



Hand in hand for tomorrow



Hoja de datos del producto

Grippers autocentrantes EZU

Robusto. Flexible. Inteligente.

La versátil pinza céntrica de 3 dedos permite sujetar y centrar piezas colocadas excéntricamente con una fuerza de sujeción elevada y constante.

Campo de aplicación

Carga y descarga flexible de máquinas herramienta con piezas cilíndricas y manipulación de ejes y ruedas dentadas en el proceso de producción y montaje de tecnologías de accionamiento en la fabricación de automóviles. El diseño sellado hace que el gripper sea especialmente adecuado para el uso en entornos duros con contaminación causada por virutas o refrigerante.

Ventajas y beneficios

Manipulación flexible de la pieza Las piezas cilíndricas de diferentes tamaños pueden manipularse de forma eficiente gracias a la carrera de la mordaza ampliamente ajustable y libremente programable.

Alta tolerancia a fallos El tren de transmisión garantiza el centrado fiable de la pieza y una fuerza de agarre constantemente alta, incluso en caso de errores de posicionamiento horizontal de la pieza o del robot.

Eficiencia aumentada No se requiere distancia de arranque para el agarre, lo que simplifica la manipulación y acelera todo el proceso.

Alta resistencia El diseño sellado con la guía deslizante de eficacia probada hace que el gripper sea resistente a condiciones de funcionamiento duros.

Especialmente fiable El riesgo de pérdida de piezas se minimiza gracias al mantenimiento de la fuerza de agarre integrada con detección de pérdidas.

Alta disponibilidad El indicador de valor absoluto integrado garantiza una referenciación permanente, incluso en caso de parada de emergencia o caída de energía.

Integración simple El esfuerzo de integración se reduce significativamente gracias a una amplia gama de interfaces de comunicación, los bloques funcionales de PLC y complementos para robots compatibles con los principales



Tamaños
Cantidad: 3

m

Peso
2.25 .. 7.55 kg



Fuerza de agarre
350 .. 3600 N

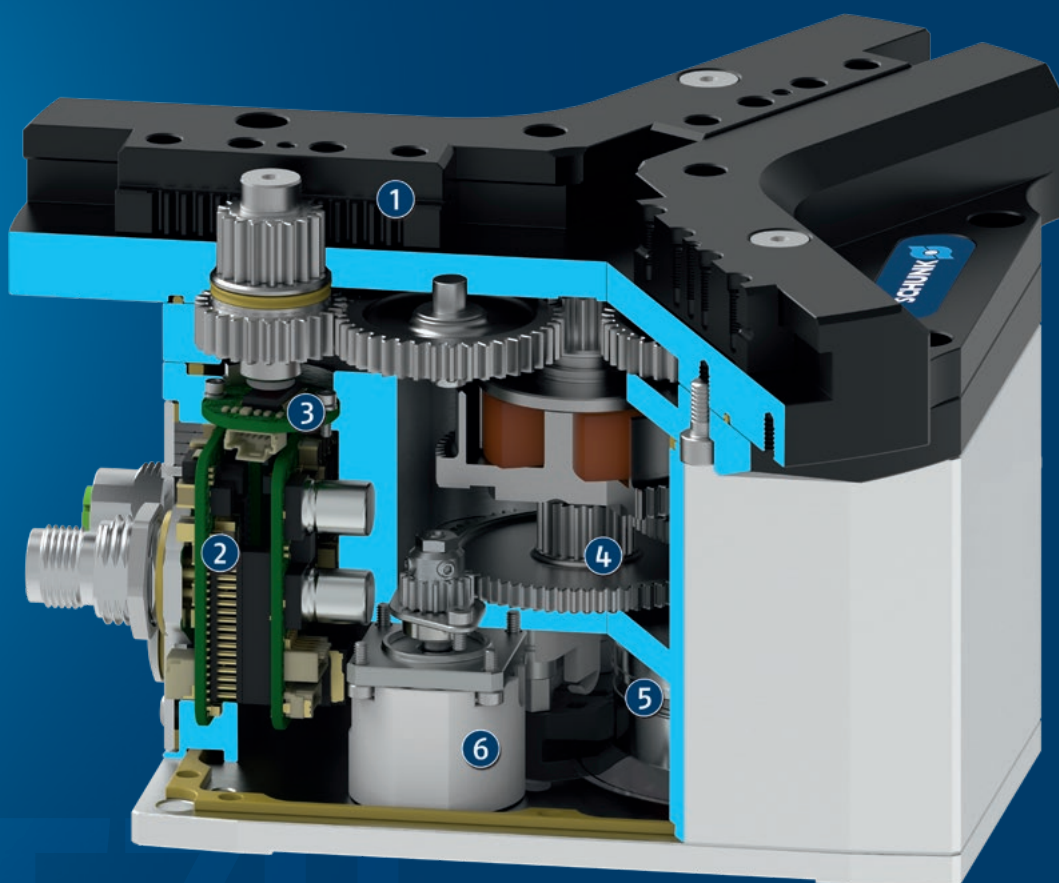


Carrera por mordaza
20 .. 40 mm

Descripción de funcionamiento

El servomotor CC sin escobillas acciona las tres cremalleras integradas en las mordazas base de guía deslizante mediante una unidad de engranaje cilíndrico de dientes rectos con principio de piñón y cremallera. La unidad de engranaje cilíndrico de dientes rectos genera de manera fiable una fuerza de sujeción que se mantiene constante incluso en caso de errores de posicionamiento horizontal de la pieza o del robot, garantizando así el centrado fiable de la pieza y una elevada tolerancia a los fallos. La fuerza de agarre se genera sin una distancia de aproximación

mínima, lo que simplifica la manipulación y acelera el proceso. Un indicador de valor absoluto integrado asegura que la pinza esté inmediatamente lista para el montaje, incluso tras una parada de emergencia o una caída de energía. El mantenimiento de la fuerza de agarre, que se consigue en combinación con un freno de imán permanente y un elemento de amortiguación en el tren de transmisión, reduce el riesgo de pérdida de piezas, que se detecta mediante la detección de pérdida de piezas integrada.



- ① **Guía deslizante de ranura en T robusta y resistente** para dedos grandes, fuerzas externas y momentos. Disponible opcionalmente en versión estanca al polvo.
- ② **Electrónica de control y potencia completamente integrada y estanca** con LEDs de estado y conectores enchufables M12 para la conexión de la alimentación de tensión y la comunicación.
- ③ **Codificador absoluto de alta resolución en el lado de salida** para el posicionamiento preciso de las mordazas de agarre con retroalimentación de la posición absoluta permanente.
- ④ **Tren de transmisión estanco con engranaje cilíndrico de dentadura recta y principio de rueda dentada/cremallera** permite generar de forma fiable la fuerza de sujeción sin una distancia de aproximación mínima.
- ⑤ **Motor plano sin escobillas** para condiciones de espacio limitadas y pares de torsión elevados gracias al rotor externo.
- ⑥ **Freno electromagnético** con mecanismo adicional para mantener la fuerza de agarre y la posición durante la parada o la caída de energía.

Descripción detallada del funcionamiento

Tipo de protección aumentado con la versión estanca al polvo SD



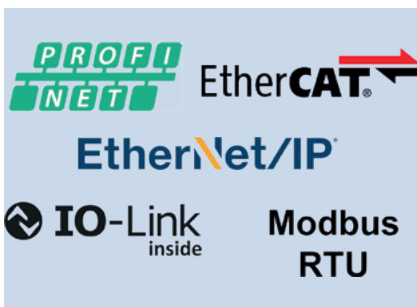
La versión estanca al polvo aumenta el grado de protección contra la entrada de polvo y líquidos en la guía y la mordaza base. En combinación con la electrónica sellada (IP67), la versión estanca al polvo es, por lo tanto, adecuada para su uso en condiciones ambientales especialmente duras, como la carga de una rectificadora. La protección alcanzada de la guía corresponde a la clase de protección IP64, por lo que es absolutamente estanca al polvo y está protegida contra las salpicaduras de agua procedentes de todas las direcciones. Consulte el manual de funcionamiento para obtener información adicional sobre el producto.

Opción de montaje para un montaje adicional



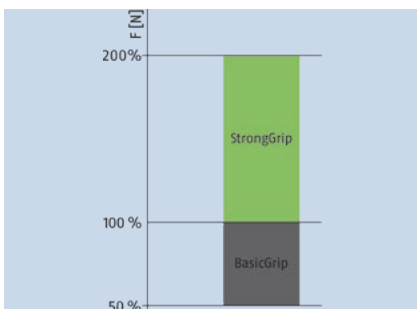
En la carcasa de guía hay roscas y acoplamientos adicionales para montar un diseño específico de la aplicación con el fin de implementar funciones adicionales. Por ejemplo, puede instalarse un elemento de presión accionado por muelle para el posicionamiento por muelle la pieza contra un tope.

Conectividad



La amplia gama de interfaces de comunicación disponibles simplifica el manejo con una gran variedad de fabricantes de controles y robots y garantiza el ahorro de tiempo durante la integración. La Ethernet industrial (PROFINET, EtherCAT, EtherNet/IP) permite la integración directa sin puertas de enlace adicionales en el entorno de control de los principales fabricantes de PLC del mercado. Gracias a la interfaz serie Modbus RTU, el gripper puede conectarse a la brida de la herramienta de los principales fabricantes de robots sin necesidad de tender cables externos. IO-Link es independiente y ofrece flexibilidad para conectarse a otras redes.

Modos de agarre



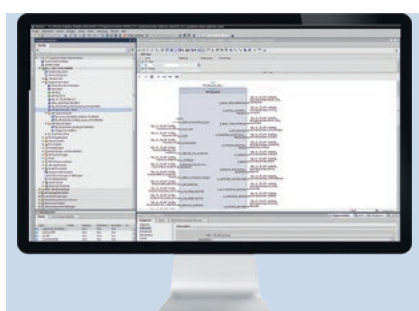
Los modos de agarre BasicGrip y StrongGrip están disponibles. BasicGrip: La velocidad de agarre se optimiza automáticamente para el ajuste de la fuerza de agarre, el agarre posterior permanente es posible. StrongGrip: La fuerza de agarre máxima se genera y a continuación se almacena mediante la posición fuerza de agarre; el reagarré permanente es posible dentro de un intervalo de tiempo ajustable; deben tenerse en cuenta los tiempos de pausa entre ciclos de agarre.

Servicio de software – Integración de robots



Para que la interacción entre el gripper y el robot sea perfecta, hay módulos de software disponibles para la integración en el sistema de control del robot de los principales fabricantes. Esto significa que la gama de funciones del gripper puede utilizarse directamente sin ningún esfuerzo de programación adicional y la programación de la aplicación puede iniciarse inmediatamente. Compatibilidad con robots: Universal Robots e-Series a través de Modbus RTU, FANUC CRX a través de Modbus RTU, ABB OmniCore C30 a través de EtherNet/IP, YASKAWA YRC1000micro vía EtherNet/IP, Kassow Robots vía Modbus RTU. El software y otras notas de compatibilidad pueden descargarse en schunk.com/egu-software.

Servicio de software – Integración de PLC



Para que la interacción entre el gripper y el PLC sea perfecta, hay módulos de funciones disponibles para la interfaz de programación de los principales fabricantes. Esto significa que la gama de funciones del gripper puede utilizarse directamente sin ningún esfuerzo de programación adicional y la programación de la aplicación puede iniciarse inmediatamente. Compatibilidad con 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). El software y otras notas de compatibilidad pueden descargarse en schunk.com/egu-software.

App de puesta en funcionamiento en el centro de control SCHUNK



La app de pinzas mecatrónicas simplifica la puesta en funcionamiento, la operación, el diagnóstico y el servicio gracias a un amplio catálogo de funciones. Los usuarios pueden controlar directamente la pinza y realizar la validación de la aplicación sin necesidad de un PLC. Las funciones incluyen configuración de red, actualizaciones de firmware, ajustes de parámetros y copias de seguridad, así como opciones de diagnóstico completo. La app es compatible con Windows y puede descargarse en schunk.com/downloads-software.

Información general sobre la serie

Material de la carcasa: Aleación de aluminio, anodizado duro

Material de las mordazas base: Acero, protegido contra la corrosión

Garantía: 24 meses o 5 millones de ciclos BasicGrip / 3 millones de ciclos StrongGrip (un ciclo consta de un proceso de agarre completo: "Abrir pinza" y "Cerrar pinza")

Material suministrado: Pinza que incluye información de seguridad y juego de piezas adicionales con casquillos de centrado para el montaje de la pinza y los dedos. Las instrucciones y el software específicos del producto pueden descargarse en schunk.com/downloads-manuals y schunk.com/downloads-software.

Fuerza de agarre: Es la suma aritmética de la fuerza individual que actúa en cada mordaza, en la distancia P (véase la ilustración)

Repetibilidad de agarre (sujeción): definida como la extensión de la posición real durante 100 movimientos consecutivos de cierre o apertura en una pieza de trabajo rígida o un tope fijo de la pieza de trabajo en condiciones constantes.

Repetibilidad de agarre (posicionamiento, unidireccional):

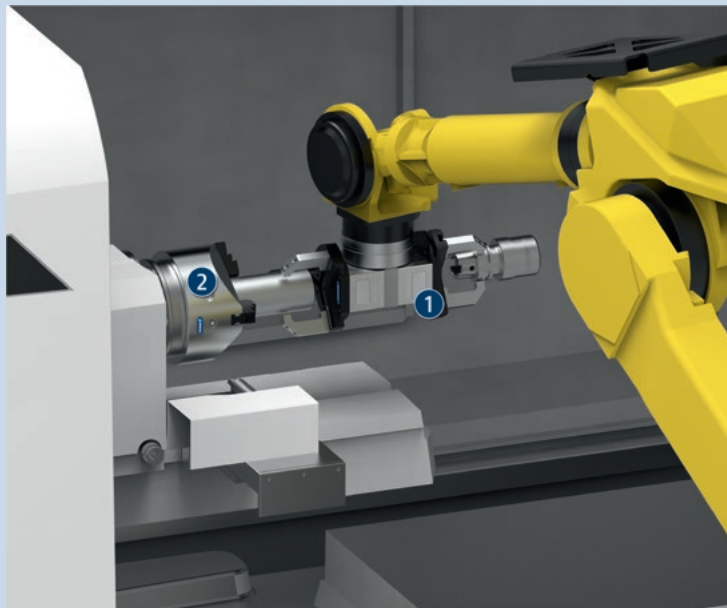
definida como la extensión de la posición real por mordaza base durante 100 movimientos consecutivos a una posición de destino desde la misma dirección en condiciones constantes.

Repetibilidad (posicionamiento bidireccional): definida como la distribución de la posición real por mordaza base durante 100 movimientos consecutivos a una posición de destino desde ambas direcciones en condiciones constantes.

Longitud de las garras: Se mide desde la superficie de referencia como la distancia P en dirección al eje principal.

Tiempos de cierre y apertura (posicionamiento): Los tiempos de apertura y cierre son solo los tiempos de desplazamiento de los dedos a máx. velocidad y máx. aceleración considerando las masas máximas permitidas por dedo y teniendo en cuenta el 50 % de la carrera disponible por mordaza en la versión básica.

Velocidad máx. (posicionamiento) y aceleración máx.: es la velocidad y la aceleración que actúan sobre cada mordaza.



Ejemplo de aplicación

Carga y descarga flexible de una máquina herramienta optimizada para el tiempo de ciclo. Al usar dos pinzas en el robot, la máquina herramienta se puede cargar automáticamente de modo que se optimice en términos de tiempo de ciclo, lo que significa que se puede aumentar la productividad. La pieza acabada y la pieza premaquinada pueden transportarse en un ciclo de carga. Gracias a la amplia carrera de las mordazas, que se puede programar libremente, se pueden agarrar diferentes diámetros sin tener que cambiar la pinza.

- ① Gripper doble EZU para la manipulación piezas en bruto y piezas acabadas
- ② Máquina-herramienta con chuck para torno automático ROTA THW3

SCHUNK le ofrece más...

Estos componentes consiguen una mayor rentabilidad del producto. La integración adecuada para la máxima funcionalidad, flexibilidad, fiabilidad y producción controlada.



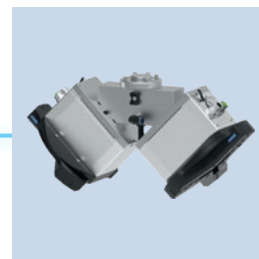
Cable de alimentación



Cables de comunicación



Mordaza intermedia



Sets de adaptación para robots



Cables de conexión específicos para robots



Dedos prensores personalizables



Dedo en bruto



Sistema de cambio rápido de garras

① Encontrará más información sobre estos productos en las siguientes páginas o en www.schunk.com.

Opciones e información especial

Modos de agarre: Los modos de agarre BasicGrip y StrongGrip están disponibles. Con BasicGrip es posible el funcionamiento continuo del motor y, por lo tanto, el reagarre permanente de la pieza. La velocidad de agarre se optimiza automáticamente para el ajuste de la fuerza de agarre. Con StrongGrip, la fuerza de agarre máxima se genera y seguidamente se almacena mediante la posición fuerza de agarre. El reagarre permanente es posible en un intervalo de tiempo ajustable. Además, hay que tener en cuenta los tiempos de pausa definidos y las temperaturas ambientales máximas en el modo StrongGrip. En el manual de instrucciones pueden consultarse más detalles.

Mantenimiento de la fuerza de agarre: Si se produce una parada de emergencia o una caída de tensión, se puede mantener más de un 80 % de la fuerza de agarre aplicada originalmente de manera fiable mediante una combinación de un freno de parada eléctrico y la tensión inicial del elemento elástico. Si el mantenimiento de la fuerza de agarre y de la posición se activa de forma preventiva, se puede mantener el 100 % de la fuerza de agarre aplicada originalmente. El rebasamiento de los dedos prensores al retirar la pieza es de unos pocos milímetros y depende de la fuerza de agarre generada. También hay disponibles variantes sin mantenimiento de la fuerza de agarre de manera opcional.

Junta: La pinza viene de serie con una protección mejorada contra la entrada de polvo o líquidos. La protección IP de la electrónica solo se da si los conectores enchufables se han montado correctamente. La caja de engranajes de la pinza cuenta con protección adicional gracias a una junta en los piñones de salida.

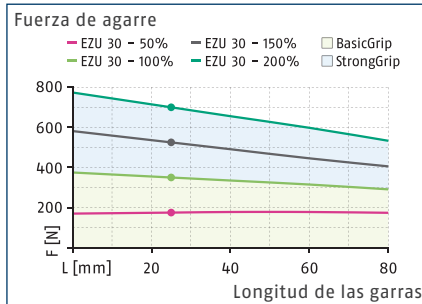
Interfaz de las mordazas base: Si se utiliza la mordaza intermedia, la interfaz de las mordazas base corresponde a la de la pinza universal PZN-plus. Esto significa que la amplia gama de accesorios para los dedos para la PZN-plus también se puede usar para esta pinza, teniendo en cuenta los contornos perturbantes y las limitaciones de aplicación pertinentes.

Ejemplo de pedido

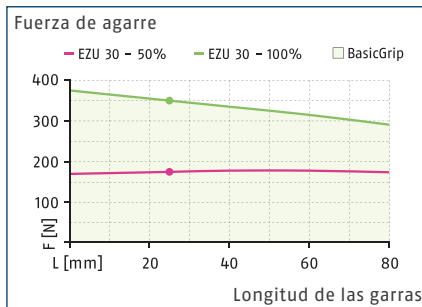
	EZU	30	-	PN	-	M	-	B
Denominación								
EZU								
Tamaño								
30								
35								
40								
Interfaz de comunicación								
PN = PROFINET								
EI = EtherNet/IP								
EC = EtherCAT								
IL = IO-Link								
MB = Modbus RTU								
Mantenimiento de la fuerza de agarre								
M = con posición de la fuerza de agarre								
N = sin posición de la fuerza de agarre								
Modelo								
B = Versión básica								
SD = Versión a prueba de polvo								



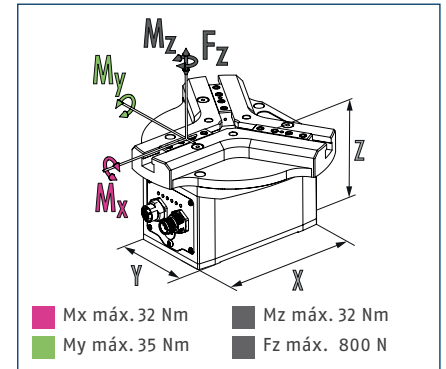
Versión con dispositivo asegurador de la fuerza de agarre



Versión sin posición de fuerza de agarre



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y los pares indicados son valores estáticos que se aplican a cada mordaza básica y pueden darse simultáneamente.

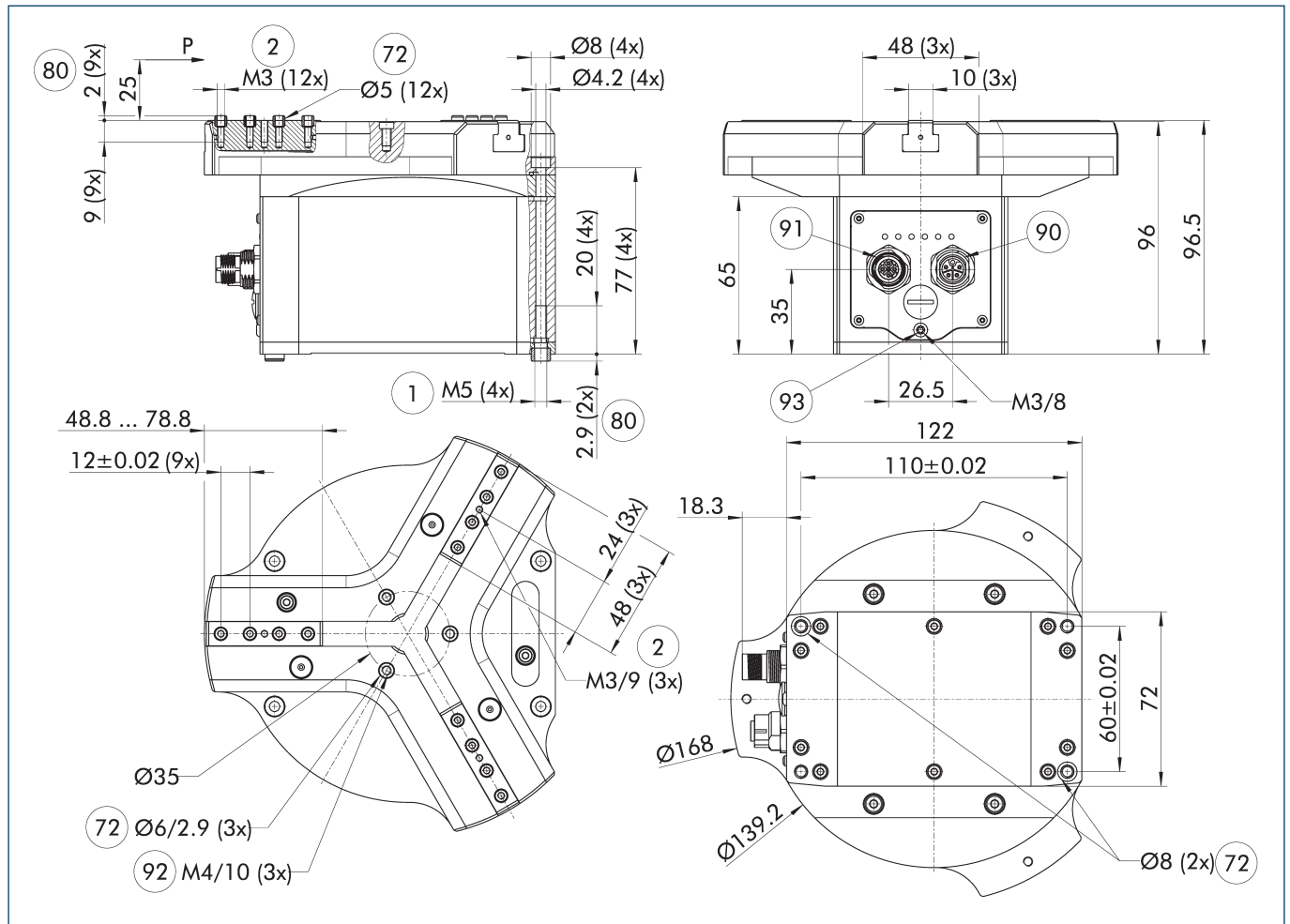
Datos técnicos EZU con posición de fuerza de agarre segura

Denominación		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
Datos operativos generales						
Carrera por mordaza	[mm]	30	30	30	30	30
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	175/700	175/700	175/700	175/700	175/700
Posición de fuerza de agarre mín./máx.	[%]	90/100	90/100	90/100	90/100	90/100
Longitud máxima admisible de los dedos	[mm]	80	80	80	80	80
Peso máx. admisible por dedo	[kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Repetibilidad de agarre (sujeción)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Repetibilidad de agarre (posicionamiento, unidireccional)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Repetibilidad (posicionamiento bidireccional)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tiempo de cierre/apertura (posicionamiento, 50% de carrera)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Máx. velocidad (posicionamiento)	[mm/s]	40	40	40	40	40
Aceleración máx.	[mm/s ²]	250	250	250	250	250
Peso	[kg]	2.3	2.3	2.3	2.3	2.3
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Clase de protección IP, sistema electrónico		67	67	67	67	67
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		40	40	40	40	40
Sala blanca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Datos operativos eléctricos						
Voltaje nominal	[V]	24	24	24	24	24
Interfaz de comunicación		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo de corriente BasicGrip nominal/máx.	[A]	0.28/0.96	0.28/0.96	0.28/0.96	0.28/0.96	0.28/0.96
Consumo de corriente StrongGrip nominal/máx.	[A]	0.7/1.2	0.7/1.2	0.7/1.2	0.7/1.2	0.7/1.2
Consumo de corriente lógica nominal/máx.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opciones y características						
Versión a prueba de polvo		1582002	1582004	1582020	1582029	1582033
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		64	64	64	64	64
Carrera por mordaza	[mm]	20	20	20	20	20
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	210/700	210/700	210/700	210/700	210/700
Peso	[kg]	2.35	2.35	2.35	2.35	2.35
Sala blanca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

Datos técnicos EZU sin posición de fuerza de agarre segura

Denominación		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
Datos operativos generales						
Carrera por mordaza	[mm]	30	30	30	30	30
Fuerza de agarre mín/máx.	[N]	175/350	175/350	175/350	175/350	175/350
Longitud máxima admisible de los dedos	[mm]	80	80	80	80	80
Peso máx. admisible por dedo	[kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Repetibilidad de agarre (sujeción)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Repetibilidad de agarre (posicionamiento, unidireccional)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Repetibilidad (posicionamiento bidireccional)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tiempo de cierre/apertura (posicionamiento, 50% de carrera)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Máx. velocidad (posicionamiento)	[mm/s]	40	40	40	40	40
Aceleración máx.	[mm/s²]	150	150	150	150	150
Peso	[kg]	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Clase de protección IP, sistema electrónico		67	67	67	67	67
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		40	40	40	40	40
Sala blanca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Datos operativos eléctricos						
Voltaje nominal	[V]	24	24	24	24	24
Interfaz de comunicación		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo de corriente BasicGrip nominal/máx.	[A]	0.14/0.67	0.14/0.67	0.14/0.67	0.14/0.67	0.14/0.67
Consumo de corriente lógica nominal/máx.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opciones y características						
Versión a prueba de polvo		1582003	1582007	1582025	1582031	1582037
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		64	64	64	64	64
Carrera por mordaza	[mm]	20	20	20	20	20
Fuerza de agarre mín/máx.	[N]	210/350	210/350	210/350	210/350	210/350
Peso	[kg]	2.3	2.3	2.3	2.3	2.3
Sala blanca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

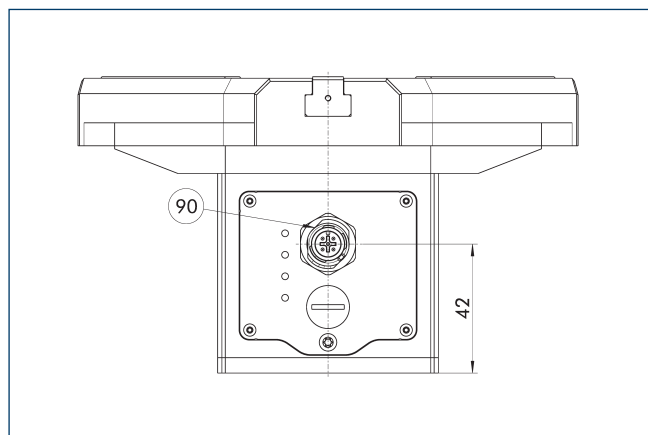
Vista principal



El esquema muestra el gripper en versión PROFINET, EtherNet/IP o EtherCAT, con y sin mantenimiento de la fuerza de agarre con las mordazas abiertas. Consulte el manual de instrucciones del producto para conocer el número mínimo de tornillos de fijación para el montaje de los dedos del gripper.

- | | |
|--|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑨1 Comunicación (M12, enchufe, 4 pines, con codificación D) |
| ② Conexión del dedo | ⑨2 Unión roscada con acoplamientos para la fijación personalizada (estos casquillos de centrado no se incluyen en el volumen de entrega) |
| ⑦2 Índice del muelle | ⑨3 Toma de tierra funcional (codificación L) |
| ⑧0 Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centrado | |
| ⑨0 Alimentación de tensión (M12, conector, 4 pines, con codificación L) | |

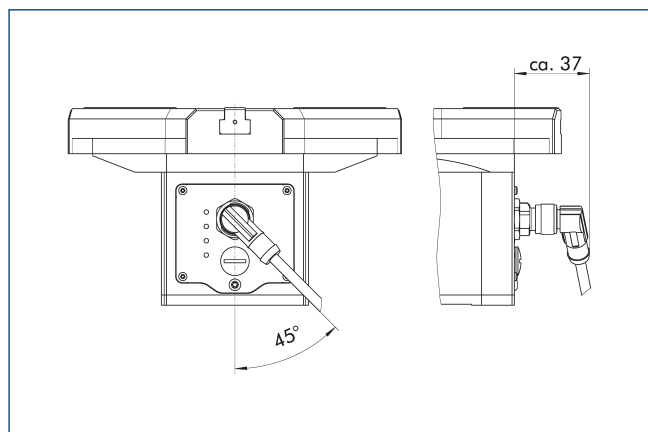
Versión IO-Link y Modbus RTU



- 90 Alimentación de tensión y comunicación (M12, conector, con codificación A, IL: 5 pines, MB: 4 pines)

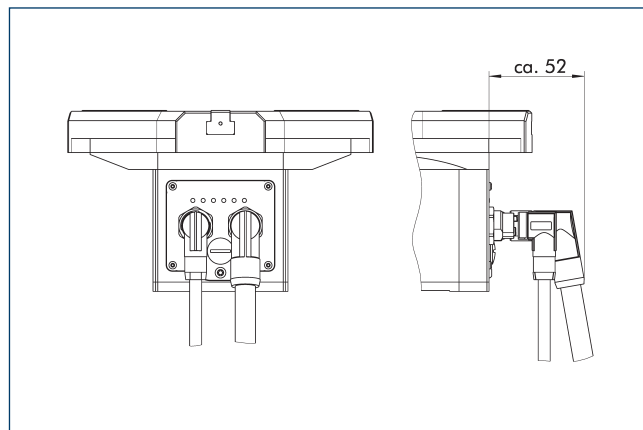
El esquema muestra los cambios de la dimensión de las versiones IO-Link y Modbus RTU en comparación con la versión básica representada en la vista principal.

Conectores enchufables acodados para la versión IO-Link y Modbus RTU



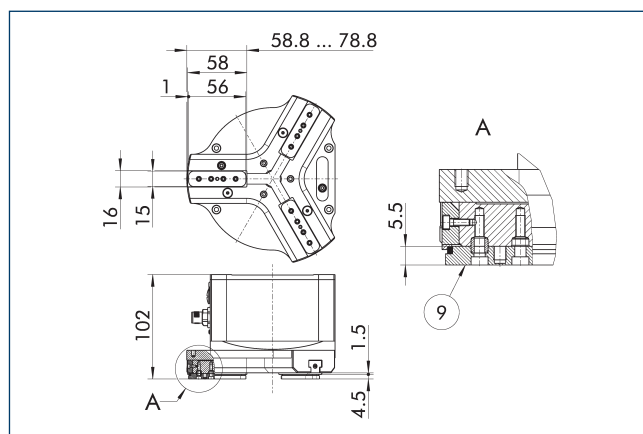
El esquema muestra la dirección de la salida del cable cuando se utilizan conectores acodados. La distancia entre el conector enchufable y la carcasa del gripper puede variar en función del fabricante del cable utilizado.

Conectores enchufables acodados para la versión PROFINET, EtherNet/IP y EtherCAT



El esquema muestra la dirección de la salida del cable cuando se utilizan conectores acodados. La distancia entre el conector enchufable y la carcasa del gripper puede variar en función del fabricante del cable utilizado.

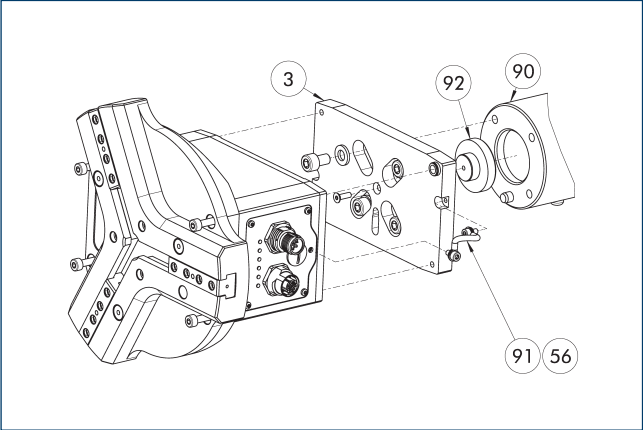
Versión a prueba de polvo



- 9 Esquema de montaje, véase el modelo base

La opción "a prueba de polvo" aumenta el grado de protección frente a la entrada de sustancias extrañas. El esquema de montaje se desplaza por el valor equivalente a la altura de la mordaza intermedia. La longitud del dedo, se mide a partir del borde superior de la carcasa de la pinza.

Paquetes de adaptación para robots con gripper simple



- 3 Adaptador

56 Incluido con el material suministrado
- 90 Brida del robot

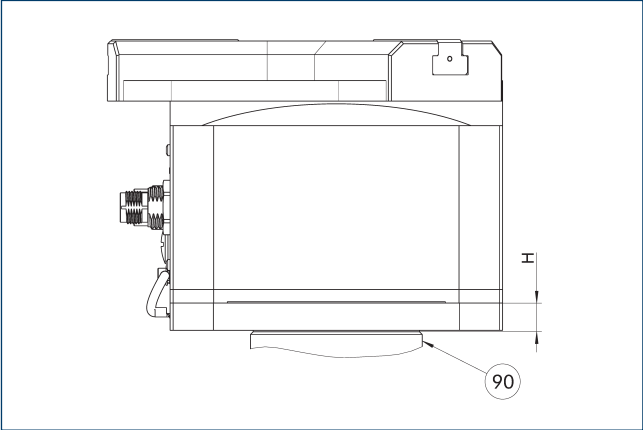
91 Tierra funcional para cables

92 Disco de centrado

Los paquetes de adaptación para robots para grippers simples contienen todos los componentes necesarios para adaptar mecánicamente el gripper a la brida del robot deseada. Dependiendo del modelo de la brida, se incluyen los tornillos, los pernos de centrado y el collar de centrado adecuados.

Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409	Fabricante	Modelo
		[mm]	[mm]		
Adaptador					
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

Paquetes de adaptación para robots con gripper simple

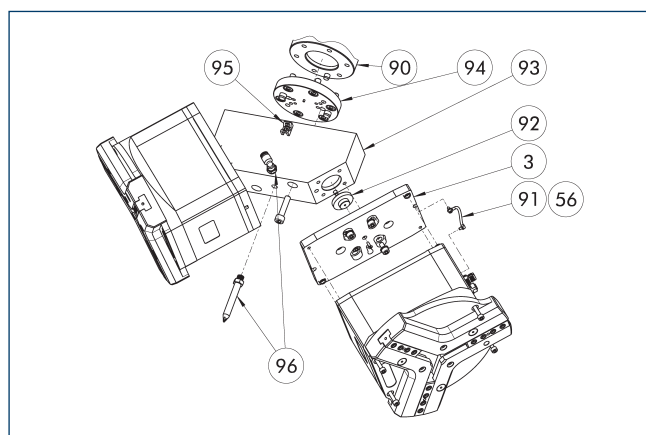


- 90 Brida del robot

El diseño de una sola pieza permite realizar la construcción plana de todo el sistema. El adaptador está fabricado en aluminio pulido. Los fabricantes de robots enumerados con los modelos correspondientes son una recomendación útil, teniendo en cuenta la masa total. No obstante, SCHUNK recomienda que la carga útil del robot sea considerada de forma detallada.

Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409	Fabricante	Modelo
		[mm]	[mm]		
Adaptador					
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

Paquetes de adaptación para robots con gripper doble

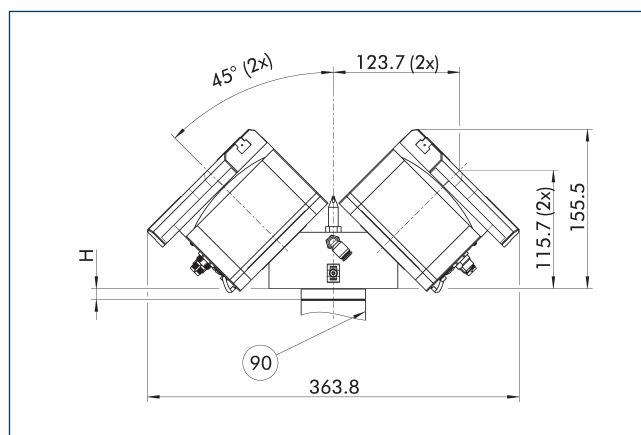


- ③ Adaptador
- ⑤⑥ Incluido con el material suministrado
- ⑨⑩ Brida del robot
- ⑨① Tierra funcional para cables
- ⑨② Gripper con collar de centrado
- ⑨③ Adaptador angular
- ⑨④ Robot adaptador
- ⑨⑤ Soporte de cables (incluido en el volumen de entrega del paquete de cables)
- ⑨⑥ Set de montaje de la boquilla de soplado

Los paquetes de adaptación para robots para grippers dobles contienen todos los componentes necesarios para adaptar mecánicamente los dos grippers a la brida del robot deseada. Dependiendo del modelo de la brida, se incluyen los tornillos, los pernos de centrado y el material de centrado adecuados en la entrega. Opcionalmente se puede añadir una boquilla de soplado corta o larga.

Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409	Fabricante	Modelo
		[mm]	[mm]		
Adaptador					
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 de montaje de la boquilla de soplado (corta)	1524788				

Paquetes de adaptación para robots con gripper doble



- ⑨⑩ Brida del robot

El adaptador está fabricado en aluminio pulido. Los fabricantes de robots enumerados con los modelos correspondientes son una recomendación útil, teniendo en cuenta la masa total. No obstante, SCHUNK recomienda que la carga útil del robot sea considerada de forma detallada.

Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409	Fabricante	Modelo
		[mm]	[mm]		
Adaptador					
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

Cables de conexión específicos para robots



Cables de conexión y sets de cables de conexión para la conexión eléctrica a modelos de robots y controladores específicos. Dependiendo del fabricante, es posible una conexión directa a la brida de la herramienta o se requiere un cableado externo. En combinación con los adaptadores mecánicos y los módulos de software se puede realizar la puesta en funcionamiento en el robot en pocos pasos. Los cables para el guiado de cables externo están diseñados para resistir la torsión.

Denominación	ID	Fabricante	Serie	Modelo	Controlador	Conexión	Longitud del cable	Interfaz
							[m]	
Gripper individual								
EGU/EGK/EZU CNK-SG-FANUC-CRX	1532240	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Herramienta (macho), conducción 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	Herramienta (hembra), conducción 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	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529600	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529619	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP

ⓘ Se deben tener en cuenta los datos de rendimiento del robot. SCHUNK también recomienda el uso de un alivio de tensión adecuado.

Cables de conexión específicos para robots de la pinza doble

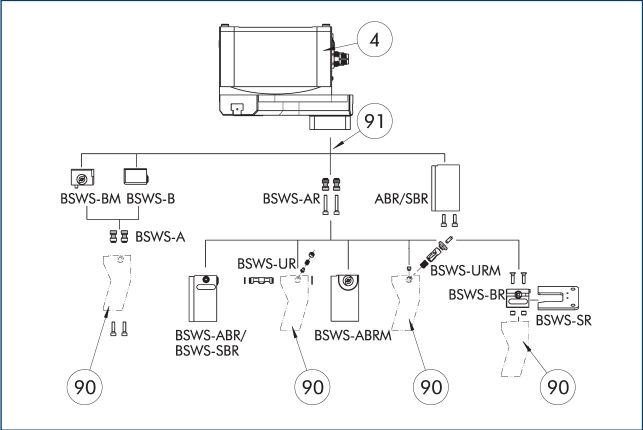


Cables de conexión y sets de cables de conexión para la conexión eléctrica a modelos de robots y controladores específicos. Dependiendo del fabricante, es posible una conexión directa a la brida de la herramienta o se requiere un cableado externo. En combinación con los adaptadores mecánicos y los módulos de software se puede realizar la puesta en funcionamiento en el robot en pocos pasos. Los cables para el guiado de cables externo están diseñados para resistir la torsión.

Denominación	ID	Fabricante	Serie	Modelo	Controlador	Conexión	Longitud del cable [m]	Interfaz
Gripper doble								
EGU/EGK/EZU CNK-DG-FANUC-CRX	1532241	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Herramienta (macho), conducción 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	Herramienta (hembra), conducción 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	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529608	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529621	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP

① Se deben tener en cuenta los datos de rendimiento del robot. SCHUNK también recomienda el uso de un alivio de tensión adecuado.

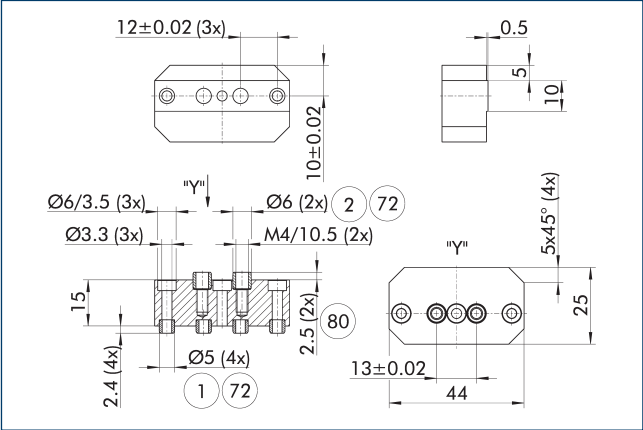
Sistemas de cambio rápido de garras BSWS



- ④ Pinza
- ⑨⑩ Garras de pinzas personalizadas
- ⑨① Mordaza intermedia

Hay disponibles varios sistemas de cambio rápido de garras para la pinza. Para obtener una información más detallada, consulte el correspondiente producto.

Mordaza intermedia ZBA-EZU 30

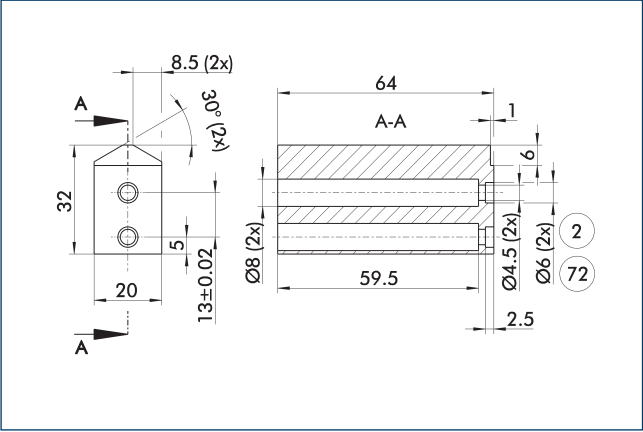


- ① Conexión de la pinza
- ② Conexión del dedo
- ⑦② Índice del muelle
- ⑧⑩ Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centrado

Cuando se utiliza, la interfaz de las mordazas base corresponde a una de los grippers universales PZN-plus. Esto significa que la amplia gama de accesorios para los dedos para la PZN-plus también se puede usar para esta pinza, teniendo en cuenta los contornos perturbantes y las limitaciones de aplicación pertinentes.

Denominación	ID	Material	Material suministrado
Mordaza intermedia			
ZBA EZU 30	1582547	Acero	3
ZBA EZU 30 SD	1591235	Acero	3

Dedos en bruto ABR/SBR-PGZN-plus 64



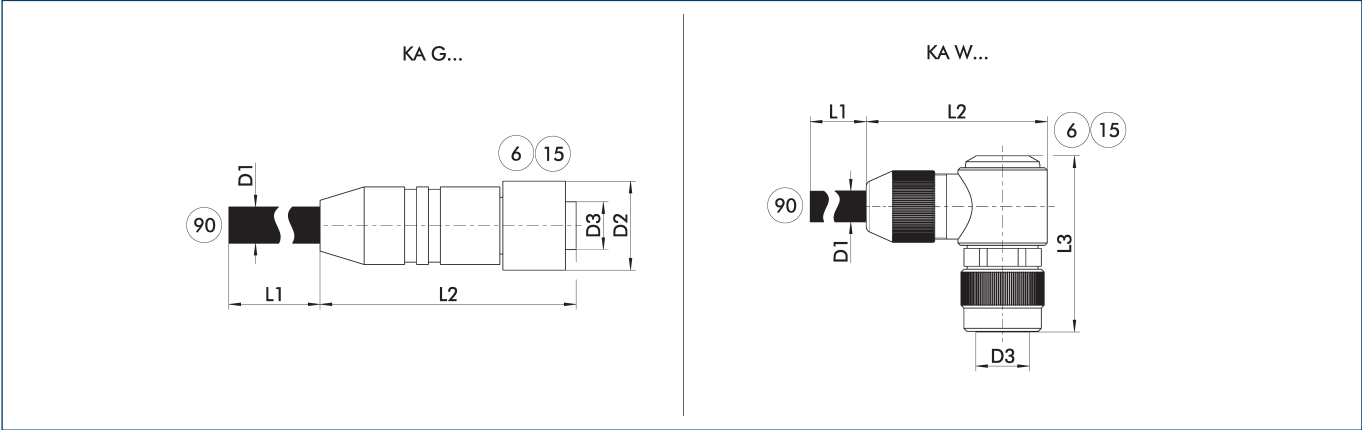
- ② Conexión del dedo
- ⑦② Índice del muelle

El esquema muestra las garras en bruto que pueden ser rediseñadas por el cliente.

Denominación	ID	Material	Material suministrado
Dedo en bruto			
ABR-PGZN-plus 64	0300010	Aluminio (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 64	0300020	Acero (1.7131)	1

① Cuando se utilizan dedos en bruto, la carrera de cierre de las series de pinzas individuales puede verse limitada. Compruébelo previamente de forma detallada utilizando los datos CAD y ajuste el repaso de los dedos de forma correspondiente.

Cable de conexión de alimentación de tensión



- KA G...

Cable de conexión con conector recto
- KA W...

Cable de conexión con conector angular
- 6

Conexión del lado del módulo
- 15

Conexión hembra
- 90

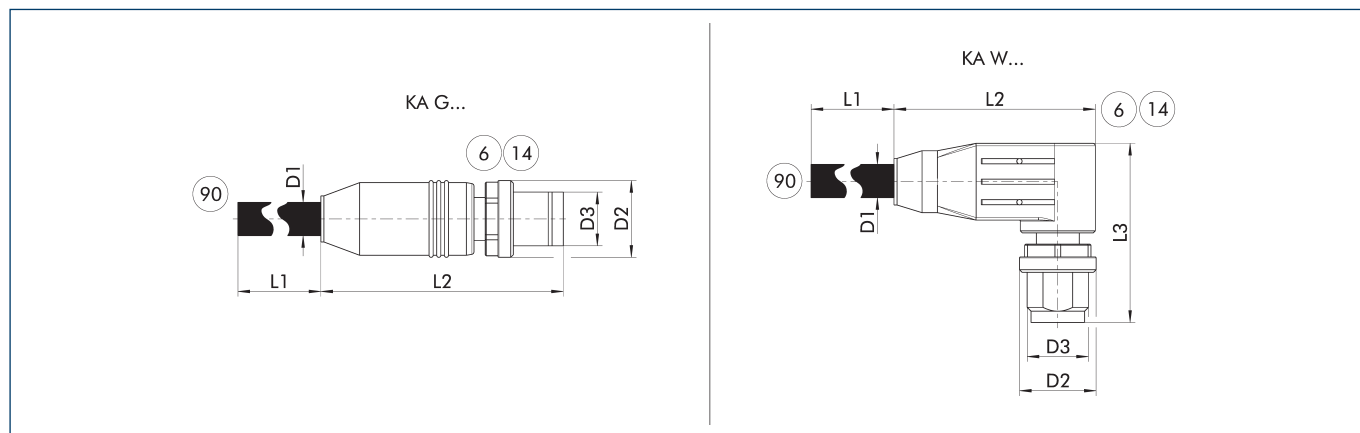
Extremo de cable con hilos abiertos

Los cables de conexión se usan para conectar el producto de SCHUNK a la alimentación de voltaje.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable de conexión de la alimentación de tensión – casquillo M12 con cadena de arrastre y resistente a la torsión, recto							
KA GLN12L04-LK-00500-A	1502019	5	7.2	53.5	18		M12 con codificación L
KA GLN12L04-LK-01000-A	1502023	10	7.2	53.5	18		M12 con codificación L
Cable de conexión de la alimentación de tensión – casquillo M12 con cadena de arrastre y resistente a la torsión, acodado							
KA WLN12L04-LK-00500-A	1502028	5	7.2	49	18	40	M12 con codificación L
KA WLN12L04-LK-01000-A	1502032	10	7.2	49	18	40	M12 con codificación L

ⓘ Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m. Consulte la documentación del producto para obtener información sobre la longitud máx. del cable y la sección transversal mín. del cable.

Cable de conexión de comunicación PROFINET, EtherNet/IP y EtherCAT



KA G... Conector recto
KA W... Conector angular

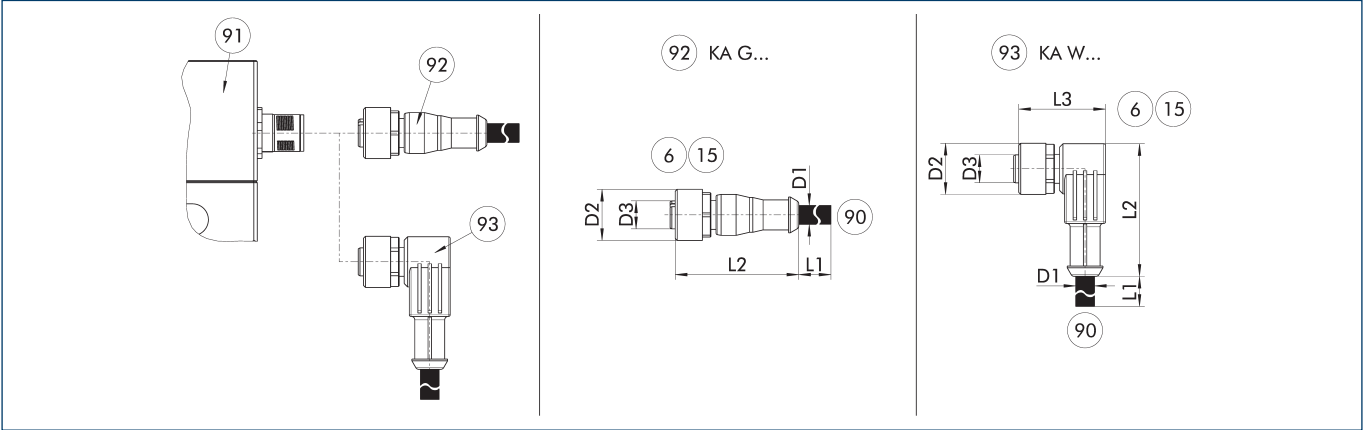
6 Conexión del lado del módulo
14 Conector
90 Extremos de los cables con un segundo conector

Los cables de comunicación están adecuadamente ensamblados para los productos mecatrónicos de SCHUNK y pueden utilizarse para las interfaces de comunicación PROFINET, EtherNet/IP y EtherCAT. Siempre tienen una conexión mediante conector M12 en el lado del módulo (codificación D, conector). Los conectores están diseñados en forma recta (KA G...) o en ángulo (KA W...) en el lado del módulo. En el segundo lado, los cables tienen un conector extraíble M12 recto (codificación D, conector) o un conector extraíble RJ45.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Distribuidor en estrella del cable de conexión EtherCAT con enchufe M12 con codificación D, recto; en el conector M8 con codificación A, recto							
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8		M12
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, recto - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, recto - a conector RJ45, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, acodado - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, acodado - a conector RJ45, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, recto - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, recto - a conector RJ45, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, acodado - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, acodado - a conector RJ45, recto							
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Cable de conexión para la alimentación de tensión y la comunicación IO-Link



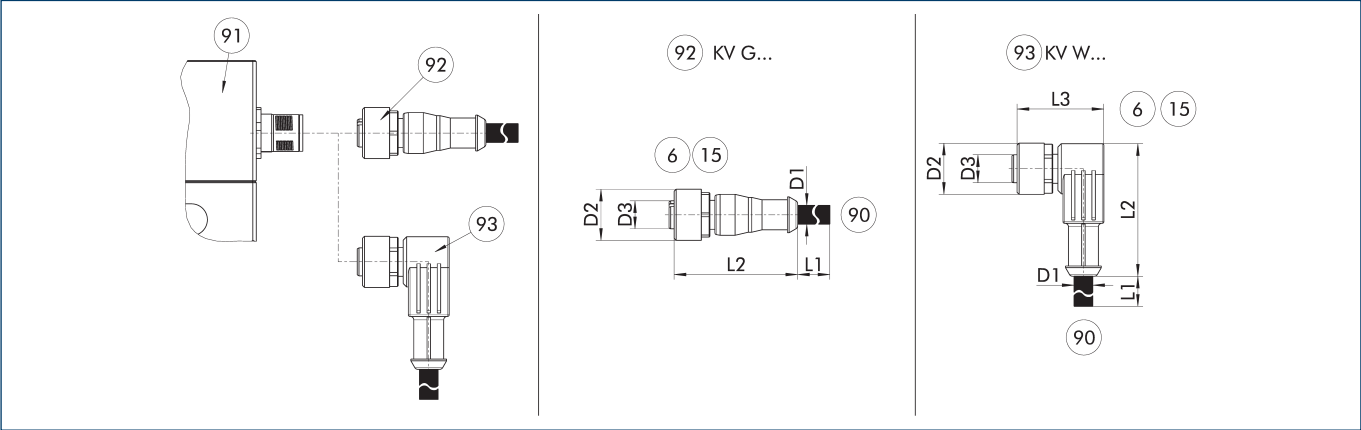
- | | | | | | |
|---------|---------------------------------------|----|--|----|-----------------------------------|
| KA G... | Cable de conexión con enchufe recto | ⑥ | Conexión del lado del módulo | ⑨① | Componente de conector enchufable |
| KA W... | Cable de conexión con enchufe angular | ⑮ | Conexión hembra | ⑨② | Cable con conector hembra recto |
| | | ⑨③ | Cable de conexión SAC con hilos abiertos | ⑨③ | Cable con conector hembra angular |

El cable de conexión es perfecto para conectar los componentes correspondientes al sistema de control. El cable de conexión tiene una toma M12 de 5 pines en un lado y un hilo abierto en el otro lado para conexiones individuales. Los cables de conexión son aptos para utilizarse en la cadena portacables y en aplicaciones de torsión.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable de conexión IO-Link: compatible con cadena de arrastre y torsión							
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Prolongaciones de cable para la alimentación de tensión y la comunicación IO-Link



- KV G...

Prolongación de cable con conector hembra recto
- KV W...

Prolongación de cable con conector hembra acodado
- 6

Conexión del lado del módulo
- 15

Conexión hembra
- 90

Extremo de cable con conector macho recto
- 91

Componente de conector enchufable
- 92

Cable con conector hembra recto
- 93

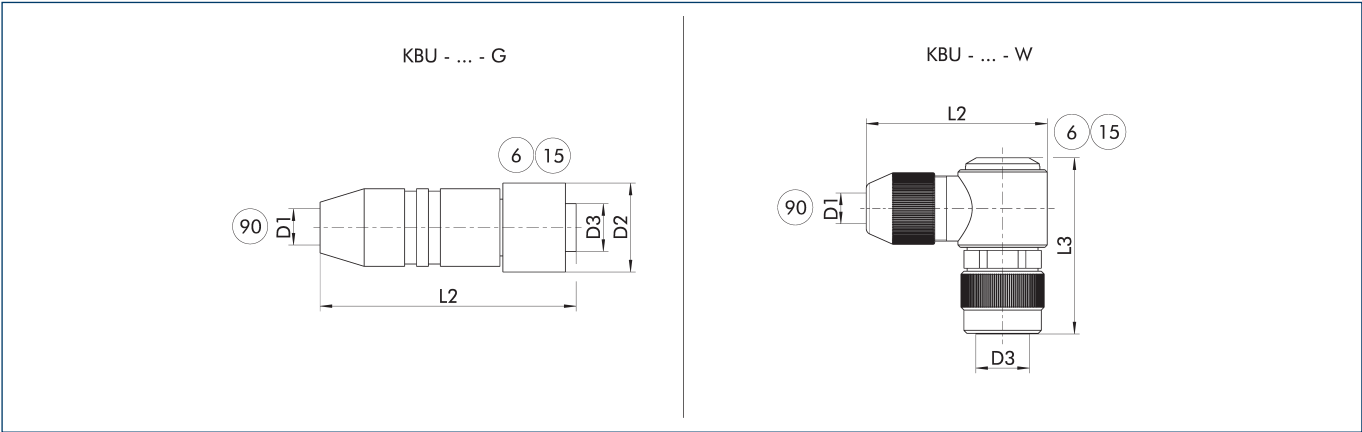
Cable con conector hembra angular

Las prolongaciones de cable son ideales para conectar los componentes pertinentes al sistema de control, o para uso como cables de extensión. Los prolongadores de cable tienen un conector macho M12 de 5 polos con un diseño recto o acodado en el lado del módulo y un conector M12 de 5 polos con un diseño recto en el otro lado. Las prolongaciones de cable pueden usarse en la cadena portacables y en aplicaciones de torsión.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Prolongación de cable IO-Link – Compatible con cadena de arrastre y torsión							
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

❶ Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Enchufe de alimentación



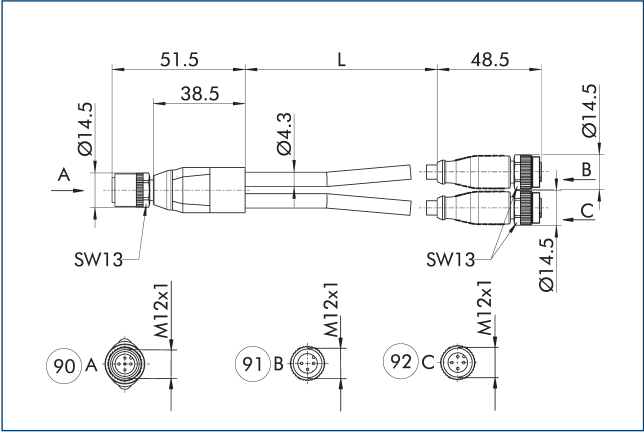
KBU - ... - G	Toma con punto de salida recto	6	Conexión del lado del módulo	90	D1 - diámetro máx. cable de conexión
KBU - ... - W	Toma con punto de salida angular	15	Conexión hembra		

Los conectores se utilizan para conectar el producto de Schunk a la alimentación de voltaje. Se puede utilizar un cable del cliente para ello. Los hilos individuales se sujetan utilizando conexiones roscadas en el conector enchufable.

Denominación	ID	D1 (máx.) [mm]	L2 [mm]	D2 [mm]	L3 [mm]	D3
Conector						
KBU-M12L-G	1502044	13	70	25		M12 con codificación L
KBU-M12-W 5LP	1543957	13	49	25	99	M12 con codificación L

① Para el cable de conexión, se recomienda una sección transversal de 1,5 mm² para cada hilo individual. Consulte la documentación del producto para obtener información sobre la longitud máx. del cable y la sección transversal mín. del cable.

Distribuidor en Y para IO-Link para dividir el suministro de energía y de la lógica

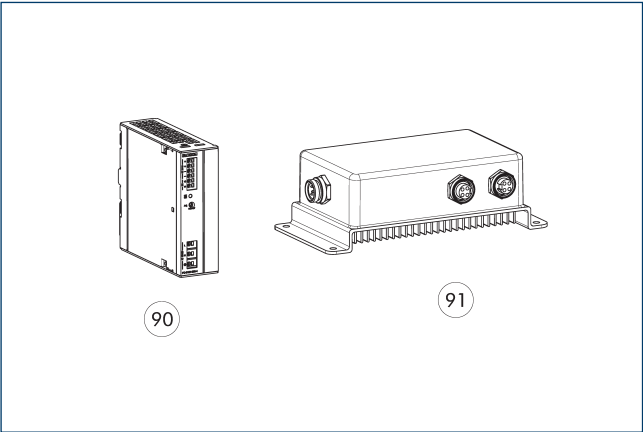


90	Pinza	92	Potencia (suministro de energía de 24 V)
91	Lógica (maestro IO-Link)		

El distribuidor en Y permite suministrar energía desde una fuente de tensión independiente y está recomendado cuando el consumo de corriente del producto supera la salida de corriente del maestro IO-Link. La alimentación lógica y la comunicación IO-Link siguen funcionando a través del maestro IO-Link. Se pueden utilizar maestros IO-Link con clase de puerto A o clase de puerto B.

Denominación	ID	Longitud [m]
Distribuidor en Y, enchufe M12, recto - en 2xM12 enchufes, recto codificado A		
Y-Verteiler M12 5pol. auf 1x M12 3pol.	1523560	0.3

Fuente de alimentación conmutada



90 Fuente de alimentación IP20 de 24 V

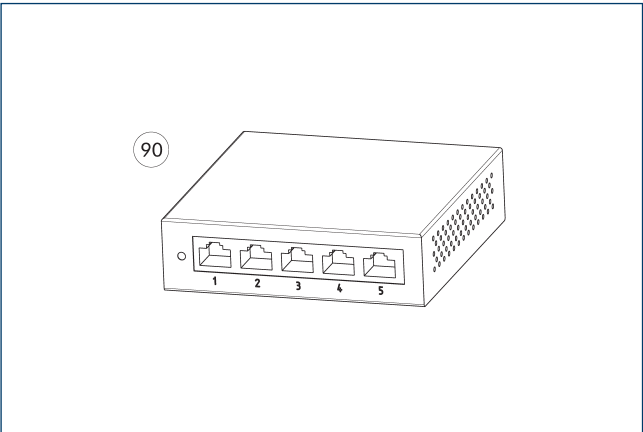
91 Fuente de alimentación IP67 de 24 V

La fuente de alimentación con una tensión de salida de 24 V y un rango de tensión de entrada de 100 V – 240 V se adaptan a la fuente de alimentación de nuestros productos SCHUNK. Para montaje en el armario de distribución sobre carril DIN con tipo de protección IP20 o directamente sobre el terreno con tipo de protección IP67: las fuentes de alimentación suministran tensión donde es necesaria. Estaremos encantados de ayudarle en sus selecciones.

Denominación	ID	
Fuente de alimentación IP20 de 24 V		
BLOCK PC-0124-050-0	31001408	
Fuente de alimentación IP67 de 24 V		
TURCK PSU67-12-2480/M	1524336	

- Para la fuente de alimentación IP67 existen conectores enchufables personalizables para la conexión a la unidad de la fuente de alimentación incluida en el volumen de entrega.

Sensor



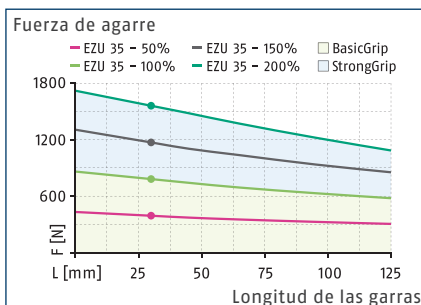
90 Conmutador de Ethernet de 5 puertos

Los sensores permiten ampliar fácilmente una red de alta velocidad mediante conexiones alámbricas. Con el sensor se pueden incluir varios productos SCHUNK en una red y, por tanto, controlarlos, por ejemplo, mediante un PLC.

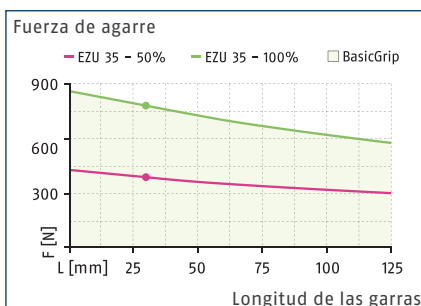
Denominación	ID	
Conmutador de Ethernet		
D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch	1526496	



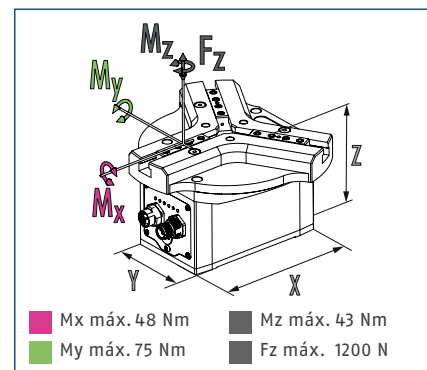
Versión con dispositivo asegurador de la fuerza de agarre



Versión sin posición de fuerza de agarre



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y los pares indicados son valores estáticos que se aplican a cada mordaza básica y pueden darse simultáneamente.

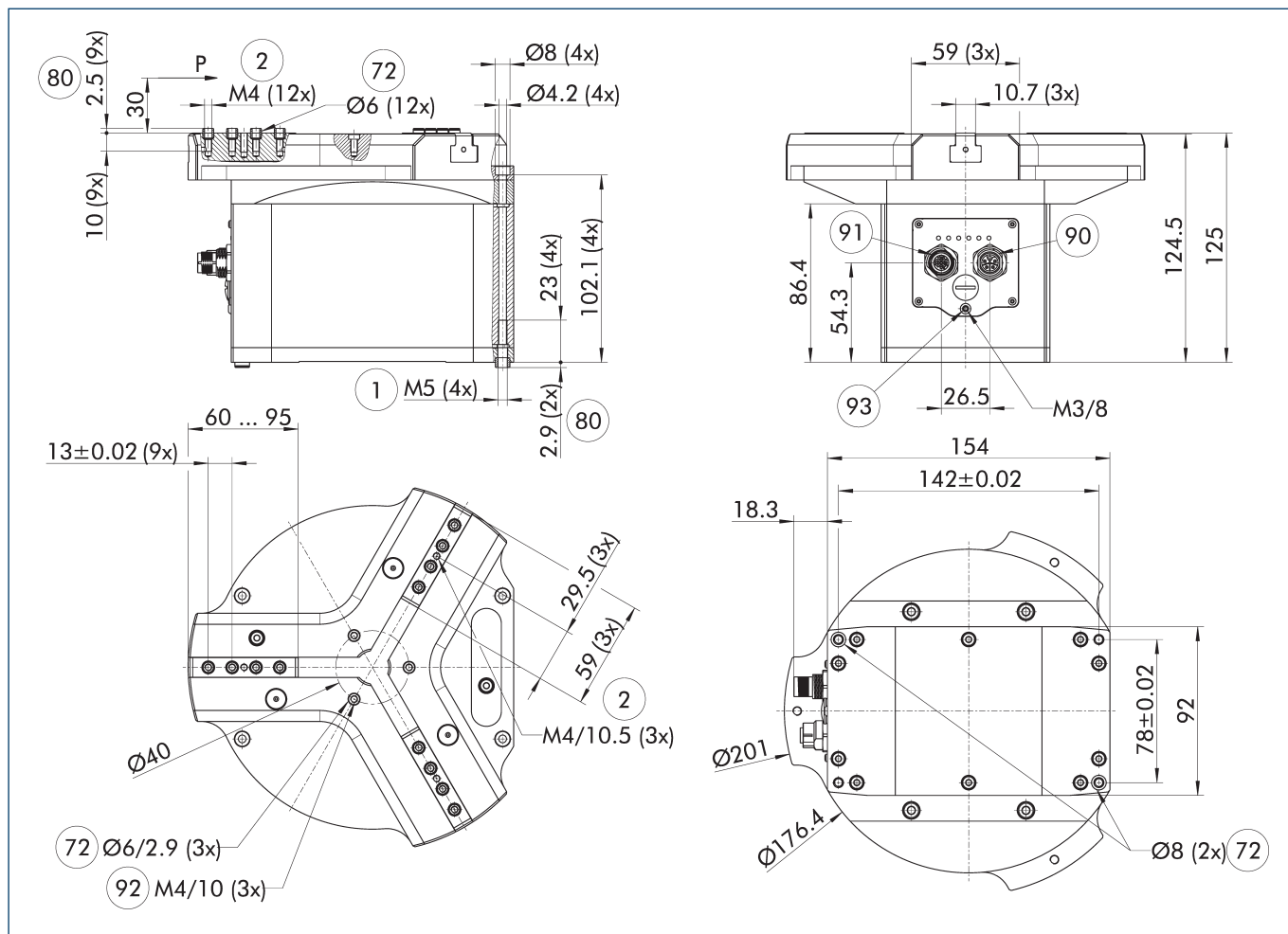
Datos técnicos EZU con posición de fuerza de agarre segura

Denominación		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
Datos operativos generales						
Carrera por mordaza	[mm]	35	35	35	35	35
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	390/1560	390/1560	390/1560	390/1560	390/1560
Posición de fuerza de agarre mín./máx.	[%]	80/100	80/100	80/100	80/100	80/100
Longitud máxima admisible de los dedos	[mm]	125	125	125	125	125
Peso máx. admisible por dedo	[kg]	0.8	0.8	0.8	0.8	0.8
Repetibilidad de agarre (sujeción)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Repetibilidad de agarre (posicionamiento, unidireccional)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Repetibilidad (posicionamiento bidireccional)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tiempo de cierre/apertura (posicionamiento, 50% de carrera)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Máx. velocidad (posicionamiento)	[mm/s]	40	40	40	40	40
Aceleración máx.	[mm/s ²]	250	250	250	250	250
Peso	[kg]	4.46	4.46	4.46	4.46	4.46
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Clase de protección IP, sistema electrónico		67	67	67	67	67
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		40	40	40	40	40
Sala blanca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Datos operativos eléctricos						
Voltaje nominal	[V]	24	24	24	24	24
Interfaz de comunicación		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo de corriente BasicGrip nominal/máx.	[A]	0.82/1.59	0.82/1.59	0.82/1.59	0.82/1.59	0.82/1.59
Consumo de corriente StrongGrip nominal/máx.	[A]	2.76/3.98	2.76/3.98	2.76/3.98	2.76/3.98	2.76/3.98
Consumo de corriente lógica nominal/máx.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opciones y características						
Versión a prueba de polvo		1582111	1582116	1582119	1582122	1582128
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		64	64	64	64	64
Carrera por mordaza	[mm]	25	25	25	25	25
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	470/1560	470/1560	470/1560	470/1560	470/1560
Peso	[kg]	4.53	4.53	4.53	4.53	4.53
Sala blanca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

Datos técnicos EZU sin posición de fuerza de agarre segura

Denominación		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
Datos operativos generales						
Carrera por mordaza	[mm]	35	35	35	35	35
Fuerza de agarre mín/máx.	[N]	390/780	390/780	390/780	390/780	390/780
Longitud máxima admisible de los dedos	[mm]	125	125	125	125	125
Peso máx. admisible por dedo	[kg]	0.8	0.8	0.8	0.8	0.8
Repetibilidad de agarre (sujeción)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Repetibilidad de agarre (posicionamiento, unidireccional)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Repetibilidad (posicionamiento bidireccional)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tiempo de cierre/apertura (posicionamiento, 50% de carrera)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Máx. velocidad (posicionamiento)	[mm/s]	40	40	40	40	40
Aceleración máx.	[mm/s²]	250	250	250	250	250
Peso	[kg]	4.3	4.3	4.3	4.3	4.3
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Clase de protección IP, sistema electrónico		67	67	67	67	67
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		40	40	40	40	40
Sala blanca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Datos operativos eléctricos						
Voltaje nominal	[V]	24	24	24	24	24
Interfaz de comunicación		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo de corriente BasicGrip nominal/máx.	[A]	0.37/1.15	0.37/1.15	0.37/1.15	0.37/1.15	0.37/1.15
Consumo de corriente lógica nominal/máx.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opciones y características						
Versión a prueba de polvo		1582113	1582118	1582120	1582126	1582129
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		64	64	64	64	64
Carrera por mordaza	[mm]	25	25	25	25	25
Fuerza de agarre mín/máx.	[N]	470/780	470/780	470/780	470/780	470/780
Peso	[kg]	4.37	4.37	4.37	4.37	4.37
Sala blanca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

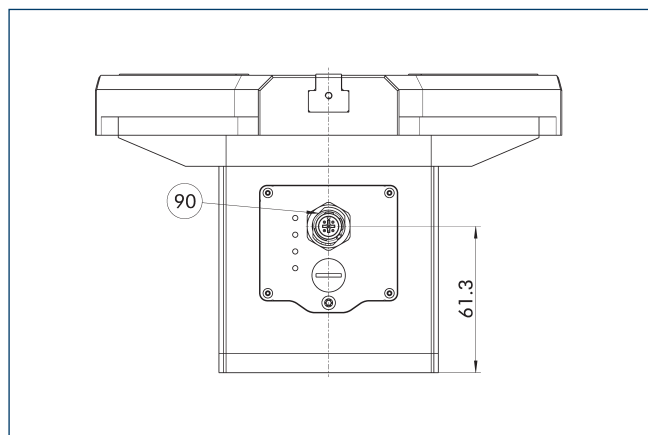
Vista principal



El esquema muestra el gripper en versión PROFINET, EtherNet/IP o EtherCAT, con y sin mantenimiento de la fuerza de agarre con las mordazas abiertas. Consulte el manual de instrucciones del producto para conocer el número mínimo de tornillos de fijación para el montaje de los dedos del gripper.

- | | |
|--|---|
| ① Conexión de la pinza | ⑨① Comunicación (M12, enchufe, 4 pines, con codificación D) |
| ② Conexión del dedo | ⑨② Unión roscada con acoplamiento para la fijación personalizada (estos casquillos de centrado no se incluyen en el volumen de entrega) |
| ⑦② Índice del muelle | ⑨③ Toma de tierra funcional |
| ⑧① Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centrado | |
| ⑨① Alimentación de tensión (M12, conector, 4 pines, con codificación L) | |

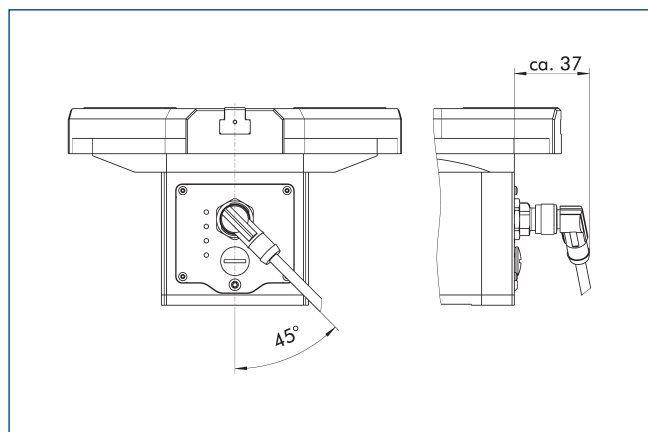
Versión IO-Link y Modbus RTU



- ⑨ Alimentación de tensión y comunicación (M12, conector, con codificación A, IL: 5 pines, MB: 4 pines)

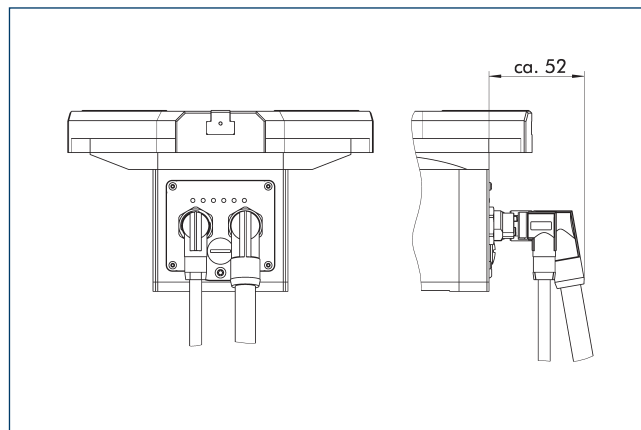
El esquema muestra los cambios de la dimensión de las versiones IO-Link y Modbus RTU en comparación con la versión básica representada en la vista principal.

Conectores enchufables acodados para la versión IO-Link y Modbus RTU



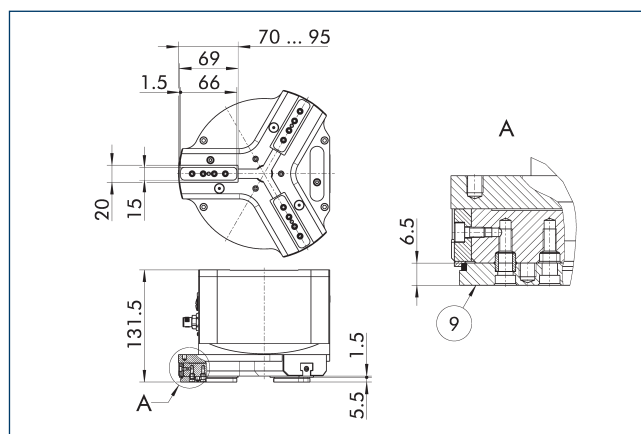
El esquema muestra la dirección de la salida del cable cuando se utilizan conectores acodados. La distancia entre el conector enchufable y la carcasa del gripper puede variar en función del fabricante del cable utilizado.

Conectores enchufables acodados para la versión PROFINET, EtherNet/IP y EtherCAT



El esquema muestra la dirección de la salida del cable cuando se utilizan conectores acodados. La distancia entre el conector enchufable y la carcasa del gripper puede variar en función del fabricante del cable utilizado.

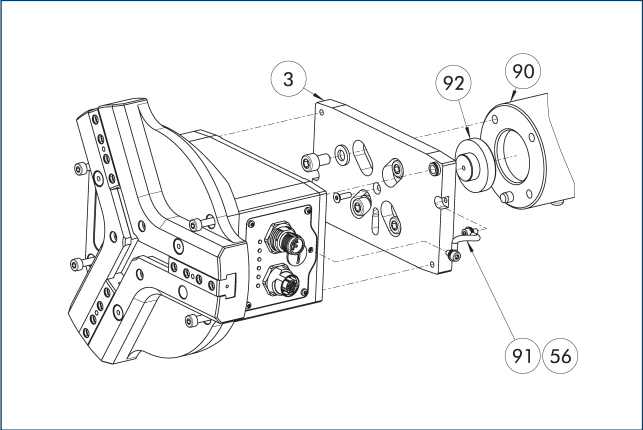
Versión a prueba de polvo



- ⑨ Esquema de montaje, véase el modelo base

La opción "a prueba de polvo" aumenta el grado de protección frente a la entrada de sustancias extrañas. El esquema de montaje se desplaza por el valor equivalente a la altura de la mordaza intermedia. La longitud del dedo, se mide a partir del borde superior de la carcasa de la pinza.

Paquetes de adaptación para robots con gripper simple



- 3 Adaptador

56 Incluido con el material suministrado
- 90 Brida del robot

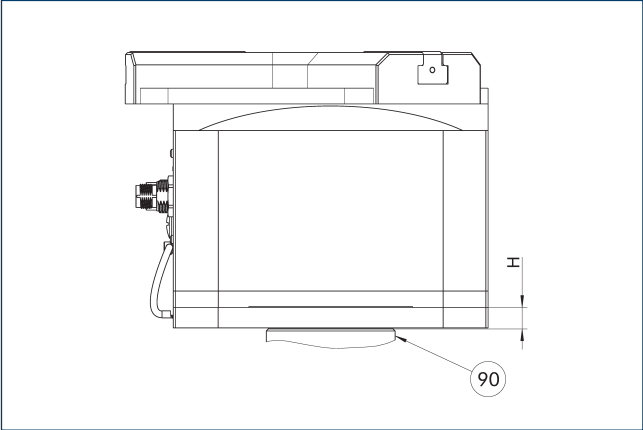
91 Tierra funcional para cables

92 Disco de centrado

Los paquetes de adaptación para robots para grippers simples contienen todos los componentes necesarios para adaptar mecánicamente el gripper a la brida del robot deseada. Dependiendo del modelo de la brida, se incluyen los tornillos, los pernos de centrado y el collar de centrado adecuados.

Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409	Fabricante	Modelo
		[mm]	[mm]		
Adaptador					
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

Paquetes de adaptación para robots con gripper simple

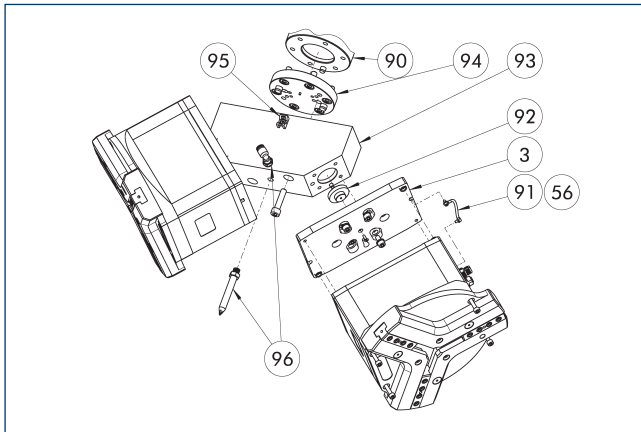


- 90 Brida del robot

El diseño de una sola pieza permite realizar la construcción plana de todo el sistema. El adaptador está fabricado en aluminio pulido. Los fabricantes de robots enumerados con los modelos correspondientes son una recomendación útil, teniendo en cuenta la masa total. No obstante, SCHUNK recomienda que la carga útil del robot sea considerada de forma detallada.

Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409	Fabricante	Modelo
		[mm]	[mm]		
Adaptador					
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

Paquetes de adaptación para robots con gripper doble

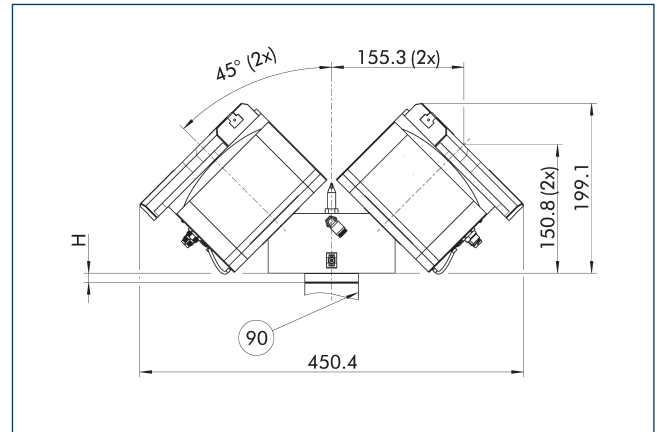


- | | |
|--|--|
| ③ Adaptador | ⑨③ Adaptador angular |
| ⑤⑥ Incluido con el material suministrado | ⑨④ Robot adaptador |
| ⑨① Brida del robot | ⑨⑤ Soporte de cables (incluido en el volumen de entrega del paquete de cables) |
| ⑨① Tierra funcional para cables | ⑨⑥ Set de montaje de la boquilla de soplado |
| ⑨② Gripper con collar de centrado | |

Los paquetes de adaptación para robots para grippers dobles contienen todos los componentes necesarios para adaptar mecánicamente los dos grippers a la brida del robot deseada. Dependiendo del modelo de la brida, se incluyen los tornillos, los pernos de centrado y el material de centrado adecuados en la entrega. Opcionalmente se puede añadir una boquilla de soplado corta o larga.

Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409	Fabricante	Modelo
		[mm]	[mm]		
Adaptador					
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 de montaje de la boquilla de soplado (corta)	1524788				

Paquetes de adaptación para robots con gripper doble



- ⑨① Brida del robot

El adaptador está fabricado en aluminio pulido. Los fabricantes de robots enumerados con los modelos correspondientes son una recomendación útil, teniendo en cuenta la masa total. No obstante, SCHUNK recomienda que la carga útil del robot sea considerada de forma detallada.

Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409	Fabricante	Modelo
		[mm]	[mm]		
Adaptador					
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

Cables de conexión específicos para robots



Cables de conexión y sets de cables de conexión para la conexión eléctrica a modelos de robots y controladores específicos. Dependiendo del fabricante, es posible una conexión directa a la brida de la herramienta o se requiere un cableado externo. En combinación con los adaptadores mecánicos y los módulos de software se puede realizar la puesta en funcionamiento en el robot en pocos pasos. Los cables para el guiado de cables externo están diseñados para resistir la torsión.

Denominación	ID	Fabricante	Serie	Modelo	Controlador	Conexión	Longitud del cable	Interfaz
							[m]	
Gripper individual								
EGU/EGK/EZU CNK-SG-FANUC-CRX	1532240	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Herramienta (macho), conducción 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	Herramienta (hembra), conducción 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	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529600	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529619	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP

ⓘ Se deben tener en cuenta los datos de rendimiento del robot. SCHUNK también recomienda el uso de un alivio de tensión adecuado.

Cables de conexión específicos para robots de la pinza doble

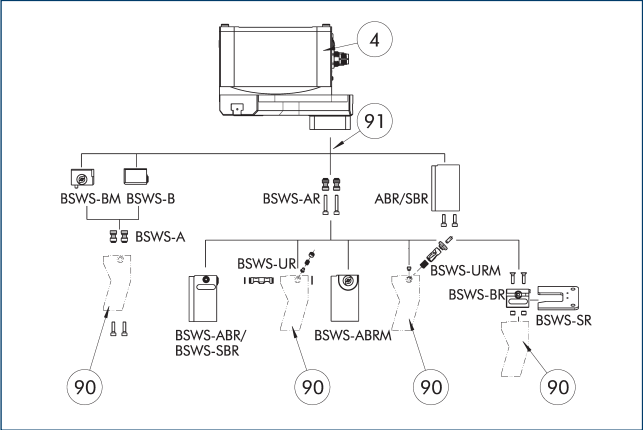


Cables de conexión y sets de cables de conexión para la conexión eléctrica a modelos de robots y controladores específicos. Dependiendo del fabricante, es posible una conexión directa a la brida de la herramienta o se requiere un cableado externo. En combinación con los adaptadores mecánicos y los módulos de software se puede realizar la puesta en funcionamiento en el robot en pocos pasos. Los cables para el guiado de cables externo están diseñados para resistir la torsión.

Denominación	ID	Fabricante	Serie	Modelo	Controlador	Conexión	Longitud del cable [m]	Interfaz
Gripper doble								
EGU/EGK/EZU CNK-DG-FANUC-CRX	1532241	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Herramienta (macho), conducción 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	Herramienta (hembra), conducción 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	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529608	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529621	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP

① Se deben tener en cuenta los datos de rendimiento del robot. SCHUNK también recomienda el uso de un alivio de tensión adecuado.

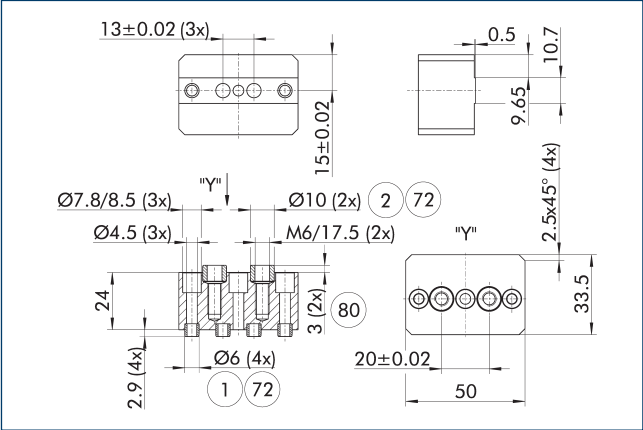
Sistemas de cambio rápido de garras BSWS



- ④ Pinza
- ⑨① Mordaza intermedia
- ⑨① Garras de pinzas personalizadas

Hay disponibles varios sistemas de cambio rápido de garras para la pinza. Para obtener una información más detallada, consulte el correspondiente producto.

Mordaza intermedia ZBA-EZU 35

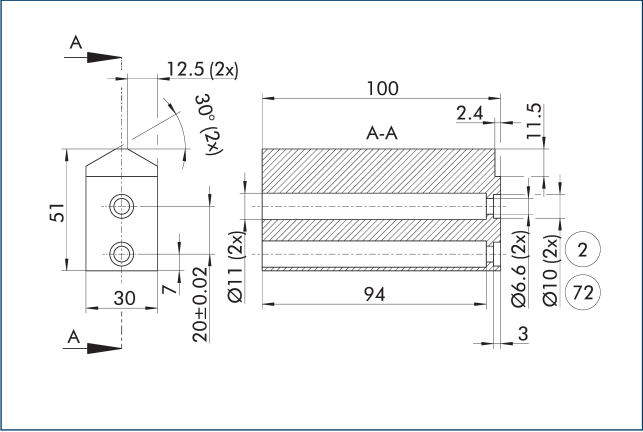


- ① Conexión de la pinza
- ⑧① Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centrado
- ② Conexión del dedo
- ⑦② Índice del muelle

Cuando se utiliza, la interfaz de las mordazas base corresponde a una de los grippers universales PZN-plus. Esto significa que la amplia gama de accesorios para los dedos para la PZN-plus también se puede usar para esta pinza, teniendo en cuenta los contornos perturbantes y las limitaciones de aplicación pertinentes.

Denominación	ID	Material	Material suministrado
Mordaza intermedia			
ZBA EZU 35	1582549	Acero	3
ZBA EZU 35 SD	1591236	Acero	3

Dedos en bruto ABR/SBR-PGZN-plus 100



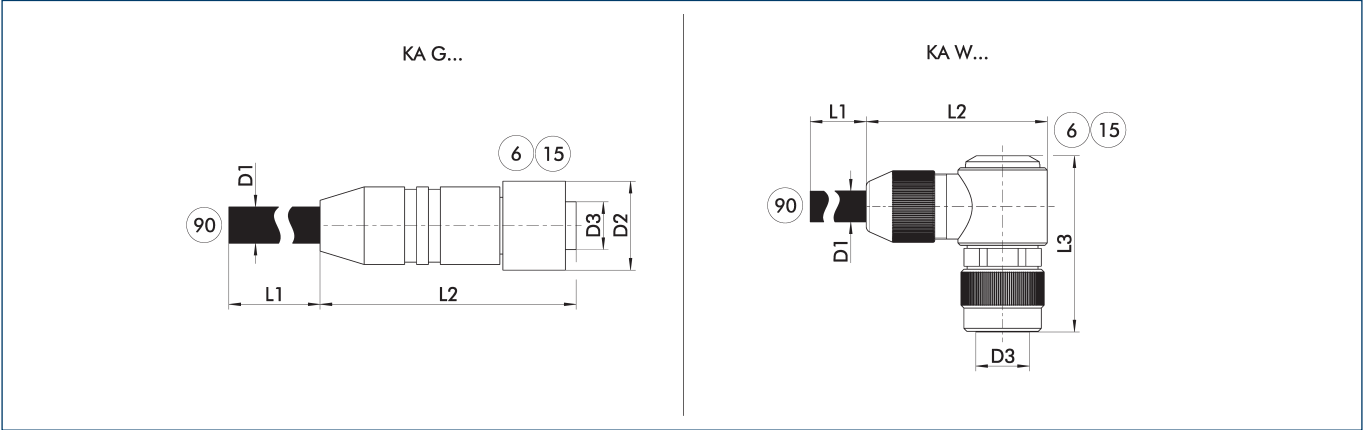
- ② Conexión del dedo
- ⑦② Índice del muelle

El esquema muestra las garras en bruto que pueden ser rediseñadas por el cliente.

Denominación	ID	Material	Material suministrado
Dedo en bruto			
ABR-PGZN-plus 100	0300012	Aluminio (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 100	0300022	Acero (1.7131)	1

① Cuando se utilizan dedos en bruto, la carrera de cierre de las series de pinzas individuales puede verse limitada. Compruébelo previamente de forma detallada utilizando los datos CAD y ajuste el repaso de los dedos de forma correspondiente.

Cable de conexión de alimentación de tensión



- KA G...

Cable de conexión con conector recto
- KA W...

Cable de conexión con conector angular
- 6

Conexión del lado del módulo
- 15

Conexión hembra
- 90

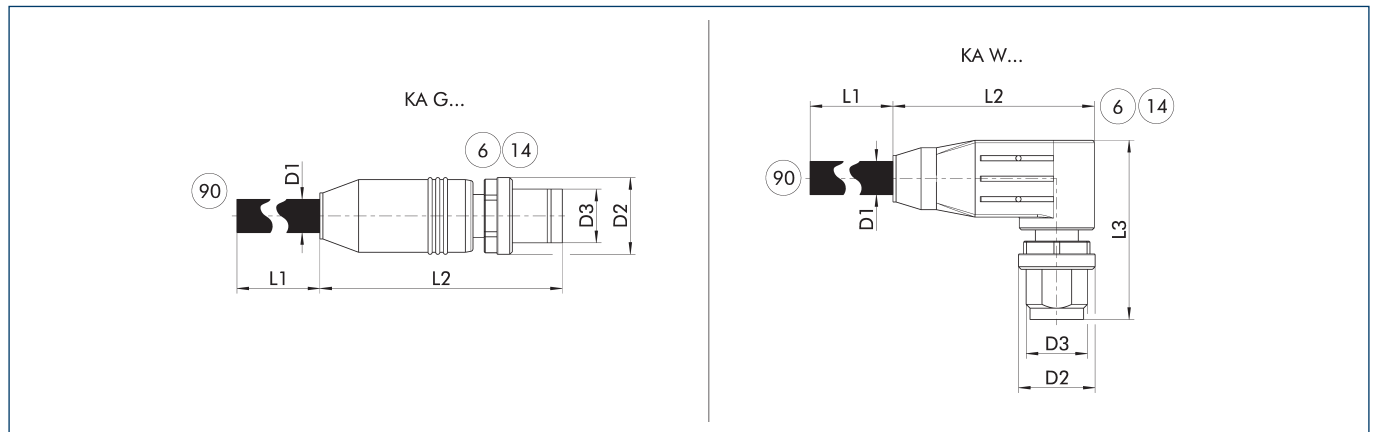
Extremo de cable con hilos abiertos

Los cables de conexión se usan para conectar el producto de SCHUNK a la alimentación de voltaje.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable de conexión de la alimentación de tensión – casquillo M12 con cadena de arrastre y resistente a la torsión, recto							
KA GLN12L04-LK-00500-A	1502019	5	7.2	53.5	18		M12 con codificación L
KA GLN12L04-LK-01000-A	1502023	10	7.2	53.5	18		M12 con codificación L
Cable de conexión de la alimentación de tensión – casquillo M12 con cadena de arrastre y resistente a la torsión, acodado							
KA WLN12L04-LK-00500-A	1502028	5	7.2	49	18	40	M12 con codificación L
KA WLN12L04-LK-01000-A	1502032	10	7.2	49	18	40	M12 con codificación L

ⓘ Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m. Consulte la documentación del producto para obtener información sobre la longitud máx. del cable y la sección transversal mín. del cable.

Cable de conexión de comunicación PROFINET, EtherNet/IP y EtherCAT



KA G... Conector recto
KA W... Conector angular

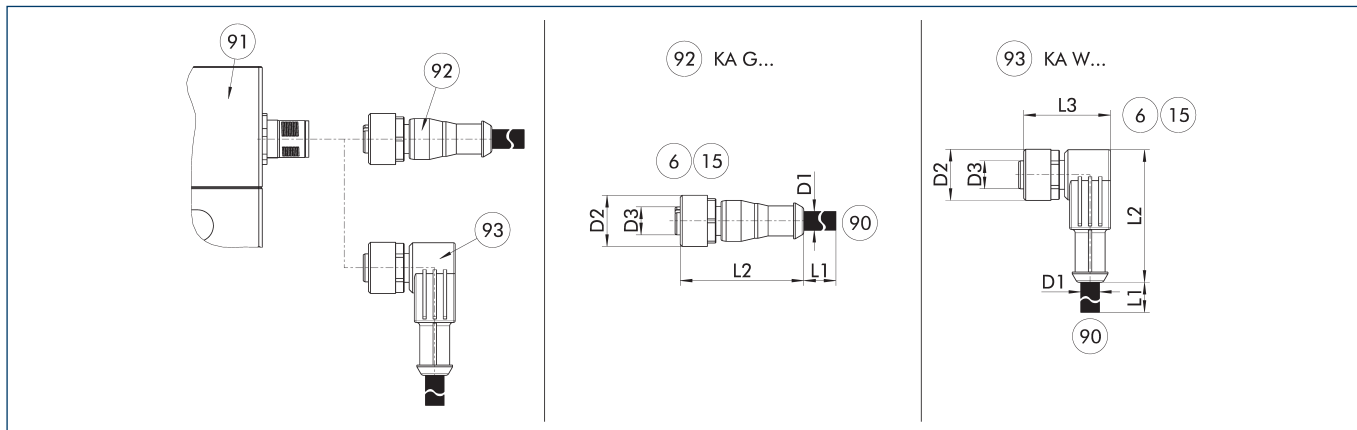
6 Conexión del lado del módulo
14 Conector
90 Extremos de los cables con un segundo conector

Los cables de comunicación están adecuadamente ensamblados para los productos mecatrónicos de SCHUNK y pueden utilizarse para las interfaces de comunicación PROFINET, EtherNet/IP y EtherCAT. Siempre tienen una conexión mediante conector M12 en el lado del módulo (codificación D, conector). Los conectores están diseñados en forma recta (KA G...) o en ángulo (KA W...) en el lado del módulo. En el segundo lado, los cables tienen un conector extraíble M12 recto (codificación D, conector) o un conector extraíble RJ45.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Distribuidor en estrella del cable de conexión EtherCAT con enchufe M12 con codificación D, recto; en el conector M8 con codificación A, recto							
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8		M12
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, recto - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, recto - a conector RJ45, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, acodado - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, acodado - a conector RJ45, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, recto - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, recto - a conector RJ45, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, acodado - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, acodado - a conector RJ45, recto							
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Cable de conexión para la alimentación de tensión y la comunicación IO-Link



KA G...

Cable de conexión con enchufe recto

KA W...

Cable de conexión con enchufe angular

⑥ Conexión del lado del módulo

⑮ Conexión hembra

⑨⑩ Cable de conexión SAC con hilos abiertos

⑨① Componente de conector enchufable

⑨② Cable con conector hembra recto

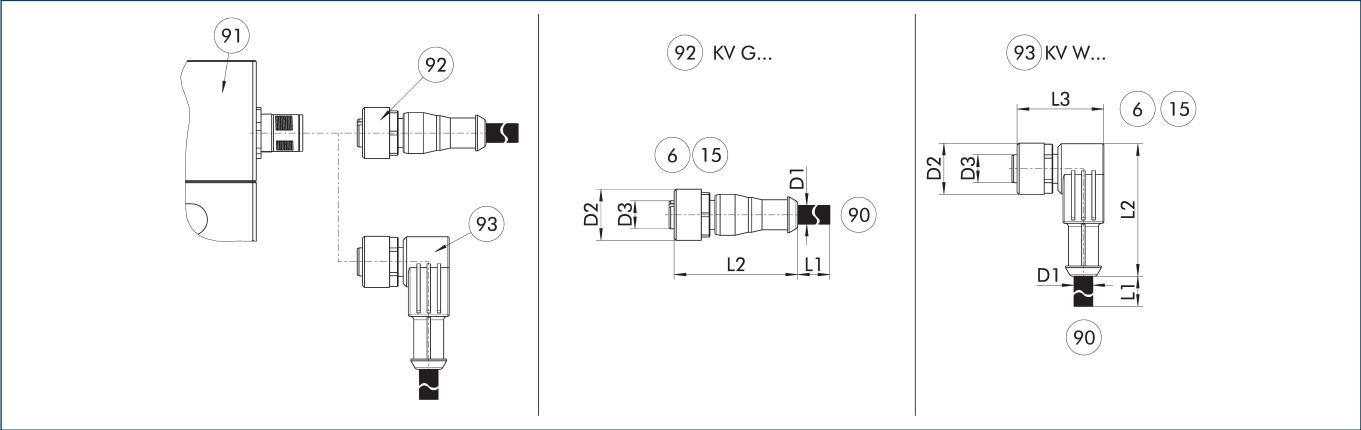
⑨③ Cable con conector hembra angular

El cable de conexión es perfecto para conectar los componentes correspondientes al sistema de control. El cable de conexión tiene una toma M12 de 5 pines en un lado y un hilo abierto en el otro lado para conexiones individuales. Los cables de conexión son aptos para utilizarse en la cadena portacables y en aplicaciones de torsión.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable de conexión IO-Link: compatible con cadena de arrastre y torsión							
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Prolongaciones de cable para la alimentación de tensión y la comunicación IO-Link



- KV G...

Prolongación de cable con conector hembra recto
- KV W...

Prolongación de cable con conector hembra acodado
- 6

Conexión del lado del módulo
- 15

Conexión hembra
- 90

Extremo de cable con conector macho recto
- 91

Componente de conector enchufable
- 92

Cable con conector hembra recto
- 93

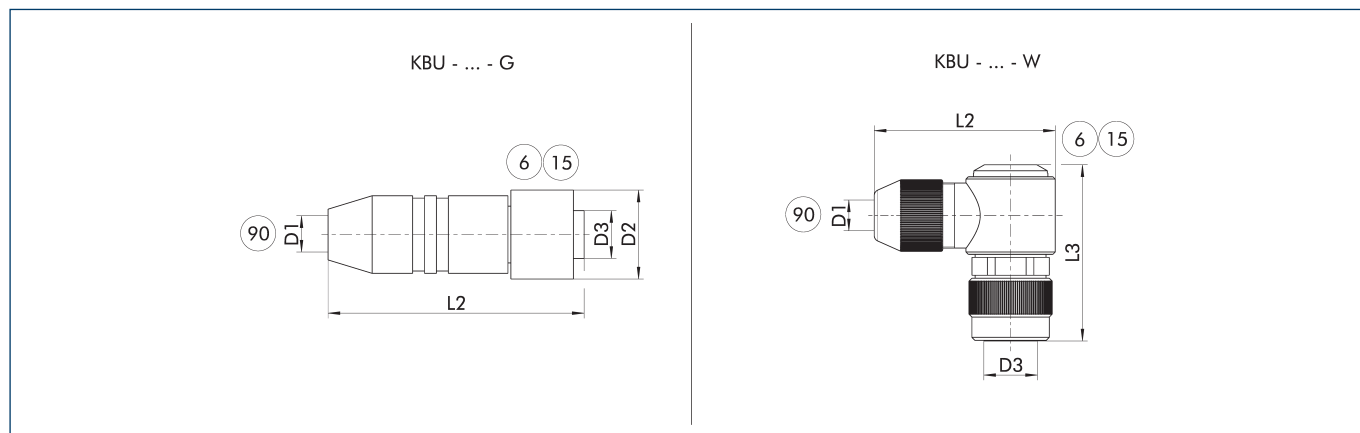
Cable con conector hembra angular

Las prolongaciones de cable son ideales para conectar los componentes pertinentes al sistema de control, o para uso como cables de extensión. Los prolongadores de cable tienen un conector macho M12 de 5 polos con un diseño recto o acodado en el lado del módulo y un conector M12 de 5 polos con un diseño recto en el otro lado. Las prolongaciones de cable pueden usarse en la cadena portacables y en aplicaciones de torsión.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Prolongación de cable IO-Link – Compatible con cadena de arrastre y torsión							
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Enchufe de alimentación



KBU - ... - G Toma con punto de salida recto
 KBU - ... - W Toma con punto de salida angular

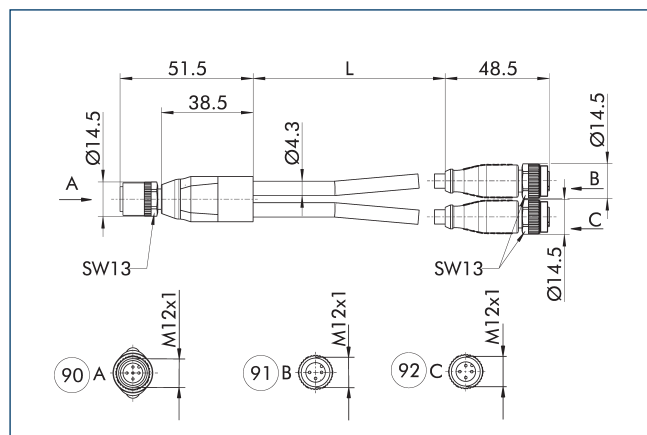
⑥ Conexión del lado del módulo ⑨⑩ D1 – diámetro máx. cable de conexión
 ⑮ Conexión hembra

Los conectores se utilizan para conectar el producto de Schunk a la alimentación de voltaje. Se puede utilizar un cable del cliente para ello. Los hilos individuales se sujetan utilizando conexiones roscadas en el conector enchufable.

Denominación	ID	D1 (máx.) [mm]	L2 [mm]	D2 [mm]	L3 [mm]	D3
Conector						
KBU-M12L-G	1502044	13	70	25		M12 con codificación L
KBU-M12-W 5LP	1543957	13	49	25	99	M12 con codificación L

① Para el cable de conexión, se recomienda una sección transversal de 1,5 mm² para cada hilo individual. Consulte la documentación del producto para obtener información sobre la longitud máx. del cable y la sección transversal mín. del cable.

Distribuidor en Y para IO-Link para dividir el suministro de energía y de la lógica

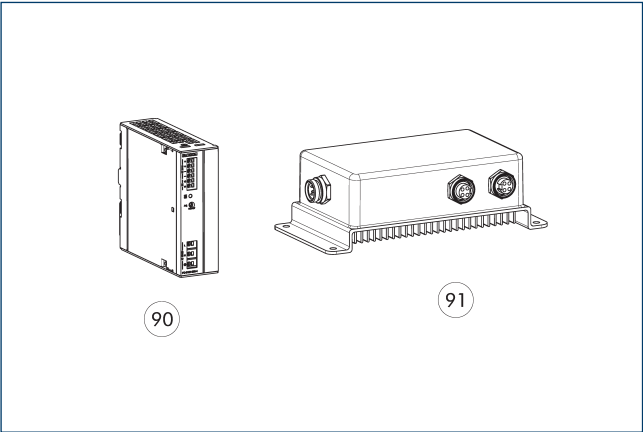


⑨⑩ Pinza ⑨⑩ Potencia (suministro de energía de 24 V)
 ⑨⑩ Lógica (maestro IO-Link)

El distribuidor en Y permite suministrar energía desde una fuente de tensión independiente y está recomendado cuando el consumo de corriente del producto supera la salida de corriente del maestro IO-Link. La alimentación lógica y la comunicación IO-Link siguen funcionando a través del maestro IO-Link. Se pueden utilizar maestros IO-Link con clase de puerto A o clase de puerto B.

Denominación	ID	Longitud [m]
Distribuidor en Y, enchufe M12, recto – en 2xM12 enchufes, recto codificado A		
Y-Verteiler M12 5pol. auf 1x M12 3pol.	1523560	0.3

Fuente de alimentación conmutada



90 Fuente de alimentación IP20 de 24 V

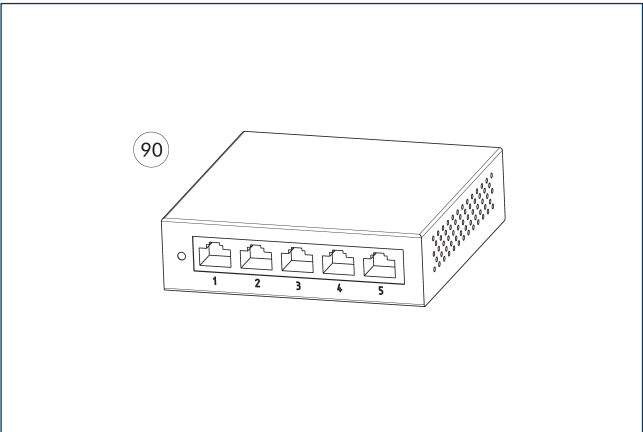
91 Fuente de alimentación IP67 de 24 V

La fuente de alimentación con una tensión de salida de 24 V y un rango de tensión de entrada de 100 V – 240 V se adaptan a la fuente de alimentación de nuestros productos SCHUNK. Para montaje en el armario de distribución sobre carril DIN con tipo de protección IP20 o directamente sobre el terreno con tipo de protección IP67: las fuentes de alimentación suministran tensión donde es necesaria. Estaremos encantados de ayudarle en sus selecciones.

Denominación	ID	
Fuente de alimentación IP20 de 24 V		
BLOCK PC-0124-050-0	31001408	
Fuente de alimentación IP67 de 24 V		
TURCK PSU67-12-2480/M	1524336	

- ① Para la fuente de alimentación IP67 existen conectores enchufables personalizables para la conexión a la unidad de la fuente de alimentación incluida en el volumen de entrega.

Sensor



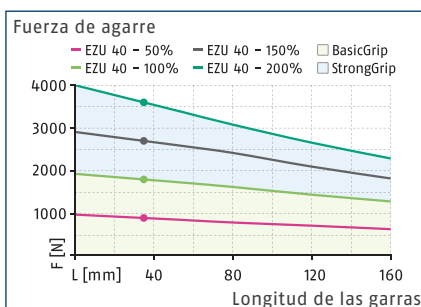
90 Conmutador de Ethernet de 5 puertos

Los sensores permiten ampliar fácilmente una red de alta velocidad mediante conexiones alámbricas. Con el sensor se pueden incluir varios productos SCHUNK en una red y, por tanto, controlarlos, por ejemplo, mediante un PLC.

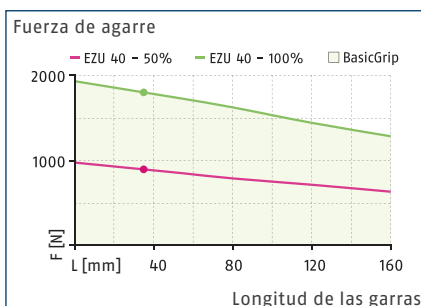
Denominación	ID	
Conmutador de Ethernet		
D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch	1526496	



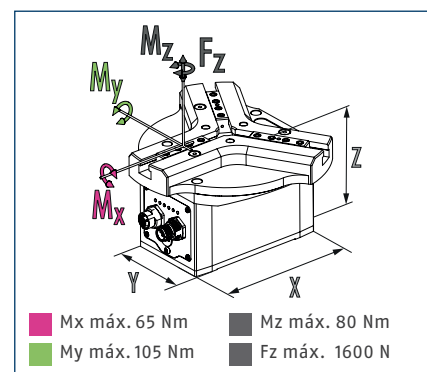
Versión con dispositivo asegurador de la fuerza de agarre



Versión sin posición de fuerza de agarre



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y los pares indicados son valores estáticos que se aplican a cada mordaza básica y pueden darse simultáneamente.

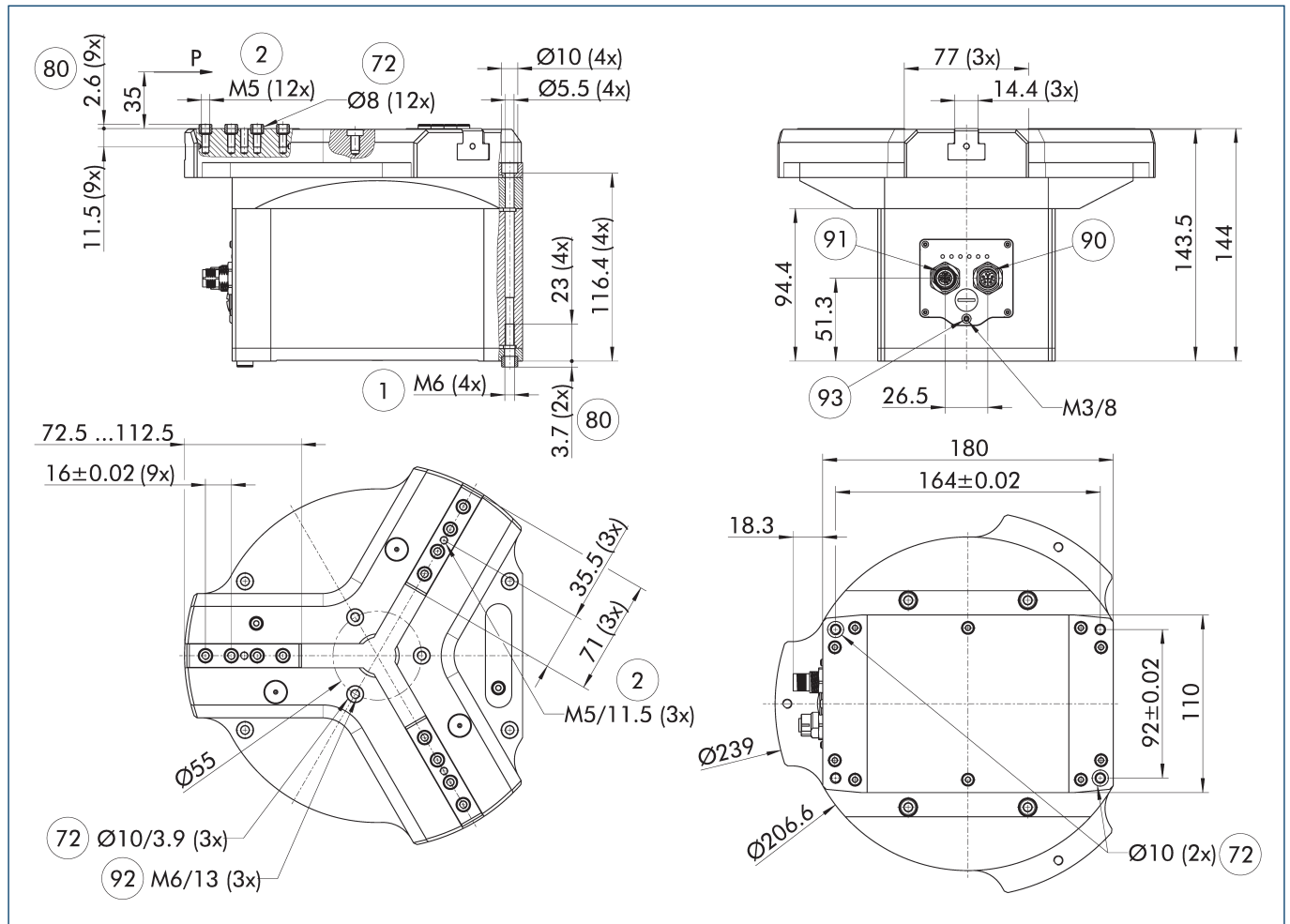
Datos técnicos EZU con posición de fuerza de agarre segura

Denominación		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
Datos operativos generales						
Carrera por mordaza	[mm]	40	40	40	40	40
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	900/3600	900/3600	900/3600	900/3600	900/3600
Posición de fuerza de agarre mín./máx.	[%]	80/100	80/100	80/100	80/100	80/100
Longitud máxima admisible de los dedos	[mm]	160	160	160	160	160
Peso máx. admisible por dedo	[kg]	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4
Repetibilidad de agarre (sujeción)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Repetibilidad de agarre (posicionamiento, unidireccional)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Repetibilidad (posicionamiento bidireccional)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tiempo de cierre/apertura (posicionamiento, 50% de carrera)	[s]	1/1	1/1	1/1	1/1	1/1
Máx. velocidad (posicionamiento)	[mm/s]	25	25	25	25	25
Aceleración máx.	[mm/s ²]	150	150	150	150	150
Peso	[kg]	7.43	7.43	7.43	7.43	7.43
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Clase de protección IP, sistema electrónico		67	67	67	67	67
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		40	40	40	40	40
Sala blanca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Datos operativos eléctricos						
Voltaje nominal	[V]	24	24	24	24	24
Interfaz de comunicación		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo de corriente BasicGrip nominal/máx.	[A]	0.82/1.99	0.82/1.99	0.82/1.99	0.82/1.99	0.82/1.99
Consumo de corriente StrongGrip nominal/máx.	[A]	2.75/5.29	2.75/5.29	2.75/5.29	2.75/5.29	2.75/5.29
Consumo de corriente lógica nominal/máx.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opciones y características						
Versión a prueba de polvo		1582164	1582167	1582218	1582222	1582226
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		64	64	64	64	64
Carrera por mordaza	[mm]	30	30	30	30	30
Fuerza de agarre mín./máx.	[N]	1080/3600	1080/3600	1080/3600	1080/3600	1080/3600
Peso	[kg]	7.55	7.55	7.55	7.55	7.55
Sala blanca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

Datos técnicos EZU sin posición de fuerza de agarre segura

Denominación		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
Datos operativos generales						
Carrera por mordaza	[mm]	40	40	40	40	40
Fuerza de agarre mín/máx.	[N]	900/1800	900/1800	900/1800	900/1800	900/1800
Longitud máxima admisible de los dedos	[mm]	160	160	160	160	160
Peso máx. admisible por dedo	[kg]	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4
Repetibilidad de agarre (sujeción)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Repetibilidad de agarre (posicionamiento, unidireccional)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Repetibilidad (posicionamiento bidireccional)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Tiempo de cierre/apertura (posicionamiento, 50% de carrera)	[s]	1/1	1/1	1/1	1/1	1/1
Máx. velocidad (posicionamiento)	[mm/s]	25	25	25	25	25
Aceleración máx.	[mm/s²]	150	150	150	150	150
Peso	[kg]	7.29	7.29	7.29	7.29	7.29
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Clase de protección IP, sistema electrónico		67	67	67	67	67
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		40	40	40	40	40
Sala blanca ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Datos operativos eléctricos						
Voltaje nominal	[V]	24	24	24	24	24
Interfaz de comunicación		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consumo de corriente BasicGrip nominal/máx.	[A]	0.36/1.52	0.36/1.52	0.36/1.52	0.36/1.52	0.36/1.52
Consumo de corriente lógica nominal/máx.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Opciones y características						
Versión a prueba de polvo		1582166	1582216	1582219	1582223	1582228
Clase de protección IP de la guía/las mordazas base		64	64	64	64	64
Carrera por mordaza	[mm]	30	30	30	30	30
Fuerza de agarre mín/máx.	[N]	1080/1800	1080/1800	1080/1800	1080/1800	1080/1800
Peso	[kg]	7.41	7.41	7.41	7.41	7.41
Sala blanca ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

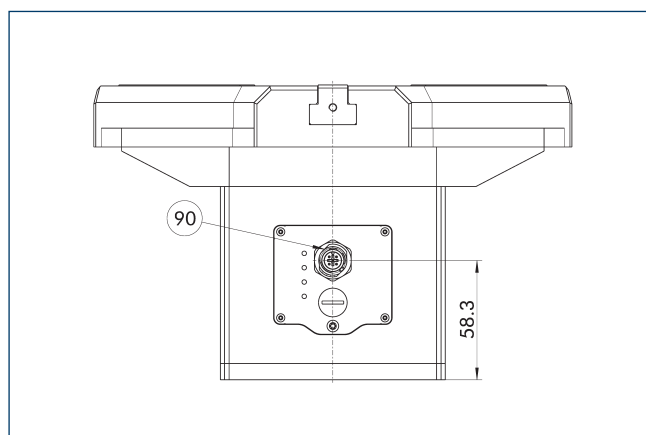
Vista principal



El esquema muestra el gripper en versión PROFINET, EtherNet/IP o EtherCAT, con y sin mantenimiento de la fuerza de agarre con las mordazas abiertas. Consulte el manual de instrucciones del producto para conocer el número mínimo de tornillos de fijación para el montaje de los dedos del gripper.

- | | |
|--|--|
| ① Conexión de la pinza | ⑨1 Comunicación (M12, enchufe, 4 pines, con codificación D) |
| ② Conexión del dedo | ⑨2 Unión roscada con acoplamientos para la fijación personalizada (estos casquillos de centrado no se incluyen en el volumen de entrega) |
| ⑦2 Índice del muelle | ⑨3 Toma de tierra funcional |
| ⑧0 Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centrado | |
| ⑨0 Alimentación de tensión (M12, conector, 4 pines, con codificación L) | |

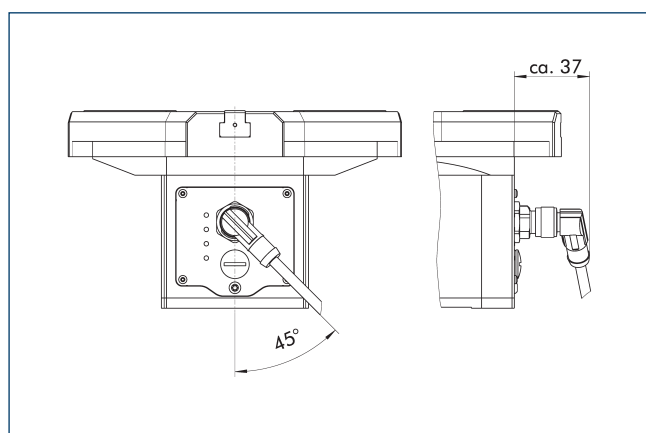
Versión IO-Link y Modbus RTU



- 90 Alimentación de tensión y comunicación (M12, conector, con codificación A, IL: 5 pines, MB: 4 pines)

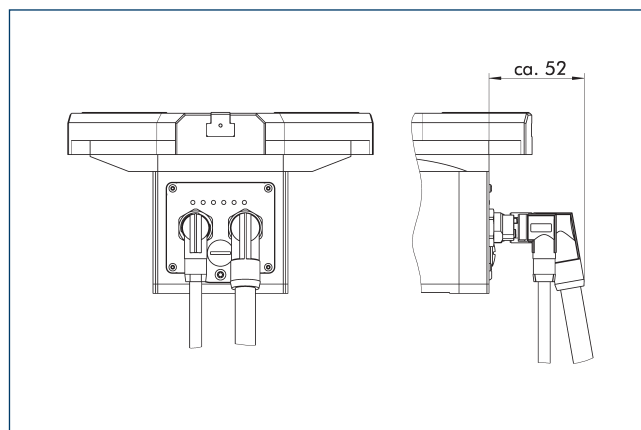
El esquema muestra los cambios de la dimensión de las versiones IO-Link y Modbus RTU en comparación con la versión básica representada en la vista principal.

Conectores enchufables acodados para la versión IO-Link y Modbus RTU



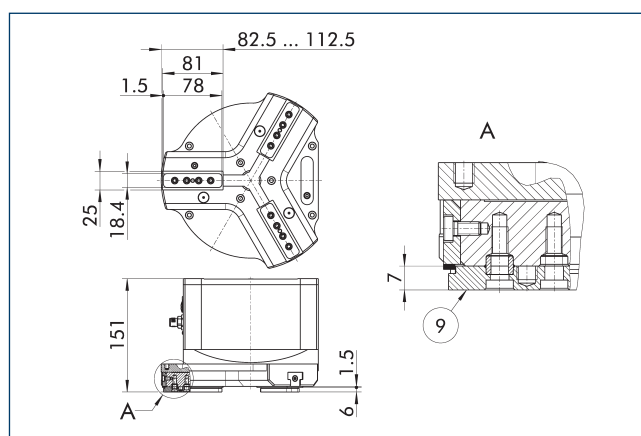
El esquema muestra la dirección de la salida del cable cuando se utilizan conectores acodados. La distancia entre el conector enchufable y la carcasa del gripper puede variar en función del fabricante del cable utilizado.

Conectores enchufables acodados para la versión PROFINET, EtherNet/IP y EtherCAT



El esquema muestra la dirección de la salida del cable cuando se utilizan conectores acodados. La distancia entre el conector enchufable y la carcasa del gripper puede variar en función del fabricante del cable utilizado.

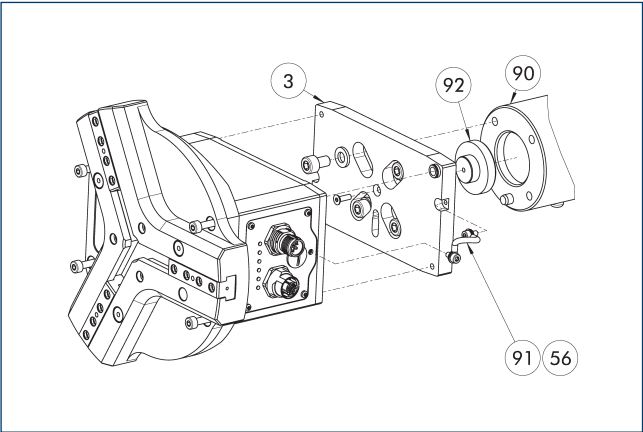
Versión a prueba de polvo



- 9 Esquema de montaje, véase el modelo base

La opción "a prueba de polvo" aumenta el grado de protección frente a la entrada de sustancias extrañas. El esquema de montaje se desplaza por el valor equivalente a la altura de la mordaza intermedia. La longitud del dedo, se mide a partir del borde superior de la carcasa de la pinza.

Paquetes de adaptación para robots con gripper simple



- 3

Adaptador
- 56

Incluido con el material suministrado
- 90

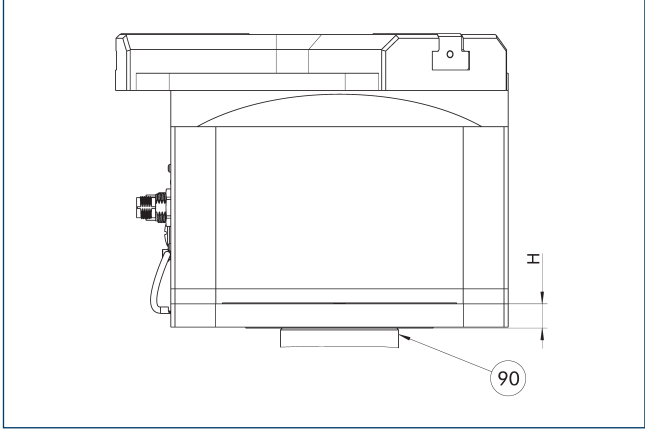
Brida del robot
- 91

Tierra funcional para cables
- 92

Disco de centrado

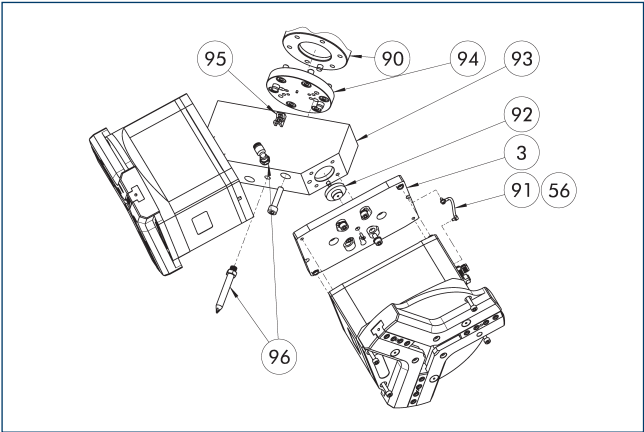
Los paquetes de adaptación para robots para grippers simples contienen todos los componentes necesarios para adaptar mecánicamente el gripper a la brida del robot deseada. Dependiendo del modelo de la brida, se incluyen los tornillos, los pernos de centrado y el collar de centrado adecuados.

Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409	Fabricante	Modelo
		[mm]	[mm]		
Adaptador					
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



Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409	Fabricante	Modelo
		[mm]	[mm]		
Adaptador					
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

Paquetes de adaptación para robots con gripper doble



- 3 Adaptador

56 Incluido con el material suministrado

90 Brida del robot

91 Tierra funcional para cables

92 Gripper con collar de centrado
- 93 Adaptador angular

94 Robot adaptador

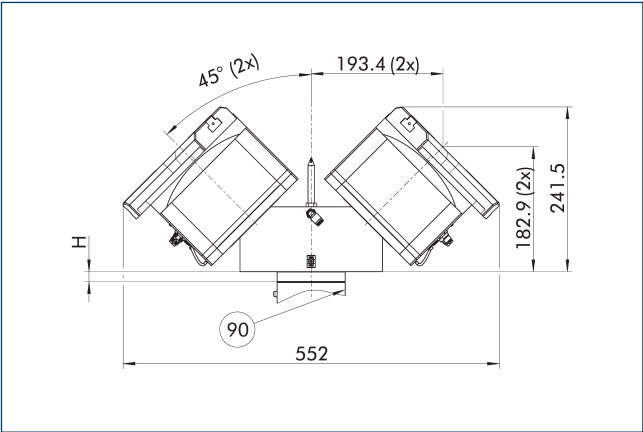
95 Soporte de cables (incluido en el volumen de entrega del paquete de cables)

96 Set de montaje de la boquilla de soplado

Los paquetes de adaptación para robots para grippers dobles contienen todos los componentes necesarios para adaptar mecánicamente los dos grippers a la brida del robot deseada. Dependiendo del modelo de la brida, se incluyen los tornillos, los pernos de centrado y el material de centrado adecuados en la entrega. Opcionalmente se puede añadir una boquilla de soplado corta o larga.

Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409
		[mm]	[mm]
Adaptador			
AKO 2xEZU40/ISO63	1597813	14.8	63
AKO 2xEZU40/ISO80	1597832	14.8	80
Set de montaje de la boquilla de soplado (larga)	1524789		

Paquetes de adaptación para robots con gripper doble



- 90 Brida del robot

El adaptador está fabricado en aluminio pulido. Los fabricantes de robots enumerados con los modelos correspondientes son una recomendación útil, teniendo en cuenta la masa total. No obstante, SCHUNK recomienda que la carga útil del robot sea considerada de forma detallada.

Denominación	ID	Altura	Círculo de orificios DIN ISO-9409
		[mm]	[mm]
Adaptador			
AKO 2xEZU40/ISO63	1597813	14.8	63
AKO 2xEZU40/ISO80	1597832	14.8	80

Cables de conexión específicos para robots



Cables de conexión y sets de cables de conexión para la conexión eléctrica a modelos de robots y controladores específicos. Dependiendo del fabricante, es posible una conexión directa a la brida de la herramienta o se requiere un cableado externo. En combinación con los adaptadores mecánicos y los módulos de software se puede realizar la puesta en funcionamiento en el robot en pocos pasos. Los cables para el guiado de cables externo están diseñados para resistir la torsión.

Denominación	ID	Fabricante	Serie	Modelo	Controlador	Conexión	Longitud del cable	Interfaz
							[m]	
Gripper individual								
EGU/EGK/EZU CNK-SG-FANUC-CRX	1532240	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Herramienta (macho), conducción 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	Herramienta (hembra), conducción 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	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529600	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529619	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP

ⓘ Se deben tener en cuenta los datos de rendimiento del robot. SCHUNK también recomienda el uso de un alivio de tensión adecuado.

Cables de conexión específicos para robots de la pinza doble

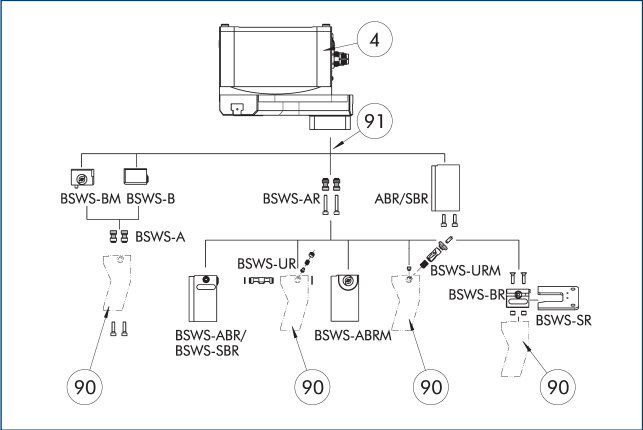


Cables de conexión y sets de cables de conexión para la conexión eléctrica a modelos de robots y controladores específicos. Dependiendo del fabricante, es posible una conexión directa a la brida de la herramienta o se requiere un cableado externo. En combinación con los adaptadores mecánicos y los módulos de software se puede realizar la puesta en funcionamiento en el robot en pocos pasos. Los cables para el guiado de cables externo están diseñados para resistir la torsión.

Denominación	ID	Fabricante	Serie	Modelo	Controlador	Conexión	Longitud del cable [m]	Interfaz
Gripper doble								
EGU/EGK/EZU CNK-DG-FANUC-CRX	1532241	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Herramienta (macho), conducción 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	Herramienta (hembra), conducción 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	Herramienta (macho), conducción interna		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529608	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529621	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Controlador, enrutamiento de cable externo	5	EtherNet/IP

① Se deben tener en cuenta los datos de rendimiento del robot. SCHUNK también recomienda el uso de un alivio de tensión adecuado.

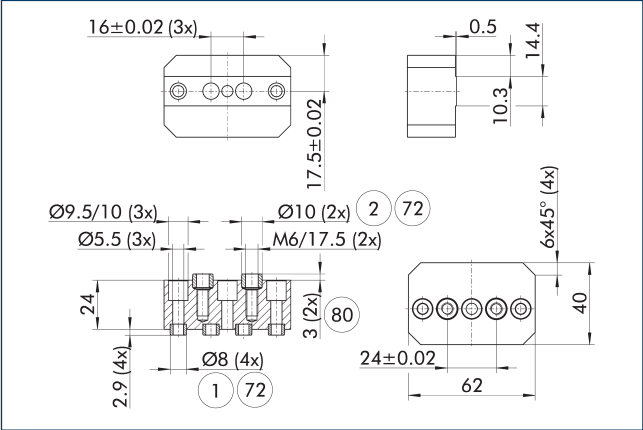
Sistemas de cambio rápido de garras BSWS



- ④ Pinza
- ⑨① Mordaza intermedia
- ⑨① Garras de pinzas personalizadas

Hay disponibles varios sistemas de cambio rápido de garras para la pinza. Para obtener una información más detallada, consulte el correspondiente producto.

Mordaza intermedia ZBA-EZU 40

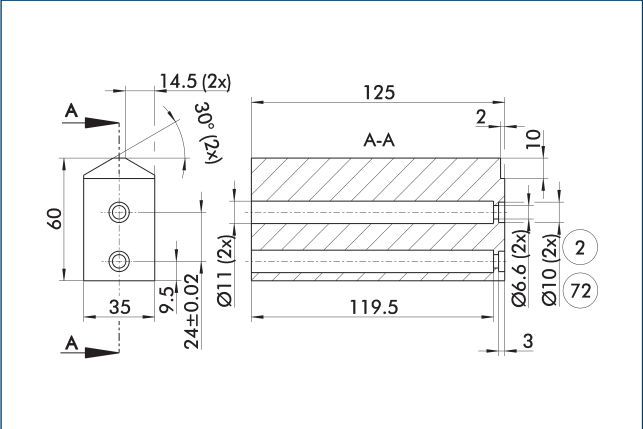


- ① Conexión de la pinza
- ⑧① Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centraje
- ② Conexión del dedo
- ⑦② Índice del muelle

Cuando se utiliza, la interfaz de las mordazas base corresponde a una de los grippers universales PZN-plus. Esto significa que la amplia gama de accesorios para los dedos para la PZN-plus también se puede usar para esta pinza, teniendo en cuenta los contornos perturbantes y las limitaciones de aplicación pertinentes.

Denominación	ID	Material	Material suministrado
Mordaza intermedia			
ZBA EZU 40	1582571	Acero	3
ZBA EZU 40 SD	1591237	Acero	3

Dedos en bruto ABR/SBR-PGZN-plus 125



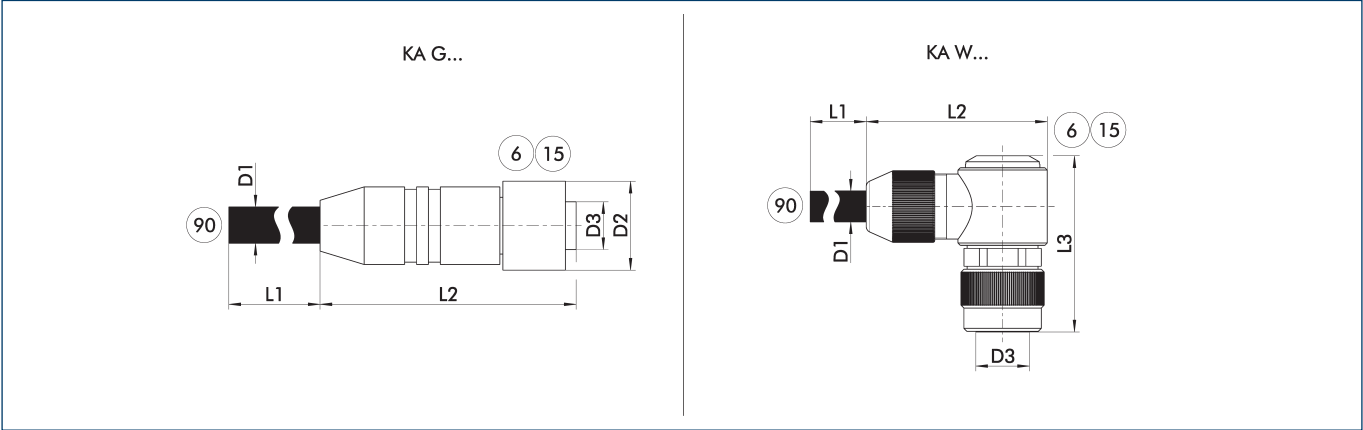
- ② Conexión del dedo
- ⑦② Índice del muelle

El esquema muestra las garras en bruto que pueden ser rediseñadas por el cliente.

Denominación	ID	Material	Material suministrado
Dedo en bruto			
ABR-PGZN-plus 125	0300013	Aluminio (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 125	0300023	Acero (1.7131)	1

① Cuando se utilizan dedos en bruto, la carrera de cierre de las series de pinzas individuales puede verse limitada. Compruébelo previamente de forma detallada utilizando los datos CAD y ajuste el repaso de los dedos de forma correspondiente.

Cable de conexión de alimentación de tensión



- KA G...

Cable de conexión con conector recto
- KA W...

Cable de conexión con conector angular
- 6

Conexión del lado del módulo
- 15

Conexión hembra
- 90

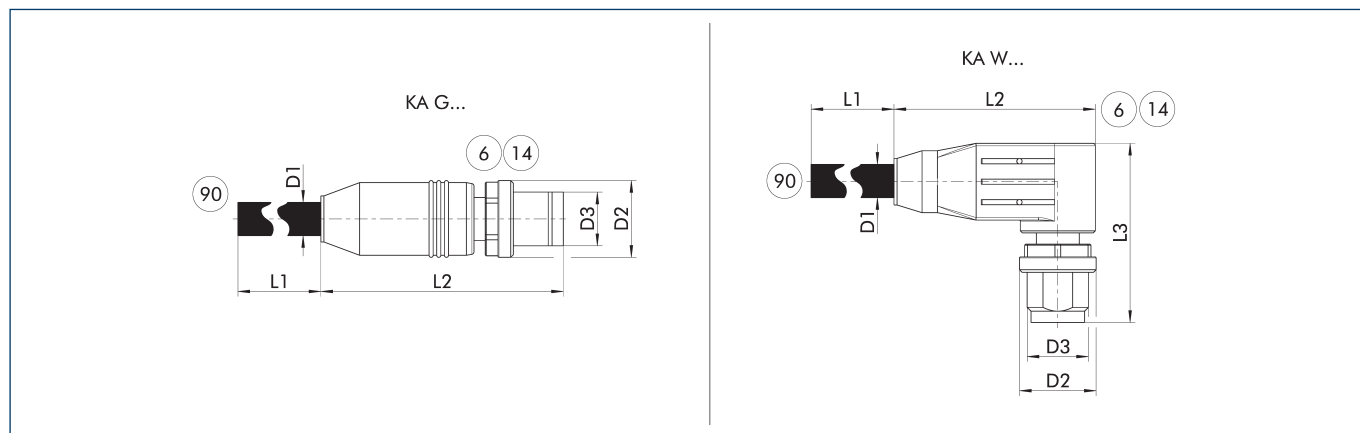
Extremo de cable con hilos abiertos

Los cables de conexión se usan para conectar el producto de SCHUNK a la alimentación de voltaje.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable de conexión de la alimentación de tensión – casquillo M12 con cadena de arrastre y resistente a la torsión, recto							
KA GLN12L04-LK-00500-A	1502019	5	7.2	53.5	18		M12 con codificación L
KA GLN12L04-LK-01000-A	1502023	10	7.2	53.5	18		M12 con codificación L
Cable de conexión de la alimentación de tensión – casquillo M12 con cadena de arrastre y resistente a la torsión, acodado							
KA WLN12L04-LK-00500-A	1502028	5	7.2	49	18	40	M12 con codificación L
KA WLN12L04-LK-01000-A	1502032	10	7.2	49	18	40	M12 con codificación L

- ⓘ Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m. Consulte la documentación del producto para obtener información sobre la longitud máx. del cable y la sección transversal mín. del cable.

Cable de conexión de comunicación PROFINET, EtherNet/IP y EtherCAT



KA G... Conector recto
KA W... Conector angular

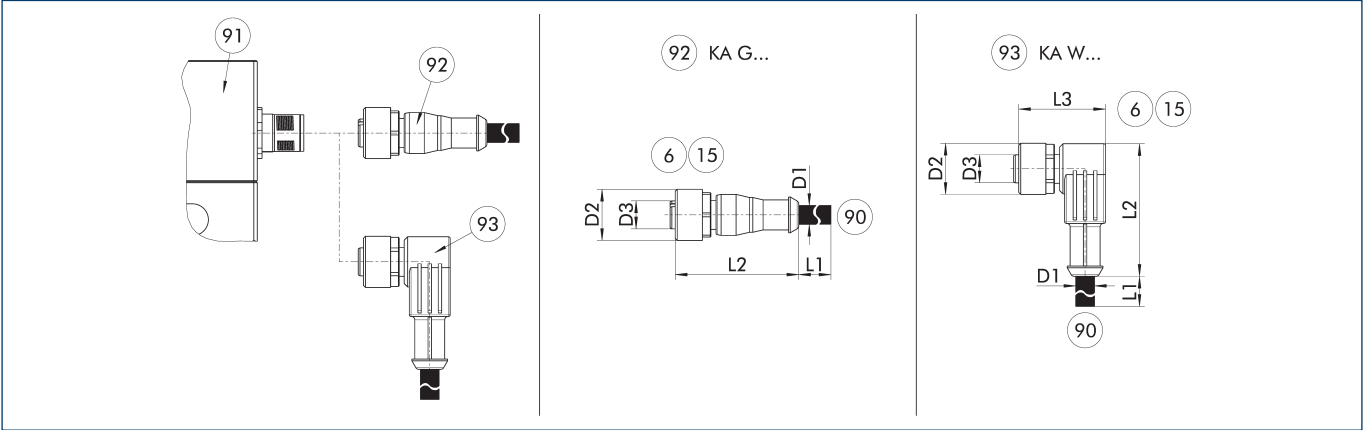
6 Conexión del lado del módulo 90 Extremos de los cables con un segundo conector
14 Conector

Los cables de comunicación están adecuadamente ensamblados para los productos mecatrónicos de SCHUNK y pueden utilizarse para las interfaces de comunicación PROFINET, EtherNet/IP y EtherCAT. Siempre tienen una conexión mediante conector M12 en el lado del módulo (codificación D, conector). Los conectores están diseñados en forma recta (KA G...) o en ángulo (KA W...) en el lado del módulo. En el segundo lado, los cables tienen un conector extraíble M12 recto (codificación D, conector) o un conector extraíble RJ45.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Distribuidor en estrella del cable de conexión EtherCAT con enchufe M12 con codificación D, recto; en el conector M8 con codificación A, recto							
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8		M12
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, recto - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, recto - a conector RJ45, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, acodado - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 con cadena de arrastre, acodado - a conector RJ45, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, recto - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, recto - a conector RJ45, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, acodado - a conector M12, recto							
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
Cable de comunicación adecuado para conector M12 resistente a la torsión, acodado - a conector RJ45, recto							
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Cable de conexión para la alimentación de tensión y la comunicación IO-Link



- KA G...

Cable de conexión con enchufe recto
- KA W...

Cable de conexión con enchufe angular
- 6

Conexión del lado del módulo
- 15

Conexión hembra
- 90

Cable de conexión SAC con hilos abiertos
- 91

Componente de conector enchufable
- 92

Cable con conector hembra recto
- 93

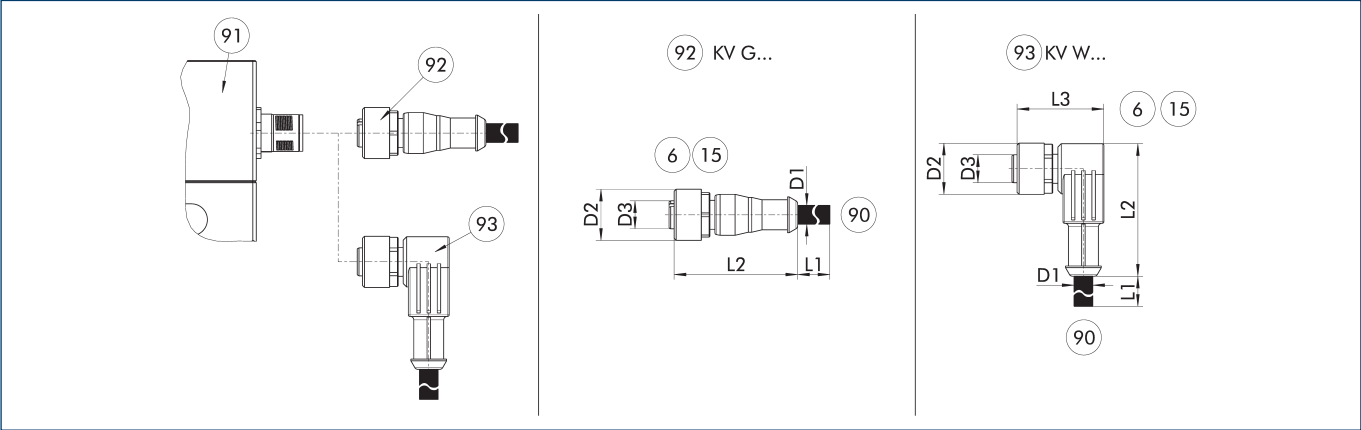
Cable con conector hembra angular

El cable de conexión es perfecto para conectar los componentes correspondientes al sistema de control. El cable de conexión tiene una toma M12 de 5 pines en un lado y un hilo abierto en el otro lado para conexiones individuales. Los cables de conexión son aptos para utilizarse en la cadena portacables y en aplicaciones de torsión.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable de conexión IO-Link: compatible con cadena de arrastre y torsión							
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Prolongaciones de cable para la alimentación de tensión y la comunicación IO-Link



- KV G...

Prolongación de cable con conector hembra recto
- KV W...

Prolongación de cable con conector hembra acodado
- 6

Conexión del lado del módulo
- 15

Conexión hembra
- 90

Extremo de cable con conector macho recto
- 91

Componente de conector enchufable
- 92

Cable con conector hembra recto
- 93

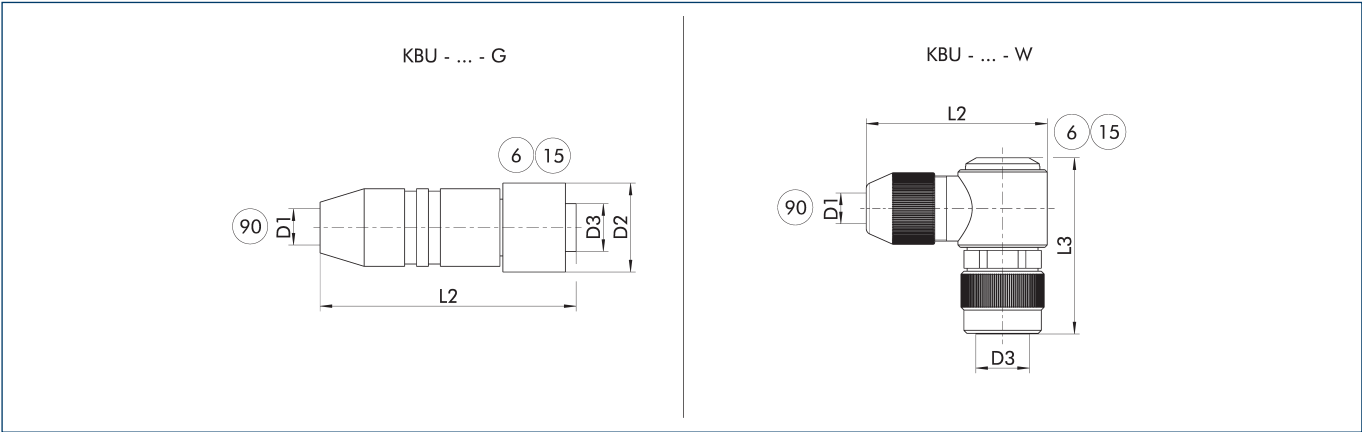
Cable con conector hembra angular

Las prolongaciones de cable son ideales para conectar los componentes pertinentes al sistema de control, o para uso como cables de extensión. Los prolongadores de cable tienen un conector macho M12 de 5 polos con un diseño recto o acodado en el lado del módulo y un conector M12 de 5 polos con un diseño recto en el otro lado. Las prolongaciones de cable pueden usarse en la cadena portacables y en aplicaciones de torsión.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Prolongación de cable IO-Link – Compatible con cadena de arrastre y torsión							
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Enchufe de alimentación



- KBU - ... - G

Toma con punto de salida recto
- KBU - ... - W

Toma con punto de salida angular
- 6

Conexión del lado del módulo
- 15

Conexión hembra
- 90

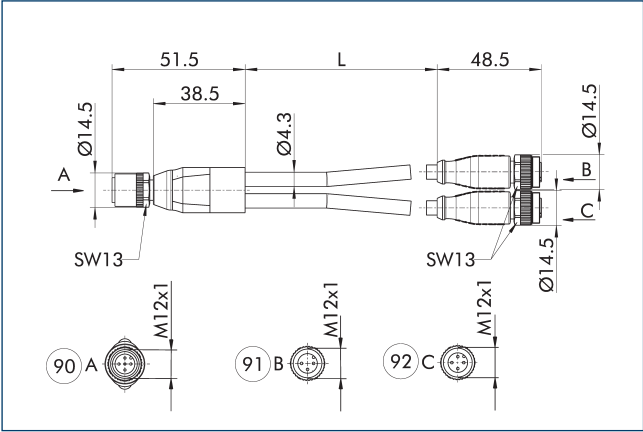
D1 – diámetro máx. cable de conexión

Los conectores se utilizan para conectar el producto de Schunk a la alimentación de voltaje. Se puede utilizar un cable del cliente para ello. Los hilos individuales se sujetan utilizando conexiones roscadas en el conector enchufable.

Denominación	ID	D1 (máx.)	L2	D2	L3	D3
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Conector						
KBU-M12L-G	1502044	13	70	25		M12 con codificación L
KBU-M12-W 5LP	1543957	13	49	25	99	M12 con codificación L

❶ Para el cable de conexión, se recomienda una sección transversal de 1,5 mm2 para cada hilo individual. Consulte la documentación del producto para obtener información sobre la longitud máx. del cable y la sección transversal mín. del cable.

Distribuidor en Y para IO-Link para dividir el suministro de energía y de la lógica



- 90

Pinza
- 91

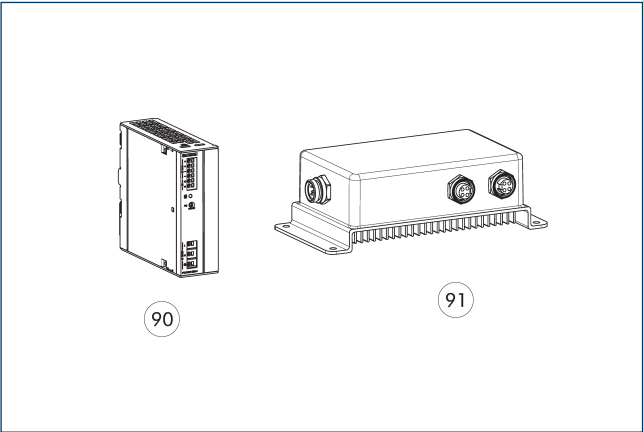
Lógica (maestro IO-Link)
- 92

Potencia (suministro de energía de 24 V)

El distribuidor en Y permite suministrar energía desde una fuente de tensión independiente y está recomendado cuando el consumo de corriente del producto supera la salida de corriente del maestro IO-Link. La alimentación lógica y la comunicación IO-Link siguen funcionando a través del maestro IO-Link. Se pueden utilizar maestros IO-Link con clase de puerto A o clase de puerto B.

Denominación	ID	Longitud
		[m]
Distribuidor en Y, enchufe M12, recto – en 2xM12 enchufes, recto codificado A		
Y-Verteiler M12 5pol. auf 1x M12 3pol.	1523560	0.3

Fuente de alimentación conmutada



90 Fuente de alimentación IP20 de 24 V

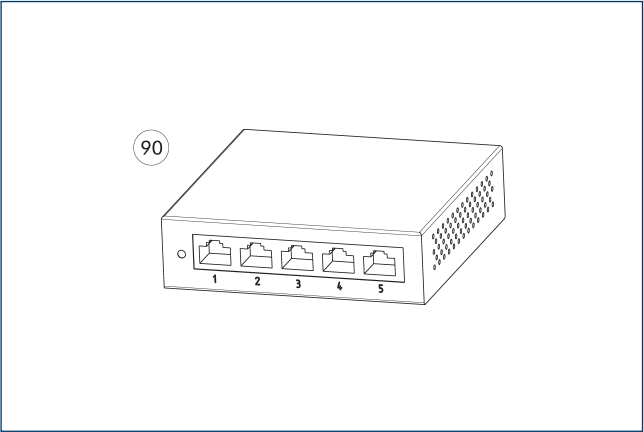
91 Fuente de alimentación IP67 de 24 V

La fuente de alimentación con una tensión de salida de 24 V y un rango de tensión de entrada de 100 V – 240 V se adaptan a la fuente de alimentación de nuestros productos SCHUNK. Para montaje en el armario de distribución sobre carril DIN con tipo de protección IP20 o directamente sobre el terreno con tipo de protección IP67: las fuentes de alimentación suministran tensión donde es necesaria. Estaremos encantados de ayudarle en sus selecciones.

Denominación	ID	
Fuente de alimentación IP20 de 24 V		
BLOCK PC-0124-050-0	31001408	
Fuente de alimentación IP67 de 24 V		
TURCK PSU67-12-2480/M	1524336	

- Para la fuente de alimentación IP67 existen conectores enchufables personalizables para la conexión a la unidad de la fuente de alimentación incluida en el volumen de entrega.

Sensor



90 Conmutador de Ethernet de 5 puertos

Los sensores permiten ampliar fácilmente una red de alta velocidad mediante conexiones alámbricas. Con el sensor se pueden incluir varios productos SCHUNK en una red y, por tanto, controlarlos, por ejemplo, mediante un PLC.

Denominación	ID	
Conmutador de 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*

