



Hand in hand for tomorrow



Спецификация изделия

Захват взаимодействия для мелких компонентов Co-act EGP-C

Пригоден для систем "человек-робот". Мощный
Сертифицирован.

Захват Co-act EGP-C

Электрический двухпальцевый параллельный захват, сертифицированный для работы во взаимодействии с человеком; привод 24 В, цифровой ввод/вывод

Область применения

Захват и перемещение мелких и средних деталей с переменным усилием зажатия в системах со взаимодействием человека и робота в областях сборки электронных устройств и загрузки станков.

Преимущества – Ваша выгода

Сертифицированное зажимное устройство сокращает затраты при оценке безопасности приложения

Plug & Work для большого количества различных роботов

Управление через цифровые входы-выходы для простой настройки и быстрой интеграции в имеющиеся системы.

Функциональная безопасность гарантируется благодаря безопасности конструкции с ограничением тока

Предварительно собранное захватное устройство с интерфейсом для подключения к роботам для простой и быстрой интеграции

Встроенный дисплей состояния Для визуальной индикации состояния устройства

Сервисные элементы в крышке защиты от столкновений предназначены для регулировки усилия захвата и системы датчиков

Бесколлекторный серводвигатель постоянного тока для работы практически без износа и обеспечения длительного срока службы

Накладные пальцы выпускаются с тремя различными вставками



Размеры
Количество: 2



Масса
0.59 .. 1.38 kg



Усилие захвата
140 .. 230 N



Ход на губку
6 .. 10 mm



Масса заготовки
0.7 .. 1.15 kg

Функциональное описание

Захват Co-act EGP-C приводится в действие электричеством и имеет встроенный ограничитель тока и крышку для защиты от столкновений. Ограничитель тока гарантирует то, что усилие захвата не превысит заданное

значение. Защитная крышка служит для уменьшения риска травм от столкновений при выполнении совместных операций "человек-робот".



- ① Защита от столкновений
- ② Захват EGP для мелких деталей
- ③ Фланец
с встроенной электроникой и кабелями
- ④ Светодиодная лента
для индикатора состояния
- ⑤ + Встроенная система датчиков
для контроля положения кулачков
- ⑥ Система служебных муфт датчиков
для настройки системы датчиков
- ⑦ Усилие захвата служебной муфты
для регулировки усилия захвата

Подробное функциональное описание

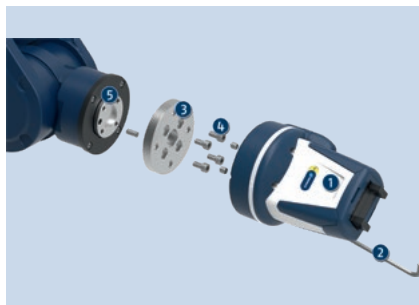
Соблюдение требований по усилию захвата в операциях взаимодействия



Усилие захвата, указанное в каталоге, принимается равным арифметической сумме усилий, прикладываемых отдельно к каждой губке на расстоянии P (см. рисунок). Для оценки биомеханических предельных значений согласно ISO/TS 15066 необходимо использовать только усилие захвата, действующее на каждый зажимной кулачок. Кроме того, информация имеется в руководстве по эксплуатации.

- 1 Захват Co-act EGP-C
- 3 Усилие захвата, прикладываемое к каждому зажимному кулачку
- 2 Зажимные кулачки (заказные)
- 4 Заготовка

Простая сборка Co-act EGP-C



Захват Co-act EGP-C разработан для простых сборочных роботов и роботов взаимодействия (коботов). При установке необходимо соединить входящую в комплект поставки адаптерную плиту и детали крепежа с фланцем кобота. Затем захват можно присоединить к адаптерному фланцу с помощью прилагаемого шестигранного торцового ключа. И наконец, следует выполнить электрические подключения (не для исполнения KETI).

- 1 Захват Co-act EGP-C
- 4 Монтажный материал
- 2 Шестигранный торцовый ключ
- 5 Фланец кобота
- 3 Адаптерный фланец

Простое подключение "Plug & Work" к различным коботам



Стандартный захват Co-act EGP-C доступен для широкого ассортимента взаимодействующих роботов (коботов) от различных производителей, включая KUKA, Universal Robots и FANUC. Захват был настроен на заводе-изготовителе таким образом, что его можно напрямую подсоединить электрически и механически к соответствующему коботу. В зависимости от изготовителя, имеются также различные исполнения для различных конструкций фланцев.

- 1 Подключение захвата Co-act-EGP-C к коботу KUKA LBR iiwa
- 3 Подключение захвата Co-act EGP-C к UR
- 2 Подключение захвата Co-act EGP-C к FANUC CR-7iA

Захват Co-act EGP-C для Universal Robots



Для роботов, выпускаемых компаниями Universal Robots и Techman Robot, имеется два варианта захвата Co-act EGP-C. Варианты URID или TMID используют для передачи сигналов на систему управления роботом инструментальный интерфейс. Тем не менее, этот вариант не имеет световой полосы. Световая полоса, включая свободную активацию, может использоваться только для варианта с внешней прокладкой кабеля.

- 1 Подключение Co-act EGP-C к UR с использованием сопряжения для инструмента (исполнение URID)
- 2 Подключение Co-act EGP-C к UR с помощью прокладки внешнего кабеля (исполнение UREK)

Пример заказа Co-act EGP-C

	Co-act	EGP	-	C	-	40	-	N	-	N	-	КТОЕ
Co-act = Collaborative actuator												
Электрический захват для мелких деталей EGP												
C = устройство, имеющее сертификат DGUV												
Размер												
40												
64												
N = не используется												
N = не используется												
Робот и фланцевый интерфейс												

FCR7 = FANUC CR-7 iA | подключение через интерфейс EE

KETI = KUKA LBR iiwa | Фланец рабочей среды, с электрикой

URID = Universal Robots/со сквозным соединением (интерфейс электрических инструментов)

UREK = Universal Robots/внешнее кабельное подключение

TMID = TM | со сквозным подключением (интерфейс для электроинструмента)

TMEK = TM | внешнее кабельное подключение

M1013 = Doosan Robotics

FCRXID = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA / L | со сквозным соединением (интерфейс электрических инструментов)

FCRXEK = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA / L | внешнее кабельное подключение

ASSISTA = Mitsubishi MELFA ASSISTA | со сквозной подачей (для подключения электроинструмента)

GoFa = ABB GoFa (CRB 15000)

Общие замечания о серии

Принцип работы: Реечный механизм

Материал корпуса: Полиамид с добавкой стекловолокна

Материал базовой губки: Сталь

Привод: сервоэлектрический, от бесколлекторного двигателя постоянного тока

Гарантия: см. руководство по сборке и эксплуатации

Характеристики срока службы: по запросу

Комплект поставки: Комплект принадлежностей с адаптерным фланцем, крепежным материалом и шестигранным торцовым ключом, руководством по сборке и эксплуатации и декларацией о совместимости и соответствии компонентов, информация по технике безопасности

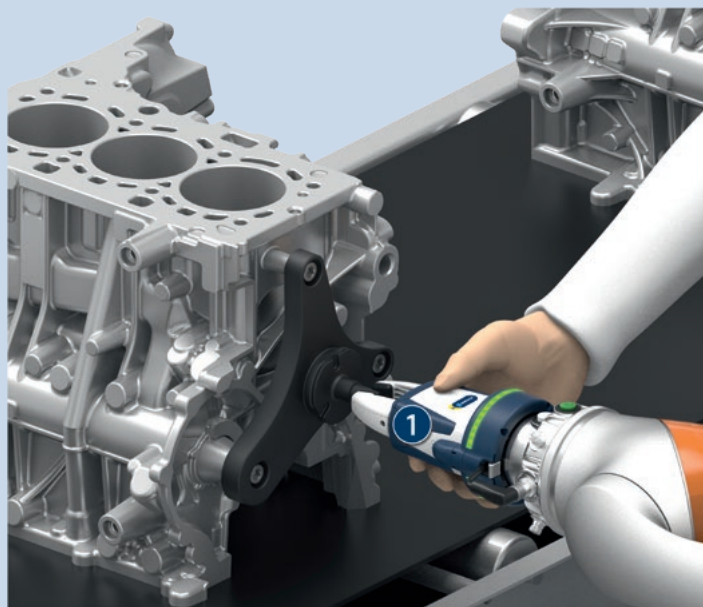
Усилие захвата: – это арифметическая сумма сил захвата, действующих на каждую губку на расстоянии Р (см. иллюстрацию).
Дополнительные сведения -- см. подробное функциональное описание.

Длина пальца: измеряется как расстояние Р от контрольной поверхности в направлении главной оси.

Повторяемость: определяется как разброс конечного положения по 100 последовательным ходам.

Масса заготовки: рассчитывается для силового зажатия с коэффициентом трения покоя 0,1 и коэффициентом надежности с точки зрения выскальзывания заготовки 2 при ускорении свободного падения g. Захват с геометрическим замыканием допускает манипулирование значительно более тяжелыми заготовками.
Дополнительные сведения -- см. руководство по сборке и эксплуатации.

Время закрывания и открывания: представляет собой время перемещения базовых кулачков без специальных пальцев захвата. Время реакции ПЛК не входит в значение времени, указанное выше, и должно учитываться при расчете времени выполнения цикла.



Пример применения

Захватное устройство для систем взаимодействия "человек-робот" для помощи оператору при установке и позиционировании заготовок.

- 1 Захват взаимодействия для мелких компонентов Co-act EGP-C

SCHUNK предлагает больше...

Следующие компоненты повышают работоспособность изделия, прекрасно дополняя высочайшую функциональность, гибкость, надежность и управляемость производственного процесса.



Система ручной смены оснастки



Накладные пальцы

① Подробные сведения об этих продуктах можно найти на страницах описания продуктов или на сайте www.schunk.com.

Опции и специальная информация

Световая полоса для роботов моделей Universal Robots, Techman Robot, FANUC, Mitsubishi: Использование световой полосы возможно для исполнений -UREK при работе с изделиями Universal Robots, TMEK для Techman Robot и FCRXEK в случае использования FANUC с внешним кабельным подключением. В исполнении FANUC (вариант -FCR7) использование светящейся полосы возможно при прямом подключении захвата к системе управления роботом. Для подключения через интерфейс EE активация световой полосы не предусмотрена. В варианте для Mitsubishi MELFA ASSISTA включение световой полосы происходит через интерфейс станка.

Ручная регулировка усилия захвата: Встроенный поворотный выключатель позволяет выбирать для Co-act EGP-C 40 одну из четырех степеней усилия захвата – 100%, 75%, 50% и 25%. Для регулировки усилия захвата сервисные муфты должны быть открыты.

+ Встроенная система датчиков: Захват имеет два встроенных индуктивных бесконтактных выключателя. С ними, контроль положения захвата «открыт» и «закрит» является стандартной функцией. Как вариант, можно использовать датчик контроля заготовки, в зависимости от области применения. Для этого датчик должен обладать функцией настройки вручную. Чтобы сделать это, необходимо открыть служебную муфту на размер 40.

SAC - замечания по безопасности: В прилагаемом руководстве по сборке и эксплуатации также содержатся развернутые замечания по технике безопасности при использовании захвата. Инструкция также содержит общую информацию и рекомендации по использованию устройства.

Масса: Вес включает захват Co-act целиком с кабелями и разъемом подключения.

Группа Co-act: Специалисты группы Co-act компании SCHUNK в любое время готовы ответить на все вопросы по теме взаимодействия человека и роботов. Вы можете обратиться к ним по телефону +49-7133-103-3444 или по электронной почте co-act-team@de.schunk.com.

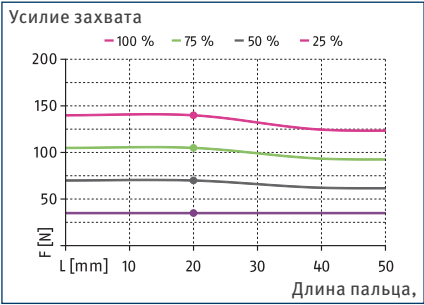
Смазка пищевого качества: Продукт в стандартной комплектации содержит совместимые с пищевыми продуктами смазочные материалы. Требования стандарта EN 1672-2:2020 соблюдены частично. Получить соответствующие сертификаты NSF можно на сайте <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp>, используя данные о смазочных материалах, приведенные в руководстве по эксплуатации. Такие компоненты, как роликовые подшипники, линейные направляющие или амортизаторы, не комплектуются совместимыми с пищевыми продуктами смазочными материалами.

Co-act EGP-C 40

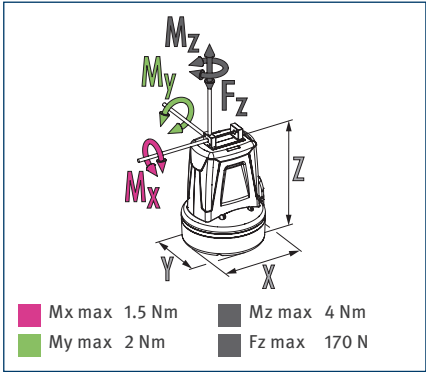
Захват взаимодействия для мелких компонентов



Усилие захвата



Габариты и максимальные нагрузки



① Указанные моменты и силы являются статическими значениями, прикладываются к каждому базовому кулачку и могут действовать одновременно. Нагрузки могут возникать в дополнение к моменту, создаваемому собственно силой захвата.

Технические характеристики — Co-act EGP-C для ABB

Описание		Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa
Идент. №		1468548
Общие характеристики		
Совместимый робот		ABB GoFa (CRB 15000)
Фланец робота		Стандартный фланец
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
Механические характеристики		
Ход на губку	[mm]	6
Мин./макс. усилие захвата	[N]	35/140
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	17.5/70
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	0.7
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	50
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.08
Повторяемость	[mm]	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.2/0.2
Масса	[kg]	0.62
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55
Класс защиты IP		30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		2 x M8
Длина кабеля L1	[mm]	70
Длина кабеля L2	[mm]	175
Электрические характеристики		
Номинальное напряжение	[VDC]	24
Номинальный ток	[A]	0.2
Макс. ток	[A]	2
Управляющая электроника		встроенный
Интерфейс обмена данными		Цифровые входы и выходы
Количество цифровых входов-выходов		4/2

Технические характеристики — Co-act EGP-C для FANUC

Описание		Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID	Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK	Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7
Идент. №		1441947	1441949	1326456
Общие характеристики				
Совместимый робот		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
Фланец робота		Стандартный фланец	Стандартный фланец	Стандартный фланец
Светодиодная лента			встроенный	встроенный
Отображаемые цвета			Зеленый, желтый, красный	Зеленый, желтый, красный
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях	Да, индуктивный, в 2 направлениях	Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры 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
Механические характеристики				
Ход на губку	[mm]	6	6	6
Мин./макс. усилие захвата	[N]	35/140	35/140	35/140
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	17.5/70	17.5/70	17.5/70
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	0.7	0.7	0.7
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	50	50	50
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.08	0.08	0.08
Повторяемость	[mm]	0.02	0.02	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2	0.2/0.2
Масса	[kg]	0.59	0.86	0.66
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55	5/55	5/55
Класс защиты IP		30	30	30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		M8	оголенные проводники	оголенные проводники
Длина кабеля	[mm]	90	4000	1000
Электрические характеристики				
Номинальное напряжение	[V DC]	24	24	24
Номинальный ток	[A]	0.2	0.2	0.2
Макс. ток	[A]	2	2	2
Управляющая электроника		встроенный	встроенный	встроенный
Интерфейс обмена данными		Цифровые входы и выходы	Цифровые входы и выходы	Цифровые входы и выходы
Количество цифровых входов-выходов		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 40

Захват взаимодействия для мелких компонентов

Технические характеристики — Co-act EGP-C для Universal Robots

Описание		Co-act EGP-C 40-N-N-URID	Co-act EGP-C 40-N-N-UREK
Идент. №		1326455	1327883
Общие характеристики			
Совместимый робот		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
Фланец робота		Стандартный фланец	Стандартный фланец
Светодиодная лента			встроенный
Отображаемые цвета			Зеленый, желтый, красный
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях	Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
Механические характеристики			
Ход на губку	[mm]	6	6
Мин./макс. усилие захвата	[N]	35/140	35/140
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	17.5/70	17.5/70
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	0.7	0.7
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	50	50
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.08	0.08
Повторяемость	[mm]	0.02	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
Масса	[kg]	0.59	0.86
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55	5/55
Класс защиты IP		30	30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		M8	оголенные проводники
Длина кабеля	[mm]	90	4000
Электрические характеристики			
Номинальное напряжение	[V DC]	24	24
Номинальный ток	[A]	0.2	0.2
Макс. ток	[A]	0.6	2
Управляющая электроника		встроенный	встроенный
Интерфейс обмена данными		Цифровые входы и выходы	Цифровые входы и выходы
Количество цифровых входов-выходов		2/2	4/2

Технические характеристики —Co-act EGP-C для ТМ.

Описание		Co-act EGP-C 40-N-N-TMID	Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK
Идент. №		1374363	1375931
Общие характеристики			
Совместимый робот		ТМ 5/12/14	ТМ 5/12/14
Фланец робота		Стандартный фланец	Стандартный фланец
Светодиодная лента			встроенный
Отображаемые цвета			Зеленый, желтый, красный
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях	Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
Механические характеристики			
Ход на губку	[mm]	6	6
Мин./макс. усилие захвата	[N]	35/140	35/140
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	17.5/70	17.5/70
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	0.7	0.7
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	50	50
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.08	0.08
Повторяемость	[mm]	0.02	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
Масса	[kg]	0.59	0.86
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55	5/55
Класс защиты IP		30	30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		Разъем M8, 8 контактов	оголенные проводники
Длина кабеля	[mm]	210	4000
Электрические характеристики			
Номинальное напряжение	[V DC]	24	24
Номинальный ток	[A]	0.2	0.2
Макс. ток	[A]	0.6	2
Управляющая электроника		встроенный	встроенный
Интерфейс обмена данными		Цифровые входы и выходы	Цифровые входы и выходы
Количество цифровых входов-выходов		2/2	4/2

Co-act EGP-C 40

Захват взаимодействия для мелких компонентов

Технические характеристики — Co-act EGP-C для Doosan Robotics

Описание		Co-act EGP-C 40-N-N-M1013
Идент. №		1359018
Общие характеристики		
Совместимый робот		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
Фланец робота		Стандартный фланец
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
Механические характеристики		
Ход на губку	[mm]	6
Мин./макс. усилие захвата	[N]	35/140
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	17.5/70
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	0.7
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	50
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.08
Повторяемость	[mm]	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.2/0.2
Масса	[kg]	0.59
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55
Класс защиты IP		30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		Разъем M8, 8 контактов
Длина кабеля	[mm]	100
Электрические характеристики		
Номинальное напряжение	[V DC]	24
Номинальный ток	[A]	0.2
Макс. ток	[A]	2
Управляющая электроника		встроенный
Интерфейс обмена данными		Цифровые входы и выходы
Количество цифровых входов-выходов		2/2

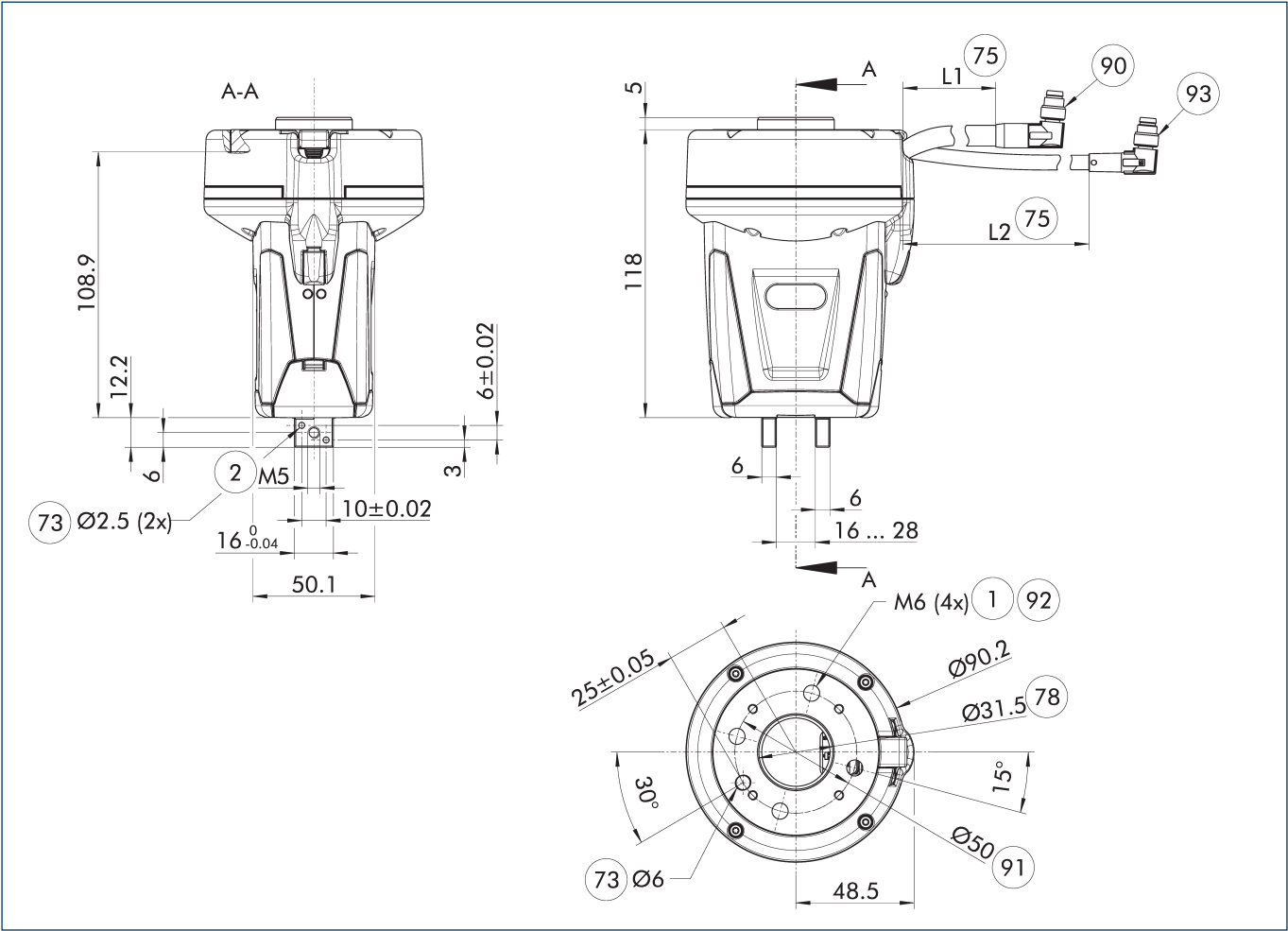
Технические характеристики — Co-act EGP-C для Mitsubishi

Описание		Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA
Идент. №		1408586
Общие характеристики		
Совместимый робот		Mitsubishi MELFA ASSISTA
Фланец робота		Стандартный фланец
Светодиодная лента		встроенный
Отображаемые цвета		Зеленый, желтый, красный
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры X x Y x Z	[mm]	93.6 x 92.1 x 136.9
Механические характеристики		
Ход на губку	[mm]	6
Мин./макс. усилие захвата	[N]	35/140
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	17.5/70
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	0.7
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	50
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.08
Повторяемость	[mm]	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.2/0.2
Масса	[kg]	0.89
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55
Класс защиты IP		30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		Разъем M12, 8-контактный
Длина кабеля	[mm]	120
Палец входит в комплект поставки		Да (AUB Co-act EGP 40/24)
Электрические характеристики		
Номинальное напряжение	[V DC]	24
Номинальный ток	[A]	0.2
Макс. ток	[A]	0.6
Управляющая электроника		встроенный
Интерфейс обмена данными		Цифровые входы и выходы
Количество цифровых входов-выходов		2/2

Co-act EGP-C 40

Захват взаимодействия для мелких компонентов

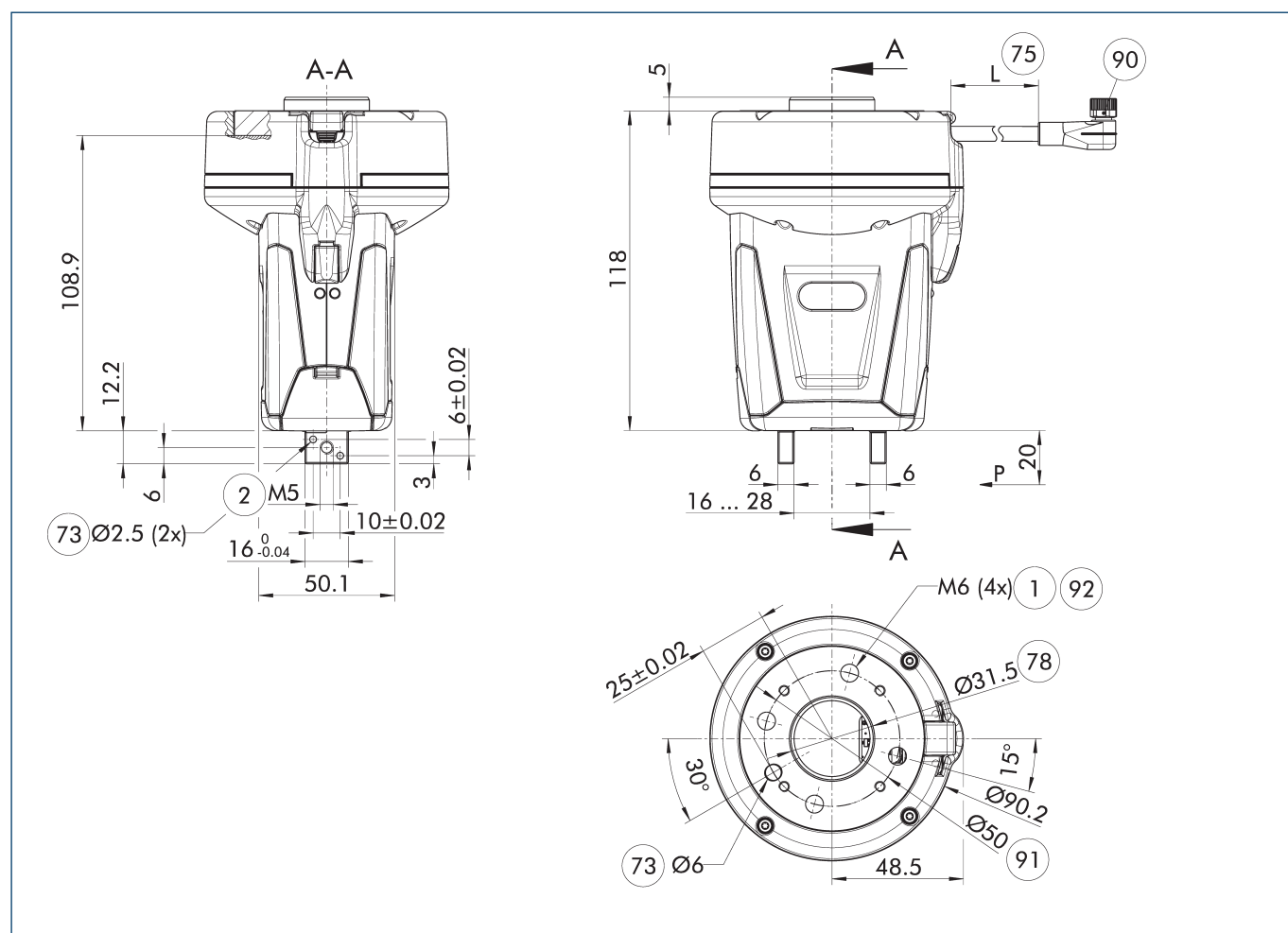
Главный вид захвата Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa



На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑨⑩ Разъем M8, 3 контакта |
| ② Пальцевое соединение | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |
| ⑦⑤ Длина кабеля | ⑨③ Штекер M8, 4-контактный |
| ⑦⑧ Подготовка для центрирования | |

Главный вид Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID



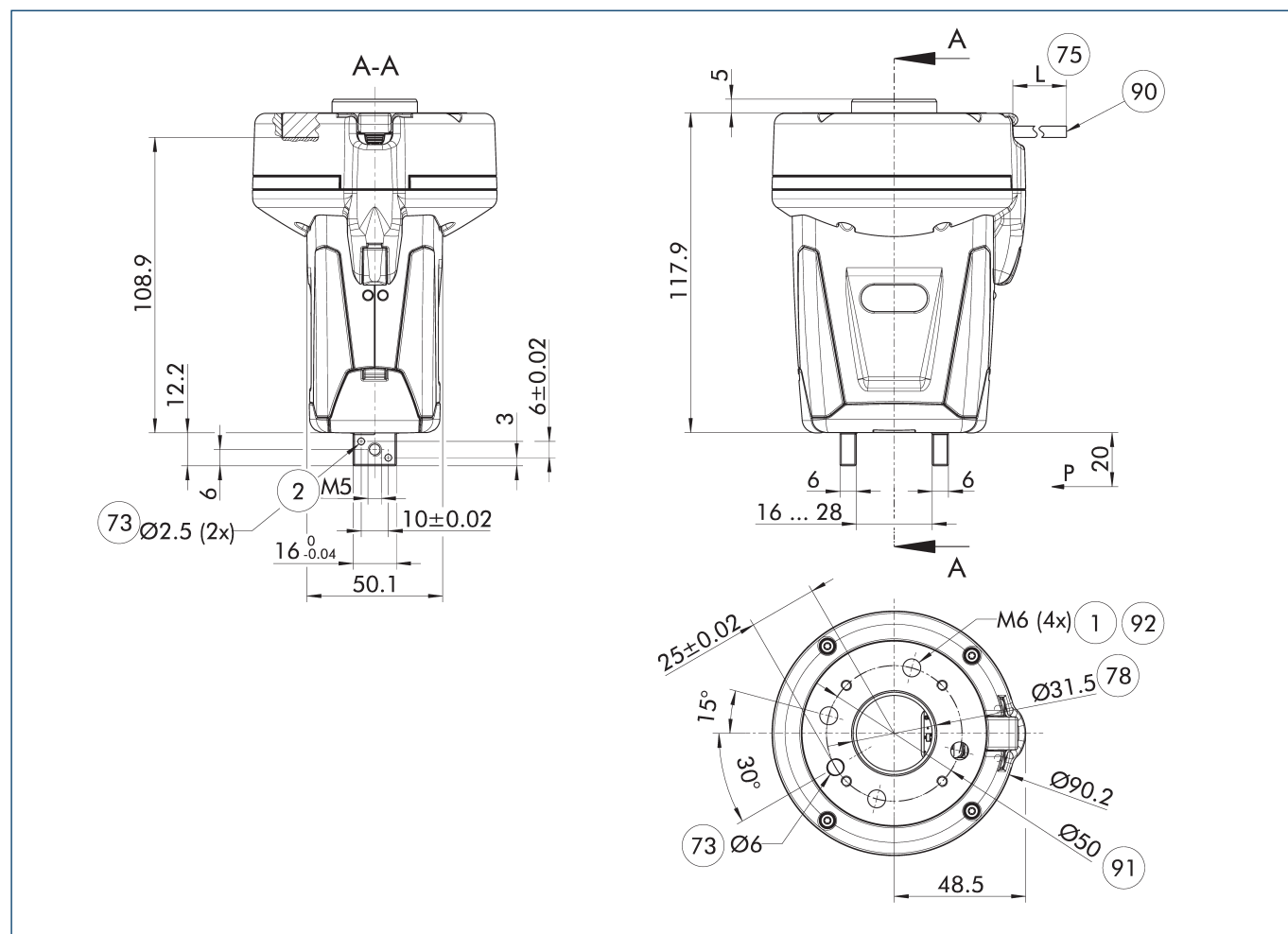
На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦8 Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨0 Разъем M8, 8 контактов |
| ⑦3 Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨1 Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦5 Длина кабеля | ⑨2 Сквозные отверстия для винтовых соединений |

Co-act EGP-C 40

Захват взаимодействия для мелких компонентов

Главный вид Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK



На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦⑧ Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨⑩ оголенные проводники |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Длина кабеля | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |

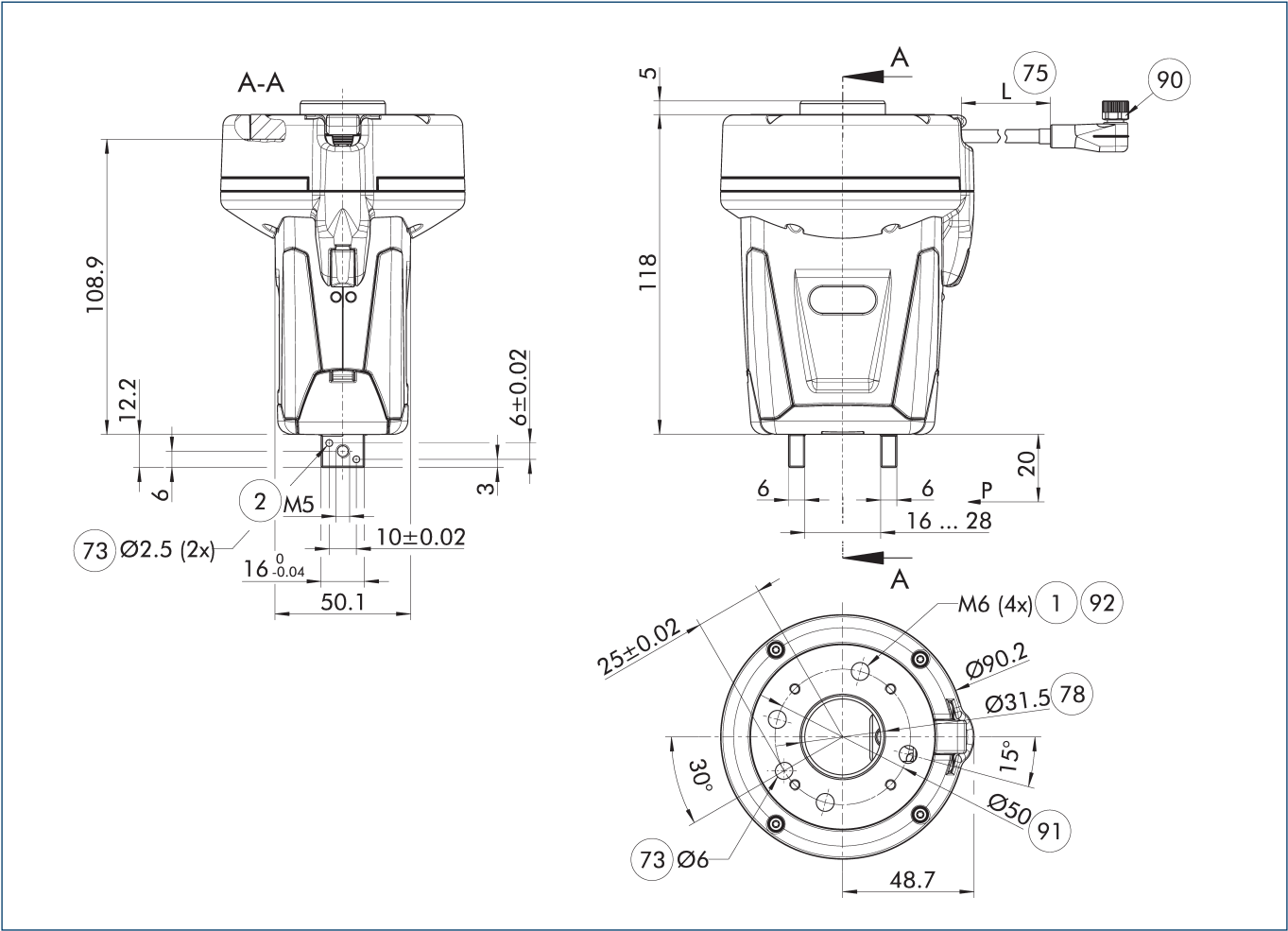
[illegible]

① Соединение с захватом	⑦8 Подготовка для центрирования
② Пальцевое соединение	⑨0 оголенные проводники
⑦3 Посадочные места для центрирующих штифтов	⑨1 Окружность центров болтов DIN ISO-9409
⑦5 Длина кабеля	⑨2 Сквозные отверстия для винтовых соединений

Co-act EGP-C 40

Захват взаимодействия для мелких компонентов

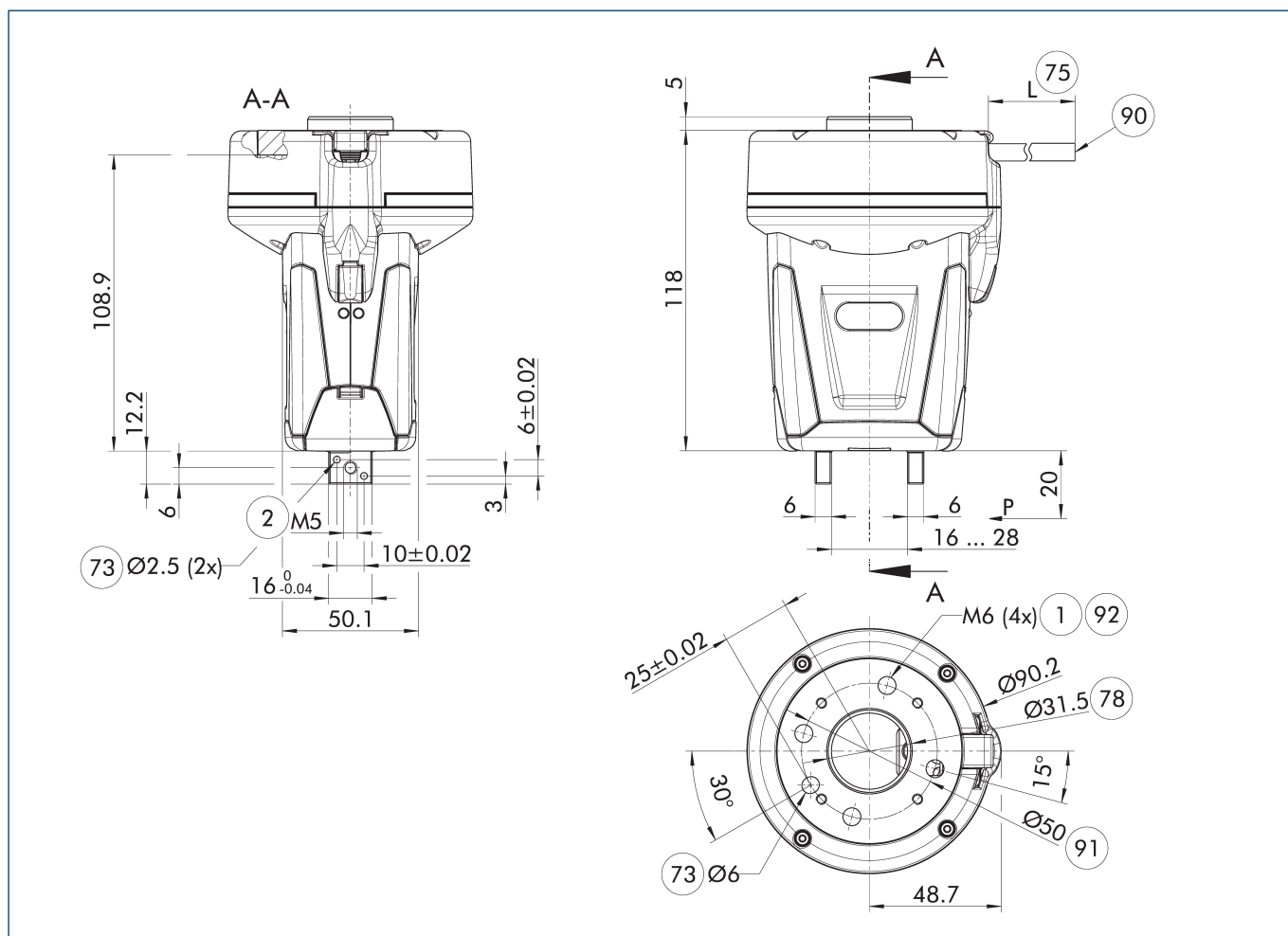
Главный вид Co-act EGP-C 40-N-N-URID



На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦⑧ Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨⑩ Гнездо M8, 8-контактное |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Длина кабеля | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |

Главный вид Co-act EGP-C 40-N-N-UREK



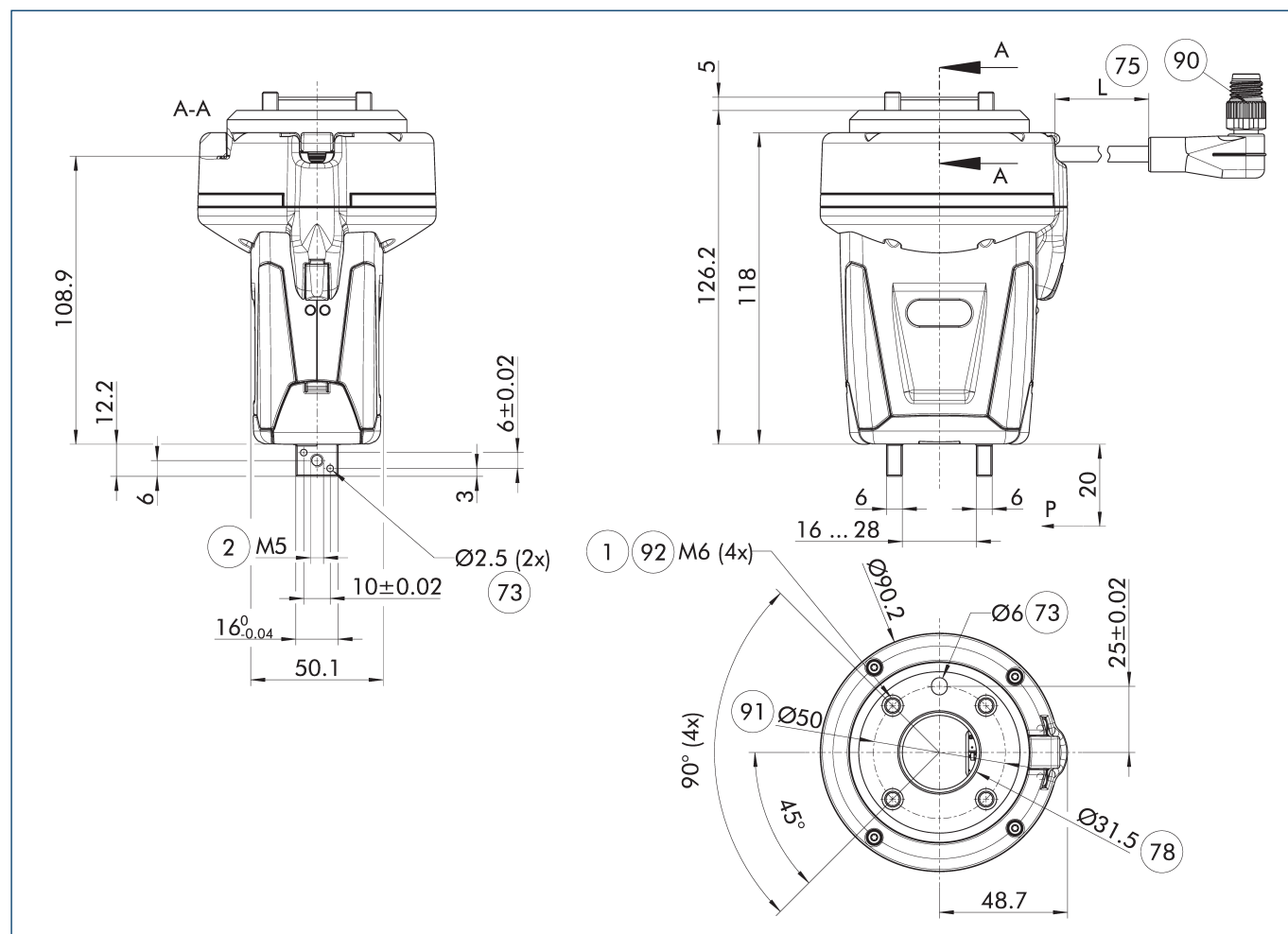
На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦⑧ Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨⑩ оголенные проводники |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Длина кабеля | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |

Co-act EGP-C 40

Захват взаимодействия для мелких компонентов

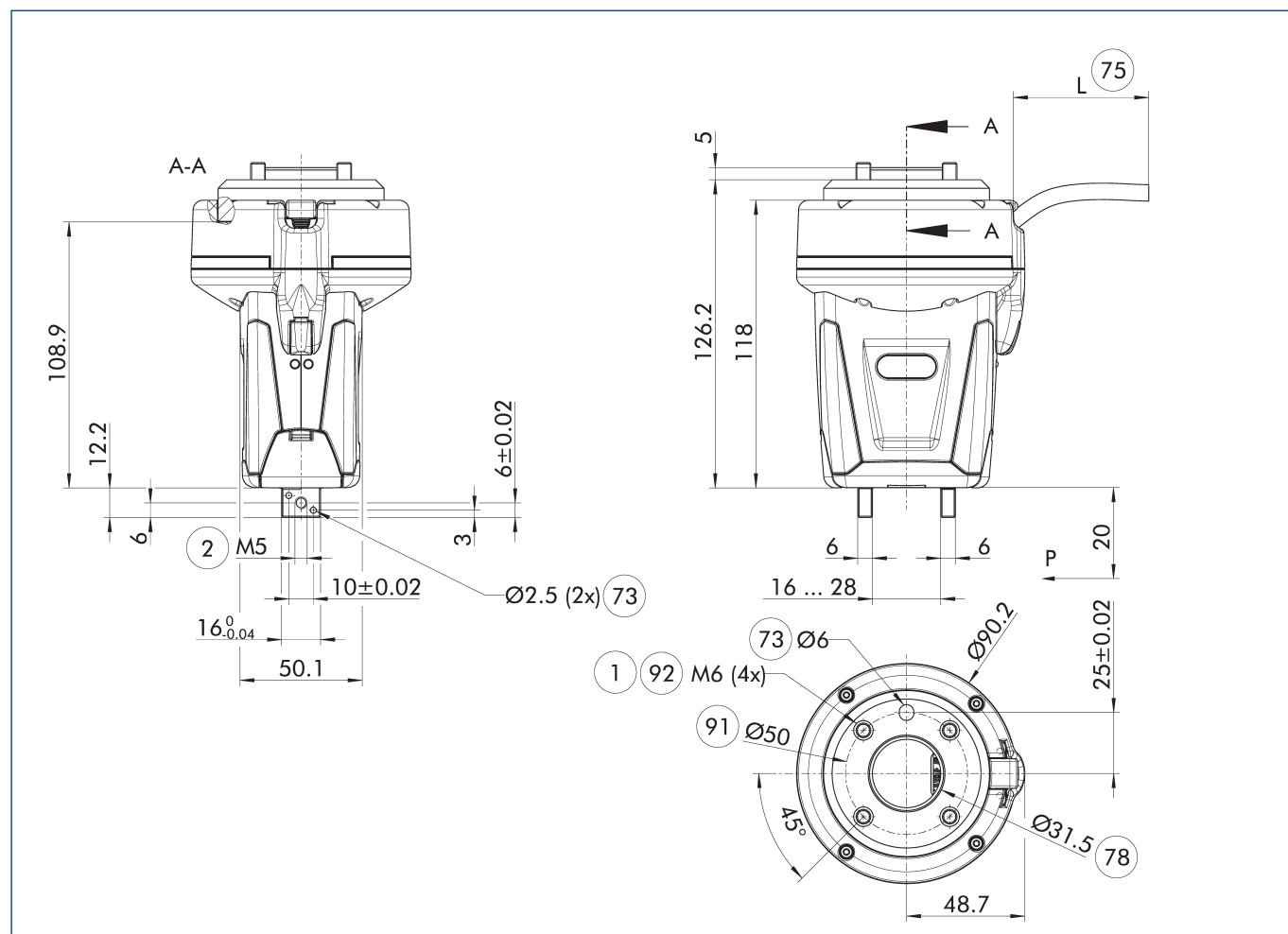
Главный вид Co-act EGP-C 40-N-N-TMID



На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦⑧ Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨⑩ Разъем M8, 8 контактов |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Длина кабеля | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |

Главный вид Со-act EGP-C 40-N-N-TMEK



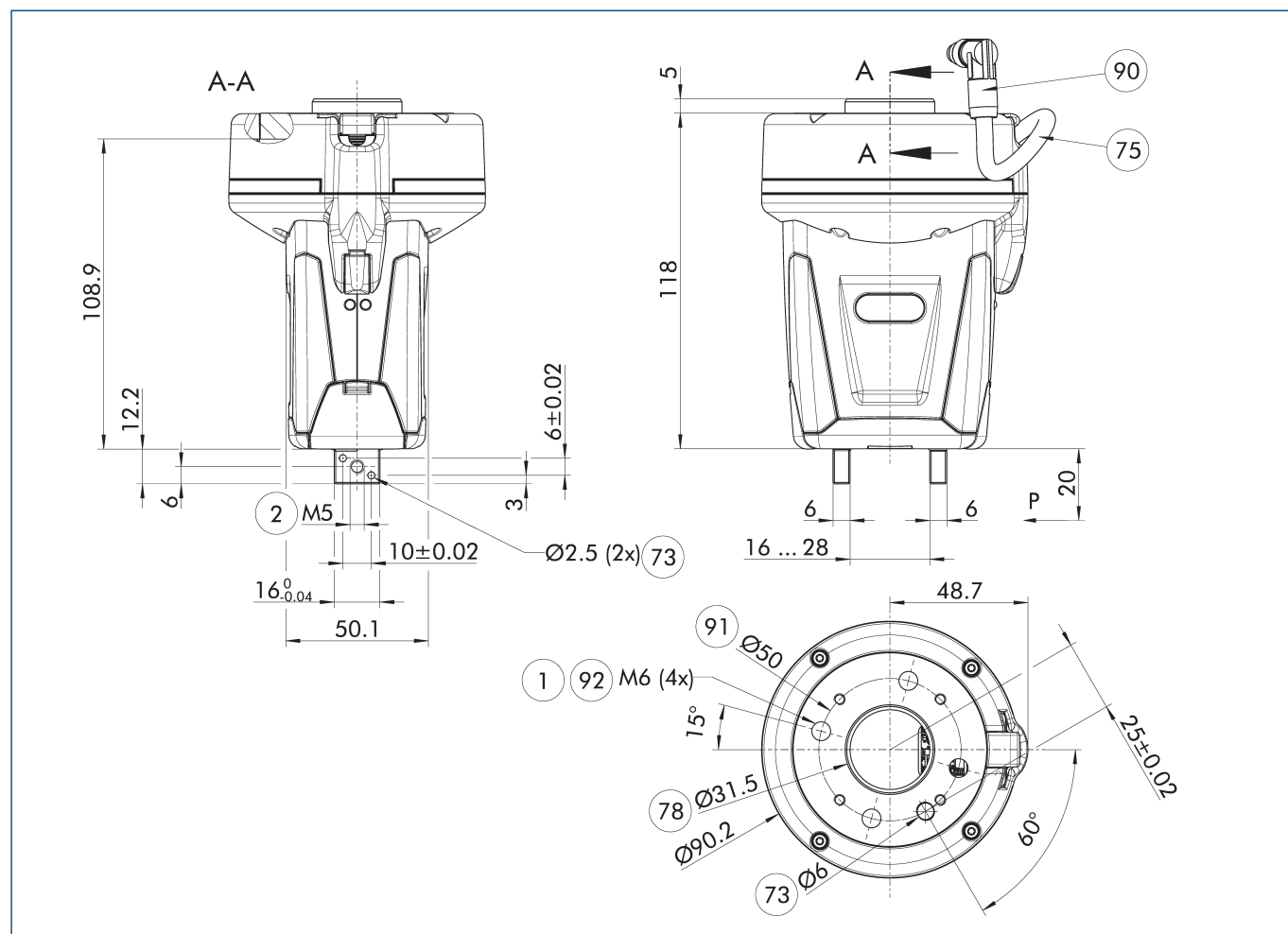
На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦8 Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨1 Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦3 Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨2 Сквозные отверстия для винтовых соединений |
| ⑦5 Длина кабеля | |

Co-act EGP-C 40

Захват взаимодействия для мелких компонентов

Главный вид Co-act EGP-C 40-N-N-M1013



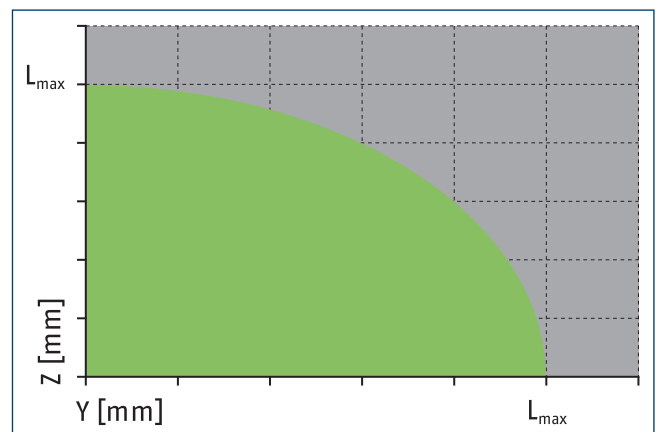
На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦⑧ Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨⑩ Угловой штекер |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Длина кабеля | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |

[illegible]

① Соединение с захватом	⑦5 Длина кабеля
② Пальцевое соединение	⑦8 Подготовка для центрирования
⑤6 Входит в комплект поставки	⑨0 Угловой штекер
⑦3 Посадочные места для центрирующих штифтов	⑨1 Окружность центров болтов DIN ISO-9409

Technical drawing of the 3000 series crane hook. The drawing shows a side view of the hook assembly. A vertical dimension line labeled 'Y' indicates the height of the upper section. A horizontal dimension line labeled 'Z' indicates the width of the lower section. The hook is shown in a closed position, with the hook tip pointing downwards. The drawing is a line drawing with no shading.



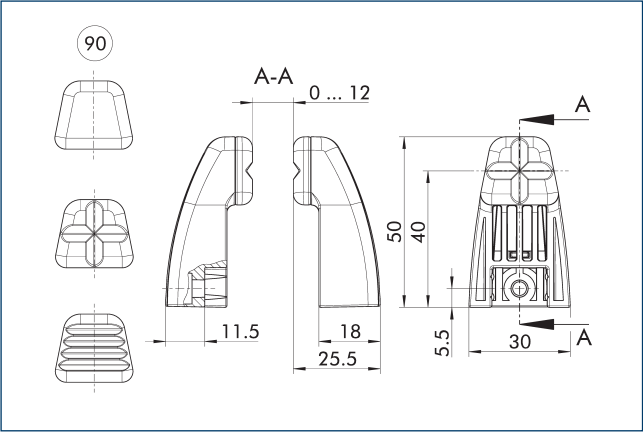
Допустимый диапазон
 Недопустимый диапазон

$L^{\max}$ эквивалентна максимальной допустимой длине пальца, см. таблицу с техническими характеристиками

Co-act EGP-C 40

Захват взаимодействия для мелких компонентов

Верхний кулачок AUB Co-act EGP-C



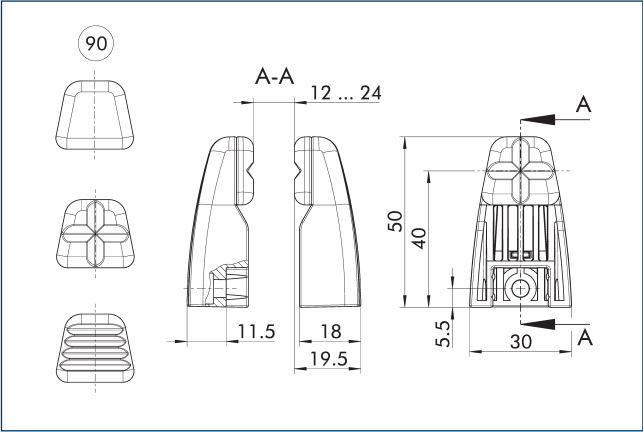
90 Вставки кулачков

Верхние кулачки разработаны специально для захвата Co-act EGP. В зависимости от размера, они выпускаются для различных диапазонов зажатия. В зависимости от применения и заготовки, может использоваться одна из поставляемых вставок для кулачков. Вставки кулачков изготовлены из жесткого или эластичного материала.

Описание	Идент. №	Материал
Заготовка пальца		
AUB Co-act EGP 40/12	1401285	PA/TPU

- ① Комплект поставки включает в себя две накладные губки, включая крепежные изделия. Соблюдайте указания, приведенные в Инструкции по сборке и эксплуатации захвата Co-act EGP.

Верхний кулачок AUB Co-act EGP-C



90 Вставки кулачков

Верхние кулачки разработаны специально для захвата Co-act EGP. В зависимости от размера, они выпускаются для различных диапазонов зажатия. В зависимости от применения и заготовки, может использоваться одна из поставляемых вставок для кулачков. Вставки кулачков изготовлены из жесткого или эластичного материала.

Описание	Идент. №	Материал
Заготовка пальца		
AUB Co-act EGP 40/24	1401286	PA/TPU

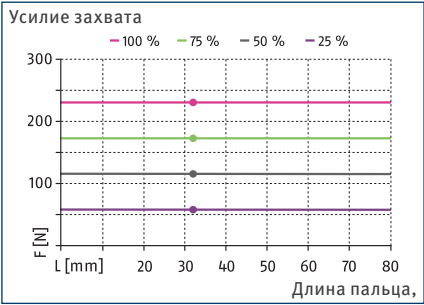
- ① Комплект поставки включает в себя две накладные губки, включая крепежные изделия. Соблюдайте указания, приведенные в Инструкции по сборке и эксплуатации захвата Co-act EGP.

Co-act EGP-C 64

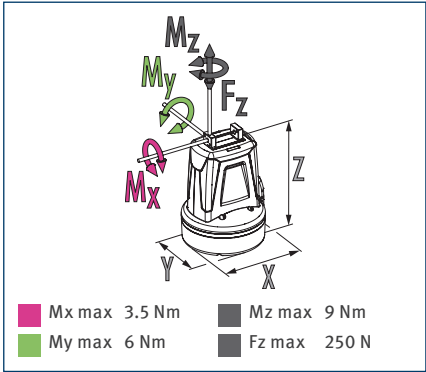
Захват взаимодействия для мелких компонентов



Усилие захвата



Габариты и максимальные нагрузки



① Указанные моменты и силы являются статическими значениями, прикладываются к каждому базовому кулачку и могут действовать одновременно. Нагрузки могут возникать в дополнение к моменту, создаваемому собственно силой захвата.

Технические характеристики — Co-act EGP-C для ABB

Описание		Co-act EGP-C 64-N-N-GoFa
Идент. №		1468551
Общие характеристики		
Совместимый робот		ABB GoFa (CRB 15000)
Фланец робота		Стандартный фланец
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
Механические характеристики		
Ход на губку	[mm]	10
Мин./макс. усилие захвата	[N]	65/230
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	32.5/115
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	1.15
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	80
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.24
Повторяемость	[mm]	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.49/0.49
Масса	[kg]	1.2
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55
Класс защиты IP		30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		2 x M8
Длина кабеля L1	[mm]	70
Длина кабеля L2	[mm]	175
Электрические характеристики		
Номинальное напряжение	[VDC]	24
Номинальный ток	[A]	0.15
Макс. ток	[A]	2
Управляющая электроника		встроенный
Количество цифровых входов-выходов		4/2

Технические характеристики — Co-act EGP-C для FANUC

Описание		Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXID	Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXEK	Co-act EGP-C 64-N-N-FCR7
Идент. №		1441948	1441950	1326469
Общие характеристики				
Совместимый робот		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
Фланец робота		Стандартный фланец	Стандартный фланец	Стандартный фланец
Светодиодная лента			встроенный	встроенный
Отображаемые цвета			Зеленый, желтый, красный	Зеленый, желтый, красный
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях	Да, индуктивный, в 2 направлениях	Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры 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
Механические характеристики				
Ход на губку	[mm]	10	10	10
Мин./макс. усилие захвата	[N]	65/230	65/230	65/230
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	32.5/115	32.5/115	32.5/115
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	1.15	1.15	1.15
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	80	80	80
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.24	0.24	0.24
Повторяемость	[mm]	0.02	0.02	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.49/0.49	0.49/0.49	0.49/0.49
Масса	[kg]	1.11	1.38	1.38
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55	5/55	5/55
Класс защиты IP		30	30	30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		M8	оголенные проводники	оголенные проводники
Длина кабеля	[mm]	90	4000	4000
Электрические характеристики				
Номинальное напряжение	[V DC]	24	24	24
Номинальный ток	[A]	0.15	0.15	0.15
Макс. ток	[A]	2	2	2
Управляющая электроника		встроенный	встроенный	встроенный
Количество цифровых входов-выходов		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 64

Захват взаимодействия для мелких компонентов

Технические характеристики — Co-act EGP-C для Universal Robots

Описание		Co-act EGP-C 64-N-N-URID	Co-act EGP-C 64-N-N-UREK
Идент. №		1436401	1327885
Общие характеристики			
Совместимый робот		UR 3/5/10/16 (только для серии «е»)	UR 3/5/10/16
Фланец робота		Стандартный фланец	Стандартный фланец
Светодиодная лента			встроенный
Отображаемые цвета			Зеленый, желтый, красный
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях	Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 149.2	125.5 x 86.4 x 146.7
Механические характеристики			
Ход на губку	[mm]	10	10
Мин./макс. усилие захвата	[N]	65/230	65/230
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	32.5/115	32.5/115
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	1.15	1.15
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	80	80
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.24	0.24
Повторяемость	[mm]	0.02	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.49/0.49	0.49/0.49
Масса	[kg]	1.11	1.38
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55	5/55
Класс защиты IP		30	30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		M8	оголенные проводники
Длина кабеля	[mm]	90	4000
Электрические характеристики			
Номинальное напряжение	[V DC]	24	24
Номинальный ток	[A]	0.15	0.15
Макс. ток	[A]	2	2
Управляющая электроника		встроенный	встроенный
Количество цифровых входов-выходов		2/2	4/2

Технические характеристики — Co-act EGP-C для ТМ.

Описание		Co-act EGP-C 64-N-N-TMEK
Идент. №		1400578
Общие характеристики		
Совместимый робот		TM 5/12/14
Фланец робота		Стандартный фланец
Светодиодная лента		встроенный
Отображаемые цвета		Зеленый, желтый, красный
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
Механические характеристики		
Ход на губку	[mm]	10
Мин./макс. усилие захвата	[N]	65/230
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	32.5/115
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	1.15
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	80
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.24
Повторяемость	[mm]	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.49/0.49
Масса	[kg]	1.38
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55
Класс защиты IP		30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		оголенные проводники
Длина кабеля	[mm]	4000
Электрические характеристики		
Номинальное напряжение	[V DC]	24
Номинальный ток	[A]	0.15
Макс. ток	[A]	2
Управляющая электроника		встроенный
Количество цифровых входов-выходов		4/2

Технические характеристики — Co-act EGP-C для Doosan Robotics

Описание		Co-act EGP-C 64-N-N-M1013
Идент. №		1416679
Общие характеристики		
Совместимый робот		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
Фланец робота		Стандартный фланец
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 149.2
Механические характеристики		
Ход на губку	[mm]	10
Мин./макс. усилие захвата	[N]	65/230
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	32.5/115
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	1.15
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	80
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.24
Повторяемость	[mm]	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.49/0.49
Масса	[kg]	1.11
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55
Класс защиты IP		30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		оголенные проводники
Длина кабеля	[mm]	4000
Электрические характеристики		
Номинальное напряжение	[V DC]	24
Номинальный ток	[A]	0.15
Макс. ток	[A]	2
Управляющая электроника		встроенный
Количество цифровых входов-выходов		2/2

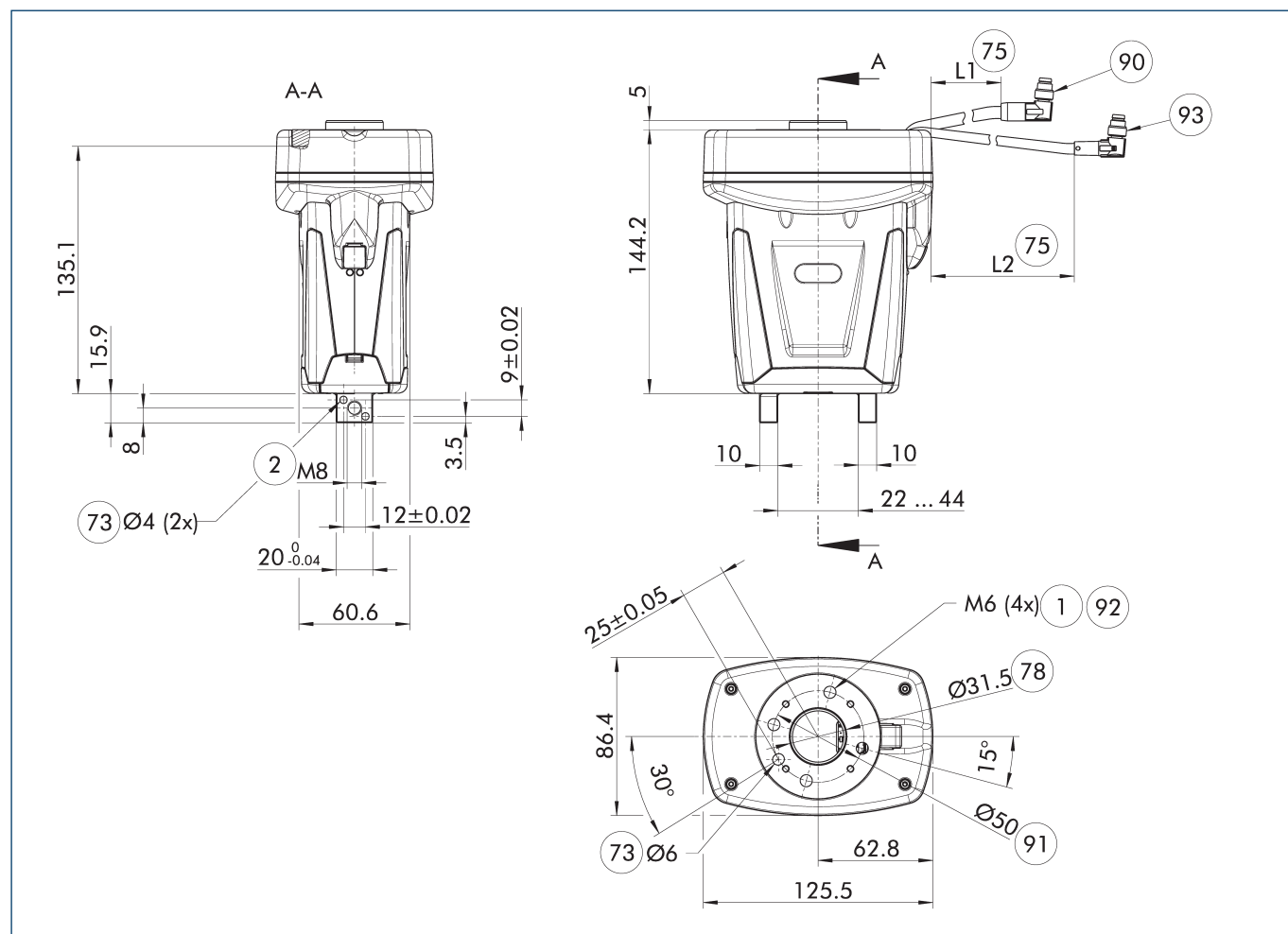
Co-act EGP-C 64

Захват взаимодействия для мелких компонентов

Технические характеристики — Co-act EGP-C для KUKA

Описание		Co-act EGP-C 64-N-N-KTOE
Идент. №		1321172
Общие характеристики		
Совместимый робот		KUKA LBR iiwa 7/14
Фланец робота		Фланец рабочей среды, с электрикой
Светодиодная лента		встроенный
Отображаемые цвета		Зеленый, желтый, красный
Встроенные датчики		Да, индуктивный, в 2 направлениях
Размеры X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
Механические характеристики		
Ход на губку	[mm]	10
Мин./макс. усилие захвата	[N]	65/230
Мин./макс. усилие на кулачок	[N]	32.5/115
Рекомендуемая масса заготовки	[kg]	1.15
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	80
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.24
Повторяемость	[mm]	0.02
Время закрывания / открывания	[s]	0.49/0.49
Масса	[kg]	1.15
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55
Класс защиты IP		30
Кабельный соединитель / кабельный наконечник		M12
Длина кабеля	[mm]	70
Электрические характеристики		
Номинальное напряжение	[V DC]	24
Номинальный ток	[A]	0.15
Макс. ток	[A]	2
Управляющая электроника		встроенный
Количество цифровых входов-выходов		4/2

Главный вид захвата Co-act EGP-C 64-N-N-GoFa



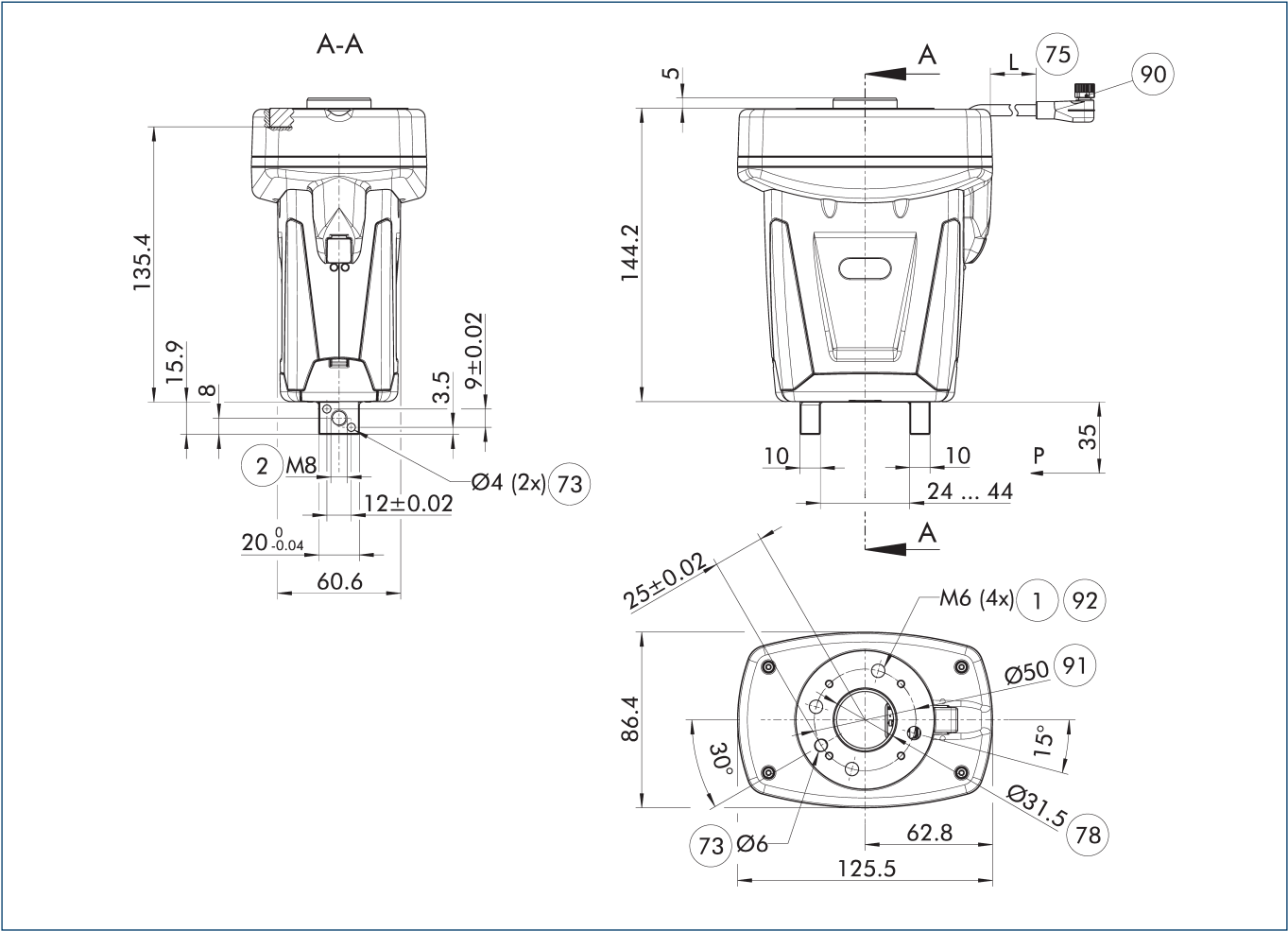
На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑨0 Разъем M8, 3 контакта |
| ② Пальцевое соединение | ⑨1 Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦3 Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨2 Сквозные отверстия для винтовых соединений |
| ⑦5 Длина кабеля | ⑨3 Штекер M8, 4-контактный |
| ⑦8 Подготовка для центрирования | |

Co-act EGP-C 64

Захват взаимодействия для мелких компонентов

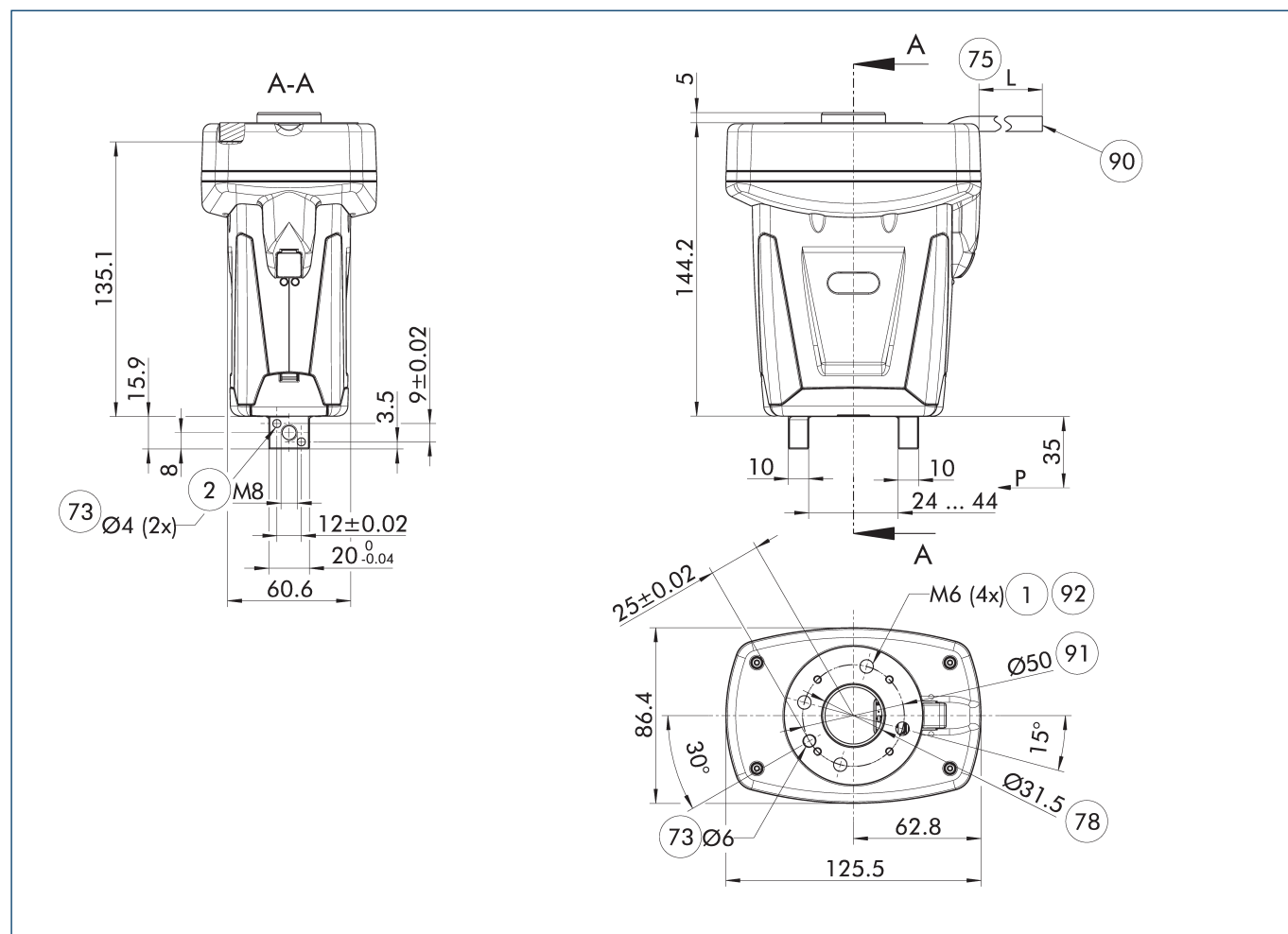
Главный вид Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXID



На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦⑧ Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨⑩ Разъем M8, 8 контактов |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Длина кабеля | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |

Главный вид Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXEK



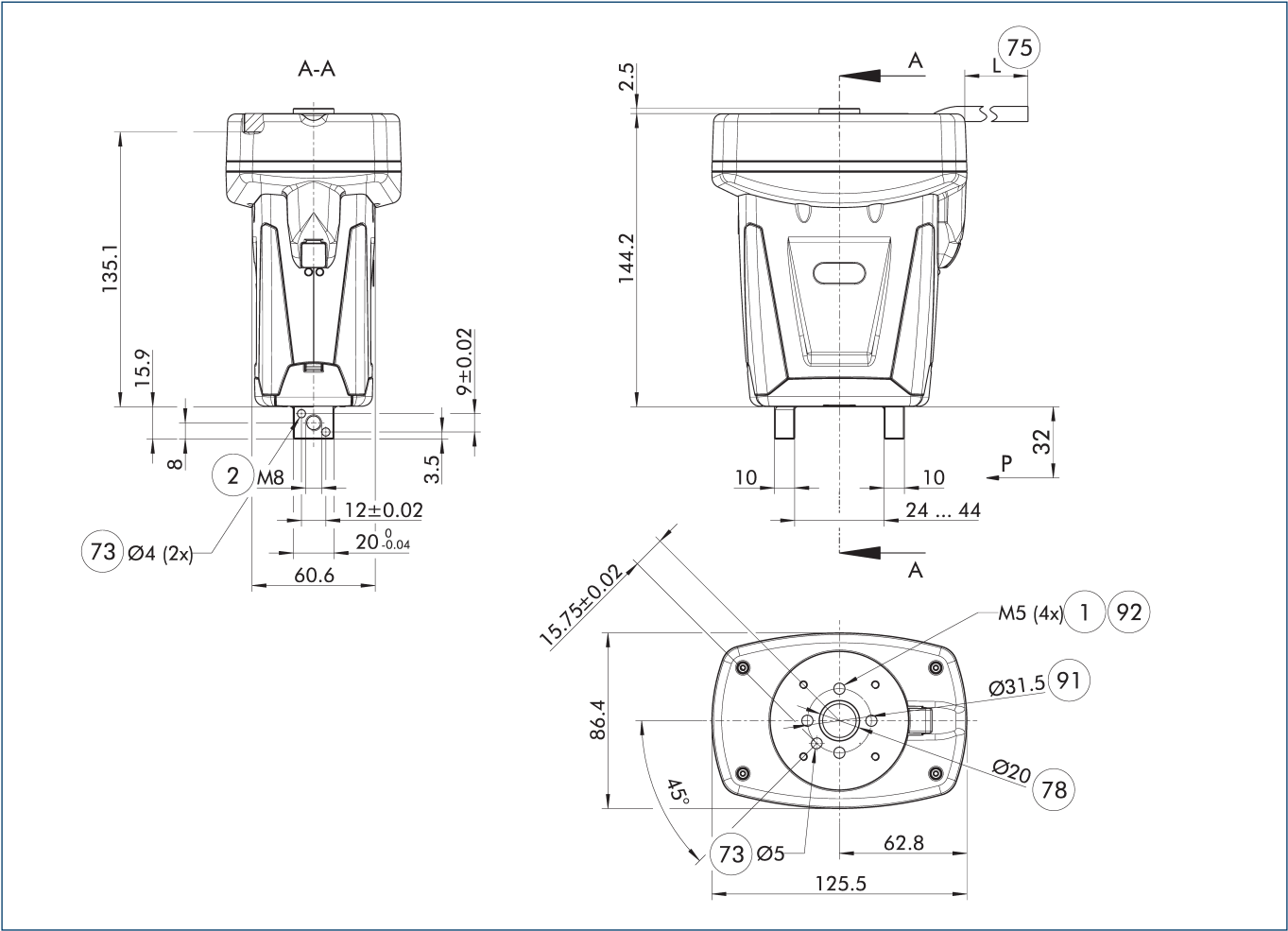
На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦⑧ Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨⑩ оголенные проводники |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Длина кабеля | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |

Co-act EGP-C 64

Захват взаимодействия для мелких компонентов

Главный вид захвата Co-act EGP-C 64-N-N-FCR7



На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | | | |
|----|---|----|--|
| ① | Соединение с захватом | ⑦8 | Подготовка для центрирования |
| ② | Пальцевое соединение | ⑨0 | оголенные проводники |
| ⑦3 | Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨1 | Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦5 | Длина кабеля | ⑨2 | Сквозные отверстия для винтовых соединений |

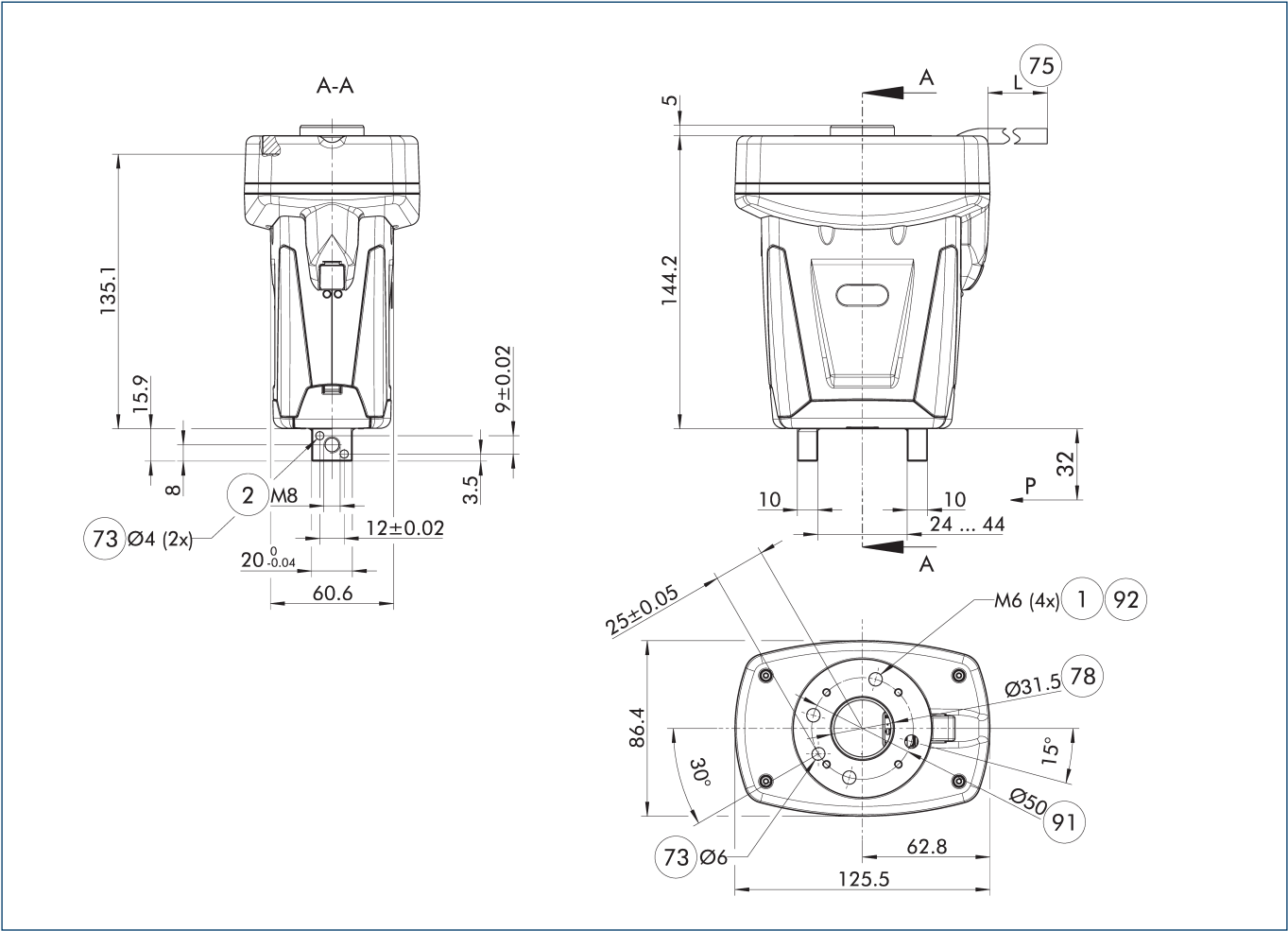
[illegible]

① Соединение с захватом	⑦8 Подготовка для центрирования
② Пальцевое соединение	⑨0 Гнездо M8, 8-контактное
⑦3 Посадочные места для центрирующих штифтов	⑨1 Окружность центров болтов DIN ISO-9409
⑦5 Длина кабеля	⑨2 Сквозные отверстия для винтовых соединений

Co-act EGP-C 64

Захват взаимодействия для мелких компонентов

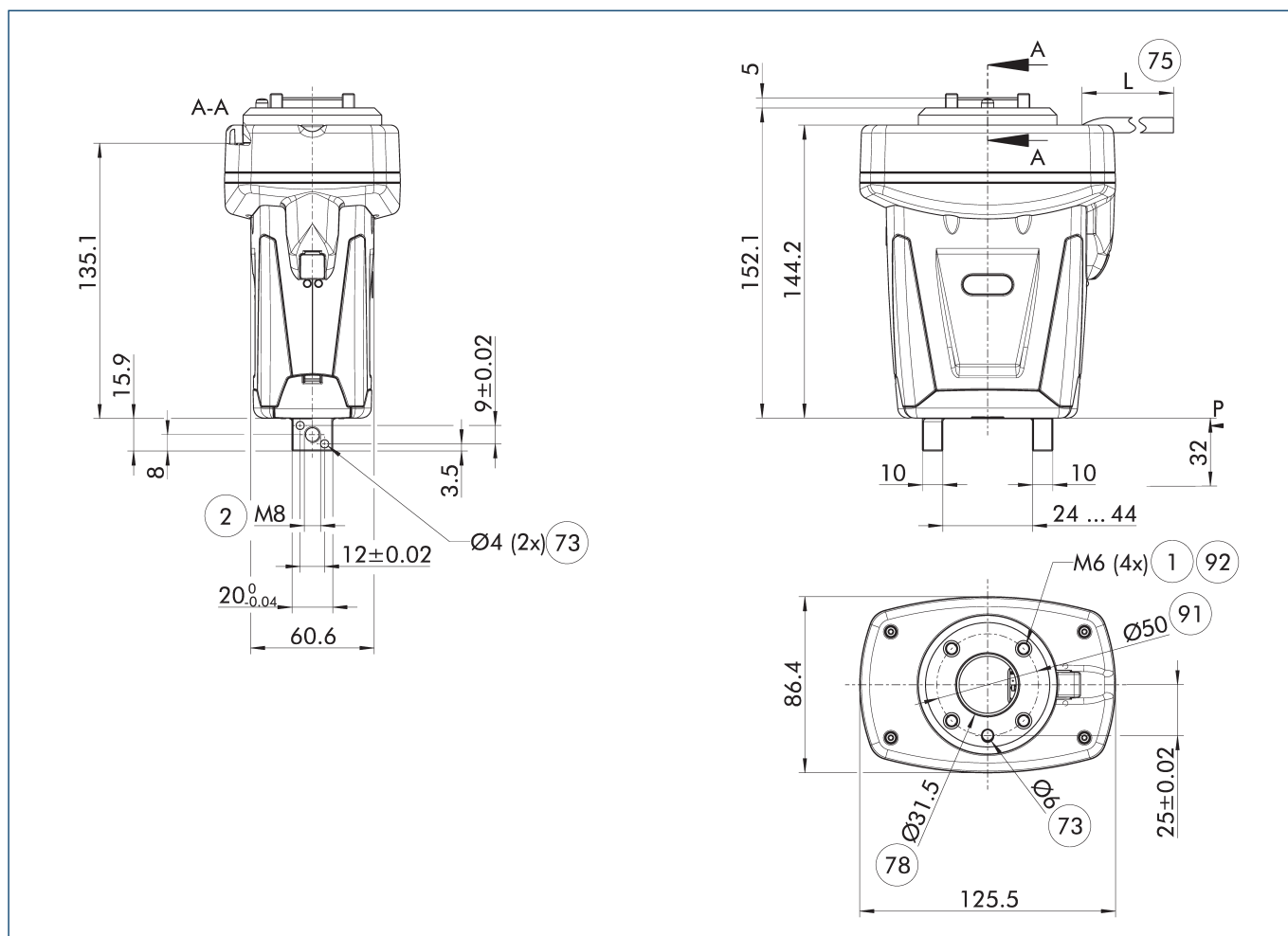
Главный вид Co-act EGP-C 64-N-N-URID



На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦⑧ Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨⑩ оголенные проводники |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Длина кабеля | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |

Главный вид Co-act EGP-C 64-N-N-TMEK



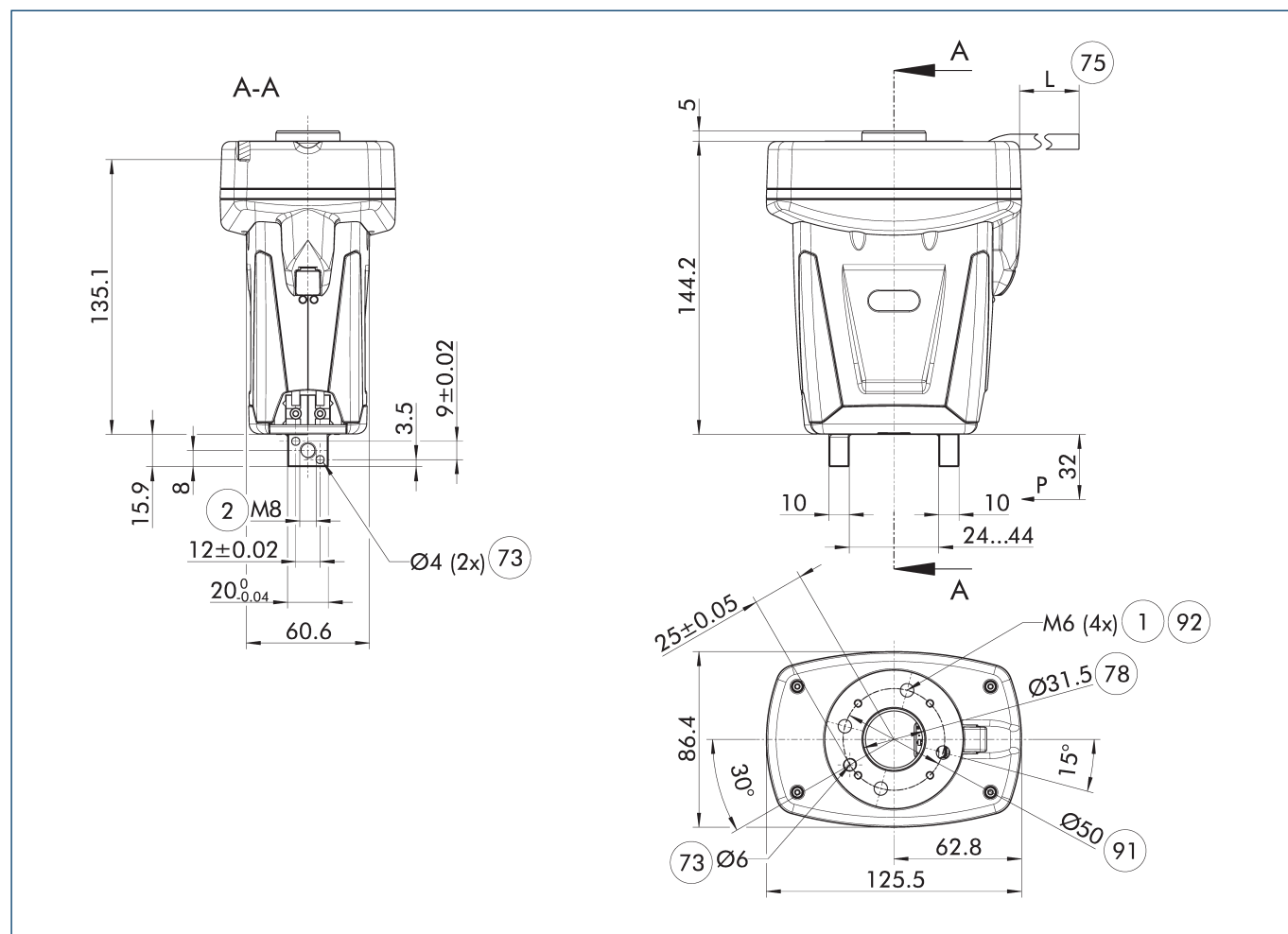
На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦⑧ Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |
| ⑦⑤ Длина кабеля | |

Co-act EGP-C 64

Захват взаимодействия для мелких компонентов

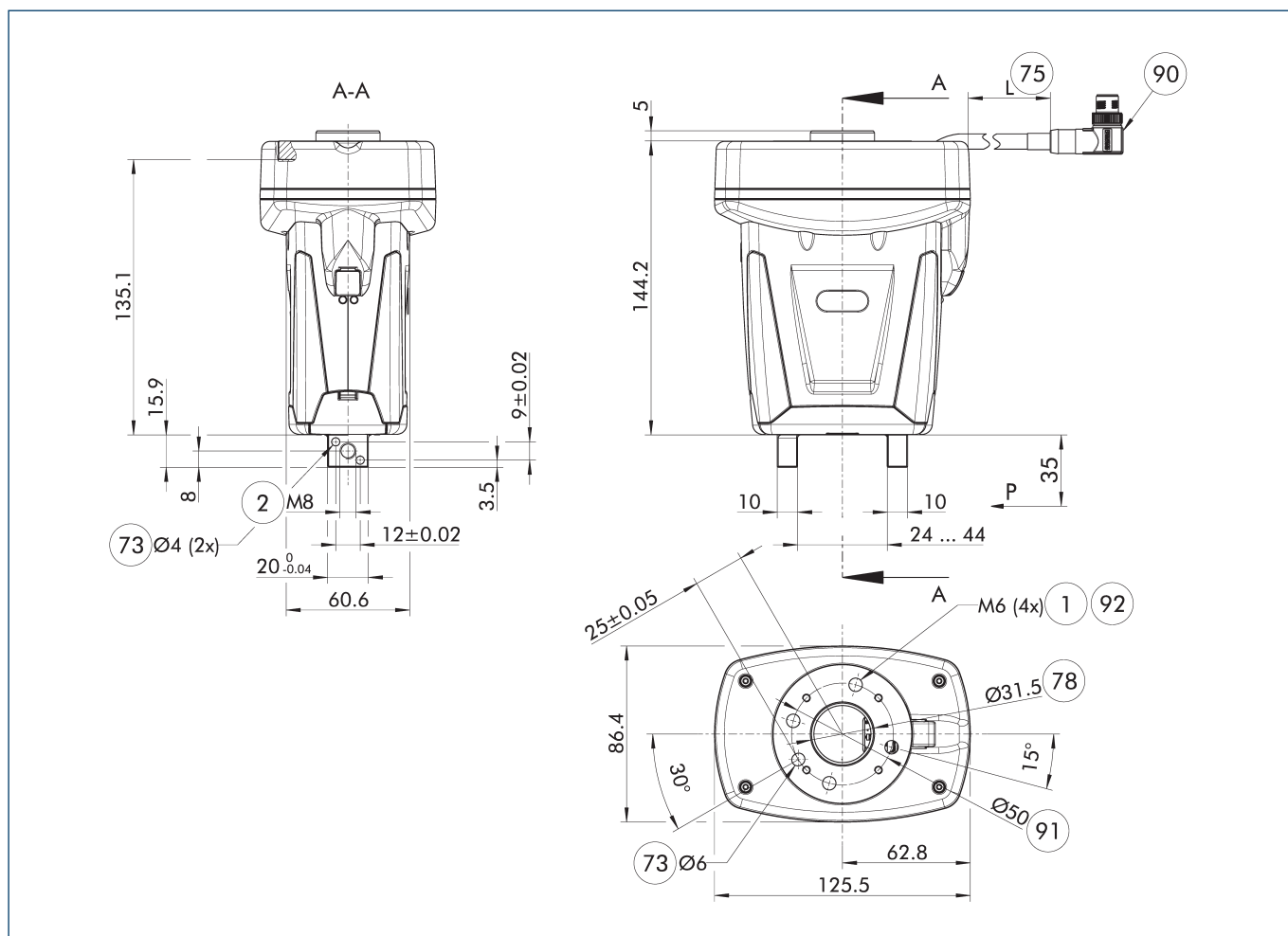
Главный вид Co-act EGP-C 64-N-N-M1013



На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦⑧ Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨⑩ Угловой штекер |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Длина кабеля | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |

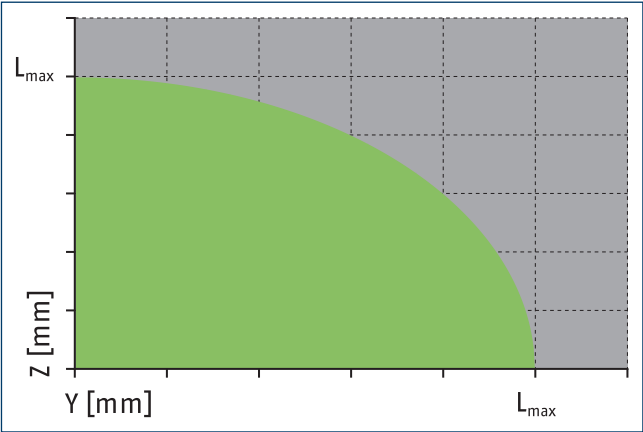
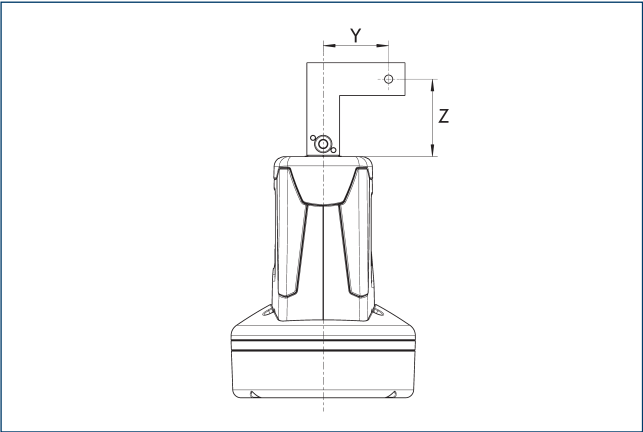
Общий вид Co-act EGP-C исполнение - КТОЕ



На чертеже показано базовое исполнение захвата с разомкнутыми кулачками.

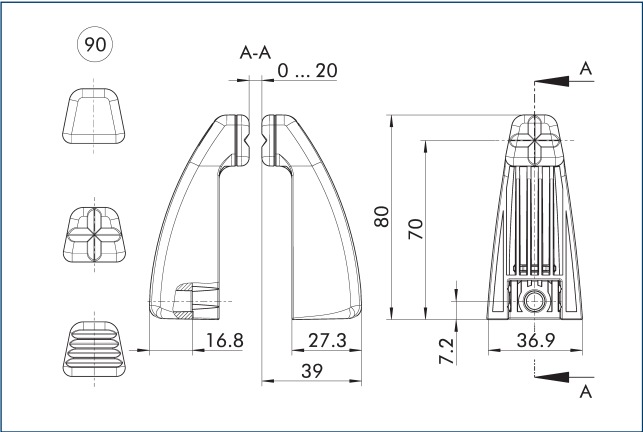
- | | |
|--|---|
| ① Соединение с захватом | ⑦⑧ Подготовка для центрирования |
| ② Пальцевое соединение | ⑨⑩ Разъем M12, 17-контактный |
| ⑦③ Посадочные места для центрирующих штифтов | ⑨① Окружность центров болтов DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Длина кабеля | ⑨② Сквозные отверстия для винтовых соединений |

Максимальный допустимый габарит пальцев



■ Допустимый диапазон ■ Недопустимый диапазон
L^{max} эквивалентна максимальной допустимой длине пальца, см. таблицу с техническими характеристиками

Верхний кулачок AUB Co-act EGP-C

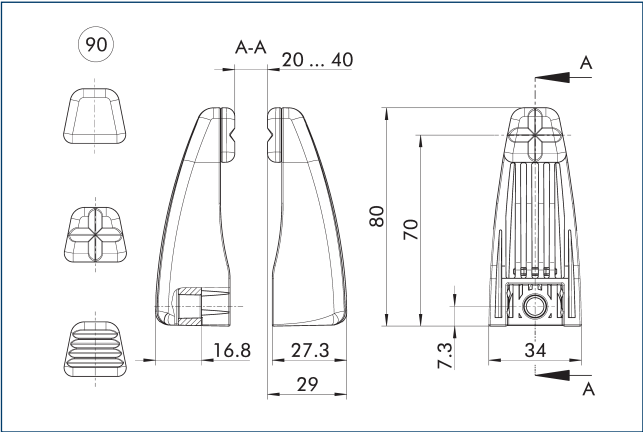


90 Вставки кулачков
Верхние кулачки разработаны специально для захвата Co-act EGP. В зависимости от размера, они выпускаются для различных диапазонов зажатия. В зависимости от применения и заготовки, может использоваться одна из поставляемых вставок для кулачков. Вставки кулачков изготовлены из жесткого или эластичного материала.

Описание	Идент. №	Материал
Заготовка пальца		
AUB Co-act EGP 64/20	1401294	PA/TPU

- ❶ Комплект поставки включает в себя две накладные губки, включая крепежные изделия. Соблюдайте указания, приведенные в Инструкции по сборке и эксплуатации захвата Co-act EGP.

Верхний кулачок AUB Co-act EGP-C



90 Вставки кулачков
Верхние кулачки разработаны специально для захвата Co-act EGP. В зависимости от размера, они выпускаются для различных диапазонов зажатия. В зависимости от применения и заготовки, может использоваться одна из поставляемых вставок для кулачков. Вставки кулачков изготовлены из жесткого или эластичного материала.

Описание	Идент. №	Материал
Заготовка пальца		
AUB Co-act EGP 64/40	1401297	PA/TPU

- ❶ Комплект поставки включает в себя две накладные губки, включая крепежные изделия. Соблюдайте указания, приведенные в Инструкции по сборке и эксплуатации захвата Co-act EGP.



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*

