



Superior Clamping and Gripping



Produktinformation

Kollaborierender Kleinteilegreifer Co-act EGP-C

Co-act EGP-C

Kollaborierender Kleinteilegreifer

Kollaborativ. Leistungsstark. Zertifiziert.

Co-act EGP-C Greifer

Elektrischer 2-Finger-Parallelgreifer zertifiziert für den kollaborierenden Betrieb mit einer Ansteuerung über 24 V und digitalen I/O

Einsatzgebiet

Greifen und Bewegen kleiner bis mittlerer Werkstücke bei flexibler Kraft im kollaborierenden Betrieb in den Bereichen Montage, Elektronik und Werkzeugmaschinenbeladung.

Vorteile – Ihr Nutzen

Zertifizierte Greifeinheit spart Aufwand bei der Sicherheitsbetrachtung der Gesamtapplikation

Plug & Work für eine Vielzahl unterschiedlicher Cobots

Ansteuerung über digitale I/O zur einfachen Inbetriebnahme und schnellen Einbindung in bestehende Anlagen

Funktionale Sicherheit gewährleistet durch inhärente Sicherheit mit Strombegrenzung

Vormontierte Greifeinheit mit Roboterschnittstelle zur schnellen und einfachen Integration

Integrierte Statusanzeige zur Sichtbarkeit des Applikationszustandes

Serviceklappen in der Kollisionsschutzhülle verbaut zur Einstellung der Greifkraft und der Sensorik

Bürstenloser DC-Servomotor zum nahezu verschleißfreien Einsatz für eine hohe Lebensdauer

Aufsatzfinger mit drei verschiedenen Einsätzen verfügbar



Baugrößen
Anzahl: 2

m

Eigenmasse
0.59 .. 1.38 kg



Greifkraft
140 .. 230 N



Hub pro Backe
6 .. 10 mm



Werkstückgewicht
0.7 .. 1.15 kg

Funktionsbeschreibung

Der Co-act EGP-C Greifer wird elektrisch angetrieben und verfügt über eine integrierte Strombegrenzung und Kollisionsschutzhülle. Die Strombegrenzung stellt sicher, dass die Greifkraft einen definierten Wert nicht

überschreitet. Die Kollisionsschutzhülle dient zur Minderung von Verletzungsrisiken beim Einsatz im kollaborierenden Betrieb.



- ① **Kollisionsschutzhülle**
- ② **Kleinteilegreifer EGP**
- ③ **Flansch**
mit integrierter Elektronik und Verkabelung
- ④ **LED-Lichtband**
zur Statusanzeige
- ⑤ **Integrierte Sensorik**
zur Abfrage der Backenposition
- ⑥ **Serviceklappe Sensorik**
zur Einstellung der Sensorik
- ⑦ **Serviceklappe Greifkraft**
zur Einstellung der Greifkraft

Detaillierte Funktionsbeschreibung

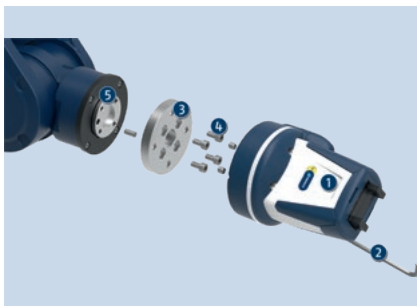
Betrachtung der Greifkraft im kollaborierenden Betrieb



Die Katalogangabe „Greifkraft“ bezieht sich auf die arithmetische Summe der an jeder Backe einzeln wirkende Kraft, jeweils im Abstand P (siehe Zeichnung). Zur Bewertung der biomechanischen Grenzwerte nach ISO/TS 15066 ist immer nur die pro Greiferbacke wirkende Kraft zu verwenden. Weiterhin wird auf die Hinweise in der Betriebsanleitung verwiesen.

- 1 Co-act EGP-C Greifer
- 2 Greiferbacken (kundenspezifisch)
- 3 Wirkende Greifkraft pro Greiferbacke
- 4 Werkstück

Einfache Montage des Co-act EGP-C



Der Co-act EGP-C Greifer wurde für die einfache Montage an kollaborierende Roboter (Cobots) entwickelt. Bei der Montage ist zuerst der beiliegende Adapterflansch mit dem mitgelieferten Befestigungsmaterial an dem Flansch des Cobots zu montieren. Anschließend kann der Greifer mit dem beiliegenden Innensechskant-Schlüssel am Adapterflansch befestigt werden. Abschließend ist die elektrische Verbindung (nicht Variante KETI) herzustellen.

- 1 Co-act EGP-C Greifer
- 2 Innensechskant-Schlüssel
- 3 Adapterflansch
- 4 Befestigungsmaterial
- 5 Flansch des Cobots

Einfaches Plug & Work an mehreren Cobots



Der Co-act Greifer EGP-C ist standardmäßig für eine Vielzahl an kollaborierenden Robotern (Cobots) verschiedener Hersteller, darunter KUKA, Universal Robots und FANUC, verfügbar. Der Greifer ist so vorkonfiguriert, dass er elektrisch und mechanisch direkt an die Cobots montiert werden kann. Je nach Hersteller stehen zudem unterschiedliche Varianten abhängig von der Flanschversion zur Verfügung.

- 1 Co-act-EGP-C Greifer an KUKA LBR iiwa
- 2 Co-act EGP-C Greifer an FANUC CR-7iA
- 3 Co-act EGP-C Greifer an UR

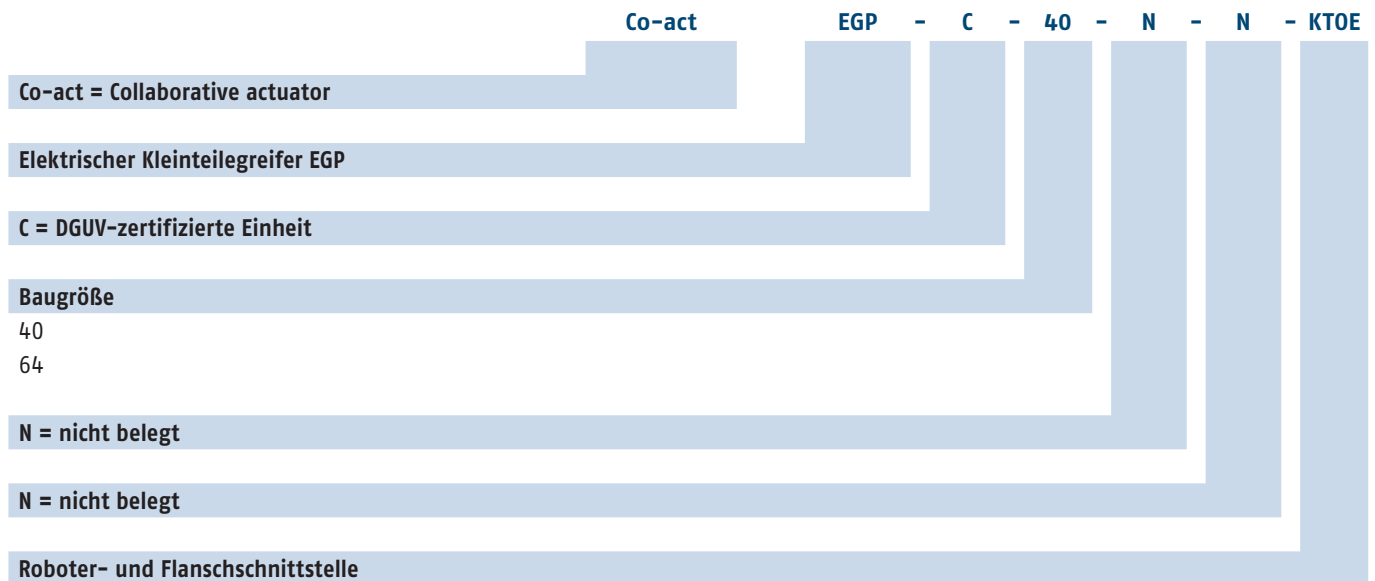
Co-act EGP-C für Universal Robots



Für die Roboter der Hersteller Universal Robots und Techman Robot stehen zwei Varianten des Co-act EGP-C Greifers zur Verfügung. Die Varianten -URID bzw. -TMID nutzen die Werkzeugschnittstelle des Roboters zur Durchführung der Signale an die Robotersteuerung. Die Variante verfügt jedoch nicht über ein Lichtband. Die Verwendung des Lichtbandes inklusive der freien Ansteuerung ist nur bei der Variante mit externer Kabelführung möglich.

- 1 Co-act EGP-C an UR mit Nutzung der Werkzeugschnittstelle (Variante -URID)
- 2 Co-act EGP-C an UR mit externer Kabelführung (Variante -UREK)

Bestellbeispiel Co-act EGP-C



FCR7 = FANUC CR-7 iA | Anbindung über EE-Interface

KTOE = KUKA LBR iiwa | Medienflansch Touch elektrisch

URID = Universal Robots | mit Durchführung (elektr. Werkzeugschnittstelle)

UREK = Universal Robots | externe Verkabelung

TMID = TM | mit Durchführung (elektr. Werkzeugschnittstelle)

TMEK = TM | externe Verkabelung

M1013 = Doosan Robotics

FCRXID = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L | mit Durchführung (elektr. Werkzeugschnittstelle)

FCRXEK = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L | externe Verkabelung

ASSISTA = Mitsubishi MELFA ASSISTA | mit Durchführung (elektr. Werkzeugschnittstelle)

GoFa = ABB GoFa (CRB 15000)

Allgemeine Informationen zur Baureihe

Wirkprinzip: Ritzel-Zahnstangen-Prinzip

Gehäusematerial: Polyamid mit Glasfaser-Zusatz

Grundbackenmaterial: Stahl

Betätigung: servoelektrisch, über bürstenlosen DC-Servomotor

Gewährleistung: siehe Montage- und Betriebsanleitung

Lebensdauer kennwerte: auf Anfrage

Lieferumfang: Beipack mit Adapterflansch, Befestigungsmaterial und Innensechskant-Schlüssel, Montage- und Betriebsanleitung mit Konformitäts- und Einbauerklärung, Sicherheitsinformationen

Greifkraft: ist die arithmetische Summe der an jeder Greifbacke wirkenden Greifkraft, im Abstand P (siehe Zeichnung). Weitere Hinweise siehe Detaillierte Funktionsbeschreibung.

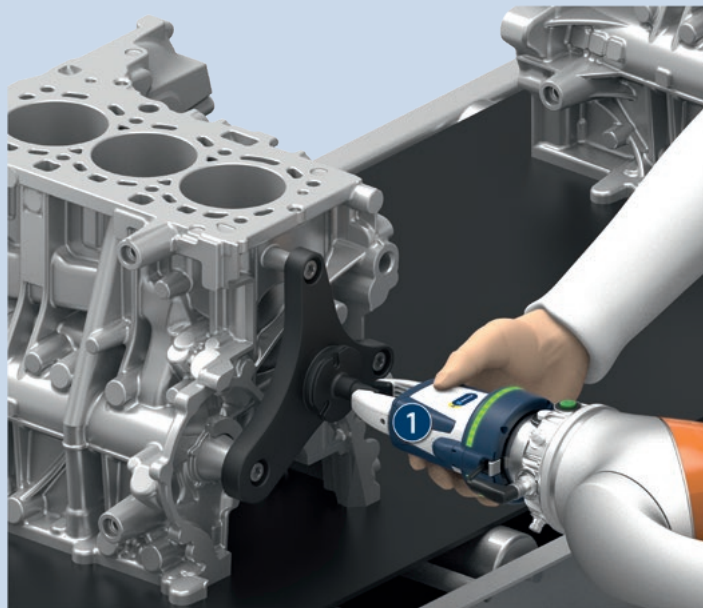
Fingerlänge: wird ab derselben Bezugsfläche wie der Abstand P in Richtung der Hauptachse gemessen.

Wiederholgenauigkeit: ist definiert als Streuung der Endlage bei 100 aufeinanderfolgenden Hüben.

Werkstückgewicht: wird errechnet bei Kraftschluss mit einem Haftreibwert von 0,1 und einer Sicherheit von 2 gegen Rutschen des Werkstücks bei Erdbeschleunigung g. Bei Formschluss ergeben sich deutlich höhere zulässige Werkstückgewichte.

Weitere Hinweise siehe Montage- und Betriebsanleitung.

Schließ- und Öffnungszeiten: sind reine Bewegungszeiten der Grundbacken bzw. Finger. SPS-Reaktionszeiten sind nicht enthalten und bei der Ermittlung von Zykluszeiten zu berücksichtigen.



Anwendungsbeispiel

Kollaborierende Greifeinheit zur Unterstützung des Werkers bei der Zuführung und Positionierung von Werkstücken.

- 1 Kollaborierender Kleinteilegreifer Co-act EGP-C

SCHUNK bietet mehr ...

Die folgenden Komponenten machen das Produkt noch produktiver – die passende Ergänzung für höchste Funktionalität, Flexibilität, Zuverlässigkeit und Prozesssicherheit.



Manuelles Wechselsystem



Aufsatzfinger

① Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter [schunk.com](https://www.schunk.com).

Optionen und spezielle Informationen

Lichtband bei Varianten für Universal Robots, Techman Robot, FANUC, Mitsubishi: Die Ansteuerung des Lichtbandes ist bei den Varianten -UREK für Universal Robots, -TMEK für Techman Robot und -FCRXEK für FANUC mit externer Verkabelung möglich. Für FANUC (Variante -FCR7) ist die Verwendung des Lichtbandes bei der direkten Anbindung des Greifers an die Robotersteuerung möglich. Bei der Anbindung über das EE-Interface ist die Ansteuerung des Lichtbandes nicht gegeben. Bei der Variante für den Mitsubishi MELFA ASSISTA ist die Ansteuerung des Lichtbandes über die Werkzeugschnittstelle möglich.

Manuell einstellbare Greifkraft: Mittels eines integrierten Drehschalters kann die Greifkraft beim Co-act EGP-C 40 in vier Stufen von 100 %, 75 %, 50 % und 25 % eingestellt werden. Zur Einstellung der Greifkraft ist die Öffnung einer Serviceklappe erforderlich.

Integrierte Sensorik: Der Greifer verfügt über zwei integrierte induktive Näherungsschalter. Damit wird standardmäßig die „Offen“- und „Geschlossen“-Stellung des Greifers abgefragt. Ein Sensor kann alternativ und abhängig vom Bereich für eine Werkstückabfrage verwendet werden. Dafür ist ein manuelles Verstellen des Sensors erforderlich. Dafür ist bei der Baugröße 40 eine Serviceklappe zu öffnen.

SAC – Sicherheitshinweise: In der beiliegenden Montage- und Betriebsanleitung sind umfangreiche Sicherheitshinweise für die Verwendung des Greifers enthalten. Die Hinweise liefern auch Informationen und Empfehlungen zu der Gesamtapplikation.

Eigenmasse: Die Eigenmasse umfasst den kompletten Co-act Greifer inklusive Kabel und Anschlussstecker.

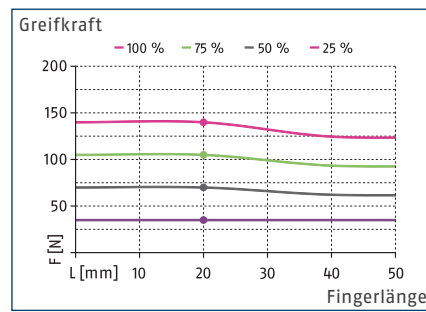
Co-act Team: Das Co-act Team von SCHUNK steht Ihnen mit Experten rund um das Thema Mensch-Roboter-Kollaboration für weitere Fragen jederzeit zur Verfügung. Sie erreichen das Team unter +49-7133-103-3444 oder per Mail an co-act-team@de.schunk.com.

Co-act EGP-C 40

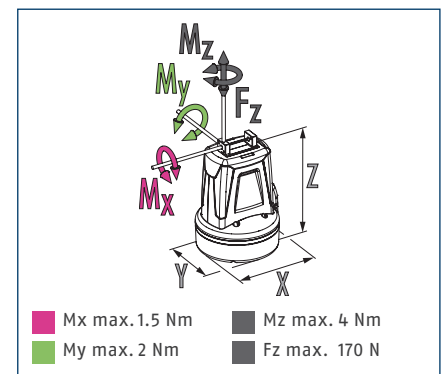
Kollaborierender Kleinteilegreifer



Greifkraft



Dimensionen und max. Belastungen



Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten.

Technische Daten – Co-act EGP-C für ABB

| Bezeichnung | Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa | |
|----------------------------------|--------------------------|-------------------|
| Ident.-Nr. | 1468548 | |
| Allgemeine Betriebsdaten | | |
| Passender Roboter | ABB GoFa (CRB 15000) | |
| Roboterflansch | Standard-Flansch | |
| Integrierte Sensoren | ja, 2-fach induktiv | |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 93.8 x 90.2 x 123 |
| Mechanische Betriebsdaten | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 6 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 35/140 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 17.5/70 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 0.7 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 50 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.08 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.2/0.2 |
| Eigenmasse | [kg] | 0.62 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 |
| Schutzart IP | 30 | |
| Kabelstecker/Kabelende | 2 x M8 | |
| Kabellänge L1 | [mm] | 70 |
| Kabellänge L2 | [mm] | 175 |
| Elektrische Betriebsdaten | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.2 |
| Max. Strom | [A] | 2 |
| Reglerelektronik | integriert | |
| Kommunikationsschnittstelle | digitale I/O | |
| Anzahl digitaler I/O | 4/2 | |

Technische Daten – Co-act EGP-C für FANUC

| Bezeichnung | | Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID | Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK | Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7 |
|----------------------------------|--------|----------------------------|----------------------------|--------------------------|
| Ident.-Nr. | | 1441947 | 1441949 | 1326456 |
| Allgemeine Betriebsdaten | | | | |
| Passender Roboter | | FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L | FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L | FANUC CR-7 iA |
| Roboterflansch | | Standard-Flansch | Standard-Flansch | Standard-Flansch |
| LED-Lichtband | | | integriert | integriert |
| Darstellbare Farben | | | grün, gelb, rot | grün, gelb, rot |
| Integrierte Sensoren | | ja, 2-fach induktiv | ja, 2-fach induktiv | ja, 2-fach induktiv |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 93.6 x 90.2 x 123 | 93.6 x 90.2 x 123 | 93.8 x 90.2 x 120.5 |
| Mechanische Betriebsdaten | | | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 6 | 6 | 6 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 35/140 | 35/140 | 35/140 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 17.5/70 | 17.5/70 | 17.5/70 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 50 | 50 | 50 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.08 | 0.08 | 0.08 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 | 0.02 | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.2/0.2 | 0.2/0.2 | 0.2/0.2 |
| Eigenmasse | [kg] | 0.59 | 0.86 | 0.66 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 | 5/55 | 5/55 |
| Schutzart IP | | 30 | 30 | 30 |
| Kabelstecker/Kabelende | | M8 | offene Litzen | offene Litzen |
| Kabellänge | [mm] | 90 | 4000 | 1000 |
| Elektrische Betriebsdaten | | | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 | 24 | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.2 | 0.2 | 0.2 |
| Max. Strom | [A] | 2 | 2 | 2 |
| Reglerelektronik | | integriert | integriert | integriert |
| Kommunikationsschnittstelle | | digitale I/O | digitale I/O | digitale I/O |
| Anzahl digitaler I/O | | 2/2 | 4/2 | 4/2 |

Co-act EGP-C 40

Kollaborierender Kleinteilegreifer

Technische Daten – Co-act EGP-C für Universal Robots

| Bezeichnung | | Co-act EGP-C 40-N-N-URID | Co-act EGP-C 40-N-N-UREK |
|----------------------------------|--------|--------------------------|--------------------------|
| Ident.-Nr. | | 1326455 | 1327883 |
| Allgemeine Betriebsdaten | | | |
| Passender Roboter | | UR 3/5/10/16 | UR 3/5/10/16 |
| Roboterflansch | | Standard-Flansch | Standard-Flansch |
| LED-Lichtband | | | integriert |
| Darstellbare Farben | | | grün, gelb, rot |
| Integrierte Sensoren | | ja, 2-fach induktiv | ja, 2-fach induktiv |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 93.8 x 90.2 x 123 | 93.8 x 90.2 x 123 |
| Mechanische Betriebsdaten | | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 6 | 6 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 35/140 | 35/140 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 17.5/70 | 17.5/70 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 0.7 | 0.7 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 50 | 50 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.08 | 0.08 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.2/0.2 | 0.2/0.2 |
| Eigenmasse | [kg] | 0.59 | 0.86 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 | 5/55 |
| Schutzart IP | | 30 | 30 |
| Kabelstecker/Kabelende | | M8 | offene Litzen |
| Kabellänge | [mm] | 90 | 4000 |
| Elektrische Betriebsdaten | | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.2 | 0.2 |
| Max. Strom | [A] | 0.6 | 2 |
| Reglerelektronik | | integriert | integriert |
| Kommunikationsschnittstelle | | digitale I/O | digitale I/O |
| Anzahl digitaler I/O | | 2/2 | 4/2 |

Technische Daten – Co-act EGP-C für TM

| Bezeichnung | | Co-act EGP-C 40-N-N-TMID | Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK |
|----------------------------------|--------|--------------------------|--------------------------|
| Ident.-Nr. | | 1374363 | 1375931 |
| Allgemeine Betriebsdaten | | | |
| Passender Roboter | | TM 5/12/14 | TM 5/12/14 |
| Roboterflansch | | Standard-Flansch | Standard-Flansch |
| LED-Lichtband | | | integriert |
| Darstellbare Farben | | | grün, gelb, rot |
| Integrierte Sensoren | | ja, 2-fach induktiv | ja, 2-fach induktiv |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 93.8 x 90.2 x 123 | 93.8 x 90.2 x 123 |
| Mechanische Betriebsdaten | | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 6 | 6 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 35/140 | 35/140 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 17.5/70 | 17.5/70 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 0.7 | 0.7 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 50 | 50 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.08 | 0.08 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.2/0.2 | 0.2/0.2 |
| Eigenmasse | [kg] | 0.59 | 0.86 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 | 5/55 |
| Schutzart IP | | 30 | 30 |
| Kabelstecker/Kabelende | | M8-Stecker, 8-polig | offene Litzen |
| Kabellänge | [mm] | 210 | 4000 |
| Elektrische Betriebsdaten | | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.2 | 0.2 |
| Max. Strom | [A] | 0.6 | 2 |
| Reglerelektronik | | integriert | integriert |
| Kommunikationsschnittstelle | | digitale I/O | digitale I/O |
| Anzahl digitaler I/O | | 2/2 | 4/2 |

Co-act EGP-C 40

Kollaborierender Kleinteilegreifer

Technische Daten – Co-act EGP-C für Doosan Robotics

| | | |
|----------------------------------|--------|--|
| Bezeichnung | | Co-act EGP-C 40-N-N-M1013 |
| Ident.-Nr. | | 1359018 |
| Allgemeine Betriebsdaten | | |
| Passender Roboter | | Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series |
| Roboterflansch | | Standard-Flansch |
| Integrierte Sensoren | | ja, 2-fach induktiv |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 93.8 x 90.2 x 123 |
| Mechanische Betriebsdaten | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 6 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 35/140 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 17.5/70 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 0.7 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 50 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.08 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.2/0.2 |
| Eigenmasse | [kg] | 0.59 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 |
| Schutzart IP | | 30 |
| Kabelstecker/Kabelende | | M8-Stecker, 8-polig |
| Kabellänge | [mm] | 100 |
| Elektrische Betriebsdaten | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.2 |
| Max. Strom | [A] | 2 |
| Reglerelektronik | | integriert |
| Kommunikationsschnittstelle | | digitale I/O |
| Anzahl digitaler I/O | | 2/2 |

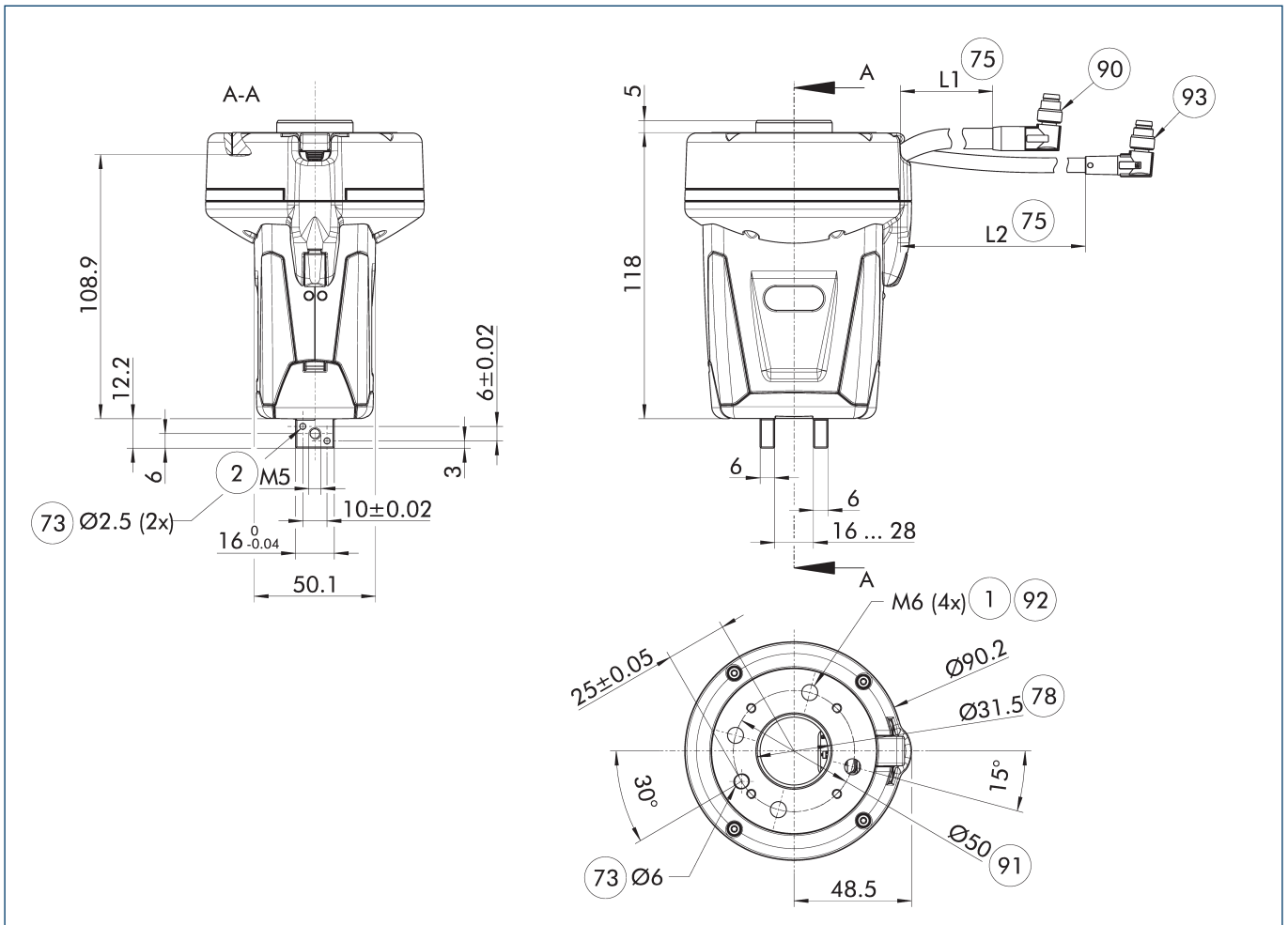
Technische Daten – Co-act EGP-C für Mitsubishi

| Bezeichnung | | Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA |
|---------------------------------|--------|-----------------------------|
| Ident.-Nr. | | 1408586 |
| Allgemeine Betriebsdaten | | |
| Passender Roboter | | Mitsubishi MELFA ASSISTA |
| Roboterflansch | | Standard-Flansch |
| LED-Lichtband | | integriert |
| Darstellbare Farben | | grün, gelb, rot |
| Integrierte Sensoren | | ja, 2-fach induktiv |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 93.6 x 92.1 x 136.9 |
| Mechanische Betriebsdaten | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 6 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 35/140 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 17.5/70 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 0.7 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 50 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.08 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.2/0.2 |
| Eigenmasse | [kg] | 0.89 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 |
| Schutzart IP | | 30 |
| Kabelstecker/Kabelende | | M12-Stecker, 8-polig |
| Kabellänge | [mm] | 120 |
| Finger im Lieferumfang | | Ja (AUB Co-act EGP 40/24) |
| Elektrische Betriebsdaten | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.2 |
| Max. Strom | [A] | 0.6 |
| Reglerelektronik | | integriert |
| Kommunikationsschnittstelle | | digitale I/O |
| Anzahl digitaler I/O | | 2/2 |

Co-act EGP-C 40

Kollaborierender Kleinteilegreifer

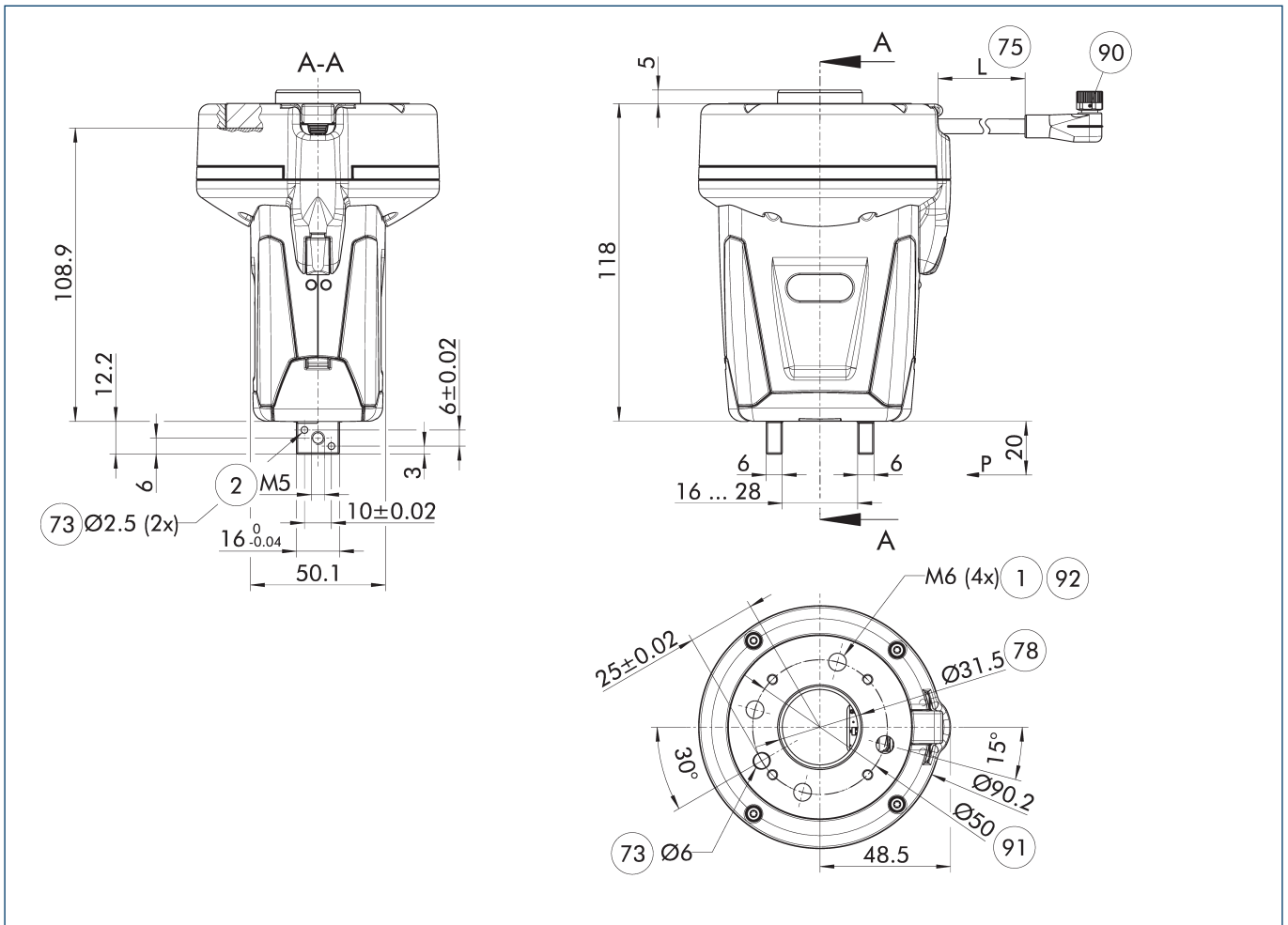
Hauptansicht Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑨⑩ M8-Stecker, 3-polig |
| ② Fingeranschluss | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨③ M8-Stecker, 4-polig |
| ⑦⑧ Passung für Zentrierung | |

Hauptansicht Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID



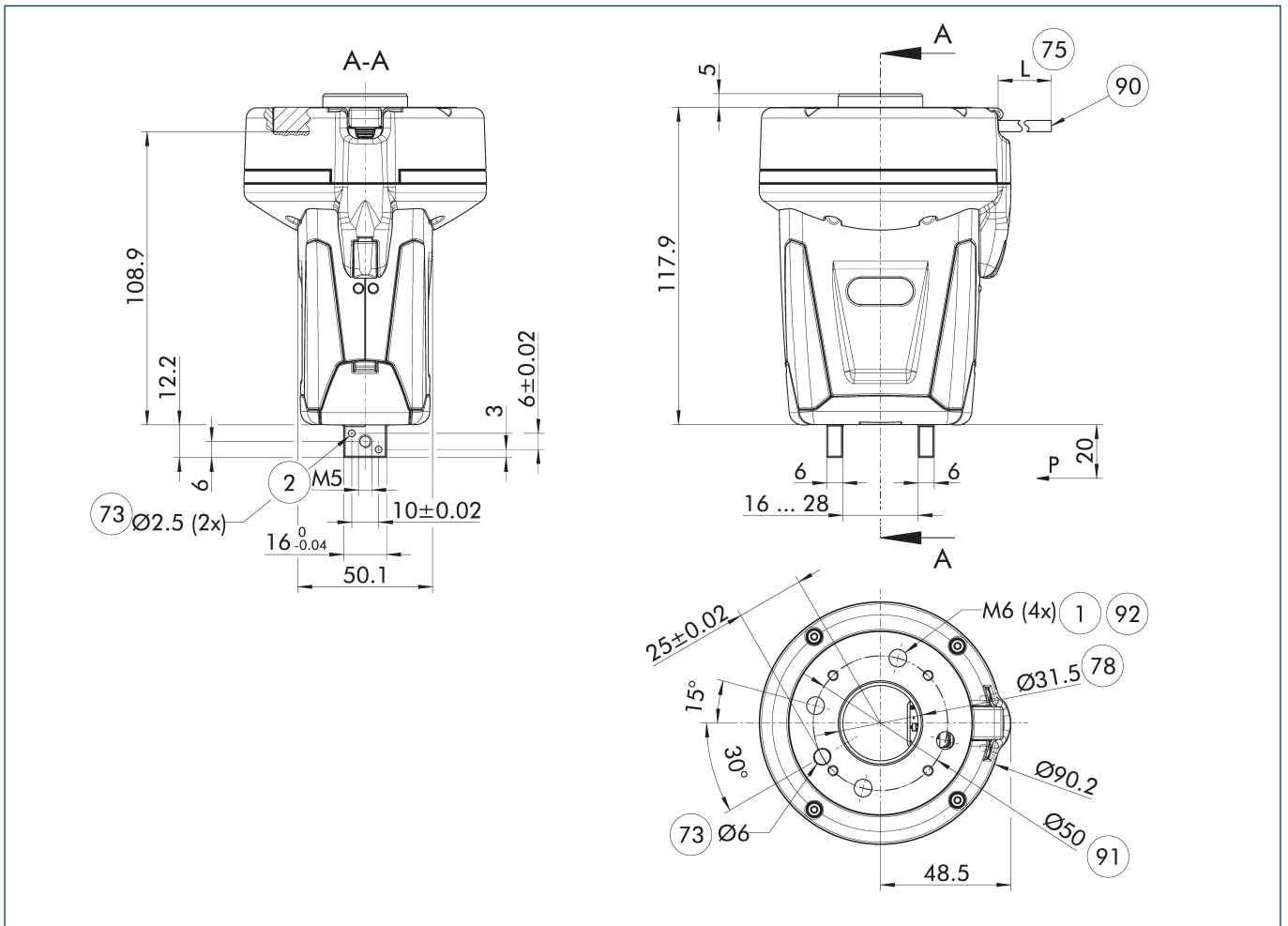
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ Stecker M8, 8-polig |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Co-act EGP-C 40

Kollaborierender Kleinteilegreifer

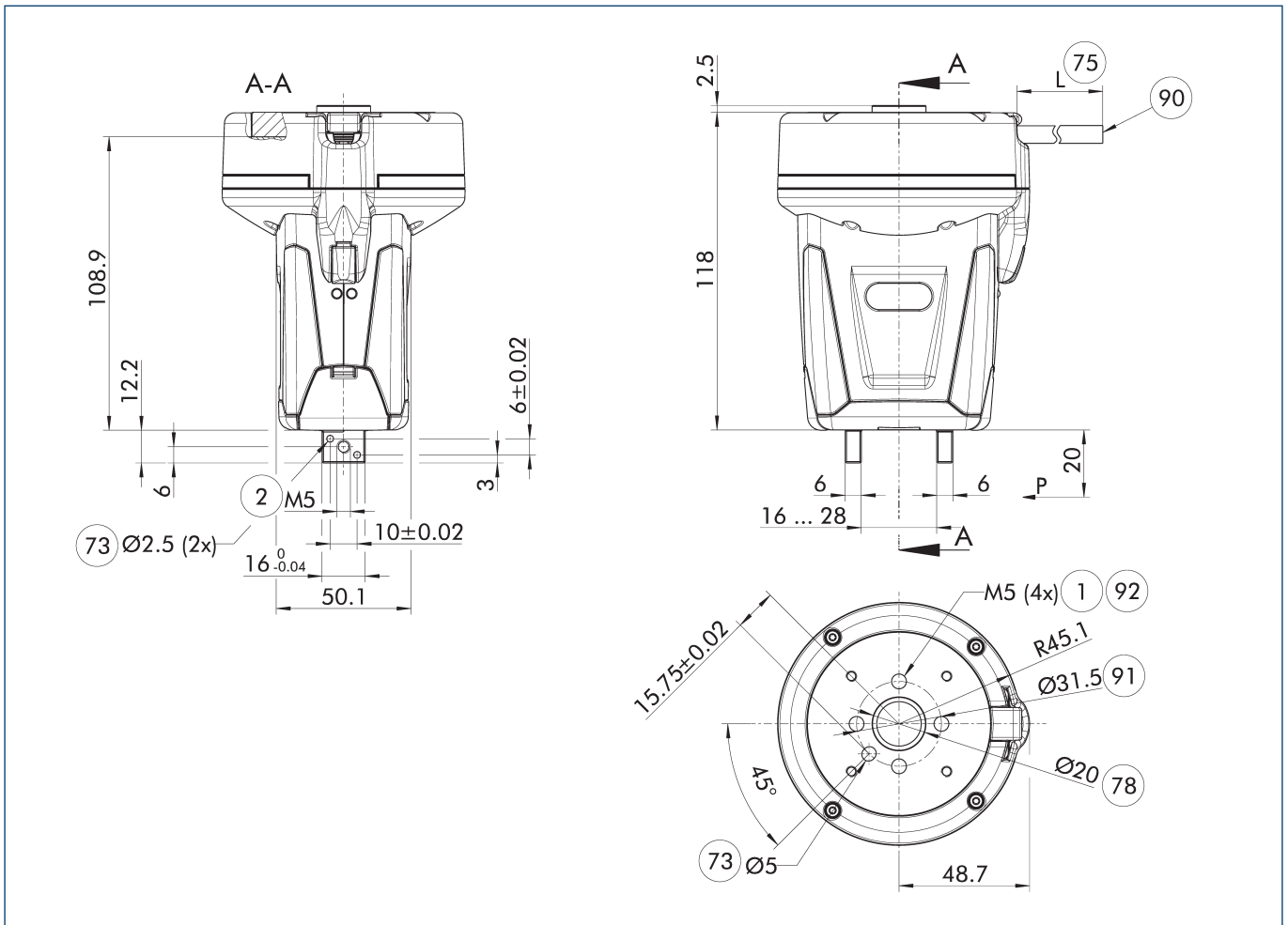
Hauptansicht Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ offene Litzen |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Hauptansicht Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7



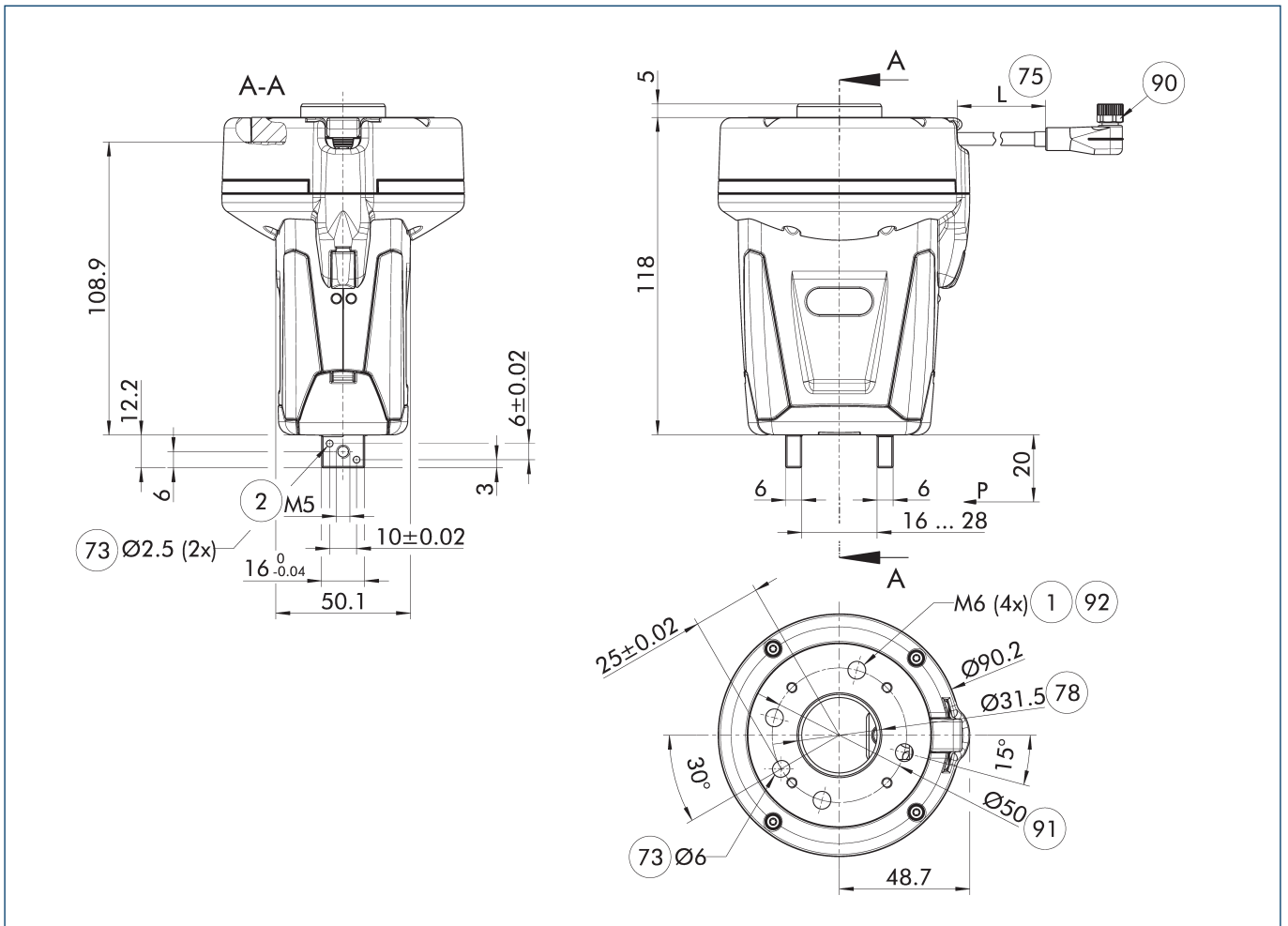
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ offene Litzen |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Co-act EGP-C 40

Kollaborierender Kleinteilegreifer

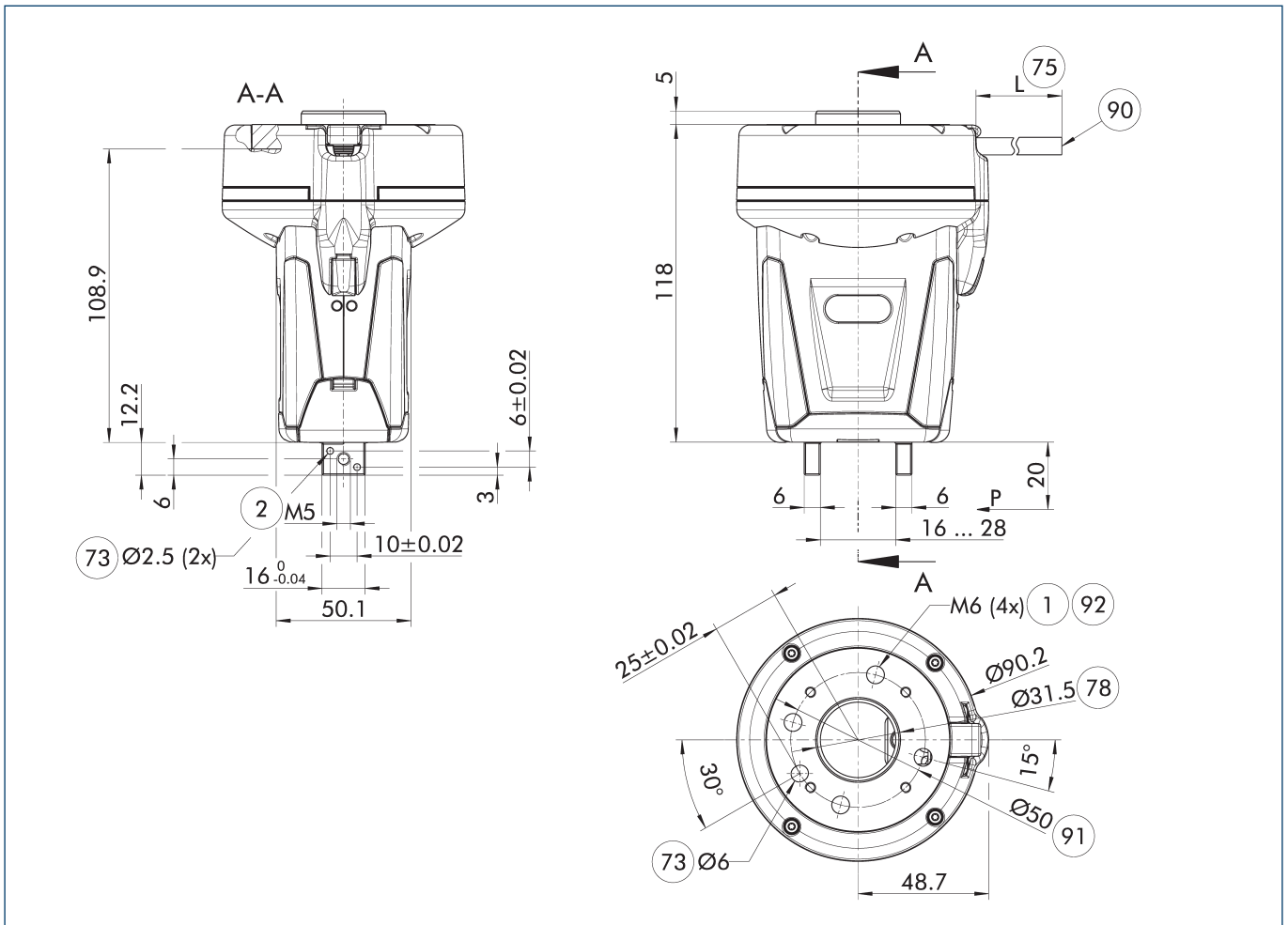
Hauptansicht Co-act EGP-C 40-N-N-URID



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|--------------------------------|---|
| (1) Greiferanschluss | (78) Passung für Zentrierung |
| (2) Fingeranschluss | (90) Buchse M8, 8-polig |
| (73) Passung für Zentrierstift | (91) Lochkreis DIN ISO-9409 |
| (75) Kabellänge | (92) Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Hauptansicht Co-act EGP-C 40-N-N-UREK



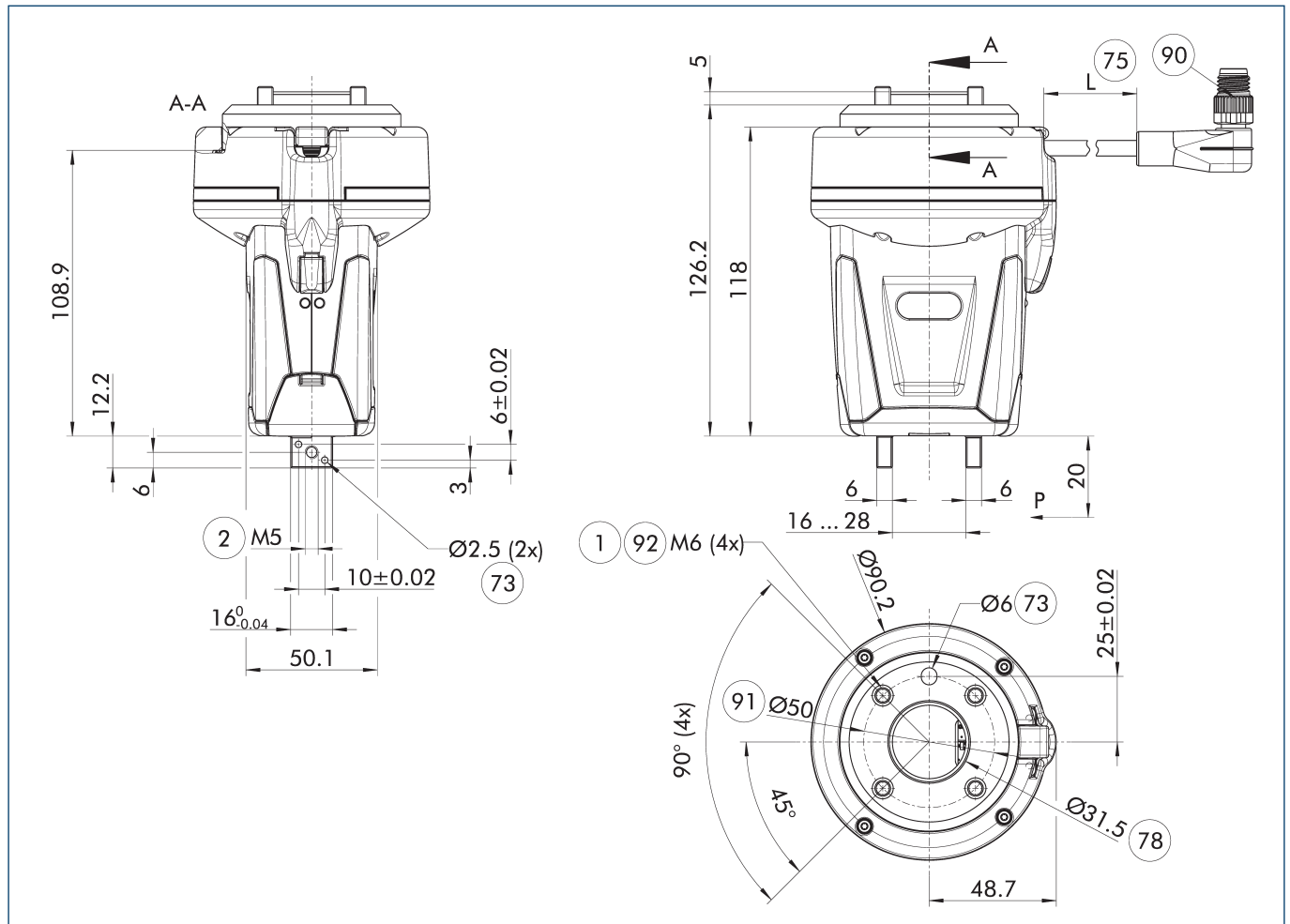
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ offene Litzen |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Co-act EGP-C 40

Kollaborierender Kleinteilegreifer

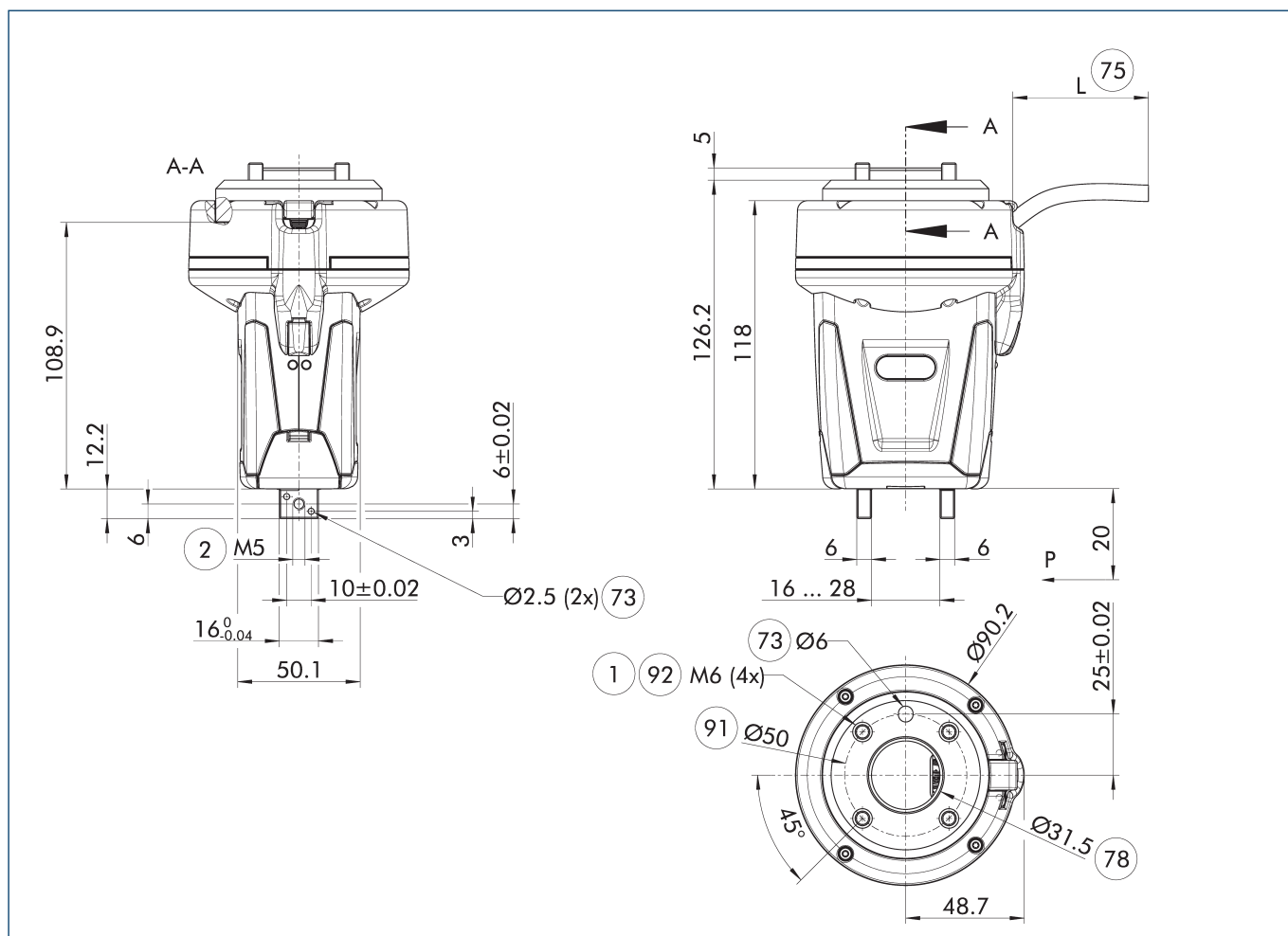
Hauptansicht Co-act EGP-C 40-N-N-TMID



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ Stecker M8, 8-polig |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Hauptansicht Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK



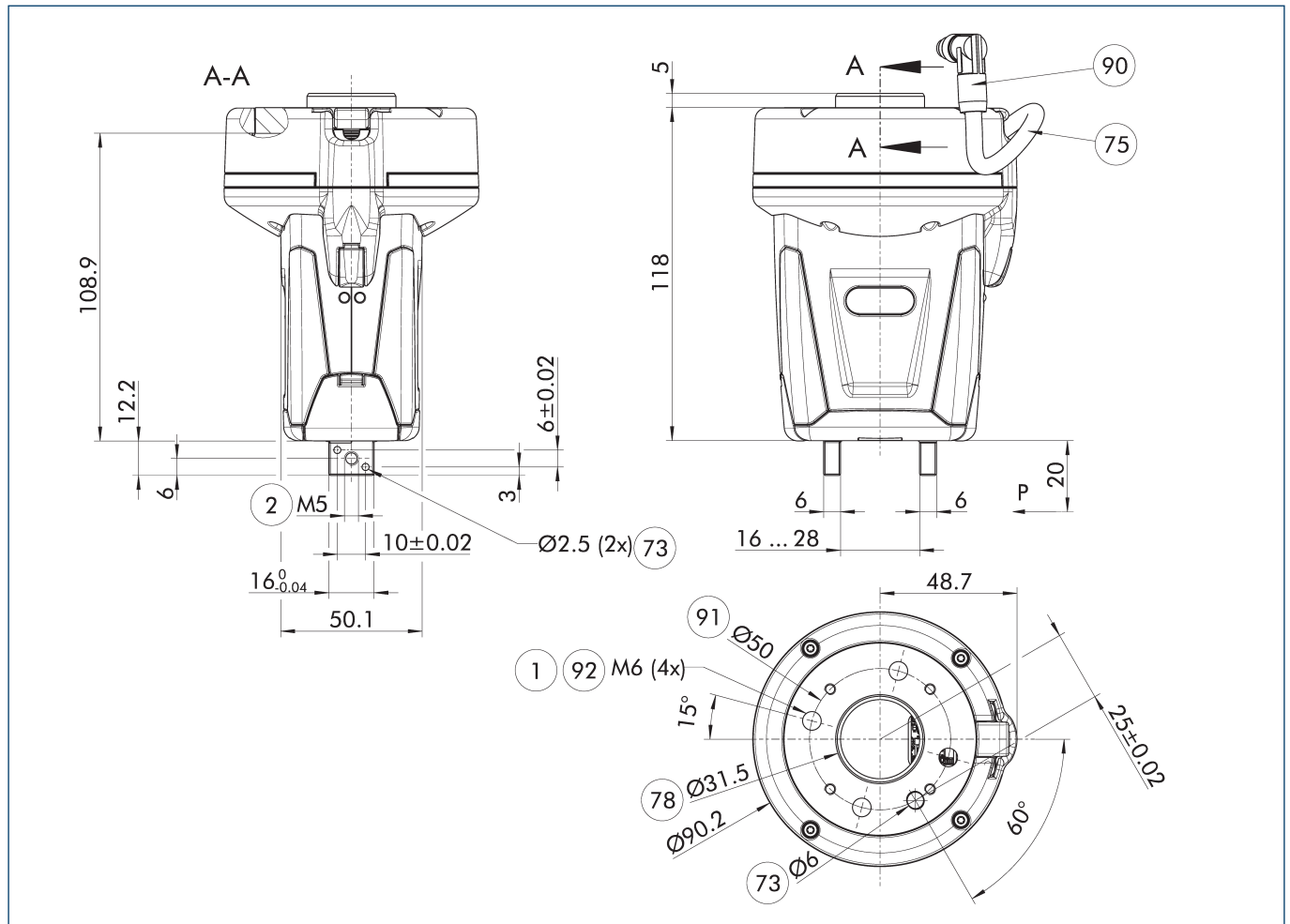
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |
| ⑦⑤ Kabellänge | |

Co-act EGP-C 40

Kollaborierender Kleinteilegreifer

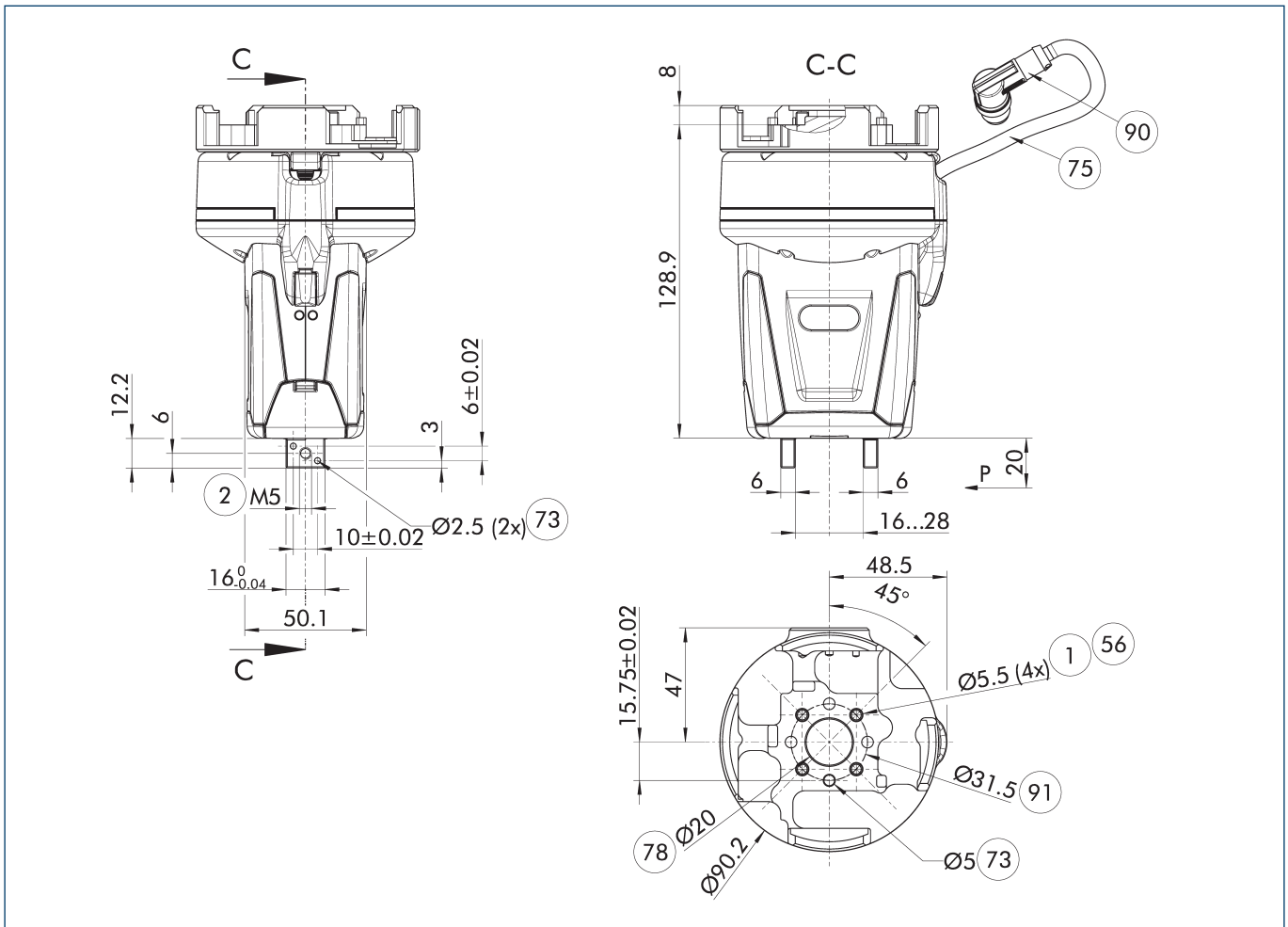
Hauptansicht Co-act EGP-C 40-N-N-M1013



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ Stecker abgewinkelt |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

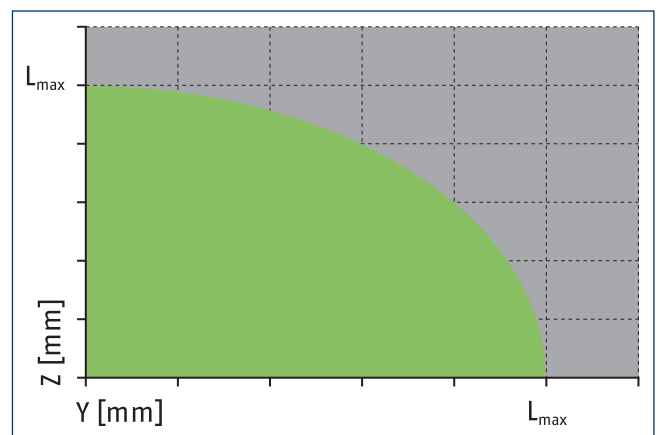
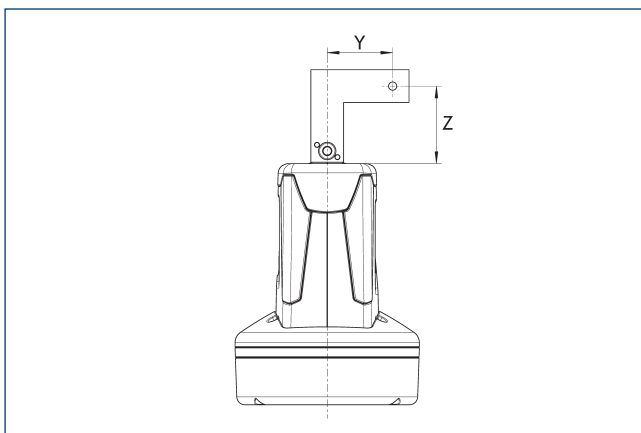
Hauptansicht Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|----------------------------|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑤ Kabellänge |
| ② Fingeranschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ⑤⑥ Im Lieferumfang enthalten | ⑨⑩ Stecker abgewinkelt |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |

Maximal zulässige Auskrümmung



■ Zulässiger Bereich

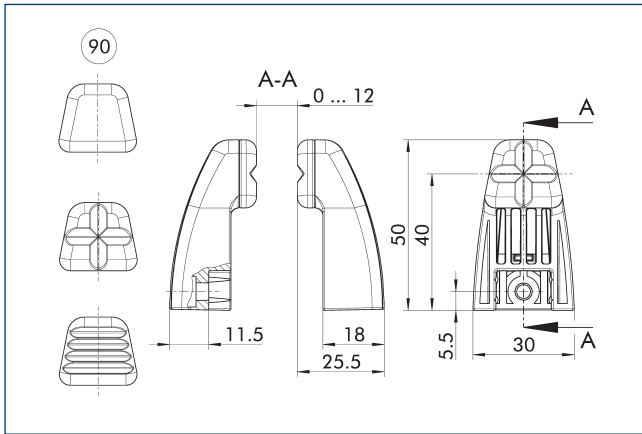
■ Unzulässiger Bereich

L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Co-act EGP-C 40

Kollaborierender Kleinteilegreifer

Aufsatzbacke AUB Co-act EGP-C



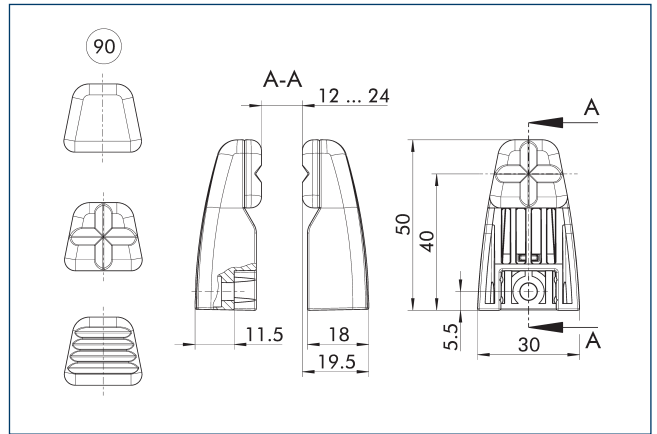
90 Fingereinsätze

Die Aufsatzbacken sind spezifisch für den Co-act EGP Greifer konstruiert. Je nach Baugröße sind diese mit unterschiedlichen Spannungsbereichen verfügbar. Je nach Anwendungsfall und Werkstück kann einer der beiliegenden Fingereinsätze verwendet werden. Die Fingereinsätze sind aus steifem oder nachgiebigem Material gefertigt.

| Bezeichnung | Ident.-Nr. | Material |
|----------------------|------------|----------|
| Fingerrohling | | |
| AUB Co-act EGP 40/12 | 1401285 | PA/TPU |

① Im Lieferumfang sind zwei Aufsatzbacken inkl. Befestigungsmaterial enthalten. Die Hinweise in der Montage- und Betriebsanleitung des Co-act EGP Greifers sind zu beachten.

Aufsatzbacke AUB Co-act EGP-C



90 Fingereinsätze

Die Aufsatzbacken sind spezifisch für den Co-act EGP Greifer konstruiert. Je nach Baugröße sind diese mit unterschiedlichen Spannungsbereichen verfügbar. Je nach Anwendungsfall und Werkstück kann einer der beiliegenden Fingereinsätze verwendet werden. Die Fingereinsätze sind aus steifem oder nachgiebigem Material gefertigt.

| Bezeichnung | Ident.-Nr. | Material |
|----------------------|------------|----------|
| Fingerrohling | | |
| AUB Co-act EGP 40/24 | 1401286 | PA/TPU |

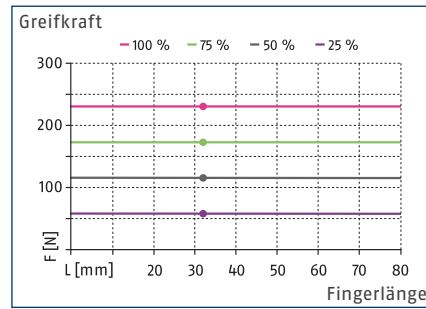
① Im Lieferumfang sind zwei Aufsatzbacken inkl. Befestigungsmaterial enthalten. Die Hinweise in der Montage- und Betriebsanleitung des Co-act EGP Greifers sind zu beachten.

Co-act EGP-C 64

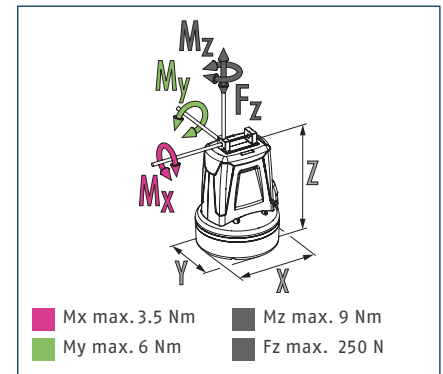
Kollaborierender Kleinteilegreifer



Greifkraft



Dimensionen und max. Belastungen



ⓘ Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten.

Technische Daten – Co-act EGP-C für ABB

| Bezeichnung | Co-act EGP-C 64-N-N-GoFa | |
|----------------------------------|--------------------------|----------------------|
| Ident.-Nr. | 1468551 | |
| Allgemeine Betriebsdaten | | |
| Passender Roboter | ABB GoFa (CRB 15000) | |
| Roboterflansch | Standard-Flansch | |
| Integrierte Sensoren | ja, 2-fach induktiv | |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 125.5 x 86.4 x 146.7 |
| Mechanische Betriebsdaten | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 10 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 65/230 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 32.5/115 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 1.15 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 80 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.24 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.49/0.49 |
| Eigenmasse | [kg] | 1.2 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 |
| Schutzart IP | 30 | |
| Kabelstecker/Kabelende | 2 x M8 | |
| Kabellänge L1 | [mm] | 70 |
| Kabellänge L2 | [mm] | 175 |
| Elektrische Betriebsdaten | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.15 |
| Max. Strom | [A] | 2 |
| Reglerelektronik | integriert | |
| Anzahl digitaler I/O | 4/2 | |

Technische Daten – Co-act EGP-C für FANUC

| Bezeichnung | | Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXID | Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXEK | Co-act EGP-C 64-N-N-FCR7 |
|----------------------------------|--------|----------------------------|----------------------------|--------------------------|
| Ident.-Nr. | | 1441948 | 1441950 | 1326469 |
| Allgemeine Betriebsdaten | | | | |
| Passender Roboter | | FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L | FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L | FANUC CR-7 iA |
| Roboterflansch | | Standard-Flansch | Standard-Flansch | Standard-Flansch |
| LED-Lichtband | | | integriert | integriert |
| Darstellbare Farben | | | grün, gelb, rot | grün, gelb, rot |
| Integrierte Sensoren | | ja, 2-fach induktiv | ja, 2-fach induktiv | ja, 2-fach induktiv |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 125.5 x 86.4 x 149.2 | 125.5 x 86.4 x 149.2 | 125.5 x 86.4 x 146.7 |
| Mechanische Betriebsdaten | | | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 10 | 10 | 10 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 65/230 | 65/230 | 65/230 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 32.5/115 | 32.5/115 | 32.5/115 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 1.15 | 1.15 | 1.15 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 80 | 80 | 80 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.24 | 0.24 | 0.24 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 | 0.02 | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.49/0.49 | 0.49/0.49 | 0.49/0.49 |
| Eigenmasse | [kg] | 1.11 | 1.38 | 1.38 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 | 5/55 | 5/55 |
| Schutzart IP | | 30 | 30 | 30 |
| Kabelstecker/Kabelende | | M8 | offene Litzen | offene Litzen |
| Kabellänge | [mm] | 90 | 4000 | 4000 |
| Elektrische Betriebsdaten | | | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 | 24 | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.15 | 0.15 | 0.15 |
| Max. Strom | [A] | 2 | 2 | 2 |
| Reglerelektronik | | integriert | integriert | integriert |
| Anzahl digitaler I/O | | 2/2 | 4/2 | 4/2 |

Co-act EGP-C 64

Kollaborierender Kleinteilegreifer

Technische Daten – Co-act EGP-C für Universal Robots

| Bezeichnung | | Co-act EGP-C 64-N-N-URID | Co-act EGP-C 64-N-N-UREK |
|----------------------------------|--------|-----------------------------|--------------------------|
| Ident.-Nr. | | 1436401 | 1327885 |
| Allgemeine Betriebsdaten | | | |
| Passender Roboter | | UR 3/5/10/16 (nur e-Series) | UR 3/5/10/16 |
| Roboterflansch | | Standard-Flansch | Standard-Flansch |
| LED-Lichtband | | | integriert |
| Darstellbare Farben | | | grün, gelb, rot |
| Integrierte Sensoren | | ja, 2-fach induktiv | ja, 2-fach induktiv |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 125.5 x 86.4 x 149.2 | 125.5 x 86.4 x 146.7 |
| Mechanische Betriebsdaten | | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 10 | 10 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 65/230 | 65/230 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 32.5/115 | 32.5/115 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 1.15 | 1.15 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 80 | 80 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.24 | 0.24 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.49/0.49 | 0.49/0.49 |
| Eigenmasse | [kg] | 1.11 | 1.38 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 | 5/55 |
| Schutzart IP | | 30 | 30 |
| Kabelstecker/Kabelende | | M8 | offene Litzen |
| Kabellänge | [mm] | 90 | 4000 |
| Elektrische Betriebsdaten | | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.15 | 0.15 |
| Max. Strom | [A] | 2 | 2 |
| Reglerelektronik | | integriert | integriert |
| Anzahl digitaler I/O | | 2/2 | 4/2 |

Technische Daten – Co-act EGP-C für TM

| Bezeichnung | | Co-act EGP-C 64-N-N-TMEK |
|---------------------------------|--------|--------------------------|
| Ident.-Nr. | | 1400578 |
| Allgemeine Betriebsdaten | | |
| Passender Roboter | | TM 5/12/14 |
| Roboterflansch | | Standard-Flansch |
| LED-Lichtband | | integriert |
| Darstellbare Farben | | grün, gelb, rot |
| Integrierte Sensoren | | ja, 2-fach induktiv |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 125.5 x 86.4 x 146.7 |
| Mechanische Betriebsdaten | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 10 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 65/230 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 32.5/115 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 1.15 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 80 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.24 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.49/0.49 |
| Eigenmasse | [kg] | 1.38 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 |
| Schutzart IP | | 30 |
| Kabelstecker/Kabelende | | offene Litzen |
| Kabellänge | [mm] | 4000 |
| Elektrische Betriebsdaten | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.15 |
| Max. Strom | [A] | 2 |
| Reglerelektronik | | integriert |
| Anzahl digitaler I/O | | 4/2 |

Technische Daten – Co-act EGP-C für Doosan Robotics

| Bezeichnung | | Co-act EGP-C 64-N-N-M1013 |
|---------------------------------|--------|--|
| Ident.-Nr. | | 1416679 |
| Allgemeine Betriebsdaten | | |
| Passender Roboter | | Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series |
| Roboterflansch | | Standard-Flansch |
| Integrierte Sensoren | | ja, 2-fach induktiv |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 125.5 x 86.4 x 149.2 |
| Mechanische Betriebsdaten | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 10 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 65/230 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 32.5/115 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 1.15 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 80 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.24 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.49/0.49 |
| Eigenmasse | [kg] | 1.11 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 |
| Schutzart IP | | 30 |
| Kabelstecker/Kabelende | | offene Litzen |
| Kabellänge | [mm] | 4000 |
| Elektrische Betriebsdaten | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.15 |
| Max. Strom | [A] | 2 |
| Reglerelektronik | | integriert |
| Anzahl digitaler I/O | | 2/2 |

Co-act EGP-C 64

Kollaborierender Kleinteilegreifer

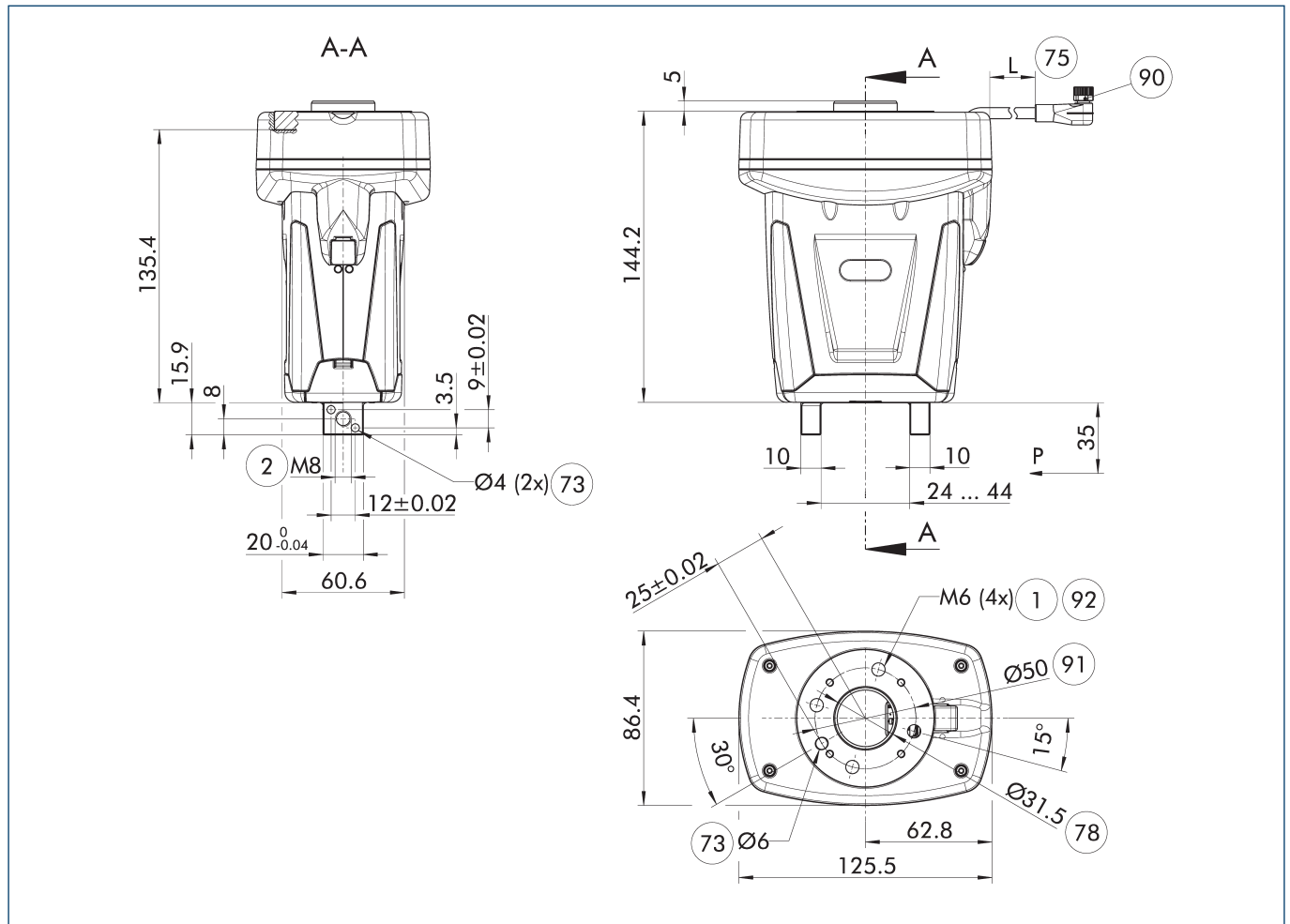
Technische Daten – Co-act EGP-C für KUKA

| | | |
|----------------------------------|--------|---------------------------------|
| Bezeichnung | | Co-act EGP-C 64-N-N-KTOE |
| Ident.-Nr. | | 1321172 |
| Allgemeine Betriebsdaten | | |
| Passender Roboter | | KUKA LBR iiwa 7/14 |
| Roboterflansch | | Medien-Flansch Touch elektrisch |
| LED-Lichtband | | integriert |
| Darstellbare Farben | | grün, gelb, rot |
| Integrierte Sensoren | | ja, 2-fach induktiv |
| Abmaße X x Y x Z | [mm] | 125.5 x 86.4 x 146.7 |
| Mechanische Betriebsdaten | | |
| Hub pro Backe | [mm] | 10 |
| Min./max. Greifkraft | [N] | 65/230 |
| Min./max. Kraft pro Backe | [N] | 32.5/115 |
| Empfohlenes Werkstückgewicht | [kg] | 1.15 |
| Max. zulässige Fingerlänge | [mm] | 80 |
| Max. zulässige Masse pro Finger | [kg] | 0.24 |
| Wiederholgenauigkeit | [mm] | 0.02 |
| Schließ-/Öffnungszeit | [s] | 0.49/0.49 |
| Eigenmasse | [kg] | 1.15 |
| Min./max. Umgebungstemperatur | [°C] | 5/55 |
| Schutzart IP | | 30 |
| Kabelstecker/Kabelende | | M12 |
| Kabellänge | [mm] | 70 |
| Elektrische Betriebsdaten | | |
| Nennspannung | [V DC] | 24 |
| Nennstrom | [A] | 0.15 |
| Max. Strom | [A] | 2 |
| Reglerelektronik | | integriert |
| Anzahl digitaler I/O | | 4/2 |

Co-act EGP-C 64

Kollaborierender Kleinteilegreifer

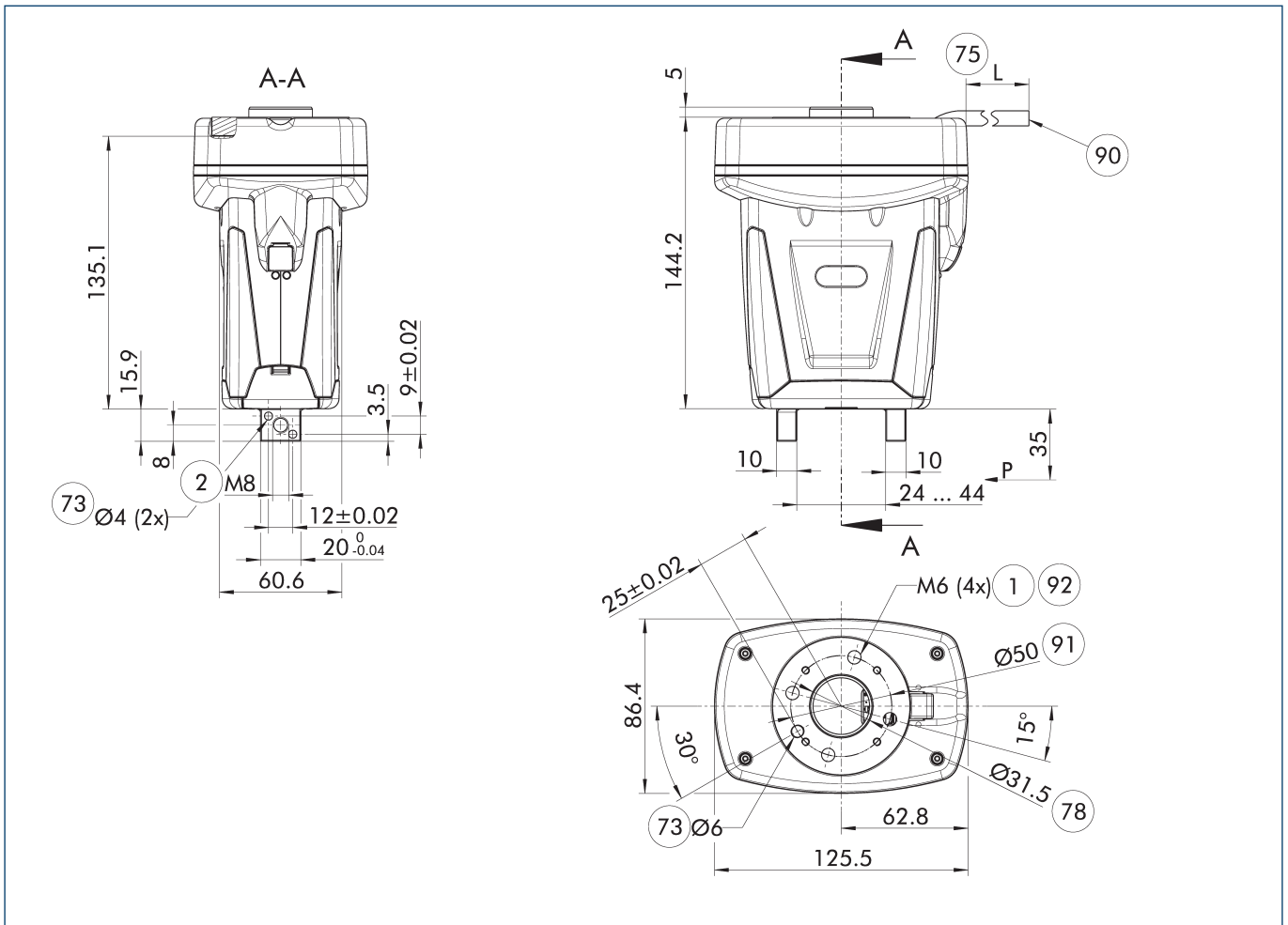
Hauptansicht Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXID



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ Stecker M8, 8-polig |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Hauptansicht Co-act EGP-C 64-N-N-FCRXEK



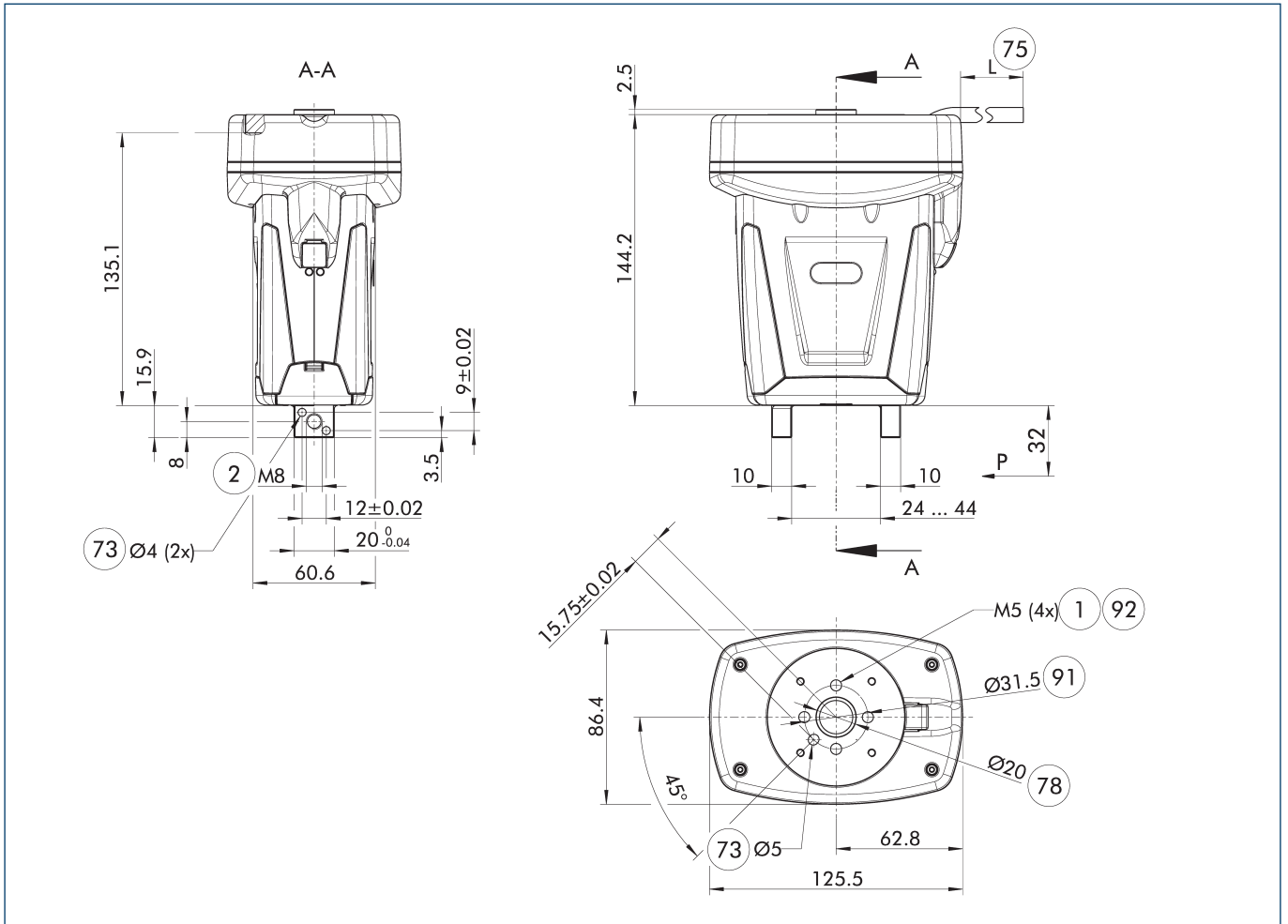
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ offene Litzen |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Co-act EGP-C 64

Kollaborierender Kleinteilegreifer

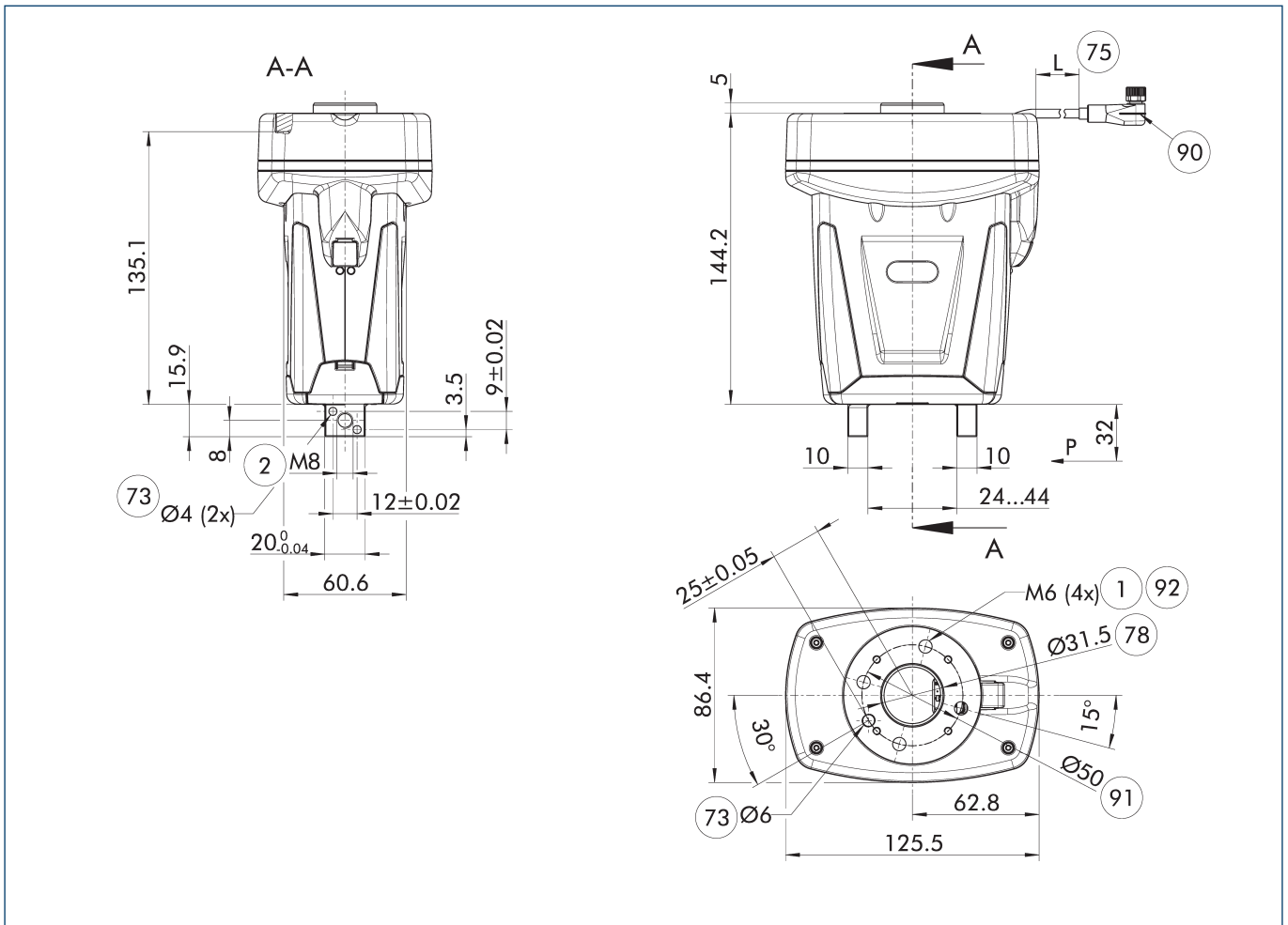
Hauptansicht Co-act EGP-C 64-N-N-FCR7



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ offene Litzen |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Hauptansicht Co-act EGP-C 64-N-N-URID



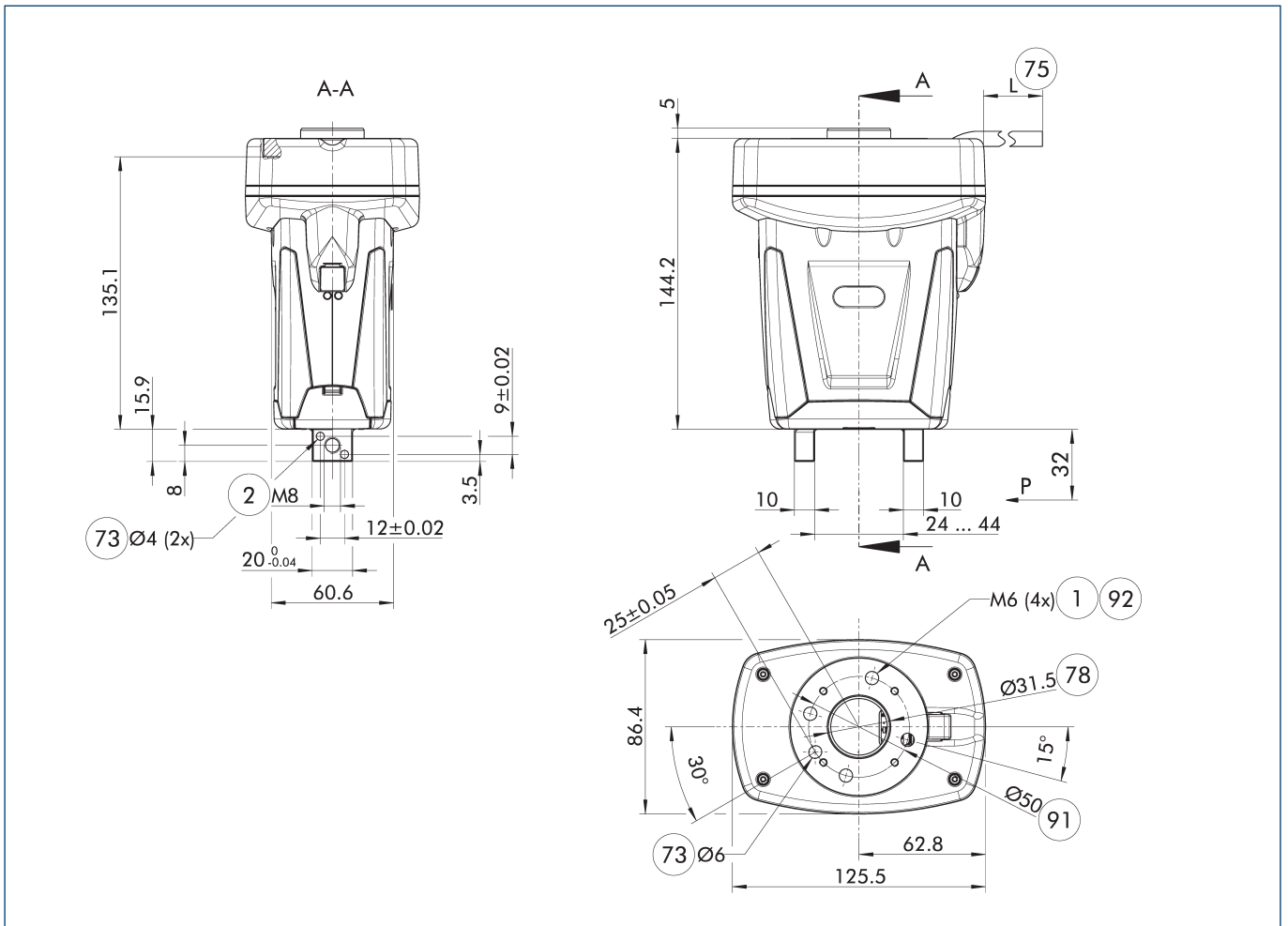
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ Buchse M8, 8-polig |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Co-act EGP-C 64

Kollaborierender Kleinteilegreifer

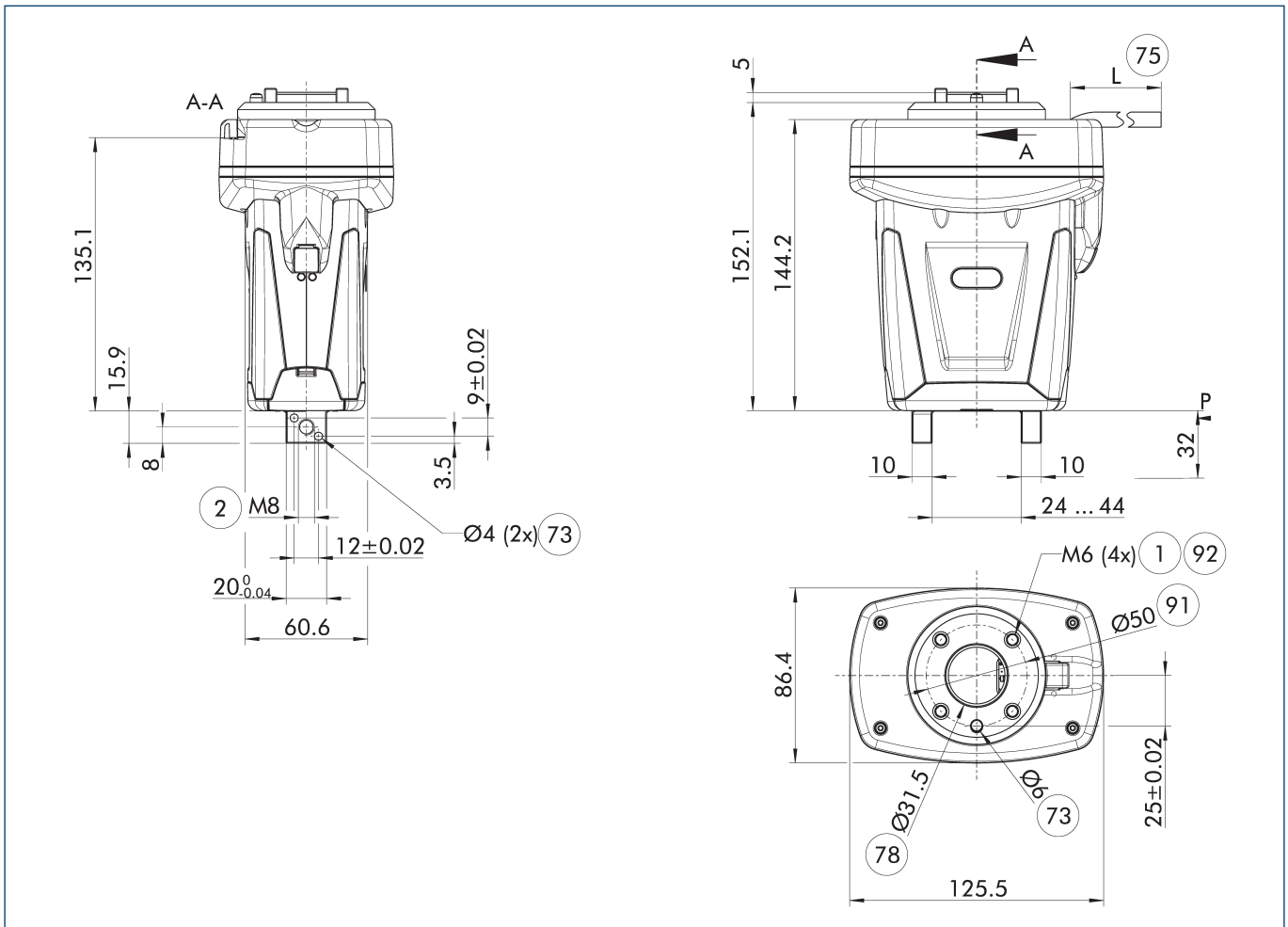
Hauptansicht Co-act EGP-C 64-N-N-UREK



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|--------------------------------|---|
| (1) Greiferanschluss | (78) Passung für Zentrierung |
| (2) Fingeranschluss | (90) offene Litzen |
| (73) Passung für Zentrierstift | (91) Lochkreis DIN ISO-9409 |
| (75) Kabellänge | (92) Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Hauptansicht Co-act EGP-C 64-N-N-TMEK



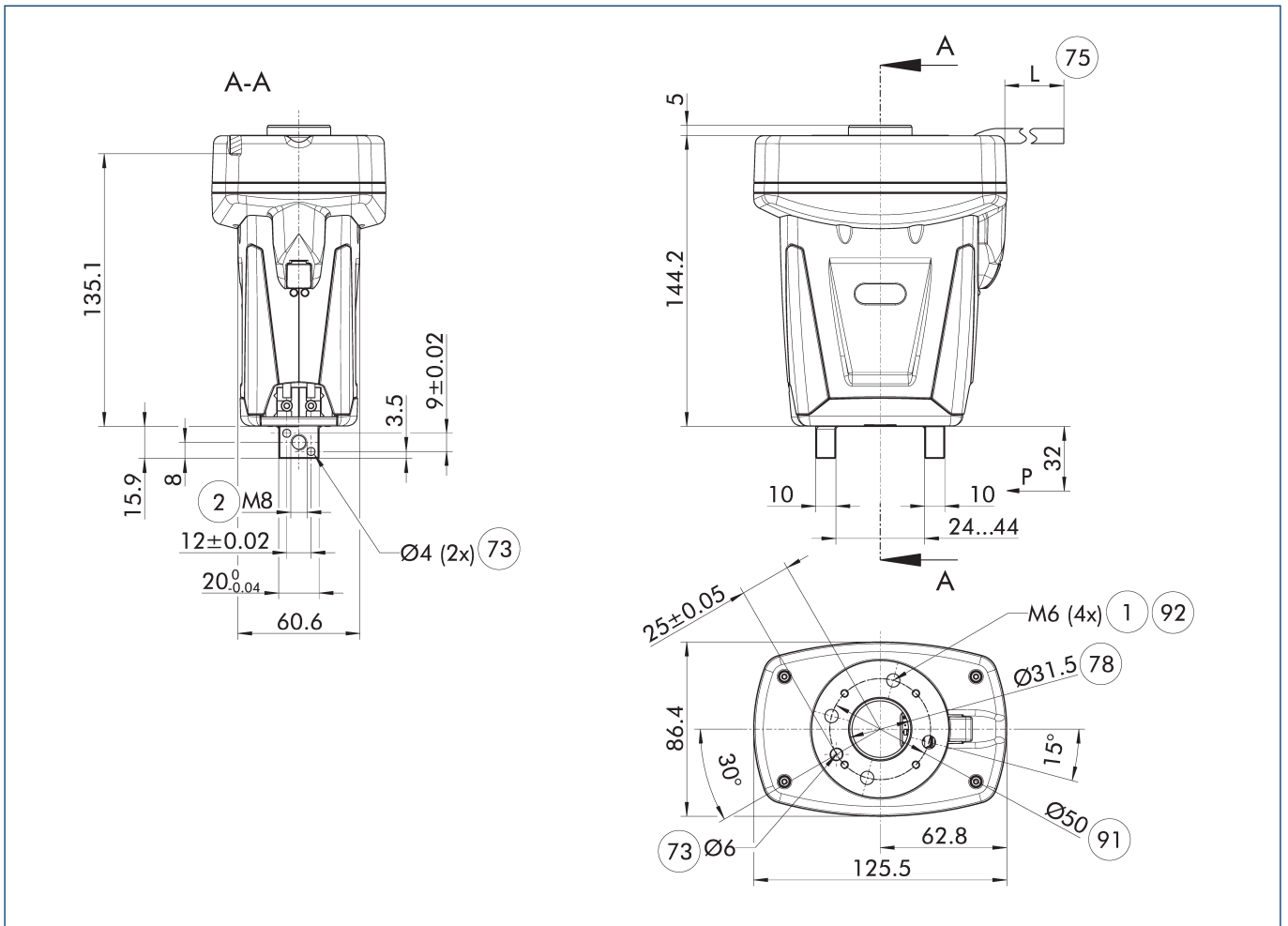
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |
| ⑦⑤ Kabellänge | |

Co-act EGP-C 64

Kollaborierender Kleinteilegreifer

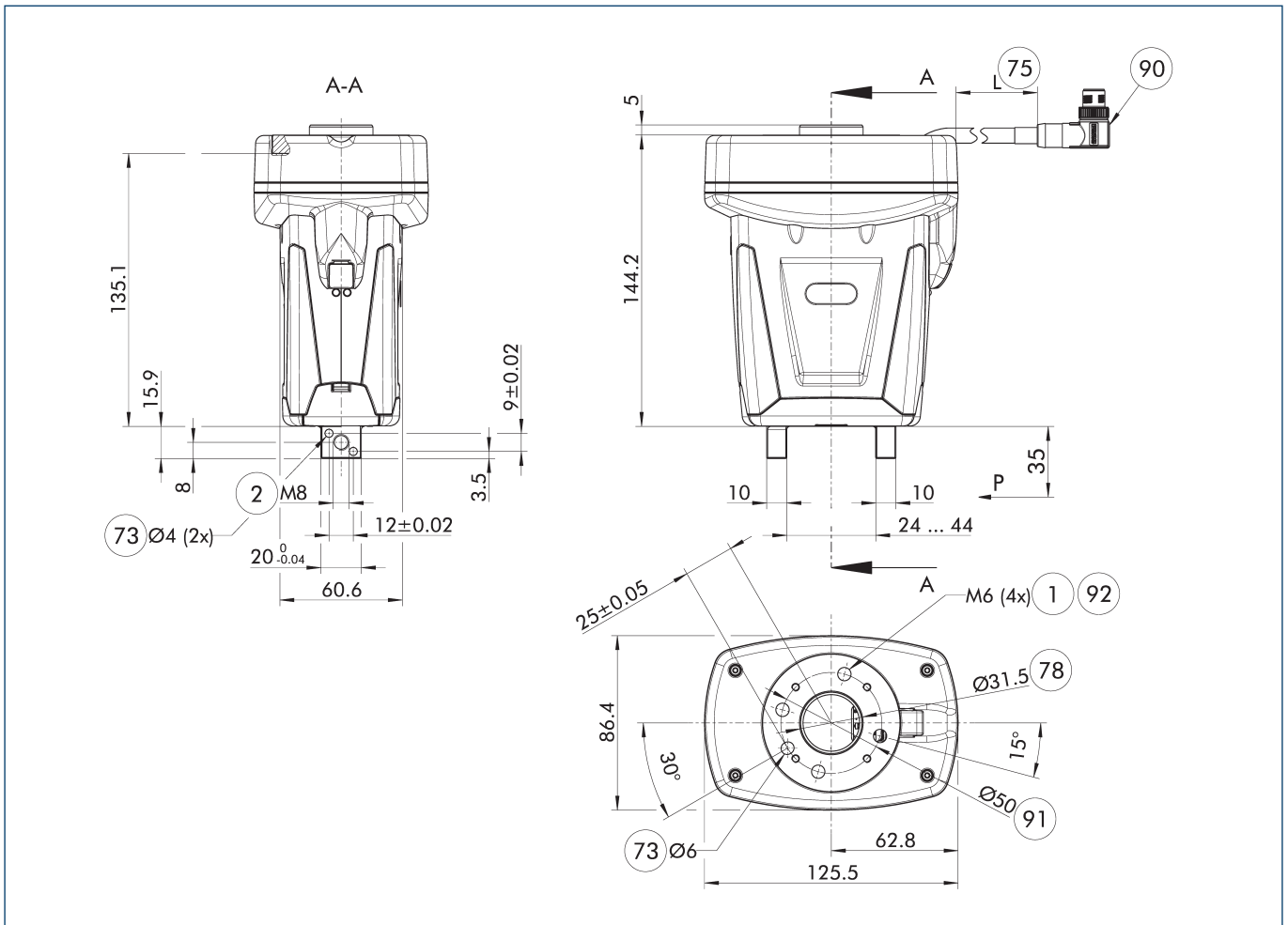
Hauptansicht Co-act EGP-C 64-N-N-M1013



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ Stecker abgewinkelt |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

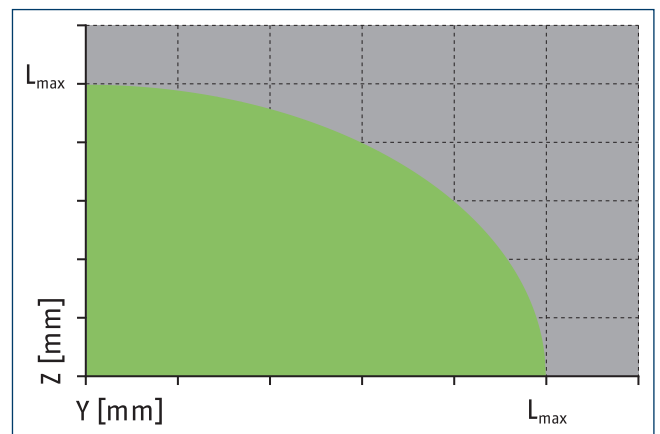
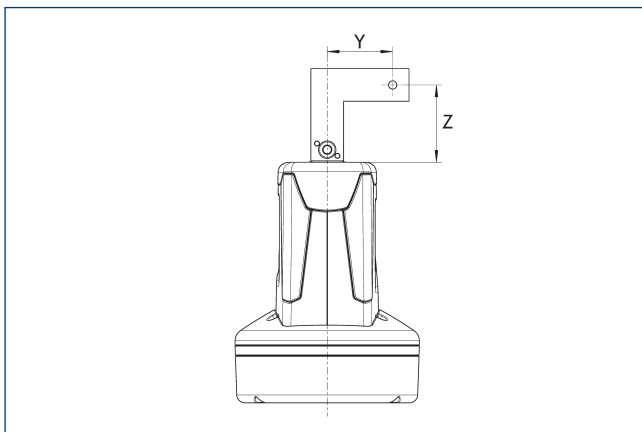
Hauptansicht Co-act EGP-C Variante - KTOE



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ Stecker M12, 17-polig |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ Kabellänge | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |

Maximal zulässige Auskrümmung



■ Zulässiger Bereich

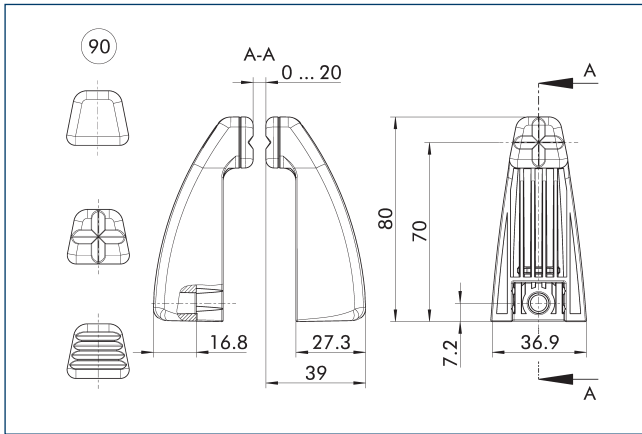
■ Unzulässiger Bereich

L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Co-act EGP-C 64

Kollaborierender Kleinteilegreifer

Aufsatzbacke AUB Co-act EGP-C



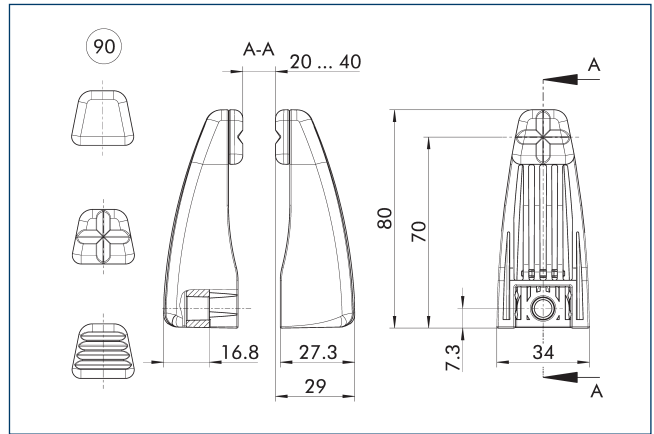
90 Fingereinsätze

Die Aufsatzbacken sind spezifisch für den Co-act EGP Greifer konstruiert. Je nach Baugröße sind diese mit unterschiedlichen Spannungsbereichen verfügbar. Je nach Anwendungsfall und Werkstück kann einer der beiliegenden Fingereinsätze verwendet werden. Die Fingereinsätze sind aus steifem oder nachgiebigem Material gefertigt.

| Bezeichnung | Ident.-Nr. | Material |
|----------------------|------------|----------|
| Fingerrohling | | |
| AUB Co-act EGP 64/20 | 1401294 | PA/TPU |

① Im Lieferumfang sind zwei Aufsatzbacken inkl. Befestigungsmaterial enthalten. Die Hinweise in der Montage- und Betriebsanleitung des Co-act EGP Greifers sind zu beachten.

Aufsatzbacke AUB Co-act EGP-C



90 Fingereinsätze

Die Aufsatzbacken sind spezifisch für den Co-act EGP Greifer konstruiert. Je nach Baugröße sind diese mit unterschiedlichen Spannungsbereichen verfügbar. Je nach Anwendungsfall und Werkstück kann einer der beiliegenden Fingereinsätze verwendet werden. Die Fingereinsätze sind aus steifem oder nachgiebigem Material gefertigt.

| Bezeichnung | Ident.-Nr. | Material |
|----------------------|------------|----------|
| Fingerrohling | | |
| AUB Co-act EGP 64/40 | 1401297 | PA/TPU |

① Im Lieferumfang sind zwei Aufsatzbacken inkl. Befestigungsmaterial enthalten. Die Hinweise in der Montage- und Betriebsanleitung des Co-act EGP Greifers sind zu beachten.



SCHUNK GmbH & Co. KG
Spann- und Greiftechnik

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*

