Hand in hand for tomorrow

SCHUNK®

Спецификация изделия

Универсальный захват EGU 50

Прочные. Гибкость. Интеллектуальность

Гибкий универсальный захват EGU

Универсальный 2-пальцевый захват для обработки большого количества заготовок с максимальной прочностью

Область применения

Гибкая загрузка и разгрузка станков, сборка и соединение с применением дополнительных производственных усилий, а также многоцелевая обработка заготовок. Герметичная конструкция делает захват идеальным для использования в неблагоприятных условиях с загрязнением стружкой или смазочно-охлаждающей жидкостью.

Преимущества – Ваша выгода

Универсальность и производительность благодаря большому и свободно программируемому ходу кулачков с бесступенчатой регулировкой захватного усилия для гибкой манипуляции заготовками

Прочный и надежный герметичная конструкция и зарекомендовавшие себя направляющие особенно подходят для суровых климатических условий при загрузке машин

Максимальная надежность процесса за счет предотвращения выпадения заготовок благодаря встроенной системе с поддержанием усилия захвата и функцией обнаружения выпадения

Постоянная ссылка при аварийном останове и отключении питания благодаря встроенному датчику абсолютных значений

100 % захватное усилие без пути разгона с почти постоянным захватным усилием по всей длине пальца благодаря встроенной цилиндрической зубчатой передаче

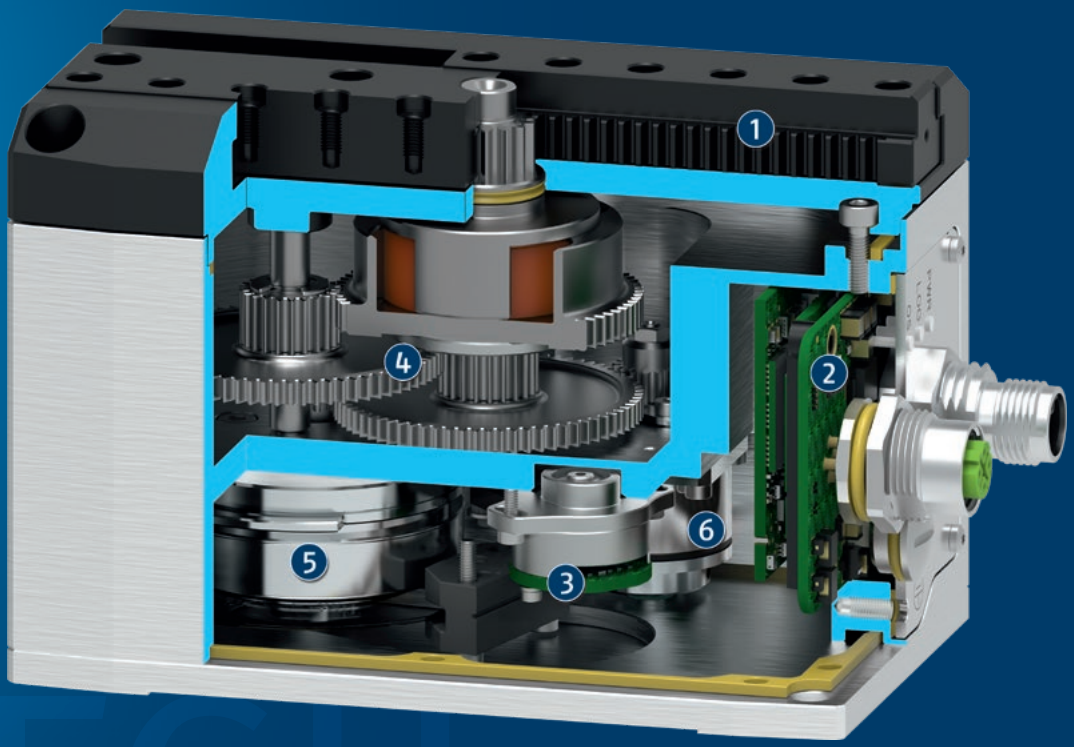
Минимальные трудозатраты при внедрении совместимость с продукцией лидирующих мировых производителей благодаря широкому спектру интерфейсов связи, а также функциональным блокам ПЛК и подключаемым модулям для роботов

Размеры	**Масса**	**Усилие захвата**	**Ход на губку**
Количество: 4	**1.44 .. 7.8 kg**	**300 .. 4000 N**	**41 .. 80 mm**

Функциональное описание

Благодаря встроенным в захват компонентам пользователю доступна максимальная функциональность. Это позволяет пальцам захвата предварительно позиционироваться на высокой скорости или погружаться в держатель заготовки. Захватное усилие можно плавно регулировать в соответствии с требованиями к обработке заготовок. Технология распознавания заготовок повышает степень прозрачности процесса для оператора. В ситуации аварийного останова предотвратить выпадение заготовки можно благодаря встроенной системе поддержания захватного усилия.

Доступны режимы захвата BasicGrip и StrongGrip. С BasicGrip возможна непрерывная работа двигателя и, следовательно, постоянный повторный захват заготовки. Скорость захвата автоматически оптимизируется в соответствии с настройкой захватного усилия. При использовании StrongGrip максимальное захватное усилие создается, а затем поддерживается с помощью системы удержания захватного усилия. Постоянный повторный захват возможен в течение регулируемого промежутка времени.



① **Прочный и устойчивый Т-образный направляющий паз**
для пальцев большой длины, внешних усилий и моментов. Дополнительно доступна версия с защитой от пыли.

② **Полностью встроенная и герметичная управляющая и силовая электроника**
со светодиодными индикаторами состояния и разъемами M12 для подключения питания и связи.

③ **Абсолютный датчик положения с высоким разрешением на выходе**
для точного позиционирования захватных кулачков с непрерывной абсолютной позиционной обратной связью.

④ **Герметичный приводной механизм с цилиндрической зубчатой передачей и шестеренно-реечным принципом работы**
для обеспечения почти постоянного захватного усилия по всей длине пальца, без соблюдения минимального расстояния доступа.

⑤ **Бесщеточный горизонтальный рядный двигатель**
для работы в условиях ограниченного пространства и высоких крутящих моментов за счет внешнего ротора.

⑥ **Электромагнитный тормоз**
с дополнительным механизмом поддержания захватного усилия и положения при простое или отключении питания.

Подробное функциональное описание

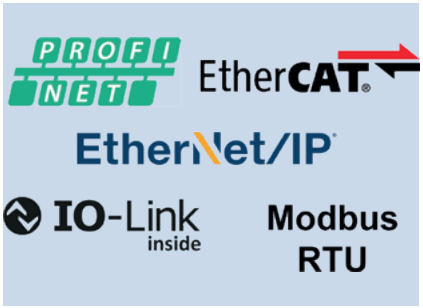
Повышенный класс защиты благодаря пыленепроницаемому исполнению SD

Пылезащитное исполнение повышает степень защиты от проникновения пыли и жидкостей в направляющую и базовый кулачок. В сочетании с герметизированной электроникой (IP67) пылезащитное исполнение подходит для использования в особо неблагоприятных условиях окружающей среды, например, для загрузки шлифовального станка. Степень защиты направляющих соответствует классу защиты IP 64, поэтому они абсолютно пыленепроницаемы и защищены от брызг воды со всех сторон. Дополнительную информацию об изделии можно найти в руководстве по эксплуатации.

Дополнительное крепежное приспособление

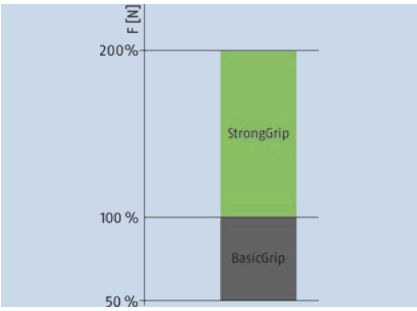
В корпусе направляющей предусмотрены дополнительные варианты резьбы и фитинги для монтажа специальной конструкции, позволяющей реализовать дополнительные функции. Например, можно установить подпружиненный нажимной элемент для позиционирования заготовки относительно упора с помощью пружины.

Возможности подключения



Широкий выбор доступных интерфейсов связи упрощает работу с различными производителями систем управления и роботов и позволяет сократить время на интеграцию. Industrial Ethernet (PROFINET, EtherCAT, EtherNet/IP) предоставляет возможность прямой интеграции в среду управления ведущих производителей ПЛК на рынке без дополнительных шлюзов. Благодаря последовательному интерфейсу Modbus RTU захват можно подключить к крепежному фланцу инструментов ведущих производителей роботов без необходимости прокладки внешних кабелей. Система IO-Link не зависит от других устройств и позволяет гибко подключаться к другим сетям.

Режимы захвата

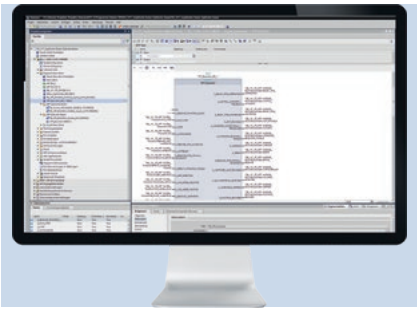


Доступны режимы захвата BasicGrip и StrongGrip.BasicGrip: Скорость захвата автоматически оптимизируется в соответствии с настройкой захватного усилия; возможен постоянный повторный захватStrongGrip: максимальное захватное усилие генерируется и затем фиксируется за счет поддержания силы захвата, возможен постоянный повторный захват в течение настраиваемого времени; необходимо учитывать время задержки между циклами захвата

Software Service — Интеграция роботов

Для безупречного взаимодействия захвата и робота имеются программные модули, интегрируемые в контроллеры роботов ведущих производителей. Это означает, что весь спектр функций захвата может применяться без необходимости дополнительного программирования, а приложение может быть запрограммировано напрямую. Совместимость с роботами: Universal Robots e-Series через Modbus RTU, FANUC CRX через Modbus RTU, ABB OmniCore C30 через EtherNet/IP, YASKAWA YRC1000micro через EtherNet/IP, Kassow Robots через Modbus RTU.Программное обеспечение и информацию о совместимости можно загрузить с сайта schunk.com/egu-software.

Software Service — Интеграция ПЛК



Для безупречного взаимодействия захвата и ПЛК имеются функциональные блоки, предназначенные для интерфейса программирования ведущих производителей. Это означает, что весь спектр функций захвата может применяться без необходимости дополнительного программирования, а приложение может быть запрограммировано напрямую. Совместимость с ПЛК: Siemens TIA Portal (PROFINET и IO-Link), Beckhoff TwinCAT (EtherCAT и IO-Link), Allen Bradley Studio 5000 Logix Designer (EtherNet/IP и IO-Link), Bosch Rexroth ctrlX (EtherCAT, только с Bosch Nexeed Automation).Программное обеспечение и информацию о совместимости можно загрузить с сайта schunk.com/egu-software.

Приложение для ввода в эксплуатацию в SCHUNK Control Center

Благодаря большому набору функций приложение для мехатронных захватов упрощает ввод в эксплуатацию, управление, диагностику и обслуживание. Пользователь при этом может управлять захватом напрямую и выполнять проверку приложений без использования ПЛК. В число функций входят конфигурирование сети, обновление прошивки, настройка параметров и резервное копирование, а также всесторонняя диагностика. Приложение совместимо с Windows и может быть загружено на сайте schunk.com/downloads-software.

Общие замечания о серии

Материал корпуса: Алюминиевый сплав, анодированный

Материал базовой губки: Сталь, защищенная от коррозии

Гарантия: 24 месяца или 5 миллионов циклов для BasicGrip / 3 миллиона циклов для StrongGrip (один цикл состоит из целого процесса захвата: «открытый захват» и «закрытый захват»)

Комплект поставки: В комплект захвата входит информация по безопасности и набор принадлежностей с центрирующими гильзами для крепления захвата и пальцев. Руководства по конкретным продуктам и программное обеспечение можно загрузить на сайтах schunk.com/downloads-manuals и schunk.com/downloads-software.

Усилие захвата: – это арифметическая сумма отдельных сил, приложенных к каждой губке на расстоянии P (см. рисунок).

Повторяемость (захват): определяется как отклонение действительного положения при 100 последовательных движений закрытия и открытия на заготовке или неподвижном упоре заготовки при постоянных внешних условиях.

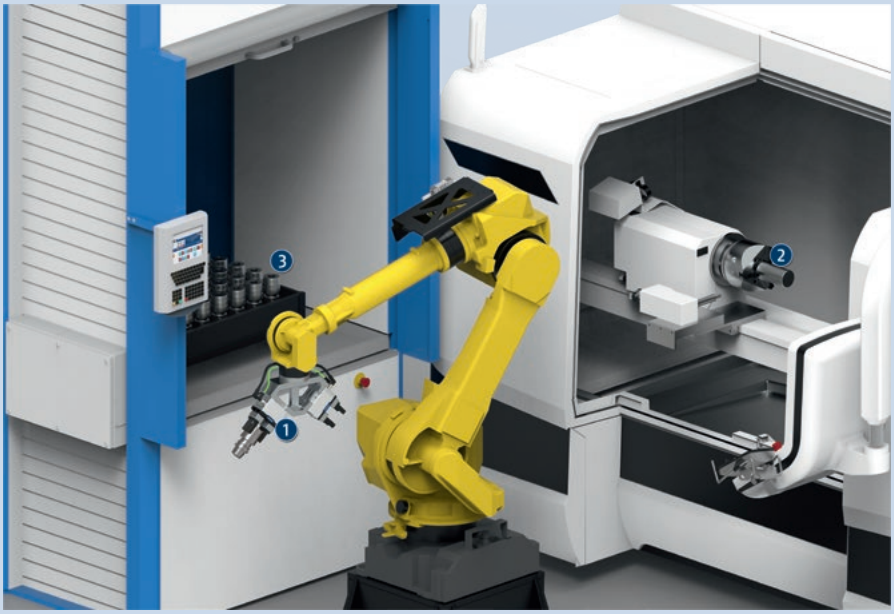
Повторяемость (позиционирование, однонаправленное): определяется как отклонение действительного положения базовых кулачков во время 100 последовательных перемещений в конечное положение в одном направлении при постоянных условиях.

Повторяемость (позиционирование, двунаправленное): определяется как отклонение действительного положения базовых кулачков во время 100 последовательных перемещений в конечное положение в обоих направлении при постоянных условиях.

Длина пальца,: измеряется как расстояние P от контрольной поверхности в направлении главной оси.

Время закрывания и открывания (позиционирование): Время открытия и закрытия – это только время движения пальцев с максимальной скоростью, а также максимальным ускорением с соблюдением требования по максимально допустимой массе на палец, и относится к расстоянию перемещения одного кулачка и 50 % от номинального хода.

Макс. скорость (позиционирования) и макс. ускорение: — это сумма скоростей и ускорений, действующих на каждый кулачок.



Пример применения

Гибкая загрузка и разгрузка станка с оптимизацией времени цикла. Используя два захвата на роботе, можно загружать станок автоматически, с оптимальным временем цикла, что позволяет увеличить производительность. Готовая деталь и заготовка могут транспортироваться за один цикл загрузки. Автоматизированный многоярусный склад вмещает паллеты с заготовками и готовыми деталями различных размеров. За счет большого и свободно программируемого хода кулачков можно захватывать детали различных диаметров без замены захвата.

1. Универсальный захват EGU для захвата необработанных заготовок и обработанных деталей
2. Станок с механизированным токарным патроном ROTA
3. Автоматизированный многоярусный склад

SCHUNK предлагает больше...

Следующие компоненты повышают работоспособность изделия, прекрасно дополняя высочайшую функциональность, гибкость, надежность и управляемость производственного процесса.

Кабель питания

Кабели передачи данных

Промежуточная губка

Адаптационные пакеты для роботов

Заказные захватные пальцы

Заготовка пальца

Система быстрой смены кулачков

ⓘ Подробные сведения об этих продуктах можно найти на страницах описания продуктов или на сайте www.schunk.com.

Опции и специальная информация

Режимы захвата: Доступны режимы захвата BasicGrip и StrongGrip. С BasicGrip возможна непрерывная работа двигателя и, следовательно, постоянный повторный захват заготовки. Скорость захвата автоматически оптимизируется в соответствии с настройкой захватного усилия. При использовании StrongGrip максимальное захватное усилие создается, а затем поддерживается с помощью системы удержания захватного усилия. Постоянный повторный захват возможен в течение регулируемого промежутка времени. Кроме того, в режиме StrongGrip необходимо принимать во внимание заданное время паузы и максимальную температуру окружающей среды. Более подробную информацию можно найти в инструкции по эксплуатации.

Поддержание удерживающего усилия: В случае аварийного останова или перепада напряжения, благодаря сочетанию электрического стопорного тормоза и предварительного зажатия упругого элемента, гарантированно сохраняется более 80 % изначально приложенного захватного усилия. При профилактической активации функции поддержания захватного усилия и положения может поддерживаться 100 % первоначально приложенного захватного усилия. Перемещение пальцев захвата при извлечении заготовки составляет несколько миллиметров и зависит от создаваемого захватного усилия. Дополнительно предлагаются варианты без поддержания захватного усилия.

Уплотнение: В стандартной комплектации захват имеет повышенную защиту от попадания пыли и жидкостей. Степень защиты IP электроники обеспечивается только при условии правильного монтажа разъемов. Редуктор захвата дополнительно защищен уплотнением на выходных шестернях.

Интерфейс базовых кулачков: При использовании промежуточного кулачка сопряжение базовых кулачков соответствует сопряжению универсального захвата PGN-plus-P. Это означает, что широкий спектр аксессуаров пальцев для PGN-plus-P может использоваться для этого захвата с учетом выступающих частей и ограничений приложений, которые применяются.

Пример заказа

EGU 50 - PN - M - B

Описание

EGU

Размер

50
60
70
80

Интерфейс обмена данными

PN = PROFINET
EI = EtherNet/IP
EC = EtherCAT
IL = IO-Link
MB = Modbus RTU

Поддержание удерживающего усилия

M = с поддержанием усилия захвата
N = без поддержания усилия захвата

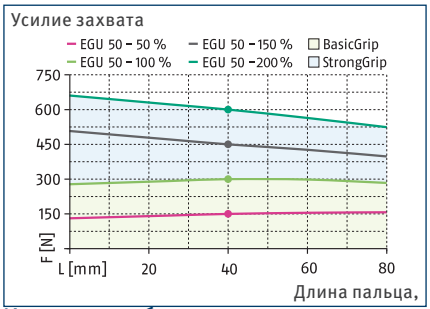
Исполнение

B = базовое исполнение
SD = Пылезащитное исполнение

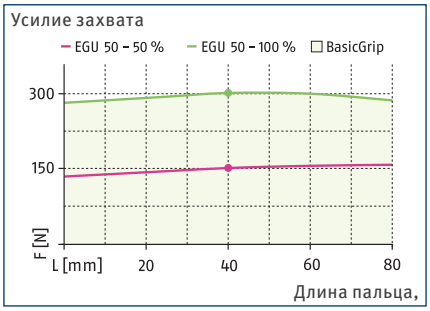
EGU 50

Универсальный захват

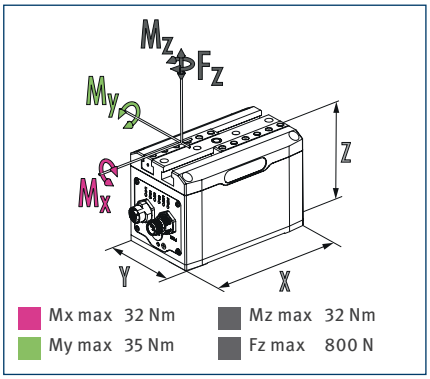
Исполнение с устройством поддержания захватного усилия



Исполнение без поддержания захватного усилия



Габариты и максимальные нагрузки



ⓘ Указанные моменты и силы являются статическими значениями, прикладываются к каждому базовому кулачку и могут действовать одновременно. Нагрузки могут возникать в дополнение к моменту, создаваемому собственно силой захвата.

Технические характеристики EGU с безопасным поддержанием захватного усилия

Описание		EGU 50-PN-M-B	EGU 50-EI-M-B	EGU 50-EC-M-B	EGU 50-IL-M-B	EGU 50-MB-M-B
Идент. №		1491537	1491540	1491546	1491532	1491535
Общие характеристики						
Ход на губку	[mm]	51	51	51	51	51
Мин./макс. усилие захвата	[N]	150/600	150/600	150/600	150/600	150/600
Мин./макс. поддержание усилия захвата	[%]	90/100	90/100	90/100	90/100	90/100
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	80	80	80	80	80
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Повторяемость (захват)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Повторяемость (позиционирование, однонаправленное)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Повторяемость (позиционирование, двунаправленное)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Время закрытия/открытия (позиционирование, ход 50 %)	[s]	0.8/0.8	0.8/0.8	0.8/0.8	0.8/0.8	0.8/0.8
Макс. скорость (позиционирования)	[mm/s]	110	110	110	110	110
Макс. ускорение	[mm/s²]	800	800	800	800	800
Масса	[kg]	1.49	1.49	1.49	1.49	1.49
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Класс защиты IP, электроника		67	67	67	67	67
Класс защиты IP, направляющая / базовый кулачок		40	40	40	40	40
Класс чистоты помещения ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Электрические характеристики						
Номинальное напряжение	[V]	24	24	24	24	24
Интерфейс обмена данными		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Потребление тока устройством BasicGrip, номинальное/макс.	[A]	0.3/1.44	0.3/1.44	0.3/1.44	0.3/1.44	0.3/1.44
Потребление тока устройством StrongGrip, номинальное/макс.	[A]	0.72/1.08	0.72/1.08	0.72/1.08	0.72/1.08	0.72/1.08
Потребление тока логической схемой, номинальное/макс.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Варианты исполнения и их характеристики						
Пылезащитное исполнение		1504558	1504580	1504582	1504554	1504556
Класс защиты IP, направляющая / базовый кулачок		64	64	64	64	64
Ход на губку	[mm]	41	41	41	41	41
Мин./макс. усилие захвата	[N]	210/600	210/600	210/600	210/600	210/600
Масса	[kg]	1.52	1.52	1.52	1.52	1.52
Класс чистоты помещения ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

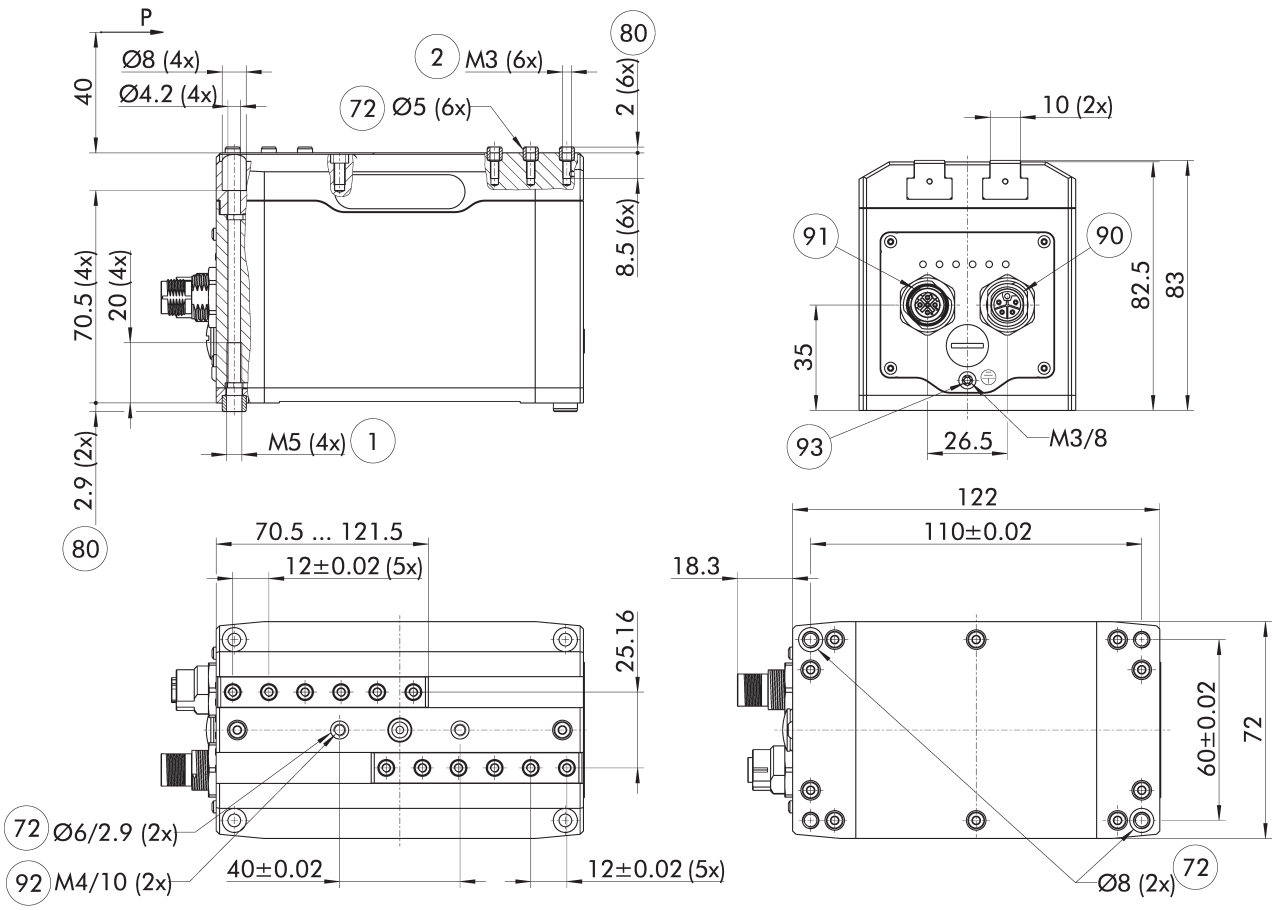
Технические характеристики EGU без безопасного поддержания захватного усилия

Описание		EGU 50-PN-N-B	EGU 50-EI-N-B	EGU 50-EC-N-B	EGU 50-IL-N-B	EGU 50-MB-N-B
Идент. №		1491538	1491541	1491547	1491533	1491536
Общие характеристики						
Ход на губку	[mm]	51	51	51	51	51
Мин./макс. усилие захвата	[N]	150/300	150/300	150/300	150/300	150/300
Макс. допустимая длина пальца	[mm]	80	80	80	80	80
Макс. допустимая масса на палец	[kg]	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
Повторяемость (захват)	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Повторяемость (позиционирование, однонаправленное)	[mm]	0.05	0.05	0.05	0.05	0.05
Повторяемость (позиционирование, двунаправленное)	[mm]	0.15	0.15	0.15	0.15	0.15
Время закрытия/открытия (позиционирование, ход 50 %)	[s]	0.8/0.8	0.8/0.8	0.8/0.8	0.8/0.8	0.8/0.8
Макс. скорость (позиционирования)	[mm/s]	110	110	110	110	110
Макс. ускорение	[mm/s²]	800	800	800	800	800
Масса	[kg]	1.44	1.44	1.44	1.44	1.44
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55	5/55
Класс защиты IP, электроника		67	67	67	67	67
Класс защиты IP, направляющая / базовый кулачок		40	40	40	40	40
Класс чистоты помещения ISO 14644-1:2015		5	5	5	5	5
Электрические характеристики						
Номинальное напряжение	[V]	24	24	24	24	24
Интерфейс обмена данными		PROFINET	EtherNet/IP	EtherCAT	IO-Link	Modbus RTU
Потребление тока устройством BasicGrip, номинальное/макс.	[A]	0.24/1.23	0.24/1.23	0.24/1.23	0.24/1.23	0.24/1.23
Потребление тока логической схемой, номинальное/макс.	[A]	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2	0.16/0.2
Варианты исполнения и их характеристики						
Пылезащитное исполнение		1504559	1504581	1504583	1504555	1504557
Класс защиты IP, направляющая / базовый кулачок		64	64	64	64	64
Ход на губку	[mm]	41	41	41	41	41
Мин./макс. усилие захвата	[N]	210/300	210/300	210/300	210/300	210/300
Масса	[kg]	1.47	1.47	1.47	1.47	1.47
Класс чистоты помещения ISO 14644-1:2015		4	4	4	4	4

EGU 50

Универсальный захват

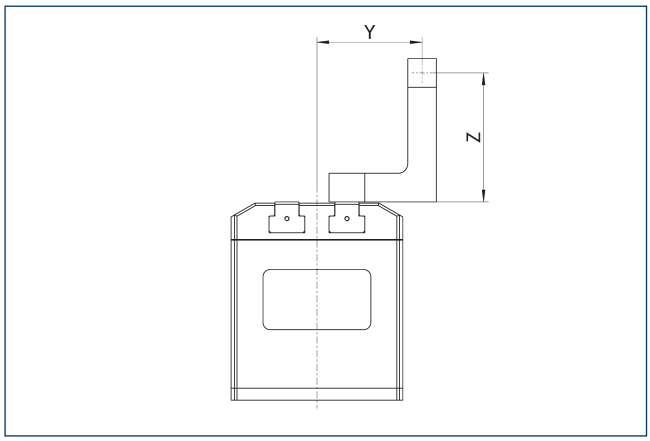
Главный вид

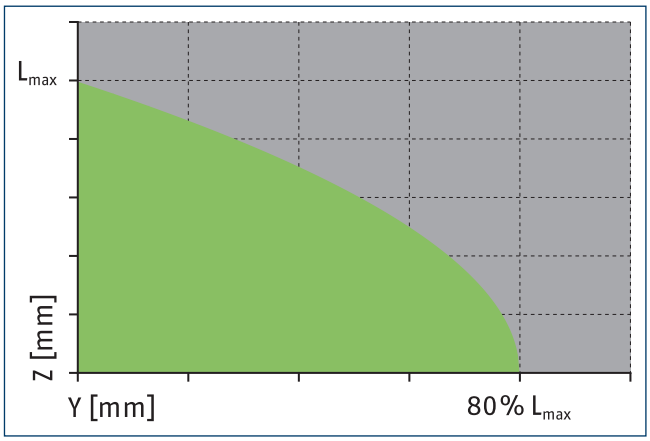


На чертеже показан захват в исполнении для PROFINET, EtherNet/IP или EtherCAT, с поддержанием захватного усилия при открытых кулачках и без него. Минимальное количество крепежных винтов для монтажа пальцев захвата приведено в руководстве по эксплуатации изделия.

1. Соединение с захватом
2. Пальцевое соединение
72. Подготовка под центрирующие втулки
80. Глубина отверстия центрирующей втулки в ответной детали
90. Блок питания (M12, разъем, 4 контакта, с ключом «L»)
91. Связь (M12, гнездо, 4 контакта, с ключом «D»)
92. Винтовое соединение с фитингами для дополнительного крепления (эти центрирующие втулки не входят в комплект поставки)
93. Подключение функционального заземления

Максимальный допустимый габарит пальцев



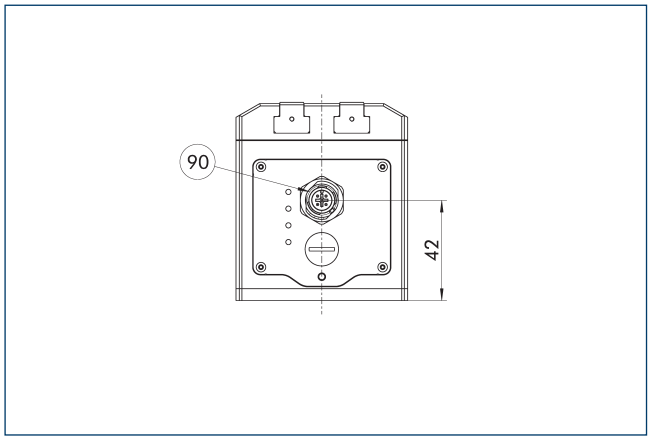


Допустимый диапазон

Недопустимый диапазон

L^{max} эквивалентна максимальной допустимой длине пальца, см. таблицу с техническими характеристиками

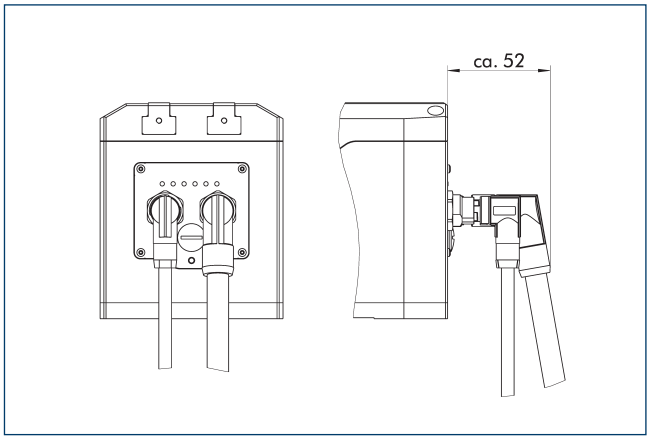
Версия IO-Link и Modbus RTU



(90) Блок питания и связи (M12, разъем, с ключом «A», IL: 5 контактов, MB: 4 контакта)

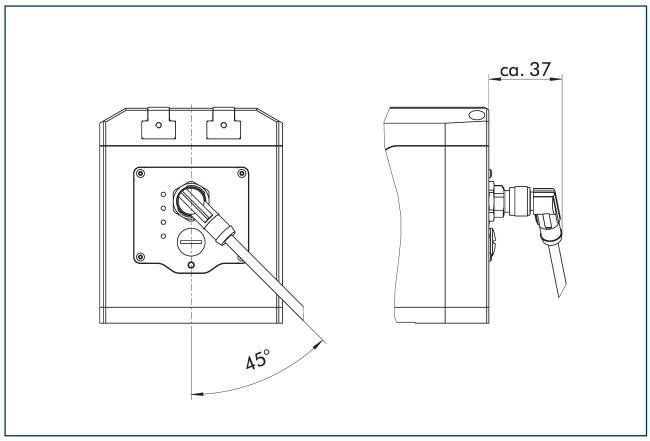
На чертеже показаны изменения размеров версий IO-Link и Modbus RTU в сравнении с основным исполнением, приведенным на главном виде.

Угловые штекерные разъемы для версий PROFINET, EtherNet/IP и EtherCAT



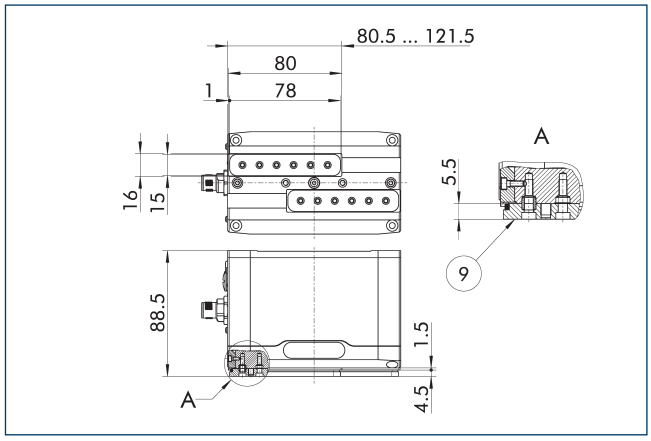
На чертеже показано направление вывода кабеля при использовании угловых разъемов. Расстояние от разъема до корпуса захвата может отличаться в зависимости от производителя используемого кабеля.

Угловые штекерные разъемы для версий IO-Link и Modbus RTU



На чертеже показано направление вывода кабеля при использовании угловых разъемов. Расстояние от разъема до корпуса захвата может отличаться в зависимости от производителя используемого кабеля.

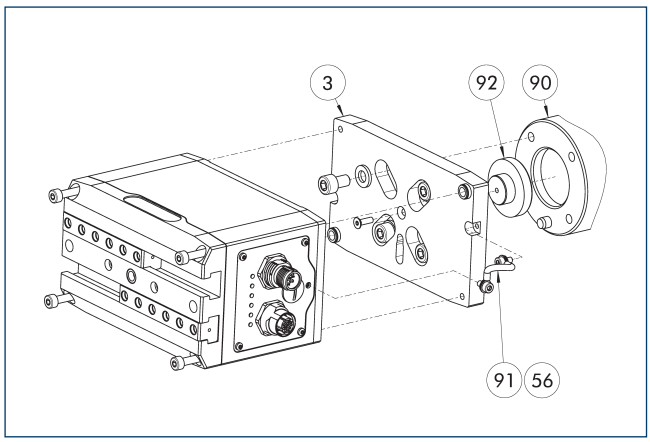
Пылезащитное исполнение



(9) Схему установки монтажных винтов см. в базовой версии

Пылезащищенное исполнение повышает степень защиты от проникновения посторонних веществ. Монтажный чертеж сдвигается на высоту промежуточной губки. Длина пальца все так же измеряется от верхней кромки корпуса захвата.

Пакеты для роботизации, одиночный захват

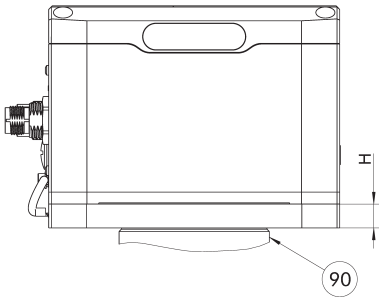


(3) Переходник
(56) Входит в комплект поставки
(90) Фланец робота
(91) Кабель рабочего заземления
(92) Центрирующий диск

Пакеты для роботизации одиночных захватов содержат все необходимые компоненты для механической подгонки захвата к требуемому фланцу робота. В зависимости от типа фланца в комплект поставки входят соответствующие винты, центрирующие штифты и центрирующий ободок.

Описание	Идент. №	Высота	Окружность центров болтов DIN ISO-9409	Производитель	Модель
		[mm]	[mm]		
Переходник					
AKO EGU50/ GP12	1524670	11		YASKAWA	GP12
AKO EGU50/ GP7,8	1524659	10.5		YASKAWA	GP7, GP8
AKO EGU50/ ISO31.5	1524650	10.5	31.5	ABB	SWIFTI CRB1100, IRB1100, IRB1200
AKO EGU50/ ISO40	1524653	10.5	40	ABB	IRB1300
AKO EGU50/ ISO50	1524658	10.5	50	ABB	GoFa CRB15000
AKO EGU50/ ISO50	1524658	10.5	50	FANUC	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO EGU50/ ISO50	1524658	10.5	50	Kassow Robots	
AKO EGU50/ ISO50	1524658	10.5	50	Universal Robots	UR7e, UR12e, UR16e, UR15
AKO EGU50/ ISO50	1524658	10.5	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP

Пакеты для роботизации, одиночный захват



(90) Фланец робота

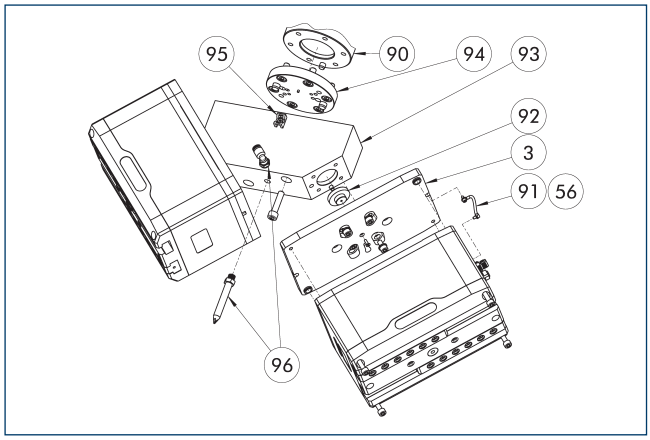
Благодаря цельной конструкции вся система является плоской. Адаптер выполнен из чистого алюминия. Список производителей роботов с соответствующими моделями — хорошая рекомендация, учитывающая общую массу. Вместе с тем, компания SCHUNK рекомендует тщательно проанализировать полезную нагрузку робота.

Описание	Идент. №	Высота	Окружность центров болтов DIN ISO-9409	Производитель	Модель
		[mm]	[mm]		
Переходник					
AKO EGU50/ GP12	1524670	11		YASKAWA	GP12
AKO EGU50/ GP7,8	1524659	10.5		YASKAWA	GP7, GP8
AKO EGU50/ ISO31.5	1524650	10.5	31.5	ABB	SWIFTI CRB1100, IRB1100, IRB1200
AKO EGU50/ ISO40	1524653	10.5	40	ABB	IRB1300
AKO EGU50/ ISO50	1524658	10.5	50	ABB	GoFa CRB15000
AKO EGU50/ ISO50	1524658	10.5	50	FANUC	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO EGU50/ ISO50	1524658	10.5	50	Kassow Robots	
AKO EGU50/ ISO50	1524658	10.5	50	Universal Robots	UR7e, UR12e, UR16e, UR15
AKO EGU50/ ISO50	1524658	10.5	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP

EGU 50

Универсальный захват

Пакеты для роботизации, двойной захват

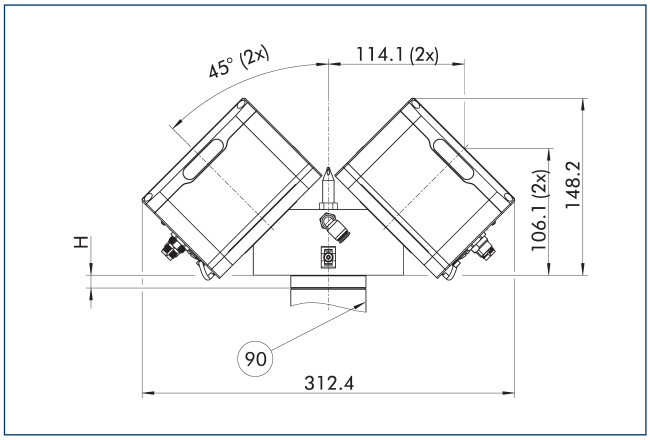


(3) Переходник
(56) Входит в комплект поставки
(90) Фланец робота
(91) Кабель рабочего заземления
(92) Центрирующий ободок для захвата
(93) угловой адаптер
(94) Адаптер для робота
(95) Кабельный хомут (входит в комплект поставки пакета кабелей)
(96) Комплект насадок для продувки

Пакеты для роботизации двойных захватов содержат все необходимые компоненты для механической подгонки двух захватов к требуемому фланцу робота. В зависимости от типа фланца в комплект поставки входят соответствующие винты, центрирующие штифты и центрирующий элемент. По желанию может быть установлено короткое или длинное продувочное сопло.

Описание	Идент. №	Высота	Окружность центров болтов DIN ISO-9409	Производитель	Модель
		[mm]	[mm]		
Переходник					
AKO 2xEGU50/ GP12	1524754	15.8		YASKAWA	GP12
AKO 2xEGU50/ ISO50	1524743	10.8	50	FANUC	CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO 2xEGU50/ ISO50	1524743	10.8	50	Kassow Robots	
AKO 2xEGU50/ ISO50	1524743	10.8	50	Universal Robots	UR12e, UR16e, UR15
AKO 2xEGU50/ ISO50	1524743	10.8	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP
AKO 2xEGU50/ ISO63	1524747	14.8	63		
AKO 2xEGU50/ ISO80	1524752	14.8	80	Universal Robots	UR20, UR30
Комплект насадок для продувки (короткие)	1524788				

Пакеты для роботизации, двойной захват



(90) Фланец робота

Адаптер выполнен из чистого алюминия. Список производителей роботов с соответствующими моделями — хорошая рекомендация, учитывающая общую массу. Вместе с тем, компания SCHUNK рекомендует тщательно проанализировать полезную нагрузку робота.

Описание	Идент. №	Высота	Окружность центров болтов DIN ISO-9409	Производитель	Модель
		[mm]	[mm]		
Переходник					
AKO 2xEGU50/ GP12	1524754	15.8		YASKAWA	GP12
AKO 2xEGU50/ ISO50	1524743	10.8	50	FANUC	CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA
AKO 2xEGU50/ ISO50	1524743	10.8	50	Kassow Robots	
AKO 2xEGU50/ ISO50	1524743	10.8	50	Universal Robots	UR12e, UR16e, UR15
AKO 2xEGU50/ ISO50	1524743	10.8	50	YASKAWA	HC10DTP, HC20DTP
AKO 2xEGU50/ ISO63	1524747	14.8	63		
AKO 2xEGU50/ ISO80	1524752	14.8	80	Universal Robots	UR20, UR30

Соединительные кабели для конкретных роботов

Соединительные кабели и комплекты соединительных кабелей для электроподключения к конкретным моделям роботов и контроллерам. В зависимости от производителя допускается прямое подключение к фланцу инструмента или же требуется прокладка внешних кабелей. Благодаря сочетанию механических адаптеров и программных модулей ввод робота в эксплуатацию может быть осуществлен всего за несколько шагов. Конструкция кабелей для внешней прокладки устойчива к скручиванию.

Описание	Идент. №	Производитель	Серия	Модель	Контроллер	Соединение	Длина кабеля	Сопряжение
							[m]	
Одиночный захват								
EGU/EGK/EZU CNK-SG-FANUC-CRX	1532240	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Инструмент (штекер), внутренняя сквозная подача		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-KR-Gen2	1620284	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Инструмент (штекер), внутренняя сквозная подача		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (female)	1615303	Universal Robots	Серия e, серия UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Инструмент (гнездо), внутренняя сквозная подача		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-SG-UR-eSeries (male)	1532237	Universal Robots	Серия e, серия UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Инструмент (штекер), внутренняя сквозная подача		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-SG-ABB-OmniCoreC30	1529600	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Контроллер, внешняя прокладка кабелей	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro	1529619	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Контроллер, внешняя прокладка кабелей	5	EtherNet/IP

ⓘ Необходимо учитывать эксплуатационные характеристики робота. SCHUNK также рекомендует использовать подходящую разгрузку напряжений.

EGU 50

Универсальный захват

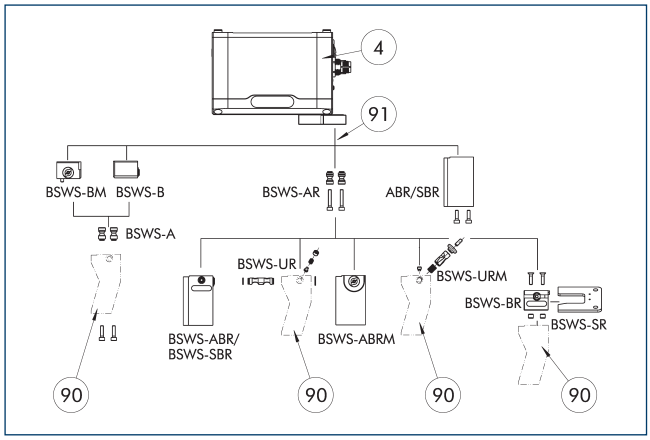
Соединительные кабели для конкретных роботов, двойной захват

Соединительные кабели и комплекты соединительных кабелей для электроподключения к конкретным моделям роботов и контроллерам. В зависимости от производителя допускается прямое подключение к фланцу инструмента или же требуется прокладка внешних кабелей. Благодаря сочетанию механических адаптеров и программных модулей ввод робота в эксплуатацию может быть осуществлен всего за несколько шагов. Конструкция кабелей для внешней прокладки устойчива к скручиванию.

Описание	Идент. №	Производитель	Серия	Модель	Контроллер	Соединение	Длина кабеля	Сопряжение
							[m]	
Двойной захват								
EGU/EGK/EZU CNK-DG-FANUC-CRX	1532241	FANUC	CRX	CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA, CRX-30iA	R-30iB Plus Mini	Инструмент (штекер), внутренняя сквозная подача		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-KR-Gen2	1620285	Kassow Robots	KR Series, Edge Edition (Gen2)	KR810, KR1018, KR1205, KR1410, KR1805		Инструмент (штекер), внутренняя сквозная подача		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (female)	1615305	Universal Robots	Серия e, серия UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Инструмент (гнездо), внутренняя сквозная подача		Modbus RTU
EGU/EGK/EZU CNK-DG-UR-eSeries (male)	1532238	Universal Robots	Серия e, серия UR	UR3e, UR7e, UR12e, UR16e, UR15, UR20, UR30	CB5	Инструмент (штекер), внутренняя сквозная подача		Modbus RTU
EGU/EZU CNK-DG-ABB-OmniCoreC30	1529608	ABB	IRB, CRB		OmniCore C30	Контроллер, внешняя прокладка кабелей	5	EtherNet/IP
EGU/EZU CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro	1529621	YASKAWA	GP, HC		YRC1000MICRO	Контроллер, внешняя прокладка кабелей	5	EtherNet/IP

ⓘ Необходимо учитывать эксплуатационные характеристики робота. SCHUNK также рекомендует использовать подходящую разгрузку напряжений.

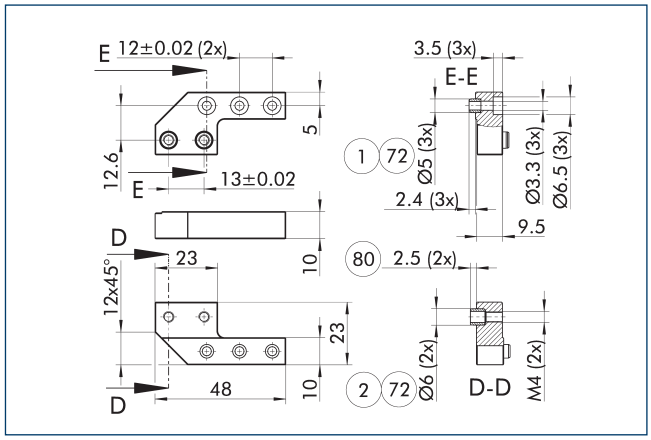
Системы быстрой смены губок BSWS



(4) Захваты
(90) Модифицированные захватные пальцы
(91) Промежуточная губка

Существуют различные системы быстрой смены губок для захватов. Подробную информацию можно найти в описании соответствующего изделия.

Промежуточный кулачок ZBA-EGU 50



(1) Соединение с захватом
(2) Пальцевое соединение
(72) Подготовка под центрирующие втулки
(80) Глубина отверстия центрирующей втулки в ответной детали

Промежуточные кулачки смещают базовые кулачки в направлении Y и обеспечивают возможность регулировки. При использовании сопряжение базовых кулачков соответствует сопряжению универсального захвата PGN-plus-P. Это означает, что широкий спектр аксессуаров пальцев для PGN-plus-P может использоваться для этого захвата с учетом выступающих частей и ограничений приложений, которые применяются.

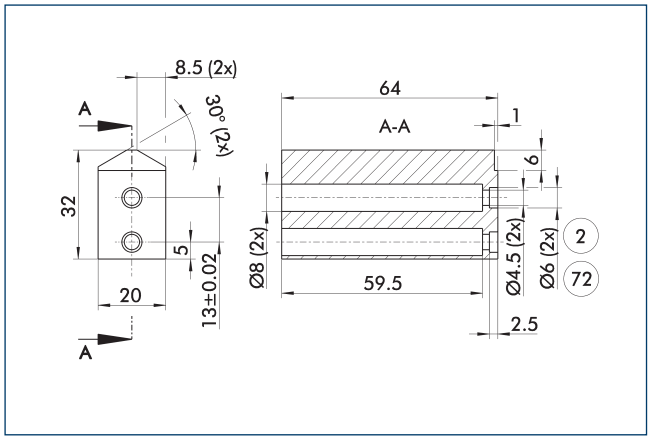
Описание	Идент. №	Материал	Комплект поставки
Промежуточная губка			
ZBA EGU 50	1504612	Сталь, защищенная от коррозии	2
ZBA EGU 50 SD	1591238	Сталь, защищенная от коррозии	2
Переходный штифт системы быстрой смены губок			
BSWS-AR 64	0300092		2
BSWS-AR 64	0300092		2
Основание системы быстрой смены губок			
BSWS-B 64	0303023		1
BSWS-BM 64	1313900		1

Области применения

Серия	Размер	вариант	Пригодность
EGU	50	BasicGrip 50%	■■■■
EGU	50	BasicGrip 100%	■■■■
EGU	50	StrongGrip 150%	■■■■
EGU	50	StrongGrip › 150 %	■■■■
Обозначения			
■■■■	Может комбинироваться без ограничений		
■■□□	Использовать с ограничениями (см. пределы нагрузки)		
□□□□	нельзя сочетать		

Ограничения нагрузок в описываемых приложениях можно найти в каталоге, в главе, посвященной соответствующей принадлежности.

Заготовки пальцев ABR/SBR-PGZN-plus 64



(2) Пальцевое соединение

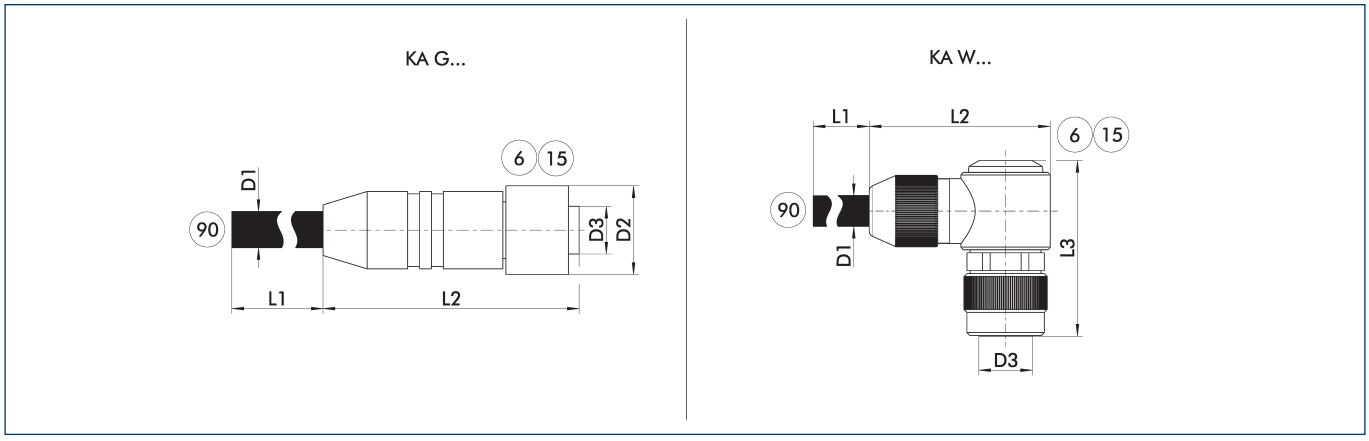
(72) Подготовка под центрирующие втулки

На чертеже показана заготовка пальца, предназначенная для доработки заказчиком.

Описание	Идент. №	Материал	Комплект поставки
Заготовка пальца			
ABR-PGZN-plus 64	0300010	Алюминий (3.4365)	1
SBR-PGZN-plus 64	0300020	Сталь (1.7131)	1

ⓘ При использовании заготовок пальцев ход закрытия может быть ограничен для отдельных серий захватов. Проверьте это заранее, используя данные CAD, и соответствующим образом уточните процедуру изготовления пальцев.

Кабель для подключения питания



KA G... Соединительный кабель с прямым штекерным соединителем

KA W... Соединительный кабель с угловым штекерным соединителем

(6) Соединение на стороне модуля

(15) Гнездо

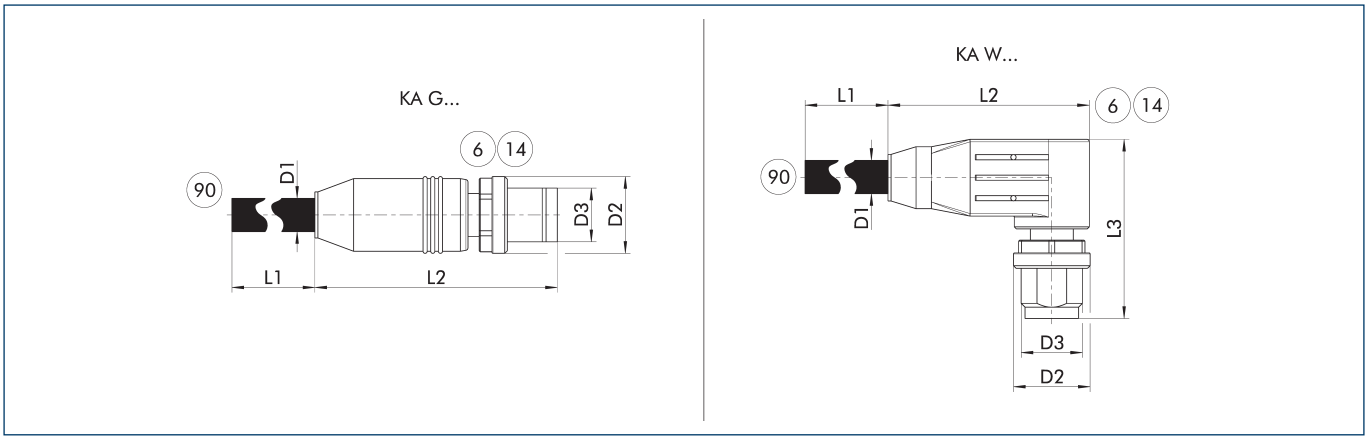
(90) Конец кабеля с оголенными проводами

Соединительные кабели используются для подключения изделий SCHUNK к источнику электропитания.

Описание	Идент. №	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Соединительный кабель питания – тяговая цепь и устойчивый к скручиванию разъем M12, прямой							
KA GLN12L04-LK-00500-A	1502019	5	7.2	53.5	18		M12 с ключом «L»
KA GLN12L04-LK-01000-A	1502023	10	7.2	53.5	18		M12 с ключом «L»
Соединительный кабель питания – тяговая цепь и устойчивый к скручиванию разъем M12, угловой							
KA WLN12L04-LK-00500-A	1502028	5	7.2	49	18	40	M12 с ключом «L»
KA WLN12L04-LK-01000-A	1502032	10	7.2	49	18	40	M12 с ключом «L»

ⓘ Соблюдайте требования по минимальному радиусу изгиба кабелей для кабельных цепей или по максимальному углу скручивания для скручиваемых кабелей. Обычно это 10 диаметров кабеля или +/- 180°/м. Информацию о макс. длине кабеля и мин. поперечному сечению проводников см. в документации изделия.

Кабель связи PROFINET, EtherNet/IP и EtherCAT



KA G... Прямой кабельный разъем
KA W... Угловой кабельный разъем

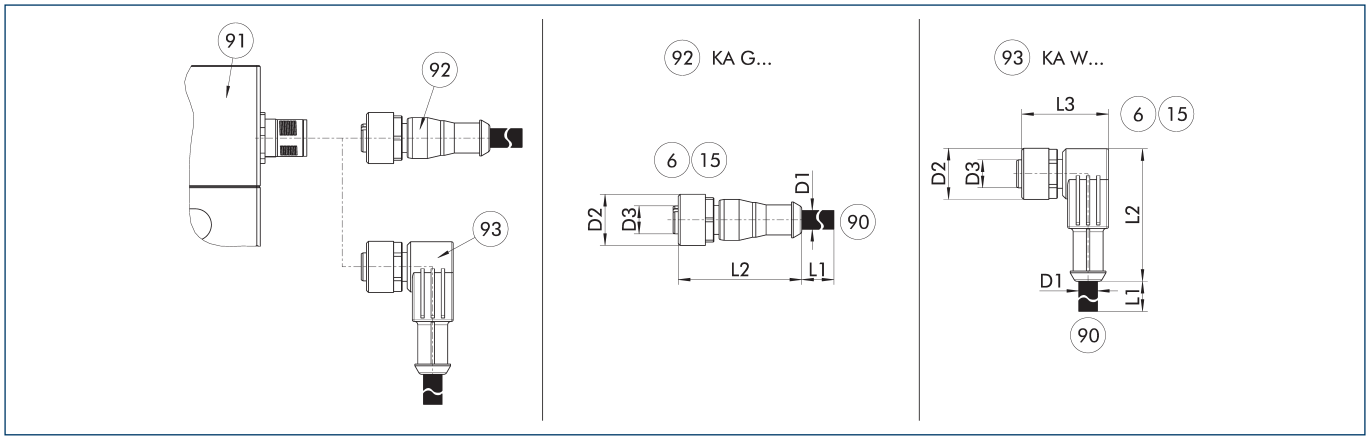
(6) Соединение на стороне модуля
(14) Соединитель
(90) Концы кабеля со вторым штекером

Соединительные кабели пригодны для установки на мехатронных устройствах SCHUNK и могут использоваться в интерфейсах обмена данных PROFINET, EtherNET/IP и EtherCAT. Обычно они имеют штекерный разъем M12 со стороны модуля (обозначение "D", разъем). Разъемы на боковой поверхности модуля могут быть прямыми (KA G...) или угловыми (KA W...). На другом конце кабеля имеется прямой штекерный разъем M12 («D»-coded) или штекерный разъем RJ45.

Описание	Идент. №	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Соединительный кабель EtherCAT, распределитель типа «звезда» (гнездо M12 с ключом «D», прямое); штекер M8 с ключом «A», прямой							
KA GGN12D04-08A04-ET-00020-A	1521990	0.2	6.5	47.3	14.8		M12
Кабель связи, подходящий для разъема M12 тяговой цепи, прямой – к соединителю M12, прямой							
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
Кабель связи, подходящий для разъема M12 тяговой цепи, прямой – к соединителю RJ45, прямой							
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
Кабель связи, подходящий для разъема M12 тяговой цепи, угловой – к соединителю M12, прямой							
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
Кабель связи, подходящий для разъема M12 тяговой цепи, угловой – к соединителю RJ45, прямой							
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
Кабель связи, подходящий к устойчивому к скручиванию разъему M12, прямой – к соединителю M12, прямой							
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
Кабель связи, подходящий к устойчивому к скручиванию разъему M12, прямой – к соединителю RJ45, прямой							
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
Кабель связи, подходящий к устойчивому к скручиванию разъему M12, угловой – к соединителю M12, прямой							
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
Кабель связи, подходящий к устойчивому к скручиванию разъему M12, угловой – к соединителю RJ45, прямой							
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

ⓘ Соблюдайте требования по минимальному радиусу изгиба кабелей для кабельных цепей или по максимальному углу скручивания для скручиваемых кабелей. Обычно это 10 диаметров кабеля или +/- 180°/м.

Соединительный кабель для питания и связи IO-Link



KA G... Соединительный кабель с прямым гнездом

KA W... Соединительный кабель с угловым гнездом

(6) Соединение на стороне модуля

(15) Гнездо

(90) Соединительный кабель SAC с оголенными концами провода

(91) Компонент разъема

(92) Кабель с прямым гнездовым соединителем

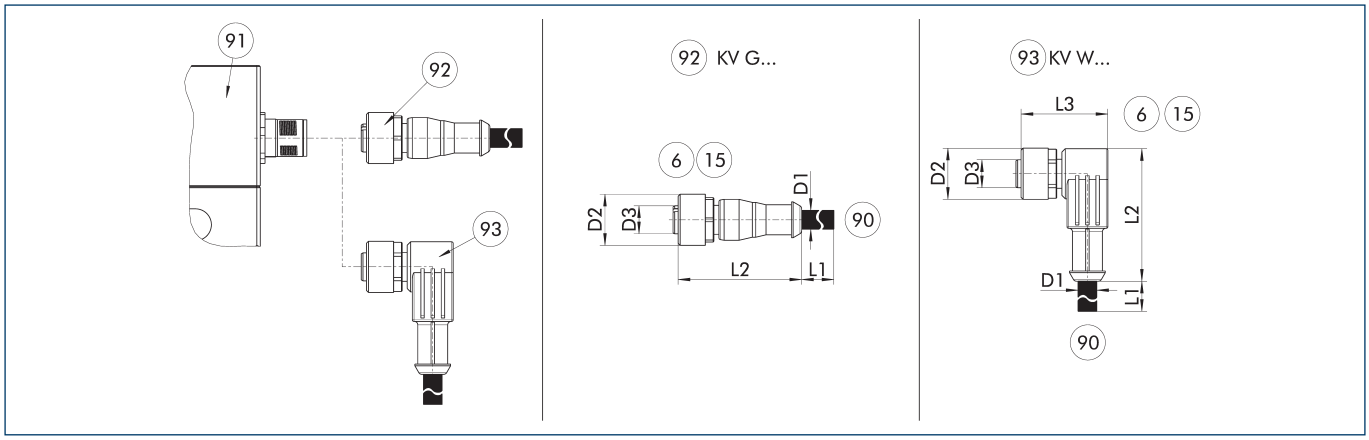
(93) Кабель с угловым гнездовым соединителем

Такой соединительный кабель идеально подходит для подключения соответствующих компонентов к системе управления. Соединительный кабель имеет на одном конце 5-штырьковое гнездо M12 и пучки проводников на другом для подключения отдельных компонентов. Соединительные кабели пригодны как для использования в кабельных цепях, а также в крутильных приложениях.

Описание	Идент. №	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Соединительный кабель IO-Link – пригоден для прокладки в канале «кабельная цепь», допускает скручивание							
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

ⓘ Соблюдайте требования по минимальному радиусу изгиба кабелей для кабельных цепей или по максимальному углу скручивания для скручиваемых кабелей. Обычно это 10 диаметров кабеля или +/- 180°/м.

Удлинительный кабель для питания и связи IO-Link



KV G... Кабельный удлинитель с прямым гнездом

KV W... Кабельный удлинитель с угловым гнездом

(6) Соединение на стороне модуля
(15) Гнездо
(90) Кабельный наконечник с прямым разъемом
(91) Компонент разъема
(92) Кабель с прямым гнездовым соединителем
(93) Кабель с угловым гнездовым соединителем

Кабельные удлинители идеально подходят для соединения соответствующих компонентов к системе управления или для использования в качестве удлинительных кабелей. Кабельные удлинители имеют 5-контактный разъем M12 прямой или угловой конструкции со стороны модуля и 5-контактный разъем M12 прямой конструкции на другом конце. Кабельные удлинители пригодны как для использования в кабельных трассах, а также в узлах с вращением.

Описание	Идент. №	L1	D1	L2	D2	L3	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Удлинительный кабель IO-Link — совместим с кабельными цепями и допускает скручивание							
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

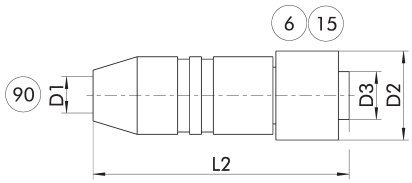
ⓘ Соблюдайте требования по минимальному радиусу изгиба кабелей для кабельных цепей или по максимальному углу скручивания для скручиваемых кабелей. Обычно это 10 диаметров кабеля или +/- 180°/м.

EGU 50

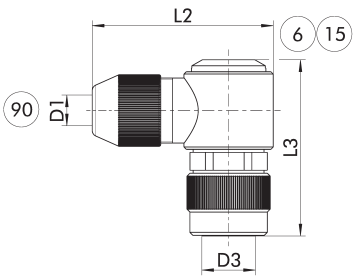
Универсальный захват

Разъем питания

KBU - ... - G



KBU - ... - W



KBU - ... - G Розетка с прямым гнездом

KBU - ... - W Розетка с угловым гнездом

(6) Соединение на стороне модуля

(15) Гнездо

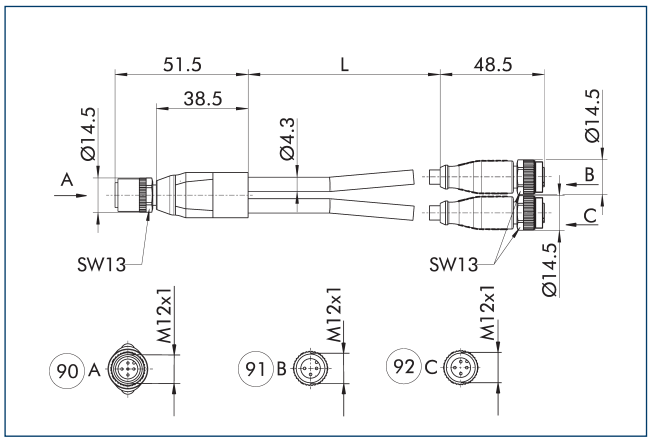
(90) D1 - макс. диаметр соединительного кабеля

Разъемы используются для подключения изделий SCHUNK к источнику питания. Для этого может использоваться нестандартный кабель. Отдельные проводники подключаются с помощью винтовых клемм в разъеме.

Описание	Идент. №	D1 (макс.)	L2	D2	L3	D3
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	
Штекерный соединитель						
KBU-M12L-G	1502044	13	70	25		M12 с ключом «L»
KBU-M12-W 5LP	1543957	13	49	25	99	M12 с ключом «L»

ⓘ Рекомендуемое сечение отдельного проводника в соединительном кабеле -- 1,5 мм2. Информацию о макс. длине кабеля и мин. поперечному сечению проводников см. в документации изделия.

Y-образный распределитель для IO-Link, позволяющий разделить логику и питание



(90) Захваты

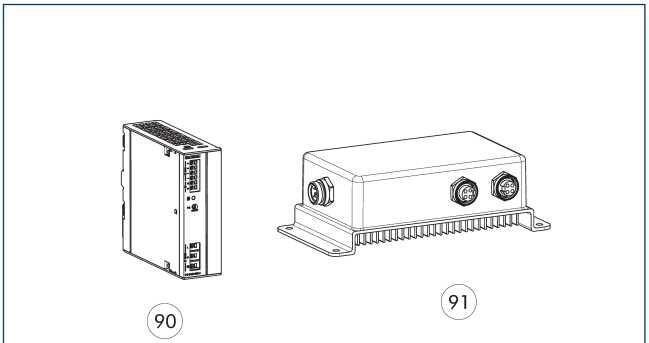
(91) Логическая схема (ведущее устройство IO-Link)

(92) Мощность (питание 24 В)

Y-образный распределитель позволяет подавать энергию от отдельного блока питания и рекомендуется в тех случаях, когда потребляемый изделием ток превышает выходной ток ведущего устройства IO-Link. Питание схемы управления и обмен данными IO-Link по-прежнему осуществляются через ведущее устройство IO-Link. Допускается использование ведущих устройств IO-Link с портом класса A или класса B.

Описание	Идент. №	Длина
		[m]
Y-образный разделитель, гнездо M12, прямое - на 2 штекера M12, прямое A-код		
Y-Verteiler M12 5pol. auf 1x M12 3pol.	1523560	0.3

Коммутируемый источник питания



(90) Источник питания 24 В IP20

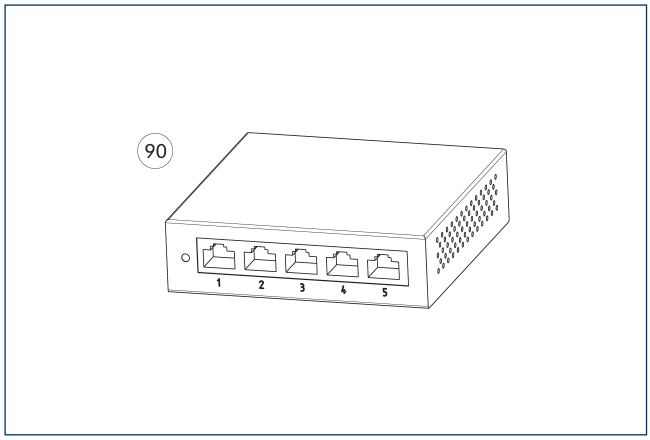
(91) Источник питания 24 В IP67

Блоки питания с выходным напряжением 24 В и диапазоном входного напряжения 100–240 В подходят для питания наших продуктов SCHUNK. Блоки питания, устанавливаемые в шкафу управления на DIN-рейку с классом защиты IP20 или непосредственно в полевых условиях с классом защиты IP67, подают напряжение туда, где оно необходимо. Мы с радостью поможем вам с дальнейшим выбором.

Описание	Идент. №	
Источник питания 24 В IP20		
BLOCK PC-0124-050-0	31001408	
Источник питания 24 В IP67		
TURCK PSU67-12-2480/M	1524336	

ⓘ В комплект поставки блока питания IP67 входят также необходимые разъемы для подключения к блоку питания.

Коммутатор



90 Коммутатор Ethernet с 5 портами

Коммутаторы обеспечивают простое развертывание высокоскоростной сети с использованием проводных соединений. С помощью коммутатора возможно подключение нескольких изделий SCHUNK к сети и управление ими, например, через ПЛК.

Описание	Идент. №	
Коммутатор 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*

2025-09-22 © 2025 SCHUNK SE & Co. KG