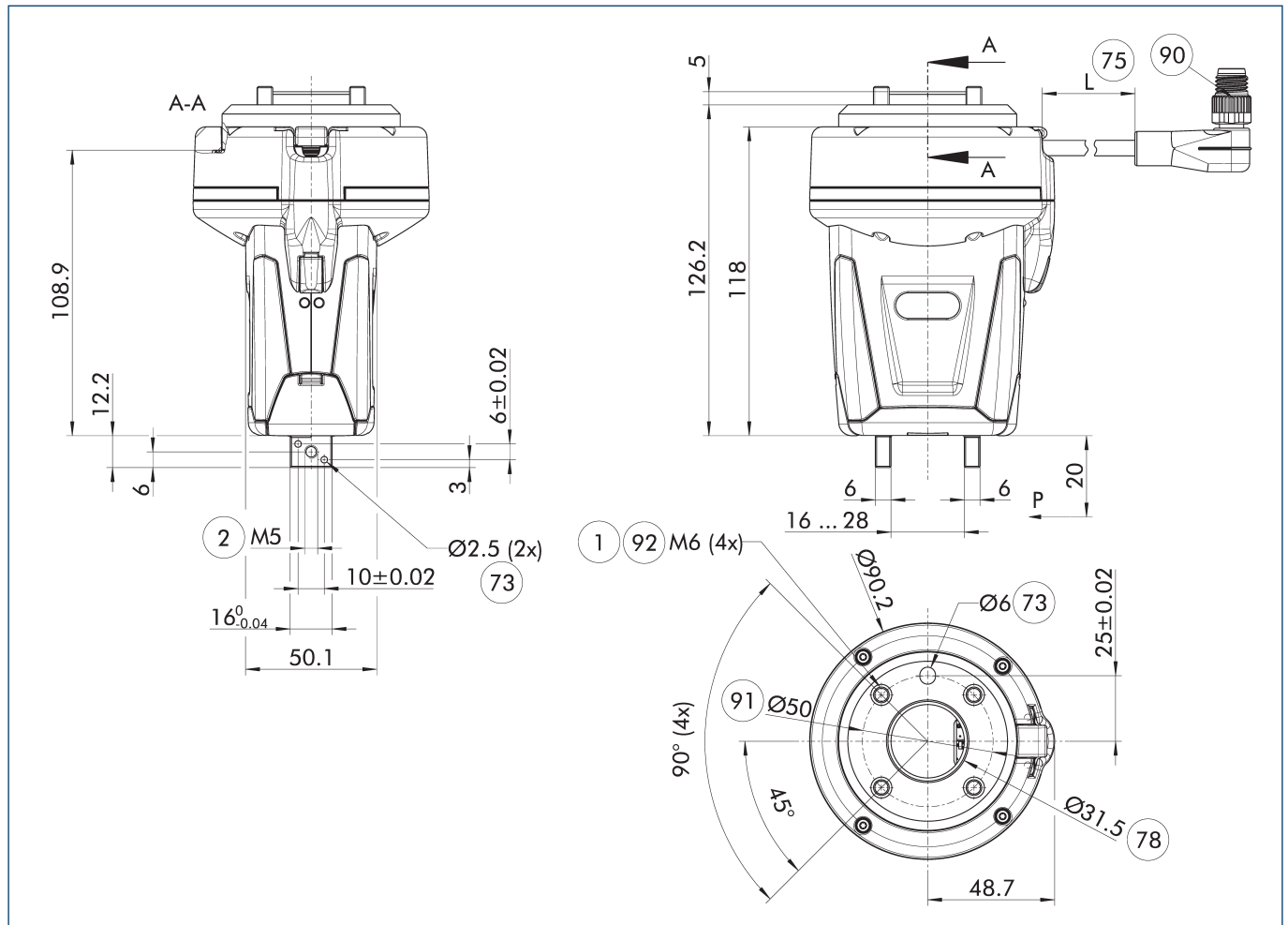
도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

- | | |
|--------------|-----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑦⑧ 센터링에 맞춤 |
| ② 핑거 연결 | ⑨⑩ 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

소형 구성품용 협력 그리퍼

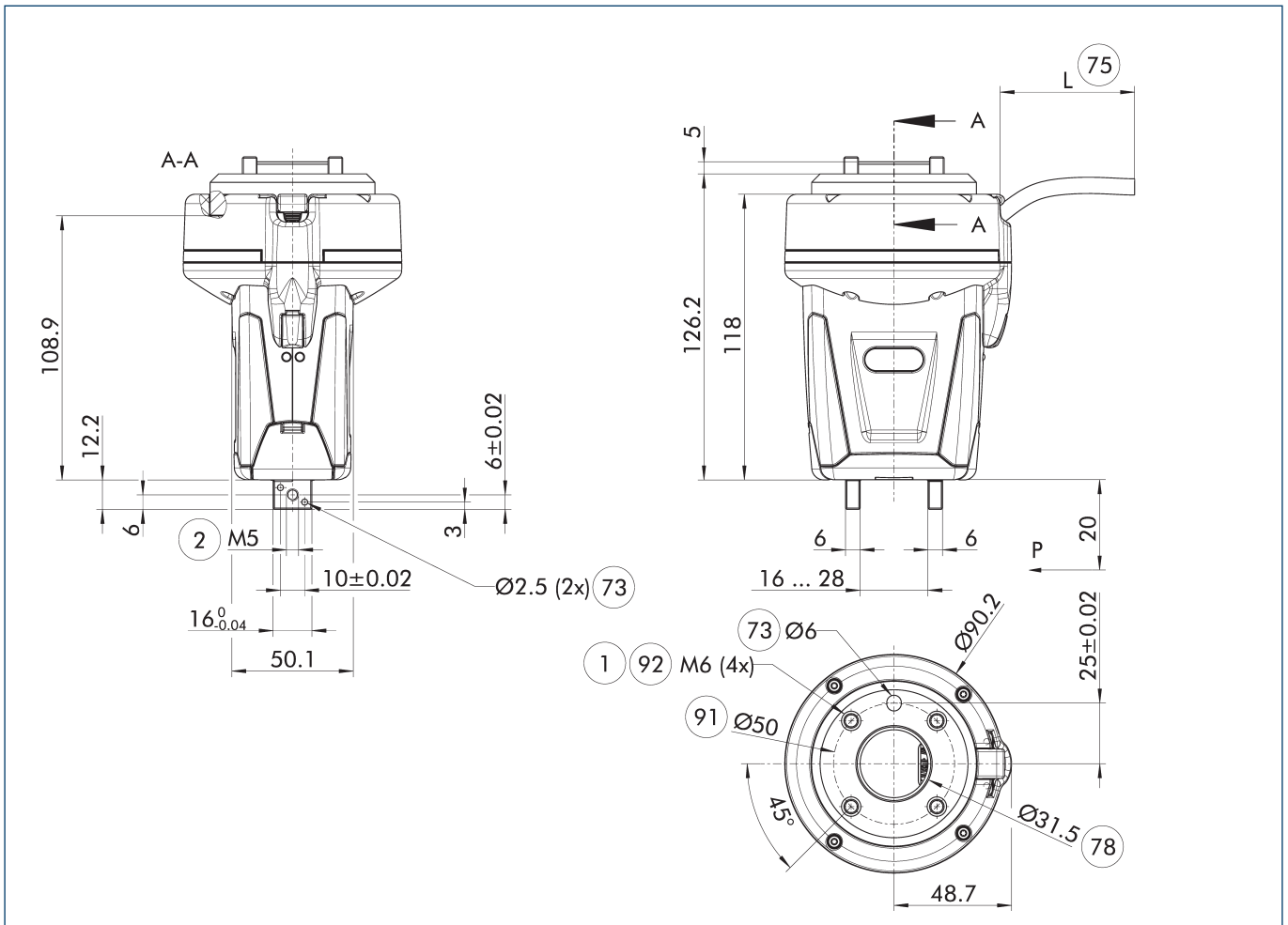
Co-act EGP-C 40-N-N-TMID 기본 보기



도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

- | | |
|--------------|-----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑦⑧ 센터링에 맞춤 |
| ② 핑거 연결 | ⑨⑩ M8 커넥터, 8-핀 |
| 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-TMEK 기본 보기



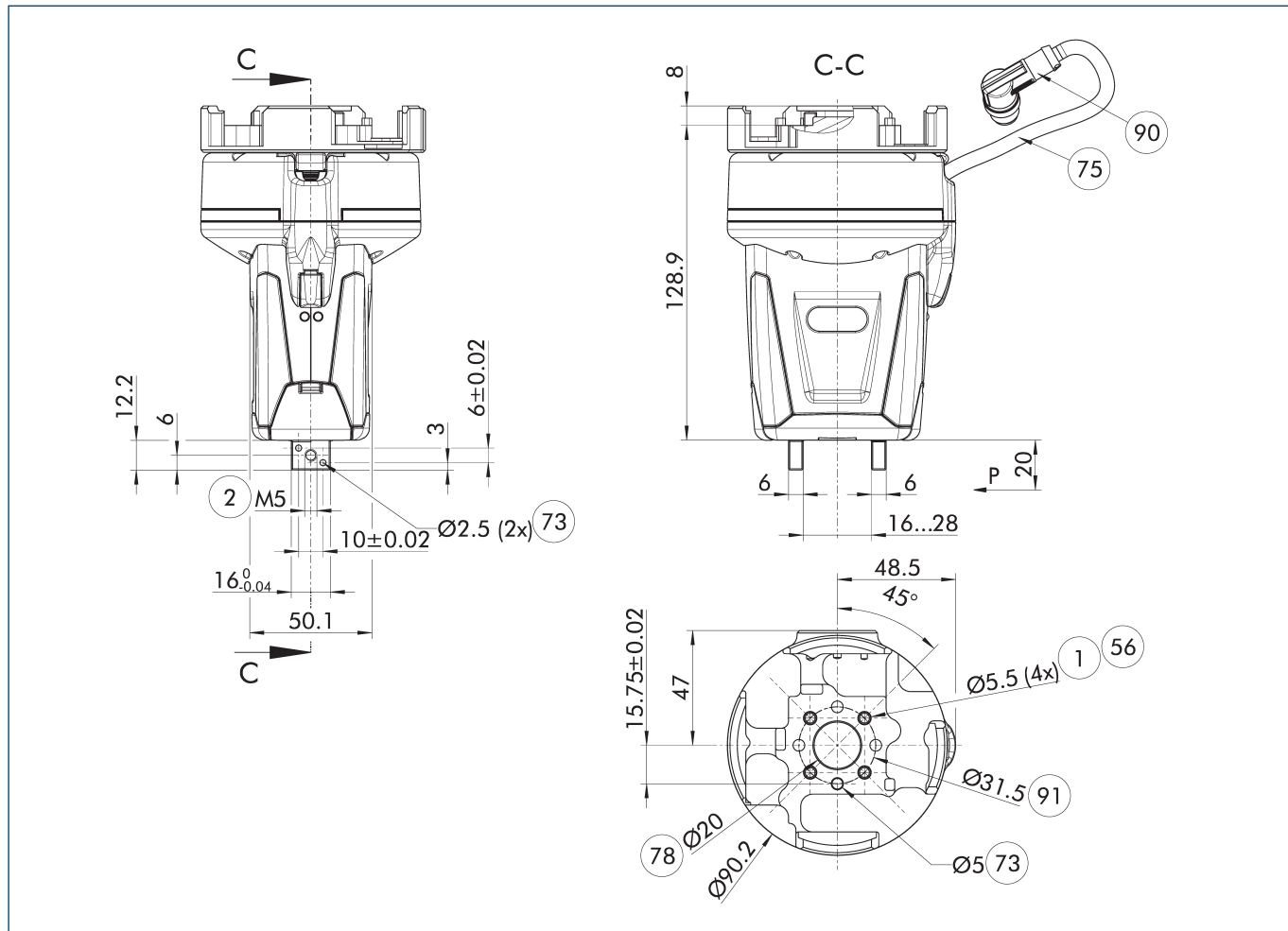
도면은 개방된 쇼가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

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

소형 구성품용 협력 그리퍼

① 그리퍼 연결	⑦⑧ 센터링에 맞춤
② 핑거 연결	⑨⑩ 각진 풀러그
⑦⑩ 센터링 핀에 맞춤	⑨① DIN ISO-9409 볼트 서클
⑦⑤ 케이블 길이	⑨② 나사 연결부의 관통 구멍

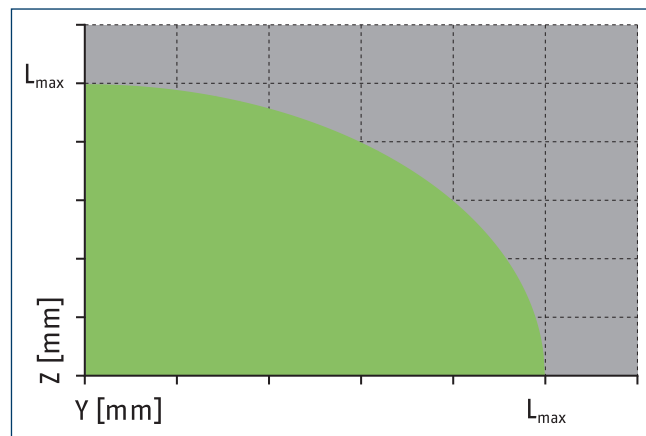
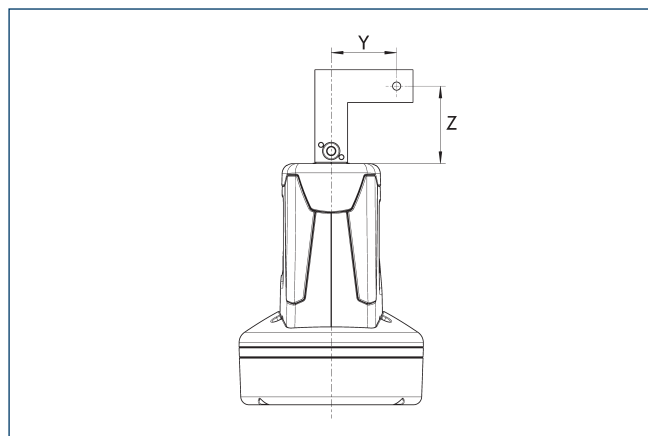
Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA 기본 보기



도면은 개방된 조가 있는 그리퍼의 기본 버전을 보여줍니다.

- | | |
|---------------|-----------------------|
| ① 그리퍼 연결 | ⑦⑤ 케이블 길이 |
| ② 핑거 연결 | ⑦⑧ 센터링에 맞춤 |
| ⑤⑥ 제공 범위에 포함됨 | ⑨⑩ 각진 플러그 |
| ⑦③ 센터링 핀에 맞춤 | ⑨① DIN ISO-9409 볼트 서클 |

최대 허용 핑거 추정

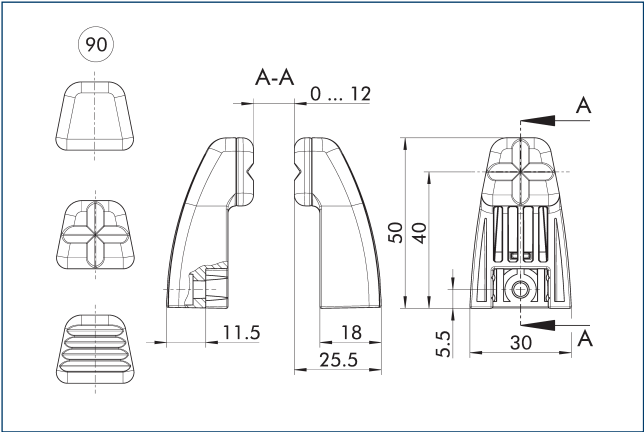


■ 허용 범위 ■ 허용 불가 범위
 L_{max} 는 최대치의 허용 핑거 길이에 해당합니다. 기술 데이터 표를 참조하십시오.

Co-act EGP-C 40

소형 구성품용 협력 그리퍼

상부 조 AUB Co-act EGP-C



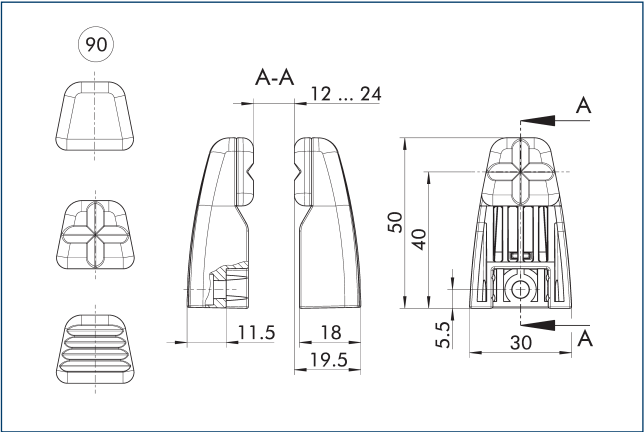
90 핑거 인서트

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 40/12	1401285	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-C



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 40/24	1401286	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.



SCHUNK SE & Co. KG

Spanntechnik

Greiftechnik

Automatisierungstechnik

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*

