



Hand in hand for tomorrow



产品参数表

小元件协调机械手 Co-act EGP-C

具有协同作用。 功能强大 经过认证。

Co-act EGP-C 机械手

电动二指平动机械手, 通过 24 V 和数字 I/O 接口驱动, 经认证适用于人机协作操作

应用领域

以灵巧的力度抓取和移动中小型工件, 应用于组装电子装置和机床上下料领域中的人机协同作业。

优势 – 您将获益

获认证的抓取单元 无需再对应用进行额外的安全评估

即插即用 适用于各种不同的协作机器人

经由数字输入/输出的控制 用于简便调试, 且可快速整合进现有系统。

安全功能 通过电流限制, 确保内在安全性

带有机器人接口的预装抓取装置 便于快速集成

一体化状态显示功能 用于应用状态的目视指示器

碰撞防护罩上的服务瓣片 适合于调整夹紧力和传感器系统

无刷直流伺服电机 使用时几乎无磨损, 且使用寿命长

手指附件 有三种嵌块可选



规格
数量: 2



重量
0.59 .. 1.38 kg



抓取力
140 .. 230 N



单指行程
6 .. 10 mm



工件重量
0.7 .. 1.15 kg

功能描述

Co-act EGP-C 机械手由电气驱动, 且具有集成的电流限制功能和碰撞防护罩。电流限制确保夹持力不超过规定值。碰撞防护罩的作用是在协同作业期间最大限度的降低人身伤害的风险。



- ① 碰撞防护
- ② EGP 小部件抓取机械手
- ③ 法兰
带集成的电子元件和线缆
- ④ LED 条形指示灯
用于状态显示
- ⑤ 一体化传感器系统
监测抓爪位置
- ⑥ 传感器系统维修翻板
用于调整传感器系统
- ⑦ 抓取力维修翻板
用于调整抓取力

详细功能说明

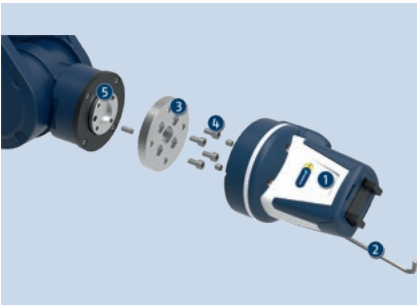
观察协同作业中的抓取力



规格说明中的“抓取力”指代在距离 P (请参见插图) 处施加到每个夹爪的抓取力的算术和。根据 ISO/TS 15066 对生物力学极限值进行评估时, 只能使用作用在每个机械手夹爪上的抓取力。此外, 还提到了操作手册中的信息。

- 1 Co-act EGP-C 机械手
- 2 机械手夹爪 (定制)
- 3 施加至每个机械手夹爪上的抓取力
- 4 工件

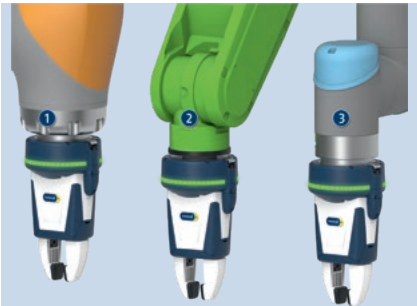
Co-act EGP-C 简易组装



Co-act EGP-C 机械手经专门研发, 可便捷地装配在协作机器人上。在装配过程中, 必须使用提供的紧固材料, 将随附的转接板紧固至协作机器人的法兰上。然后, 使用随附的六角套筒扳手将机械手固定至变径法兰上。最后, 必须进行电气连接 (非 KETI 型号)。

- 1 Co-act EGP-C 机械手
- 2 六角套筒扳手
- 3 转接法兰
- 4 安装材料
- 5 合作机器人法兰

多种人机协作机器人具备简单易用的 Plug & Work 功能



标准的 Co-act 机械手 EGP-C 适用于各类品牌多种类型的协作机器人 (cobots), 包括 KUKA、Universal Robots 和 FANUC。机械手已预先配置好, 可通过电气和机械连接, 直接安装至协作机器人。根据制造商的不同, 可以使用不同型号的法兰。

- 1 用于库卡 LBR iiwa 的 Co-act-EGP-C 机械手
- 2 用于 FANUC CR-7iA 的 Co-act-EGP-C 机械手
- 3 用于 UR 的 Co-act EGP-C 机械手

用于优傲公司的 Co-act-EGP-C 机械手



对于制造商 Universal Robots 和 Techman Robot 的机器人来说, 有两个型号的 Co-act EGP-C 机械手可供使用。-URID 或 -TMID 型号可以使用机器人的操作界面将信号传递给机器人控制系统。然而, 这个型号不含光带。免驱动的光带不能用于带有外部线缆的型号。

- 1 通过工具接口 (版本—URID) 将 Co-act EGP-C 连接至 UR
- 2 通过外部电缆路径 (版本—UREK) 将 Co-act EGP-C 连接至 UR

Co-act EGP-C 订购示例

Co-act

EGP

-

C

-

40

-

N

-

N

-

KTOE

Co-act = 协作式执行器

电动小零件机械手 EGP

C = DGUV 认证装置

尺寸

40

64

N = 未使用

N = 未使用

机器人和法兰接口

FCR7 = FANUC CR-7 iA | 通过 EE 接口连接

KTOE = KUKA LBR iiwa | 电气介质法兰(接触面)

URID = Universal Robots | 带通道(电动工具接口)

UREK = Universal Robots | 外部布线

TMID = TM | 带通道(电动工具接口)

TMEK = TM | 外部线缆

M1013 = Doosan 机器人

FCRXID = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-IA/L | 带通孔(电动工具接口)

FCRXEK = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-IA/L | 外部电缆

ASSISTA = Mitsubishi MELFA ASSISTA | 带通道(电动工具接口)

GoFa = ABB GoFa (CRB 15000)

产品系列的常规说明

工作原理：齿条和齿轮传动原理

外壳材料：添加玻璃纤维的聚酰胺

基爪材料：钢

启动：伺服电动，通过无刷直流伺服电机

保修期：参见装配和操作手册

使用寿命特性：根据要求

标配范围：配件包包含转接法兰、安装材料和六角套筒扳手，含符合性和组装声明、安全信息的装配和操作手册。

抓取力：在距离 P（请参见插图）处施加到每个机械手夹爪的抓取力的算术和。了解更多信息，请参阅详细的功能说明。

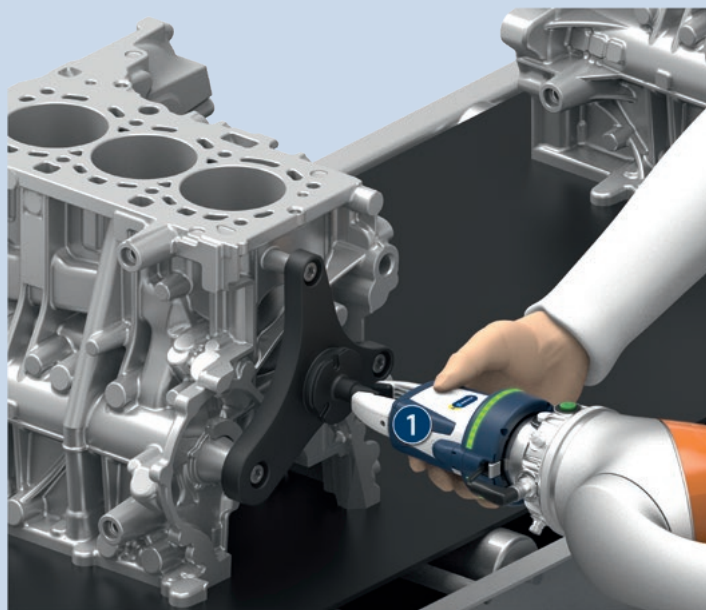
手指长度：沿主轴方向，从距基准面距离 P 处测得。

重复精度：定义为 100 个连续行程后极限位置分布。

工件重量：采用摩擦系数 0.1 和安全系数（防止由于重力加速 g 工件滑落） $\sqrt{2}$ 计算压入配合抓取。如果是适形或捕获式抓取，可抓取工件重量则大很多。

了解更多信息，请参阅装配和操作手册。

闭合/打开时间：仅是基爪的移动时间，不包含特定应用的机械手手指。上述时间不包括 PLC 反应时间，但是确定周期时必须考虑。



应用示例

协作机械手单元可在工件进料和定位时辅助操作工人。

① 小元件协调机械手
Co-act EGP-C

雄克提供更多产品...

以下部件使得产品的生产效率更高 – 更大程度地实现功能性、灵活性、可靠性以及受控生产。



手动更换系统



手指附件

① 在以下产品页上或者 schunk.com 可查找到有关这些产品的更多信息。

选件和特殊信息

适用于 Universal Robots 和 Techman Robot 各型号的光带。FANUC、三菱：用于有外接线缆的 Universal Robots 的 -UREK，Techman Robot 的 -TMEK 和 FANUC 的 -FCRXEK 变型，可启用光带。对于 FANUC (-FCR7 变型) 而言，将机械手与机器人控制直接连接可启用光带。对于通过 EE 接口进行的连接，无法启用光带。对于三菱 MELFA ASSISTA 的变型，可以通过工具接口启动灯条。
抓取力可手动调整：借助集成的旋转开关，Co-act EGP-C 40 的抓取力可进行四级调节 —— 100%、75%、50% 和 25%。如需调节抓取力，必须打开服务翻盖。

一体化传感器系统：机械手有两个集成电感式接近开关。通过它们，机械手的“打开”和“关闭”位置检测功能成为标配。可根据应用环境选择使用一个传感器来监测工件。为此，传感器必须手动进行调整。为此，规格 40 的一个服务翻盖必须打开。

SAC – 安全注意事项：所附装配和操作手册还包括机械手使用详细安全注意事项。说明书还提供了有关整体应用的信息和建议。

重量：重量含整台 Co-act 机械手，包含电缆和连接插头。

Co-act 团队：SCHUNK 公司的 Co-act 团队专家将随时为您解答关于人机协作这一话题的相关问题。可以致电 + 49-7133-103-3444 或发送电子邮件至 co-act-team@de.schunk.com 与该团队取得联系。

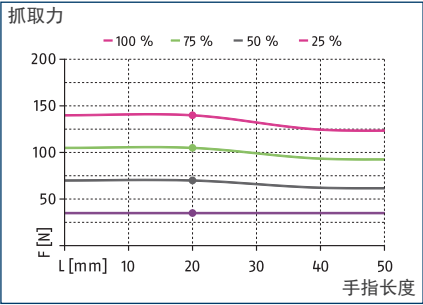
食品级润滑脂：该产品标配食品级润滑剂。尚未完全符合 EN 1672-2:2020 标准的要求。根据操作手册中的润滑信息，相关的 NSF 证书可在 <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> 获取。滚动轴承、直线导轨或减震器等部件不提供食品级润滑版本。

Co-act EGP-C 40

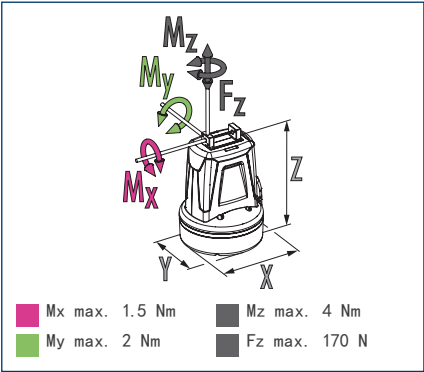
小元件协调机械手



抓取力



尺寸和最大载荷



① 所示力矩和力为静态值，适用于每个基爪，且可能会同时出现。除抓取力自身产生的力矩外，还可能产生负载。

技术参数 - 用于 ABB 的 Co-act EGP-C

描述		Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa
ID		1468548
通用运行数据		
兼容的机器人		ABB GoFa (CRB 15000)
机器人法兰		标准法兰
集成传感器		是的, 双向感应
尺寸 X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
机械运行数据		
单指行程	[mm]	6
最小/最大抓取力	[N]	35/140
最小/最大单爪力	[N]	17.5/70
建议工件重量	[kg]	0.7
最大允许手指长度	[mm]	50
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.08
重复精度	[mm]	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.2/0.2
重量	[kg]	0.62
最低/最高环境温度	[° C]	5/55
IP 防护等级		30
电缆连接器/电缆终端		2 x M8
电缆长度 L1	[mm]	70
电缆长度 L2	[mm]	175
电气运行数据		
额定电压	[V DC]	24
额定电流	[A]	0.2
最大电流	[A]	2
控制器电子元件		配套
通信接口		数字 I/O
数字输入/输出数量		4/2

技术参数——用于发那科公司的联合作用 EGP-C

描述		Co-act EGP-C 40-N-N-FCRX1D	Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK	Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7
ID		1441947	1441949	1326456
通用运行数据				
兼容的机器人		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
机器人法兰		标准法兰	标准法兰	标准法兰
LED 条形指示灯			配套	配套
可显示颜色			绿色、黄色、红色	绿色、黄色、红色
集成传感器		是的, 双向感应	是的, 双向感应	是的, 双向感应
尺寸 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
机械运行数据				
单指行程	[mm]	6	6	6
最小/最大抓取力	[N]	35/140	35/140	35/140
最小/最大单爪力	[N]	17.5/70	17.5/70	17.5/70
建议工件重量	[kg]	0.7	0.7	0.7
最大允许手指长度	[mm]	50	50	50
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.08	0.08	0.08
重复精度	[mm]	0.02	0.02	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2	0.2/0.2
重量	[kg]	0.59	0.86	0.66
最低/最高环境温度	[° C]	5/55	5/55	5/55
IP 防护等级		30	30	30
电缆连接器/电缆终端		M8	明线束	明线束
电缆长度	[mm]	90	4000	1000
电气运行数据				
额定电压	[V DC]	24	24	24
额定电流	[A]	0.2	0.2	0.2
最大电流	[A]	2	2	2
控制器电子元件		配套	配套	配套
通信接口		数字 I/O	数字 I/O	数字 I/O
数字输入/输出数量		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 40

小元件协调机械手

技术参数——用于优傲公司的联合作用 EGP-C

描述		Co-act EGP-C 40-N-N-URID	Co-act EGP-C 40-N-N-UREK
ID		1326455	1327883
通用运行数据			
兼容的机器人		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
机器人法兰		标准法兰	标准法兰
LED 条形指示灯			配套
可显示颜色			绿色、黄色、红色
集成传感器		是的, 双向感应	是的, 双向感应
尺寸 X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
机械运行数据			
单指行程	[mm]	6	6
最小/最大抓取力	[N]	35/140	35/140
最小/最大单爪力	[N]	17.5/70	17.5/70
建议工件重量	[kg]	0.7	0.7
最大允许手指长度	[mm]	50	50
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.08	0.08
重复精度	[mm]	0.02	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
重量	[kg]	0.59	0.86
最低/最高环境温度	[° C]	5/55	5/55
IP 防护等级		30	30
电缆连接器/电缆终端		M8	明线束
电缆长度	[mm]	90	4000
电气运行数据			
额定电压	[V DC]	24	24
额定电流	[A]	0.2	0.2
最大电流	[A]	0.6	2
控制器电子元件		配套	配套
通信接口		数字 1/0	数字 1/0
数字输入/输出数量		2/2	4/2

技术参数 – 用于 TM 的 Co-act EGP-C。

描述		Co-act EGP-C 40-N-N-TMID	Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK
ID		1374363	1375931
通用运行数据			
兼容的机器人		TM 5/12/14	TM 5/12/14
机器人法兰		标准法兰	标准法兰
LED 条形指示灯			配套
可显示颜色			绿色、黄色、红色
集成传感器		是的, 双向感应	是的, 双向感应
尺寸 X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
机械运行数据			
单指行程	[mm]	6	6
最小/最大抓取力	[N]	35/140	35/140
最小/最大单爪力	[N]	17.5/70	17.5/70
建议工件重量	[kg]	0.7	0.7
最大允许手指长度	[mm]	50	50
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.08	0.08
重复精度	[mm]	0.02	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
重量	[kg]	0.59	0.86
最低/最高环境温度	[° C]	5/55	5/55
IP 防护等级		30	30
电缆连接器/电缆终端		M8 连接器, 8 针	明线束
电缆长度	[mm]	210	4000
电气运行数据			
额定电压	[V DC]	24	24
额定电流	[A]	0.2	0.2
最大电流	[A]	0.6	2
控制器电子元件		配套	配套
通信接口		数字 I/O	数字 I/O
数字输入/输出数量		2/2	4/2

Co-act EGP-C 40

小元件协调机械手

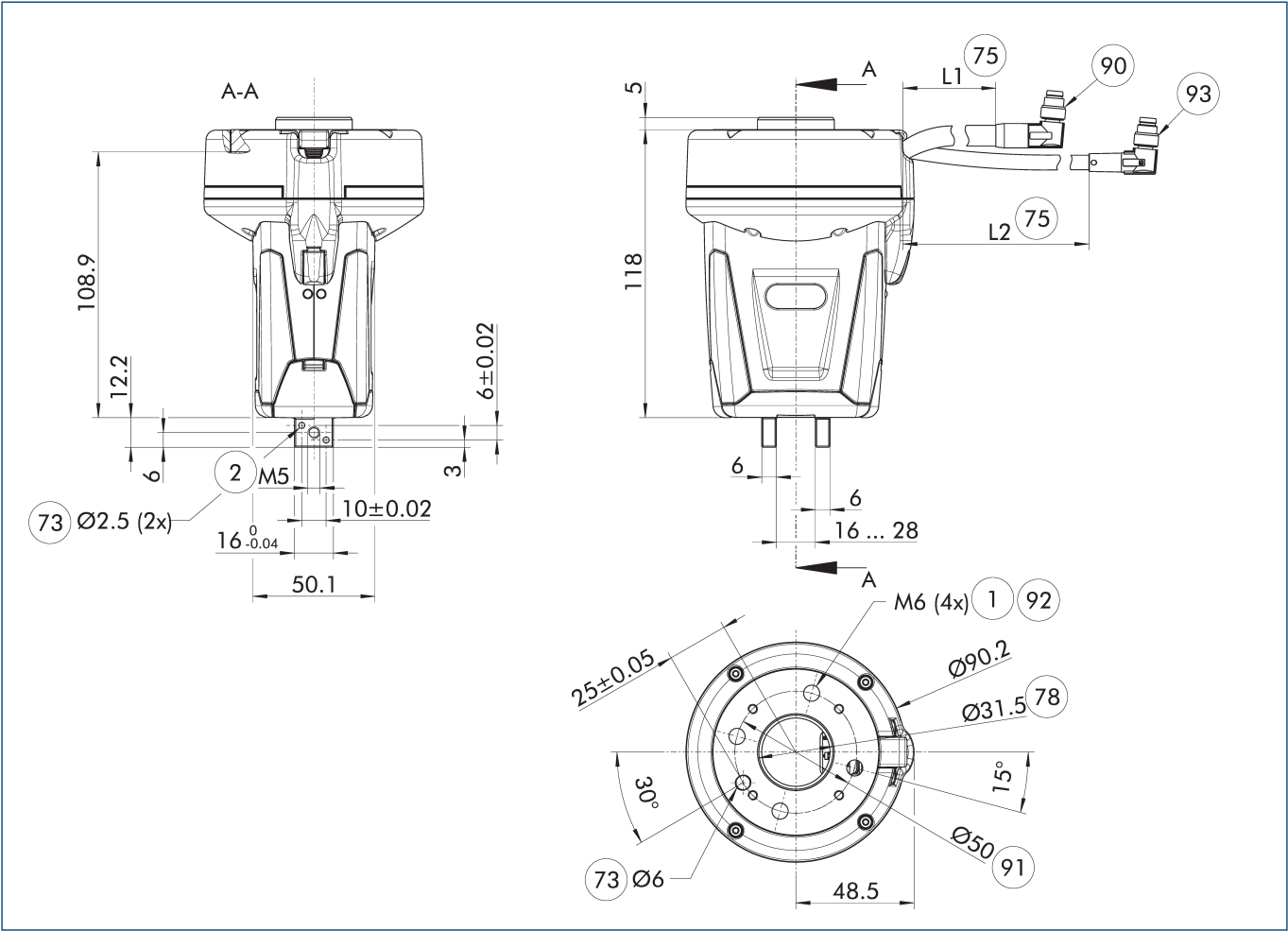
技术数据 - 用于 Doosan Robotics 的 Co-act EGP-C

描述		Co-act EGP-C 40-N-N-M1013
ID		1359018
通用运行数据		
兼容的机器人		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
机器人法兰		标准法兰
集成传感器		是的, 双向感应
尺寸 X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
机械运行数据		
单指行程	[mm]	6
最小/最大抓取力	[N]	35/140
最小/最大单爪力	[N]	17.5/70
建议工件重量	[kg]	0.7
最大允许手指长度	[mm]	50
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.08
重复精度	[mm]	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.2/0.2
重量	[kg]	0.59
最低/最高环境温度	[° C]	5/55
IP 防护等级		30
电缆连接器/电缆终端		M8 连接器, 8 针
电缆长度	[mm]	100
电气运行数据		
额定电压	[V DC]	24
额定电流	[A]	0.2
最大电流	[A]	2
控制器电子元件		配套
通信接口		数字 1/0
数字输入/输出数量		2/2

技术参数 - 用于 Mitsubishi 的 Co-act EGP-C

描述		Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA
ID		1408586
通用运行数据		
兼容的机器人		Mitsubishi MELFA ASSISTA
机器人法兰		标准法兰
LED 条形指示灯		配套
可显示颜色		绿色、黄色、红色
集成传感器		是的, 双向感应
尺寸 X x Y x Z	[mm]	93.6 x 92.1 x 136.9
机械运行数据		
单指行程	[mm]	6
最小/最大抓取力	[N]	35/140
最小/最大单爪力	[N]	17.5/70
建议工件重量	[kg]	0.7
最大允许手指长度	[mm]	50
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.08
重复精度	[mm]	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.2/0.2
重量	[kg]	0.89
最低/最高环境温度	[° C]	5/55
IP 防护等级		30
电缆连接器/电缆终端		M12 连接器, 8 针
电缆长度	[mm]	120
供货范围内包含机械手指		是的 (AUB Co-Act EGP 40/24)
电气运行数据		
额定电压	[V DC]	24
额定电流	[A]	0.2
最大电流	[A]	0.6
控制器电子元件		配套
通信接口		数字 I/O
数字输入/输出数量		2/2

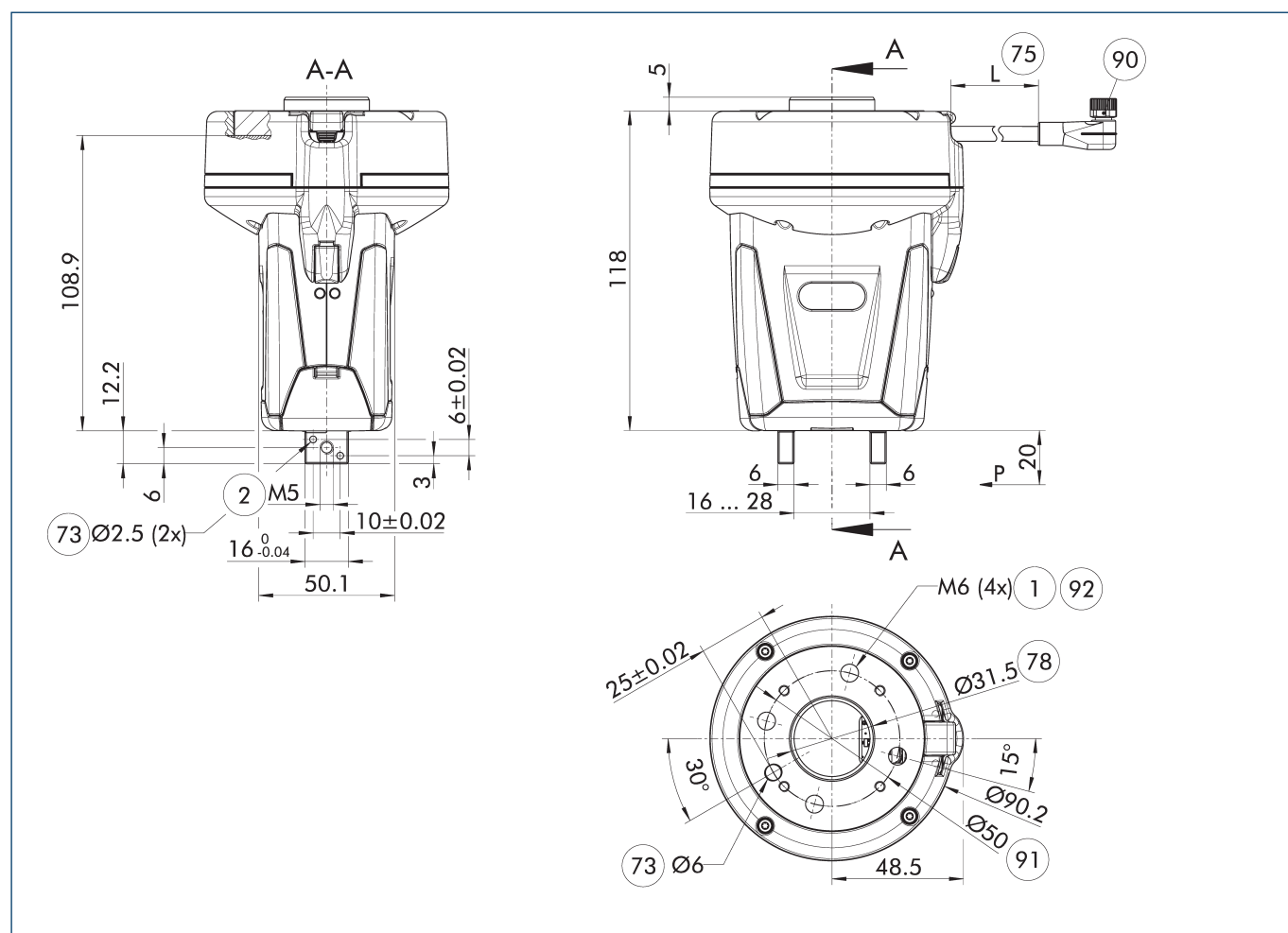
主视图 Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑨⑩ M8 连接器, 3 针 |
| ② 手指连接 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨② 螺纹连接通孔 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨③ M8, 4 针公头连接器 |
| ⑦⑧ 适合定心 | |

主视图 Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID



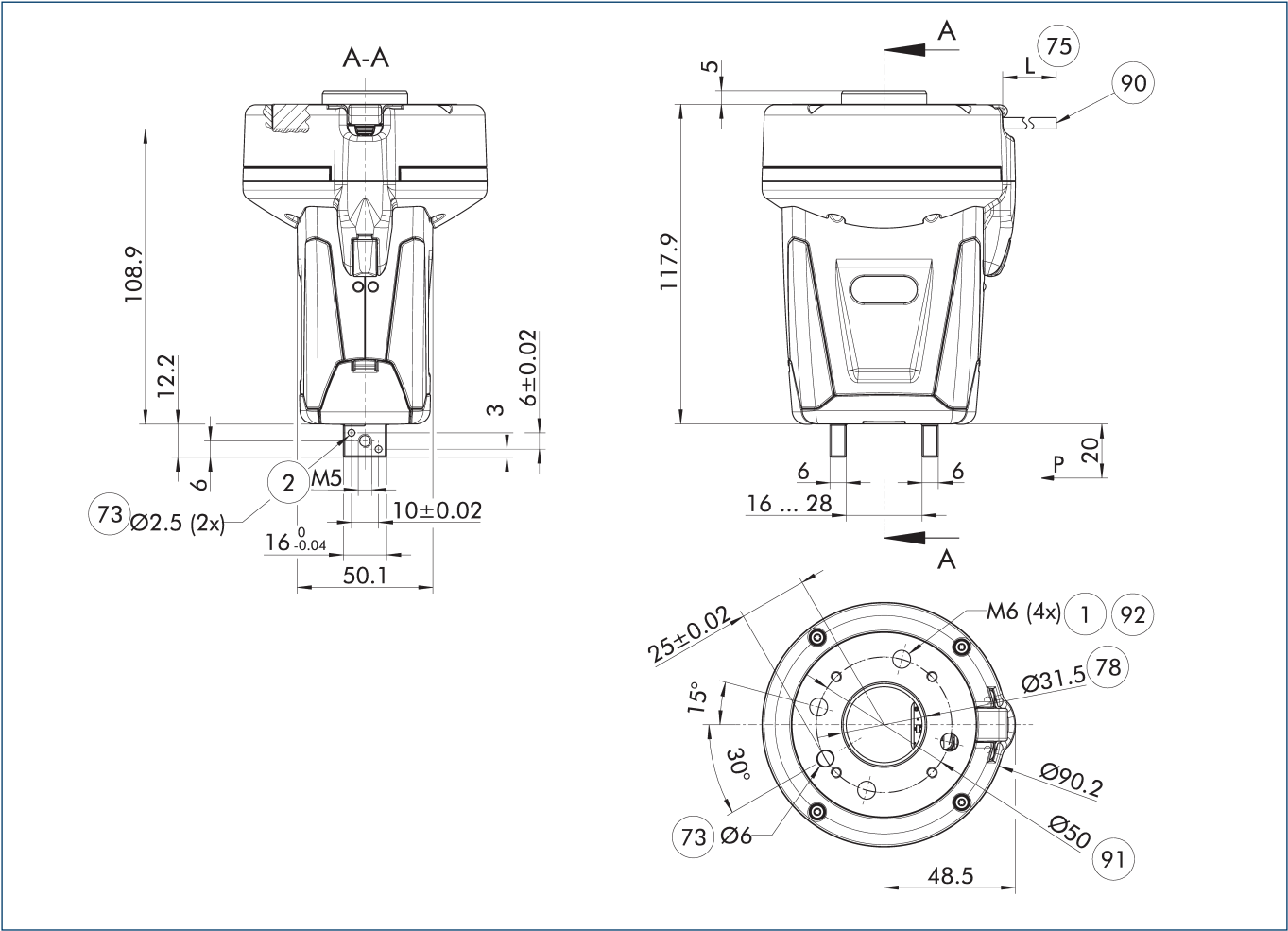
图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ M8 连接器, 8 针 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨② 螺纹连接通孔 |

Co-act EGP-C 40

小元件协调机械手

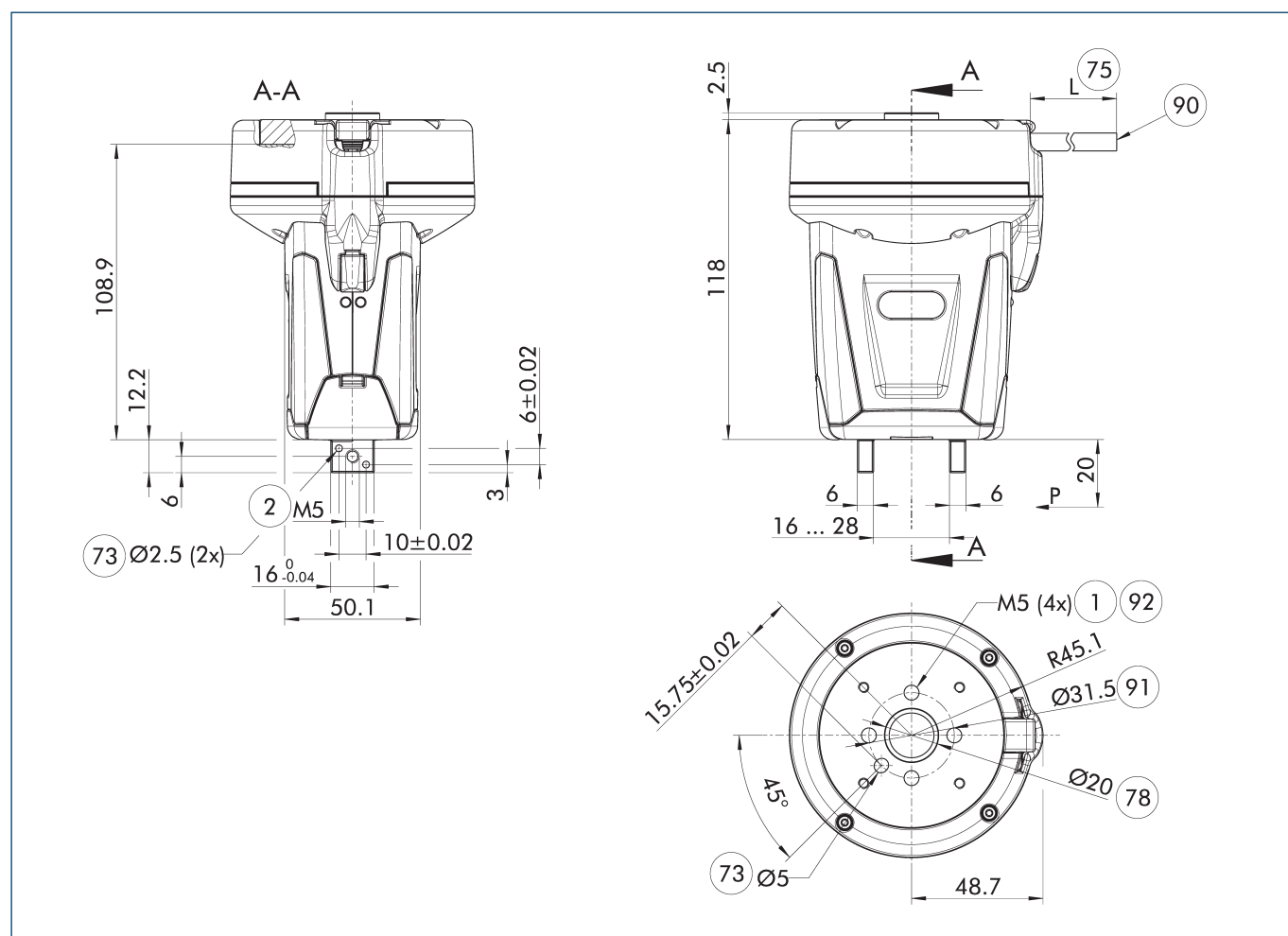
主视图 Co-act EGP-C 40-N-N-FCRxEK



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ 明线束 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨② 螺纹连接通孔 |

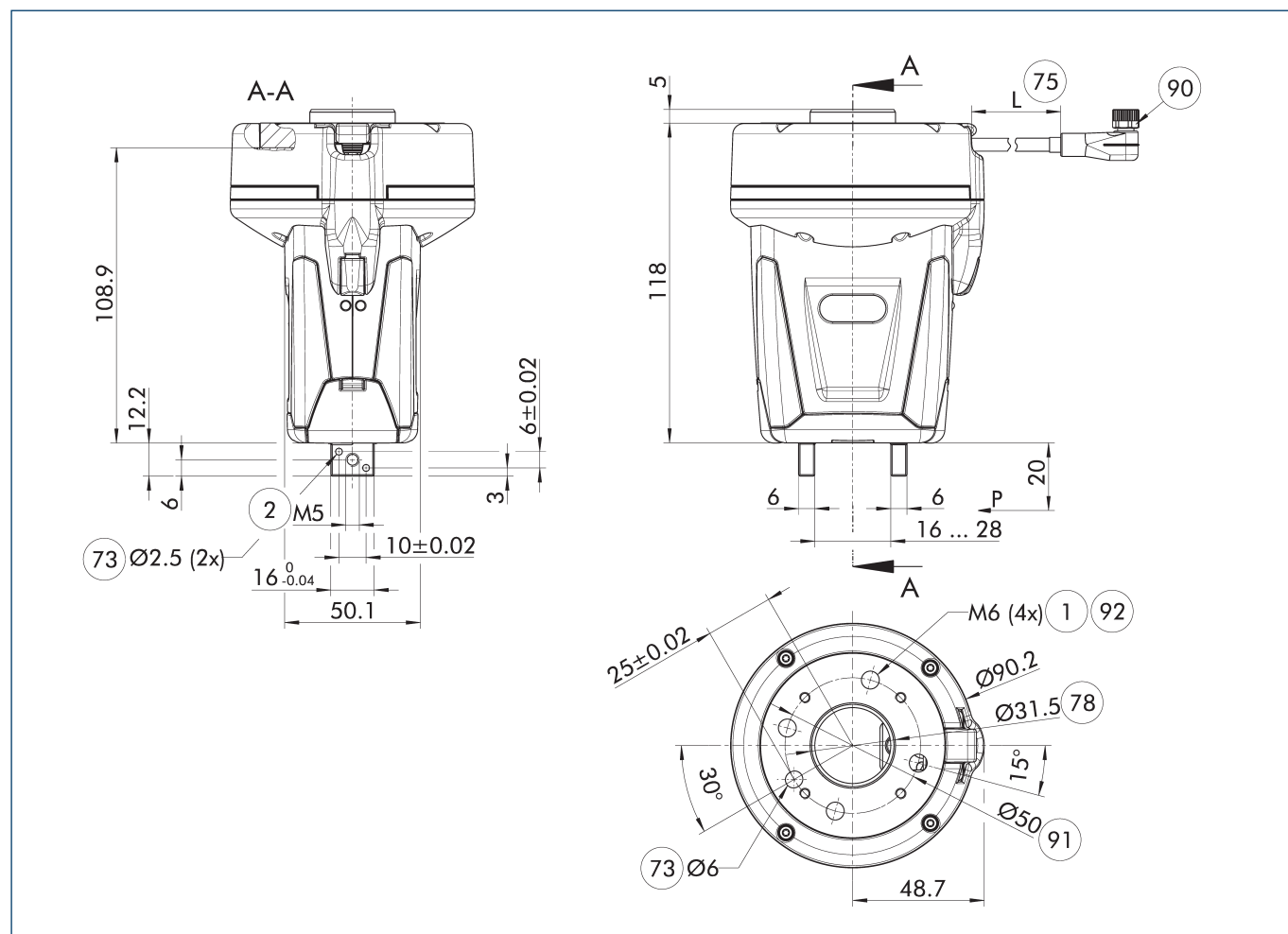
主视图 Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ 明线束 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨② 螺纹连接通孔 |

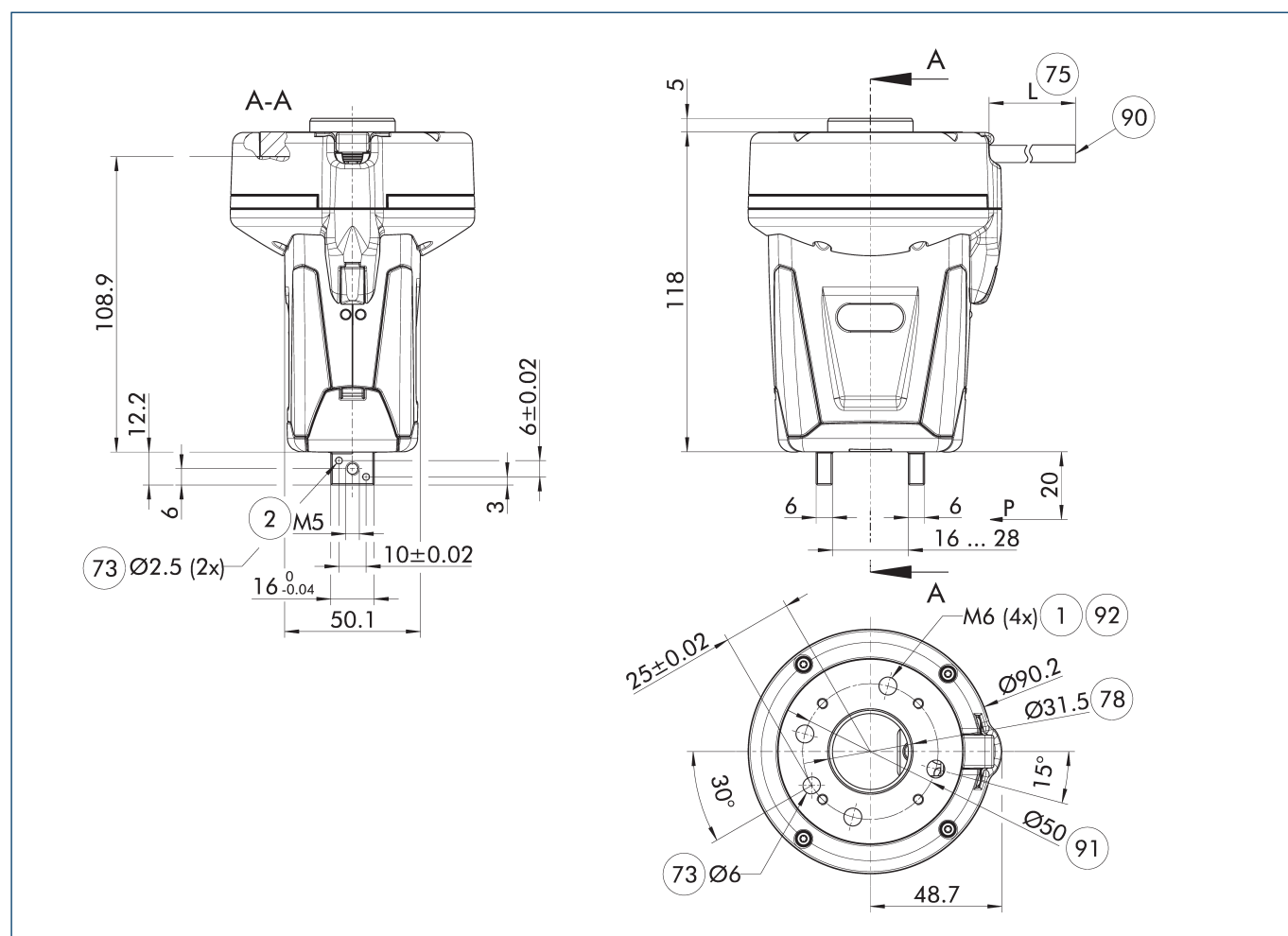
主视图 Co-act EGP-C 40-N-N-URID



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ M8 插座, 8 针 |
| ⑦⑩ 适合定心销 | ⑨⑩ DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑩ 电缆长度 | ⑨⑩ 螺纹连接通孔 |

主视图 Co-act EGP-C 40-N-N-UREK



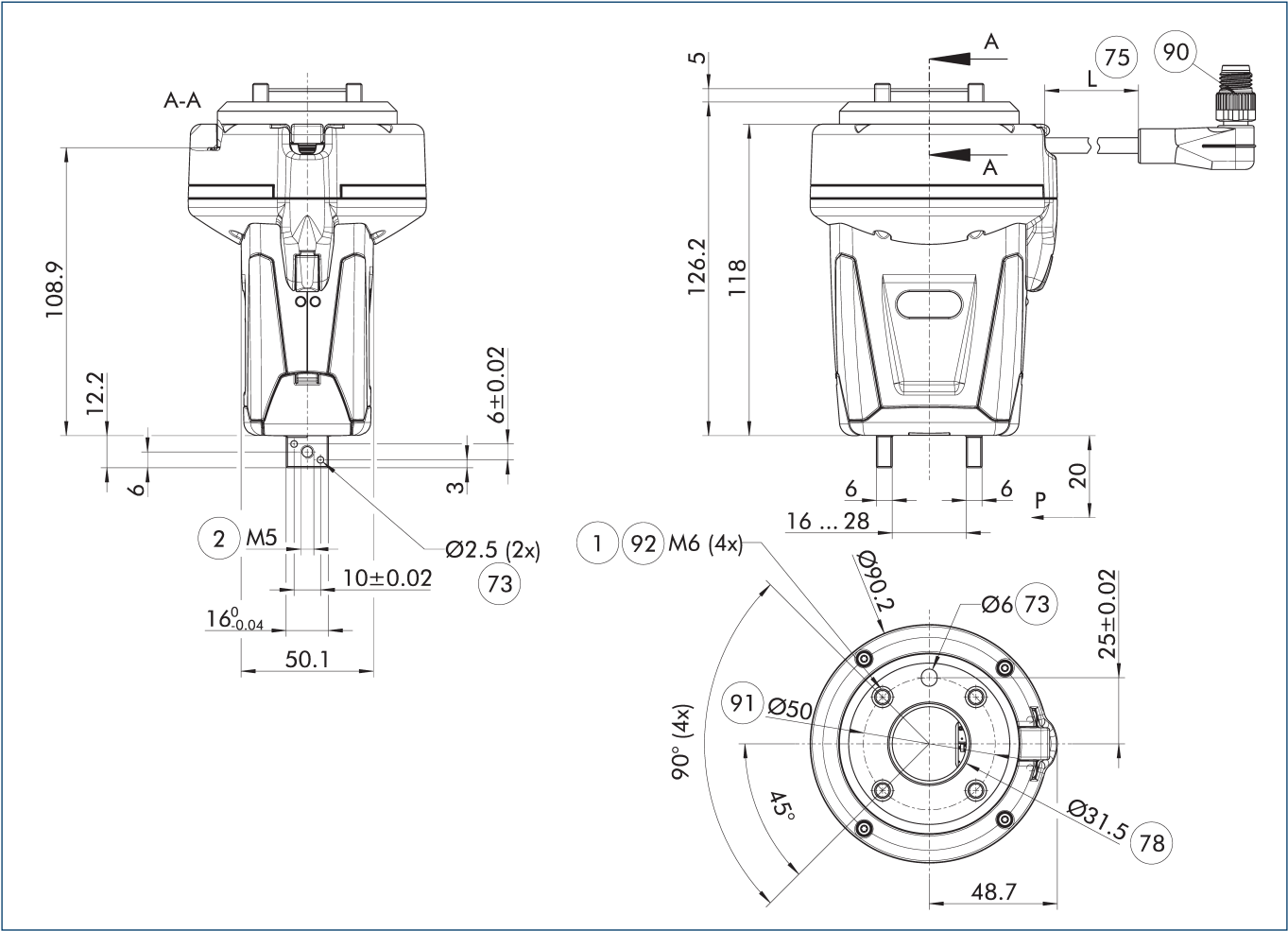
图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ 明线束 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨② 螺纹连接通孔 |

Co-act EGP-C 40

小元件协调机械手

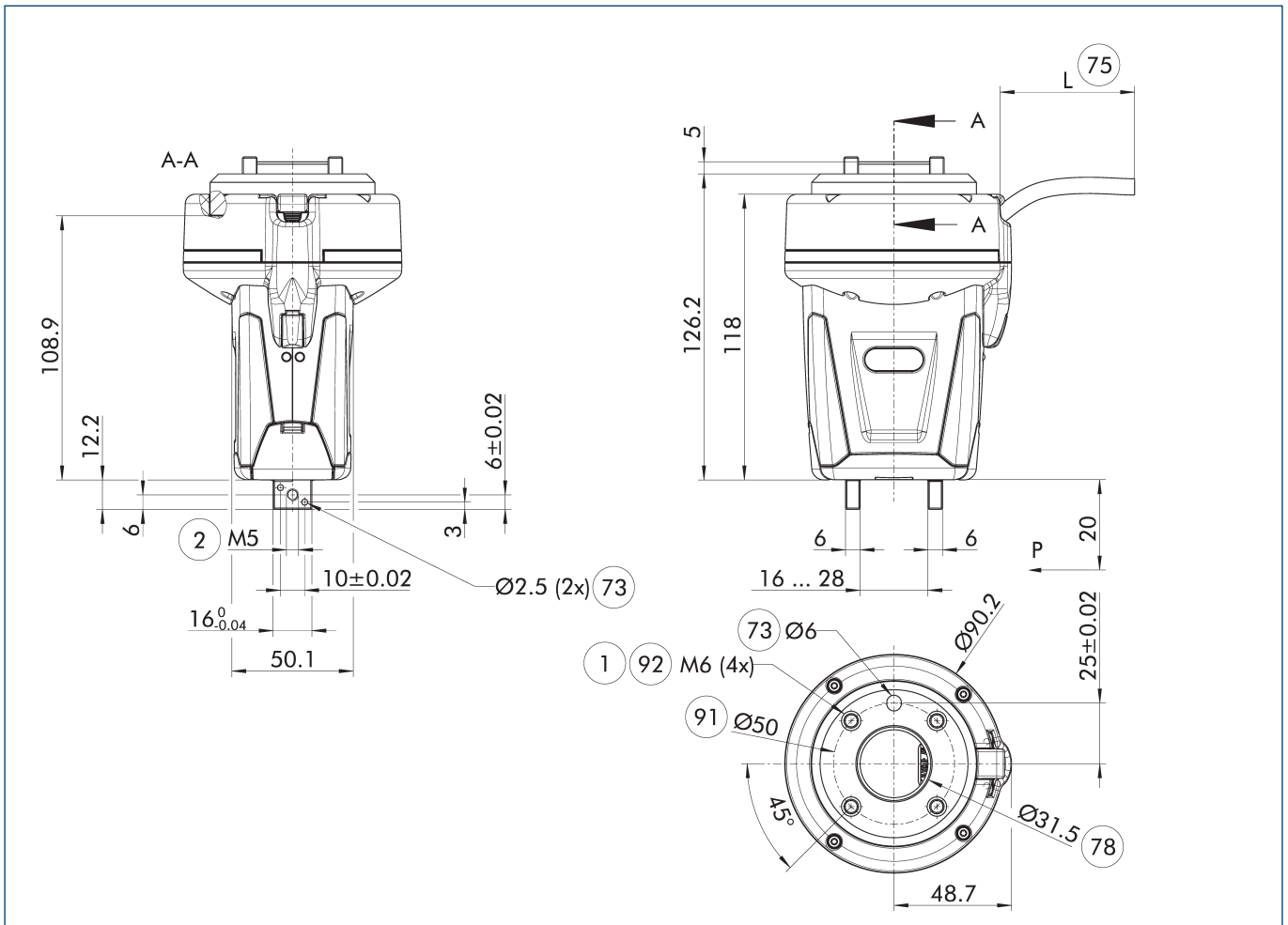
主视图 Co-act EGP-C 40-N-N-TMID



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ M8 连接器, 8 针 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨② 螺纹连接通孔 |

主视图 Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK



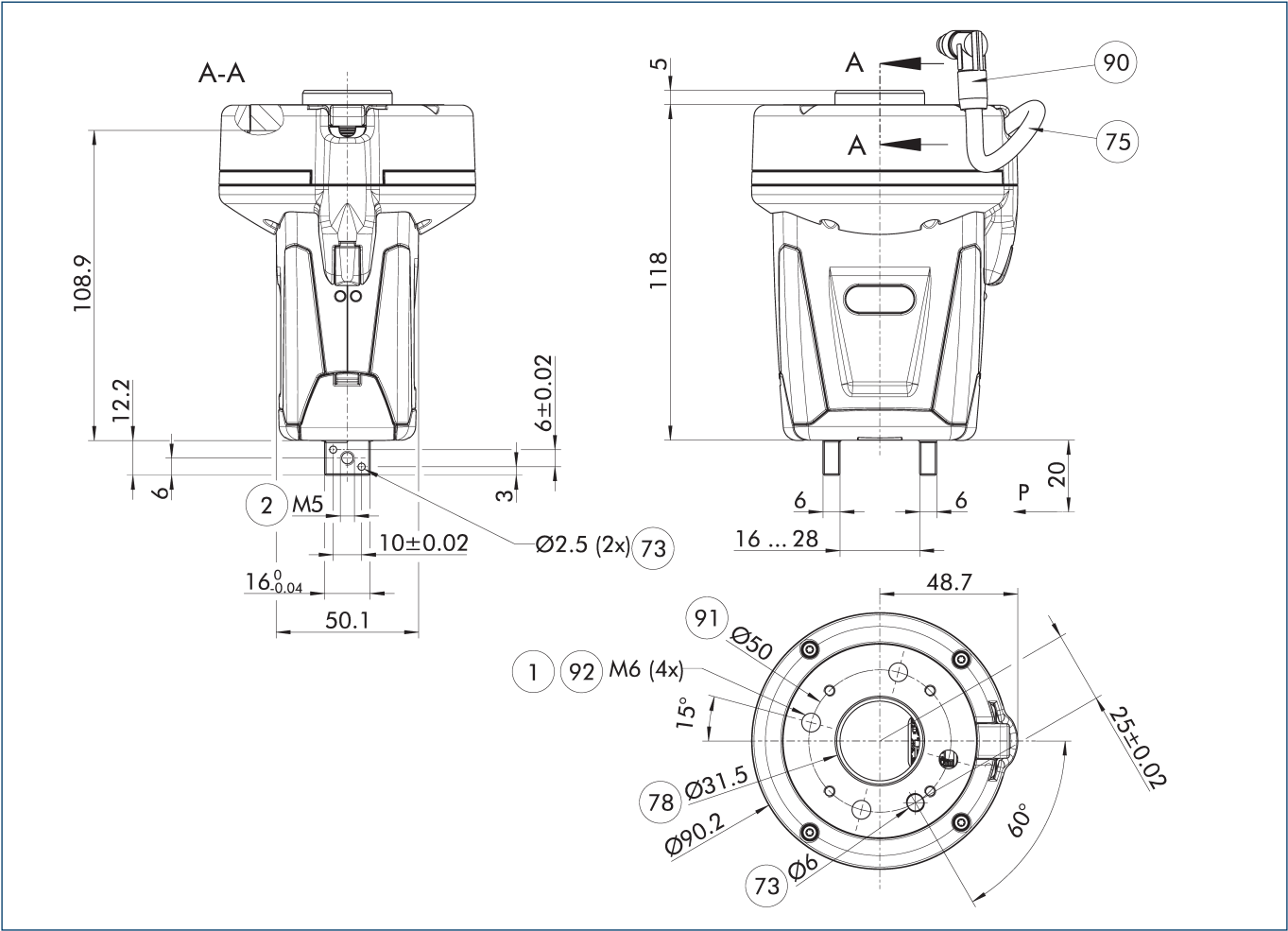
图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- ① 机械手连接
 - ② 手指连接
 - ⑦③ 适合定心销
 - ⑦⑤ 电缆长度
 - ⑦⑧ 适合定心
 - ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆
 - ⑨② 螺纹连接通孔

Co-act EGP-C 40

小元件协调机械手

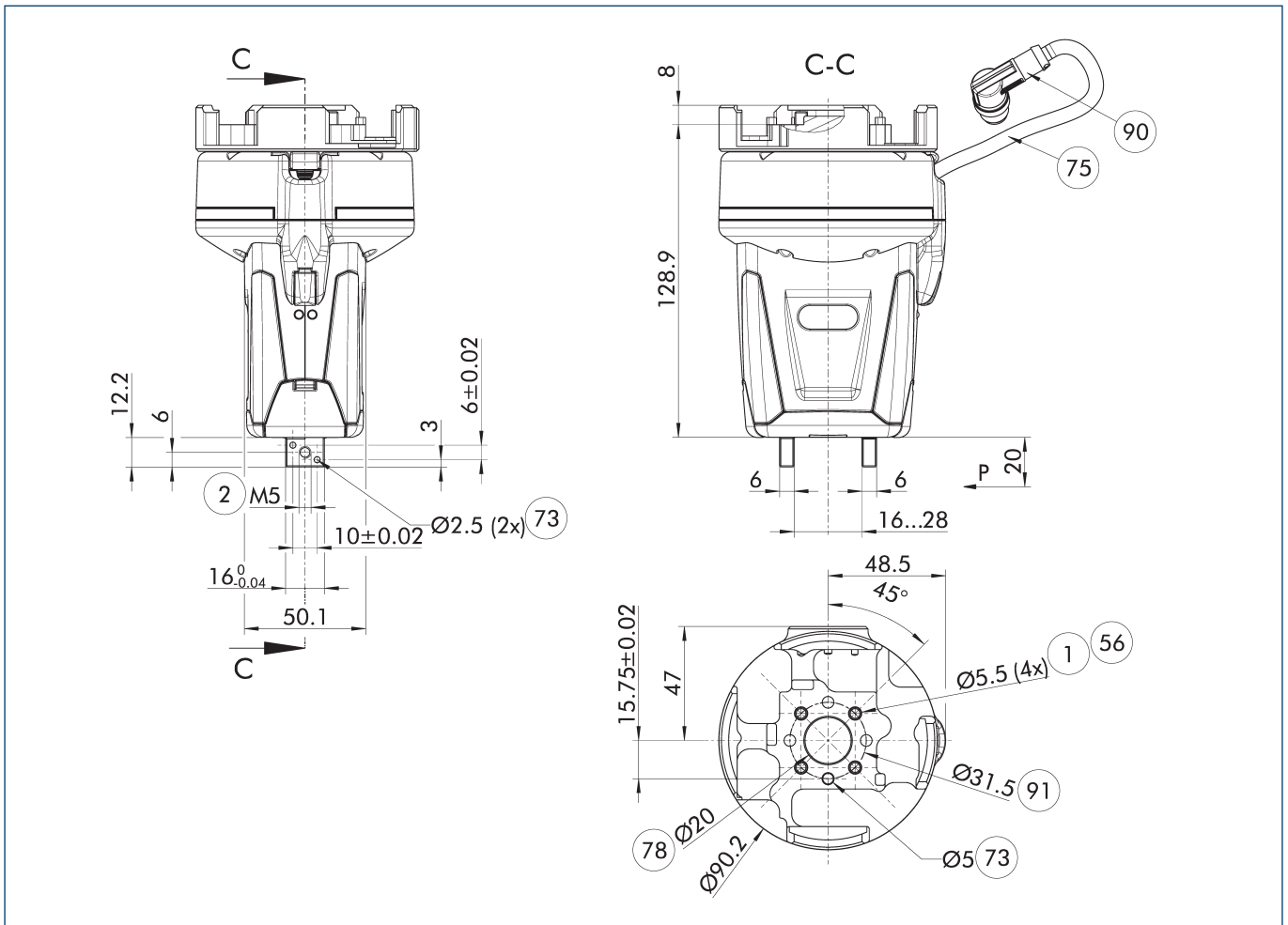
主视图 Co-act EGP-C 40-N-N-M1013



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ 弯头 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨② 螺纹连接通孔 |

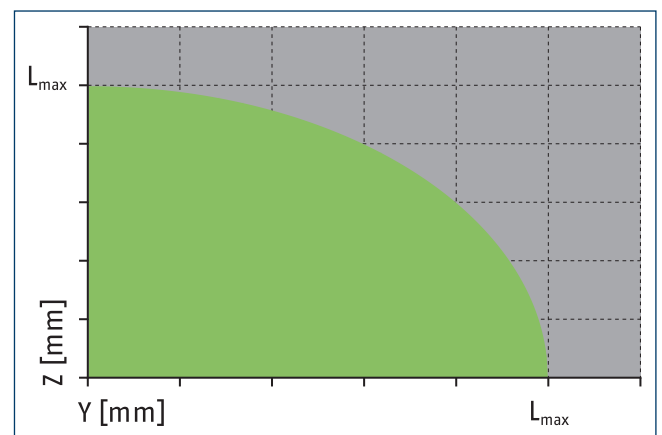
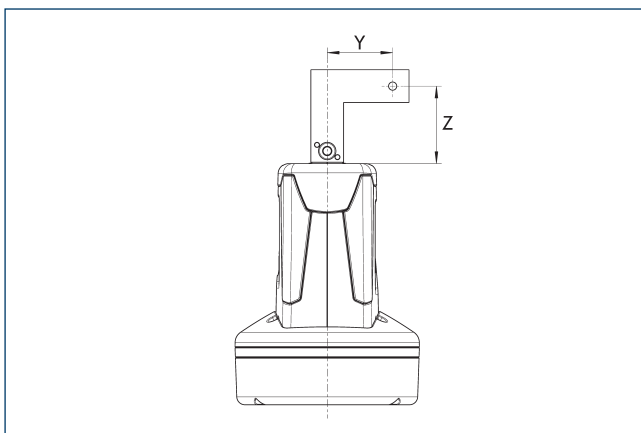
主视图 Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

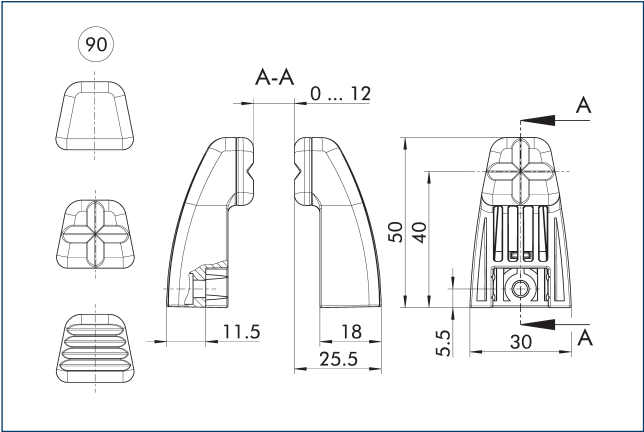
- | | |
|-----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑤ 电缆长度 |
| ② 手指连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ⑤⑥ 在供货范围内 | ⑨⑩ 弯头 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |

最大允许手指投影



■ 允许的范围 ■ 不允许的范围
 $L_{\max}$ 等于最大允许手指长度。请参见技术参数表。

Co-act EGP-C 的 AUB 顶爪



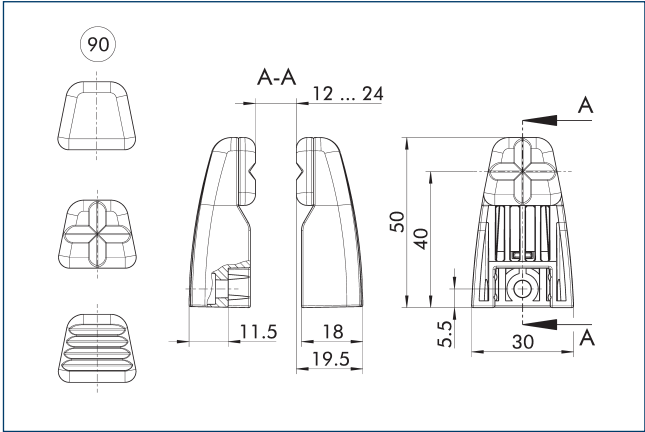
90 手指嵌件

该顶爪专为 Co-act EGP 机械手设计。根据尺寸, 可提供不同的夹持范围。根据用途和工件, 在随附的手指中选择。手指嵌件由刚性或弹性材料制成。

描述	ID	材料
毛坯手指		
AUB Co-act EGP 40/12	1401285	PA/TPU

- ① 交付范围包括带固定件的两个顶爪。遵从 Co-act EGP 机械手的组装和操作手册中的说明。

Co-act EGP-C 的 AUB 顶爪



90 手指嵌件

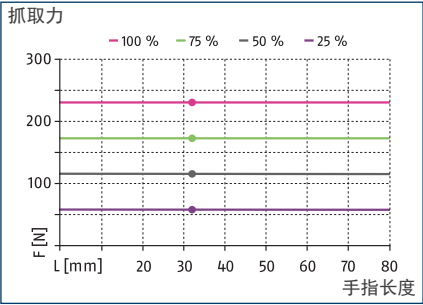
该顶爪专为 Co-act EGP 机械手设计。根据尺寸, 可提供不同的夹持范围。根据用途和工件, 在随附的手指中选择。手指嵌件由刚性或弹性材料制成。

描述	ID	材料
毛坯手指		
AUB Co-act EGP 40/24	1401286	PA/TPU

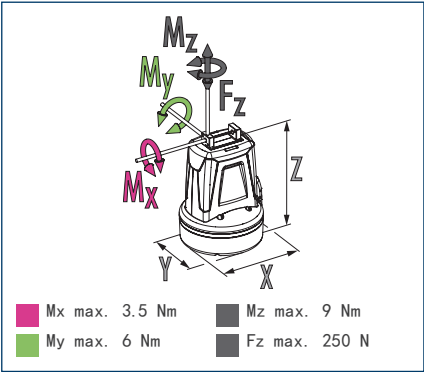
- ① 交付范围包括带固定件的两个顶爪。遵从 Co-act EGP 机械手的组装和操作手册中的说明。



抓取力



尺寸和最大载荷



技术参数 - 用于 ABB 的 Co-act EGP-C

描述		Co-act EGP-C 64-N-N-GoFa
ID		1468551
通用运行数据		
兼容的机器人		ABB GoFa (CRB 15000)
机器人法兰		标准法兰
集成传感器		是的, 双向感应
尺寸 X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
机械运行数据		
单指行程	[mm]	10
最小/最大抓取力	[N]	65/230
最小/最大单爪力	[N]	32.5/115
建议工件重量	[kg]	1.15
最大允许手指长度	[mm]	80
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.24
重复精度	[mm]	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.49/0.49
重量	[kg]	1.2
最低/最高环境温度	[° C]	5/55
IP 防护等级		30
电缆连接器/电缆终端		2 x M8
电缆长度 L1	[mm]	70
电缆长度 L2	[mm]	175
电气运行数据		
额定电压	[V DC]	24
额定电流	[A]	0.15
最大电流	[A]	2
控制器电子元件		配套
数字输入/输出数量		4/2

技术参数——用于发那科公司的联合作用 EGP-C

描述		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
通用运行数据				
兼容的机器人		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
机器人法兰		标准法兰	标准法兰	标准法兰
LED 条形指示灯			配套	配套
可显示颜色			绿色、黄色、红色	绿色、黄色、红色
集成传感器		是的, 双向感应	是的, 双向感应	是的, 双向感应
尺寸 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
机械运行数据				
单指行程	[mm]	10	10	10
最小/最大抓取力	[N]	65/230	65/230	65/230
最小/最大单爪力	[N]	32.5/115	32.5/115	32.5/115
建议工件重量	[kg]	1.15	1.15	1.15
最大允许手指长度	[mm]	80	80	80
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.24	0.24	0.24
重复精度	[mm]	0.02	0.02	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.49/0.49	0.49/0.49	0.49/0.49
重量	[kg]	1.11	1.38	1.38
最低/最高环境温度	[° C]	5/55	5/55	5/55
IP 防护等级		30	30	30
电缆连接器/电缆终端		M8	明线束	明线束
电缆长度	[mm]	90	4000	4000
电气运行数据				
额定电压	[V DC]	24	24	24
额定电流	[A]	0.15	0.15	0.15
最大电流	[A]	2	2	2
控制器电子元件		配套	配套	配套
数字输入/输出数量		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 64

小元件协调机械手

技术参数——用于优傲公司的联合作用 EGP-C

描述		Co-act EGP-C 64-N-N-URID	Co-act EGP-C 64-N-N-UREK
ID		1436401	1327885
通用运行数据			
兼容的机器人		UR 3/5/10/16 (仅限 E 系列)	UR 3/5/10/16
机器人法兰		标准法兰	标准法兰
LED 条形指示灯			配套
可显示颜色			绿色、黄色、红色
集成传感器		是的, 双向感应	是的, 双向感应
尺寸 X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 149.2	125.5 x 86.4 x 146.7
机械运行数据			
单指行程	[mm]	10	10
最小/最大抓取力	[N]	65/230	65/230
最小/最大单爪力	[N]	32.5/115	32.5/115
建议工件重量	[kg]	1.15	1.15
最大允许手指长度	[mm]	80	80
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.24	0.24
重复精度	[mm]	0.02	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.49/0.49	0.49/0.49
重量	[kg]	1.11	1.38
最低/最高环境温度	[° C]	5/55	5/55
IP 防护等级		30	30
电缆连接器/电缆终端		M8	明线束
电缆长度	[mm]	90	4000
电气运行数据			
额定电压	[V DC]	24	24
额定电流	[A]	0.15	0.15
最大电流	[A]	2	2
控制器电子元件		配套	配套
数字输入/输出数量		2/2	4/2

技术参数 – 用于 TM 的 Co-act EGP-C。

描述		Co-act EGP-C 64-N-N-TMEK
ID		1400578
通用运行数据		
兼容的机器人		TM 5/12/14
机器人法兰		标准法兰
LED 条形指示灯		配套
可显示颜色		绿色、黄色、红色
集成传感器		是的, 双向感应
尺寸 X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
机械运行数据		
单指行程	[mm]	10
最小/最大抓取力	[N]	65/230
最小/最大单爪力	[N]	32.5/115
建议工件重量	[kg]	1.15
最大允许手指长度	[mm]	80
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.24
重复精度	[mm]	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.49/0.49
重量	[kg]	1.38
最低/最高环境温度	[° C]	5/55
IP 防护等级		30
电缆连接器/电缆终端		明线束
电缆长度	[mm]	4000
电气运行数据		
额定电压	[V DC]	24
额定电流	[A]	0.15
最大电流	[A]	2
控制器电子元件		配套
数字输入/输出数量		4/2

技术数据 – 用于 Doosan Robotics 的 Co-act EGP-C

描述		Co-act EGP-C 64-N-N-M1013
ID		1416679
通用运行数据		
兼容的机器人		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
机器人法兰		标准法兰
集成传感器		是的, 双向感应
尺寸 X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 149.2
机械运行数据		
单指行程	[mm]	10
最小/最大抓取力	[N]	65/230
最小/最大单爪力	[N]	32.5/115
建议工件重量	[kg]	1.15
最大允许手指长度	[mm]	80
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.24
重复精度	[mm]	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.49/0.49
重量	[kg]	1.11
最低/最高环境温度	[° C]	5/55
IP 防护等级		30
电缆连接器/电缆终端		明线束
电缆长度	[mm]	4000
电气运行数据		
额定电压	[V DC]	24
额定电流	[A]	0.15
最大电流	[A]	2
控制器电子元件		配套
数字输入/输出数量		2/2

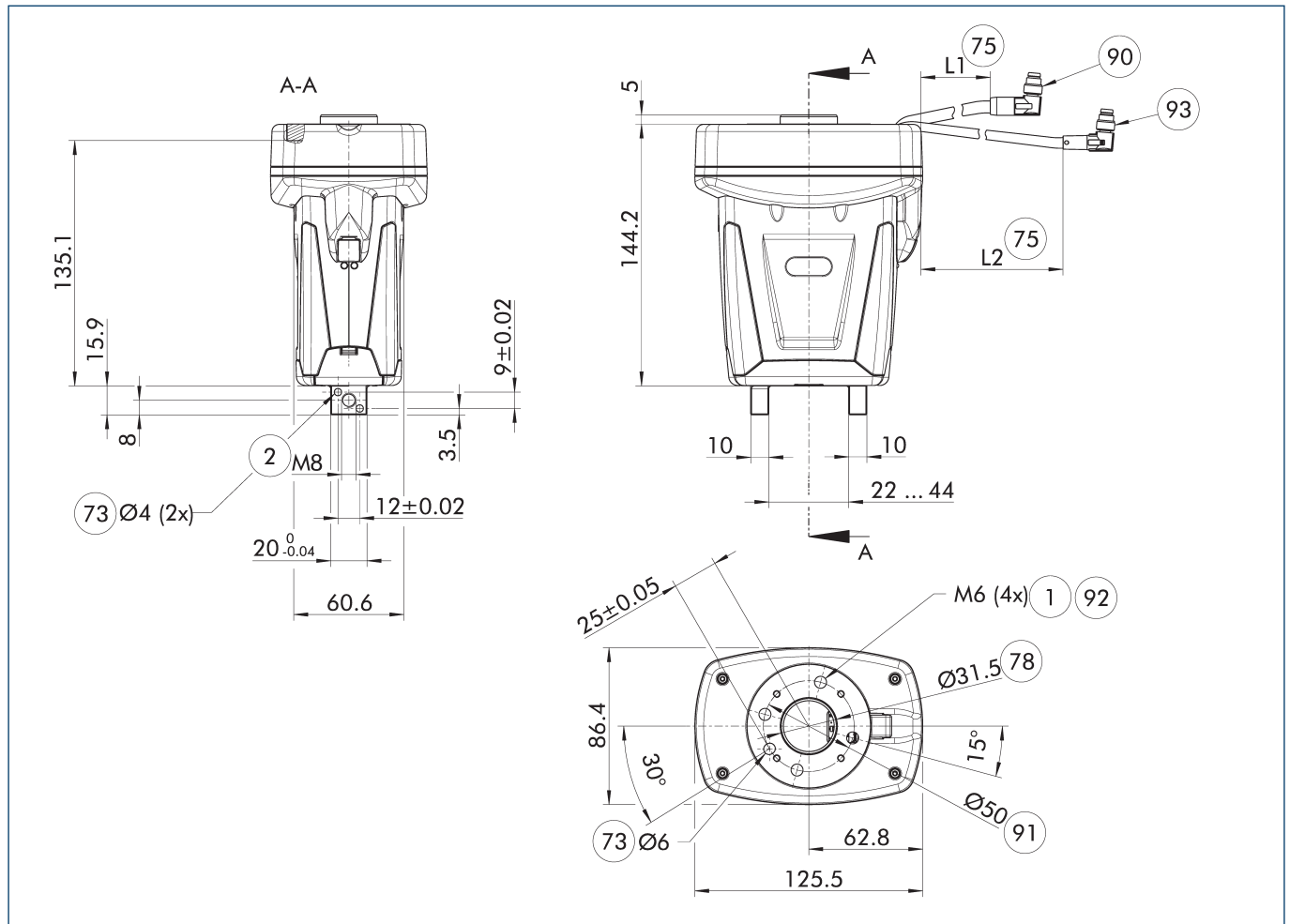
Co-act EGP-C 64

小元件协调机械手

技术参数——用于库卡公司的联合作用 EGP-C

描述		Co-act EGP-C 64-N-N-KTOE
ID		1321172
通用运行数据		
兼容的机器人		KUKA LBR iiwa 7/14
机器人法兰		Touch electric 介质法兰
LED 条形指示灯		配套
可显示颜色		绿色、黄色、红色
集成传感器		是的, 双向感应
尺寸 X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
机械运行数据		
单指行程	[mm]	10
最小/最大抓取力	[N]	65/230
最小/最大单爪力	[N]	32.5/115
建议工件重量	[kg]	1.15
最大允许手指长度	[mm]	80
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.24
重复精度	[mm]	0.02
闭合/张开时间	[s]	0.49/0.49
重量	[kg]	1.15
最低/最高环境温度	[° C]	5/55
IP 防护等级		30
电缆连接器/电缆终端		M12
电缆长度	[mm]	70
电气运行数据		
额定电压	[V DC]	24
额定电流	[A]	0.15
最大电流	[A]	2
控制器电子元件		配套
数字输入/输出数量		4/2

主视图 Co-act EGP-C 64-N-N-GoFa

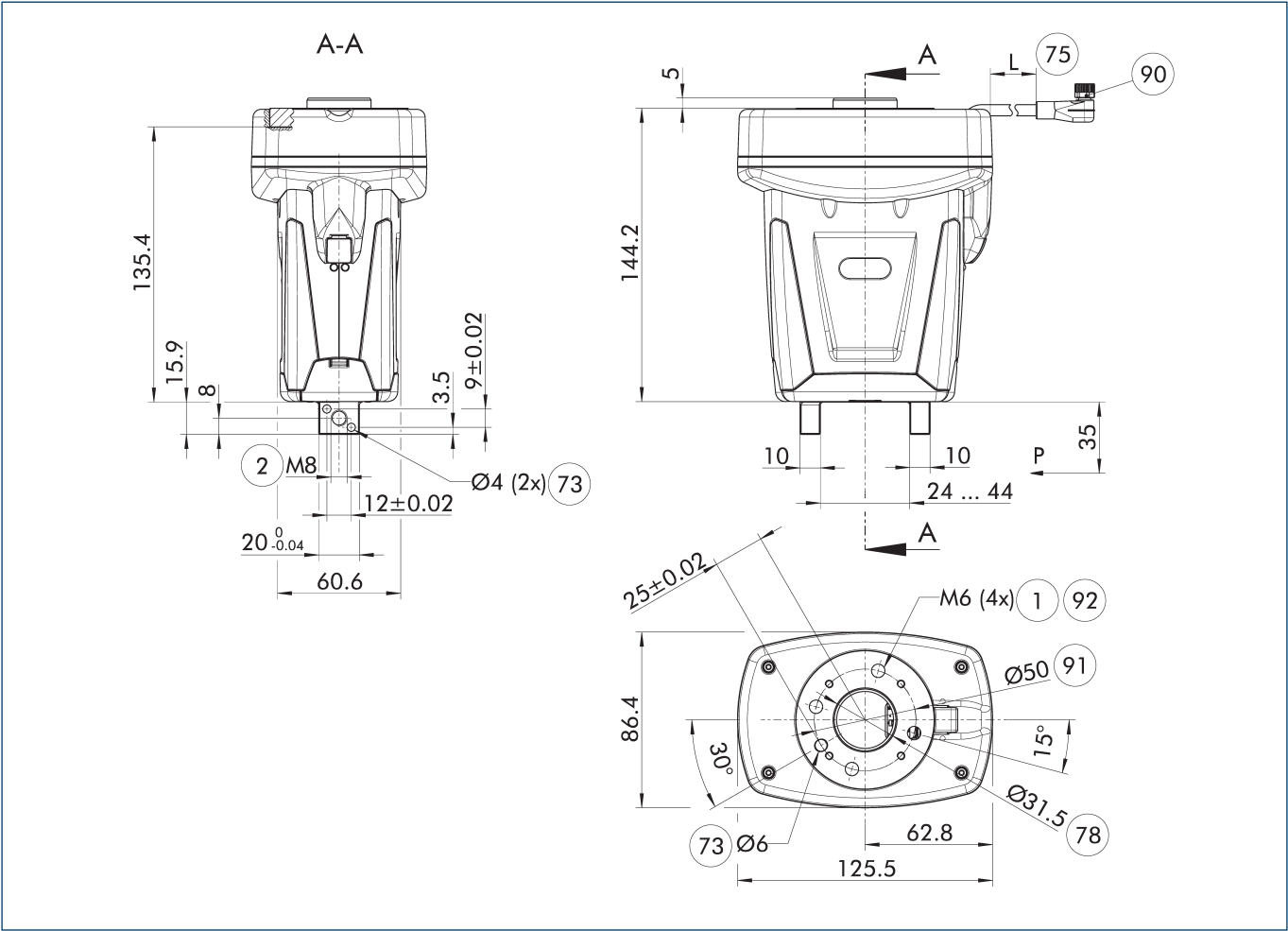


图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- ① 机械手连接
- ② 手指连接
- ⑦③ 适合定心销
- ⑦⑤ 电缆长度
- ⑦⑧ 适合定心

- ⑨② M8 连接器, 3 针
- ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆
- ⑨② 螺纹连接通孔
- ⑨③ M8, 4 针公头连接器

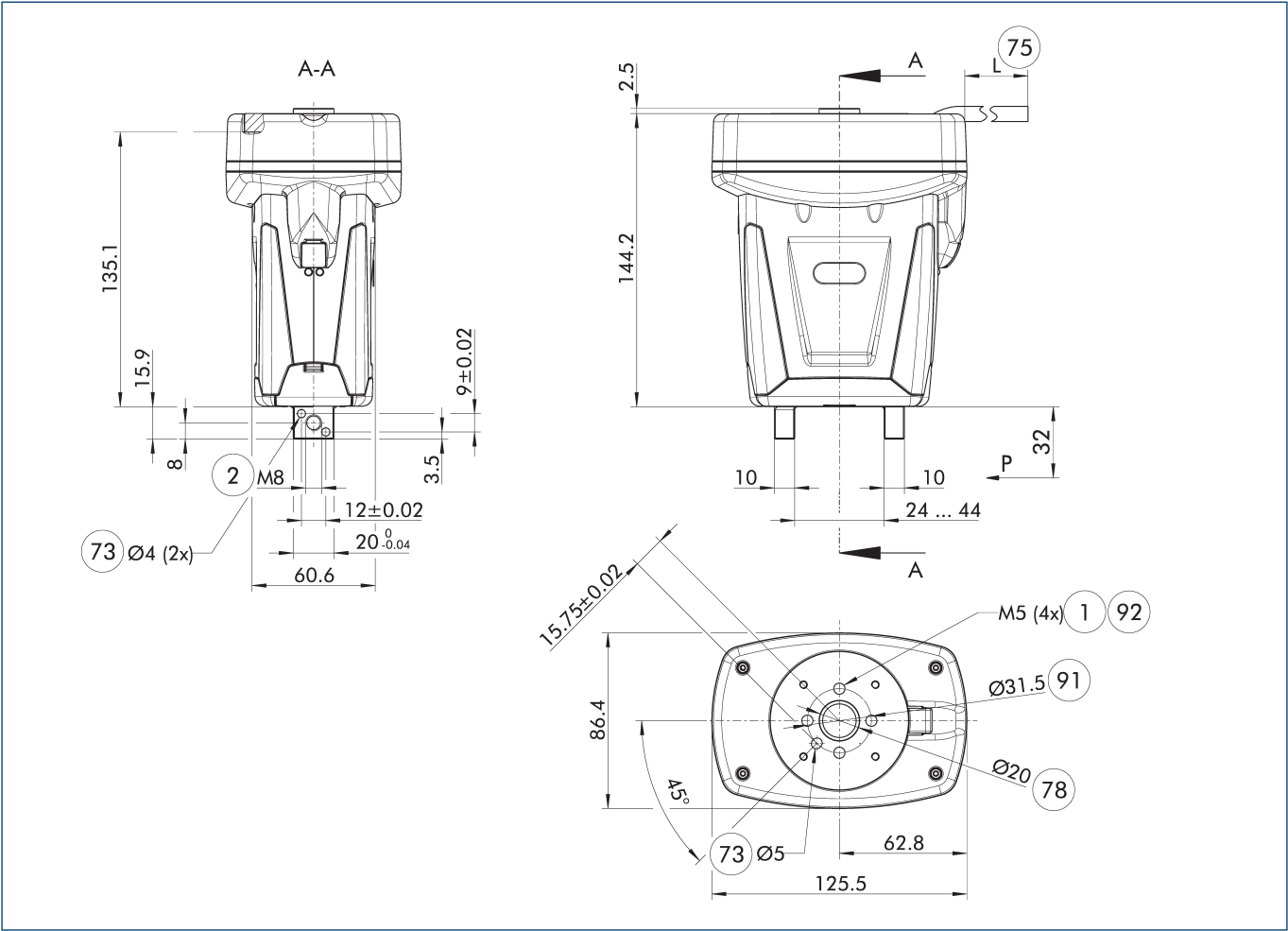
主视图 Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXID



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ M8 连接器, 8 针 |
| ⑦⑩ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨② 螺纹连接通孔 |

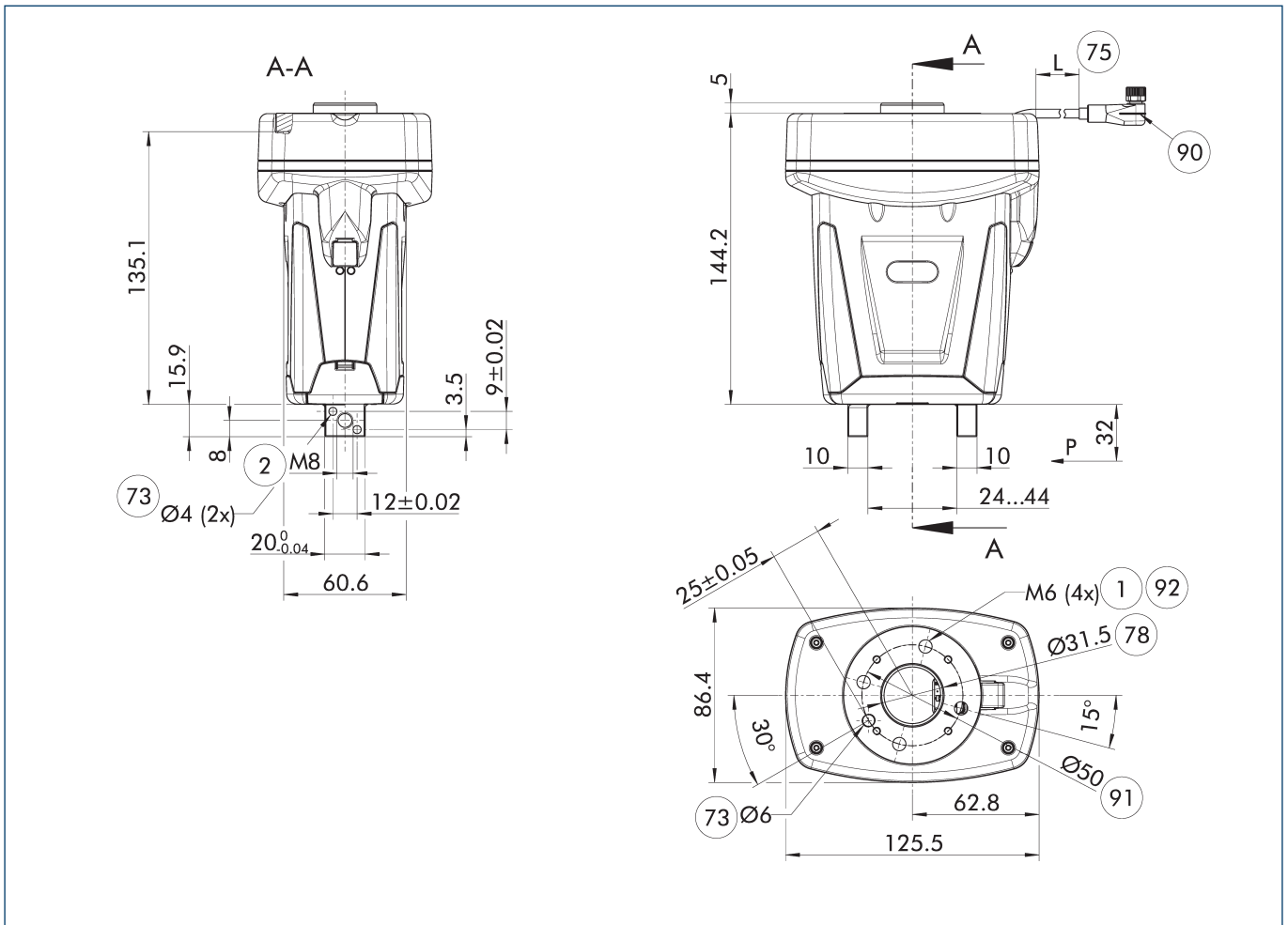
主视图 Co-act EGP-C 64-N-N-FCR7



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ 明线束 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨② 螺纹连接通孔 |

主视图 Co-act EGP-C 64-N-N-URID

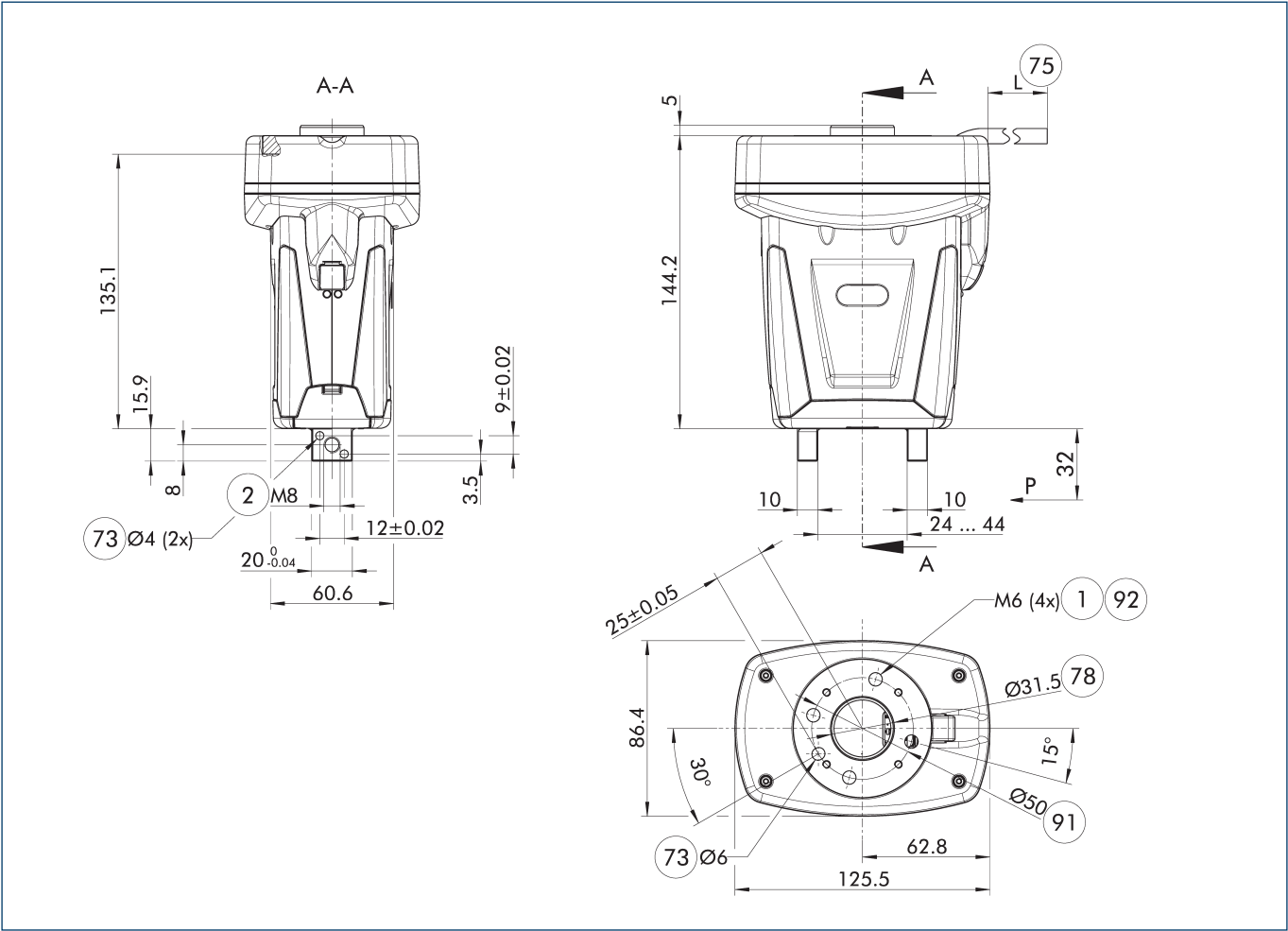


图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- ① 机械手连接
- ② 手指连接
- ⑦③ 适合定心销
- ⑦⑤ 电缆长度

- ⑦⑧ 适合定心
- ⑨⑩ M8 插座, 8 针
- ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆
- ⑨② 螺纹连接通孔

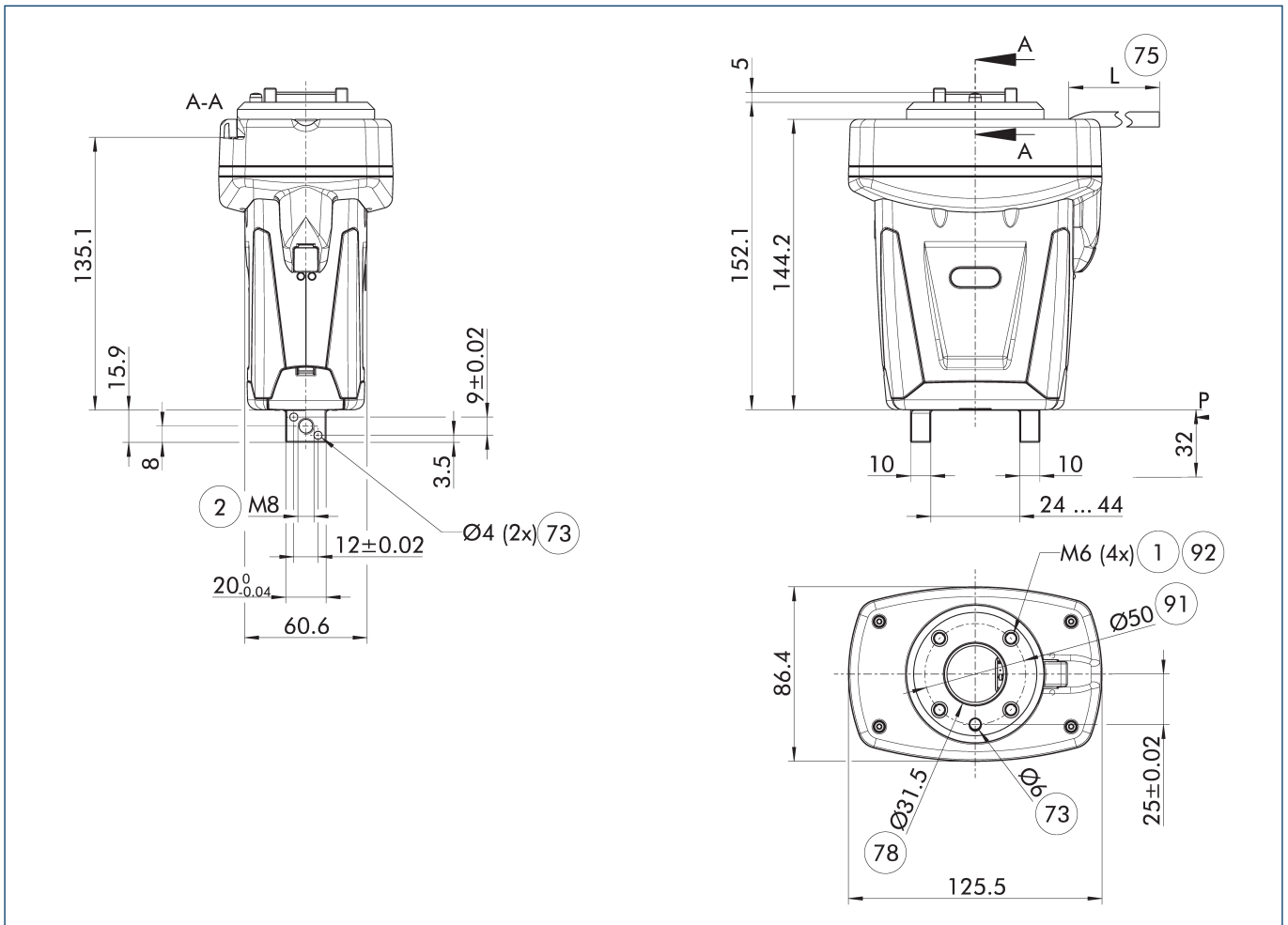
主视图 Co-act EGP-C 64-N-N-UREK



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ 明线束 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨② 螺纹连接通孔 |

主视图 Co-act EGP-C 64-N-N-TMEK

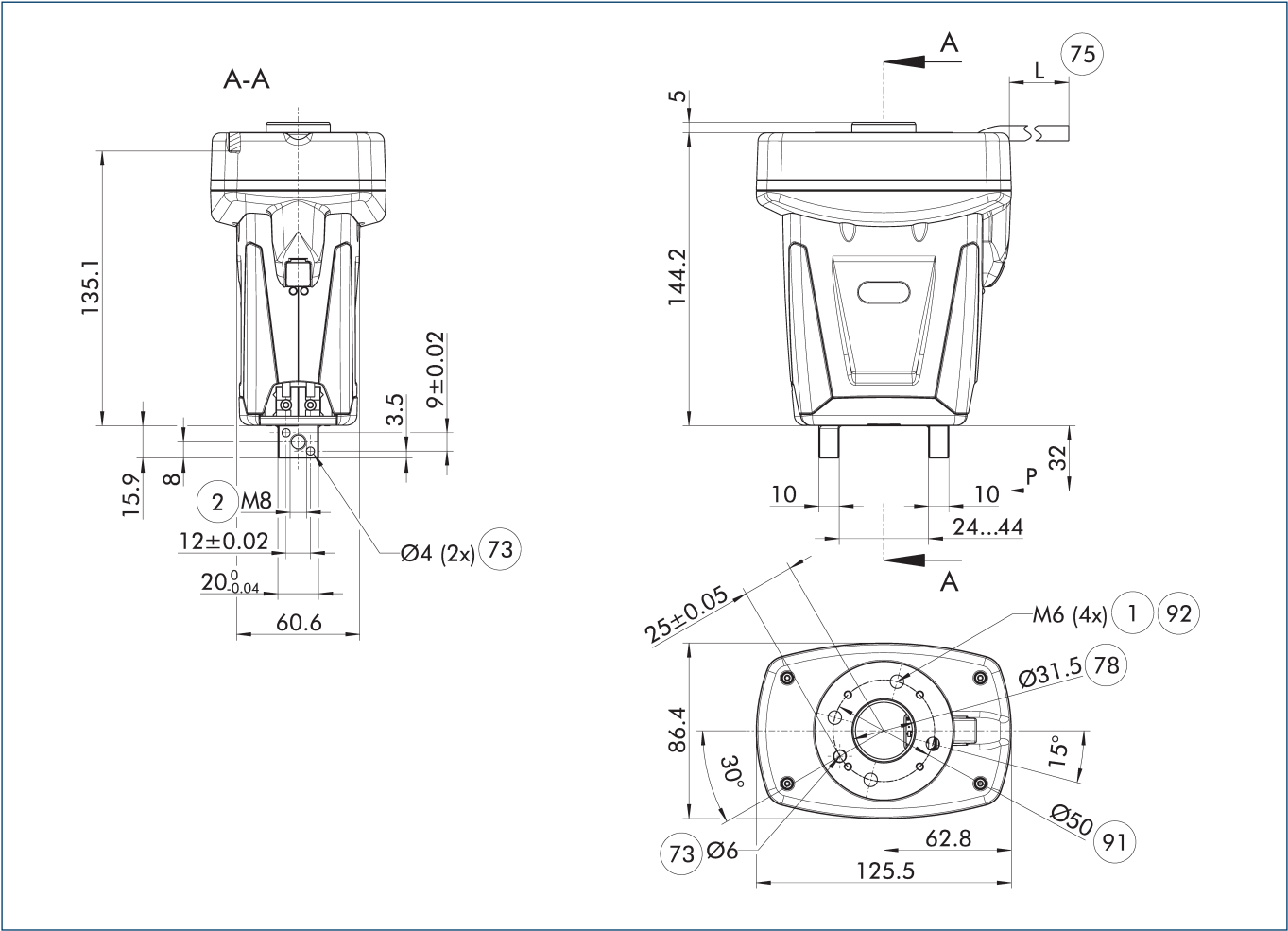


图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- ① 机械手连接
- ② 手指连接
- ⑦③ 适合定心销
- ⑦⑤ 电缆长度

- ⑦⑧ 适合定心
- ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆
- ⑨② 螺纹连接通孔

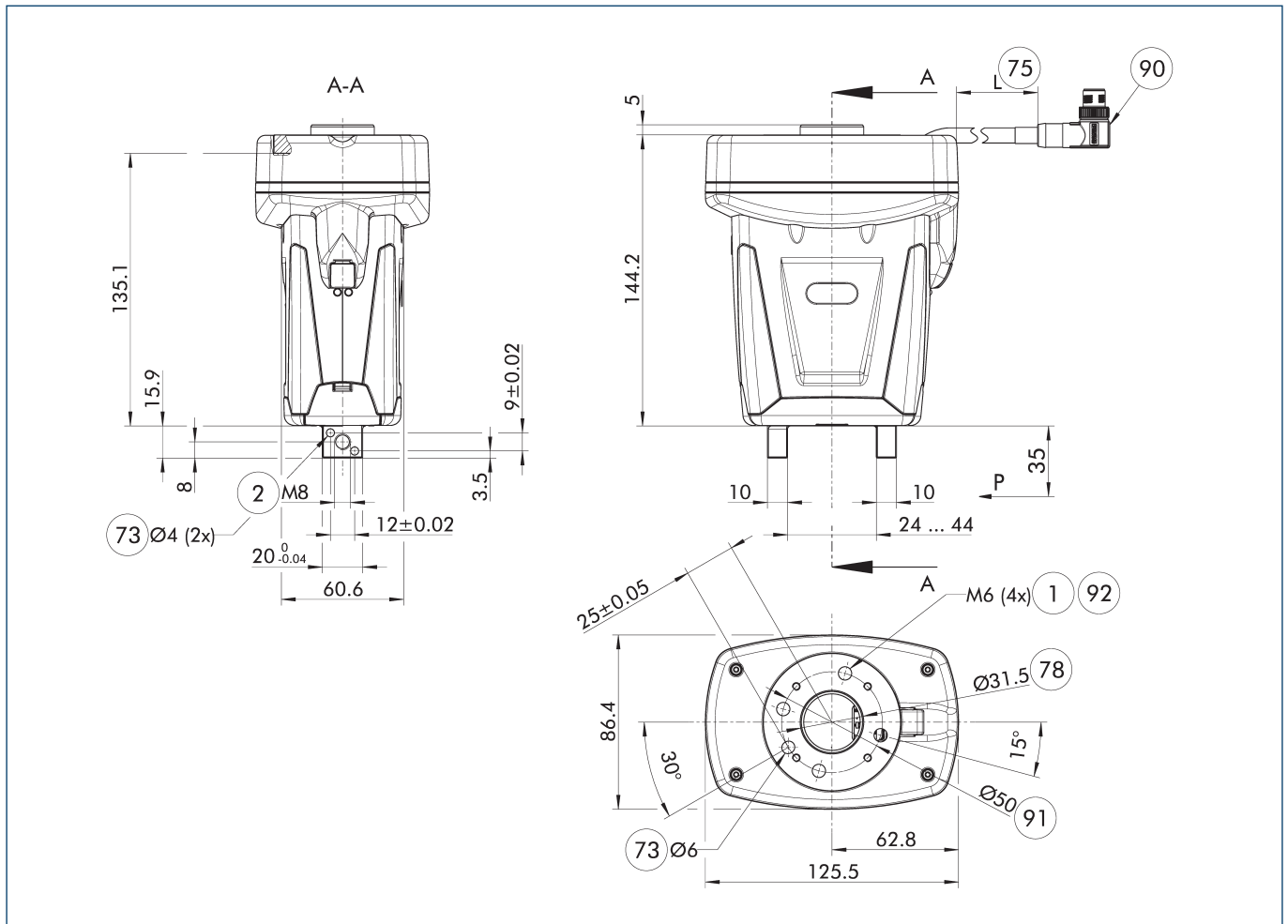
主视图 Co-act EGP-C 64-N-N-M1013



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ 弯头 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨② 螺纹连接通孔 |

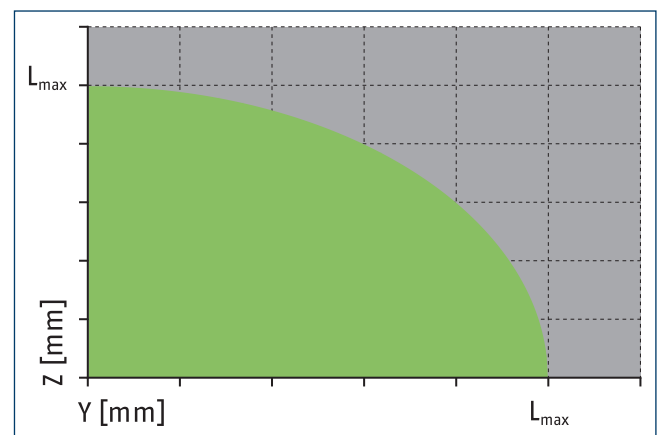
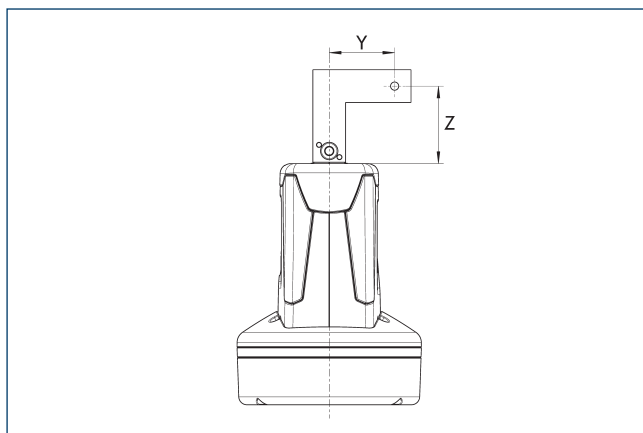
Co-act EGP-C - KTOE 型号主视图



图纸所示为机械手的基本版本（卡爪打开）。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ① 机械手连接 | ⑦⑧ 适合定心 |
| ② 手指连接 | ⑨⑩ M12 连接器, 17 针 |
| ⑦③ 适合定心销 | ⑨① DIN ISO-9409 螺栓分布圆 |
| ⑦⑤ 电缆长度 | ⑨② 螺纹连接通孔 |

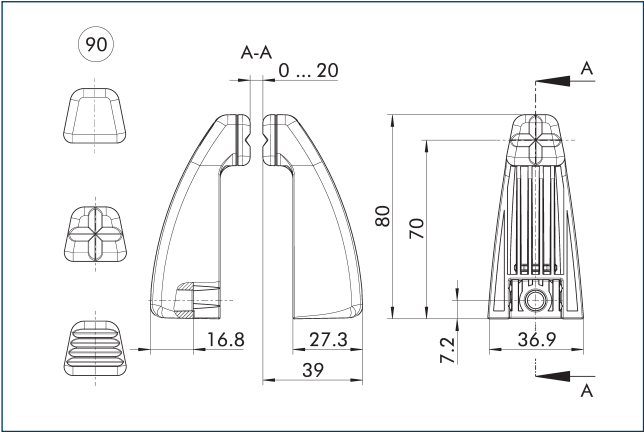
最大允许手指投影



■ 允许的范围 ■ 不允许的范围

L_{max} 等于最大允许手指长度。请参见技术参数表。

Co-act EGP-C 的 AUB 顶爪



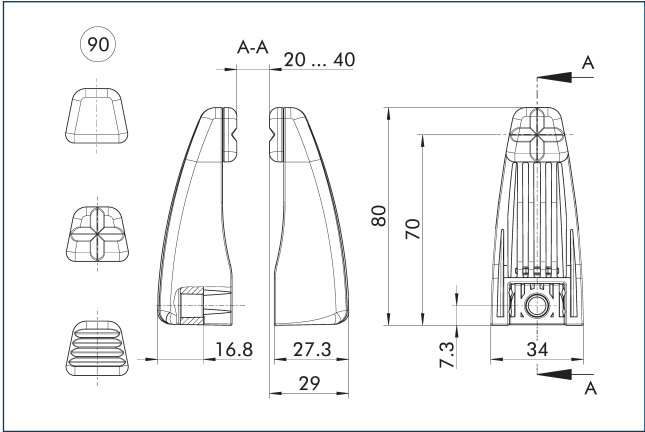
90 手指嵌件

该顶爪专为 Co-act EGP 机械手设计。根据尺寸, 可提供不同的夹持范围。根据用途和工件, 在随附的手指中选择。手指嵌件由刚性或弹性材料制成。

描述	ID	材料
毛坯手指		
AUB Co-act EGP 64/20	1401294	PA/TPU

- ① 交付范围包括带固定件的两个顶爪。遵从 Co-act EGP 机械手的组装和操作手册中的说明。

Co-act EGP-C 的 AUB 顶爪



90 手指嵌件

该顶爪专为 Co-act EGP 机械手设计。根据尺寸, 可提供不同的夹持范围。根据用途和工件, 在随附的手指中选择。手指嵌件由刚性或弹性材料制成。

描述	ID	材料
毛坯手指		
AUB Co-act EGP 64/40	1401297	PA/TPU

- ① 交付范围包括带固定件的两个顶爪。遵从 Co-act EGP 机械手的组装和操作手册中的说明。



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*

