



Hand in hand for tomorrow



Scheda tecnica di prodotto

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni Co-act EGP-C

Co-act EGP-C

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

Collaborativa. Potente. Certificata.

Pinza Co-act EGP-C

Pinza elettrica a due griffe parallele certificata per funzionamento collaborativo con azionamento a 24 V e I/O digitali

Campi di applicazione

Preso e movimentazione di componenti di piccole e medie dimensioni con una forza flessibile e attraverso il funzionamento collaborativo per il montaggio di componenti elettronici e per il carico di macchine utensili.

Vantaggi – I tuoi benefici

Pinza certificata per garantire una maggiore sicurezza

Plug & Work per un gran numero di cobot diversi

Controllo mediante I/O digitali per una messa in funzione semplice e una rapida integrazione nei sistemi esistenti.

Sicurezza funzionale garantito grazie a sicurezza intrinseca con un limite di corrente

Pinza pre-assemblata dotata di interfaccia robot per una facile e veloce integrazione

Display di stato integrato Per un indicatore visivo dello stato dell'applicazione

Sportello di ispezione all'interno del rivestimento di protezione dagli urti installato per regolare la forza di presa e il sistema di sensori

Servomotore DC Brushless Per un utilizzo praticamente esente da usura e di lunga durata

Griffe di bloccaggio disponibile con tre diversi inserti



Dimensioni
Quantità: 2



Peso
0.59 .. 1.38 kg



Forza di presa
140 .. 230 N



Corsa per griffa
6 .. 10 mm



Peso del pezzo
0.7 .. 1.15 kg

Descrizione del funzionamento

La pinza Co-act EGP-C è ad azionamento elettrico ed è dotata di un limite integrato di corrente e di un rivestimento di protezione dagli urti. Il limite di corrente garantisce che la forza di presa non superi un valore

definito. Il rivestimento di protezione dagli urti serve per ridurre al minimo il rischio di lesioni durante il funzionamento collaborativo.



- ① **Protezione dagli urti**
- ② **Pinza per piccoli componenti EGP**
- ③ **Flangia**
con componenti elettronici e cavi integrati
- ④ **striscia luminosa a LED**
per display di stato
- ⑤ **Sistema di sensori integrato**
per controllare la posizione delle griffe
- ⑥ **Sistema di sensori per lo sportello di ispezione**
per la regolazione sensori
- ⑦ **Forza di presa dello sportello di ispezione**
per la regolazione della forza di presa

Co-act EGP-C

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

Descrizione dettagliata del funzionamento

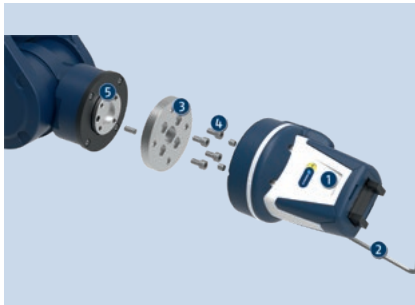
Osservazione della forza di presa nel funzionamento collaborativo



L'indicazione del catalogo "forza di presa" si riferisce alla somma aritmetica della forza di serraggio applicata a ciascuna ganascia, alla distanza P (vedi illustrazione). Per la valutazione dei valori limite biomeccanici in conformità della norma ISO/TS 15066, si deve usare solo la forza di serraggio che interviene su ciascuna ganascia. Inoltre si rimanda a quanto riportato nel manuale operativo.

- 1 Pinza Co-act EGP-C
- 2 Griffes (personalizzate)
- 3 Forza di presa applicata ad ogni griffa
- 4 Pezzo

Montaggio semplice della Co-act EGP-C



La pinza Co-act EGP-C è stata sviluppata per facilitare il montaggio sui robot collaborativi (cobot). Per il montaggio, occorre fissare la piastra adattatrice in dotazione alla flangia del cobot usando il materiale di fissaggio fornito. E' quindi possibile fissare la pinza con la chiave a brugola fornita alla flangia di adattamento. Stabilire poi il collegamento elettrico (non versione KETI).

- 1 Pinza Co-act EGP-C
- 2 Chiave a brugola
- 3 Flangia adattatore
- 4 Materiale di fissaggio
- 5 Flangia del cobot

Un semplice plug & work su diversi cobot



La pinza standard Co-act EGP-C è disponibile per una vasta gamma di robot collaborativi (cobot) di diversi produttori tra cui KUKA, Universal Robots e FANUC. La pinza è preconfigurata in modo da poter essere montata elettricamente e meccanicamente direttamente sui cobot. A seconda del produttore, sono disponibili anche diverse varianti in funzione della variante a flangia.

- 1 Pinza Co-act-EGP-C su KUKA LBR iiwa
- 2 Pinze Co-act EGP-C su Fanuc CR-7iA
- 3 Pinze Co-act EGP-C su UR

Co-act EGP-C per Universal Robots



Per i robot dei produttori Universal Robots e Techman Robot sono disponibili due varianti della pinza Co-act EGP-C. Le varianti -URID o -TMID utilizzano l'interfaccia utensili del robot per il passaggio dei segnali al sistema di controllo robot. Questa variante non dispone tuttavia di un fascio di luce. Il fascio di luce con il controllo libero non può essere utilizzato nella variante con l'instradamento esterno dei cavi.

- 1 Co-act EGP-C su UR con l'uso dell'interfaccia tool (variante URID)
- 2 Co-act EGP-C su UR con instradamento esterno dei cavi (variante UREK)

Esempio di ordine Co-act EGP-C

	Co-act	EGP	-	C	-	40	-	N	-	N	-	KTOE
Co-act = attuatore collaborativo												
Pinza EGP per piccoli componenti elettrici												
C = unità certificata DGUV												
Dimensioni												
40												
64												
N = non utilizzato												
N = non utilizzato												
Robot e interfaccia flangia												

FCR7 = FANUC CR-7 iA | connessione attraverso l'interfaccia EE

KETI = KUKA LBR iiwa | Flangia per fluidi touch, elettrica

URID = Universal Robots | con passante elettrico (interfaccia tool elettrico)

UREK = Universal Robots | cablaggio esterno

TMID = TM | con distribuzione (interfaccia utensile elettrica)

TMEK = TM | cavo esterno

M1013 = Doosan Robotics

FCRXID = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L | con distributore (interfaccia utensile elettrico)

FCRXEK = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L | cablaggio esterno

ASSISTA = Mitsubishi MELFA ASSISTA | con passante (interfaccia utensile elettrico)

GoFa = ABB GoFa (CRB 15000)

Informazioni generali sulla serie

Principio di funzionamento: Principio pignone cremagliera

Materiale del corpo pinza: Poliammide caricato fibra di vetro

Materiale delle griffe base: Acciaio

Azionamento: servoelettrico, tramite servomotore Brushless

Garanzia: Consultare le istruzioni di montaggio e d'uso

Caratteristiche di vita utile: Su richiesta

La fornitura comprende: Kit accessori di serie con piastra adattatrice, viti di fissaggio e chiave a testa esagonale, manuale operativo, con dichiarazione di conformità e incorporazione, informazioni di sicurezza

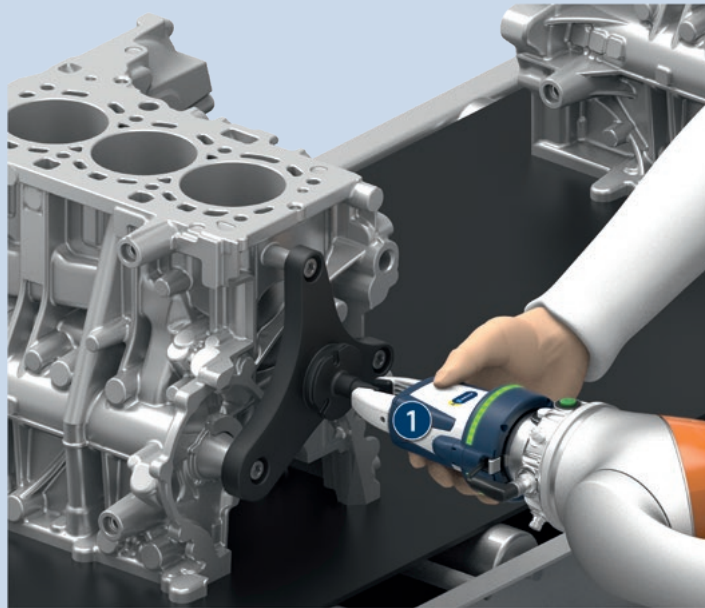
Forza di presa: E' la somma aritmetica della forza di serraggio applicata a ciascuna griffa base, alla distanza P (vedi illustrazione). Per ulteriori informazioni, consultare la descrizione delle funzioni.

Lunghezza delle dita: è misurato dalla superficie di riferimento come la distanza P nella direzione all'asse principale.

Precisione di ripetibilità: È definita come variazione della posizione finale dopo 100 corse consecutive.

Peso del pezzo: è calcolato con presa per attrito, con coefficiente di attrito di 0,1 e con un fattore di sicurezza pari a 2, per evitare una possibile perdita di presa dovuta alla accelerazione della forza di gravità g. Pesì di pezzo maggiori sono permessi in presenza di presa geometrica. Per ulteriori informazioni, consultare il manuale di montaggio e d'uso

Tempo di chiusura e apertura: sono tempi di movimento delle sole ganasce base, senza dita di presa specifiche per l'applicazione. I tempi di reazione del PLC non sono compresi in questi valori ma vanno presi in considerazione per determinare i tempi di ciclo.



Applicazione esemplificativa

Unità di presa collaborativa per sostenere l'operatore in fase di alimentazione e posizionamento dei pezzi.

- 1 Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni
Co-act EGP-C

SCHUNK offre di più ...

I componenti seguenti rendono il prodotto ancora più produttivo: il giusto completamento per la massima funzionalità, flessibilità, affidabilità e produzione controllata.



Sistema di cambio manuale



Griffe di bloccaggio

① Per maggiori informazioni su questi prodotti consultare le pagine di prodotto successive o il sito [schunk.com](https://www.schunk.com).

Opzioni ed informazioni speciali

Fascio luminoso per varianti per Universal Robots, Techman Robot. FANUC, Mitsubishi: L'azionamento della banda luminosa è possibile per le varianti -UREK per i robot universali, -TMEK per il robot Techman e -FCRXEK per il FANUC con cablaggio esterno. Per FANUC (variante -FCR7), è possibile usare il fascio luminoso per collegare direttamente la pinza al sistema di controllo robot. Per il collegamento tramite interfaccia EE, non è previsto il comando del fascio luminoso. Per la variante per la Mitsubishi MELFA ASSISTA, l'azionamento del fascio luminoso è possibile tramite l'interfaccia dell'utensile.

Forza di presa regolabile manualmente: Mediante il trimmer è possibile regolare la forza di presa di Co-act EGP-C 40 su quattro livelli da 100%, 75%, 50% e 25%. Per regolare la forza di presa, lo sportello di ispezione deve essere aperto.

Sistema di sensori integrato: La pinza possiede due sensori di prossimità induttivi integrati. In questo modo, il controllo della posizione "aperta" e "chiusa" della pinza viene monitorato come standard. In alternativa, può essere utilizzato un sensore, sulla base dell'area per il monitoraggio del pezzo. A tal fine, il sensore deve essere regolato manualmente. A tal fine, deve essere aperto uno sportello di ispezione per la dimensione 40.

SAC - Note di sicurezza: Nel manuale operativo fornito sono incluse anche avvertenze di sicurezza dettagliate sull'uso della pinza. Le istruzioni forniscono, inoltre, informazioni e raccomandazioni sull'applicazione in generale.

Peso: il peso comprende l'intera pinza Co-act, tra cui il cavo e la spina di collegamento.

Team Co-act: Gli esperti del team Co-act di SCHUNK sono a vostra disposizione per rispondere in qualsiasi momento a ulteriori domande riguardo al tema della collaborazione uomo-robot. Potete contattare il team allo +49-7133-103-3444 oppure per e-mail all'indirizzo co-act-team@de.schunk.com.

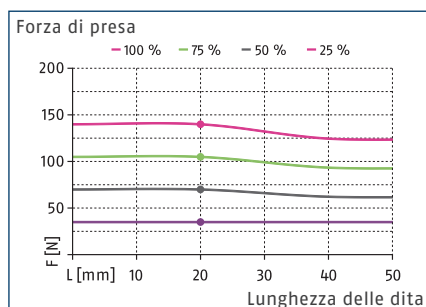
Lubrificazione conforme alle norme alimentari: Il prodotto contiene di serie lubrificanti adatti agli alimenti. I requisiti della norma EN 1672-2:2020 non sono completamente soddisfatti. I relativi certificati NSF sono disponibili su <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> utilizzando le informazioni sui lubrificanti nelle istruzioni per l'uso. Componenti come cuscinetti volventi, guide lineari o ammortizzatori non sono dotati di lubrificanti adatti agli alimenti.

Co-act EGP-C 40

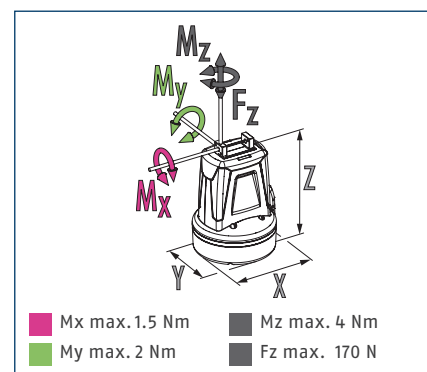
Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni



Forza di presa



Dimensioni e carichi massimi



① Le coppie e le forze indicate sono valori statici, valgono per ciascuna ganascia base e possono subentrare contemporaneamente. I carichi possono aggiungersi alla coppia generata dalla stessa forza di presa.

Dati tecnici – Co-act EGP-C per ABB

Descrizione		Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa
ID		1468548
Dati operativi generali		
Robot compatibile		ABB GoFa (CRB 15000)
Flangia per robot		Flangia standard
Sensori integrati		sì, induttivo in due direzioni
Dimensioni X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
Dati operativi meccanici		
Corsa per griffa	[mm]	6
Forza di presa min/max	[N]	35/140
Forza min./max. per ganascia	[N]	17.5/70
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	0.7
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	50
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.08
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.62
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55
Classe di protezione IP		30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		2 x M8
Lunghezza del cavo L1	[mm]	70
Lunghezza del cavo L2	[mm]	175
Dati operativi elettrici		
Tensione nominale	[V DC]	24
Corrente nominale	[A]	0.2
Corrente max.	[A]	2
Elettronica del controllo		integrata
Interfaccia di comunicazione		I/O digitale
Numero di I/O digitali		4/2

Dati tecnici – Co-act EGP-C per FANUC

Descrizione		Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID	Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK	Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7
ID		1441947	1441949	1326456
Dati operativi generali				
Robot compatibile		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
Flangia per robot		Flangia standard	Flangia standard	Flangia standard
striscia luminosa a LED			integrata	integrata
Colori visualizzabili			verde, giallo, rosso	verde, giallo, rosso
Sensori integrati		sì, induttivo in due direzioni	sì, induttivo in due direzioni	sì, induttivo in due direzioni
Dimensioni 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
Dati operativi meccanici				
Corsa per griffa	[mm]	6	6	6
Forza di presa min/max	[N]	35/140	35/140	35/140
Forza min./max. per ganasce	[N]	17.5/70	17.5/70	17.5/70
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	0.7	0.7	0.7
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	50	50	50
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.08	0.08	0.08
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02	0.02	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.59	0.86	0.66
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55	5/55
Classe di protezione IP		30	30	30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		M8	treccia scoperta	treccia scoperta
Lunghezza del cavo	[mm]	90	4000	1000
Dati operativi elettrici				
Tensione nominale	[V DC]	24	24	24
Corrente nominale	[A]	0.2	0.2	0.2
Corrente max.	[A]	2	2	2
Elettronica del controllo		integrata	integrata	integrata
Interfaccia di comunicazione		I/O digitale	I/O digitale	I/O digitale
Numero di I/O digitali		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 40

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

Dati tecnici – Co-act EGP-C per Universal Robots

Descrizione		Co-act EGP-C 40-N-N-URID	Co-act EGP-C 40-N-N-UREK
ID		1326455	1327883
Dati operativi generali			
Robot compatibile		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
Flangia per robot		Flangia standard	Flangia standard
striscia luminosa a LED			integrata
Colori visualizzabili			verde, giallo, rosso
Sensori integrati		sì, induttivo in due direzioni	sì, induttivo in due direzioni
Dimensioni X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
Dati operativi meccanici			
Corsa per griffa	[mm]	6	6
Forza di presa min/max	[N]	35/140	35/140
Forza min./max. per ganasce	[N]	17.5/70	17.5/70
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	0.7	0.7
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	50	50
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.08	0.08
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.59	0.86
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55
Classe di protezione IP		30	30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		M8	treccia scoperta
Lunghezza del cavo	[mm]	90	4000
Dati operativi elettrici			
Tensione nominale	[V DC]	24	24
Corrente nominale	[A]	0.2	0.2
Corrente max.	[A]	0.6	2
Elettronica del controllo		integrata	integrata
Interfaccia di comunicazione		I/O digitale	I/O digitale
Numero di I/O digitali		2/2	4/2

Dati tecnici – Co-act EGP-C per TM.

Descrizione		Co-act EGP-C 40-N-N-TMID	Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK
ID		1374363	1375931
Dati operativi generali			
Robot compatibile		TM 5/12/14	TM 5/12/14
Flangia per robot		Flangia standard	Flangia standard
striscia luminosa a LED			integrata
Colori visualizzabili			verde, giallo, rosso
Sensori integrati		sì, induttivo in due direzioni	sì, induttivo in due direzioni
Dimensioni X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
Dati operativi meccanici			
Corsa per griffa	[mm]	6	6
Forza di presa min/max	[N]	35/140	35/140
Forza min./max. per ganasce	[N]	17.5/70	17.5/70
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	0.7	0.7
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	50	50
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.08	0.08
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.59	0.86
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55
Classe di protezione IP		30	30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		Connettore M8, 8 poli	treccia scoperta
Lunghezza del cavo	[mm]	210	4000
Dati operativi elettrici			
Tensione nominale	[V DC]	24	24
Corrente nominale	[A]	0.2	0.2
Corrente max.	[A]	0.6	2
Elettronica del controllo		integrata	integrata
Interfaccia di comunicazione		I/O digitale	I/O digitale
Numero di I/O digitali		2/2	4/2

Co-act EGP-C 40

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

Dati tecnici – Co-act EGP-C per Doosan Robotics

Descrizione		Co-act EGP-C 40-N-N-M1013
ID		1359018
Dati operativi generali		
Robot compatibile		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
Flangia per robot		Flangia standard
Sensori integrati		sì, induttivo in due direzioni
Dimensioni X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
Dati operativi meccanici		
Corsa per griffa	[mm]	6
Forza di presa min/max	[N]	35/140
Forza min./max. per ganasce	[N]	17.5/70
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	0.7
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	50
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.08
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.59
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55
Classe di protezione IP		30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		Connettore M8, 8 poli
Lunghezza del cavo	[mm]	100
Dati operativi elettrici		
Tensione nominale	[V DC]	24
Corrente nominale	[A]	0.2
Corrente max.	[A]	2
Elettronica del controllo		integrata
Interfaccia di comunicazione		I/O digitale
Numero di I/O digitali		2/2

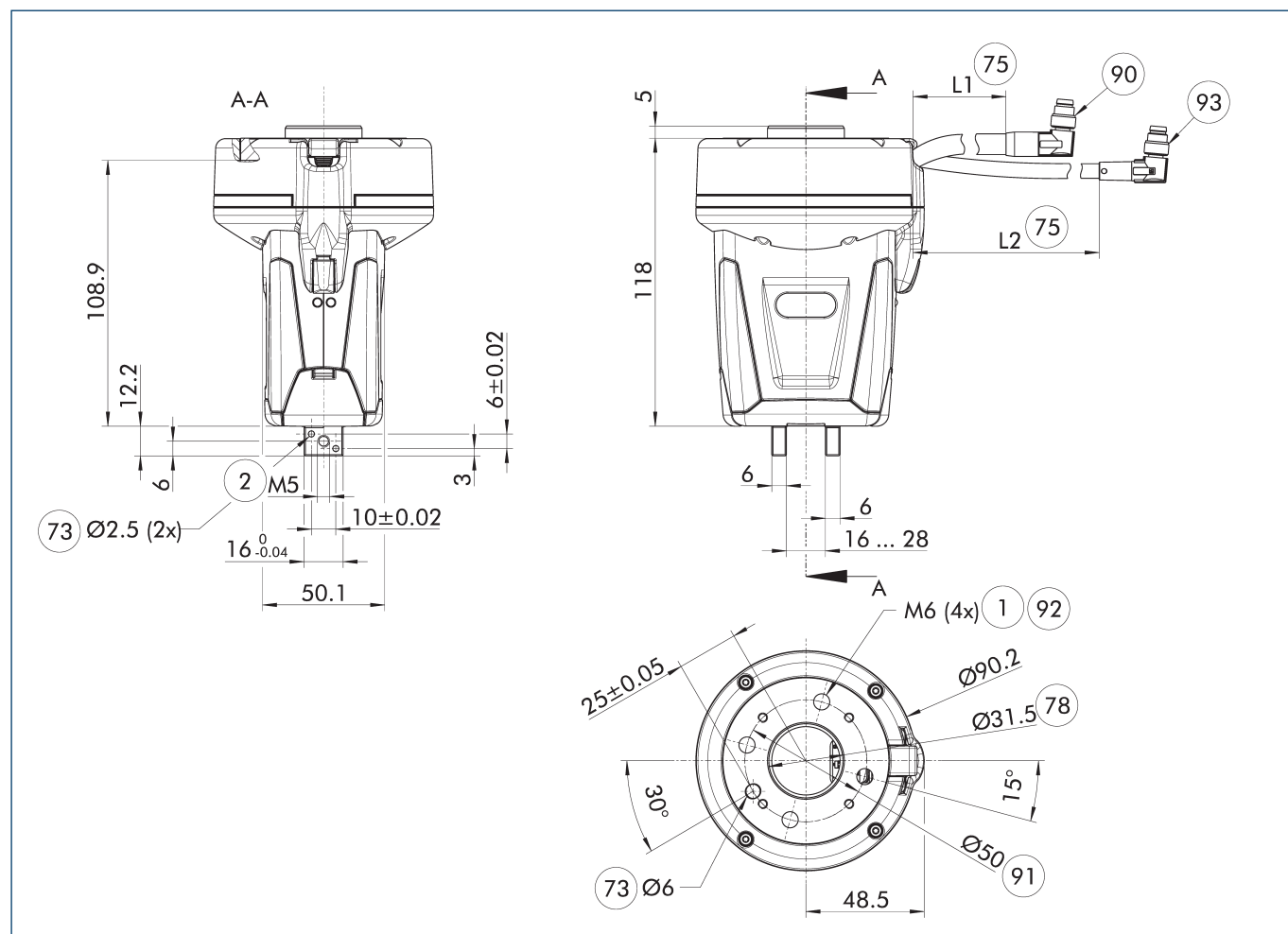
Dati tecnici – Co-act EGP-C per Mitsubishi

Descrizione		Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA
ID		1408586
Dati operativi generali		
Robot compatibile		Mitsubishi MELFA ASSISTA
Flangia per robot		Flangia standard
striscia luminosa a LED		integrata
Colori visualizzabili		verde, giallo, rosso
Sensori integrati		sì, induttivo in due direzioni
Dimensioni X x Y x Z	[mm]	93.6 x 92.1 x 136.9
Dati operativi meccanici		
Corsa per griffa	[mm]	6
Forza di presa min/max	[N]	35/140
Forza min./max. per ganasce	[N]	17.5/70
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	0.7
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	50
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.08
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.2/0.2
Peso	[kg]	0.89
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55
Classe di protezione IP		30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		M12 connector, 8-pin
Lunghezza del cavo	[mm]	120
I diti sono inclusi nella fornitura		Sì (AUB Co-act EGP 40/24)
Dati operativi elettrici		
Tensione nominale	[V DC]	24
Corrente nominale	[A]	0.2
Corrente max.	[A]	0.6
Elettronica del controllo		integrata
Interfaccia di comunicazione		I/O digitale
Numero di I/O digitali		2/2

Co-act EGP-C 40

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

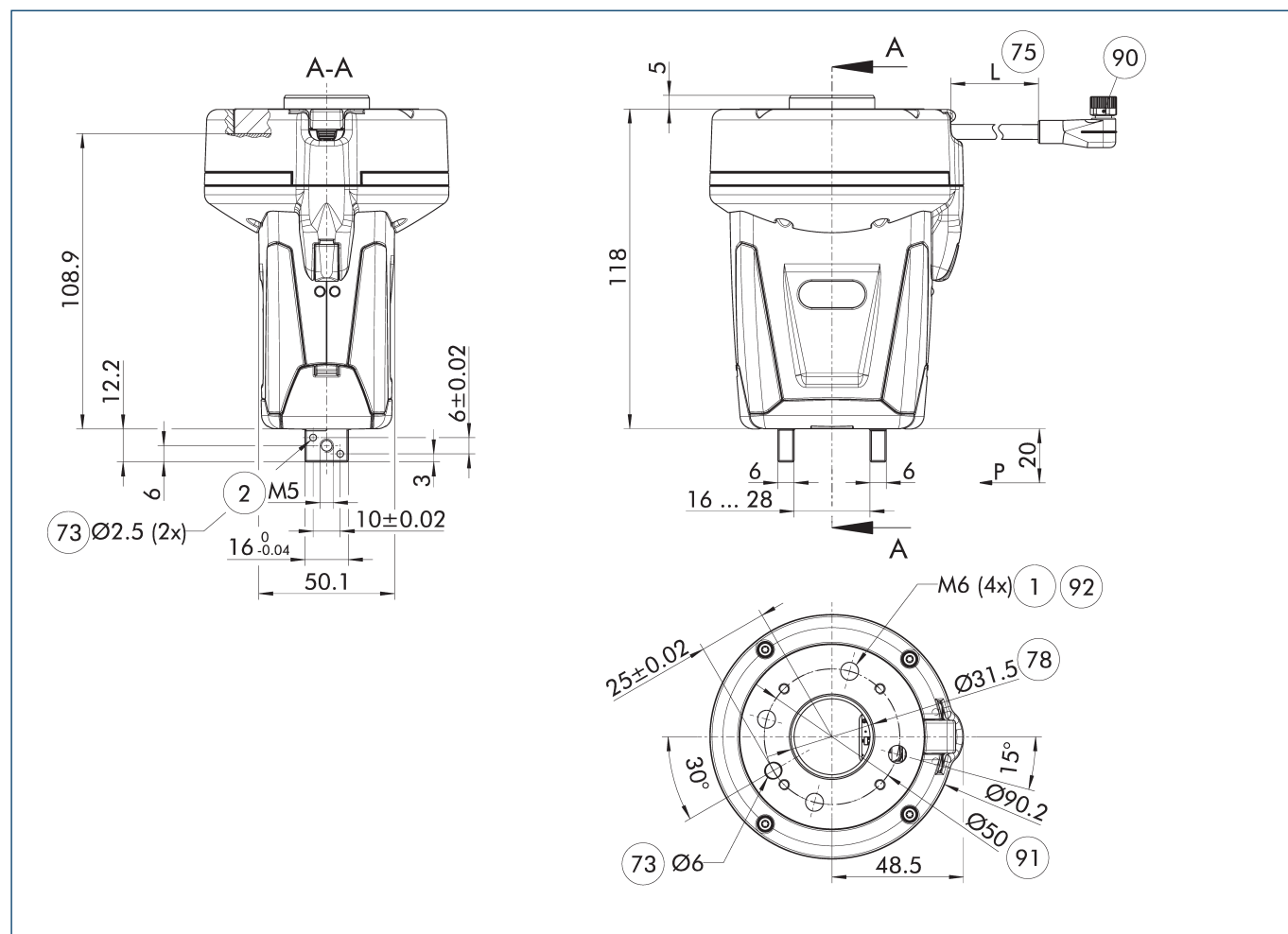
Vista principale Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa



Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑨⑩ Connettore M8, 3 poli |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨③ M8, spina a 4 pin |
| ⑦⑧ Sede per centraggio | |

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



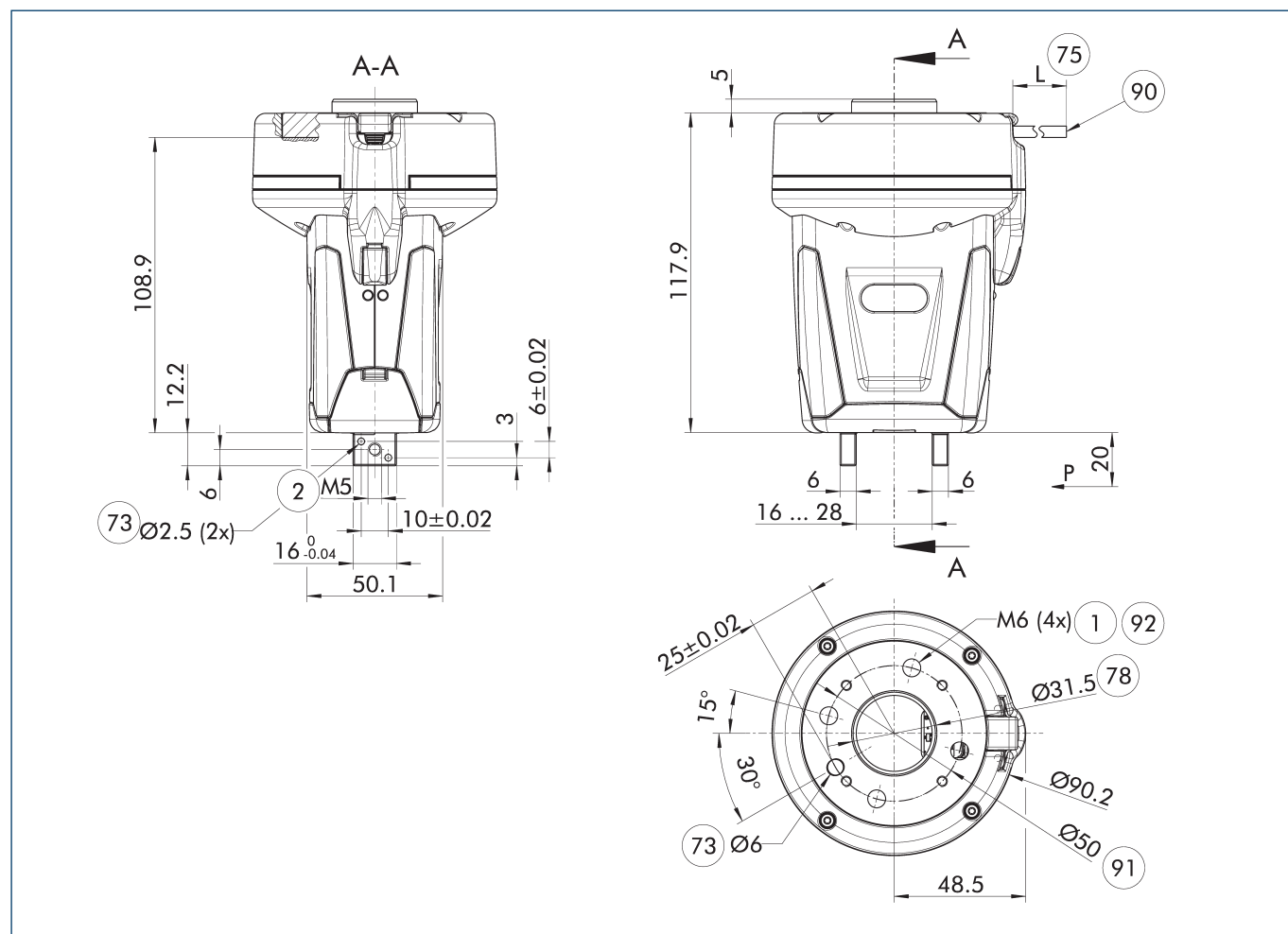
Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ Connettore M8, 8 poli |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

Co-act EGP-C 40

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

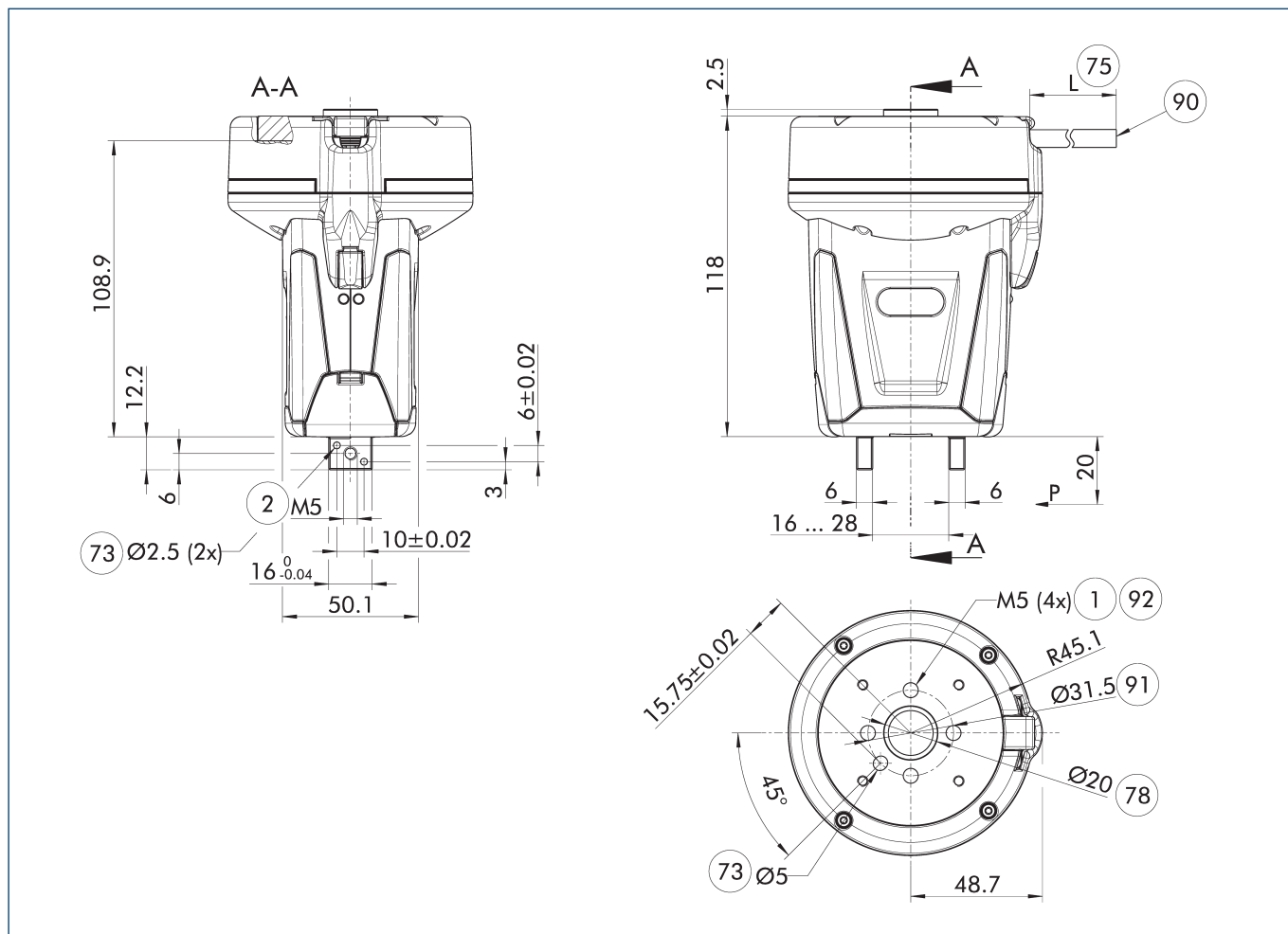
Vista principale Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK



Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ treccia scoperta |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

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



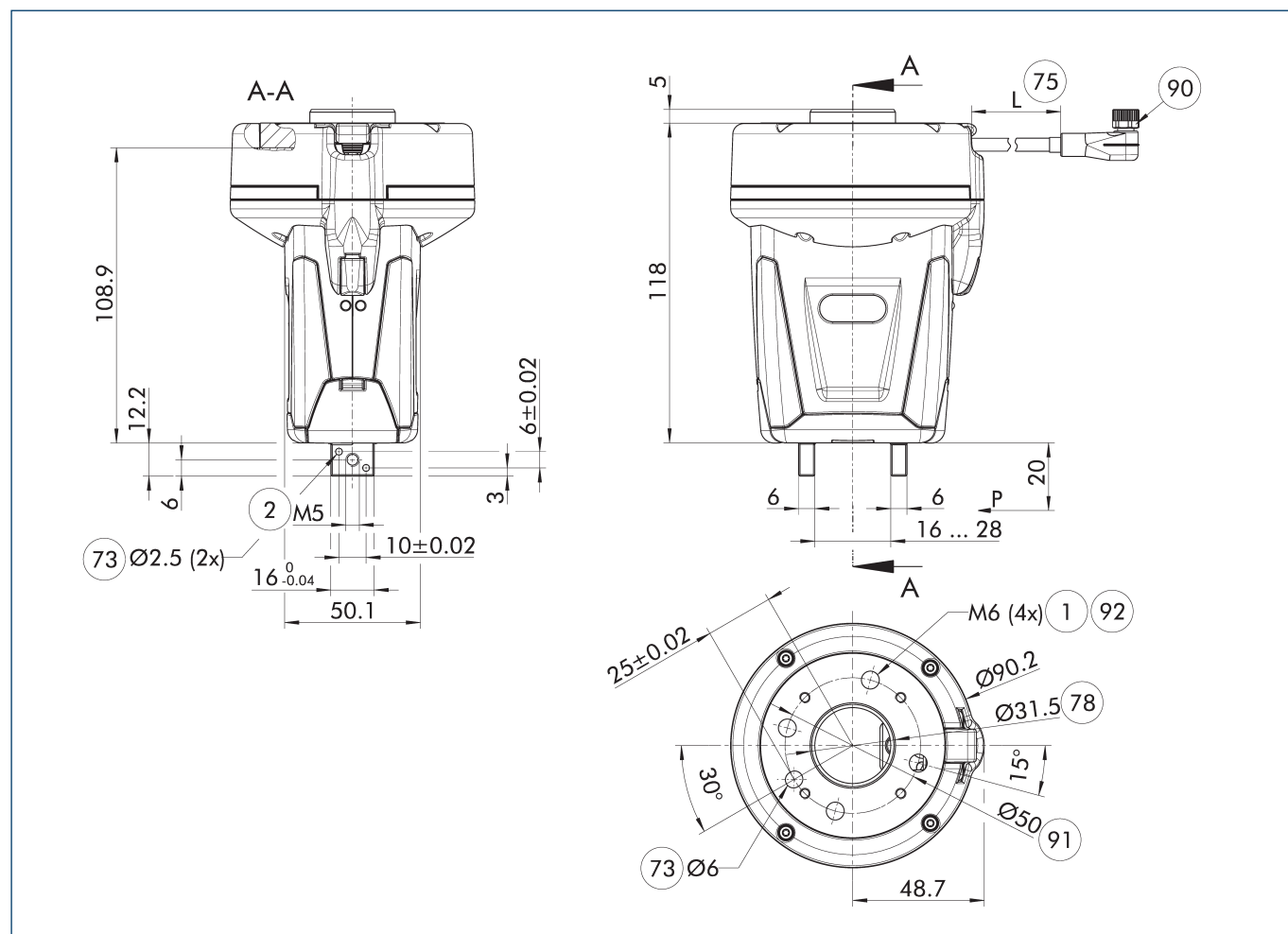
Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ treccia scoperta |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

Co-act EGP-C 40

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

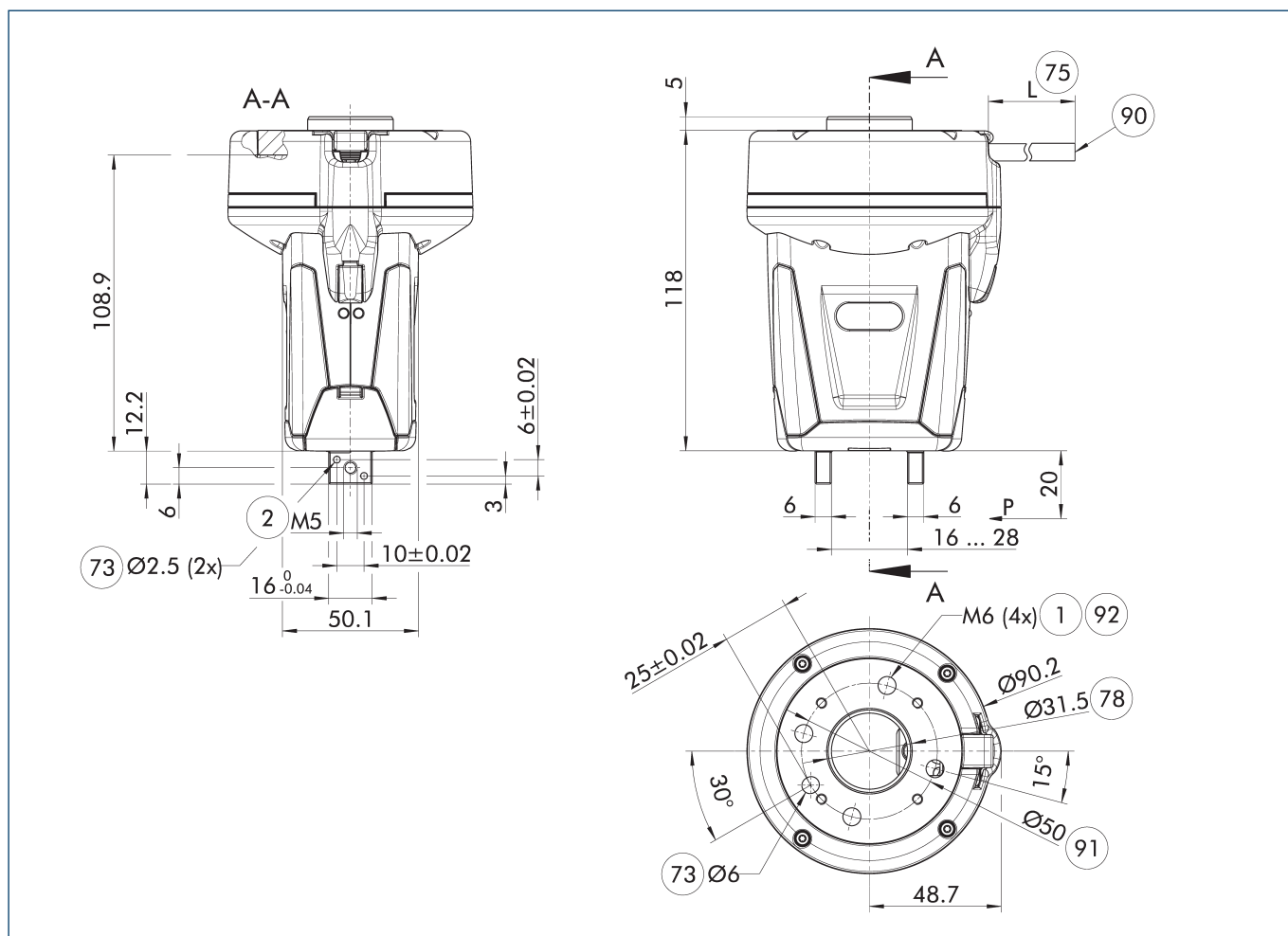
Vista principale Co-act EGP-C 40-N-N-URID



Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ Presa M8, a 8 pin |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

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



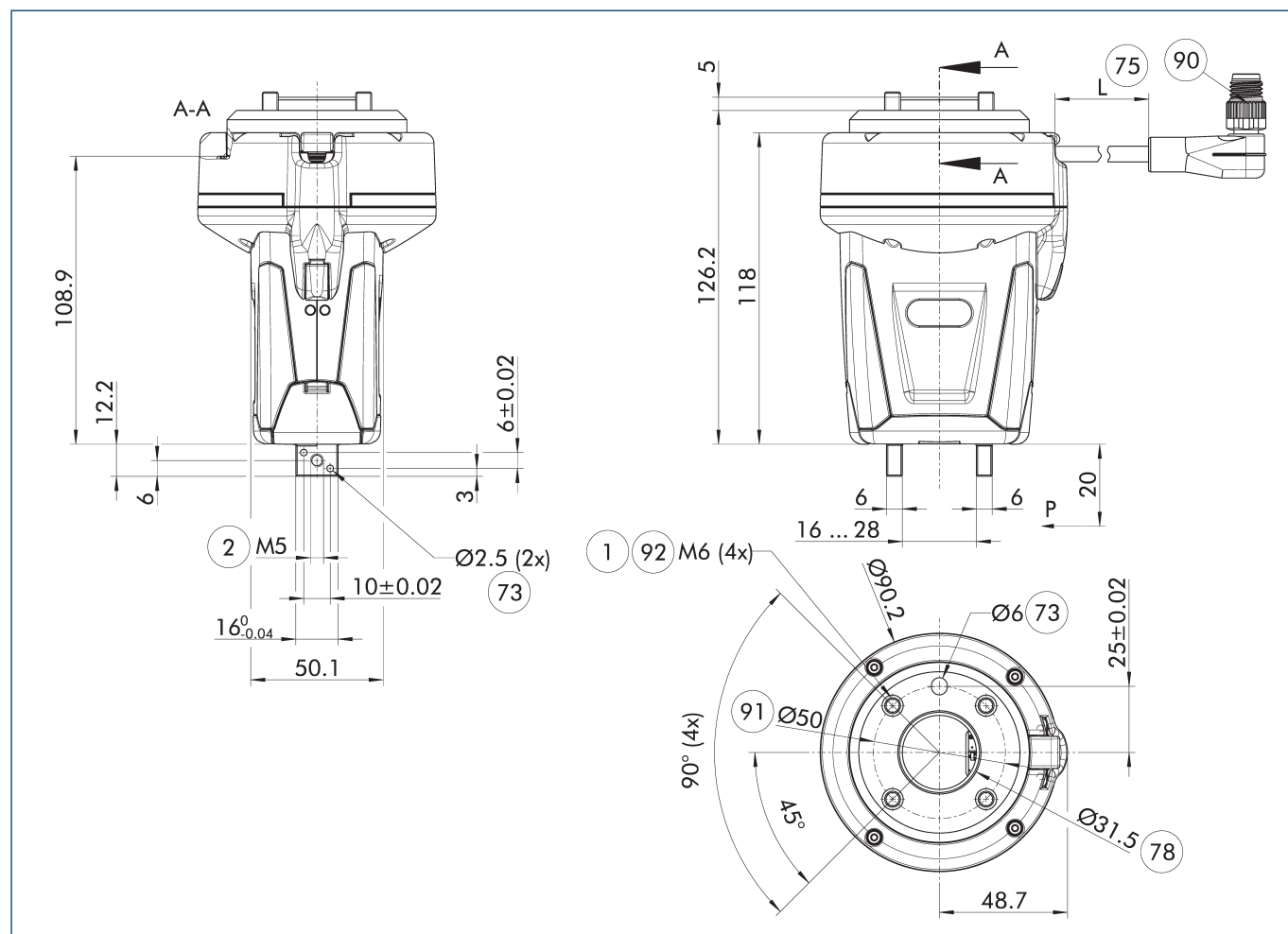
Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ treccia scoperta |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

Co-act EGP-C 40

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

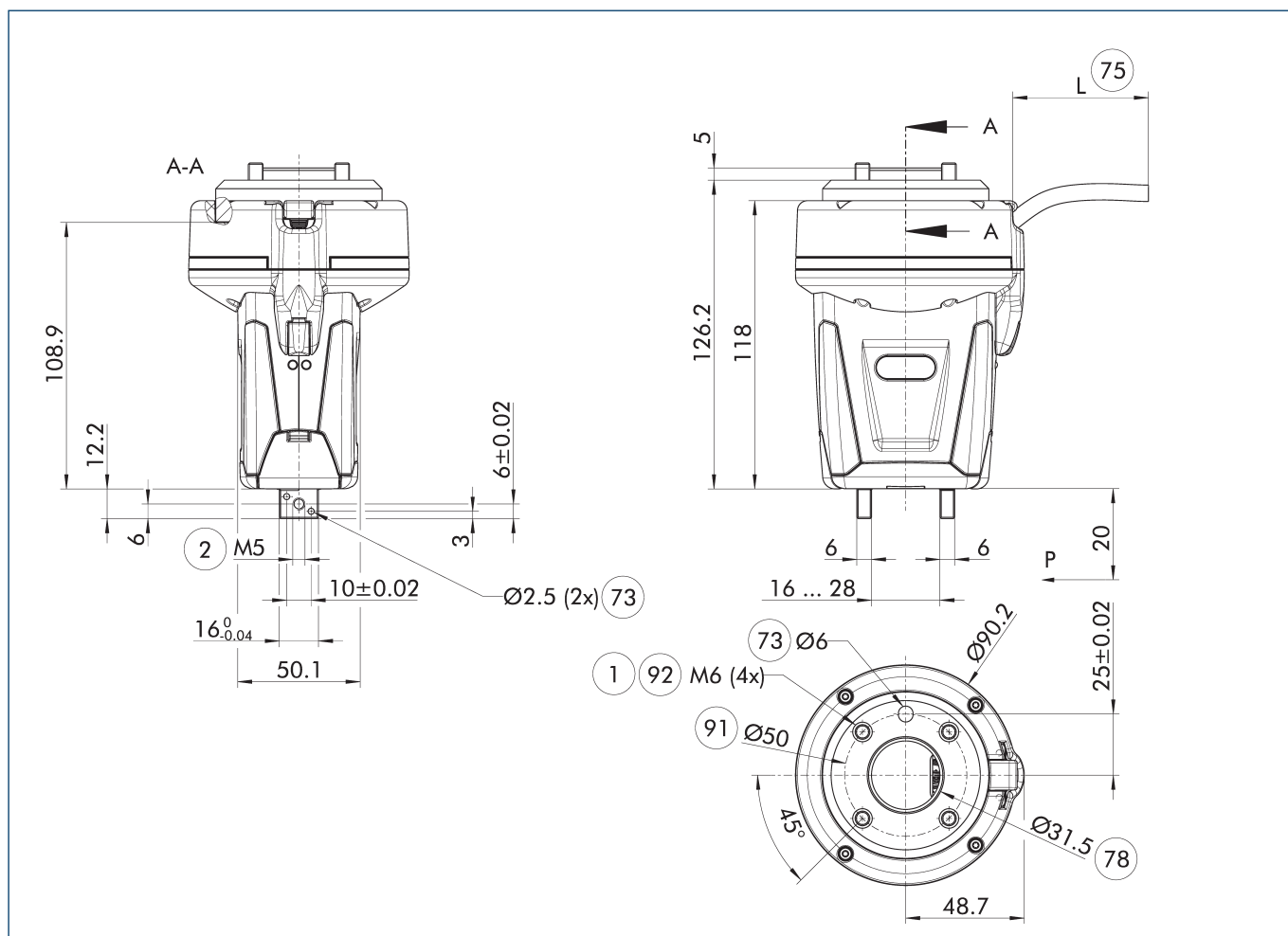
Vista principale Co-act EGP-C 40-N-N-TMID



Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ Connettore M8, 8 poli |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

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



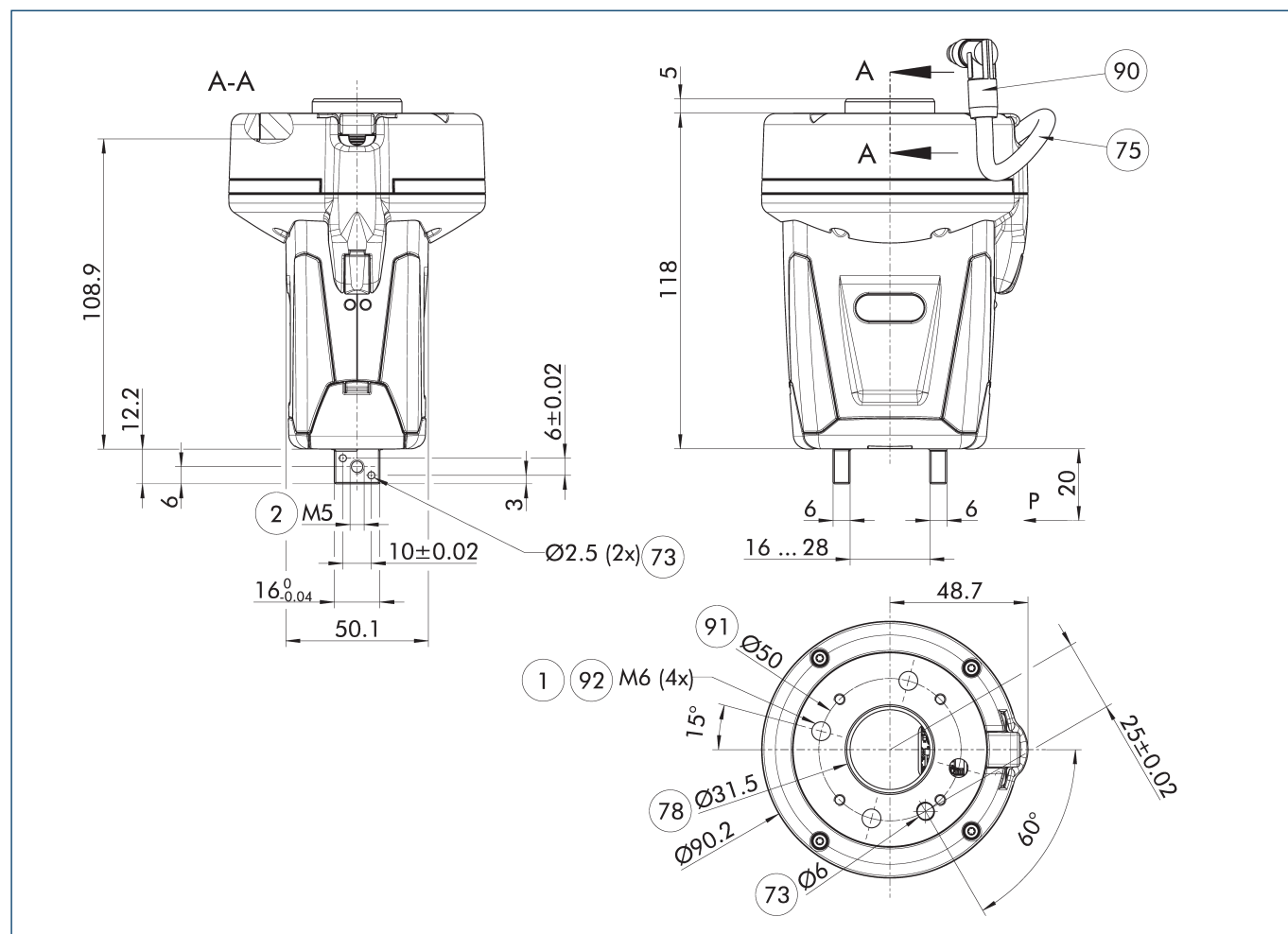
Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | |

Co-act EGP-C 40

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

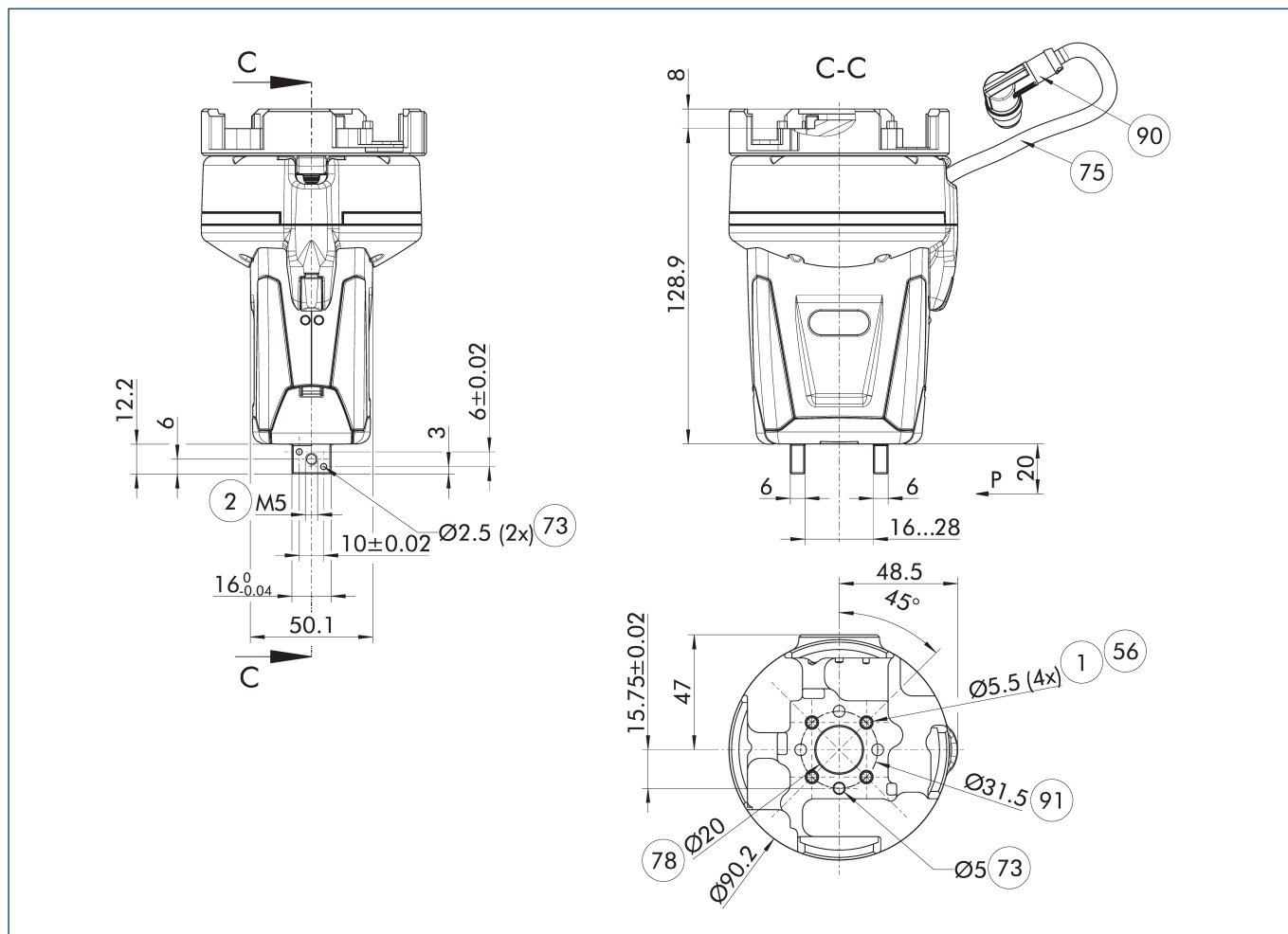
Vista principale Co-act EGP-C 40-N-N-M1013



Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ Spina angolare |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

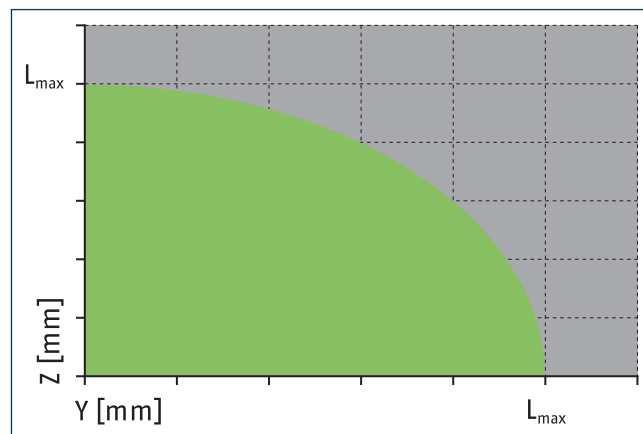
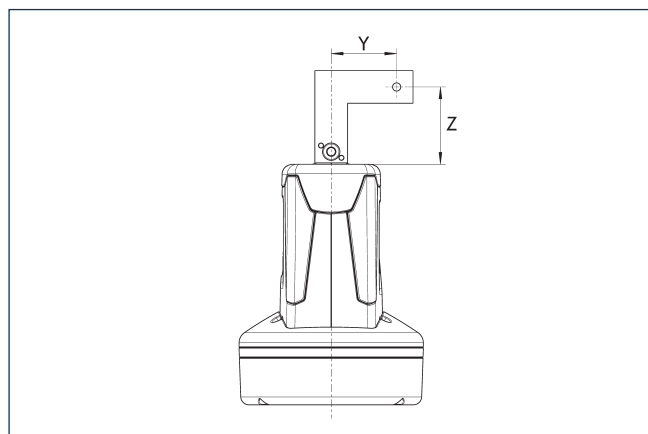
Vista principale Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA



Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|------------------------------------|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑤ Lunghezza del cavo |
| ② Fissaggio delle dita | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ⑤⑥ Contenuto nella fornitura | ⑨⑩ Spina angolare |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |

Sporgenza max. consentita



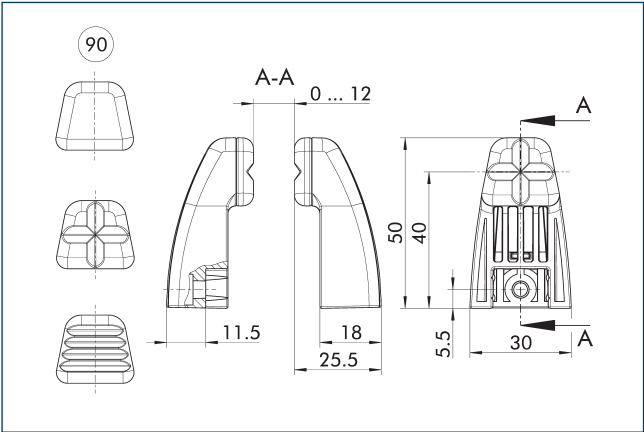
■ Campo ammissibile ■ Campo non ammissibile

L_{max} corrisponde alla lunghezza massima consentita delle griffe, vedi la tabella dati tecnici

Co-act EGP-C 40

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

Griffa superiore AUB Co-act EGP-C



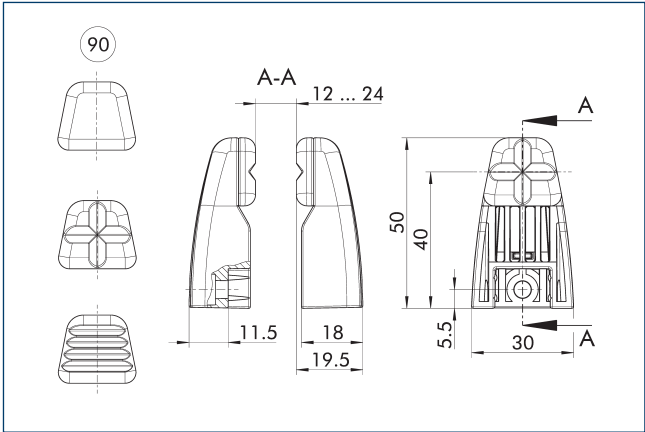
90 Inserti delle griffe

Le ganasce superiori sono progettate in modo specifico per la pinza Co-act EGP. A seconda delle dimensioni, sono disponibili con diversi campi di serraggio. A seconda dell'applicazione e del pezzo, è possibile usare uno degli inserti delle griffe in dotazione. Gli inserti delle griffe sono prodotti in materiale rigido o elastico.

Descrizione	ID	Materiale
Griffa grezza		
AUB Co-act EGP 40/12	1401285	PA/TPU

- ① La fornitura include due ganasce superiori e il materiale di fissaggio. Attenersi alle Istruzioni di montaggio e d'uso della pinza Co-act EGP.

Griffa superiore AUB Co-act EGP-C



90 Inserti delle griffe

Le ganasce superiori sono progettate in modo specifico per la pinza Co-act EGP. A seconda delle dimensioni, sono disponibili con diversi campi di serraggio. A seconda dell'applicazione e del pezzo, è possibile usare uno degli inserti delle griffe in dotazione. Gli inserti delle griffe sono prodotti in materiale rigido o elastico.

Descrizione	ID	Materiale
Griffa grezza		
AUB Co-act EGP 40/24	1401286	PA/TPU

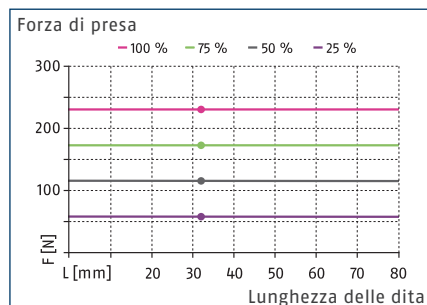
- ① La fornitura include due ganasce superiori e il materiale di fissaggio. Attenersi alle Istruzioni di montaggio e d'uso della pinza Co-act EGP.

Co-act EGP-C 64

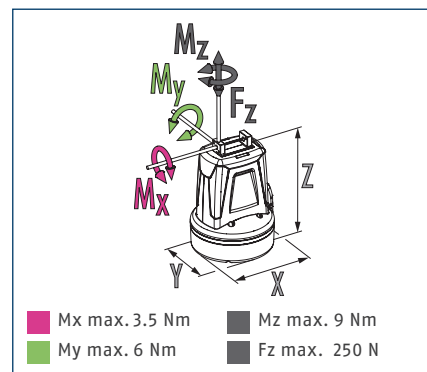
Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni



Forza di presa



Dimensioni e carichi massimi



① Le coppie e le forze indicate sono valori statici, valgono per ciascuna ganascia base e possono subentrare contemporaneamente. I carichi possono aggiungersi alla coppia generata dalla stessa forza di presa.

Dati tecnici – Co-act EGP-C per ABB

Descrizione		Co-act EGP-C 64-N-N-GoFa
ID		1468551
Dati operativi generali		
Robot compatibile		ABB GoFa (CRB 15000)
Flangia per robot		Flangia standard
Sensori integrati		sì, induttivo in due direzioni
Dimensioni X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
Dati operativi meccanici		
Corsa per griffa	[mm]	10
Forza di presa min/max	[N]	65/230
Forza min./max. per ganascia	[N]	32.5/115
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	1.15
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	80
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.24
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.2
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55
Classe di protezione IP		30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		2 x M8
Lunghezza del cavo L1	[mm]	70
Lunghezza del cavo L2	[mm]	175
Dati operativi elettrici		
Tensione nominale	[V DC]	24
Corrente nominale	[A]	0.15
Corrente max.	[A]	2
Elettronica del controllo		integrata
Numero di I/O digitali		4/2

Dati tecnici – Co-act EGP-C per FANUC

Descrizione		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
Dati operativi generali				
Robot compatibile		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
Flangia per robot		Flangia standard	Flangia standard	Flangia standard
striscia luminosa a LED			integrata	integrata
Colori visualizzabili			verde, giallo, rosso	verde, giallo, rosso
Sensori integrati		sì, induttivo in due direzioni	sì, induttivo in due direzioni	sì, induttivo in due direzioni
Dimensioni 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
Dati operativi meccanici				
Corsa per griffa	[mm]	10	10	10
Forza di presa min/max	[N]	65/230	65/230	65/230
Forza min./max. per ganascia	[N]	32.5/115	32.5/115	32.5/115
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	1.15	1.15	1.15
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	80	80	80
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.24	0.24	0.24
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02	0.02	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.49/0.49	0.49/0.49	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.11	1.38	1.38
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55	5/55
Classe di protezione IP		30	30	30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		M8	treccia scoperta	treccia scoperta
Lunghezza del cavo	[mm]	90	4000	4000
Dati operativi elettrici				
Tensione nominale	[V DC]	24	24	24
Corrente nominale	[A]	0.15	0.15	0.15
Corrente max.	[A]	2	2	2
Elettronica del controllo		integrata	integrata	integrata
Numero di I/O digitali		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 64

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

Dati tecnici – Co-act EGP-C per Universal Robots

Descrizione		Co-act EGP-C 64-N-N-URID	Co-act EGP-C 64-N-N-UREK
ID		1436401	1327885
Dati operativi generali			
Robot compatibile		UR 3/5/10/16 (solo e-Series)	UR 3/5/10/16
Flangia per robot		Flangia standard	Flangia standard
striscia luminosa a LED			integrata
Colori visualizzabili			verde, giallo, rosso
Sensori integrati		sì, induttivo in due direzioni	sì, induttivo in due direzioni
Dimensioni X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 149.2	125.5 x 86.4 x 146.7
Dati operativi meccanici			
Corsa per griffa	[mm]	10	10
Forza di presa min/max	[N]	65/230	65/230
Forza min./max. per ganasce	[N]	32.5/115	32.5/115
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	1.15	1.15
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	80	80
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.24	0.24
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.49/0.49	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.11	1.38
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55
Classe di protezione IP		30	30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		M8	treccia scoperta
Lunghezza del cavo	[mm]	90	4000
Dati operativi elettrici			
Tensione nominale	[V DC]	24	24
Corrente nominale	[A]	0.15	0.15
Corrente max.	[A]	2	2
Elettronica del controllo		integrata	integrata
Numero di I/O digitali		2/2	4/2

Dati tecnici – Co-act EGP-C per TM.

Descrizione		Co-act EGP-C 64-N-N-TMEK
ID		1400578
Dati operativi generali		
Robot compatibile		TM 5/12/14
Flangia per robot		Flangia standard
striscia luminosa a LED		integrata
Colori visualizzabili		verde, giallo, rosso
Sensori integrati		sì, induttivo in due direzioni
Dimensioni X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
Dati operativi meccanici		
Corsa per griffa	[mm]	10
Forza di presa min/max	[N]	65/230
Forza min./max. per ganascia	[N]	32.5/115
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	1.15
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	80
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.24
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.38
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55
Classe di protezione IP		30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		treccia scoperta
Lunghezza del cavo	[mm]	4000
Dati operativi elettrici		
Tensione nominale	[V DC]	24
Corrente nominale	[A]	0.15
Corrente max.	[A]	2
Elettronica del controllo		integrata
Numero di I/O digitali		4/2

Dati tecnici – Co-act EGP-C per Doosan Robotics

Descrizione		Co-act EGP-C 64-N-N-M1013
ID		1416679
Dati operativi generali		
Robot compatibile		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
Flangia per robot		Flangia standard
Sensori integrati		sì, induttivo in due direzioni
Dimensioni X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 149.2
Dati operativi meccanici		
Corsa per griffa	[mm]	10
Forza di presa min/max	[N]	65/230
Forza min./max. per ganascia	[N]	32.5/115
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	1.15
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	80
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.24
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.11
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55
Classe di protezione IP		30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		treccia scoperta
Lunghezza del cavo	[mm]	4000
Dati operativi elettrici		
Tensione nominale	[V DC]	24
Corrente nominale	[A]	0.15
Corrente max.	[A]	2
Elettronica del controllo		integrata
Numero di I/O digitali		2/2

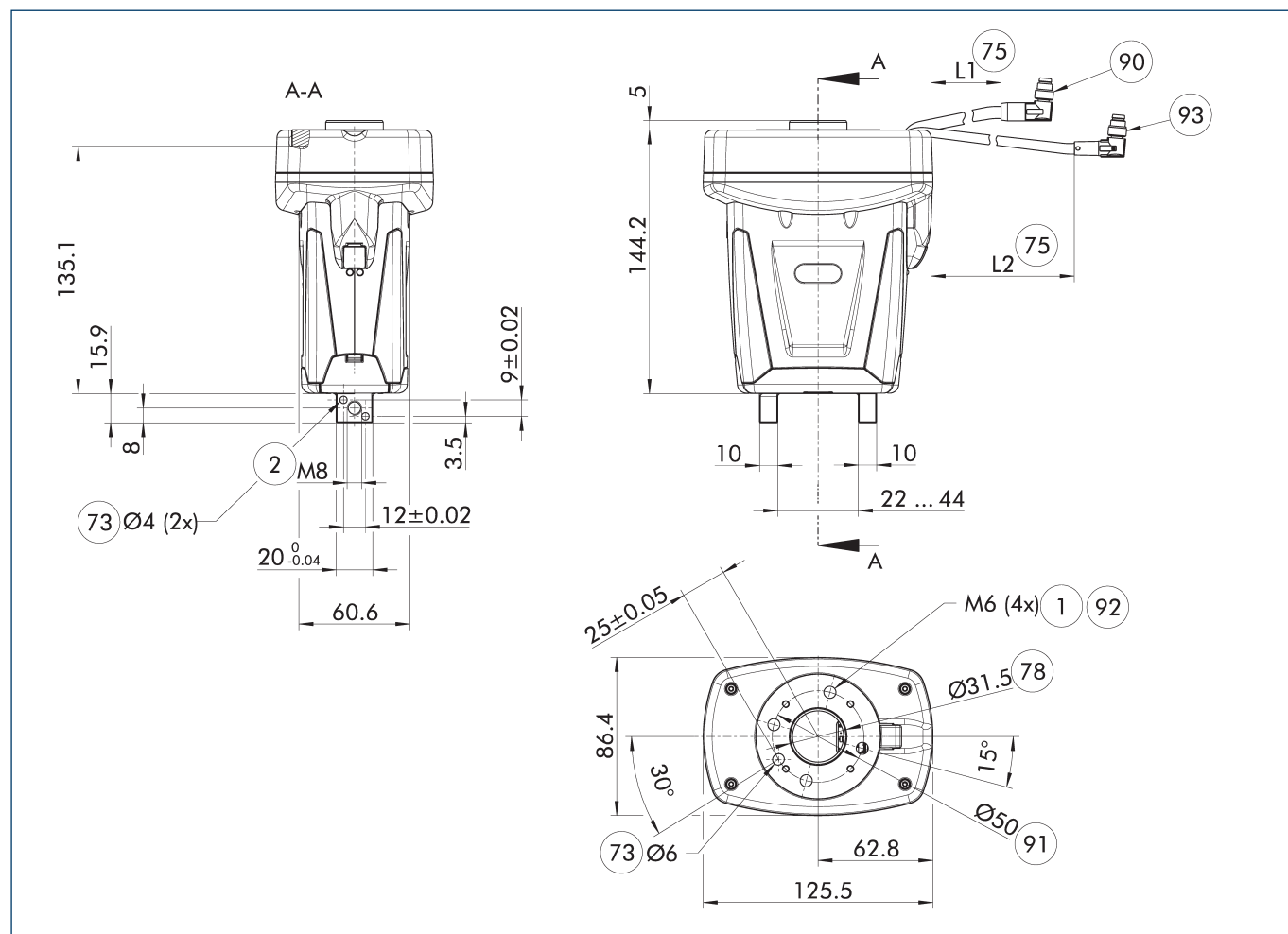
Co-act EGP-C 64

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

Dati tecnici – Co-act EGP-C per KUKA

Descrizione		Co-act EGP-C 64-N-N-KTOE
ID		1321172
Dati operativi generali		
Robot compatibile		KUKA LBR iiwa 7/14
Flangia per robot		Flangia per fluidi touch electric
striscia luminosa a LED		integrata
Colori visualizzabili		verde, giallo, rosso
Sensori integrati		si, induttivo in due direzioni
Dimensioni X x Y x Z	[mm]	125.5 x 86.4 x 146.7
Dati operativi meccanici		
Corsa per griffa	[mm]	10
Forza di presa min/max	[N]	65/230
Forza min./max. per ganascia	[N]	32.5/115
Peso del pezzo raccomandato	[kg]	1.15
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	80
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.24
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02
Tempo di apertura/chiusura	[s]	0.49/0.49
Peso	[kg]	1.15
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55
Classe di protezione IP		30
Spina del cavo/parte terminale del cavo		M12
Lunghezza del cavo	[mm]	70
Dati operativi elettrici		
Tensione nominale	[V DC]	24
Corrente nominale	[A]	0.15
Corrente max.	[A]	2
Elettronica del controllo		integrata
Numero di I/O digitali		4/2

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



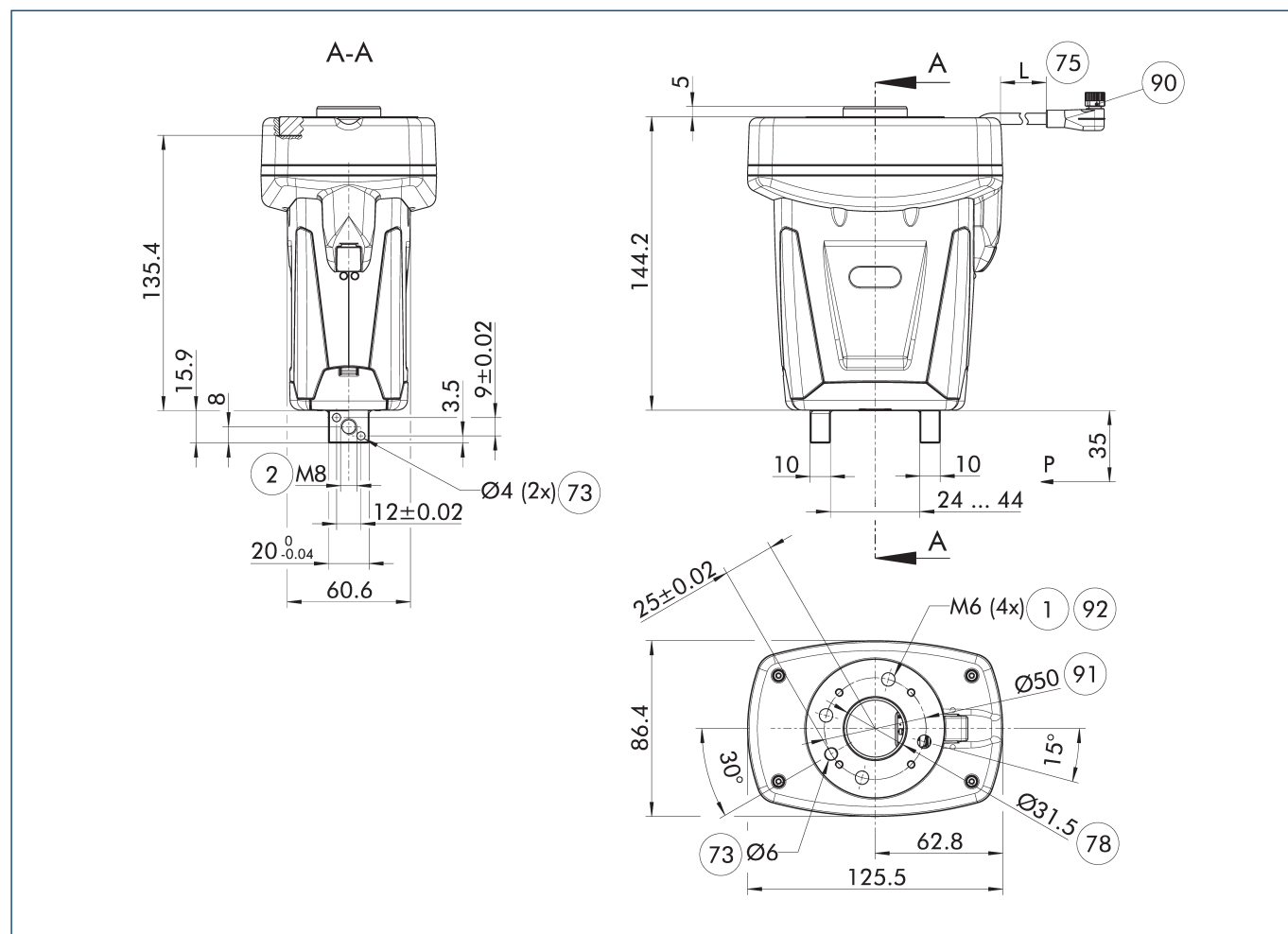
Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑨⑩ Connettore M8, 3 poli |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨③ M8, spina a 4 pin |
| ⑦⑧ Sede per centraggio | |

Co-act EGP-C 64

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

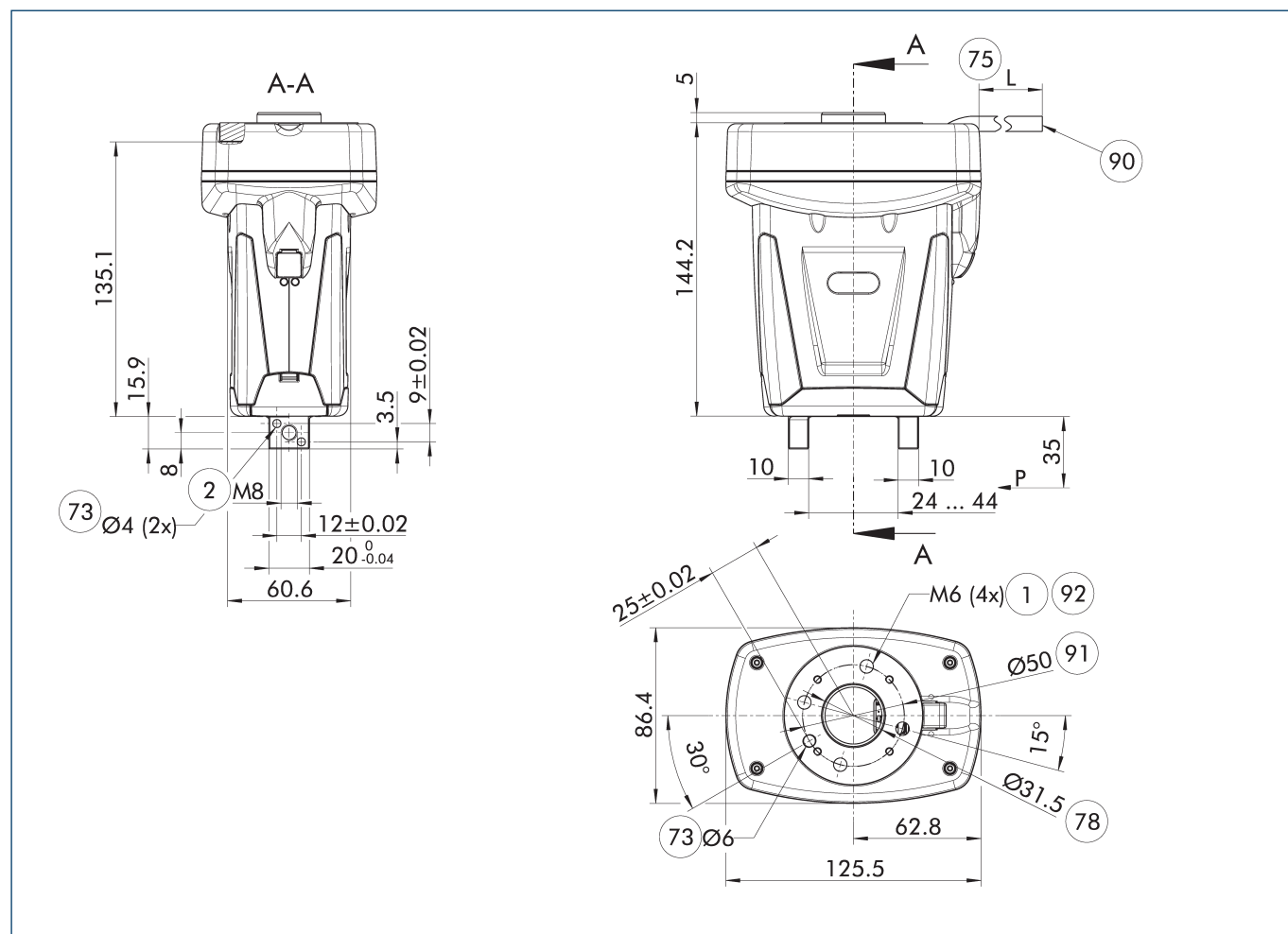
Vista principale Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXID



Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ Connettore M8, 8 poli |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

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



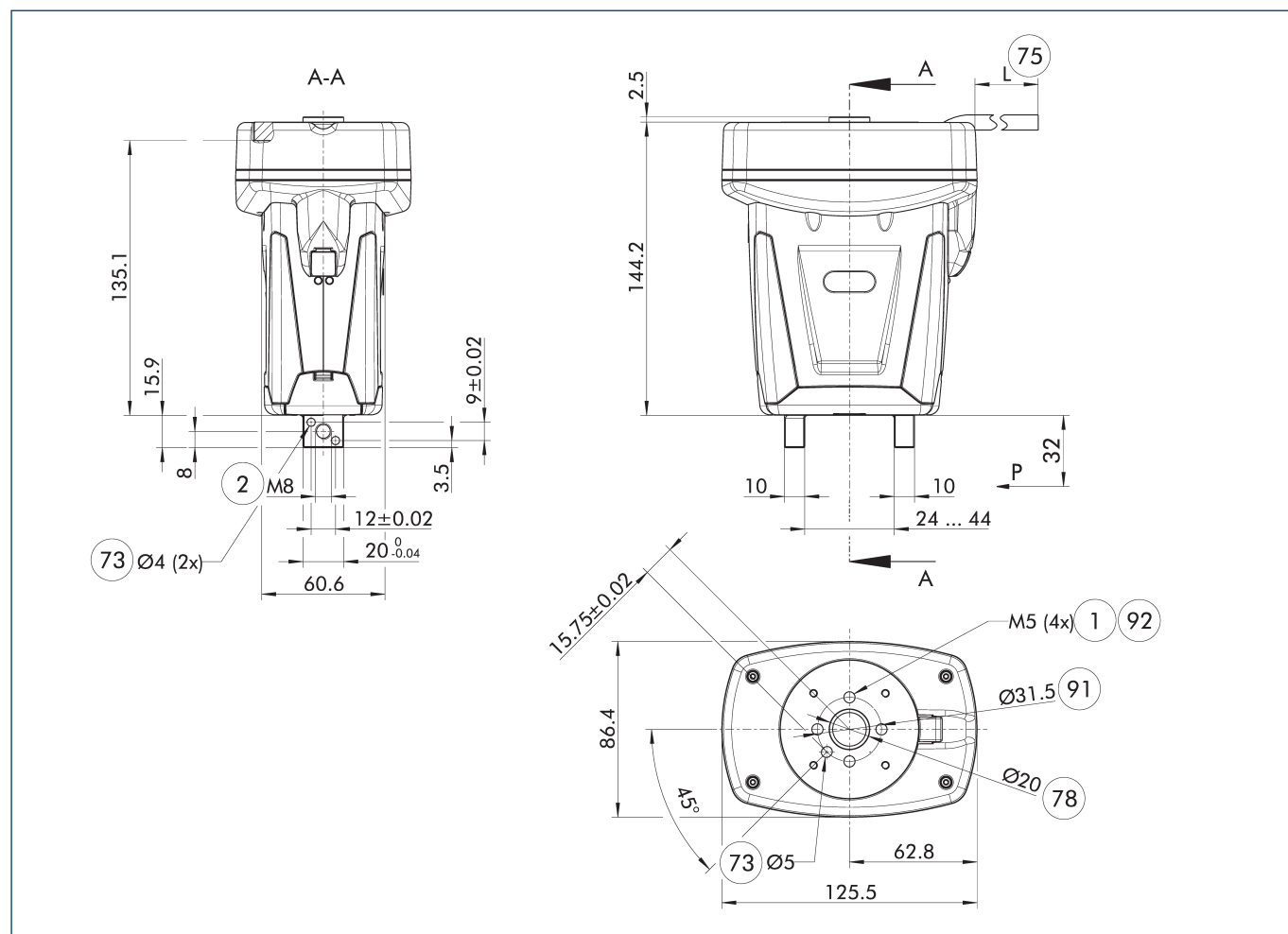
Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ treccia scoperta |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

Co-act EGP-C 64

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

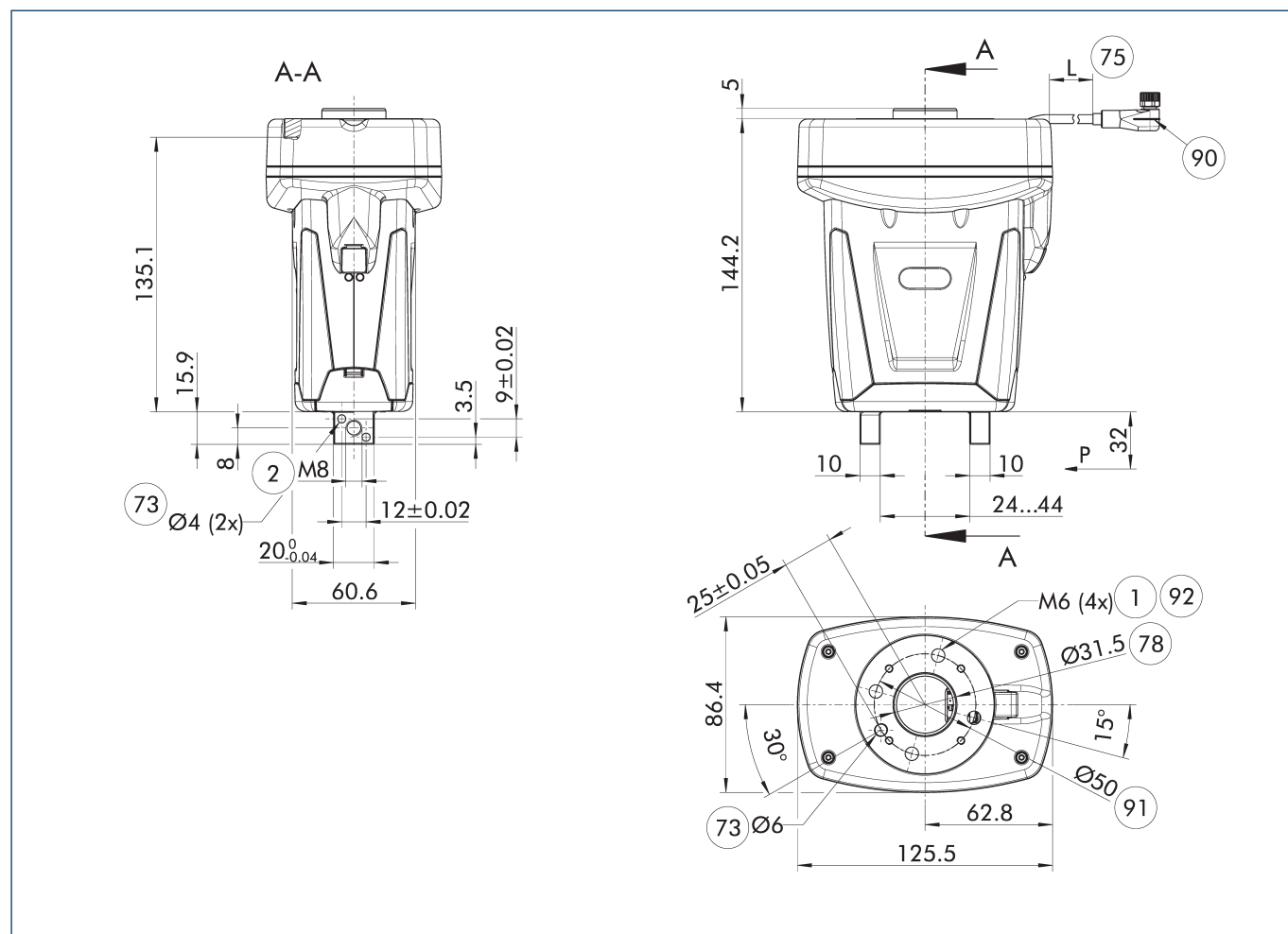
Vista principale Co-act EGP-C 64-N-N-FCR7



Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ treccia scoperta |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

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



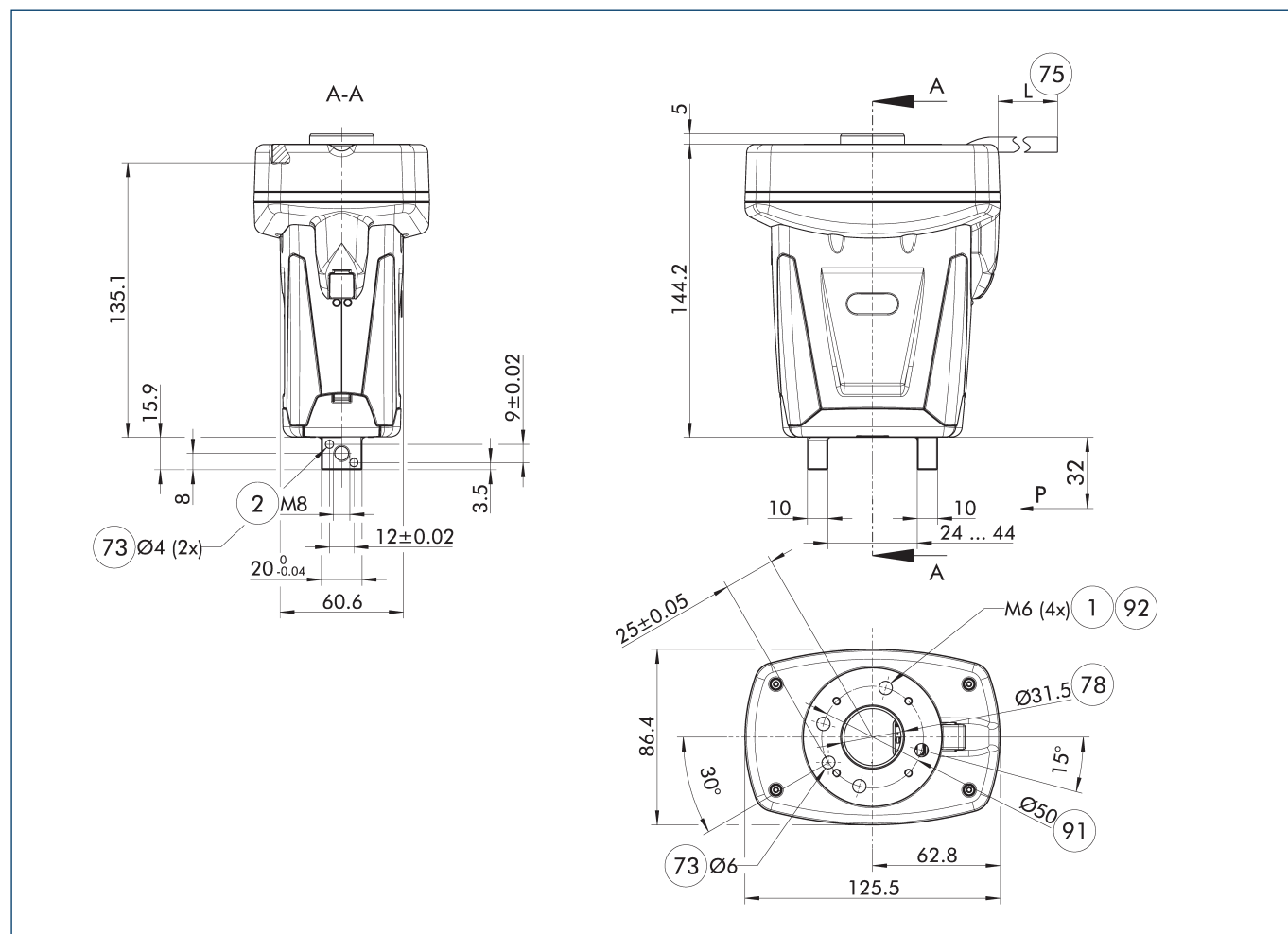
Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ Presa M8, a 8 pin |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

Co-act EGP-C 64

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

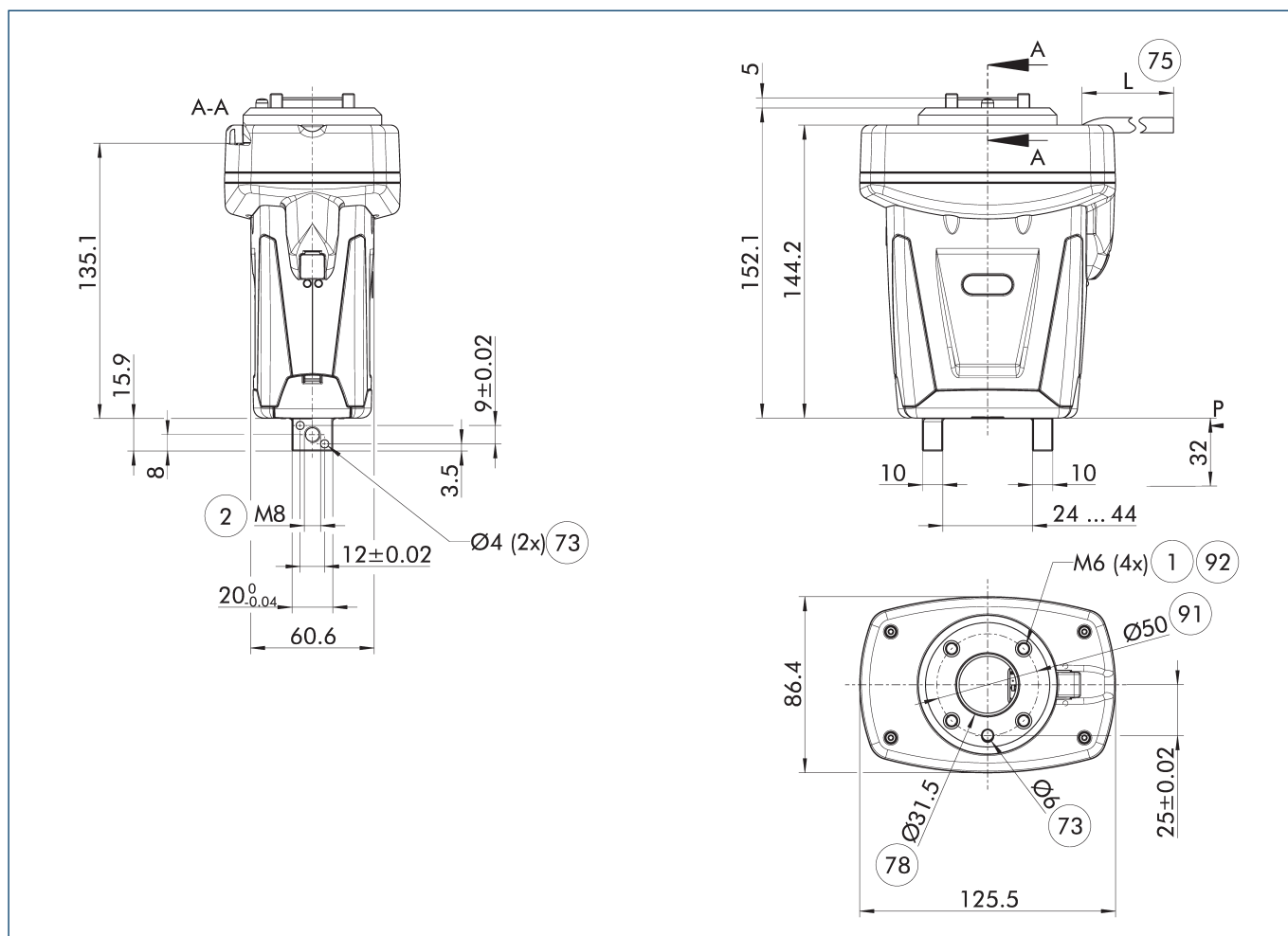
Vista principale Co-act EGP-C 64-N-N-URID



Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ treccia scoperta |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

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



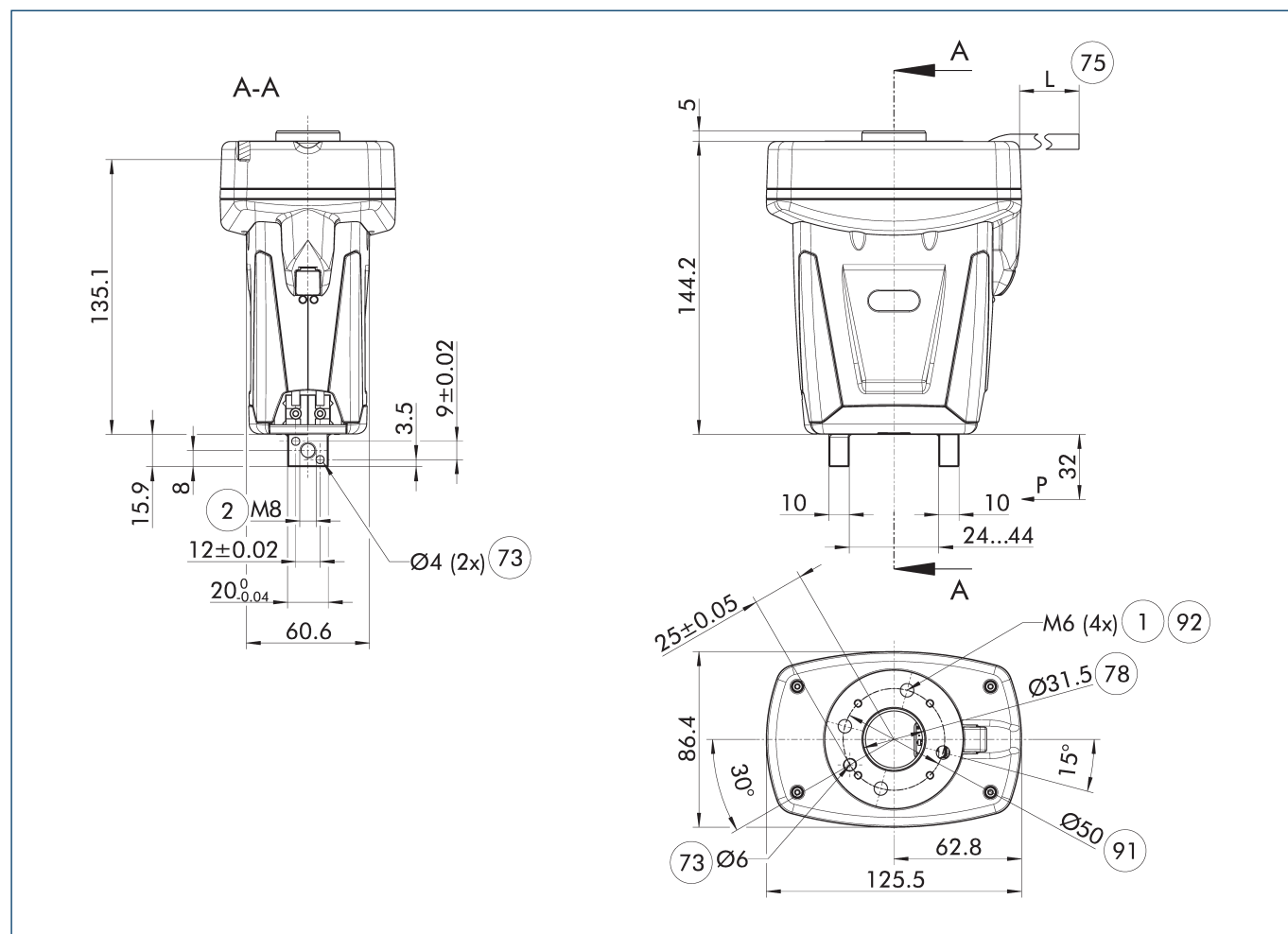
Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | |

Co-act EGP-C 64

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

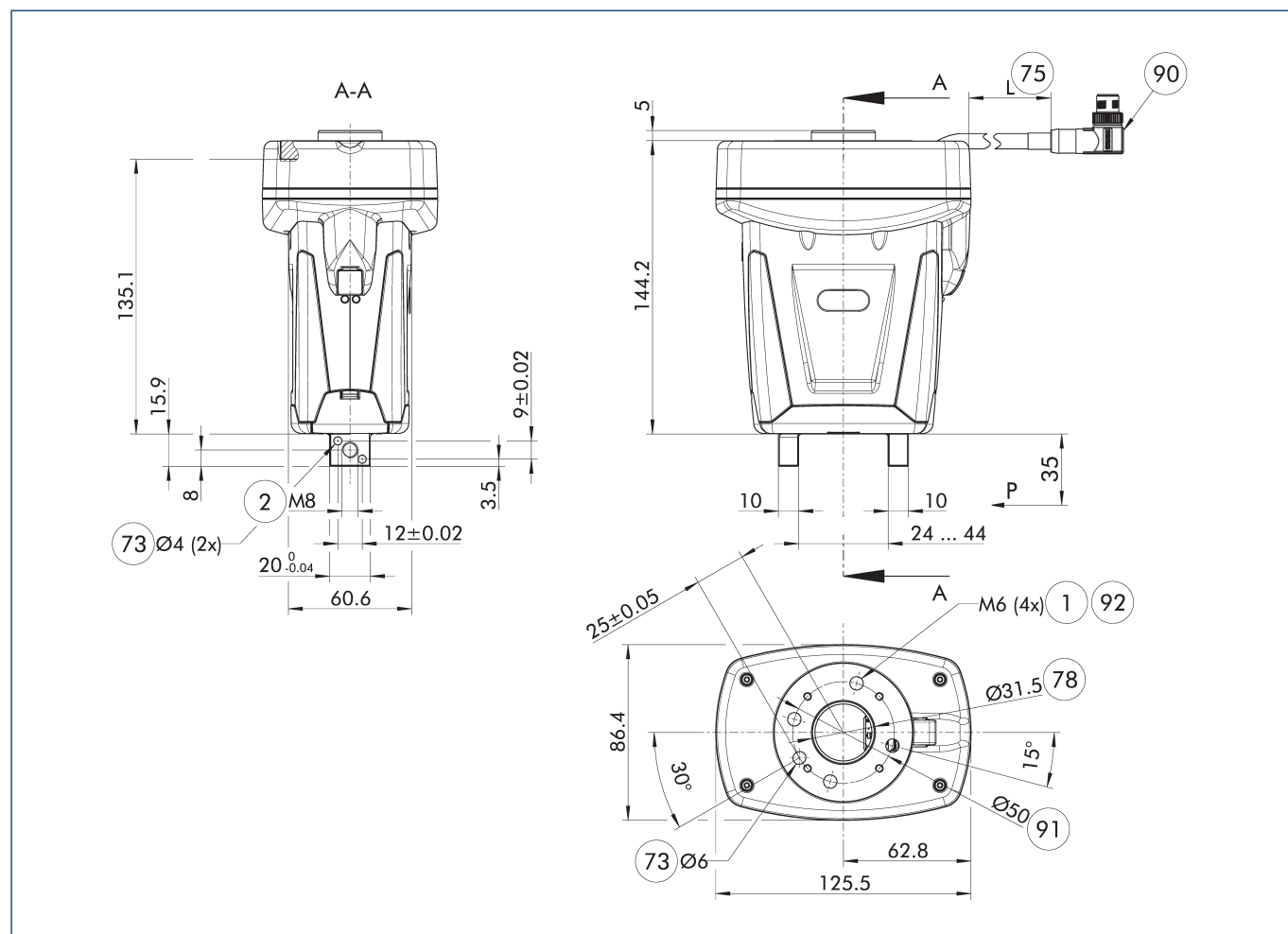
Vista principale Co-act EGP-C 64-N-N-M1013



Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ Spina angolare |
| ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

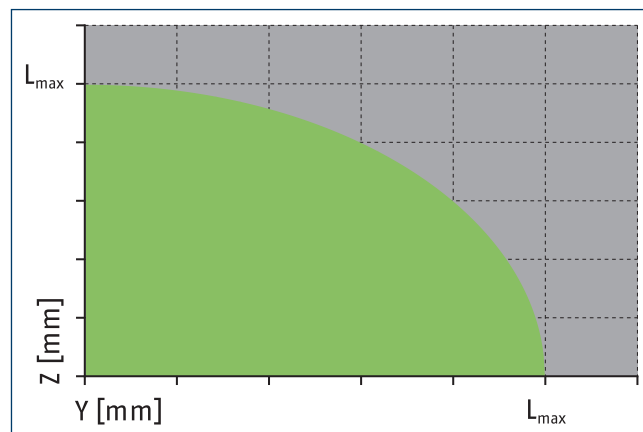
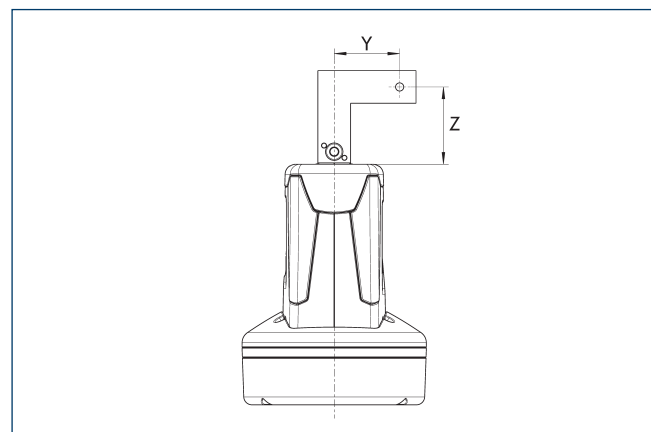
Vista principale Co-act EGP-C variante - KTOE



Il disegno mostra la versione base della pinza con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨⑩ Connettore M12, a 17 pin |
| ⑦⑩ Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨① Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Lunghezza del cavo | ⑨② Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |

Sporgenza max. consentita



■ Campo ammissibile

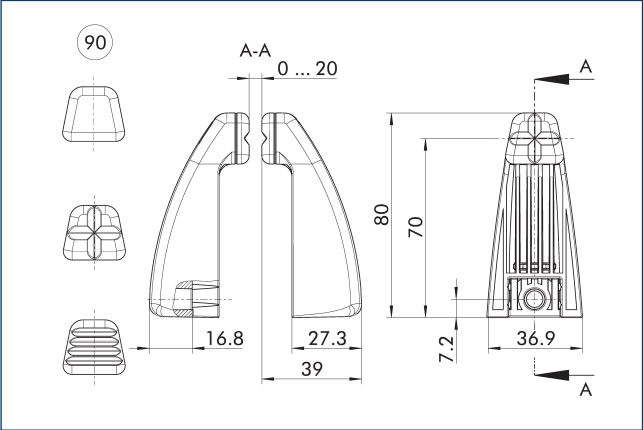
■ Campo non ammissibile

L_{max} corrisponde alla lunghezza massima consentita delle griffe, vedi la tabella dati tecnici

Co-act EGP-C 64

Pinza collaborativa per componenti di piccole dimensioni

Griffa superiore AUB Co-act EGP-C



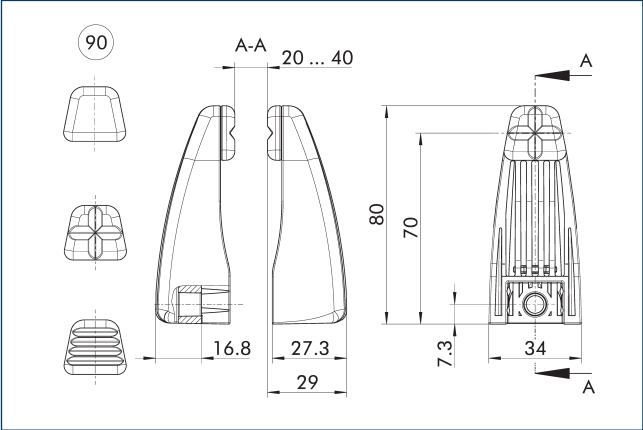
90 Inserti delle griffe

Le ganasce superiori sono progettate in modo specifico per la pinza Co-act EGP. A seconda delle dimensioni, sono disponibili con diversi campi di serraggio. A seconda dell'applicazione e del pezzo, è possibile usare uno degli inserti delle griffe in dotazione. Gli inserti delle griffe sono prodotti in materiale rigido o elastico.

Descrizione	ID	Materiale
Griffa grezza		
AUB Co-act EGP 64/20	1401294	PA/TPU

- ① La fornitura include due ganasce superiori e il materiale di fissaggio. Attenersi alle Istruzioni di montaggio e d'uso della pinza Co-act EGP.

Griffa superiore AUB Co-act EGP-C



90 Inserti delle griffe

Le ganasce superiori sono progettate in modo specifico per la pinza Co-act EGP. A seconda delle dimensioni, sono disponibili con diversi campi di serraggio. A seconda dell'applicazione e del pezzo, è possibile usare uno degli inserti delle griffe in dotazione. Gli inserti delle griffe sono prodotti in materiale rigido o elastico.

Descrizione	ID	Materiale
Griffa grezza		
AUB Co-act EGP 64/40	1401297	PA/TPU

- ① La fornitura include due ganasce superiori e il materiale di fissaggio. Attenersi alle Istruzioni di montaggio e d'uso della pinza 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*

