



Hand in hand for tomorrow



产品参数表

用于抓取小元件的机械手 EGK 50

过程可靠。 灵活 智能化。

灵活的小型机械手 EGK

通用二指机械手, 适用多种类小型工件, 可靠性高

应用领域

可用于在电子行业灵活搬运印刷电路板, 实验室自动化中搬运样品和托盘, 以及通用的工件搬运。冲力较小, 也适用于丝状和易断裂工件。在洁净或轻度污染的工作环境中使用。

优势 – 您将获益

功能多样且高效 得益于可自由编程的长行程以及可持续调整的抓取力, 实现灵活的工件搬运

可靠且灵敏 其密封设计和运动顺滑的导轨, 尤为适用于实验室自动化和电子生产

高工艺可靠性 集成有可监测掉落的抓取力保持功能, 不会发生工件掉落情况

过程可靠 由于集成了绝对编码器, 所以急停和断电情况亦考虑在内

无启动距离, 即可提供完整抓取力, 由于集成安装了正齿轮, 可在整个手指长度上施加恒定抓取力

易于整合 由于配备类型多样的通信接口、PLC 功能模块和机器人插件, 能够兼容市场上的多家制造商的产品



规格
数量: 3



重量
0.58 .. 1.63 kg



抓取力
50 .. 300 N



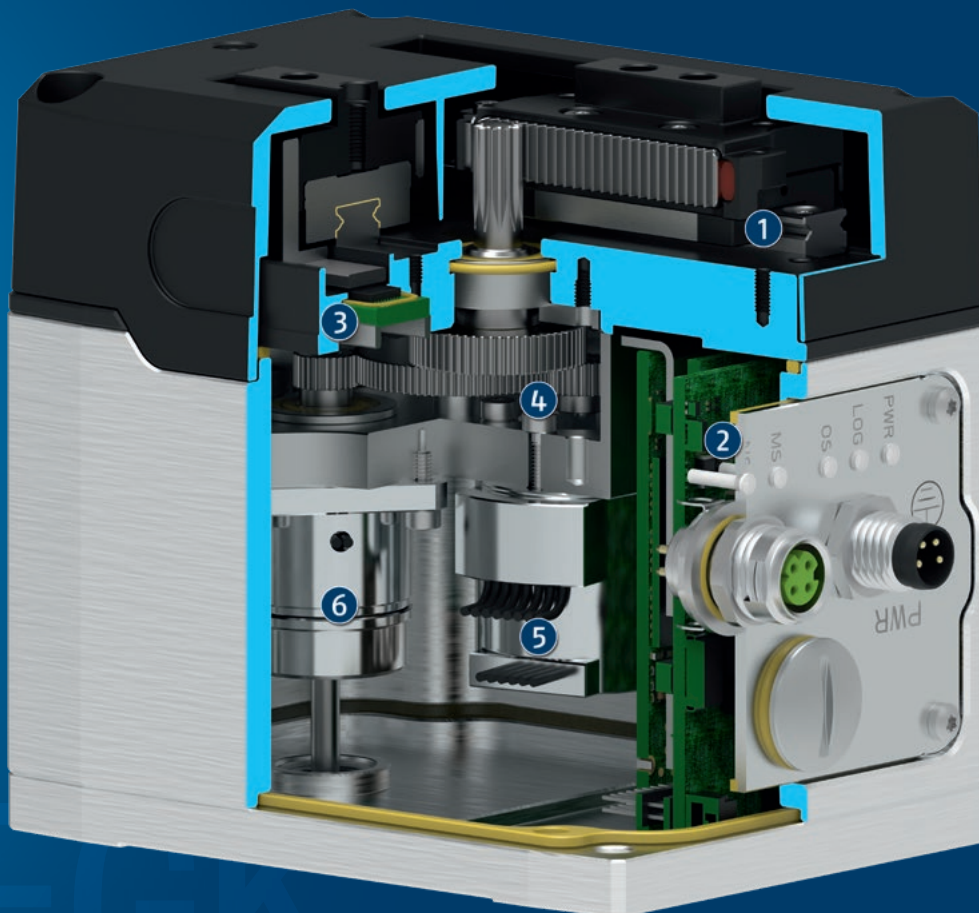
单指行程
26.5 .. 51.5 mm

功能描述

机械手中嵌入了组件，用户可以使用更丰富的功能。这使得机械手手指可以在高速状态下预定位或插入工件支架中。抓取力可根据工件的搬运要求进行连续调整。工件识别使用户能够清晰透明地监测整个流程。在紧急停止的情况下，自带抓取力保持功能可以避免工件掉落。

可选择 BasicGrip (基础夹持) 和 SoftGrip (轻柔夹持) 工作模式。在

BasicGrip 和 SoftGrip 模式下，电机持续运作，能够一直反复夹持工件。抓取速度会自动针对 BasicGrip 设定的夹持力进行优化。借助 SoftGrip，对裂缝敏感的工件在撞击工件时可将冲击力减至最小，从而特别轻柔地抓取这些工件。



- ① 光滑的型材导轨
采用不锈钢前侧密封和食品级润滑剂，护盖由经久耐用的聚碳酸酯制成。
- ② 全集成、密封的控制和电力电子元件
配备 LED 状态指示灯和 M8 充电及通信接头。
- ③ 高分辨率，输出端绝对值编码器
通过永久的绝对值位置反馈精准定位机械手手指。
- ④ 采用正齿轮和小齿轮/齿条原理的密封传动系统
在整个手指长度上持续作用的抓取力，无最小接近距离。
- ⑤ 无刷扁平电机
适用有限的空间和由于外部转子而产生的高扭矩。
- ⑥ 电磁制动器
附加结构可用于在停机或断电期间保持抓取力和位置。

详细功能说明

通信



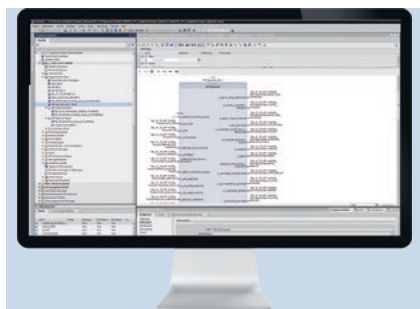
多种多样的通信接口简化了与各种控制及机器人的连接，缩短集成时间。使用工业以太网（PROFINET、EtherCAT、EtherNet/IP）连接至市场领先的 PLC 品牌的控制环境中，无需使用其他网关。借助 Modbus RTU 串行接口，该机械手连接至机器人法兰，无需使用外部线缆。IO-Link 是独立的，可以灵活地连接到其他网络。

软件服务 – 机器人集成



为了实现机械手与机器人之间的流畅交互，我们提供与领先制造商的机器人控制系统集成的软件模块。这意味着客户无需任何额外的编程，即可直接使用机械手的各种功能，并且立即开启针对应用情景的编程。机器人兼容性：通过 Modbus RTU 连接 Universal Robots e-Series、通过 Modbus RTU 连接 FANUC CRX、通过 EtherNet/IP 连接 ABB OmniCore C30、通过 EtherNet/IP 连接 YASKAWA YRC1000micro、通过 Modbus RTU 连接 Kassow Robots。软件以及其他兼容性说明可从 schunk.com/egu-software 下载。

软件服务 – PLC 集成



为了实现机械手与 PLC 控制之间的流畅交互，我们将提供可与领先制造商编程界面相容的功能模块。这意味着客户无需任何额外的编程，即可直接使用机械手的各种功能，并且立即开启针对应用情景的编程。PLC 兼容性：Siemens TIA Portal（PROFINET 和 IO-Link）、Beckhoff TwinCAT（EtherCAT 和 IO-Link）、Allen Bradley Studio 5000 Logix Designer（EtherNet/IP 和 IO-Link）、Bosch Rexroth ctrlX（EtherCAT，仅适用于 Bosch Nexeed Automation）。软件以及其他兼容性说明可从 schunk.com/egu-software 下载。

在 SCHUNK 控制中心调试应用程序



机电一体化机械手应用程序可简化调试、操作、诊断和服务，功能丰富，用户可以直接控制机械手并进行应用验证，无需 PLC。功能包括网络配置、固件更新、参数调整和备份，以及全面的诊断选项。应用程序与 Windows 兼容，可前往 schunk.com/downloads-software 下载。

产品系列的常规说明

外壳材料：铝合金，阳极氧化

基爪材料：硬质阳极氧化高强度铝

保修期：12 个月或 500 万次循环（一个循环包含一个完整的抓取过程：“打开机械手”和“闭合机械手”）

标配范围：机械手包括安全信息和随附套件，配有用于机械手和手指安装的定心套。关于特定产品的说明和软件，可以前往 schunk.com/downloads-manuals 和 schunk.com/downloads-software 下载。

抓取力：在距离 P（请参见插图）处施加到每个机械手夹爪的抓取力的算术和。

重复精度（抓取）：指在恒定条件下，对于刚性工件或位置固定的工件 100 次连续闭合或打开运动后实际位置的分布而得出。

重复精度（单向定位）：在恒定条件下，连续 100 次从相同的方向移动到目标位置后各基爪的实际位置分布而得出。

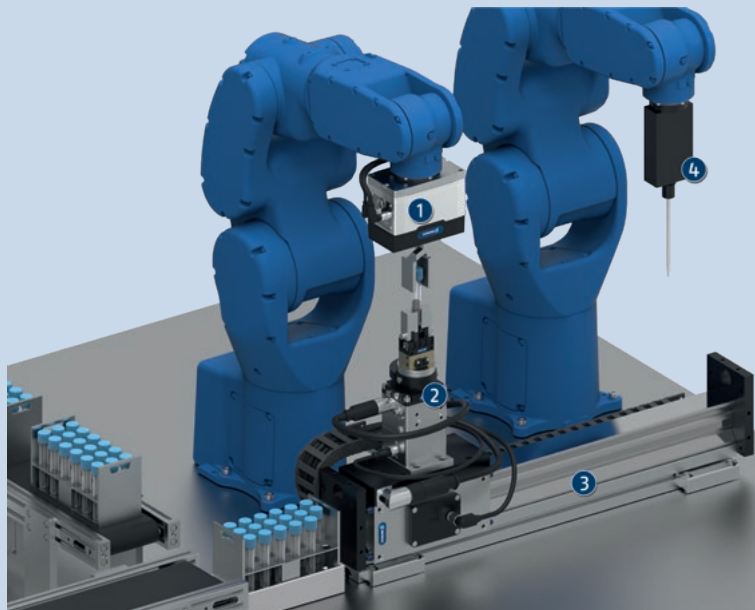
重复精度（双向定位）：在恒定条件下，连续 100 次从两个方向移动到目标位置后各基爪的实际位置分布而得出。

手指长度：沿主轴方向，从距基准面距离 P 处测得。

定位精度：在恒定条件下，连续 100 次单向移动到目标位置后各卡爪的实际位置偏差而得出。

闭合/打开时间（定位）：闭合和打开时间指在不超过每个手指的最大允许重量的情况下，在最大速度和最大加速度下的机械手指的运动时间，并参考各手指的移动路径和额定行程的 50%。

最高速度（定位）和最大加速度：是作用于每个爪的速度和加速度的算术和。



应用示例

自动化样品检测等灵活的实验室自动化应用。 伺服电动机械手搬运托盘和样品瓶。机械手将盖子固定，旋拧工位负责旋开盖子。盖子打开后，样品瓶被送至移液装置处并进行取样。

- ① 适用于抓取小部件，用于托盘和样品搬运的电动 EGK 机械手
- ② 由小型机械手 MPG-plus 和旋转单元 ERD 组成的旋拧工位
- ③ 水平移动直线模块 LDN
- ④ 移液装置

雄克提供更多产品...

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



电源电缆



通信电缆



中间过渡爪



机器人适配套件



可定制机械手指



毛坯手指



卡爪快换系统

① 在以下产品页上或者 [schunk.com](https://www.schunk.com) 可查找到有关这些产品的更多信息。

选件和特殊信息

抓取模式：可选择 BasicGrip（基础夹持）和 SoftGrip（轻柔夹持）工作模式。在 BasicGrip 和 SoftGrip 模式下，电机持续运作，能够一直反复夹持工件。抓取速度会自动针对 BasicGrip 设定的夹持力进行优化。借助 SoftGrip，对裂缝敏感的工件在撞击工件时可将冲击力减至最小，从而特别轻柔地抓取这些工件。

抓取力保持：发生紧急制动或电压下降时，电动制动装置和弹性元件的初始张力共同作用，能够可靠地维持 75% 以上的力。如果出于预防考虑而激活了抓取力和位置保持功能，则可以 90% 维持最初施加的抓取力。移除工件时，机械手指或会超限几毫米，取决于所产生的抓取力。您也可以选择无抓取力保持功能的型号。

密封：该机械手标配增强了对灰尘或液体的防护。正确安装连接插头后方可为电子设备提供 IP 保护。机械手的齿轮箱还受到输出齿轮密封件的保护。

基爪接口：使用中间过渡爪时，基爪的接口与 PGN-plus-P 通用型机械手的接口相对应。这意味着 PGN-plus-P 的各种手指配件也可用于此款机械手，但需考虑干扰轮廓和应用限制。

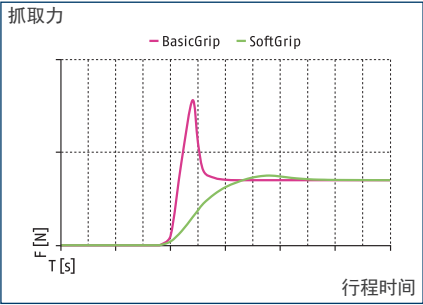
食品级润滑脂：该产品标配食品级润滑剂。尚未完全符合 EN 1672-2:2020 标准的要求。根据操作手册中的润滑信息，相关的 NSF 证书可在 <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> 获取。滚动轴承、直线导轨或减震器等部件不提供食品级润滑版本。

订购示例

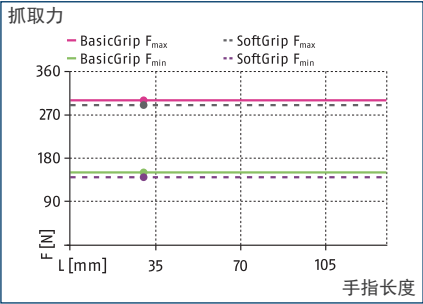
	EGK	25	-	PN	-	M	-	B
描述	EGK							
尺寸		25						
		40						
		50						
通信接口								
				PN = PROFINET				
				EI = EtherNet (以太网) /IP				
				EC = EtherCAT				
				IL = IO-Link				
				MB = Modbus RTU				
抓取力保持								
						M = 带抓取力保持装置		
						N = 无抓取力保持装置		
型号								
								B = 基本型号



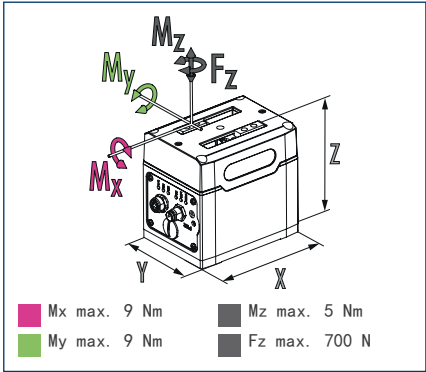
抓取模式



抓取力, 内撑抓取



尺寸和最大载荷

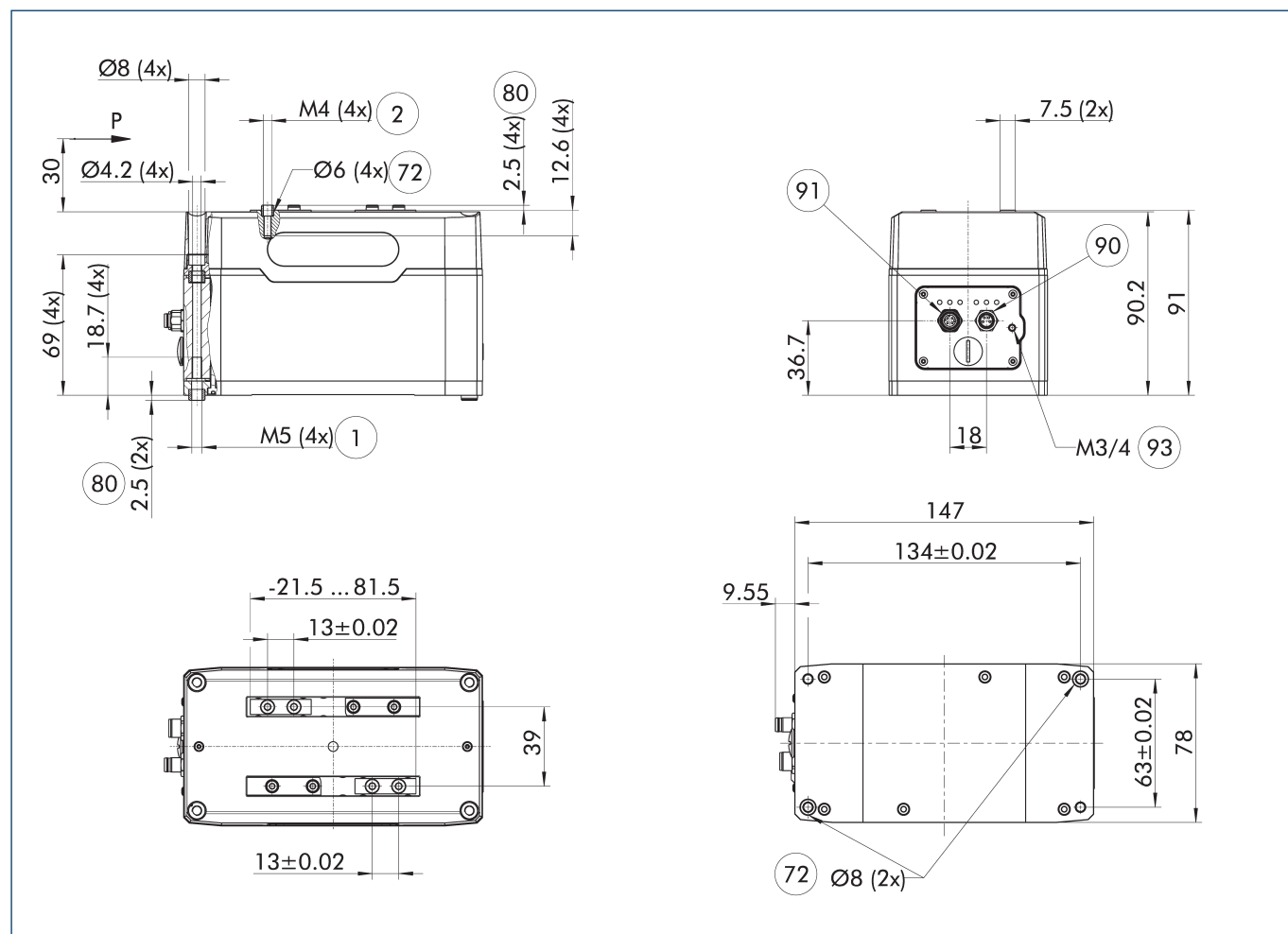


① 所示力矩和力为静态值, 适用于每个基爪, 且可能会同时出现。除抓取力自身产生的力矩外, 还可能产生负载。

技术参数

描述		EGK 50-PN-M-B	EGK 50-EI-M-B	EGK 50-EC-M-B	EGK 50-IL-M-B	EGK 50-MB-M-B
ID		1491776	1491780	1491784	1491771	1491774
通用运行数据						
单指行程	[mm]	51.5	51.5	51.5	51.5	51.5
最小/最大抓取力	[N]	150/300	150/300	150/300	150/300	150/300
最小/最大抓取力保持	[%]	75/90	75/90	75/90	75/90	75/90
最大允许手指长度	[mm]	130	130	130	130	130
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
定位精度	[mm]	±0.3	±0.3	±0.3	±0.3	±0.3
重复精度 (抓取)	[mm]	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03
重复精度 (单向定位)	[mm]	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1
重复精度 (双向定位)	[mm]	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2
闭合/打开时间 (定位, 50% 行程)	[s]	0.54/0.54	0.54/0.54	0.54/0.54	0.54/0.54	0.54/0.54
最高速度 (定位)	[mm/s]	130	130	130	130	130
最大加速度	[mm/s²]	1000	1000	1000	1000	1000
重量	[kg]	1.63	1.63	1.63	1.63	1.63
最低/最高环境温度	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
IP 防护等级, 电子装置		67	67	67	67	67
IP 防护等级, 导轨/基爪		20	20	20	20	20
洁净室等级 ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
电气运行数据						
额定电压	[V]	24	24	24	24	24
通信接口		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-链接	Modbus RTU
额定功率/最大电流消耗	[A]	0.35/0.96	0.35/0.96	0.35/0.96	0.35/0.96	0.35/0.96
逻辑额定/最大电流消耗	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
选配件及其特性						
无夹持力保持功能的型号		1491777	1491781	1491785	1491772	1491775
重量	[kg]	1.59	1.59	1.59	1.59	1.59
额定功率/最大电流消耗	[A]	0.22/0.82	0.22/0.82	0.22/0.82	0.22/0.82	0.22/0.82

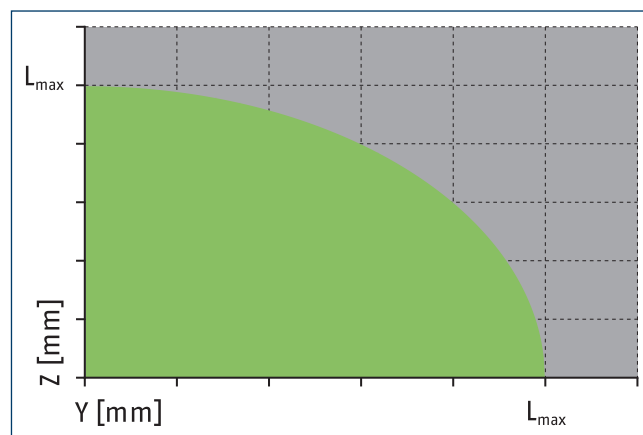
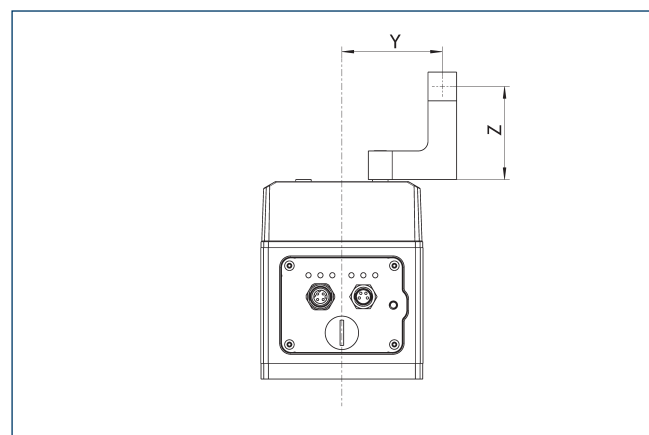
主视图



该图显示了 PROFINET、EtherNet/IP 或 EtherCAT 版本下的机械手，配备或不配备卡爪打开状态下的夹持力维持功能。

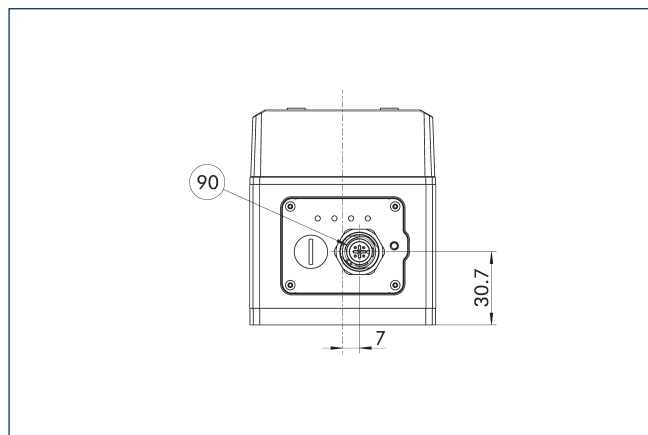
- ① 机械手连接
- ② 手指连接
- ⑦② 适合定心套
- ⑧② 接合部分定心套孔深度
- ⑨② 电源电压 (M8, 连接器, 4 针, A 编码)
- ⑨① 通信 (M8, 插座, 4 针, D 编码)
- ⑨③ 功能性磨制连接

最大允许手指投影



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

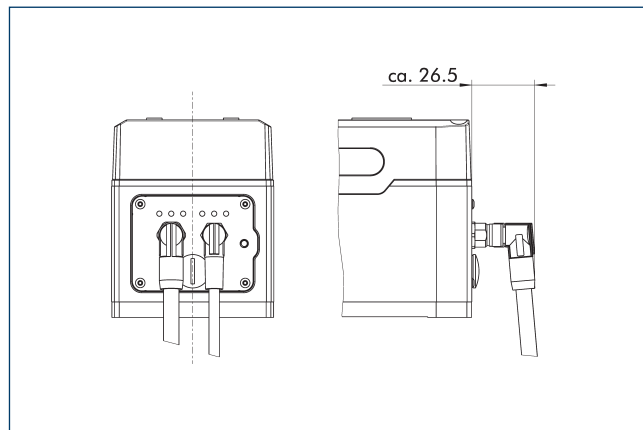
IO-Link 和 Modbus RTU 版本



90 电源电压和通信 (M12, 连接器, A 编码, IL: 5 针, MB: 4 针)

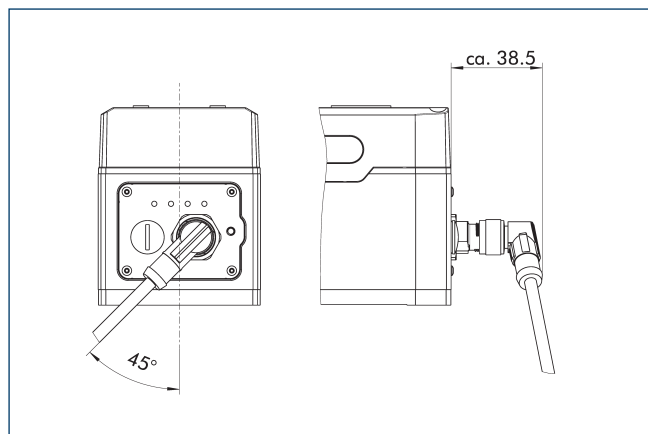
与主视图所示的基本型式相比, 该图显示了 IO-Link 和 Modbus RTU 型号的尺寸变化。

适用 PROFINET、EtherNet/IP 和 EtherCAT 版本的角式连接插头



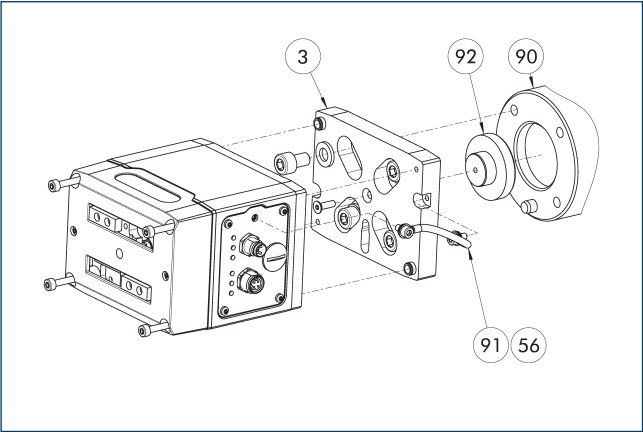
该图显示了使用角式连接器时电缆出口的方向。从连接插头到机械手外壳的距离可能因电缆品牌而异。

IO-Link 和 Modbus RTU 版本适用的角式插头连接器



该图显示了使用角式连接器时电缆出口的方向。从连接插头到机械手外壳的距离可能因电缆品牌而异。

机器人适配套件单机械手



- ③ 适配器
- ⑤⑥ 在供货范围内
- ⑨① 电缆功能性磨制
- ⑨② 对中盘
- ⑨① 机器人法兰

用于单机械手的机器人适配套件包含将机械手装配到所需的机器人法兰时要用到的所有组件。包括适用的螺钉、定心销和定心环，依不同的法兰样式而定。

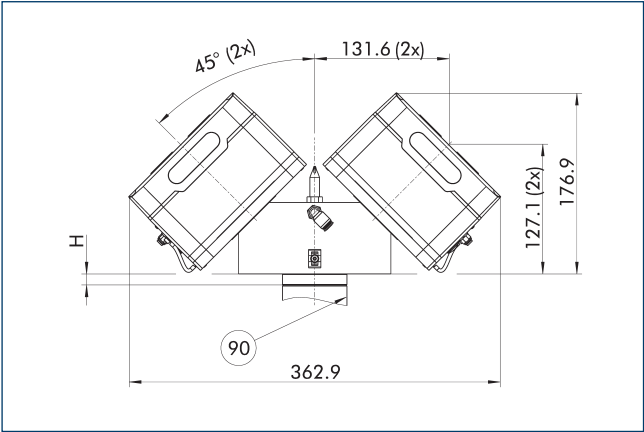
描述	ID	高度	DIN ISO-9409 螺栓分布圆	制造商	型号
		[mm]	[mm]		
适配器					
AKO EGK50/ GP7, 8	1524741	11		YASKAWA	GP7, GP8
AKO EGK50/ ISO31.5	1524731	11	31.5	ABB	IRB1200
AKO EGK50/ ISO40	1524734	11	40	ABB	IRB1300
AKO EGK50/ ISO50	1524739	11	50	ABB	GoFa CRB15000
AKO EGK50/ ISO50	1524739	11	50	FANUC	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO EGK50/ ISO50	1524739	11	50	Kassow Robots	
AKO EGK50/ ISO50	1524739	11	50	Universal Robots	UR7e, UR12e, UR16e, UR15
AKO EGK50/ ISO50	1524739	11	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP

一体式设计可使整个系统的结构实现扁平化。适配器由铝制坯件制成。考虑到总质量,我们推荐列出的机器人制造商及其相关型号。尽管如此,SCHUNK 还是建议认真考虑机器人的有效载荷。

- 用于双机械手的机器人适配套件包含将两个机械手装配到所需的机器人法兰时要用到的所有组件。交货范围包括适用的螺钉、定心销和定心材料, 依不同的法兰样式而定。可选配短款或长款的吹扫喷嘴。

14

机器人适配套件双机械手



90 机器人法兰

适配器由铝制坯件制成。考虑到总质量，我们推荐列出的机器人制造商及其相关型号。尽管如此，SCHUNK 还是建议认真考虑机器人的有效载荷。

描述	ID	高度	DIN ISO-9409 螺栓分布圆	制造商	型号
		[mm]	[mm]		
适配器					
AKO 2xEGK50/ GP12	1524787	15.8		YASKAWA	GP12
AKO 2xEGK50/ ISO50	1524786	10.8	50	FANUC	CRX-20iA, CRX-25iA
AKO 2xEGK50/ ISO50	1524786	10.8	50	Kassow Robots	
AKO 2xEGK50/ ISO50	1524786	10.8	50	Universal Robots	UR16e/ UR15
AKO 2xEGK50/ ISO50	1524786	10.8	50	YASKAWA	HC20DTP

机器人专用的连接线



连接线和连接线套件，可与特定的机器人型号和控制器建立电气连接。可直接连接至工具法兰，或需要外部布线，具体取决于不同制造商。使用机械法兰和软件模块，只需几步即可在机器人上完成调试。外部电缆被设计为可承受扭转。

描述	ID	制造商	系列	型号	控制器	连接	电缆长度	接口
							[m]	
单个机械手								
EGK CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529617	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	控制器, 外部电 缆布线	5	EtherNet/IP
EGK CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529622	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	控制器, 外部电 缆布线	5	EtherNet/IP
EGU/EGK/EZU CNK-SG-FANUC-CRX	1532240	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	工具 (公头), 内 部通道		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		工具 (公头), 内 部通道		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (female)	1615303	Universal Robots	e 系列、UR 系列	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	工具 (母头), 内 部连通		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (male)	1532237	Universal Robots	e 系列、UR 系列	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	工具 (公头), 内 部通道		Modbus RTU

① 必须考虑到机器人的性能数据。SCHUNK 还建议使用适当的方式消除应力。

双机械手机器人专用的连接电缆

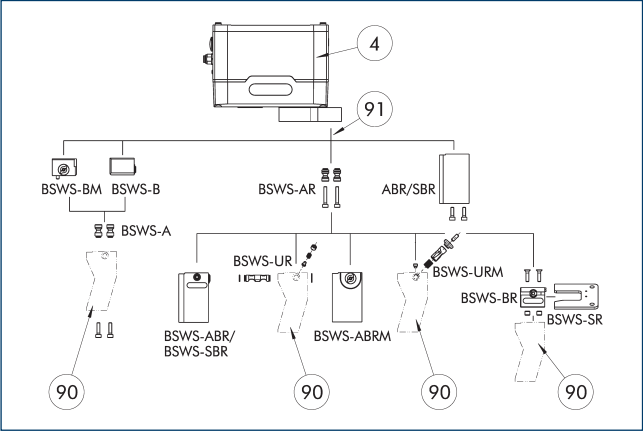


连接线和连接线套件，可与特定的机器人型号和控制器建立电气连接。可直接连接至工具法兰，或需要外部布线，具体取决于不同制造商。使用机械法兰和软件模块，只需几步即可在机器人上完成调试。外部电缆被设计为可承受扭转。

描述	ID	制造商	系列	型号	控制器	连接	电缆长度	接口
							[m]	
双机械手								
EGK CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529618	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	控制器, 外部电缆布线	5	EtherNet/IP
EGK CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529623	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	控制器, 外部电缆布线	5	EtherNet/IP
EGU/EGK/EZU CNK-DG-FANUC-CRX	1532241	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	工具 (公头), 内部通道		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		工具 (公头), 内部通道		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (female)	1615305	Universal Robots	e 系列、UR 系列	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	工具 (母头), 内部连通		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (male)	1532238	Universal Robots	e 系列、UR 系列	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	工具 (公头), 内部通道		Modbus RTU

❶ 必须考虑到机器人的性能数据。SCHUNK 还建议使用适当的方式消除应力。

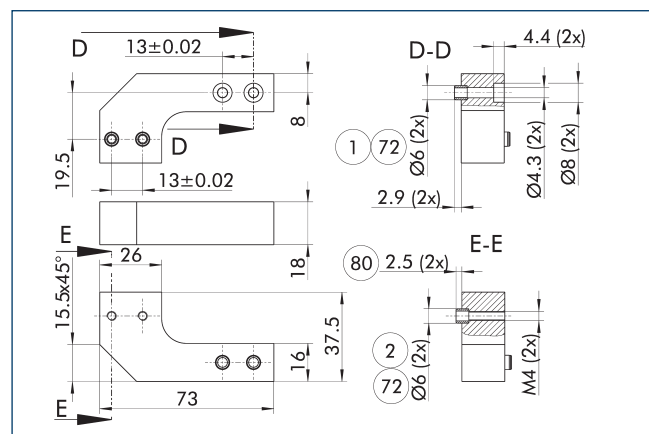
快换爪系统 BSWS



- ④ 机械手
- ⑨① 中间过渡爪
- ⑨① 定制机械手指

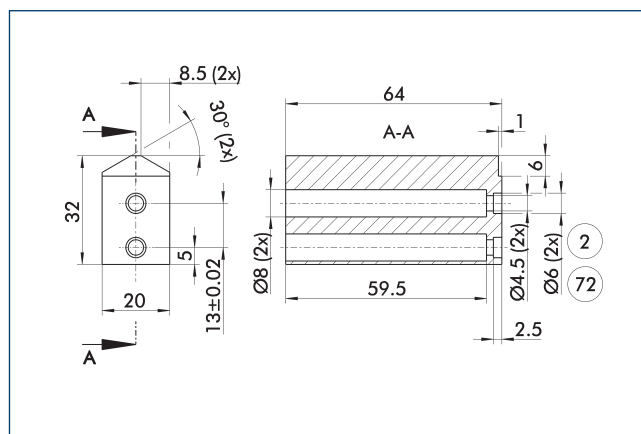
机械手可配备各种快换爪系统。如需详细信息，请参见相应产品。

手指毛坯 ABR/SBR-PGZN-plus 64



- ① 机械手连接
② 手指连接

描述	ID	材料	标配范围
中间过渡爪			
ZBA EGK 50	1504618	铝	2



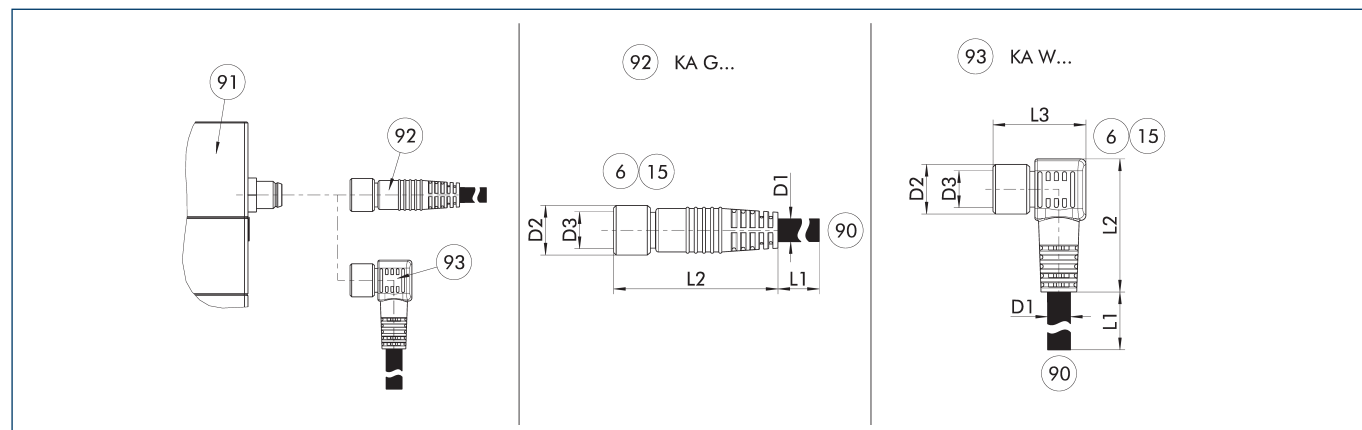
- ② 手指连接 (72) 适合定心套

该图纸显示了客户可再加工的手指坯件。

描述	ID	材料	标配范围
毛坯手指			
ABR-PGZN-plus 64	0300010	铝 (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 64	0300020	钢 (1.7131)	1

- ④ 当使用手指毛坯时, 单个机械手系列的闭合行程可能会受限。请提前使用 CAD 数据确认细节, 并相应地对手指进行再加工。

电源/信号连接电缆



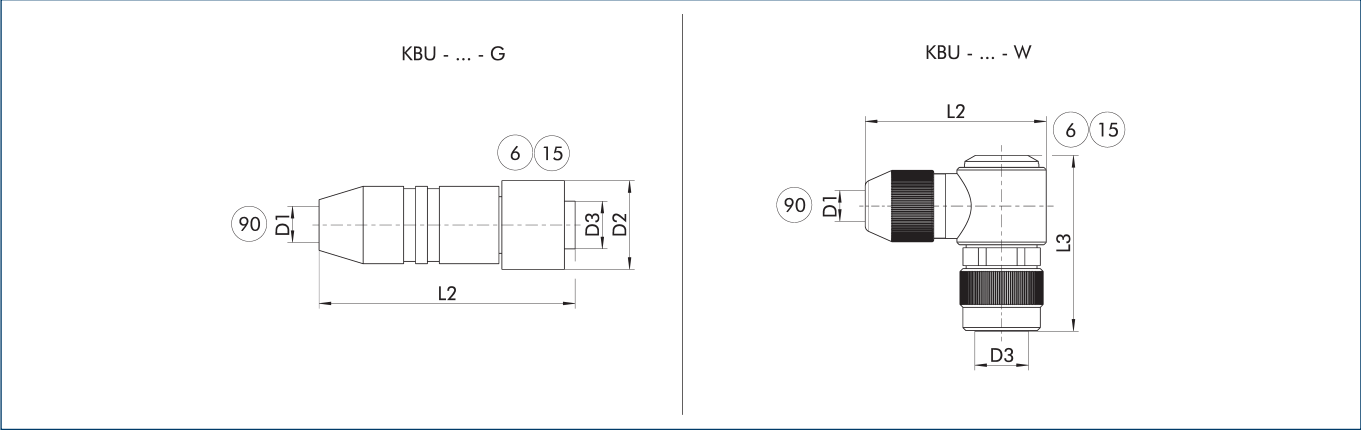
- | | | | |
|---------|-------------|--------------------|----------------|
| KA G... | 连接电缆, 带直式插座 | ⑥ 连接模块侧 | ⑨1 连接插头组件 |
| KA W... | 连接电缆, 带斜型插座 | ⑮ 插座 | ⑨2 带直式母头连接器的电缆 |
| | | ⑨0 SAC连接电缆, 带明绞线线束 | ⑨3 带角式母头连接器的电缆 |

连接电缆用于将相应组件连接至控制器或电源装置。连接电缆的一边设有 M8 插座, 另一边设有明绞线, 以便进行单独连接。连接电缆可用于电缆槽和旋转应用。

描述	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
电源/信号连接线 - 引线和防弯曲 M8 插座, 直式							
KA GLN0804-10-00200-A	1310371	2	4.8	33.7	10		M8
KA GLN0804-10-00500-A	1310375	5	4.8	33.7	10		M8
KA GLN0804-10-01000-A	1310379	10	4.8	33.7	10		M8
KA GLN0804-10-02000-A	1442994	20	4.5	32	10		M8
电源/信号连接线 - 引线和防弯曲 M8 插座, 角式							
KA WLN0804-10-00200-A	1310372	2	4.8	27.9	10	18.9	M8
KA WLN0804-10-00500-A	1310376	5	4.8	27.9	10	18.9	M8
KA WLN0804-10-01000-A	1310381	10	4.8	27.9	10	18.9	M8
KA WLN0804-10-02000-A	1442996	20	4.5	25	10	20	M8

- ① 请遵守电缆槽兼容型电缆的最小弯曲半径、或扭转兼容型电缆的最大扭转角度。通常是电缆直径的10倍、或 $\pm 180^\circ / \text{m}$ 。

电源/信号插接连接器



KBU - ... - G 带直插口的插座
KBU - ... - W 带角度插口的插座

⑥ 连接模块侧
⑮ 插座

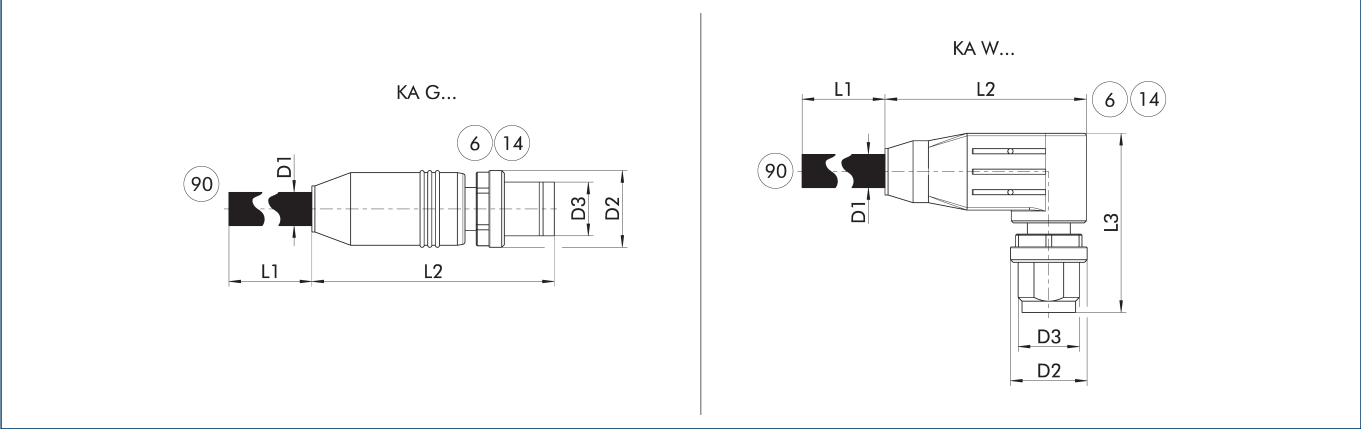
⑨⑩ D1 – 连接电缆的最大直径

插头将 SCHUNK 产品与电源连接。也可使用客户的连接线。单独线束可以焊接到连接器的焊接引脚上。

描述	ID	D1 (最大)	L2	D2	L3	D3
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
电缆接头						
KBU-M8-G 4P	1506418	5	37	12		M8
KBU-M8-W 4P	1506422	5	25		28	M8

① 对于连接线，建议每根单独绞线的横截面为 0.25 mm²。有关可用的最大线缆长度和最小截面的数据信息，请参阅产品相关文档。

连接电缆通信 PROFINET、EtherNet/IP 和 EtherCAT



KA G... 直插头连接器
KA W... 角插头连接器

⑥ 连接模块侧
⑭ 连接器

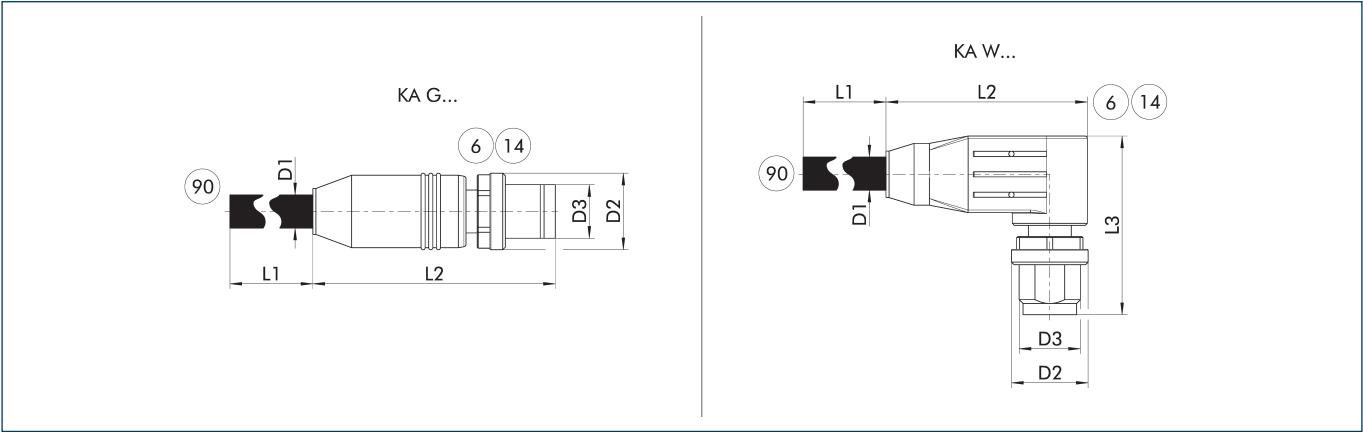
⑨⑩ 电缆端部另配有一个插头连接器

适用于 SCHUNK 的机电一体化产品的通信电缆，可用于 PROFINET、以太网 /IP 和以太 CAT 通信接口。其模块侧始终配有 M12 插头连接器（D 编码连接器）。插头连接器在模块侧设计为直式（KA G...）或角式（KA W...）。电缆另一侧配有直式 M12 插头连接器（D 编码连接器）或 RJ45 插头连接器。

描述	ID	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
EtherCAT 连接星型分配器 M12 D 编码插座，直式；在 M8 A 编码连接器上，直式						
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8	M12

① 请遵守电缆槽兼容型电缆的最小弯曲半径、或扭转兼容型电缆的最大扭转角度。通常是电缆直径的10倍、或+/-180° / m。

连接电缆通信 PROFINET、EtherNet/IP 和 EtherCAT



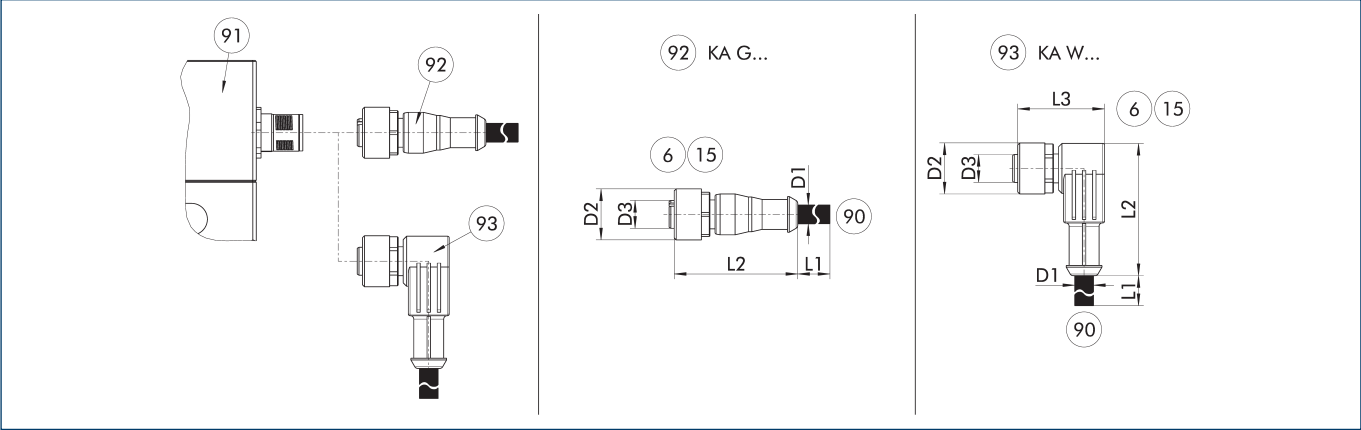
KA G... 直插头连接器
KA W... 角插头连接器
⑥ 连接模块侧
⑭ 连接器
⑨⑩ 电缆端部另配有一个插头连接器

适用于 SCHUNK 的机电一体化产品的通信电缆, 可用于 PROFINET、以太网 /IP 和以太 CAT 通信接口。其模块侧始终配有 M8 插头连接器 (D 编码连接器)。插头连接器在模块侧设计为直式 (KA G...) 或角式 (KA W...)。电缆另一侧配有直式 M12 插头连接器 (D 编码连接器) 或 RJ45 插头连接器。

描述	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
适用于 M8 电缆插头的通信线缆, 直式 — 至 M12 插头, 直式							
KA GGN08D04-12D04-ET-00500-A	1505212	5	6.5	39.4	10		M8
KA GGN08D04-12D04-ET-01000-A	1505224	10	6.5	39.4	10		M8
适用于 M8 电缆插头的通信线缆, 直式 — 至 RJ45 插头, 直式							
KA GGN08D04-RJ45-ET-00200-A	1511261	2	6.5	39.4	10		M8
KA GGN08D04-RJ45-ET-00500-A	1505217	5	6.5	39.4	10		M8
KA GGN08D04-RJ45-ET-01000-A	1505229	10	6.5	39.4	10		M8
适用于 M8 电缆插头的通信线缆, 角式 — 至 M12 插头, 直式							
KA WGN08D04-12D04-ET-00500-A	1505213	5	6.5	28	10	25.5	M8
KA WGN08D04-12D04-ET-01000-A	1505227	10	6.5	28	10	25.5	M8
适用于 M8 电缆插头的通信线缆, 角式 — 至 RJ45 插头, 直式							
KA WGN08D04-RJ45-ET-00500-A	1505219	5	6.5	28	10	25.5	M8
KA WGN08D04-RJ45-ET-01000-A	1505243	10	6.5	28	10	25.5	M8
适用于防弯曲 M8 电缆插头的通信线缆, 直式 — 至 M12 插头, 直式							
KAR GGN08D04-12D04-ET-00500-A	1505248	5	6.5	39.4	10		M8
KAR GGN08D04-12D04-ET-01000-A	1505284	10	6.5	39.4	10		M8
适用于防弯曲 M8 电缆插头的通信线缆, 直式 — 至 RJ45 插头, 直式							
KAR GGN08D04-RJ45-ET-00500-A	1505269	5	6.5	39.4	10		M8
KAR GGN08D04-RJ45-ET-01000-A	1505303	10	6.5	39.4	10		M8
适用于防弯曲 M8 电缆插头的通信线缆, 角式 — 至 M12 插头, 直式							
KAR WGN08D04-12D04-ET-00500-A	1505258	5	6.5	28	10	25.5	M8
KAR WGN08D04-12D04-ET-01000-A	1505289	10	6.5	28	10	25.5	M8
适用于防弯曲 M8 电缆插头的通信线缆, 角式 — 至 RJ45 插头, 直式							
KAR WGN08D04-RJ45-ET-00500-A	1505276	5	6.5	28	10	25.5	M8
KAR WGN08D04-RJ45-ET-01000-A	1505305	10	6.5	28	10	25.5	M8

① 请遵守电缆槽兼容型电缆的最小弯曲半径、或扭转兼容型电缆的最大扭转角度。通常是电缆直径的10倍、或 $\pm 180^\circ / \text{m}$ 。有关可用的最大线缆长度和最小截面的数据信息, 请参阅产品相关文档。

用于供电和 IO-Link 通信的连接线



- KA G...

连接电缆，带直式插座
- KA W...

连接电缆，带斜型插座
- ⑥

连接模块侧
- ⑬

插座
- ⑨⑩

SAC连接电缆，带明绞线线束
- ⑨①

连接插头组件
- ⑨②

带直式母头连接器的电缆
- ⑨③

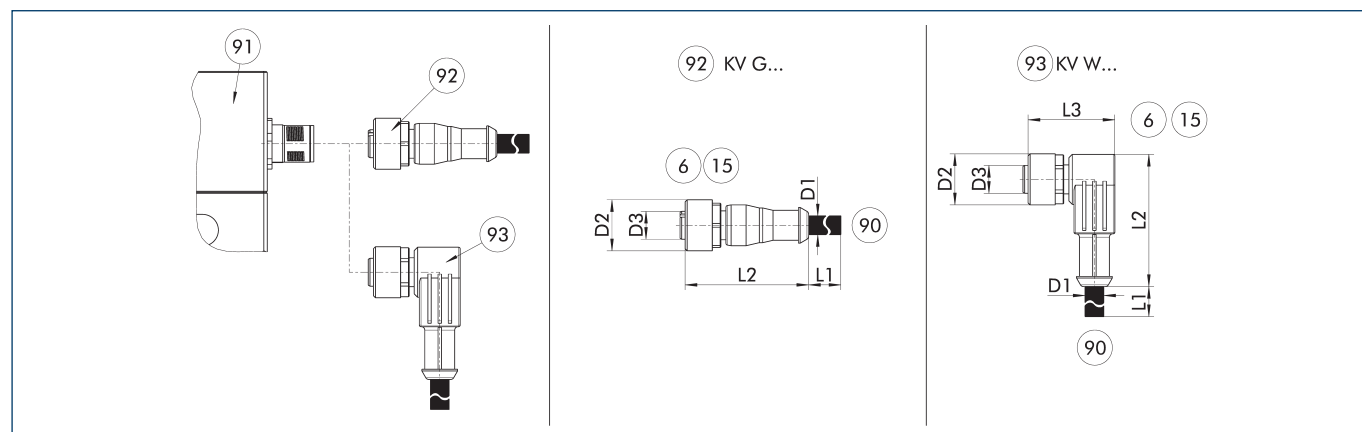
带角式母头连接器的电缆

该连接电缆最适于相关部件与控制系统的连接。连接电缆的一端有一个 5 针 M12 插座，另一端为明绞线，以便进行单独连接。连接电缆可用于电缆槽和旋转应用。

描述	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
IO-Link 连接电缆 - 用于拖链和防扭曲							
KA GLN1205-IOL-00500-A	1387207	5	4.8	38	15		M12
KA GLN1205-IOL-01000-A	1387209	10	4.8	38	15		M12
KA WLN1205-IOL-00500-A	1387210	5	4.8	39	15	28	M12
KA WLN1205-IOL-01000-A	1387211	10	4.8	39	15	28	M12

① 请遵守电缆槽兼容型电缆的最小弯曲半径、或扭转兼容型电缆的最大扭转角度。通常是电缆直径的10倍、或 $\pm 180^\circ / m$ 。

用于供电和 IO-Link 通信的电缆延长线



KV G...	电缆延长线,带直式插座
---------	-------------

KV W... 电缆延长线, 带弯式插座

⑥ 连接模块侧

① 延
② 插

⑨⑩ 电缆端头, 带直式连接器

⑨1 连接插头组件

② 带直式母头连接器的电缆

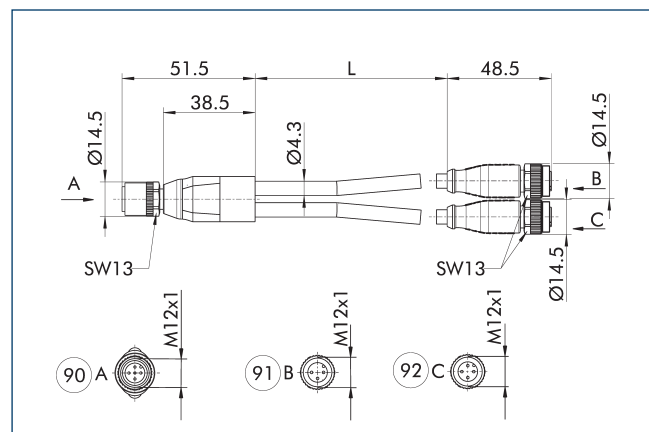
⑨③ 带角式母头连接器的电缆

电缆延长线用于将相关组件连接到控制系统或用作延长电缆。电缆延长线的模块侧配备一个 5 针 M12 连接器（采用直式或弯式设计），而在另一侧配备一个 5 针 M12 插头（直式）。电缆延长线可用于电缆槽和旋转应用。

描述	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
IO-Link 电缆延长线 - 电缆槽和扭转兼容							
KV GGN1205-IOL-00200-A	1387195	2	4.8	41	15		M12
KV GGN1205-IOL-00500-A	1387199	5	4.8	41	15		M12
KV WGN1205-IOL-00200-A	1387202	2	4.8	39	15	28	M12
KV WGN1205-IOL-00500-A	1387205	5	4.8	39	15	28	M12

① 请遵守电缆槽兼容型电缆的最小弯曲半径、或扭转兼容型电缆的最大扭转角度。通常是电缆直径的10倍、或 $\pm 180^\circ / \text{m}$ 。

用于 IO-Link 的 Y 型分配器, 可实现逻辑和电源的分隔



⑨0 机械手

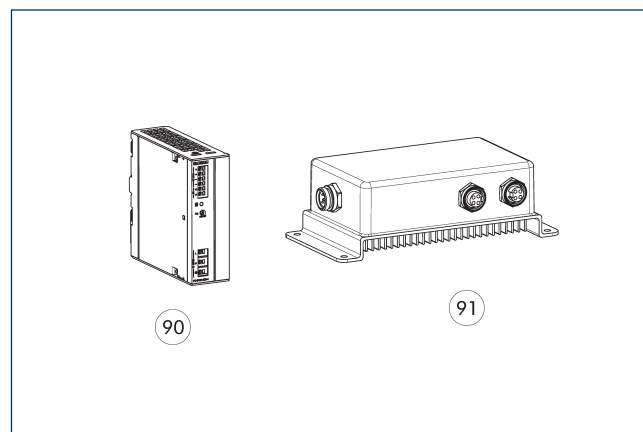
⑨② 供能 (24 V 电源)

⑨① 逻辑 (IO-Link 主机)

Y 型分配器可实现单独的电源供电, 建议在产品的电流消耗超过 10-Link 主机的电流输出时使用。逻辑电源和 10-Link 通信继续通过 10-Link 主机运作。配备 A 类或 B 类端口的 10-Link 主机。

描述	ID	长度
		[m]
Y型分配器, M12插座, 直型 - 在2个M12插上, 直型A编码		
Y-Verteiler M12 5pol. auf 1x M12 3pol.	1523560	0.3

开关模式电源



⑨ 24 V 供电装置 IP20

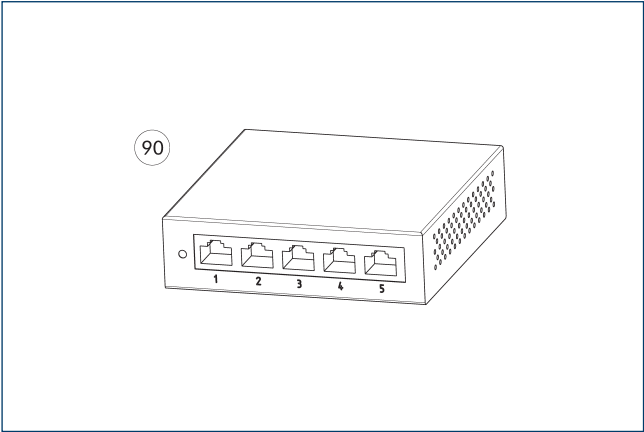
⑨1 24 V 供电装置 IP67

输出电压为 24 V、输入电压为 100 V — 240 V 的电源能够与我们 SCHUNK 产品的电源相匹配。无论是安装在 DIN 导轨上的控制柜中（防护等级为 IP20），还是直接安装在防护等级 IP67 的现场中：电源装置都能在需要的地方为设备供电。我们十分乐意协助您进行选择。

描述	ID	
24 V 供电装置 IP20		
BLOCK PC-0124-050-0	31001408	
24 V 供电装置 IP67		
TURCK PSU67-12-2480/M	1524336	

① 为实现符合 IP67 的供电,有可定制的插头连接器,用于连接包含在交货范围内的电源装置。

转换器



90 以太网 5 端口开关

转换器可使用有线连接轻松扩展高速网络。例如，借助转换器，用户可以将多个 SCHUNK 产品集成到网络中，再通过 PLC 进行控制。

描述	ID	
以太网开关		
D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch	1526496	



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*

