



Hand in hand for tomorrow



Scheda tecnica di prodotto

Pinze autocentranti EZU

Robusto. Flessibile. Intelligente.

La versatile pinza autocentrante a 3 griffe consente di afferrare e centrare pezzi posizionati in modo eccentrico con una forza di presa costantemente elevata.

Campi di applicazione

Carico e scarico flessibile di macchine utensili con pezzi cilindrici e manipolazione di alberi e ingranaggi nel processo di produzione e assemblaggio di gruppi propulsori nella produzione automobilistica. Il design a tenuta stagna rende la pinza particolarmente adatta per l'uso in ambienti difficili con contaminazione da trucioli o refrigerante.

Vantaggi – I tuoi benefici

Movimentazione flessibile del pezzo Pezzi cilindrici di diverse dimensioni possono essere movimentati in modo efficiente grazie alla corsa delle ganasce ampiamente regolabile e liberamente programmabile

Elevata tolleranza agli errori La catena di trasmissione garantisce il centraggio affidabile del pezzo e una forza di presa costantemente elevata anche in caso di errori di posizionamento orizzontale del pezzo o del robot

Maggiore efficienza Per la presa non è necessaria alcuna distanza iniziale, il che semplifica la movimentazione e accelera l'intero processo

Elevata robustezza Il design a tenuta con la collaudata guida scorrevole rende la pinza resistente a condizioni operative difficili

Particolarmente affidabile Il rischio di perdita del pezzo è ridotto al minimo grazie al mantenimento della forza di presa integrato con rilevamento della perdita

Alta disponibilità L'encoder assoluto integrato garantisce un riferimento permanente, anche in caso di arresto di emergenza o interruzione di corrente

Facile integrazione L'operazione di integrazione è notevolmente ridotta grazie a un'ampia gamma di interfacce di comunicazione, blocchi funzione PLC e plug-in per robot compatibile con i principali produttori



Dimensioni
Quantità: 3

m

Peso
2.25 .. 7.55 kg



Forza di presa
350 .. 3600 N



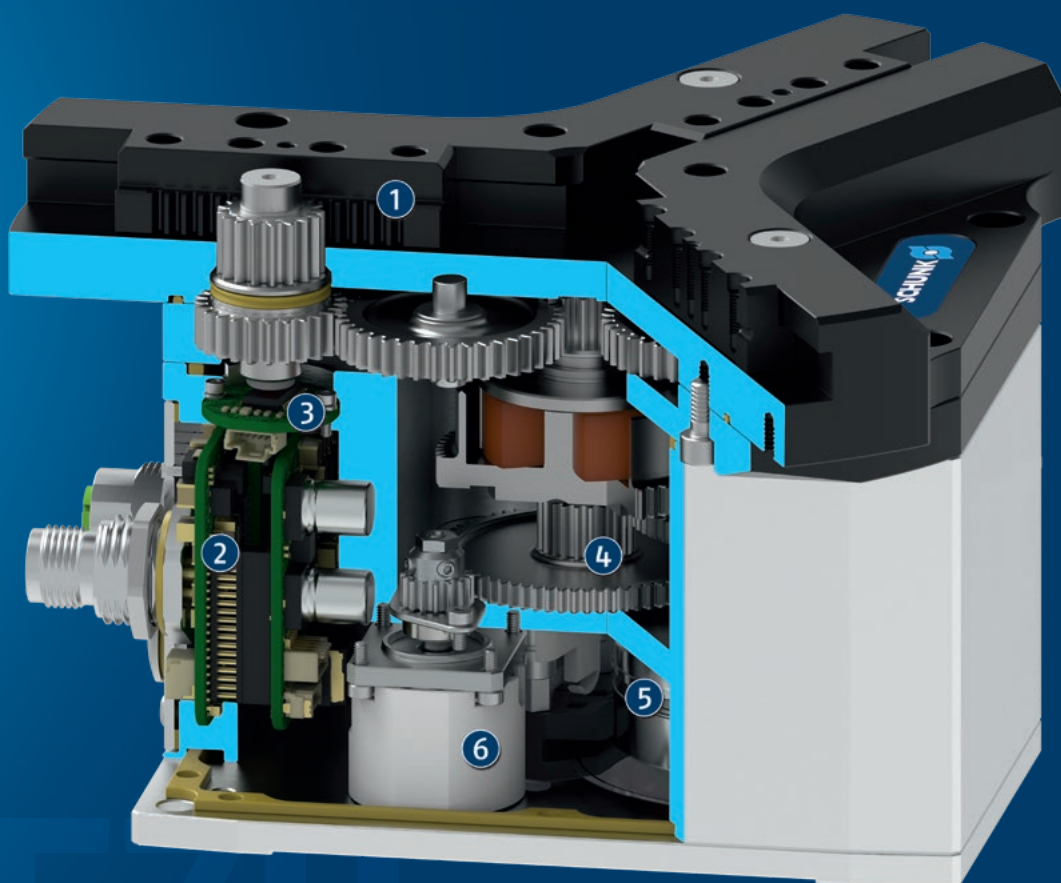
Corsa per griffa
20 .. 40 mm

Descrizione del funzionamento

Il servomotore DC senza spazzole aziona le tre cremagliere integrate nelle ganasce base guidate tramite un ingranaggio cilindrico con principio a pignone e cremagliera. L'ingranaggio cilindrico genera con affidabilità la forza di presa, che rimane costante anche in caso di errori di posizionamento orizzontale del pezzo o del robot, garantendo così un centraggio affidabile del pezzo nonché un'elevata tolleranza agli errori. La forza di presa viene generata senza una distanza minima di avvicinamento, il che semplifica la movimentazione e accelera il

processo.

Un encoder assoluto integrato garantisce che la pinza sia immediatamente pronta per l'uso anche dopo un arresto di emergenza o un'interruzione di corrente. Il mantenimento della forza di presa, ottenuto in combinazione con un freno a magnete permanente e un elemento di smorzamento nella catena di trasmissione, riduce il rischio di perdita del pezzo, che viene riconosciuto dal rilevamento perdita pezzo integrato.



- ① **Guida di scorrimento con scanalatura a T robusta e resistente** per grandi lunghezze di griffe, forze esterne e momenti. Opzionalmente disponibile come versione a tenuta di polvere.
- ② **Integrazione e sigillatura complete dell'elettronica di comando, regolazione e potenza** con LED di stato e connettori a spina M12 per collegare alimentazione di tensione e comunicazione.
- ③ **Encoder assoluto lato uscita ad alta risoluzione** per il posizionamento preciso delle ganasce di presa con feedback di posizione assoluto permanente.
- ④ **Catena di trasmissione a tenuta stagna con ingranaggio cilindrico e principio pignone/cremagliera** consente la generazione affidabile della forza di presa senza distanza minima di avvicinamento.
- ⑤ **Motore brushless piatto** per spazi limitati e coppie elevate grazie al rotore esterno.
- ⑥ **Freno elettromagnetico** con meccanismo aggiuntivo per mantenere la forza di presa e la posizione durante l'arresto o la mancanza di energia.

Descrizione dettagliata del funzionamento

Tipo di protezione aumentata con versione a tenuta stagna SD



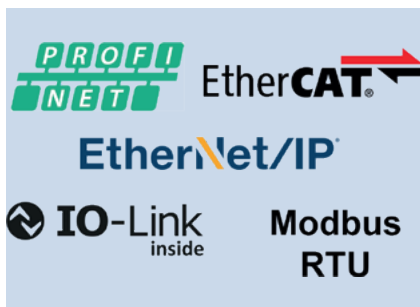
La versione a tenuta di polvere aumenta il grado di protezione contro la penetrazione di polvere e liquidi nella guida e nella ganascia base. In combinazione con l'elettronica a tenuta (IP67), la versione a tenuta di polvere è quindi adatta per l'uso in condizioni ambientali particolarmente difficili, come nel caso del caricamento di una rettificatrice. La protezione raggiunta della guida corrisponde alla classe di protezione IP64 ed è pertanto assolutamente a tenuta di polvere e protetta contro gli schizzi d'acqua da tutte le direzioni. Per trovare ulteriori informazioni sul prodotto, consultare il manuale d'uso.

Possibilità di montaggio per attacco aggiuntivo



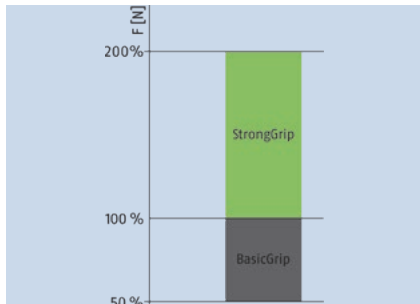
Nell'alloggiamento della guida di scorrimento sono presenti filettature e raccordi aggiuntivi per il montaggio di una versione specifica per l'applicazione per l'esecuzione di funzioni aggiuntive. Per il posizionamento del pezzo contro un arresto, supportato da una molla, si può montare, ad esempio, un elemento di pressione a molla.

Connettività



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

Modalità di presa



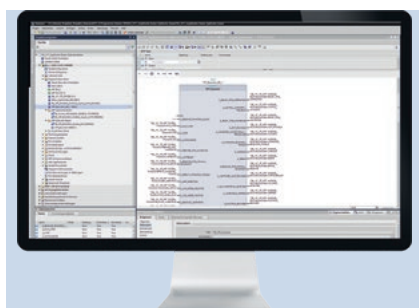
Sono disponibili le modalità di presa BasicGrip e StrongGrip. BasicGrip: la velocità di presa è ottimizzata automaticamente per la regolazione della forza di presa, è possibile un re-gripping permanente. StrongGrip: la forza di presa massima viene generata e quindi immagazzinata dal mantenimento della forza di presa, è possibile un re-gripping permanente in un intervallo di tempo regolabile, considerare i tempi di pausa tra i cicli di presa.

Software Service – Integrazione robot



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

Software Service – Integrazione PLC



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

App per la messa in servizio nello SCHUNK Control Center



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

Informazioni generali sulla serie

Materiale del corpo pinza: Lega di alluminio, anodizzazione

Materiale delle griffe base: Acciaio, protezione contro la corrosione

Garanzia: 24 mesi o 5 milioni di cicli BasicGrip / 3 milioni di cicli StrongGrip (un ciclo consiste in un processo di presa completo: "Apri pinza" e "Chiudi pinza")

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

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

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

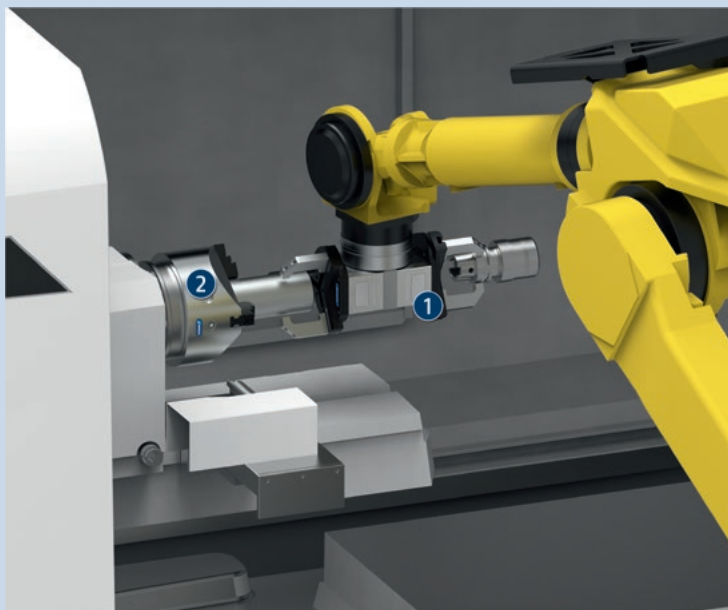
Precisione di ripetibilità (posizionamento, unidirezionale): è definita come variazione della posizione effettiva per ganascia base durante 100 movimenti consecutivi verso una posizione finale dalla stessa direzione in condizioni costanti.

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

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

Tempo di chiusura e apertura (posizionamento): I tempi di chiusura e apertura sono semplicemente i tempi dei movimenti delle griffe alle massime velocità e accelerazioni nel rispetto delle masse ammissibili per ogni griffa e si riferiscono al 50% della corsa disponibile per ganascia nella versione di base.

Max velocità (posizionamento) e max accelerazione: è la velocità e l'accelerazione che agiscono su ciascuna ganascia.



Applicazione esemplificativa

Carico e scarico di una macchina utensile flessibile e con tempo ciclo ottimizzato. Utilizzando due pinze sul robot, si può caricare la macchina utensile automaticamente in modo ottimizzato in termini di tempo ciclo e aumentare così la produttività. Il pezzo finito e il pezzo prelaborato si possono trasportare in un ciclo di carico. Grazie alla corsa della griffa ampia e liberamente programmabile della pinza, è possibile afferrare diversi diametri senza dover cambiare la pinza.

- ① Doppia pinza EZU per la movimentazione di pezzi grezzi e finiti
- ② Macchina utensile con mandrino autocentrante ROTA THW3

SCHUNK offre di più ...

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



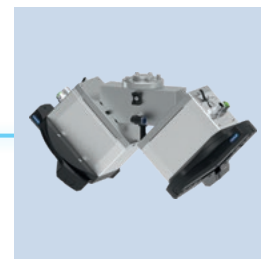
Cavo di alimentazione



Cavi di comunicazione



Griffa intermedia



Kit di adattamento robot



Cavi di collegamento specifici per robot



Dita di presa personalizzabili



Griffa grezza



Sistema cambio rapido ganasce

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

Opzioni ed informazioni speciali

Modalità di presa: Sono disponibili le modalità di presa BasicGrip e StrongGrip. Con BasicGrip è possibile il funzionamento continuo del motore e quindi il re-gripping permanente del pezzo. La velocità di presa è ottimizzata automaticamente per la regolazione della forza di presa. Con StrongGrip, la forza di presa massima viene generata e quindi immagazzinata dal mantenimento della forza di presa. Il re-gripping permanente è possibile entro un arco di tempo regolabile. Inoltre, nella modalità StrongGrip si devono prendere in considerazione i tempi di pausa definiti nonché le temperature ambiente massime. Per ulteriori dettagli, consultare le istruzioni per l'uso.

Dispositivo di mantenimento della forza di presa: In caso di arresto di emergenza o caduta di tensione, grazie a una combinazione di freno di stazionamento elettrico e di bloccaggio preliminare dell'elemento elastico è possibile mantenere con affidabilità oltre il 80% della forza di presa originariamente applicata. Se la forza di presa e il mantenimento della posizione vengono attivati preventivamente, si ha la possibilità di mantenere il 100% della forza di presa originariamente applicata. Lo sfioramento delle dita della pinza durante la rimozione del pezzo è di pochi millimetri e dipende dalla forza di presa generata. Come opzione sono disponibili anche varianti senza mantenimento della forza di presa.

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

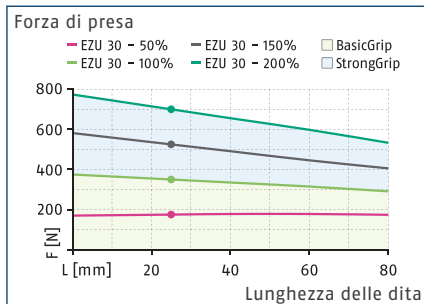
Interfaccia delle ganasce base: Quando si usa la ganascia media, l'interfaccia delle ganasce base corrisponde all'interfaccia della pinza universale PZN-plus. Per questo motivo è possibile utilizzare un'ampia gamma di accessori per le griffe della PZN-plus anche con questa pinza, tenendo in considerazione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

Esempio di ordine

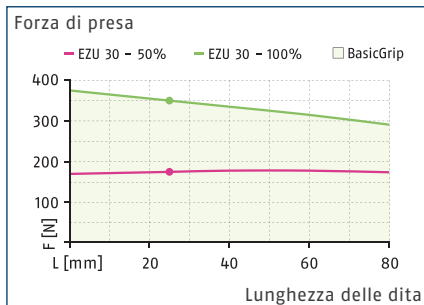
	EZU	30	-	PN	-	M	-	B
Descrizione								
EZU								
Dimensioni								
30								
35								
40								
Interfaccia di comunicazione								
PN = PROFINET								
EI = EtherNet/IP								
EC = EtherCAT								
IL = IO-Link								
MB = Modbus RTU								
Dispositivo di mantenimento della forza di presa								
M = con mantenimento della forza di presa								
N = senza mantenimento della forza di presa								
Versione								
B = versione base								
SD = Versione antipolvere								



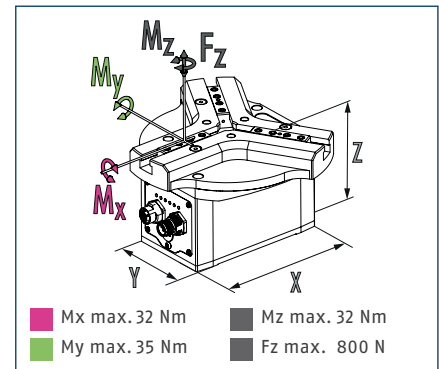
Versione con dispositivo di manutenzione della forza di presa



Versione senza manutenzione della forza di presa



Dimensioni e carichi massimi



① Le coppie e le forze indicate sono valori statici validi per ogni griffa e devono avvenire insieme.

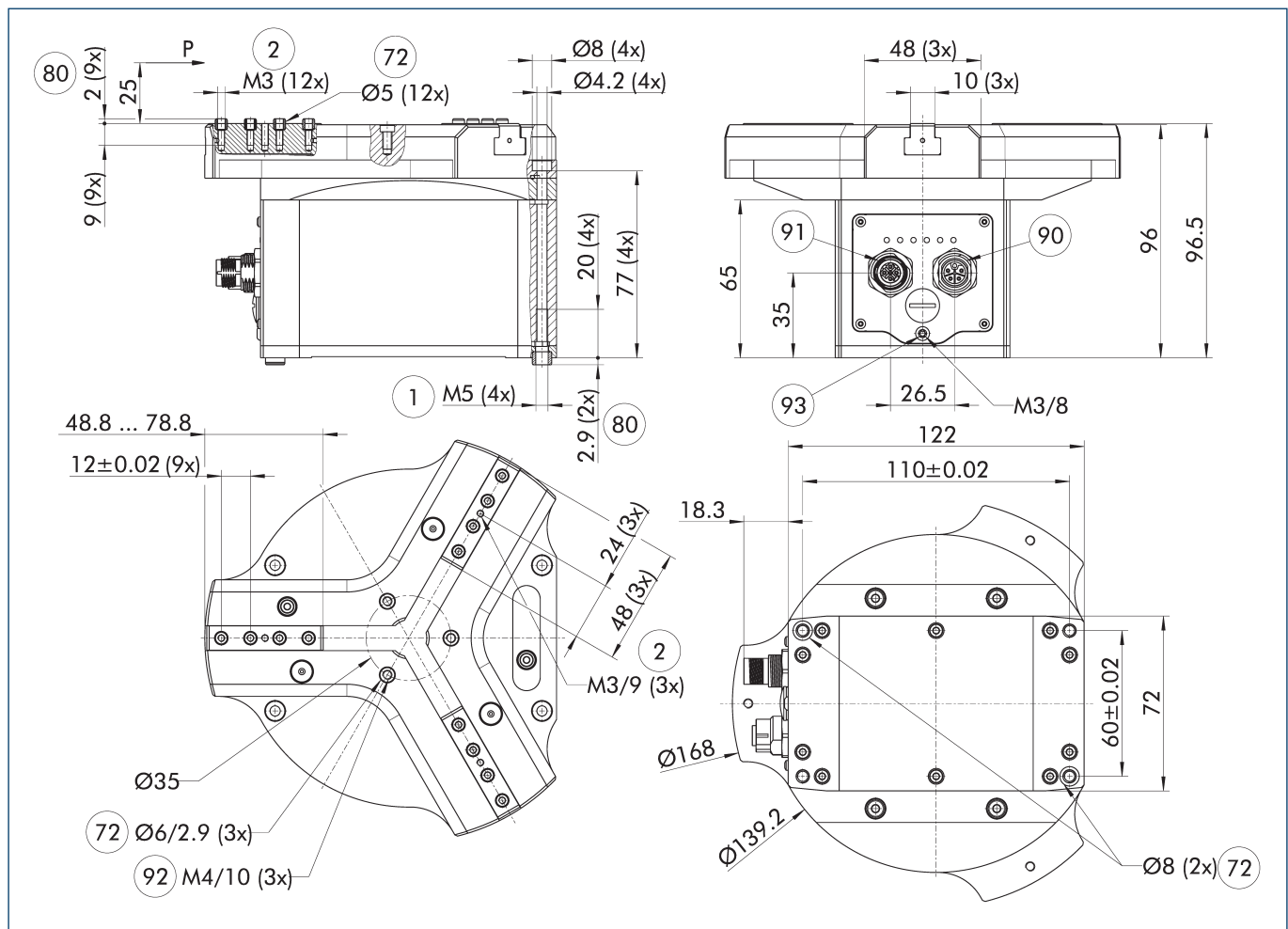
Dati tecnici EZU con mantenimento della forza di presa

Descrizione		EZU 30-PN-M-B	EZU 30-EI-M-B	EZU 30-EC-M-B	EZU 30-IL-M-B	EZU 30-MB-M-B
ID		1581935	1581970	1581972	1581976	1581979
Dati operativi generali						
Corsa per griffa	[mm]	30	30	30	30	30
Forza di presa min/max	[N]	175/700	175/700	175/700	175/700	175/700
Min/max mantenimento della forza di presa	[%]	90/100	90/100	90/100	90/100	90/100
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	80	80	80	80	80
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Precisione di ripetibilità (presa)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Precisione di ripetibilità (posizionamento, unidirezionale)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Precisione di ripetibilità (posizionamento, bidirezionale)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tempo di chiusura/apertura (posizionamento, corsa 50%)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Velocità max. (posizionamento)	[mm/s]	40	40	40	40	40
Accelerazione max.	[mm/s²]	250	250	250	250	250
Peso	[kg]	2.3	2.3	2.3	2.3	2.3
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Tipo di protezione IP, elettronica		67	67	67	67	67
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		40	40	40	40	40
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Dati operativi elettrici						
Tensione nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interfaccia di comunicazione		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo di corrente BasicGrip nominale/max	[A]	0.28/0.96	0.28/0.96	0.28/0.96	0.28/0.96	0.28/0.96
Consumo di corrente StrongGrip nominale/max	[A]	0.7/1.2	0.7/1.2	0.7/1.2	0.7/1.2	0.7/1.2
Consumo di corrente logica nominale/max	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opzioni e loro caratteristiche						
Versione antipolvere		1582002	1582004	1582020	1582029	1582033
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		64	64	64	64	64
Corsa per griffa	[mm]	20	20	20	20	20
Forza di presa min/max	[N]	210/700	210/700	210/700	210/700	210/700
Peso	[kg]	2.35	2.35	2.35	2.35	2.35
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

Dati tecnici EZU senza mantenimento della forza di presa

Descrizione		EZU 30-PN-N-B	EZU 30-EI-N-B	EZU 30-EC-N-B	EZU 30-IL-N-B	EZU 30-MB-N-B
ID		1581956	1581971	1581974	1581978	1582001
Dati operativi generali						
Corsa per griffa	[mm]	30	30	30	30	30
Forza di presa min/max	[N]	175/350	175/350	175/350	175/350	175/350
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	80	80	80	80	80
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Precisione di ripetibilità (presa)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Precisione di ripetibilità (posizionamento, unidirezionale)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Precisione di ripetibilità (posizionamento, bidirezionale)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tempo di chiusura/apertura (posizionamento, corsa 50%)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Velocità max. (posizionamento)	[mm/s]	40	40	40	40	40
Accelerazione max.	[mm/s²]	150	150	150	150	150
Peso	[kg]	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Tipo di protezione IP, elettronica		67	67	67	67	67
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		40	40	40	40	40
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Dati operativi elettrici						
Tensione nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interfaccia di comunicazione		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo di corrente BasicGrip nominale/max	[A]	0.14/0.67	0.14/0.67	0.14/0.67	0.14/0.67	0.14/0.67
Consumo di corrente logica nominale/max	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opzioni e loro caratteristiche						
Versione antipolvere		1582003	1582007	1582025	1582031	1582037
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		64	64	64	64	64
Corsa per griffa	[mm]	20	20	20	20	20
Forza di presa min/max	[N]	210/350	210/350	210/350	210/350	210/350
Peso	[kg]	2.3	2.3	2.3	2.3	2.3
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

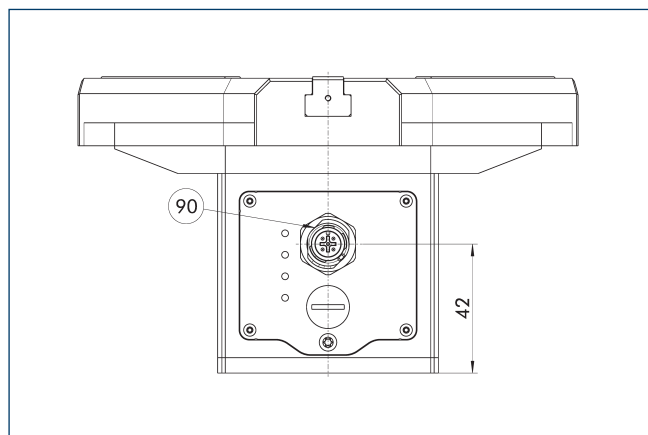
Vista principale



Il disegno mostra la pinza in versione PROFINET, EtherNet/IP o EtherCAT, con e senza mantenimento della forza di presa con ganasce aperte. Per conoscere il numero minimo di viti di fissaggio per il montaggio delle dita della pinza, fare riferimento alle istruzioni per l'uso del prodotto.

- | | |
|---|---|
| ① Fissaggio della pinza | ⑨① Comunicazione (M12, presa, 4 pin, codifica D) |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨② Raccordo a vite con raccordi per il fissaggio aggiuntivo (queste boccole di centraggio non sono comprese nella fornitura). |
| ⑦② Sede per boccola di centraggio | ⑨③ Collegamento a terra funzionale |
| ⑧① Profondità della bussola di centraggio nella parte da montare | |
| ⑨① Alimentazione di tensione (M12, connettore, 4 pin, codifica L) | |

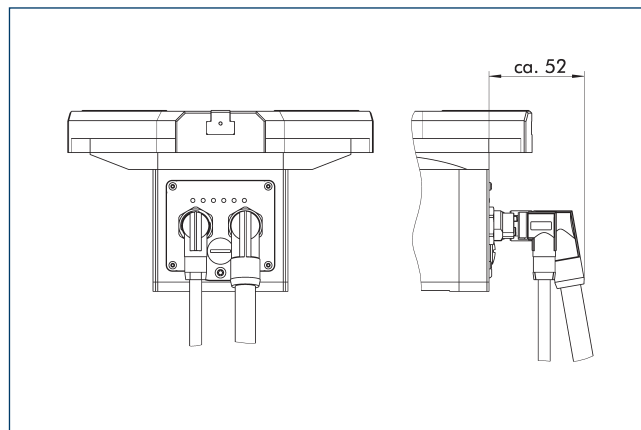
Versione IO-Link e Modbus RTU



- ⑨ Alimentazione di tensione e comunicazione (M12, connettore, codifica A, IL: 5 pin, MB: 4 pin)

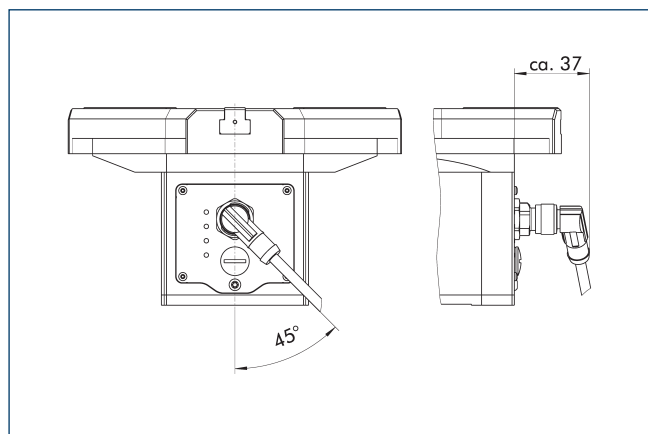
Il disegno mostra le modifiche dimensionali delle versioni IO-Link e Modbus RTU rispetto alla versione base proposta nella vista principale.

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



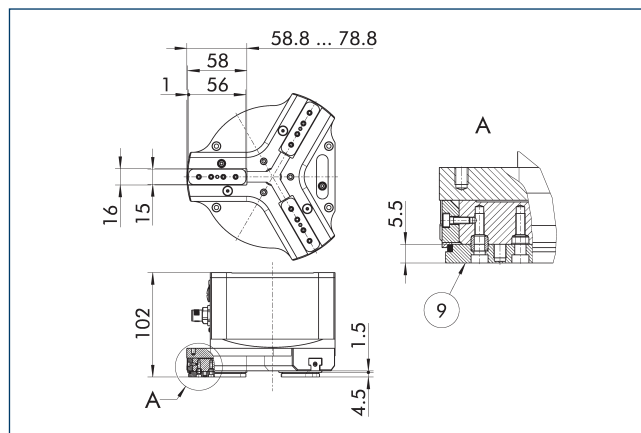
Il disegno mostra la direzione dell'uscita del cavo quando si utilizzano connettori angolari. La distanza dal connettore a spina all'alloggiamento della pinza può variare a seconda del produttore del cavo utilizzato.

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



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

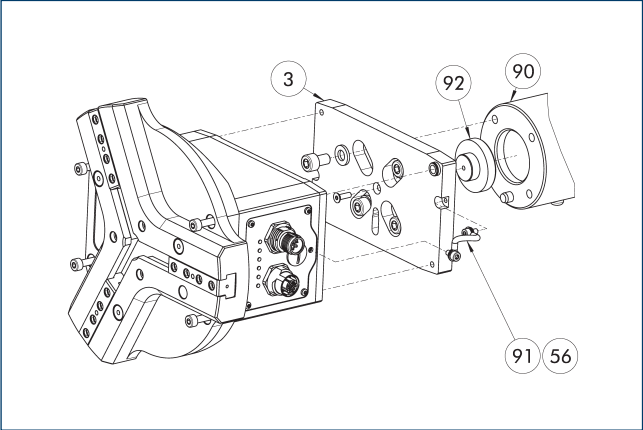
Versione antipolvere



- ⑨ Per la figura dell'avvitamento vedere la versione base

L'opzione "Antipolvere" aumenta il grado di protezione contro sostanze penetranti. Il piano di fissaggio delle dita si sposta dell'altezza della griffa intermedia. La lunghezza delle griffe inoltre deve essere misurata a partire dal bordo superiore del corpo della pinza.

Pacchetti di adattamento robot per pinza singola



- ③

Piastra adattatrice
- ⑤⑥

Contenuto nella fornitura
- ⑨①

Cavo di collegamento a terra funzionale
- ⑨②

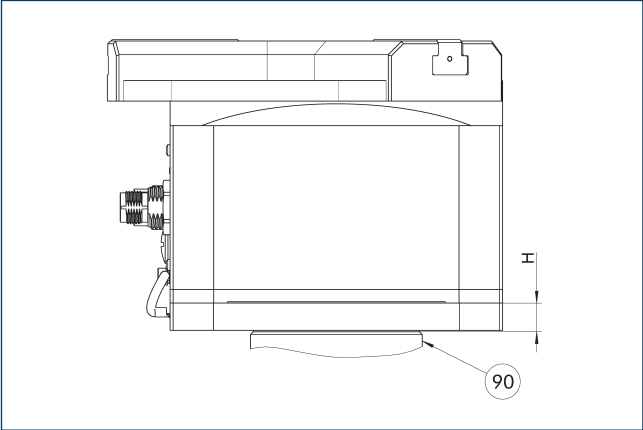
Disco di centraggio
- ⑨①

Flangia per robot

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

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO EZU30/ GP12	1597759	11		YASKAWA	GP12
AKO EZU30/ GP7,8	1597758	10.5		YASKAWA	GP7, GP8
AKO EZU30/ ISO31.5	1597749	10.5	31.5	ABB	SWIFTI CRB1100, IRB1100, IRB1200
AKO EZU30/ ISO40	1597756	10.5	40	ABB	IRB1300
AKO EZU30/ ISO50	1597757	10.5	50	ABB	GoFa CRB15000
AKO EZU30/ ISO50	1597757	10.5	50	FANUC	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO EZU30/ ISO50	1597757	10.5	50	Kassow Robots	
AKO EZU30/ ISO50	1597757	10.5	50	Universal Robots	UR7e, UR12e, UR16e, UR15
AKO EZU30/ ISO50	1597757	10.5	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP

Pacchetti di adattamento robot per pinza singola



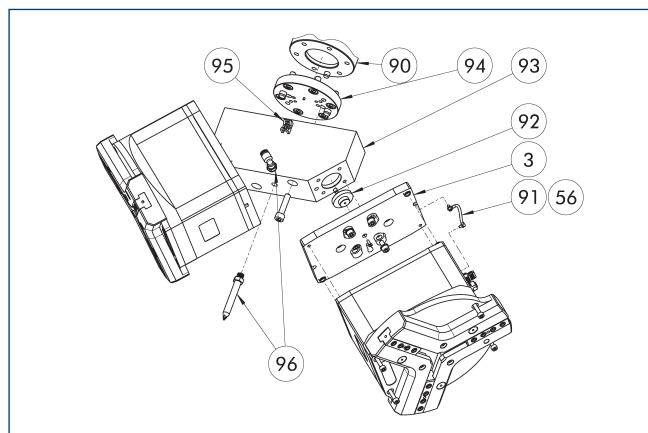
- ⑨①

Flangia per robot

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

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO EZU30/ GP12	1597759	11		YASKAWA	GP12
AKO EZU30/ GP7,8	1597758	10.5		YASKAWA	GP7, GP8
AKO EZU30/ ISO31.5	1597749	10.5	31.5	ABB	SWIFTI CRB1100, IRB1100, IRB1200
AKO EZU30/ ISO40	1597756	10.5	40	ABB	IRB1300
AKO EZU30/ ISO50	1597757	10.5	50	ABB	GoFa CRB15000
AKO EZU30/ ISO50	1597757	10.5	50	FANUC	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO EZU30/ ISO50	1597757	10.5	50	Kassow Robots	
AKO EZU30/ ISO50	1597757	10.5	50	Universal Robots	UR7e, UR12e, UR16e, UR15
AKO EZU30/ ISO50	1597757	10.5	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP

Pacchetti di adattamento robot per pinza doppia

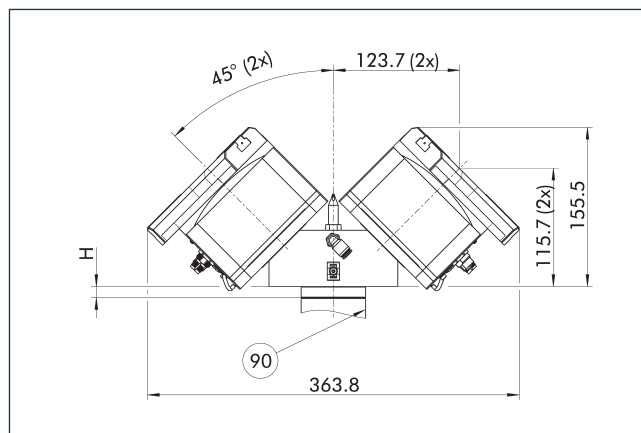


- ③ Piastra adattatrice
- ⑤⑥ Contenuto nella fornitura
- ⑨⑩ Flangia per robot
- ⑨① Cavo di collegamento a terra funzionale
- ⑨② Pinza per collare di centraggio
- ⑨③ Adattatore angolare
- ⑨④ Adattatore robot
- ⑨⑤ Fermacavo (compreso nella fornitura del pacchetto di cavi)
- ⑨⑥ Set di accessori per l'ugello di soffiaggio

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

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO 2xEZU30/ GP12	1597809	15.8		YASKAWA	GP12
AKO 2xEZU30/ ISO50	1597804	10.8	50	FANUC	CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO 2xEZU30/ ISO50	1597804	10.8	50	Kassow Robots	
AKO 2xEZU30/ ISO50	1597804	10.8	50	Universal Robots	UR12e, UR16e, UR15
AKO 2xEZU30/ ISO50	1597804	10.8	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP
AKO 2xEZU30/ ISO63	1597806	14.8	63		
AKO 2xEZU30/ ISO80	1597808	14.8	80	Universal Robots	UR20, UR30
Set di accessori per l'ugello di soffiaggio (corto)	1524788				

Pacchetti di adattamento robot per pinza doppia



- ⑨⑩ Flangia per robot

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

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO 2xEZU30/ GP12	1597809	15.8		YASKAWA	GP12
AKO 2xEZU30/ ISO50	1597804	10.8	50	FANUC	CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO 2xEZU30/ ISO50	1597804	10.8	50	Kassow Robots	
AKO 2xEZU30/ ISO50	1597804	10.8	50	Universal Robots	UR12e, UR16e, UR15
AKO 2xEZU30/ ISO50	1597804	10.8	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP
AKO 2xEZU30/ ISO63	1597806	14.8	63		
AKO 2xEZU30/ ISO80	1597808	14.8	80	Universal Robots	UR20, UR30

Cavi di collegamento specifici per robot



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

Descrizione	ID	Produttore	Serie	Modello	Controller	Connessione	Lunghezza del cavo	Interfaccia
							[m]	
Pinza singola								
EGU/EGK/EZU CNK-SG-FANUC-CRX	1532240	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (female)	1615303	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (female), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (male)	1532237	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529600	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529619	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP

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

Cavi di collegamento specifici per robot doppia pinza

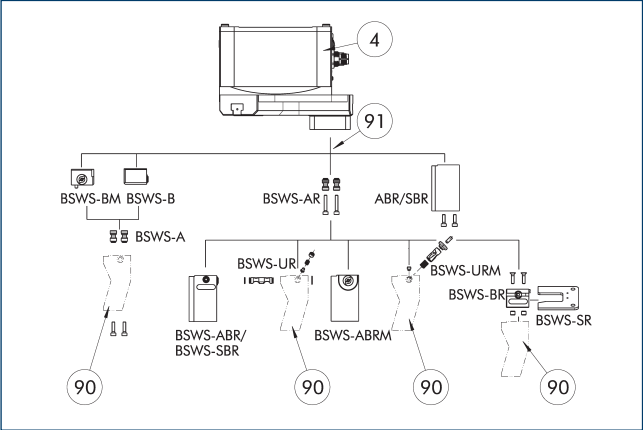


Cavi di collegamento e kit di cavi di collegamento per il collegamento elettrico a specifici modelli di robot e controller. A seconda del produttore, è possibile un collegamento diretto alla flangia dell'utensile o è necessario un cablaggio esterno. In combinazione con adattatori meccanici e moduli software,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

Descrizione	ID	Produttore	Serie	Modello	Controller	Connessione	Lunghezza del cavo [m]	Interfaccia
Pinza doppia								
EGU/EGK/EZU CNK-DG-FANUC-CRX	1532241	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (female)	1615305	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (female), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (male)	1532238	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529608	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529621	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP

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

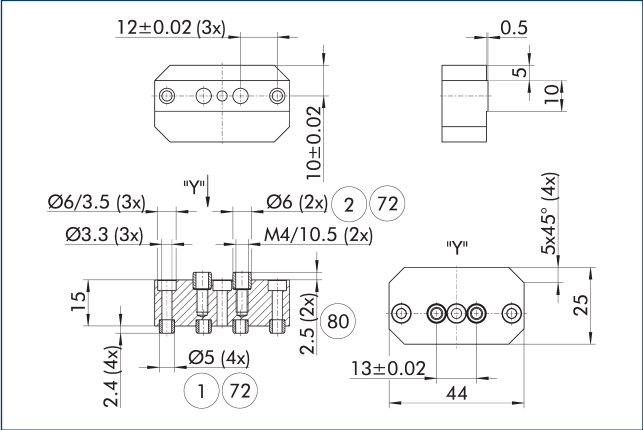
Sistemi BSWS di sostituzione rapida delle griffe



- 4 Pinze
- 90 Griffe della pinza personalizzate
- 91 Griffa intermedia

Esistono diversi sistemi di cambio rapido delle ganasce per la pinza. Per informazioni dettagliate fare riferimento al prodotto corrispondente

Griffa intermedia ZBA-EZU 30

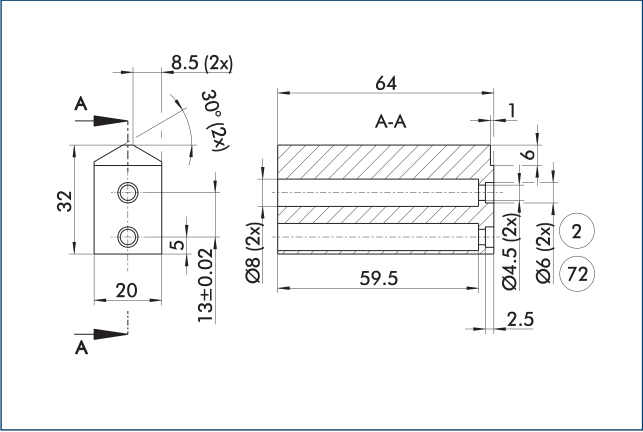


- 1 Fissaggio della pinza
- 2 Fissaggio delle dita
- 72 Sede per boccia di centraggio
- 80 Profondità della bussola di centraggio nella parte da montare

Per quanto riguarda l'uso, l'interfaccia delle ganasce base corrisponde all'interfaccia della pinza universale PZN-plus. Per questo motivo è possibile utilizzare un'ampia gamma di accessori per le griffe della PZN-plus anche con questa pinza, tenendo in considerazione i profili di ingombro e le limitazioni di applicazione.

Descrizione	ID	Materiale	La fornitura comprende
Griffa intermedia			
ZBA EZU 30	1582547	Acciaio	3
ZBA EZU 30 SD	1591235	Acciaio	3

Griffe grezze ABR/SBR-PGZN-plus 64



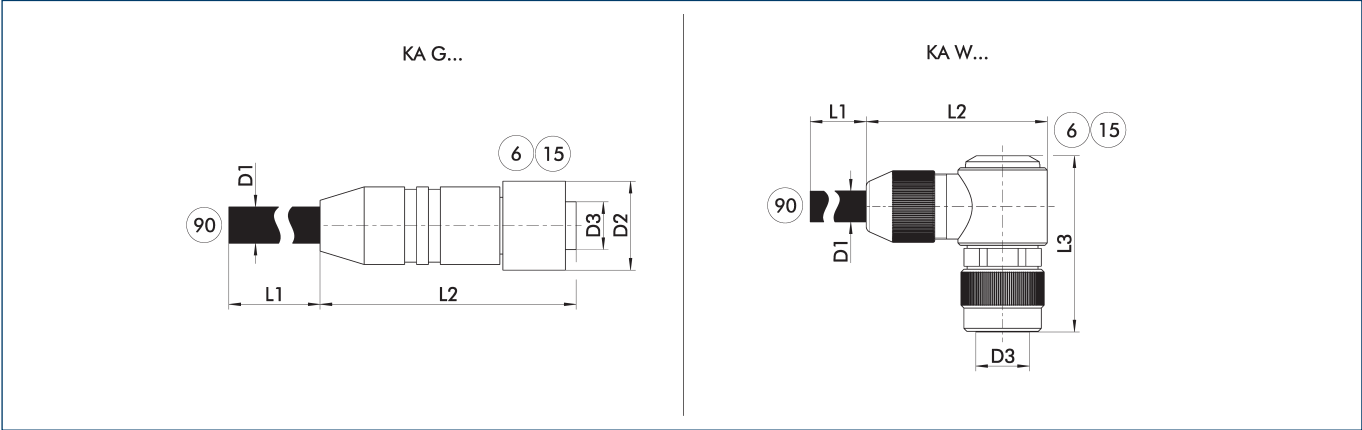
- 2 Fissaggio delle dita
- 72 Sede per boccia di centraggio

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

Descrizione	ID	Materiale	La fornitura comprende
Griffa grezza			
ABR-PGZN-plus 64	0300010	Alluminio (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 64	0300020	Acciaio (1.7131)	1

Quando si utilizzano dita grezze, la corsa di chiusura delle singole serie di pinze può essere limitata. Verificare questo in dettaglio in anticipo utilizzando i dati CAD e regolare di conseguenza la rilavorazione delle griffe.

Cavo di connessione dell'alimentazione



- KA G...

Cavo di collegamento con connettore diritto
- KA W...

Cavo di collegamento con connettore angolato
- 6

Porta sul lato del modulo
- 15

Presa
- 90

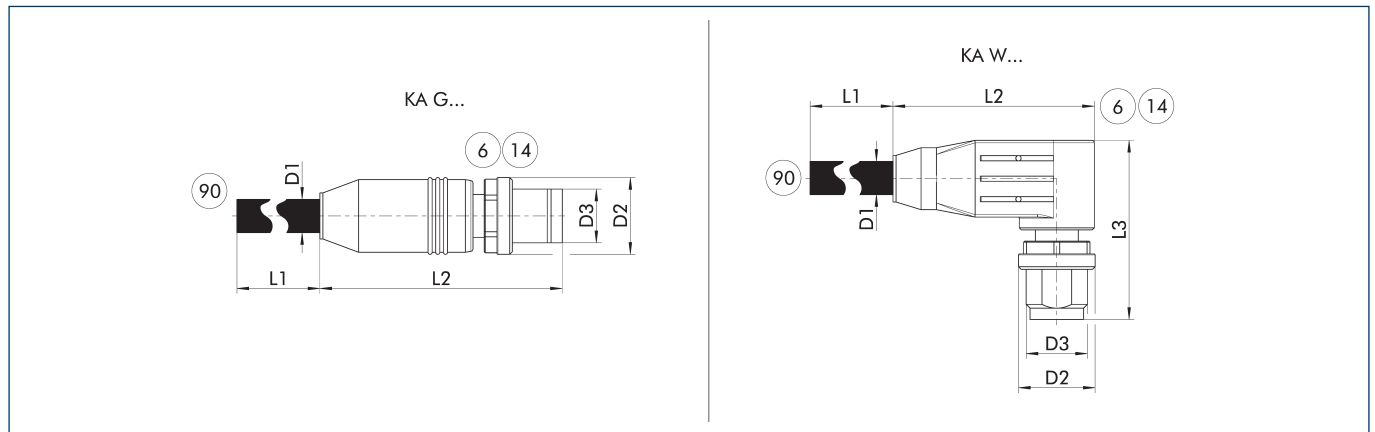
Estremità del cavo con trefoli scoperti

I cavi di connessione sono utilizzati per collegare il prodotto SCHUNK all'alimentazione.

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cavo di collegamento alimentazione di tensione – catena portacavi e presa M12 resistente alla torsione, diritto							
KA GLN12L04-LK-00500-A	1502019	5	7.2	53.5	18		M12 codificato L
KA GLN12L04-LK-01000-A	1502023	10	7.2	53.5	18		M12 codificato L
Cavo di collegamento alimentazione di tensione – catena portacavi e presa M12 resistente alla torsione, angolare							
KA WLN12L04-LK-00500-A	1502028	5	7.2	49	18	40	M12 codificato L
KA WLN12L04-LK-01000-A	1502032	10	7.2	49	18	40	M12 codificato L

- ⓘ Rispettare il raggio di curvatura minima per i cavi compatibili con catene porta cavi o l'angolo di torsione massimo per i cavi resistenti alla torsione. Questi sono generalmente 10 volte il diametro del cavo o +/- 180°/m. Consultare la documentazione sul prodotto per informazioni sulla lunghezza max. dei cavi e sulla sezione min. del conduttore.

Cavo di collegamento comunicazione PROFINET, EtherNet/IP e EtherCAT



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

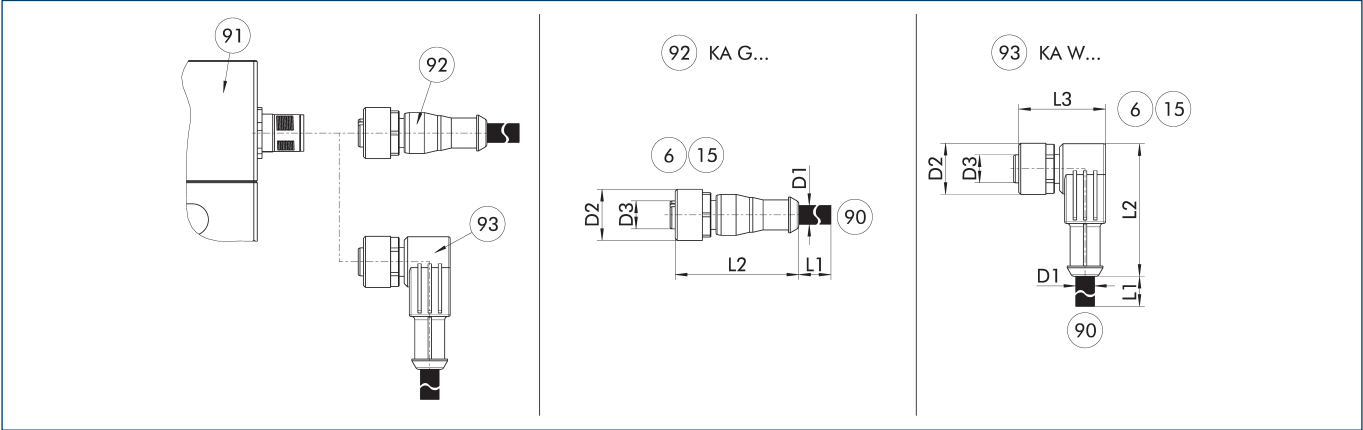
⑥ Porta sul lato del modulo
 ⑭ Spina
 ⑨ Estremità dei cavi con secondo connettore

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

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Distributore a stella con cavo di collegamento EtherCAT (presa M12 codificata D, dritta su connettore M8 codificato A, dritto)							
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8		M12
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, dritto – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, dritto – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, angolare – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, angolare – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, dritto – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, dritto – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, angolare – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, angolare – a connettore RJ45, dritto							
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 Rispettare il raggio di curvatura minima per i cavi compatibili con catene porta cavi o l'angolo di torsione massimo per i cavi resistenti alla torsione. Questi sono generalmente 10 volte il diametro del cavo o +/- 180°/m.

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



- KA G...
KA W...

Cavo di collegamento con presa dritta
Cavo di collegamento con presa angolare
- ⑥
⑬
⑨⑩

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

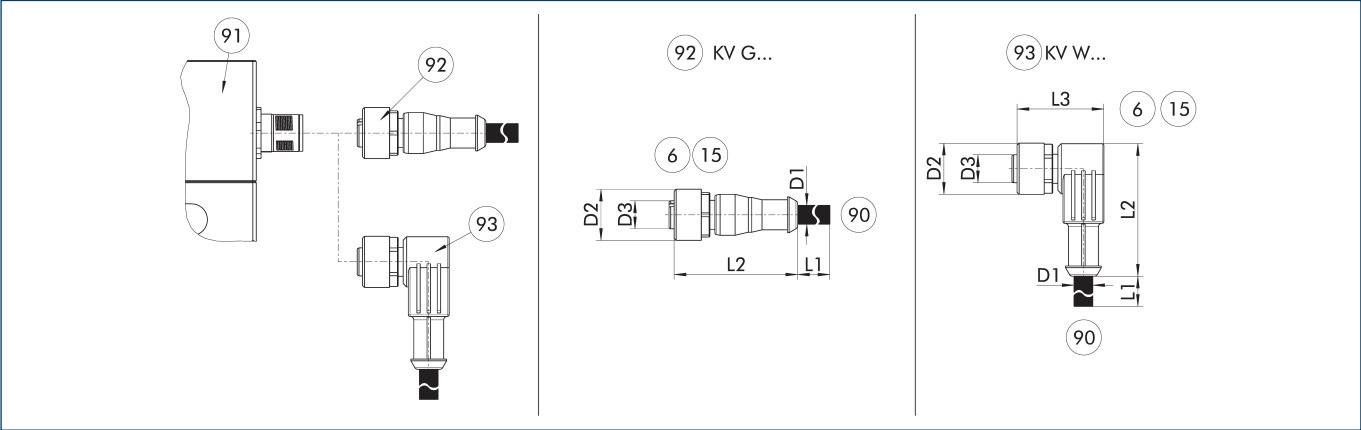
Componente connettore
Cavo con connettore dritto
femmina
Cavo con connettore angolato
femmina

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

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cavo di collegamento IO-Link - compatibile con catena portacavi e torsione							
KA GLN1205-IOL-00500-A	1387207	5	4.8	38	15		M12
KA GLN1205-IOL-01000-A	1387209	10	4.8	38	15		M12
KA WLN1205-IOL-00500-A	1387210	5	4.8	39	15	28	M12
KA WLN1205-IOL-01000-A	1387211	10	4.8	39	15	28	M12

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

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



- KV G...

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

Prolunga del cavo con presa angolare
- 6

Porta sul lato del modulo
- 15

Presa
- 90

Estremità del cavo con connettore dritto
- 91

Componente connettore
- 92

Cavo con connettore dritto femmina
- 93

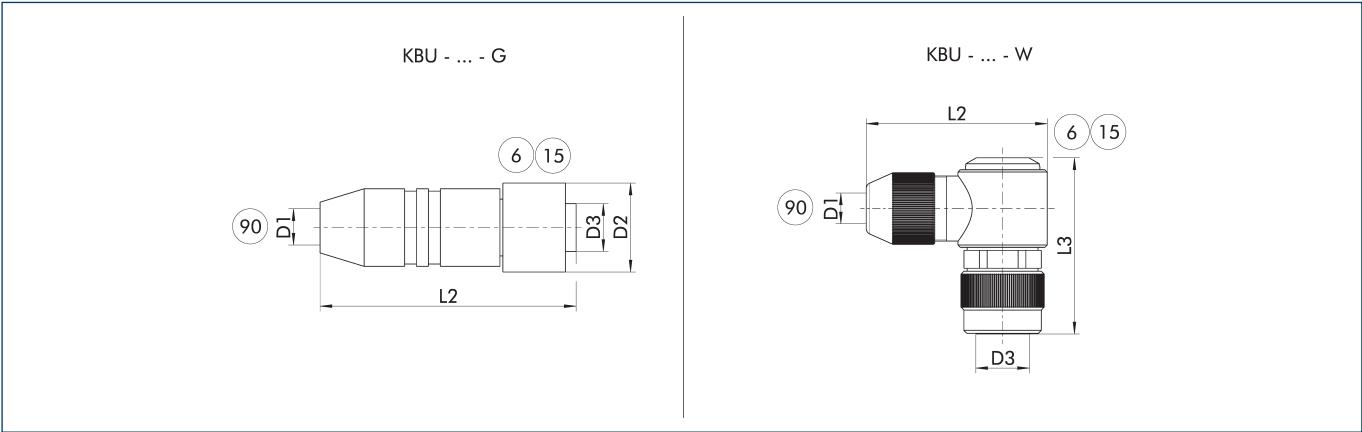
Cavo con connettore angolato femmina

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

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Prolunga cavo IO-Link - compatibile con catena portacavi e torsione							
KV GGN1205-IOL-00200-A	1387195	2	4.8	41	15		M12
KV GGN1205-IOL-00500-A	1387199	5	4.8	41	15		M12
KV WGN1205-IOL-00200-A	1387202	2	4.8	39	15	28	M12
KV WGN1205-IOL-00500-A	1387205	5	4.8	39	15	28	M12

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

Connettore alimentatore a innesto



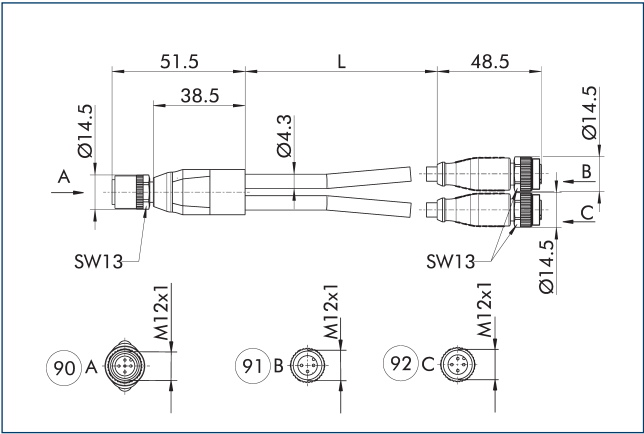
- KBU - ... - G Presa con uscita dritta
 KBU - ... - W Presa con uscita angolare
- 6 Porta sul lato del modulo
 15 Presa
 90 D1 - diametro massimo cavo di collegamento

I connettori sono utilizzati per collegare il prodotto SCHUNK all'alimentazione. A tale fine può essere utilizzato un cavo del cliente. I singoli trefoli vengono bloccati mediante collegamenti a vite nel connettore.

Descrizione	ID	D1 (max.) [mm]	L2 [mm]	D2 [mm]	L3 [mm]	D3
Connettore						
KBU-M12L-G	1502044	13	70	25		M12 codificato L
KBU-M12-W 5LP	1543957	13	49	25	99	M12 codificato L

① Per il cavo di collegamento, si raccomanda una sezione trasversale per ciascun trefolo di 1,5 mm². Consultare la documentazione sul prodotto per informazioni sulla lunghezza max. dei cavi e sulla sezione min. del conduttore.

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

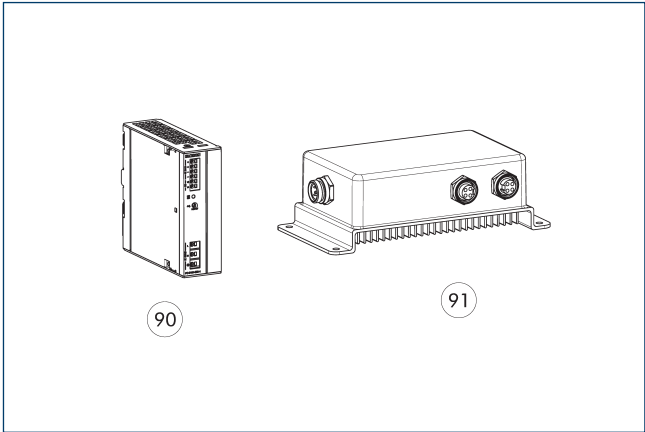


- 90 Pinze
 91 Logica (master IO-Link)
 92 Potenza (alimentazione 24 V)

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

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

Alimentazione a commutazione



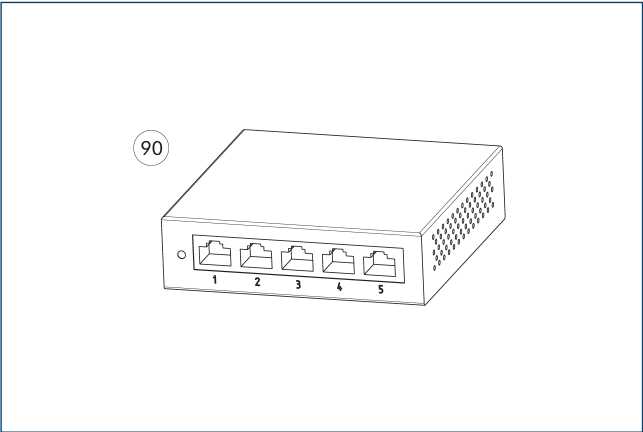
- 90 Trasformatore di allacciamento alla rete 24 V IP20
 91 Trasformatore di allacciamento alla rete 24 V IP67

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

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

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

Switch



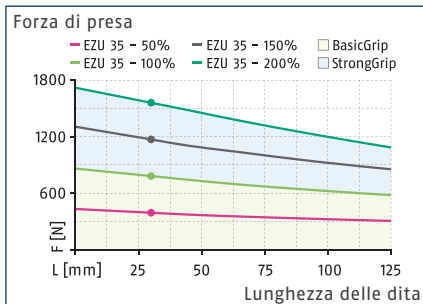
90 Interruttore Ethernet a 5 porte

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

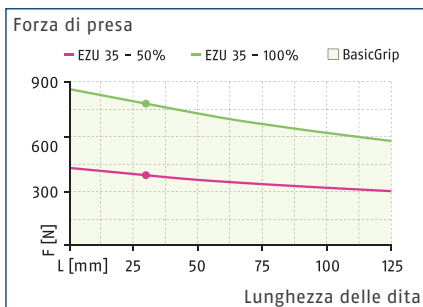
Descrizione	ID	
Interruttore Ethernet		
D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch	1526496	



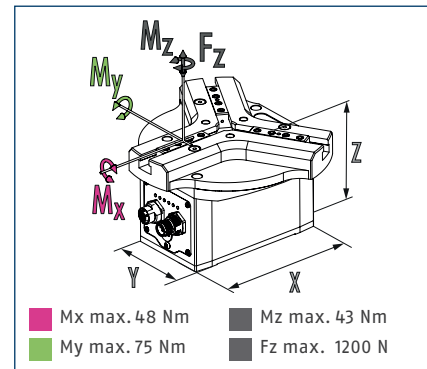
Versione con dispositivo di manutenzione della forza di presa



Versione senza manutenzione della forza di presa



Dimensioni e carichi massimi



① Le coppie e le forze indicate sono valori statici validi per ogni griffa e devono avvenire insieme.

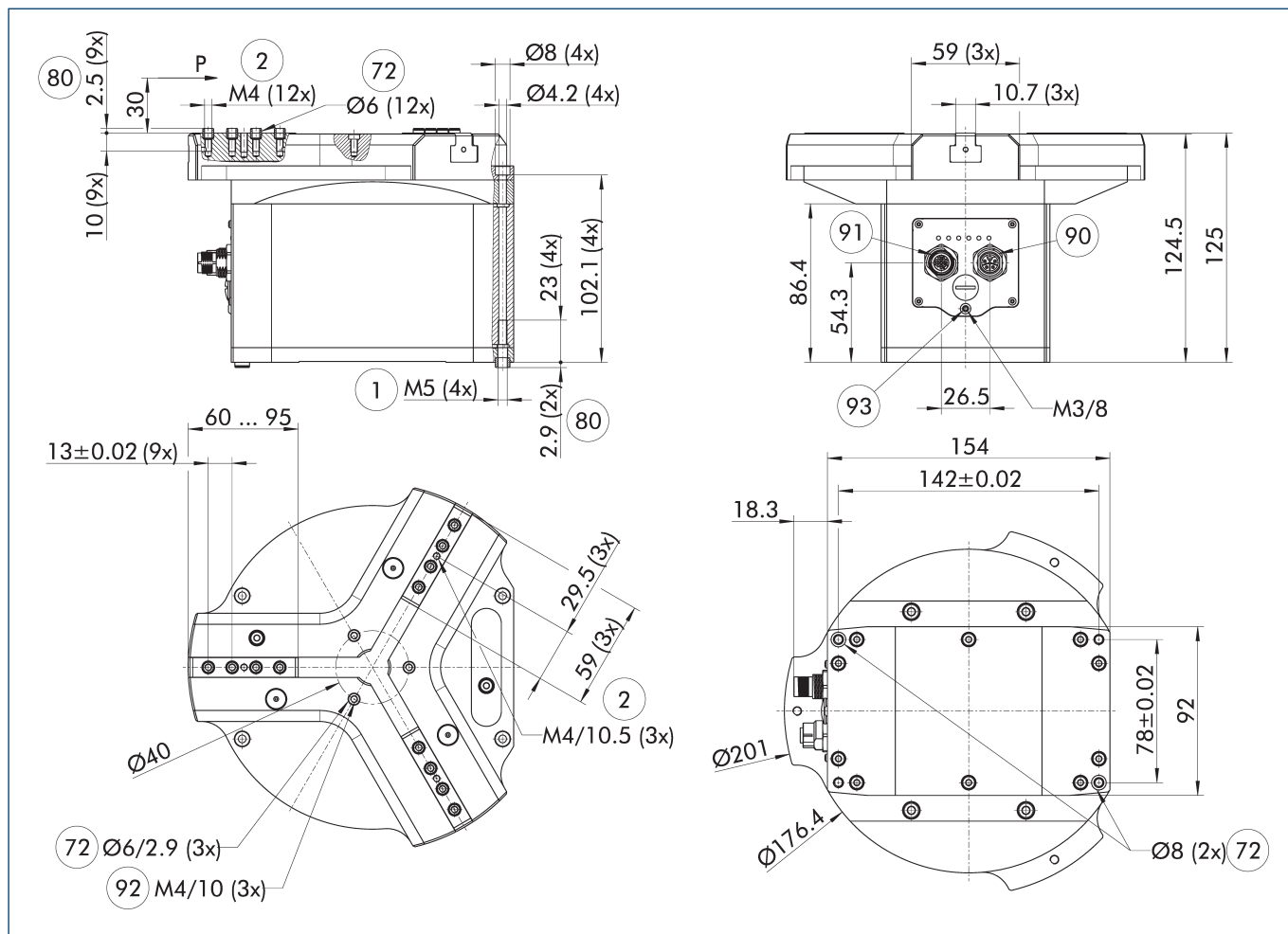
Dati tecnici EZU con mantenimento della forza di presa

Descrizione		EZU 35-PN-M-B	EZU 35-EI-M-B	EZU 35-EC-M-B	EZU 35-IL-M-B	EZU 35-MB-M-B
ID		1582076	1582078	1582090	1582092	1582094
Dati operativi generali						
Corsa per griffa	[mm]	35	35	35	35	35
Forza di presa min/max	[N]	390/1560	390/1560	390/1560	390/1560	390/1560
Min/max mantenimento della forza di presa	[%]	80/100	80/100	80/100	80/100	80/100
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	125	125	125	125	125
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.8	0.8	0.8	0.8	0.8
Precisione di ripetibilità (presa)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Precisione di ripetibilità (posizionamento, unidirezionale)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Precisione di ripetibilità (posizionamento, bidirezionale)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tempo di chiusura/apertura (posizionamento, corsa 50%)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Velocità max. (posizionamento)	[mm/s]	40	40	40	40	40
Accelerazione max.	[mm/s ²]	250	250	250	250	250
Peso	[kg]	4.46	4.46	4.46	4.46	4.46
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Tipo di protezione IP, elettronica		67	67	67	67	67
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		40	40	40	40	40
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Dati operativi elettrici						
Tensione nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interfaccia di comunicazione		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo di corrente BasicGrip nominale/max	[A]	0.82/1.59	0.82/1.59	0.82/1.59	0.82/1.59	0.82/1.59
Consumo di corrente StrongGrip nominale/max	[A]	2.76/3.98	2.76/3.98	2.76/3.98	2.76/3.98	2.76/3.98
Consumo di corrente logica nominale/max	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opzioni e loro caratteristiche						
Versione antipolvere		1582111	1582116	1582119	1582122	1582128
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		64	64	64	64	64
Corsa per griffa	[mm]	25	25	25	25	25
Forza di presa min/max	[N]	470/1560	470/1560	470/1560	470/1560	470/1560
Peso	[kg]	4.53	4.53	4.53	4.53	4.53
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

Dati tecnici EZU senza mantenimento della forza di presa

Descrizione		EZU 35-PN-N-B	EZU 35-EI-N-B	EZU 35-EC-N-B	EZU 35-IL-N-B	EZU 35-MB-N-B
ID		1582077	1582079	1582091	1582093	1582096
Dati operativi generali						
Corsa per griffa	[mm]	35	35	35	35	35
Forza di presa min/max	[N]	390/780	390/780	390/780	390/780	390/780
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	125	125	125	125	125
Peso max. consentito per griffa	[kg]	0.8	0.8	0.8	0.8	0.8
Precisione di ripetibilità (presa)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Precisione di ripetibilità (posizionamento, unidirezionale)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Precisione di ripetibilità (posizionamento, bidirezionale)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tempo di chiusura/apertura (posizionamento, corsa 50%)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Velocità max. (posizionamento)	[mm/s]	40	40	40	40	40
Accelerazione max.	[mm/s²]	250	250	250	250	250
Peso	[kg]	4.3	4.3	4.3	4.3	4.3
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Tipo di protezione IP, elettronica		67	67	67	67	67
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		40	40	40	40	40
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Dati operativi elettrici						
Tensione nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interfaccia di comunicazione		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo di corrente BasicGrip nominale/max	[A]	0.37/1.15	0.37/1.15	0.37/1.15	0.37/1.15	0.37/1.15
Consumo di corrente logica nominale/max	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opzioni e loro caratteristiche						
Versione antipolvere		1582113	1582118	1582120	1582126	1582129
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		64	64	64	64	64
Corsa per griffa	[mm]	25	25	25	25	25
Forza di presa min/max	[N]	470/780	470/780	470/780	470/780	470/780
Peso	[kg]	4.37	4.37	4.37	4.37	4.37
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

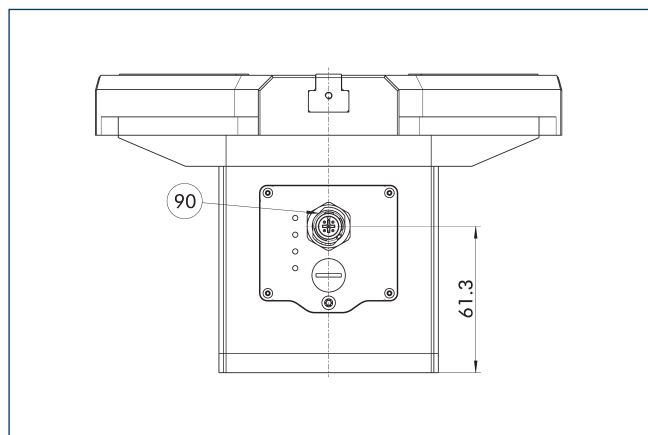
Vista principale



Il disegno mostra la pinza in versione PROFINET, EtherNet/IP o EtherCAT, con e senza mantenimento della forza di presa con ganasce aperte. Per conoscere il numero minimo di viti di fissaggio per il montaggio delle dita della pinza, fare riferimento alle istruzioni per l'uso del prodotto.

- | | |
|---|---|
| ① Fissaggio della pinza | ⑨① Comunicazione (M12, presa, 4 pin, codifica D) |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨② Raccordo a vite con raccordi per il fissaggio aggiuntivo (queste boccole di centraggio non sono comprese nella fornitura). |
| ⑦② Sede per boccia di centraggio | ⑨③ Collegamento a terra funzionale |
| ⑧① Profondità della bussola di centraggio nella parte da montare | |
| ⑨① Alimentazione di tensione (M12, connettore, 4 pin, codifica L) | |

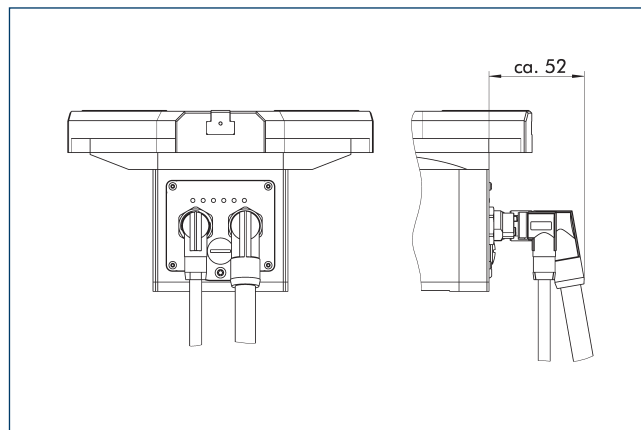
Versione IO-Link e Modbus RTU



- ⑨ Alimentazione di tensione e comunicazione (M12, connettore, codifica A, IL: 5 pin, MB: 4 pin)

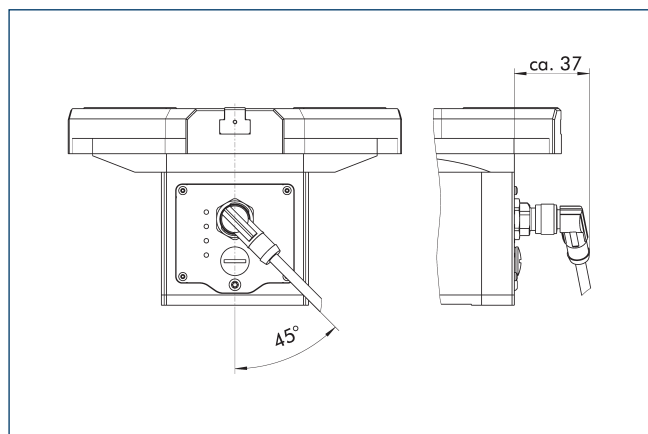
Il disegno mostra le modifiche dimensionali delle versioni IO-Link e Modbus RTU rispetto alla versione base proposta nella vista principale.

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



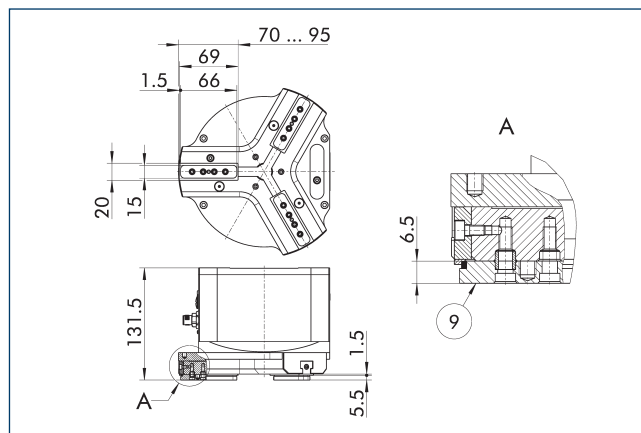
Il disegno mostra la direzione dell'uscita del cavo quando si utilizzano connettori angolari. La distanza dal connettore a spina all'alloggiamento della pinza può variare a seconda del produttore del cavo utilizzato.

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



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

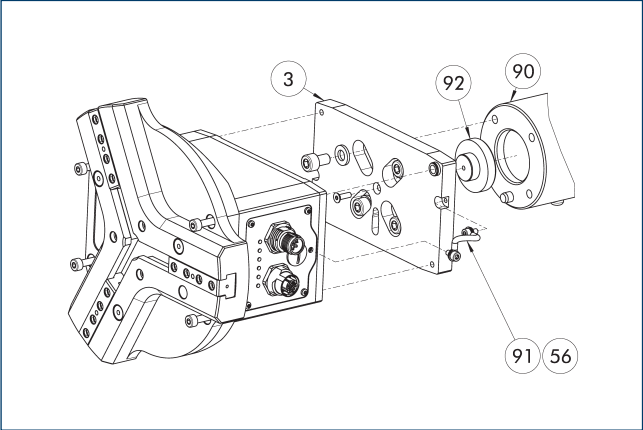
Versione antipolvere



- ⑨ Per la figura dell'avvitamento vedere la versione base

L'opzione "Antipolvere" aumenta il grado di protezione contro sostanze penetranti. Il piano di fissaggio delle dita si sposta dell'altezza della griffa intermedia. La lunghezza delle griffe inoltre deve essere misurata a partire dal bordo superiore del corpo della pinza.

Pacchetti di adattamento robot per pinza singola



- ③

Piastra adattatrice
- ⑤⑥

Contenuto nella fornitura
- ⑨①

Cavo di collegamento a terra funzionale
- ⑨②

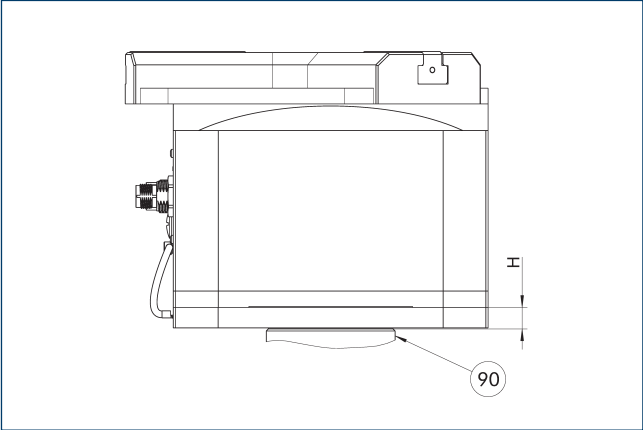
Disco di centraggio
- ⑨①

Flangia per robot

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

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO EZU35/ GP12	1597788	11		YASKAWA	GP12
AKO EZU35/ GP7,8	1597783	10.5		YASKAWA	GP7, GP8
AKO EZU35/ ISO31.5	1597762	10.5	31.5	ABB	IRB1200
AKO EZU35/ ISO40	1597763	10.5	40	ABB	IRB1300
AKO EZU35/ ISO50	1597769	10.5	50	FANUC	CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO EZU35/ ISO50	1597769	10.5	50	Kassow Robots	
AKO EZU35/ ISO50	1597769	10.5	50	Universal Robots	UR12e, UR16e, UR15
AKO EZU35/ ISO50	1597769	10.5	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP

Pacchetti di adattamento robot per pinza singola



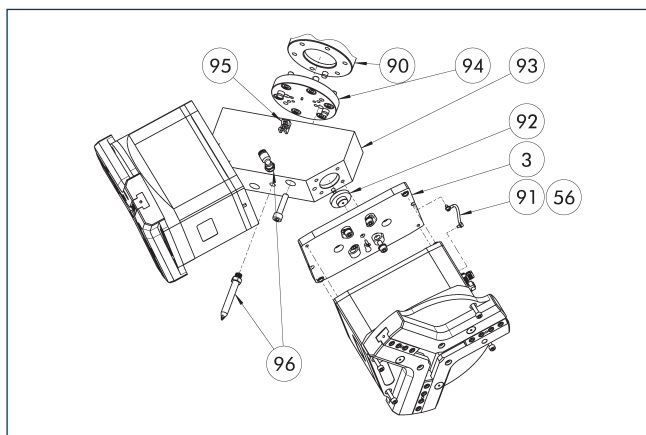
- ⑨①

Flangia per robot

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

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO EZU35/ GP12	1597788	11		YASKAWA	GP12
AKO EZU35/ GP7,8	1597783	10.5		YASKAWA	GP7, GP8
AKO EZU35/ ISO31.5	1597762	10.5	31.5	ABB	IRB1200
AKO EZU35/ ISO40	1597763	10.5	40	ABB	IRB1300
AKO EZU35/ ISO50	1597769	10.5	50	FANUC	CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO EZU35/ ISO50	1597769	10.5	50	Kassow Robots	
AKO EZU35/ ISO50	1597769	10.5	50	Universal Robots	UR12e, UR16e, UR15
AKO EZU35/ ISO50	1597769	10.5	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP

Pacchetti di adattamento robot per pinza doppia

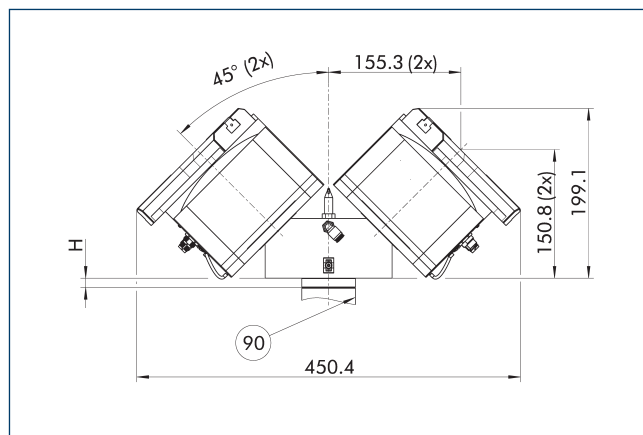


- ③ Piastra adattatrice
- ⑤⑥ Contenuto nella fornitura
- ⑨⑩ Flangia per robot
- ⑨① Cavo di collegamento a terra funzionale
- ⑨② Pinza per collare di centraggio
- ⑨③ Adattatore angolare
- ⑨④ Adattatore robot
- ⑨⑤ Fermacavo (compreso nella fornitura del pacchetto di cavi)
- ⑨⑥ Set di accessori per l'ugello di soffiaggio

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

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO 2xEZU35/ ISO50	1597810	10.8	50	FANUC	CRX-20iA, CRX-25iA
AKO 2xEZU35/ ISO50	1597810	10.8	50	Kassow Robots	
AKO 2xEZU35/ ISO50	1597810	10.8	50	YASKAWA	HC20DTP
AKO 2xEZU35/ ISO63	1597811	14.8	63		
AKO 2xEZU35/ ISO80	1597812	14.8	80	Universal Robots	UR20, UR30
Set di accessori per l'ugello di soffiaggio (corto)	1524788				

Pacchetti di adattamento robot per pinza doppia



- ⑨⑩ Flangia per robot

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

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO 2xEZU35/ ISO50	1597810	10.8	50	FANUC	CRX-20iA, CRX-25iA
AKO 2xEZU35/ ISO50	1597810	10.8	50	Kassow Robots	
AKO 2xEZU35/ ISO50	1597810	10.8	50	YASKAWA	HC20DTP
AKO 2xEZU35/ ISO63	1597811	14.8	63		
AKO 2xEZU35/ ISO80	1597812	14.8	80	Universal Robots	UR20, UR30

Cavi di collegamento specifici per robot



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

Descrizione	ID	Produttore	Serie	Modello	Controller	Connessione	Lunghezza del cavo	Interfaccia
							[m]	
Pinza singola								
EGU/EGK/EZU CNK-SG-FANUC-CRX	1532240	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (female)	1615303	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (female), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (male)	1532237	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529600	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529619	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP

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

Cavi di collegamento specifici per robot doppia pinza

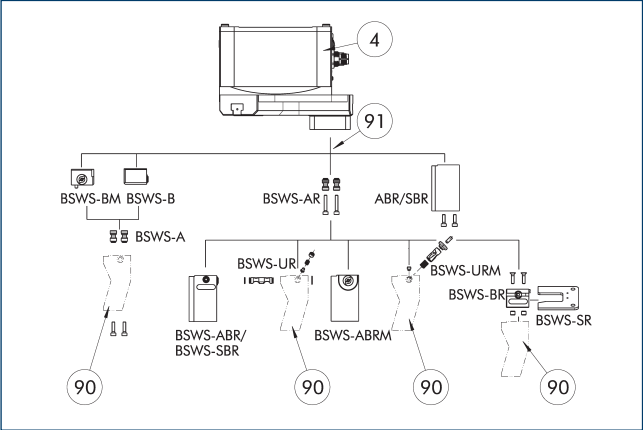


Cavi di collegamento e kit di cavi di collegamento per il collegamento elettrico a specifici modelli di robot e controller. A seconda del produttore, è possibile un collegamento diretto alla flangia dell'utensile o è necessario un cablaggio esterno. In combinazione con adattatori meccanici e moduli software,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

Descrizione	ID	Produttore	Serie	Modello	Controller	Connessione	Lunghezza del cavo [m]	Interfaccia
Pinza doppia								
EGU/EGK/EZU CNK-DG-FANUC-CRX	1532241	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (female)	1615305	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (female), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (male)	1532238	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529608	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529621	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP

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

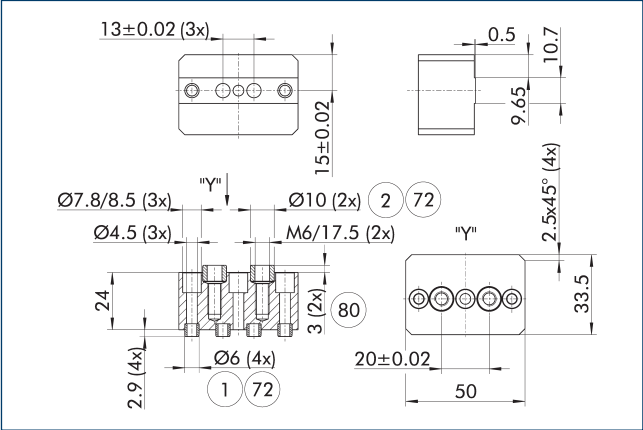
Sistemi BSWS di sostituzione rapida delle griffe



- ④ Pinze
- ⑨① Griffa intermedia
- ⑨① Griffa della pinza personalizzate

Esistono diversi sistemi di cambio rapido delle ganasce per la pinza. Per informazioni dettagliate fare riferimento al prodotto corrispondente

Griffa intermedia ZBA-EZU 35

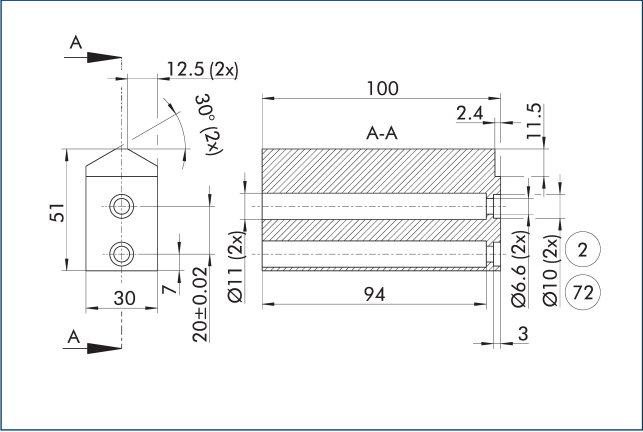


- ① Fissaggio della pinza
- ② Fissaggio delle dita
- ⑦② Sede per boccia di centraggio
- ⑧① Profondità della bussola di centraggio nella parte da montare

Per quanto riguarda l'uso, l'interfaccia delle ganasce base corrisponde all'interfaccia della pinza universale PZN-plus. Per questo motivo è possibile utilizzare un'ampia gamma di accessori per le griffe della PZN-plus anche con questa pinza, tenendo in considerazione i profili di ingombro e le limitazioni di applicazione.

Descrizione	ID	Materiale	La fornitura comprende
Griffa intermedia			
ZBA EZU 35	1582549	Acciaio	3
ZBA EZU 35 SD	1591236	Acciaio	3

Griffe grezze ABR/SBR-PGZN-plus 100



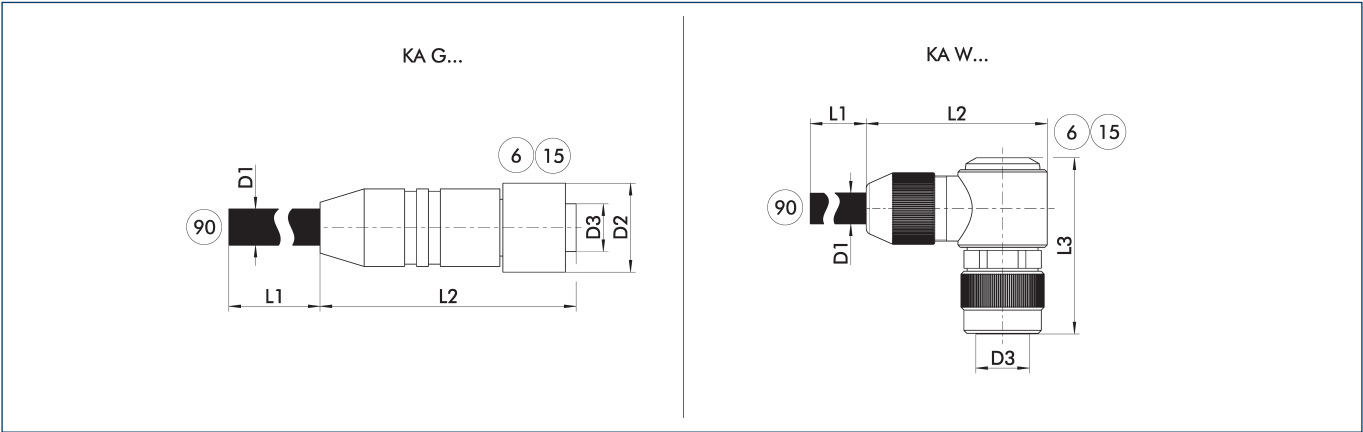
- ② Fissaggio delle dita
- ⑦② Sede per boccia di centraggio

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

Descrizione	ID	Materiale	La fornitura comprende
Griffa grezza			
ABR-PGZN-plus 100	0300012	Alluminio (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 100	0300022	Acciaio (1.7131)	1

① Quando si utilizzano dita grezze, la corsa di chiusura delle singole serie di pinze può essere limitata. Verificare questo in dettaglio in anticipo utilizzando i dati CAD e regolare di conseguenza la rilavorazione delle griffe.

Cavo di connessione dell'alimentazione



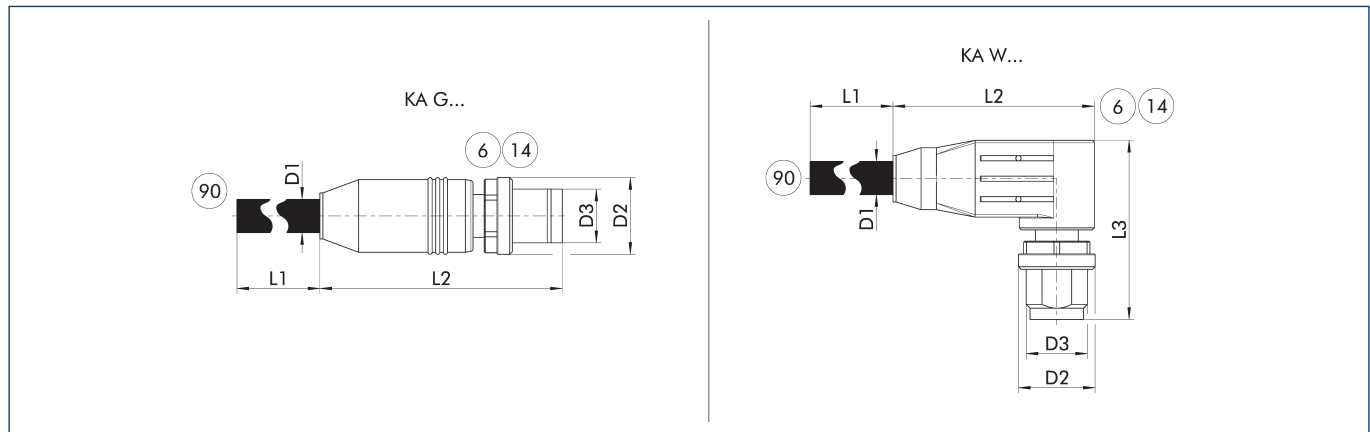
- KA G... Cavo di collegamento con connettore diritto
 KA W... Cavo di collegamento con connettore angolato
- ⑥ Porta sul lato del modulo
 ⑮ Presa
- ⑨ Estremità del cavo con trefoli scoperti

I cavi di connessione sono utilizzati per collegare il prodotto SCHUNK all'alimentazione.

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cavo di collegamento alimentazione di tensione – catena portacavi e presa M12 resistente alla torsione, diritto							
KA GLN12L04-LK-00500-A	1502019	5	7.2	53.5	18		M12 codificato L
KA GLN12L04-LK-01000-A	1502023	10	7.2	53.5	18		M12 codificato L
Cavo di collegamento alimentazione di tensione – catena portacavi e presa M12 resistente alla torsione, angolare							
KA WLN12L04-LK-00500-A	1502028	5	7.2	49	18	40	M12 codificato L
KA WLN12L04-LK-01000-A	1502032	10	7.2	49	18	40	M12 codificato L

- ① Rispettare il raggio di curvatura minima per i cavi compatibili con catene porta cavi o l'angolo di torsione massimo per i cavi resistenti alla torsione. Questi sono generalmente 10 volte il diametro del cavo o +/- 180°/m. Consultare la documentazione sul prodotto per informazioni sulla lunghezza max. dei cavi e sulla sezione min. del conduttore.

Cavo di collegamento comunicazione PROFINET, EtherNet/IP e EtherCAT



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

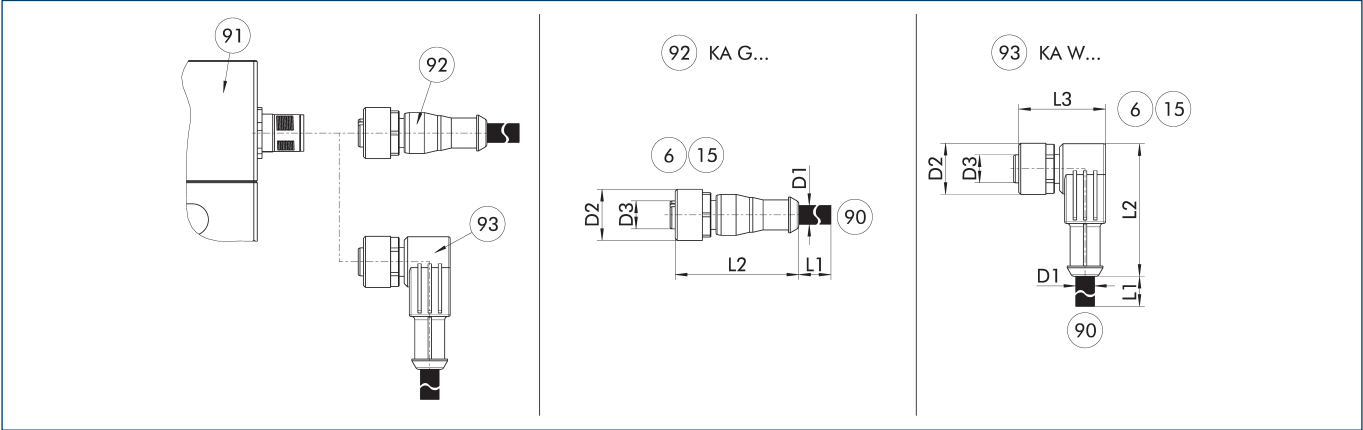
⑥ Porta sul lato del modulo
 ⑭ Spina
 ⑨ Estremità dei cavi con secondo connettore

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

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Distributore a stella con cavo di collegamento EtherCAT (presa M12 codificata D, dritta su connettore M8 codificato A, dritto)							
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8		M12
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, dritto – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, dritto – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, angolare – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, angolare – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, dritto – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, dritto – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, angolare – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, angolare – a connettore RJ45, dritto							
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 Rispettare il raggio di curvatura minima per i cavi compatibili con catene porta cavi o l'angolo di torsione massimo per i cavi resistenti alla torsione. Questi sono generalmente 10 volte il diametro del cavo o +/- 180°/m.

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



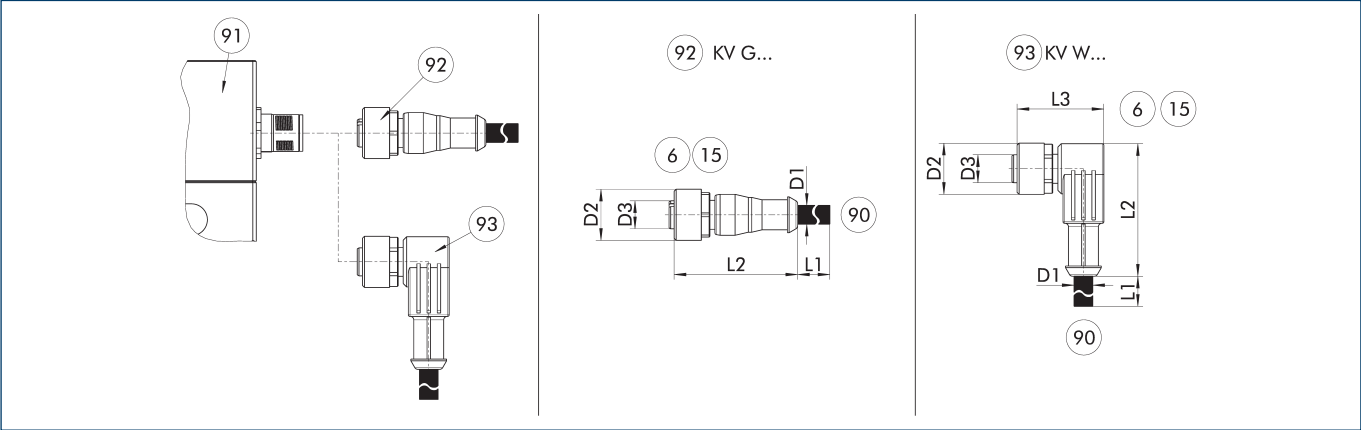
- | | | | | | |
|---------|---|----|--|----|--------------------------------------|
| KA G... | Cavo di collegamento con presa dritta | ⑥ | Porta sul lato del modulo | ⑨① | Componente connettore |
| KA W... | Cavo di collegamento con presa angolare | ⑮ | Presa | ⑨② | Cavo con connettore dritto femmina |
| | | ⑨③ | Cavo di collegamento SAC con trecce scoperte | ⑨③ | Cavo con connettore angolato femmina |

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

Descrizione	ID	L1 [m]	D1 [mm]	L2 [mm]	D2 [mm]	L3 [mm]	D3
Cavo di collegamento IO-Link - compatibile con catena portacavi e torsione							
KA GLN1205-IOL-00500-A	1387207	5	4.8	38	15		M12
KA GLN1205-IOL-01000-A	1387209	10	4.8	38	15		M12
KA WLN1205-IOL-00500-A	1387210	5	4.8	39	15	28	M12
KA WLN1205-IOL-01000-A	1387211	10	4.8	39	15	28	M12

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

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



- KV G...

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

Prolunga del cavo con presa angolare
- 6

Porta sul lato del modulo
- 15

Presa
- 90

Estremità del cavo con connettore dritto
- 91

Componente connettore
- 92

Cavo con connettore dritto femmina
- 93

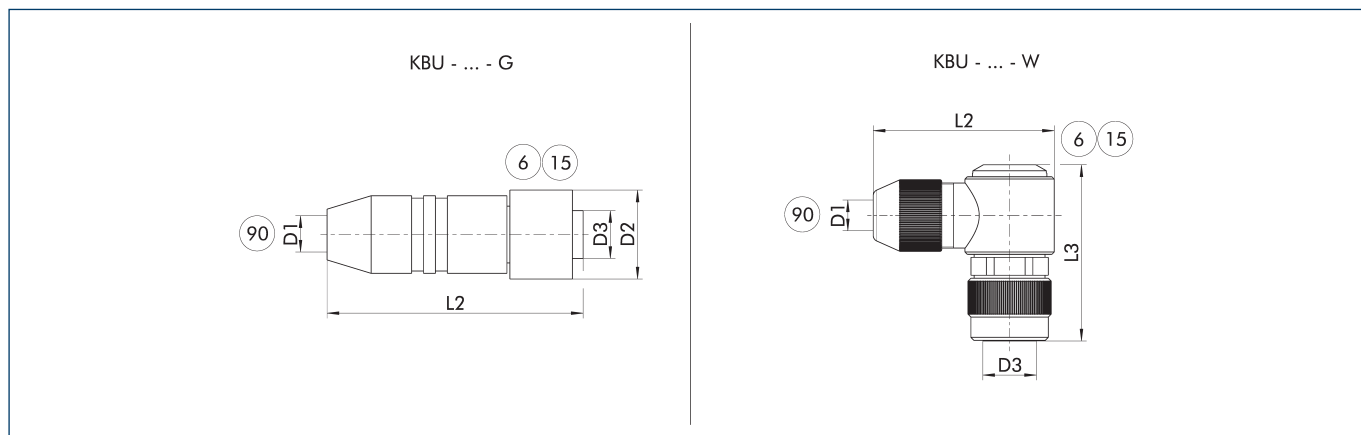
Cavo con connettore angolato femmina

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

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Prolunga cavo IO-Link - compatibile con catena portacavi e torsione							
KV GGN1205-IOL-00200-A	1387195	2	4.8	41	15		M12
KV GGN1205-IOL-00500-A	1387199	5	4.8	41	15		M12
KV WGN1205-IOL-00200-A	1387202	2	4.8	39	15	28	M12
KV WGN1205-IOL-00500-A	1387205	5	4.8	39	15	28	M12

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

Connettore alimentatore a innesto



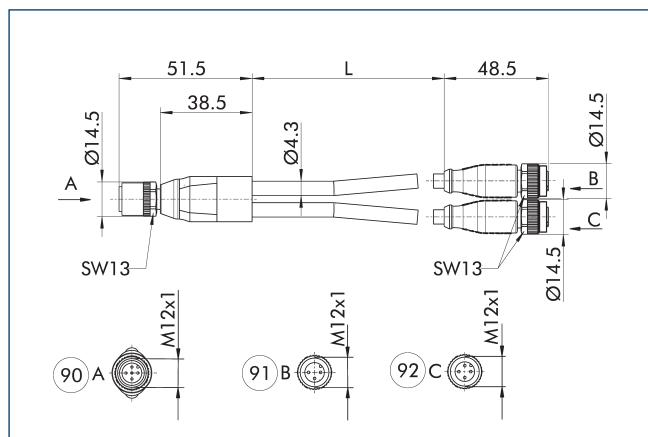
- KBU - ... - G Presa con uscita diritta
 KBU - ... - W Presa con uscita angolare
- 6 Porta sul lato del modulo
 15 Presa
 90 D1 - diametro massimo cavo di collegamento

I connettori sono utilizzati per collegare il prodotto SCHUNK all'alimentazione. A tale fine può essere utilizzato un cavo del cliente. I singoli trefoli vengono bloccati mediante collegamenti a vite nel connettore.

Descrizione	ID	D1 (max.) [mm]	L2 [mm]	D2 [mm]	L3 [mm]	D3
Connettore						
KBU-M12L-G	1502044	13	70	25		M12 codificato L
KBU-M12-W 5LP	1543957	13	49	25	99	M12 codificato L

- ① Per il cavo di collegamento, si raccomanda una sezione trasversale per ciascun trefolo di 1,5 mm². Consultare la documentazione sul prodotto per informazioni sulla lunghezza max. dei cavi e sulla sezione min. del conduttore.

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

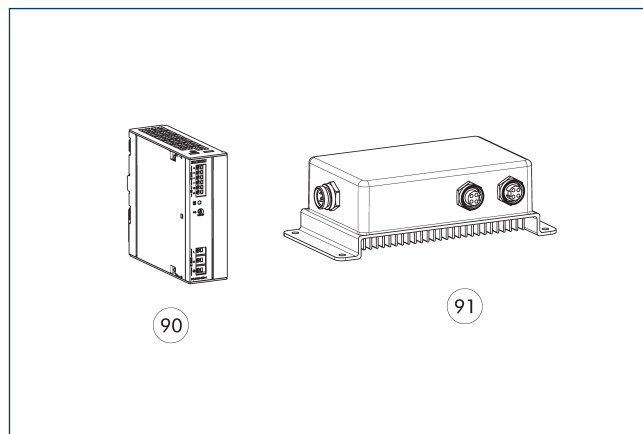


- 90 Pinze
 91 Logica (master IO-Link)
 92 Potenza (alimentazione 24 V)

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

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

Alimentazione a commutazione



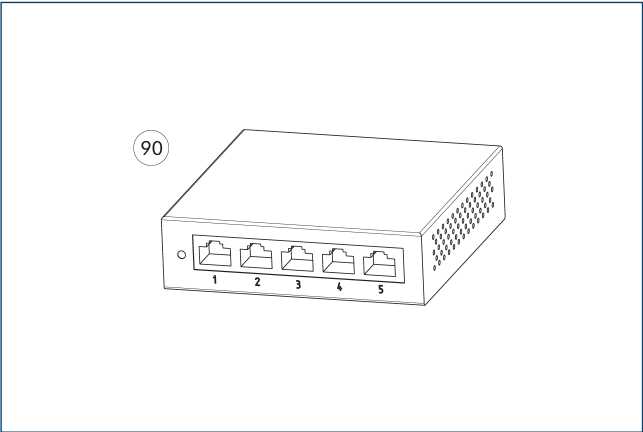
- 90 Trasformatore di allacciamento alla rete 24 V IP20
 91 Trasformatore di allacciamento alla rete 24 V IP67

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

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

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

Switch

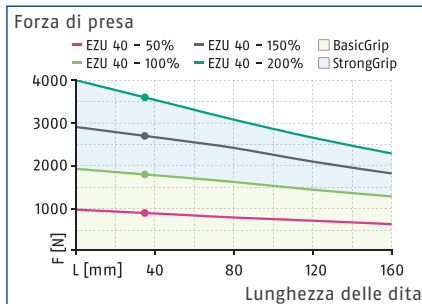


90 Interruttore Ethernet a 5 porte

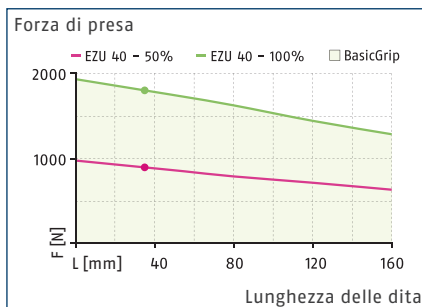
Gli switch consentono di espandere facilmente una rete ad alta velocità utilizzando connessioni cablate. Con lo switch, diversi prodotti SCHUNK possono essere inclusi in una rete e quindi controllati, ad esempio, tramite un PLC.

Descrizione	ID	
Interruttore Ethernet		
D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch	1526496	

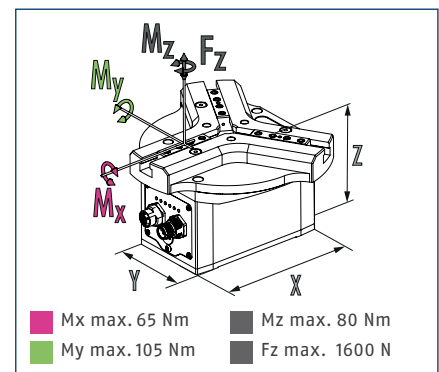
Versione con dispositivo di manutenzione della forza di presa



Versione senza manutenzione della forza di presa



Dimensioni e carichi massimi



① Le coppie e le forze indicate sono valori statici validi per ogni griffa e devono avvenire insieme.

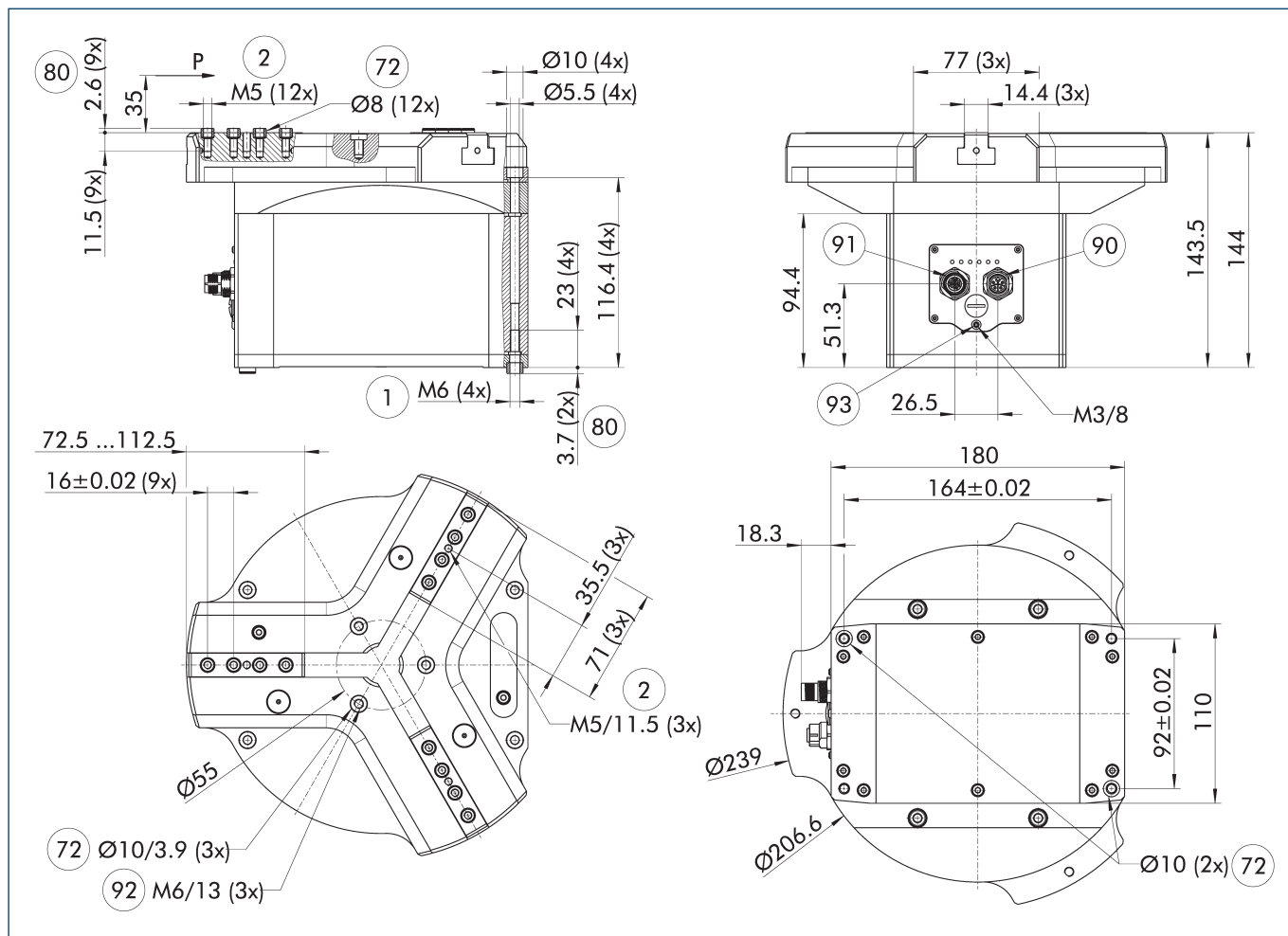
Dati tecnici EZU con mantenimento della forza di presa

Descrizione		EZU 40-PN-M-B	EZU 40-EI-M-B	EZU 40-EC-M-B	EZU 40-IL-M-B	EZU 40-MB-M-B
ID		1582134	1582137	1582152	1582154	1582156
Dati operativi generali						
Corsa per griffa	[mm]	40	40	40	40	40
Forza di presa min/max	[N]	900/3600	900/3600	900/3600	900/3600	900/3600
Min/max mantenimento della forza di presa	[%]	80/100	80/100	80/100	80/100	80/100
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	160	160	160	160	160
Peso max. consentito per griffa	[kg]	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4
Precisione di ripetibilità (presa)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Precisione di ripetibilità (posizionamento, unidirezionale)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Precisione di ripetibilità (posizionamento, bidirezionale)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tempo di chiusura/apertura (posizionamento, corsa 50%)	[s]	1/1	1/1	1/1	1/1	1/1
Velocità max. (posizionamento)	[mm/s]	25	25	25	25	25
Accelerazione max.	[mm/s²]	150	150	150	150	150
Peso	[kg]	7.43	7.43	7.43	7.43	7.43
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Tipo di protezione IP, elettronica		67	67	67	67	67
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		40	40	40	40	40
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Dati operativi elettrici						
Tensione nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interfaccia di comunicazione		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo di corrente BasicGrip nominale/max	[A]	0.82/1.99	0.82/1.99	0.82/1.99	0.82/1.99	0.82/1.99
Consumo di corrente StrongGrip nominale/max	[A]	2.75/5.29	2.75/5.29	2.75/5.29	2.75/5.29	2.75/5.29
Consumo di corrente logica nominale/max	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opzioni e loro caratteristiche						
Versione antipolvere		1582164	1582167	1582218	1582222	1582226
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		64	64	64	64	64
Corsa per griffa	[mm]	30	30	30	30	30
Forza di presa min/max	[N]	1080/3600	1080/3600	1080/3600	1080/3600	1080/3600
Peso	[kg]	7.55	7.55	7.55	7.55	7.55
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

Dati tecnici EZU senza mantenimento della forza di presa

Descrizione		EZU 40-PN-N-B	EZU 40-EI-N-B	EZU 40-EC-N-B	EZU 40-IL-N-B	EZU 40-MB-N-B
ID		1582136	1582139	1582153	1582155	1582158
Dati operativi generali						
Corsa per griffa	[mm]	40	40	40	40	40
Forza di presa min/max	[N]	900/1800	900/1800	900/1800	900/1800	900/1800
Lunghezza griffe max. consentita	[mm]	160	160	160	160	160
Peso max. consentito per griffa	[kg]	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4
Precisione di ripetibilità (presa)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Precisione di ripetibilità (posizionamento, unidirezionale)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Precisione di ripetibilità (posizionamento, bidirezionale)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tempo di chiusura/apertura (posizionamento, corsa 50%)	[s]	1/1	1/1	1/1	1/1	1/1
Velocità max. (posizionamento)	[mm/s]	25	25	25	25	25
Accelerazione max.	[mm/s²]	150	150	150	150	150
Peso	[kg]	7.29	7.29	7.29	7.29	7.29
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Tipo di protezione IP, elettronica		67	67	67	67	67
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		40	40	40	40	40
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Dati operativi elettrici						
Tensione nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interfaccia di comunicazione		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo di corrente BasicGrip nominale/max	[A]	0.36/1.52	0.36/1.52	0.36/1.52	0.36/1.52	0.36/1.52
Consumo di corrente logica nominale/max	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opzioni e loro caratteristiche						
Versione antipolvere		1582166	1582216	1582219	1582223	1582228
Tipo di protezione IP guida/ganascia base		64	64	64	64	64
Corsa per griffa	[mm]	30	30	30	30	30
Forza di presa min/max	[N]	1080/1800	1080/1800	1080/1800	1080/1800	1080/1800
Peso	[kg]	7.41	7.41	7.41	7.41	7.41
Classe camera bianca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

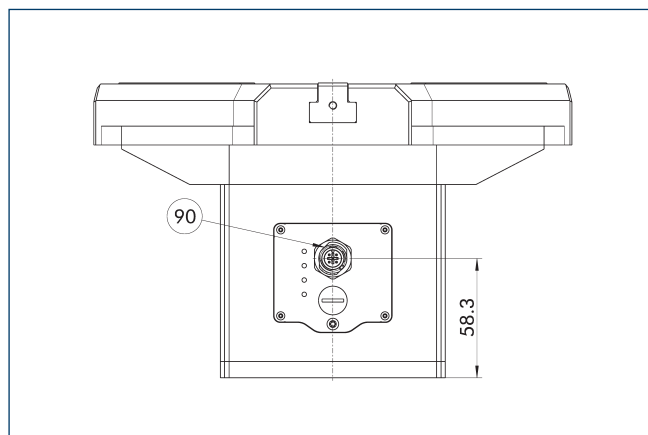
Vista principale



Il disegno mostra la pinza in versione PROFINET, EtherNet/IP o EtherCAT, con e senza mantenimento della forza di presa con ganasce aperte. Per conoscere il numero minimo di viti di fissaggio per il montaggio delle dita della pinza, fare riferimento alle istruzioni per l'uso del prodotto.

- | | |
|---|---|
| ① Fissaggio della pinza | ⑨① Comunicazione (M12, presa, 4 pin, codifica D) |
| ② Fissaggio delle dita | ⑨② Raccordo a vite con raccordi per il fissaggio aggiuntivo (queste boccole di centraggio non sono comprese nella fornitura). |
| ⑦② Sede per boccia di centraggio | ⑨③ Collegamento a terra funzionale |
| ⑧① Profondità della bussola di centraggio nella parte da montare | |
| ⑨① Alimentazione di tensione (M12, connettore, 4 pin, codifica L) | |

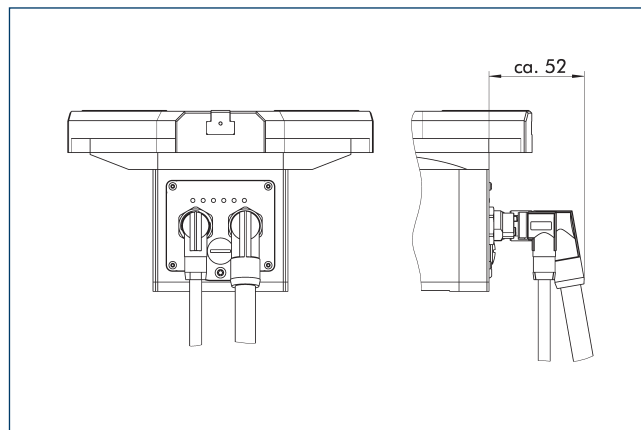
Versione IO-Link e Modbus RTU



- ⑨ Alimentazione di tensione e comunicazione (M12, connettore, codifica A, IL: 5 pin, MB: 4 pin)

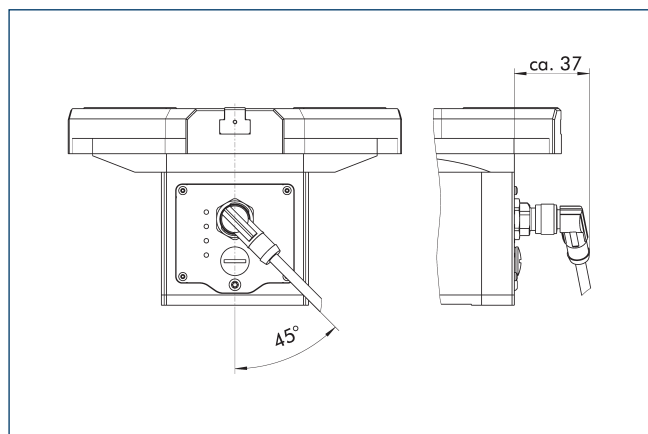
Il disegno mostra le modifiche dimensionali delle versioni IO-Link e Modbus RTU rispetto alla versione base proposta nella vista principale.

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



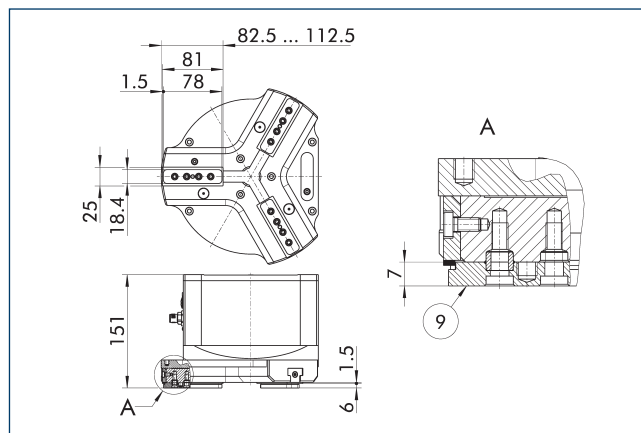
Il disegno mostra la direzione dell'uscita del cavo quando si utilizzano connettori angolari. La distanza dal connettore a spina all'alloggiamento della pinza può variare a seconda del produttore del cavo utilizzato.

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



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

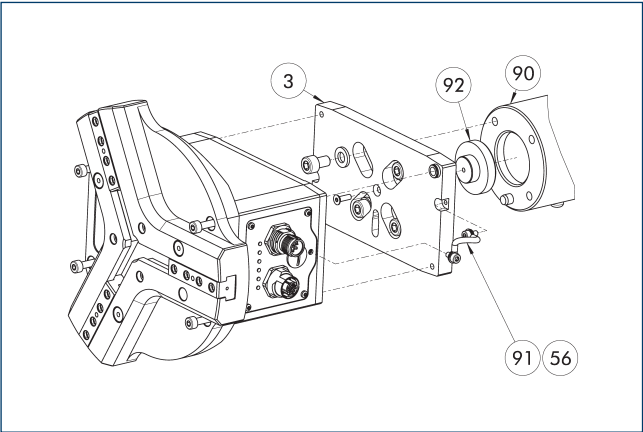
Versione antipolvere



- ⑨ Per la figura dell'avvitamento vedere la versione base

L'opzione "Antipolvere" aumenta il grado di protezione contro sostanze penetranti. Il piano di fissaggio delle dita si sposta dell'altezza della griffa intermedia. La lunghezza delle griffe inoltre deve essere misurata a partire dal bordo superiore del corpo della pinza.

Pacchetti di adattamento robot per pinza singola



- ③

Piastra adattatrice
- ⑤⑥

Contenuto nella fornitura
- ⑨①

Cavo di collegamento a terra funzionale
- ⑨②

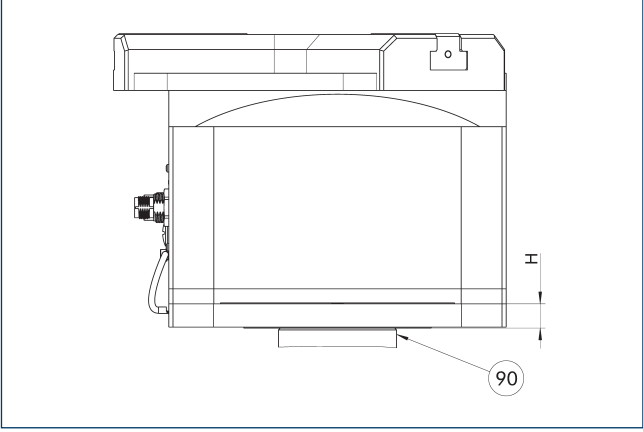
Disco di centraggio
- ⑨①

Cavo di collegamento a terra funzionale
- ⑨②

Disco di centraggio

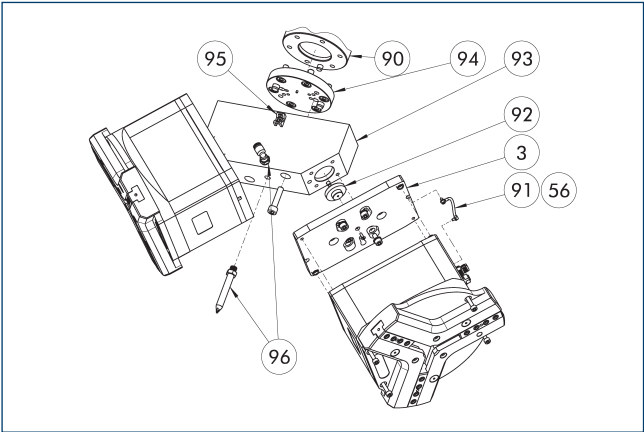
I pacchetti di adattamento robot per pinze singole contengono tutti i componenti necessari per adattare dal punto di vista meccanico la pinza alla flangia del robot desiderata. A seconda della configurazione della flangia, sono incluse viti adatte, perni di centraggio e collare di centraggio.

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO EZU40/ ISO50	1597800	12.9	50	Kassow Robots	
AKO EZU40/ ISO50	1597800	12.9	50	Universal Robots	UR12e, UR16e, UR15
AKO EZU40/ ISO50	1597800	12.9	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP
AKO EZU40/ ISO63	1597801	12.9	63		
AKO EZU40/ ISO80	1597803	12.9	80	Universal Robots	UR20, UR30



Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409	Produttore	Modello
		[mm]	[mm]		
Piastra adattatrice					
AKO EZU40/ ISO50	1597800	12.9	50	Kassow Robots	
AKO EZU40/ ISO50	1597800	12.9	50	Universal Robots	UR12e, UR16e, UR15
AKO EZU40/ ISO50	1597800	12.9	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP
AKO EZU40/ ISO63	1597801	12.9	63		
AKO EZU40/ ISO80	1597803	12.9	80	Universal Robots	UR20, UR30

Pacchetti di adattamento robot per pinza doppia

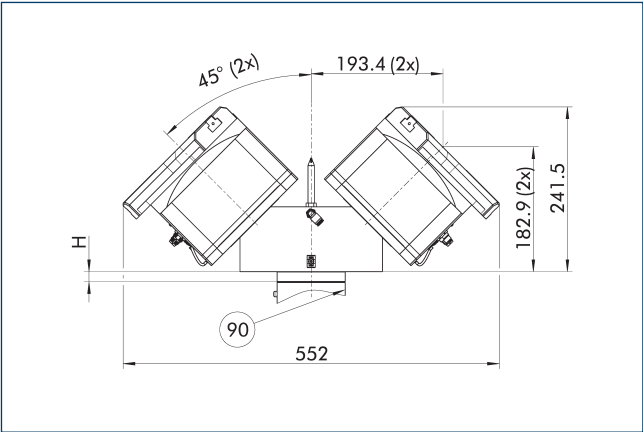


- ③ Piastra adattatrice
- ⑤⑥ Contenuto nella fornitura
- ⑨⑩ Flangia per robot
- ⑨① Cavo di collegamento a terra funzionale
- ⑨② Pinza per collare di centraggio
- ⑨③ Adattatore angolare
- ⑨④ Adattatore robot
- ⑨⑤ FERMACAVO (compreso nella fornitura del pacchetto di cavi)
- ⑨⑥ Set di accessori per l'ugello di soffiaggio

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

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409
		[mm]	[mm]
Piastra adattatrice			
AKO 2xEZU40/ISO63	1597813	14.8	63
AKO 2xEZU40/ISO80	1597832	14.8	80
Set di accessori per l'ugello di soffiaggio (lungo)	1524789		

Pacchetti di adattamento robot per pinza doppia



- ⑨⑩ Flangia per robot

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

Descrizione	ID	Altezza	Circonferenza fori DIN ISO-9409
		[mm]	[mm]
Piastra adattatrice			
AKO 2xEZU40/ISO63	1597813	14.8	63
AKO 2xEZU40/ISO80	1597832	14.8	80

Cavi di collegamento specifici per robot



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

Descrizione	ID	Produttore	Serie	Modello	Controller	Connessione	Lunghezza del cavo	Interfaccia
							[m]	
Pinza singola								
EGU/EGK/EZU CNK-SG-FANUC-CRX	1532240	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (female)	1615303	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (female), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (male)	1532237	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529600	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529619	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP

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

Cavi di collegamento specifici per robot doppia pinza

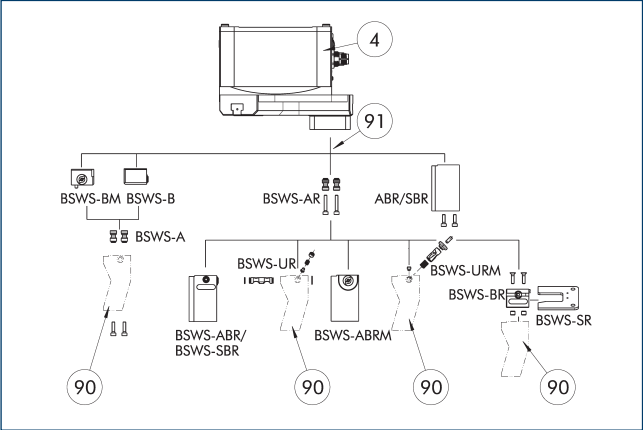


Cavi di collegamento e kit di cavi di collegamento per il collegamento elettrico a specifici modelli di robot e controller. A seconda del produttore, è possibile un collegamento diretto alla flangia dell'utensile o è necessario un cablaggio esterno. In combinazione con adattatori meccanici e moduli software,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

Descrizione	ID	Produttore	Serie	Modello	Controller	Connessione	Lunghezza del cavo [m]	Interfaccia
Pinza doppia								
EGU/EGK/EZU CNK-DG-FANUC-CRX	1532241	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (female)	1615305	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (female), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (male)	1532238	Universal Robots	serie e, serie UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Tool (male), distribuzione interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529608	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529621	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controller, passaggio cavi esterno	5	EtherNet/IP

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

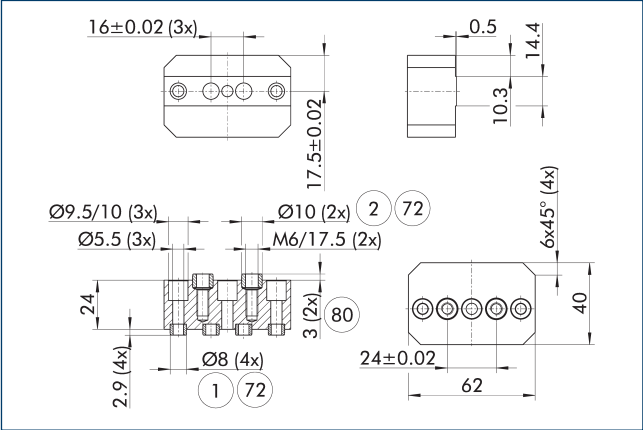
Sistemi BSWS di sostituzione rapida delle griffe



- ④ Pinze
- ⑨① Griffe della pinza personalizzate
- ⑨① Griffa intermedia

Esistono diversi sistemi di cambio rapido delle ganasce per la pinza. Per informazioni dettagliate fare riferimento al prodotto corrispondente

Griffa intermedia ZBA-EZU 40

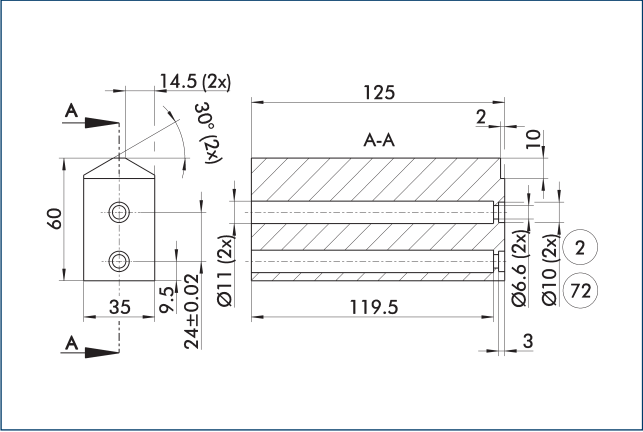


- ① Fissaggio della pinza
- ② Fissaggio delle dita
- ⑦② Sede per boccia di centraggio
- ⑧① Profondità della bussola di centraggio nella parte da montare

Per quanto riguarda l'uso, l'interfaccia delle ganasce base corrisponde all'interfaccia della pinza universale PZN-plus. Per questo motivo è possibile utilizzare un'ampia gamma di accessori per le griffe della PZN-plus anche con questa pinza, tenendo in considerazione i profili di ingombro e le limitazioni di applicazione.

Descrizione	ID	Materiale	La fornitura comprende
Griffa intermedia			
ZBA EZU 40	1582571	Acciaio	3
ZBA EZU 40 SD	1591237	Acciaio	3

Griffe grezze ABR/SBR-PGZN-plus 125



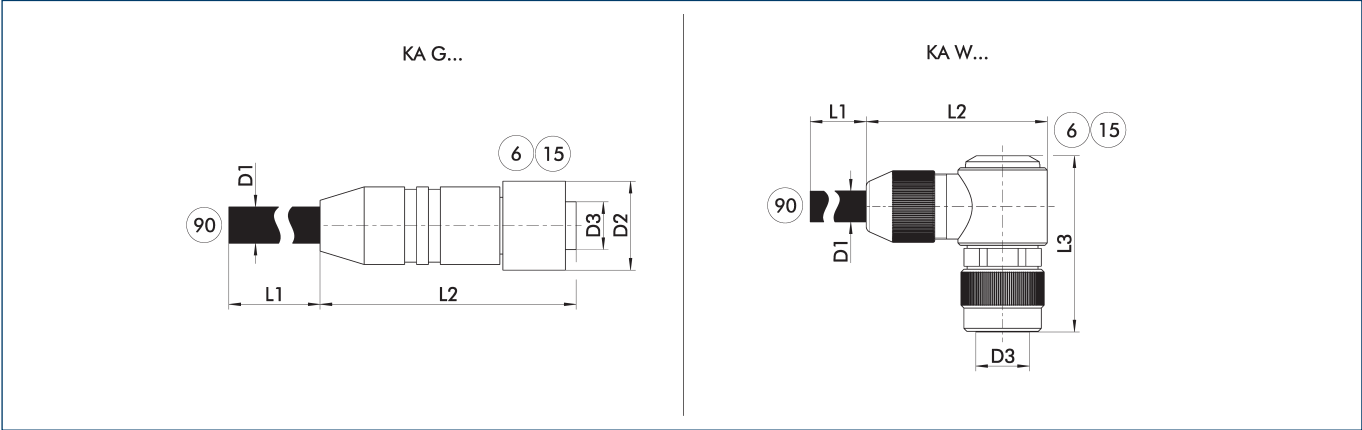
- ② Fissaggio delle dita
- ⑦② Sede per boccia di centraggio

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

Descrizione	ID	Materiale	La fornitura comprende
Griffa grezza			
ABR-PGZN-plus 125	0300013	Alluminio (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 125	0300023	Acciaio (1.7131)	1

① Quando si utilizzano dita grezze, la corsa di chiusura delle singole serie di pinze può essere limitata. Verificare questo in dettaglio in anticipo utilizzando i dati CAD e regolare di conseguenza la rilavorazione delle griffe.

Cavo di connessione dell'alimentazione



- KA G...

Cavo di collegamento con connettore diretto
- KA W...

Cavo di collegamento con connettore angolato
- 6

Porta sul lato del modulo
- 15

Presa
- 90

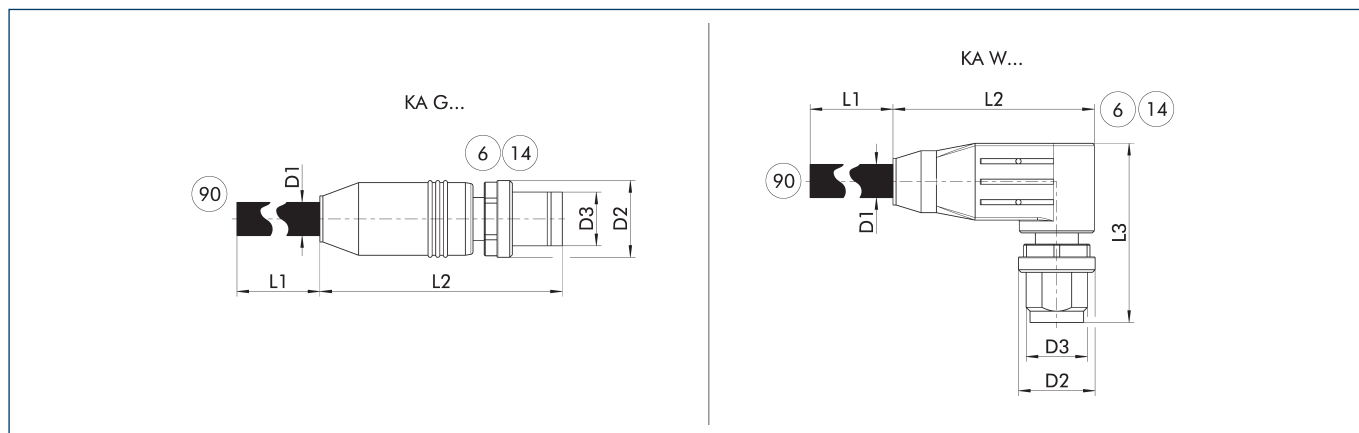
Estremità del cavo con trefoli scoperti

I cavi di connessione sono utilizzati per collegare il prodotto SCHUNK all'alimentazione.

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cavo di collegamento alimentazione di tensione – catena portacavi e presa M12 resistente alla torsione, diretto							
KA GLN12L04-LK-00500-A	1502019	5	7.2	53.5	18		M12 codificato L
KA GLN12L04-LK-01000-A	1502023	10	7.2	53.5	18		M12 codificato L
Cavo di collegamento alimentazione di tensione – catena portacavi e presa M12 resistente alla torsione, angolare							
KA WLN12L04-LK-00500-A	1502028	5	7.2	49	18	40	M12 codificato L
KA WLN12L04-LK-01000-A	1502032	10	7.2	49	18	40	M12 codificato L

- ⓘ Rispettare il raggio di curvatura minima per i cavi compatibili con catene porta cavi o l'angolo di torsione massimo per i cavi resistenti alla torsione. Questi sono generalmente 10 volte il diametro del cavo o +/- 180°/m. Consultare la documentazione sul prodotto per informazioni sulla lunghezza max. dei cavi e sulla sezione min. del conduttore.

Cavo di collegamento comunicazione PROFINET, EtherNet/IP e EtherCAT



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

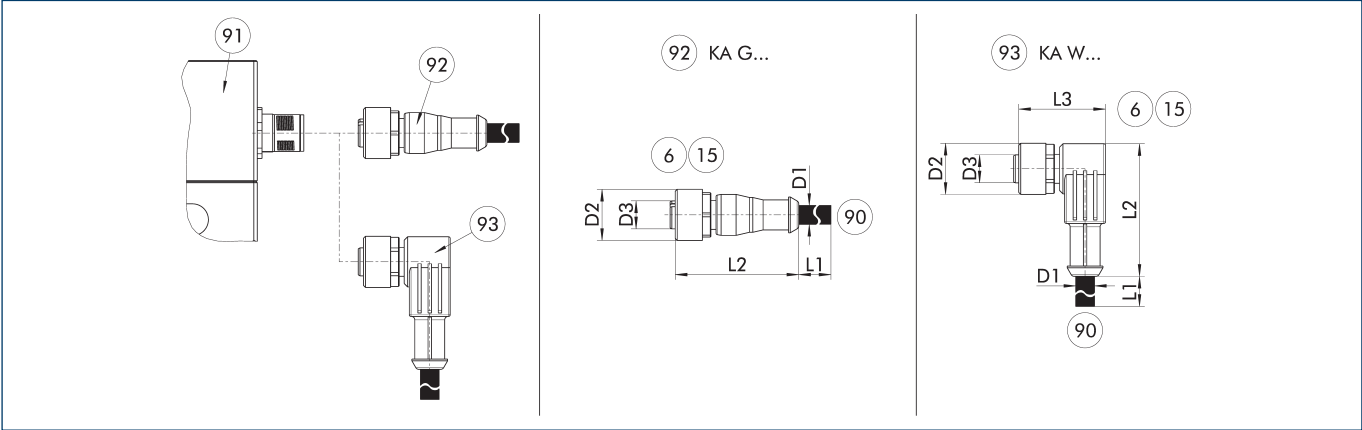
⑥ Porta sul lato del modulo
 ⑭ Spina
 ⑨ Estremità dei cavi con secondo connettore

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

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Distributore a stella con cavo di collegamento EtherCAT (presa M12 codificata D, dritta su connettore M8 codificato A, dritto)							
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8		M12
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, dritto – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, dritto – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, angolare – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 catena portacavi, angolare – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, dritto – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, dritto – a connettore RJ45, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, angolare – a connettore M12, dritto							
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
Cavo di comunicazione adatto per connettore M12 resistente alla torsione, angolare – a connettore RJ45, dritto							
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 Rispettare il raggio di curvatura minima per i cavi compatibili con catene porta cavi o l'angolo di torsione massimo per i cavi resistenti alla torsione. Questi sono generalmente 10 volte il diametro del cavo o +/- 180°/m.

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



- KA G...

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

Cavo di collegamento con presa angolare
- ⑥ Porta sul lato del modulo

⑮ Presa

⑨⑩ Cavo di collegamento SAC con trecce scoperte
- ⑨① Componente connettore

⑨② Cavo con connettore dritto femmina

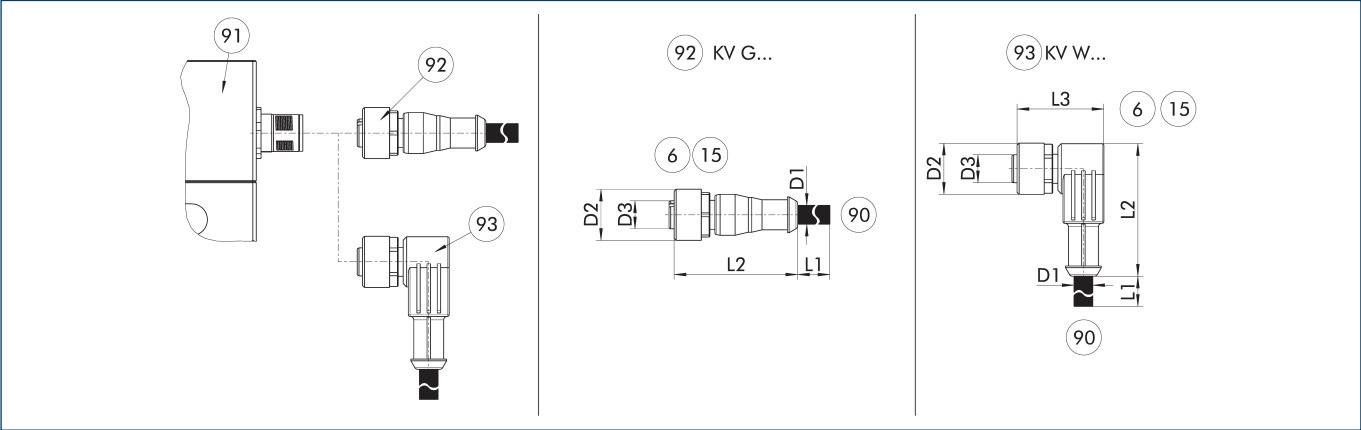
⑨③ Cavo con connettore angolato femmina

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

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cavo di collegamento IO-Link - compatibile con catena portacavi e torsione							
KA GLN1205-IOL-00500-A	1387207	5	4.8	38	15		M12
KA GLN1205-IOL-01000-A	1387209	10	4.8	38	15		M12
KA WLN1205-IOL-00500-A	1387210	5	4.8	39	15	28	M12
KA WLN1205-IOL-01000-A	1387211	10	4.8	39	15	28	M12

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

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



- KV G...

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

Prolunga del cavo con presa angolare
- 6

Porta sul lato del modulo
- 15

Presa
- 90

Estremità del cavo con connettore dritto
- 91

Componente connettore
- 92

Cavo con connettore dritto femmina
- 93

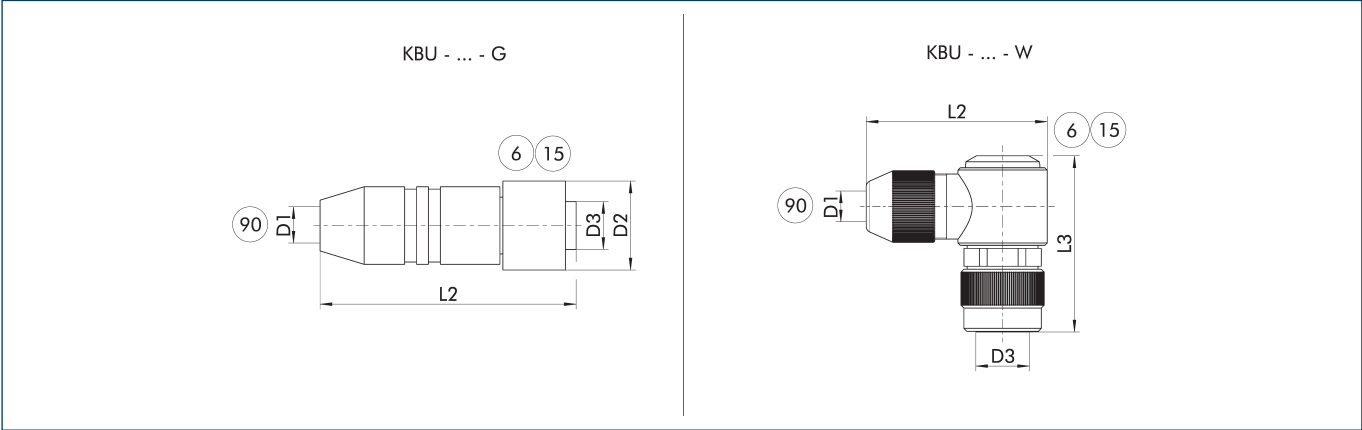
Cavo con connettore angolato femmina

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

Descrizione	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Prolunga cavo IO-Link – compatibile con catena portacavi e torsione							
KV GGN1205-IOL-00200-A	1387195	2	4.8	41	15		M12
KV GGN1205-IOL-00500-A	1387199	5	4.8	41	15		M12
KV WGN1205-IOL-00200-A	1387202	2	4.8	39	15	28	M12
KV WGN1205-IOL-00500-A	1387205	5	4.8	39	15	28	M12

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

Connettore alimentatore a innesto



- KBU - ... - G

Presca con uscita diritta
- KBU - ... - W

Presca con uscita angolare
- 6

Porta sul lato del modulo
- 15

Presca
- 90

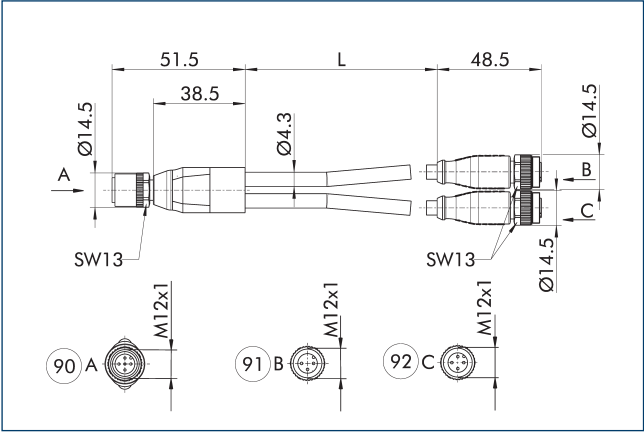
D1 - diametro massimo cavo di collegamento

I connettori sono utilizzati per collegare il prodotto SCHUNK all'alimentazione. A tale fine può essere utilizzato un cavo del cliente. I singoli trefoli vengono bloccati mediante collegamenti a vite nel connettore.

Descrizione	ID	D1 (max.)	L2	D2	L3	D3
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Connettore						
KBU-M12L-G	1502044	13	70	25		M12 codificato L
KBU-M12-W 5LP	1543957	13	49	25	99	M12 codificato L

- ① Per il cavo di collegamento, si raccomanda una sezione trasversale per ciascun trefolo di 1,5 mm². Consultare la documentazione sul prodotto per informazioni sulla lunghezza max. dei cavi e sulla sezione min. del conduttore.

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



- 90

Pinze
- 91

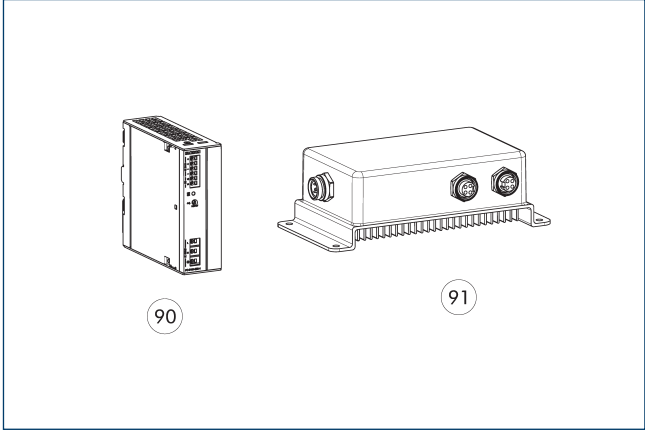
Logica (master IO-Link)
- 92

Potenza (alimentazione 24 V)

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

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

Alimentazione a commutazione



- 90

Trasformatore di allacciamento alla rete 24 V IP20
- 91

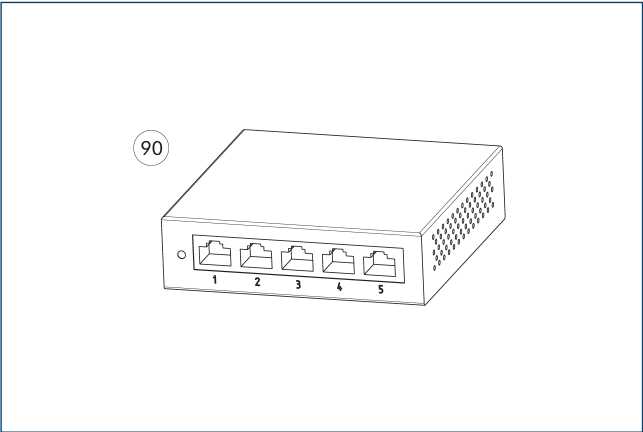
Trasformatore di allacciamento alla rete 24 V IP67

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

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

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

Switch



90 Interruttore Ethernet a 5 porte

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

Descrizione	ID	
Interruttore Ethernet		
D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch	1526496	



SCHUNK SE & Co. KG

Spanntechnik

Greiftechnik

Automatisierungstechnik

Bahnhofstr. 106 - 134

D-74348 Lauffen/Neckar

Tel. +49-7133-103-0

Fax +49-7133-103-2399

info@de.schunk.com

schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

