



Superior Clamping and Gripping



Información sobre el producto

Gripper colaborativo para piezas pequeñas Co-act EGP-C

Co-act EGP-C

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

Colaborativo. para la alimentación de pinzas, unidades elevadoras y otros actuadores Certificado.

Gripper Co-act EGP-C

Gripper paralelo eléctrico de 2 dedos certificada para funcionamiento colaborativo con accionamiento mediante 24 V y E/S digital

Campo de aplicación

Agarre y desplazamiento de piezas de trabajo pequeñas y medianas con una fuerza flexible y operaciones colaborativas en los sectores de sistemas electrónicos, montaje y carga de máquinas-herramienta.

Ventajas y beneficios

Unidad de agarre certificada Ahorra esfuerzo en la evaluación de seguridad de la aplicación

Plug & Work para una gran variedad de cobots diferentes

Control mediante E/S digital para una puesta en funcionamiento sencilla y una integración rápida en sistemas existentes.

Seguridad funcional Garantizado gracias a la seguridad que conlleva la limitación de corriente

Unidad de agarre premontada con interfaz robótica para una integración simple y rápida

Pantalla de estado integrada Para un indicador visual del estado de la aplicación

Tapas de servicio en la cubierta de protección anticollisiones instaladas para ajustar la fuerza de agarre y el sistema de sensores

Servomotor DC sin escobillas para un empleo casi sin desgaste para una vida útil más larga

Dedos de acoplamiento disponible con tres insertos diferentes



Tamaños
Cantidad: 4



Peso
0.36 .. 1.38 kg



Fuerza de agarre
40 .. 230 N



Carrera por mordaza
3 .. 10 mm



Peso de la pieza
0.2 .. 1.15 kg

Descripción de funcionamiento

El gripper Co-act EGP-C se acciona de forma eléctrica y cuenta con una limitación de corriente integrada y una cubierta de protección anticollisiones. La limitación de corriente asegura que la fuerza de agarre no supere un

valor definido. La cubierta de protección anticollisiones contribuye a minimizar el riesgo de lesiones durante el uso en el modo de funcionamiento colaborativo.



- ① **Protección contra colisiones**
- ② **Gripper para componentes pequeños EGP**
- ③ **Brida**
con componentes electrónicos y cableado integrado
- ④ **Franja luminosa LED**
Para el indicador de estado
- ⑤ **Sistema de sensores integrado**
para controlar la posición de la mordaza
- ⑥ **Sistema de sensor de la tapa de servicio**
para el ajuste del sistema de sensores
- ⑦ **Fuerza de agarre de la tapa de servicio**
para el ajuste de la fuerza de agarre

Descripción detallada del funcionamiento

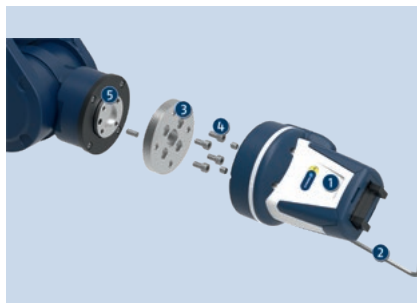
Observación de la fuerza de agarre en funcionamiento colaborativo



La especificación «fuerza de agarre» del catálogo hace referencia a la suma aritmética de las fuerzas que aplica cada mordaza de agarre a una distancia P (véase la ilustración). Para la evaluación de los valores biomecánicos límite conforme a ISO/TS 15066, solo debe tomarse la fuerza de agarre que aplica cada una de las mordazas de la pinza. También se hace referencia a esta información en el manual de instrucciones.

- ① Gripper Co-act EGP-C
- ② Mordazas de agarre (personalizadas)
- ③ Fuerza de agarre aplicada a cada mordaza del gripper
- ④ pieza de trabajo

Montaje simple del Co-act EGP-C



El gripper Co-act EGP-C está especialmente diseñada para el montaje simple sobre robots colaborativos (cobots). Durante el montaje, la placa adaptadora que se incluye debe fijarse a la brida del cobot colaborativo con el material de sujeción suministrado. Posteriormente, la pinza Co-act EGP-C se puede fijar a la brida adaptadora con la llave hexagonal interior suministrada. Finalmente, debe establecerse la conexión eléctrica (no en la versión KETI).

- ① Gripper Co-act EGP-C
- ② Llave de hexágono interior
- ③ Placa de adaptación
- ④ Material de montaje
- ⑤ Brida del robot colaborativo

Sistema Plug & Work en varios robots colaborativos



La pinza Co-act estándar EGP-C está disponible para una amplia gama de robots colaborativos (cobots) de una gran variedad de fabricantes, incluyendo KUKA, Universal Robots y FANUC. El gripper se ha configurado previamente de forma que se pueda montar directamente de forma eléctrica y mecánica sobre los cobots. Dependiendo del fabricante, también hay disponibles diferentes versiones dependiendo de la versión del flange.

- ① Gripper Co-act-EGP-C para KUKA LBR iiwa
- ② Grippers Co-act EGP-C para FANUC CR-7iA
- ③ Grippers Co-act EGP-C para UR

Co-act EGP-C para Universal Robots



Para los robots de los fabricantes Universal Robots y Techman Robot, hay disponibles dos variantes de la pinza Co-act EGP-C. Las variantes -URID o -TMID utilizan la interfaz de la herramienta del robot para la alimentación de las señales del sistema de control del robot. Sin embargo, esta variante no cuenta con una banda de luz. La banda de luz, incluido el accionamiento libre, no puede utilizarse para la variante con enrutamiento de cable externo.

- ① Co-act EGP-C para UR mediante el uso de la interfaz de herramienta (versión URID)
- ② Co-act EGP-C para UR con enrutamiento de cable externo (versión UREK)

Ejemplo de pedido Co-act EGP-C

	Co-act	EGP	-	C	-	40	-	N	-	N	-	KTOE
Co-act = Collaborative actuator (actuador colaborativo)												
Gripper eléctrica EGP para componentes pequeños												
C = unidad con certificado DGUV												
Tamaño												
25												
40												
50												
64												
N = No utilizado												
N = No utilizado												
Robot e interfaz de la brida												
FCR7 = FANUC CR-7 iA conexión a través de la interfaz EE												
KETI = KUKA LBR iiwa Brida de medios Inside eléctrica												
KTOE = KUKA LBR iiwa Brida de medios Touch eléctrica												
URID = Universal Robots con paso (interfaz de herramienta eléc.)												
UREK = Universal Robots cableado externo												
TMID = TM con conducción (interfaz de la herramienta eléct.)												
TMEK = TM cableado externo												
M1013 = Doosan Robotics												
FCRXID = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L con conducción de fluidos (interfaz de la herramienta eléct.)												
FCRXEK = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L cableado externo												
ASSISTA = Mitsubishi MELFA ASSISTA con paso de corriente (interfaz de herramienta eléctrica)												
YDTP = YASKAWA HC10DT (PNP) con paso de corriente (interfaz de herramienta eléctrica)												
YDTN = YASKAWA HC10DT (PNP) con paso de corriente (interfaz de herramienta eléctrica)												
YHCP = YASKAWA HC10DT (PNP) con paso de corriente (interfaz de herramienta eléctrica)												
YHCN = YASKAWA HC10DT (PNP) con paso de corriente (interfaz de herramienta eléctrica)												
GoFa = ABB GoFa (CRB 15000)												

Información general sobre la serie

Principio de funcionamiento: Principio de piñón/ cremallera

Material de la carcasa: Poliamida con aditivo de fibra de vidrio

Material de las mordazas base: Acero

Accionamiento: Servoeléctrico, mediante servomotor DC sin escobillas

Garantía: Ver manual de instrucciones y de montaje

Material suministrado: Paquete de accesorios con placa de adaptación, material de montaje y llave de cubo hexagonal, manual de instrucciones y montaje con declaración de conformidad, certificado del fabricante e información de seguridad

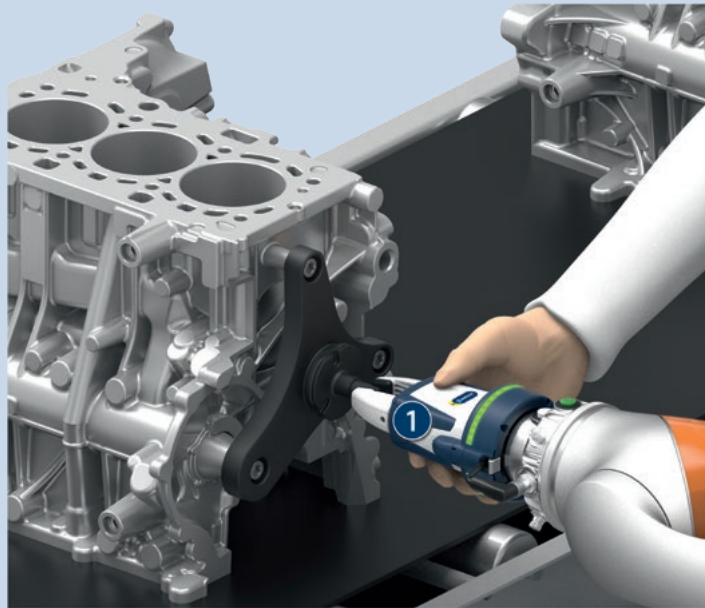
Fuerza de agarre: Es la suma aritmética de las fuerzas de agarre que actúan en cada mordaza, en la distancia P (véase la ilustración) Para más información, consulte la descripción funcional detallada.

Longitud de las garras: Se mide desde la superficie de referencia como la distancia P en dirección al eje principal.

Repetibilidad: se define como la variación de la posición final en 100 ciclos de carrera consecutivos.

Peso de la pieza: El peso recomendado de la pieza, se calcula en el agarre por fuerza, con un coeficiente de rozamiento de 0.1 y un factor de seguridad de 2, para evitar el deslizamiento de la pieza por la aceleración gravitatoria. En el agarre por forma, se obtienen pesos admisibles bastante más elevados. Para más información, consulte el manual de instrucciones y de montaje.

Tiempos de apertura y cierre: representan los tiempos de movimiento de los dedos o las mordazas base. Los tiempos de reacción del PLC no están incluidos en los tiempos anteriores y deben tenerse en cuenta para el cálculo de los tiempos de ciclo.



Ejemplo de aplicación

Gripper colaborativo para ayudar al operario a introducir y colocar las piezas.

- 1 Gripper colaborativo para piezas pequeñas
Co-act EGP-C

SCHUNK le ofrece más...

Estos componentes consiguen una mayor rentabilidad del producto. La integración adecuada para la máxima funcionalidad, flexibilidad, fiabilidad y producción controlada.



Sistema de cambio manual



Dedos de acoplamiento

① Encontrará más información sobre estos productos en las siguientes páginas o en www.schunk.com.

Opciones e información especial

Banda de luz con variantes para Universal Robots, Techman Robot. FANUC, Mitsubishi: El accionamiento de la banda de luz es posible para las variantes -UREK para Universal Robots, -TMEK para Techman Robot y -FCRXEK para FANUC con cableado externo. Para FANUC (variante -FCR7), se puede utilizar la banda de luz para conectar directamente la pinza al control del robot. Para la conexión a través de la interfaz EE, no se incluye la activación de la banda de luz. En la variante para el Mitsubishi MELFA ASSISTA, el accionamiento de la banda luminosa es posible a través de la interfaz de la herramienta.

Fuerza de agarre manual ajustable: Mediante un interruptor rotatorio integrado es posible ajustar la fuerza de agarre para el Co-act EGP-C 40 en cuatro niveles de 100 %, 75 %, 50 % y 25 %. Para ajustar la fuerza de agarre, debe abrirse la tapa de servicio.

Sistema de sensores integrado: La pinza tiene dos interruptores de proximidad inductivos integrados. Con ellos las posiciones «Abierto» y «Cerrado» de la pinza se detectan por defecto. Puede usarse un sensor de forma alternativa dependiendo del área para la supervisión de la pieza de trabajo. Para ello, el sensor debe poder ajustarse manualmente. Para ello, debe abrirse una tapa de servicio para el tamaño 40.

SAC: indicaciones de seguridad: En el manual de instrucciones y montaje adjunto, también se incluyen indicaciones exhaustivas de seguridad sobre el uso de la pinza. Las instrucciones también facilitan información y recomendaciones sobre la aplicación general.

Peso: El peso abarca la pinza Co-act completa junto con el cable y el enchufe de conexión.

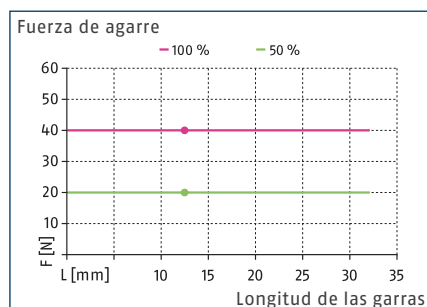
Equipo Co-act: Los expertos del equipo Co-act de SCHUNK están disponibles para responder a las preguntas adicionales en todo momento sobre el tema de la colaboración entre personas y robots. Puede ponerse en contacto con el equipo a través del número de teléfono +49-7133-103-3444 o vía correo electrónico co-act-team@de.schunk.com.

Co-act EGP-C 25

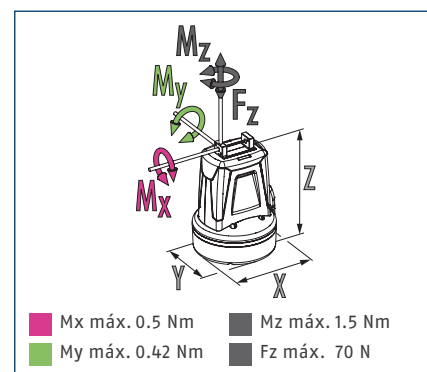
Gripper colaborativo para piezas pequeñas



Fuerza de agarre



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y los momentos indicados son valores estáticos que se aplican por garra base y deben darse simultáneamente. Adicionalmente podrían producirse cargas en el momento generado por la fuerza de agarre.

Datos técnicos-Co-act EGP-C para FANUC

Denominación		Co-act EGP-C 25-N-N-FCR7
ID		1326453
Datos operativos generales		
Compatible con robot		FANUC CR-7 iA
Brida del robot		Brida estándar
Franja luminosa LED		integrada
Colores visualizables		verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 105
Datos operativos mecánicos		
Carrera por mordaza	[mm]	3
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	20/40
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	10/20
Peso recomendado de la pieza	[kg]	0.2
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	32
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.02
Repetibilidad	[mm]	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.09/0.09
Peso	[kg]	0.63
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55
Clase de protección IP		30
Conector/final de cable		cables abiertos
Longitud del cable	[mm]	4000
Datos operativos eléctricos		
Voltaje nominal	[V DC]	24
Corriente nominal	[A]	0.14
Corriente máx.	[A]	1
Sistema electrónico de control		integrada
Interfaz de comunicación		E/S digital
Número de E/S digitales		4/2

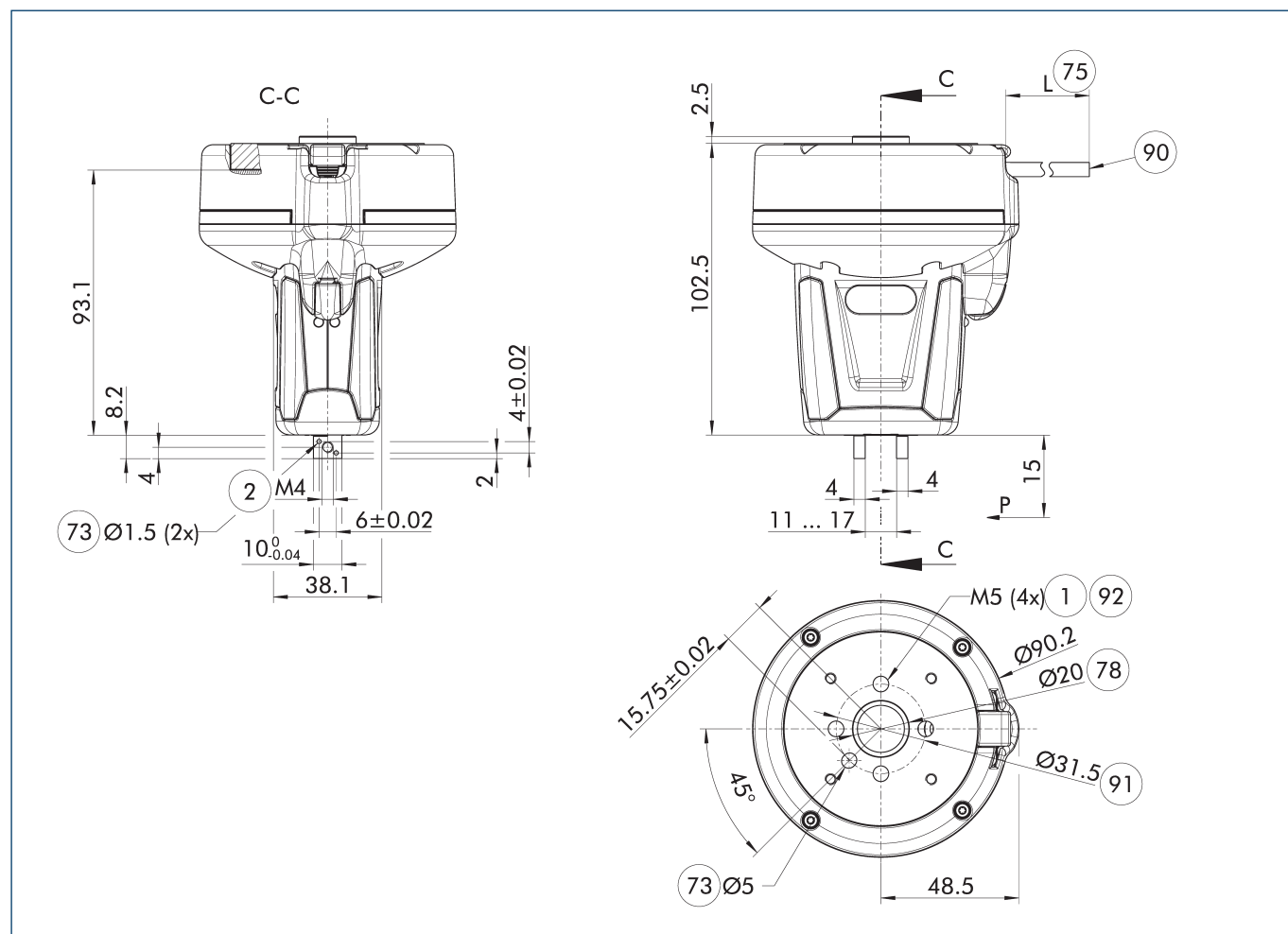
Datos técnicos-Co-act EGP-C para Universal Robots

Denominación		Co-act EGP-C 25-N-N-URID	Co-act EGP-C 25-N-N-UREK
ID		1326452	1327881
Datos operativos generales			
Compatible con robot		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
Brida del robot		Brida estándar	Brida estándar
Franja luminosa LED			integrada
Colores visualizables			verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 105	93.8 x 90.2 x 105
Datos operativos mecánicos			
Carrera por mordaza	[mm]	3	3
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	20/40	20/40
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	10/20	10/20
Peso recomendado de la pieza	[kg]	0.2	0.2
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	32	32
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.02	0.02
Repetibilidad	[mm]	0.02	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.09/0.09	0.09/0.09
Peso	[kg]	0.36	0.63
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55
Clase de protección IP		30	30
Conector/final de cable		M8	cables abiertos
Longitud del cable	[mm]	90	4000
Datos operativos eléctricos			
Voltaje nominal	[V DC]	24	24
Corriente nominal	[A]	0.14	0.14
Corriente máx.	[A]	1	1
Sistema electrónico de control		integrada	integrada
Interfaz de comunicación		E/S digital	E/S digital
Número de E/S digitales		2/2	4/2

Co-act EGP-C 25

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

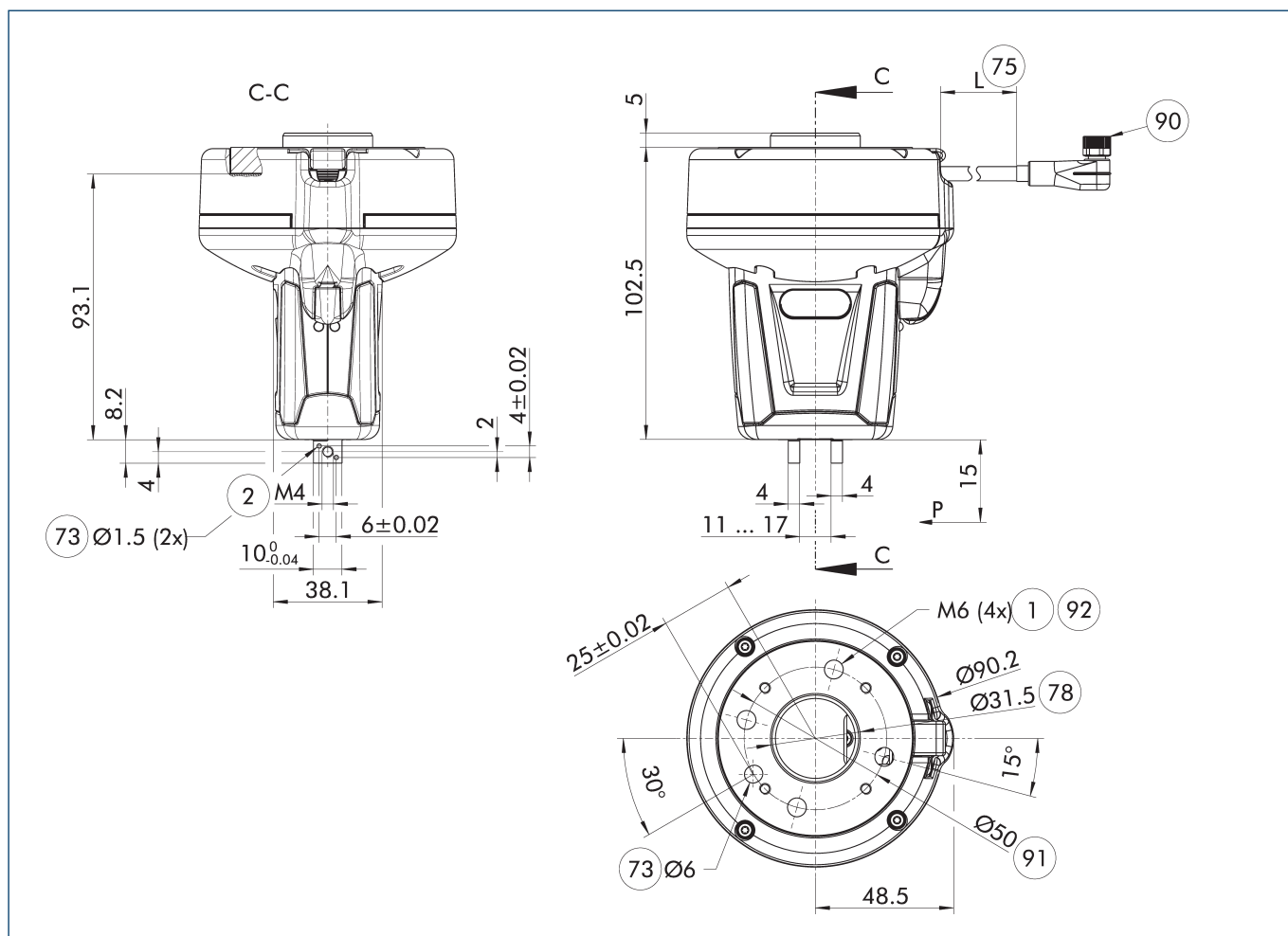
Vista principal Co-act EGP-C 25-N-N-FCR7



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ cables abiertos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Vista principal Co-act EGP-C 25-N-N-URID



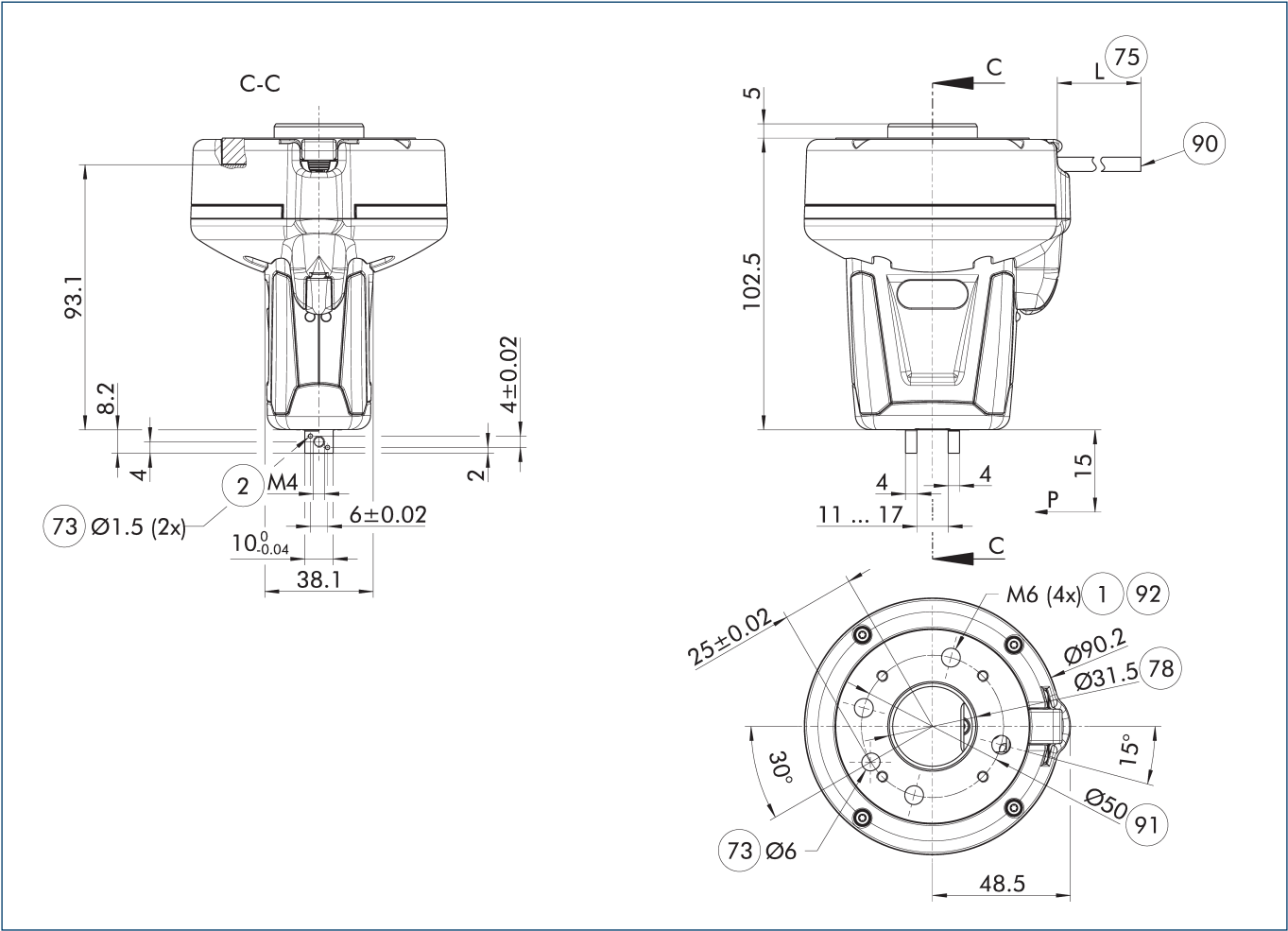
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ Enchufe M8, 8 clavijas |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Co-act EGP-C 25

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

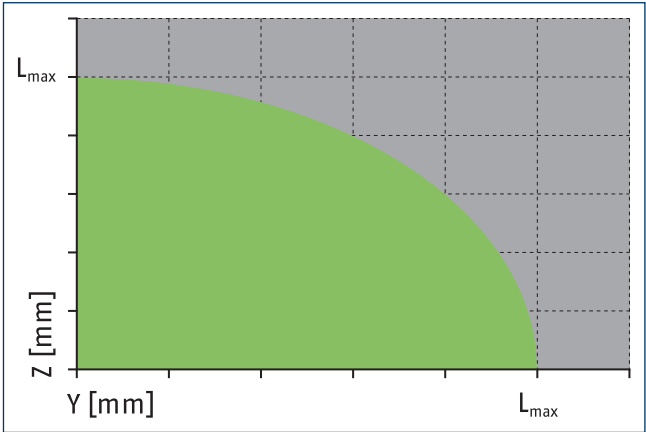
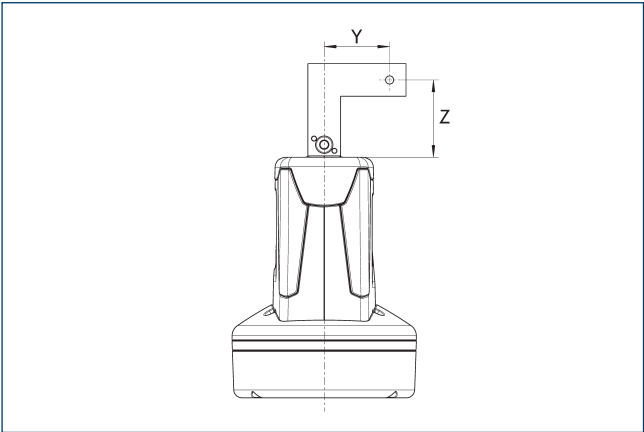
Vista principal Co-act EGP-C 25-N-N-UREK



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

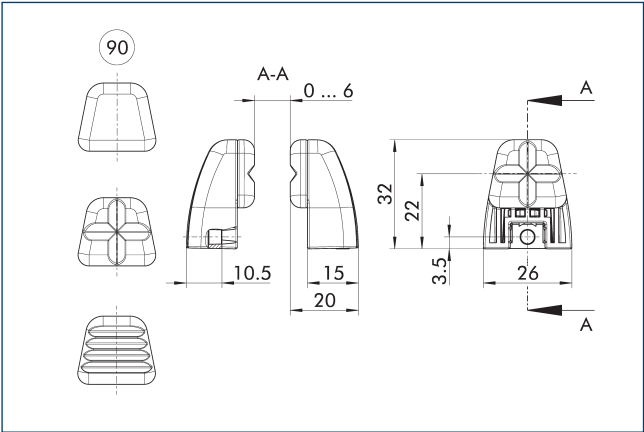
- ① Conexión de la pinza
- ② Conexión del dedo
- ⑦③ Ajuste para pasador de centraje
- ⑦⑤ Longitud del cable
- ⑦⑧ Ajuste para el centraje cables abiertos
- ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409
- ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada

Máxima proyección permitida de los dedos



Lmax equivale a la longitud de dedo máxima permitida (consulte la tabla de datos técnicos).

Mordaza superior AUB co-act EGP



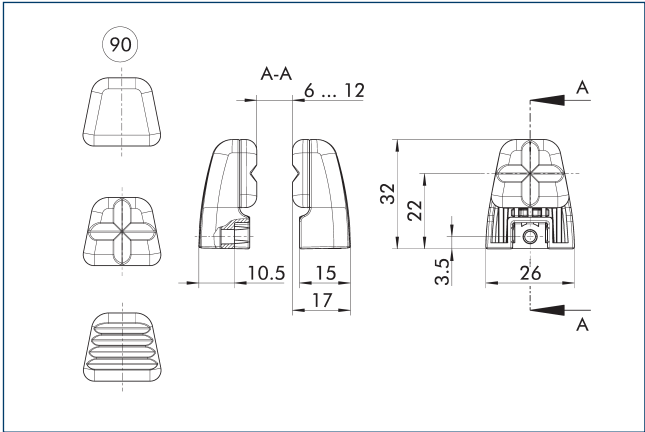
90 Inserciones de dedos

Las mordazas superiores están especialmente diseñadas para la pinza Co-act EGP. En función del tamaño, están disponibles en diferentes niveles de sujeción. En función de la aplicación y la pieza, se podrá utilizar una de las inserciones de los dedos suministradas. Las inserciones de dedos se fabrican a partir de un material rígido o elástico.

Denominación	ID	Material
Dedo en bruto		
AUB Co-act EGP 25/06	1401279	PA/TPU

① El volumen de entrega incluye dos mordazas superiores con material de fijación. Consulte las notas en el Manual de instrucciones y montaje del gripper Co-act EGP.

Mordaza superior AUB co-act EGP



90 Inserciones de dedos

Las mordazas superiores están especialmente diseñadas para la pinza Co-act EGP. En función del tamaño, están disponibles en diferentes niveles de sujeción. En función de la aplicación y la pieza, se podrá utilizar una de las inserciones de los dedos suministradas. Las inserciones de dedos se fabrican a partir de un material rígido o elástico.

Denominación	ID	Material
Dedo en bruto		
AUB Co-act EGP 25/12	1401284	PA/TPU

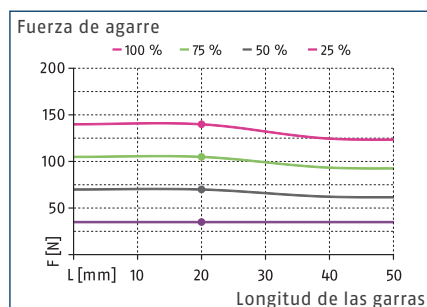
① El volumen de entrega incluye dos mordazas superiores con material de fijación. Consulte las notas en el Manual de instrucciones y montaje del gripper Co-act EGP.

Co-act EGP-C 40

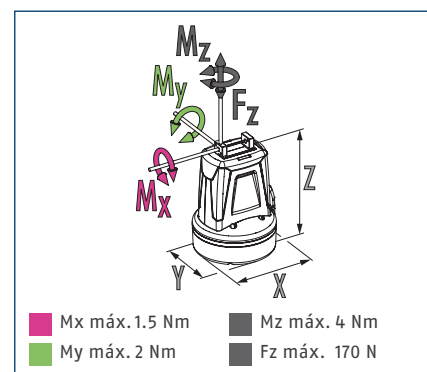
Gripper colaborativo para piezas pequeñas



Fuerza de agarre



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y los momentos indicados son valores estáticos que se aplican por garra base y deben darse simultáneamente. Adicionalmente podrían producirse cargas en el momento generado por la fuerza de agarre.

Denominación		Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa
ID		1468548
Datos operativos generales		
Compatible con robot		ABB GoFa (CRB 15000)
Brida del robot		Brida estándar
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
Datos operativos mecánicos		
Carrera por mordaza	[mm]	6
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	35/140
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	17.5/70
Peso recomendado de la pieza	[kg]	0.7
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	50
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.08
Repetibilidad	[mm]	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.62
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55
Clase de protección IP		30
Conector/final de cable		2 x M8
Longitud del cable L1	[mm]	70
Longitud del cable L2	[mm]	175
Datos operativos eléctricos		
Voltaje nominal	[V DC]	24
Corriente nominal	[A]	0.2
Corriente máx.	[A]	2
Sistema electrónico de control		integrada
Interfaz de comunicación		E/S digital
Número de E/S digitales		4/2

Datos técnicos-Co-act EGP-C para FANUC

Denominación		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
Datos operativos generales				
Compatible con robot		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
Brida del robot		Brida estándar	Brida estándar	Brida estándar
Franja luminosa LED			integrada	integrada
Colores visualizables			verde, amarillo y rojo	verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones 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
Datos operativos mecánicos				
Carrera por mordaza	[mm]	6	6	6
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	35/140	35/140	35/140
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	17.5/70	17.5/70	17.5/70
Peso recomendado de la pieza	[kg]	0.7	0.7	0.7
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	50	50	50
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.08	0.08	0.08
Repetibilidad	[mm]	0.02	0.02	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.59	0.86	0.66
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55	5/55
Clase de protección IP		30	30	30
Conector/final de cable		M8	cables abiertos	cables abiertos
Longitud del cable	[mm]	90	4000	1000
Datos operativos eléctricos				
Voltaje nominal	[V DC]	24	24	24
Corriente nominal	[A]	0.2	0.2	0.2
Corriente máx.	[A]	2	2	2
Sistema electrónico de control		integrada	integrada	integrada
Interfaz de comunicación		E/S digital	E/S digital	E/S digital
Número de E/S digitales		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 40

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

Datos técnicos-Co-act EGP-C para Universal Robots

Denominación		Co-act EGP-C 40-N-N-URID	Co-act EGP-C 40-N-N-UREK
ID		1326455	1327883
Datos operativos generales			
Compatible con robot		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
Brida del robot		Brida estándar	Brida estándar
Franja luminosa LED			integrada
Colores visualizables			verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
Datos operativos mecánicos			
Carrera por mordaza	[mm]	6	6
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	35/140	35/140
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	17.5/70	17.5/70
Peso recomendado de la pieza	[kg]	0.7	0.7
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	50	50
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.08	0.08
Repetibilidad	[mm]	0.02	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.59	0.86
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55
Clase de protección IP		30	30
Conector/final de cable		M8	cables abiertos
Longitud del cable	[mm]	90	4000
Datos operativos eléctricos			
Voltaje nominal	[V DC]	24	24
Corriente nominal	[A]	0.2	0.2
Corriente máx.	[A]	0.6	2
Sistema electrónico de control		integrada	integrada
Interfaz de comunicación		E/S digital	E/S digital
Número de E/S digitales		2/2	4/2

Datos técnicos – Co-act EGP-C para TM.

Denominación		Co-act EGP-C 40-N-N-TMID	Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK
ID		1374363	1375931
Datos operativos generales			
Compatible con robot		TM 5/12/14	TM 5/12/14
Brida del robot		Brida estándar	Brida estándar
Franja luminosa LED			integrada
Colores visualizables			verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
Datos operativos mecánicos			
Carrera por mordaza	[mm]	6	6
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	35/140	35/140
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	17.5/70	17.5/70
Peso recomendado de la pieza	[kg]	0.7	0.7
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	50	50
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.08	0.08
Repetibilidad	[mm]	0.02	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.59	0.86
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55
Clase de protección IP		30	30
Conector/final de cable		Conector macho M8, 8 polos	cables abiertos
Longitud del cable	[mm]	210	4000
Datos operativos eléctricos			
Voltaje nominal	[V DC]	24	24
Corriente nominal	[A]	0.2	0.2
Corriente máx.	[A]	0.6	2
Sistema electrónico de control		integrada	integrada
Interfaz de comunicación		E/S digital	E/S digital
Número de E/S digitales		2/2	4/2

Co-act EGP-C 40

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

Datos técnicos: Co-act EGP-C para Doosan Robotics

Denominación		Co-act EGP-C 40-N-N-M1013
ID		1359018
Datos operativos generales		
Compatible con robot		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
Brida del robot		Brida estándar
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
Datos operativos mecánicos		
Carrera por mordaza	[mm]	6
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	35/140
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	17.5/70
Peso recomendado de la pieza	[kg]	0.7
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	50
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.08
Repetibilidad	[mm]	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.59
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55
Clase de protección IP		30
Conector/final de cable		Conector macho M8, 8 polos
Longitud del cable	[mm]	100
Datos operativos eléctricos		
Voltaje nominal	[V DC]	24
Corriente nominal	[A]	0.2
Corriente máx.	[A]	2
Sistema electrónico de control		integrada
Interfaz de comunicación		E/S digital
Número de E/S digitales		2/2

Datos técnicos – Co-act EGP-C para Mitsubishi

Denominación		Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA
ID		1408586
Datos operativos generales		
Compatible con robot		Mitsubishi MELFA ASSISTA
Brida del robot		Brida estándar
Franja luminosa LED		integrada
Colores visualizables		verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	93.6 x 92.1 x 136.9
Datos operativos mecánicos		
Carrera por mordaza	[mm]	6
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	35/140
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	17.5/70
Peso recomendado de la pieza	[kg]	0.7
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	50
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.08
Repetibilidad	[mm]	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.89
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55
Clase de protección IP		30
Conector/final de cable		Conector M12, 8 clavijas
Longitud del cable	[mm]	120
El dedo va incluido en el volumen de entrega		Sí (AUB Co-act EGP 40/24)
Datos operativos eléctricos		
Voltaje nominal	[V DC]	24
Corriente nominal	[A]	0.2
Corriente máx.	[A]	0.6
Sistema electrónico de control		integrada
Interfaz de comunicación		E/S digital
Número de E/S digitales		2/2

Co-act EGP-C 40

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

Datos técnicos – Co-act EGP-C para YASKAWA

Denominación		Co-act EGP-C 40 N-N-YDTN	Co-act EGP-C 40 N-N-YDTP	Co-act EGP-C 40 N-N-YHCN	Co-act EGP-C 40 N-N-YHCP
ID		1393738	1393739	1374366	1374367
Datos operativos generales					
Compatible con robot		YASKAWA HC10DT (NPN)	YASKAWA HC10DT (PNP)	YASKAWA HC10 (NPN)	YASKAWA HC10 (PNP)
Brida del robot		Brida estándar	Brida estándar	Brida estándar	Brida estándar
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 144.1	93.8 x 90.2 x 144.1	93.8 x 90.2 x 145.2	93.8 x 90.2 x 145.2
Datos operativos mecánicos					
Carrera por mordaza	[mm]	6	6	6	6
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	35/140	35/140	35/140	35/140
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	17.5/70	17.5/70	17.5/70	17.5/70
Peso recomendado de la pieza	[kg]	0.7	0.7	0.7	0.7
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	50	50	50	50
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.08	0.08	0.08	0.08
Repetibilidad	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2	0.2/0.2	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.9	0.9	0.9	0.9
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55
Clase de protección IP		30	30	30	30
Conector/final de cable		M8	M8	M8	M8
Longitud del cable	[mm]	90	90	90	90
Datos operativos eléctricos					
Voltaje nominal	[V DC]	24	24	24	24
Corriente nominal	[A]	0.2	0.2	0.2	0.2
Corriente máx.	[A]	0.6	0.6	0.6	0.6
Sistema electrónico de control		integrada	integrada	integrada	integrada
Interfaz de comunicación		E/S digital	E/S digital	E/S digital	E/S digital
Número de E/S digitales		2/2	2/2	2/2	2/2

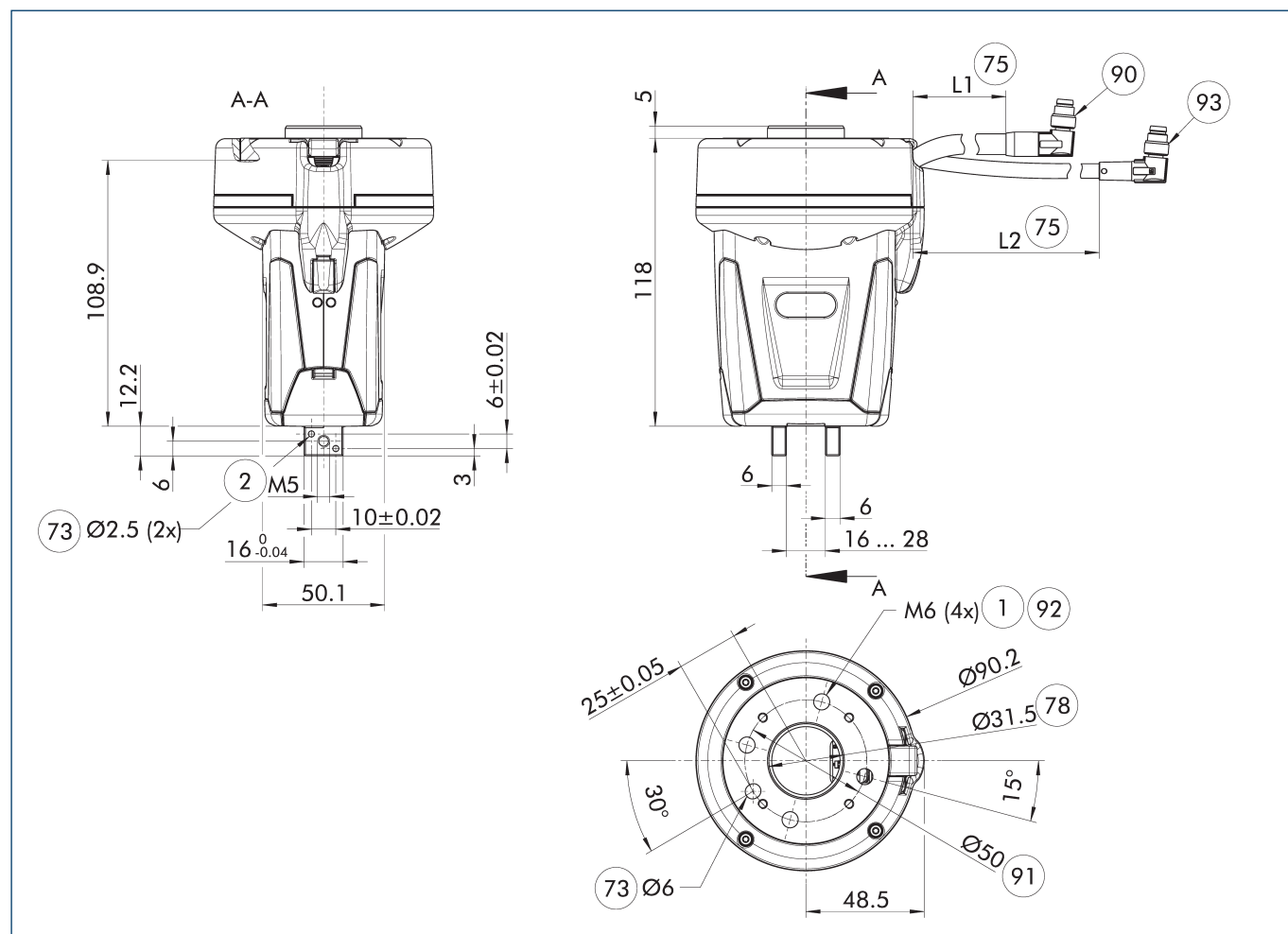
Datos técnicos-Co-act EGP-C para KUKA

Denominación		Co-act EGP-C 40-N-N-KETI	Co-act EGP-C 40-N-N-KTOE
ID		1326454	1321170
Datos operativos generales			
Compatible con robot		KUKA LBR iiwa 7/14	KUKA LBR iiwa 7/14
Brida del robot		Brida de medios Electric Inside	Brida de medios Touch Electric
Franja luminosa LED		integrada	integrada
Colores visualizables		verde, amarillo y rojo	verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 135	93.8 x 90.2 x 123
Datos operativos mecánicos			
Carrera por mordaza	[mm]	6	6
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	35/140	35/140
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	17.5/70	17.5/70
Peso recomendado de la pieza	[kg]	0.7	0.7
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	50	50
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.08	0.08
Repetibilidad	[mm]	0.02	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.6	0.62
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55
Clase de protección IP		30	30
Conector/final de cable			M12
Longitud del cable	[mm]		70
Datos operativos eléctricos			
Voltaje nominal	[V DC]	24	24
Corriente nominal	[A]	0.2	0.2
Corriente máx.	[A]	2	2
Sistema electrónico de control		integrada	integrada
Interfaz de comunicación		E/S digital	E/S digital
Número de E/S digitales		4/2	4/2

Co-act EGP-C 40

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

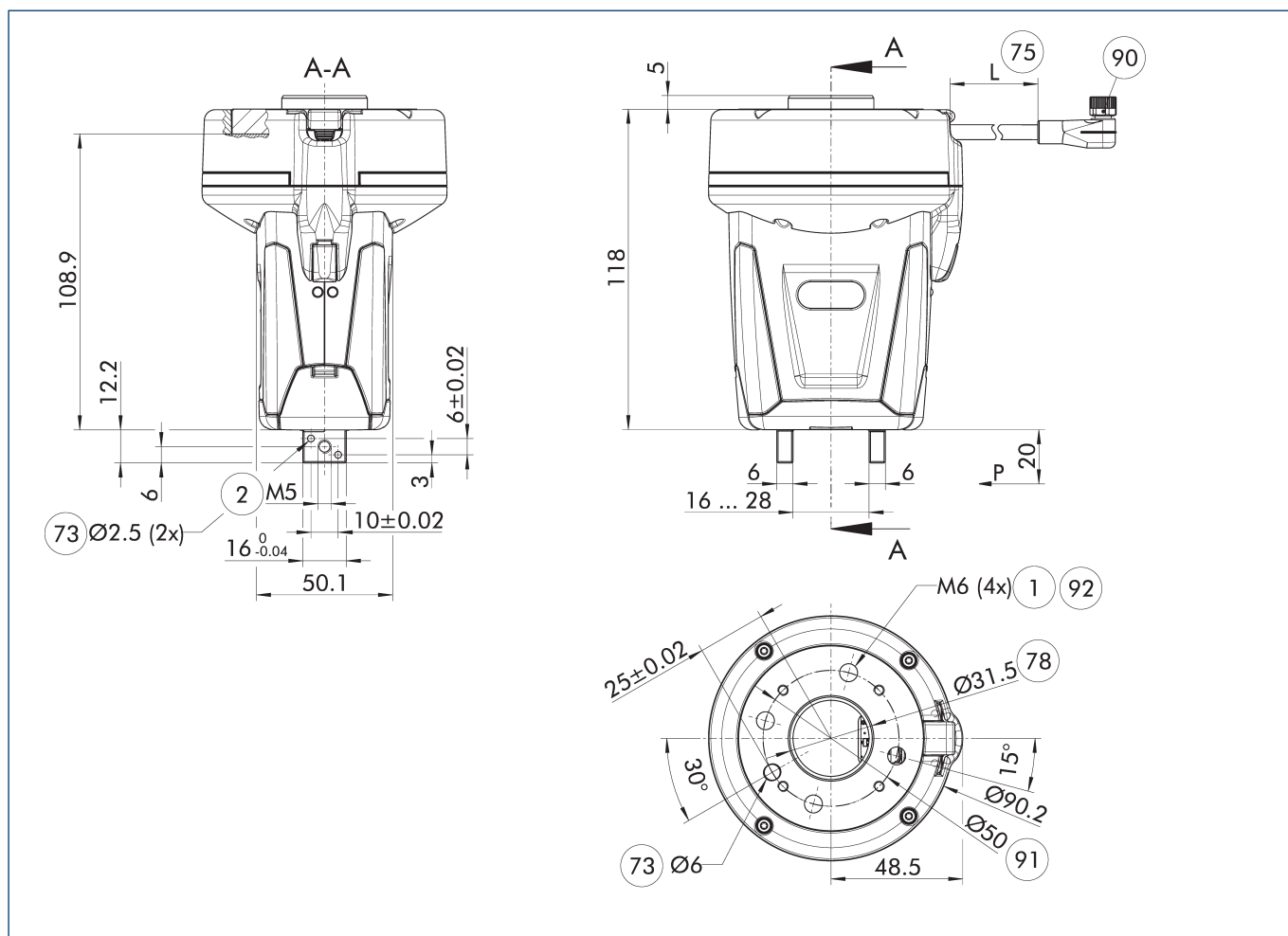
Vista principal Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑨① Conector M8, 3 pines |
| ② Conexión del dedo | ⑨② Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centrado | ⑨③ Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨③ Conector macho de 4 pines M8 |
| ⑦⑧ Ajuste para el centrado | |

Vista principal Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID



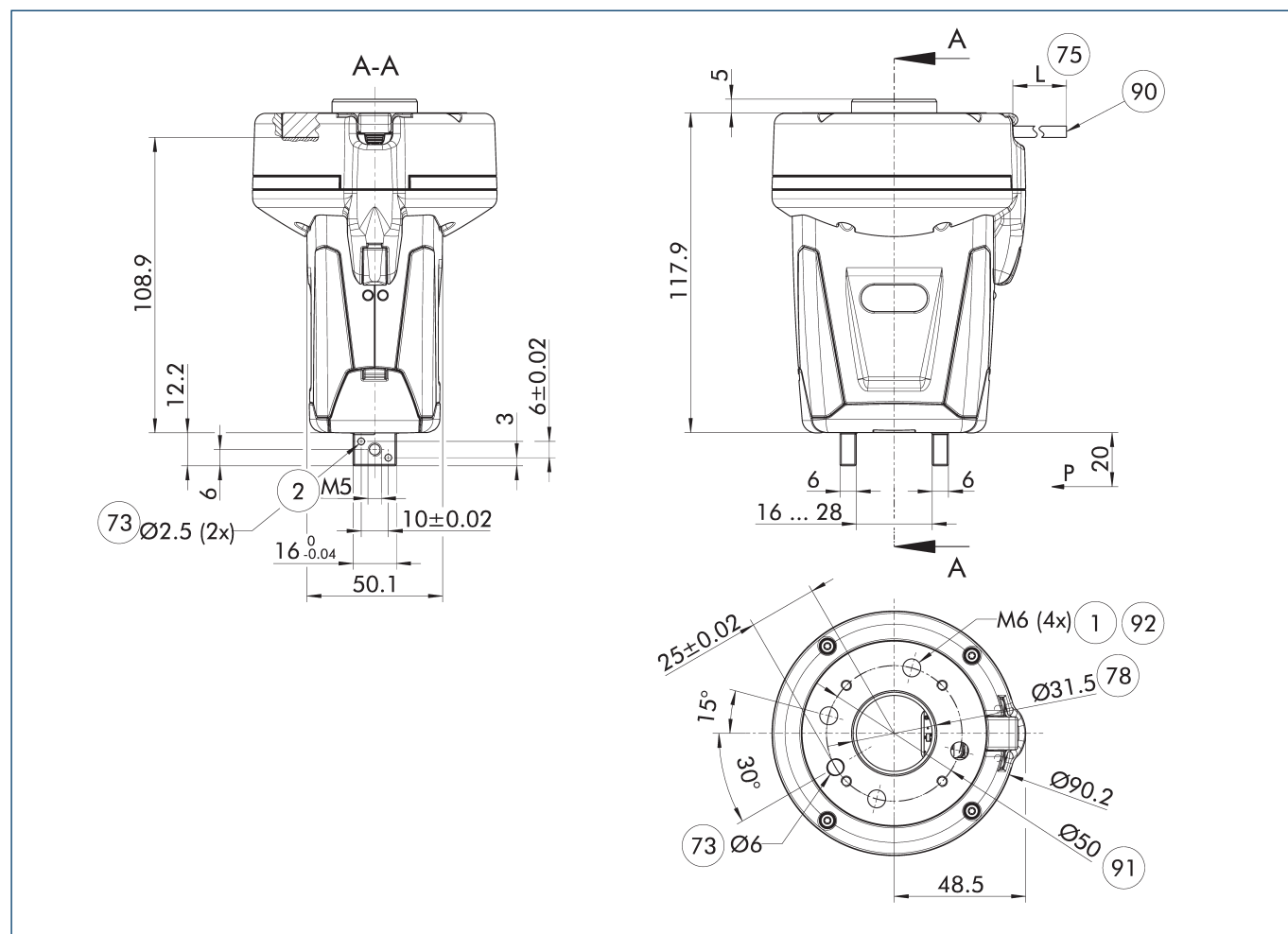
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ Conector macho M8, 8 polos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Co-act EGP-C 40

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

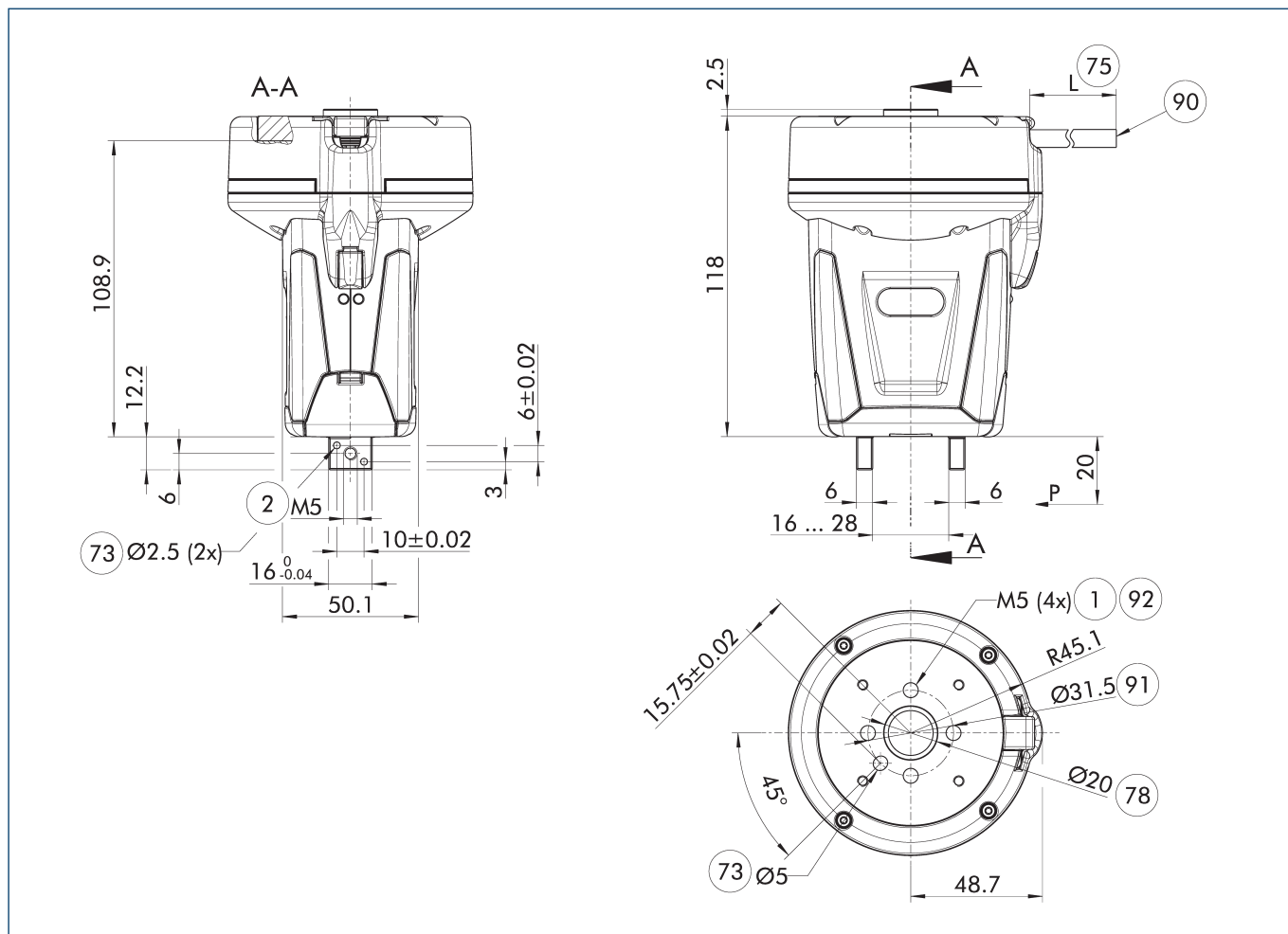
Vista principal Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ cables abiertos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Vista principal Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7



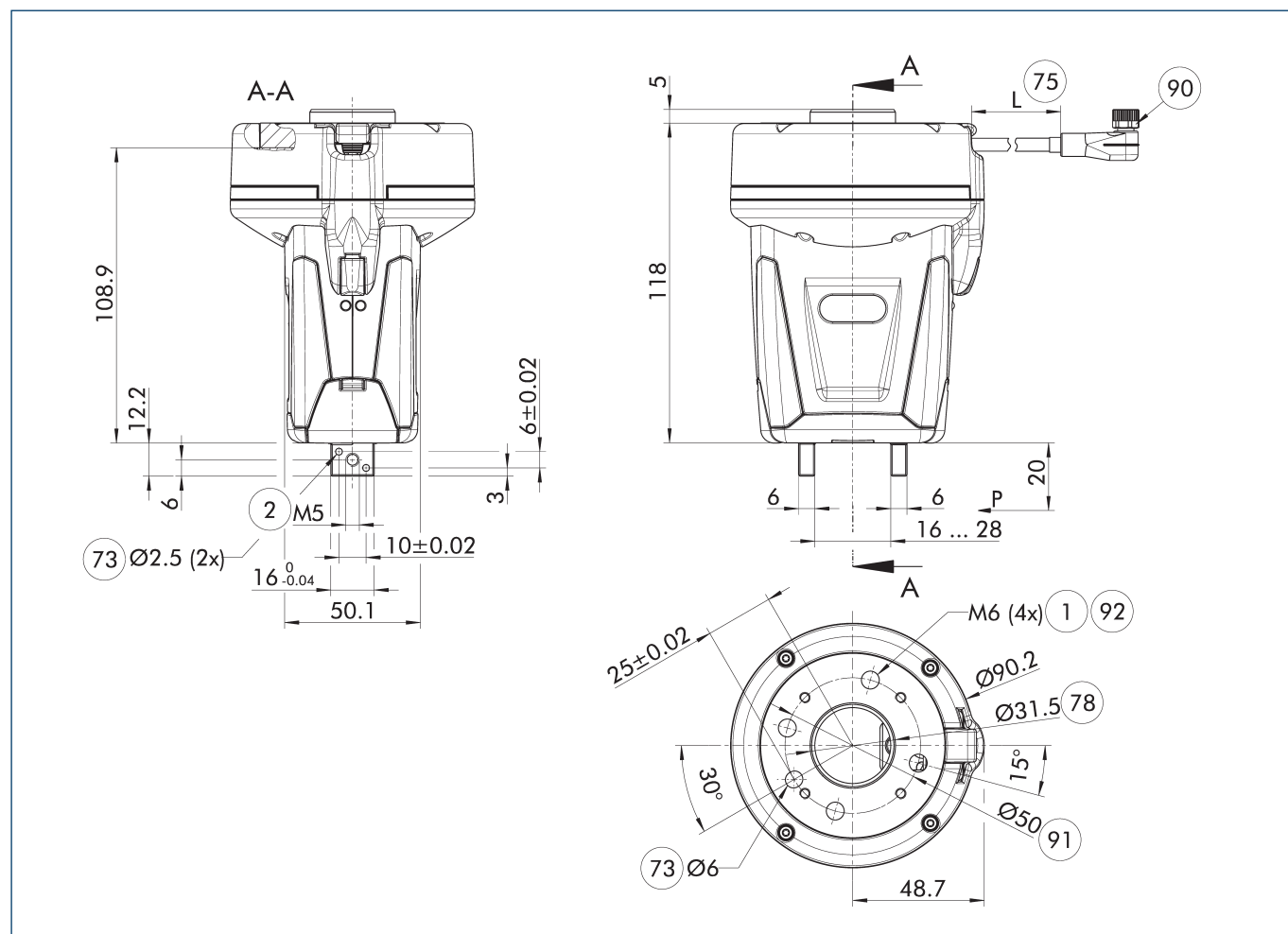
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ cables abiertos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Co-act EGP-C 40

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

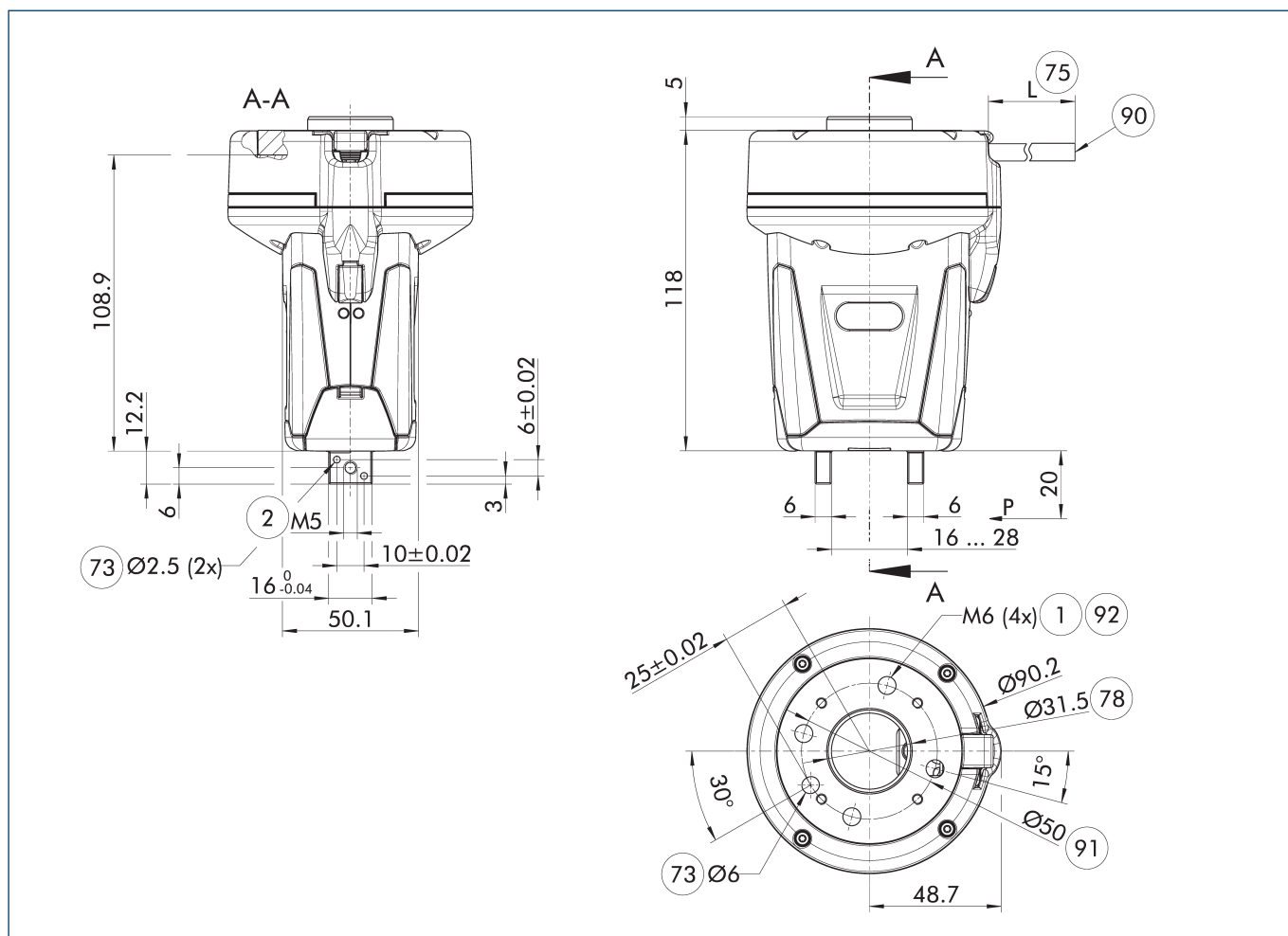
Vista principal Co-act EGP-C 40-N-N-URID



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ Enchufe M8, 8 clavijas |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Vista principal Co-act EGP-C 40-N-N-UREK



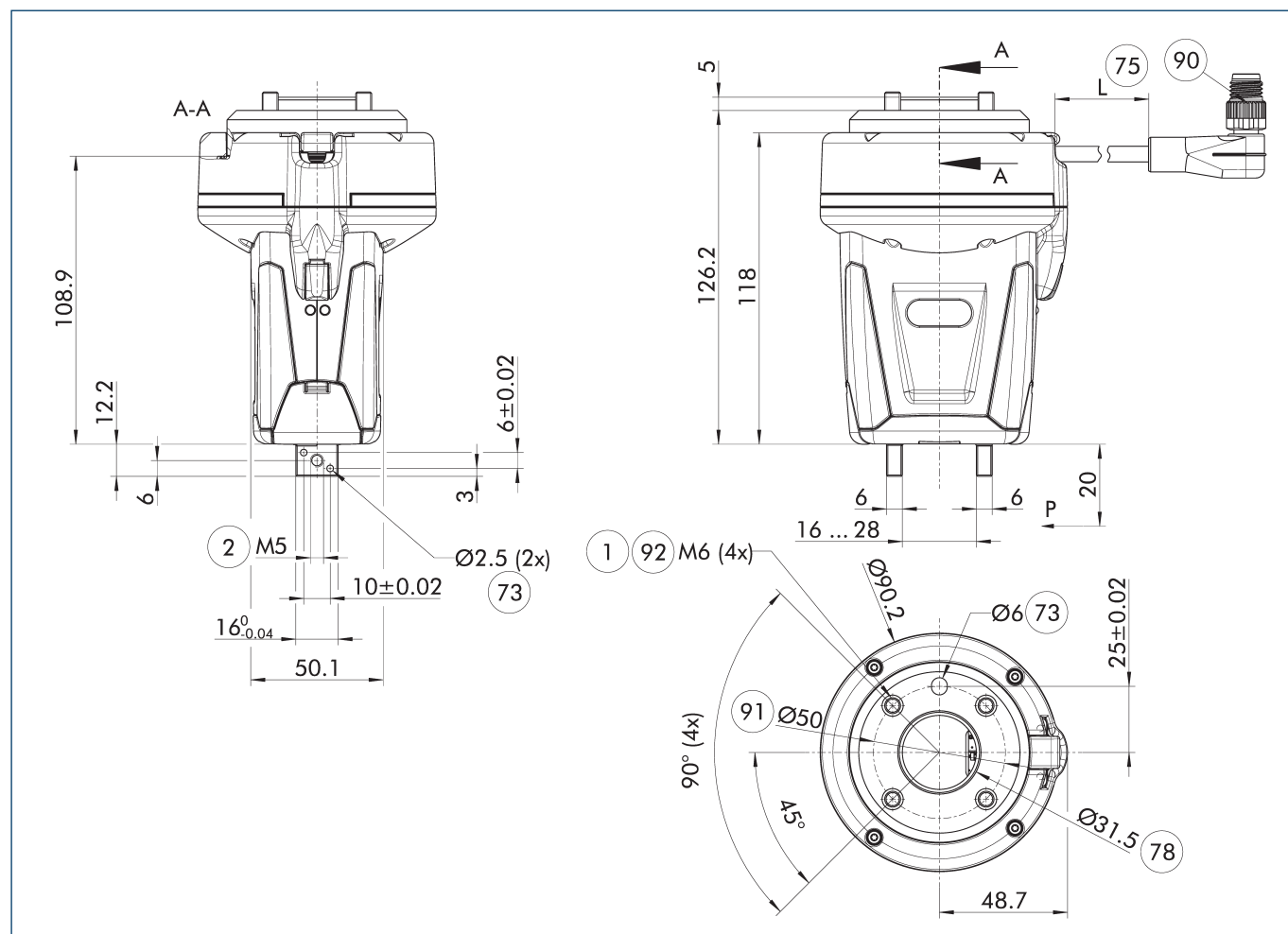
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ cables abiertos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Co-act EGP-C 40

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

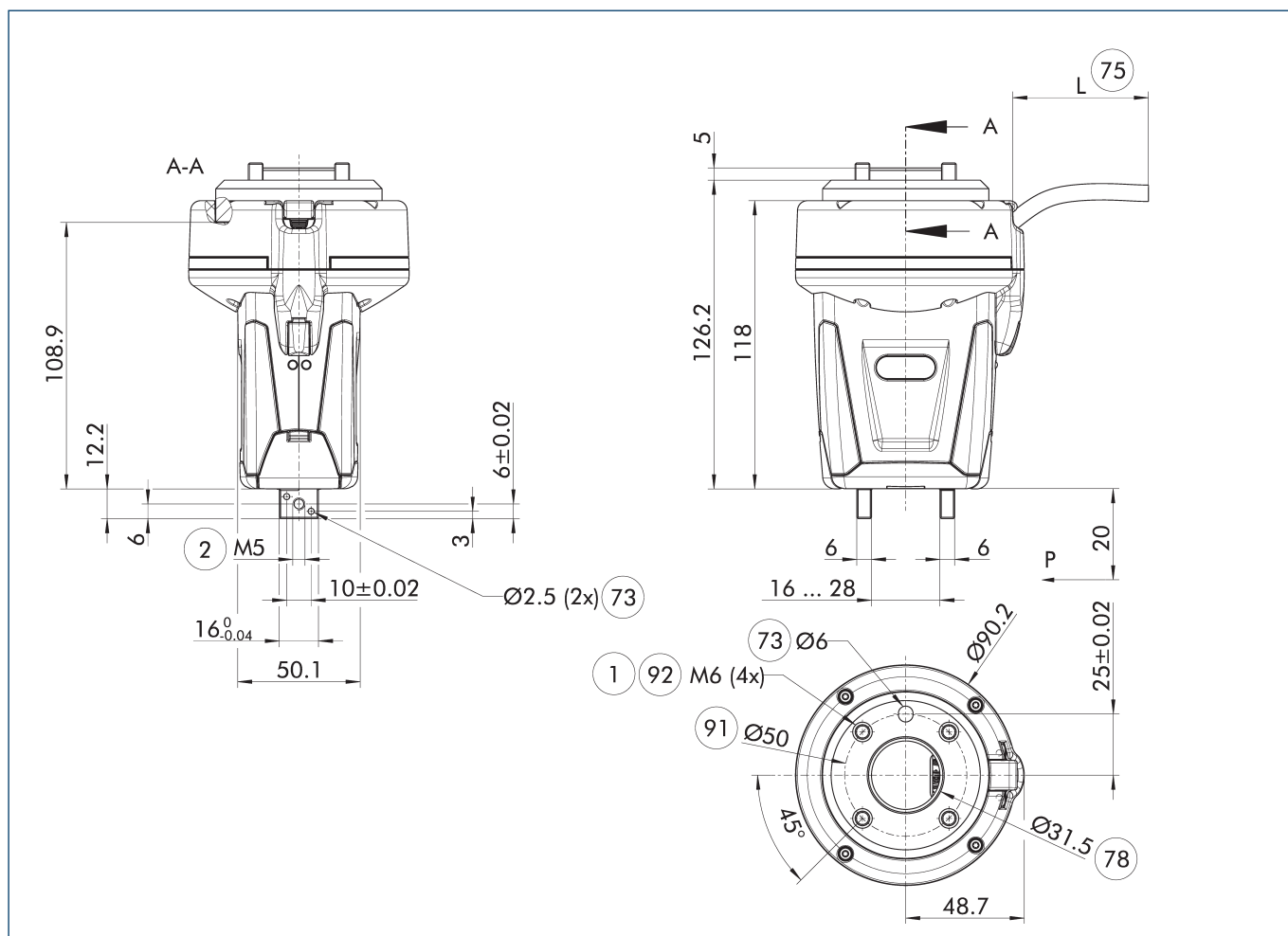
Vista principal Co-act EGP-C 40-N-N-TMID



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ Conector macho M8, 8 polos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Vista principal Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK



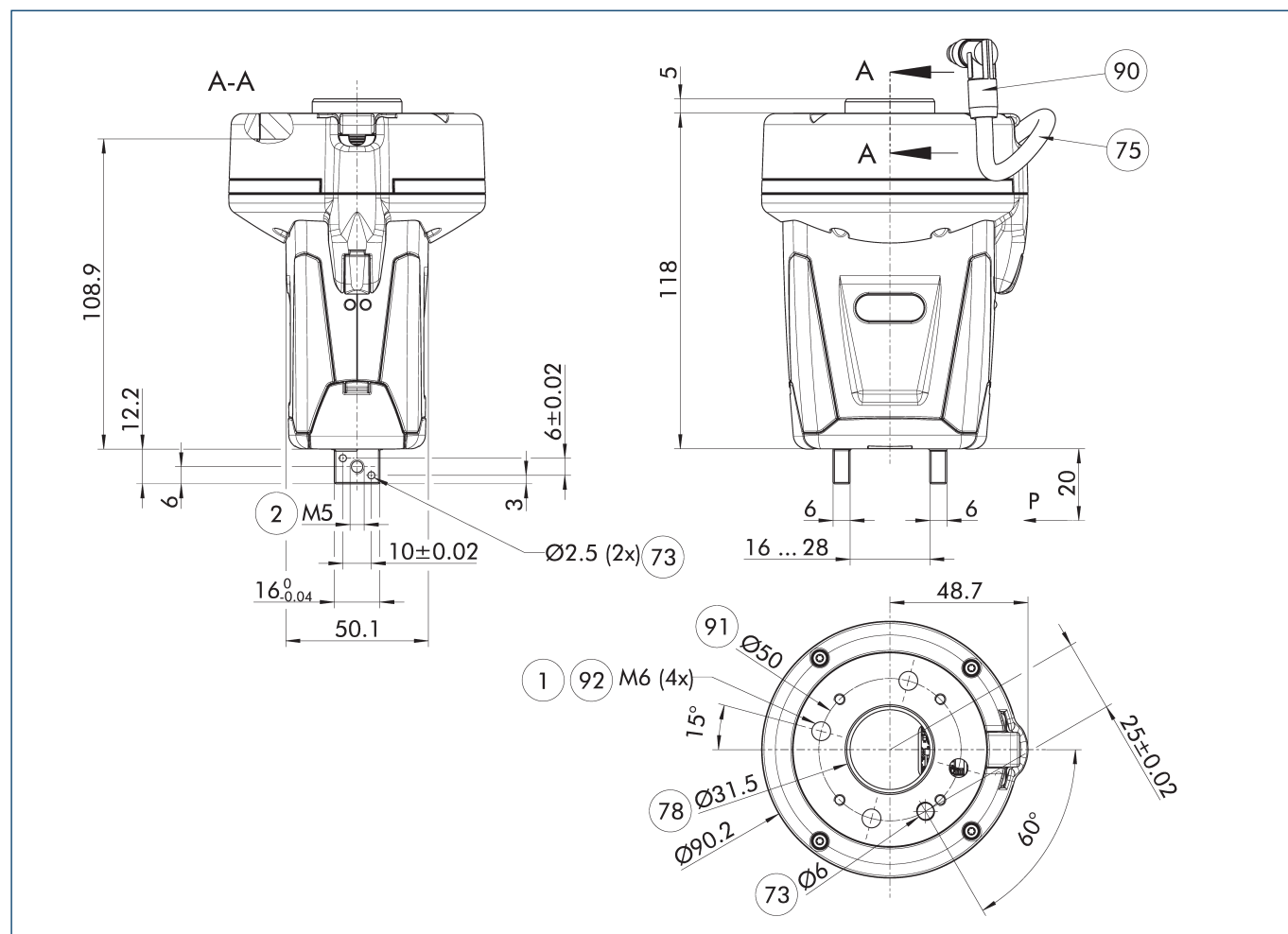
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |
| ⑦⑤ Longitud del cable | |

Co-act EGP-C 40

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

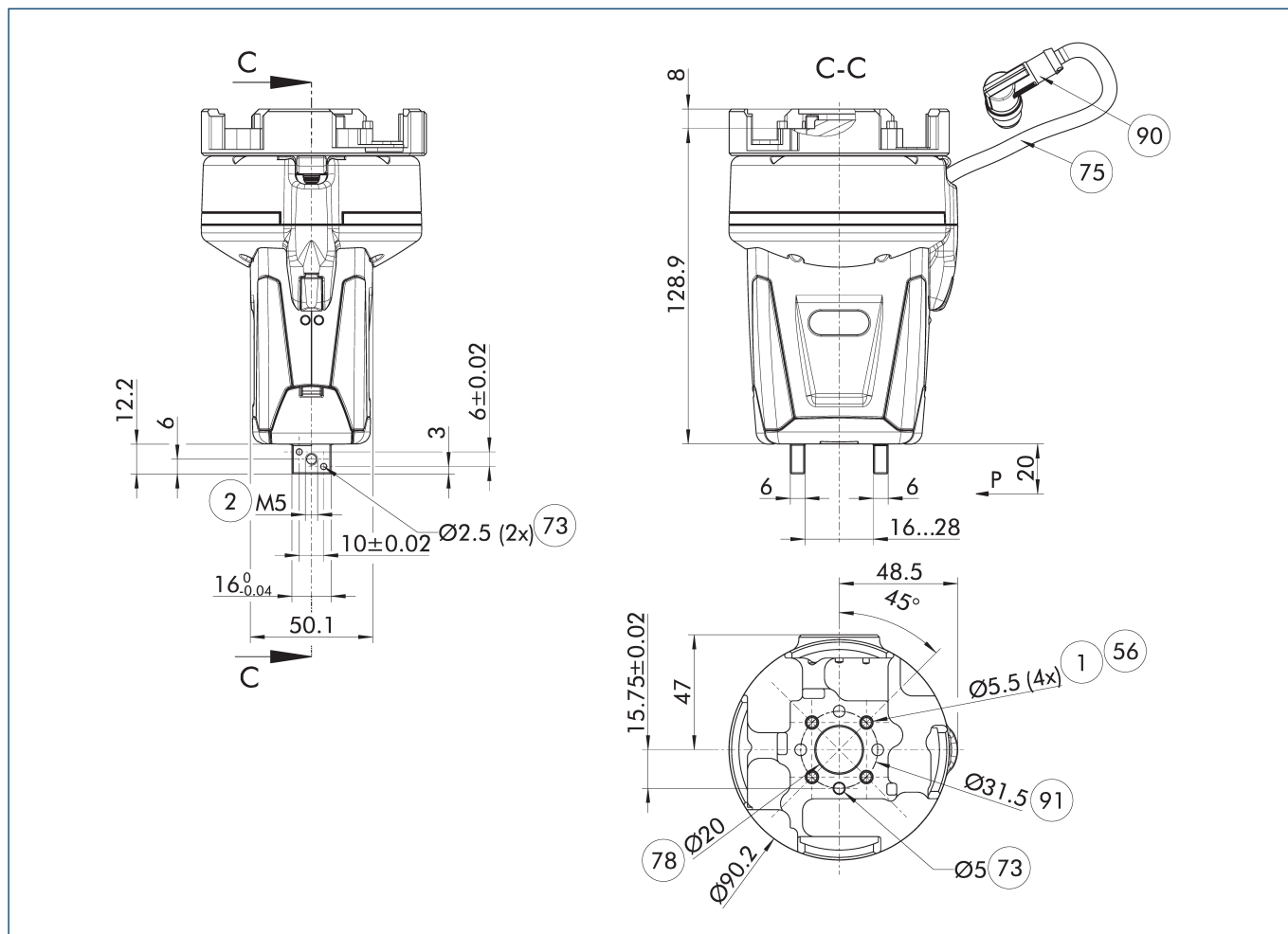
Vista principal Co-act EGP-C 40-N-N-M1013



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centrado |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ Conector acodado |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centrado | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Vista principal Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA



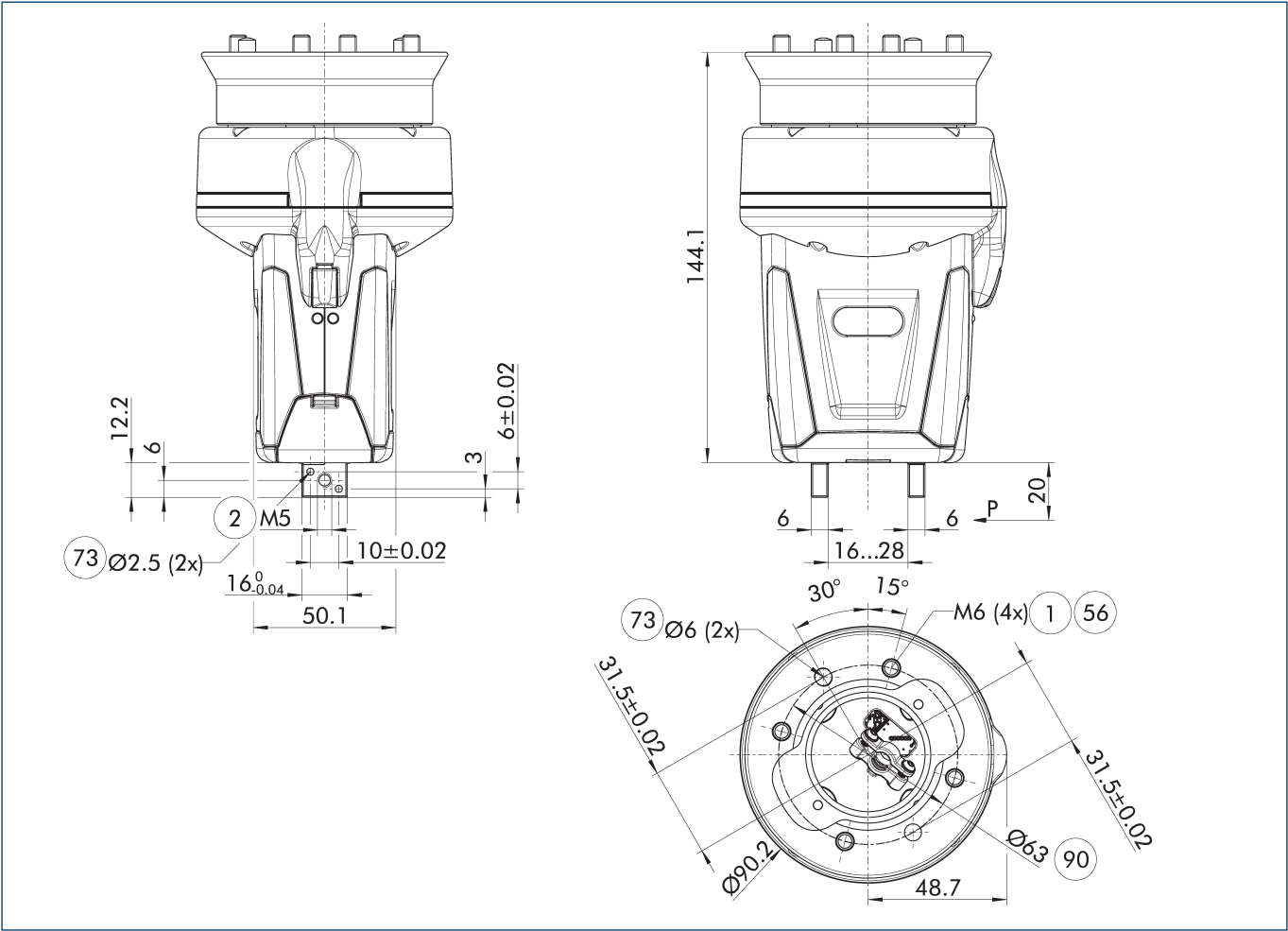
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|--|--------------------------------------|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑤ Longitud del cable |
| ② Conexión del dedo | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ⑤⑥ Incluido con el material suministrado | ⑨⑩ Conector acodado |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |

Co-act EGP-C 40

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

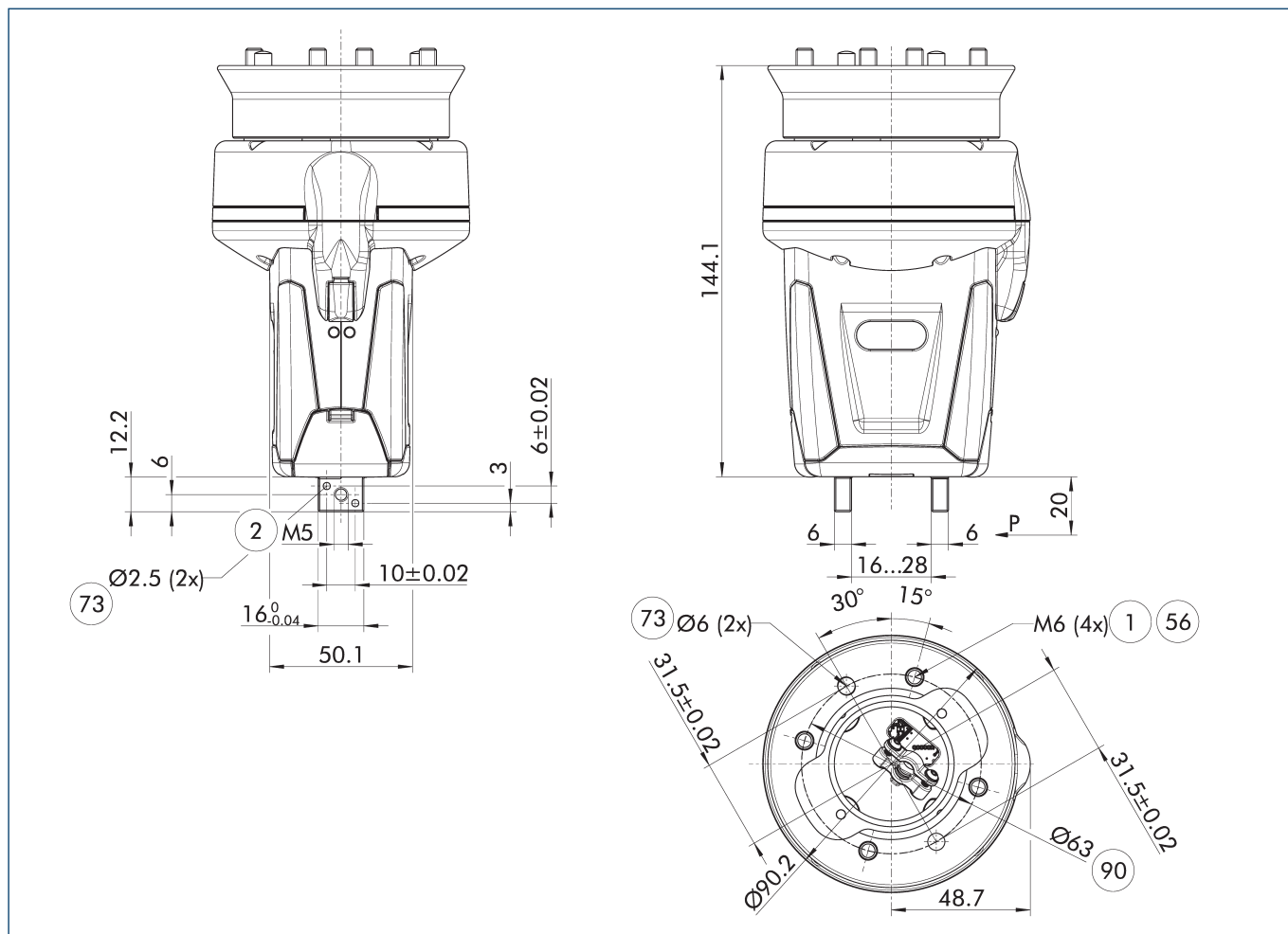
Vista principal Co-act EGP-C 40 N-N-YDTN



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- ① Conexión de la pinza
- ② Conexión del dedo
- ⑤⑥ Incluido con el material suministrado
- ⑦③ Ajuste para pasador de centrado
- ⑨⑦ Círculo de orificios DIN ISO-9409

Vista principal Co-act EGP-C 40 N-N-YDTP



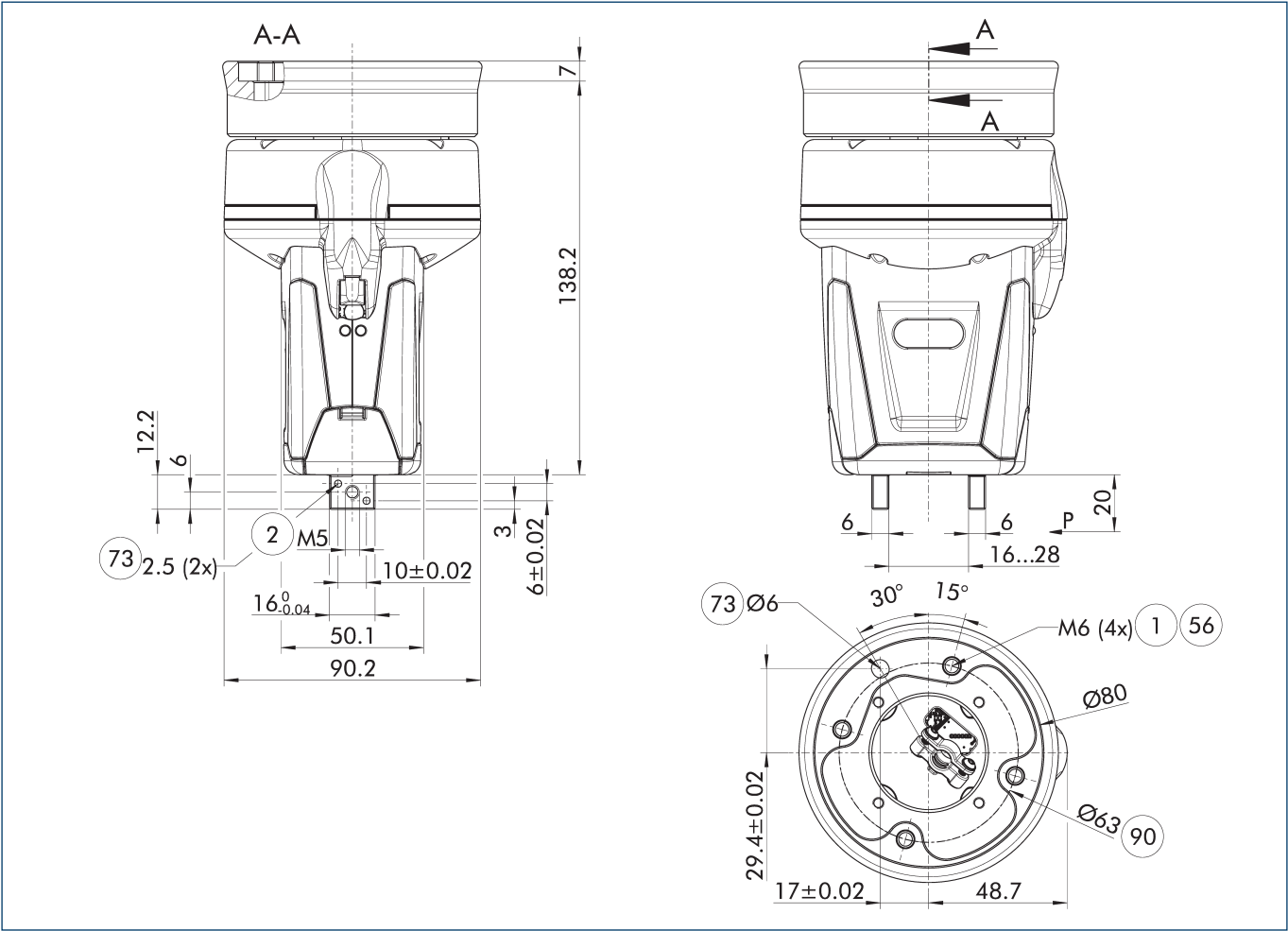
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|--|--------------------------------------|
| ① Conexión de la pinza | ⑦③ Ajuste para pasador de centrado |
| ② Conexión del dedo | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑤⑥ Incluido con el material suministrado | |

Co-act EGP-C 40

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

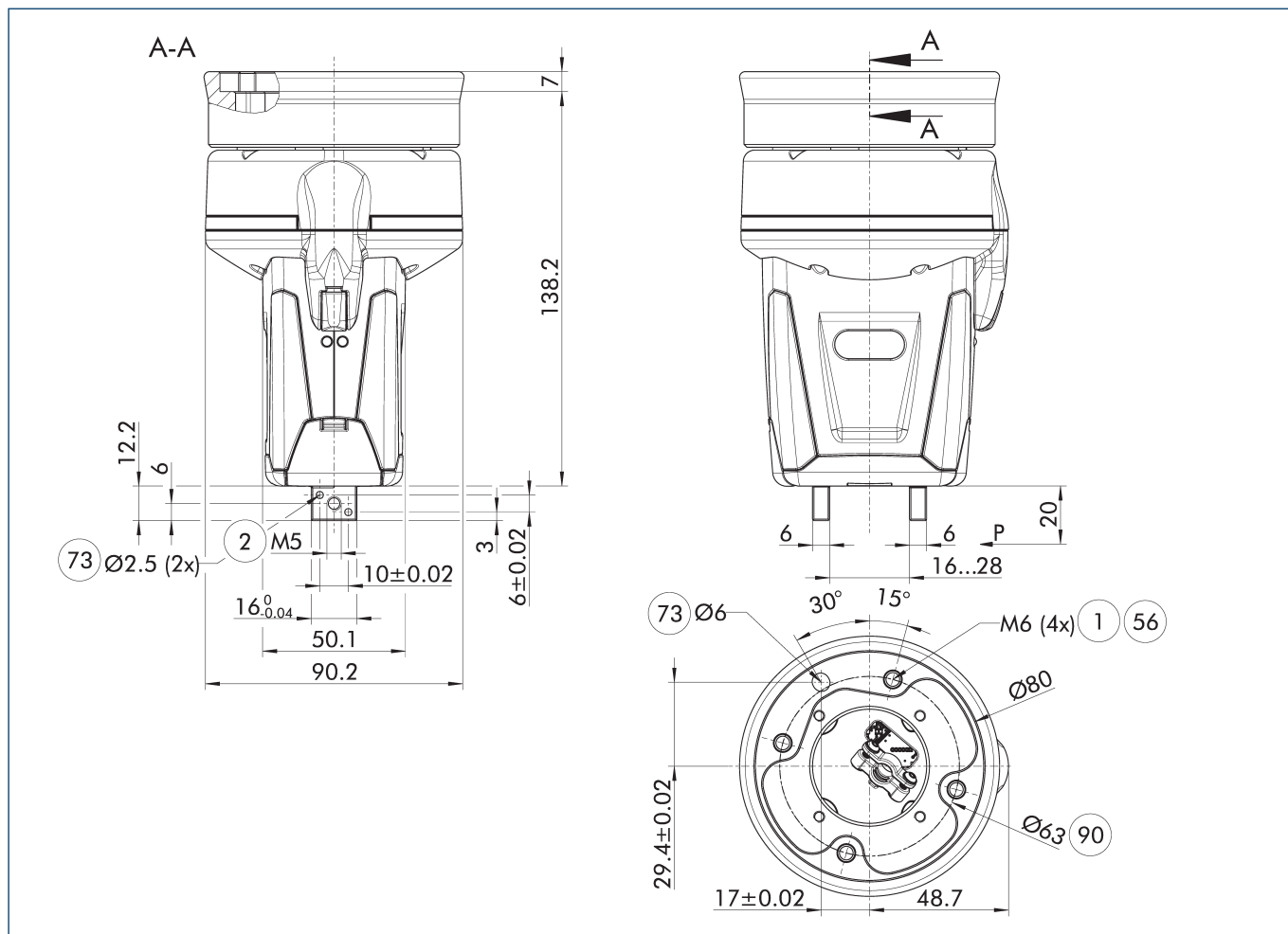
Vista principal Co-act EGP-C 40 N-N-YHCN



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- ① Conexión de la pinza
- ② Conexión del dedo
- ⑤⑥ Incluido con el material suministrado
- ⑦③ Ajuste para pasador de centrado
- ⑨⑦ Círculo de orificios DIN ISO-9409

Vista principal Co-act EGP-C 40 N-N-YHCP



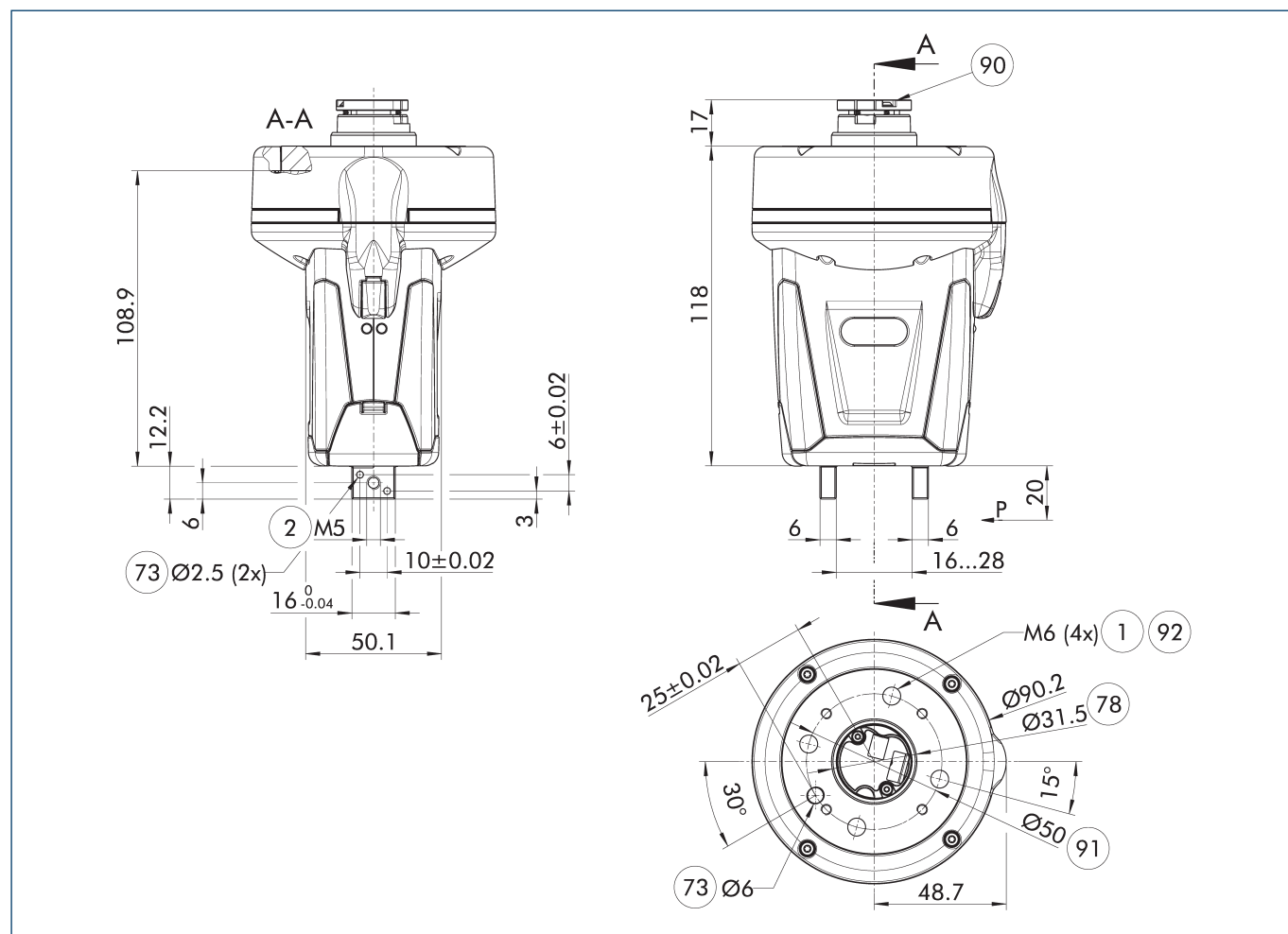
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- ① Conexión de la pinza
- ② Conexión del dedo
- ⑤⑥ Incluido con el material suministrado
- ⑦③ Ajuste para pasador de centraje
- ⑨⑩ Círculo de orificios DIN ISO-9409

Co-act EGP-C 40

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

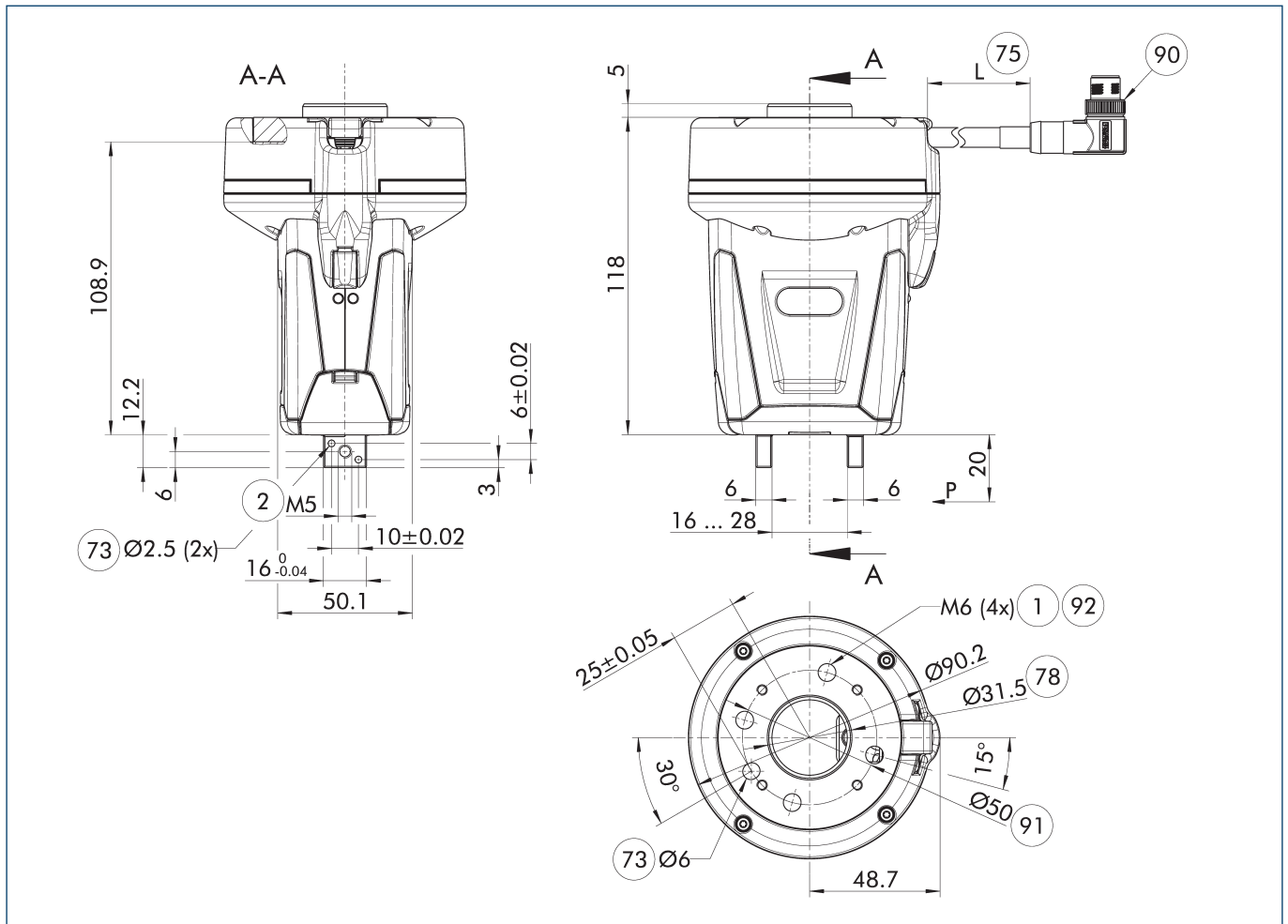
Vista principal de la variante Co-act EGP-C - KETI



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑨0 Acerca de KUKA |
| ② Conexión del dedo | ⑨1 Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦3 Ajuste para pasador de centraje | ⑨2 Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |
| ⑦8 Ajuste para el centraje | |

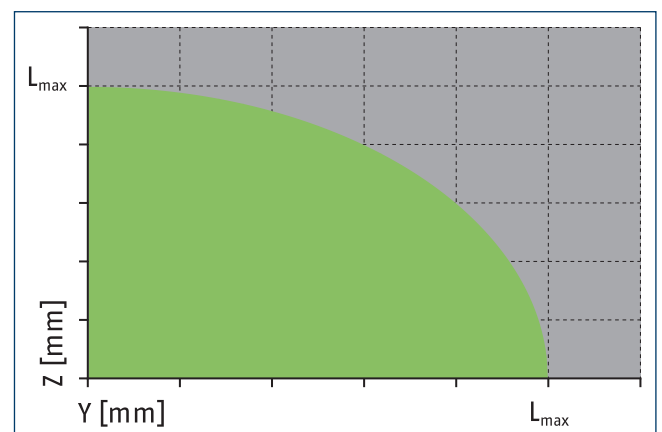
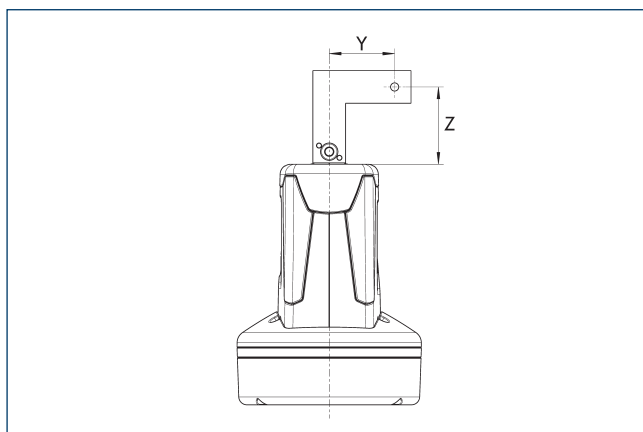
Vista principal de la variante Co-act EGP-C – KTOE



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centrado |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ Conector M12, 17 clavijas |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centrado | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Máxima proyección permitida de los dedos

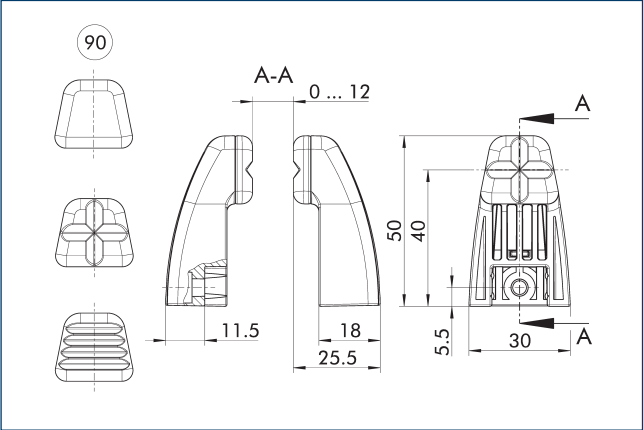


■ Margen admissible

■ Margen inadmisibile

Lmax equivale a la longitud de dedo máxima permitida (consulte la tabla de datos técnicos).

Mordaza superior AUB co-act EGP



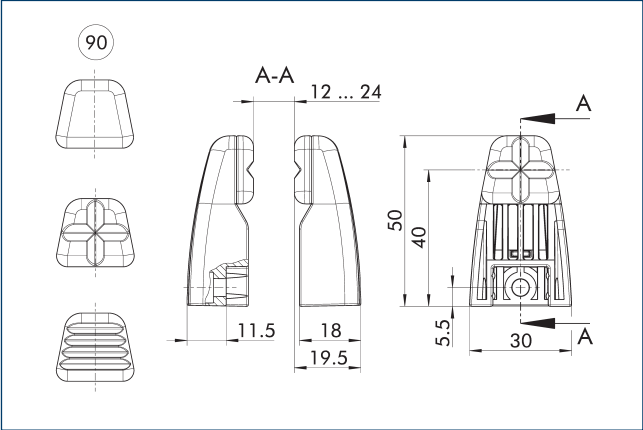
90 Inserciones de dedos

Las mordazas superiores están especialmente diseñadas para la pinza Co-act EGP. En función del tamaño, están disponibles en diferentes niveles de sujeción. En función de la aplicación y la pieza, se podrá utilizar una de las inserciones de los dedos suministradas. Las inserciones de dedos se fabrican a partir de un material rígido o elástico.

Denominación	ID	Material
Dedo en bruto		
AUB Co-act EGP 40/12	1401285	PA/TPU

- ① El volumen de entrega incluye dos mordazas superiores con material de fijación. Consulte las notas en el Manual de instrucciones y montaje del gripper Co-act EGP.

Mordaza superior AUB co-act EGP



90 Inserciones de dedos

Las mordazas superiores están especialmente diseñadas para la pinza Co-act EGP. En función del tamaño, están disponibles en diferentes niveles de sujeción. En función de la aplicación y la pieza, se podrá utilizar una de las inserciones de los dedos suministradas. Las inserciones de dedos se fabrican a partir de un material rígido o elástico.

Denominación	ID	Material
Dedo en bruto		
AUB Co-act EGP 40/24	1401286	PA/TPU

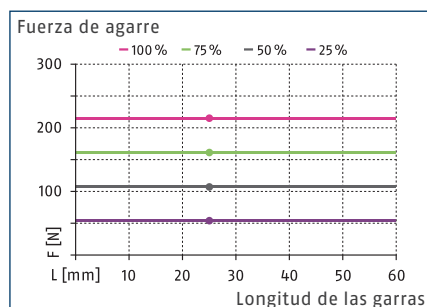
- ① El volumen de entrega incluye dos mordazas superiores con material de fijación. Consulte las notas en el Manual de instrucciones y montaje del gripper Co-act EGP.

Co-act EGP-C 50

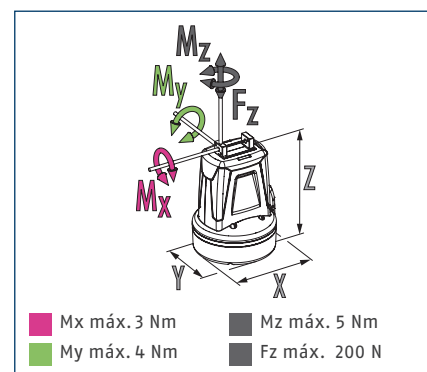
Gripper colaborativo para piezas pequeñas



Fuerza de agarre



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y los momentos indicados son valores estáticos que se aplican por garra base y deben darse simultáneamente. Adicionalmente podrían producirse cargas en el momento generado por la fuerza de agarre.

Datos técnicos-Co-act EGP-C para FANUC

Denominación		Co-act EGP-C 50-N-N-FCR7
ID		1326462
Datos operativos generales		
Compatible con robot		FANUC CR-7 iA
Brida del robot		Brida estándar
Franja luminosa LED		integrada
Colores visualizables		verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 136.5
Datos operativos mecánicos		
Carrera por mordaza	[mm]	8
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	54/215
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	27/107.5
Peso recomendado de la pieza	[kg]	1.05
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	64
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.14
Repetibilidad	[mm]	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.21/0.21
Peso	[kg]	1.22
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55
Clase de protección IP		30
Conector/final de cable		cables abiertos
Longitud del cable	[mm]	4000
Datos operativos eléctricos		
Voltaje nominal	[V DC]	24
Corriente nominal	[A]	0.3
Corriente máx.	[A]	2
Sistema electrónico de control		integrada
Número de E/S digitales		4/2

Datos técnicos-Co-act EGP-C para Universal Robots

Denominación		Co-act EGP-C 50-N-N-UREK
ID		1327884
Datos operativos generales		
Compatible con robot		UR 3/5/10/16
Brida del robot		Brida estándar
Franja luminosa LED		integrada
Colores visualizables		verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 136.5
Datos operativos mecánicos		
Carrera por mordaza	[mm]	8
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	54/215
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	27/107.5
Peso recomendado de la pieza	[kg]	1.05
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	64
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.14
Repetibilidad	[mm]	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.21/0.21
Peso	[kg]	1.22
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55
Clase de protección IP		30
Conector/final de cable		cables abiertos
Longitud del cable	[mm]	4000
Datos operativos eléctricos		
Voltaje nominal	[V DC]	24
Corriente nominal	[A]	0.3
Corriente máx.	[A]	2
Sistema electrónico de control		integrada
Número de E/S digitales		4/2

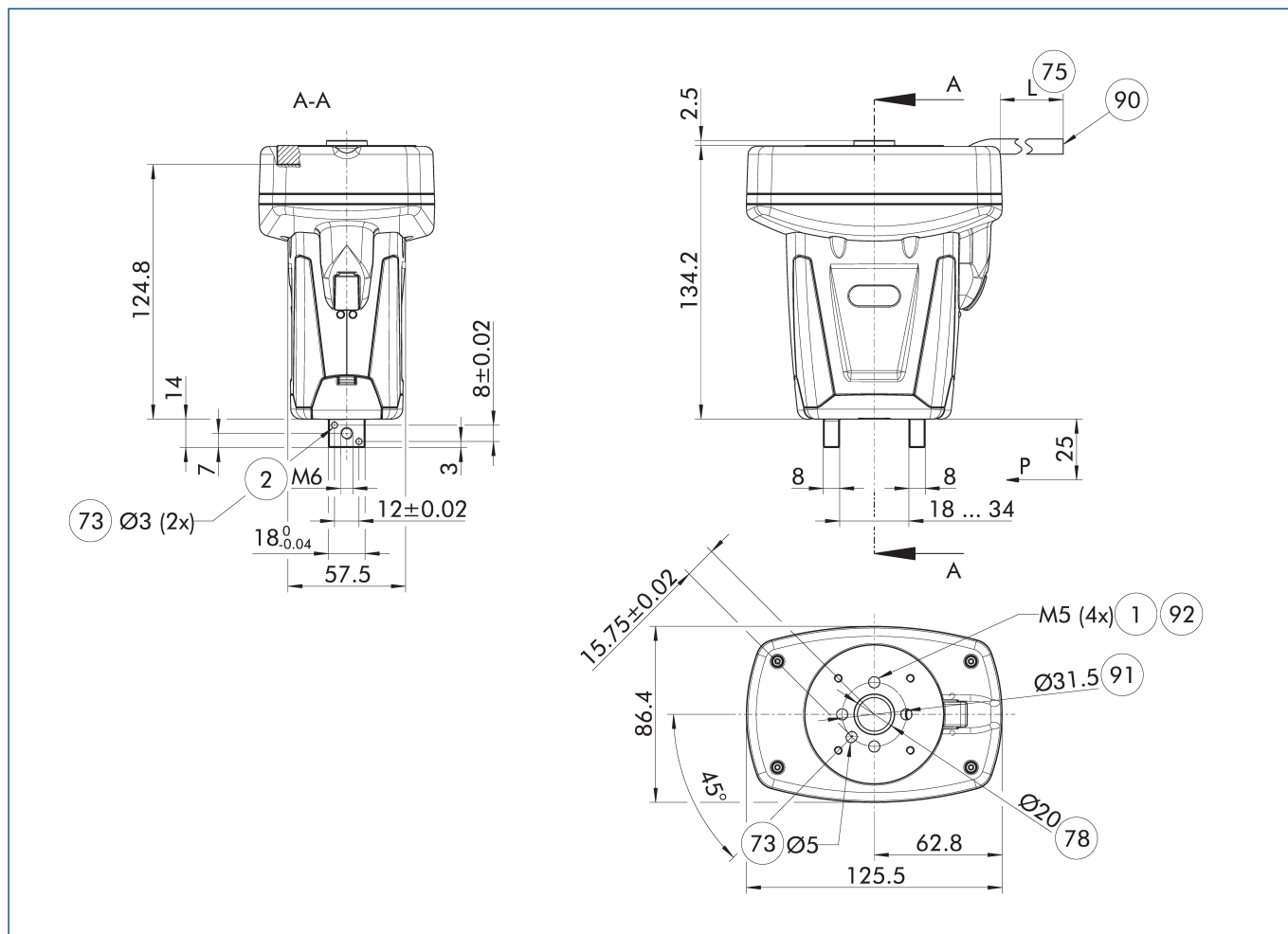
Co-act EGP-C 50

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

Datos técnicos-Co-act EGP-C para KUKA

Denominación		Co-act EGP-C 50-N-N-KETI	Co-act EGP-C 50-N-N-KTOE
ID		1326459	1321171
Datos operativos generales			
Compatible con robot		KUKA LBR iiwa 7/14	KUKA LBR iiwa 7/14
Brida del robot		Brida de medios Electric Inside	Brida de medios Touch Electric
Franja luminosa LED		integrada	integrada
Colores visualizables		verde, amarillo y rojo	verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 151	125.5 x 86.4 x 136.5
Datos operativos mecánicos			
Carrera por mordaza	[mm]	8	8
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	54/215	54/215
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	27/107.5	27/107.5
Peso recomendado de la pieza	[kg]	1.05	1.05
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	64	64
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.14	0.14
Repetibilidad	[mm]	0.02	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.21/0.21	0.21/0.21
Peso	[kg]	0.86	0.88
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55
Clase de protección IP		30	30
Conector/final de cable			M12
Longitud del cable	[mm]		70
Datos operativos eléctricos			
Voltaje nominal	[V DC]	24	24
Corriente nominal	[A]	0.3	0.3
Corriente máx.	[A]	2	2
Sistema electrónico de control		integrada	integrada
Número de E/S digitales		4/2	4/2

Vista principal Co-act EGP-C 50-N-N-FCR7



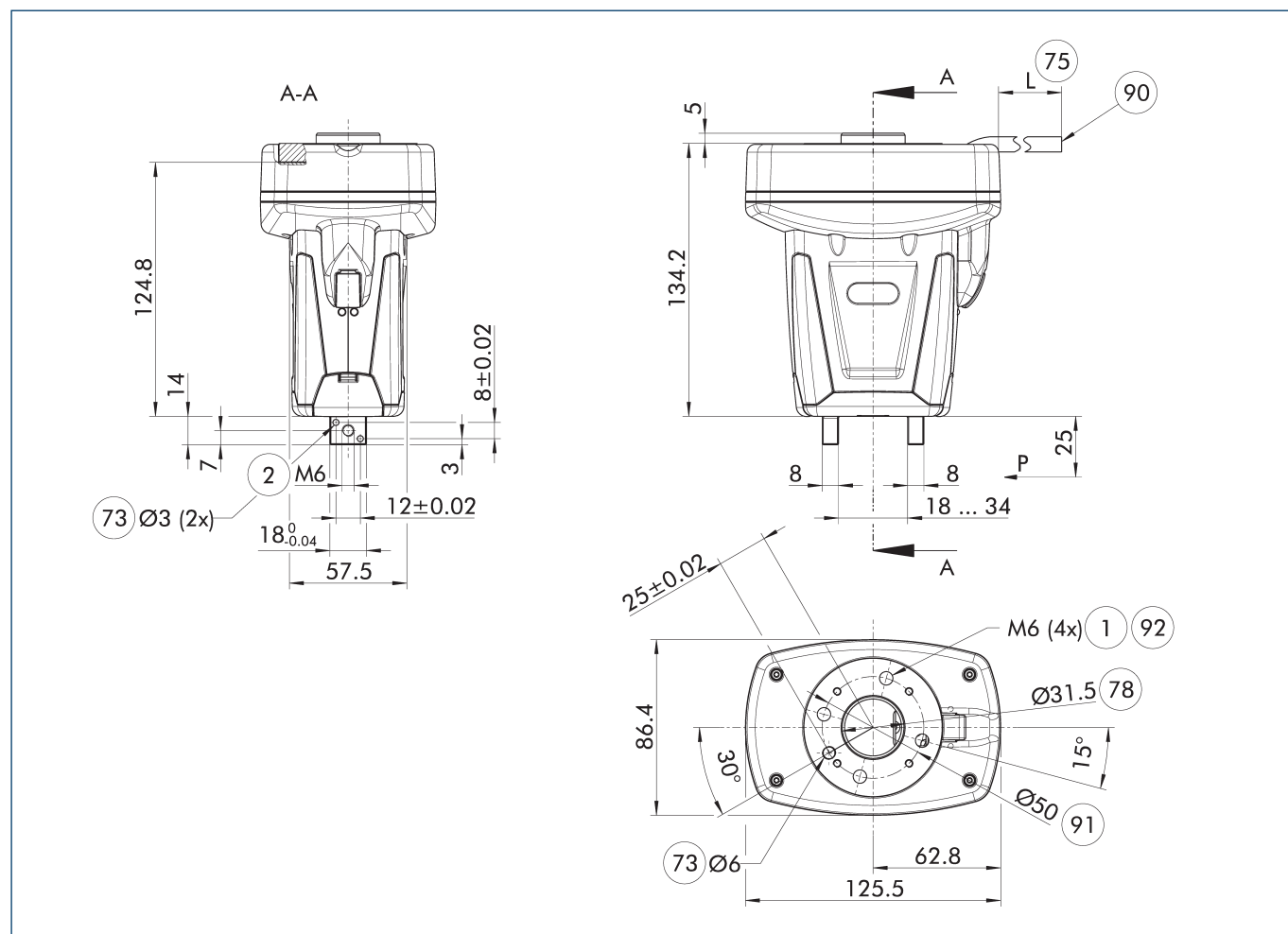
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centrado |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ cables abiertos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centrado | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Co-act EGP-C 50

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

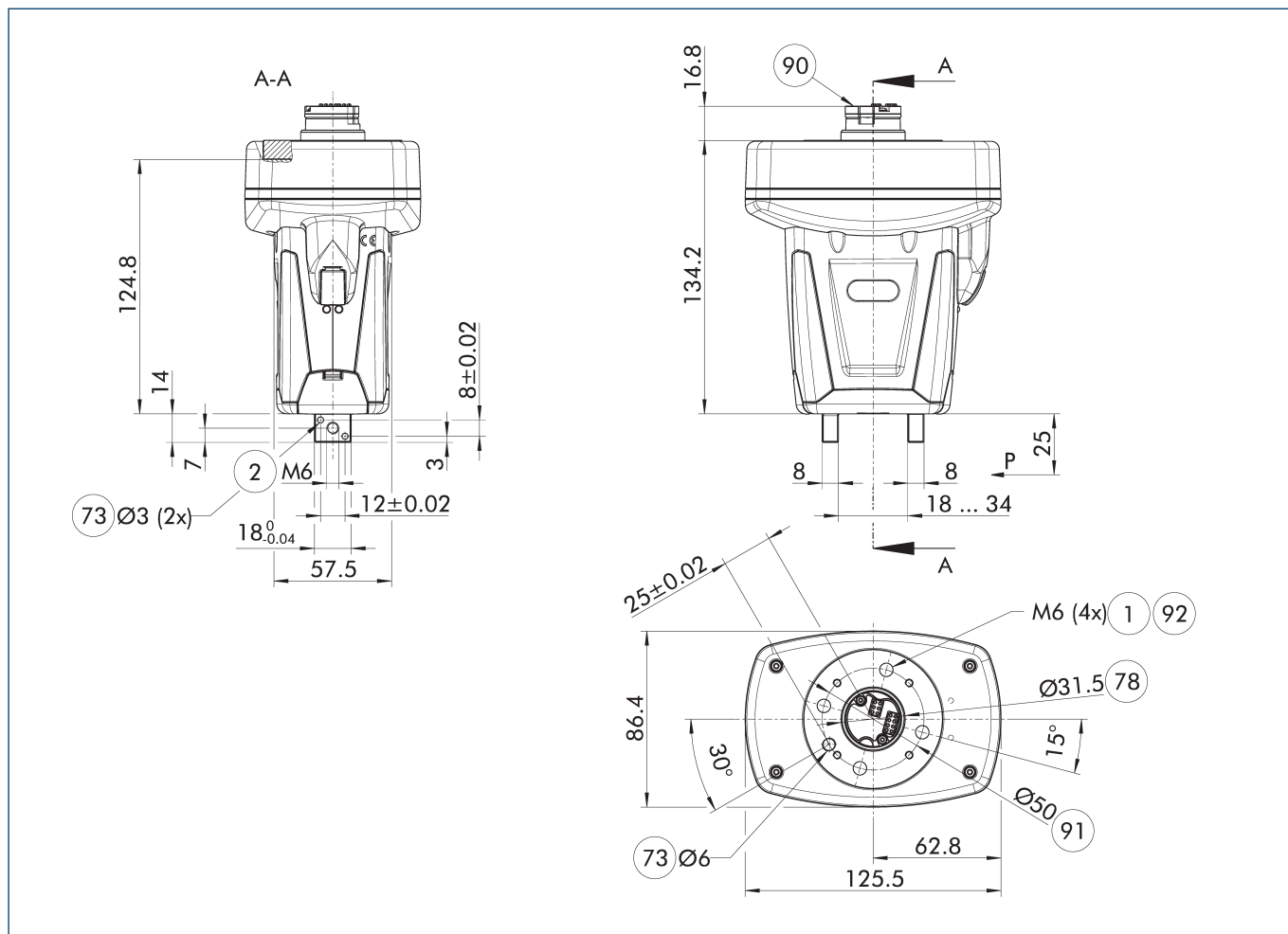
Vista principal Co-act EGP-C 50-N-N-UREK



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ cables abiertos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Vista principal de la variante Co-act EGP-C - KETI



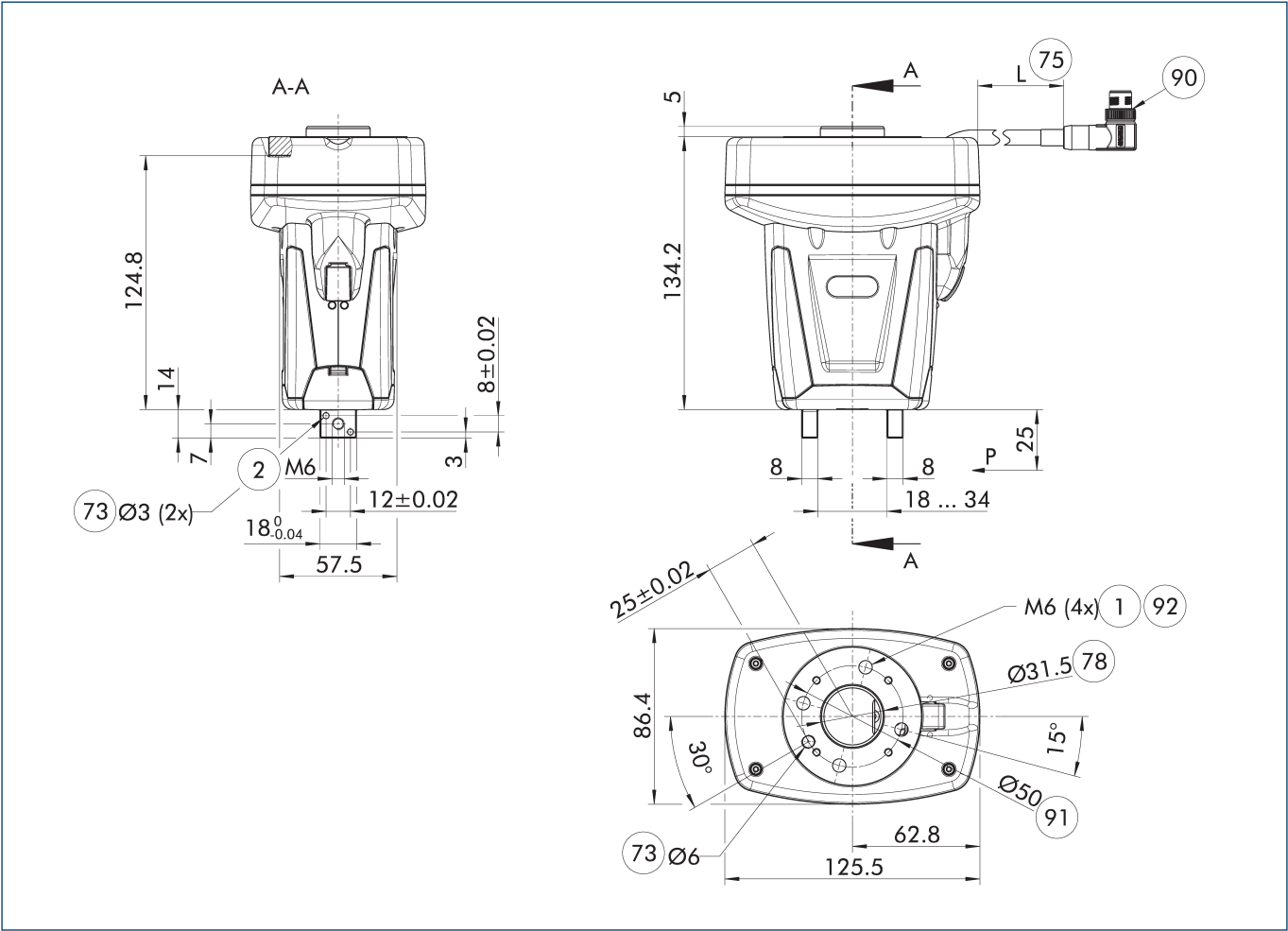
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|--------------------------------------|--|
| (1) Conexión de la pinza | (90) Acerca de KUKA |
| (2) Conexión del dedo | (91) Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| (73) Ajuste para pasador de centraje | (92) Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |
| (78) Ajuste para el centraje | |

Co-act EGP-C 50

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

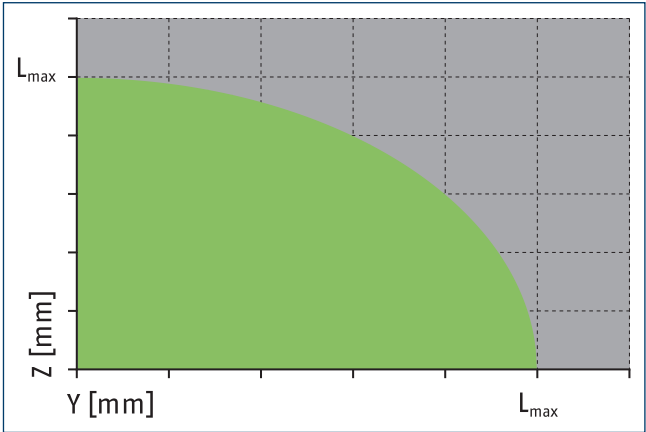
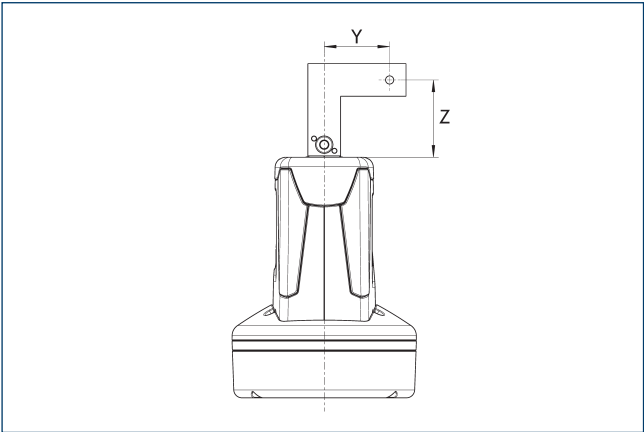
Vista principal de la variante Co-act EGP-C - KTOE



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- 1 Conexión de la pinza
- 2 Conexión del dedo
- 73 Ajuste para pasador de centraje
- 75 Longitud del cable
- 78 Ajuste para el centraje
- 90 Conector M12, 17 clavijas
- 91 Círculo de orificios DIN ISO-9409
- 92 Perforación de orificios pasantes para la unión roscada

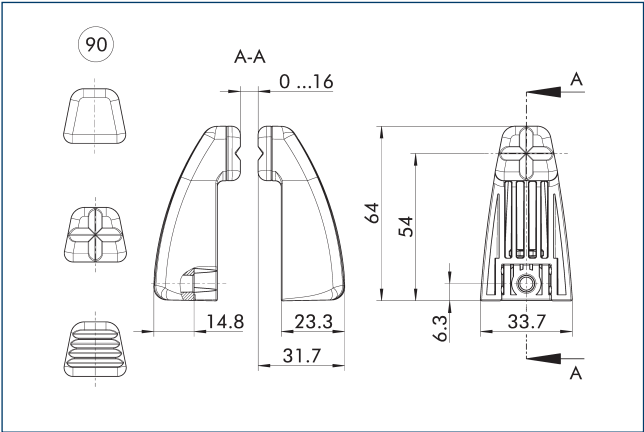
Máxima proyección permitida de los dedos



■ Margen admisible ■ Margen inadmissible

Lmax equivale a la longitud de dedo máxima permitida (consulte la tabla de datos técnicos).

Mordaza superior AUB co-act EGP



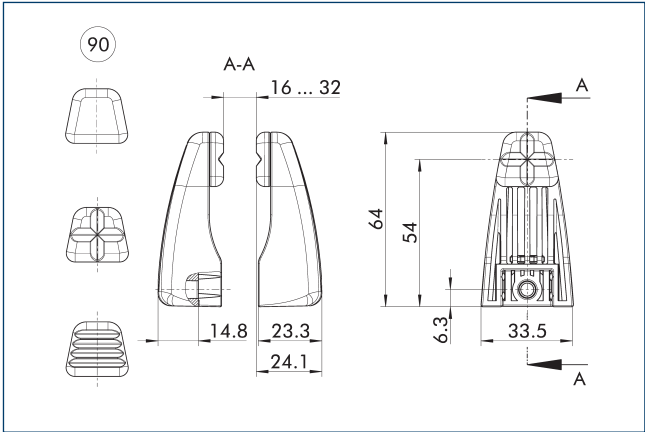
90 Inserciones de dedos

Las mordazas superiores están especialmente diseñadas para la pinza Co-act EGP. En función del tamaño, están disponibles en diferentes niveles de sujeción. En función de la aplicación y la pieza, se podrá utilizar una de las inserciones de los dedos suministradas. Las inserciones de dedos se fabrican a partir de un material rígido o elástico.

Denominación	ID	Material
Dedo en bruto		
AUB Co-act EGP 50/16	1401289	PA/TPU

① El volumen de entrega incluye dos mordazas superiores con material de fijación. Consulte las notas en el Manual de instrucciones y montaje del gripper Co-act EGP.

Mordaza superior AUB co-act EGP



90 Inserciones de dedos

Las mordazas superiores están especialmente diseñadas para la pinza Co-act EGP. En función del tamaño, están disponibles en diferentes niveles de sujeción. En función de la aplicación y la pieza, se podrá utilizar una de las inserciones de los dedos suministradas. Las inserciones de dedos se fabrican a partir de un material rígido o elástico.

Denominación	ID	Material
Dedo en bruto		
AUB Co-act EGP 50/32	1401293	PA/TPU

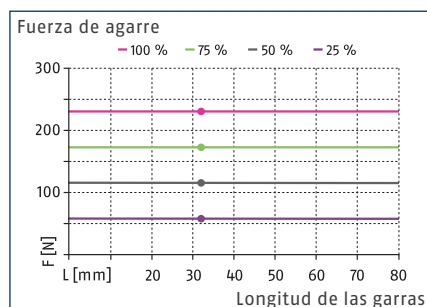
① El volumen de entrega incluye dos mordazas superiores con material de fijación. Consulte las notas en el Manual de instrucciones y montaje del gripper Co-act EGP.

Co-act EGP-C 64

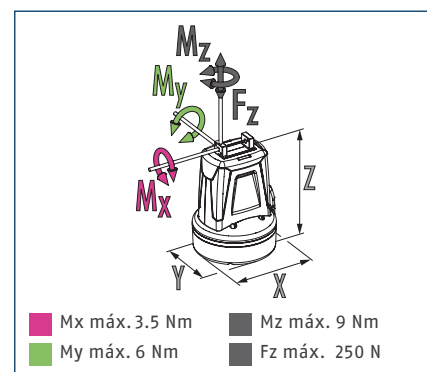
Gripper colaborativo para piezas pequeñas



Fuerza de agarre



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y los momentos indicados son valores estáticos que se aplican por garra base y deben darse simultáneamente. Adicionalmente podrían producirse cargas en el momento generado por la fuerza de agarre.

Denominación		Co-act EGP-C 64-N-N-GoFa
ID		1468551
Datos operativos generales		
Compatible con robot		ABB GoFa (CRB 15000)
Brida del robot		Brida estándar
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
Datos operativos mecánicos		
Carrera por mordaza	[mm]	10
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	65/230
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	32.5/115
Peso recomendado de la pieza	[kg]	1.15
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	80
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.24
Repetibilidad	[mm]	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.2
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55
Clase de protección IP		30
Conector/final de cable		2 x M8
Longitud del cable L1	[mm]	70
Longitud del cable L2	[mm]	175
Datos operativos eléctricos		
Voltaje nominal	[V DC]	24
Corriente nominal	[A]	0.15
Corriente máx.	[A]	2
Sistema electrónico de control		integrada
Número de E/S digitales		4/2

Datos técnicos-Co-act EGP-C para FANUC

Denominación		Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXID	Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXEK	Co-act EGP-C 64-N-N-FCR7
ID		1441948	1441950	1326469
Datos operativos generales				
Compatible con robot		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
Brida del robot		Brida estándar	Brida estándar	Brida estándar
Franja luminosa LED			integrada	integrada
Colores visualizables			verde, amarillo y rojo	verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 149.2	125.5 x 86.4 x 149.2	125.5 x 86.4 x 146.7
Datos operativos mecánicos				
Carrera por mordaza	[mm]	10	10	10
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	65/230	65/230	65/230
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	32.5/115	32.5/115	32.5/115
Peso recomendado de la pieza	[kg]	1.15	1.15	1.15
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	80	80	80
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.24	0.24	0.24
Repetibilidad	[mm]	0.02	0.02	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.49/0.49	0.49/0.49	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.11	1.38	1.38
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55	5/55
Clase de protección IP		30	30	30
Conector/final de cable		M8	cables abiertos	cables abiertos
Longitud del cable	[mm]	90	4000	4000
Datos operativos eléctricos				
Voltaje nominal	[V DC]	24	24	24
Corriente nominal	[A]	0.15	0.15	0.15
Corriente máx.	[A]	2	2	2
Sistema electrónico de control		integrada	integrada	integrada
Número de E/S digitales		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 64

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

Datos técnicos-Co-act EGP-C para Universal Robots

Denominación		Co-act EGP-C 64-N-N-URID	Co-act EGP-C 64-N-N-UREK
ID		1436401	1327885
Datos operativos generales			
Compatible con robot		UR 3/5/10/16 (nur e-Series)	UR 3/5/10/16
Brida del robot		Brida estándar	Brida estándar
Franja luminosa LED			integrada
Colores visualizables			verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 149.2	125.5 x 86.4 x 146.7
Datos operativos mecánicos			
Carrera por mordaza	[mm]	10	10
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	65/230	65/230
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	32.5/115	32.5/115
Peso recomendado de la pieza	[kg]	1.15	1.15
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	80	80
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.24	0.24
Repetibilidad	[mm]	0.02	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.49/0.49	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.11	1.38
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55
Clase de protección IP		30	30
Conector/final de cable		M8	cables abiertos
Longitud del cable	[mm]	90	4000
Datos operativos eléctricos			
Voltaje nominal	[V DC]	24	24
Corriente nominal	[A]	0.15	0.15
Corriente máx.	[A]	2	2
Sistema electrónico de control		integrada	integrada
Número de E/S digitales		2/2	4/2

Datos técnicos – Co-act EGP-C para TM.

Denominación		Co-act EGP-C 64-N-N-TMEK
ID		1400578
Datos operativos generales		
Compatible con robot		TM 5/12/14
Brida del robot		Brida estándar
Franja luminosa LED		integrada
Colores visualizables		verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
Datos operativos mecánicos		
Carrera por mordaza	[mm]	10
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	65/230
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	32.5/115
Peso recomendado de la pieza	[kg]	1.15
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	80
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.24
Repetibilidad	[mm]	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.38
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55
Clase de protección IP		30
Conector/final de cable		cables abiertos
Longitud del cable	[mm]	4000
Datos operativos eléctricos		
Voltaje nominal	[V DC]	24
Corriente nominal	[A]	0.15
Corriente máx.	[A]	2
Sistema electrónico de control		integrada
Número de E/S digitales		4/2

Datos técnicos: Co-act EGP-C para Doosan Robotics

Denominación		Co-act EGP-C 64-N-N-M1013
ID		1416679
Datos operativos generales		
Compatible con robot		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
Brida del robot		Brida estándar
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 149.2
Datos operativos mecánicos		
Carrera por mordaza	[mm]	10
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	65/230
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	32.5/115
Peso recomendado de la pieza	[kg]	1.15
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	80
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.24
Repetibilidad	[mm]	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.11
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55
Clase de protección IP		30
Conector/final de cable		cables abiertos
Longitud del cable	[mm]	4000
Datos operativos eléctricos		
Voltaje nominal	[V DC]	24
Corriente nominal	[A]	0.15
Corriente máx.	[A]	2
Sistema electrónico de control		integrada
Número de E/S digitales		2/2

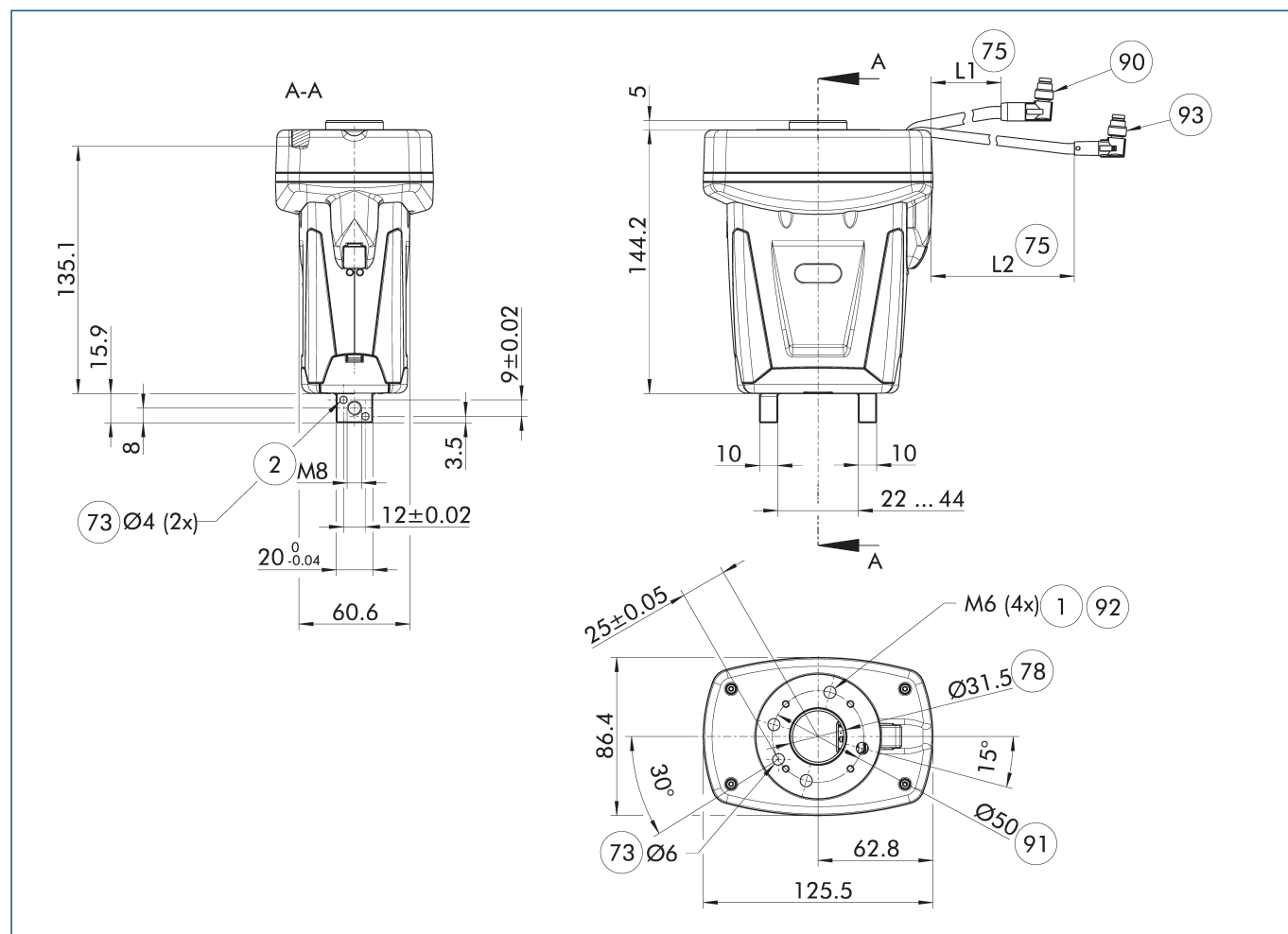
Co-act EGP-C 64

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

Datos técnicos-Co-act EGP-C para KUKA

Denominación		Co-act EGP-C 64-N-N-KETI	Co-act EGP-C 64-N-N-KTOE
ID		1326464	1321172
Datos operativos generales			
Compatible con robot		KUKA LBR iiwa 7/14	KUKA LBR iiwa 7/14
Brida del robot		Brida de medios Electric Inside	Brida de medios Touch Electric
Franja luminosa LED		integrada	integrada
Colores visualizables		verde, amarillo y rojo	verde, amarillo y rojo
Sensores integrados		sí, inductivo en dos direcciones	sí, inductivo en dos direcciones
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 161.2	125.5 x 86.4 x 146.7
Datos operativos mecánicos			
Carrera por mordaza	[mm]	10	10
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	65/230	65/230
Fuerza mín./máx. por mordaza	[N]	32.5/115	32.5/115
Peso recomendado de la pieza	[kg]	1.15	1.15
Longitud máx. admisible de los dedos	[mm]	80	80
Masa máx. admisible por dedo	[kg]	0.24	0.24
Repetibilidad	[mm]	0.02	0.02
Tiempo de cierre/apertura	[s]	0.49/0.49	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.13	1.15
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55
Clase de protección IP		30	30
Conector/final de cable			M12
Longitud del cable	[mm]		70
Datos operativos eléctricos			
Voltaje nominal	[V DC]	24	24
Corriente nominal	[A]	0.15	0.15
Corriente máx.	[A]	2	2
Sistema electrónico de control		integrada	integrada
Número de E/S digitales		4/2	4/2

Vista principal Co-act EGP-C 64-N-N-GoFa



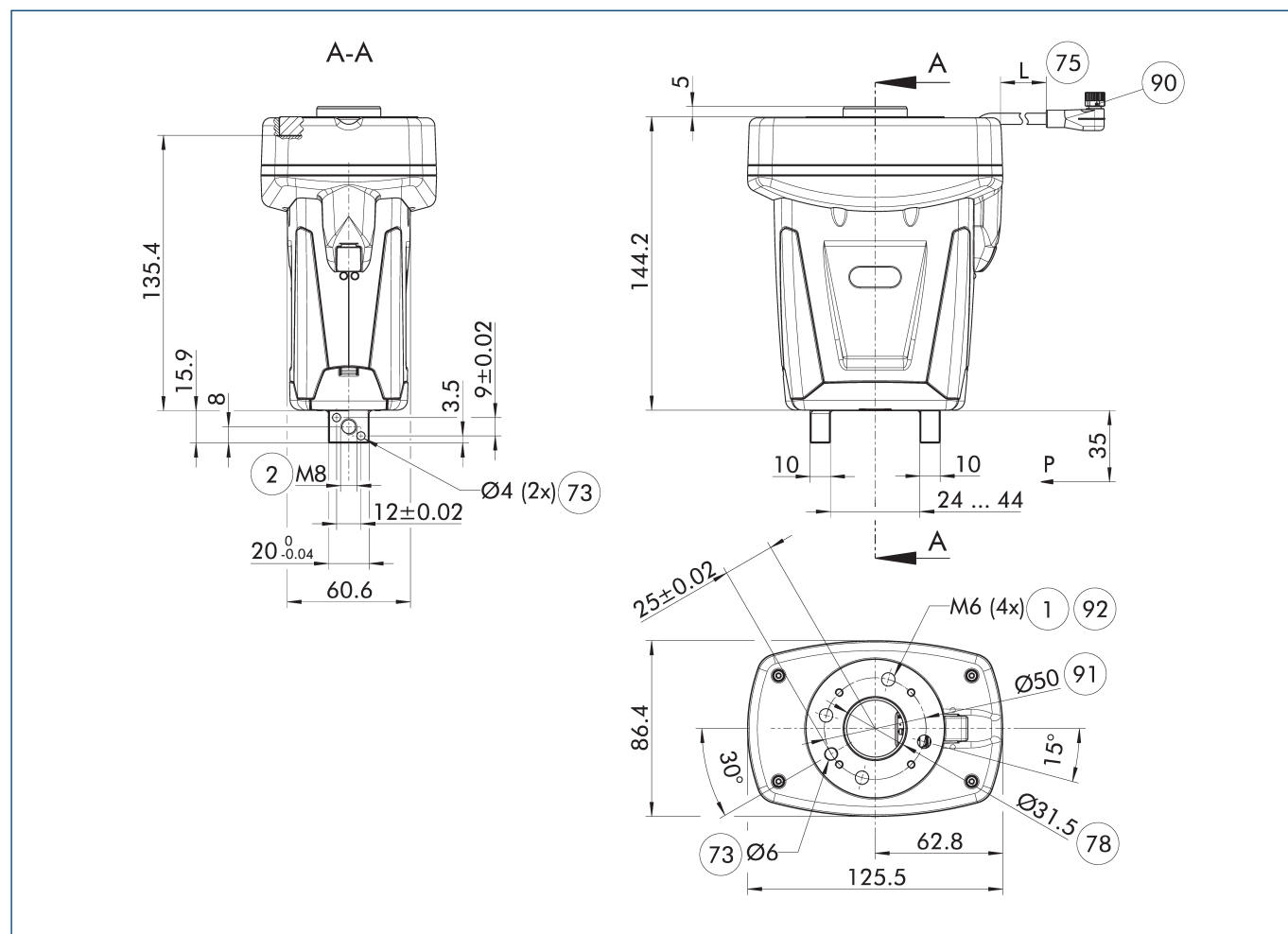
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑨0 Conector M8, 3 pines |
| ② Conexión del dedo | ⑨1 Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦3 Ajuste para pasador de centraje | ⑨2 Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |
| ⑦5 Longitud del cable | ⑨3 Conector macho de 4 pines M8 |
| ⑦8 Ajuste para el centraje | |

Co-act EGP-C 64

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

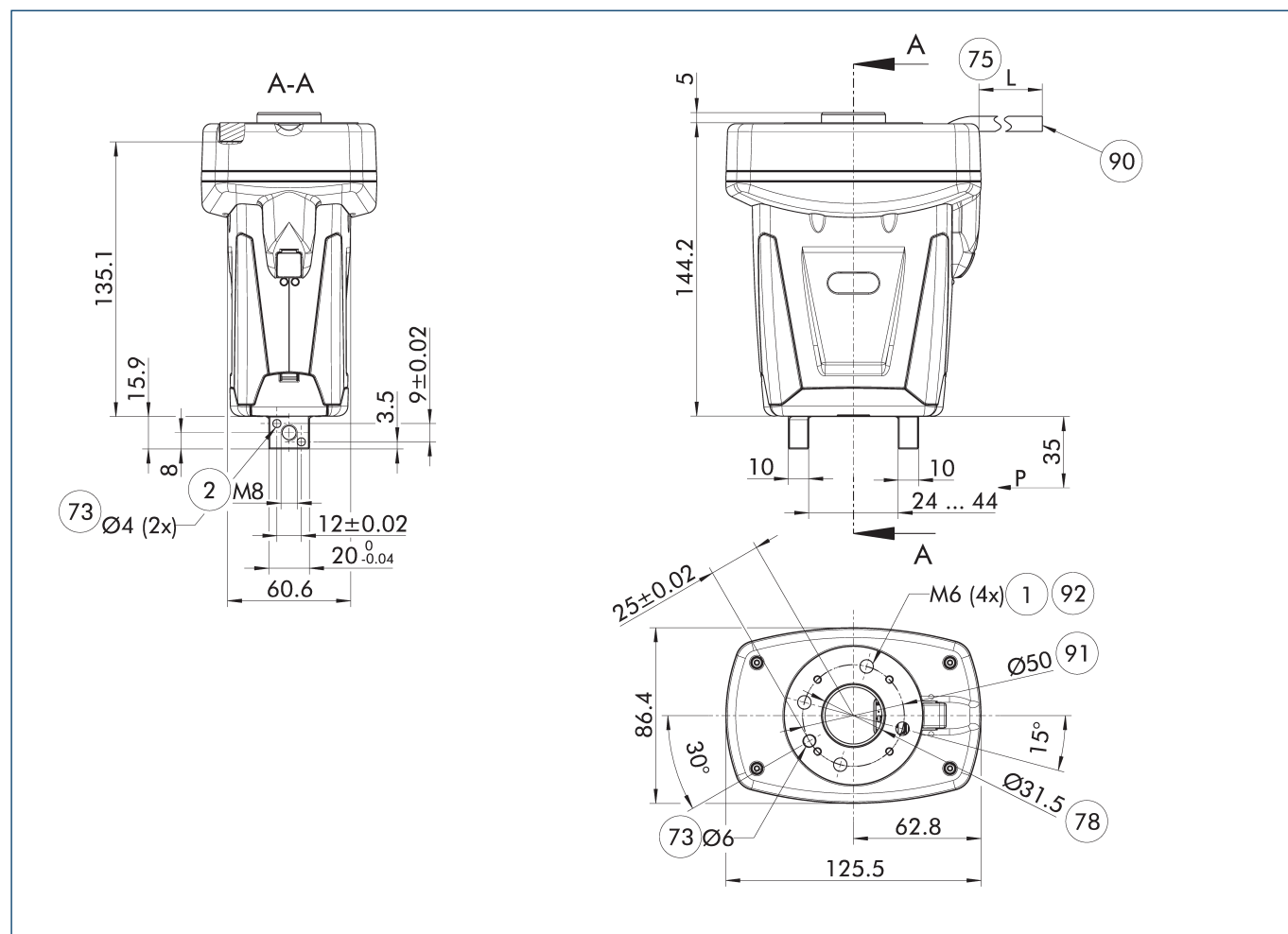
Vista principal Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXID



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ Conector macho M8, 8 polos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Vista principal Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXEK



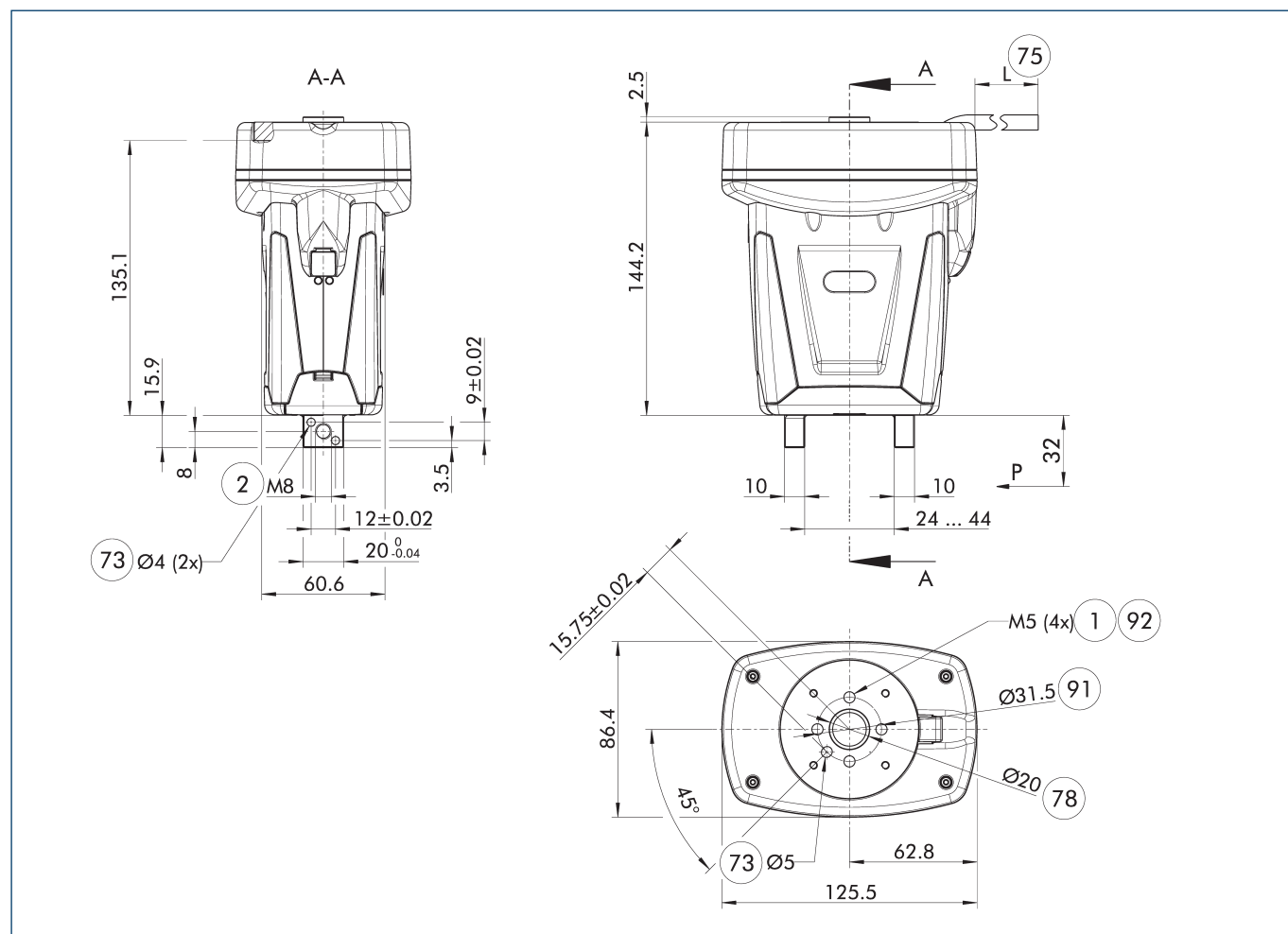
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ cables abiertos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Co-act EGP-C 64

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

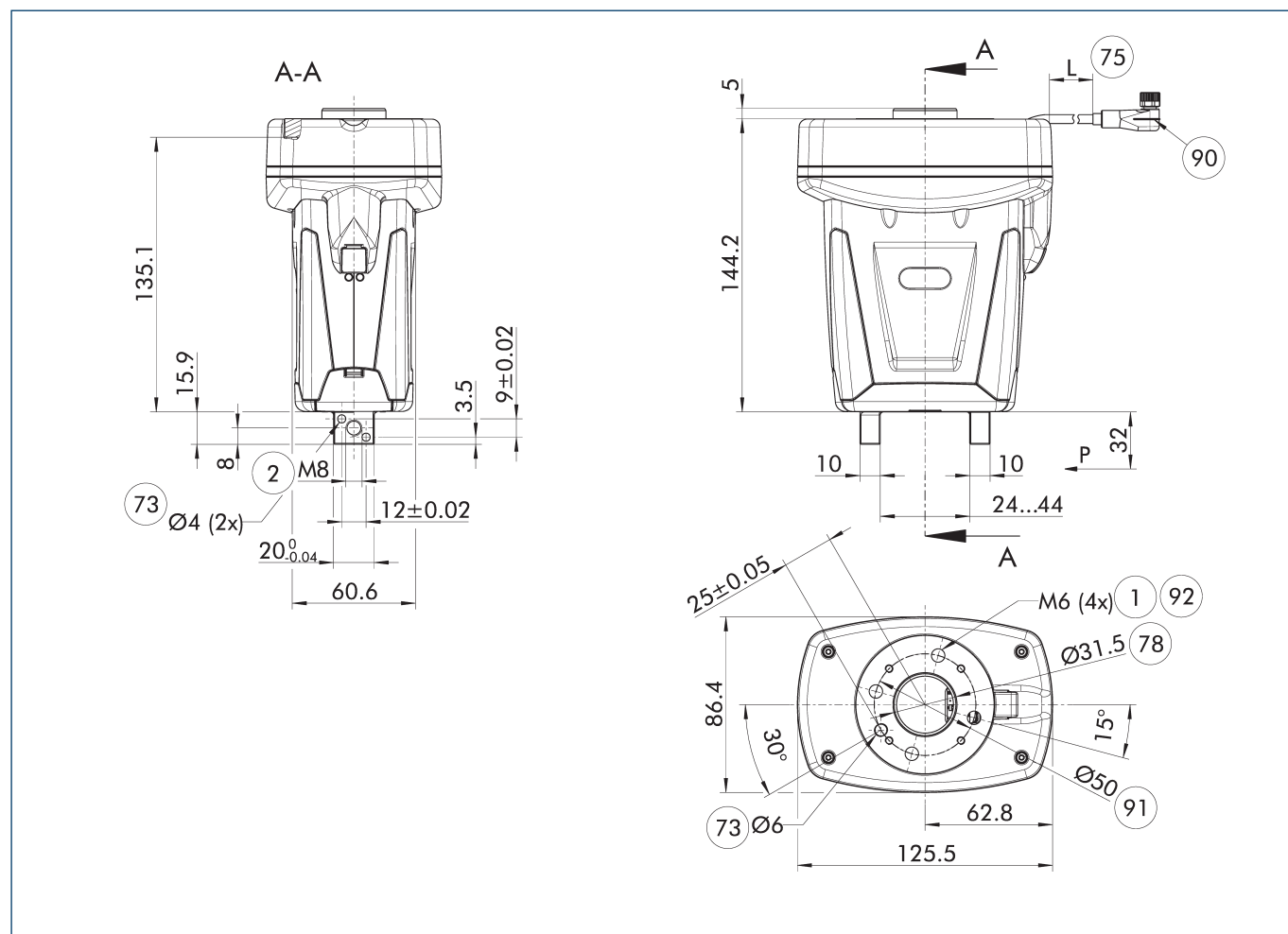
Vista principal Co-act EGP-C 64-N-N-FCR7



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ cables abiertos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Vista principal Co-act EGP-C 64-N-N-URID



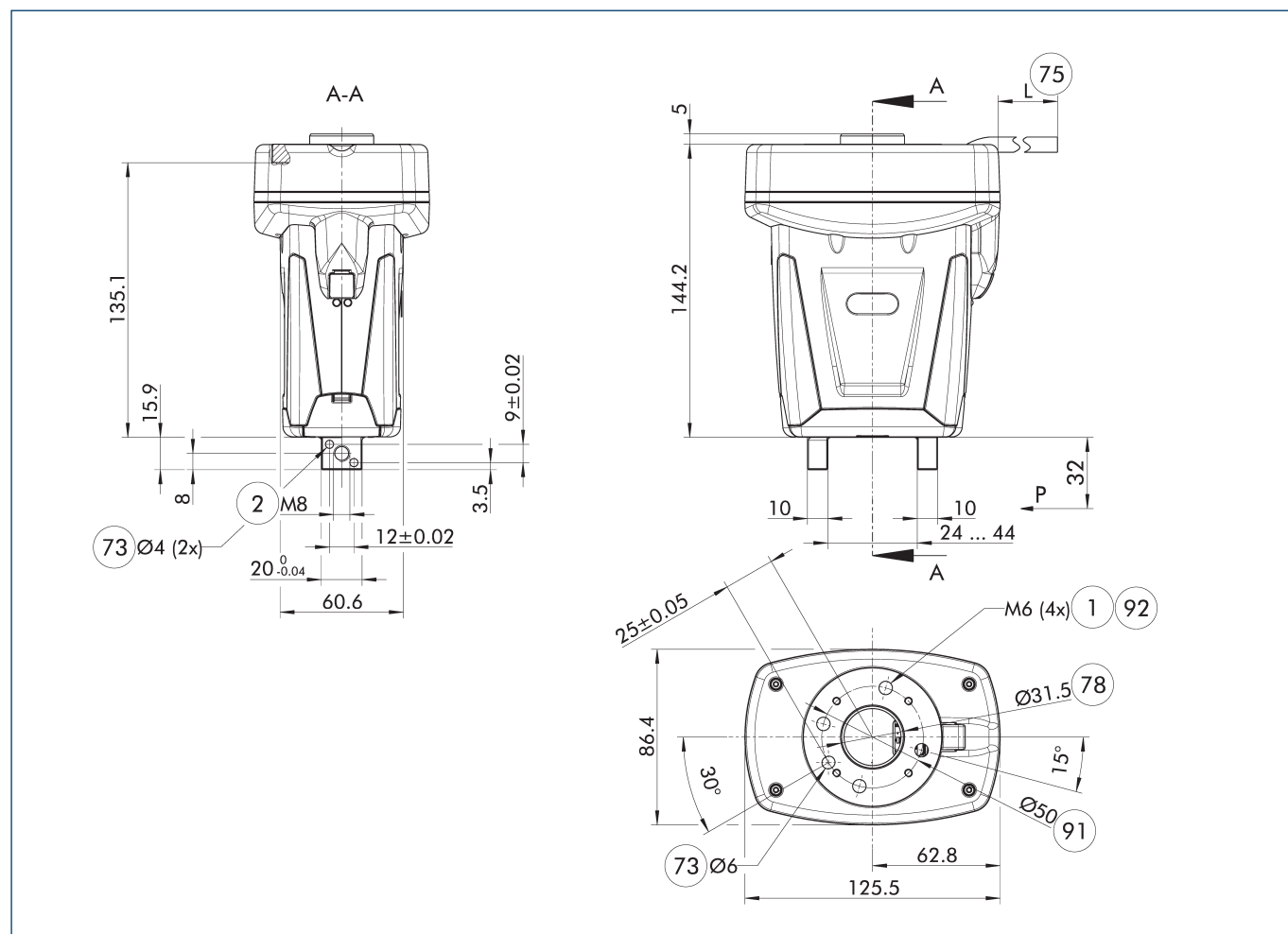
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ Enchufe M8, 8 clavijas |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Co-act EGP-C 64

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

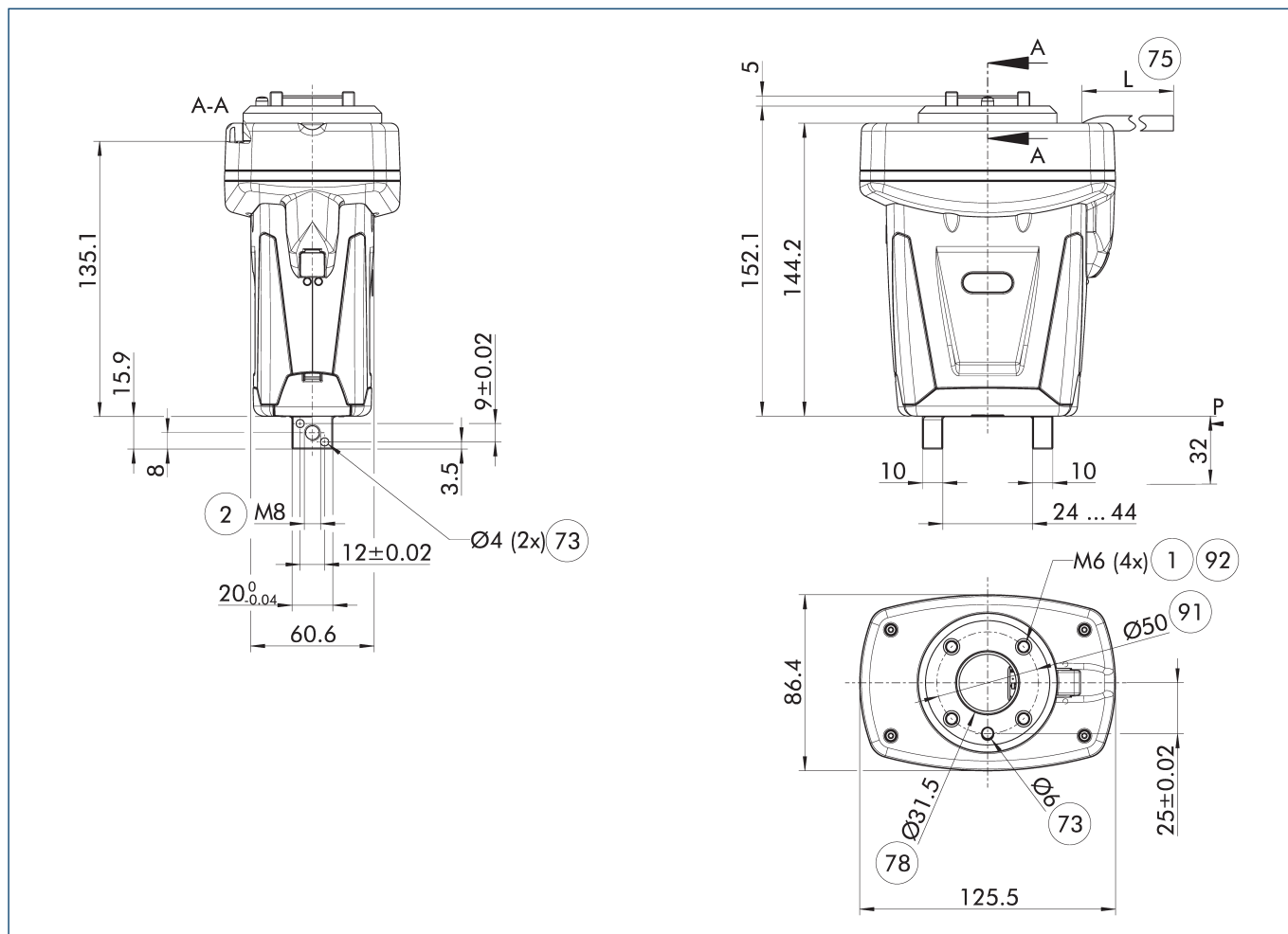
Vista principal Co-act EGP-C 64-N-N-UREK



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ cables abiertos |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Vista principal Co-act EGP-C 64-N-N-TMEK



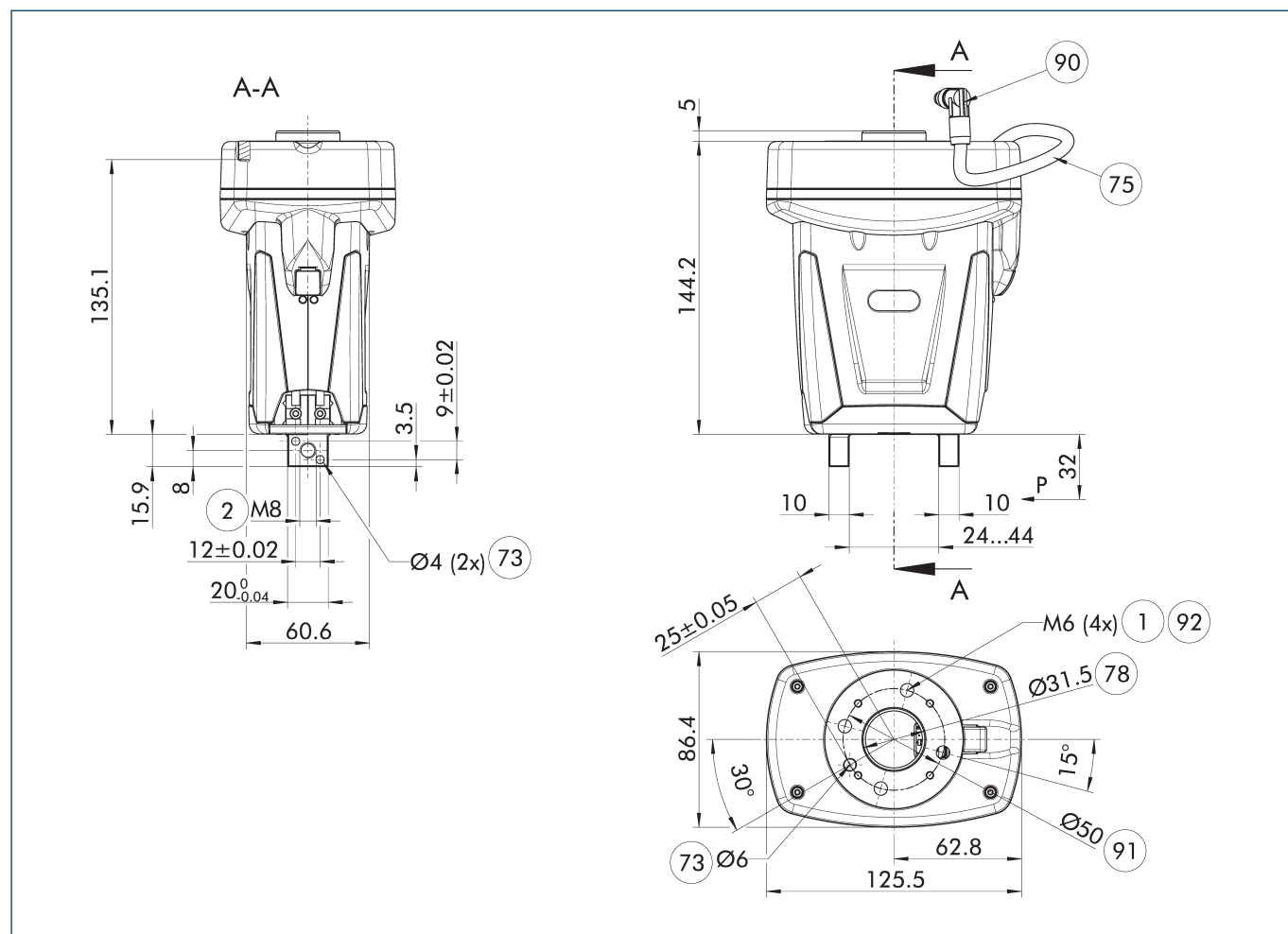
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |
| ⑦⑤ Longitud del cable | |

Co-act EGP-C 64

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

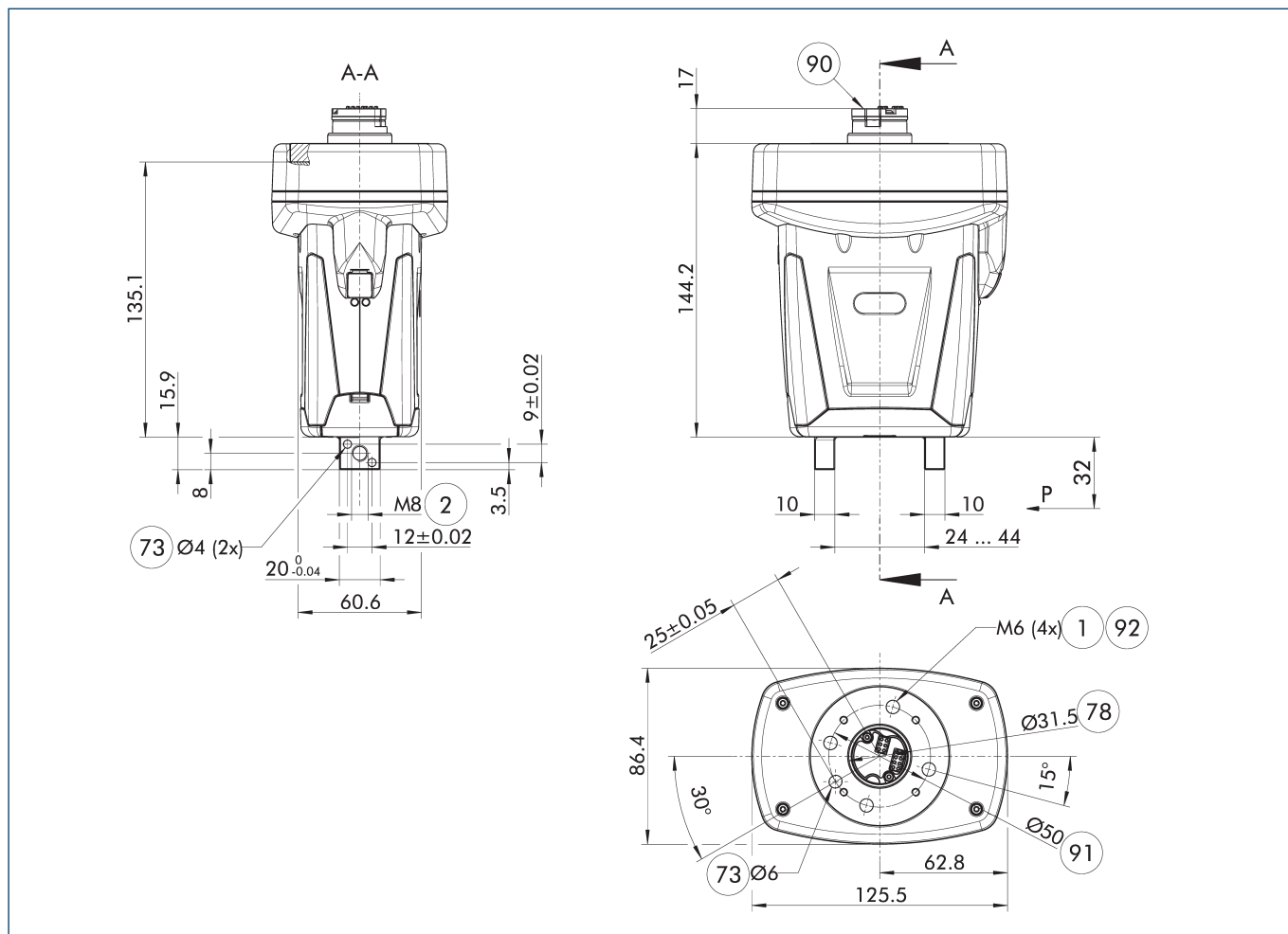
Vista principal Co-act EGP-C 64-N-N-M1013



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ② Conexión del dedo | ⑨⑩ Conector acodado |
| ⑦③ Ajuste para pasador de centraje | ⑨① Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Longitud del cable | ⑨② Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |

Vista principal de la variante Co-act EGP-C - KETI



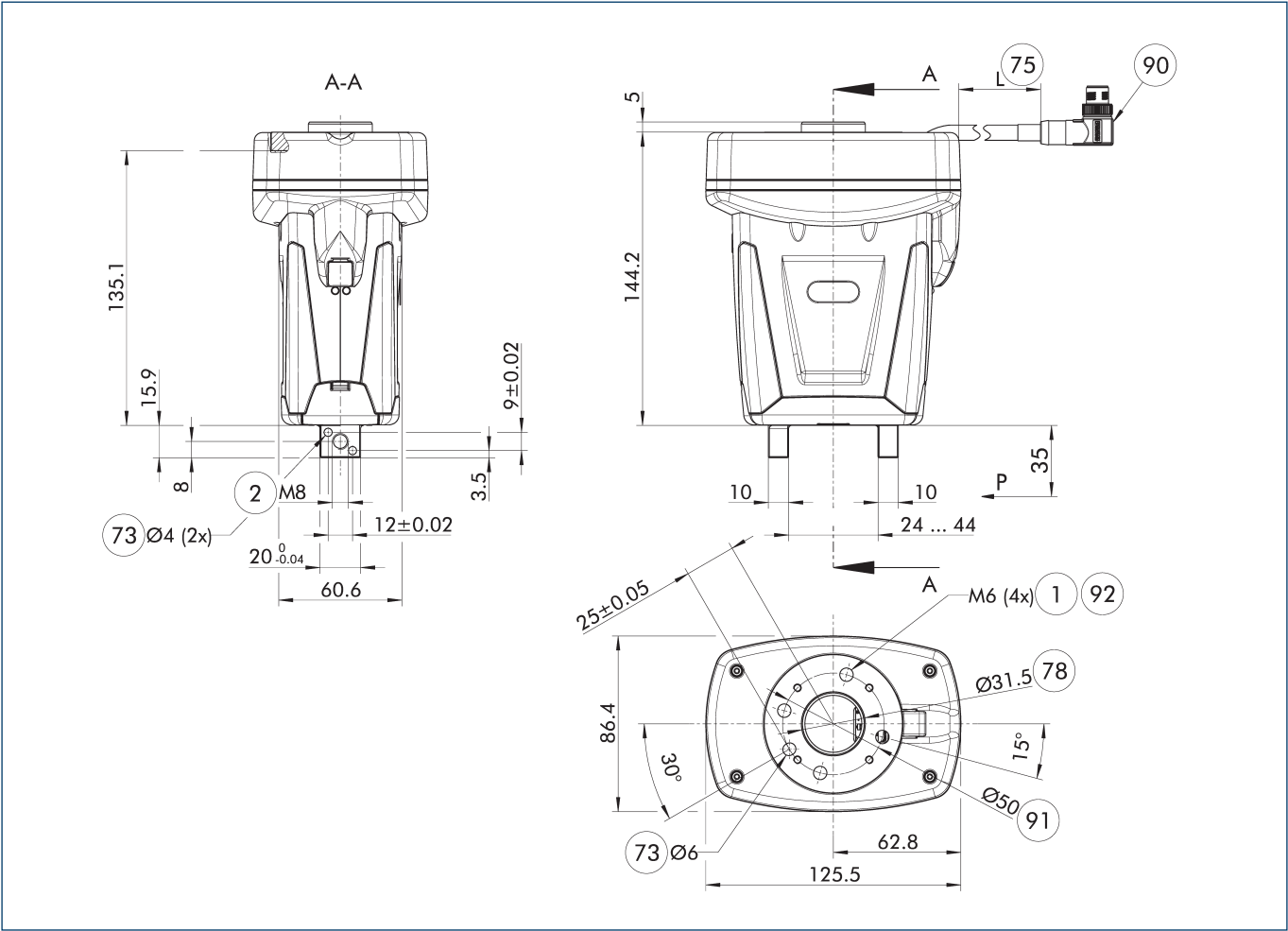
El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑨0 Acerca de KUKA |
| ② Conexión del dedo | ⑨1 Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ⑦3 Ajuste para pasador de centraje | ⑨2 Perforación de orificios pasantes para la unión roscada |
| ⑦8 Ajuste para el centraje | |

Co-act EGP-C 64

Gripper colaborativo para piezas pequeñas

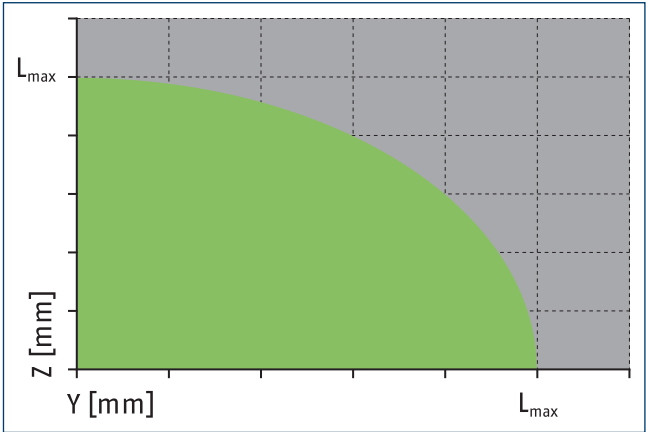
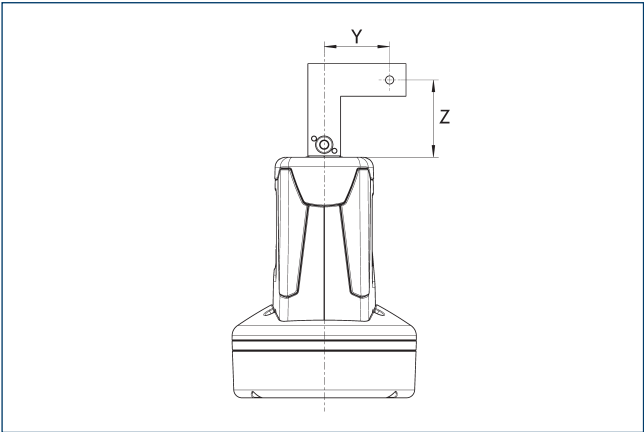
Vista principal de la variante Co-act EGP-C - KTOE



El esquema muestra la versión básica de la pinzas con las mordazas abiertas.

- 1 Conexión de la pinza
- 2 Conexión del dedo
- 73 Ajuste para pasador de centrado
- 75 Longitud del cable
- 78 Ajuste para el centrado
- 90 Conector M12, 17 clavijas
- 91 Círculo de orificios DIN ISO-9409
- 92 Perforación de orificios pasantes para la unión roscada

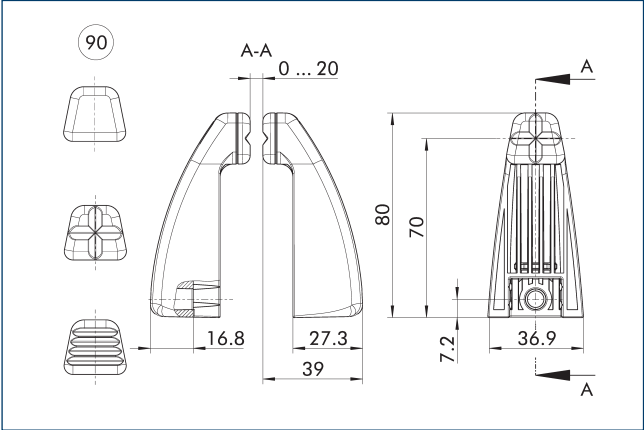
Máxima proyección permitida de los dedos



■ Margen admisible ■ Margen inadmisibile

L_{max} equivale a la longitud de dedo máxima permitida (consulte la tabla de datos técnicos).

Mordaza superior AUB co-act EGP



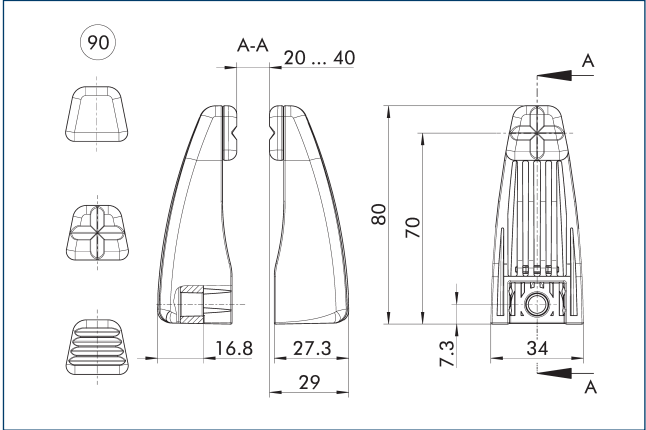
90 Inserciones de dedos

Las mordazas superiores están especialmente diseñadas para la pinza Co-act EGP. En función del tamaño, están disponibles en diferentes niveles de sujeción. En función de la aplicación y la pieza, se podrá utilizar una de las inserciones de los dedos suministradas. Las inserciones de dedos se fabrican a partir de un material rígido o elástico.

Denominación	ID	Material
Dedo en bruto		
AUB Co-act EGP 64/20	1401294	PA/TPU

- ① El volumen de entrega incluye dos mordazas superiores con material de fijación. Consulte las notas en el Manual de instrucciones y montaje del gripper Co-act EGP.

Mordaza superior AUB co-act EGP



90 Inserciones de dedos

Las mordazas superiores están especialmente diseñadas para la pinza Co-act EGP. En función del tamaño, están disponibles en diferentes niveles de sujeción. En función de la aplicación y la pieza, se podrá utilizar una de las inserciones de los dedos suministradas. Las inserciones de dedos se fabrican a partir de un material rígido o elástico.

Denominación	ID	Material
Dedo en bruto		
AUB Co-act EGP 64/40	1401297	PA/TPU

- ① El volumen de entrega incluye dos mordazas superiores con material de fijación. Consulte las notas en el Manual de instrucciones y montaje del gripper Co-act EGP.



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*

