



Hand in hand for tomorrow



Karta danych produktu

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów Co-act EGP-C

Co-act EGP-C

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

Nadaje się do współpracy człowiek-robot. Mocny. Certyfikowany.

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot EGP-C

Elektryczny 2-palczysty chwytnik równoległy certyfikowany do współpracy człowieka z robotem, z zasilaniem 24V i wyjściem/wejściem cyfrowym.

Zakres zastosowania

Chwytnie i przenoszenie detali o małych i średnich wymiarach z elastycznie dobraną siłą w ramach współpracy człowiek-robot, w dziedzinie montażu elektroniki oraz załadunku obrabiarek.

Zalety – Korzyści dla użytkownika

Certyfikowany moduł chwytający oszczędność nakładów na ocenę bezpieczeństwa zastosowania

Plug & Work dla wielu różnych robotów

Sterowanie za pomocą cyfrowych WE/WY w celu zapewnienia łatwości uruchamiania i szybkiej integracji z istniejącymi systemami

Bezpieczeństwo działania bezpieczeństwo gwarantowane konstrukcyjnie dzięki ograniczeniu prądowemu

Wstępnie zmontowany moduł chwytający z interfejsem robotycznym w celu zapewnienia łatwej i szybkiej integracji

Wbudowany wskaźnik stanu Do wizualnego wskaźnika stanu zastosowania

Kłapki serwisowe w pokrywie chroniącej przez skutkami kolizji do regulacji siły chwytania i systemu czujników

Bezszczotkowy serwomotor prądu stałego w celu zapewnienia niemal całkowitej odporności na zużycie i długiego okresu użytkowania

Palce przyłączeniowe dostępny z trzeba różnymi wkładkami



Rozmiary
Ilość: 2

m

Masa
0.59 .. 1.38 kg



Siła chwytania
140 .. 230 N



Skok na szczękę
6 .. 10 mm



Ciężar przedmiotu
obrabianego
0.7 .. 1.15 kg

Opis działania

Chwytnik Co-act EGP-C jest zasilany elektrycznie oraz ma wbudowane odcięcie prądu oraz obudowę chroniącą przed skutkami kolizji. Ograniczenie prądowe powoduje, że siła chwytania nie przekracza zadanej wartości. Osłona

ochronna na wypadek kolizji minimalizuje ryzyko uszkodzenia podczas użytkowania w ramach współpracy człowiek-robot



- ① Zapobieganie kolizjom
- ② Chwytnik EGP do małych komponentów
- ③ Kołnierz z zintegrowaną elektroniką i okablowaniem
- ④ Listwa świetlna LED do wskaźnika stanu
- ⑤ Zintegrowany system czujników do monitorowania położenia szczęk
- ⑥ Klapka serwisowa – system czujników do regulacji systemu czujników
- ⑦ Klapka serwisowa – siła chwytania do regulacji siły chwytania

Szczegółowy opis działania

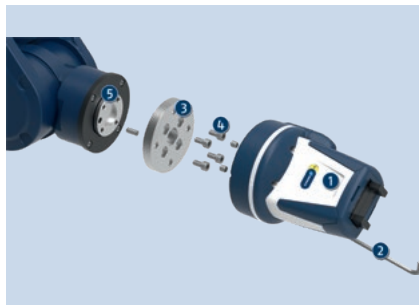
Obserwacja siły chwytającej w działaniu we współpracy człowiek-robot



Specyfikacja „siła chwytania” w katalogu odnosi się do arytmetycznej sumy sił oddziałujących na każdą ze szczęk w odległości P (patrz ilustracja). Do analizy biomechanicznych wartości granicznych zgodnie z normą ISO/TS 15066 należy użyć wyłącznie siły chwytania przyłożonej do każdej ze szczęk chwytaka. Więcej informacji znajduje się w instrukcji obsługi.

- | | |
|---|--|
| ❶ Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot EGP-C | ❸ Siła chwytania przyłożona do każdej ze szczęk chwytaka |
| ❷ Szczęki chwytaka (na indywidualne zamówienie) | ❹ Detal |

Prosty montaż chwytaka współpracującego EGP-C



Chwytnik współpracujący EGP-C został opracowany z naciskiem na prosty montaż do robotów współpracujących (kobotów). Podczas montażu mocuje się płytę adaptera do kołnierza kobota za pomocą materiału montażowego. Następnie do kołnierza adaptera mocuje się chwytak za pomocą klucza nasadowego. Potem należy wykonać połączenie elektryczne (nie dotyczy wariantu KETI).

- | | |
|---|----------------------|
| ❶ Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot EGP-C | ❸ Pierścień adaptera |
| ❷ Klucz nasadowy | ❹ Materiał montażowy |
| | ❺ Kołnierz kobota |

Proste złącze Plug & Work do kilku typów kobotów



Standardowy chwytak Co-act EGP-C jest dostępny dla szerokiej gamy robotów współpracujących (kobotów) różnych producentów, w tym KUKA, Universal Robots i FANUC. Chwytnik został wstępnie skonfigurowany w sposób umożliwiający bezpośredni montaż elektryczny i mechaniczny do kobota. Zależnie od producenta i wersji kołnierza dostępne są również inne warianty.

- | | |
|--|--|
| ❶ Chwytnik współpracujący EGP-C z interfejsem do KUKA LBR iiwa | ❸ Chwytniki współpracujące EGP-C z interfejsem do UR |
| ❷ Chwytnik współpracujący EGP-C z interfejsem do Fanuc CR-7iA | |

Chwytniki współpracujące EGP-C z interfejsem do Universal Robots



Dostępne są dwa warianty chwytaka współpracującego Co-act EGP-C do robotów produkcji Universal Robots oraz Techman Robot. Warianty –URID oraz –TMID wykorzystują przyłącze narzędziowe robota do przesyłania sygnałów do układu sterowania robota. Wariant ten nie ma jednak wskaźnika stanu. Opaska LED ze swobodnym uruchamianiem nie występuje w wariantach z zewnętrznym poprowadzeniem przewodów.

- | | |
|--|--|
| ❶ Chwytniki współpracujące EGP-C z interfejsem narzędziowym (wersja –URID) | ❷ Chwytnik współpracujący EGP-C z interfejsem UR i zewnętrznym poprowadzeniem przewodów (wersja –UREK) |
|--|--|

Przykład zamówienia Co-act EGP-C

	Co-act	EGP	-	C	-	40	-	N	-	N	-	KTOE
Co-act = współdziałający siłownik												
Elektryczny chwytek małych części EGP												
C = jednostka z certyfikatem DGUV												
Rozmiar												
40												
64												
N = nieużywane												
N = nieużywane												
Interfejs robota i kołnierza												

FCR7 = FANUC CR-7 iA | połączenie przez interfejs EE

KTOE = KUKA LBR iiwa | Kołnierz mediów stykowy, elektrycznie

URID = Universal Robots/z przepustowością (interfejs narzędzia elektrycznego)

UREK = Universal Robots/okablowanie zewnętrzne

TMID = TM | z przepustem (elektr. interfejs narzędzia)

TMEK = TM | okablowanie zewnętrzne

M1013 = Doosan Robotics

FCRXID = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L | z przepustem (elektr. interfejs narzędzia)

FCRXEK = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L | okablowanie zewnętrzne

ASSISTA = Mitsubishi MELFA ASSISTA | z przepustem (elektr. interfejs narzędzia)

GoFa = ABB GoFa (CRB 15000)

Ogólne informacje dotyczące serii

Zasada działania: Mechanizm zębatkowy

Materiał obudowy: Poliamid z dodatkiem włókna szklanego

Materiał szczęki bazowej: Stal

Uruchamianie: serwoelektryczny, za pomocą serwomotora prądu stałego

Gwarancja: zob. instrukcja montażu i obsługi

Charakterystyka żywotności: na zamówienie

Zakres dostawy: Zestaw akcesoriów z kołnierzem adaptera, elementami montażowymi i kluczem nasadowym, instrukcją montażu i obsługi oraz deklaracją zgodności i włączenia i informacją dotyczącą bezpieczeństwa

Siła chwytania: to arytmetyczna suma siły chwytania przyłożonej do każdej ze szczęk chwytaka w odległości P (patrz ilustracja). Więcej informacji zob. szczegółowy opis funkcjonalny.

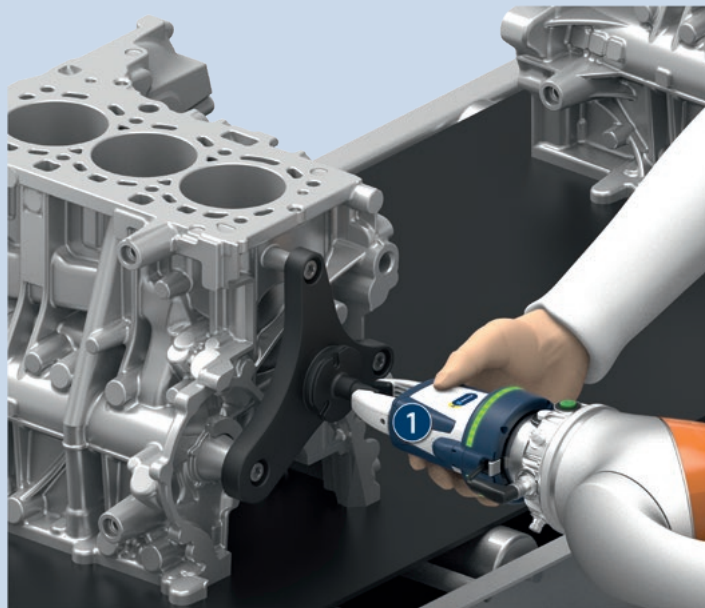
Długość palca: jest mierzona od powierzchni referencyjnej jako odległość P w kierunku głównej osi.

Powtarzalność: określa się jako rozkład położenia skrajnego w 100 kolejnych skokach.

Ciężar przedmiotu obrabianego: jest obliczany dla uchwytu z pasowaniem wtłaczanym ze współczynnikiem tarcia statycznego 0,1 oraz współczynnikiem 2 zabezpieczenia przed poślizgiem elementu obrabianego na skutek przyspieszenia ziemskiego g. W przypadku uchwytu z pasowaniem kształtowym dopuszczalne ciężary elementu obrabianego są znacznie większe.

Więcej informacji – zob. instrukcja montażu i obsługi.

Czasy zamykania i otwierania: to czasy ruchu samych szczęk bazowych, bez palców chwytaka specyficznych dla danego zastosowania. Czasów reakcji PLC nie zawarto w powyższym zestawieniu czasów i należy wziąć je pod uwagę przy ustalaniu czasów cykli.



Przykład zastosowania

Moduł chwytający współpracujący na linii człowiek-robot do wspierania pracownika przy podawaniu lub pozycjonowaniu detali.

- 1 Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów Co-act EGP-C

Więcej w ofercie SCHUNK...

Poniższe komponenty jeszcze bardziej zwiększają produktywność produktu – stanowią odpowiedni dodatek umożliwiający osiągnięcie najwyższego poziomu funkcjonalności, elastyczności, niezawodności i kontroli produkcji.



Ręczny układ wymiany



Palce przyłączeniowe

① Więcej informacji o produktach znajduje się na stronach tych produktów lub w witrynie [schunk.com](https://www.schunk.com).

Opcje i informacje specjalne

Wskaźnik LED z wariantami do Universal Robots, Techman Robot. FANUC, Mitsubishi: W wariantach –UREK w przypadku Universal Robots, –TMEK w przypadku Techman Robot oraz –FCRXEK w przypadku FANUC możliwe jest aktywowanie wskaźnika LED poprzez zewnętrzne okablowanie. W wariantach FANUC (wariant –FCR7), możliwe jest użycie wskaźnika LED do bezpośredniego połączenia chwytaka ze sterowaniem robotem. Nie ma aktywacji wiązki światła do połączenia z interfejsem EE. W wariantach dla Mitsubishi MELFA ASSISTA aktywacja paska świetlnego jest możliwa poprzez interfejs narzędzia.

Ręczna regulacja siły uchwytu: Dzięki zintegrowanemu przełącznikowi obrotowemu siłę chwytania EGP-C 40 można regulować w czterech stopniach: 100%, 75%, 50% i 25%. Aby uregulować siłę chwytania, należy otworzyć klapkę serwisową.

Zintegrowany system czujników: Chwytnik ma dwa wbudowane indukcyjne czujniki zbliżeniowe. Monitorowanie położenia „otwarte” i „zamknięte” jest funkcją standardową. Czujnika można używać zamiennie do monitorowania detalu. Do tego wymagana jest ręczna regulacja czujnika. Należy otworzyć klapkę serwisową dla rozmiaru 40.

SAC – informacje dotyczące bezpieczeństwa: W załączonej instrukcji montażu i obsługi znajdują się obszerne informacje dotyczące bezpieczeństwa użytkownika chwytaka. Instrukcja zawiera ponadto informacje i uwagi dotyczące ogólnego zastosowania.

Masa: Wartość masy obejmuje cały chwytak z okablowaniem i złączem.

Zespół ds. współpracy człowiek-robot: Eksperti zespołu ds. współpracy człowiek-robot w firmie SCHUNK zawsze odpowiedzą na dalsze pytania w tym zakresie. Kontakt z zespołem: tel. +49-7133-103-3444 lub e-mail co-act-team@de.schunk.com.

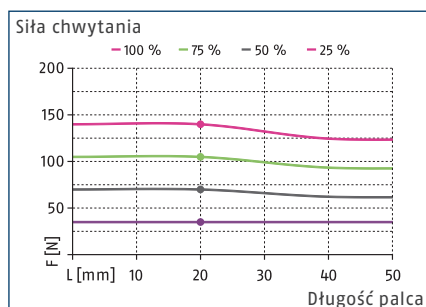
Smarowanie do zastosowań w przemyśle spożywczym: Produkt zawiera w standardzie środki smarne dopuszczone do kontaktu z żywnością. Wymagania normy EN 1672-2:2020 nie są w pełni spełnione. Odpowiednie certyfikaty NSF można zobaczyć na stronie <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp>, korzystając z informacji o środkach smarnych w instrukcji obsługi. Komponenty takie jak łożyska toczne, prowadnice liniowe lub amortyzatory nie są dostarczane ze środkami smarnymi dopuszczonymi do kontaktu z żywnością.

Co-act EGP-C 40

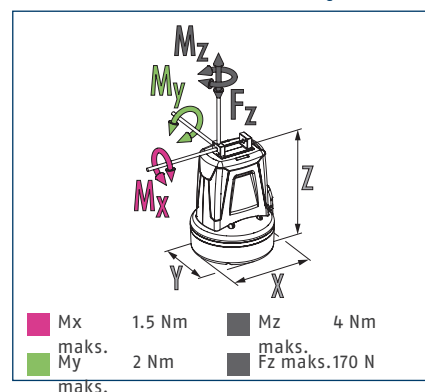
Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów



Siła chwytania



Wymiary i maksymalne obciążenia



① Podane wartości momentów oraz sił są wartościami statycznymi, które dotyczą każdej szczęki bazowej i mogą występować równocześnie. Oprócz momentu generowanego przez samą siłę chwytania możliwe jest występowanie obciążeń.

Dane techniczne - Co-act EGP-C dla ABB

Opis		Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa
Nr id.		1468548
Ogólne dane robocze		
Kompatybilny robot		ABB GoFa (CRB 15000)
Kołnierz robota		Kołnierz standardowy
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
Mechaniczne dane użytkowe		
Skok na szczękę	[mm]	6
Min./maks. siła chwytania	[N]	35/140
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	17.5/70
Zalecana masa detalu	[kg]	0.7
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	50
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.08
Powtarzalność	[mm]	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.2/0.2
Masa	[kg]	0.62
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55
Stopień ochrony IP		30
Złącze kablowe/końcówka kabla		2 x M8
Długość przewodu L1	[mm]	70
Długość przewodu L2	[mm]	175
Elektryczne dane robocze		
Napięcie znamionowe	[V DC]	24
Prąd znamionowy	[A]	0.2
Maks. prąd	[A]	2
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany
Interfejs komunikacyjny		Cyfrowe we/wy
Liczba we/wy cyfrowych		4/2

Dane techniczne—Co-act EGP-C do FANUC

Opis		Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID	Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK	Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7
Nr id.		1441947	1441949	1326456
Ogólne dane robocze				
Kompatybilny robot		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
Kołnierz robota		Kołnierz standardowy	Kołnierz standardowy	Kołnierz standardowy
Listwa świetlna LED			zintegrowany	zintegrowany
Wyświetlane kolory			zielony, żółty, czerwony	zielony, żółty, czerwony
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach	tak, indukcyjnie w obu kierunkach	tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary 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
Mechaniczne dane użytkowe				
Skok na szczękę	[mm]	6	6	6
Min./maks. siła chwytania	[N]	35/140	35/140	35/140
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	17.5/70	17.5/70	17.5/70
Zalecana masa detalu	[kg]	0.7	0.7	0.7
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	50	50	50
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.08	0.08	0.08
Powtarzalność	[mm]	0.02	0.02	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2	0.2/0.2
Masa	[kg]	0.59	0.86	0.66
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55	5/55	5/55
Stopień ochrony IP		30	30	30
Złącze kablowe/końcówka kabla		M8	otwarte sploty	otwarte sploty
Długość przewodu	[mm]	90	4000	1000
Elektryczne dane robocze				
Napięcie znamionowe	[V DC]	24	24	24
Prąd znamionowy	[A]	0.2	0.2	0.2
Maks. prąd	[A]	2	2	2
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany	zintegrowany	zintegrowany
Interfejs komunikacyjny		Cyfrowe we/wy	Cyfrowe we/wy	Cyfrowe we/wy
Liczba we/wy cyfrowych		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 40

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

Dane techniczne—Co-act EGP-C do Universal Robots

Opis		Co-act EGP-C 40-N-N-URID	Co-act EGP-C 40-N-N-UREK
Nr id.		1326455	1327883
Ogólne dane robocze			
Kompatybilny robot		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
Kołnierz robota		Kołnierz standardowy	Kołnierz standardowy
Listwa świetlna LED			zintegrowany
Wyświetlane kolory			zielony, żółty, czerwony
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach	tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
Mechaniczne dane użytkowe			
Skok na szczękę	[mm]	6	6
Min./maks. siła chwytania	[N]	35/140	35/140
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	17.5/70	17.5/70
Zalecana masa detalu	[kg]	0.7	0.7
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	50	50
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.08	0.08
Powtarzalność	[mm]	0.02	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
Masa	[kg]	0.59	0.86
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55	5/55
Stopień ochrony IP		30	30
Złącze kablowe/końcówka kabla		M8	otwarte sploty
Długość przewodu	[mm]	90	4000
Elektryczne dane robocze			
Napięcie znamionowe	[V DC]	24	24
Prąd znamionowy	[A]	0.2	0.2
Maks. prąd	[A]	0.6	2
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany	zintegrowany
Interfejs komunikacyjny		Cyfrowe we/wy	Cyfrowe we/wy
Liczba we/wy cyfrowych		2/2	4/2

Dane techniczne – Co-act EGP-C do TM.

Opis		Co-act EGP-C 40-N-N-TMID	Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK
Nr id.		1374363	1375931
Ogólne dane robocze			
Kompatybilny robot		TM 5/12/14	TM 5/12/14
Kołnierz robota		Kołnierz standardowy	Kołnierz standardowy
Listwa świetlna LED			zintegrowany
Wyświetlane kolory			zielony, żółty, czerwony
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach	tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
Mechaniczne dane użytkowe			
Skok na szczękę	[mm]	6	6
Min./maks. siła chwytania	[N]	35/140	35/140
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	17.5/70	17.5/70
Zalecana masa detalu	[kg]	0.7	0.7
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	50	50
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.08	0.08
Powtarzalność	[mm]	0.02	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
Masa	[kg]	0.59	0.86
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55	5/55
Stopień ochrony IP		30	30
Złącze kablowe/końcówka kabla		Złącze M8, 8-pinowe	otwarte sploty
Długość przewodu	[mm]	210	4000
Elektryczne dane robocze			
Napięcie znamionowe	[V DC]	24	24
Prąd znamionowy	[A]	0.2	0.2
Maks. prąd	[A]	0.6	2
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany	zintegrowany
Interfejs komunikacyjny		Cyfrowe we/wy	Cyfrowe we/wy
Liczba we/wy cyfrowych		2/2	4/2

Co-act EGP-C 40

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

Dane techniczne – Co-act EGP-C dla robotów Doosan Robotics

Opis		Co-act EGP-C 40-N-N-M1013
Nr id.		1359018
Ogólne dane robocze		
Kompatybilny robot		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
Kołnierz robota		Kołnierz standardowy
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
Mechaniczne dane użytkowe		
Skok na szczękę	[mm]	6
Min./maks. siła chwytania	[N]	35/140
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	17.5/70
Zalecana masa detalu	[kg]	0.7
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	50
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.08
Powtarzalność	[mm]	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.2/0.2
Masa	[kg]	0.59
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55
Stopień ochrony IP		30
Złącze kablowe/końcówka kabla		Złącze M8, 8-pinowe
Długość przewodu	[mm]	100
Elektryczne dane robocze		
Napięcie znamionowe	[V DC]	24
Prąd znamionowy	[A]	0.2
Maks. prąd	[A]	2
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany
Interfejs komunikacyjny		Cyfrowe we/wy
Liczba we/wy cyfrowych		2/2

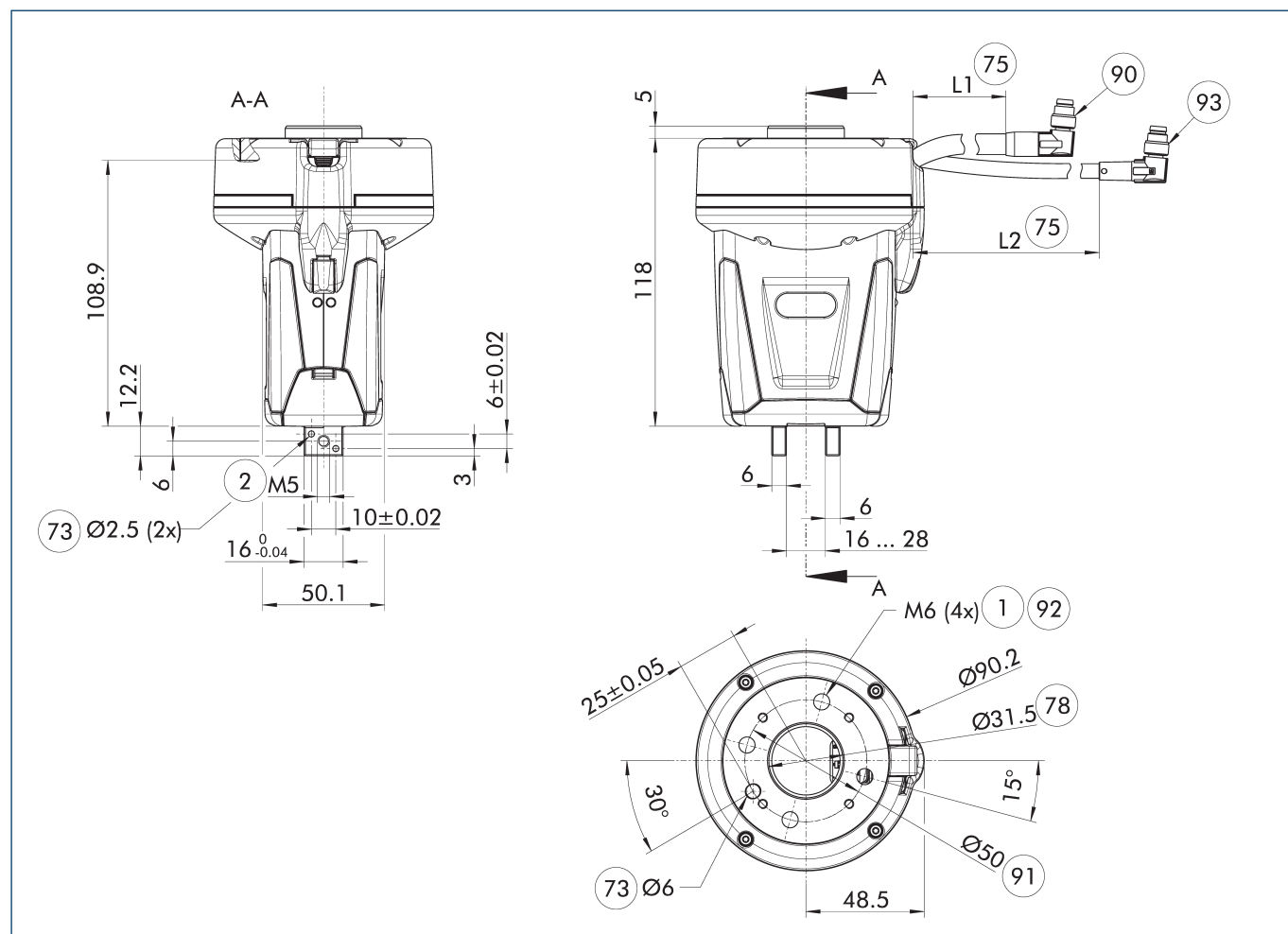
Dane techniczne – Co-act EGP-C do Mitsubishi

Opis		Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA
Nr id.		1408586
Ogólne dane robocze		
Kompatybilny robot		Mitsubishi MELFA ASSISTA
Kołnierz robota		Kołnierz standardowy
Listwa świetlna LED		zintegrowany
Wyświetlane kolory		zielony, żółty, czerwony
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary X x Y x Z	[mm]	93.6 x 92.1 x 136.9
Mechaniczne dane użytkowe		
Skok na szczękę	[mm]	6
Min./maks. siła chwytania	[N]	35/140
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	17.5/70
Zalecana masa detalu	[kg]	0.7
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	50
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.08
Powtarzalność	[mm]	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.2/0.2
Masa	[kg]	0.89
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55
Stopień ochrony IP		30
Złącze kablowe/końcówka kabla		Złącze M12, 8-pinowe
Długość przewodu	[mm]	120
Palec wchodzi w zakres dostawy		Tak (AUB Co-act EGP 40/24)
Elektryczne dane robocze		
Napięcie znamionowe	[V DC]	24
Prąd znamionowy	[A]	0.2
Maks. prąd	[A]	0.6
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany
Interfejs komunikacyjny		Cyfrowe we/wy
Liczba we/wy cyfrowych		2/2

Co-act EGP-C 40

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

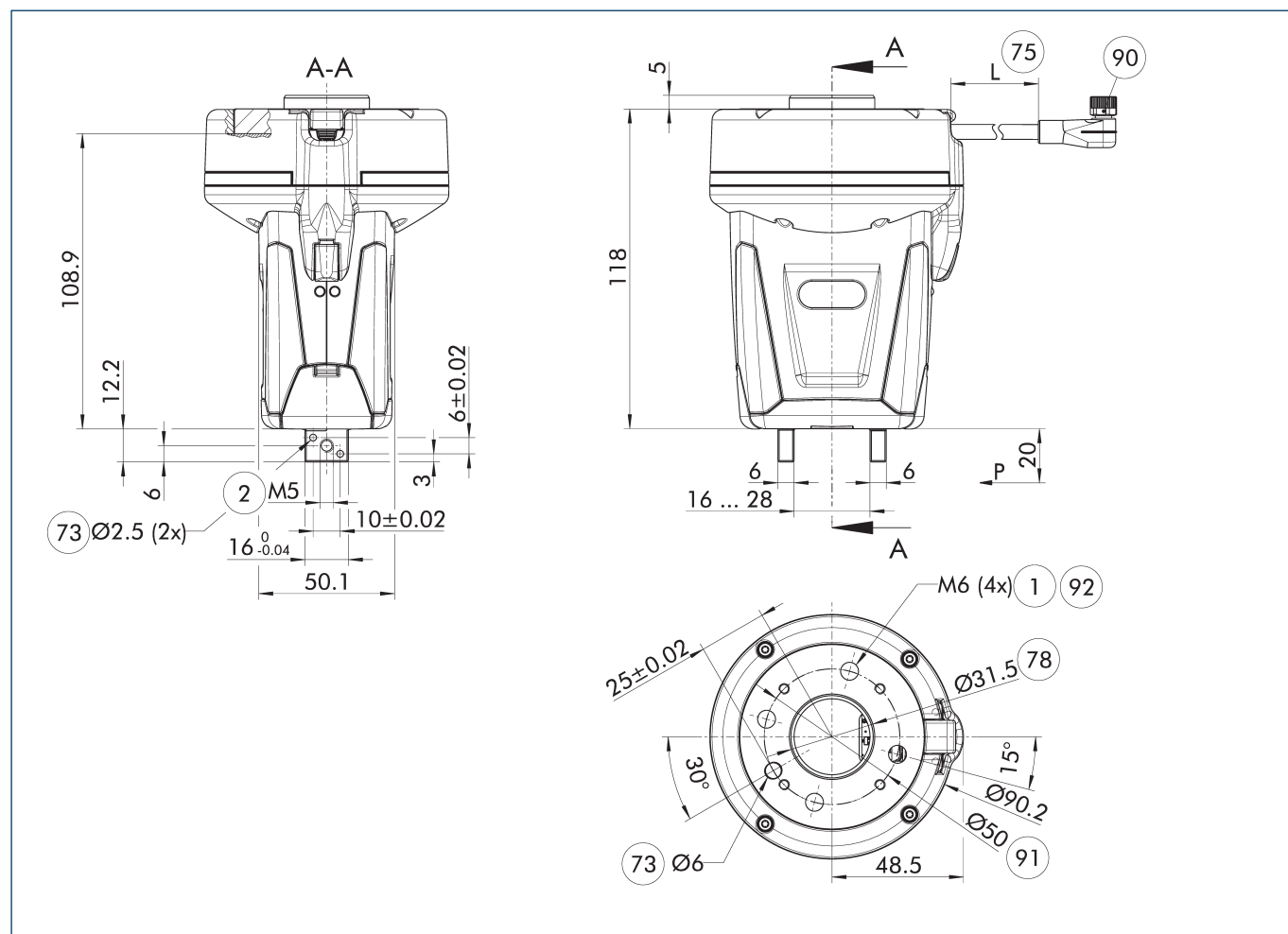
Widok główny Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa



Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytnika z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytnika | ⑨⑩ Złącze M8, 3-wtykowe |
| ② Złącze palca | ⑨① Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨② Otwory przełotowe połączeń śrubowych |
| ⑦⑤ Długość przewodu | ⑨③ M8, 4-wtykowe złącze męskie |
| ⑦⑧ Pasuje do elementów centrujących | |

Widok główny Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID



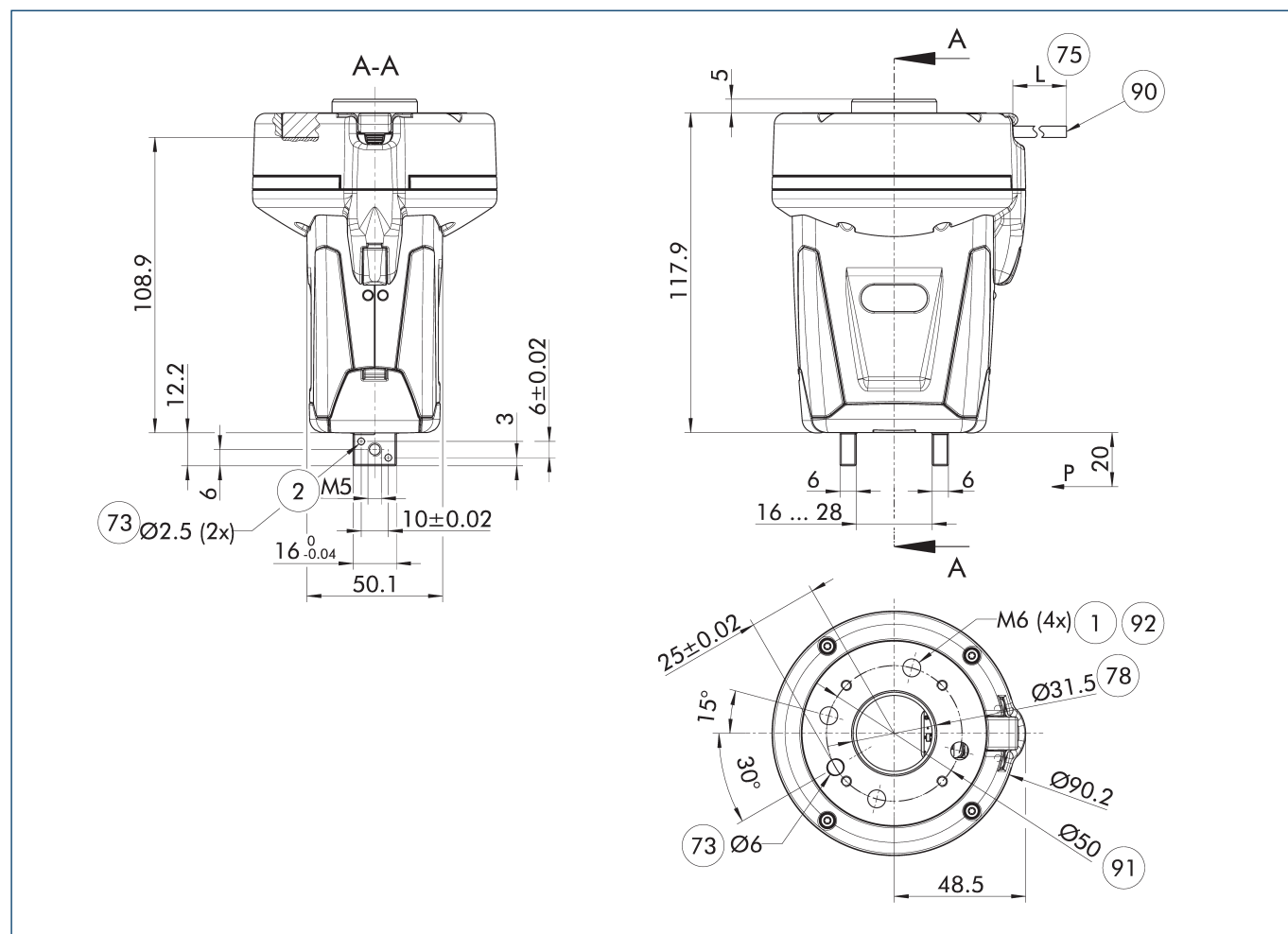
Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytaka z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytaka | ⑨0 Złącze M8, 8-pinowe |
| ② Złącze palca | ⑨1 Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦3 Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨2 Otwory przelotowe połączeń śrubowych |
| ⑦5 Długość przewodu | |
| ⑦8 Pasuje do elementów centrujących | |

Co-act EGP-C 40

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

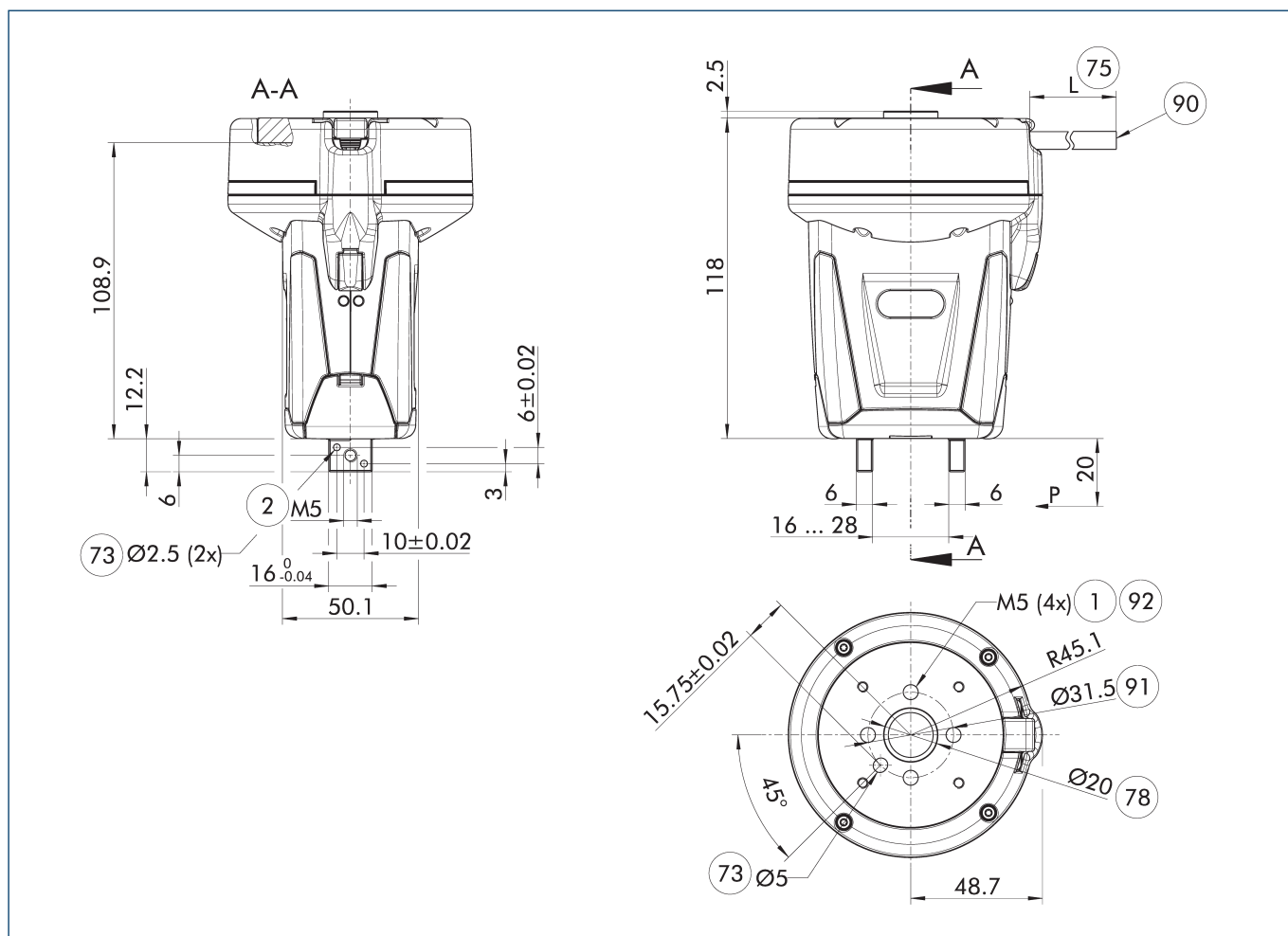
Widok główny Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK



Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytaka z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytaka | ⑨⑩ otwarte sploty |
| ② Złącze palca | ⑨① Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨② Otwory przełotowe połączeń śrubowych |
| ⑦⑤ Długość przewodu | |
| ⑦⑧ Pasuje do elementów centrujących | |

Widok główny Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7



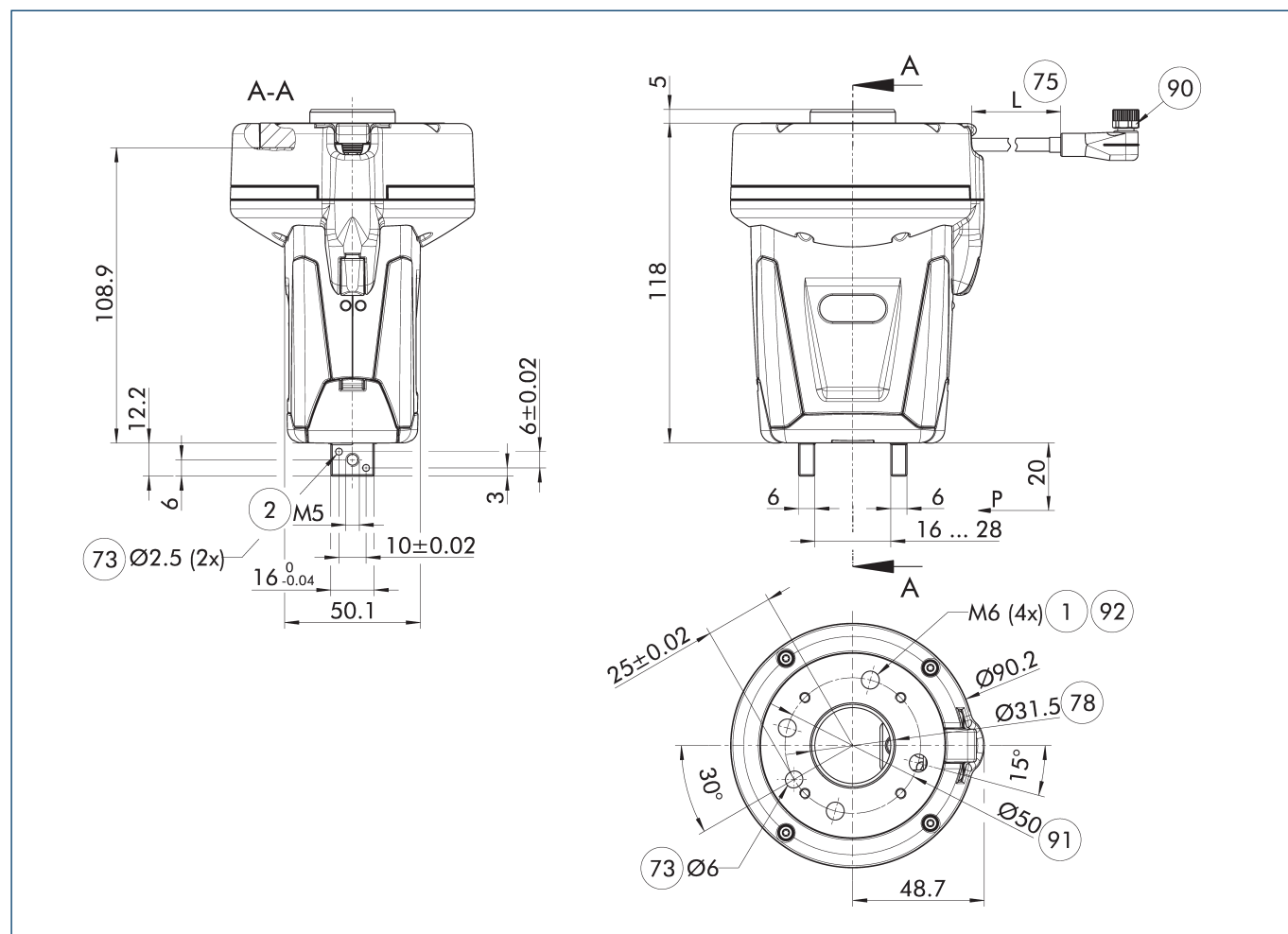
Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytaka z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytaka | ⑨0 otwarte sploty |
| ② Złącze palca | ⑨1 Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦3 Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨2 Otwory przelotowe połączeń śrubowych |
| ⑦5 Długość przewodu | |
| ⑦8 Pasuje do elementów centrujących | |

Co-act EGP-C 40

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

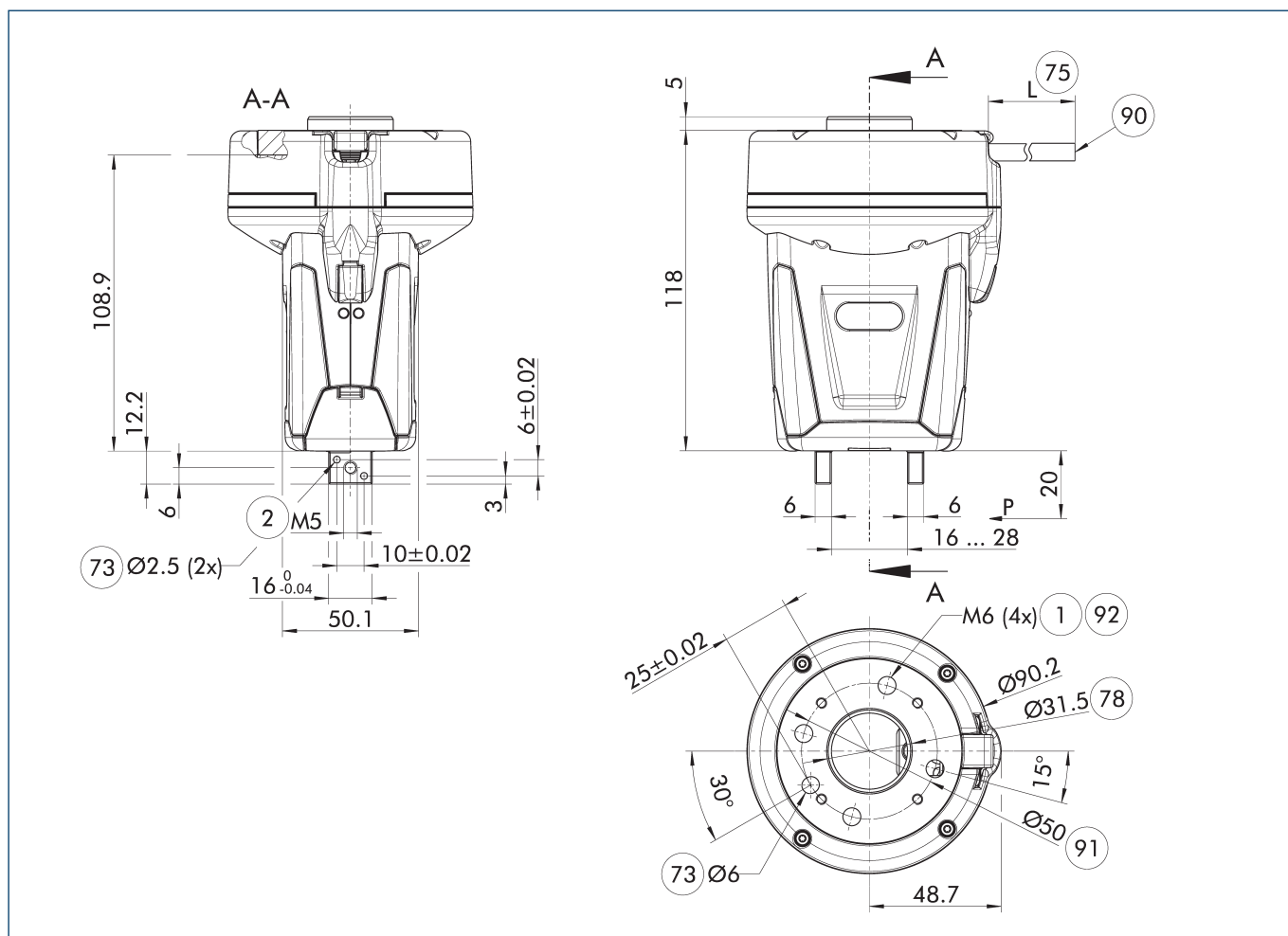
Widok główny Co-act EGP-C 40-N-N-URID



Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytaka z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytaka | ⑨0 Gniazdo M8, 8-pinowe |
| ② Złącze palca | ⑨1 Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦3 Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨2 Otwory przełotowe połączeń śrubowych |
| ⑦5 Długość przewodu | |
| ⑦8 Pasuje do elementów centrujących | |

Widok główny Co-act EGP-C 40-N-N-UREK



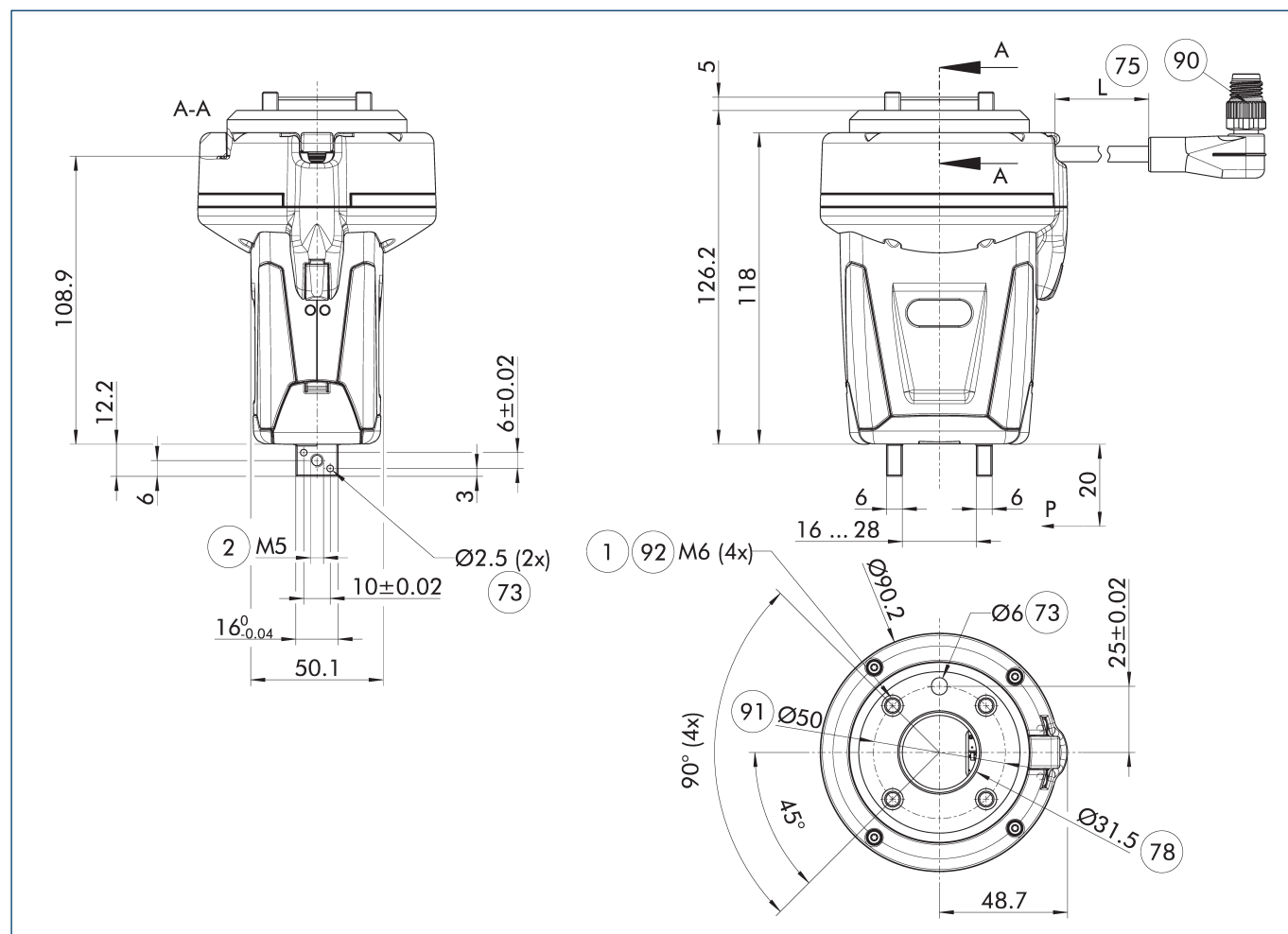
Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytnika z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytnika | ⑨⑩ otwarte sploty |
| ② Złącze palca | ⑨① Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨② Otwory przełotowe połączeń śrubowych |
| ⑦⑤ Długość przewodu | |
| ⑦⑧ Pasuje do elementów centrujących | |

Co-act EGP-C 40

Chwytnak współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

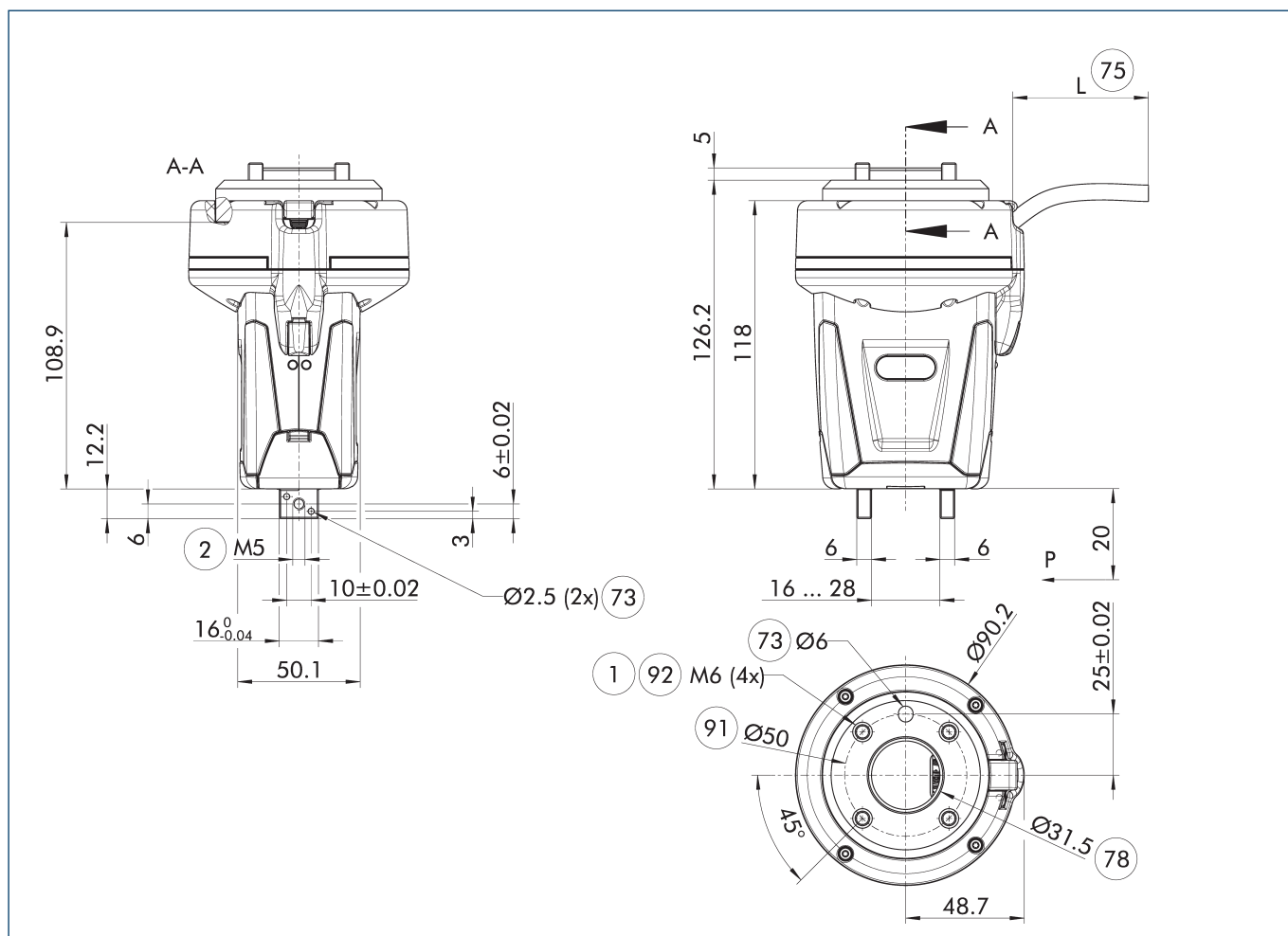
Widok główny Co-act EGP-C 40-N-N-TMID



Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytaka z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytaka | ⑨⑩ Złącze M8, 8-pinowe |
| ② Złącze palca | ⑨① Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨② Otwory przelotowe połączeń śrubowych |
| ⑦⑤ Długość przewodu | |
| ⑦⑧ Pasuje do elementów centrujących | |

Widok główny Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK



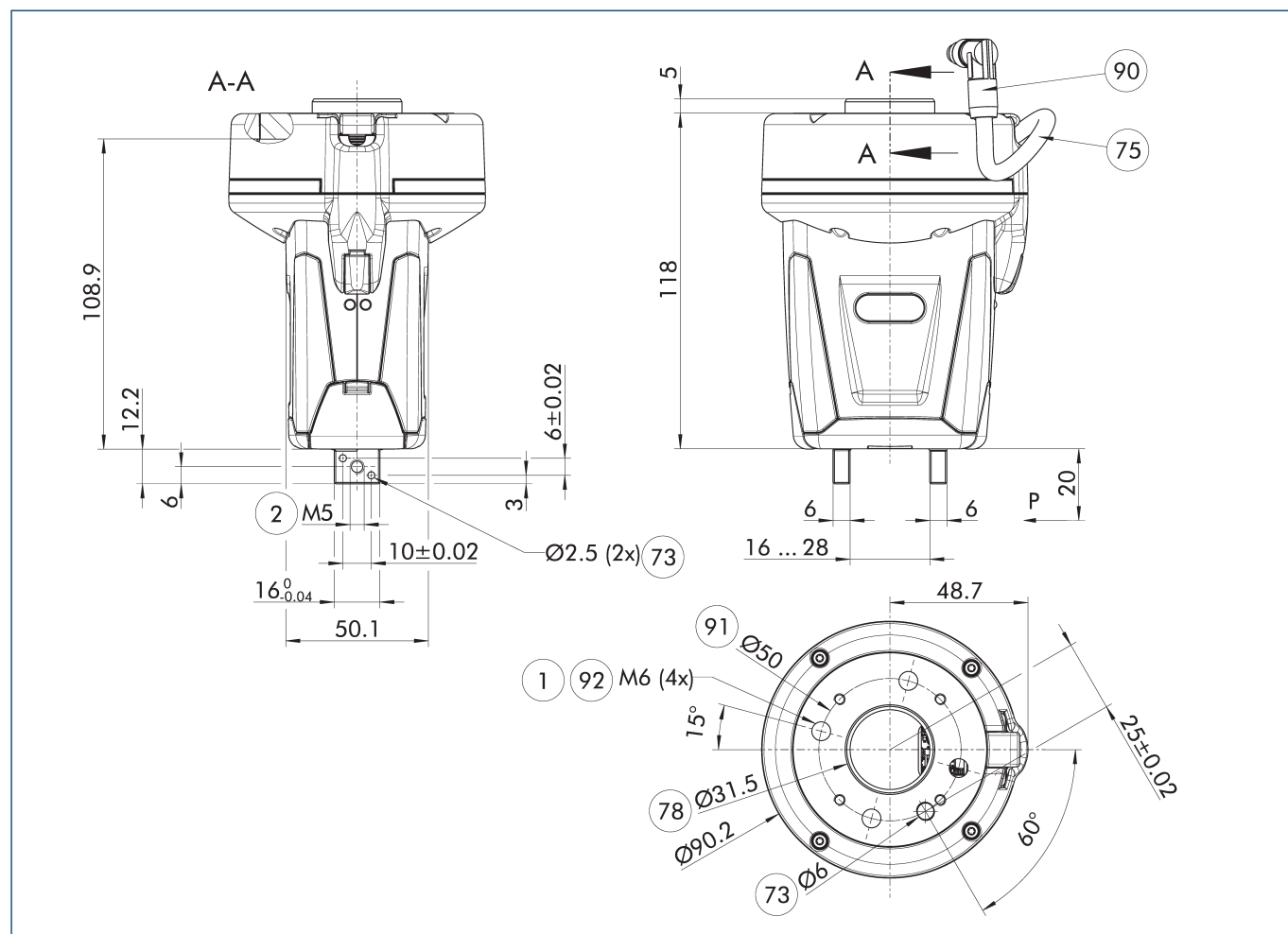
Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytnika z otwartymi szczękami.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytnika | ⑦⑧ Pasuje do elementów centrujących |
| ② Złącze palca | ⑨① Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨② Otwory przełotowe połączeń śrubowych |
| ⑦⑤ Długość przewodu | |

Co-act EGP-C 40

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

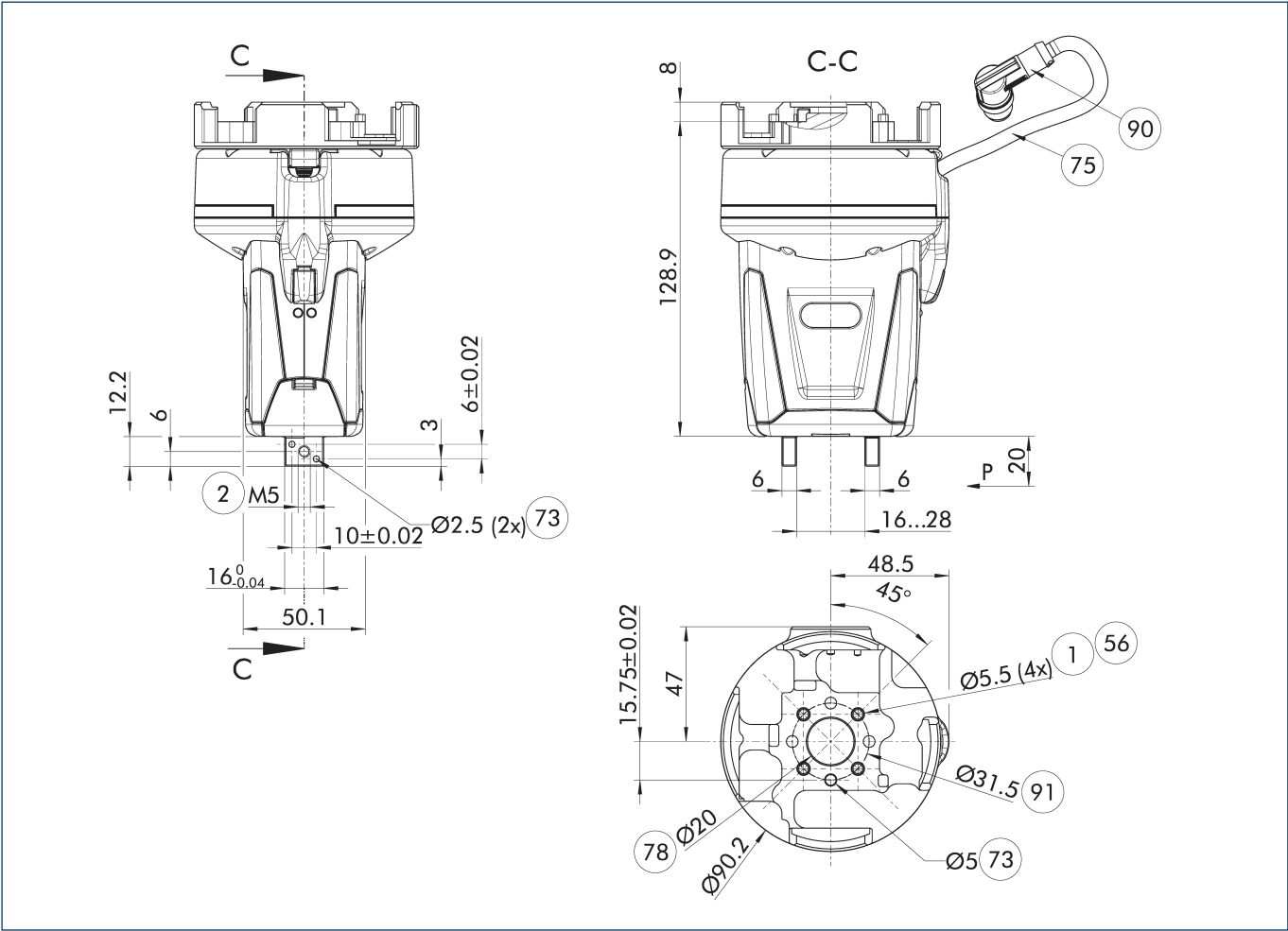
Widok główny Co-act EGP-C 40-N-N-M1013



Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytnika z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytnika | ⑨① Wtyczka kątowa |
| ② Złącze palca | ⑨② Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨③ Otwory przełotowe połączeń śrubowych |
| ⑦⑤ Długość przewodu | |
| ⑦⑧ Pasuje do elementów centrujących | |

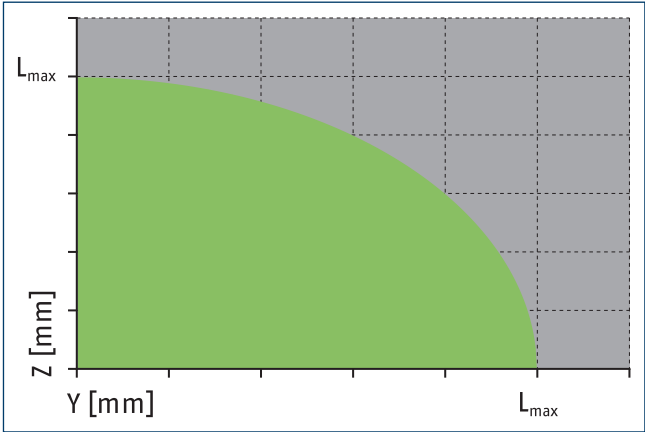
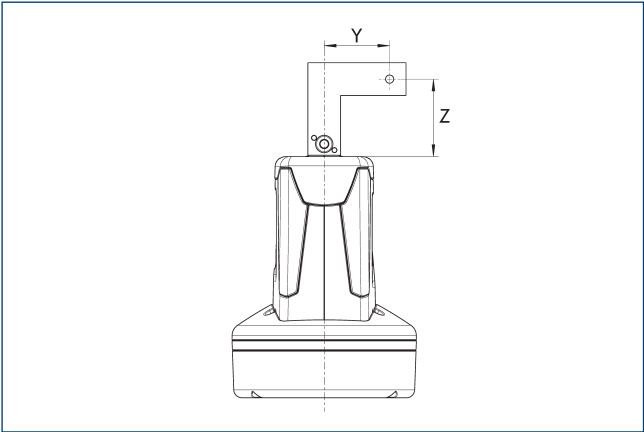
Widok główny Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA



Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytnika z otwartymi szczękami.

- 1 Złącze chwytnika
- 2 Złącze palca
- 56 Wchodzi w zakres dostawy
- 73 Pasuje do trzpieni centrujących
- 75 Długość przewodu
- 78 Pasuje do elementów centrujących
- 90 Wtyczka kątowa
- 91 Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409

Maksymalne dopuszczalne wystawianie palca

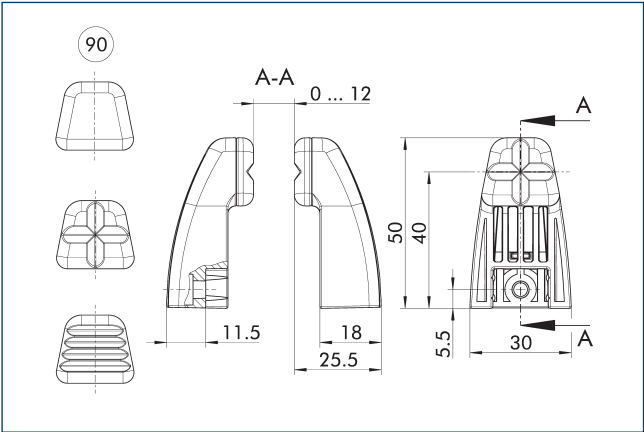


■ Dopuszczalny zakres ■ Niedopuszczalny zakres
L^{max} odpowiada maksymalnej dopuszczalnej długości palca, patrz tabela danych technicznych

Co-act EGP-C 40

Chwytnak współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

Szczęki górne chwytaka współpracującego AUB EGP-C



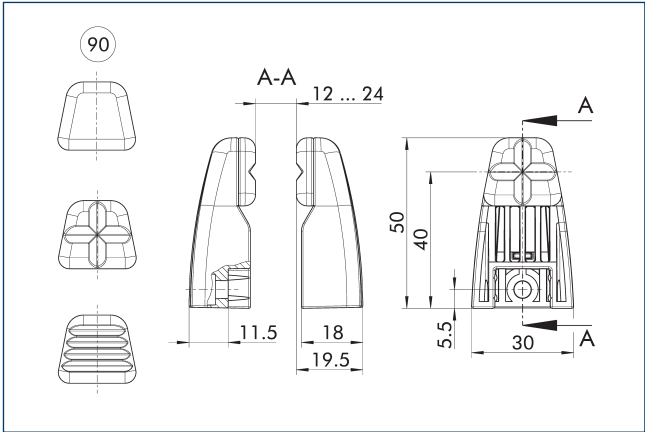
90 Nakładki na palce

Szczęki górne zostały specjalnie zaprojektowane do chwytaka współpracującego EGP. Zależnie od rozmiaru dostępne są z różnymi zakresami zaciskania. Zależnie od zastosowania i detalu można użyć jednej z dostarczonych nakładek na palce. Nakładki na palce są wykonane ze sztywnego lub elastycznego tworzywa.

Opis	Nr id.	Materiał
Kolumna palców		
AUB Co-act EGP 40/12	1401285	PA/TPU

① Zakres dostawy obejmuje dwie szczęki nasadowe, w tym materiał montażowy. Należy zapoznać się z uwagami zawartymi w instrukcji montażu i obsługi chwytaka EGP.

Szczęki górne chwytaka współpracującego AUB EGP-C



90 Nakładki na palce

Szczęki górne zostały specjalnie zaprojektowane do chwytaka współpracującego EGP. Zależnie od rozmiaru dostępne są z różnymi zakresami zaciskania. Zależnie od zastosowania i detalu można użyć jednej z dostarczonych nakładek na palce. Nakładki na palce są wykonane ze sztywnego lub elastycznego tworzywa.

Opis	Nr id.	Materiał
Kolumna palców		
AUB Co-act EGP 40/24	1401286	PA/TPU

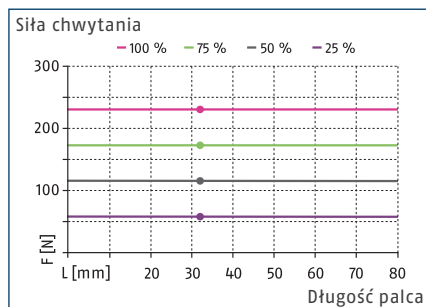
① Zakres dostawy obejmuje dwie szczęki nasadowe, w tym materiał montażowy. Należy zapoznać się z uwagami zawartymi w instrukcji montażu i obsługi chwytaka EGP.

Co-act EGP-C 64

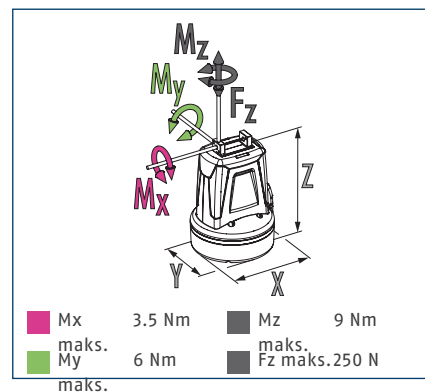
Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów



Siła chwytania



Wymiary i maksymalne obciążenia



① Podane wartości momentów oraz sił są wartościami statycznymi, które dotyczą każdej szczęki bazowej i mogą występować równocześnie. Oprócz momentu generowanego przez samą siłę chwytania możliwe jest występowanie obciążeń.

Dane techniczne - Co-act EGP-C dla ABB

Opis		Co-act EGP-C 64-N-N-GoFa
Nr id.		1468551
Ogólne dane robocze		
Kompatybilny robot		ABB GoFa (CRB 15000)
Kołnierz robota		Kołnierz standardowy
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
Mechaniczne dane użytkowe		
Skok na szczękę	[mm]	10
Min./maks. siła chwytania	[N]	65/230
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	32.5/115
Zalecana masa detalu	[kg]	1.15
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	80
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.24
Powtarzalność	[mm]	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.49/0.49
Masa	[kg]	1.2
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55
Stopień ochrony IP		30
Złącze kablowe/końcówka kabla		2 x M8
Długość przewodu L1	[mm]	70
Długość przewodu L2	[mm]	175
Elektryczne dane robocze		
Napięcie znamionowe	[V DC]	24
Prąd znamionowy	[A]	0.15
Maks. prąd	[A]	2
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany
Liczba we/wy cyfrowych		4/2

Dane techniczne—Co-act EGP-C do FANUC

Opis		Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXID	Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXEK	Co-act EGP-C 64-N-N-FCR7
Nr id.		1441948	1441950	1326469
Ogólne dane robocze				
Kompatybilny robot		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
Kołnierz robota		Kołnierz standardowy	Kołnierz standardowy	Kołnierz standardowy
Listwa świetlna LED			zintegrowany	zintegrowany
Wyświetlane kolory			zielony, żółty, czerwony	zielony, żółty, czerwony
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach	tak, indukcyjnie w obu kierunkach	tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary 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
Mechaniczne dane użytkowe				
Skok na szczękę	[mm]	10	10	10
Min./maks. siła chwytania	[N]	65/230	65/230	65/230
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	32.5/115	32.5/115	32.5/115
Zalecana masa detalu	[kg]	1.15	1.15	1.15
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	80	80	80
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.24	0.24	0.24
Powtarzalność	[mm]	0.02	0.02	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.49/0.49	0.49/0.49	0.49/0.49
Masa	[kg]	1.11	1.38	1.38
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55	5/55	5/55
Stopień ochrony IP		30	30	30
Złącze kablowe/końcówka kabla		M8	otwarte sploty	otwarte sploty
Długość przewodu	[mm]	90	4000	4000
Elektryczne dane robocze				
Napięcie znamionowe	[V DC]	24	24	24
Prąd znamionowy	[A]	0.15	0.15	0.15
Maks. prąd	[A]	2	2	2
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany	zintegrowany	zintegrowany
Liczba we/wy cyfrowych		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 64

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

Dane techniczne—Co-act EGP-C do Universal Robots

Opis		Co-act EGP-C 64-N-N-URID	Co-act EGP-C 64-N-N-UREK
Nr id.		1436401	1327885
Ogólne dane robocze			
Kompatybilny robot		UR 3/5/10/16 (tylko e-Series)	UR 3/5/10/16
Kołnierz robota		Kołnierz standardowy	Kołnierz standardowy
Listwa świetlna LED			zintegrowany
Wyświetlane kolory			zielony, żółty, czerwony
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach	tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 149.2	125.5 x 86.4 x 146.7
Mechaniczne dane użytkowe			
Skok na szczękę	[mm]	10	10
Min./maks. siła chwytania	[N]	65/230	65/230
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	32.5/115	32.5/115
Zalecana masa detalu	[kg]	1.15	1.15
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	80	80
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.24	0.24
Powtarzalność	[mm]	0.02	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.49/0.49	0.49/0.49
Masa	[kg]	1.11	1.38
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55	5/55
Stopień ochrony IP		30	30
Złącze kablowe/końcówka kabla		M8	otwarte sploty
Długość przewodu	[mm]	90	4000
Elektryczne dane robocze			
Napięcie znamionowe	[V DC]	24	24
Prąd znamionowy	[A]	0.15	0.15
Maks. prąd	[A]	2	2
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany	zintegrowany
Liczba we/wy cyfrowych		2/2	4/2

Dane techniczne – Co-act EGP-C do TM.

Opis		Co-act EGP-C 64-N-N-TMEK
Nr id.		1400578
Ogólne dane robocze		
Kompatybilny robot		TM 5/12/14
Kołnierz robota		Kołnierz standardowy
Listwa świetlna LED		zintegrowany
Wyświetlane kolory		zielony, żółty, czerwony
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
Mechaniczne dane użytkowe		
Skok na szczękę	[mm]	10
Min./maks. siła chwytania	[N]	65/230
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	32.5/115
Zalecana masa detalu	[kg]	1.15
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	80
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.24
Powtarzalność	[mm]	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.49/0.49
Masa	[kg]	1.38
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55
Stopień ochrony IP		30
Złącze kablowe/końcówka kabla		otwarte spłoty
Długość przewodu	[mm]	4000
Elektryczne dane robocze		
Napięcie znamionowe	[V DC]	24
Prąd znamionowy	[A]	0.15
Maks. prąd	[A]	2
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany
Liczba we/wy cyfrowych		4/2

Dane techniczne – Co-act EGP-C dla robotów Doosan Robotics

Opis		Co-act EGP-C 64-N-N-M1013
Nr id.		1416679
Ogólne dane robocze		
Kompatybilny robot		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
Kołnierz robota		Kołnierz standardowy
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 149.2
Mechaniczne dane użytkowe		
Skok na szczękę	[mm]	10
Min./maks. siła chwytania	[N]	65/230
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	32.5/115
Zalecana masa detalu	[kg]	1.15
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	80
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.24
Powtarzalność	[mm]	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.49/0.49
Masa	[kg]	1.11
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55
Stopień ochrony IP		30
Złącze kablowe/końcówka kabla		otwarte spłoty
Długość przewodu	[mm]	4000
Elektryczne dane robocze		
Napięcie znamionowe	[V DC]	24
Prąd znamionowy	[A]	0.15
Maks. prąd	[A]	2
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany
Liczba we/wy cyfrowych		2/2

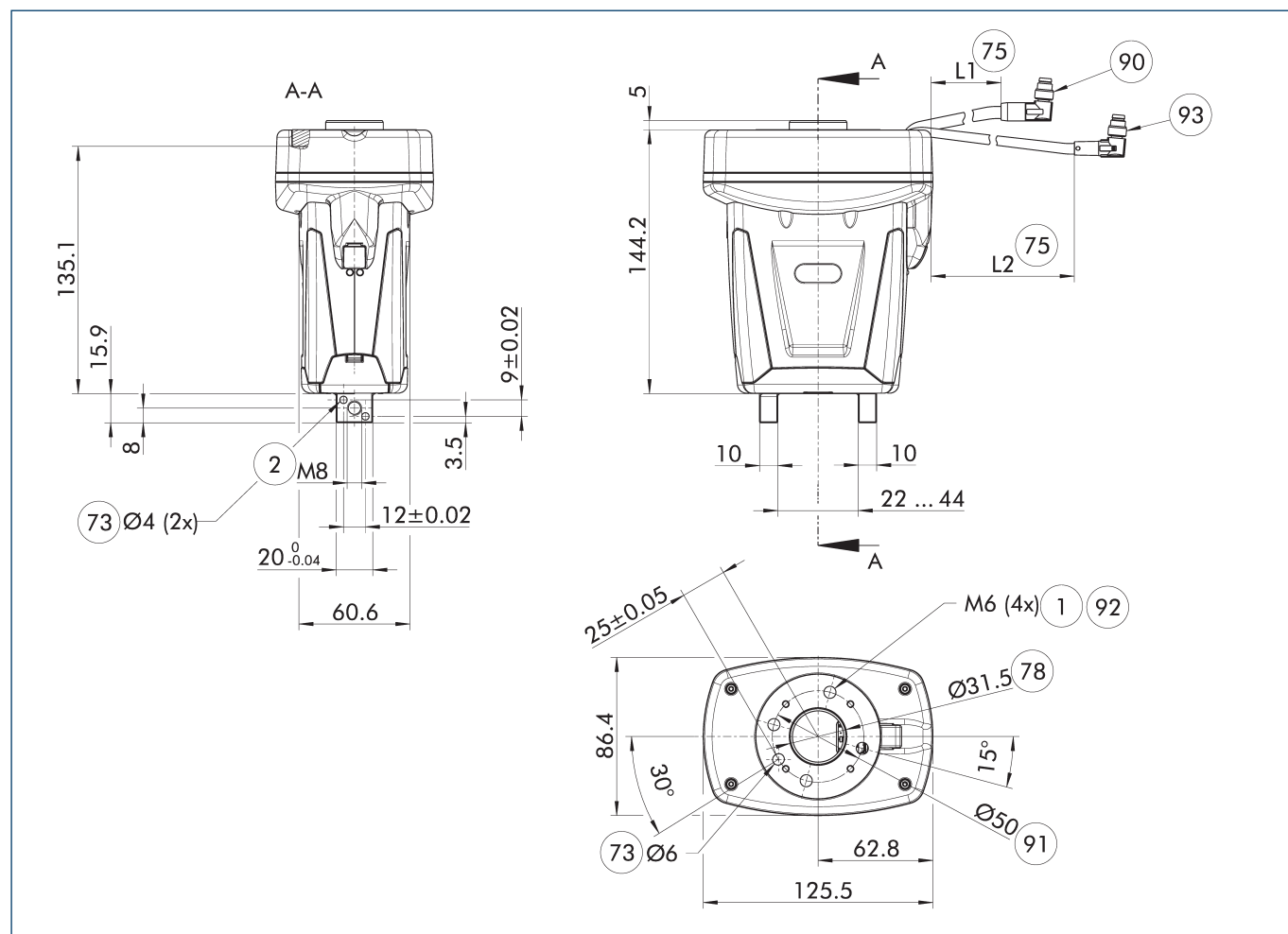
Co-act EGP-C 64

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

Dane techniczne—Co-act EGP-C do KUKA

Opis		Co-act EGP-C 64-N-N-KTOE
Nr id.		1321172
Ogólne dane robocze		
Kompatybilny robot		KUKA LBR iiwa 7/14
Kołnierz robota		Przepust do sensorów dotykowych zewnętrznych
Listwa świetlna LED		zintegrowany
Wyświetlane kolory		zielony, żółty, czerwony
Wbudowane czujniki		tak, indukcyjnie w obu kierunkach
Wymiary X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
Mechaniczne dane użytkowe		
Skok na szczękę	[mm]	10
Min./maks. siła chwytania	[N]	65/230
Min./Maks. siła na szczękę	[N]	32.5/115
Zalecana masa detalu	[kg]	1.15
Maks. dopuszczalna długość palca	[mm]	80
Maks. dopuszczalna masa na palec	[kg]	0.24
Powtarzalność	[mm]	0.02
czas zamykania/otwierania	[s]	0.49/0.49
Masa	[kg]	1.15
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/55
Stopień ochrony IP		30
Złącze kablowe/końcówka kabla		M12
Długość przewodu	[mm]	70
Elektryczne dane robocze		
Napięcie znamionowe	[V DC]	24
Prąd znamionowy	[A]	0.15
Maks. prąd	[A]	2
Elektroniczny układ sterownika		zintegrowany
Liczba we/wy cyfrowych		4/2

Widok główny Co-act EGP-C 64-N-N-GoFa



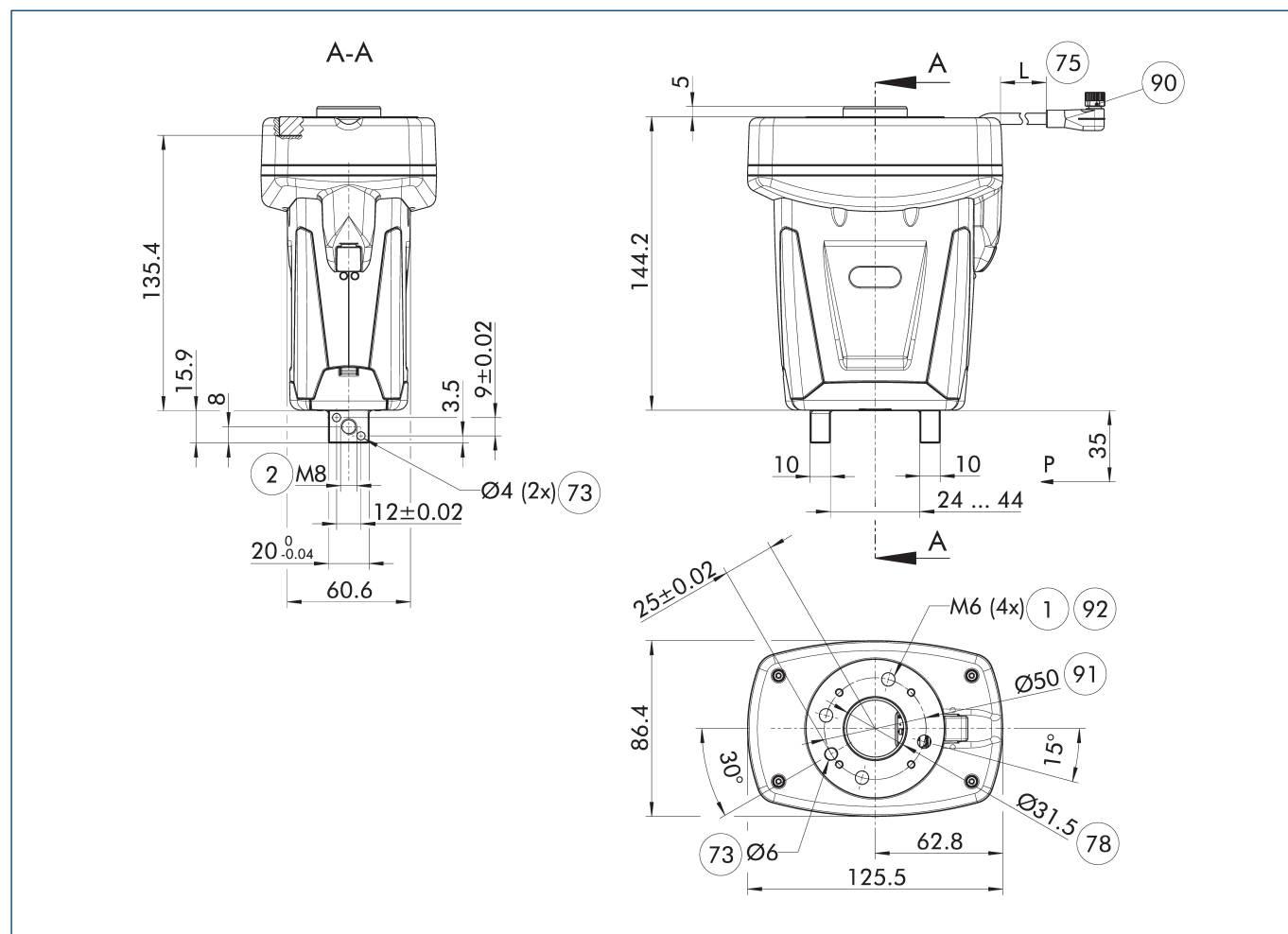
Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytaka z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytaka | ⑨⑩ Złącze M8, 3-wtykowe |
| ② Złącze palca | ⑨① Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨② Otwory przelotowe połączeń śrubowych |
| ⑦⑤ Długość przewodu | ⑨③ M8, 4-wtykowe złącze męskie |
| ⑦⑧ Pasuje do elementów centrujących | |

Co-act EGP-C 64

Chwytek współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

Widok główny Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXID



Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytaka z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytaka | ⑨⑩ Złącze M8, 8-pinowe |
| ② Złącze palca | ⑨① Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨② Otwory przelotowe połączeń śrubowych |
| ⑦⑤ Długość przewodu | |
| ⑦⑧ Pasuje do elementów centrujących | |

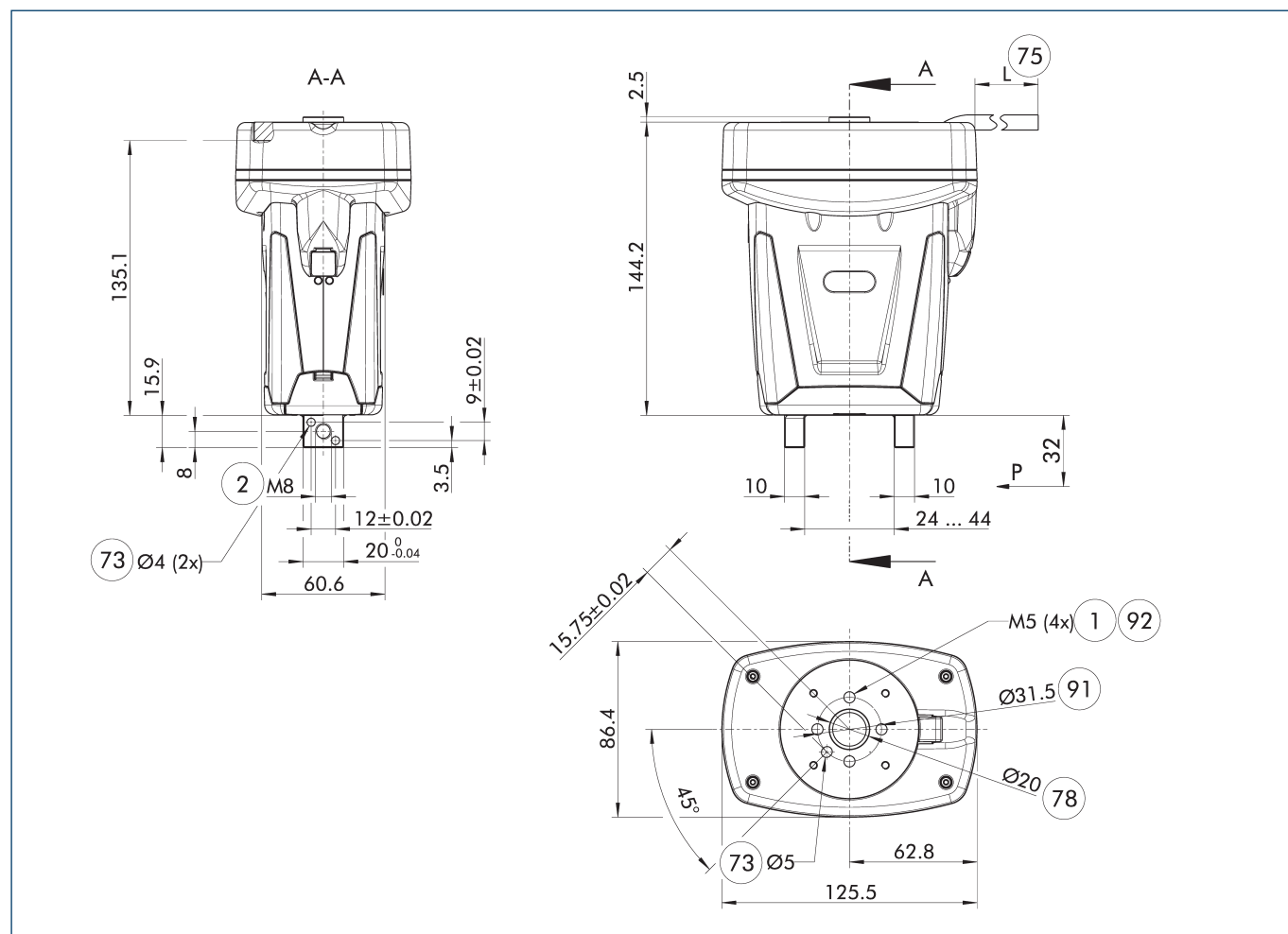
[illegible]

① Złącze chwytaka	⑨0 otwarte sploty
② Złącze palca	⑨1 Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409
⑦3 Pasuje do trzpieni centrujących	⑨2 Otwory przelotowe połączeń śrubowych
⑦5 Długość przewodu	
⑦8 Pasuje do elementów centrujących	

Co-act EGP-C 64

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

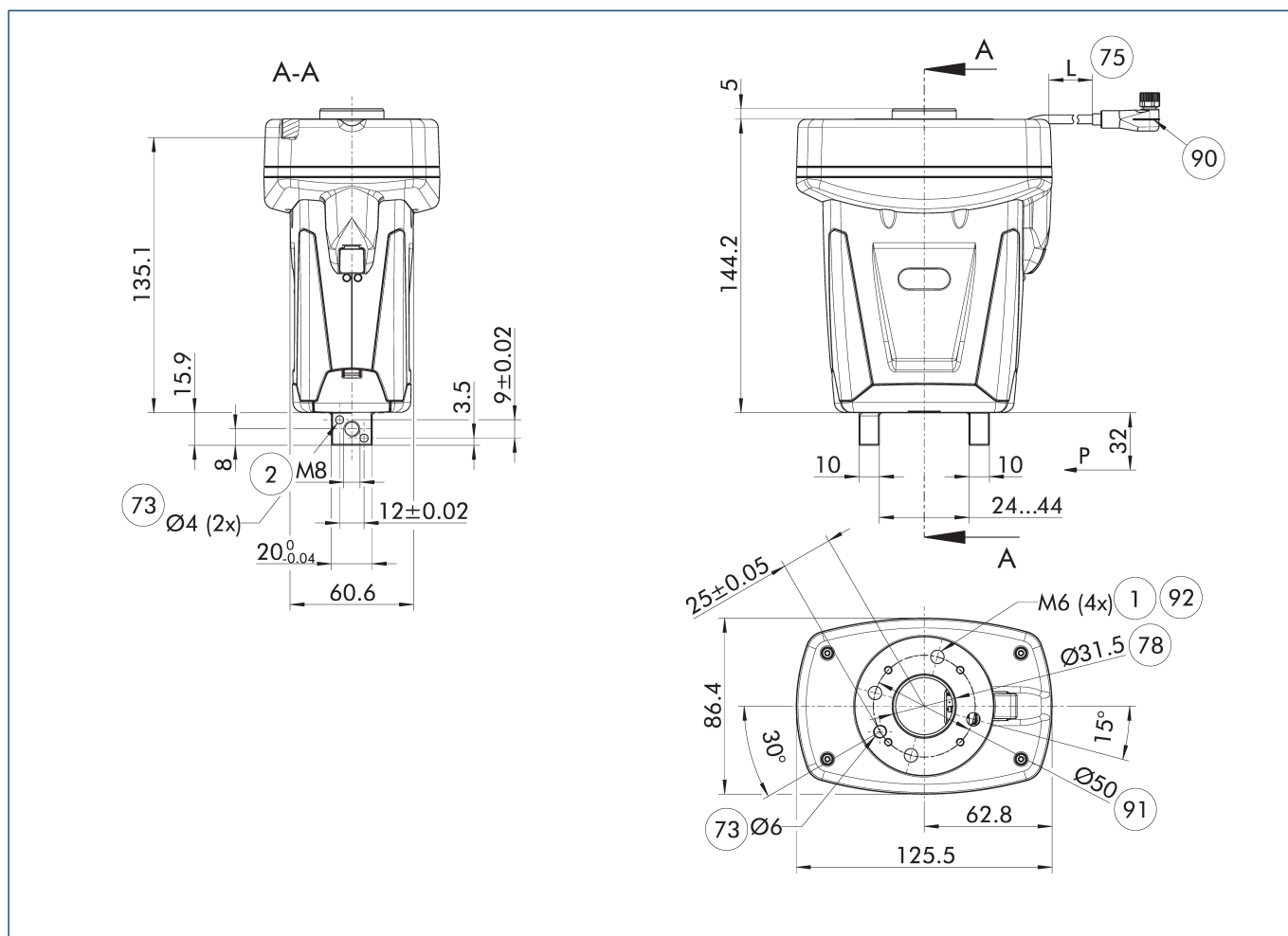
Widok główny Co-act EGP-C 64-N-N-FCR7



Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytnika z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytnika | ⑨0 otwarte sploty |
| ② Złącze palca | ⑨1 Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦3 Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨2 Otwory przelotowe połączeń śrubowych |
| ⑦5 Długość przewodu | |
| ⑦8 Pasuje do elementów centrujących | |

Widok główny Co-act EGP-C 64-N-N-URID



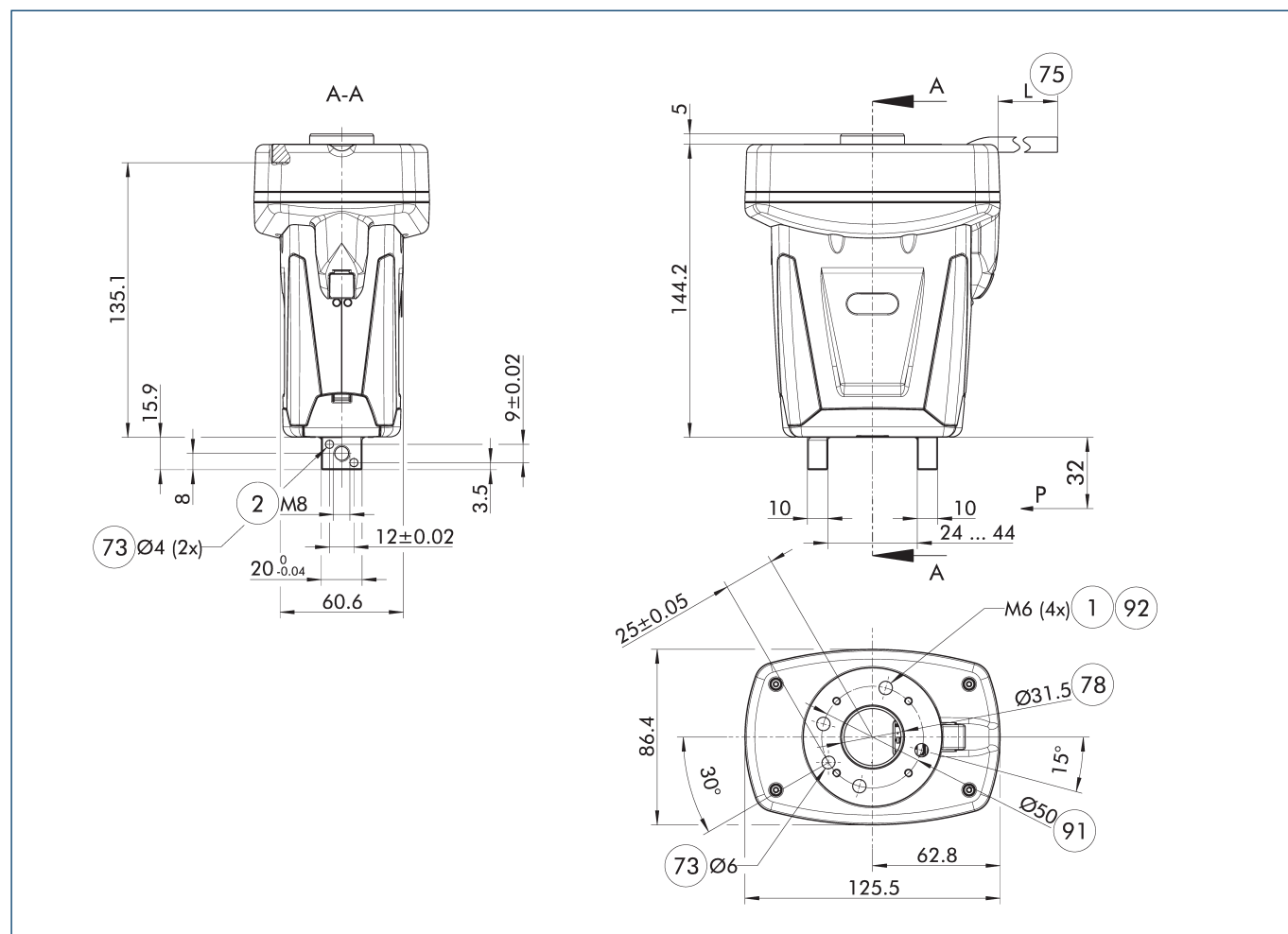
Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytaka z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytaka | ⑨⑩ Gniazdo M8, 8-pinowe |
| ② Złącze palca | ⑨① Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨② Otwory przelotowe połączeń śrubowych |
| ⑦⑤ Długość przewodu | |
| ⑦⑧ Pasuje do elementów centrujących | |

Co-act EGP-C 64

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

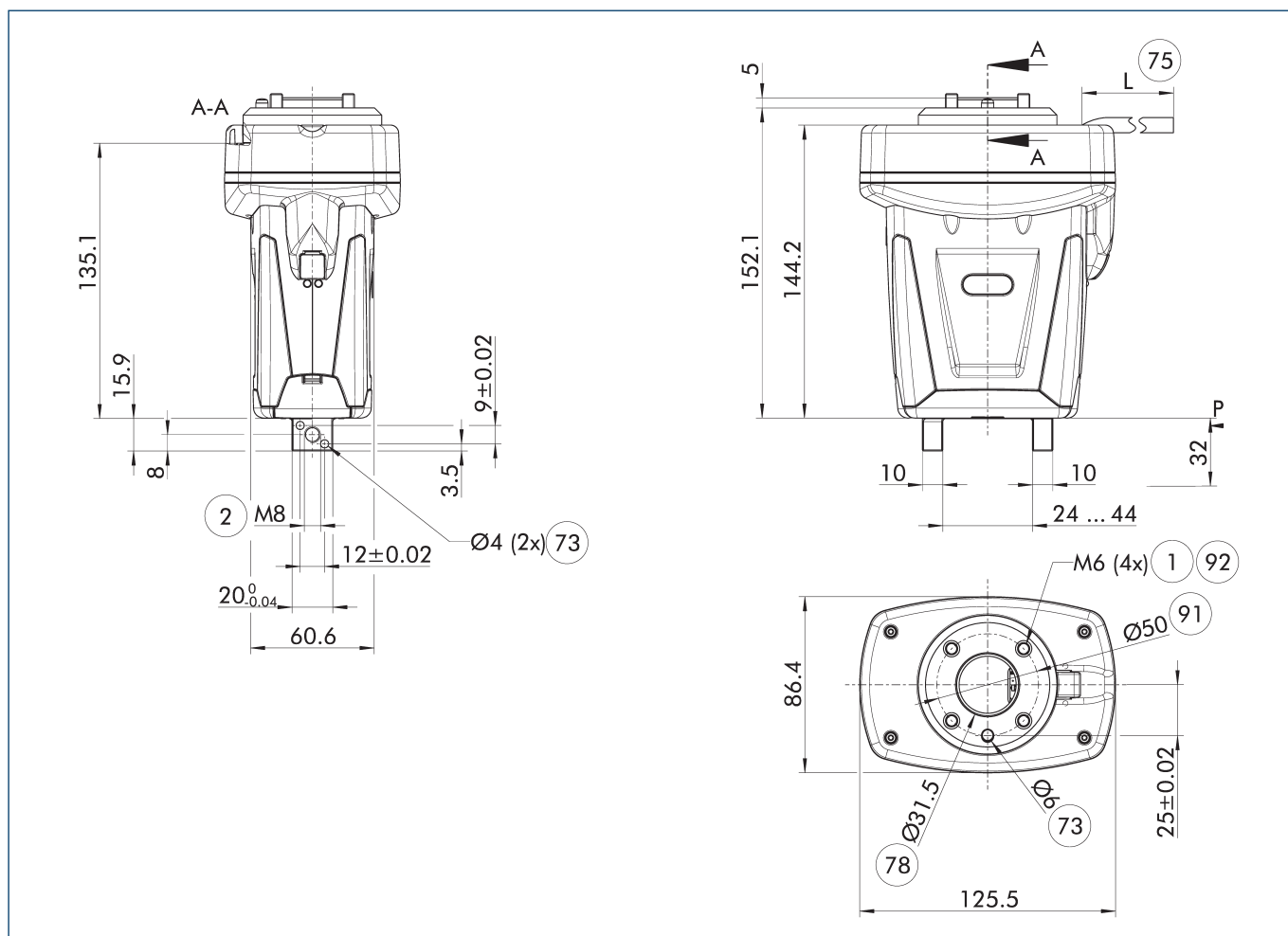
Widok główny Co-act EGP-C 64-N-N-UREK



Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytaka z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytaka | ⑨0 otwarte sploty |
| ② Złącze palca | ⑨1 Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦3 Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨2 Otwory przelotowe połączeń śrubowych |
| ⑦5 Długość przewodu | |
| ⑦8 Pasuje do elementów centrujących | |

Widok główny Co-act EGP-C 64-N-N-TMEK



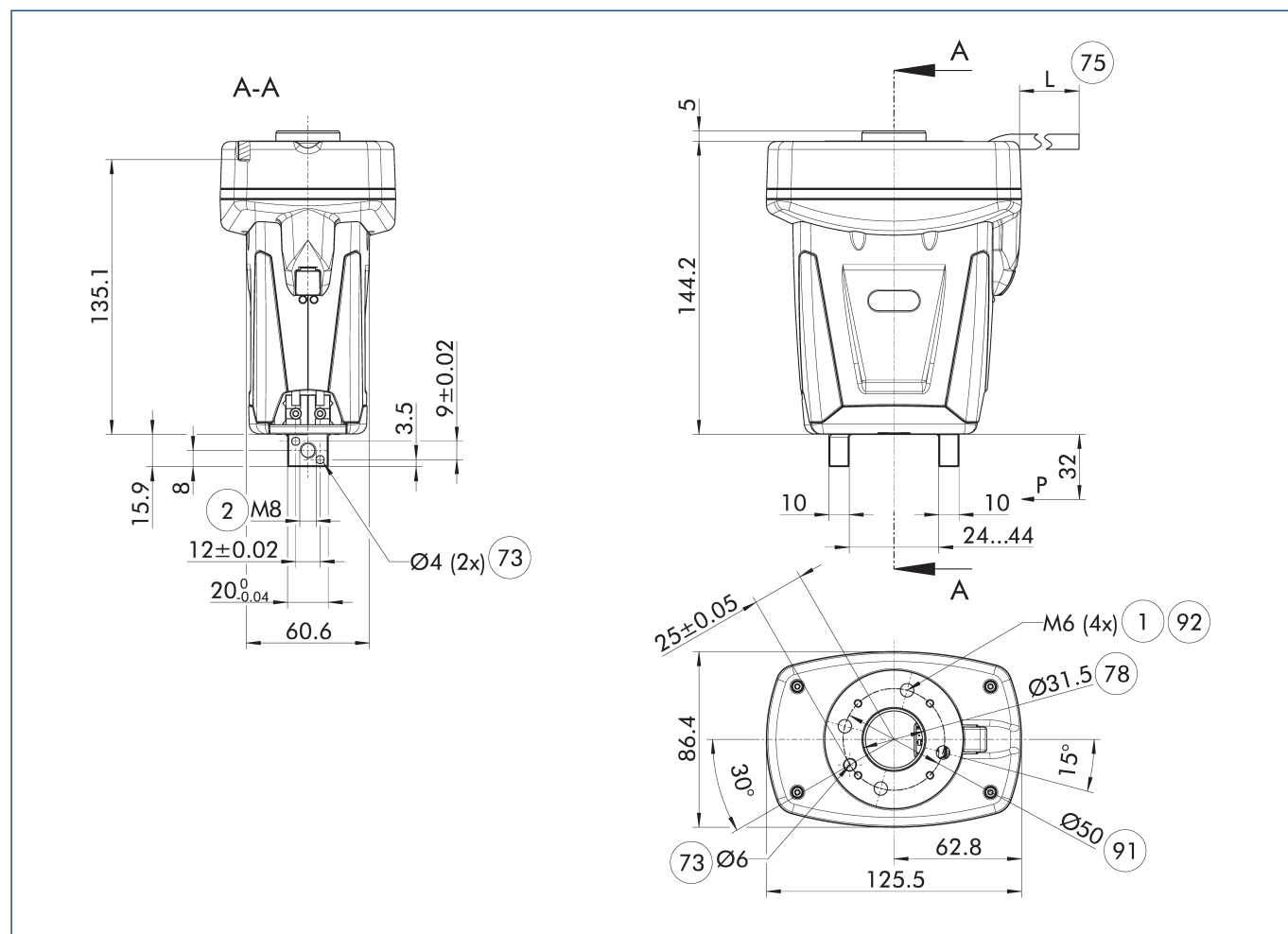
Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytaka z otwartymi szczękami.

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytaka | ⑦⑧ Pasuje do elementów centrujących |
| ② Złącze palca | ⑨① Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨② Otwory przełotowe połączeń śrubowych |
| ⑦⑤ Długość przewodu | |

Co-act EGP-C 64

Chwytnik współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

Widok główny Co-act EGP-C 64-N-N-M1013

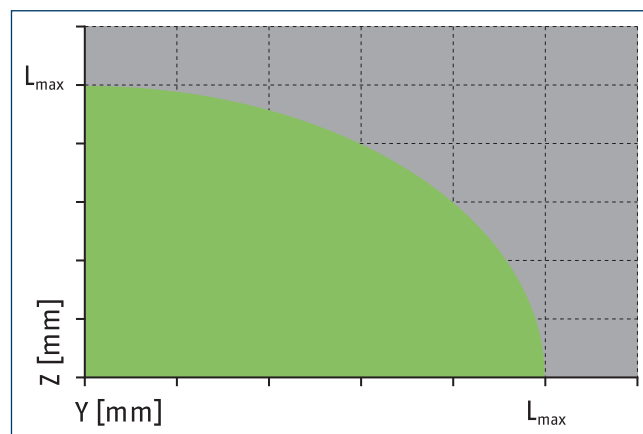


Rysunek przedstawia wersję podstawową chwytnika z otwartymi szczękami.

- | | |
|-------------------------------------|--|
| ① Złącze chwytnika | ⑨① Wtyczka kątowa |
| ② Złącze palca | ⑨② Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Pasuje do trzpieni centrujących | ⑨③ Otwory przelotowe połączeń śrubowych |
| ⑦⑤ Długość przewodu | |
| ⑦⑧ Pasuje do elementów centrujących | |

[illegible]

① Złącze chwytaka	⑨0 Wtyk M12, 17-pinowy
② Złącze palca	⑨1 Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409
⑦3 Pasuje do trzpieni centrujących	⑨2 Otwory przełotowe połączeń śrubowych
⑦5 Długość przewodu	
⑦8 Pasuje do elementów centrujących	



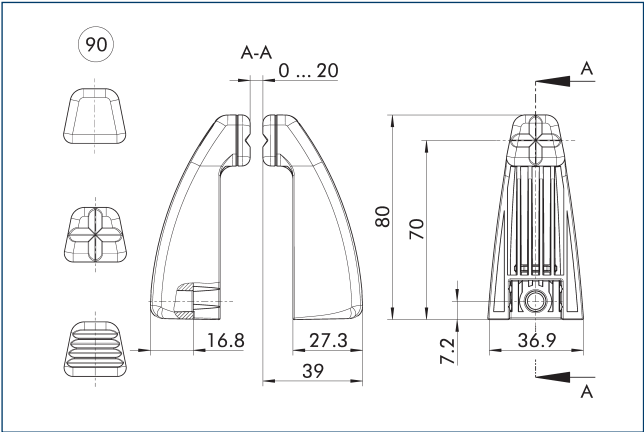
■ Niedopuszczalny zakres

L^{max} odpowiada maksymalnej dopuszczalnej długości palca, patrz tabela danych technicznych

Co-act EGP-C 64

Chwytnak współpracujący na linii człowiek-robot do niewielkich komponentów

Szczęki górne chwytaka współpracującego AUB EGP-C



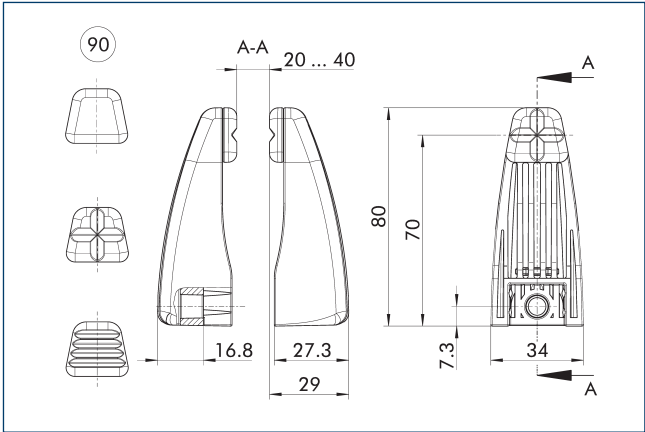
90 Nakładki na palce

Szczęki górne zostały specjalnie zaprojektowane do chwytaka współpracującego EGP. Zależnie od rozmiaru dostępne są z różnymi zakresami zaciskania. Zależnie od zastosowania i detalu można użyć jednej z dostarczonych nakładek na palce. Nakładki na palce są wykonane ze sztywnego lub elastycznego tworzywa.

Opis	Nr id.	Materiał
Kolumna palców		
AUB Co-act EGP 64/20	1401294	PA/TPU

- ① Zakres dostawy obejmuje dwie szczęki nasadowe, w tym materiał montażowy. Należy zapoznać się z uwagami zawartymi w instrukcji montażu i obsługi chwytaka EGP.

Szczęki górne chwytaka współpracującego AUB EGP-C



90 Nakładki na palce

Szczęki górne zostały specjalnie zaprojektowane do chwytaka współpracującego EGP. Zależnie od rozmiaru dostępne są z różnymi zakresami zaciskania. Zależnie od zastosowania i detalu można użyć jednej z dostarczonych nakładek na palce. Nakładki na palce są wykonane ze sztywnego lub elastycznego tworzywa.

Opis	Nr id.	Materiał
Kolumna palców		
AUB Co-act EGP 64/40	1401297	PA/TPU

- ① Zakres dostawy obejmuje dwie szczęki nasadowe, w tym materiał montażowy. Należy zapoznać się z uwagami zawartymi w instrukcji montażu i obsługi chwytaka 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*

