



Hand in hand for tomorrow



Fiche technique du produit

Pince concentrique EZU

Robuste. Flexible. Intelligente.

La pince polyvalente à 3 doigts centrée permet de saisir et de centrer des pièces excentrées avec une force de préhension élevée et constante.

Domaines d'application

Chargement et déchargement flexibles de machines-outils avec des pièces cylindriques et manipulation d'arbres et de roues dentées dans le processus de production et d'assemblage de groupes motopropulseurs dans la construction automobile. La conception étanche de la pince la rend particulièrement adaptée à une utilisation dans des environnements difficiles, contaminés par des copeaux ou du liquide de coupe.

Avantages – Vos bénéfices

Manipulation flexible des pièces Les pièces cylindriques de différentes tailles peuvent être manipulées efficacement grâce à la course des doigts réglable et librement programmable.

Tolérance aux pannes importante La chaîne cinématique assure un centrage fiable de la pièce et une force de préhension élevée et constante, même en cas d'erreurs de positionnement horizontal de la pièce ou du robot.

Une efficacité accrue Aucune distance de démarrage n'est nécessaire pour la préhension, ce qui simplifie la manipulation et accélère l'ensemble du processus.

Grande robustesse La conception étanche avec le guidage éprouvé rend la pince résistante aux conditions d'utilisation difficiles.

Particulièrement fiable Le risque de perte de pièces est minimisé grâce au maintien intégré de la force de préhension avec détection de la perte.

Grande disponibilité Le codeur absolu intégré assure un référencement permanent, même en cas d'arrêt d'urgence ou de coupure d'alimentation.

Intégration simple L'effort d'intégration est considérablement réduit grâce à une large gamme d'interfaces de communication, de blocs fonctionnels automate et de plug-in pour robots compatibles avec les principaux



Tailles
Quantité: 3

m

Poids
2.25 .. 7.55 kg



Force de préhension
350 .. 3600 N



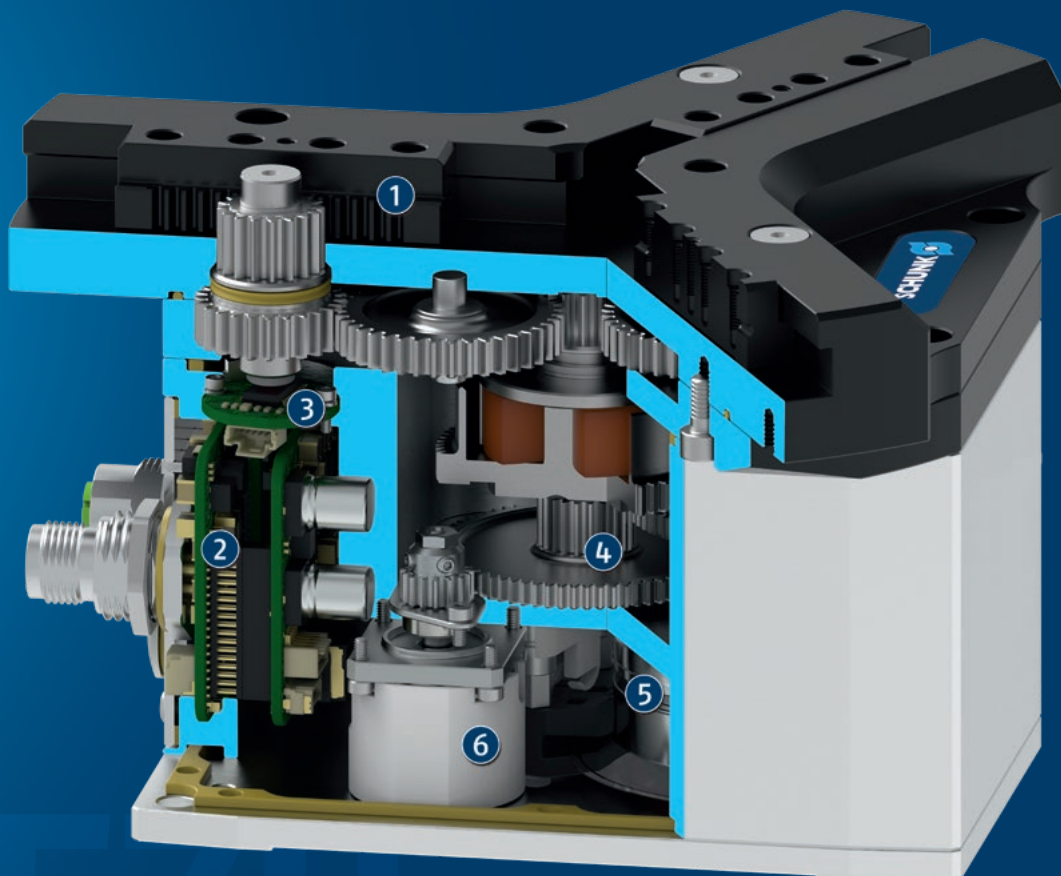
Course par mors
20 .. 40 mm

Description du fonctionnement

Le servomoteur à courant continu entraîne les trois crémaillères intégrées dans les mors de base, par l'intermédiaire d'engrenages et du principe de pignon-crémaillère. Les engrenages droits génèrent avec fiabilité la force de préhension qui reste constante même en cas d'erreurs de position horizontale de la pièce ou du robot et assure ainsi le centrage fiable de la pièce ainsi qu'une tolérance d'erreur élevée. La force de préhension est générée sans distance d'approche minimale, ce qui simplifie la manipula-

tion et accélère le processus.

Un codeur absolu intégré garantit que la pince est immédiatement prête à l'emploi, même après un arrêt d'urgence ou une coupure d'alimentation. Le maintien de la force de préhension, qui est obtenu par la combinaison d'un frein à aimant permanent et d'un élément d'amortissement dans la chaîne cinématique, réduit le risque de perte de pièces, qui est détecté par le système intégré de détection de perte de pièces.



- ① **Guidage à rainure en T résistant et robuste**
pour des longueurs de doigts, des forces et moments externes importants. Disponible en option en version étanche à la poussière.
- ② **Électroniques de commande et de puissance complètement intégrées et étanches**
avec LED d'état et connecteurs M12 pour la connexion de l'alimentation et la communication.
- ③ **Codeur absolu haute résolution, côté sortie**
pour un positionnement précis des doigts de la pince avec un retour de position absolu permanent.
- ④ **Entraînement étanche avec engrenage et principe pignon/crémaillère**
permet une génération fiable de la force de préhension sans distance d'approche minimale.
- ⑤ **Moteur plat sans balai**
pour un espace limité et des couples élevés grâce à un rotor externe.
- ⑥ **Frein électromagnétique**
avec un mécanisme supplémentaire pour maintenir la force de préhension et la position pendant l'arrêt ou la panne de courant.

Description détaillée du fonctionnement

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



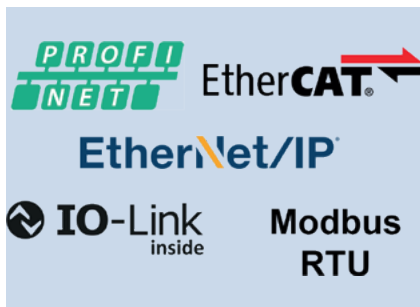
La version étanche à la poussière augmente le degré de protection contre l'entrée de poussières et de liquides dans le guidage et les mors de base. En combinaison avec l'électronique étanche (IP67), la version étanche à la poussière est donc adaptée à une utilisation dans des conditions ambiantes particulièrement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

Option de montage pour une fixation supplémentaire



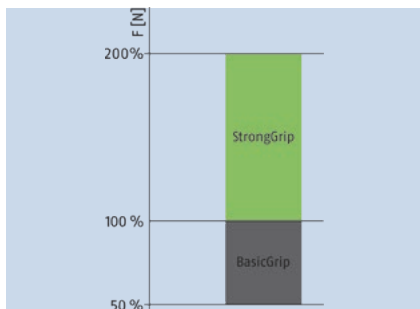
Des taraudages supplémentaires sont situés dans le corps pour le montage d'un modèle spécifique à une application afin de mettre en œuvre des fonctions supplémentaires. Par exemple, un élément de pression à ressort peut être installé pour positionner la pièce contre une butée en s'appuyant sur un ressort.

Connectivité



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

Modes de préhension



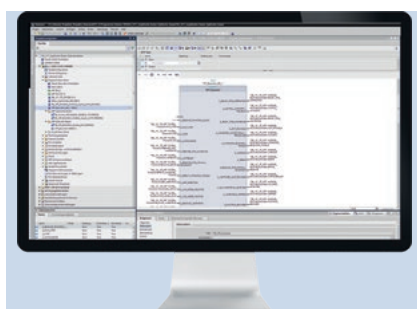
Les modes de préhension BasicGrip et StrongGrip sont disponibles. **BasicGrip** : La vitesse de préhension est automatiquement optimisée pour la force de préhension programmée, une préhension permanente est possible. **StrongGrip** : La force de préhension maximale est générée puis maintenue par le système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

Service logiciel – Intégration robot



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

Service logiciel – Intégration Automate



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

Application de mise en service dans le centre de contrôle SCHUNK



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

Informations générales concernant la gamme

Matériau du corps: Alliage d'aluminium anodisé

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

Garantie: 24 mois ou 5 millions de cycles BasicGrip / 3 millions StrongGrip (un cycle consiste en un processus de préhension complet : "Ouverture pince" et "Fermeture pince")

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

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

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

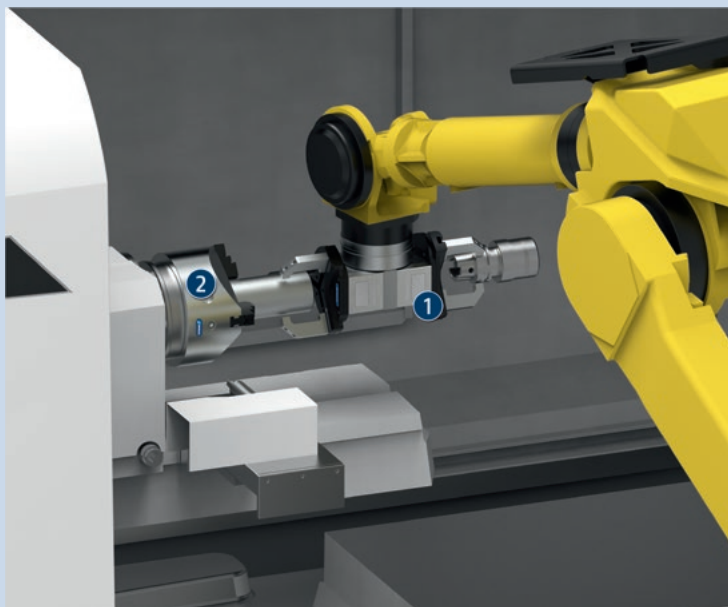
Répétabilité (positionnement, unidirectionnel): est défini comme la dispersion de la position par mors de base après 100 mouvements consécutifs vers une même position dans la même direction dans des conditions constantes.

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

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

Temps de fermeture et d'ouverture (positionnement): Les temps de fermeture et d'ouverture sont uniquement les temps de mouvement des doigts à vitesse maximale, accélération maximale en respectant les masses maximales admissibles par doigt et se réfèrent à 50 % de la course disponible par mors dans la version de base.

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



Exemple d'application

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

- ❶ Double pince EZU pour la manipulation de pièces brutes et finies
- ❷ Machine-outil avec mandrin de tour automatique ROTA THW3

SCHUNK vous en offre plus ...

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



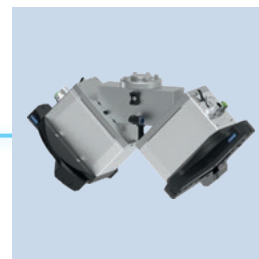
Câble de puissance



Câbles de communication



Mors intermédiaire



Kits d'adaptation pour robots



Câbles de connexion spécifiques au robot



Doigts de pince personnalisables



Ébauches de doigts



Système à changement rapide de mors

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

Options et informations particulières

Modes de préhension: Les modes de préhension BasicGrip et StrongGrip sont disponibles. Avec BasicGrip, il est possible de faire fonctionner le moteur en continu et donc de resaisir une pièce en continu. La vitesse de préhension est automatiquement optimisée pour la force de préhension ajustée. Avec StrongGrip, la force de préhension maximale est générée puis maintenue par le maintien de la force de préhension. Une nouvelle prise est possible dans un délai réglable. De plus, les temps de pause définis et les températures ambiantes maximales doivent être pris en compte en mode StrongGrip. De plus amples informations figurent dans la notice d'utilisation.

Maintien de la force de préhension: En cas d'arrêt d'urgence ou de chute de tension, plus de 80 % de la force de préhension initialement appliquée sont maintenus fiablement grâce à une combinaison du frein électrique de maintien et de la tension initiale de l'élément élastique. Si le maintien de la force de préhension et de la position est activé de manière préventive, 100 % de la force de préhension appliquée à l'origine peut être maintenue. Le mouvement des doigts de la pince lors du retrait de la pièce est de quelques millimètres et dépend de la force de préhension générée. Des versions sans maintien de la force de préhension sont également disponibles en option.

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

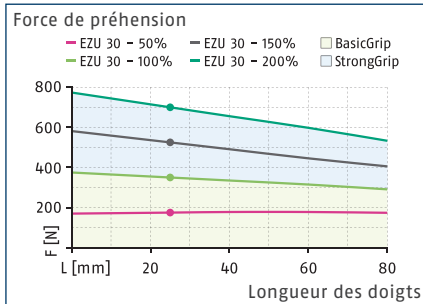
Interface des mors de base: Lors de l'utilisation du mors intermédiaire, l'interface des mors de base correspond à celle de la pince universelle PGN-plus. Ceci signifie que la gamme importante d'accessoires pour la PGN-plus peut également être utilisée pour cette pince, en tenant compte des encombrements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

Exemple de commande

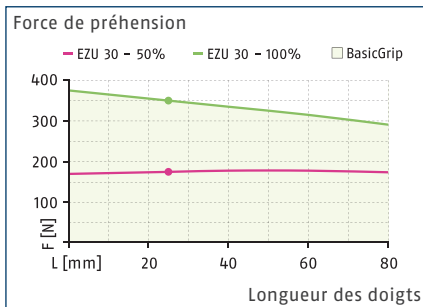
	EZU	30	-	PN	-	M	-	B
Description	EZU							
Taille	30							
	35							
	40							
Interface de communication	PN = PROFINET							
	EI = EtherNet/IP							
	EC = EtherCAT							
	IL = IO-Link, lien d'E/S							
	MB = Modbus RTU							
Maintien de la force de préhension	M = avec maintien de la force de préhension							
	N = sans maintien de la force de préhension							
Version	B = Version de base							
	SD = version étanche à la poussière							



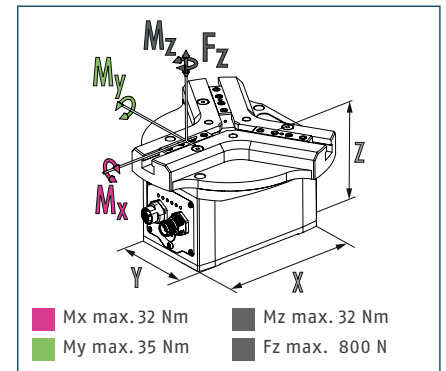
Version avec maintien de la force de préhension



Version sans maintien de la force de préhension



Dimensions et charges max.



① Les moments et les forces indiqués correspondent à des valeurs statiques. Ils s'appliquent à chacun des mors de base et peuvent se produire simultanément.

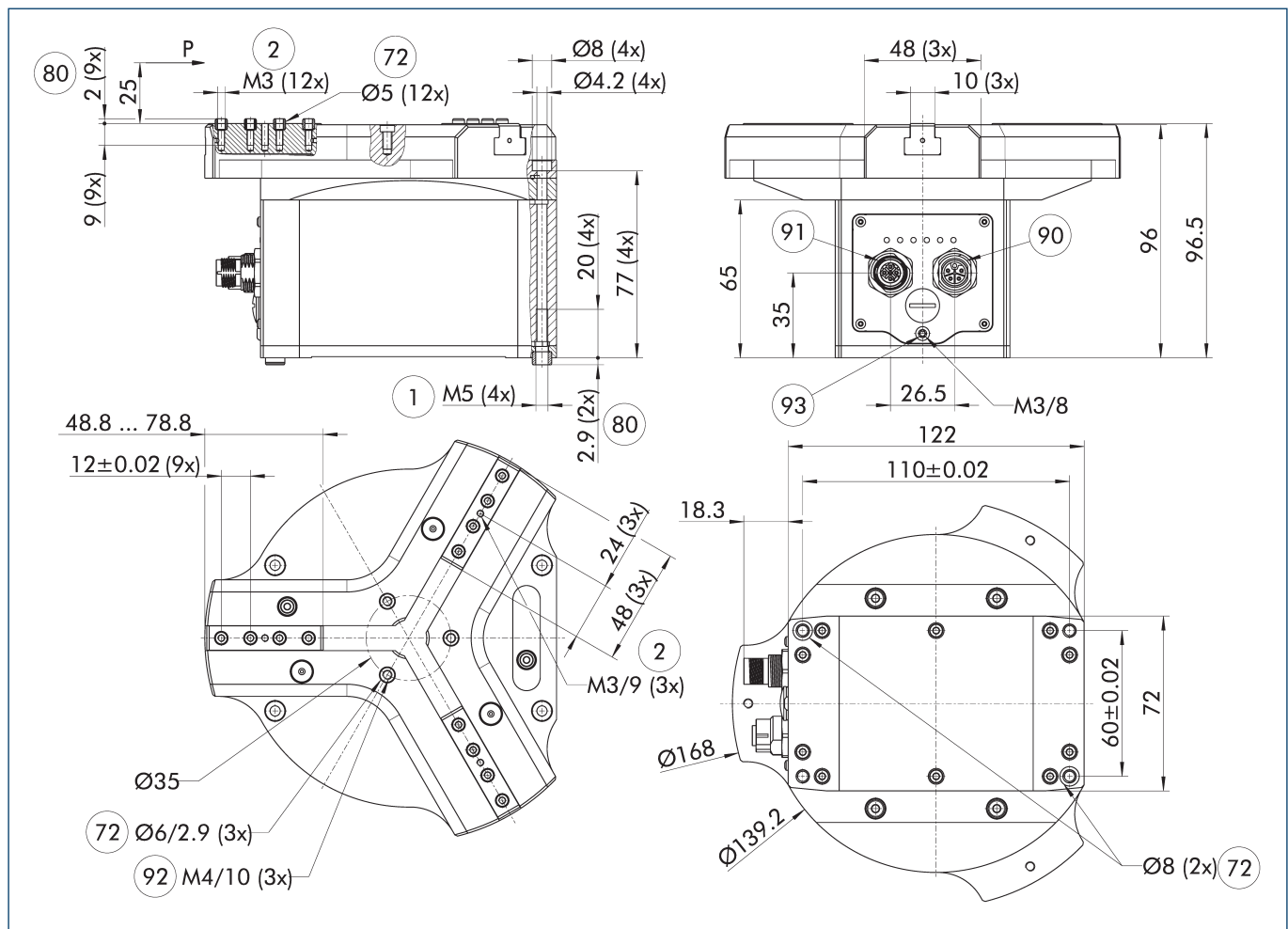
Caractéristiques techniques EZU avec maintien de la force de préhension

Description		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
Données d'utilisation générales						
Course par mors	[mm]	30	30	30	30	30
Force de préhension min./max.	[N]	175/700	175/700	175/700	175/700	175/700
Maintien de la force de préhension min./max.	[%]	90/100	90/100	90/100	90/100	90/100
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	80	80	80	80	80
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Répétabilité (préhension)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Vitesse (de positionnement) max.	[mm/s]	40	40	40	40	40
Accélération max.	[mm/s²]	250	250	250	250	250
Poids	[kg]	2.3	2.3	2.3	2.3	2.3
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Indice de protection IP, électronique		67	67	67	67	67
Indice de protection IP, guidage/mors de base		40	40	40	40	40
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Données d'utilisation électriques						
Tension nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interface de communication		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consommation de courant BasicGrip nominale/max.	[A]	0.28/0.96	0.28/0.96	0.28/0.96	0.28/0.96	0.28/0.96
Consommation de courant StrongGrip nominale/max.	[A]	0.7/1.2	0.7/1.2	0.7/1.2	0.7/1.2	0.7/1.2
Consommation de courant logique nominale/max.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Options et leurs caractéristiques						
Version étanche à la poussière		1582002	1582004	1582020	1582029	1582033
Indice de protection IP, guidage/mors de base		64	64	64	64	64
Course par mors	[mm]	20	20	20	20	20
Force de préhension min./max.	[N]	210/700	210/700	210/700	210/700	210/700
Poids	[kg]	2.35	2.35	2.35	2.35	2.35
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

Caractéristiques techniques EZU sans maintien de la force de préhension

Description		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
Données d'utilisation générales						
Course par mors	[mm]	30	30	30	30	30
Force de préhension min./max.	[N]	175/350	175/350	175/350	175/350	175/350
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	80	80	80	80	80
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Répétabilité (préhension)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Vitesse (de positionnement) max.	[mm/s]	40	40	40	40	40
Accélération max.	[mm/s²]	150	150	150	150	150
Poids	[kg]	2.25	2.25	2.25	2.25	2.25
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Indice de protection IP, électronique		67	67	67	67	67
Indice de protection IP, guidage/mors de base		40	40	40	40	40
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Données d'utilisation électriques						
Tension nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interface de communication		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consommation de courant BasicGrip nominale/max.	[A]	0.14/0.67	0.14/0.67	0.14/0.67	0.14/0.67	0.14/0.67
Consommation de courant logique nominale/max.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Options et leurs caractéristiques						
Version étanche à la poussière		1582003	1582007	1582025	1582031	1582037
Indice de protection IP, guidage/mors de base		64	64	64	64	64
Course par mors	[mm]	20	20	20	20	20
Force de préhension min./max.	[N]	210/350	210/350	210/350	210/350	210/350
Poids	[kg]	2.3	2.3	2.3	2.3	2.3
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

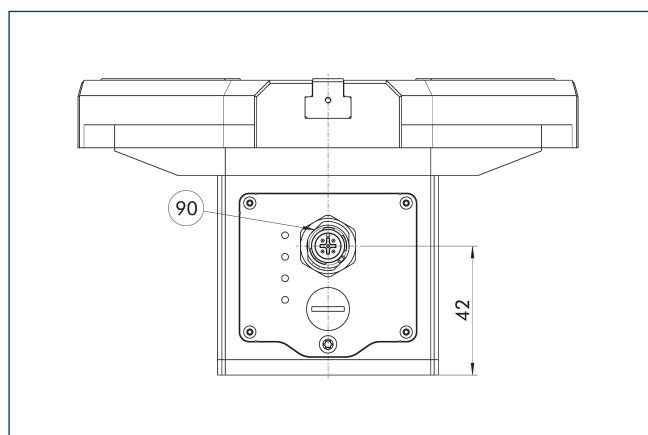
Vue principale



Le plan montre la pince en version PROFINET, EtherNet/IP ou EtherCAT, avec et sans maintien de la force de préhension avec les doigts ouverts. Se référer à la notice d'utilisation du produit pour connaître le nombre minimum de vis de fixation pour la fixation des doigts de pince.

- ① Fixation de la pince
- ② Fixation des doigts
- ⑦ Ajustement pour douilles de centrage
- ⑧ Dépassement des douilles de centrage
- ⑨ Alimentation (M12, connecteur mâle 4 contacts, codé L)
- ⑨ Communication (M12, connecteur femelle, 4 contacts, codé D)
- ⑨ Raccordement par vis avec positionnement pour montage d'un élément supplémentaire (ces douilles de centrage ne sont pas comprises dans la livraison)
- ⑨ Connexion de mise à la terre fonctionnelle

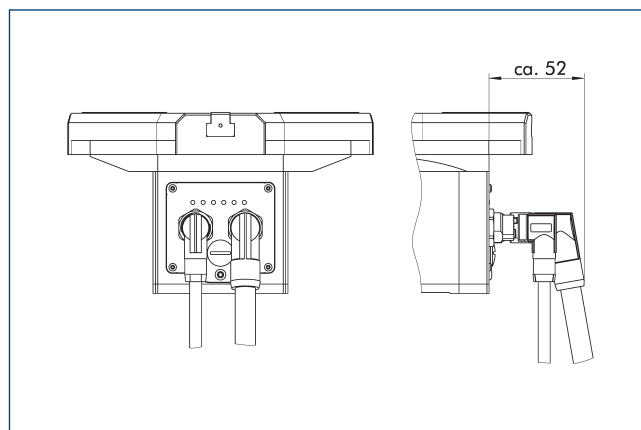
Version IO-Link et Modbus RTU



- ⑨ Alimentation et communication (M12, connecteur mâle, codage A, IL : 5 contacts, MB : 4 contacts)

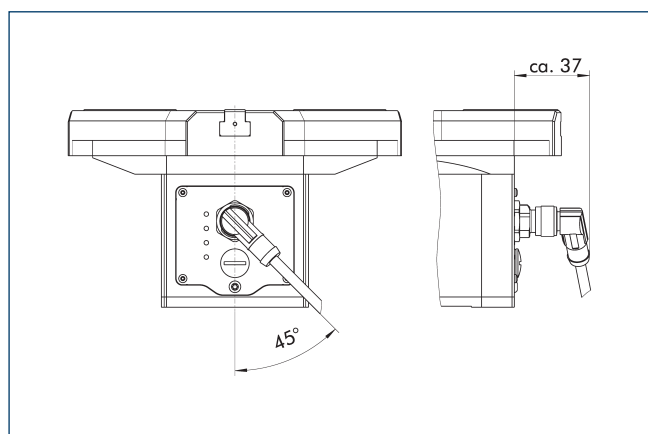
Le plan présente les changements de dimensions de la version IO-Link et Modbus RT par rapport à la version de base figurant sur la vue principale.

Connecteurs coudés pour version PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



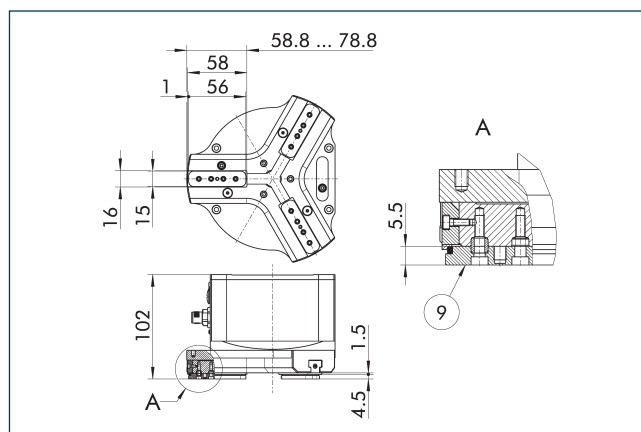
Le plan montre le sens de la sortie du câble en cas d'utilisation de connecteurs coudés. La distance entre le connecteur et le corps de la pince peut varier en fonction du fabricant du câble utilisé.

Connecteurs coudés pour la version IO-Link et Modbus RTU



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

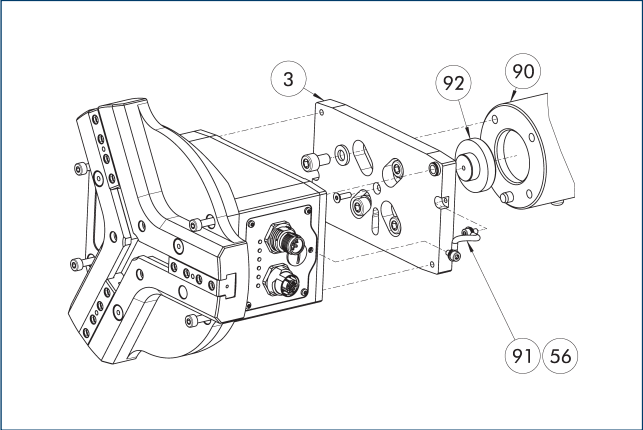
Version étanche à la poussière



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

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

Kits interface robot pince simple

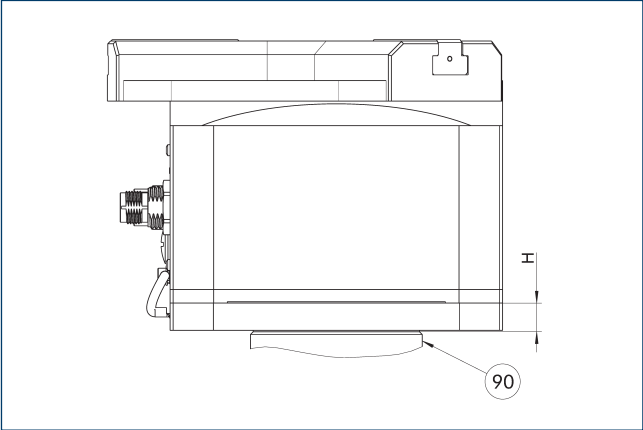


- ③ Plaque-support
- ⑤⑥ Inclus dans la livraison
- ⑨① Câble terre fonctionnelle
- ⑨② Disque de centrage
- ⑨③ Poignet robot

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

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

Kits interface robot pince simple

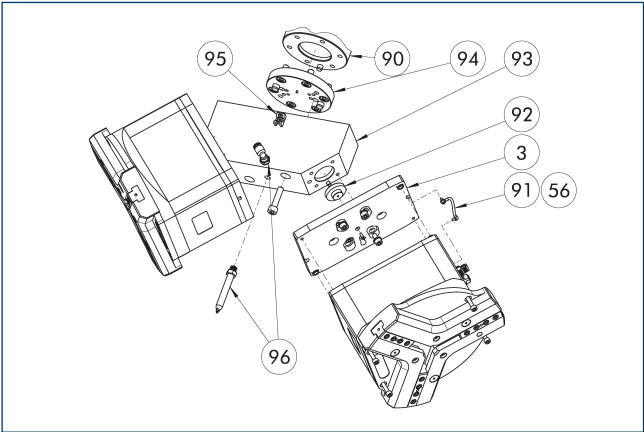


- ⑨③ Poignet robot

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

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

Kits interface robot pince double



- ③ Plaque-support

⑤⑥ Inclus dans la livraison

⑨⑩ Poignet robot

⑨① Câble terre fonctionnelle

⑨② Centreur côté pince
- ⑨③ Plaque interface

⑨④ Interface Robot

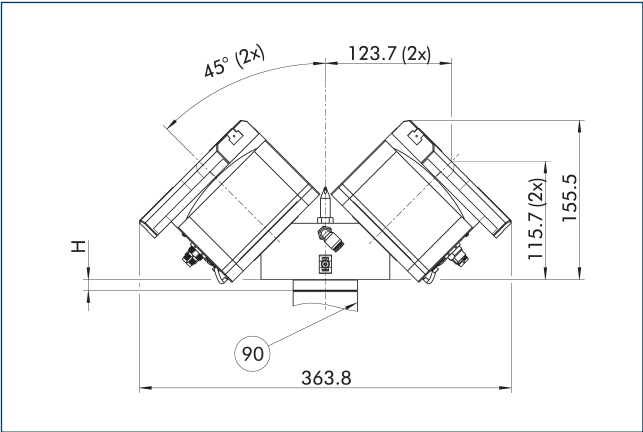
⑨⑤ Support de câble (inclus dans la livraison des câbles)

⑨⑥ Kit buse de soufflage

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

Description	ID	Hauteur	Cercle de perçage DIN ISO-9409	Fabricant	Modèle
		[mm]	[mm]		
Plaque-support					
AKO 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
Kit buse de soufflage (version courte)	1524788				

Kits interface robot pince double



- ⑨⑩ Poignet robot

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

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

Câbles de connexion spécifiques au robot



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

Description	ID	Fabricant	Gammes	Modèle	Contrôleur	Raccordement	Longueur de câble	Interface
							[m]	
Pince simple								
EGU/EGK/EZU CNK-SG-FANUC-CRX	1532240	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (female)	1615303	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (femelle), passage d'alimentation interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (male)	1532237	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529600	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529619	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP

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

Câbles de connexion spécifiques au robot à double pince

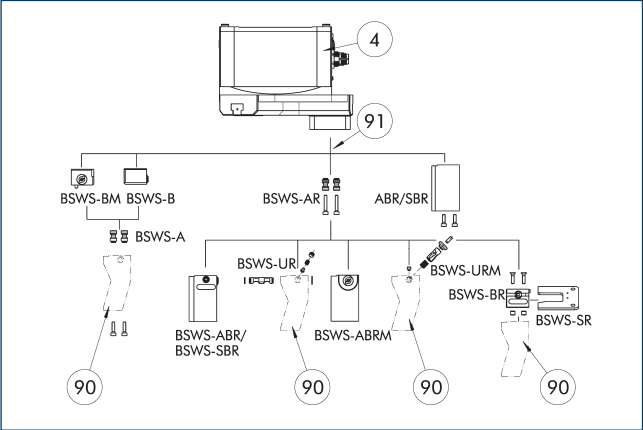


Câbles et kits de câbles pour la connexion électrique à des modèles spécifiques de robots et de contrôleurs. Selon le fabricant, un raccordement direct au niveau du poignet est possible ou un câblage externe est nécessaire. En combinaison avec des interfaces mécaniques et des modules logiciels, cela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

Description	ID	Fabricant	Gammes	Modèle	Contrôleur	Raccordement	Longueur de câble [m]	Interface
Pince double								
EGU/EGK/EZU CNK-DG-FANUC-CRX	1532241	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (female)	1615305	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (femelle), passage d'alimentation interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (male)	1532238	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529608	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529621	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP

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

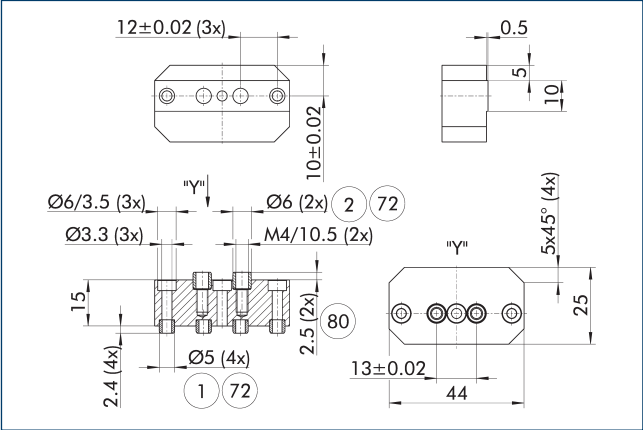
Systèmes à changement rapide de mors BSWS



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

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

Mors intermédiaire ZBA-EZU 30

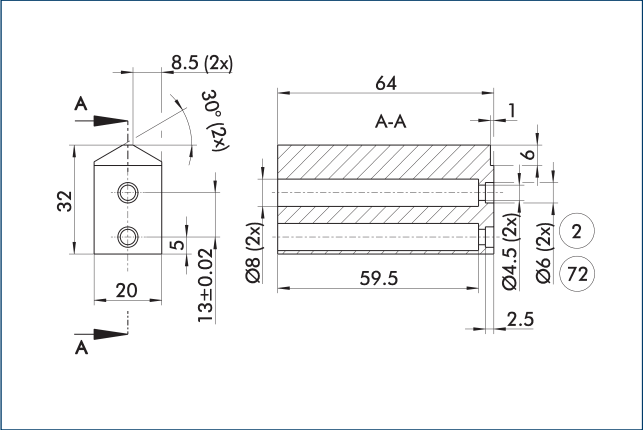


- ① Fixation de la pince
- ⑦② Ajustement pour douilles de centrage
- ② Fixation des doigts
- ⑧① Dépassement des douilles de centrage

L'interface des mors de base correspond à celle de la pince universelle PZN-plus. Ceci signifie que la gamme importante d'accessoires pour la PGN-plus peut également être utilisée pour cette pince, en tenant compte des encombrements et des limites d'application correspondantes.

Description	ID	Matière	Etendue de la livraison
Mors intermédiaire			
ZBA EZU 30	1582547	Acier	3
ZBA EZU 30 SD	1591235	Acier	3

Ébauches de doigts ABR/SBR-PGZN-plus 64



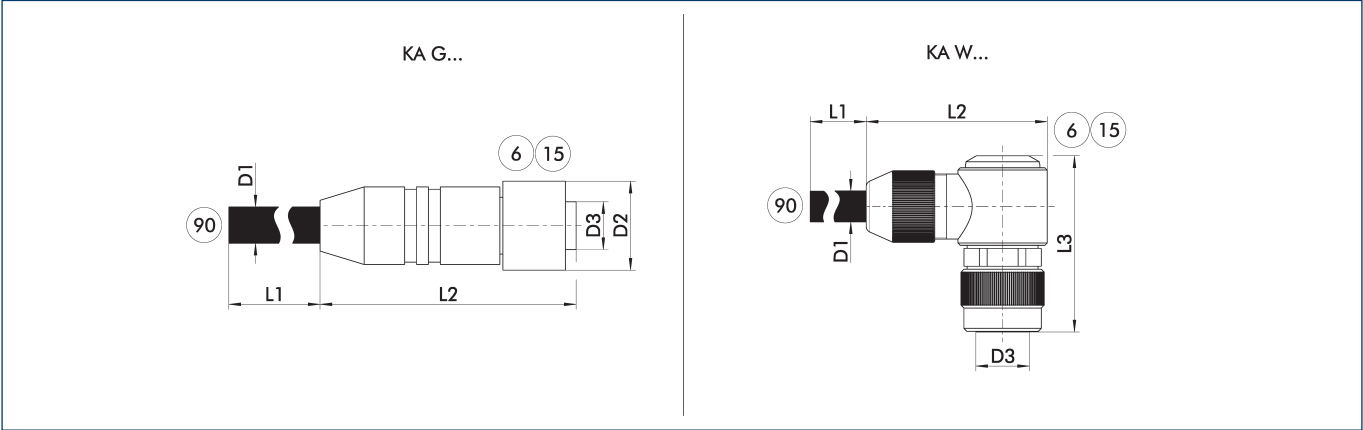
- ② Fixation des doigts
- ⑦② Ajustement pour douilles de centrage

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

Description	ID	Matière	Etendue de la livraison
Ébauches de doigts			
ABR-PGZN-plus 64	0300010	Aluminium (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 64	0300020	Acier (1.7131)	1

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

Câble de connexion alimentation en tension



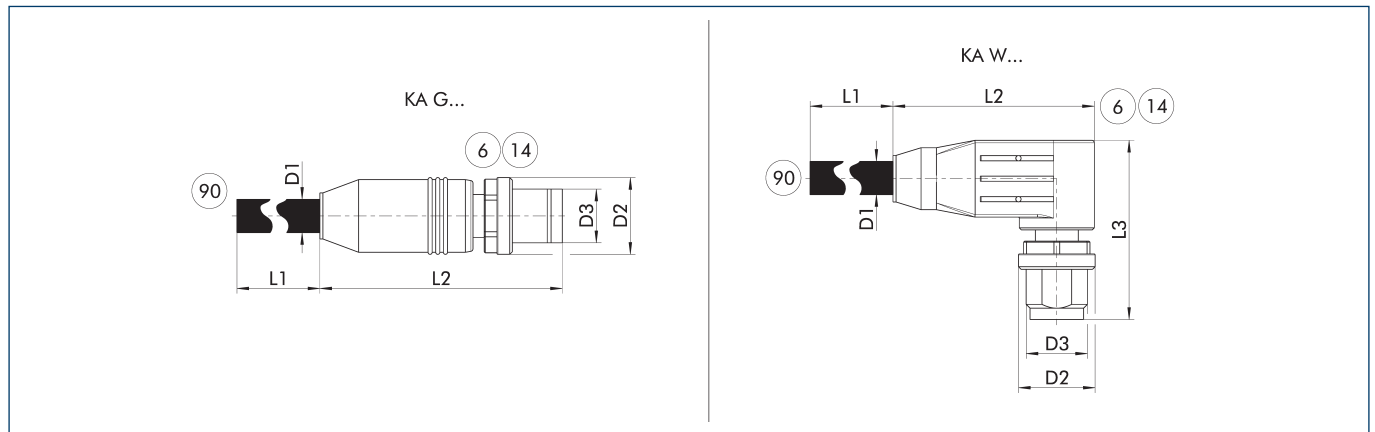
KA G...	Câble de raccordement avec connecteur à fiches droit	⑥ Raccordement côté module	⑨⑩ Extrémité de câble avec torons ouverts
KA W...	Câble de raccordement avec connecteur à fiches angulaire	⑮ Connecteur	

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

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

① Veuillez respecter le rayon de courbure des câbles compatibles avec le porte-câble ou l'angle de torsion max. pour les câbles compatibles avec la torsion. Il s'agit généralement de 10 fois le diamètre de câble ou +/- 180°/m. Veuillez consulter la documentation du produit pour les informations sur la longueur de câble max. et la section de fil min.

Câble communication PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



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

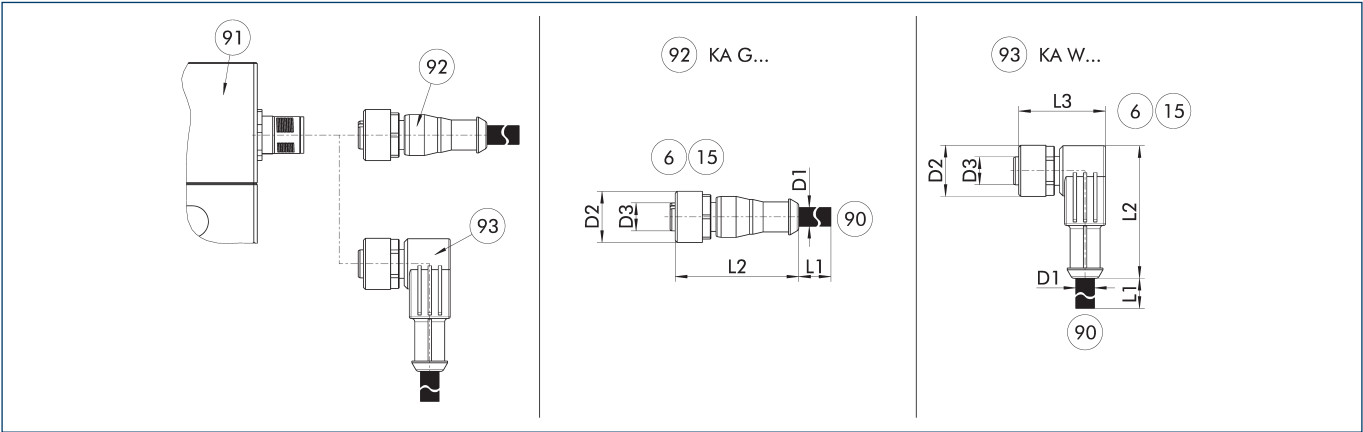
⑥ Raccordement côté module
⑭ Connecteur
⑨⑩ Le câbles se termine par une deuxième prise de connecteur

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

Description	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Répartiteur EtherCAT, prise M12 codage D, droit ; sur connecteur M8 codage A, droit							
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit							
KA GGN12D04-12D04-ET-00500-A	1505114	5	6.5	47.3	14.8		M12
KA GGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505119	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur RJ45, droit							
KA GGN12D04-RJ45-ET-00200-A	1511256	2	6.5	47.3	14.8		M12
KA GGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354681	5	6.5	47.8	14.8		M12
KA GGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505143	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit							
KA WGN12D04-12D04-ET-00500-A	1354661	5	6.5	47.8	14.8		M12
KA WGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505141	10	6.5	36.3	14.8	30	M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit							
KA WGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354688	5	6.5	36.3	14.8	30	M12
KA WGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505142	10	6.5	36.3	14.8	30	M12
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit							
KAR GGN12D04-12D04-ET-00500-A	1505146	5	6.5	47.8	14.8		M12
KAR GGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505147	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble communication résistant à la torsion, connecteur M12 droit - à connecteur RJ45 droit							
KAR GGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354677	5	6.5	47.8	14.8		M12
KAR GGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505160	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit							
KAR WGN12D04-12D04-ET-00500-A	1354674	5	6.5	47.8	14.8		M12
KAR WGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505148	10	6.5	36.3	14.8	30	M12
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit							
KAR WGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354692	5	6.5	36.3	14.8	30	M12
KAR WGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505149	10	6.5	36.3	14.8	30	M12

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

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



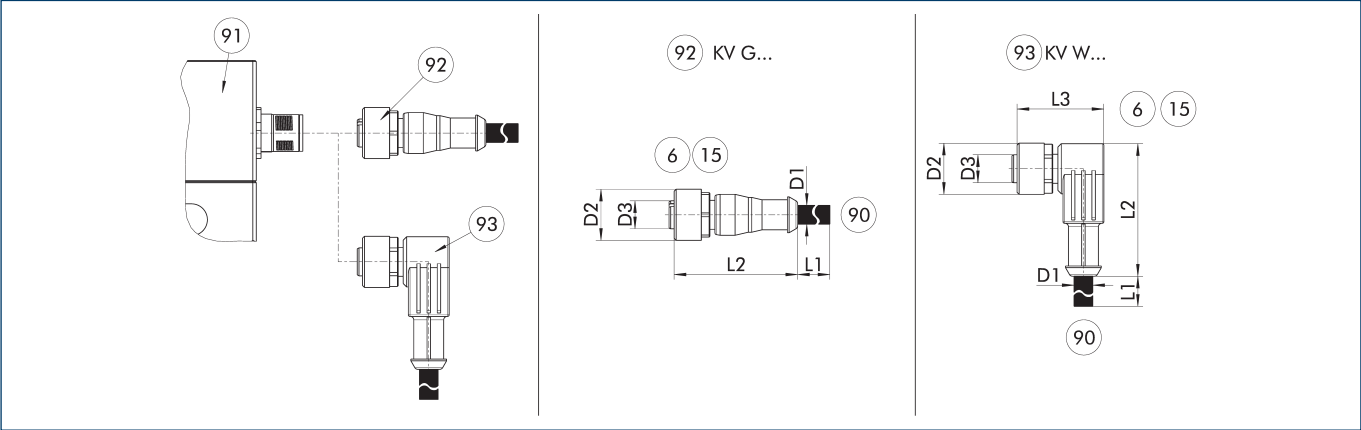
- | | | | |
|---------|---|---|--|
| KA G... | Câble de raccordement avec prise droite | ⑥ Raccordement côté module | ⑨① Composant de fiche de connexion |
| KA W... | Câble de raccordement avec prise coudée | ⑮ Connecteur | ⑨② Câble avec connecteur femelle droit |
| | | ⑨③ Câble de raccordement SAC avec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

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

Description	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Câble IO-Link – compatible chaîne porte-câbles et à la torsion							
KA GLN1205-IOL-00500-A	1387207	5	4.8	38	15		M12
KA GLN1205-IOL-01000-A	1387209	10	4.8	38	15		M12
KA WLN1205-IOL-00500-A	1387210	5	4.8	39	15	28	M12
KA WLN1205-IOL-01000-A	1387211	10	4.8	39	15	28	M12

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

Câble pour l'alimentation et la communication IO-Link



- KV G...

Câble avec prise femelle droite
- KV W...

Câble avec prise femelle coudée
- 6

Raccordement côté module
- 15

Connecteur
- 90

Extrémité de câble avec prise mâle droite
- 91

Composant de fiche de connexion
- 92

Câble avec connecteur femelle droit
- 93

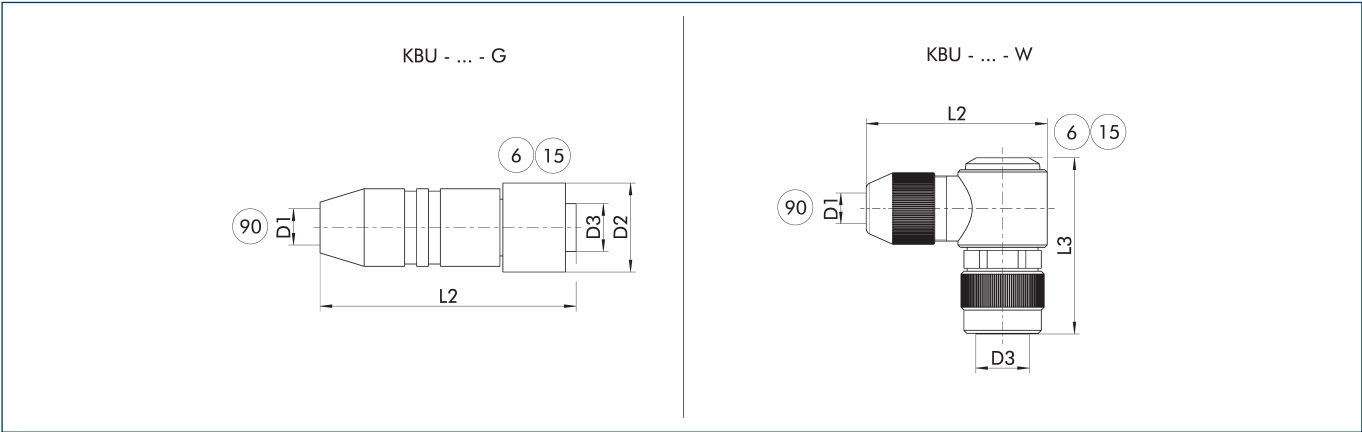
Câble avec connecteur femelle coudé

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

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

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

Connecteur d'alimentation électrique



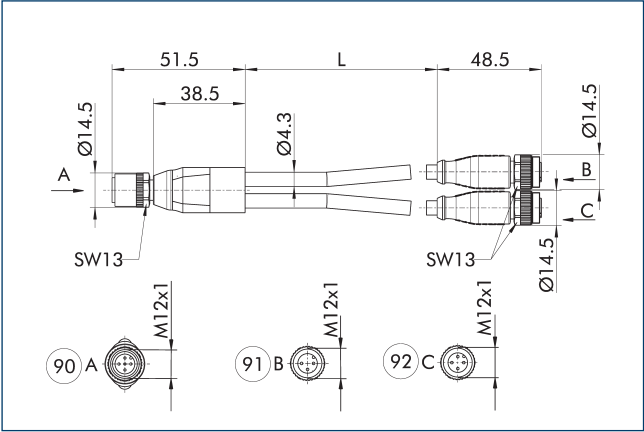
- KBU - ... - G Prise avec sortie droite
- KBU - ... - W Prise avec sortie câlée
- 6 Raccordement côté module
- 15 Connecteur
- 90 D1 - diamètre max. de câble

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

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

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

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

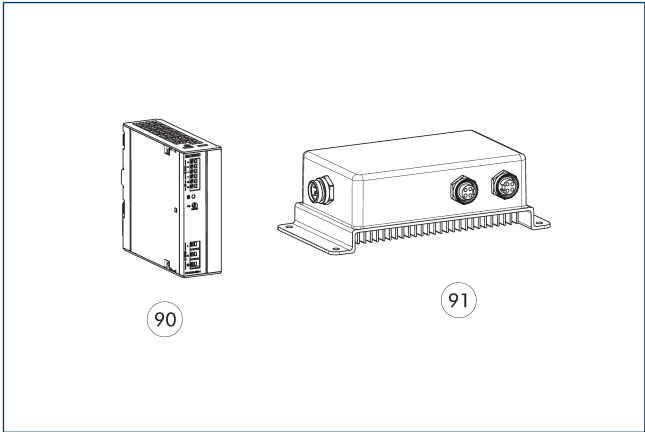


- 90 Pinces de préhension
- 91 Logique (IO-Link master)
- 92 Alimentation (alimentation électrique 24 V)

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

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

Alimentation à découpage



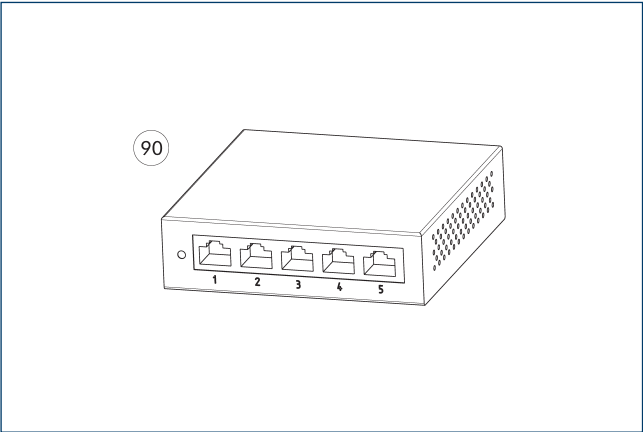
- 90 Bloc d'alimentation 24 V IP20
- 91 Alimentation 24 V IP67

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

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

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

Commutateur



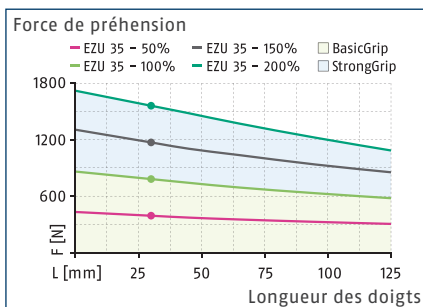
90 Commutateur Ethernet à 5 ports

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

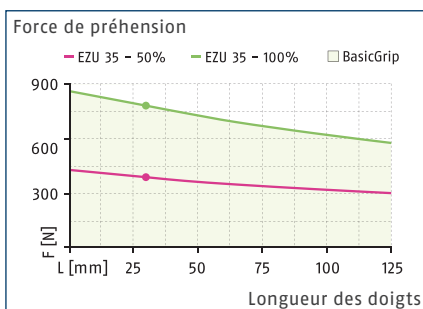
Description	ID	
Commutateur Ethernet		
D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch	1526496	



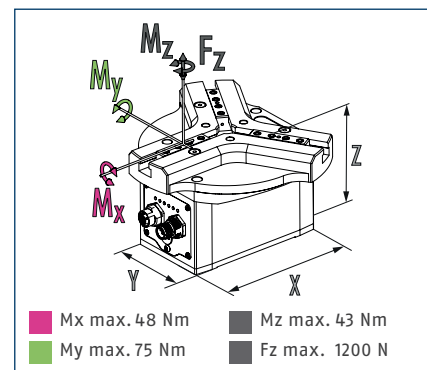
Version avec maintien de la force de préhension



Version sans maintien de la force de préhension



Dimensions et charges max.



① Les moments et les forces indiqués correspondent à des valeurs statiques. Ils s'appliquent à chacun des mors de base et peuvent se produire simultanément.

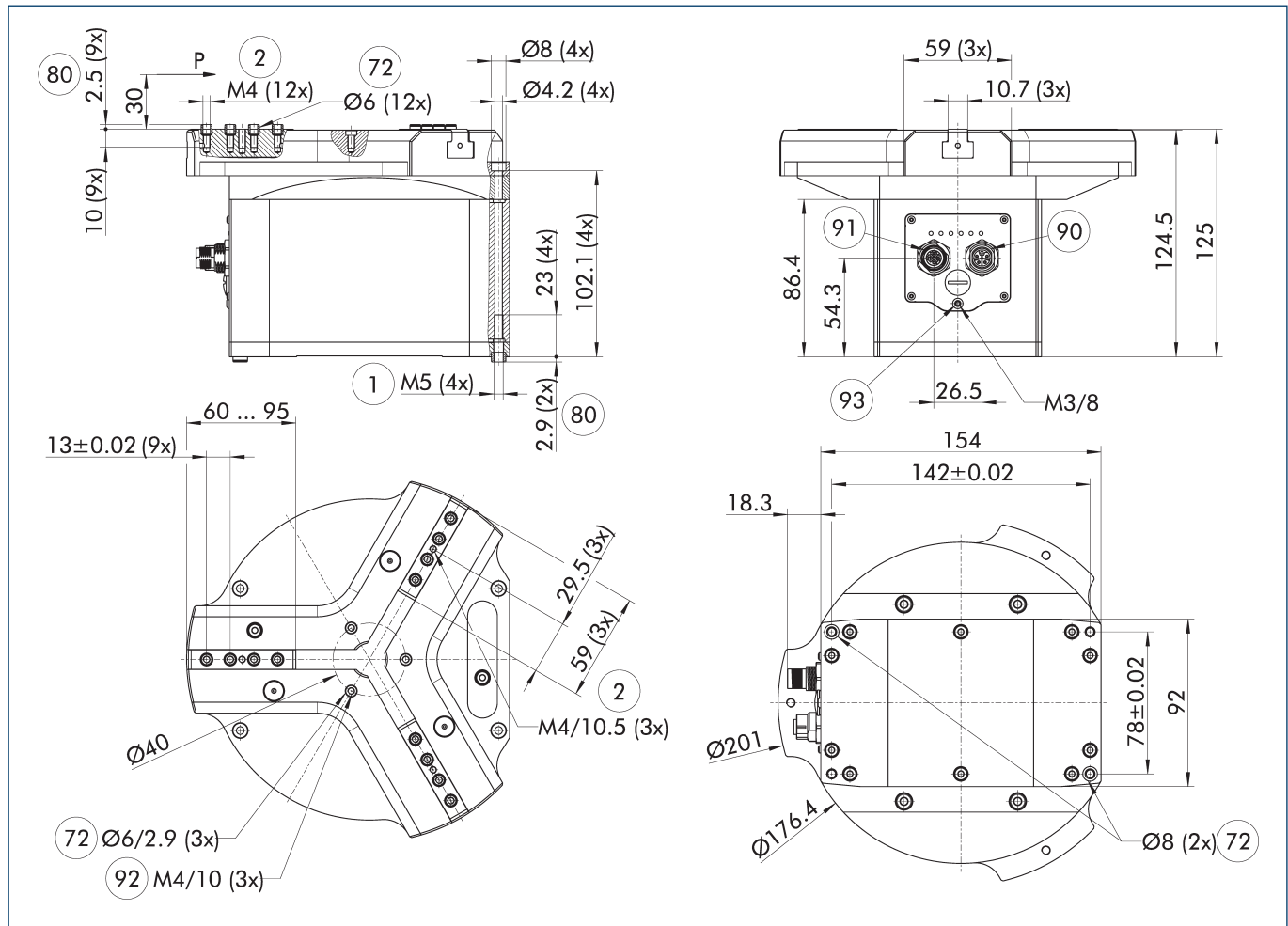
Caractéristiques techniques EZU avec maintien de la force de préhension

Description		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
Données d'utilisation générales						
Course par mors	[mm]	35	35	35	35	35
Force de préhension min./max.	[N]	390/1560	390/1560	390/1560	390/1560	390/1560
Maintien de la force de préhension min./max.	[%]	80/100	80/100	80/100	80/100	80/100
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	125	125	125	125	125
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.8	0.8	0.8	0.8	0.8
Répétabilité (préhension)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Vitesse (de positionnement) max.	[mm/s]	40	40	40	40	40
Accélération max.	[mm/s²]	250	250	250	250	250
Poids	[kg]	4.46	4.46	4.46	4.46	4.46
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Indice de protection IP, électronique		67	67	67	67	67
Indice de protection IP, guidage/mors de base		40	40	40	40	40
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Données d'utilisation électriques						
Tension nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interface de communication		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consommation de courant BasicGrip nominale/max.	[A]	0.82/1.59	0.82/1.59	0.82/1.59	0.82/1.59	0.82/1.59
Consommation de courant StrongGrip nominale/max.	[A]	2.76/3.98	2.76/3.98	2.76/3.98	2.76/3.98	2.76/3.98
Consommation de courant logique nominale/max.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Options et leurs caractéristiques						
Version étanche à la poussière		1582111	1582116	1582119	1582122	1582128
Indice de protection IP, guidage/mors de base		64	64	64	64	64
Course par mors	[mm]	25	25	25	25	25
Force de préhension min./max.	[N]	470/1560	470/1560	470/1560	470/1560	470/1560
Poids	[kg]	4.53	4.53	4.53	4.53	4.53
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

Caractéristiques techniques EZU sans maintien de la force de préhension

Description		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
Données d'utilisation générales						
Course par mors	[mm]	35	35	35	35	35
Force de préhension min./max.	[N]	390/780	390/780	390/780	390/780	390/780
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	125	125	125	125	125
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.8	0.8	0.8	0.8	0.8
Répétabilité (préhension)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %)	[s]	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6	0.6/0.6
Vitesse (de positionnement) max.	[mm/s]	40	40	40	40	40
Accélération max.	[mm/s²]	250	250	250	250	250
Poids	[kg]	4.3	4.3	4.3	4.3	4.3
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Indice de protection IP, électronique		67	67	67	67	67
Indice de protection IP, guidage/mors de base		40	40	40	40	40
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Données d'utilisation électriques						
Tension nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interface de communication		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consommation de courant BasicGrip nominale/max.	[A]	0.37/1.15	0.37/1.15	0.37/1.15	0.37/1.15	0.37/1.15
Consommation de courant logique nominale/max.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Options et leurs caractéristiques						
Version étanche à la poussière		1582113	1582118	1582120	1582126	1582129
Indice de protection IP, guidage/mors de base		64	64	64	64	64
Course par mors	[mm]	25	25	25	25	25
Force de préhension min./max.	[N]	470/780	470/780	470/780	470/780	470/780
Poids	[kg]	4.37	4.37	4.37	4.37	4.37
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

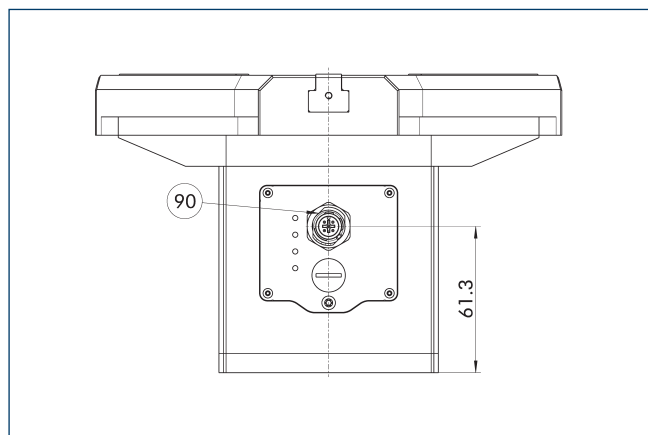
Vue principale



Le plan montre la pince en version PROFINET, EtherNet/IP ou EtherCAT, avec et sans maintien de la force de préhension avec les doigts ouverts. Se référer à la notice d'utilisation du produit pour connaître le nombre minimum de vis de fixation pour la fixation des doigts de pince.

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

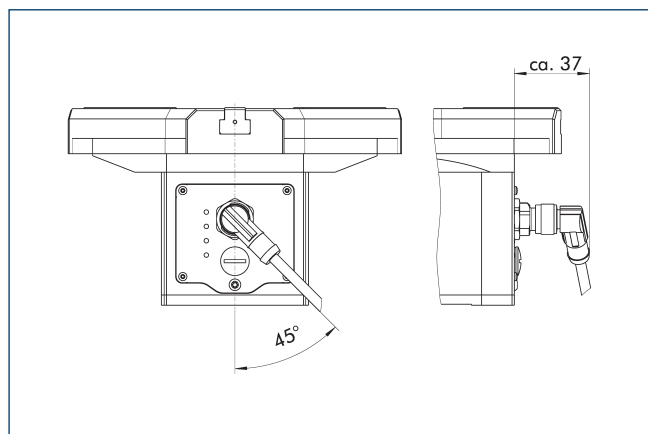
Version IO-Link et Modbus RTU



- ⑨ Alimentation et communication (M12, connecteur mâle, codage A, IL : 5 contacts, MB : 4 contacts)

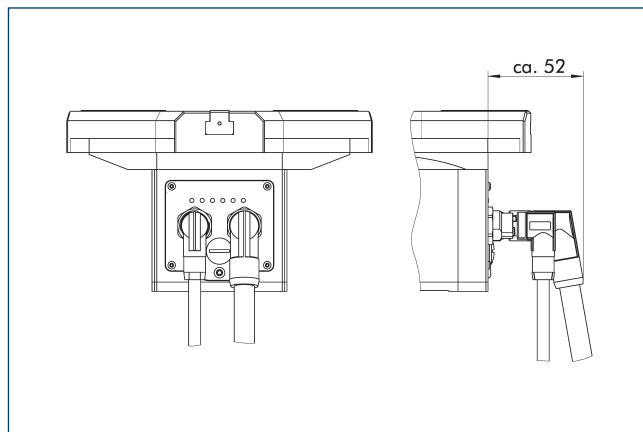
Le plan présente les changements de dimensions de la version IO-Link et Modbus RT par rapport à la version de base figurant sur la vue principale.

Connecteurs coudés pour la version IO-Link et Modbus RTU



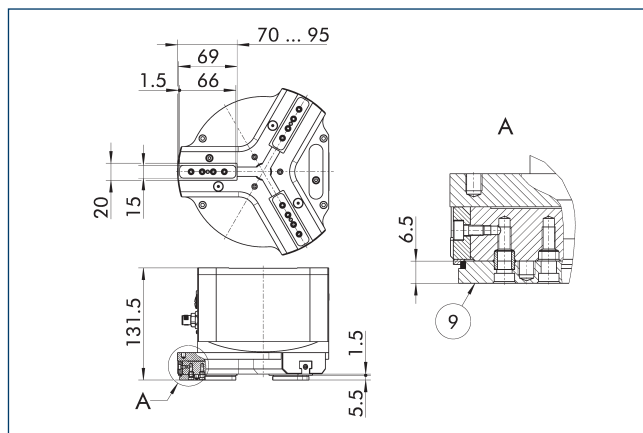
Le plan montre le sens de la sortie du câble en cas d'utilisation de connecteurs coudés. La distance entre le connecteur et le corps de la pince peut varier en fonction du fabricant du câble utilisé.

Connecteurs coudés pour version PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



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

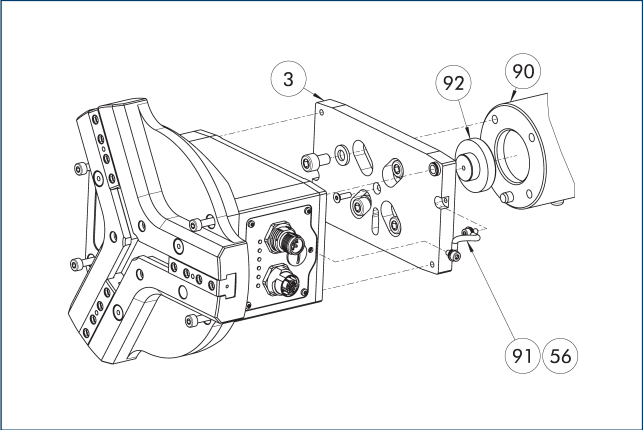
Version étanche à la poussière



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

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

Kits interface robot pince simple



- ③ Plaque-support

⑤⑥ Inclus dans la livraison

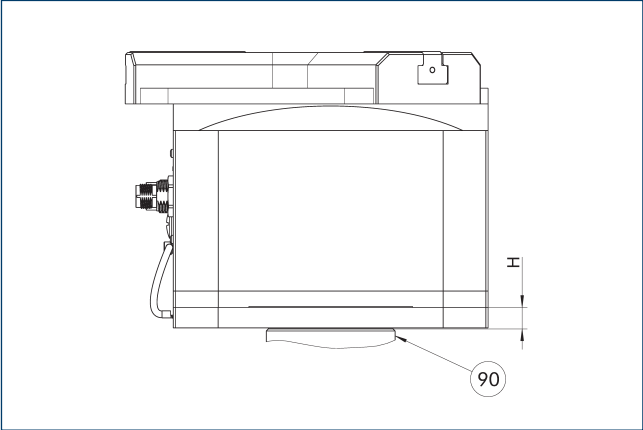
⑨⑩ Poignet robot
- ⑨① Câble terre fonctionnelle

⑨② Disque de centrage

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

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

Kits interface robot pince simple

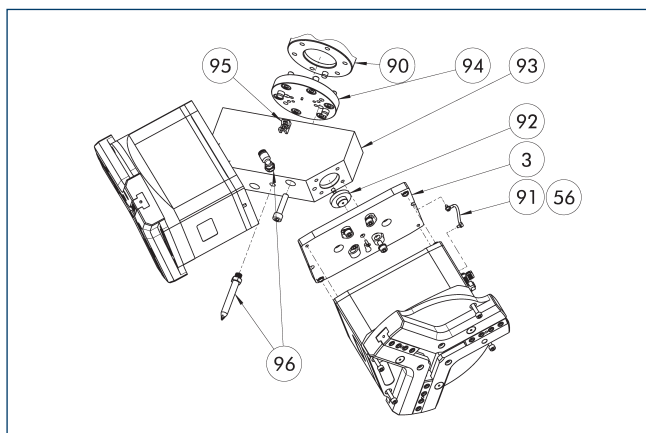


- ⑨⑩ Poignet robot

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

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

Kits interface robot pince double

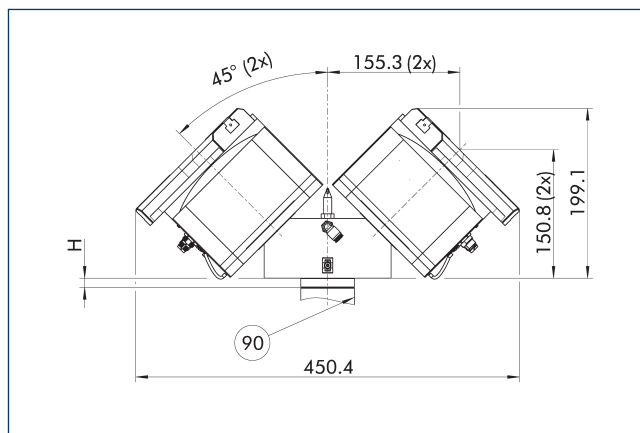


- | | |
|------------------------------|---|
| ③ Plaque-support | ⑨③ Plaque interface |
| ⑤⑥ Inclus dans la livraison | ⑨④ Interface Robot |
| ⑨① Poignet robot | ⑨⑤ Support de câble (inclus dans la livraison des câbles) |
| ⑨② Câble terre fonctionnelle | ⑨⑥ Kit buse de soufflage |

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

Description	ID	Hauteur	Cercle de perçage DIN ISO-9409	Fabricant	Modèle
		[mm]	[mm]		
Plaque-support					
AKO 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
Kit buse de soufflage (version courte)	1524788				

Kits interface robot pince double



- ⑨① Poignet robot

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

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

Câbles de connexion spécifiques au robot



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

Description	ID	Fabricant	Gammes	Modèle	Contrôleur	Raccordement	Longueur de câble	Interface
							[m]	
Pince simple								
EGU/EGK/EZU CNK-SG-FANUC-CRX	1532240	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (female)	1615303	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (femelle), passage d'alimentation interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (male)	1532237	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529600	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529619	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP

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

Câbles de connexion spécifiques au robot à double pince

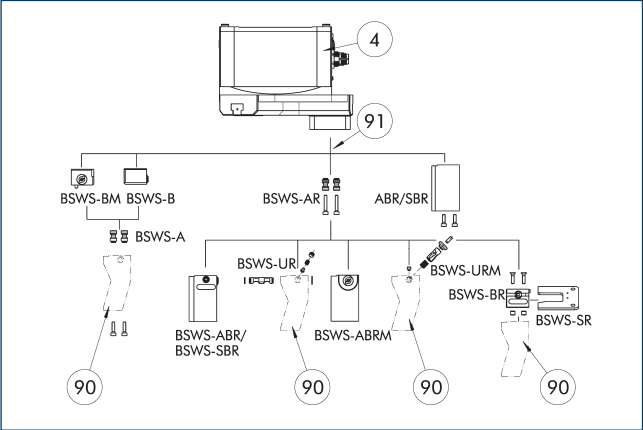


Câbles et kits de câbles pour la connexion électrique à des modèles spécifiques de robots et de contrôleurs. Selon le fabricant, un raccordement direct au niveau du poignet est possible ou un câblage externe est nécessaire. En combinaison avec des interfaces mécaniques et des modules logiciels, cela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

Description	ID	Fabricant	Gammes	Modèle	Contrôleur	Raccordement	Longueur de câble [m]	Interface
Pince double								
EGU/EGK/EZU CNK-DG-FANUC-CRX	1532241	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (female)	1615305	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (femelle), passage d'alimentation interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (male)	1532238	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529608	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529621	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP

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

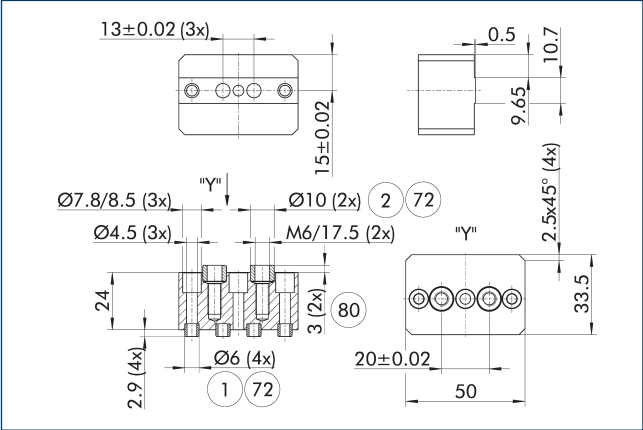
Systèmes à changement rapide de mors BSWS



- ④ Pinces de préhension
- ⑨① Mors intermédiaire
- ⑨① Mors intermédiaire
- ⑨① Mors intermédiaire

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

Mors intermédiaire ZBA-EZU 35

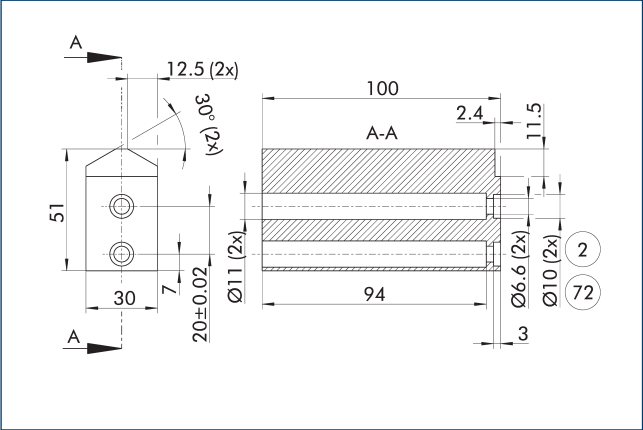


- ① Fixation de la pince
- ⑦② Ajustement pour douilles de centrage
- ⑦② Ajustement pour douilles de centrage
- ⑧① Dépassement des douilles de centrage
- ⑧① Dépassement des douilles de centrage

L'interface des mors de base correspond à celle de la pince universelle PZN-plus. Ceci signifie que la gamme importante d'accessoires pour la PGN-plus peut également être utilisée pour cette pince, en tenant compte des encombrements et des limites d'application correspondantes.

Description	ID	Matière	Etendue de la livraison
Mors intermédiaire			
ZBA EZU 35	1582549	Acier	3
ZBA EZU 35 SD	1591236	Acier	3

Ébauches de doigts ABR/SBR-PGZN-plus 100



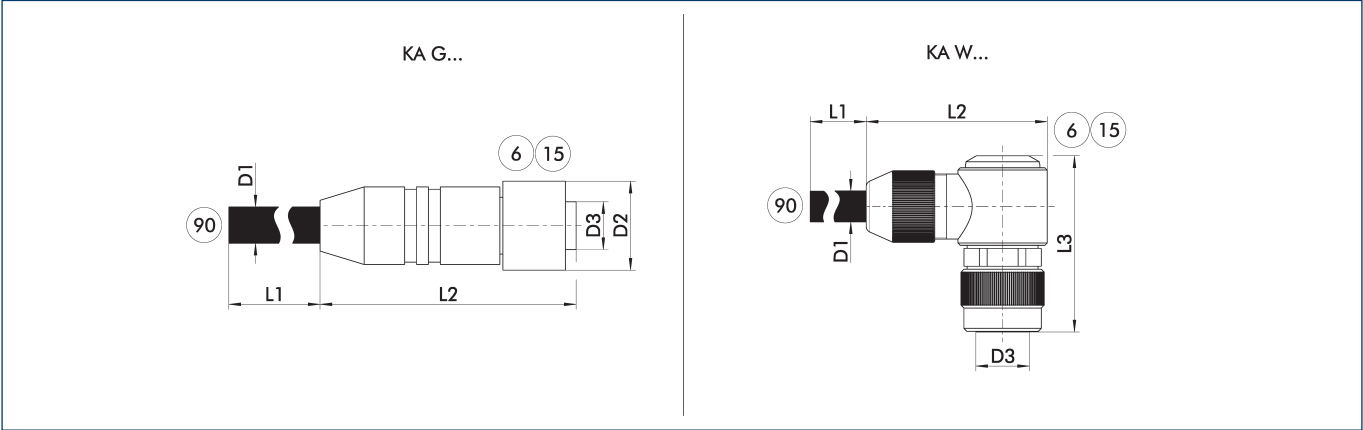
- ⑦② Ajustement pour douilles de centrage
- ⑦② Ajustement pour douilles de centrage

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

Description	ID	Matière	Etendue de la livraison
Ébauches de doigts			
ABR-PGZN-plus 100	0300012	Aluminium (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 100	0300022	Acier (1.7131)	1

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

Câble de connexion alimentation en tension



- KA G...

Câble de raccordement avec connecteur à fiches droit
- KA W...

Câble de raccordement avec connecteur à fiches angulaire
- 6

Raccordement côté module
- 15

Connecteur
- 90

Extrémité de câble avec torons ouverts

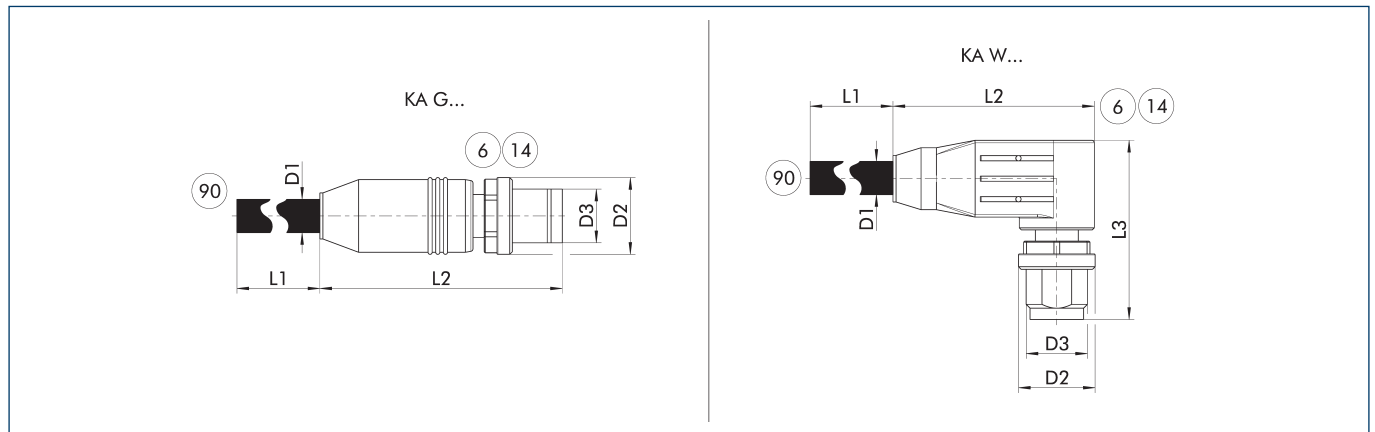
Les câbles de connexion sont utilisés pour connecter les produits SCHUNK à l'alimentation en tension.

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

- ⓘ

Veuillez respecter le rayon de courbure des câbles compatibles avec le porte-câble ou l'angle de torsion max. pour les câbles compatibles avec la torsion. Il s'agit généralement de 10 fois le diamètre de câble ou +/- 180°/m. Veuillez consulter la documentation du produit pour les informations sur la longueur de câble max. et la section de fil min.

Câble communication PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



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

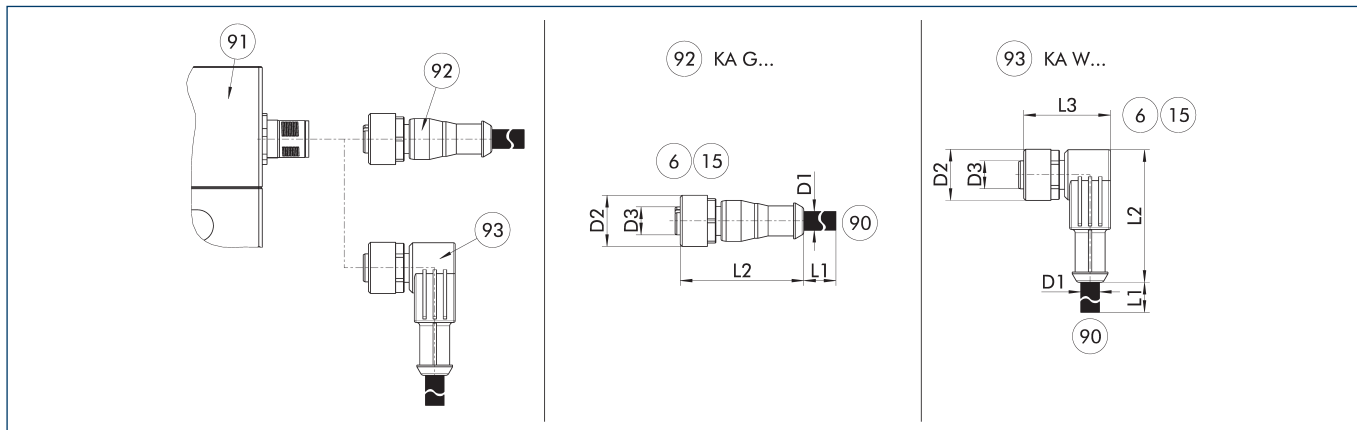
⑥ Raccordement côté module
⑭ Connecteur
⑨⑩ Le câbles se termine par une deuxième prise de connecteur

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

Description	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Répartiteur EtherCAT, prise M12 codage D, droit ; sur connecteur M8 codage A, droit							
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit							
KA GGN12D04-12D04-ET-00500-A	1505114	5	6.5	47.3	14.8		M12
KA GGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505119	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur RJ45, droit							
KA GGN12D04-RJ45-ET-00200-A	1511256	2	6.5	47.3	14.8		M12
KA GGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354681	5	6.5	47.8	14.8		M12
KA GGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505143	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit							
KA WGN12D04-12D04-ET-00500-A	1354661	5	6.5	47.8	14.8		M12
KA WGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505141	10	6.5	36.3	14.8	30	M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit							
KA WGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354688	5	6.5	36.3	14.8	30	M12
KA WGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505142	10	6.5	36.3	14.8	30	M12
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit							
KAR GGN12D04-12D04-ET-00500-A	1505146	5	6.5	47.8	14.8		M12
KAR GGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505147	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble communication résistant à la torsion, connecteur M12 droit - à connecteur RJ45 droit							
KAR GGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354677	5	6.5	47.8	14.8		M12
KAR GGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505160	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit							
KAR WGN12D04-12D04-ET-00500-A	1354674	5	6.5	47.8	14.8		M12
KAR WGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505148	10	6.5	36.3	14.8	30	M12
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit							
KAR WGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354692	5	6.5	36.3	14.8	30	M12
KAR WGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505149	10	6.5	36.3	14.8	30	M12

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

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



KA G...

Câble de raccordement avec prise droite

KA W...

Câble de raccordement avec prise coudée

⑥ Raccordement côté module

⑮ Connecteur

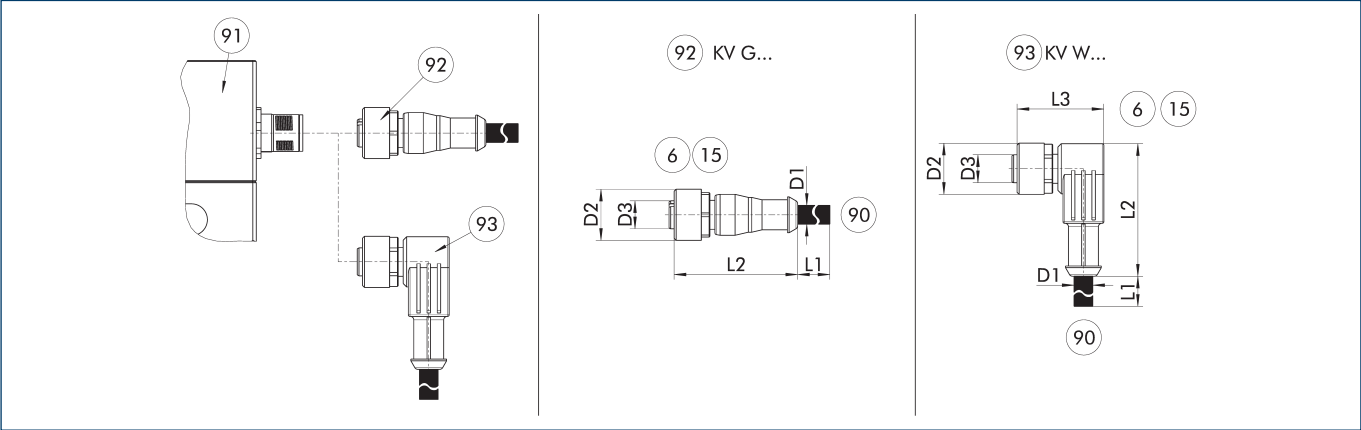
⑨⑩ Câble de raccordement SAC
avec fils nus à câbler⑨① Composant de fiche de
connexion⑨② Câble avec connecteur femelle
droit⑨③ Câble avec connecteur femelle
coudé

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

Description	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Câble IO-Link – compatible chaîne porte-câbles et à la torsion							
KA GLN1205-IOL-00500-A	1387207	5	4.8	38	15		M12
KA GLN1205-IOL-01000-A	1387209	10	4.8	38	15		M12
KA WLN1205-IOL-00500-A	1387210	5	4.8	39	15	28	M12
KA WLN1205-IOL-01000-A	1387211	10	4.8	39	15	28	M12

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

Câble pour l'alimentation et la communication IO-Link



- KV G...

Câble avec prise femelle droite
- KV W...

Câble avec prise femelle coudée
- 6

Raccordement côté module
- 15

Connecteur
- 90

Extrémité de câble avec prise mâle droite
- 91

Composant de fiche de connexion
- 92

Câble avec connecteur femelle droit
- 93

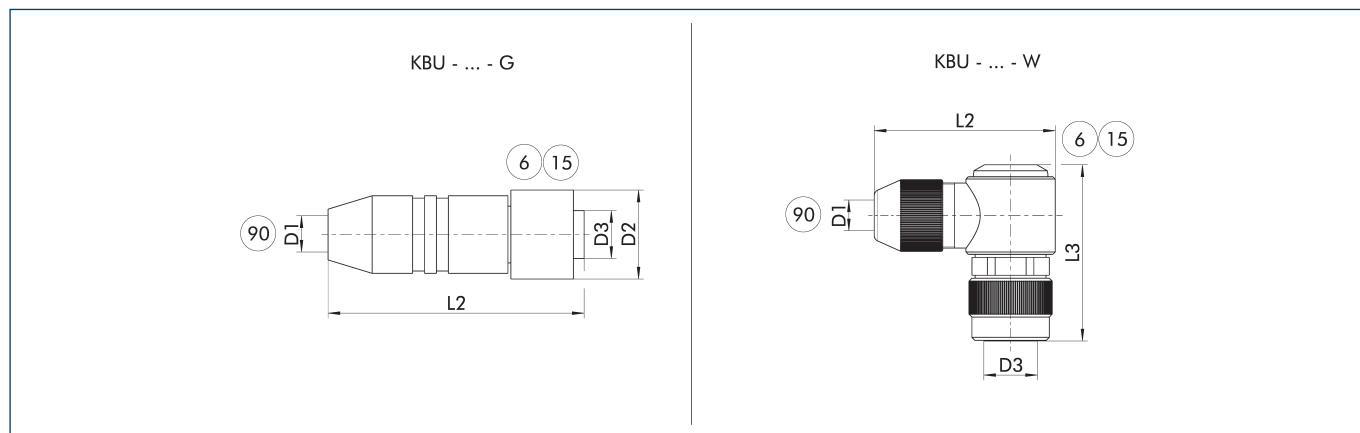
Câble avec connecteur femelle coudé

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

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

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

Connecteur d'alimentation électrique



KBU - ... - G Prise avec sortie droite

KBU - ... - W Prise avec sortie coudée

⑥ Raccordement côté module

⑮ Connecteur

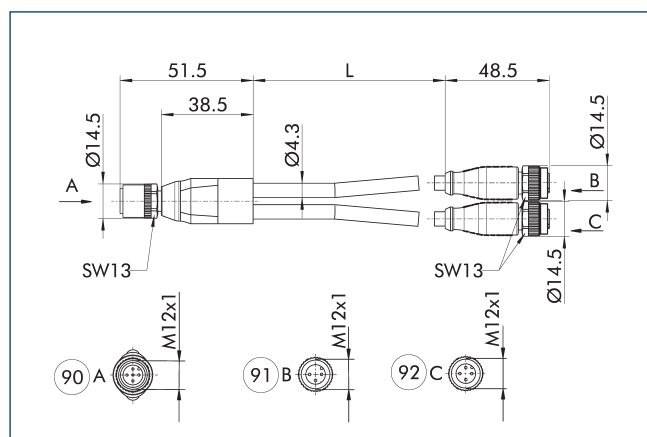
⑨⑩ D1 – diamètre max. de câble

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

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

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

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



⑨⑩ Pinces de préhension

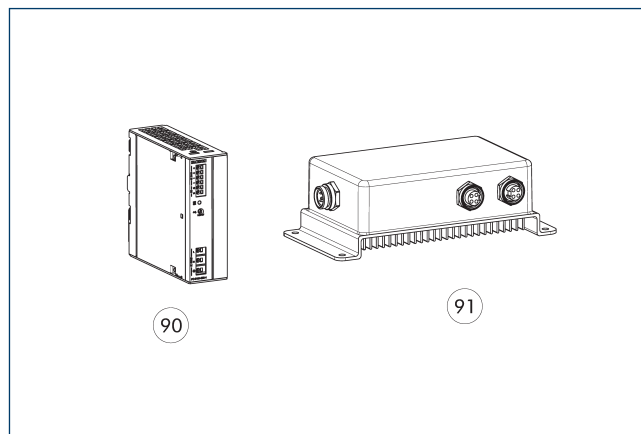
⑨① Logique (IO-Link master)

⑨② Alimentation (alimentation électrique 24 V)

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

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

Alimentation à découpage



⑨⑩ Bloc d'alimentation 24 V IP20

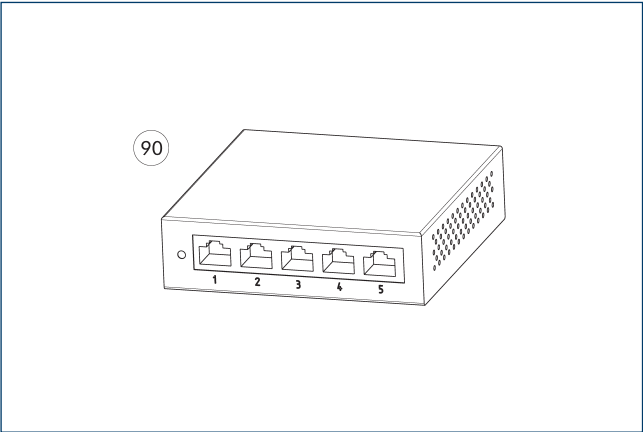
⑨① Alimentation 24 V IP67

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

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

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

Commutateur



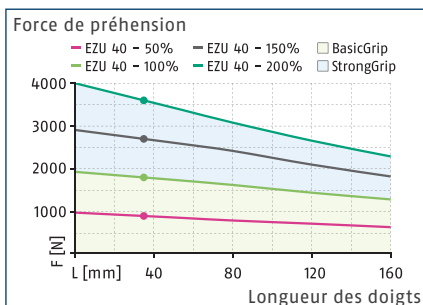
90 Commutateur Ethernet à 5 ports

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

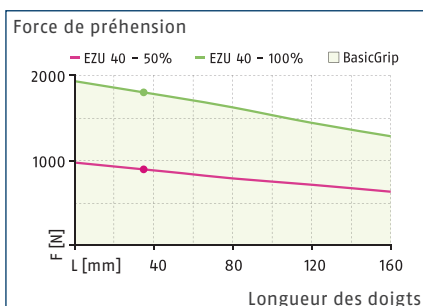
Description	ID	
Commutateur Ethernet		
D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch	1526496	



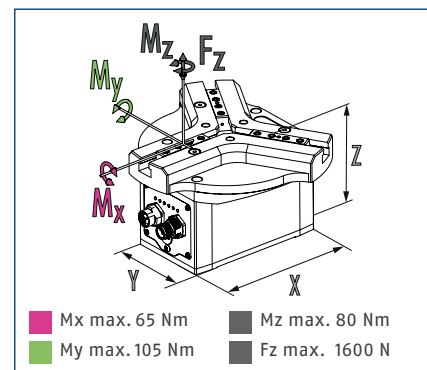
Version avec maintien de la force de préhension



Version sans maintien de la force de préhension



Dimensions et charges max.



① Les moments et les forces indiqués correspondent à des valeurs statiques. Ils s'appliquent à chacun des mors de base et peuvent se produire simultanément.

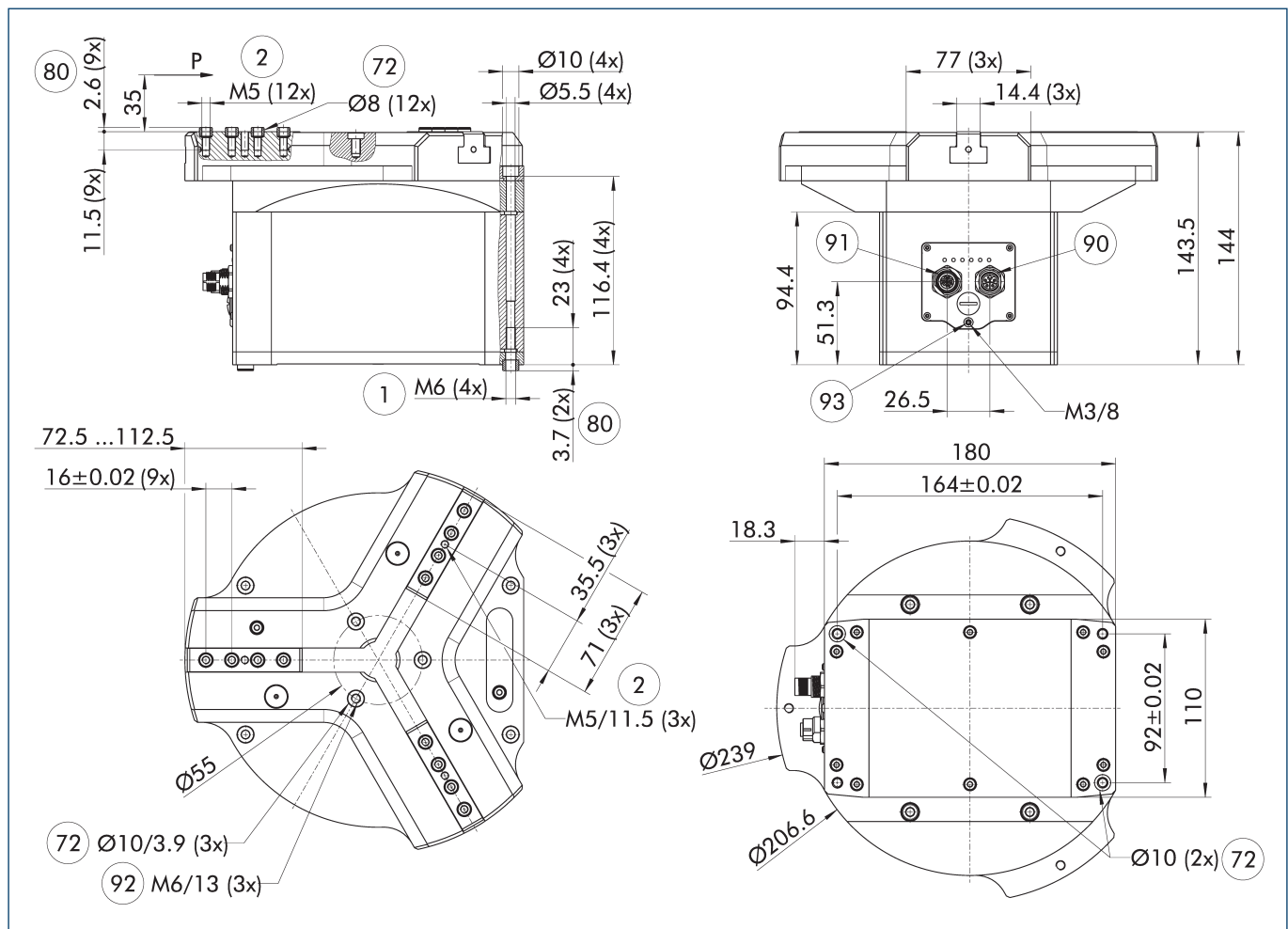
Caractéristiques techniques EZU avec maintien de la force de préhension

Description		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
Données d'utilisation générales						
Course par mors	[mm]	40	40	40	40	40
Force de préhension min./max.	[N]	900/3600	900/3600	900/3600	900/3600	900/3600
Maintien de la force de préhension min./max.	[%]	80/100	80/100	80/100	80/100	80/100
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	160	160	160	160	160
Poids de doigt max. admissible	[kg]	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4
Répétabilité (préhension)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %)	[s]	1/1	1/1	1/1	1/1	1/1
Vitesse (de positionnement) max.	[mm/s]	25	25	25	25	25
Accélération max.	[mm/s²]	150	150	150	150	150
Poids	[kg]	7.43	7.43	7.43	7.43	7.43
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Indice de protection IP, électronique		67	67	67	67	67
Indice de protection IP, guidage/mors de base		40	40	40	40	40
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Données d'utilisation électriques						
Tension nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interface de communication		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consommation de courant BasicGrip nominale/max.	[A]	0.82/1.99	0.82/1.99	0.82/1.99	0.82/1.99	0.82/1.99
Consommation de courant StrongGrip nominale/max.	[A]	2.75/5.29	2.75/5.29	2.75/5.29	2.75/5.29	2.75/5.29
Consommation de courant logique nominale/max.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Options et leurs caractéristiques						
Version étanche à la poussière		1582164	1582167	1582218	1582222	1582226
Indice de protection IP, guidage/mors de base		64	64	64	64	64
Course par mors	[mm]	30	30	30	30	30
Force de préhension min./max.	[N]	1080/3600	1080/3600	1080/3600	1080/3600	1080/3600
Poids	[kg]	7.55	7.55	7.55	7.55	7.55
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

Caractéristiques techniques EZU sans maintien de la force de préhension

Description		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
Données d'utilisation générales						
Course par mors	[mm]	40	40	40	40	40
Force de préhension min./max.	[N]	900/1800	900/1800	900/1800	900/1800	900/1800
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	160	160	160	160	160
Poids de doigt max. admissible	[kg]	1.4	1.4	1.4	1.4	1.4
Répétabilité (préhension)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Répétabilité (positionnement, unidirectionnel)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Répétabilité (positionnement, bidirectionnel)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Temps de fermeture/ouverture (positionnement, course de 50 %)	[s]	1/1	1/1	1/1	1/1	1/1
Vitesse (de positionnement) max.	[mm/s]	25	25	25	25	25
Accélération max.	[mm/s²]	150	150	150	150	150
Poids	[kg]	7.29	7.29	7.29	7.29	7.29
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Indice de protection IP, électronique		67	67	67	67	67
Indice de protection IP, guidage/mors de base		40	40	40	40	40
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Données d'utilisation électriques						
Tension nominale	[V]	24	24	24	24	24
Interface de communication		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Consommation de courant BasicGrip nominale/max.	[A]	0.36/1.52	0.36/1.52	0.36/1.52	0.36/1.52	0.36/1.52
Consommation de courant logique nominale/max.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Options et leurs caractéristiques						
Version étanche à la poussière		1582166	1582216	1582219	1582223	1582228
Indice de protection IP, guidage/mors de base		64	64	64	64	64
Course par mors	[mm]	30	30	30	30	30
Force de préhension min./max.	[N]	1080/1800	1080/1800	1080/1800	1080/1800	1080/1800
Poids	[kg]	7.41	7.41	7.41	7.41	7.41
Catégorie salle blanche ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

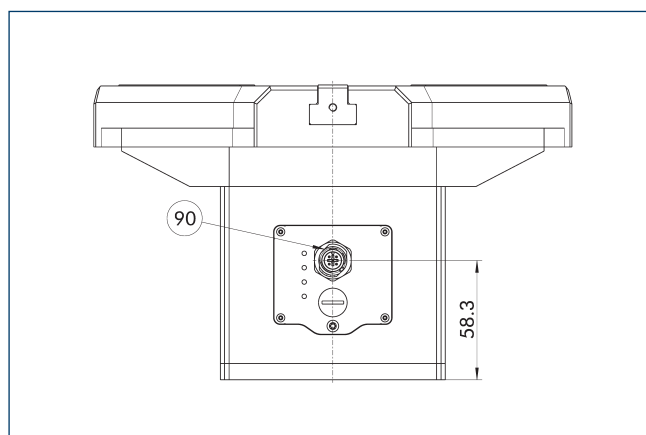
Vue principale



Le plan montre la pince en version PROFINET, EtherNet/IP ou EtherCAT, avec et sans maintien de la force de préhension avec les doigts ouverts. Se référer à la notice d'utilisation du produit pour connaître le nombre minimum de vis de fixation pour la fixation des doigts de pince.

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

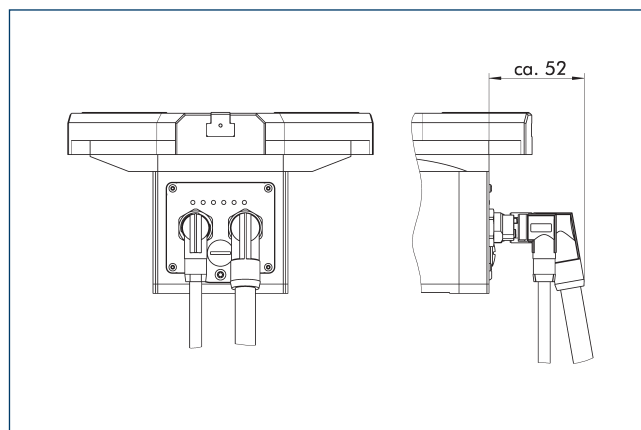
Version IO-Link et Modbus RTU



- ⑨ Alimentation et communication (M12, connecteur mâle, codage A, IL : 5 contacts, MB : 4 contacts)

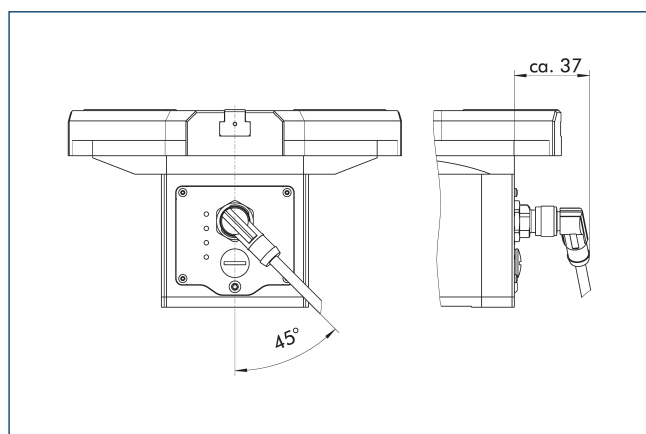
Le plan présente les changements de dimensions de la version IO-Link et Modbus RT par rapport à la version de base figurant sur la vue principale.

Connecteurs coudés pour version PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



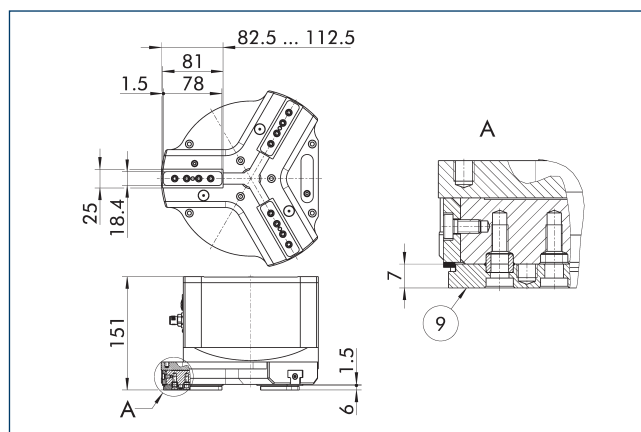
Le plan montre le sens de la sortie du câble en cas d'utilisation de connecteurs coudés. La distance entre le connecteur et le corps de la pince peut varier en fonction du fabricant du câble utilisé.

Connecteurs coudés pour la version IO-Link et Modbus RTU



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

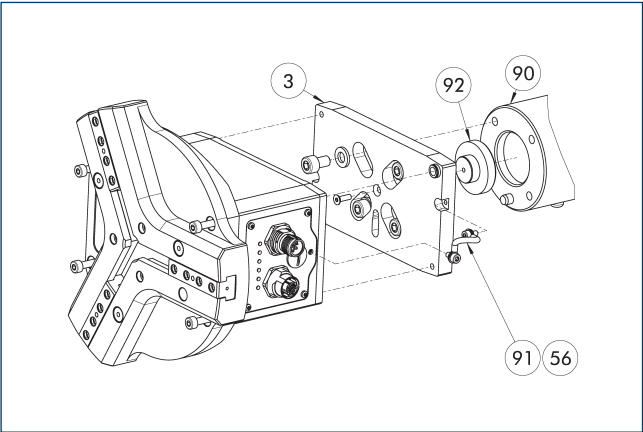
Version étanche à la poussière



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

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

Kits interface robot pince simple



- ③

Plaque-support
- ⑤⑥

Inclus dans la livraison
- ⑨①

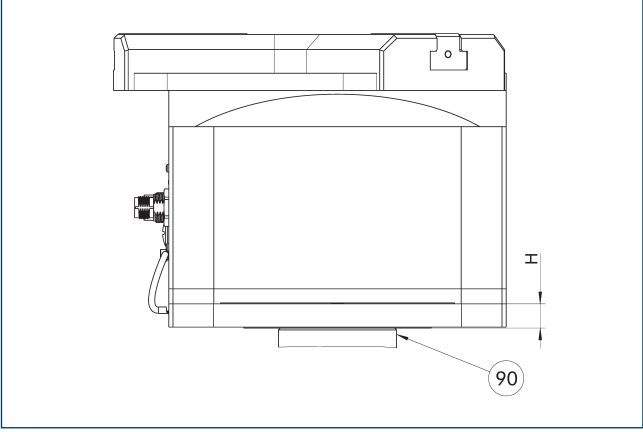
Poignet robot
- ⑨①

Câble terre fonctionnelle
- ⑨②

Disque de centrage

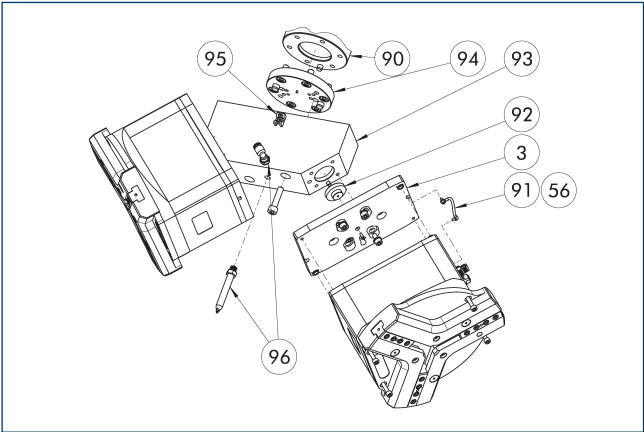
Les kits interface robot pour les pinces simples contiennent tous les composants nécessaires pour adapter mécaniquement la pince à poignet du robot souhaitée. En fonction du modèle de poignet, les vis, les goupilles et le centreur appropriés sont inclus.

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



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

Kits interface robot pince double



- ③ Plaque-support

⑤⑥ Inclus dans la livraison

⑨⑩ Poignet robot

⑨① Câble terre fonctionnelle

⑨② Centreur côté pince
- ⑨③ Plaque interface

⑨④ Interface Robot

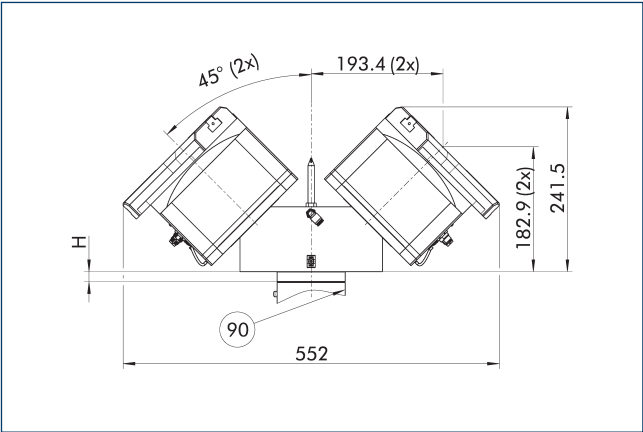
⑨⑤ Support de câble (inclus dans la livraison des câbles)

⑨⑥ Kit buse de soufflage

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

Description	ID	Hauteur	Cercle de perçage DIN ISO-9409
		[mm]	[mm]
Plaque-support			
AKO 2xEZU40/ISO63	1597813	14.8	63
AKO 2xEZU40/ISO80	1597832	14.8	80
Kit buse de soufflage (version longue)	1524789		

Kits interface robot pince double



- ⑨⑩ Poignet robot

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

Description	ID	Hauteur	Cercle de perçage DIN ISO-9409
		[mm]	[mm]
Plaque-support			
AKO 2xEZU40/ISO63	1597813	14.8	63
AKO 2xEZU40/ISO80	1597832	14.8	80

Câbles de connexion spécifiques au robot



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

Description	ID	Fabricant	Gammes	Modèle	Contrôleur	Raccordement	Longueur de câble	Interface
							[m]	
Pince simple								
EGU/EGK/EZU CNK-SG-FANUC-CRX	1532240	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (female)	1615303	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (femelle), passage d'alimentation interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (male)	1532237	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529600	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529619	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP

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

Câbles de connexion spécifiques au robot à double pince

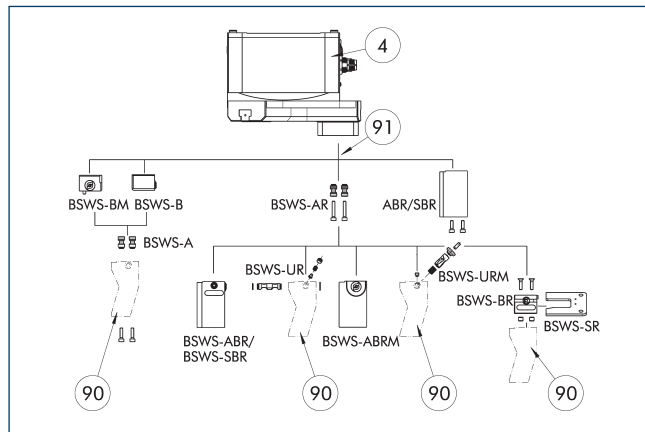


Câbles et kits de câbles pour la connexion électrique à des modèles spécifiques de robots et de contrôleurs. Selon le fabricant, un raccordement direct au niveau du poignet est possible ou un câblage externe est nécessaire. En combinaison avec des interfaces mécaniques et des modules logiciels, cela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

Description	ID	Fabricant	Gammes	Modèle	Contrôleur	Raccordement	Longueur de câble [m]	Interface
Pince double								
EGU/EGK/EZU CNK-DG-FANUC-CRX	1532241	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (female)	1615305	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (femelle), passage d'alimentation interne		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (male)	1532238	Universal Robots	e series, UR series	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Outil (male), passage énergie interne		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529608	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529621	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Contrôleur, acheminement des câbles externes	5	EtherNet/IP

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

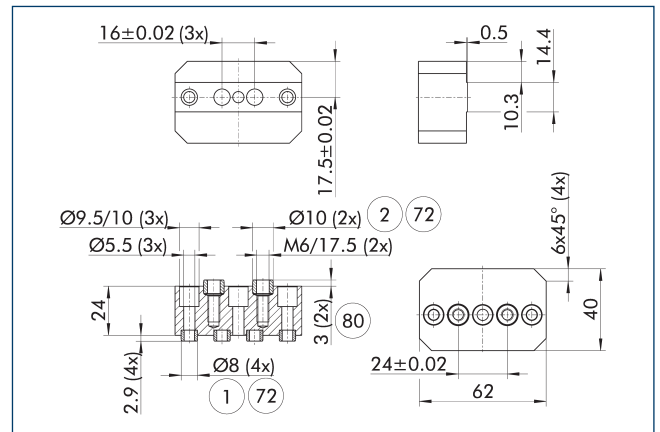
Systèmes à changement rapide de mors BSWS



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

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

Mors intermédiaire ZBA-EZU 40

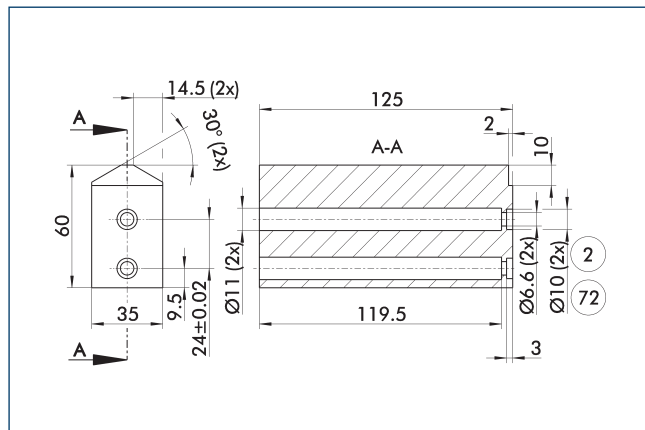


- ① Fixation de la pince
- ② Fixation des doigts
- ⑦ Ajustement pour douilles de centrage
- ⑧ Dépassement des douilles de centrage

L'interface des mors de base correspond à celle de la pince universelle PZN-plus. Ceci signifie que la gamme importante d'accessoires pour la PGN-plus peut également être utilisée pour cette pince, en tenant compte des encombrements et des limites d'application correspondantes.

Description	ID	Matière	Etendue de la livraison
Mors intermédiaire			
ZBA EZU 40	1582571	Acier	3
ZBA EZU 40 SD	1591237	Acier	3

Ébauches de doigts ABR/SBR-PGZN-plus 125



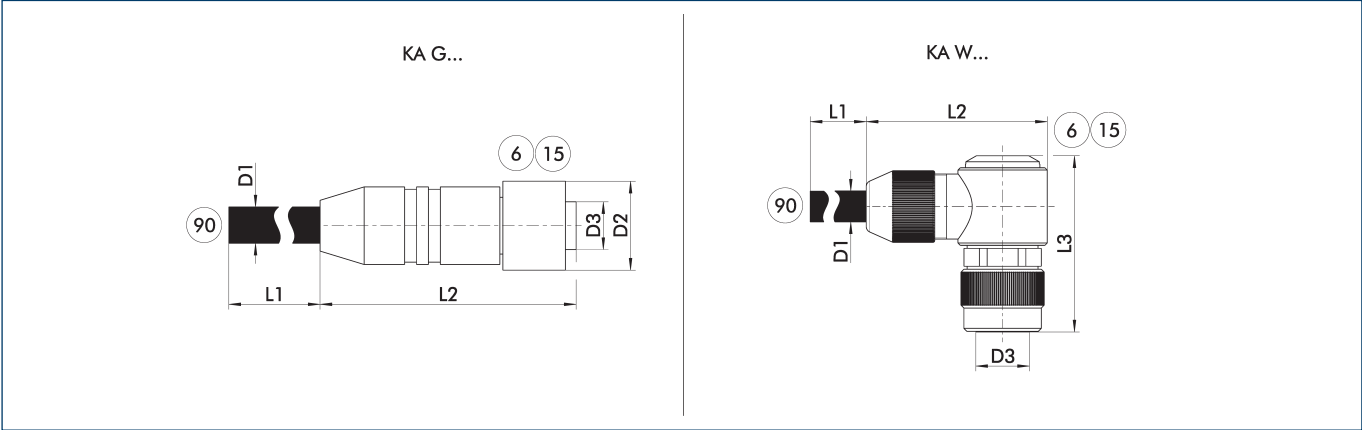
- ② Fixation des doigts

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

Description	ID	Matière	Etendue de la livraison
Ébauches de doigts			
ABR-PGZN-plus 125	0300013	Aluminium (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 125	0300023	Acier (1.7131)	1

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

Câble de connexion alimentation en tension



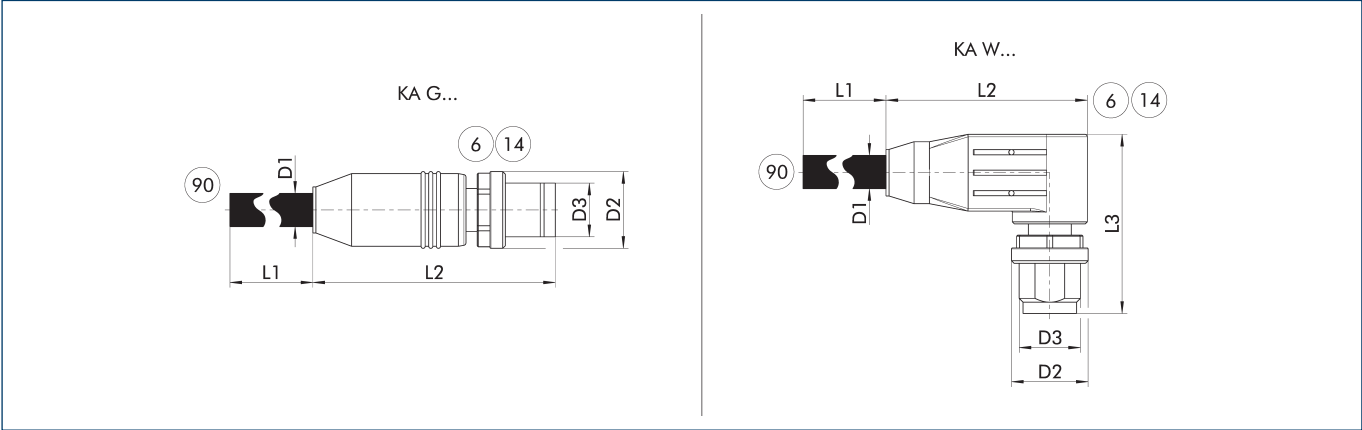
- KA G... Câble de raccordement avec connecteur à fiches droit
KA W... Câble de raccordement avec connecteur à fiches angulaire
- ⑥ Raccordement côté module
⑮ Connecteur
- ⑨ Extrémité de câble avec torons ouverts

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

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

- ① Veuillez respecter le rayon de courbure des câbles compatibles avec le porte-câble ou l'angle de torsion max. pour les câbles compatibles avec la torsion. Il s'agit généralement de 10 fois le diamètre de câble ou +/- 180°/m. Veuillez consulter la documentation du produit pour les informations sur la longueur de câble max. et la section de fil min.

Câble communication PROFINET, EtherNet/IP et EtherCAT



- KA G...

Connecteur droit
- KA W...

Connecteur coudé
- 6

Raccordement côté module
- 14

Connecteur
- 90

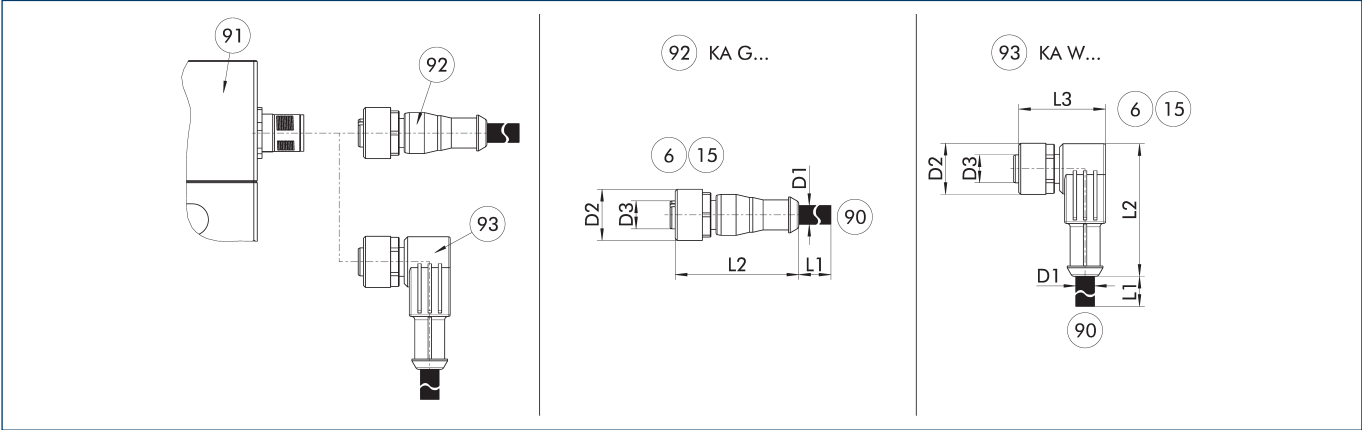
Le câbles se termine par une deuxième prise de connecteur

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

Description	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Répartiteur EtherCAT, prise M12 codage D, droit ; sur connecteur M8 codage A, droit							
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit							
KA GGN12D04-12D04-ET-00500-A	1505114	5	6.5	47.3	14.8		M12
KA GGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505119	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, droit - à connecteur RJ45, droit							
KA GGN12D04-RJ45-ET-00200-A	1511256	2	6.5	47.3	14.8		M12
KA GGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354681	5	6.5	47.8	14.8		M12
KA GGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505143	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit							
KA WGN12D04-12D04-ET-00500-A	1354661	5	6.5	47.8	14.8		M12
KA WGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505141	10	6.5	36.3	14.8	30	M12
Câble de communication adapté à la chaîne porte-câble, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit							
KA WGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354688	5	6.5	36.3	14.8	30	M12
KA WGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505142	10	6.5	36.3	14.8	30	M12
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, droit - à connecteur M12, droit							
KAR GGN12D04-12D04-ET-00500-A	1505146	5	6.5	47.8	14.8		M12
KAR GGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505147	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble communication résistant à la torsion, connecteur M12 droit - à connecteur RJ45 droit							
KAR GGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354677	5	6.5	47.8	14.8		M12
KAR GGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505160	10	6.5	47.3	14.8		M12
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur M12, droit							
KAR WGN12D04-12D04-ET-00500-A	1354674	5	6.5	47.8	14.8		M12
KAR WGN12D04-12D04-ET-01000-A	1505148	10	6.5	36.3	14.8	30	M12
Câble de communication résistant à la torsion, connecteur M12, angulaire - à connecteur RJ45, droit							
KAR WGN12D04-RJ45-ET-00500-A	1354692	5	6.5	36.3	14.8	30	M12
KAR WGN12D04-RJ45-ET-01000-A	1505149	10	6.5	36.3	14.8	30	M12

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

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



- KA G...

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

Câble de raccordement avec prise coudée
- ⑥ Raccordement côté module

⑮ Connecteur

⑨⑩ Câble de raccordement SAC avec fils nus à câbler
- ⑨① Composant de fiche de connexion

⑨② Câble avec connecteur femelle droit

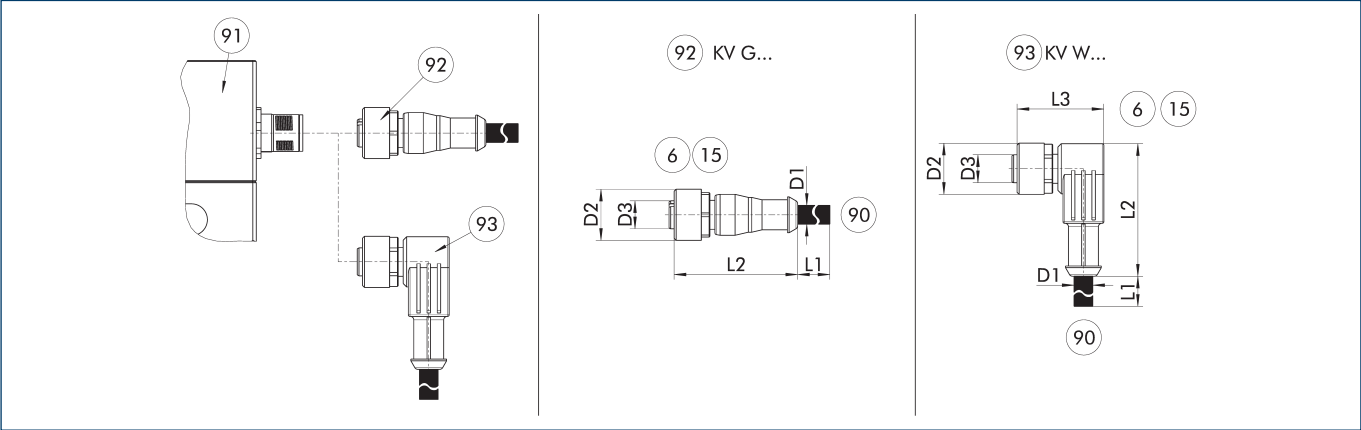
⑨③ Câble avec connecteur femelle coudé

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

Description	ID	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Câble IO-Link – compatible chaîne porte-câbles et à la torsion							
KA GLN1205-IOL-00500-A	1387207	5	4.8	38	15		M12
KA GLN1205-IOL-01000-A	1387209	10	4.8	38	15		M12
KA WLN1205-IOL-00500-A	1387210	5	4.8	39	15	28	M12
KA WLN1205-IOL-01000-A	1387211	10	4.8	39	15	28	M12

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

Câble pour l'alimentation et la communication IO-Link



- KV G...

Câble avec prise femelle droite
- KV W...

Câble avec prise femelle coudée
- 6

Raccordement côté module
- 15

Connecteur
- 90

Extrémité de câble avec prise mâle droite
- 91

Composant de fiche de connexion
- 92

Câble avec connecteur femelle droit
- 93

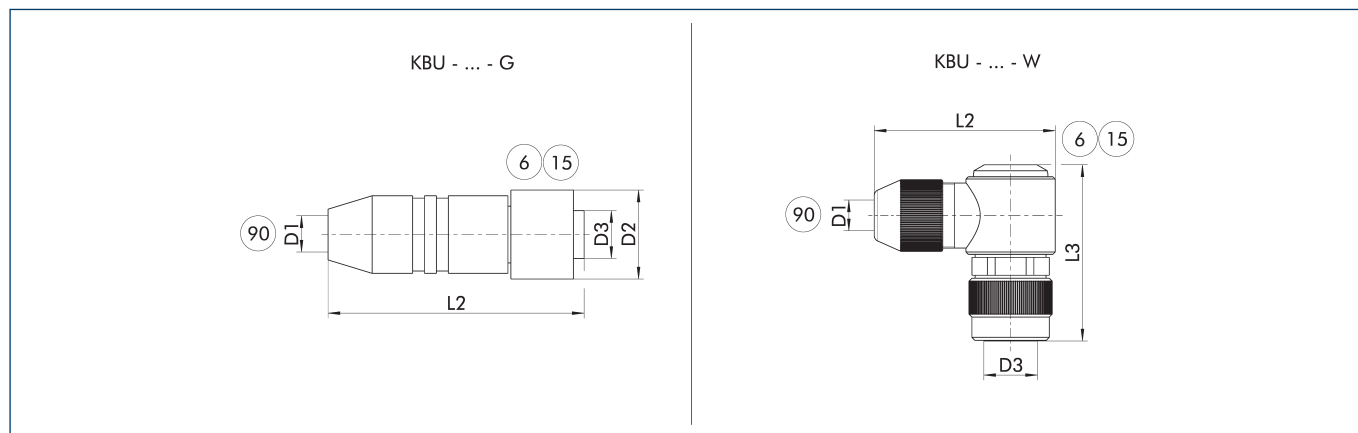
Câble avec connecteur femelle coudé

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

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

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

Connecteur d'alimentation électrique



KBU - ... - G Prise avec sortie droite

KBU - ... - W Prise avec sortie coudée

⑥ Raccordement côté module

⑮ Connecteur

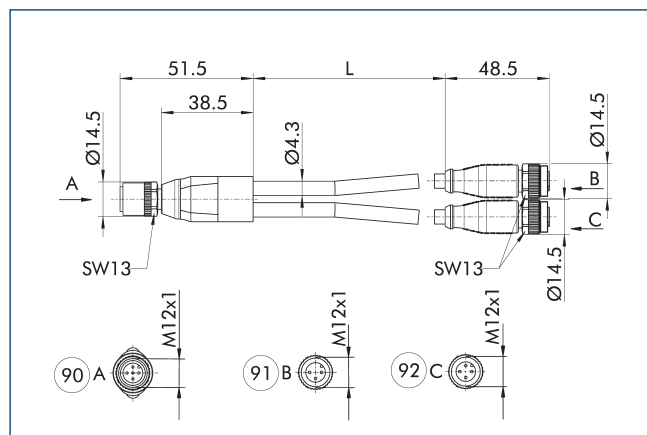
⑨⑩ D1 - diamètre max. de câble

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

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

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

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



⑨⑩ Pinces de préhension

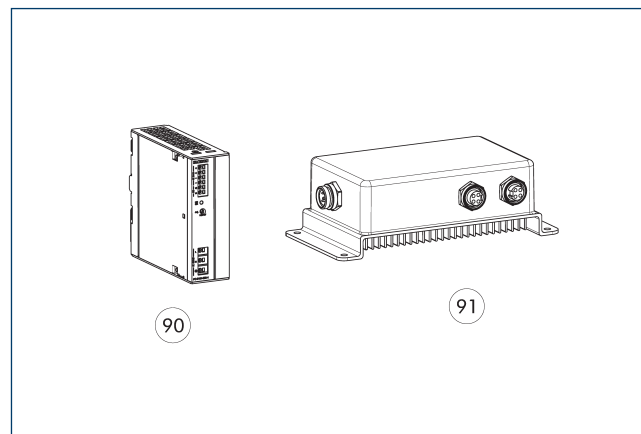
⑨① Logique (IO-Link master)

⑨② Alimentation (alimentation électrique 24 V)

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

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

Alimentation à découpage



⑨⑩ Bloc d'alimentation 24 V IP20

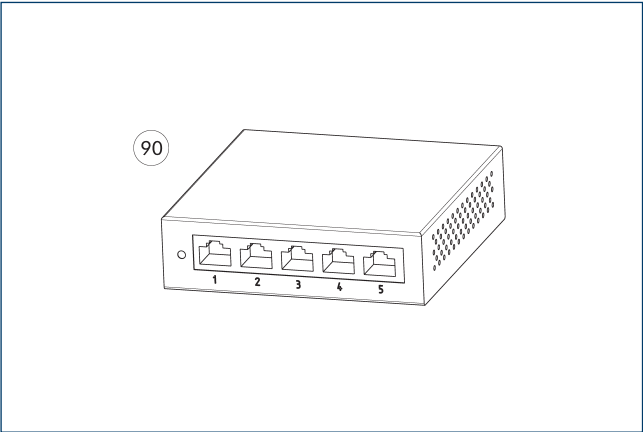
⑨① Alimentation 24 V IP67

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

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

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

Commutateur



90 Commutateur Ethernet à 5 ports

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

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



SCHUNK SE & Co. KG

Spanntechnik

Greiftechnik

Automatisierungstechnik

Bahnhofstr. 106 - 134

D-74348 Lauffen/Neckar

Tel. +49-7133-103-0

Fax +49-7133-103-2399

info@de.schunk.com

schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

