



Hand in hand for tomorrow



Scheda tecnica di prodotto

Pinza per componenti di piccole dimensioni EGK 25

Elaborazione affidabile. Flessibile. Intelligente.

Pinza flessibile per piccoli componenti EGK

Pinza versatile a 2 dita per piccoli componenti per la più grande varietà di pezzi con la massima sicurezza del processo

Campi di applicazione

Manipolazione flessibile di circuiti stampati nella produzione elettronica, manipolazione di campioni e vassoi nell'automazione di laboratorio e manipolazione universale dei pezzi. Particolarmente adatta per pezzi in filigrana e sensibili alla frattura grazie alle basse forze degli impulsi. Utilizzare in ambienti di lavoro da puliti a leggermente sporchi con contaminazione da polvere o liquidi.

Vantaggi – I tuoi benefici

Versatile e produttivo grazie alla corsa lunga e liberamente programmabile delle ganasce con regolazione continua della forza di presa per una manipolazione flessibile dei pezzi

Affidabile e sensibile Particolarmente adatta per i requisiti dell'automazione di laboratorio e della produzione elettronica grazie al design a tenuta stagna e alla guida profilata a scorrimento regolare

Massima affidabilità evitando la perdita del pezzo grazie al mantenimento della forza di presa integrato con rilevamento delle perdite

Sempre con riferimenti entrambi con arresto di emergenza e interruzione di corrente grazie al trasduttore di valore assoluto integrato

Forza di presa al 100% senza distanza di messa in funzione con forza di presa costante su tutta la lunghezza del dito grazie all'ingranaggio cilindrico integrato

Minimo sforzo per l'integrazione compatibile con i principali produttori sul mercato grazie a un'ampia gamma di interfacce di comunicazione, oltre a blocchi funzione PLC e plug-in per robot



Dimensioni
Quantità: 3

m

Peso
0.58 .. 1.63 kg



Forza di presa
50 .. 300 N



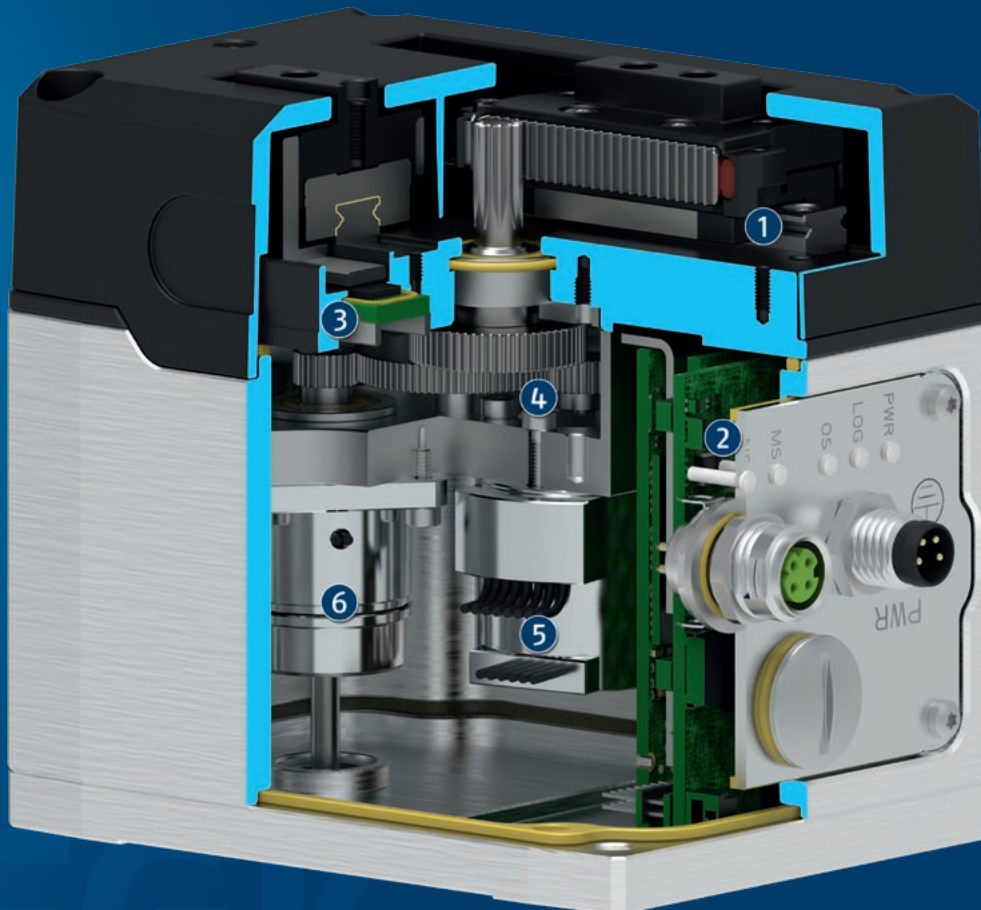
Corsa per griffa
26.5 .. 51.5 mm

Descrizione del funzionamento

L'utente ha accesso al massimo livello di funzionalità grazie ai componenti incorporati nella pinza. Questo consente alle dita di presa di essere preposizionate ad alta velocità o per l'immersione in un portapezzi. La forza di presa può essere continuamente adattata alle esigenze di manipolazione del pezzo. Il riconoscimento del pezzo consente all'utente la piena trasparenza del processo. In una situazione di arresto di emergenza, è possibile evitare la perdita di pezzi grazie al mantenimento della forza di

presa integrato.

Sono disponibili le modalità di presa BasicGrip e SoftGrip. Con BasicGrip e SoftGrip è possibile il funzionamento continuo del motore e quindi il re-gripping permanente del pezzo. La velocità di presa è ottimizzata automaticamente per l'impostazione della forza di presa con BasicGrip. Con SoftGrip, i pezzi sensibili alla rottura si possono afferrare con particolare delicatezza riducendo al minimo le forze di impulso che intervengono sul pezzo.



- ① **Introduzione alla guida profilata facile da usare**
con guarnizione frontale in acciaio inox e lubrificazione conforme alle norme alimentari e copertura in resistente polycarbonato.
- ② **Integrazione e sigillatura complete dell'elettronica di comando, regolazione e potenza**
con LED di stato e connettori a spina M8 per collegare alimentazione di tensione e comunicazione.
- ③ **Encoder assoluto lato uscita ad alta risoluzione**
per il posizionamento preciso delle ganasce di presa con feedback di posizione assoluto permanente.
- ④ **Catena di trasmissione a tenuta stagna con ingranaggio cilindrico e principio pignone/cremagliera**
per una forza di presa costantemente attiva su tutta la lunghezza della griffa, senza una minima distanza di avvicinamento.
- ⑤ **Motore brushless piatto**
per spazi limitati e coppie elevate grazie al rotore esterno.
- ⑥ **Freno elettromagnetico**
con meccanismo aggiuntivo per mantenere la forza di presa e la posizione durante l'arresto o la mancanza di energia.

Descrizione dettagliata del funzionamento

Connettività



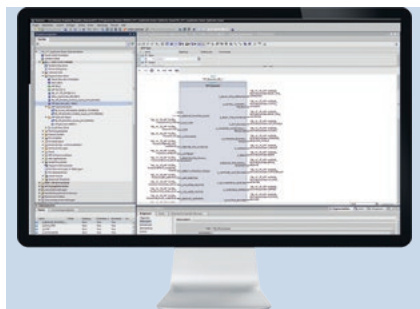
Un'ampia gamma di interfacce di comunicazione disponibili semplifica la manipolazione con un'ampia varietà di produttori di sistemi di controllo e robot e garantisce un risparmio di tempo durante l'integrazione. Industrial Ethernet (PROFINET, EtherCAT, EtherNet/IP) consente l'integrazione diretta senza gateway aggiuntivi nell'ambiente di controllo dei principali produttori di PLC sul mercato. Con l'interfaccia seriale Modbus RTU, è possibile collegare la pinza alla flangia dell'utensile dei principali produttori di robot senza passaggio esterno dei cavi. IO-Link è indipendente e offre flessibilità nella connessione ad altre reti.

Software Service – Integrazione robot



Per una perfetta interazione tra pinza e robot, sono disponibili moduli software per l'integrazione nel sistema di controllo robot dei principali produttori. Questo significa che la gamma di funzioni della pinza si può utilizzare direttamente senza alcun ulteriore sforzo di programmazione avviando subito la programmazione dell'applicazione. Compatibilità robot: Universal Robots e-Series tramite Modbus RTU, FANUC CRX tramite Modbus RTU, ABB OmniCore C30 tramite EtherNet/IP, YASKAWA YRC1000micro tramite EtherNet/IP, Kassow Robots tramite Modbus RTU. Il software e altre note di compatibilità si possono scaricare all'indirizzo schunk.com/egu-software.

Software Service – Integrazione PLC



Per una perfetta interazione tra pinza e controllo PLC, sono disponibili moduli software per l'interfaccia di programmazione dei principali produttori. Questo significa che la gamma di funzioni della pinza si può utilizzare direttamente senza alcun ulteriore sforzo di programmazione avviando subito la programmazione dell'applicazione. Compatibilità PLC: Siemens TIA Portal (PROFINET e IO-Link), Beckhoff TwinCAT (EtherCAT e IO-Link), Allen Bradley Studio 5000 Logix Designer (EtherNet/IP e IO-Link), Bosch Rexroth ctrlX (EtherCAT, solo con Bosch Nexeed Automation). Il software e altre note di compatibilità si possono scaricare all'indirizzo schunk.com/egu-software.

App per la messa in servizio nello SCHUNK Control Center



L'app per pinze meccatroniche semplifica la messa in servizio, il funzionamento, la diagnostica e l'assistenza grazie a un ampio catalogo di funzioni. Gli utenti possono controllare direttamente la pinza ed eseguire la convalida dell'applicazione senza dover utilizzare un PLC. Le funzioni includono la configurazione della rete, gli aggiornamenti del firmware, la regolazione dei parametri e i backup, nonché opzioni diagnostiche complete. L'app è compatibile con Windows e si può scaricare da schunk.com/downloads-software.

Informazioni generali sulla serie

Materiale del corpo pinza: Lega di alluminio, anodizzazione

Materiale delle griffe base: Alluminio ad alta resistenza, anodizzazione dura

Garanzia: 24 mesi o 5 milioni di cicli (un ciclo consiste in un processo di presa completo: "Apri pinza" e "Chiudi pinza")

La fornitura comprende: Pinza con informazioni di sicurezza e kit di accessori con bussole di centraggio per il montaggio della pinza e il fissaggio delle dita. Le istruzioni e il software specifici del prodotto si possono scaricare da schunk.com/downloads-manuals e schunk.com/downloads-software.

Forza di presa: è la somma aritmetica della forza individuale applicata a ciascuna ganascia alla distanza P (vedi illustrazione).

Precisione di ripetibilità (presa): è definita come variazione della posizione effettiva durante 100 movimenti consecutivi di chiusura o apertura su un pezzo rigido o un pezzo fisso in condizioni costanti.

Precisione di ripetibilità (posizionamento, unidirezionale): è definita come variazione della posizione effettiva per ganascia base durante 100 movimenti consecutivi verso una posizione finale dalla stessa direzione in condizioni costanti.

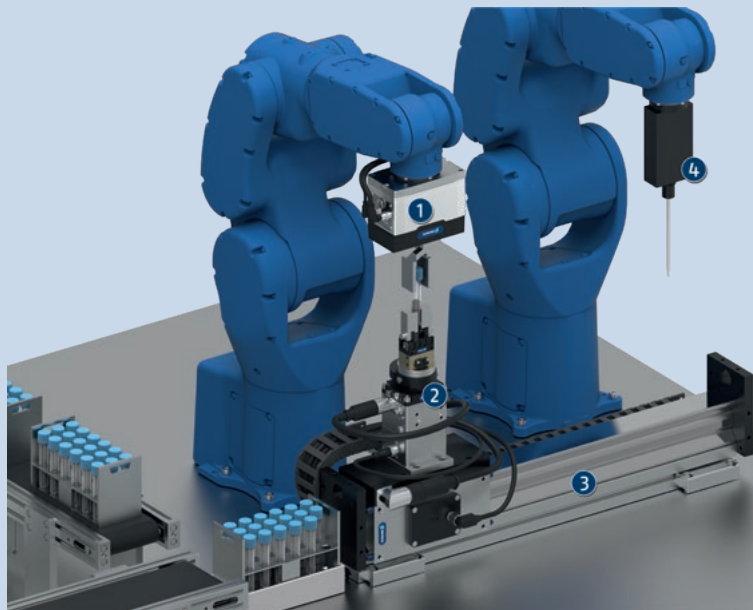
Precisione di ripetibilità (posizionamento, bidirezionale): è definita come distribuzione della posizione effettiva per ganascia base durante 100 movimenti consecutivi verso una posizione finale da entrambe le direzioni in condizioni costanti.

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

Precisione di posizionamento: è definita come scostamento della posizione effettiva per ganascia base durante 100 movimenti consecutivi e unidirezionali verso una posizione stabilita in condizioni costanti.

Tempo di chiusura e apertura (posizionamento): I tempi di chiusura e apertura sono semplicemente i tempi dei movimenti delle dita alle massime velocità e accelerazioni nel rispetto delle masse ammissibili per ogni griffa e si riferiscono al percorso di funzionamento per ganascia e a una corsa nominale del 50%.

Max velocità (posizionamento) e max accelerazione: è la somma aritmetica della velocità e dell'accelerazione che agiscono su ciascuna ganascia.



Applicazione esemplificativa

Automazione di laboratorio flessibile con valutazione automatizzata del campione. La pinza servoelettrica manipola vassoi e fiale di campioni. Lo svitamento avviene in una stazione di svitamento mentre la pinza tiene il coperchio in posizione. Dopo aver aperto il coperchio, le fiale di campione vengono portate all'unità di pipettaggio e si preleva il campione.

- ❶ Pinza per piccoli componenti, EGK elettrica per la manipolazione di vassoi e campioni
- ❷ Stazione di svitamento con pinza per piccoli componenti MPG-plus e azionamento rotativo ERD
- ❸ Asse di traslazione orizzontale LDN
- ❹ Unità di pipettaggio

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.



Cavo di alimentazione



Cavi di comunicazione



Griffa intermedia



Kit di adattamento robot



Dita di presa personalizzabili



Griffa grezza



Sistema cambio rapido ganasce

① Per maggiori informazioni su questi prodotti consultare le pagine di prodotto successive o il sito schunk.com.

Opzioni ed informazioni speciali

Modalità di presa: Sono disponibili le modalità di presa BasicGrip e SoftGrip. Con BasicGrip e SoftGrip è possibile il funzionamento continuo del motore e quindi il re-gripping permanente del pezzo. La velocità di presa è ottimizzata automaticamente per l'impostazione della forza di presa con BasicGrip. Con SoftGrip, i pezzi sensibili alla rottura si possono afferrare con particolare delicatezza riducendo al minimo le forze di impulso che intervengono sul pezzo.

Dispositivo di mantenimento della forza di presa: In caso di arresto di emergenza o caduta di tensione, grazie a una combinazione di freno di stazionamento elettrico e di bloccaggio preliminare dell'elemento elastico è possibile mantenere con affidabilità oltre il 75% della forza di presa originariamente applicata. Se la forza di presa e il mantenimento della posizione vengono attivati preventivamente, si ha la possibilità di mantenere il 90% della forza di presa originariamente applicata. Lo sfioramento delle dita della pinza durante la rimozione del pezzo è di pochi millimetri e dipende dalla forza di presa generata. Come opzione sono disponibili anche varianti senza mantenimento della forza di presa.

Guarnizione: La pinza è dotata di serie di una protezione rafforzata contro l'ingresso di polvere o liquidi. La protezione IP dell'elettronica è garantita solo se i connettori a spina sono stati montati correttamente. L'ingranaggio della pinza è inoltre protetto da una guarnizione sui pignoni di uscita.

Interfaccia delle ganasce base: Quando si usa la ganascia media, l'interfaccia delle ganasce base corrisponde all'interfaccia della pinza universale PGN-plus-P. Per questo motivo è possibile utilizzare un'ampia gamma di accessori per le griffe della PGN-plus-P anche con questa pinza, tenendo in considerazione i profili di ingombro e le limitazioni di applicazione.

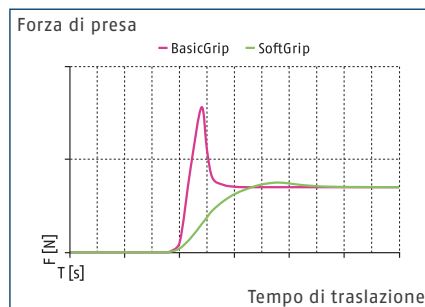
Lubrificazione conforme alle norme alimentari: Il prodotto contiene di serie lubrificanti adatti agli alimenti. I requisiti della norma EN 1672-2:2020 non sono completamente soddisfatti. I relativi certificati NSF sono disponibili su <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> utilizzando le informazioni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

Esempio di ordine

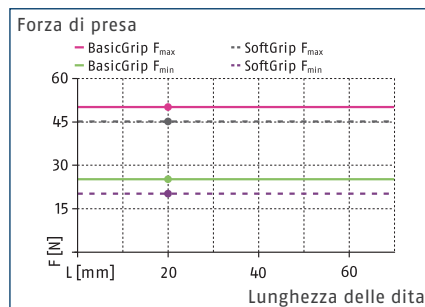
	EGK	25	-	PN	-	M	-	B
Descrizione								
EGK								
Dimensioni								
25								
40								
50								
Interfaccia di comunicazione								
PN = PROFINET								
EI = EtherNet/IP								
EC = EtherCAT								
IL = IO-Link								
MB = Modbus RTU								
Dispositivo di mantenimento della forza di presa								
M = con mantenimento della forza di presa								
N = senza mantenimento della forza di presa								
Versione								
B = versione base								



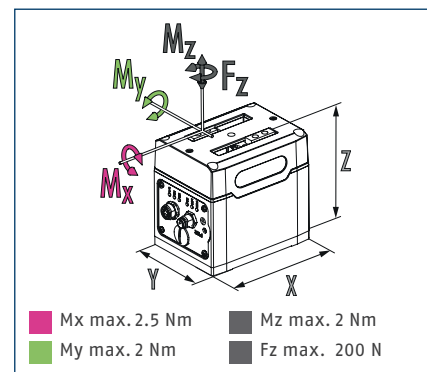
Modalità di presa



Forza di presa



Dimensioni e carichi massimi

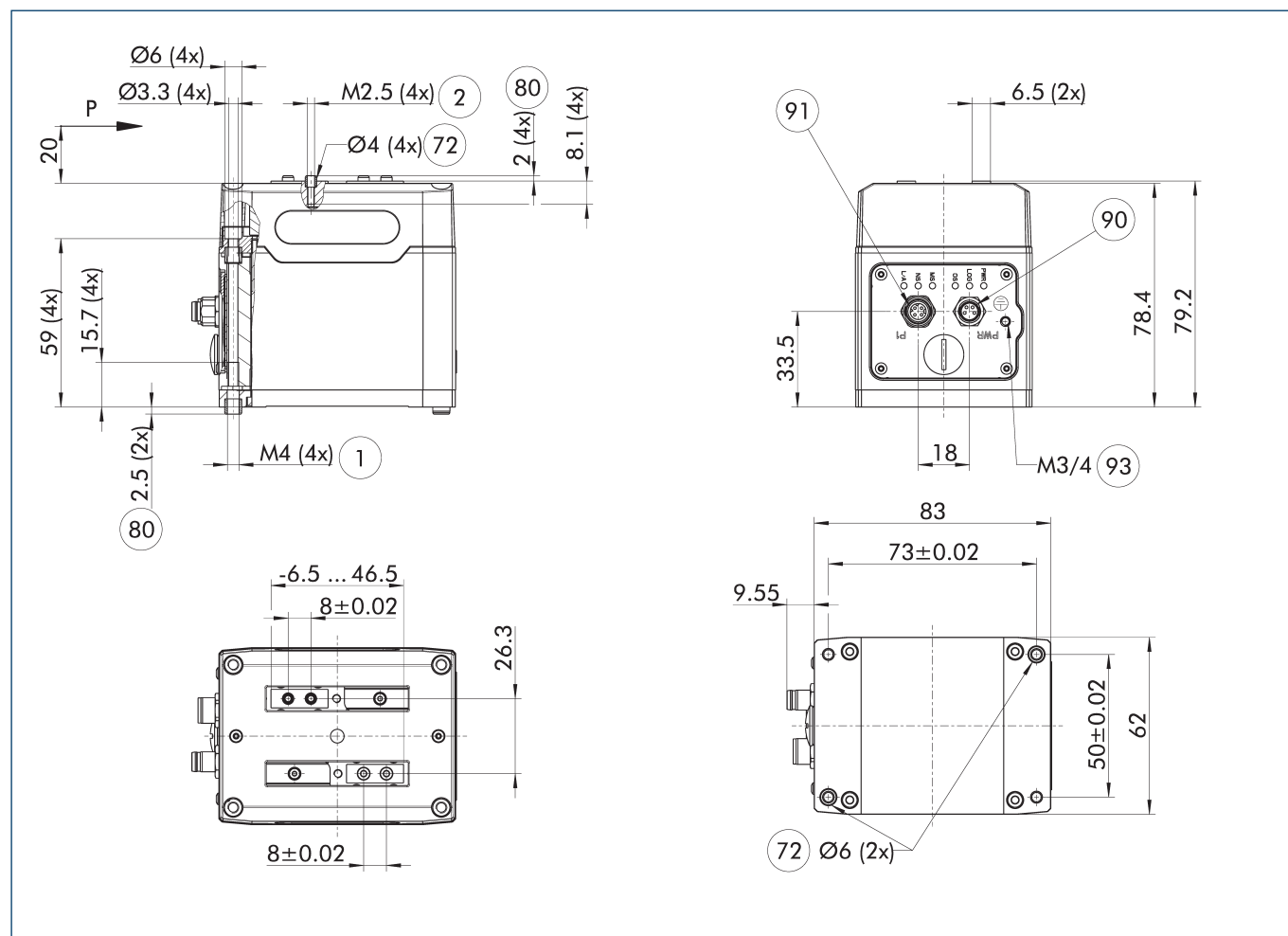


① Le coppie e le forze indicate sono valori statici, valgono per ciascuna ganascia base e possono subentrare contemporaneamente. I carichi possono aggiungersi alla coppia generata dalla stessa forza di presa.

Dati tecnici

Descrizione		EGK 25-PN-M-B	EGK 25-EI-M-B	EGK 25-EC-M-B	EGK 25-IL-M-B	EGK 25-MB-M-B
ID		1491752	1491754	1491756	1491748	1491750
Dati operativi generali						
Corsa per griffa	[mm]	26.5	26.5	26.5	26.5	26.5
Forza di presa min/max	[N]	20/50	20/50	20/50	20/50	20/50
Min/max mantenimento della forza di presa	[%]	75/90	75/90	75/90	75/90	75/90
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	70	70	70	70	70
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.13	0.13	0.13	0.13	0.13
Precisione di posizionamento	[mm]	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1
Precisione di ripetibilità (presa)	[mm]	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03
Precisione di ripetibilità (posizionamento, unidirezionale)	[mm]	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1
Precisione di ripetibilità (posizionamento, bidirezionale)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tempo di chiusura/apertura (posizionamento, corsa 50%)	[s]	0.37/0.37	0.37/0.37	0.37/0.37	0.37/0.37	0.37/0.37
Velocità max. (posizionamento)	[mm/s]	120	120	120	120	120
Accelerazione max.	[mm/s²]	1300	1300	1300	1300	1300
Peso	[kg]	0.62	0.62	0.62	0.62	0.62
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Tipo di protezione IP, elettronica		67	67	67	67	67
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		20	20	20	20	20
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Dati operativi elettrici						
Tensione nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interfaccia di comunicazione		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo di corrente potenza nominale/max	[A]	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54
Consumo di corrente logica nominale/max	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opzioni e loro caratteristiche						
Versione senza manutenzione della forza di presa		1491753	1491755	1491757	1491749	1491751
Peso	[kg]	0.58	0.58	0.58	0.58	0.58
Consumo di corrente potenza nominale/max	[A]	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54

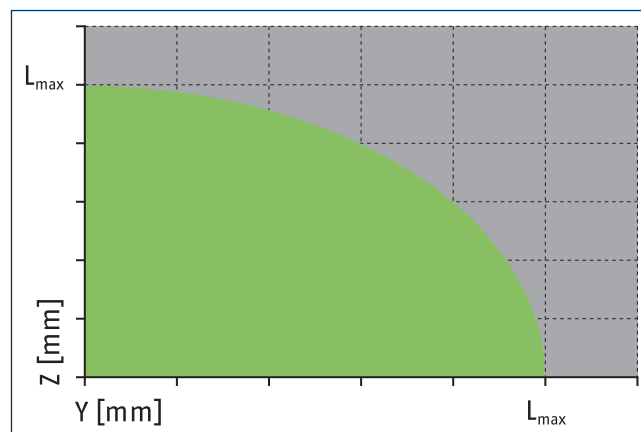
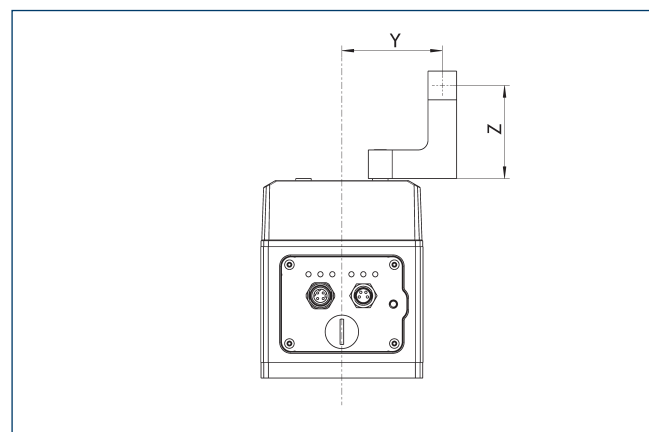
Vista principale



Il disegno mostra la pinza in versione PROFINET, EtherNet/IP o EtherCAT, con e senza mantenimento della forza di presa con ganasce aperte.

- | | |
|--|--|
| ① Fissaggio della pinza | ⑨0 Alimentazione di tensione (M8, connettore, 4 pin, codifica A) |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨1 Comunicazione (M8, presa, 4 pin, codifica D) |
| ⑦2 Sede per boccia di centraggio | ⑨3 Collegamento a terra funzionale |
| ⑧0 Profondità della bussola di centraggio nella parte da montare | |

Sporgenza max. consentita

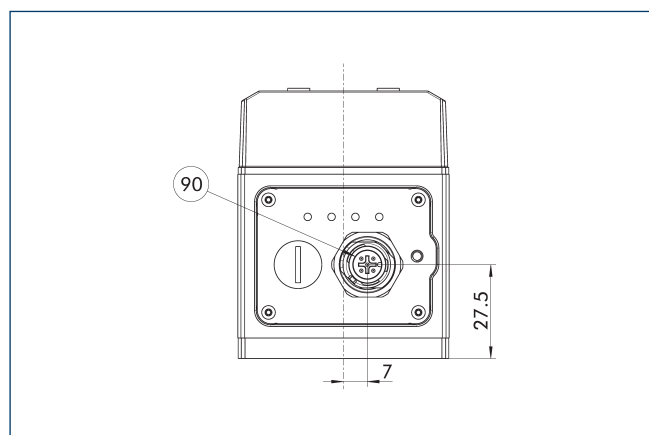


■ Campo ammissibile

■ Campo non ammissibile

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

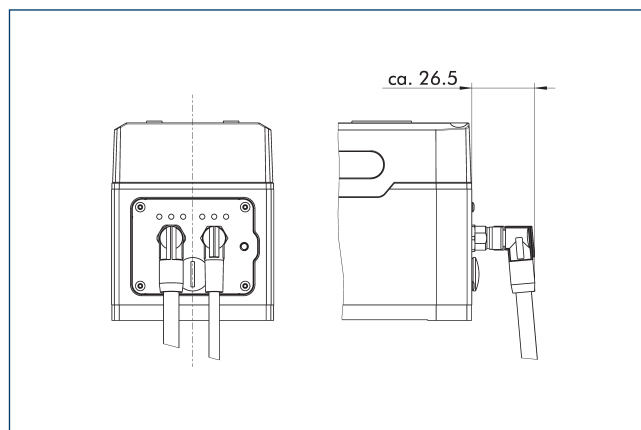
Versione IO-Link e Modbus RTU



- 90 Alimentazione di tensione e comunicazione (M12, connettore, codifica A, IL: 5 pin, MB: 4 pin)

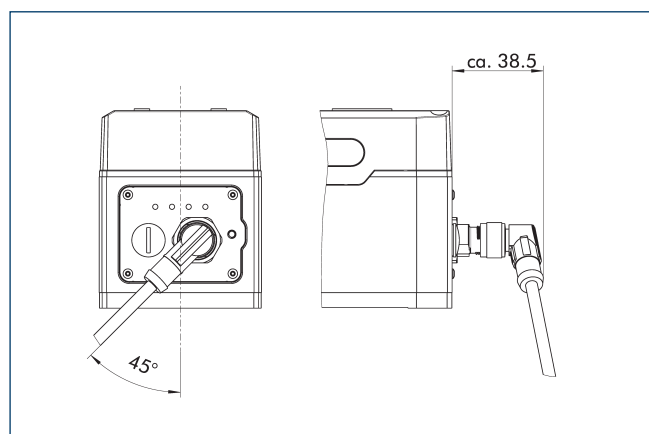
Il disegno mostra le modifiche dimensionali delle versioni IO-Link e Modbus RTU rispetto alla versione base proposta nella vista principale.

Connettori a spina angolari per versione PROFINET, EtherNet/IP e EtherCAT



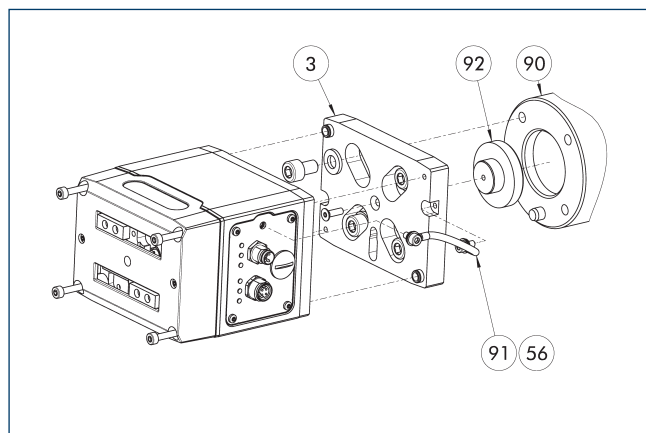
Il disegno mostra la direzione dell'uscita del cavo quando si utilizzano connettori angolari. La distanza dal connettore a spina all'alloggiamento della pinza può variare a seconda del produttore del cavo utilizzato.

Connettori a spina angolari per versione IO-Link e Modbus RTU



Il disegno mostra la direzione dell'uscita del cavo quando si utilizzano connettori angolari. La distanza dal connettore a spina all'alloggiamento della pinza può variare a seconda del produttore del cavo utilizzato.

Pacchetti di adattamento robot per pinza singola

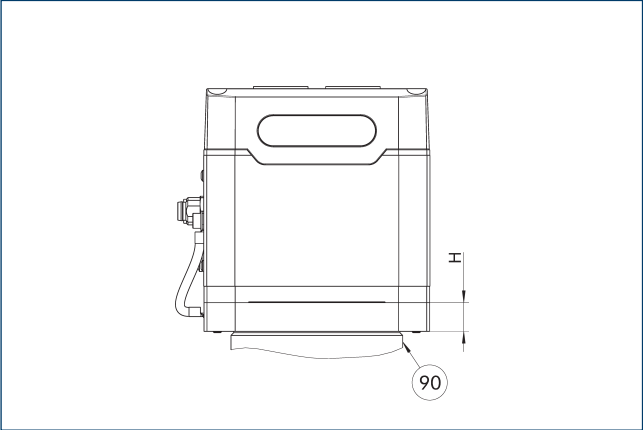


- ③ Piastra adattatrice
- ⑤⑥ Contenuto nella fornitura
- ⑨ Flangia per robot
- ⑨① Cavo di collegamento a terra funzionale
- ⑨② Disco di centraggio

I pacchetti di adattamento robot per pinze singole contengono tutti i componenti necessari per adattare dal punto di vista meccanico la pinza alla flangia del robot desiderata. A seconda della configurazione della flangia, sono incluse viti adatte, perni di centraggio e collare di centraggio.

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO EGK25/GP4	1524716	11		YASKAWA	GP4
AKO EGK25/ GP7,8	1524717	11		YASKAWA	GP7, GP8
AKO EGK25/ ISO31.5	1524689	11	31.5	ABB	SWIFTI CRB1100, IRB1100, IRB1200
AKO EGK25/ ISO40	1524690	11	40	ABB	IRB1300
AKO EGK25/ ISO50	1524715	11	50	ABB	GoFa CRB15000
AKO EGK25/ ISO50	1524715	11	50	FANUC	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO EGK25/ ISO50	1524715	11	50	Kassow Robots	
AKO EGK25/ ISO50	1524715	11	50	Universal Robots	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15
AKO EGK25/ ISO50	1524715	11	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP

Pacchetti di adattamento robot per pinza singola

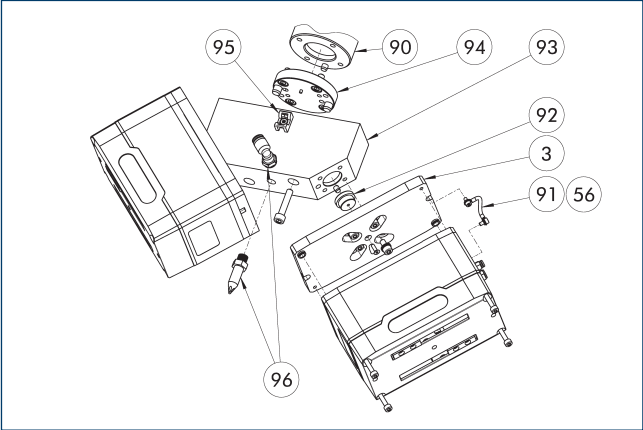


90 Flangia per robot

Il design in un unico pezzo consente una costruzione piatta dell'intero sistema. L'adattatore è realizzato in alluminio grezzo. I produttori di robot elencati con i loro modelli associati costituiscono una raccomandazione utile che tiene conto della massa totale. SCHUNK raccomanda tuttavia di valutare nel dettaglio il carico mobile del robot.

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO EGK25/GP4	1524716	11		YASKAWA	GP4
AKO EGK25/GP7,8	1524717	11		YASKAWA	GP7, GP8
AKO EGK25/ISO31.5	1524689	11	31.5	ABB	SWIFTI CRB1100, IRB1100, IRB1200
AKO EGK25/ISO40	1524690	11	40	ABB	IRB1300
AKO EGK25/ISO50	1524715	11	50	ABB	GoFa CRB15000
AKO EGK25/ISO50	1524715	11	50	FANUC	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO EGK25/ISO50	1524715	11	50	Kassow Robots	
AKO EGK25/ISO50	1524715	11	50	Universal Robots	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15
AKO EGK25/ISO50	1524715	11	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP

Pacchetti di adattamento robot per pinza doppia



- 3 Piastra adattatrice

56 Contenuto nella fornitura

90 Flangia per robot

91 Cavo di collegamento a terra funzionale

92 Pinza per collare di centraggio
- 93 Adattatore angolare

94 Adattatore robot

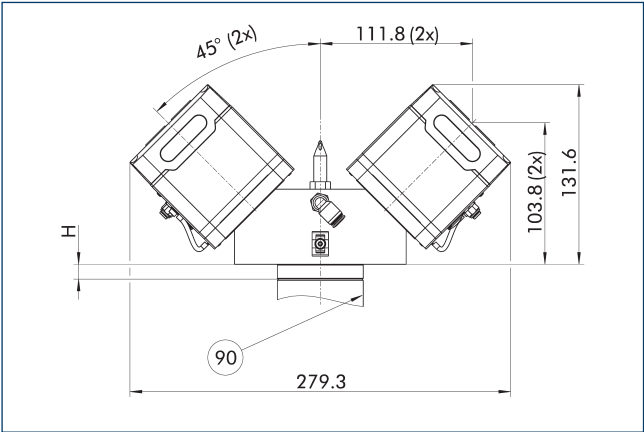
95 Fermancavo (compreso nella fornitura del pacchetto di cavi)

96 Set di accessori per l'ugello di soffiaggio

I pacchetti di adattamento robot per pinze doppie contengono tutti i componenti necessari per adattare dal punto di vista meccanico le due pinze alla flangia del robot desiderata. A seconda della configurazione della flangia, la fornitura include viti adatte, perni di centraggio e materiale di centraggio. Come opzione è possibile aggiungere un ugello di soffiaggio corto o lungo.

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO 2xEGK25/GP12	1524778	15.8		YASKAWA	GP12
AKO 2xEGK25/GP7,8	1524777	8.9		YASKAWA	GP7, GP8
AKO 2xEGK25/ISO31.5	1524773	9.9	31.5		
AKO 2xEGK25/ISO40	1524774	10.8	40		
AKO 2xEGK25/ISO50	1524776	10.8	50	ABB	GoFa CRB15000
AKO 2xEGK25/ISO50	1524776	10.8	50	FANUC	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO 2xEGK25/ISO50	1524776	10.8	50	Kassow Robots	
AKO 2xEGK25/ISO50	1524776	10.8	50	Universal Robots	UR7e, UR12e, UR16e, UR15
AKO 2xEGK25/ISO50	1524776	10.8	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP
Set di accessori per l'ugello di soffiaggio (corto)	1524788				

Pacchetti di adattamento robot per pinza doppia



90 Flangia per robot

L'adattatore è realizzato in alluminio grezzo. I produttori di robot elencati con i loro modelli associati costituiscono una raccomandazione utile che tiene conto della massa totale. SCHUNK raccomanda tuttavia di valutare nel dettaglio il carico mobile del robot.

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO 2xEGK25/ GP12	1524778	15.8		YASKAWA	GP12
AKO 2xEGK25/ GP7,8	1524777	8.9		YASKAWA	GP7, GP8
AKO 2xEGK25/ ISO31.5	1524773	9.9	31.5		
AKO 2xEGK25/ ISO40	1524774	10.8	40		
AKO 2xEGK25/ ISO50	1524776	10.8	50	ABB	GoFa CRB15000
AKO 2xEGK25/ ISO50	1524776	10.8	50	FANUC	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO 2xEGK25/ ISO50	1524776	10.8	50	Kassow Robots	
AKO 2xEGK25/ ISO50	1524776	10.8	50	Universal Robots	UR7e, UR12e, UR16e, UR15
AKO 2xEGK25/ ISO50	1524776	10.8	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP

Cavi di collegamento specifici per robot



Cavi di collegamento e kit di cavi di collegamento per il collegamento elettrico a specifici modelli di robot e controller. A seconda del produttore, è possibile un collegamento diretto alla flangia dell'utensile o è necessario un cablaggio esterno. In combinazione con adattatori meccanici e moduli software, ciò consente di eseguire la messa in servizio del robot in pochi passaggi. I cavi per l'instradamento esterno dei cavi sono progettati per resistere alla torsione.

Descrizione	ID	Produttore	Serie	Modello	Controller	Connessione	Lunghezza del cavo	Interfaccia
							[m]	
Pinza singola								
EGK CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529617	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP
EGK CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529622	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controller, passaggio cavi esterno	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	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (female)	1615303	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (female), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (male)	1532237	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU

❗ Si devono prendere in considerazione i dati sulle prestazioni del robot. SCHUNK raccomanda inoltre l'uso di uno scarico della tensione adeguato.

Cavi di collegamento specifici per robot doppia pinza

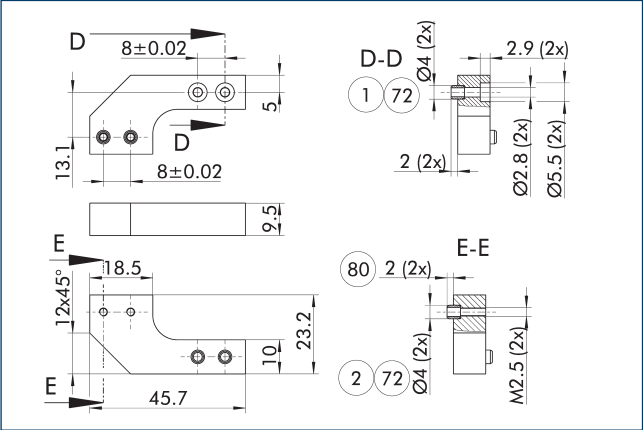


Cavi di collegamento e kit di cavi di collegamento per il collegamento elettrico a specifici modelli di robot e controller. A seconda del produttore, è possibile un collegamento diretto alla flangia dell'utensile o è necessario un cablaggio esterno. In combinazione con adattatori meccanici e moduli software, ciò consente di eseguire la messa in servizio del robot in pochi passaggi. I cavi per l'instradamento esterno dei cavi sono progettati per resistere alla torsione.

Descrizione	ID	Produttore	Serie	Modello	Controller	Connessione	Lunghezza del cavo [m]	Interfaccia
Pinza doppia								
EGK CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529618	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP
EGK CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529623	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controller, passaggio cavi esterno	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	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (female)	1615305	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (female), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (male)	1532238	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU

① Si devono prendere in considerazione i dati sulle prestazioni del robot. SCHUNK raccomanda inoltre l'uso di uno scarico della tensione adeguato.

Ganascia intermedia ZBA-EGK 25



- ① Fissaggio della pinza

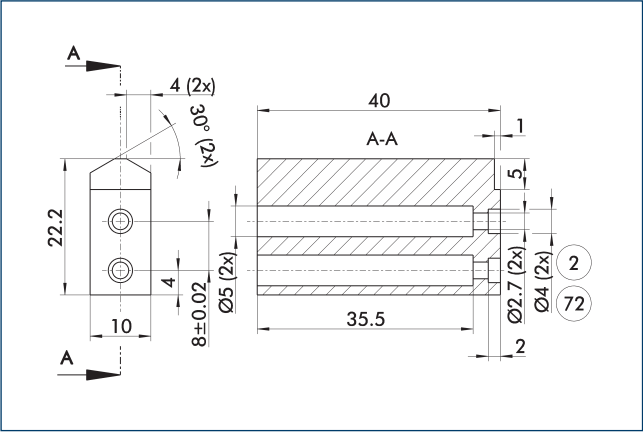
② Fissaggio delle dita

⑦2 Sede per boccia di centraggio
- ⑧0 Profondità della bussola di centraggio nella parte da montare

Le ganasce intermedie aggiungono un offset laterale delle ganasce base nella direzione Y consentendo un collegamento allineato. Durante l'uso, l'interfaccia delle ganasce base corrisponde all'interfaccia della pinza universale PGN-plus-P. Per questo motivo è possibile utilizzare un'ampia gamma di accessori per le griffe della PGN-plus-P anche con questa pinza, tenendo in considerazione i profili di ingombro e le limitazioni di applicazione.

Descrizione	ID	Materiale	La fornitura comprende
Griffa intermedia			
ZBA EGK 25	1504616	Alluminio	2

Griffe grezze ABR/SBR-PGZN-plus 40



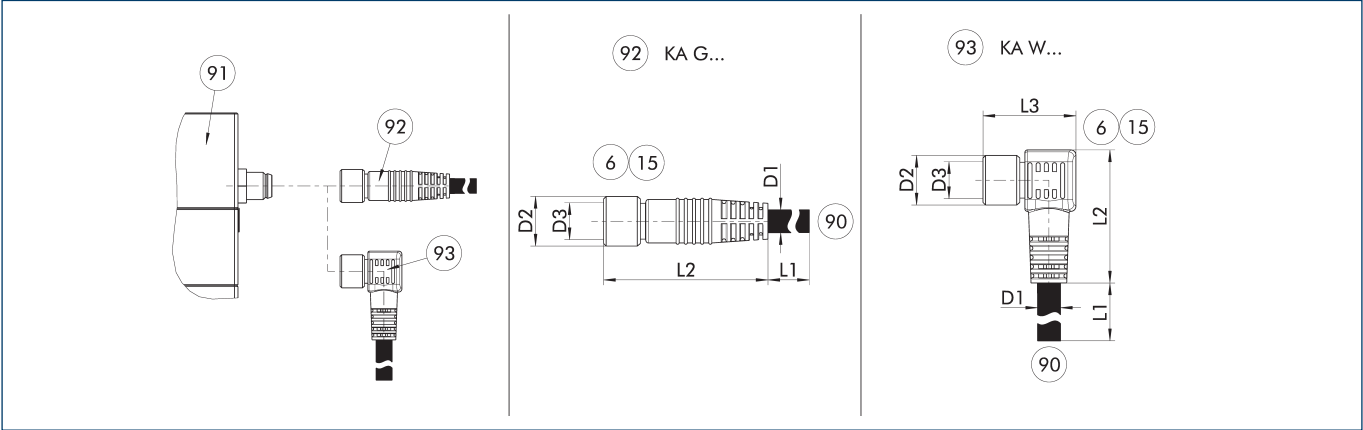
- ② Fissaggio delle dita

⑦2 Sede per boccia di centraggio

Il disegno mostra la griffa grezza che può essere rialesata a cura del cliente.

Descrizione	ID	Materiale	La fornitura comprende
Griffa grezza			
ABR-PGZN-plus 40	0300008	Alluminio (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 40	0300018	Acciaio (1.7131)	1

Cavo di connessione alimentazione di tensione/segnali



- KA G...

Cavo di collegamento con presa dritta
- KA W...

Cavo di collegamento con presa angolare
- 6

Porta sul lato del modulo
- 15

Presa
- 90

Cavo di collegamento SAC con trecce scoperte
- 91

Componente connettore
- 92

Cavo con connettore dritto femmina
- 93

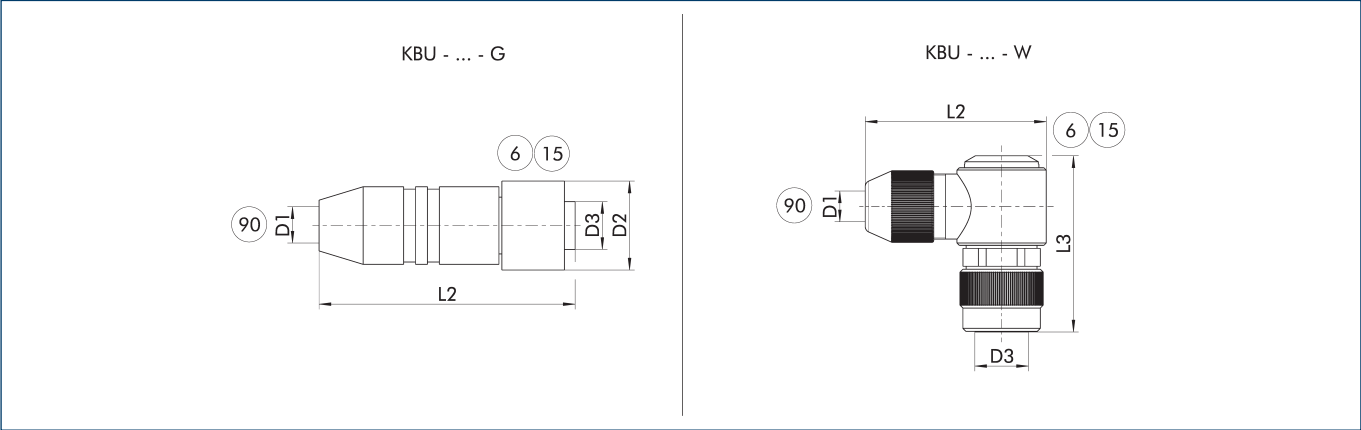
Cavo con connettore angolato femmina

Il cavo di collegamento è l'ideale per collegare i componenti corrispondenti al controllo o al trasformatore di allacciamento alla rete. Il cavo di collegamento ha una presa M8 su un lato e una treccia scoperta sull'altro per i singoli collegamenti. I cavi di collegamento sono adatti per l'uso sia nella catena di trascinamento che nelle applicazioni di torsione.

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cavo di collegamento alimentazione di tensione/segnali – presa M8 resistente alla catena portacavi e alla torsione, dritta							
KA GLN0804-IO-00200-A	1310371	2	4.8	33.7	10		M8
KA GLN0804-IO-00500-A	1310375	5	4.8	33.7	10		M8
KA GLN0804-IO-01000-A	1310379	10	4.8	33.7	10		M8
KA GLN0804-IO-02000-A	1442994	20	4.5	32	10		M8
Cavo di collegamento alimentazione di tensione/segnali – presa M8 resistente alla catena portacavi e alla torsione, angolare							
KA WLN0804-IO-00200-A	1310372	2	4.8	27.9	10	18.9	M8
KA WLN0804-IO-00500-A	1310376	5	4.8	27.9	10	18.9	M8
KA WLN0804-IO-01000-A	1310381	10	4.8	27.9	10	18.9	M8
KA WLN0804-IO-02000-A	1442996	20	4.5	25	10	20	M8

① Rispettare il raggio di curvatura minima per i cavi compatibili con catene porta cavi o l'angolo di torsione massimo per i cavi resistenti alla torsione. Questi sono generalmente 10 volte il diametro del cavo o +/- 180°/m.

Connettore a innesto alimentazione elettrica/segnali



KBU - ... - G Presa con uscita diritta
KBU - ... - W Presa con uscita angolare

6 Porta sul lato del modulo
15 Presa

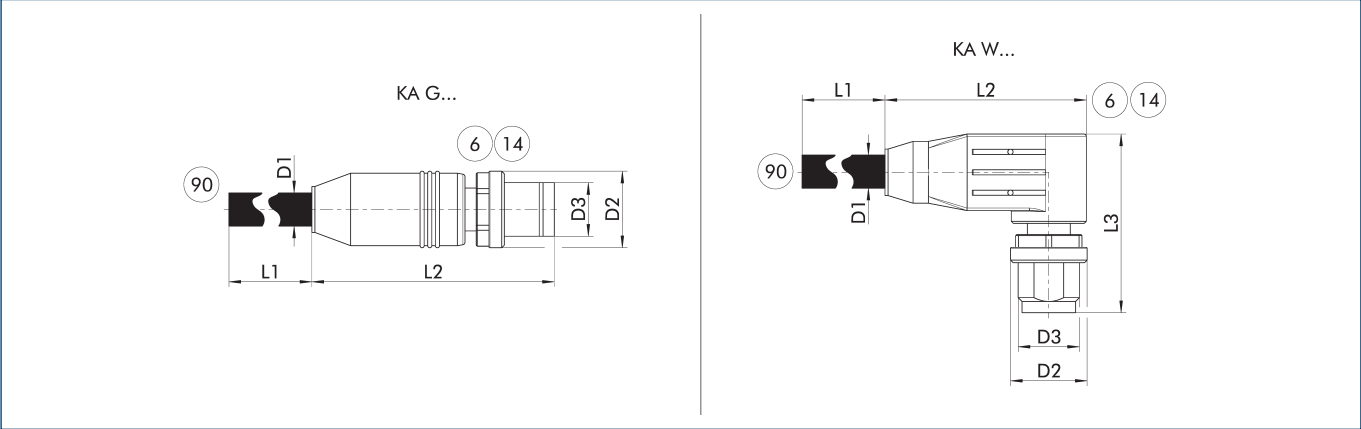
90 D1 – diametro massimo cavo di collegamento

I connettori sono utilizzati per collegare i prodotti SCHUNK all'alimentazione. A tale fine può essere utilizzato un cavo del cliente. È possibile saldare i singoli trefoli ai perni a saldare del connettore.

Descrizione	ID	D1 (max.)	L2	D2	L3	D3
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Connettore per cavo						
KBU-M8-G 4P	1506418	5	37	12		M8
KBU-M8-W 4P	1506422	5	25		28	M8

1 Per il cavo di collegamento, si raccomanda una sezione trasversale per ciascun trefolo di 0,25 mm². Consultare la documentazione sul prodotto per informazioni sulla lunghezza max. dei cavi e sulla sezione min. del conduttore.

Cavo di collegamento comunicazione PROFINET, EtherNet/IP e EtherCAT



KA G... Connettore per spina diritta
KA W... Connettore per spina angolare

6 Porta sul lato del modulo
14 Spina

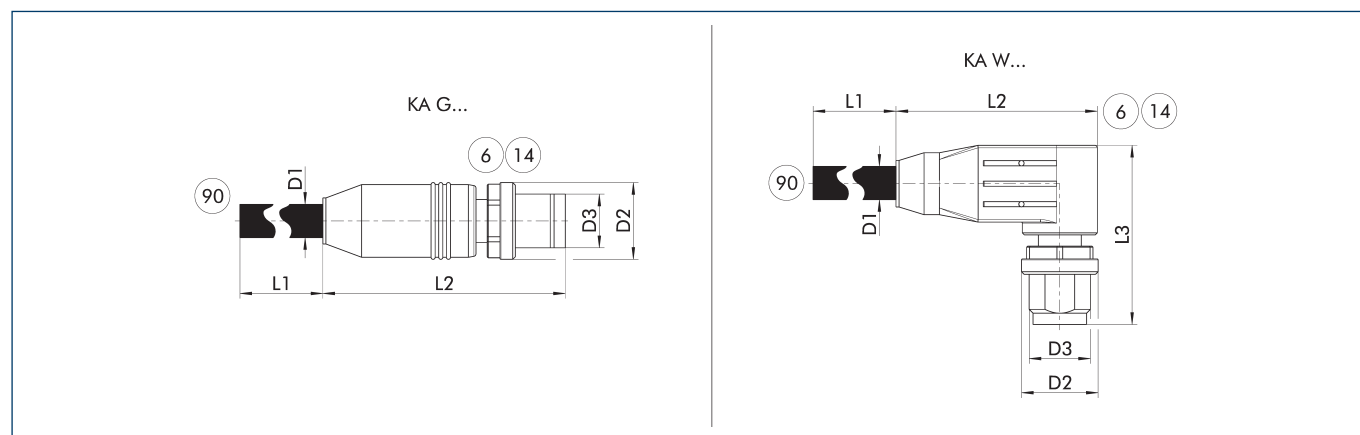
90 Estremità dei cavi con secondo connettore

I cavi di comunicazione sono adeguatamente assemblati per i prodotti meccatronici di SCHUNK e possono essere utilizzati per le interfacce di comunicazione PROFINET, EtherNET/IP ed EtherCAT. Presentano di serie un attacco M12 sul lato del modulo (connettore, con codifica D). I connettori a spina sono concepiti dritti (KA G...) o angolati (KA W...) sul lato del modulo. Sul secondo lato, i cavi hanno un collegamento a spina diritto M12 (codifica D, connettore) o un collegamento a spina RJ45.

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Distributore a stella con cavo di collegamento EtherCAT (presa M12 codificata D, diritta su connettore M8 codificata A, diritto)						
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8	M12

1 Rispettare il raggio di curvatura minima per i cavi compatibili con catene porta cavi o l'angolo di torsione massimo per i cavi resistenti alla torsione. Questi sono generalmente 10 volte il diametro del cavo o +/- 180°/m.

Cavo di collegamento comunicazione PROFINET, EtherNet/IP e EtherCAT



KA G... Connettore per spina dritta
 KA W... Connettore per spina angolare

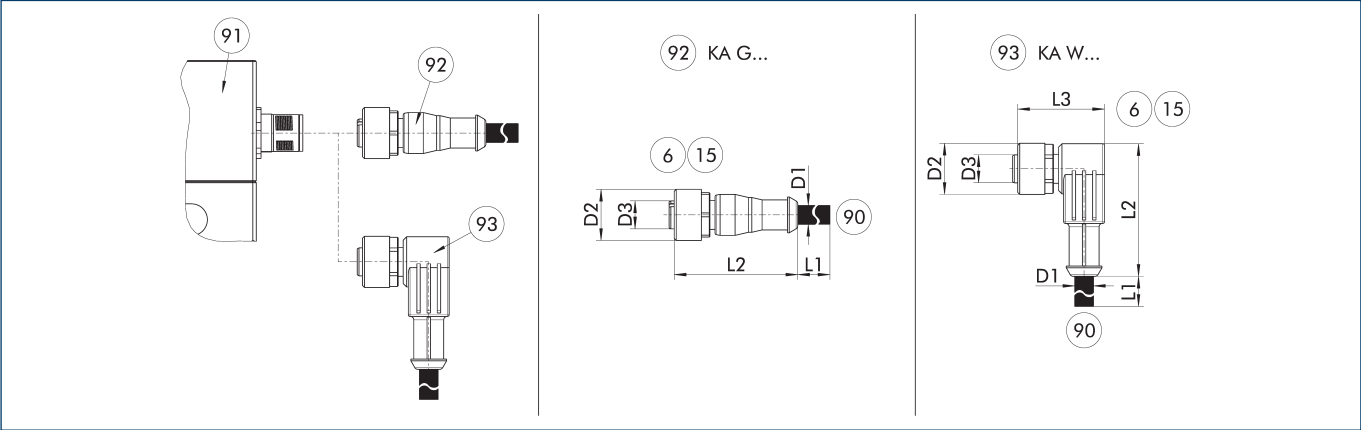
⑥ Porta sul lato del modulo
 ⑭ Spina
 ⑨ Estremità dei cavi con secondo connettore

I cavi di comunicazione sono adeguatamente assemblati per i prodotti meccatronici di SCHUNK e possono essere utilizzati per le interfacce di comunicazione PROFINET, EtherNet/IP ed EtherCAT. Presentano di serie un attacco M8 sul lato del modulo (connettore, con codifica D). I connettori a spina sono concepiti dritti (KA G...) o angolari (KA W...) sul lato del modulo. Sul secondo lato, i cavi hanno un collegamento a spina dritto M12 (codifica D, connettore) o un collegamento a spina RJ45.

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cavo di comunicazione adatto per connettore M8 catena portacavi, dritto – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M8 catena portacavi, dritto – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M8 catena portacavi, angolare – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M8 catena portacavi, angolare – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M8 resistente alla torsione, dritto – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M8 resistente alla torsione, dritto – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M8 resistente alla torsione, angolare – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M8 resistente alla torsione, angolare – a connettore RJ45, dritto							
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 Rispettare il raggio di curvatura minima per i cavi compatibili con catene porta cavi o l'angolo di torsione massimo per i cavi resistenti alla torsione. Questi sono generalmente 10 volte il diametro del cavo o +/- 180°/m. Consultare la documentazione sul prodotto per informazioni sulla lunghezza max. dei cavi e sulla sezione min. del conduttore.

Cavo di collegamento per alimentazione di tensione e comunicazione IO-Link



- KA G...
KA W...

Cavo di collegamento con presa dritta
Cavo di collegamento con presa angolare
- ⑥
⑮
⑨⑩

Porta sul lato del modulo
Presa
Cavo di collegamento SAC con
trecce scoperte
- ⑨①
⑨②
⑨③

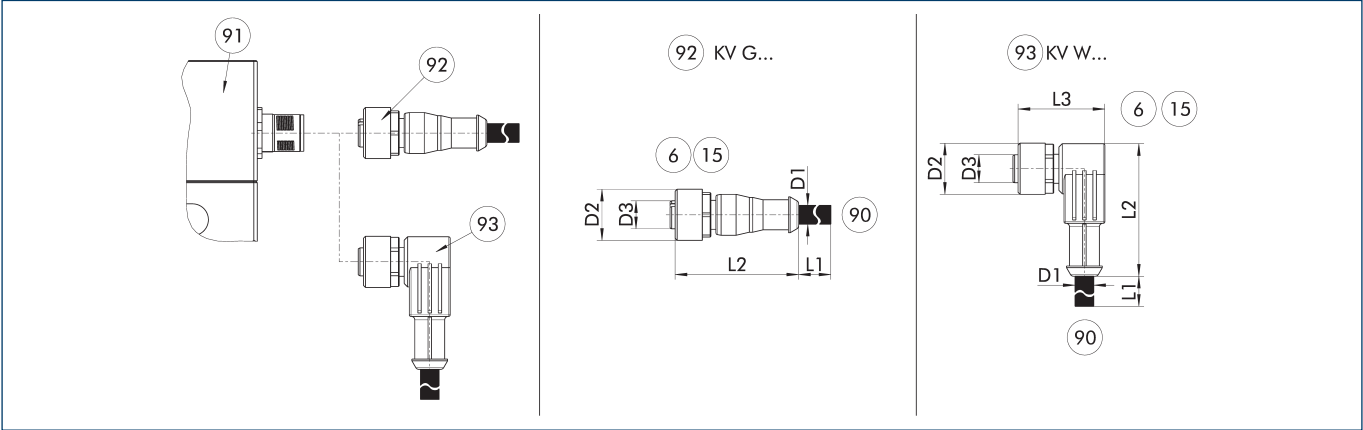
Componente connettore
Cavo con connettore dritto
femmina
Cavo con connettore angolato
femmina

Il cavo di collegamento è l'ideale per collegare i componenti corrispondenti al sistema di controllo. Il cavo di collegamento ha una presa M12 a 5 poli su un lato e trecce scoperte sull'altro per i singoli collegamenti. I cavi di collegamento sono adatti per l'uso sia nella catena di trascinamento che nelle applicazioni di torsione.

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cavo di collegamento IO-Link - compatibile con catena portacavi e torsione							
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 Rispettare il raggio di curvatura minima per i cavi compatibili con catene porta cavi o l'angolo di torsione massimo per i cavi resistenti alla torsione. Questi sono generalmente 10 volte il diametro del cavo o +/- 180°/m.

Cavo di collegamento per alimentazione di tensione e comunicazione IO-Link



- KV G...

Prolunga del cavo con presa dritta
- KV W...

Prolunga del cavo con presa angolare
- 6

Porta sul lato del modulo
- 15

Presa
- 90

Estremità del cavo con
connettore dritto
- 91

Componente connettore
- 92

Cavo con connettore dritto
femmina
- 93

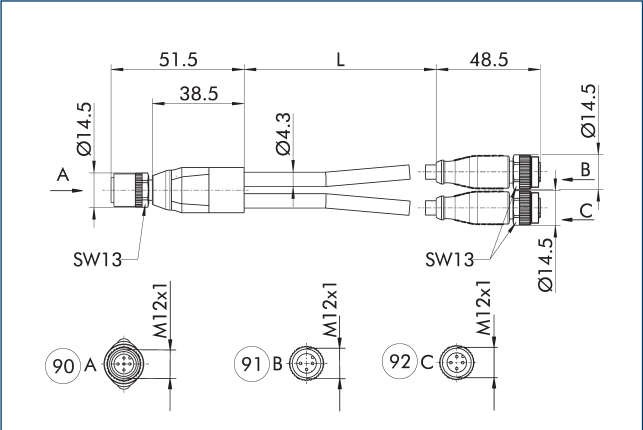
Cavo con connettore angolato
femmina

Le prolunghe dei cavi sono ideali per il collegamento dei relativi componenti al sistema di controllo o per l'utilizzo come cavi di prolunga. Le prolunghe dei cavi sono dotate di connettore M12 a 5 poli con esecuzione dritta o angolare sul lato del modulo e un connettore M12 a 5 poli con esecuzione dritta sull'altro lato. Le prolunghe dei cavi sono adatte per l'impiego nel percorso dei cavi e nelle applicazioni di torsione.

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Prolunga cavo IO-Link – compatibile con catena portacavi e torsione							
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

ⓘ Rispettare il raggio di curvatura minima per i cavi compatibili con catene porta cavi o l'angolo di torsione massimo per i cavi resistenti alla torsione. Questi sono generalmente 10 volte il diametro del cavo o +/- 180°/m.

Distributore a Y per IO-Link per ripartizione logica e alimentazione

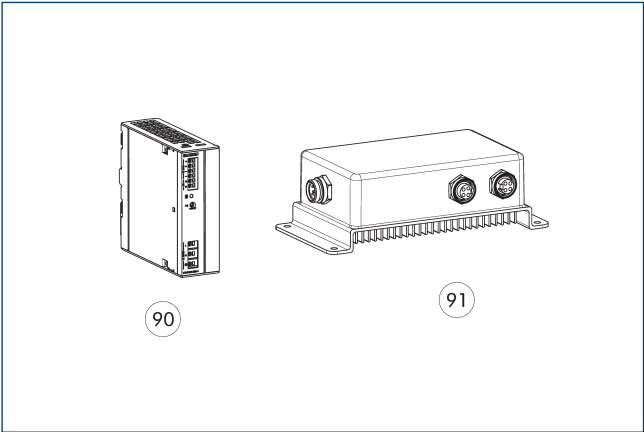


- 90 Pinze
- 91 Logica (master IO-Link)
- 92 Potenza (alimentazione 24 V)

Il distributore a Y consente l'alimentazione da una fonte di tensione separata ed è consigliato quando il consumo di corrente del prodotto supera l'uscita di corrente del master IO-Link. L'alimentazione della logica e la comunicazione IO-Link continuano a funzionare tramite il master IO-Link. È possibile utilizzare master IO-Link con Port Class A o Port Class B.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Distributore a Y, presa M12, diritto - su 2xspine M12, diritto Codice A		
Y-Verteiler M12 5pol. auf 1x M12 3pol.	1523560	0.3

Alimentazione a commutazione



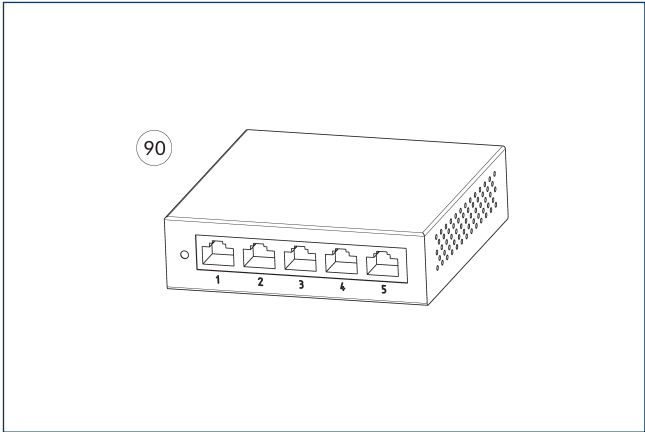
90 Trasformatore di allacciamento alla rete 24 V IP20 91 Trasformatore di allacciamento alla rete 24 V IP67

L'alimentazione con una tensione di uscita di 24 V e un intervallo di tensione di ingresso di 100 V – 240 V è adatta all'alimentazione dei nostri prodotti SCHUNK. Sia per il montaggio nel quadro elettrico su guida DIN con classe di protezione IP20 o direttamente sul campo con classe di protezione IP67: le unità di alimentazione forniscono tensione dove serve. Siamo a disposizione per assistervi in un'ulteriore selezione.

Descrizione	ID	
Trasformatore di allacciamento alla rete 24 V IP20		
BLOCK PC-0124-050-0	31001408	
Trasformatore di allacciamento alla rete 24 V IP67		
TURCK PSU67-12-2480/M	1524336	

① Per l'alimentazione IP67 sono inclusi nella fornitura collegamenti a spina personalizzabili per il collegamento del trasformatore di allacciamento alla rete.

Switch



90 Interruttore Ethernet a 5 porte

Gli switch consentono di espandere facilmente una rete ad alta velocità utilizzando connessioni cablate. Con lo switch, diversi prodotti SCHUNK possono essere inclusi in una rete e quindi controllati, ad esempio, tramite un PLC.

Descrizione	ID	
Interruttore Ethernet		
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*

