



Hand in hand for tomorrow



Fiche technique du produit

Pince pour petites pièces EGK 25

Processus fiable Flexible. Intelligente.

Pince flexible pour petits composants EGK

Pince polyvalente à deux doigts pour petits composants pour une variété maximale de pièces avec une fiabilité maximale du processus.

Domaines d'application

Manipulation flexible de cartes de circuits imprimés dans l'industrie électronique, manipulation d'échantillons et de plateaux dans l'automatisation des laboratoires, et manipulation universelle de pièces. Particulièrement adapté aux pièces filigranes et sensibles en raison des faibles forces d'impulsion. A utiliser dans des environnements de travail propres à légèrement sales.

Avantages – Vos bénéfices

Polyvalente et productive grâce à la grande course librement programmable du mors avec ajustement continu de la force de préhension pour une manipulation flexible de pièces

Fiable et sensible Particulièrement adaptée aux exigences de l'automatisation des laboratoires et de la production électronique grâce à sa conception étanche et à son guidage par rail profilé à roulement doux.

Sécurité de processus maximale en évitant la perte de pièces grâce au maintien intégré de la force de préhension avec détection des pertes

Toujours référencé fonctionne en cas d'arrêt d'urgence et de coupure d'alimentation grâce au codeur absolu intégré

100% de la force de préhension sans distance de démarrage avec une force de préhension constante sur toute la longueur du doigt grâce à l'engrenage intégré

Effort d'intégration minimum compatible avec les principaux fabricants du marché grâce à une large gamme d'interfaces de communication, ainsi qu'à des blocs fonctionnels PLC et des plug-ins pour robots



Tailles
Quantité: 3

m

Poids
0.58 .. 1.63 kg



Force de préhension
50 .. 300 N

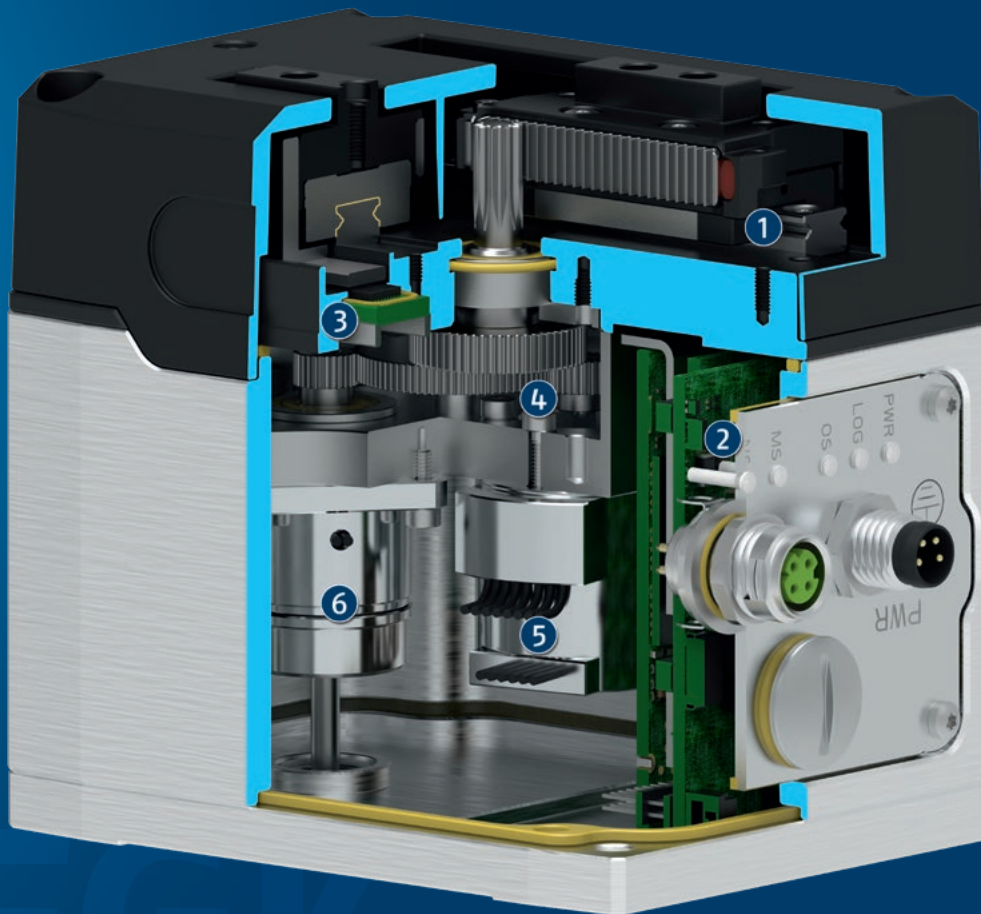


Course par mors
26.5 .. 51.5 mm

Description du fonctionnement

L'utilisateur a accès au plus haut niveau de fonctionnalité grâce aux composants intégrés dans la pince. Les doigts de la pince peuvent ainsi être prépositionnés à grande vitesse ou pour plonger dans un support pièce. La force de préhension peut être ajustée en continu en fonction des besoins de manipulation des pièces. La reconnaissance de pièces permet une transparence totale du processus pour l'utilisateur. En cas d'arrêt d'urgence, la perte de la pièce peut être évitée grâce au maintien intégré de la force de préhension.

Les modules de préhension BasicGrip et SoftGrip sont disponibles. Avec BasicGrip et SoftGrip, il est possible de faire fonctionner le moteur en continu et donc de resaisir une pièce en continu. La vitesse de préhension est automatiquement optimisée pour la force de préhension ajustée avec BasicGrip. Avec SoftGrip, les pièces sensibles peuvent être saisies de manière particulièrement douce en réduisant au minimum les forces d'impulsion au contact avec la pièce.



- ① **Guidage par rail**
avec joint en acier inoxydable et graisse conforme aux normes alimentaires et couvercle en polycarbonate résistant.
- ② **Électroniques de commande et de puissance complètement intégrées et étanches**
avec LED d'état et connecteur M8 pour la connexion de l'alimentation et la communication.
- ③ **Codeur absolu haute résolution, côté sortie**
pour un positionnement précis des doigts de la pince avec un retour de position absolu permanent.
- ④ **Entrainement étanche avec engrenage et principe pignon/crémaillère**
pour une force de préhension constante sur toute la longueur des doigts, sans distance d'approche minimale.
- ⑤ **Moteur plat sans balai**
pour un espace limité et des couples élevés grâce à un rotor externe.
- ⑥ **Frein électromagnétique**
avec un mécanisme supplémentaire pour maintenir la force de préhension et la position pendant l'arrêt ou la panne de courant.

Description détaillée du fonctionnement

Connectivité



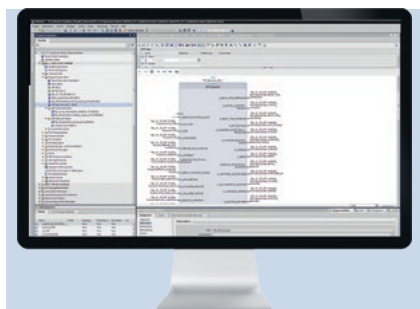
Un grand nombre d'interfaces de communication disponibles simplifie la manipulation avec une grande variété de fabricants de commandes et de robots et garantit un gain de temps lors de l'intégration. L'Ethernet industriel (PROFINET, EtherCAT, EtherNet/IP) permet une intégration directe, sans passerelle supplémentaire, dans l'environnement de contrôle des principaux fabricants d'automates du marché. Grâce à l'interface série Modbus RTU, la pince peut être connectée au poignet des principaux fabricants de robots sans besoin de câble externe. IO-Link est indépendant et offre une flexibilité dans la connexion à d'autres réseaux.

Service logiciel – Intégration robot



Pour une interaction complète entre le préhenseur et le robot, des modules logiciels destinés à être intégrés dans le système de commande du robot des principaux fabricants sont disponibles. Cela signifie que la gamme de fonctions de la pince peut être utilisée directement sans effort de programmation supplémentaire et que la programmation de l'application peut être lancée immédiatement. Compatibilité avec les robots : Universal Robots e-Series via Modbus RTU, FANUC CRX via Modbus RTU, ABB OmniCore C30 via EtherNet/IP, YASKAWA YRC1000micro via EtherNet/IP, Kassow Robots via Modbus RTU. Le logiciel et autres informations sur la compatibilité peuvent être téléchargés sur schunk.com/egu-software.

Service logiciel – Intégration Automate



Pour une interaction complète entre le préhenseur et l'automate, des modules logiciels pour les interfaces de programmation des principaux fabricants d'automate sont disponibles. Cela signifie que la gamme de fonctions de la pince peut être utilisée directement sans effort de programmation supplémentaire et que la programmation de l'application peut être lancée immédiatement. Compatibilité Automate : Siemens TIA Portal (PROFINET et IO-Link), Beckhoff TwinCAT (EtherCAT et IO-Link), Allen Bradley Studio 5000 Logix Designer (EtherNet/IP et IO-Link), Bosch Rexroth ctrlX (EtherCAT, uniquement avec Bosch Nexeed Automation). Le logiciel et autres informations sur la compatibilité peuvent être téléchargés sur schunk.com/egu-software.

Application de mise en service dans le centre de contrôle SCHUNK



L'application pour les pinces mécatroniques simplifie la mise en service, l'exploitation, le diagnostic et le service grâce à un vaste catalogue de fonctions. Les utilisateurs peuvent contrôler directement la pince et effectuer la validation de l'application sans avoir besoin d'un automate programmable. Les fonctions comprennent la configuration du réseau, la mise à jour des microprogrammes, l'ajustement des paramètres et les sauvegardes, ainsi que des options de diagnostic complètes. L'application est compatible avec Windows et peut être téléchargée sur [schunk.com/downloads-software](https://www.schunk.com/downloads-software).

Informations générales concernant la gamme

Matériau du corps: Alliage d'aluminium anodisé

Matière des mors de base: aluminium haute résistance, avec anodisation dure

Garantie: 24 mois ou 5 millions de cycles (un cycle consiste en un processus de préhension complet : « Ouverture de pince » et « Fermeture de pince »)

Etendue de la livraison: Pince comprenant des informations de sécurité et une pochette annexe avec les douilles de centrage pour le montage de la pince et des doigts. Les instructions et les logiciels spécifiques aux produits peuvent être téléchargés sur schunk.com/downloads-manuals et schunk.com/downloads-software.

Force de préhension: est la somme arithmétique de force individuelle agissant sur chaque mors de base à une distance P (voir schéma).

Répétabilité (préhension): est défini comme la dispersion de la position après 100 mouvements de fermeture et d'ouverture consécutifs sur une pièce rigide ou une butée fixe dans des conditions constantes.

Répétabilité (positionnement, unidirectionnel): est défini comme la dispersion de la position par mors de base après 100 mouvements consécutifs vers une même position dans la même direction dans des conditions constantes.

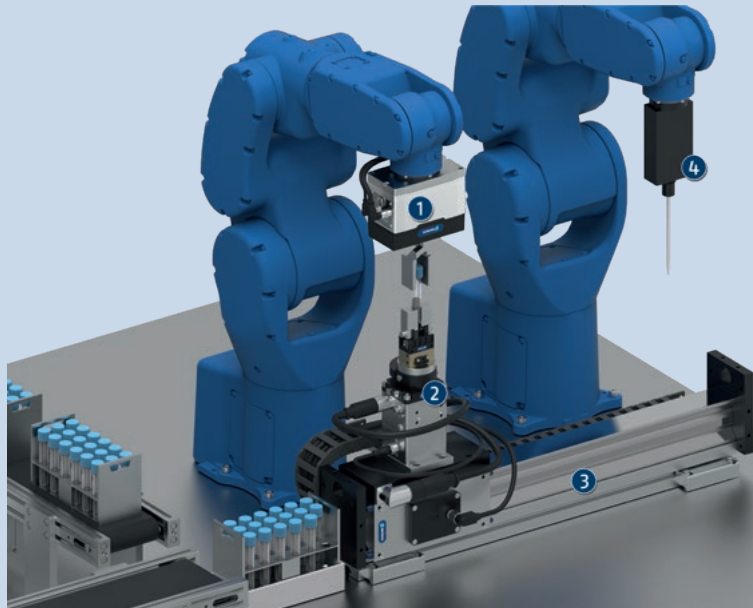
Répétabilité (positionnement, bidirectionnel): est défini comme la dispersion de la position par mors de base après 100 mouvements consécutifs vers une même position dans la même direction dans des conditions constantes.

Longueur des doigts: est mesurée depuis la surface de référence comme la distance P en direction de l'axe principal.

Positionnement de haute précision: est défini comme la dispersion de la position par mors après 100 mouvements consécutifs vers une même position dans la même direction dans des conditions constantes.

Temps de fermeture et d'ouverture (positionnement): Les temps de fermeture et d'ouverture sont uniquement les durées de déplacement des doigts à la vitesse maximale et à l'accélération maximale, en tenant compte du poids maximal autorisé par doigt, et pour une course par doigt de 50 % de la course utile.

Vitesse max. (positionnement) et accélération max.: est la somme arithmétique de la vitesse et de l'accélération agissant sur chaque mors.



Exemple d'application

Automatisation flexible du laboratoire avec évaluation automatisée des échantillons. La pince servo-électrique permet de manipuler des plateaux et des flacons d'échantillons. Le dévissage s'effectue dans une station de dévissage tandis que la pince maintient le couvercle en place. Après l'ouverture du couvercle, les flacons d'échantillons sont acheminés vers l'unité de pipetage et l'échantillon est prélevé.

- ❶ Pince pour les petits composants, EGK électrique pour la manipulation des plateaux et des spécimens
- ❷ Station de dévissage avec pince pour petits composants MPG-plus et entraînement rotatif ERD
- ❸ Axe de déplacement horizontal LDN
- ❹ Unité de pipetage

SCHUNK vous en offre plus ...

Les composants suivants augmentent encore la productivité du produit – pour un maximum de fonctionnalité, flexibilité, fiabilité et suivi de fabrication.



Câble de puissance



Câbles de communication



Mors intermédiaire



Kits d'adaptation pour robots



Doigts de pince personnalisables



Ébauches de doigts



Système à changement rapide de mors

① Des informations supplémentaires sur ces produits sont disponibles sur les pages produits suivantes ou sur notre site internet schunk.com.

Options et informations particulières

Modes de préhension: Les modules de préhension BasicGrip et SoftGrip sont disponibles. Avec BasicGrip et SoftGrip, il est possible de faire fonctionner le moteur en continu et donc de resaisir une pièce en continu. La vitesse de préhension est automatiquement optimisée pour la force de préhension ajustée avec BasicGrip. Avec SoftGrip, les pièces sensibles peuvent être saisies de manière particulièrement douce en réduisant au minimum les forces d'impulsion au contact avec la pièce.

Maintien de la force de préhension: En cas d'arrêt d'urgence ou de chute de tension, plus de 75 % de la force de préhension initialement appliquée sont maintenus fiablement grâce à une combinaison du frein électrique de maintien et de la tension initiale de l'élément élastique. Si le maintien de la force de préhension et de la position est activé de manière préventive, 90 % de la force de préhension appliquée à l'origine peut être maintenue. Le mouvement des doigts de la pince lors du retrait de la pièce est de quelques millimètres et dépend de la force de préhension générée. Des versions sans maintien de la force de préhension sont également disponibles en option.

Joint: La pince est livrée en standard avec une protection renforcée contre la pénétration de poussières ou de liquides. La protection IP de l'électronique n'est assurée que si les connecteurs ont été montés correctement. Le réducteur de la pince est en plus protégé par un joint sur le pignon de puissance de sortie.

Interface des mors de base: Lors de l'utilisation du mors intermédiaire, l'interface des mors de base correspond à celle de la pince universelle PGN-plus-P. Ceci signifie que la grande gamme d'accessoires pour la PGN-plus-P peut également être utilisée pour cette pince, en tenant compte des encombrements et des limites d'application correspondantes.

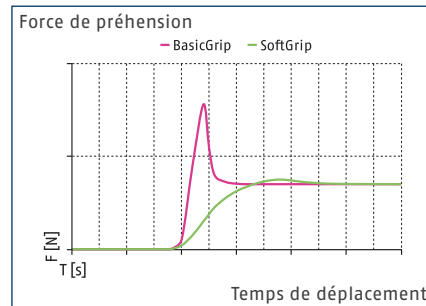
Graisse alimentaire: Le produit contient en standard des graisses conformes aux normes alimentaires. Les exigences de la norme EN 1672-2:2020 ne sont pas entièrement satisfaites. Les certificats NSF correspondants sont disponibles sur le site <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> en utilisant les informations sur les graisses figurant dans la notice d'utilisation. Les composants tels que les roulements, les guidages linéaires ou les amortisseurs ne sont pas pourvus de graisses conformes aux normes alimentaires.

Exemple de commande

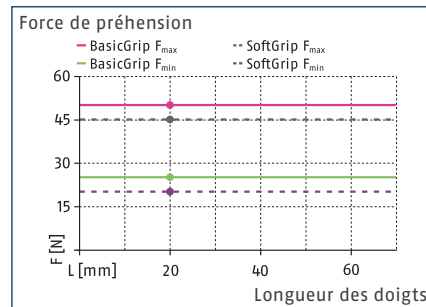
	EGK	25	-	PN	-	M	-	B
Description								
EGK								
Taille								
25								
40								
50								
Interface de communication								
PN = PROFINET								
EI = EtherNet/IP								
EC = EtherCAT								
IL = IO-Link, lien d'E/S								
MB = Modbus RTU								
Maintien de la force de préhension								
M = avec maintien de la force de préhension								
N = sans maintien de la force de préhension								
Version								
B = Version de base								



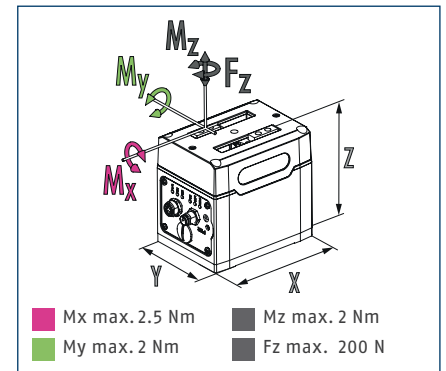
Modes de préhension



Force de préhension



Dimensions et charges max.

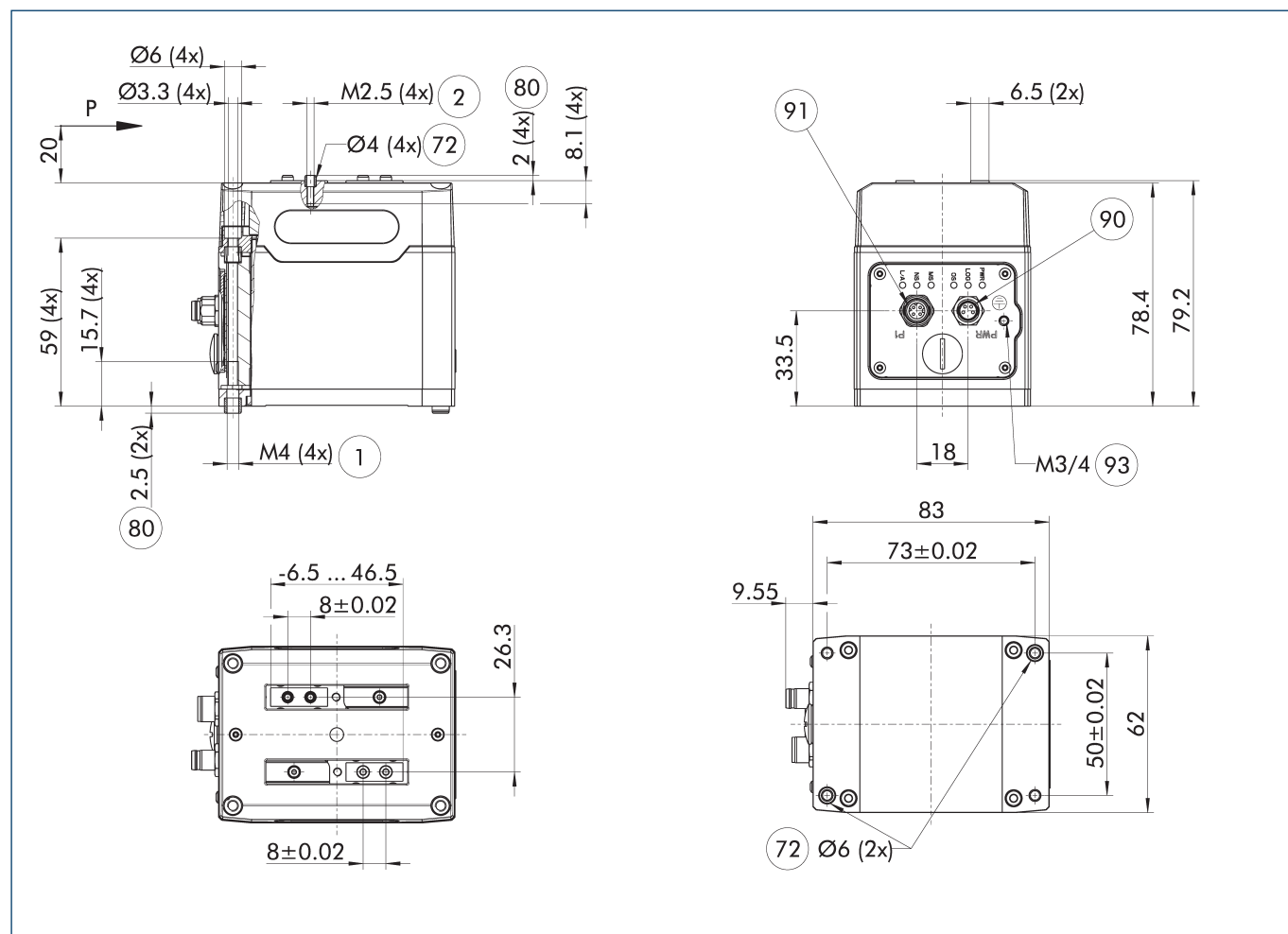


① Les moments et les forces indiqués correspondent à des valeurs statiques et s'appliquent à chacun des mors de base et peuvent survenir simultanément. Ils peuvent s'ajouter au moment produit par la force de préhension elle-même.

Caractéristiques techniques

Description		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
Données d'utilisation générales						
Course par mors	[mm]	26.5	26.5	26.5	26.5	26.5
Force de préhension min./max.	[N]	20/50	20/50	20/50	20/50	20/50
Maintien de la force de préhension min./max.	[%]	75/90	75/90	75/90	75/90	75/90
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	70	70	70	70	70
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.13	0.13	0.13	0.13	0.13
Positionnement de haute précision	[mm]	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1
Répétabilité (préhension)	[mm]	0.03	0.03	0.03	0.03	0.03
Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)	[mm]	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1
Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %)	[s]	0.37/0.37	0.37/0.37	0.37/0.37	0.37/0.37	0.37/0.37
Vitesse (de positionnement) max.	[mm/s]	120	120	120	120	120
Accélération max.	[mm/s²]	1300	1300	1300	1300	1300
Poids	[kg]	0.62	0.62	0.62	0.62	0.62
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Indice de protection IP, électronique		67	67	67	67	67
Indice de protection IP, guidage/mors de base		20	20	20	20	20
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Données d'utilisation électriques						
Tension nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interface de communication		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consommation de courant puissance nominale/max.	[A]	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54
Consommation de courant logique nominale/max.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Options et leurs caractéristiques						
Version sans maintien de la force de préhension		1491753	1491755	1491757	1491749	1491751
Poids	[kg]	0.58	0.58	0.58	0.58	0.58
Consommation de courant puissance nominale/max.	[A]	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54	0.23/0.54

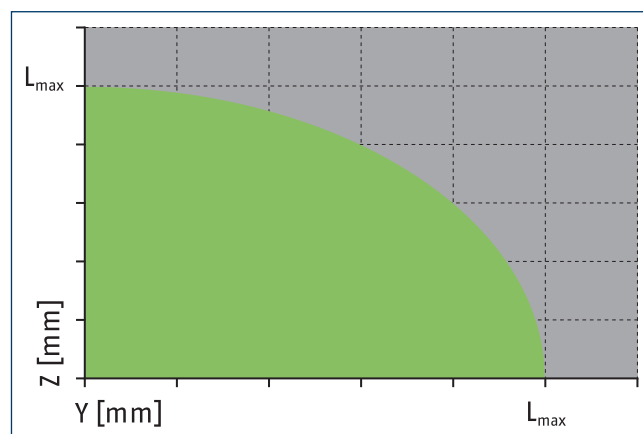
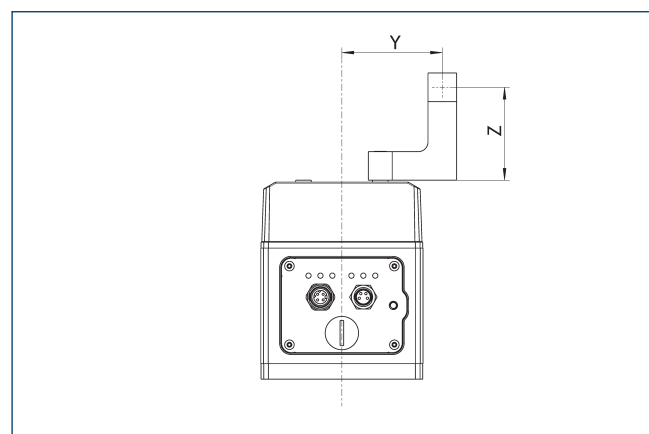
Vue principale



Le plan montre la pince en version PROFINET, EtherNet/IP ou EtherCAT, avec et sans maintien de la force de préhension avec les doigts ouverts.

- | | |
|---|---|
| ① Fixation de la pince | ⑨⑩ Alimentation (M8, connecteur mâle, 4 contacts, codage A) |
| ② Fixation des doigts | ⑨① Communication (M8, prise femelle, 4 contacts, codage D) |
| ⑦② Ajustement pour douilles de centrage | ⑨③ Connexion de mise à la terre fonctionnelle |
| ⑧⑩ Dépassement des douilles de centrage | |

Dépassement maximum autorisé

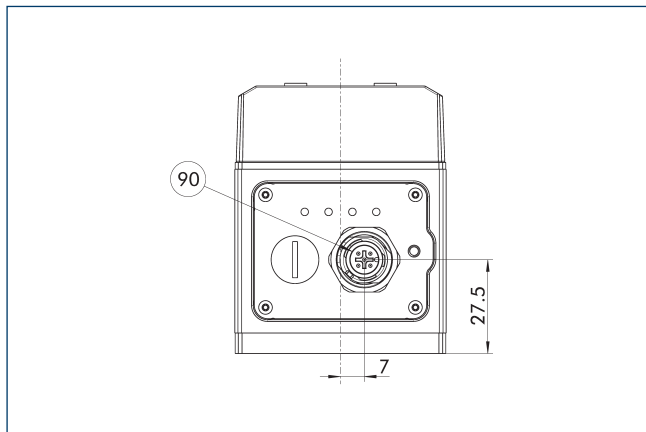


■ Plage admissible

■ Plage non admissible

L_{max} correspond à la longueur de doigt maximale admissible, voir tableau des caractéristiques techniques.

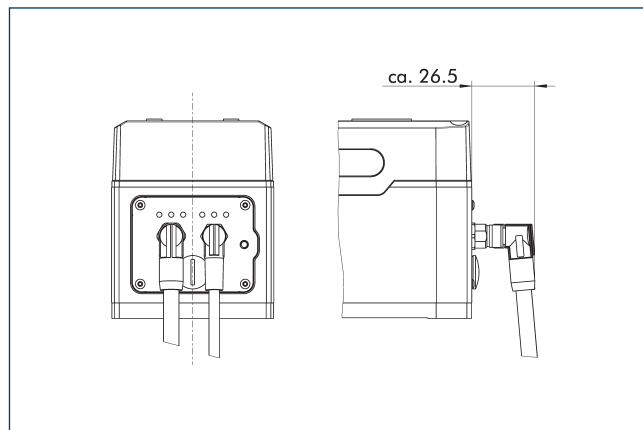
Version IO-Link et Modbus RTU



- 90 Alimentation et communication (M12, connecteur mâle, codage A, IL : 5 contacts, MB : 4 contacts)

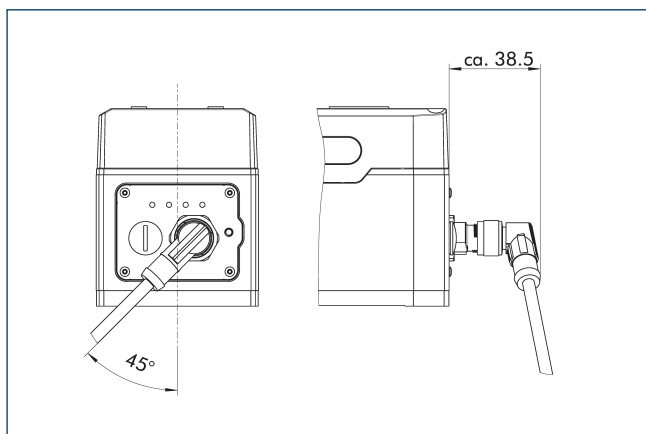
Le plan présente les changements de dimensions de la version IO-Link et Modbus RT par rapport à la version de base figurant sur la vue principale.

Connecteurs coudés pour version PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



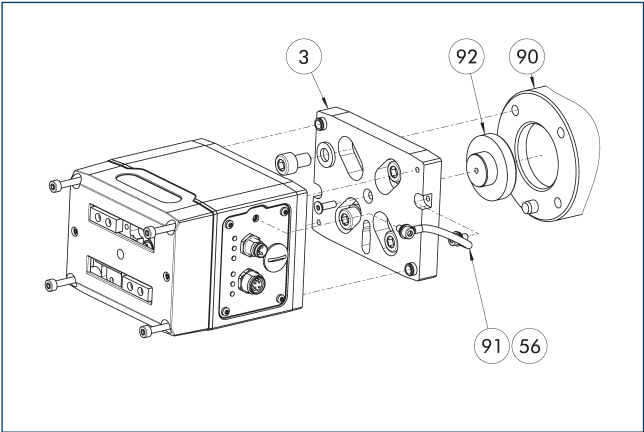
Le plan montre le sens de la sortie du câble en cas d'utilisation de connecteurs coudés. La distance entre le connecteur et le corps de la pince peut varier en fonction du fabricant du câble utilisé.

Connecteurs coudés pour la version IO-Link et Modbus RTU



Le plan montre le sens de la sortie du câble en cas d'utilisation de connecteurs coudés. La distance entre le connecteur et le corps de la pince peut varier en fonction du fabricant du câble utilisé.

Kits interface robot pince simple

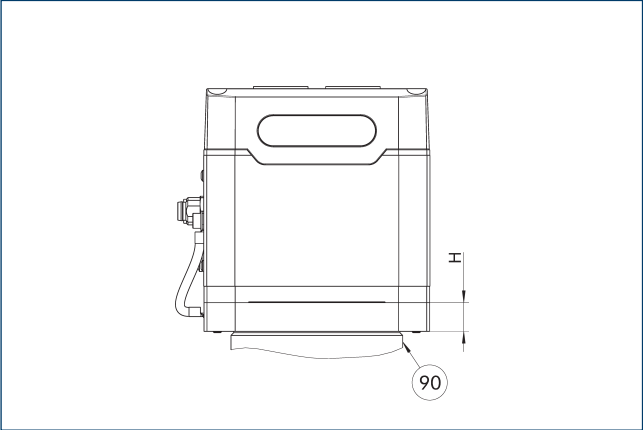


- ③ Plaque-support
- ⑤⑥ Inclus dans la livraison
- ⑨ Poignet robot
- ⑨① Câble terre fonctionnelle
- ⑨② Disque de centrage
- ⑨③ 56

Les kits interface robot pour les pinces simples contiennent tous les composants nécessaires pour adapter mécaniquement la pince à poignet du robot souhaitée. En fonction du modèle de poignet, les vis, les goupilles et le centreur appropriés sont inclus.

Description	ID	Hauteur	Cercle de perçage DIN ISO-9409	Fabricant	Modèle
		[mm]	[mm]		
Plaque-support					
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

Kits interface robot pince simple

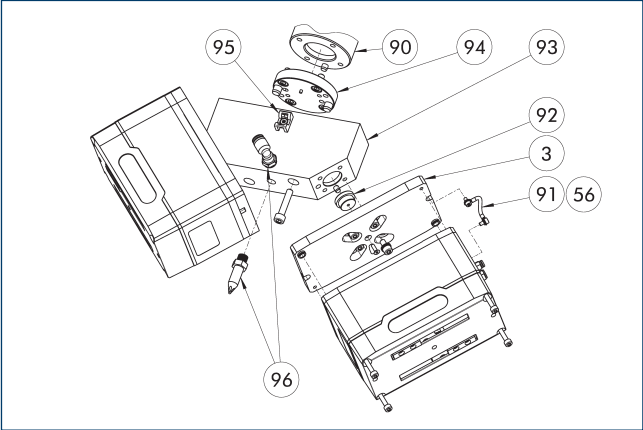


90 Poignet robot

La conception monobloc permet une construction plate de l'ensemble du système. L'interface est fabriquée en aluminium brut. Les fabricants de robots répertoriés avec leurs modèles de robot associés constituent des recommandations utiles tenant compte du poids total. SCHUNK recommande néanmoins de considérer en détail la charge utile du robot.

Description	ID	Hauteur	Cercle de perçage DIN ISO-9409	Fabricant	Modèle
		[mm]	[mm]		
Plaque-support					
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

Kits interface robot pince double



- 3 Plaque-support

56 Inclus dans la livraison

90 Poignet robot

91 Câble terre fonctionnelle

92 Centreur côté pince
- 93 Plaque interface

94 Interface Robot

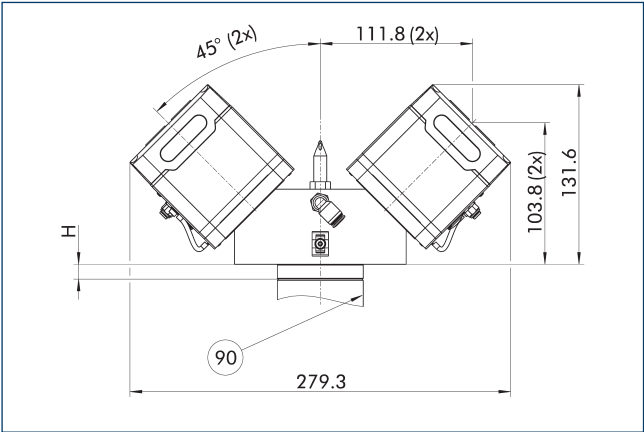
95 Support de câble (inclus dans la livraison des câbles)

96 Kit buse de soufflage

Les kits interface robot pour pinces doubles contiennent tous les composants nécessaires pour adapter mécaniquement deux pinces à poignet du robot souhaité. En fonction du modèle de poignet, les vis, les goupilles et éléments de centrage appropriés sont inclus dans la livraison. Une buse de soufflage courte ou longue peut être ajoutée en option.

Description	ID	Hauteur	Cercle de perçage DIN ISO-9409	Fabricant	Modèle
		[mm]	[mm]		
Plaque-support					
AKO 2xEKG25/GP12	1524778	15.8		YASKAWA	GP12
AKO 2xEKG25/GP7,8	1524777	8.9		YASKAWA	GP7, GP8
AKO 2xEKG25/ISO31.5	1524773	9.9	31.5		
AKO 2xEKG25/ISO40	1524774	10.8	40		
AKO 2xEKG25/ISO50	1524776	10.8	50	ABB	GoFa CRB15000
AKO 2xEKG25/ISO50	1524776	10.8	50	FANUC	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO 2xEKG25/ISO50	1524776	10.8	50	Kassow Robots	
AKO 2xEKG25/ISO50	1524776	10.8	50	Universal Robots	UR7e, UR12e, UR16e, UR15
AKO 2xEKG25/ISO50	1524776	10.8	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP
Kit buse de soufflage (version courte)	1524788				

Kits interface robot pince double



90 Poignet robot

L'interface est fabriquée en aluminium brut. Les fabricants de robots répertoriés avec leurs modèles de robot associés constituent des recommandations utiles tenant compte du poids total. SCHUNK recommande néanmoins de considérer en détail la charge utile du robot.

Description	ID	Hauteur	Cercle de perçage DIN ISO-9409	Fabricant	Modèle
		[mm]	[mm]		
Plaque-support					
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

Câbles de connexion spécifiques au robot



Câbles et kits de câbles pour la connexion électrique à des modèles spécifiques de robots et de contrôleurs. Selon le fabricant, un raccordement direct au niveau du poignet est possible ou un câblage externe est nécessaire. En combinaison avec des interfaces mécaniques et des modules logiciels, cela permet d'effectuer la mise en service sur le robot en quelques étapes seulement. Les câbles pour le câblage externe au bras robot sont conçus pour résister à la torsion.

Description	ID	Fabricant	Gammes	Modèle	Contrôleur	Raccordement	Longueur de câble	Interface
							[m]	
Pince simple								
EGK CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529617	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP
EGK CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529622	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Contrôleur, acheminement des câbles externes	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	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (female)	1615303	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (femelle), passage d'alimentation interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (male)	1532237	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU

① Les données relatives aux performances du robot doivent être prises en compte. SCHUNK recommande également l'utilisation d'une tenue des câbles contre la traction appropriée.

Câbles de connexion spécifiques au robot à double pince

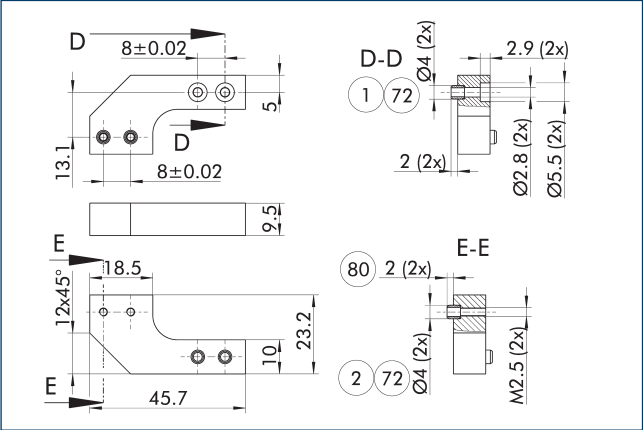


Câbles et kits de câbles pour la connexion électrique à des modèles spécifiques de robots et de contrôleurs. Selon le fabricant, un raccordement direct au niveau du poignet est possible ou un câblage externe est nécessaire. En combinaison avec des interfaces mécaniques et des modules logiciels, cela permet d'effectuer la mise en service sur le robot en quelques étapes seulement. Les câbles pour le câblage externe au bras robot sont conçus pour résister à la torsion.

Description	ID	Fabricant	Gammes	Modèle	Contrôleur	Raccordement	Longueur de câble	Interface
							[m]	
Pince double								
EGK CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529618	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP
EGK CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529623	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Contrôleur, acheminement des câbles externes	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	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (female)	1615305	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (femelle), passage d'alimentation interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (male)	1532238	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU

① Les données relatives aux performances du robot doivent être prises en compte. SCHUNK recommande également l'utilisation d'une tenue des câbles contre la traction appropriée.

Mors intermédiaire ZBA-EGK 25

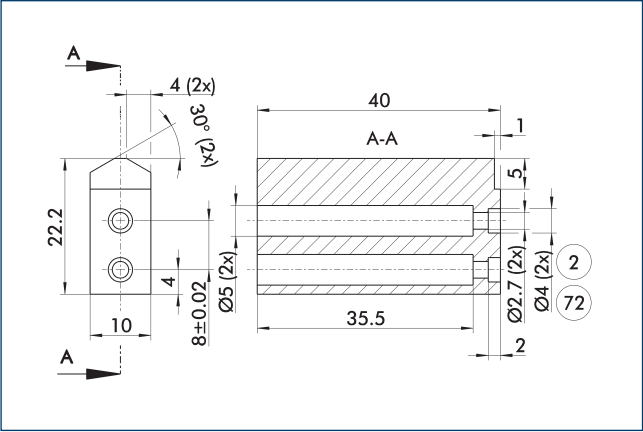


- ① Fixation de la pince
- ② Fixation des doigts
- 72 Ajustement pour douilles de centrage
- 80 Dépassement des douilles de centrage

Les mors intermédiaires compensent le décalage latéral des mors de base en direction Y et permettent une connexion alignée. L'interface des mors de base correspond à celle de la pince universelle PGN-plus-P. Ceci signifie que la gamme importante d'accessoires pour la PGN-plus-P peut également être utilisée pour cette pince, en tenant compte des encombrements et des limites d'application correspondantes.

Description	ID	Matière	Etendue de la livraison
Mors intermédiaire			
ZBA EGK 25	1504616	Aluminium	2

Ébauches de doigts ABR/SBR-PGZN-plus 40

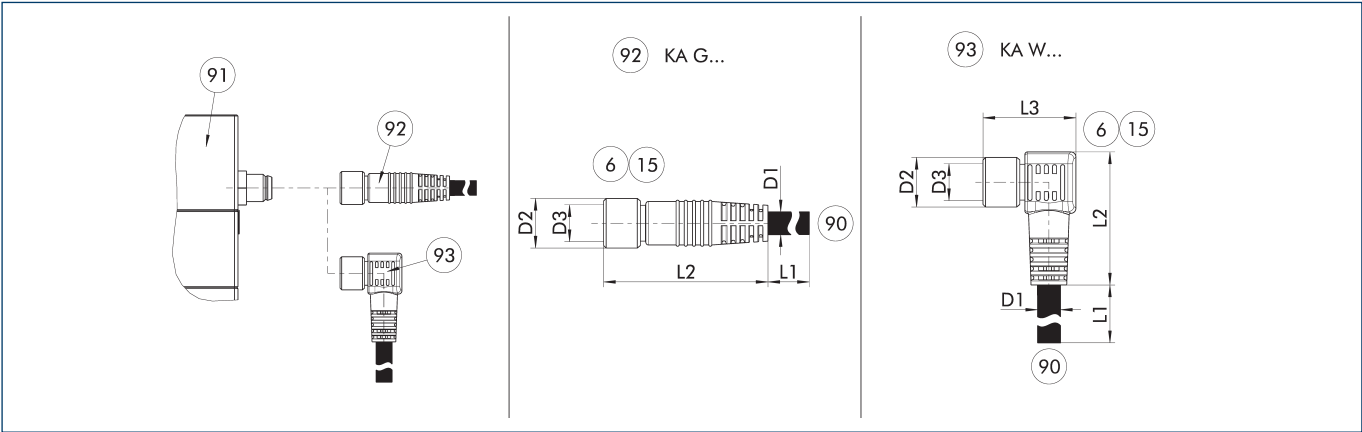


- ② Fixation des doigts
- 72 Ajustement pour douilles de centrage

Le schéma représente l'ébauche de doigt pouvant être retouchée par le client.

Description	ID	Matière	Etendue de la livraison
Ébauches de doigts			
ABR-PGZN-plus 40	0300008	Aluminium (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 40	0300018	Acier (1.7131)	1

Câble d'alimentation en tension/connexion



- KA G...

Câble de raccordement avec prise droite
- KA W...

Câble de raccordement avec prise coudée
- 6

Raccordement côté module
- 15

Connecteur
- 90

Câble de raccordement SAC avec fils nus à câbler
- 91

Composant de fiche de connexion
- 92

Câble avec connecteur femelle droit
- 93

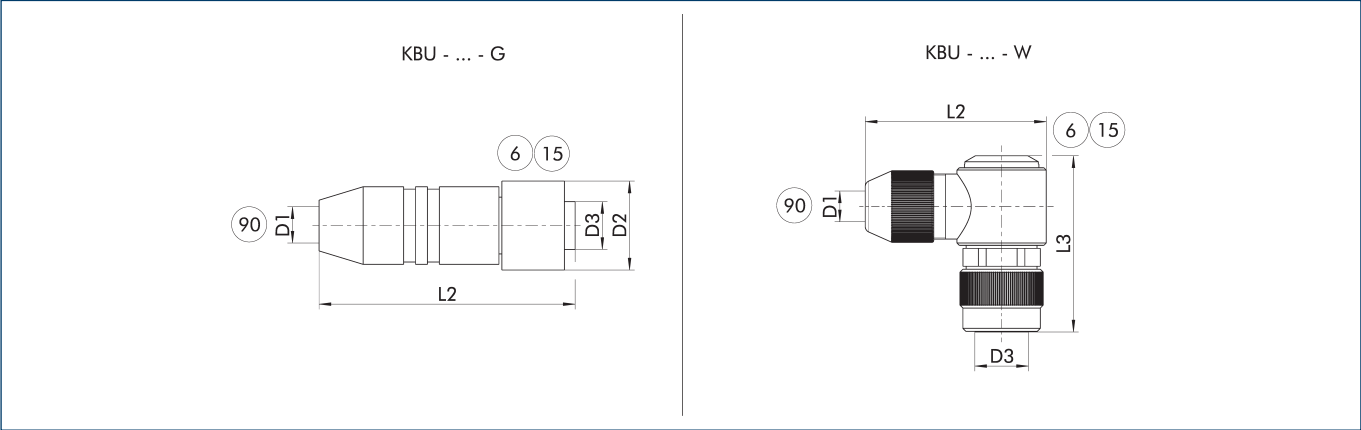
Câble avec connecteur femelle coudé

Le câble de raccordement est idéal pour raccorder les composants au contrôleur ou au bloc d'alimentation. Le câble de raccordement dispose d'un connecteur M8 d'un côté et de fils dénudés de l'autre pour des raccordements individuels. Les câbles de raccordement peuvent être utilisés dans les applications avec chaîne porte-câbles et avec torsion.

Description	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Câble d'alimentation / commande - chaîne porte-câble et résistant à la torsion, prise M8, droite							
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
Câble d'alimentation / commande - chaîne porte-câble et résistant à la torsion, prise M8, coudée							
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

ⓘ Veuillez respecter le rayon de courbure des câbles compatibles avec le porte-câble ou l'angle de torsion max. pour les câbles compatibles avec la torsion. Il s'agit généralement de 10 fois le diamètre de câble ou +/- 180°/m.

Connecteur alimentation / commande



- KBU - ... - G

Prise avec sortie droite
- KBU - ... - W

Prise avec sortie coudée
- 6

Raccordement côté module
- 15

Connecteur
- 90

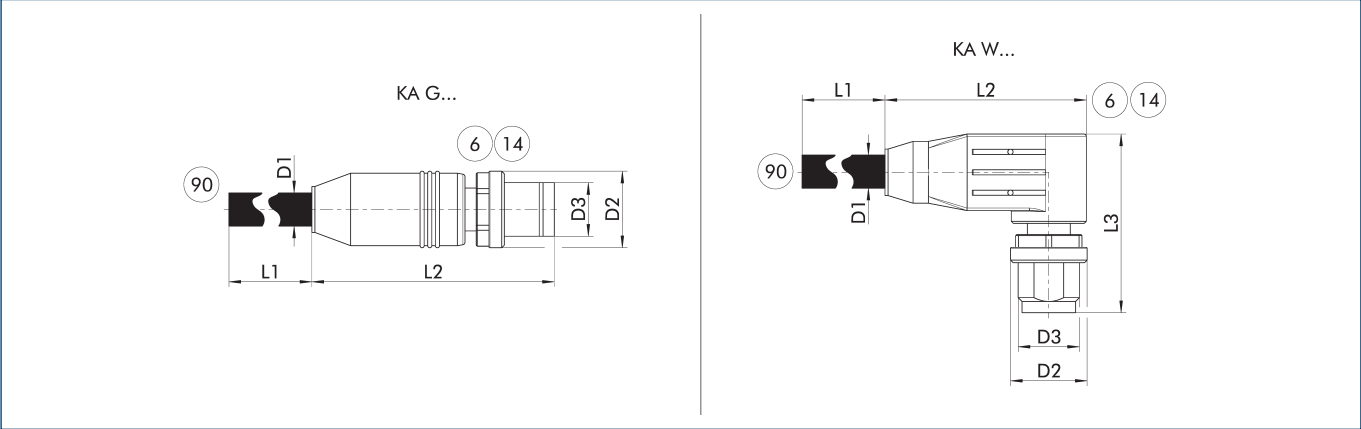
D1 – diamètre max. de câble

Les connecteurs à fiches sont utilisés pour raccorder les produits SCHUNK à l'alimentation en tension. Un câble client peut être utilisé pour cela. Les différents torons peuvent être soudés aux broches à souder du connecteur.

Description	ID	D1 (max.)	L2	D2	L3	D3
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Connecteur de câble						
KBU-M8-G 4P	1506418	5	37	12		M8
KBU-M8-W 4P	1506422	5	25		28	M8

❶ Pour le câble de raccordement, une section transversale de 0,25 mm² pour chaque toron est recommandée. Veuillez consulter la documentation du produit pour les informations sur la longueur de câble max. et la section de fil min.

Câble communication PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



- KA G...

Connecteur droit
- KA W...

Connecteur coudé
- 6

Raccordement côté module
- 14

Connecteur
- 90

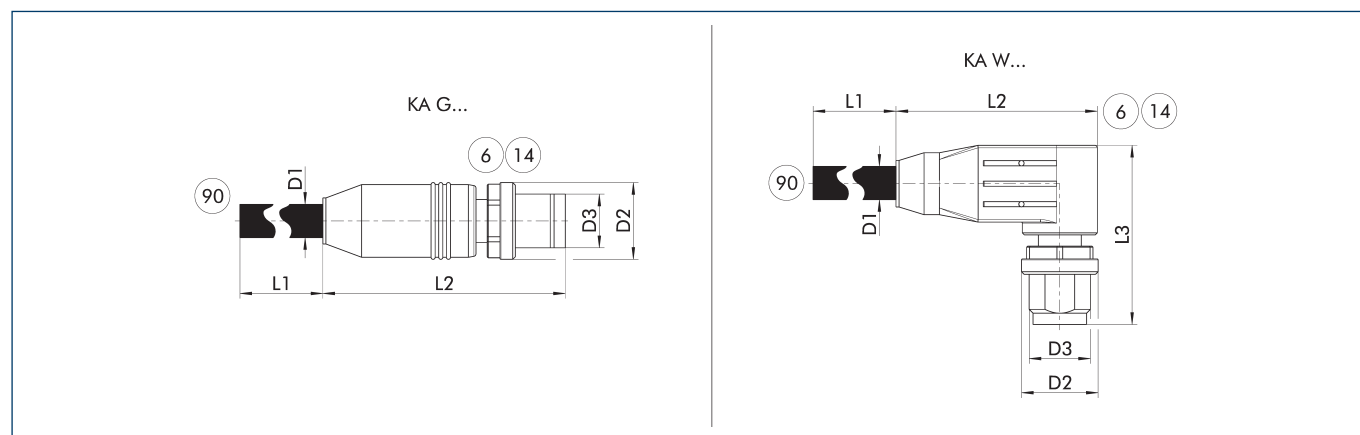
Le câbles se termine par une deuxième prise de connecteur

Les câbles de communication sont destinés aux produits mécatroniques SCHUNK et peuvent être utilisés pour les interfaces de communication PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT. Ils ont toujours une prise M12 (codée D) côté module SCHUNK. Les prises sont droites (KA G...) ou coudées (KA W...) du côté du module SCHUNK. À l'autre extrémité, les câbles ont une prise M12 droite (codage D) ou un connecteur RJ45.

Description	ID	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Répartiteur EtherCAT, prise M12 codage D, droit ; sur connecteur M8 codage A, droit						
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8	M12

❶ Veuillez respecter le rayon de courbure des câbles compatibles avec le porte-câble ou l'angle de torsion max. pour les câbles compatibles avec la torsion. Il s'agit généralement de 10 fois le diamètre de câble ou +/- 180°/m.

Câble communication PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



KA G... Connecteur droit
 KA W... Connecteur coudé

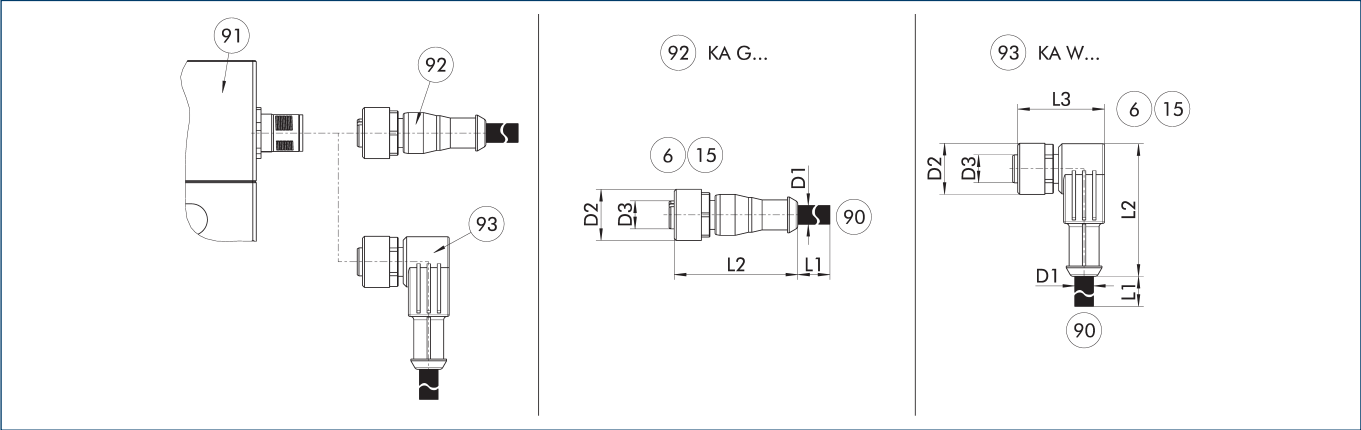
⑥ Raccordement côté module ⑨⑩ Le câbles se termine par une deuxième prise de connecteur
 ⑭ Connecteur

Les câbles de communication sont destinés aux produits mécatroniques SCHUNK et peuvent être utilisés pour les interfaces de communication PROFINET, EtherNET/IP et EtherCAT. Ils ont toujours un connecteur à fiches M8 (codé D) côté module SCHUNK. Les connecteurs à fiches sont droits (KA G...) ou coudés (KA W...) du côté du module SCHUNK. À l'autre extrémité, les câbles ont un connecteur à fiches M12 droit (codage D) ou un connecteur RJ45.

Description	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M8, droit - à connecteur M12, droit							
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
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M8, droit - à connecteur RJ45, droit							
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
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M8, angulaire - à connecteur M12, droit							
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
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M8, angulaire - à connecteur RJ45, droit							
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
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M8, droit - à connecteur M12, droit							
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
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M8, droit - à connecteur RJ45, droit							
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
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M8, angulaire - à connecteur M12, droit							
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
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M8, angulaire - à connecteur RJ45, droit							
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 Veuillez respecter le rayon de courbure des câbles compatibles avec le porte-câble ou l'angle de torsion max. pour les câbles compatibles avec la torsion. Il s'agit généralement de 10 fois le diamètre de câble ou +/- 180°/m. Veuillez consulter la documentation du produit pour les informations sur la longueur de câble max. et la section de fil min.

Câble de connexion pour l'alimentation et la communication IO-Link



- KA G...

Câble de raccordement avec prise droite
- KA W...

Câble de raccordement avec prise coudée
- 6

Raccordement côté module
- 15

Connecteur
- 90

Câble de raccordement SAC avec fils nus à câbler
- 91

Composant de fiche de connexion
- 92

Câble avec connecteur femelle droit
- 93

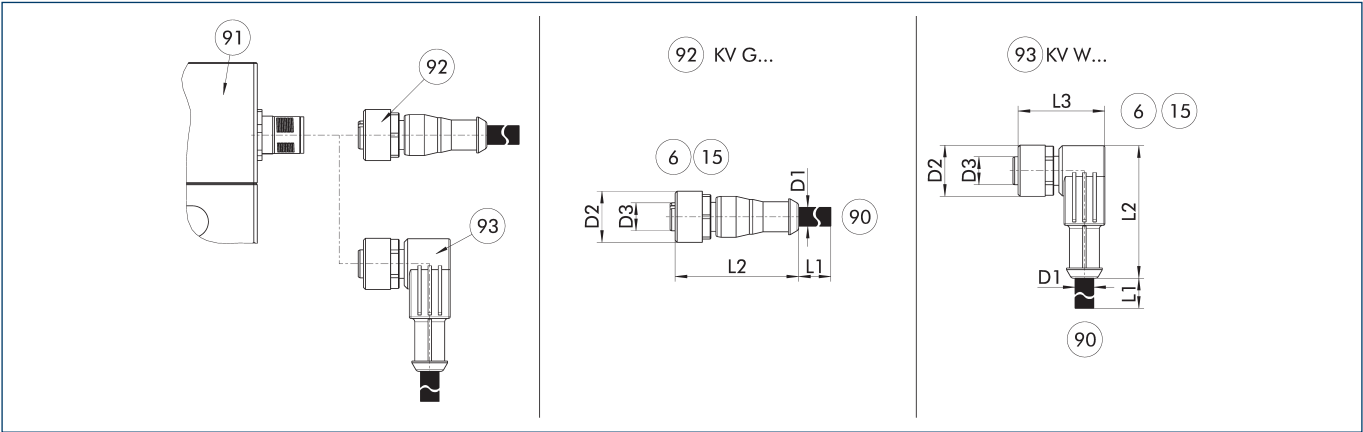
Câble avec connecteur femelle coudé

Le câble est idéal pour raccorder les composants correspondants au système de contrôle. Le câble dispose d'une prise M12 5 contacts d'un côté et de fils dénudés de l'autre pour branchements spécifiques. Les câbles de raccordement peuvent être utilisés dans les applications avec chaîne porte-câbles et avec torsion.

Description	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Câble IO-Link – compatible chaîne porte-câbles et à la torsion							
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

ⓘ Veuillez respecter le rayon de courbure des câbles compatibles avec le porte-câble ou l'angle de torsion max. pour les câbles compatibles avec la torsion. Il s'agit généralement de 10 fois le diamètre de câble ou +/- 180°/m.

Câble pour l'alimentation et la communication IO-Link



- KV G...

Câble avec prise femelle droite
- KV W...

Câble avec prise femelle coudée
- 6

Raccordement côté module
- 15

Connecteur
- 90

Extrémité de câble avec prise mâle droite
- 91

Composant de fiche de connexion
- 92

Câble avec connecteur femelle droit
- 93

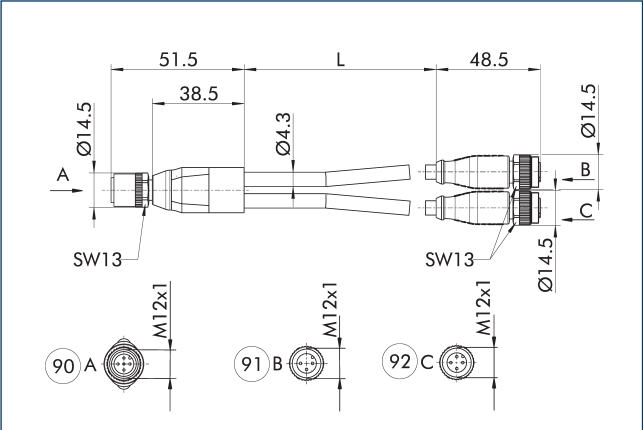
Câble avec connecteur femelle coudé

Les câbles sont idéals pour le raccordement des composants concernés au système de commande ou pour l'utilisation comme rallonge. Les câbles sont équipés d'une prise femelle M12 5 contacts droite ou coudée du côté du module et d'une prise mâle M12 5 contacts droite à l'autre extrémité. Les câble peuvent être utilisés dans les applications avec chaîne porte-câbles et avec torsion.

Description	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Câble IO-Link – compatible chaîne porte-câble et à la torsion							
KV GGN1205-IO-L-00200-A	1387195	2	4.8	41	15		M12
KV GGN1205-IO-L-00500-A	1387199	5	4.8	41	15		M12
KV WGN1205-IO-L-00200-A	1387202	2	4.8	39	15	28	M12
KV WGN1205-IO-L-00500-A	1387205	5	4.8	39	15	28	M12

① Veuillez respecter le rayon de courbure des câbles compatibles avec le porte-câble ou l'angle de torsion max. pour les câbles compatibles avec la torsion. Il s'agit généralement de 10 fois le diamètre de câble ou +/- 180°/m.

Répartiteur en Y pour IO-Link permettant de séparer la logique et de la puissance.

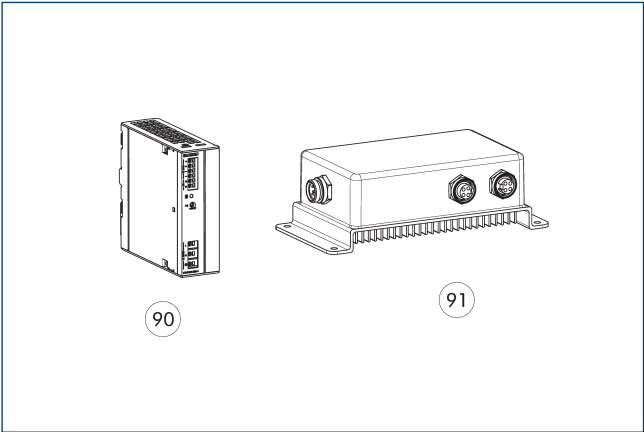


- 90 Pinces de préhension
- 91 Logique (IO-Link master)
- 92 Alimentation (alimentation électrique 24 V)

Le répartiteur en Y permet d'alimenter le produit à partir d'une alimentation séparée. Il est recommandé lorsque la consommation de courant du produit dépasse le courant de sortie du maître IO-Link. L'alimentation de la logique et la communication IO-Link continuent de fonctionner via le maître IO-Link. Les maîtres IO-Link avec la classe de port A ou la classe de port B peuvent être utilisés.

Description	ID	Longueur
		[m]
Distributeur en Y, prise M12, droit - sur 2 fiches M12, droit codage A		
Y-Verteiler M12 5pol. auf 1x M12 3pol.	1523560	0.3

Alimentation à découpage



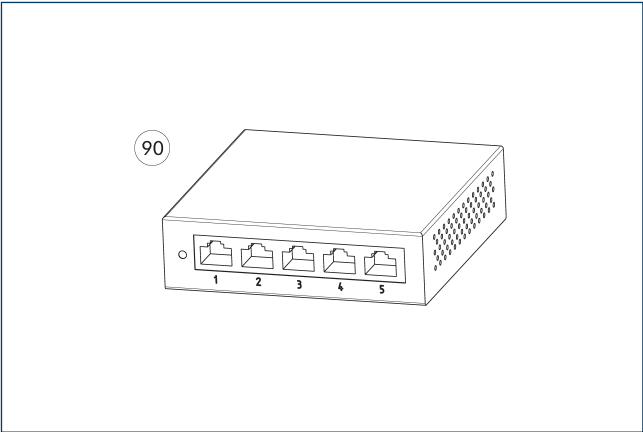
90 Bloc d'alimentation 24 V IP20 91 Alimentation 24 V IP67

Une alimentation avec une tension de sortie de 24 V et une plage de tension d'entrée de 100 V – 240 V est adaptée à l'alimentation de nos produits SCHUNK. Qu'il s'agisse d'un montage dans l'armoire de commande sur rail DIN dans la classe de protection IP20 ou directement sur le terrain dans la classe de protection IP67 : les blocs d'alimentation fournissent la tension là où elle est nécessaire. Nous serons heureux de vous aider à faire votre choix.

Description	ID	
Bloc d'alimentation 24 V IP20		
BLOCK PC-0124-050-0	31001408	
Alimentation 24 V IP67		
TURCK PSU67-12-2480/M	1524336	

① Pour l'alimentation IP67, il existe des connecteurs personnalisables pour le raccordement inclus dans l'étendue de la livraison.

Commutateur



90 Commutateur Ethernet à 5 ports

Ces commutateurs permettent d'étendre facilement un réseau à haut débit à l'aide de connexions câblées. Grâce à ce commutateur, plusieurs produits SCHUNK peuvent être inclus dans un réseau et ainsi être commandés par un automate programmable, par exemple.

Description	ID	
Commutateur 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*

