



Hand in hand for tomorrow



## Fiche technique du produit

Pince universelle EGU

## Robuste. Flexible. Intelligente.

### Pince universelle flexible EGU

Pince universelle polyvalente à deux doigts pour une variété maximale de pièces à usiner avec une robustesse maximale du processus.

#### Domaines d'application

Chargement et déchargement flexibles des machines-outils, opération de montage et d'assemblage avec des forces de processus supplémentaires, et manipulation universelle de pièces. La conception étanche de la pince la rend particulièrement adaptée à une utilisation dans des environnements difficiles, contaminés par des copeaux ou du liquide de coupe.

#### 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

**Robuste et fiable** avec conception étanche et guidage à glissement éprouvé, particulièrement adapté aux conditions ambiantes difficiles du chargement des machines

**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 presque constante sur toute la longueur du doigt grâce à l'engrenage droit 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: 4

m

Poids  
1.44 .. 7.8 kg



Force de préhension  
300 .. 4000 N

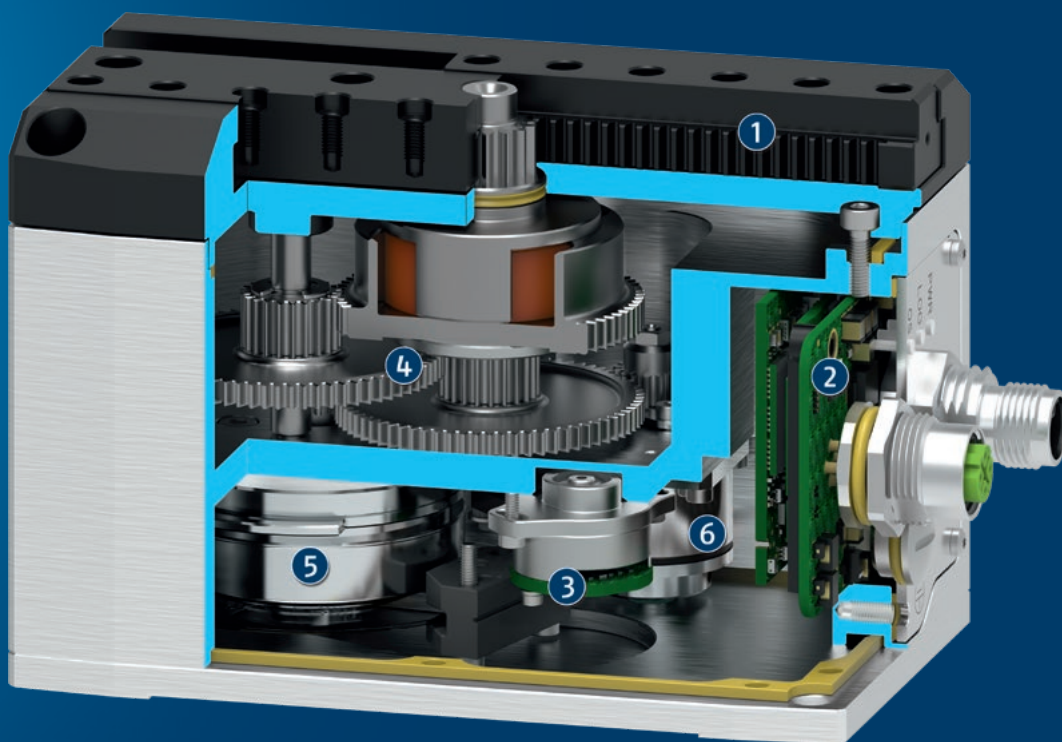


Course par mors  
41 .. 80 mm

## 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 modes de préhension BasicGrip et StrongGrip sont disponibles. Avec BasicGrip, 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 StrongGrip, la force de préhension maximale est générée puis maintenue par le maintien de la force de préhension. Une nouvelle prise est possible dans un délai réglable.



- ① **Guidage à rainure en T résistant et robuste**  
pour des longueurs de doigts, des forces et moments externes importants. Disponible en option en version étanche à la poussière.
- ② **Électroniques de commande et de puissance complètement intégrées et étanches**  
avec LED d'état et connecteurs M12 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 quasiment 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

### Classe de protection accrue avec la version étanche à la poussière SD



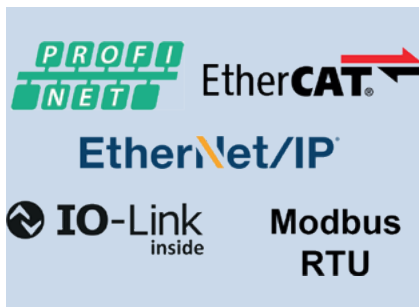
La version étanche à la poussière augmente le degré de protection contre l'entrée de poussières et de liquides dans le guidage et les mors de base. En combinaison avec l'électronique étanche (IP67), la version étanche à la poussière est donc adaptée à une utilisation dans des conditions ambiantes particulièrement difficiles, comme pour le chargement de rectifieuse. La protection atteinte du guidage correspond à la classe de protection IP64 et est donc absolument étanche à la poussière et protégée contre les projections de liquides venant de toutes les directions. Pour plus d'informations sur le produit, voir la notice d'utilisation.

### Option de montage pour une fixation supplémentaire



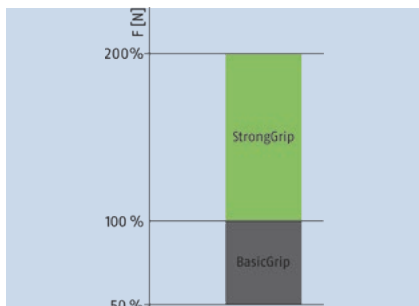
Des taraudages supplémentaires sont situés dans le corps pour le montage d'un modèle spécifique à une application afin de mettre en œuvre des fonctions supplémentaires. Par exemple, un élément de pression à ressort peut être installé pour positionner la pièce contre une butée en s'appuyant sur un ressort.

### 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.

### Modes de préhension



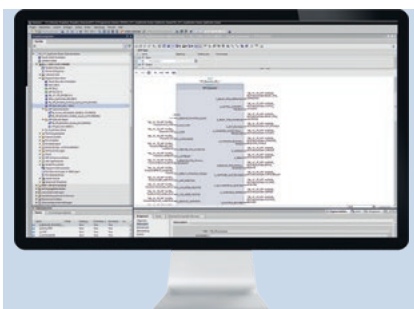
Les modes de préhension BasicGrip et StrongGrip sont disponibles. **BasicGrip** : La vitesse de préhension est automatiquement optimisée pour la force de préhension programmée, une préhension permanente est possible. **StrongGrip** : La force de préhension maximale est générée puis maintenue par le système de maintien de la force de préhension. Une nouvelle préhension est possible dans un temps réglable. Les temps de pause entre les cycles de préhension doivent être pris en compte.

## 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](http://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'interface 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 l'automatisation Bosch Nexeed Automation). Le logiciel et autres informations sur la compatibilité peuvent être téléchargés sur [schunk.com/egu-software](http://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](http://schunk.com/downloads-software).



## Informations générales concernant la gamme

**Matériau du corps:** Alliage d'aluminium anodisé

**Matière des mors de base:** Acier, protégé contre la corrosion

**Garantie:** 24 mois ou 5 millions de cycles BasicGrip / 3 millions StrongGrip (un cycle consiste en un processus de préhension complet : "Ouverture pince" et "Fermeture 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](http://schunk.com/downloads-manuals) et [schunk.com/downloads-software](http://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.

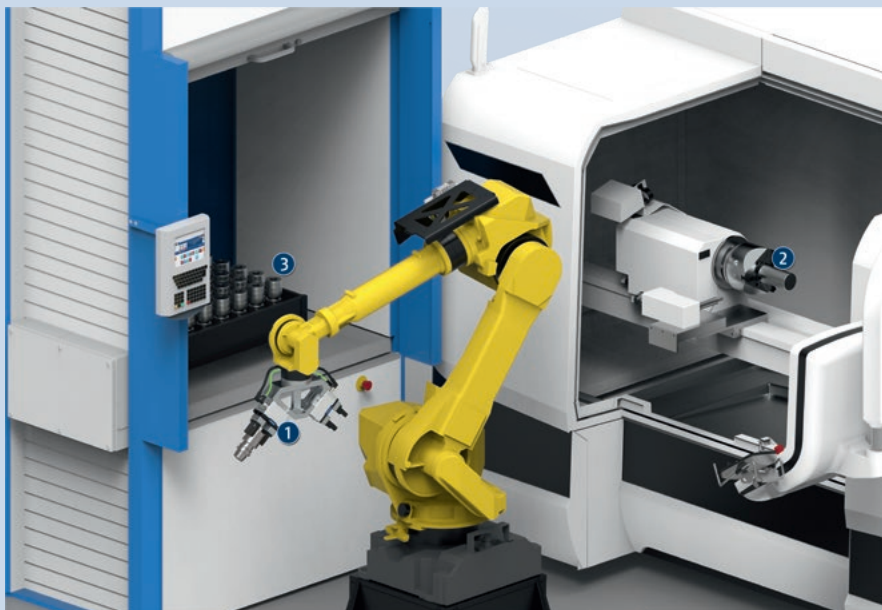
**Répétabilité (positionnement, unidirectionnel):** est défini comme la dispersion de la position par mors de base après 100 mouvements consécutifs vers une même position dans la même direction dans des conditions constantes.

**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.

**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

Chargement et déchargement d'une machine-outil flexible avec temps de cycle optimisé. En utilisant deux pinces sur le robot, la machine-outil peut être chargée automatiquement avec un temps de cycle optimisé, et la productivité peut être augmentée. La pièce finie et la pièce pré-usinée peuvent être transportées en un seul cycle de chargement. L'entrepôt automatisé à hauts rayonnages contient des palettes de différentes tailles de pièces semi-finies et finies. Grâce à la course importante et librement programmable des doigts de la pince, il est possible de saisir des diamètres différents sans avoir à changer de pince.

- ❶ Pince universelle EGU pour la manipulation de pièces finies et non finies
- ❷ Machine-outil avec mandrin de tour motorisé ROTA
- ❸ Entrepôt automatisé à grande hauteur

## 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](http://schunk.com).

## Options et informations particulières

**Modes de préhension:** Les modes de préhension BasicGrip et StrongGrip sont disponibles. Avec BasicGrip, 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 StrongGrip, la force de préhension maximale est générée puis maintenue par le maintien de la force de préhension. Une nouvelle prise est possible dans un délai réglable. De plus, les temps de pause définis et les températures ambiantes maximales doivent être pris en compte en mode StrongGrip. De plus amples informations figurent dans la notice d'utilisation.

**Maintien de la force de préhension:** En cas d'arrêt d'urgence ou de chute de tension, plus de 80 % 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, 100 % 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.

## Exemple de commande

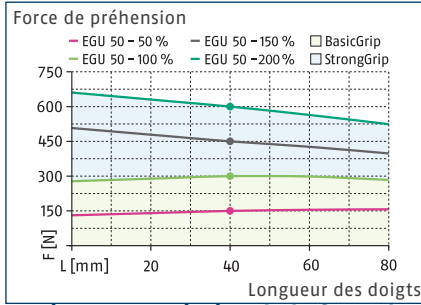
|                                             | EGU | 50 | - | PN | - | M | - | B |
|---------------------------------------------|-----|----|---|----|---|---|---|---|
| <b>Description</b>                          |     |    |   |    |   |   |   |   |
| EGU                                         |     |    |   |    |   |   |   |   |
| <b>Taille</b>                               |     |    |   |    |   |   |   |   |
| 50                                          |     |    |   |    |   |   |   |   |
| 60                                          |     |    |   |    |   |   |   |   |
| 70                                          |     |    |   |    |   |   |   |   |
| 80                                          |     |    |   |    |   |   |   |   |
| <b>Interface de communication</b>           |     |    |   |    |   |   |   |   |
| PN = PROFINET                               |     |    |   |    |   |   |   |   |
| EI = EtherNet/IP                            |     |    |   |    |   |   |   |   |
| EC = EtherCAT                               |     |    |   |    |   |   |   |   |
| IL = IO-Link, lien d'E/S                    |     |    |   |    |   |   |   |   |
| MB = Modbus RTU                             |     |    |   |    |   |   |   |   |
| <b>Maintien de la force de préhension</b>   |     |    |   |    |   |   |   |   |
| M = avec maintien de la force de préhension |     |    |   |    |   |   |   |   |
| N = sans maintien de la force de préhension |     |    |   |    |   |   |   |   |
| <b>Version</b>                              |     |    |   |    |   |   |   |   |
| B = Version de base                         |     |    |   |    |   |   |   |   |
| SD = version étanche à la poussière         |     |    |   |    |   |   |   |   |



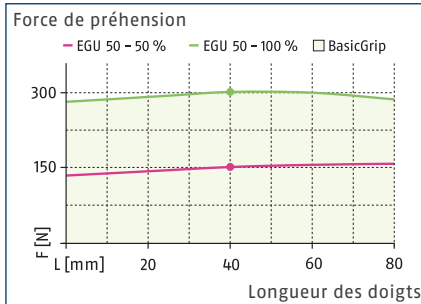




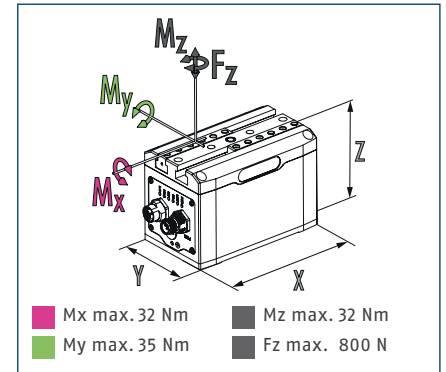
### Version avec maintien de la force de préhension



### Version sans maintien de la 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.

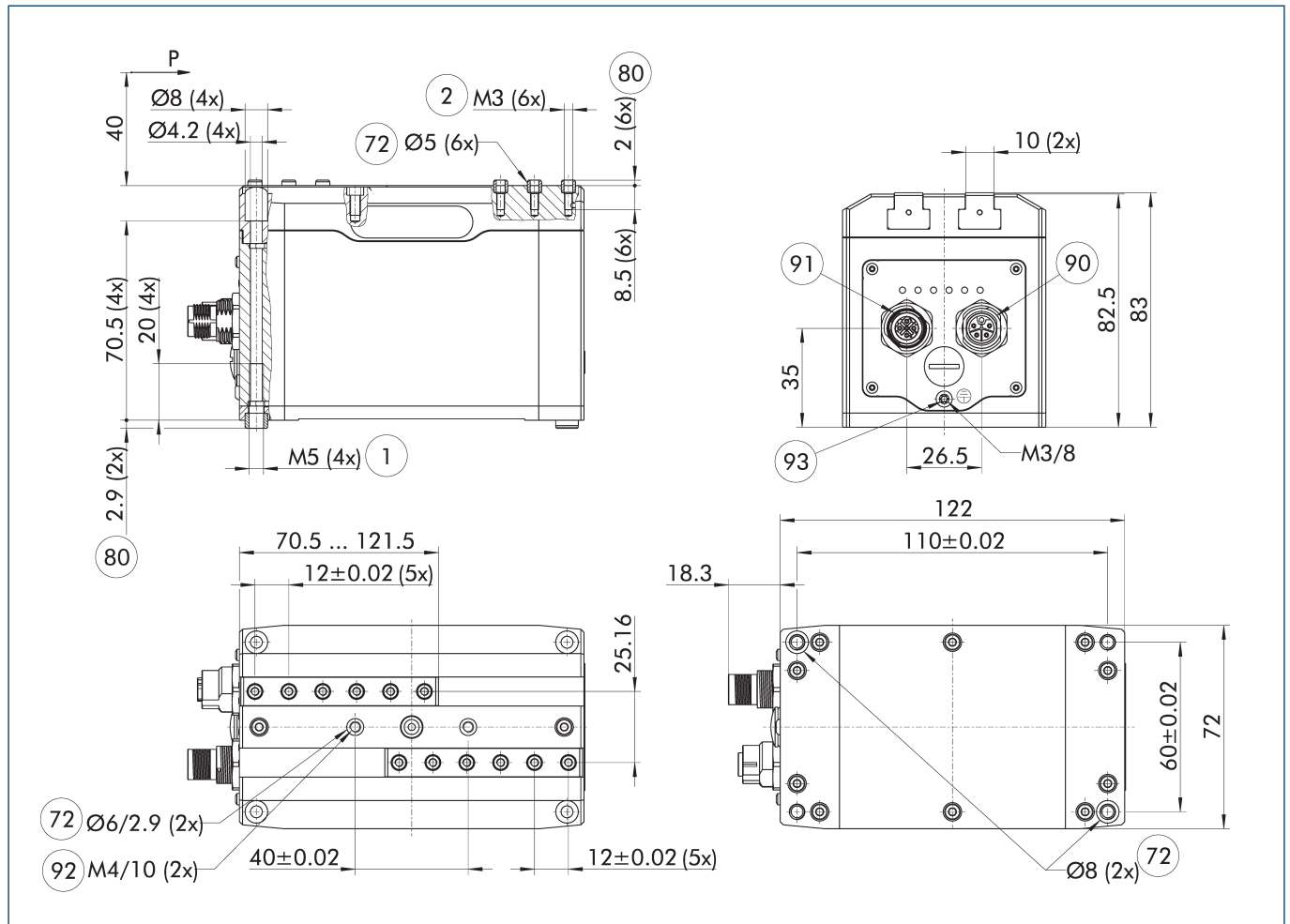
### Caractéristiques techniques EGU avec maintien sûr de la force de préhension

| Description                                                   |         | EGU 50-PN-M-B | EGU 50-EI-M-B | EGU 50-EC-M-B | EGU 50-IL-M-B | EGU 50-MB-M-B |
|---------------------------------------------------------------|---------|---------------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| ID                                                            |         | 1491537       | 1491540       | 1491546       | 1491532       | 1491535       |
| <b>Données d'utilisation générales</b>                        |         |               |               |               |               |               |
| Course par mors                                               | [mm]    | 51            | 51            | 51            | 51            | 51            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 150/600       | 150/600       | 150/600       | 150/600       | 150/600       |
| Maintien de la force de préhension min./max.                  | [%]     | 90/100        | 90/100        | 90/100        | 90/100        | 90/100        |
| Longueur de doigt max. admissible                             | [mm]    | 80            | 80            | 80            | 80            | 80            |
| Poids de doigt max. admissible                                | [kg]    | 0.4           | 0.4           | 0.4           | 0.4           | 0.4           |
| Répétabilité (préhension)                                     | [mm]    | 0.02          | 0.02          | 0.02          | 0.02          | 0.02          |
| Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)                | [mm]    | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          |
| Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)                 | [mm]    | 0.15          | 0.15          | 0.15          | 0.15          | 0.15          |
| Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %) | [s]     | 0.8/0.8       | 0.8/0.8       | 0.8/0.8       | 0.8/0.8       | 0.8/0.8       |
| Vitesse (de positionnement) max.                              | [mm/s]  | 110           | 110           | 110           | 110           | 110           |
| Accélération max.                                             | [mm/s²] | 800           | 800           | 800           | 800           | 800           |
| Poids                                                         | [kg]    | 1.49          | 1.49          | 1.49          | 1.49          | 1.49          |
| 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                 |         | 40            | 40            | 40            | 40            | 40            |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 5             | 5             | 5             | 5             | 5             |
| <b>Données d'utilisation électriques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Tension nominale                                              | [V]     | 24            | 24            | 24            | 24            | 24            |
| Interface de communication                                    |         | PROFINET      | EtherNet/IP   | EtherCAT      | IO-Link       | Modbus RTU    |
| Consommation de courant BasicGrip nominale/max.               | [A]     | 0.3/1.44      | 0.3/1.44      | 0.3/1.44      | 0.3/1.44      | 0.3/1.44      |
| Consommation de courant StrongGrip nominale/max.              | [A]     | 0.72/1.08     | 0.72/1.08     | 0.72/1.08     | 0.72/1.08     | 0.72/1.08     |
| 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      |
| <b>Options et leurs caractéristiques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Version étanche à la poussière                                |         | 1504558       | 1504580       | 1504582       | 1504554       | 1504556       |
| Indice de protection IP, guidage/mors de base                 |         | 64            | 64            | 64            | 64            | 64            |
| Course par mors                                               | [mm]    | 41            | 41            | 41            | 41            | 41            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 210/600       | 210/600       | 210/600       | 210/600       | 210/600       |
| Poids                                                         | [kg]    | 1.52          | 1.52          | 1.52          | 1.52          | 1.52          |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 4             | 4             | 4             | 4             | 4             |

## Caractéristiques techniques EGU sans maintien sûr de la force de préhension

| Description                                                   |         | EGU 50-PN-N-B | EGU 50-EI-N-B | EGU 50-EC-N-B | EGU 50-IL-N-B | EGU 50-MB-N-B |
|---------------------------------------------------------------|---------|---------------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| ID                                                            |         | 1491538       | 1491541       | 1491547       | 1491533       | 1491536       |
| <b>Données d'utilisation générales</b>                        |         |               |               |               |               |               |
| Course par mors                                               | [mm]    | 51            | 51            | 51            | 51            | 51            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 150/300       | 150/300       | 150/300       | 150/300       | 150/300       |
| Longueur de doigt max. admissible                             | [mm]    | 80            | 80            | 80            | 80            | 80            |
| Poids de doigt max. admissible                                | [kg]    | 0.4           | 0.4           | 0.4           | 0.4           | 0.4           |
| Répétabilité (préhension)                                     | [mm]    | 0.02          | 0.02          | 0.02          | 0.02          | 0.02          |
| Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)                | [mm]    | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          |
| Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)                 | [mm]    | 0.15          | 0.15          | 0.15          | 0.15          | 0.15          |
| Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %) | [s]     | 0.8/0.8       | 0.8/0.8       | 0.8/0.8       | 0.8/0.8       | 0.8/0.8       |
| Vitesse (de positionnement) max.                              | [mm/s]  | 110           | 110           | 110           | 110           | 110           |
| Accélération max.                                             | [mm/s²] | 800           | 800           | 800           | 800           | 800           |
| Poids                                                         | [kg]    | 1.44          | 1.44          | 1.44          | 1.44          | 1.44          |
| 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                 |         | 40            | 40            | 40            | 40            | 40            |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 5             | 5             | 5             | 5             | 5             |
| <b>Données d'utilisation électriques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Tension nominale                                              | [V]     | 24            | 24            | 24            | 24            | 24            |
| Interface de communication                                    |         | PROFINET      | EtherNet/IP   | EtherCAT      | IO-Link       | Modbus RTU    |
| Consommation de courant BasicGrip nominale/max.               | [A]     | 0.24/1.23     | 0.24/1.23     | 0.24/1.23     | 0.24/1.23     | 0.24/1.23     |
| 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      |
| <b>Options et leurs caractéristiques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Version étanche à la poussière                                |         | 1504559       | 1504581       | 1504583       | 1504555       | 1504557       |
| Indice de protection IP, guidage/mors de base                 |         | 64            | 64            | 64            | 64            | 64            |
| Course par mors                                               | [mm]    | 41            | 41            | 41            | 41            | 41            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 210/300       | 210/300       | 210/300       | 210/300       | 210/300       |
| Poids                                                         | [kg]    | 1.47          | 1.47          | 1.47          | 1.47          | 1.47          |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 4             | 4             | 4             | 4             | 4             |

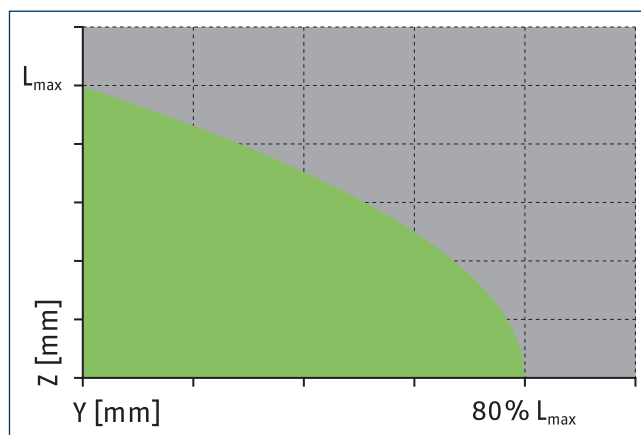
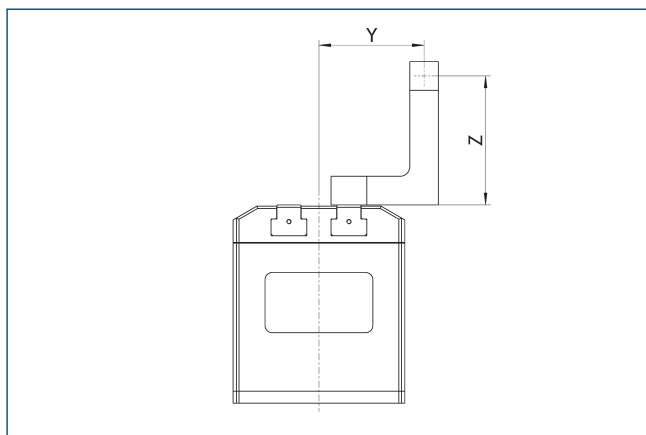
## Vue principale



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. Se référer à la notice d'utilisation du produit pour connaître le nombre minimum de vis de fixation pour la fixation des doigts de pince.

- ① Fixation de la pince
- ② Fixation des doigts
- ⑦② Ajustement pour douilles de centrage
- ⑧① Dépassement des douilles de centrage
- ⑨① Alimentation (M12, connecteur mâle 4 contacts, codé L)
- ⑨② Communication (M12, connecteur femelle, 4 contacts, codé D)
- ⑨③ Raccordement par vis avec positionnement pour montage d'un élément supplémentaire (ces douilles de centrage ne sont pas comprises dans la livraison)
- ⑨④ Connexion de mise à la terre fonctionnelle

### Dépassement maximum autorisé

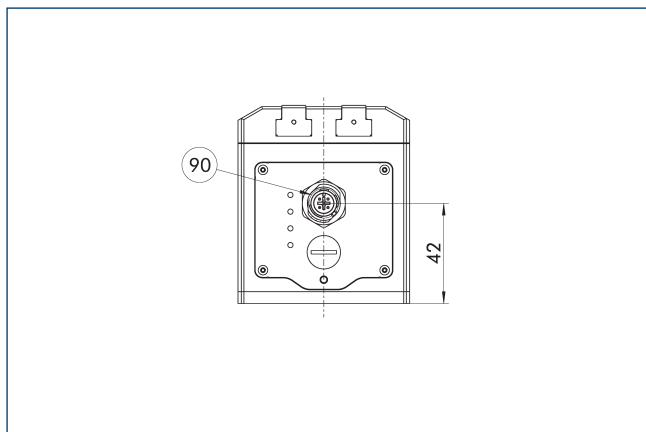


■ Plage admissible

■ Plage non admissible

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

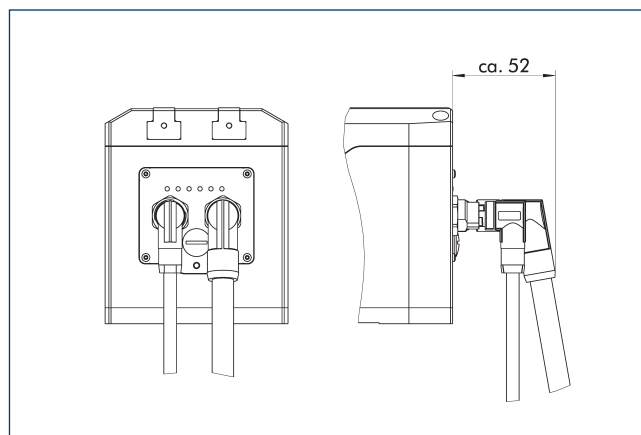
### Version IO-Link et Modbus RTU



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

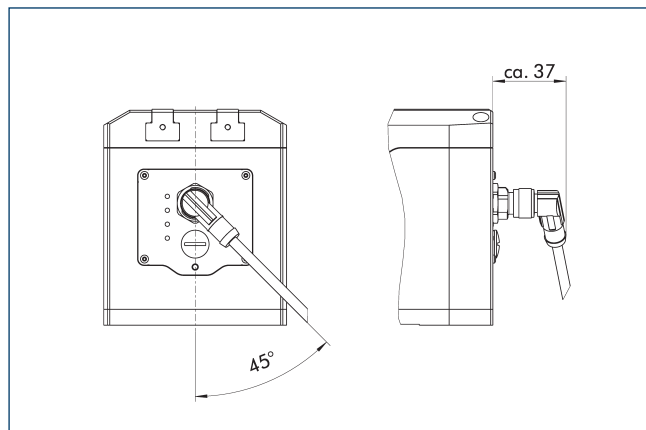
Le plan présente les changements de dimensions de la version IO-Link et Modbus RT par rapport à la version de base figurant sur la vue principale.

### Connecteurs coudés pour version PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



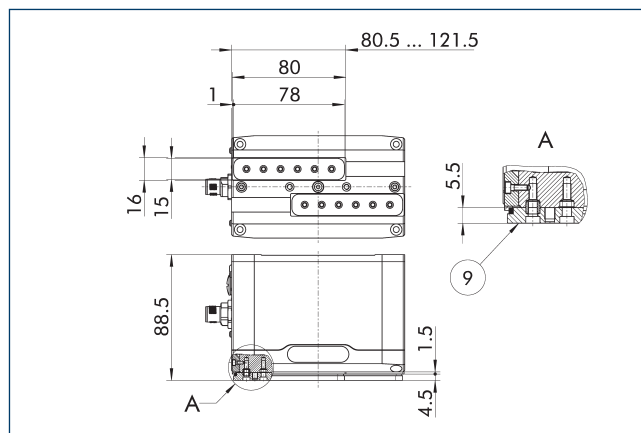
Le plan montre le sens de la sortie du câble en cas d'utilisation de connecteurs coudés. La distance entre le connecteur et le corps de la pince peut varier en fonction du fabricant du câble utilisé.

### 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.

### Version étanche à la poussière

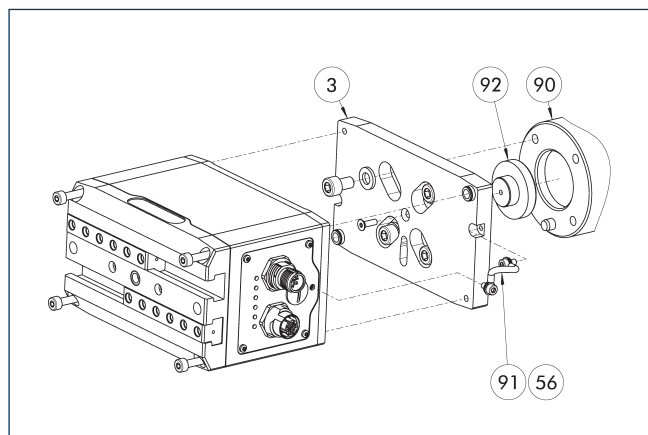


⑨ Pour schéma de fixation, voir plan de la version de base

L'option « étanche à la poussière » augmente le niveau de protection contre les substances pénétrantes. Le schéma d'assemblage est décalé de la hauteur du mors intermédiaire. La longueur des doigts est toujours mesurée depuis le bord supérieur du corps de la pince.



## Kits interface robot pince simple

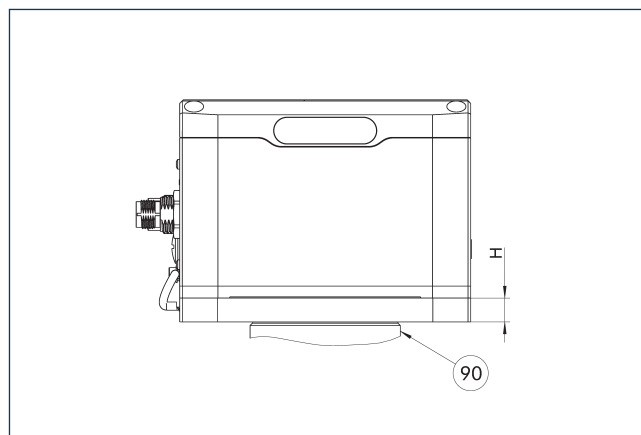


- ③ Plaque-support
- ⑤⑥ Inclus dans la livraison
- ⑨⑩ Poignet robot
- ⑨① Câble terre fonctionnelle
- ⑨② Disque de centrage

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 EGU50/GP12    | 1524670 | 11      |                                | YASKAWA          | GP12                                  |
| AKO EGU50/GP7,8   | 1524659 | 10.5    |                                | YASKAWA          | GP7, GP8                              |
| AKO EGU50/ISO31.5 | 1524650 | 10.5    | 31.5                           | ABB              | SWIFTI CRB1100, IRB1100, IRB1200      |
| AKO EGU50/ISO40   | 1524653 | 10.5    | 40                             | ABB              | IRB1300                               |
| AKO EGU50/ISO50   | 1524658 | 10.5    | 50                             | ABB              | GoFa CRB15000                         |
| AKO EGU50/ISO50   | 1524658 | 10.5    | 50                             | FANUC            | CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA |
| AKO EGU50/ISO50   | 1524658 | 10.5    | 50                             | Kassow Robots    |                                       |
| AKO EGU50/ISO50   | 1524658 | 10.5    | 50                             | Universal Robots | UR7e, UR12e, UR16e, UR15              |
| AKO EGU50/ISO50   | 1524658 | 10.5    | 50                             | YASKAWA          | HC10DTP, HC20DTP                      |

## Kits interface robot pince simple

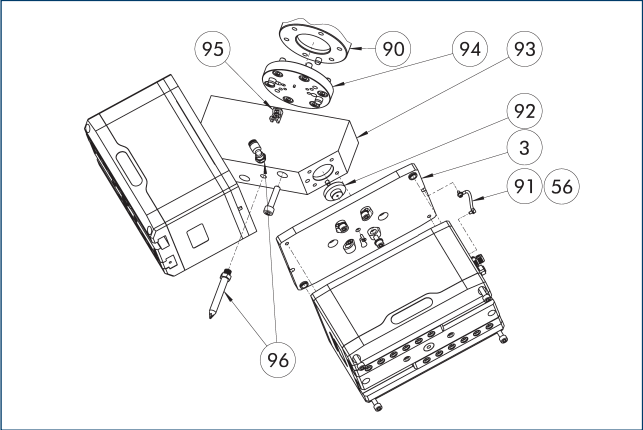


- ⑨⑩ Poignet robot

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 EGU50/GP12    | 1524670 | 11      |                                | YASKAWA          | GP12                                  |
| AKO EGU50/GP7,8   | 1524659 | 10.5    |                                | YASKAWA          | GP7, GP8                              |
| AKO EGU50/ISO31.5 | 1524650 | 10.5    | 31.5                           | ABB              | SWIFTI CRB1100, IRB1100, IRB1200      |
| AKO EGU50/ISO40   | 1524653 | 10.5    | 40                             | ABB              | IRB1300                               |
| AKO EGU50/ISO50   | 1524658 | 10.5    | 50                             | ABB              | GoFa CRB15000                         |
| AKO EGU50/ISO50   | 1524658 | 10.5    | 50                             | FANUC            | CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA |
| AKO EGU50/ISO50   | 1524658 | 10.5    | 50                             | Kassow Robots    |                                       |
| AKO EGU50/ISO50   | 1524658 | 10.5    | 50                             | Universal Robots | UR7e, UR12e, UR16e, UR15              |
| AKO EGU50/ISO50   | 1524658 | 10.5    | 50                             | YASKAWA          | HC10DTP, HC20DTP                      |

Kits interface robot pince double



- ③ Plaque-support

⑤⑥ Inclus dans la livraison

⑨① Câble terre fonctionnelle

⑨② Centreur côté pince
- ⑨③ Plaque interface

⑨④ Interface Robot

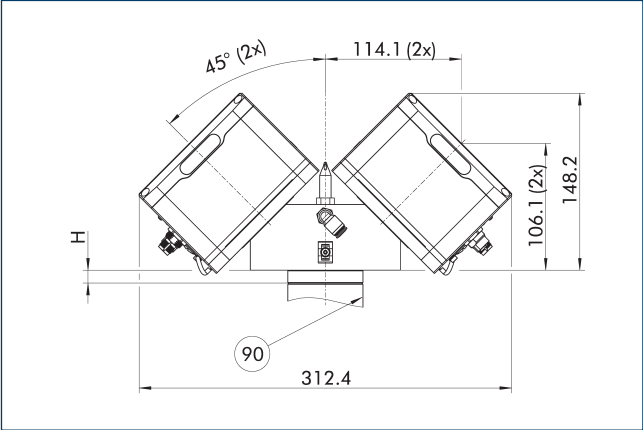
⑨⑤ Support de câble (inclus dans la livraison des câbles)

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 2xEGU50/ GP12                      | 1524754 | 15.8    |                                | YASKAWA          | GP12                         |
| AKO 2xEGU50/ ISO50                     | 1524743 | 10.8    | 50                             | FANUC            | CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA |
| AKO 2xEGU50/ ISO50                     | 1524743 | 10.8    | 50                             | Kassow Robots    |                              |
| AKO 2xEGU50/ ISO50                     | 1524743 | 10.8    | 50                             | Universal Robots | UR12e, UR16e, UR15           |
| AKO 2xEGU50/ ISO50                     | 1524743 | 10.8    | 50                             | YASKAWA          | HC10DTP, HC20DTP             |
| AKO 2xEGU50/ ISO63                     | 1524747 | 14.8    | 63                             |                  |                              |
| AKO 2xEGU50/ ISO80                     | 1524752 | 14.8    | 80                             | Universal Robots | UR20, UR30                   |
| Kit buse de soufflage (version courte) | 1524788 |         |                                |                  |                              |

Kits interface robot pince double



- ⑨① 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 2xEGU50/ GP12  | 1524754 | 15.8    |                                | YASKAWA          | GP12                         |
| AKO 2xEGU50/ ISO50 | 1524743 | 10.8    | 50                             | FANUC            | CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA |
| AKO 2xEGU50/ ISO50 | 1524743 | 10.8    | 50                             | Kassow Robots    |                              |
| AKO 2xEGU50/ ISO50 | 1524743 | 10.8    | 50                             | Universal Robots | UR12e, UR16e, UR15           |
| AKO 2xEGU50/ ISO50 | 1524743 | 10.8    | 50                             | YASKAWA          | HC10DTP, HC20DTP             |
| AKO 2xEGU50/ ISO63 | 1524747 | 14.8    | 63                             |                  |                              |
| AKO 2xEGU50/ ISO80 | 1524752 | 14.8    | 80                             | Universal Robots | UR20, UR30                   |

## 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                           |         |                  |                                |                                                 |                  |                                                 |                   |             |
| 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  |
| EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30         | 1529600 | ABB              | IRB, CRB                       |                                                 | OmniCore C30     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                 | EtherNet/IP |
| EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro    | 1529619 | YASKAWA          | GP, HC                         |                                                 | YRC1000MICRO     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                 | EtherNet/IP |

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

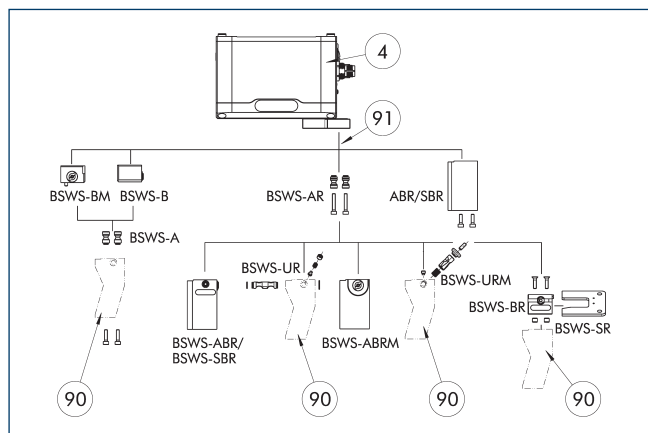


Câbles et kits de câbles pour la connexion électrique à des modèles spécifiques de robots et de contrôleurs. Selon le fabricant, un raccordement direct au niveau du poignet est possible ou un câblage externe est nécessaire. En combinaison avec des interfaces mécaniques et des modules logiciels, cela 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                           |         |                  |                                |                                                 |                  |                                                 |                   |             |
| 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  |
| EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30         | 1529608 | ABB              | IRB, CRB                       |                                                 | OmniCore C30     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                 | EtherNet/IP |
| EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro    | 1529621 | YASKAWA          | GP, HC                         |                                                 | YRC1000MICRO     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                 | EtherNet/IP |

❗ 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.

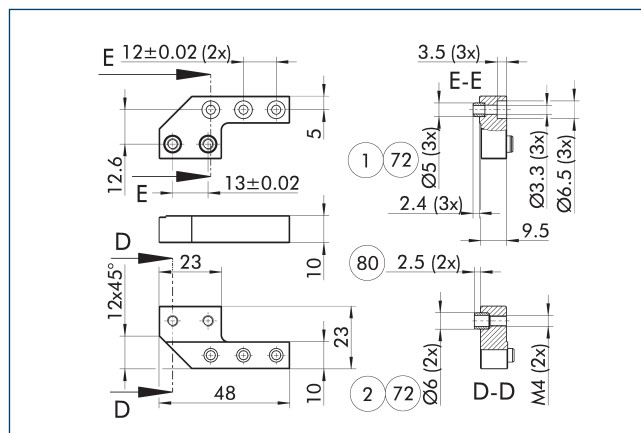
## Systèmes à changement rapide de mors BSWS



- ④ Pincettes de préhension      ⑨① Mors intermédiaire  
⑨① Doigts de pince spécifiques

Différents systèmes à changement rapide de mors sont disponibles pour la pince. Pour des informations détaillées, reportez-vous au produit correspondant.

## Mors intermédiaire ZBA-EGU 50



- ① Fixation de la pince      ⑦② Ajustement pour douilles de centrage  
② Fixation des doigts      ⑧① 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.

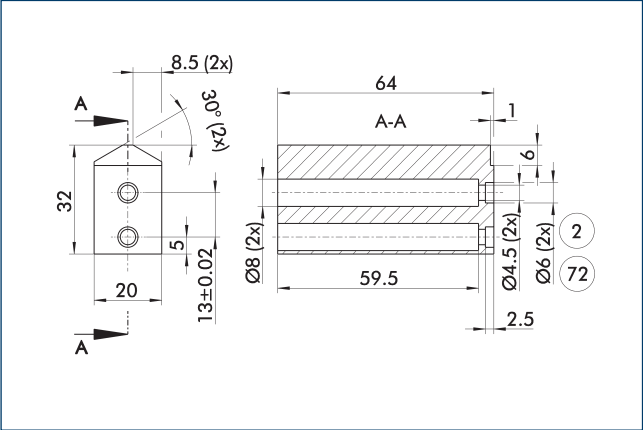
| Description                                       | ID      | Matériau                           | Etendue de la livraison |
|---------------------------------------------------|---------|------------------------------------|-------------------------|
| Mors intermédiaire                                |         |                                    |                         |
| ZBA EGU 50                                        | 1504612 | Acier, protégé contre la corrosion | 2                       |
| ZBA EGU 50 SD                                     | 1591238 | Acier, protégé contre la corrosion | 2                       |
| Adaptateur du système à changement rapide de mors |         |                                    |                         |
| BSWS-AR 64                                        | 0300092 |                                    | 2                       |
| BSWS-AR 64                                        | 0300092 |                                    | 2                       |
| Base du système à changement rapide de mors       |         |                                    |                         |
| BSWS-B 64                                         | 0303023 |                                    | 1                       |
| BSWS-BM 64                                        | 1313900 |                                    | 1                       |

## Champs d'utilisation

| Gammes  | Taille                                                  | Variante          | Capacité d'adaptation |
|---------|---------------------------------------------------------|-------------------|-----------------------|
| EGU     | 50                                                      | BasicGrip 50%     | ■■■■■                 |
| EGU     | 50                                                      | BasicGrip 100%    | ■■■■■                 |
| EGU     | 50                                                      | StrongGrip 150%   | ■■■■■                 |
| EGU     | 50                                                      | StrongGrip > 150% | ■■■■■                 |
| Légende |                                                         |                   |                       |
| ■■■■■   | Peut être combiné sans aucune restriction               |                   |                       |
| ■■■■■   | Utiliser avec restrictions (voir les limites de charge) |                   |                       |
| ■■■■■   | ne peut pas être combiné                                |                   |                       |

Les limites de chargement pour décrire les limites d'application sont disponibles dans le chapitre du catalogue des accessoires correspondants.

Ébauches de doigts ABR/SBR-PGZN-plus 64



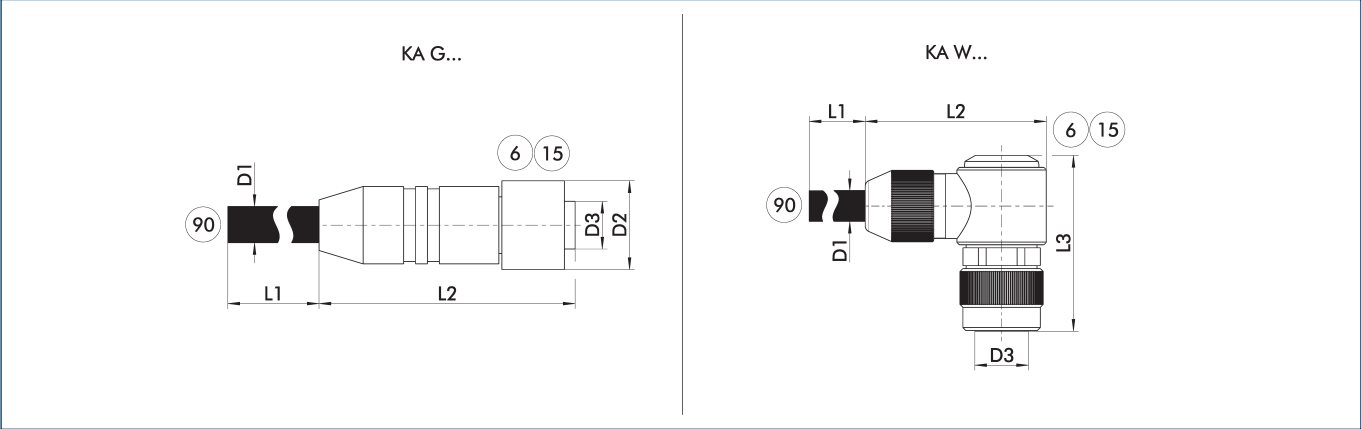
- ② Fixation des doigts
- ⑦② Ajustement pour douilles de centrage

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 64   | 0300010 | Aluminium (3.4365) | 1                       |
| SBR-PGZN-plus 64   | 0300020 | Acier (1.7131)     | 1                       |

① En cas d'utilisation d'ébauches de doigts, la course de fermeture des différentes séries de pinces peut être limitée. Veuillez vérifier ce point en détail à l'avance à l'aide des données CAO et adapter le ré-usinage des doigts en conséquence.

Câble de connexion alimentation en tension



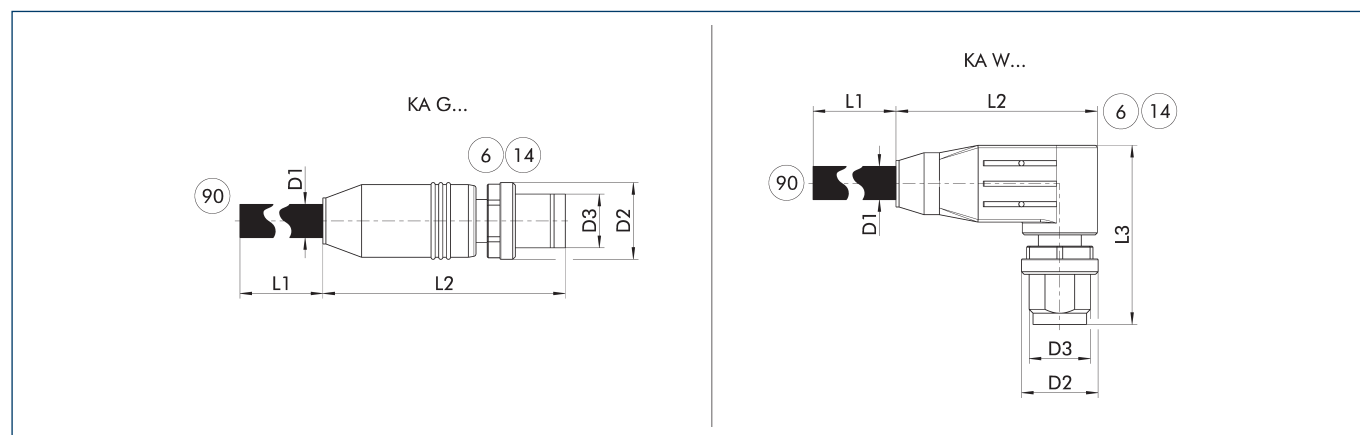
- KA G... Câble de raccordement avec connecteur à fiches droit
- KA W... Câble de raccordement avec connecteur à fiches angulaire
- ⑥ Raccordement côté module
- ⑦② Connecteur
- ⑨⑩ Extrémité de câble avec torons ouverts

Les câbles de connexion sont utilisés pour connecter les produits SCHUNK à l'alimentation en tension.

| Description                                                                                                          | ID      | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3         |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------|-----|------|------|------|------|------------|
|                                                                                                                      |         | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |            |
| Câble de connexion de l'alimentation en tension – chaîne porte-câble et résistant à la torsion, prise M12, droite    |         |     |      |      |      |      |            |
| KA GLN12L04-LK-00500-A                                                                                               | 1502019 | 5   | 7.2  | 53.5 | 18   |      | M12 codé L |
| KA GLN12L04-LK-01000-A                                                                                               | 1502023 | 10  | 7.2  | 53.5 | 18   |      | M12 codé L |
| Câble de connexion de l'alimentation en tension – chaîne porte-câble et résistant à la torsion, prise M12, angulaire |         |     |      |      |      |      |            |
| KA WLN12L04-LK-00500-A                                                                                               | 1502028 | 5   | 7.2  | 49   | 18   | 40   | M12 codé L |
| KA WLN12L04-LK-01000-A                                                                                               | 1502032 | 10  | 7.2  | 49   | 18   | 40   | M12 codé L |

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 communication PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



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

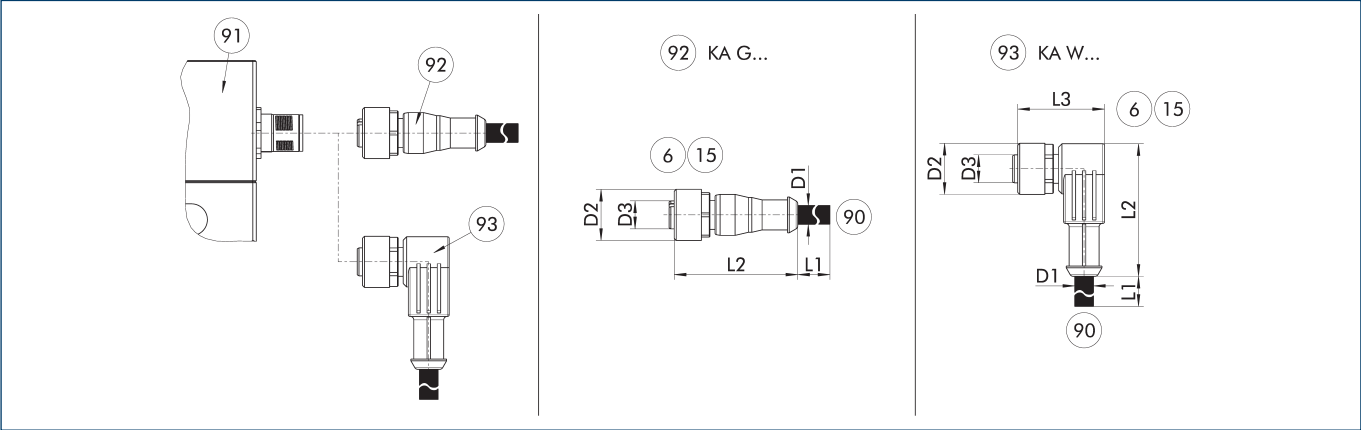
⑥ Raccordement côté module  
⑭ Connecteur  
⑨⑩ Le câbles se termine par une deuxième prise de connecteur

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   | L3   | D3  |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------|-----|------|------|------|------|-----|
|                                                                                                             |         | [m] | [mm] | [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 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit      |         |     |      |      |      |      |     |
| KA GGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                                | 1505114 | 5   | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                                | 1505119 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur RJ45, droit     |         |     |      |      |      |      |     |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-00200-A                                                                                 | 1511256 | 2   | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                 | 1354681 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                 | 1505143 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit  |         |     |      |      |      |      |     |
| KA WGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                                | 1354661 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KA WGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                                | 1505141 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit |         |     |      |      |      |      |     |
| KA WGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                 | 1354688 | 5   | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| KA WGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                 | 1505142 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit              |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR GGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                               | 1505146 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR GGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                               | 1505147 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble communication résistant à la torsion, connecteur M12 droit - à connecteur RJ45 droit                  |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR GGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                | 1354677 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR GGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                | 1505160 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit          |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR WGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                               | 1354674 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR WGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                               | 1505148 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit         |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR WGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                | 1354692 | 5   | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| KAR WGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                | 1505149 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | 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.

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

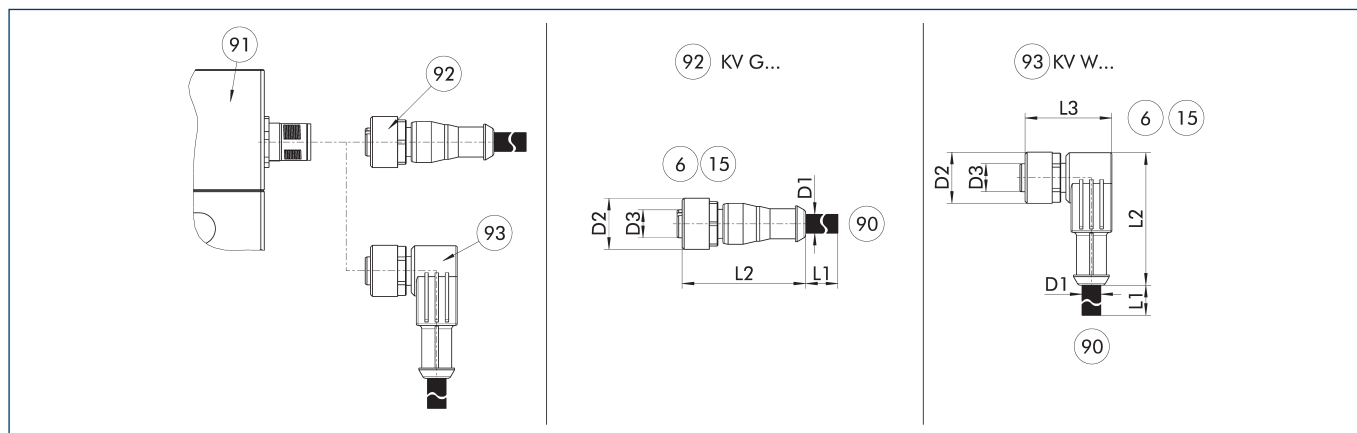
Le câble est idéal pour raccorder les composants correspondants au système de contrôle. Le câble dispose d'une prise M12 5 contacts d'un côté et de fils dénudés de l'autre pour branchements spécifiques. Les câbles de raccordement peuvent être utilisés dans les applications avec chaîne porte-câbles et 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  
⑨⑩ Extrémité de câble avec prise mâle droite

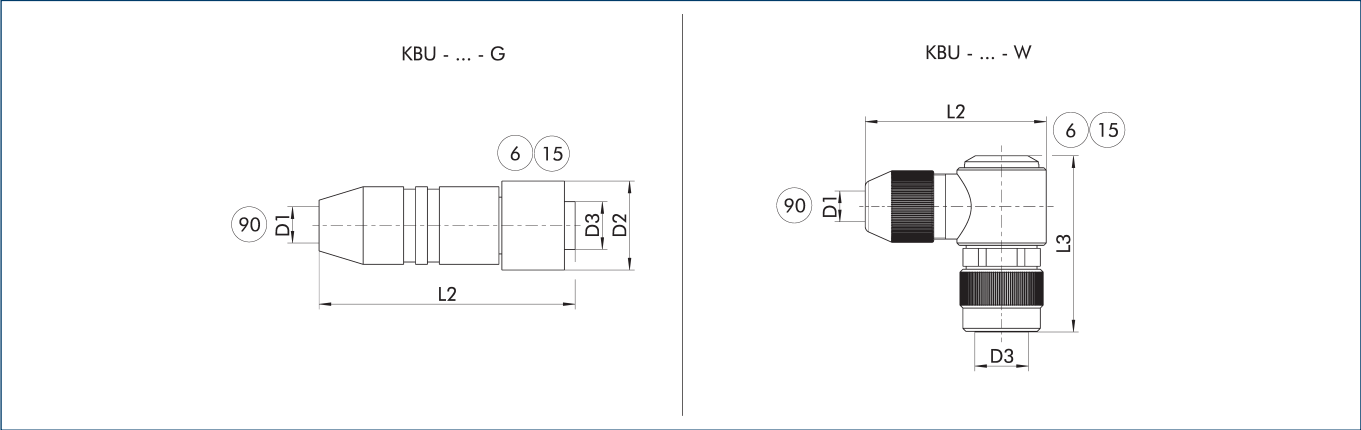
⑨① Composant de fiche de connexion  
⑨② Câble avec connecteur femelle droit  
⑨③ Câble avec connecteur femelle coudé

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 câbles 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-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 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 d'alimentation électrique



- KBU - ... - G      Prise avec sortie droite

KBU - ... - W      Prise avec sortie coudée
- 6      Raccordement côté module

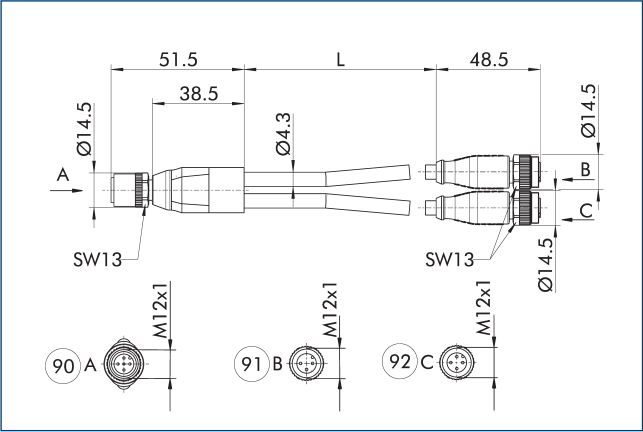
15      Connecteur
- 90      D1 – diamètre max. de câble

Les connecteurs sont utilisés pour connecter le produit SCHUNK à l'alimentation en tension. Un câble client peut être utilisé pour cela. Les différents fils sont serrés avec des raccords à vis dans le connecteur.

| Description      | ID      | D1 (max.) | L2   | D2   | L3   | D3         |
|------------------|---------|-----------|------|------|------|------------|
|                  |         | [mm]      | [mm] | [mm] | [mm] |            |
| Raccord de prise |         |           |      |      |      |            |
| KBU-M12L-G       | 1502044 | 13        | 70   | 25   |      | M12 codé L |
| KBU-M12-W 5LP    | 1543957 | 13        | 49   | 25   | 99   | M12 codé L |

❶ Pour le câble de raccordement, une section de 1,5 mm2 pour chaque fil est recommandée. Veuillez consulter la documentation du produit pour obtenir des informations sur la longueur de câble max. et la section de fil min.

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



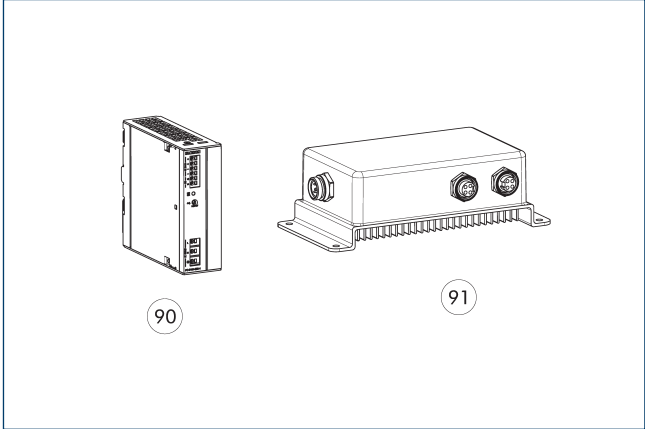
- 90      Pinces de préhension

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



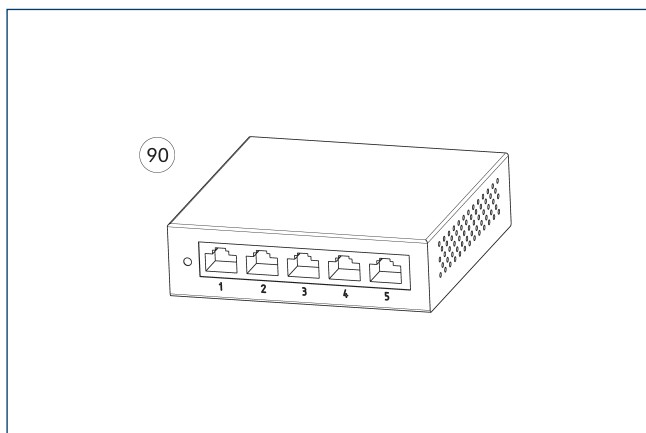
- 90      Bloc d'alimentation 24 V IP20
- 91      Alimentation 24 V IP67

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  |  |

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

## Commutateur



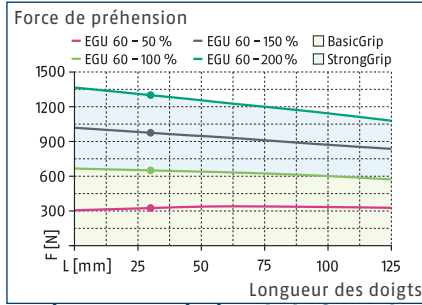
90 Commutateur Ethernet à 5 ports

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.

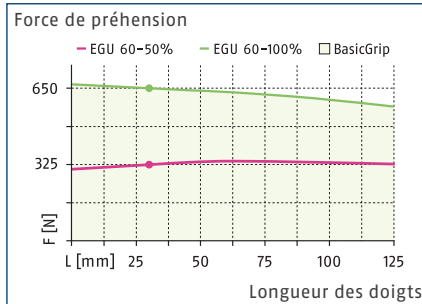
| Description                           | ID      |  |
|---------------------------------------|---------|--|
| Commutateur Ethernet                  |         |  |
| D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch | 1526496 |  |



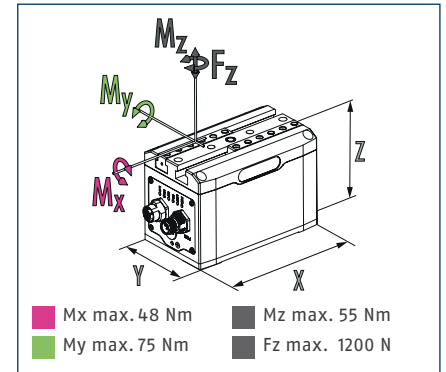
### Version avec maintien de la force de préhension



### Version sans maintien de la 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.

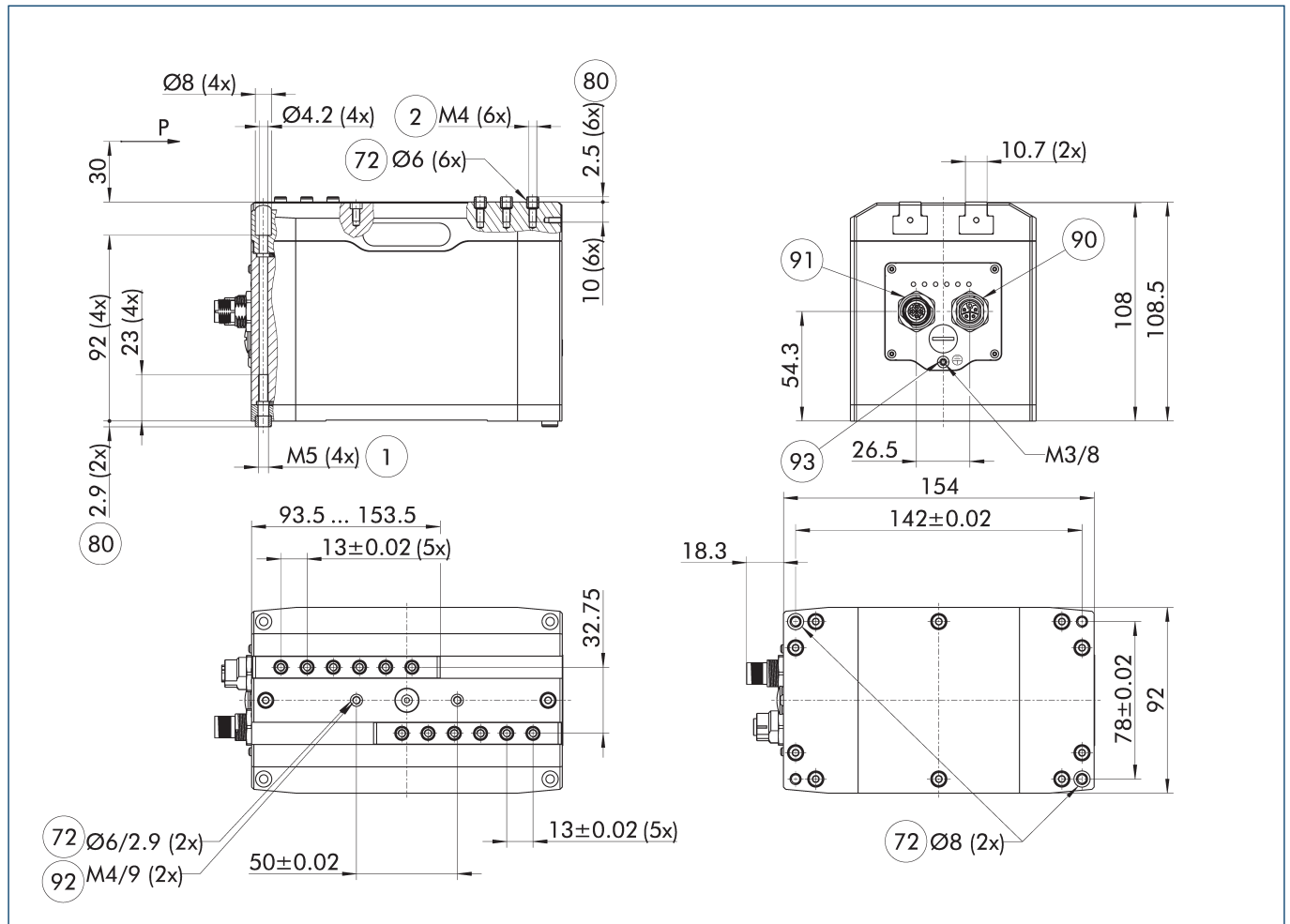
### Caractéristiques techniques EGU avec maintien sûr de la force de préhension

| Description                                                   |         | EGU 60-PN-M-B | EGU 60-EI-M-B | EGU 60-EC-M-B | EGU 60-IL-M-B | EGU 60-MB-M-B |
|---------------------------------------------------------------|---------|---------------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| ID                                                            |         | 1491558       | 1491560       | 1491564       | 1491550       | 1491555       |
| <b>Données d'utilisation générales</b>                        |         |               |               |               |               |               |
| Course par mors                                               | [mm]    | 60            | 60            | 60            | 60            | 60            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 325/1300      | 325/1300      | 325/1300      | 325/1300      | 325/1300      |
| Maintien de la force de préhension min./max.                  | [%]     | 80/100        | 80/100        | 80/100        | 80/100        | 80/100        |
| Longueur de doigt max. admissible                             | [mm]    | 125           | 125           | 125           | 125           | 125           |
| Poids de doigt max. admissible                                | [kg]    | 0.8           | 0.8           | 0.8           | 0.8           | 0.8           |
| Répétabilité (préhension)                                     | [mm]    | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          |
| Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)                | [mm]    | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          |
| Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)                 | [mm]    | 0.3           | 0.3           | 0.3           | 0.3           | 0.3           |
| Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %) | [s]     | 1/1           | 1/1           | 1/1           | 1/1           | 1/1           |
| Vitesse (de positionnement) max.                              | [mm/s]  | 110           | 110           | 110           | 110           | 110           |
| Accélération max.                                             | [mm/s²] | 650           | 650           | 650           | 650           | 650           |
| Poids                                                         | [kg]    | 2.9           | 2.9           | 2.9           | 2.9           | 2.9           |
| 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                 |         | 40            | 40            | 40            | 40            | 40            |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 5             | 5             | 5             | 5             | 5             |
| <b>Données d'utilisation électriques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Tension nominale                                              | [V]     | 24            | 24            | 24            | 24            | 24            |
| Interface de communication                                    |         | PROFINET      | EtherNet/IP   | EtherCAT      | IO-Link       | Modbus RTU    |
| Consommation de courant BasicGrip nominale/max.               | [A]     | 0.84/1.44     | 0.84/1.44     | 0.84/1.44     | 0.84/1.44     | 0.84/1.44     |
| Consommation de courant StrongGrip nominale/max.              | [A]     | 2.64/3.24     | 2.64/3.24     | 2.64/3.24     | 2.64/3.24     | 2.64/3.24     |
| 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      |
| <b>Options et leurs caractéristiques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Version étanche à la poussière                                |         | 1504589       | 1504591       | 1504593       | 1504585       | 1504587       |
| Indice de protection IP, guidage/mors de base                 |         | 64            | 64            | 64            | 64            | 64            |
| Course par mors                                               | [mm]    | 50            | 50            | 50            | 50            | 50            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 325/1300      | 325/1300      | 325/1300      | 325/1300      | 325/1300      |
| Poids                                                         | [kg]    | 2.96          | 2.96          | 2.96          | 2.96          | 2.96          |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 4             | 4             | 4             | 4             | 4             |

## Caractéristiques techniques EGU sans maintien sûr de la force de préhension

| Description                                                   |         | EGU 60-PN-N-B | EGU 60-EI-N-B | EGU 60-EC-N-B | EGU 60-IL-N-B | EGU 60-MB-N-B |
|---------------------------------------------------------------|---------|---------------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| ID                                                            |         | 1491559       | 1491561       | 1491565       | 1491551       | 1491556       |
| <b>Données d'utilisation générales</b>                        |         |               |               |               |               |               |
| Course par mors                                               | [mm]    | 60            | 60            | 60            | 60            | 60            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 325/650       | 325/650       | 325/650       | 325/650       | 325/650       |
| Longueur de doigt max. admissible                             | [mm]    | 125           | 125           | 125           | 125           | 125           |
| Poids de doigt max. admissible                                | [kg]    | 0.8           | 0.8           | 0.8           | 0.8           | 0.8           |
| Répétabilité (préhension)                                     | [mm]    | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          |
| Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)                | [mm]    | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          |
| Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)                 | [mm]    | 0.3           | 0.3           | 0.3           | 0.3           | 0.3           |
| Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %) | [s]     | 1/1           | 1/1           | 1/1           | 1/1           | 1/1           |
| Vitesse (de positionnement) max.                              | [mm/s]  | 110           | 110           | 110           | 110           | 110           |
| Accélération max.                                             | [mm/s²] | 650           | 650           | 650           | 650           | 650           |
| Poids                                                         | [kg]    | 2.77          | 2.77          | 2.77          | 2.77          | 2.77          |
| 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                 |         | 40            | 40            | 40            | 40            | 40            |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 5             | 5             | 5             | 5             | 5             |
| <b>Données d'utilisation électriques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Tension nominale                                              | [V]     | 24            | 24            | 24            | 24            | 24            |
| Interface de communication                                    |         | PROFINET      | EtherNet/IP   | EtherCAT      | IO-Link       | Modbus RTU    |
| Consommation de courant BasicGrip nominale/max.               | [A]     | 0.78/1.2      | 0.78/1.2      | 0.78/1.2      | 0.78/1.2      | 0.78/1.2      |
| 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      |
| <b>Options et leurs caractéristiques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Version étanche à la poussière                                |         | 1504590       | 1504592       | 1504594       | 1504586       | 1504588       |
| Indice de protection IP, guidage/mors de base                 |         | 64            | 64            | 64            | 64            | 64            |
| Course par mors                                               | [mm]    | 50            | 50            | 50            | 50            | 50            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 325/650       | 325/650       | 325/650       | 325/650       | 325/650       |
| Poids                                                         | [kg]    | 2.83          | 2.83          | 2.83          | 2.83          | 2.83          |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 4             | 4             | 4             | 4             | 4             |

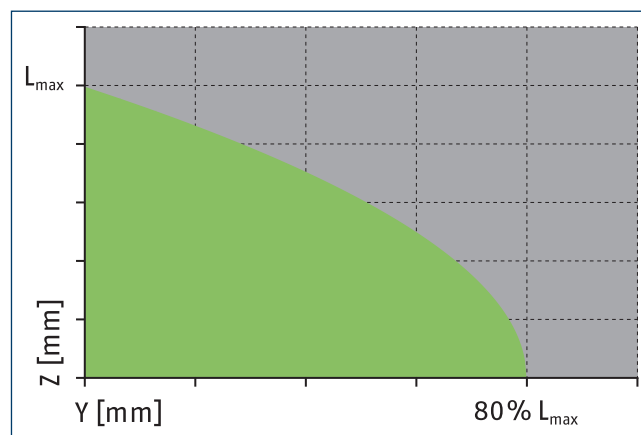
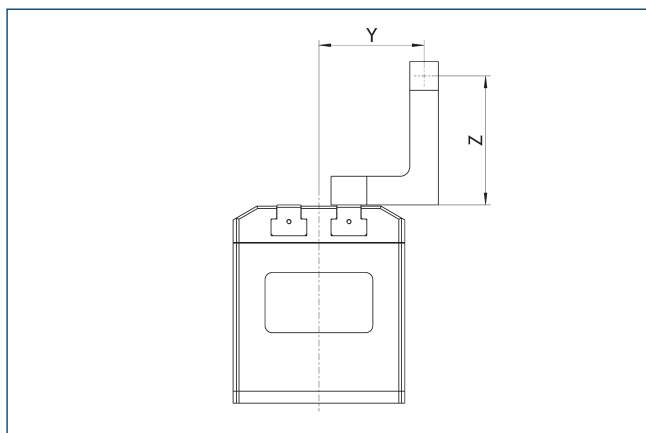
## Vue principale



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. Se référer à la notice d'utilisation du produit pour connaître le nombre minimum de vis de fixation pour la fixation des doigts de pince.

- |    |                                                        |    |                                                                                                                                                      |
|----|--------------------------------------------------------|----|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ①  | Fixation de la pince                                   | ⑨1 | Communication (M12, connecteur femelle, 4 contacts, codé D)                                                                                          |
| ②  | Fixation des doigts                                    | ⑨2 | Raccordement par vis avec positionnement pour montage d'un élément supplémentaire (ces douilles de centrage ne sont pas comprises dans la livraison) |
| 72 | Ajustement pour douilles de centrage                   | ⑨3 | Connexion de mise à la terre fonctionnelle                                                                                                           |
| 80 | Dépassement des douilles de centrage                   |    |                                                                                                                                                      |
| 90 | Alimentation (M12, connecteur mâle 4 contacts, codé L) |    |                                                                                                                                                      |

## Dépassement maximum autorisé

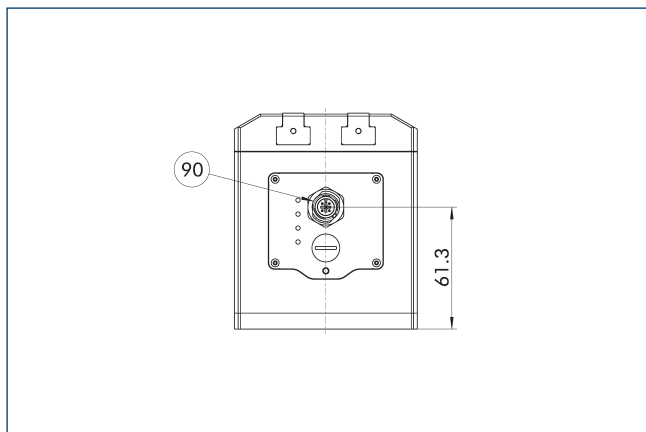


■ Plage admissible

■ Plage non admissible

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

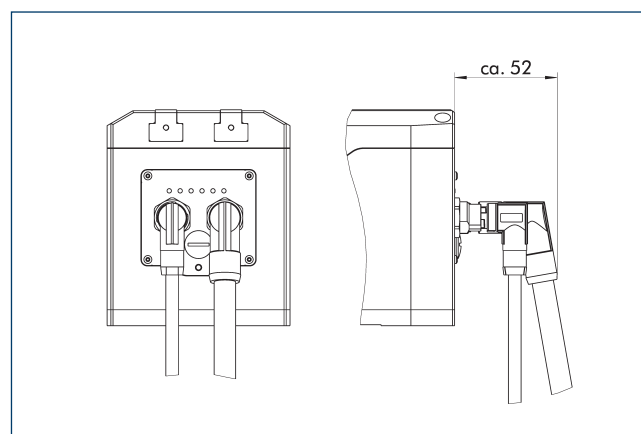
## Version IO-Link et Modbus RTU



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

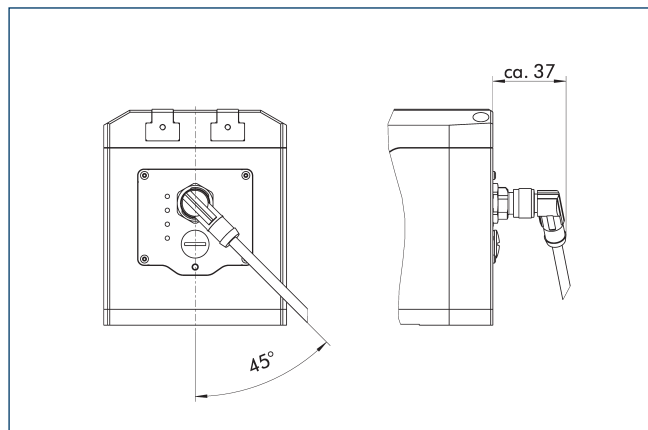
Le plan présente les changements de dimensions de la version IO-Link et Modbus RT par rapport à la version de base figurant sur la vue principale.

## Connecteurs coudés pour version PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



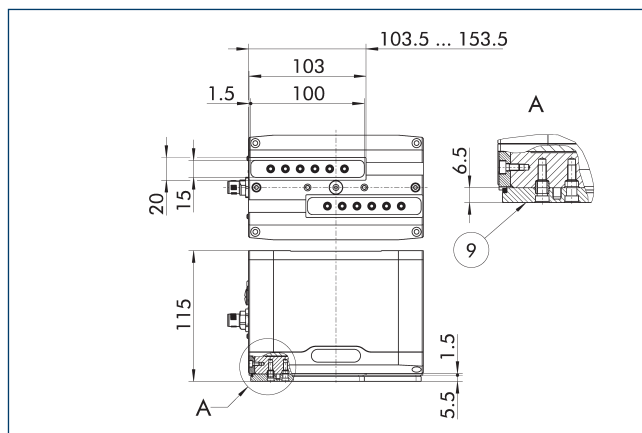
Le plan montre le sens de la sortie du câble en cas d'utilisation de connecteurs coudés. La distance entre le connecteur et le corps de la pince peut varier en fonction du fabricant du câble utilisé.

### 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.

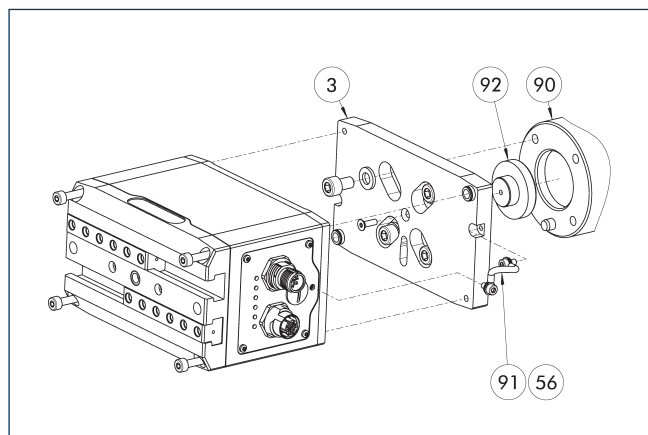
### Version étanche à la poussière



L'option « étanche à la poussière » augmente le niveau de protection contre les substances pénétrantes. Le schéma d'assemblage est décalé de la hauteur du mors intermédiaire. La longueur des doigts est toujours mesurée depuis le bord supérieur du corps de la pince.



## Kits interface robot pince simple

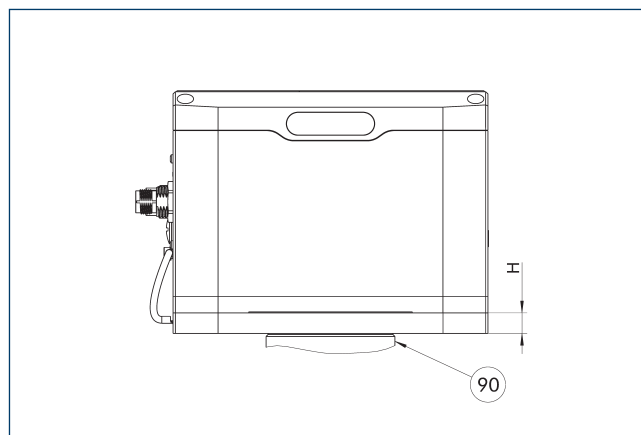


- ③ Plaque-support
- ⑤⑥ Inclus dans la livraison
- ⑨⑩ Poignet robot
- ⑨① Câble terre fonctionnelle
- ⑨② Disque de centrage

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 EGU60/GP12    | 1524679 | 11      |                                | YASKAWA          | GP12                         |
| AKO EGU60/GP7.8   | 1524677 | 10.5    |                                | YASKAWA          | GP7, GP8                     |
| AKO EGU60/ISO31.5 | 1524671 | 10.5    | 31.5                           | ABB              | IRB1200                      |
| AKO EGU60/ISO40   | 1524673 | 10.5    | 40                             | ABB              | IRB1300                      |
| AKO EGU60/ISO50   | 1524675 | 10.5    | 50                             | FANUC            | CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA |
| AKO EGU60/ISO50   | 1524675 | 10.5    | 50                             | Kassow Robots    |                              |
| AKO EGU60/ISO50   | 1524675 | 10.5    | 50                             | Universal Robots | UR12e, UR16e, UR15           |
| AKO EGU60/ISO50   | 1524675 | 10.5    | 50                             | YASKAWA          | HC10DTP, HC20DTP             |

## Kits interface robot pince simple

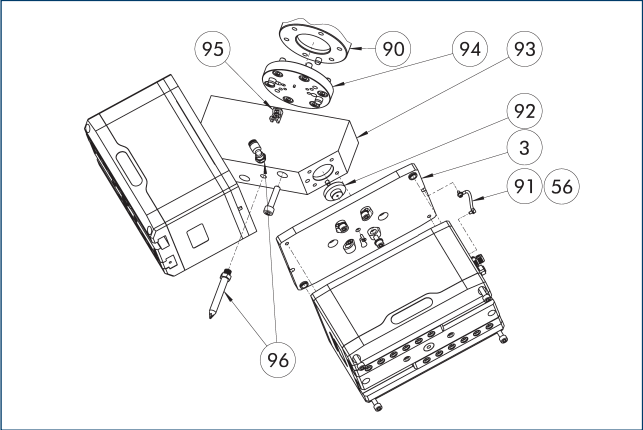


- ⑨⑩ Poignet robot

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 EGU60/GP12    | 1524679 | 11      |                                | YASKAWA          | GP12                         |
| AKO EGU60/GP7.8   | 1524677 | 10.5    |                                | YASKAWA          | GP7, GP8                     |
| AKO EGU60/ISO31.5 | 1524671 | 10.5    | 31.5                           | ABB              | IRB1200                      |
| AKO EGU60/ISO40   | 1524673 | 10.5    | 40                             | ABB              | IRB1300                      |
| AKO EGU60/ISO50   | 1524675 | 10.5    | 50                             | FANUC            | CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA |
| AKO EGU60/ISO50   | 1524675 | 10.5    | 50                             | Kassow Robots    |                              |
| AKO EGU60/ISO50   | 1524675 | 10.5    | 50                             | Universal Robots | UR12e, UR16e, UR15           |
| AKO EGU60/ISO50   | 1524675 | 10.5    | 50                             | YASKAWA          | HC10DTP, HC20DTP             |

Kits interface robot pince double



- ③

Plaque-support
- ⑤⑥

Inclus dans la livraison
- ⑨⑩

Poignet robot
- ⑨①

Câble terre fonctionnelle
- ⑨②

Centreur côté pince
- ⑨③

Plaque interface
- ⑨④

Interface Robot
- ⑨⑤

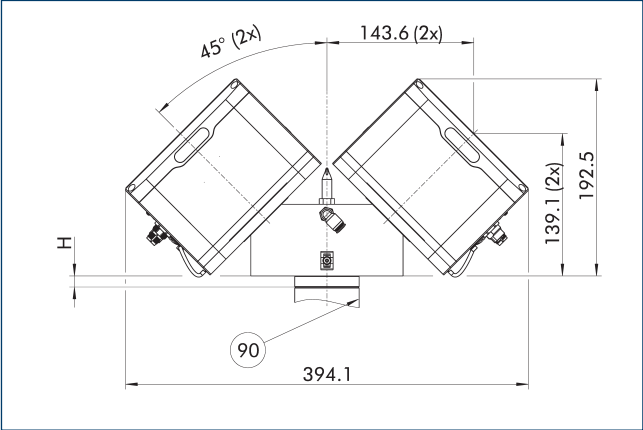
Support de câble (inclus dans la livraison des câbles)
- ⑨⑥

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 2xEGU60/ISO50                      | 1524667 | 10.8    | 50                             | FANUC            | CRX-20iA, CRX-25iA |
| AKO 2xEGU60/ISO50                      | 1524667 | 10.8    | 50                             | Kassow Robots    |                    |
| AKO 2xEGU60/ISO50                      | 1524667 | 10.8    | 50                             | YASKAWA          | HC20DTP            |
| AKO 2xEGU60/ISO63                      | 1524668 | 14.8    | 63                             |                  |                    |
| AKO 2xEGU60/ISO80                      | 1524669 | 14.8    | 80                             | Universal Robots | UR20, UR30         |
| Kit buse de soufflage (version courte) | 1524788 |         |                                |                  |                    |

Kits interface robot pince double



- ⑨⑩

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 2xEGU60/ISO50 | 1524667 | 10.8    | 50                             | FANUC            | CRX-20iA, CRX-25iA |
| AKO 2xEGU60/ISO50 | 1524667 | 10.8    | 50                             | Kassow Robots    |                    |
| AKO 2xEGU60/ISO50 | 1524667 | 10.8    | 50                             | YASKAWA          | HC20DTP            |
| AKO 2xEGU60/ISO63 | 1524668 | 14.8    | 63                             |                  |                    |
| AKO 2xEGU60/ISO80 | 1524669 | 14.8    | 80                             | Universal Robots | UR20, UR30         |

## 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                           |         |                  |                                |                                                 |                  |                                                 |                   |             |
| 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  |
| EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30         | 1529600 | ABB              | IRB, CRB                       |                                                 | OmniCore C30     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                 | EtherNet/IP |
| EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro    | 1529619 | YASKAWA          | GP, HC                         |                                                 | YRC1000MICRO     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                 | EtherNet/IP |

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

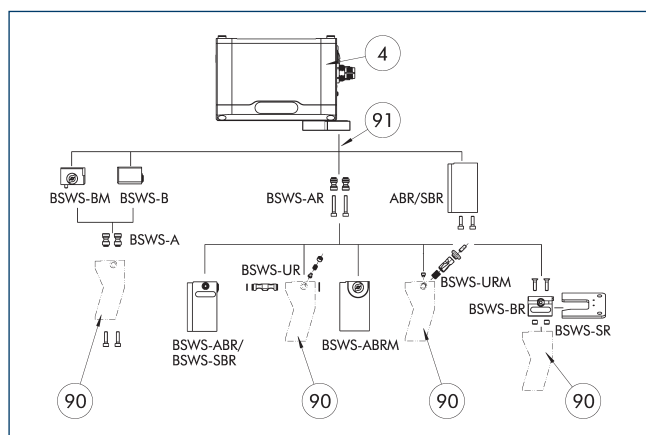


Câbles et kits de câbles pour la connexion électrique à des modèles spécifiques de robots et de contrôleurs. Selon le fabricant, un raccordement direct au niveau du poignet est possible ou un câblage externe est nécessaire. En combinaison avec des interfaces mécaniques et des modules logiciels, cela 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                           |         |                  |                                |                                                 |                  |                                                 |                   |             |
| 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  |
| EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30         | 1529608 | ABB              | IRB, CRB                       |                                                 | OmniCore C30     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                 | EtherNet/IP |
| EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro    | 1529621 | YASKAWA          | GP, HC                         |                                                 | YRC1000MICRO     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                 | EtherNet/IP |

ⓘ 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.

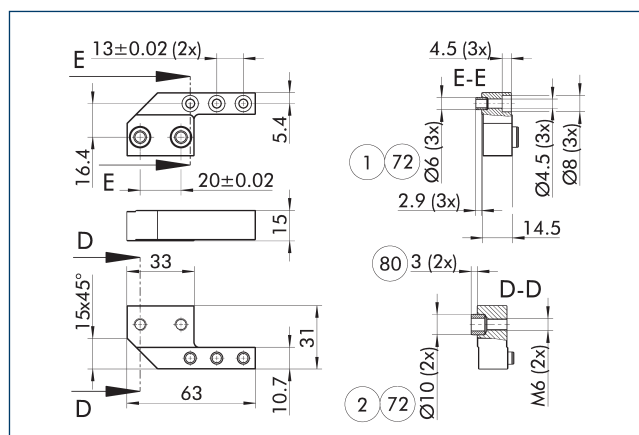
### Systèmes à changement rapide de mors BSWS



- ④ Pinces de préhension      ⑨① Mors intermédiaire  
⑨② Doigts de pince spécifiques

Différents systèmes à changement rapide de mors sont disponibles pour la pince. Pour des informations détaillées, reportez-vous au produit correspondant.

### Mors intermédiaire ZBA-EGU 60



- ① Fixation de la pince      ⑦② Ajustement pour douilles de centrage  
② Fixation des doigts      ⑧② 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.

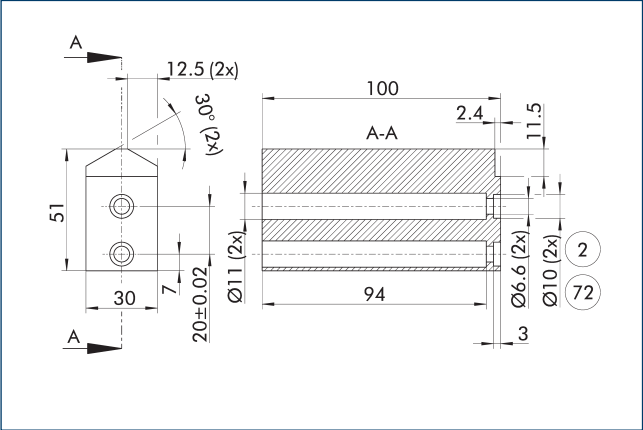
| Description                                              | ID      | Matériau                           | Etendue de la livraison |
|----------------------------------------------------------|---------|------------------------------------|-------------------------|
| <b>Mors intermédiaire</b>                                |         |                                    |                         |
| ZBA EGU 60                                               | 1504613 | Acier, protégé contre la corrosion | 2                       |
| ZBA EGU 60 SD                                            | 1591239 | Acier, protégé contre la corrosion | 2                       |
| <b>Adaptateur du système à changement rapide de mors</b> |         |                                    |                         |
| BSWS-AR 100                                              | 0300094 |                                    | 2                       |
| BSWS-AR 100                                              | 0300094 |                                    | 2                       |
| BSWS-AR 100                                              | 0300094 |                                    | 2                       |
| <b>Base du système à changement rapide de mors</b>       |         |                                    |                         |
| BSWS-B 100                                               | 0303027 |                                    | 1                       |
| BSWS-BM 100                                              | 1313902 |                                    | 1                       |

### Champs d'utilisation

| Gammes         | Taille                                                  | Variante          | Capacité d'adaptation |
|----------------|---------------------------------------------------------|-------------------|-----------------------|
| EGU            | 60                                                      | BasicGrip 50%     | ■■■■                  |
| EGU            | 60                                                      | BasicGrip 100%    | ■■■■                  |
| EGU            | 60                                                      | StrongGrip 150%   | ■■■■                  |
| EGU            | 60                                                      | StrongGrip > 150% | ■■■■                  |
| <b>Légende</b> |                                                         |                   |                       |
| ■■■■           | Peut être combiné sans aucune restriction               |                   |                       |
| ■■■□           | Utiliser avec restrictions (voir les limites de charge) |                   |                       |
| □□□□           | ne peut pas être combiné                                |                   |                       |

Les limites de chargement pour décrire les limites d'application sont disponibles dans le chapitre du catalogue des accessoires correspondants.

Ébauches de doigts ABR/SBR-PGZN-plus 100



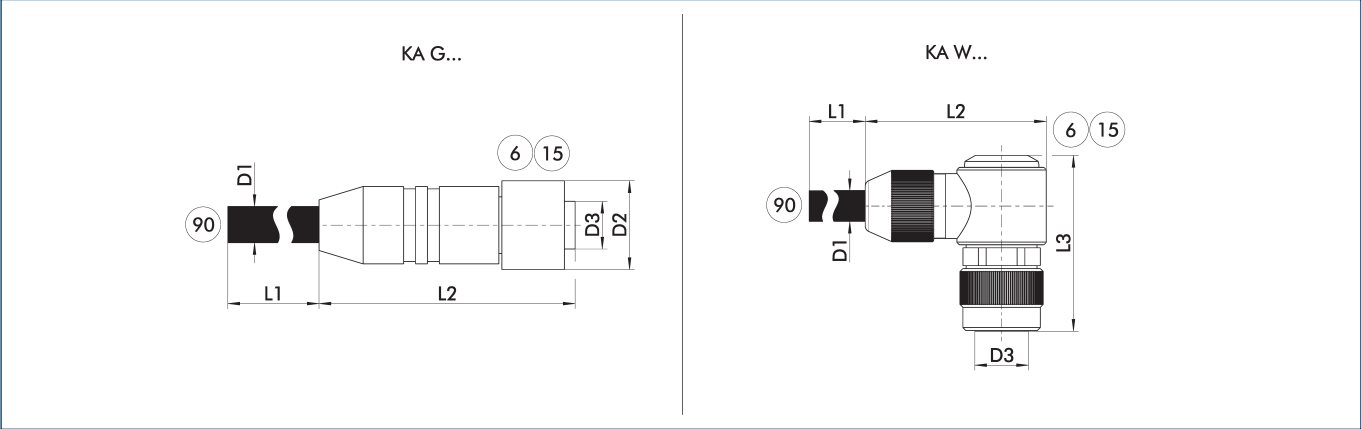
- ② Fixation des doigts
- ⑦② Ajustement pour douilles de centrage

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 100  | 0300012 | Aluminium (3.4365) | 1                       |
| SBR-PGZN-plus 100  | 0300022 | Acier (1.7131)     | 1                       |

① En cas d'utilisation d'ébauches de doigts, la course de fermeture des différentes séries de pinces peut être limitée. Veuillez vérifier ce point en détail à l'avance à l'aide des données CAO et adapter le ré-usinage des doigts en conséquence.

Câble de connexion alimentation en tension



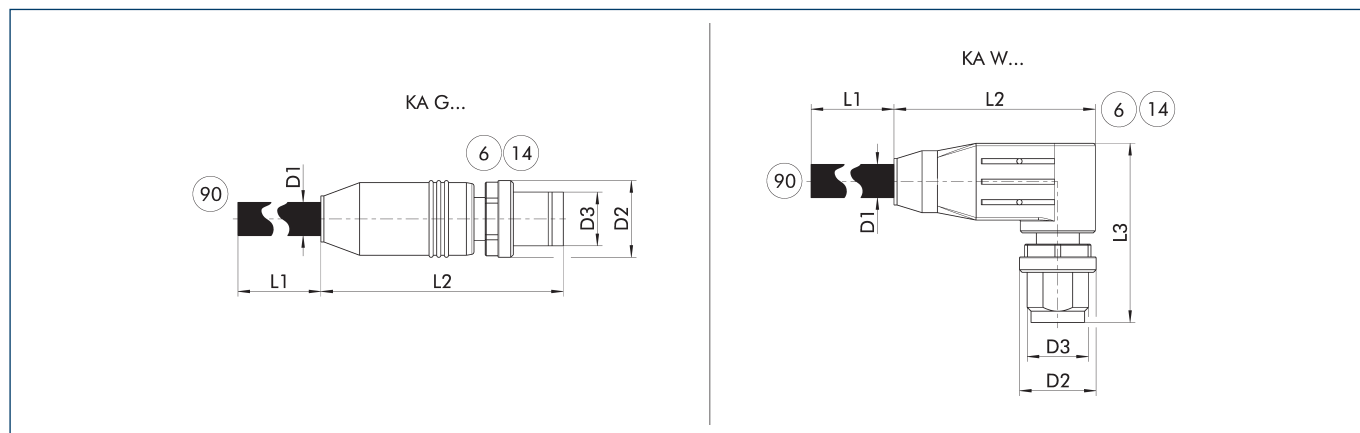
- KA G... Câble de raccordement avec connecteur à fiches droit
- KA W... Câble de raccordement avec connecteur à fiches angulaire
- ⑥ Raccordement côté module
- ⑦② Connecteur
- ⑨⑩ Extrémité de câble avec torons ouverts

Les câbles de connexion sont utilisés pour connecter les produits SCHUNK à l'alimentation en tension.

| Description                                                                                                          | ID      | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3         |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------|-----|------|------|------|------|------------|
|                                                                                                                      |         | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |            |
| Câble de connexion de l'alimentation en tension – chaîne porte-câble et résistant à la torsion, prise M12, droite    |         |     |      |      |      |      |            |
| KA GLN12L04-LK-00500-A                                                                                               | 1502019 | 5   | 7.2  | 53.5 | 18   |      | M12 codé L |
| KA GLN12L04-LK-01000-A                                                                                               | 1502023 | 10  | 7.2  | 53.5 | 18   |      | M12 codé L |
| Câble de connexion de l'alimentation en tension – chaîne porte-câble et résistant à la torsion, prise M12, angulaire |         |     |      |      |      |      |            |
| KA WLN12L04-LK-00500-A                                                                                               | 1502028 | 5   | 7.2  | 49   | 18   | 40   | M12 codé L |
| KA WLN12L04-LK-01000-A                                                                                               | 1502032 | 10  | 7.2  | 49   | 18   | 40   | M12 codé L |

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 communication PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



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

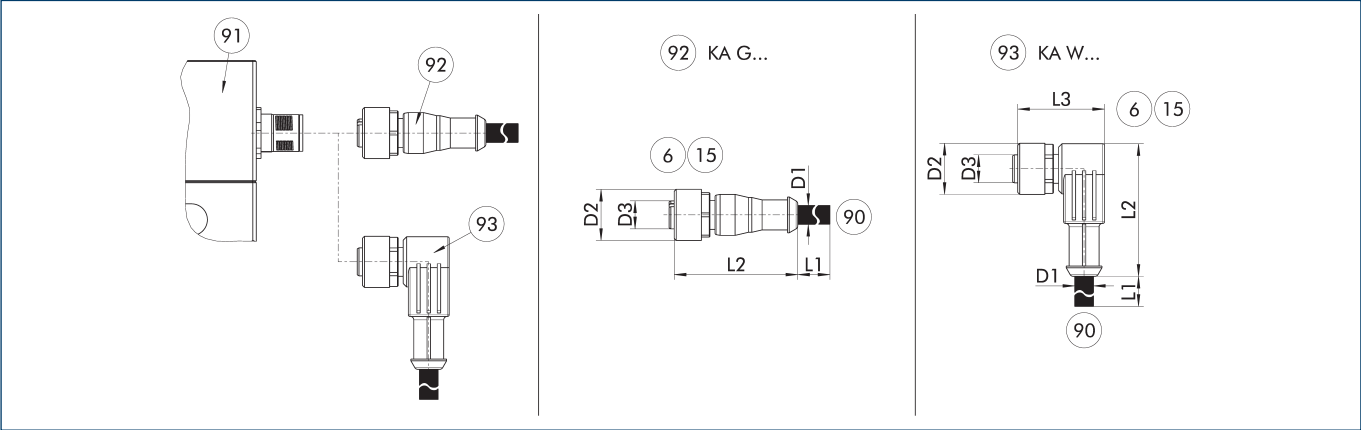
⑥ Raccordement côté module  
⑭ Connecteur  
⑨⑩ Le câbles se termine par une deuxième prise de connecteur

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   | L3   | D3  |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------|-----|------|------|------|------|-----|
|                                                                                                             |         | [m] | [mm] | [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 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit      |         |     |      |      |      |      |     |
| KA GGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                                | 1505114 | 5   | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                                | 1505119 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur RJ45, droit     |         |     |      |      |      |      |     |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-00200-A                                                                                 | 1511256 | 2   | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                 | 1354681 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                 | 1505143 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit  |         |     |      |      |      |      |     |
| KA WGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                                | 1354661 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KA WGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                                | 1505141 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit |         |     |      |      |      |      |     |
| KA WGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                 | 1354688 | 5   | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| KA WGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                 | 1505142 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit              |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR GGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                               | 1505146 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR GGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                               | 1505147 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble communication résistant à la torsion, connecteur M12 droit - à connecteur RJ45 droit                  |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR GGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                | 1354677 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR GGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                | 1505160 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit          |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR WGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                               | 1354674 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR WGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                               | 1505148 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit         |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR WGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                | 1354692 | 5   | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| KAR WGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                | 1505149 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | 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.

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

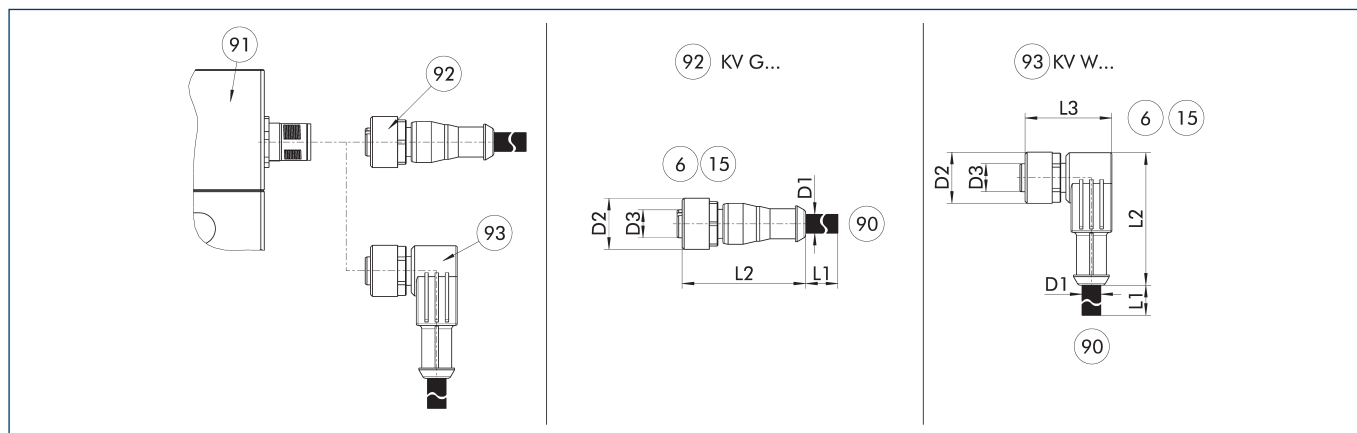
Le câble est idéal pour raccorder les composants correspondants au système de contrôle. Le câble dispose d'une prise M12 5 contacts d'un côté et de fils dénudés de l'autre pour branchements spécifiques. Les câbles de raccordement peuvent être utilisés dans les applications avec chaîne porte-câbles et 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  
⑨⑩ Extrémité de câble avec prise mâle droite

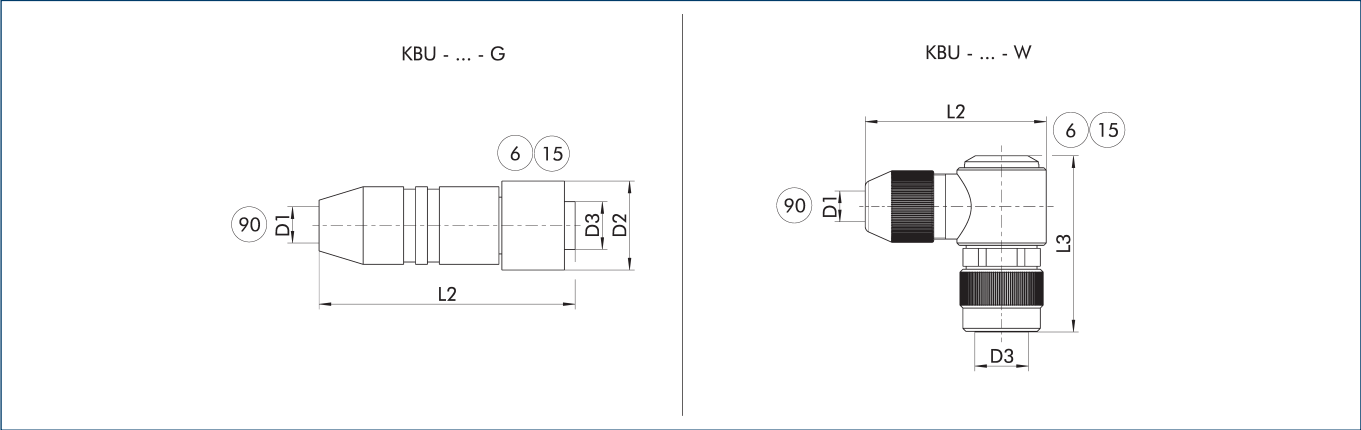
⑨① Composant de fiche de connexion  
⑨② Câble avec connecteur femelle droit  
⑨③ Câble avec connecteur femelle coudé

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 câbles 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-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 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 d'alimentation électrique



- KBU - ... - G

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

Prise avec sortie coudée
- 6

Raccordement côté module
- 15

Connecteur
- 90

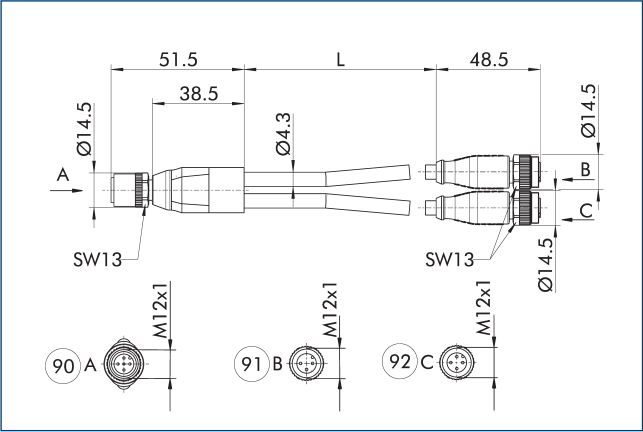
D1 – diamètre max. de câble

Les connecteurs sont utilisés pour connecter le produit SCHUNK à l'alimentation en tension. Un câble client peut être utilisé pour cela. Les différents fils sont serrés avec des raccords à vis dans le connecteur.

| Description      | ID      | D1 (max.) | L2   | D2   | L3   | D3         |
|------------------|---------|-----------|------|------|------|------------|
|                  |         | [mm]      | [mm] | [mm] | [mm] |            |
| Raccord de prise |         |           |      |      |      |            |
| KBU-M12L-G       | 1502044 | 13        | 70   | 25   |      | M12 codé L |
| KBU-M12-W 5LP    | 1543957 | 13        | 49   | 25   | 99   | M12 codé L |

❶ Pour le câble de raccordement, une section de 1,5 mm2 pour chaque fil est recommandée. Veuillez consulter la documentation du produit pour obtenir des informations sur la longueur de câble max. et la section de fil min.

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



- 90

Pinces de préhension
- 91

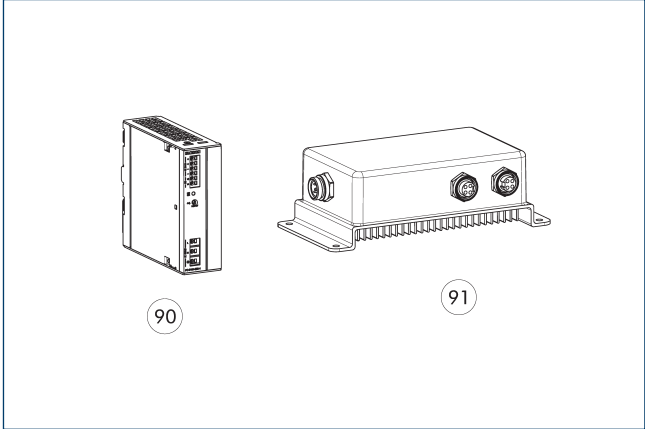
Logique (IO-Link master)
- 92

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

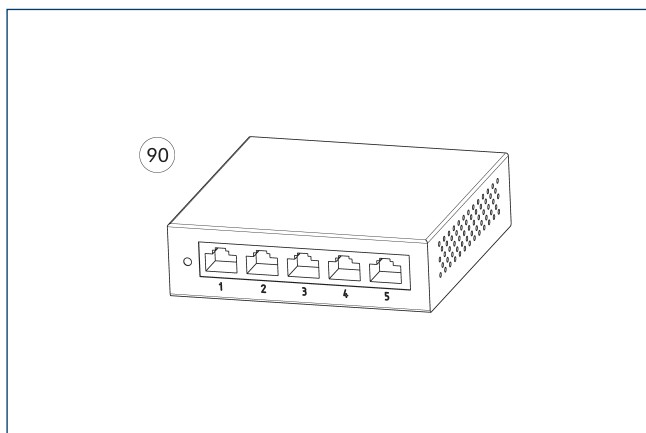
Alimentation 24 V IP67

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  |  |

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

## Commutateur



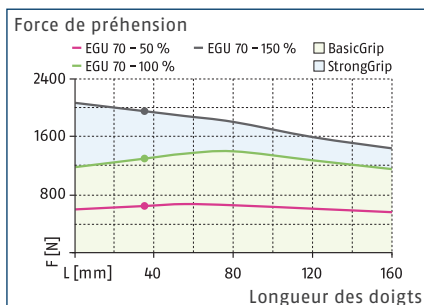
90 Commutateur Ethernet à 5 ports

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.

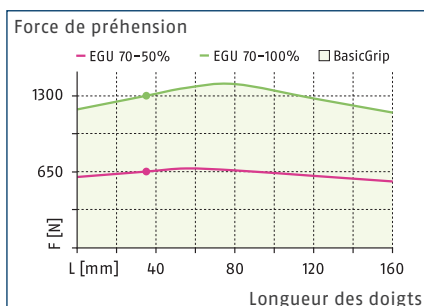
| Description                           | ID      |  |
|---------------------------------------|---------|--|
| Commutateur Ethernet                  |         |  |
| D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch | 1526496 |  |



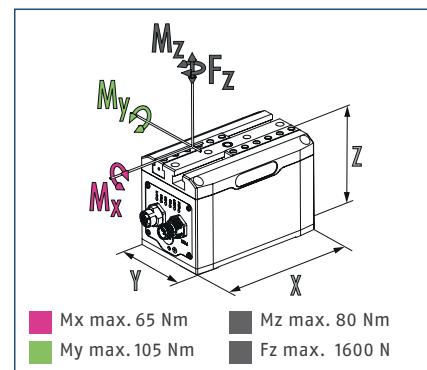
### Version avec maintien de la force de préhension



### Version sans maintien de la 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.

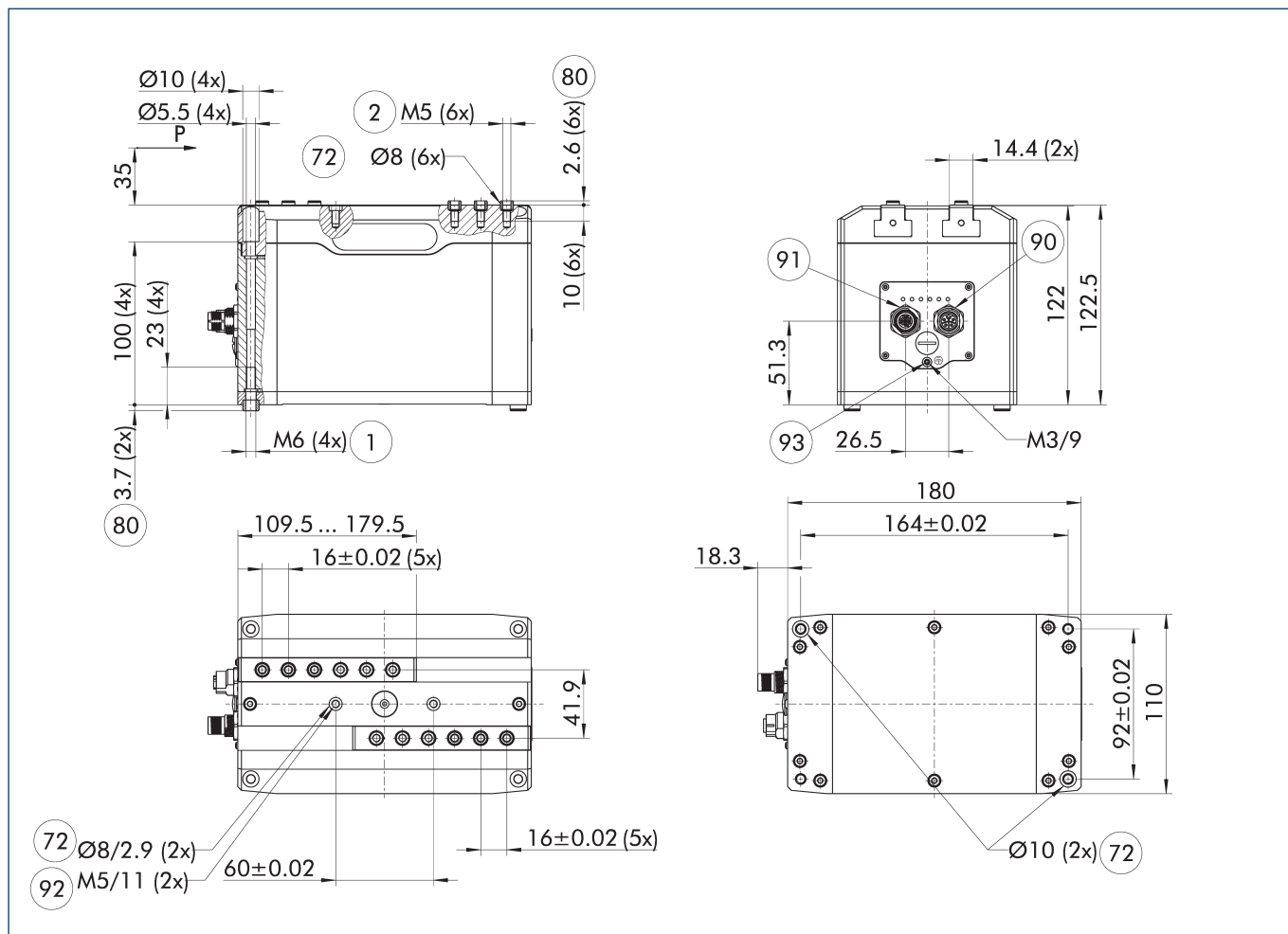
### Caractéristiques techniques EGU avec maintien sûr de la force de préhension

| Description                                                   |         | EGU 70-PN-M-B | EGU 70-EI-M-B | EGU 70-EC-M-B | EGU 70-IL-M-B | EGU 70-MB-M-B |
|---------------------------------------------------------------|---------|---------------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| ID                                                            |         | 1491571       | 1491575       | 1491577       | 1491567       | 1582521       |
| <b>Données d'utilisation générales</b>                        |         |               |               |               |               |               |
| Course par mors                                               | [mm]    | 70            | 70            | 70            | 70            | 70            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 650/1950      | 650/1950      | 650/1950      | 650/1950      | 650/1950      |
| Maintien de la force de préhension min./max.                  | [%]     | 80/100        | 80/100        | 80/100        | 80/100        | 80/100        |
| Longueur de doigt max. admissible                             | [mm]    | 160           | 160           | 160           | 160           | 160           |
| Poids de doigt max. admissible                                | [kg]    | 1.4           | 1.4           | 1.4           | 1.4           | 1.4           |
| Répétabilité (préhension)                                     | [mm]    | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          |
| Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)                | [mm]    | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          |
| Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)                 | [mm]    | 0.3           | 0.3           | 0.3           | 0.3           | 0.3           |
| Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %) | [s]     | 1/1           | 1/1           | 1/1           | 1/1           | 1/1           |
| Vitesse (de positionnement) max.                              | [mm/s]  | 70            | 70            | 70            | 70            | 70            |
| Accélération max.                                             | [mm/s²] | 600           | 600           | 600           | 600           | 600           |
| Poids                                                         | [kg]    | 4.52          | 4.52          | 4.52          | 4.52          | 4.52          |
| 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                 |         | 40            | 40            | 40            | 40            | 40            |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 5             | 5             | 5             | 5             | 5             |
| <b>Données d'utilisation électriques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Tension nominale                                              | [V]     | 24            | 24            | 24            | 24            | 24            |
| Interface de communication                                    |         | PROFINET      | EtherNet/IP   | EtherCAT      | IO-Link       | Modbus RTU    |
| Consommation de courant BasicGrip nominale/max.               | [A]     | 0.84/2.16     | 0.84/2.16     | 0.84/2.16     | 0.84/2.16     | 0.84/2.16     |
| Consommation de courant StrongGrip nominale/max.              | [A]     | 1.56/2.76     | 1.56/2.76     | 1.56/2.76     | 1.56/2.76     | 1.56/2.76     |
| 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      |
| <b>Options et leurs caractéristiques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Version étanche à la poussière                                |         | 1504597       | 1504599       | 1504601       | 1504595       | 1582542       |
| Indice de protection IP, guidage/mors de base                 |         | 64            | 64            | 64            | 64            | 64            |
| Course par mors                                               | [mm]    | 60            | 60            | 60            | 60            | 60            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 650/1950      | 650/1950      | 650/1950      | 650/1950      | 650/1950      |
| Poids                                                         | [kg]    | 4.61          | 4.61          | 4.61          | 4.61          | 4.61          |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 4             | 4             | 4             | 4             | 4             |

## Caractéristiques techniques EGU sans maintien sûr de la force de préhension

| Description                                                   |         | EGU 70-PN-N-B | EGU 70-EI-N-B | EGU 70-EC-N-B | EGU 70-IL-N-B | EGU 70-MB-N-B |
|---------------------------------------------------------------|---------|---------------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| ID                                                            |         | 1491572       | 1491576       | 1491578       | 1491568       | 1582527       |
| <b>Données d'utilisation générales</b>                        |         |               |               |               |               |               |
| Course par mors                                               | [mm]    | 70            | 70            | 70            | 70            | 70            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 650/1300      | 650/1300      | 650/1300      | 650/1300      | 650/1300      |
| Longueur de doigt max. admissible                             | [mm]    | 160           | 160           | 160           | 160           | 160           |
| Poids de doigt max. admissible                                | [kg]    | 1.4           | 1.4           | 1.4           | 1.4           | 1.4           |
| Répétabilité (préhension)                                     | [mm]    | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          |
| Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)                | [mm]    | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          |
| Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)                 | [mm]    | 0.3           | 0.3           | 0.3           | 0.3           | 0.3           |
| Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %) | [s]     | 1/1           | 1/1           | 1/1           | 1/1           | 1/1           |
| Vitesse (de positionnement) max.                              | [mm/s]  | 70            | 70            | 70            | 70            | 70            |
| Accélération max.                                             | [mm/s²] | 600           | 600           | 600           | 600           | 600           |
| Poids                                                         | [kg]    | 4.4           | 4.4           | 4.4           | 4.4           | 4.4           |
| 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                 |         | 40            | 40            | 40            | 40            | 40            |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 5             | 5             | 5             | 5             | 5             |
| <b>Données d'utilisation électriques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Tension nominale                                              | [V]     | 24            | 24            | 24            | 24            | 24            |
| Interface de communication                                    |         | PROFINET      | EtherNet/IP   | EtherCAT      | IO-Link       | Modbus RTU    |
| Consommation de courant BasicGrip nominale/max.               | [A]     | 0.78/1.92     | 0.78/1.92     | 0.78/1.92     | 0.78/1.92     | 0.78/1.92     |
| 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      |
| <b>Options et leurs caractéristiques</b>                      |         |               |               |               |               |               |
| Version étanche à la poussière                                |         | 1504598       | 1504600       | 1504603       | 1504596       | 1582543       |
| Indice de protection IP, guidage/mors de base                 |         | 64            | 64            | 64            | 64            | 64            |
| Course par mors                                               | [mm]    | 60            | 60            | 60            | 60            | 60            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 650/1300      | 650/1300      | 650/1300      | 650/1300      | 650/1300      |
| Poids                                                         | [kg]    | 4.49          | 4.49          | 4.49          | 4.49          | 4.49          |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 4             | 4             | 4             | 4             | 4             |

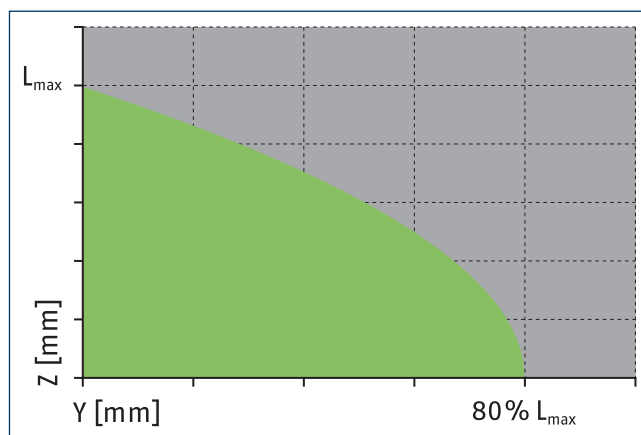
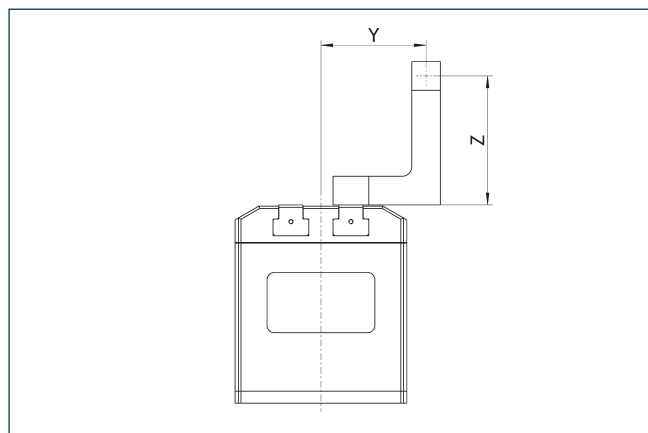
## Vue principale



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. Se référer à la notice d'utilisation du produit pour connaître le nombre minimum de vis de fixation pour la fixation des doigts de pince.

- |    |                                                        |    |                                                                                                                                                      |
|----|--------------------------------------------------------|----|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ①  | Fixation de la pince                                   | ⑨1 | Communication (M12, connecteur femelle, 4 contacts, codé D)                                                                                          |
| ②  | Fixation des doigts                                    | ⑨2 | Raccordement par vis avec positionnement pour montage d'un élément supplémentaire (ces douilles de centrage ne sont pas comprises dans la livraison) |
| ⑦2 | Ajustement pour douilles de centrage                   | ⑨3 | Connexion de mise à la terre fonctionnelle                                                                                                           |
| ⑧0 | Dépassement des douilles de centrage                   |    |                                                                                                                                                      |
| ⑨0 | Alimentation (M12, connecteur mâle 4 contacts, codé L) |    |                                                                                                                                                      |

## Dépassement maximum autorisé

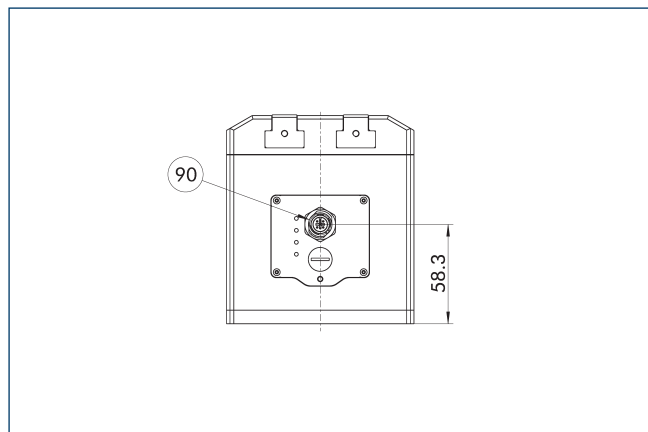


■ Plage admissible

■ Plage non admissible

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

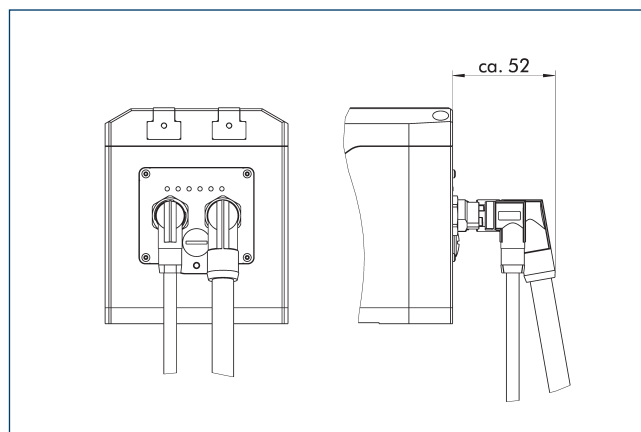
## Version IO-Link et Modbus RTU



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

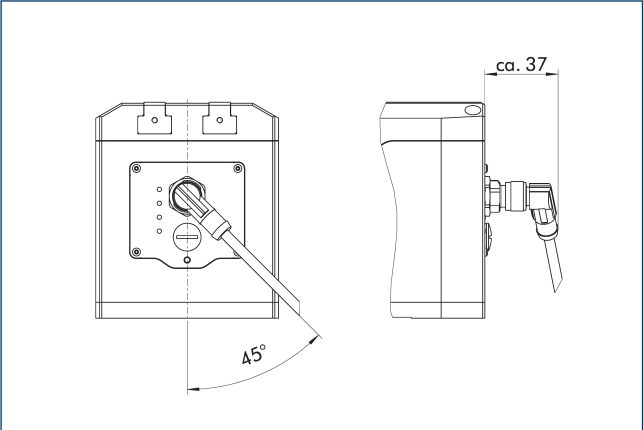
Le plan présente les changements de dimensions de la version IO-Link et Modbus RT par rapport à la version de base figurant sur la vue principale.

## Connecteurs coudés pour version PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



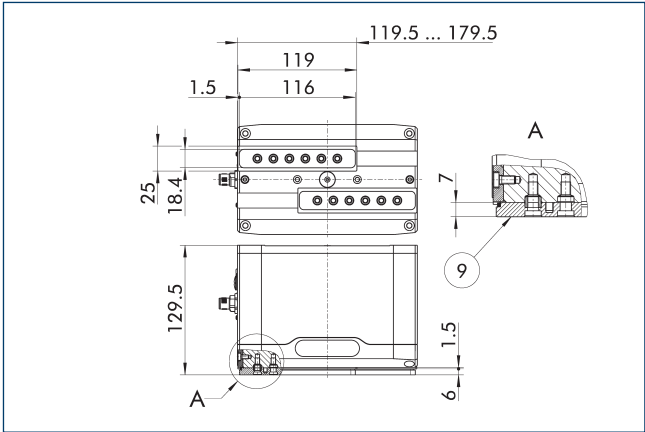
Le plan montre le sens de la sortie du câble en cas d'utilisation de connecteurs coudés. La distance entre le connecteur et le corps de la pince peut varier en fonction du fabricant du câble utilisé.

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.

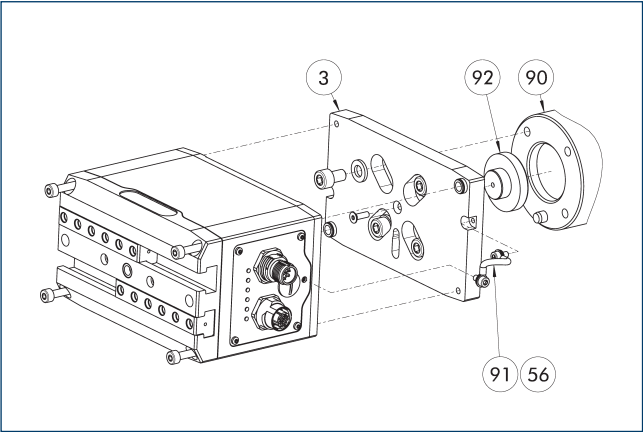
Version étanche à la poussière



⑨ Pour schéma de fixation, voir plan de la version de base

L'option « étanche à la poussière » augmente le niveau de protection contre les substances pénétrantes. Le schéma d'assemblage est décalé de la hauteur du mors intermédiaire. La longueur des doigts est toujours mesurée depuis le bord supérieur du corps de la pince.

Kits interface robot pince simple

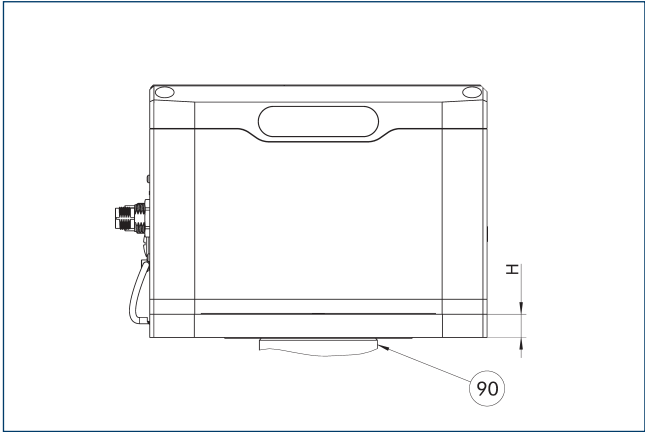


- ③ Plaque-support
- ⑤6 Inclus dans la livraison
- ⑨0 Poignet robot
- ⑨1 Câble terre fonctionnelle
- ⑨2 Disque de centrage

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 EGU70/ISO50 | 1524680 | 12.9    | 50                             | Kassow Robots    |                    |
| AKO EGU70/ISO50 | 1524680 | 12.9    | 50                             | Universal Robots | UR12e, UR16e, UR15 |
| AKO EGU70/ISO50 | 1524680 | 12.9    | 50                             | YASKAWA          | HC10DTP, HC20DTP   |
| AKO EGU70/ISO63 | 1524681 | 12.9    | 63                             |                  |                    |
| AKO EGU70/ISO80 | 1524682 | 12.9    | 80                             | Universal Robots | UR20, UR30         |

Kits interface robot pince simple



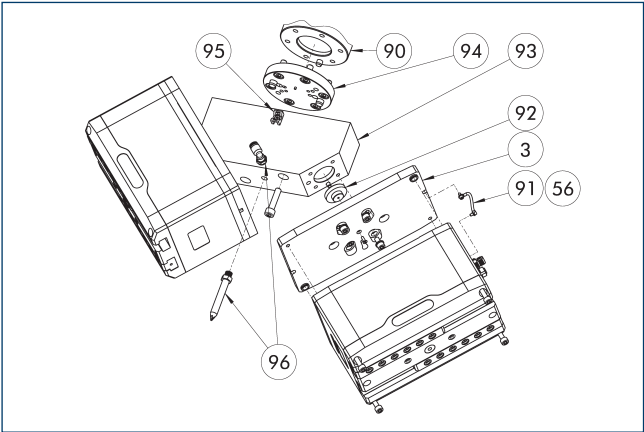
⑨0 Poignet robot

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 EGU70/ISO50 | 1524680 | 12.9    | 50                             | Kassow Robots    |                    |
| AKO EGU70/ISO50 | 1524680 | 12.9    | 50                             | Universal Robots | UR12e, UR16e, UR15 |
| AKO EGU70/ISO50 | 1524680 | 12.9    | 50                             | YASKAWA          | HC10DTP, HC20DTP   |
| AKO EGU70/ISO63 | 1524681 | 12.9    | 63                             |                  |                    |
| AKO EGU70/ISO80 | 1524682 | 12.9    | 80                             | Universal Robots | UR20, UR30         |



Kits interface robot pince double



- ③

Plaque-support
- ⑤⑥

Inclus dans la livraison
- ⑨⑩

Poignet robot
- ⑨①

Câble terre fonctionnelle
- ⑨②

Centreur côté pince
- ⑨③

Plaque interface
- ⑨④

Interface Robot
- ⑨⑤

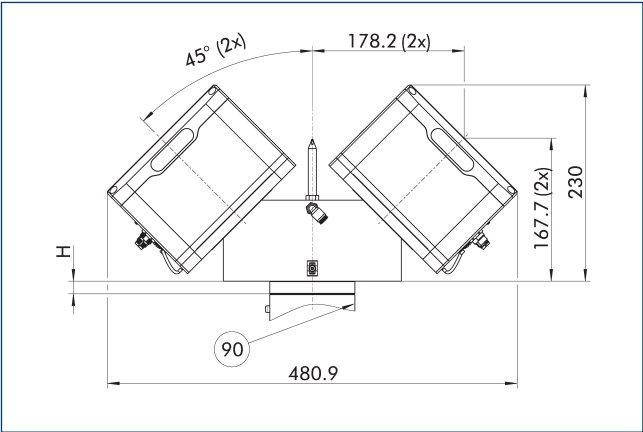
Support de câble (inclus dans la livraison des câbles)
- ⑨⑥

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 |
|----------------------------------------|---------|---------|--------------------------------|
|                                        |         | [mm]    | [mm]                           |
| Plaque-support                         |         |         |                                |
| AKO 2xEGU70/ISO63                      | 1524770 | 14.8    | 63                             |
| AKO 2xEGU70/ISO80                      | 1524771 | 14.8    | 80                             |
| Kit buse de soufflage (version longue) | 1524789 |         |                                |

Kits interface robot pince double



- ⑨⑩

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 |
|-------------------|---------|---------|--------------------------------|
|                   |         | [mm]    | [mm]                           |
| Plaque-support    |         |         |                                |
| AKO 2xEGU70/ISO63 | 1524770 | 14.8    | 63                             |
| AKO 2xEGU70/ISO80 | 1524771 | 14.8    | 80                             |

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                           |         |                  |                                |                                                 |                  |                                                 |                   |             |
| 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  |
| EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30         | 1529600 | ABB              | IRB, CRB                       |                                                 | OmniCore C30     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                 | EtherNet/IP |
| EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro    | 1529619 | YASKAWA          | GP, HC                         |                                                 | YRC1000MICRO     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                 | EtherNet/IP |

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

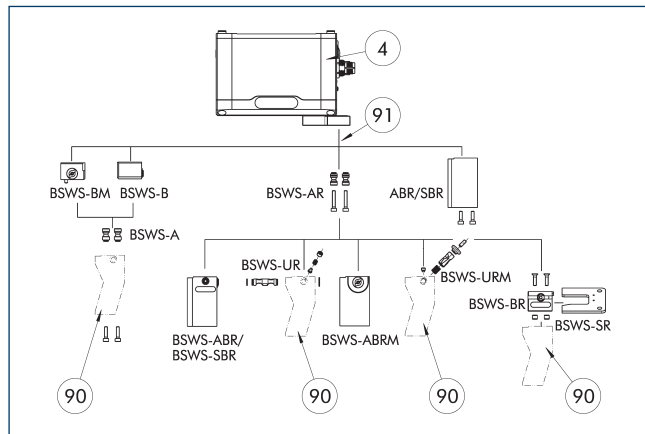


Câbles et kits de câbles pour la connexion électrique à des modèles spécifiques de robots et de contrôleurs. Selon le fabricant, un raccordement direct au niveau du poignet est possible ou un câblage externe est nécessaire. En combinaison avec des interfaces mécaniques et des modules logiciels, cela 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<br>[m] | Interface   |
|----------------------------------------|---------|------------------|--------------------------------|-------------------------------------------------|------------------|-------------------------------------------------|--------------------------|-------------|
| Pince double                           |         |                  |                                |                                                 |                  |                                                 |                          |             |
| 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  |
| EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30         | 1529608 | ABB              | IRB, CRB                       |                                                 | OmniCore C30     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                        | EtherNet/IP |
| EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro    | 1529621 | YASKAWA          | GP, HC                         |                                                 | YRC1000MICRO     | Contrôleur, acheminement des câbles externes    | 5                        | EtherNet/IP |

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.

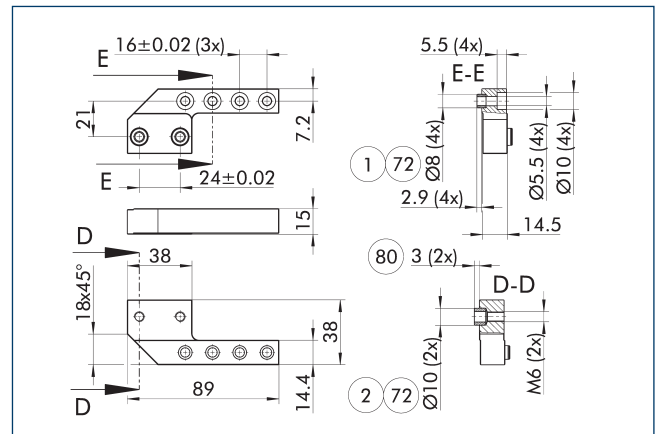
## Systèmes à changement rapide de mors BSWS



- ④ Pinces de préhension      ⑨1 Mors intermédiaire  
⑨0 Doigts de pince spécifiques

Différents systèmes à changement rapide de mors sont disponibles pour la pince. Pour des informations détaillées, reportez-vous au produit correspondant.

## Mors intermédiaire ZBA-EGU 70



- ① Fixation de la pince
- ② Fixation des doigts
- ⑦ Ajustement pour douilles de centrage
- ⑧ 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.

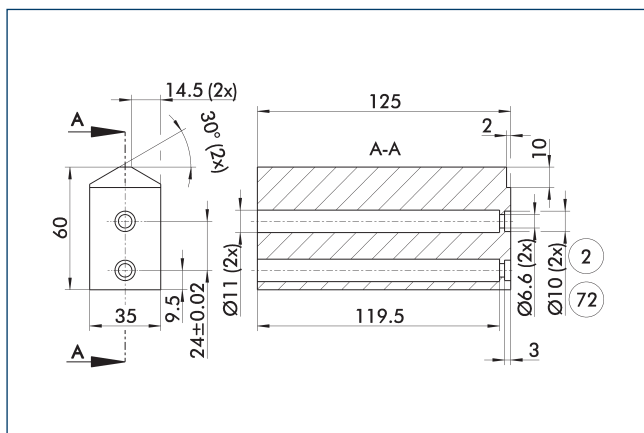
| Description                                       | ID      | Matière                            | Etendue de la livraison |
|---------------------------------------------------|---------|------------------------------------|-------------------------|
| Mors intermédiaire                                |         |                                    |                         |
| ZBA EGU 70                                        | 1504614 | Acier, protégé contre la corrosion | 2                       |
| ZBA EGU 70 SD                                     | 1591271 | Acier, protégé contre la corrosion | 2                       |
| Adaptateur du système à changement rapide de mors |         |                                    |                         |
| BSWS-AR 125                                       | 0300095 |                                    | 2                       |
| BSWS-AR 125                                       | 0300095 |                                    | 2                       |
| BSWS-AR 125                                       | 0300095 |                                    | 2                       |
| Base du système à changement rapide de mors       |         |                                    |                         |
| BSWS-B 125                                        | 0303029 |                                    | 1                       |
| BSWS-BM 125                                       | 1302006 |                                    | 1                       |

### Champs d'utilisation

| Gammes  | Taille                                                  | Variante        | Capacité d'adaptation |
|---------|---------------------------------------------------------|-----------------|-----------------------|
| EGU     | 70                                                      | BasicGrip 50%   | ■ ■ ■ ■               |
| EGU     | 70                                                      | BasicGrip 100%  | ■ ■ ■ ■               |
| EGU     | 70                                                      | StrongGrip 150% | ■ ■ ■ ■               |
| Légende |                                                         |                 |                       |
| ■ ■ ■ ■ | Peut être combiné sans aucune restriction               |                 |                       |
| ■ ■ □ □ | Utiliser avec restrictions (voir les limites de charge) |                 |                       |
| □ □ □ □ | ne peut pas être combiné                                |                 |                       |

Les limites de chargement pour décrire les limites d'application sont disponibles dans le chapitre du catalogue des accessoires correspondants.

## Ébauches de doigts ABR/SBR-PGZN-plus 125



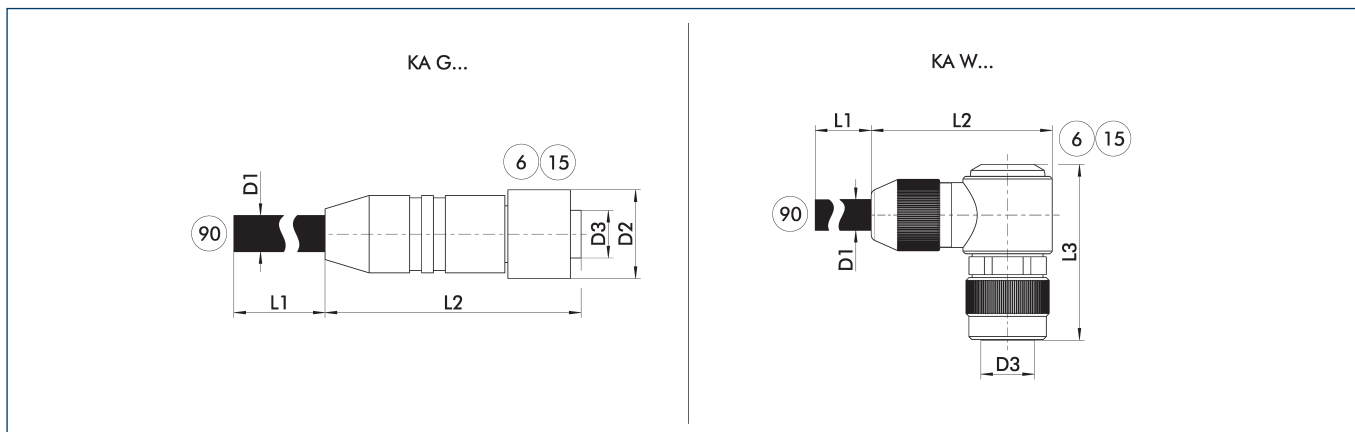
- ② Fixation des doigts      72 Ajustement pour douilles de centrage

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 125  | 0300013 | Aluminium (3.4365) | 1                       |
| SBR-PGZN-plus 125  | 0300023 | Acier (1.7131)     | 1                       |

- ① En cas d'utilisation d'ébauches de doigts, la course de fermeture des différentes séries de pinces peut être limitée. Veuillez vérifier ce point en détail à l'avance à l'aide des données CAO et adapter le ré-usinage des doigts en conséquence.

## Câble de connexion alimentation en tension



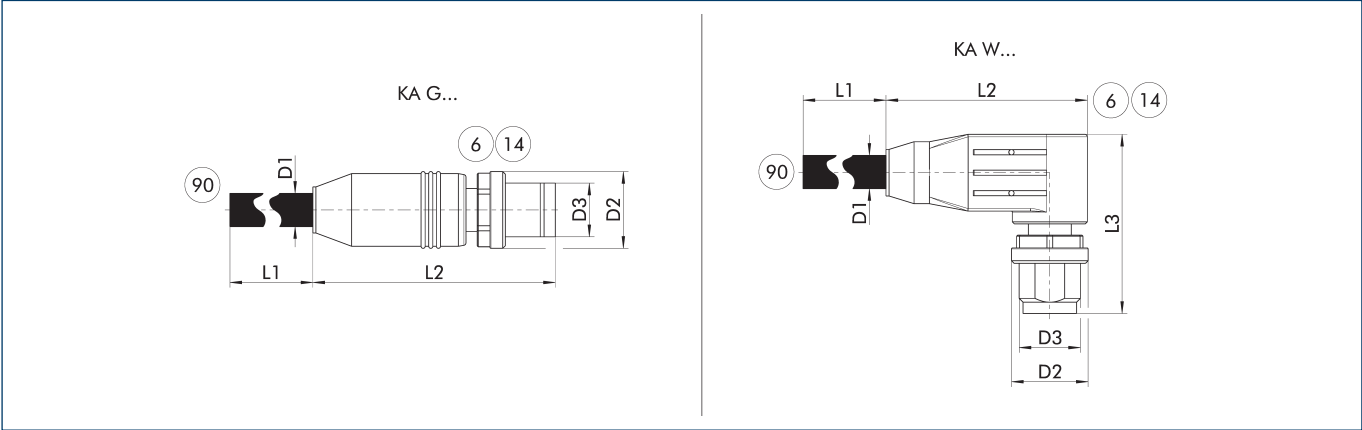
- KA G... Câble de raccordement avec connecteur à fiches droit  
KA W... Câble de raccordement avec connecteur à fiches angulaire
- ⑥ Raccordement côté module      ⑨0 Extrémité de câble avec torons ouverts  
⑮ Connecteur

Les câbles de connexion sont utilisés pour connecter les produits SCHUNK à l'alimentation en tension.

| Description                                                                                                          | ID      | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3         |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------|-----|------|------|------|------|------------|
|                                                                                                                      |         | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |            |
| Câble de connexion de l'alimentation en tension - chaîne porte-câble et résistant à la torsion, prise M12, droite    |         |     |      |      |      |      |            |
| KA GLN12L04-LK-00500-A                                                                                               | 1502019 | 5   | 7.2  | 53.5 | 18   |      | M12 codé L |
| KA GLN12L04-LK-01000-A                                                                                               | 1502023 | 10  | 7.2  | 53.5 | 18   |      | M12 codé L |
| Câble de connexion de l'alimentation en tension - chaîne porte-câble et résistant à la torsion, prise M12, angulaire |         |     |      |      |      |      |            |
| KA WLN12L04-LK-00500-A                                                                                               | 1502028 | 5   | 7.2  | 49   | 18   | 40   | M12 codé L |
| KA WLN12L04-LK-01000-A                                                                                               | 1502032 | 10  | 7.2  | 49   | 18   | 40   | M12 codé L |

- 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 communication PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



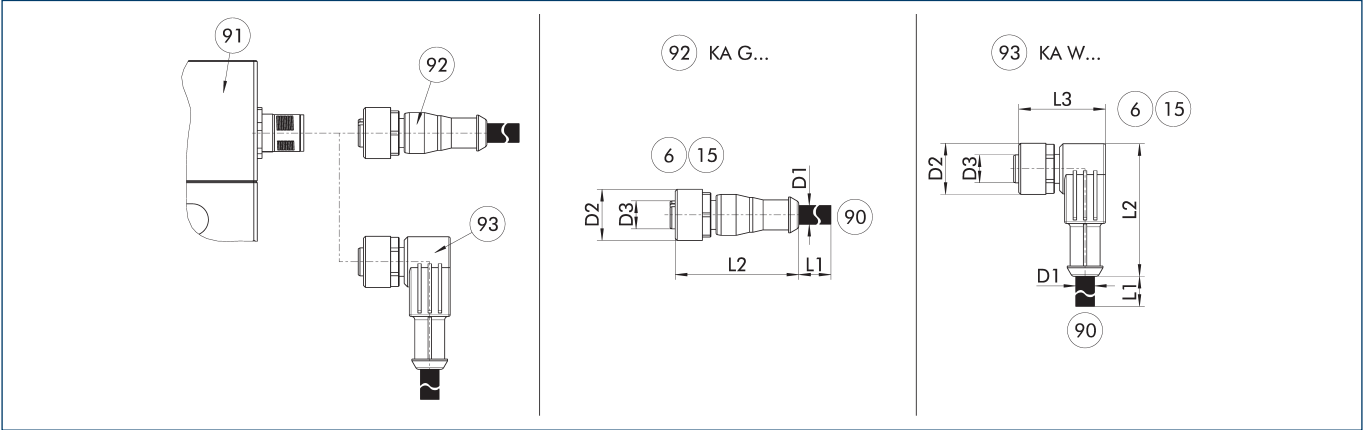
KA G... Connecteur droit  
KA W... Connecteur coudé  
⑥ Raccordement côté module  
⑭ Connecteur  
⑨⑩ Le câbles se termine par une deuxième prise de connecteur

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   | L3   | D3  |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------|-----|------|------|------|------|-----|
|                                                                                                             |         | [m] | [mm] | [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 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit      |         |     |      |      |      |      |     |
| KA GGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                                | 1505114 | 5   | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                                | 1505119 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur RJ45, droit     |         |     |      |      |      |      |     |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-00200-A                                                                                 | 1511256 | 2   | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                 | 1354681 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                 | 1505143 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit  |         |     |      |      |      |      |     |
| KA WGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                                | 1354661 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KA WGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                                | 1505141 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit |         |     |      |      |      |      |     |
| KA WGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                 | 1354688 | 5   | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| KA WGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                 | 1505142 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit              |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR GGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                               | 1505146 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR GGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                               | 1505147 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble communication résistant à la torsion, connecteur M12 droit - à connecteur RJ45 droit                  |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR GGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                | 1354677 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR GGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                | 1505160 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit          |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR WGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                               | 1354674 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR WGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                               | 1505148 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit         |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR WGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                | 1354692 | 5   | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| KAR WGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                | 1505149 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | 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.

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



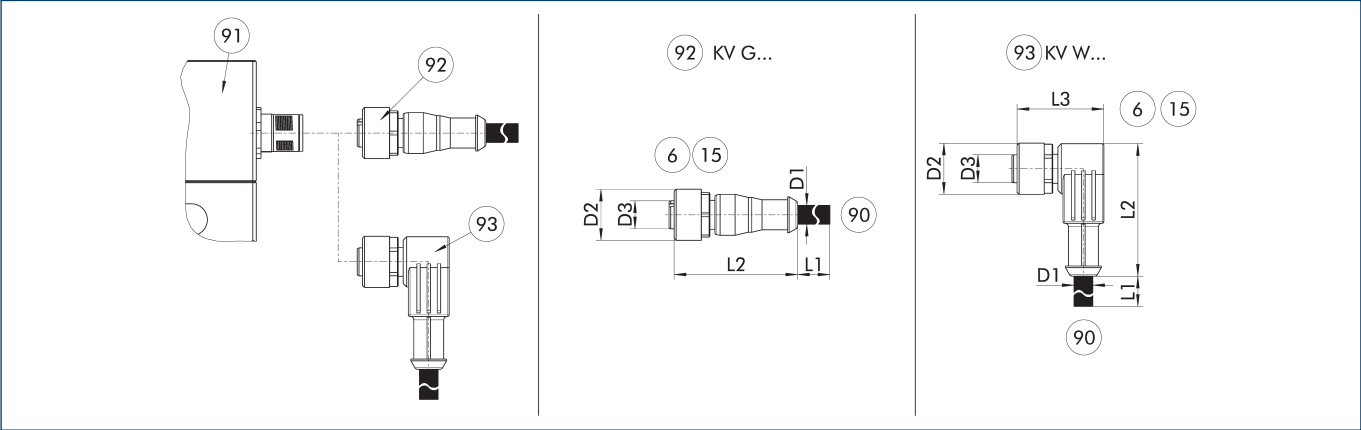
- |         |                                         |                                                     |                                        |
|---------|-----------------------------------------|-----------------------------------------------------|----------------------------------------|
| KA G... | Câble de raccordement avec prise droite | ⑥ Raccordement côté module                          | ⑨① Composant de fiche de connexion     |
| KA W... | Câble de raccordement avec prise coudée | ⑮ Connecteur                                        | ⑨② Câble avec connecteur femelle droit |
|         |                                         | ⑨③ Câble de raccordement SAC avec fils nus à câbler | 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 |

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.

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

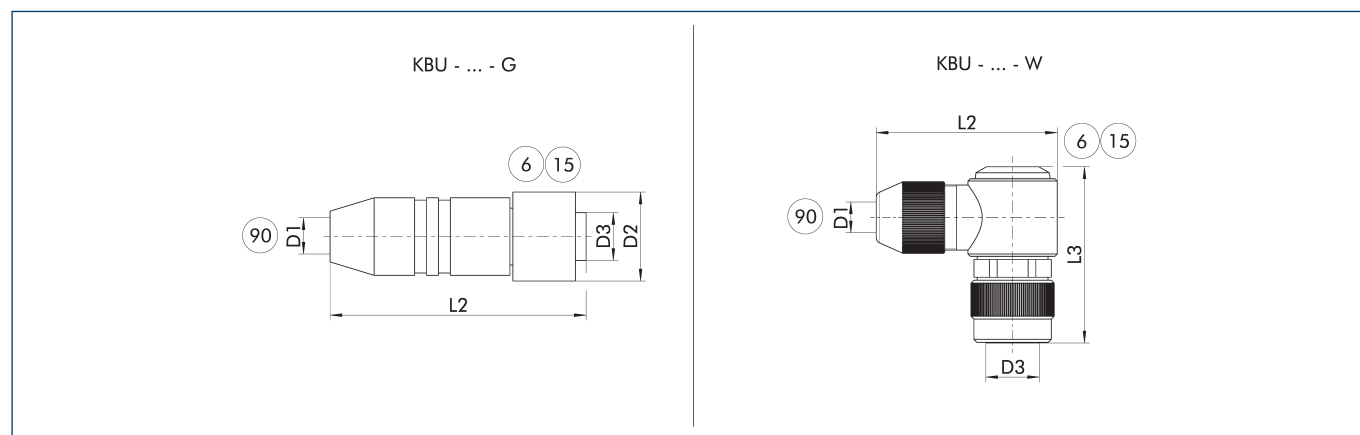
Les câbles sont idéals pour le raccordement des composants concernés au système de commande ou pour l'utilisation comme rallonge. Les câbles sont équipés d'une prise femelle M12 5 contacts droite ou coudée du côté du module et d'une prise mâle M12 5 contacts droite à l'autre extrémité. Les câble peuvent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

ⓘ 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 d'alimentation électrique



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

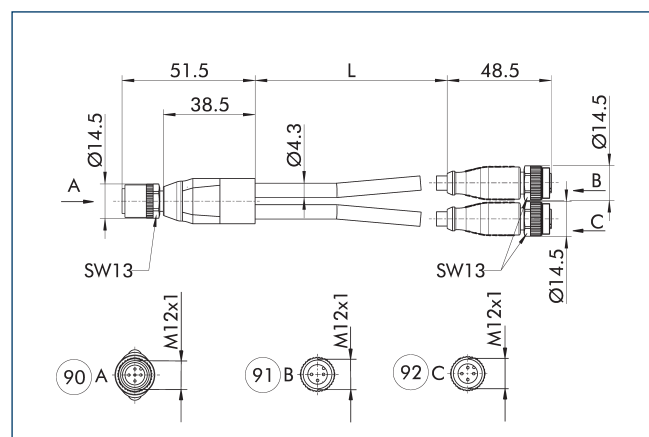
⑥ Raccordement côté module ⑨⑩ D1 - diamètre max. de câble  
⑮ Connecteur

Les connecteurs sont utilisés pour connecter le produit SCHUNK à l'alimentation en tension. Un câble client peut être utilisé pour cela. Les différents fils sont serrés avec des raccords à vis dans le connecteur.

| Description      | ID      | D1 (max.)<br>[mm] | L2<br>[mm] | D2<br>[mm] | L3<br>[mm] | D3         |
|------------------|---------|-------------------|------------|------------|------------|------------|
| Raccord de prise |         |                   |            |            |            |            |
| KBU-M12L-G       | 1502044 | 13                | 70         | 25         |            | M12 codé L |
| KBU-M12-W 5LP    | 1543957 | 13                | 49         | 25         | 99         | M12 codé L |

① Pour le câble de raccordement, une section de 1,5 mm<sup>2</sup> pour chaque fil est recommandée. Veuillez consulter la documentation du produit pour obtenir des informations sur la longueur de câble max. et la section de fil min.

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

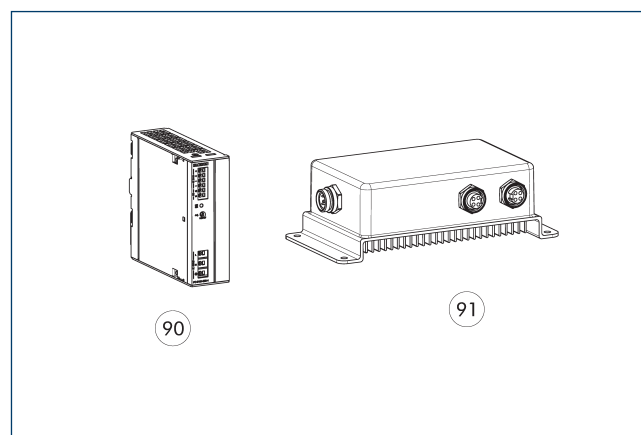


⑨⑩ Pinces de préhension ⑨⑪ Alimentation (alimentation électrique 24 V)  
⑨⑫ Logique (IO-Link master)

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<br>[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



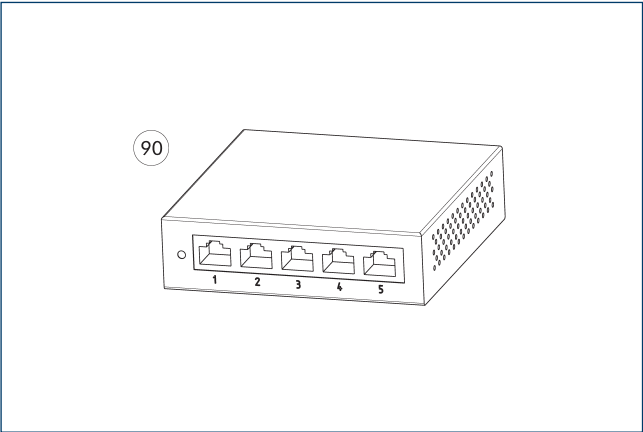
⑨⑩ Bloc d'alimentation 24 V IP20 ⑨⑪ Alimentation 24 V IP67

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

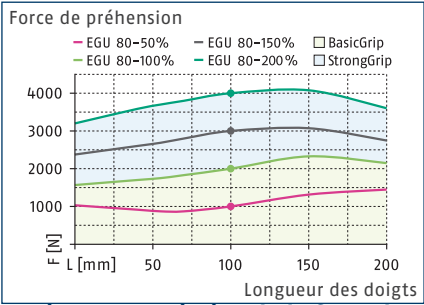
Ces commutateurs permettent d'étendre facilement un réseau à haut débit à l'aide de connexions câblées. Grâce à ce commutateur, plusieurs produits SCHUNK peuvent être inclus dans un réseau et ainsi être commandés par un automate programmable, par exemple.

| Description                           | ID      |  |
|---------------------------------------|---------|--|
| Commutateur Ethernet                  |         |  |
| D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch | 1526496 |  |

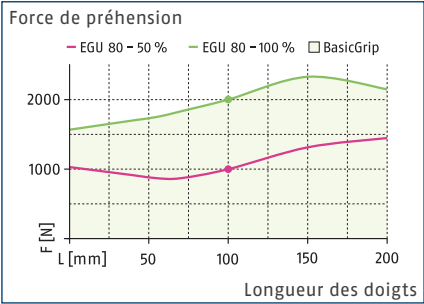




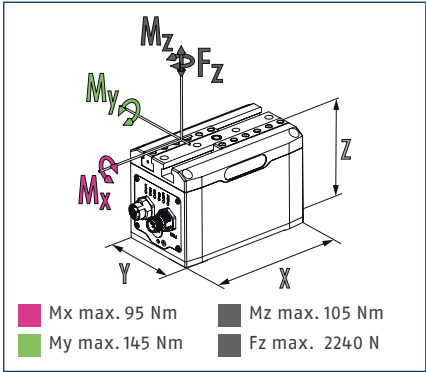
Version avec maintien de la force de préhension



Version sans maintien de la 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.

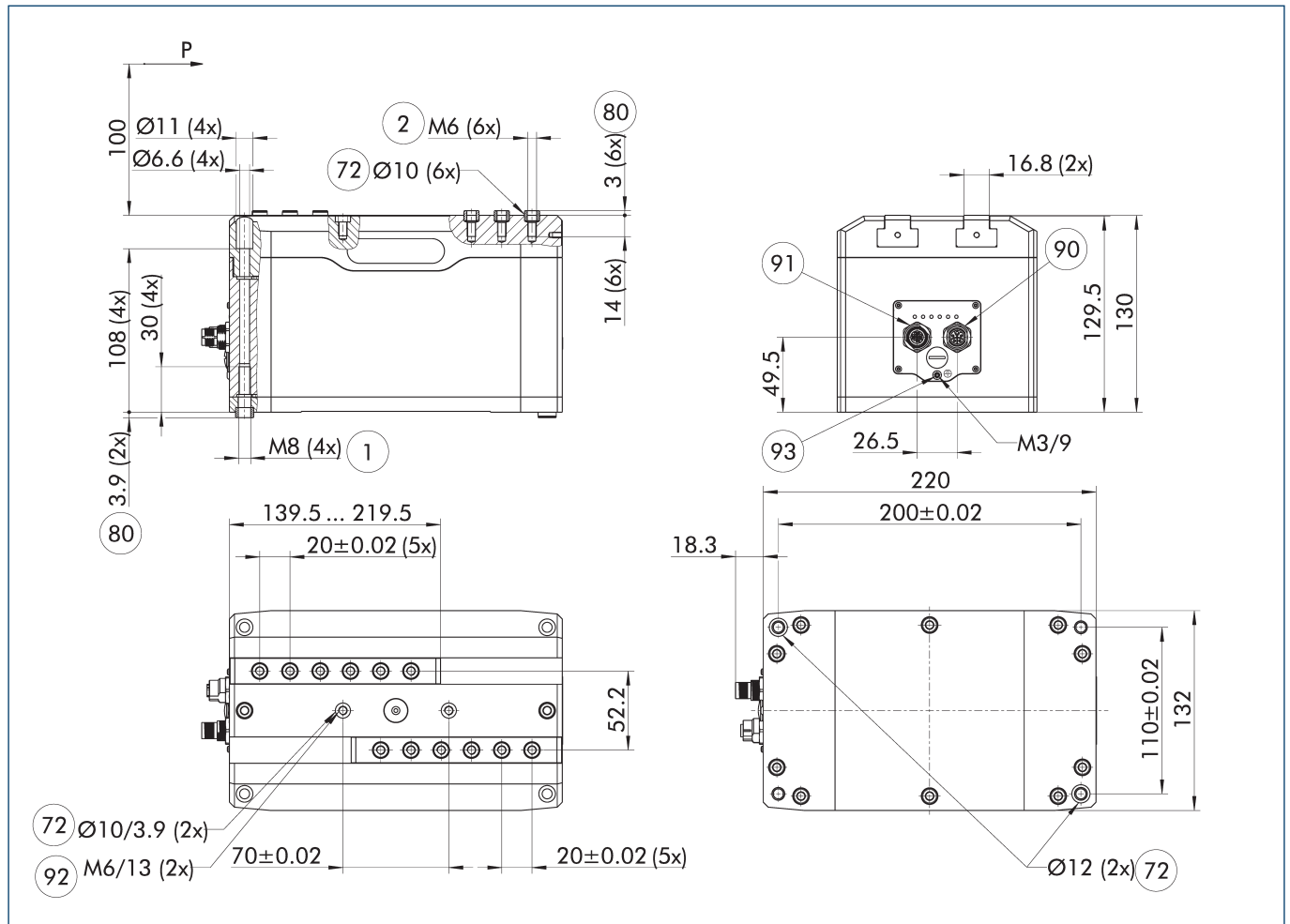
Caractéristiques techniques EGU avec maintien sûr de la force de préhension

| Description                                                   |         | EGU 80-PN-M-B | EGU 80-EI-M-B | EGU 80-EC-M-B | EGU 80-IL-M-B |
|---------------------------------------------------------------|---------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| ID                                                            |         | 1491586       | 1491588       | 1491590       | 1491583       |
| Données d'utilisation générales                               |         |               |               |               |               |
| Course par mors                                               | [mm]    | 80            | 80            | 80            | 80            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 1000/4000     | 1000/4000     | 1000/4000     | 1000/4000     |
| Maintien de la force de préhension min./max.                  | [%]     | 90/100        | 90/100        | 90/100        | 90/100        |
| Longueur de doigt max. admissible                             | [mm]    | 200           | 200           | 200           | 200           |
| Poids de doigt max. admissible                                | [kg]    | 2.4           | 2.4           | 2.4           | 2.4           |
| Répétabilité (préhension)                                     | [mm]    | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          |
| Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)                | [mm]    | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          |
| Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)                 | [mm]    | 0.15          | 0.15          | 0.15          | 0.15          |
| Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %) | [s]     | 1/1           | 1/1           | 1/1           | 1/1           |
| Vitesse (de positionnement) max.                              | [mm/s]  | 70            | 70            | 70            | 70            |
| Accélération max.                                             | [mm/s²] | 500           | 500           | 500           | 500           |
| Poids                                                         | [kg]    | 7.72          | 7.72          | 7.72          | 7.72          |
| Température ambiante min./max.                                | [°C]    | 5/55          | 5/55          | 5/55          | 5/55          |
| Indice de protection IP, électronique                         |         | 67            | 67            | 67            | 67            |
| Indice de protection IP, guidage/mors de base                 |         | 40            | 40            | 40            | 40            |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 5             | 5             | 5             | 5             |
| Données d'utilisation électriques                             |         |               |               |               |               |
| Tension nominale                                              | [V]     | 24            | 24            | 24            | 24            |
| Interface de communication                                    |         | PROFINET      | EtherNet/IP   | EtherCAT      | IO-Link       |
| Consommation de courant BasicGrip nominale/max.               | [A]     | 0.96/4.56     | 0.96/4.56     | 0.96/4.56     | 0.96/4.56     |
| Consommation de courant StrongGrip nominale/max.              | [A]     | 2.28/4.8      | 2.28/4.8      | 2.28/4.8      | 2.28/4.8      |
| Consommation de courant logique nominale/max.                 | [A]     | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      |
| Options et leurs caractéristiques                             |         |               |               |               |               |
| Version étanche à la poussière                                |         | 1504606       | 1504608       | 1504610       | 1504604       |
| Indice de protection IP, guidage/mors de base                 |         | 64            | 64            | 64            | 64            |
| Course par mors                                               | [mm]    | 70            | 70            | 70            | 70            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 1000/4000     | 1000/4000     | 1000/4000     | 1000/4000     |
| Poids                                                         | [kg]    | 7.8           | 7.8           | 7.8           | 7.8           |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 4             | 4             | 4             | 4             |

## Caractéristiques techniques EGU sans maintien sûr de la force de préhension

| Description                                                   |         | EGU 80-PN-N-B | EGU 80-EI-N-B | EGU 80-EC-N-B | EGU 80-IL-N-B |
|---------------------------------------------------------------|---------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| ID                                                            |         | 1491587       | 1491589       | 1491591       | 1491584       |
| <b>Données d'utilisation générales</b>                        |         |               |               |               |               |
| Course par mors                                               | [mm]    | 80            | 80            | 80            | 80            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 1000/2000     | 1000/2000     | 1000/2000     | 1000/2000     |
| Longueur de doigt max. admissible                             | [mm]    | 200           | 200           | 200           | 200           |
| Poids de doigt max. admissible                                | [kg]    | 2.4           | 2.4           | 2.4           | 2.4           |
| Répétabilité (préhension)                                     | [mm]    | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          |
| Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)                | [mm]    | 0.05          | 0.05          | 0.05          | 0.05          |
| Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)                 | [mm]    | 0.15          | 0.15          | 0.15          | 0.15          |
| Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %) | [s]     | 1/1           | 1/1           | 1/1           | 1/1           |
| Vitesse (de positionnement) max.                              | [mm/s]  | 70            | 70            | 70            | 70            |
| Accélération max.                                             | [mm/s²] | 500           | 500           | 500           | 500           |
| Poids                                                         | [kg]    | 7.58          | 7.58          | 7.58          | 7.58          |
| Température ambiante min./max.                                | [°C]    | 5/55          | 5/55          | 5/55          | 5/55          |
| Indice de protection IP, électronique                         |         | 67            | 67            | 67            | 67            |
| Indice de protection IP, guidage/mors de base                 |         | 40            | 40            | 40            | 40            |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 5             | 5             | 5             | 5             |
| <b>Données d'utilisation électriques</b>                      |         |               |               |               |               |
| Tension nominale                                              | [V]     | 24            | 24            | 24            | 24            |
| Interface de communication                                    |         | PROFINET      | EtherNet/IP   | EtherCAT      | IO-Link       |
| Consommation de courant BasicGrip nominale/max.               | [A]     | 0.72/4.2      | 0.72/4.2      | 0.72/4.2      | 0.72/4.2      |
| Consommation de courant logique nominale/max.                 | [A]     | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      |
| <b>Options et leurs caractéristiques</b>                      |         |               |               |               |               |
| Version étanche à la poussière                                |         | 1504607       | 1504609       | 1504611       | 1504605       |
| Indice de protection IP, guidage/mors de base                 |         | 64            | 64            | 64            | 64            |
| Course par mors                                               | [mm]    | 70            | 70            | 70            | 70            |
| Force de préhension min./max.                                 | [N]     | 1000/2000     | 1000/2000     | 1000/2000     | 1000/2000     |
| Poids                                                         | [kg]    | 7.66          | 7.66          | 7.66          | 7.66          |
| Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015                      |         | 4             | 4             | 4             | 4             |

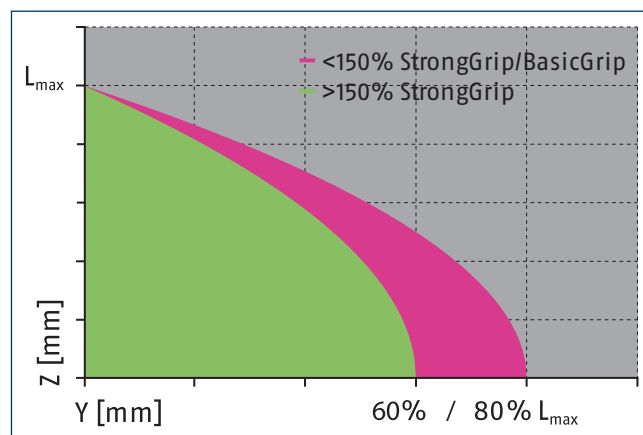
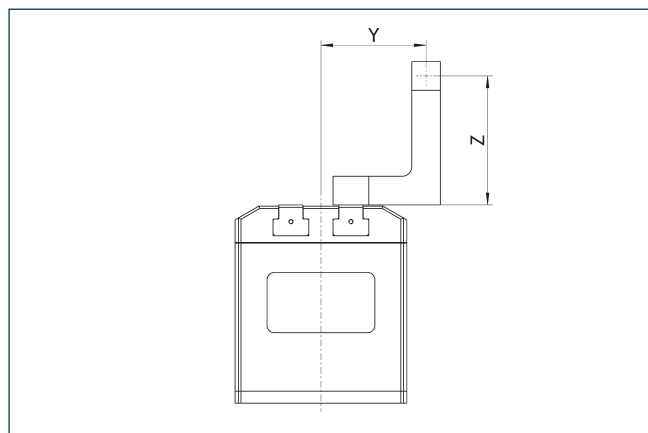
## Vue principale



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. Se référer à la notice d'utilisation du produit pour connaître le nombre minimum de vis de fixation pour la fixation des doigts de pince.

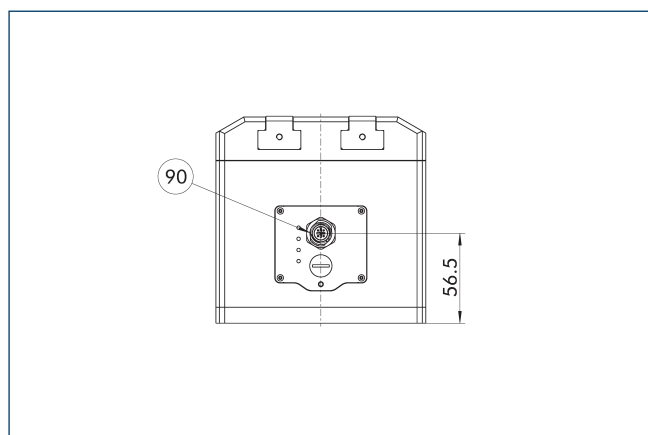
- ① Fixation de la pince
- ② Fixation des doigts
- ⑦② Ajustement pour douilles de centrage
- ⑧① Dépassement des douilles de centrage
- ⑨① Alimentation (M12, connecteur mâle 4 contacts, codé L)
- ⑨② Communication (M12, connecteur femelle, 4 contacts, codé D)
- ⑨③ Raccordement par vis avec positionnement pour montage d'un élément supplémentaire (ces douilles de centrage ne sont pas comprises dans la livraison)
- ⑨④ Connexion de mise à la terre fonctionnelle

## Dépassement maximum autorisé



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

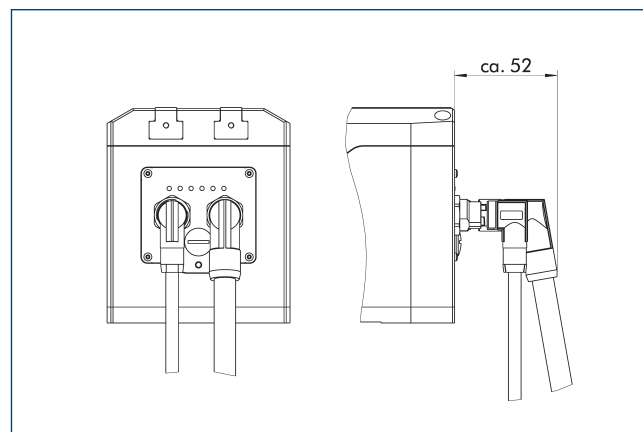
## Version IO-Link et Modbus RTU



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

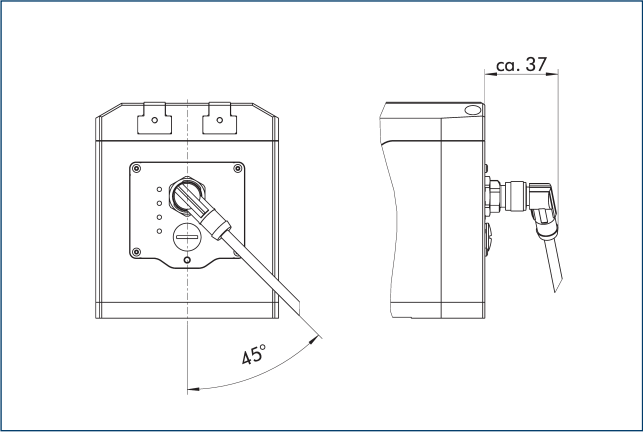
Le plan présente les changements de dimensions de la version IO-Link et Modbus RT par rapport à la version de base figurant sur la vue principale.

## Connecteurs soudés pour version PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



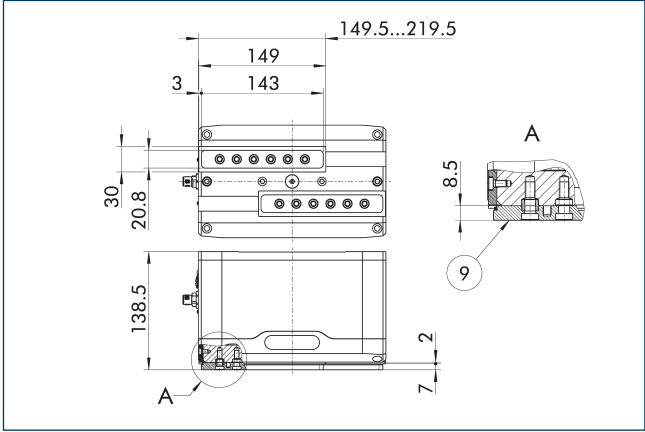
Le plan montre le sens de la sortie du câble en cas d'utilisation de connecteurs soudés. La distance entre le connecteur et le corps de la pince peut varier en fonction du fabricant du câble utilisé.

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.

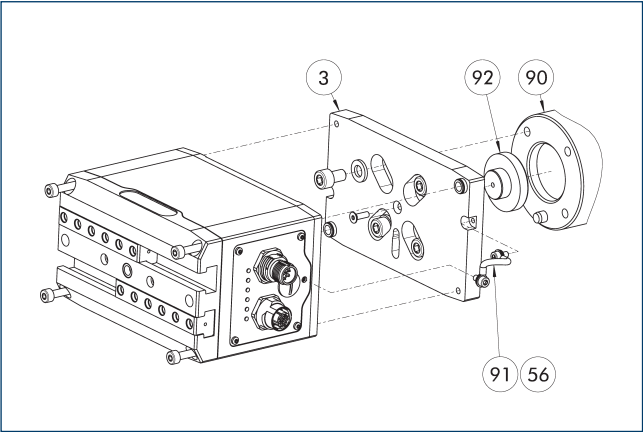
Version étanche à la poussière



9 Pour schéma de fixation, voir plan de la version de base

L'option « étanche à la poussière » augmente le niveau de protection contre les substances pénétrantes. Le schéma d'assemblage est décalé de la hauteur du mors intermédiaire. La longueur des doigts est toujours mesurée depuis le bord supérieur du corps de la pince.

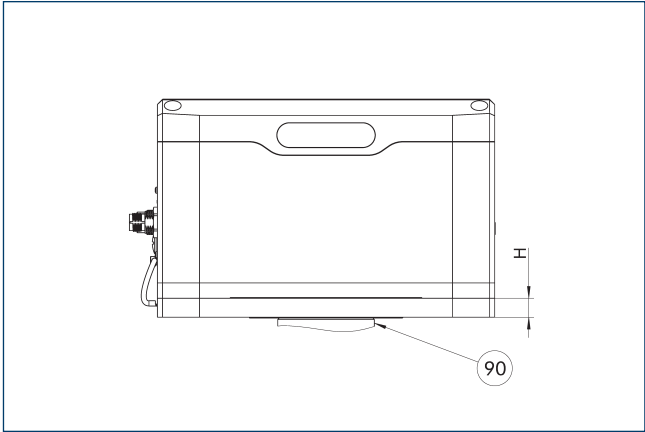
Kits interface robot pince simple



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

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 EGU80/ISO50 | 1524683 | 12.9    | 50                             | YASKAWA   | HC20DTP |
| AKO EGU80/ISO63 | 1524684 | 12.9    | 63                             |           |         |
| AKO EGU80/ISO80 | 1524687 | 12.9    | 80                             |           |         |

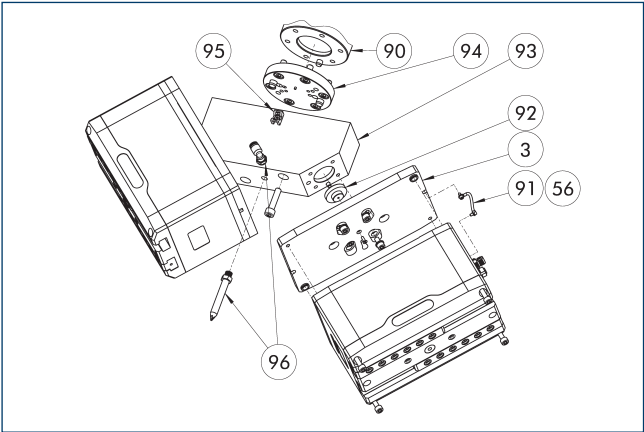


90 Robots industriels

| Description     | ID      | Hauteur | Cercle de perçage DIN ISO-9409 | Fabricant | Modèle  |
|-----------------|---------|---------|--------------------------------|-----------|---------|
|                 |         | [mm]    | [mm]                           |           |         |
| Plaque-support  |         |         |                                |           |         |
| AKO EGU80/ISO50 | 1524683 | 12.9    | 50                             | YASKAWA   | HC20DTP |
| AKO EGU80/ISO63 | 1524684 | 12.9    | 63                             |           |         |
| AKO EGU80/ISO80 | 1524687 | 12.9    | 80                             |           |         |



Kits interface robot pince double



- ③ Plaque-support

⑤⑥ Inclus dans la livraison

⑨⑩ Poignet robot

⑨① Câble terre fonctionnelle

⑨② Centreur côté pince
- ⑨③ Plaque interface

⑨④ Interface Robot

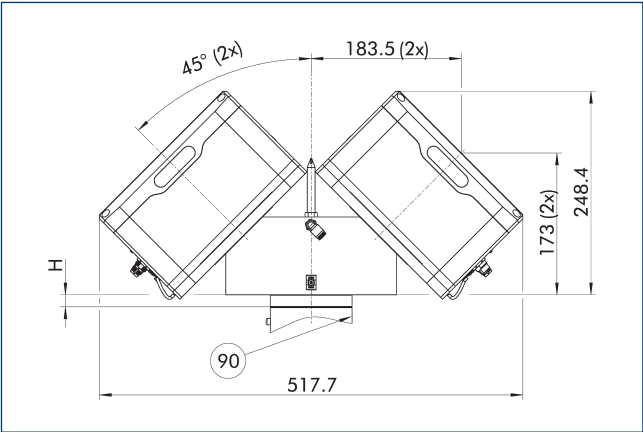
⑨⑤ Support de câble (inclus dans la livraison des câbles)

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 |
|----------------------------------------|---------|---------|--------------------------------|
|                                        |         | [mm]    | [mm]                           |
| Plaque-support                         |         |         |                                |
| AKO 2xEGU80/ISO80                      | 1524772 | 14.8    | 80                             |
| Kit buse de soufflage (version longue) | 1524789 |         |                                |

Kits interface robot pince double



- ⑨⑩ 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 |
|-------------------|---------|---------|--------------------------------|
|                   |         | [mm]    | [mm]                           |
| Plaque-support    |         |         |                                |
| AKO 2xEGU80/ISO80 | 1524772 | 14.8    | 80                             |

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   | Contrôleur   | Raccordement                                 | Longueur de câble | Interface   |
|-------------------------------------|---------|-----------|----------|--------------|----------------------------------------------|-------------------|-------------|
|                                     |         |           |          |              |                                              | [m]               |             |
| Pince simple                        |         |           |          |              |                                              |                   |             |
| EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30      | 1529600 | ABB       | IRB, CRB | OmniCore C30 | Contrôleur, acheminement des câbles externes | 5                 | EtherNet/IP |
| EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro | 1529619 | YASKAWA   | GP, HC   | YRC1000MICRO | Contrôleur, acheminement des câbles externes | 5                 | EtherNet/IP |

ⓘ 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

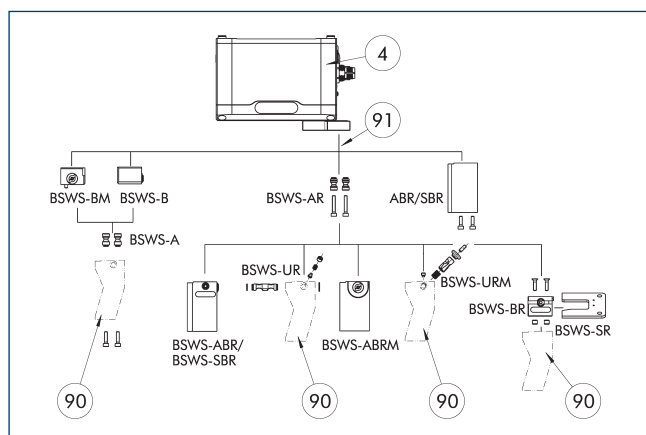


Câbles et kits de câbles pour la connexion électrique à des modèles spécifiques de robots et de contrôleurs. Selon le fabricant, un raccordement direct au niveau du poignet est possible ou un câblage externe est nécessaire. En combinaison avec des interfaces mécaniques et des modules logiciels, cela 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   | Contrôleur   | Raccordement                                 | Longueur de câble | Interface   |
|-------------------------------------|---------|-----------|----------|--------------|----------------------------------------------|-------------------|-------------|
|                                     |         |           |          |              |                                              | [m]               |             |
| Pince double                        |         |           |          |              |                                              |                   |             |
| EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30      | 1529608 | ABB       | IRB, CRB | OmniCore C30 | Contrôleur, acheminement des câbles externes | 5                 | EtherNet/IP |
| EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro | 1529621 | YASKAWA   | GP, HC   | YRC1000MICRO | Contrôleur, acheminement des câbles externes | 5                 | EtherNet/IP |

ⓘ 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.

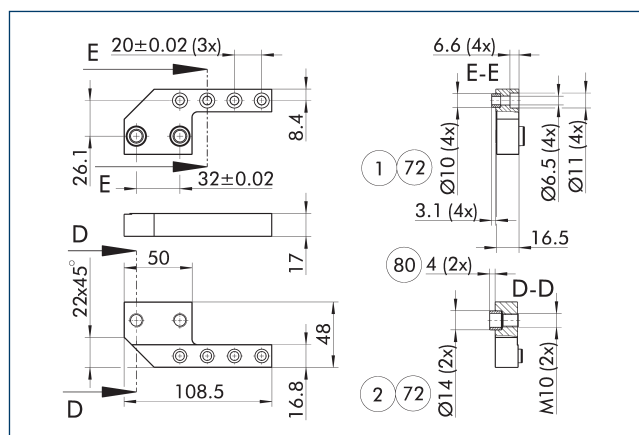
## Systèmes à changement rapide de mors BSWS



- ④ Pinces de préhension      ⑨① Mors intermédiaire  
⑨② Doigts de pince spécifiques

Différents systèmes à changement rapide de mors sont disponibles pour la pince. Pour des informations détaillées, reportez-vous au produit correspondant.

## Mors intermédiaire ZBA-EGU 80



- ① Fixation de la pince      ⑦② Ajustement pour douilles de centrage  
② Fixation des doigts      ⑧② 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.

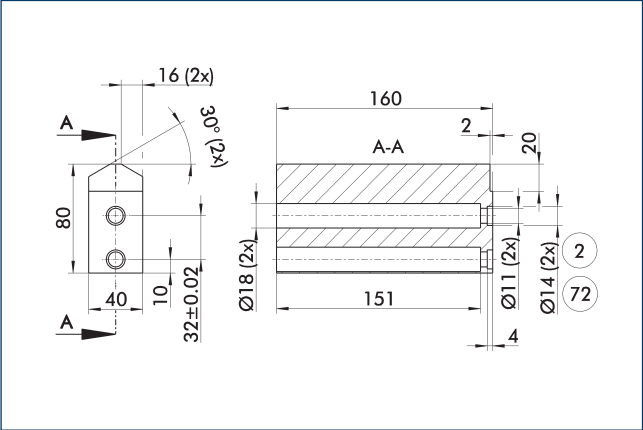
| Description                                       | ID      | Matériau                           | Etendue de la livraison |
|---------------------------------------------------|---------|------------------------------------|-------------------------|
| Mors intermédiaire                                |         |                                    |                         |
| ZBA EGU 80                                        | 1504615 | Acier, protégé contre la corrosion | 2                       |
| ZBA EGU 80 SD                                     | 1591272 | Acier, protégé contre la corrosion | 2                       |
| Adaptateur du système à changement rapide de mors |         |                                    |                         |
| BSWS-AR 160                                       | 0300096 |                                    | 2                       |
| BSWS-AR 160                                       | 0300096 |                                    | 2                       |
| BSWS-AR 160                                       | 0300096 |                                    | 2                       |
| Base du système à changement rapide de mors       |         |                                    |                         |
| BSWS-B 160                                        | 0303031 |                                    | 1                       |
| BSWS-BM 160                                       | 1418962 |                                    | 1                       |

## Champs d'utilisation

| Gammes  | Taille                                                  | Variante          | Capacité d'adaptation |
|---------|---------------------------------------------------------|-------------------|-----------------------|
| EGU     | 80                                                      | BasicGrip 50%     | ■■■■■                 |
| EGU     | 80                                                      | BasicGrip 100%    | ■■■■■                 |
| EGU     | 80                                                      | StrongGrip 150%   | ■■■■■                 |
| EGU     | 80                                                      | StrongGrip > 150% | ■■■■■                 |
| Légende |                                                         |                   |                       |
| ■■■■■   | Peut être combiné sans aucune restriction               |                   |                       |
| ■■■■■   | Utiliser avec restrictions (voir les limites de charge) |                   |                       |
| ■■■■■   | ne peut pas être combiné                                |                   |                       |

Les limites de chargement pour décrire les limites d'application sont disponibles dans le chapitre du catalogue des accessoires correspondants.

Ébauches de doigts ABR/SBR-PGZN-plus 160



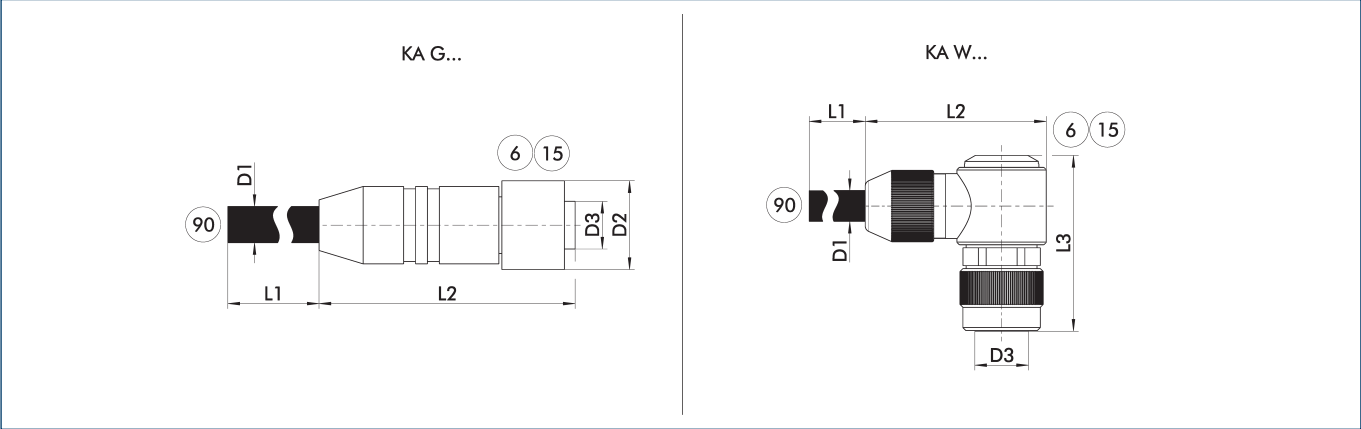
- ② Fixation des doigts
- ⑦② Ajustement pour douilles de centrage

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 160  | 0300014 | Aluminium (3.4365) | 1                       |
| SBR-PGZN-plus 160  | 0300024 | Acier (1.7131)     | 1                       |

① En cas d'utilisation d'ébauches de doigts, la course de fermeture des différentes séries de pinces peut être limitée. Veuillez vérifier ce point en détail à l'avance à l'aide des données CAO et adapter le ré-usinage des doigts en conséquence.

Câble de connexion alimentation en tension



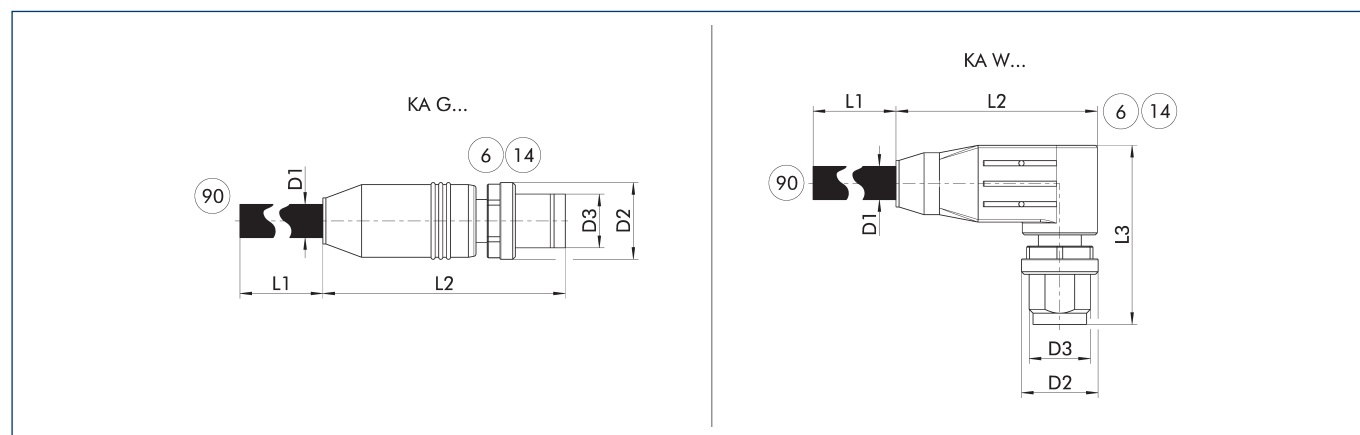
- KA G... Câble de raccordement avec connecteur à fiches droit
- KA W... Câble de raccordement avec connecteur à fiches angulaire
- ⑥ Raccordement côté module
- ⑦② Connecteur
- ⑨⑩ Extrémité de câble avec torons ouverts

Les câbles de connexion sont utilisés pour connecter les produits SCHUNK à l'alimentation en tension.

| Description                                                                                                          | ID      | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3         |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------|-----|------|------|------|------|------------|
|                                                                                                                      |         | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |            |
| Câble de connexion de l'alimentation en tension - chaîne porte-câble et résistant à la torsion, prise M12, droite    |         |     |      |      |      |      |            |
| KA GLN12L04-LK-00500-A                                                                                               | 1502019 | 5   | 7.2  | 53.5 | 18   |      | M12 codé L |
| KA GLN12L04-LK-01000-A                                                                                               | 1502023 | 10  | 7.2  | 53.5 | 18   |      | M12 codé L |
| Câble de connexion de l'alimentation en tension - chaîne porte-câble et résistant à la torsion, prise M12, angulaire |         |     |      |      |      |      |            |
| KA WLN12L04-LK-00500-A                                                                                               | 1502028 | 5   | 7.2  | 49   | 18   | 40   | M12 codé L |
| KA WLN12L04-LK-01000-A                                                                                               | 1502032 | 10  | 7.2  | 49   | 18   | 40   | M12 codé L |

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 communication PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



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

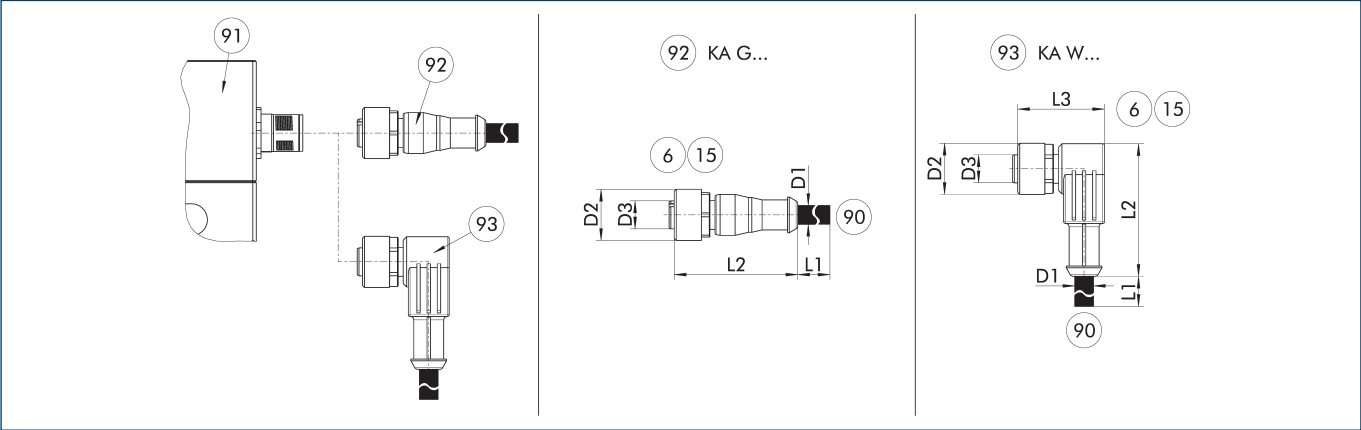
⑥ Raccordement côté module  
⑭ Connecteur  
⑨⑩ Le câbles se termine par une deuxième prise de connecteur

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   | L3   | D3  |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------|-----|------|------|------|------|-----|
|                                                                                                             |         | [m] | [mm] | [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 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit      |         |     |      |      |      |      |     |
| KA GGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                                | 1505114 | 5   | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                                | 1505119 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur RJ45, droit     |         |     |      |      |      |      |     |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-00200-A                                                                                 | 1511256 | 2   | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                 | 1354681 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KA GGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                 | 1505143 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit  |         |     |      |      |      |      |     |
| KA WGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                                | 1354661 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KA WGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                                | 1505141 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit |         |     |      |      |      |      |     |
| KA WGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                 | 1354688 | 5   | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| KA WGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                 | 1505142 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit              |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR GGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                               | 1505146 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR GGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                               | 1505147 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble communication résistant à la torsion, connecteur M12 droit - à connecteur RJ45 droit                  |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR GGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                | 1354677 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR GGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                | 1505160 | 10  | 6.5  | 47.3 | 14.8 |      | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit          |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR WGN12D04-12D04-ET-00500-A                                                                               | 1354674 | 5   | 6.5  | 47.8 | 14.8 |      | M12 |
| KAR WGN12D04-12D04-ET-01000-A                                                                               | 1505148 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit         |         |     |      |      |      |      |     |
| KAR WGN12D04-RJ45-ET-00500-A                                                                                | 1354692 | 5   | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | M12 |
| KAR WGN12D04-RJ45-ET-01000-A                                                                                | 1505149 | 10  | 6.5  | 36.3 | 14.8 | 30   | 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.

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

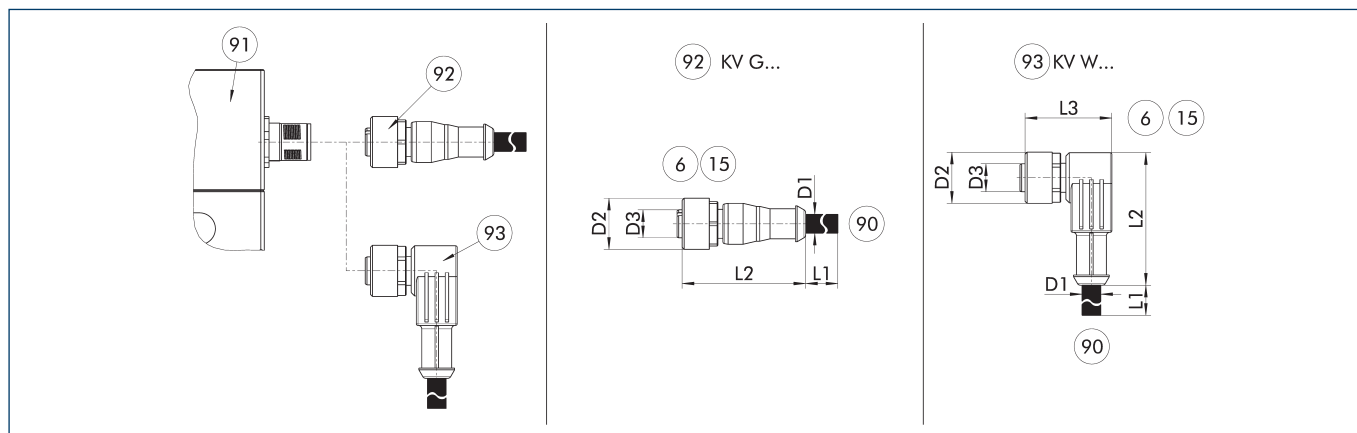
Câble avec connecteur femelle coudé

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

⑨⑩ Extrémité de câble avec prise mâle droite

⑨① Composant de fiche de connexion

⑨② Câble avec connecteur femelle droit

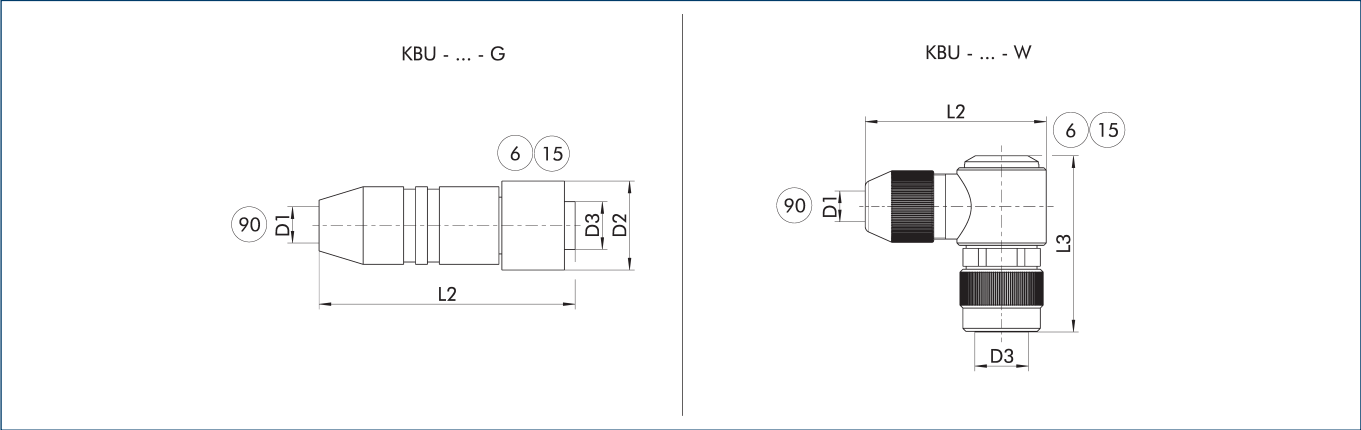
⑨③ Câble avec connecteur femelle coudé

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 câbles 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-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 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 d'alimentation électrique



- KBU - ... - G      Prise avec sortie droite

KBU - ... - W      Prise avec sortie coudée
- 6      Raccordement côté module

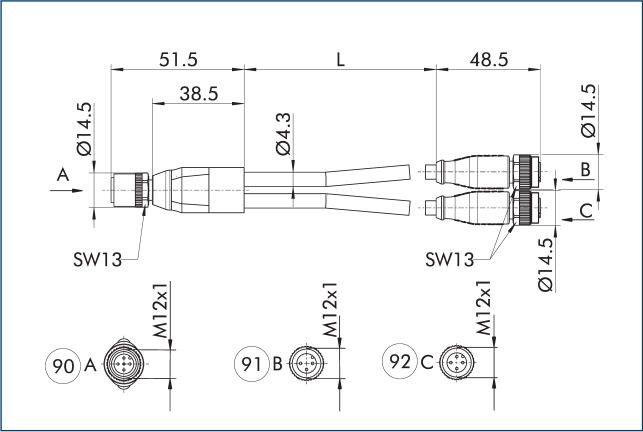
15      Connecteur
- 90      D1 – diamètre max. de câble

Les connecteurs sont utilisés pour connecter le produit SCHUNK à l'alimentation en tension. Un câble client peut être utilisé pour cela. Les différents fils sont serrés avec des raccords à vis dans le connecteur.

| Description      | ID      | D1 (max.) | L2   | D2   | L3   | D3         |
|------------------|---------|-----------|------|------|------|------------|
|                  |         | [mm]      | [mm] | [mm] | [mm] |            |
| Raccord de prise |         |           |      |      |      |            |
| KBU-M12L-G       | 1502044 | 13        | 70   | 25   |      | M12 codé L |
| KBU-M12-W 5LP    | 1543957 | 13        | 49   | 25   | 99   | M12 codé L |

① Pour le câble de raccordement, une section de 1,5 mm2 pour chaque fil est recommandée. Veuillez consulter la documentation du produit pour obtenir des informations sur la longueur de câble max. et la section de fil min.

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



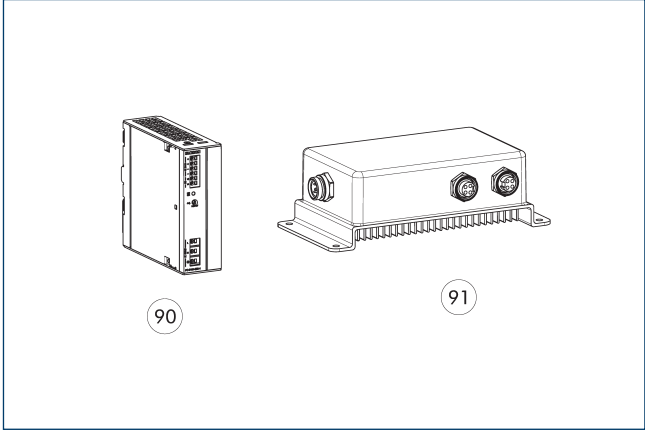
- 90      Pinces de préhension

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

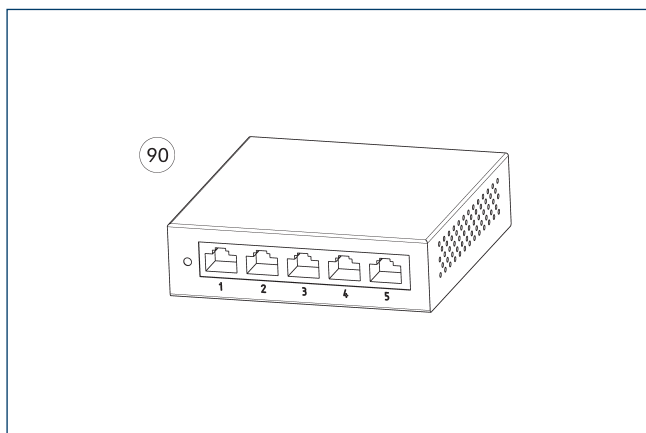
Une alimentation avec une tension de sortie de 24 V et une plage de tension d'entrée de 100 V – 240 V est adaptée à l'alimentation de nos produits SCHUNK. Qu'il s'agisse d'un montage dans l'armoire de commande sur rail DIN dans la classe de protection IP20 ou directement sur le terrain dans la classe 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](mailto:info@de.schunk.com)

[schunk.com](http://schunk.com)

Folgen Sie uns | *Follow us*

