



Superior Clamping and Gripping



## Produktdatenblatt

Kleinteilegreifer EGK

## Prozesssicher. Flexibel. Intelligent.

### Flexibler Kleinteilegreifer EGK

Vielseitig einsetzbarer 2-Finger-Kleinteilegreifer für höchste Werkstückvielfalt bei maximaler Prozesssicherheit

#### Einsatzgebiet

Flexible Handhabung von Leiterplatten in der Elektronikfertigung, Proben- und Trayhandhabung in der Laborautomation sowie universelle Werkstückhandhabung. Aufgrund geringer Impulskräfte besonders geeignet für filigrane und bruchempfindliche Werkstücke. Einsatz in sauberen bis leicht verschmutzten Arbeitsumgebungen mit Verschmutzungen durch Staub oder Flüssigkeiten.

#### Vorteile – Ihr Nutzen

**Vielseitig und produktiv** durch den großen und frei programmierbaren Backenhub bei stufenloser GreifkraftEinstellung für eine flexible Werkstückhandhabung

**Zuverlässig und feinfühlig** besonders geeignet für die Anforderungen der Laborautomation und Elektronikfertigung durch die abgedichtete Bauweise und leichtgängige Profilschienenführung

**Maximal prozesssicher** durch Vermeidung eines Werkstückverlustes dank integrierter Greifkraftherhaltung mit Verlosterkennung

**Immer referenziert** sowohl bei Not-Aus als auch bei Stromausfall dank integriertem Absolutwertgeber

**100% Greifkraft ohne Anfahrweg** bei konstanter Greifkraft über die gesamte Fingerlänge dank integriertem Stirnradgetriebe

**Minimaler Integrationsaufwand** durch ein vielfältiges Angebot an Kommunikationsschnittstellen, sowie SPS Funktionsbausteine und Roboter Plugins kompatibel zu den führenden Herstellern am Markt



**Baugrößen**  
Anzahl: 3

**m**

**Eigenmasse**  
0.58 .. 1.63 kg



**Greifkraft**  
50 .. 300 N

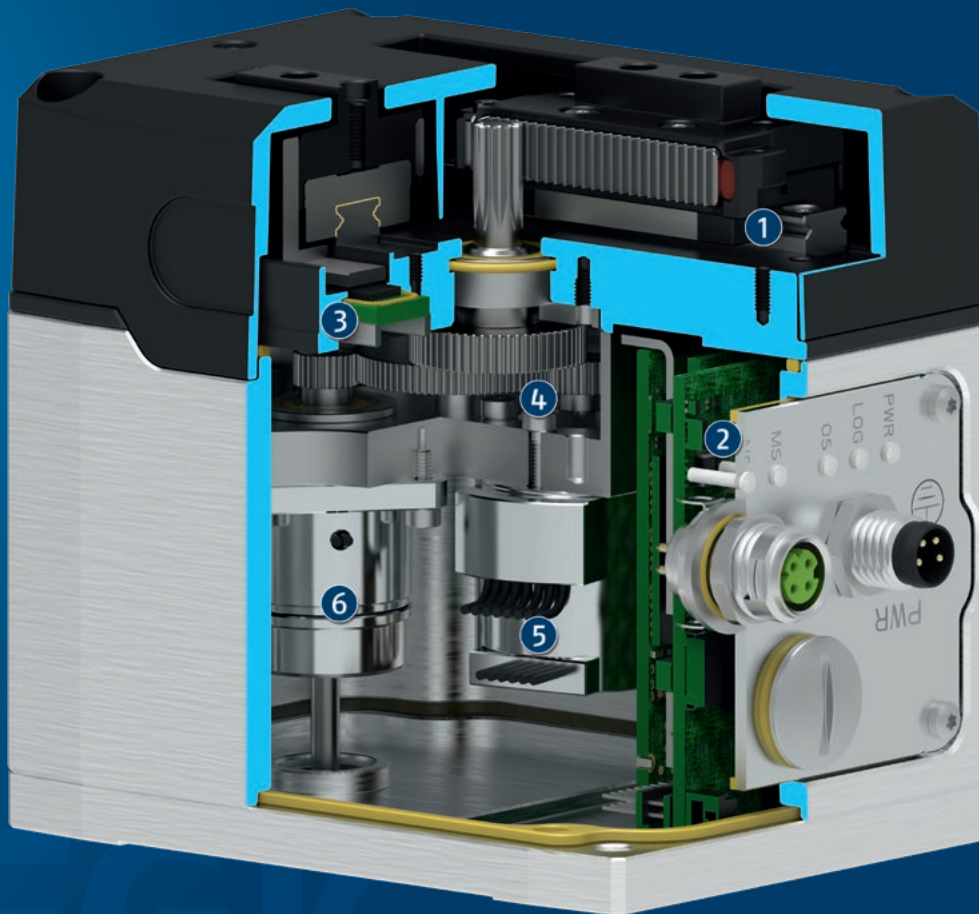


**Hub pro Backe**  
26.5 .. 51.5 mm

## Funktionsbeschreibung

Dem Anwender steht dank der im Greifer eingebetteten Komponenten höchste Funktionalität zur Verfügung. So können die Greiferfinger mit hoher Geschwindigkeit oder zum Abtauchen in einem Werkstückträger vorpositioniert werden. Die Greifkraft kann stufenlos auf die Anforderung der Werkstückhandhabung eingestellt werden. Die Werkstückerkennung ermöglicht volle Prozesstransparenz für den Anwender. In einer Not-Aus-Situation kann ein Werkstückverlust durch die integrierte Greifkrafterhaltung vermieden werden.

Es stehen die Greifmodi BasicGrip und SoftGrip zur Verfügung. Mit BasicGrip und SoftGrip ist ein Dauerbetrieb des Motors und damit permanentes Nachgreifen des Werkstücks möglich. Die Greifgeschwindigkeit wird mit BasicGrip automatisch zur Greifkrafteinstellung optimiert. Mit SoftGrip können bruchempfindliche Werkstücke besonders schonend gegriffen werden, indem die Impulskräfte beim Auftreffen auf das Werkstück auf ein Minimum reduziert werden.



- ① **Leichtgängige Profilschienenführung**  
mit stirnseitiger Abdichtung aus rostfreiem Stahl, lebensmittelkonformer Schmierung und Abdeckung aus beständigem Polycarbonat.
- ② **Vollintegrierte und abgedichtete Regelungs- und Leistungselektronik**  
mit Status LED's und M8-Steckverbindern zum Anschluss von Spannungsversorgung und Kommunikation.
- ③ **Hochauflösender, abtriebsseitiger Absolutwertgeber**  
zur genauen Positionierung der Greiferbacken mit dauerhaft absoluter Positionsrückmeldung.
- ④ **Abgedichteter Antriebsstrang mit Stirnradgetriebe und Ritzel-Zahnstangenprinzip**  
für eine konstant wirkende Greifkraft über die gesamte Fingerlänge, ohne Mindestanfahrweg.
- ⑤ **Bürstenloser Flachmotor**  
für begrenzte Platzverhältnisse und hohe Drehmomente dank außen liegendem Rotor.
- ⑥ **Elektromagnetische Bremse**  
mit zusätzlichem Mechanismus zur Greifkraft- und Positionserhaltung bei Stillstand oder Spannungsausfall.

## Detaillierte Funktionsbeschreibung

### Konnektivität



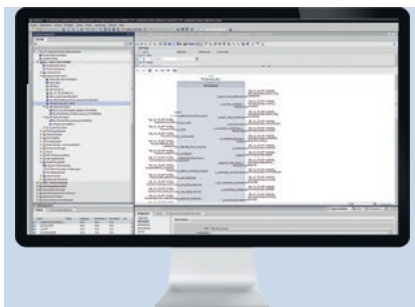
Ein breites Angebot an verfügbaren Kommunikationsschnittstellen vereinfacht den Umgang mit der Vielfalt an Steuerungs- und Roboterherstellern und sorgt für Zeitersparnis bei der Integration. Industrial Ethernet (PROFINET, EtherCAT, EtherNet/IP) ermöglicht die direkte Integration ohne zusätzliche Gateways in die Steuerungsumgebung führender SPS Hersteller am Markt. Mit der seriellen Schnittstelle Modbus RTU kann der Greifer ohne externe Kabelführung an den Werkzeugflansch führender Roboterhersteller angebunden werden. IO-Link ist unabhängig und bietet Flexibilität bei der Anbindung an weitere Netzwerke.

### Software Service – Roboterintegration



Für ein nahtloses Zusammenspiel zwischen Greifer und Roboter stehen Softwarebausteine für die Integration in die Robotersteuerung führender Hersteller zur Verfügung. Dadurch ist der Funktionsumfang des Greifers ohne zusätzlichen Programmieraufwand nutzbar und es kann direkt damit begonnen werden die Applikation zu programmieren. Roboterkompatibilität (teilweise nur auf Anfrage verfügbar): Universal Robots e-Series über Modbus RTU, FANUC CRX über Modbus RTU, ABB OmniCore C30 über EtherNet/IP, Yaskawa YRC1000micro über EtherNet/IP. Software und weitere Kompatibilitätshinweise können unter [schunk.com/egk-software](http://schunk.com/egk-software) heruntergeladen werden.

### Software Service – SPS Integration



Für ein nahtloses Zusammenspiel zwischen Greifer und SPS-Steuerung stehen Funktionsbausteine für die Programmieroberfläche führender Hersteller zur Verfügung. Dadurch ist der Funktionsumfang des Greifers ohne zusätzlichen Programmieraufwand nutzbar und es kann direkt damit begonnen werden die Applikation zu programmieren. SPS-Kompatibilität (teilweise nur auf Anfrage verfügbar): Siemens TIA Portal (PROFINET und IO-Link), Beckhoff TwinCAT (EtherCAT und IO-Link), Allen Bradley Studio 5000 Logix Designer (EtherNet/IP und IO-Link) Software und weitere Kompatibilitätshinweise können unter [schunk.com/egk-software](http://schunk.com/egk-software) heruntergeladen werden.

### Software Service – Inbetriebnahmesoftware MTSN2



MTSN2 bietet einen umfassenden Umfang an Funktionen und unterstützt den Nutzer indem der Inbetriebnahme- und Parametrierungsaufwand erleichtert wird. Zusätzlich stehen weitere Funktionen wie zum Beispiel Adressvergabe, Diagnose, Firmwareupdate, Parametersicherung und Busmonitor zur Verfügung. MTSN2 ermöglicht eine benutzerfreundliche Nutzung aller Greiferfunktionen ohne Erfordernis einer SPS. So können erste Applikationsvalidierungen unkompliziert durchgeführt werden. Der Anschluss des Greifers an den Computer erfolgt über direkt über die Netzwerkschnittstelle. MTSN2 ist kompatibel mit Windows und kann unter [schunk.com/egk-software](http://schunk.com/egk-software) heruntergeladen werden.



## Allgemeine Informationen zur Baureihe

**Gehäusematerial:** Aluminiumlegierung, eloxiert

**Grundbackenmaterial:** hochfestes Aluminium, harteloxiert

**Gewährleistung:** 24 Monate oder 5 Mio. Zyklen (ein Zyklus besteht aus einem kompletten Greifvorgang: „Greifer öffnen“ und „Greifer schließen“)

**Lieferumfang:** Greifer inklusive Montageanleitung und Beipack mit Zentrierhülsen für Greifermontage und Fingermontage. Weitere digitale Services stehen unter [schunk.com/egk-software](http://schunk.com/egk-software) zur Verfügung.

**Greifkraft:** ist die arithmetische Summe der an jeder Backe wirkenden Einzelkraft, im Abstand P (siehe Zeichnung)

**Wiederholgenauigkeit (Greifen):** ist definiert als die Streuung der Ist-Position pro Backe bei 100 aufeinander folgenden Schließ- bzw. Öffnungsbewegungen auf ein starres Werkstück oder einen Festanschlag unter gleichbleibenden Bedingungen.

**Wiederholgenauigkeit (Positionieren, unidirektional):** ist definiert als die Streuung der Ist-Position pro Backe bei 100 aufeinander folgenden Bewegungen auf eine Soll-Position aus gleicher Richtung unter gleichbleibenden Bedingungen.

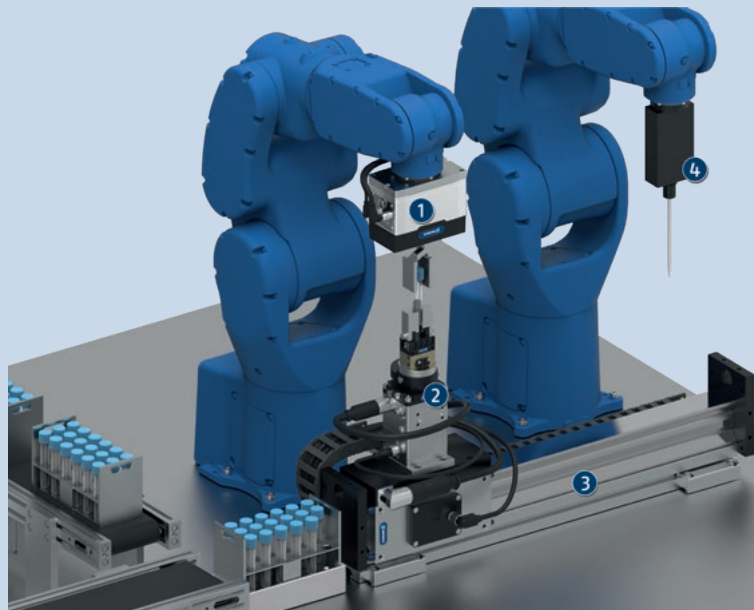
**Wiederholgenauigkeit (Positionieren, bidirektional):** ist definiert als die Streuung der Ist-Position pro Backe bei 100 aufeinanderfolgenden Bewegungen auf eine Soll-Position aus beiden Richtungen unter gleichbleibenden Bedingungen.

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

**Positioniergenauigkeit:** ist definiert als die Abweichung der Ist-Position pro Backe bei 100 aufeinanderfolgenden, unidirektionalen Positionierfahrten auf eine definierte Position bei gleichbleibenden Bedingungen.

**Schließ- und Öffnungszeiten (Positionieren):** Schließ- und Öffnungszeiten sind reine Bewegungszeiten der Finger bei max. Geschwindigkeit, max. Beschleunigung unter Beachtung der max. zulässigen Massen pro Finger und beziehen sich auf den Verfahrweg pro Backe und 50% des Nennhubs.

**Max. Geschwindigkeit (Positionieren) und max. Beschleunigung:** ist die arithmetische Summe der an jeder Backe wirkenden Geschwindigkeit und Beschleunigung.



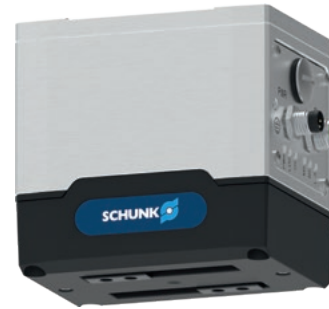
## Anwendungsbeispiel

Flexible Laborautomation mit automatisierter Probenauswertung. Der servoelektrische Greifer übernimmt die Handhabung von Tray und Probenfläschchen. Das Aufschauben erfolgt in einer Aufschaubstation während der Greifer den Deckel festhält. Nachdem der Deckel geöffnet wurde, werden die Probenfläschchen der Pipetiereinheit zugeführt und die Probe entnommen.

- ① Elektrischer Kleinteilegreifer EGK für Tray- und Probenhandhabung
- ② Aufschaubstation mit Kleinteilegreifer MPG-plus und Drehantrieb ERD
- ③ Horizontale Verfahrachse LDN
- ④ Pipetiereinheit

## SCHUNK bietet mehr ...

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



Leistungskabel



Kommunikationskabel



Zwischenbacke



Roboter Adaptionenpakete



Kundenspezifisch konfigurierbare Greiferfinger



Fingerrohling



Backenschnellwechselsystem

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

## Optionen und spezielle Informationen

**Greifmodi:** Es stehen die Greifmodi BasicGrip und SoftGrip zur Verfügung. Mit BasicGrip und SoftGrip ist ein Dauerbetrieb des Motors und damit permanentes Nachgreifen des Werkstücks möglich. Die Greifgeschwindigkeit wird mit BasicGrip automatisch zur Greifkrafteinstellung optimiert. Mit SoftGrip können bruchempfindliche Werkstücke besonders schonend gegriffen werden, indem die Impulskräfte beim Auftreffen auf das Werkstück auf ein Minimum reduziert werden.

**Greifkrafterhaltung:** Durch eine Kombination aus elektrischer Haltebremse und der Vorspannung eines elastischen Elements kann bei einer Not-Aus-Situation oder einem Spannungsabfall eine Greifkraft von über 75% der ursprünglich aufgebrauchten Greifkraft zuverlässig erhalten werden. Wird die Greifkraft- und Positionserhaltung präventiv aktiviert, so können 90% der ursprünglich aufgebrauchten Greifkraft erhalten werden. Der Nachlaufweg der Greiferfinger beim Entfernen des Werkstücks beträgt wenige Millimeter und ist abhängig von der erzeugten Greifkraft. Optional sind auch Varianten ohne Greifkrafterhaltung verfügbar.

**Abdichtung:** Der Greifer verfügt standardmäßig über einen erhöhten Schutz gegen das Eindringen von Stäuben oder Flüssigkeiten. Der IP-Schutz der Elektronik ist nur dann gegeben, wenn die Steckverbinder ordnungsgemäß montiert wurden. Das Getriebe des Greifers ist zusätzlich durch eine Abdichtung an der Hauptwelle geschützt.

**Schnittstelle der Grundbacken:** Bei Verwendung der Zwischenbacke entspricht die Schnittstelle der Grundbacken der des Universalgreifers PGN-plus-P. Somit kann das umfangreiche Fingerzubehör des PGN-plus-P unter Berücksichtigung der Störkonturen und der geltenden Einsatzgrenzen für diesen Greifer genutzt werden.

**Standardmäßig mit lebensmittelkonformer Schmierung:** als Lösung der Einstiegshürde in MedTech, Lab Automation, Pharma und der Lebensmittelindustrie. Die Anforderungen der EN 1672-2:2020 werden nicht vollumfänglich erfüllt.

## Bestellbeispiel

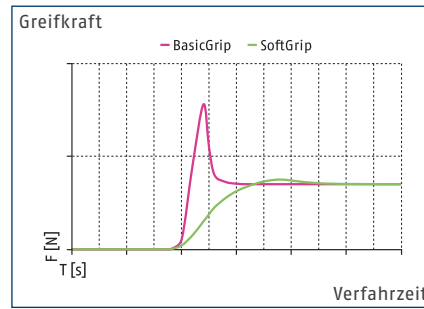
|                                    | EGK   | 25 | - | PN | - | M | - | B |
|------------------------------------|---|----|---|----|---|---|---|---|
| <b>Bezeichnung</b>                 | EGK   |    |   |    |   |   |   |   |
| <b>Baugröße</b>                    | 25<br>40<br>50  |    |   |    |   |   |   |   |
| <b>Kommunikationsschnittstelle</b> | PN = PROFINET<br>EI = EtherNet/IP<br>EC = EtherCAT<br>IL = IO-Link<br>MB = Modbus RTU |    |   |    |   |   |   |   |
| <b>Greifkraftherhaltung</b>        | M = mit Greifkraftherhaltung<br>N = ohne Greifkraftherhaltung                         |    |   |    |   |   |   |   |
| <b>Version</b>                     | B = Basisversion  |    |   |    |   |   |   |   |



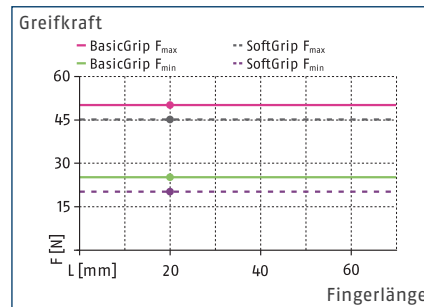




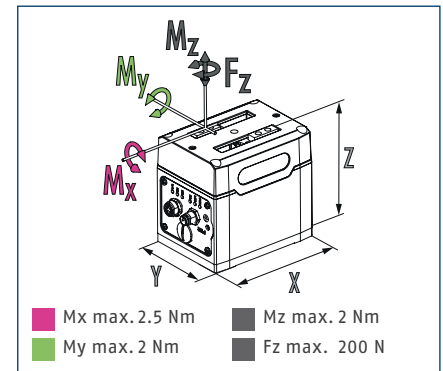
### Greifmodi



### Greiffkraft



### Dimensionen und max. Belastungen

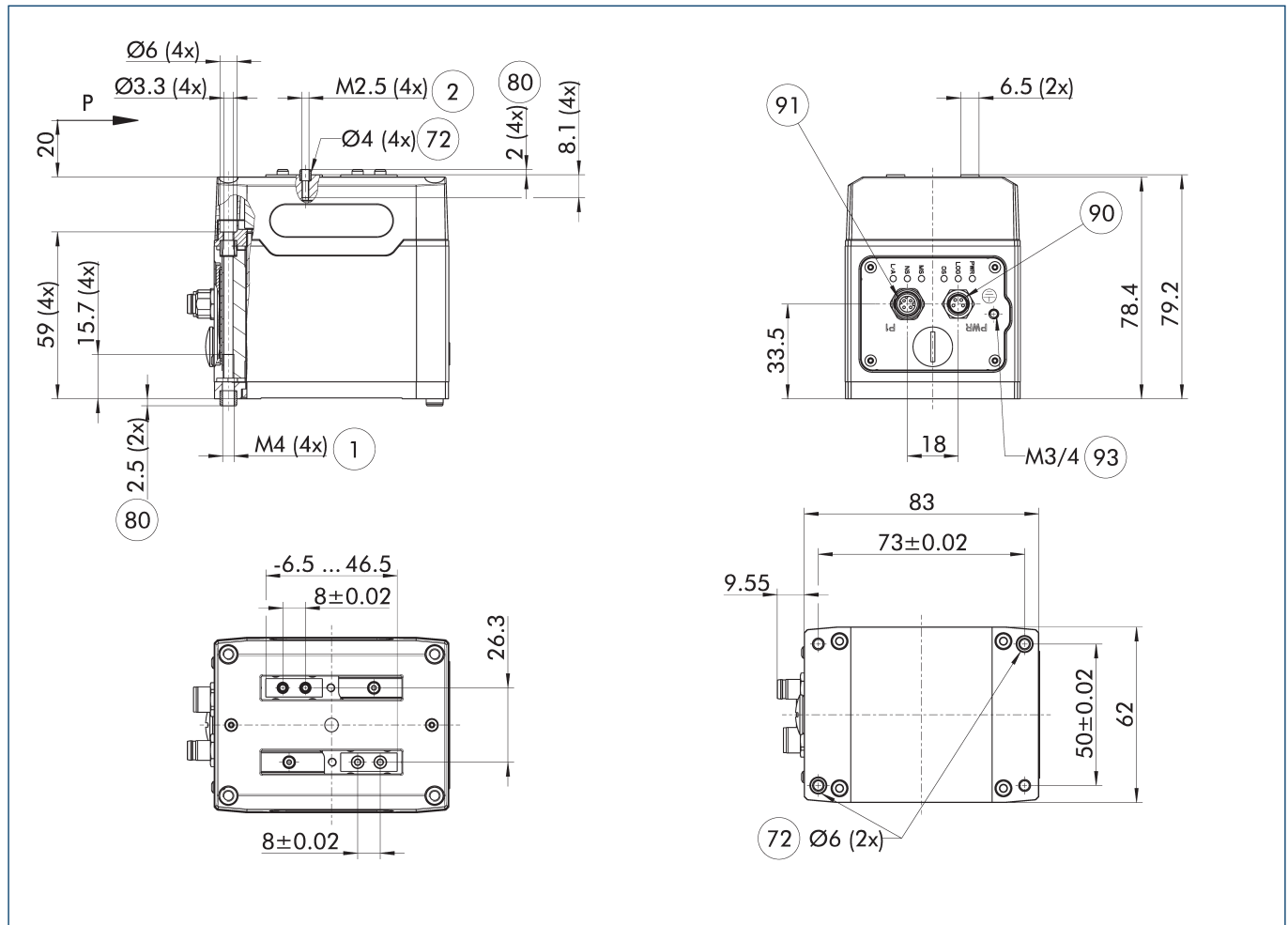


ⓘ Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greiffkraft erzeugten Moment auftreten.

### Technische Daten

| Bezeichnung  |                      | EGK 25-PN-M-B | EGK 25-EI-M-B | EGK 25-EC-M-B | EGK 25-IL-M-B | EGK 25-MB-M-B |
|--|----------------------|---------------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| Ident.-Nr.   |                      | 1491752       | 1491754       | 1491756       | 1491748       | 1491750       |
| <b>Allgemeine Betriebsdaten</b>                      |                      |               |               |               |               |               |
| Hub pro Backe  | [mm]                 | 26.5          | 26.5          | 26.5          | 26.5          | 26.5          |
| Min./max. Greiffkraft                                | [N]                  | 20/50         | 20/50         | 20/50         | 20/50         | 20/50         |
| Min./max. Greiffkraftherhaltung                      | [%]                  | 75/90         | 75/90         | 75/90         | 75/90         | 75/90         |
| Max. zulässige Fingerlänge                           | [mm]                 | 70            | 70            | 70            | 70            | 70            |
| Max. zulässige Masse pro Finger                      | [kg]                 | 0.13          | 0.13          | 0.13          | 0.13          | 0.13          |
| Positioniergenauigkeit                               | [mm]                 | ±0.1          | ±0.1          | ±0.1          | ±0.1          | ±0.1          |
| Wiederholgenauigkeit (Greifen)                       | [mm]                 | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          |
| Wiederholgenauigkeit (Positionieren, unidirektional) | [mm]                 | 0.1           | 0.1           | 0.1           | 0.1           | 0.1           |
| Wiederholgenauigkeit (Positionieren, bidirektional)  | [mm]                 | 0.15          | 0.15          | 0.15          | 0.15          | 0.15          |
| Schließ-/öffnungszeit (Positionieren, 50% Hub)       | [s]                  | 0.37/0.37     | 0.37/0.37     | 0.37/0.37     | 0.37/0.37     | 0.37/0.37     |
| Max. Geschwindigkeit (Positionieren)                 | [mm/s]               | 120           | 120           | 120           | 120           | 120           |
| Max. Beschleunigung                                  | [mm/s <sup>2</sup> ] | 1300          | 1300          | 1300          | 1300          | 1300          |
| Eigenmasse   | [kg]                 | 0.62          | 0.62          | 0.62          | 0.62          | 0.62          |
| Min./max. Umgebungstemperatur                        | [°C]                 | 5/55          | 5/55          | 5/55          | 5/55          | 5/55          |
| Schutzart IP Elektronik                              |                      | 67            | 67            | 67            | 67            | 67            |
| Schutzart IP Führung/Grundbacken                     |                      | 20            | 20            | 20            | 20            | 20            |
| Reinraumklasse ISO 14644-1:2015                      |                      | 6             | 6             | 6             | 6             | 6             |
| <b>Elektrische Betriebsdaten</b>                     |                      |               |               |               |               |               |
| Nennspannung   | [V]                  | 24            | 24            | 24            | 24            | 24            |
| Kommunikationsschnittstelle                          |                      | PROFINET      | EtherNet/IP   | EtherCAT      | IO-Link       | Modbus RTU    |
| Stromaufnahme Leistung Nenn./Max.                    | [A]                  | 0.23/0.54     | 0.23/0.54     | 0.23/0.54     | 0.23/0.54     | 0.23/0.54     |
| Stromaufnahme Logik Nenn./Max.                       | [A]                  | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      |
| <b>Optionen und deren Eigenschaften</b>              |                      |               |               |               |               |               |
| Version ohne Greiffkraftherhaltung                   |                      | 1491753       | 1491755       | 1491757       | 1491749       | 1491751       |
| Eigenmasse   | [kg]                 | 0.58          | 0.58          | 0.58          | 0.58          | 0.58          |
| Stromaufnahme Leistung Nenn./Max.                    | [A]                  | 0.23/0.54     | 0.23/0.54     | 0.23/0.54     | 0.23/0.54     | 0.23/0.54     |

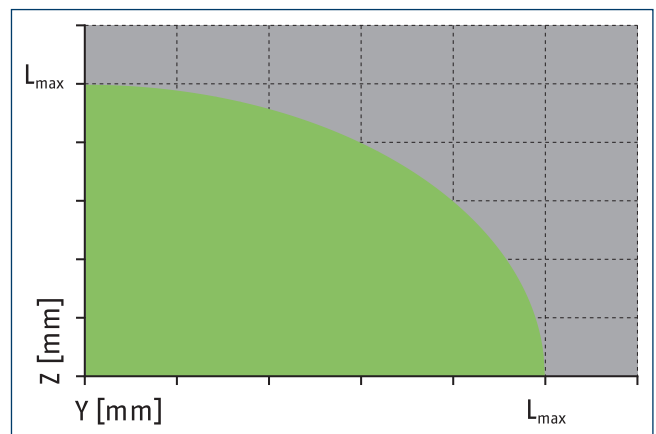
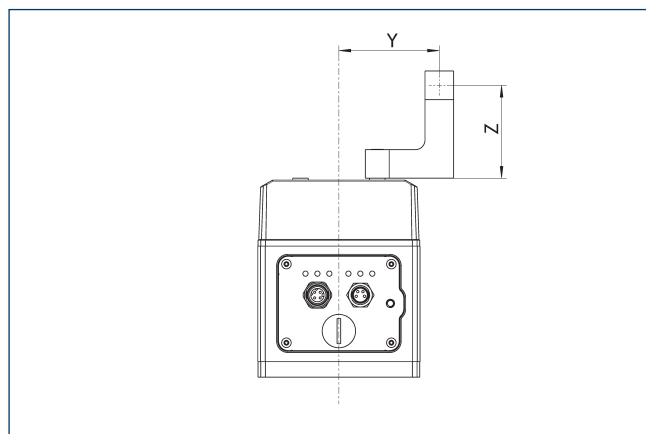
Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Ausführung PROFINET, EtherNet/IP oder EtherCAT, mit und ohne Greifkrafterhaltung mit geöffneten Backen.

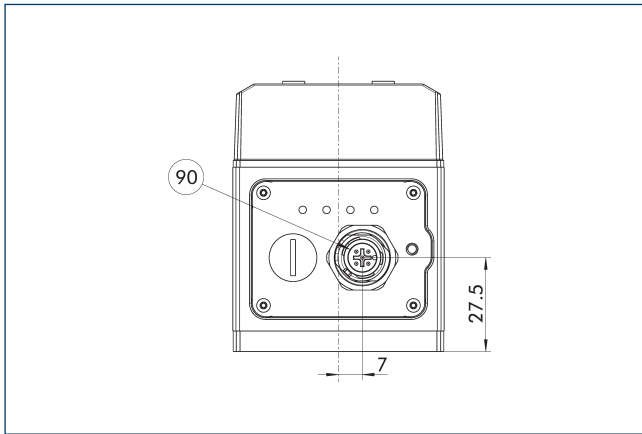
- ① Greiferanschluss
- ② Fingeranschluss
- ⑦② Passung für Zentrierhülse
- ⑧② Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück
- ⑨② Spannungsversorgung (M8, Stecker, 4 Pin, A-kodiert)
- ⑨① Kommunikation (M8, Buchse, 4 Pin, D-kodiert)
- ⑨③ Anschluss Funktionserde

Maximal zulässige Auskrümmung



■ Zulässiger Bereich      ■ Unzulässiger Bereich  
 L<sub>max</sub> entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

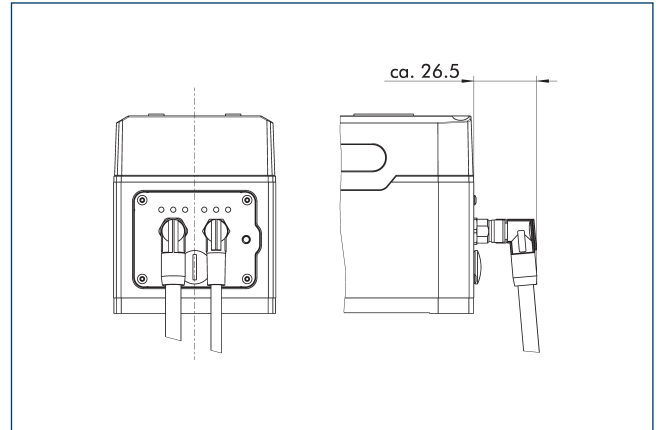
## Version IO-Link und Modbus RTU



- 90 Spannungsversorgung und Kommunikation (M12, Stecker, A-kodiert, IL: 5 Pin, MB: 4 Pin)

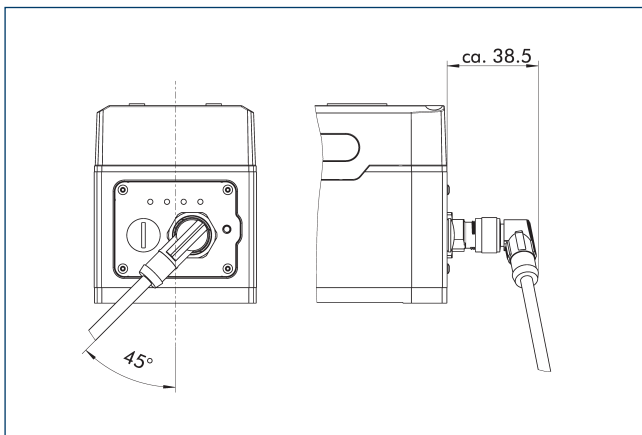
Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Versionen IO-Link und Modbus RTU im Vergleich zu der in der Hauptansicht dargestellten Grundausführung.

## Gewinkelte Steckverbinder Ausführung PROFINET, EtherNet/IP und EtherCAT



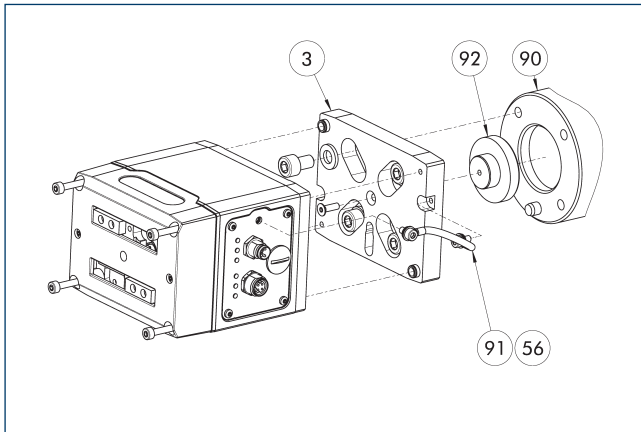
Die Zeichnung zeigt die Richtung des Kabelabgangs bei der Verwendung von gewinkelten Steckverbindern. Der Abstand vom Steckverbinder zum Gehäuse des Greifers kann je nach verwendetem Kabelhersteller variieren.

## Gewinkelte Steckverbinder Ausführung IO-Link und Modbus RTU



Die Zeichnung zeigt die Richtung des Kabelabgangs bei der Verwendung von gewinkelten Steckverbindern. Der Abstand vom Steckverbinder zum Gehäuse des Greifers kann je nach verwendetem Kabelhersteller variieren.

## Roboter Adaptionspakete Einzelgreifer

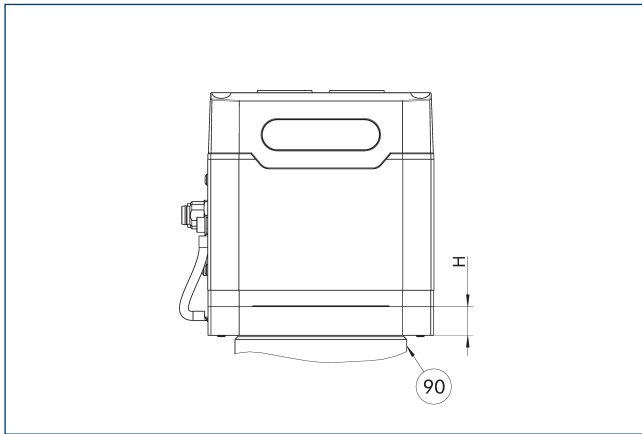


- ③ Adapter
- ⑤⑥ Im Lieferumfang enthalten
- ⑨⑩ Roboterflansch
- ⑨① Kabel Funktionserde
- ⑨② Zentrierbund

Roboter Adaptionspakete für Einzelgreifer enthalten alle notwendigen Komponenten um den Greifer mechanisch an den gewünschten Roboterflansch zu adaptieren. Je nach Flanschbild sind passende Schrauben, Zentrierstifte und der Zentrierbund beigelegt.

| Bezeichnung           | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell   |
|-----------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|--|
|                       |            | [mm] | [mm]                         |                     |  |
| <b>Adapter</b>        |            |      |                              |                     |  |
| AKO EGK25/<br>GP4     | 1524716    | 11   |                              | YASKAWA             | GP4  |
| AKO EGK25/<br>GP7,8   | 1524717    | 11   |                              | YASKAWA             | GP7, GP8                                       |
| AKO EGK25/<br>ISO31.5 | 1524689    | 11   | 31.5                         | ABB                 | SWIFTI<br>CRB1100,<br>IRB1100,<br>IRB1200      |
| AKO EGK25/<br>ISO40   | 1524690    | 11   | 40                           | ABB                 | IRB1300  |
| AKO EGK25/<br>ISO50   | 1524715    | 11   | 50                           | Universal<br>Robots | UR3e, UR5e,<br>UR10e,<br>UR16e                 |
| AKO EGK25/<br>ISO50   | 1524715    | 11   | 50                           | FANUC               | CRX-5iA,<br>CRX-10iA,<br>CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO EGK25/<br>ISO50   | 1524715    | 11   | 50                           | ABB                 | GoFa<br>CRB15000                               |
| AKO EGK25/<br>ISO50   | 1524715    | 11   | 50                           | YASKAWA             | HC10DTP,<br>HC20DTP                            |

### Roboter Adaptionspakete Einzelgreifer

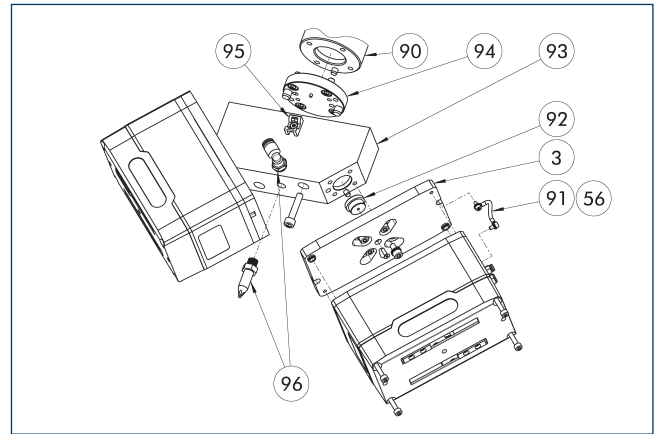


#### 90 Roboterflansch

Die einteilige Ausführung ermöglicht einen flachen Aufbau des Gesamtsystems. Der Adapter wird aus blankem Aluminium hergestellt. Die aufgelisteten Roboterhersteller mit zugehörigen Modellen sind eine sinnvolle Empfehlung unter Berücksichtigung der Gesamtmasse. SCHUNK empfiehlt dennoch die Nutzlast des Roboters im Detail zu betrachten.

| Bezeichnung           | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell   |
|-----------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|--|
|                       |            | [mm] | [mm]                         |                     |  |
| <b>Adapter</b>        |            |      |                              |                     |  |
| AKO EGK25/<br>GP4     | 1524716    | 11   |                              | YASKAWA             | GP4  |
| AKO EGK25/<br>GP7,8   | 1524717    | 11   |                              | YASKAWA             | GP7, GP8                                       |
| AKO EGK25/<br>ISO31.5 | 1524689    | 11   | 31.5                         | ABB                 | SWIFT1<br>CRB1100,<br>IRB1100,<br>IRB1200      |
| AKO EGK25/<br>ISO40   | 1524690    | 11   | 40                           | ABB                 | IRB1300  |
| AKO EGK25/<br>ISO50   | 1524715    | 11   | 50                           | Universal<br>Robots | UR3e, UR5e,<br>UR10e,<br>UR16e                 |
| AKO EGK25/<br>ISO50   | 1524715    | 11   | 50                           | FANUC               | CRX-5iA,<br>CRX-10iA,<br>CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO EGK25/<br>ISO50   | 1524715    | 11   | 50                           | ABB                 | GoFa<br>CRB15000                               |
| AKO EGK25/<br>ISO50   | 1524715    | 11   | 50                           | YASKAWA             | HC10DTP,<br>HC20DTP                            |

### Roboter Adaptionspakete Doppelgreifer

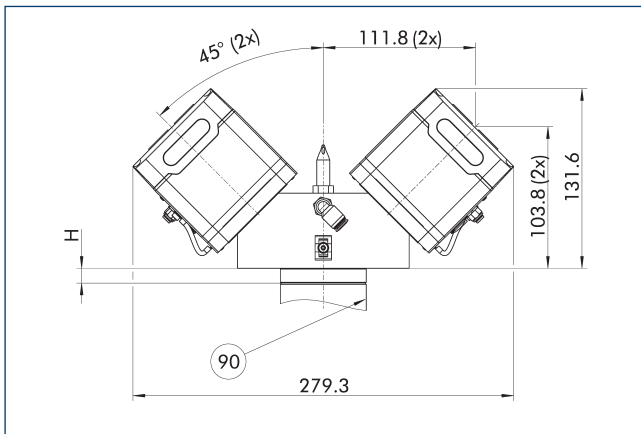


- 3 Adapter
- 56 Im Lieferumfang enthalten
- 90 Roboterflansch
- 91 Kabel Funktionserde
- 92 Zentrierbund Greifer
- 93 Winkeladapter
- 94 Adapter Roboter
- 95 Kabelhalter (im Lieferumfang des Kabelpakets enthalten)
- 96 Anbauset Abblasdüse

Roboter Adaptionspakete für Doppelgreifer enthalten alle notwendigen Komponenten um zwei Greifer mechanisch an den gewünschten Roboterflansch zu adaptieren. Je nach Flanschbild sind passende Schrauben, Zentrierstifte und Zentriermaterial beigelegt. Optional kann eine kurze oder lange Abblasdüse ergänzt werden.

| Bezeichnung                      | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell   |
|----------------------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|--|
|                                  |            | [mm] | [mm]                         |                     |  |
| <b>Adapter</b>                   |            |      |                              |                     |  |
| AKO<br>2xEGK25/<br>GP12          | 1524778    | 15.8 |                              | YASKAWA             | GP12   |
| AKO<br>2xEGK25/<br>GP7,8         | 1524777    | 8.9  |                              | YASKAWA             | GP7, GP8                                       |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO31.5       | 1524773    | 9.9  | 31.5                         |                     |  |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO40         | 1524774    | 10.8 | 40                           |                     |  |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO50         | 1524776    | 10.8 | 50                           | Universal<br>Robots | UR5e,<br>UR10e,<br>UR16e                       |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO50         | 1524776    | 10.8 | 50                           | FANUC               | CRX-5iA,<br>CRX-10iA,<br>CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO50         | 1524776    | 10.8 | 50                           | ABB                 | GoFa<br>CRB15000                               |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO50         | 1524776    | 10.8 | 50                           | YASKAWA             | HC10DTP,<br>HC20DTP                            |
| Anbauset<br>Abblasdüse<br>(kurz) | 1524788    |      |                              |                     |  |

## Roboter Adaptionspakete Doppelgreifer



## ⑨0 Roboterflansch

Der Adapter wird aus blankem Aluminium hergestellt. Die aufgelisteten Roboterhersteller mit zugehörigen Modellen sind eine sinnvolle Empfehlung unter Berücksichtigung der Gesamtmasse. SCHUNK empfiehlt dennoch die Nutzlast des Roboters im Detail zu betrachten.

| Bezeichnung                | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell   |
|----------------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|--|
|                            |            | [mm] | [mm]                         |                     |  |
| <b>Adapter</b>             |            |      |                              |                     |  |
| AKO<br>2xEGK25/<br>GP12    | 1524778    | 15.8 |                              | YASKAWA             | GP12   |
| AKO<br>2xEGK25/<br>GP7,8   | 1524777    | 8.9  |                              | YASKAWA             | GP7, GP8                                       |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO31.5 | 1524773    | 9.9  | 31.5                         |                     |  |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO40   | 1524774    | 10.8 | 40                           |                     |  |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO50   | 1524776    | 10.8 | 50                           | Universal<br>Robots | UR5e,<br>UR10e,<br>UR16e                       |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO50   | 1524776    | 10.8 | 50                           | FANUC               | CRX-5iA,<br>CRX-10iA,<br>CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO50   | 1524776    | 10.8 | 50                           | ABB                 | GoFa<br>CRB15000                               |
| AKO<br>2xEGK25/<br>ISO50   | 1524776    | 10.8 | 50                           | YASKAWA             | HC10DTP,<br>HC20DTP                            |

## Roboterspezifische Anschlusskabel



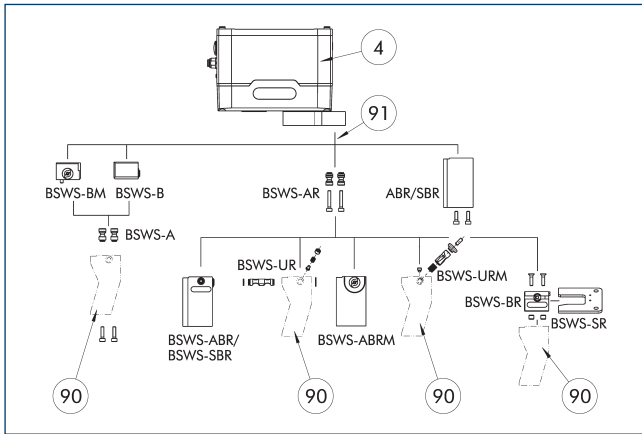
Anschlusskabel und Anschlusskabelpakete für den elektrischen Anschluss an spezifische Robotermodelle und Steuerungen. Je nach Hersteller ist eine Direktanbindung am Toolflansch möglich oder eine externe Verkabelung erforderlich. In Kombination mit mechanischen Adaptern und Softwarebausteinen kann dadurch die Inbetriebnahme am Roboter in nur wenigen Schritten erfolgen. Kabel für die externe Kabelführung sind torsionsstauglich ausgeführt.

| Bezeichnung                     | Ident.-Nr. | Hersteller       | Baureihe | Modell                                | Steuerung        | Anschluss                       | Kabellänge<br>[m] | Schnittstelle |
|---------------------------------|------------|------------------|----------|---------------------------------------|------------------|---------------------------------|-------------------|---------------|
| <b>Doppelgreifer</b>            |            |                  |          |                                       |                  |                                 |                   |               |
| EGK CNK-DG-ABB-0mniCoreC30      | 1529618    | ABB              | IRB, CRB |                                       | OmniCore C30     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGK CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro | 1529623    | YASKAWA          | GP, HC   |                                       | YRC1000MICRO     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGU/EGK CNK-DG-FANUC-CRX        | 1532241    | FANUC            | CRX      | CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA | R-30iB Plus Mini | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |
| EGU/EGK CNK-DG-UR-eSeries       | 1532238    | Universal Robots | e-Series | UR3e, UR5e, UR10e, UR16e              | CB5              | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |
| <b>Einzelgreifer</b>            |            |                  |          |                                       |                  |                                 |                   |               |
| EGK CNK-SG-ABB-0mniCoreC30      | 1529617    | ABB              | IRB, CRB |                                       | OmniCore C30     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGK CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro | 1529622    | YASKAWA          | GP, HC   |                                       | YRC1000MICRO     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGU/EGK CNK-SG-FANUC-CRX        | 1532240    | FANUC            | CRX      | CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA | R-30iB Plus Mini | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |
| EGU/EGK CNK-SG-UR-eSeries       | 1532237    | Universal Robots | e-Series | UR3e, UR5e, UR10e, UR16e              | CB5              | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |

ⓘ Es sind die Leistungsdaten des Roboters zu berücksichtigen. SCHUNK empfiehlt zudem die Verwendung einer geeigneten Zugentlastung.



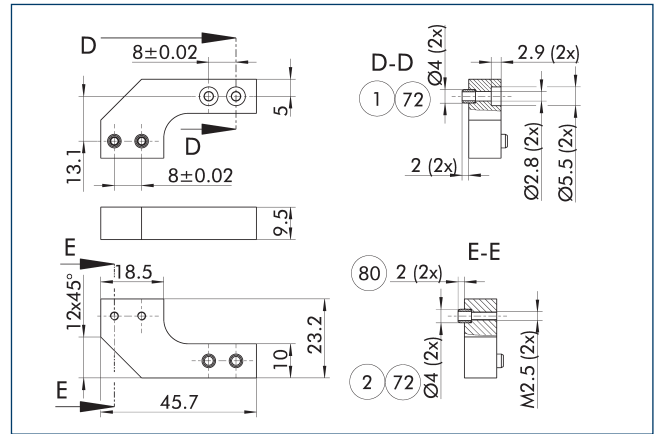
**Backenschnellwechselsysteme BSWs**



- ④ Greifer
- ⑨① Kundenspezifische Greiferfinger
- ⑨① Zwischenbacke

Für den Greifer bestehen unterschiedliche Backenschnellwechselsysteme. Detaillierte Informationen sind beim entsprechenden Produkt nachzulesen.

**Zwischenbacke ZBA-EGK 25**

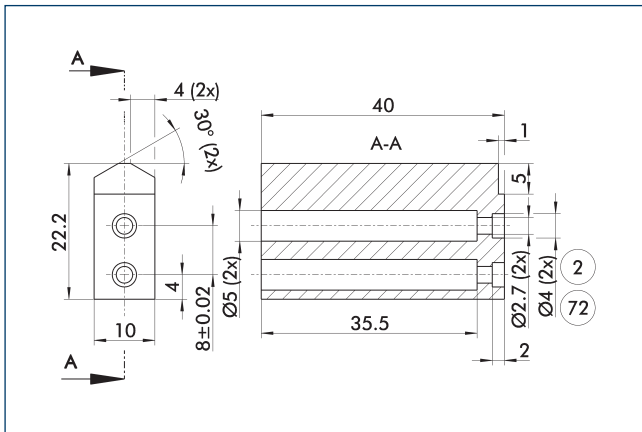


- ① Greiferanschluss
- ② Fingeranschluss
- ⑦② Passung für Zentrierhülse
- ⑧① Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück

Die Zwischenbacken gleichen den seitlichen Versatz der Grundbacken in Y-Richtung aus und bieten eine fluchtende Anschlussmöglichkeit. Bei Verwendung entspricht die Schnittstelle der Grundbacken der des Universalgreifers PGN-plus-P. Somit kann das umfangreiche Fingerzubehör des PGN-plus-P unter Berücksichtigung der Störkonturen und der geltenden Einsatzgrenzen für diesen Greifer genutzt werden.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | Material  | Lieferumfang |
|---------------|------------|-----------|--------------|
| Zwischenbacke |            |           |              |
| ZBA EGK 25    | 1504616    | Aluminium | 2            |

**Fingerrohlinge ABR-/SBR-PGZN-plus 40**

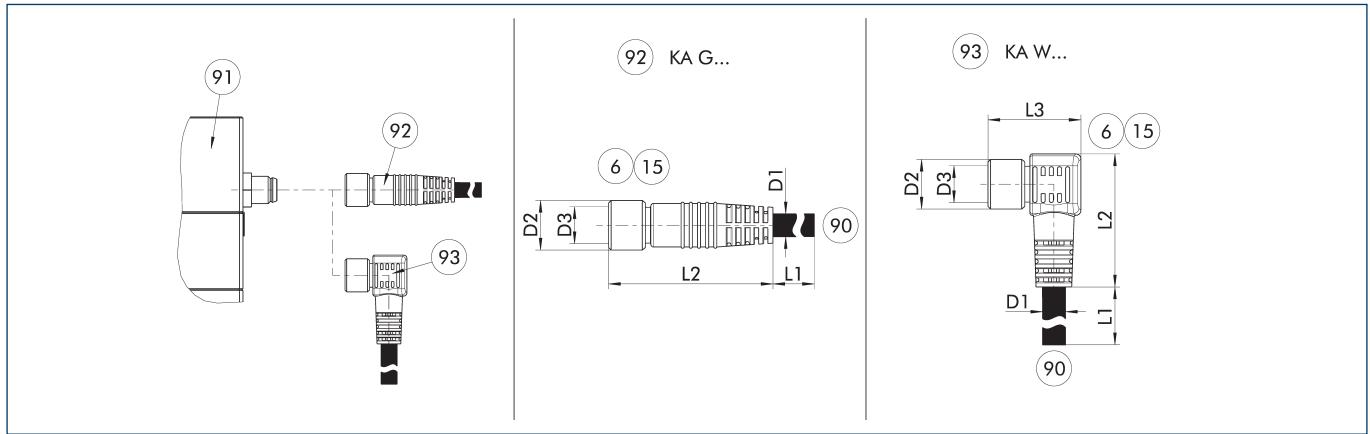


- ② Fingeranschluss
- ⑦② Passung für Zentrierhülse

Die Zeichnung zeigt den Fingerrohling zur kundenspezifischen Nachbearbeitung.

| Bezeichnung      | Ident.-Nr. | Material           | Lieferumfang |
|------------------|------------|--------------------|--------------|
| Fingerrohling    |            |                    |              |
| ABR-PGZN-plus 40 | 0300008    | Aluminium (3.4365) | 1            |
| SBR-PGZN-plus 40 | 0300018    | Stahl (1.7131)     | 1            |

## Anschlusskabel Spannungsversorgung/Signale



KA G... Anschlusskabel mit gerader Buchse  
 KA W... Anschlusskabel mit gewinkelter Buchse

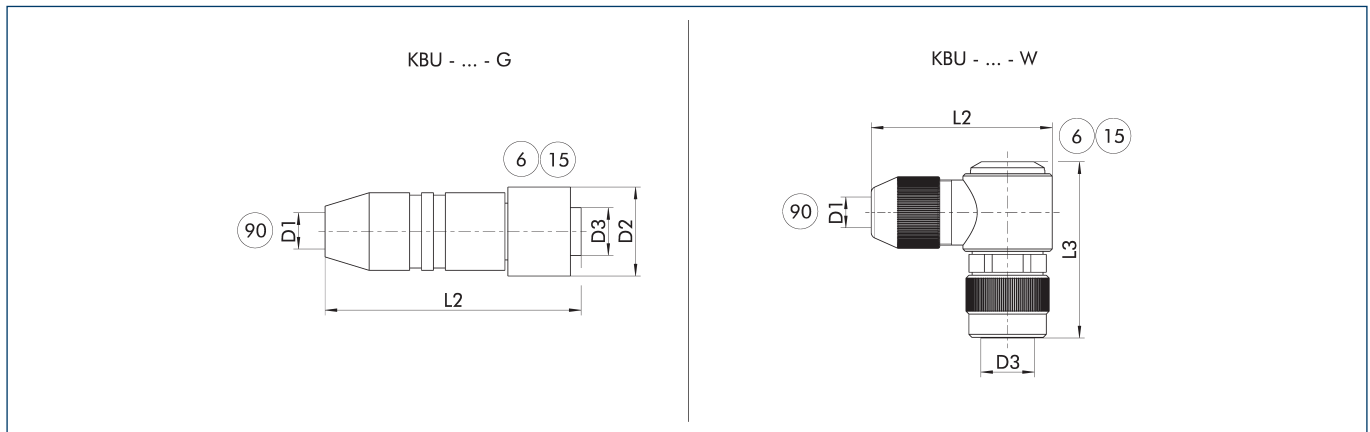
- ⑥ Anschluss modulseitig
- ⑬ Buchse
- ⑨⑩ Leitungsende mit offenen Litzen
- ⑨① Anschlussstecker Komponente
- ⑨② Kabel mit gerader Buchse
- ⑨③ Kabel mit gewinkelter Buchse

Die Anschlusskabel eignen sich ideal zum Anschluss der jeweiligen Komponenten an die Steuerung oder das Netzteil. Die Anschlusskabel verfügen auf der einen Seite über eine 4-polige M8-Buchse und auf der anderen Seite über offene Litzen zum individuellen Anschluss. Die Anschlusskabel sind sowohl für den Einsatz in der Schleppkette oder in Torsionsanwendungen geeignet.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3 |
|---|------------|-----|------|------|------|------|----|
|   |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |    |
| <b>Anschlusskabel Spannungsversorgung/Signale – schleppketten- und torsionsstauglich M8-Buchse, gerade</b>    |            |     |      |      |      |      |    |
| KA GLN0804-IO-00200-A   | 1310371    | 2   | 4.8  | 33.7 | 10   |      | M8 |
| KA GLN0804-IO-00500-A   | 1310375    | 5   | 4.8  | 33.7 | 10   |      | M8 |
| KA GLN0804-IO-01000-A   | 1310379    | 10  | 4.8  | 33.7 | 10   |      | M8 |
| KA GLN0804-IO-02000-A   | 1442994    | 20  | 4.5  | 32   | 10   |      | M8 |
| <b>Anschlusskabel Spannungsversorgung/Signale – schleppketten- und torsionsstauglich M8-Buchse, gewinkelt</b> |            |     |      |      |      |      |    |
| KA WLN0804-IO-00200-A   | 1310372    | 2   | 4.8  | 27.9 | 10   | 18.9 | M8 |
| KA WLN0804-IO-00500-A   | 1310376    | 5   | 4.8  | 27.9 | 10   | 18.9 | M8 |
| KA WLN0804-IO-01000-A   | 1310381    | 10  | 4.8  | 27.9 | 10   | 18.9 | M8 |
| KA WLN0804-IO-02000-A   | 1442996    | 20  | 4.5  | 25   | 10   | 20   | M8 |

① Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppketten-tauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionsstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m.

## Anschlusssteckverbinder Spannungsversorgung/Signale



KBU - ... - G Buchse mit geradem Abgang  
 KBU - ... - W Buchse mit gewinkeltem Abgang

⑥ Anschluss modulseitig  
 ⑮ Buchse

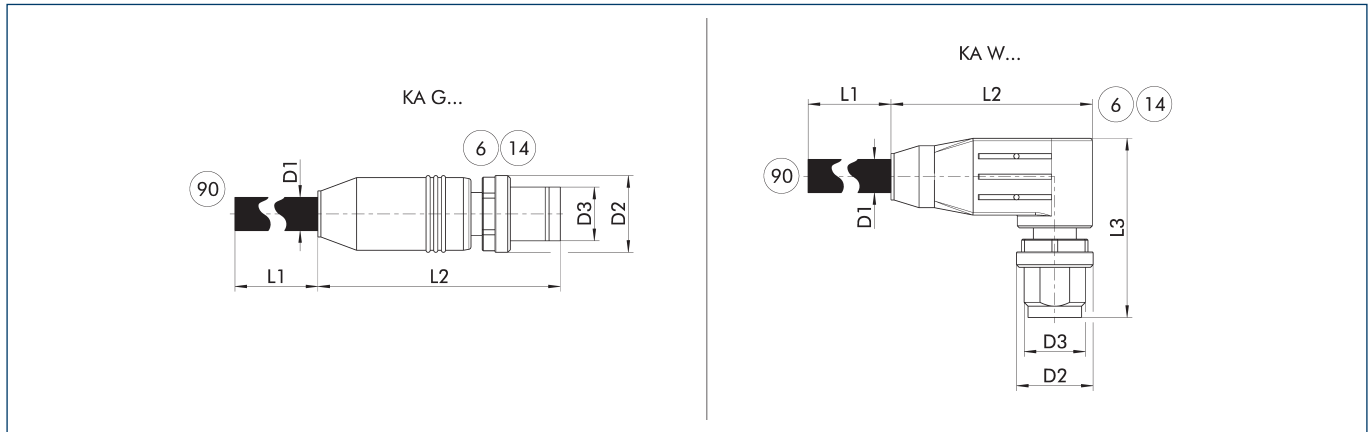
⑨⑩ D1 - max. Durchmesser Anschlusskabel

Die Steckverbinder dienen dem Anschluss der SCHUNK Produkte an die Spannungsversorgung. Hierbei kann ein kundenseitiges Kabel verwendet werden. Die Einzellitzen können an die Lötstifte des Steckverbinders angelötet werden.

| Bezeichnung         | Ident.-Nr. | D1 (max.)<br>[mm] | L2<br>[mm] | D2<br>[mm] | L3<br>[mm] | D3 |
|---------------------|------------|-------------------|------------|------------|------------|----|
| <b>Kabelstecker</b> |            |                   |            |            |            |    |
| KBU-M8-G 4P         | 1506418    | 5                 | 37         | 12         |            | M8 |
| KBU-M8-W 4P         | 1506422    | 5                 | 25         |            | 28         | M8 |

① Für das Anschlusskabel wird ein Querschnitt je Einzellitze von min. 0,25 mm<sup>2</sup> empfohlen. Informationen zu max. Leitungslänge und dem min. Aderquerschnitt finden Sie in der jeweiligen Produktdokumentation.

## Anschlusskabel Kommunikation PROFINET, EtherNet/IP und EtherCAT



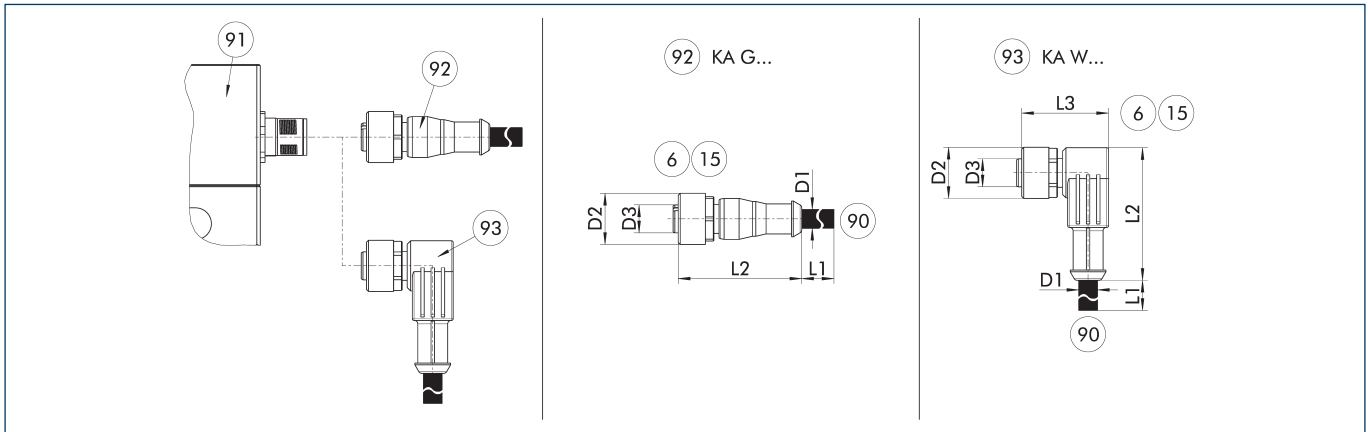
- KA G... Gerader Steckverbinder
- KA W... Gewinkelter Steckverbinder
- ⑥ Anschluss modulseitig
- ⑭ Stecker
- ⑨⑩ Kabelende mit zweitem Steckverbinder

Die Kommunikationskabel sind für die mechatronischen Produkte von SCHUNK passend konfektioniert und können für die Kommunikationsschnittstelle PROFINET, EtherNET/IP und EtherCAT verwendet werden. Sie verfügen modulseitig immer über einen M8-Steckverbinder (D-kodiert, Stecker). Die Steckverbinder sind modulseitig gerade (KA G...) oder gewinkelt (KA W...) ausgeführt. Auf der zweiten Seite verfügen die Kabel entweder über einen geraden M8-Steckverbinder (D-kodiert, Stecker) oder einen RJ45-Steckverbinder.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3 |
|---|------------|-----|------|------|------|------|----|
|   |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |    |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gerade – auf M12 Stecker, gerade</b>     |            |     |      |      |      |      |    |
| KA GGN08D04-12D04-ET-00500-A  | 1505212    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KA GGN08D04-12D04-ET-01000-A  | 1505224    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gerade – auf RJ45 Stecker, gerade</b>    |            |     |      |      |      |      |    |
| KA GGN08D04-RJ45-ET-00200-A   | 1511261    | 2   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KA GGN08D04-RJ45-ET-00500-A   | 1505217    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KA GGN08D04-RJ45-ET-01000-A   | 1505229    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf M12 Stecker, gerade</b>  |            |     |      |      |      |      |    |
| KA WGN08D04-12D04-ET-00500-A  | 1505213    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KA WGN08D04-12D04-ET-01000-A  | 1505227    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf RJ45 Stecker, gerade</b> |            |     |      |      |      |      |    |
| KA WGN08D04-RJ45-ET-00500-A   | 1505219    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KA WGN08D04-RJ45-ET-01000-A   | 1505243    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gerade – auf M12 Stecker, gerade</b>          |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR GGN08D04-12D04-ET-00500-A   | 1505248    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KAR GGN08D04-12D04-ET-01000-A   | 1505284    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gerade – auf RJ45 Stecker, gerade</b>         |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR GGN08D04-RJ45-ET-00500-A  | 1505269    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KAR GGN08D04-RJ45-ET-01000-A  | 1505303    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf M12 Stecker, gerade</b>       |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR WGN08D04-12D04-ET-00500-A   | 1505258    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KAR WGN08D04-12D04-ET-01000-A   | 1505289    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf RJ45 Stecker, gerade</b>      |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR WGN08D04-RJ45-ET-00500-A  | 1505276    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KAR WGN08D04-RJ45-ET-01000-A  | 1505305    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |

① Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppkettentauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m. Informationen zu max. Leitungslänge und dem min. Aderquerschnitt finden Sie in der jeweiligen Produktdokumentation.

**Anschlusskabel für Spannungsversorgung und Kommunikation IO-Link**



KA G... Anschlusskabel mit gerader Buchse  
 KA W... Anschlusskabel mit gewinkelter Buchse

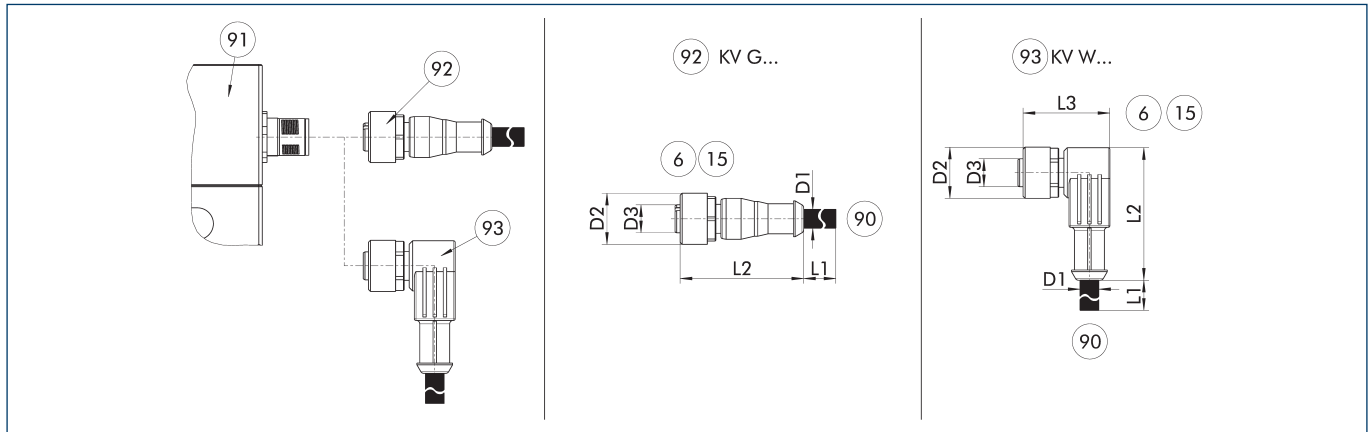
⑥ Anschluss modulseitig  
 ⑬ Buchse  
 ⑨⑩ Leitungsende mit offenen Litzen  
 ⑨① Anschlussstecker Komponente  
 ⑨② Kabel mit gerader Buchse  
 ⑨③ Kabel mit gewinkelter Buchse

Die Anschlusskabel eignen sich ideal zum Anschluss der jeweiligen Komponenten an die Steuerung. Die Anschlusskabel verfügen auf der einen Seite über eine 5-polige M12-Buchse und auf der anderen Seite über offene Litzen zum individuellen Anschluss. Die Anschlusskabel sind für den Einsatz sowohl in der Schleppkette als auch in Torsionsanwendungen geeignet.

| Bezeichnung  | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3  |
|--|------------|-----|------|------|------|------|-----|
|  |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |     |
| <b>Anschlusskabel IO-Link – schleppketten- und torsionsstauglich</b> |            |     |      |      |      |      |     |
| 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 Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppkettentauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionsstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m.

## Kabelverlängerung für Spannungsversorgung und Kommunikation IO-Link



KV G... Kabelverlängerung mit gerader Buchse  
 KV W... Kabelverlängerung mit gewinkelter Buchse

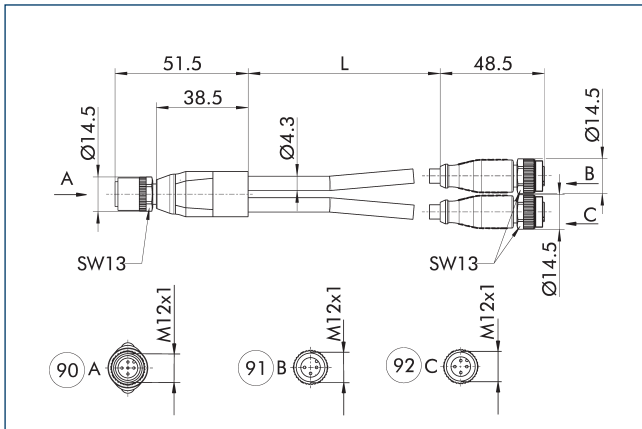
⑥ Anschluss modulseitig  
 ⑬ Buchse  
 ⑨⑩ Leitungsende mit geradem Stecker  
 ⑨① Anschlussstecker Komponente  
 ⑨② Kabel mit gerader Buchse  
 ⑨③ Kabel mit gewinkelter Buchse

Die Kabelverlängerungen eignen sich ideal zum Anschluss der jeweiligen Komponenten an die Steuerung oder als Verlängerungsleitung. Die Kabelverlängerungen verfügen modulseitig über eine 5-polige M12-Buchse in gerader oder gewinkelter Ausführung und auf der anderen Seite über einen 5-poligen M12-Stecker in gerader Ausführung. Die Kabelverlängerungen sind für den Einsatz sowohl in der Schleppkette als auch in Torsionsanwendungen geeignet.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3  |
|---|------------|-----|------|------|------|------|-----|
|   |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |     |
| <b>Kabelverlängerung IO-Link – schleppketten- und torsionsstauglich</b> |            |     |      |      |      |      |     |
| KV GGN1205-IO-00200-A   | 1387195    | 2   | 4.8  | 41   | 15   |      | M12 |
| KV GGN1205-IO-00500-A   | 1387199    | 5   | 4.8  | 41   | 15   |      | M12 |
| KV WGN1205-IO-00200-A   | 1387202    | 2   | 4.8  | 39   | 15   | 28   | M12 |
| KV WGN1205-IO-00500-A   | 1387205    | 5   | 4.8  | 39   | 15   | 28   | M12 |

ⓘ Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppkettentauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionsstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m.

**Y-Verteiler für IO-Link zur Aufteilung von Logik- und Leistungsversorgung**

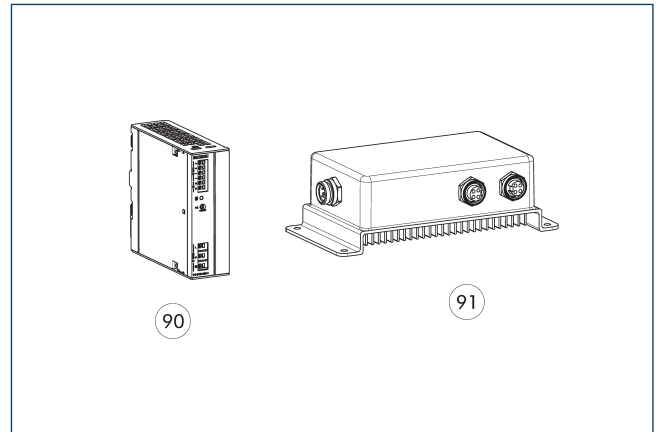


- 90 Greifer
- 91 Logik (IO-Link Master)
- 92 Leistung (24-V-Netzteil)

Der Y-Verteiler ermöglicht die Versorgung der Leistung über eine separierte Spannungsquelle und wird dann empfohlen wenn die Stromaufnahme des Produkts die Stromabgabe des IO-Link Masters übersteigt. Die Logikversorgung und die IO-Link Kommunikation laufen weiterhin über den IO-Link Master. Es können IO-Link Master mit Port Class A oder Port Class B eingesetzt werden.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | Länge |
|---|------------|-------|
|   |            | [m]   |
| Y-Verteiler, M12 Buchse, gerade – auf 2xM12 Stecker, gerade A-kodiert |            |       |
| Y-Verteiler M12 5pol. auf 1x M12 3pol.                                | 1523560    | 0.3   |

**Schaltnetzteil**



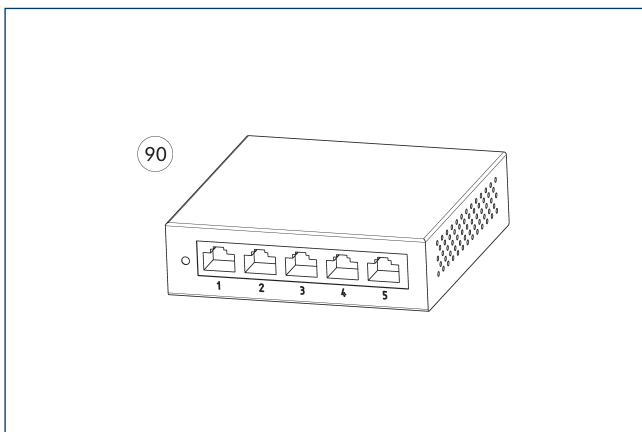
- 90 24V Netzteil IP20
- 91 24V Netzteil IP67

Die Netzteile mit einer Ausgangsspannung von 24V und einem Eingangsspannungsbereich von 100V – 240V sind abgestimmt auf die Leistungsversorgung unserer SCHUNK Produkte. Ob zur Montage im Schaltschrank auf DIN-Schiene in der Schutzart IP20 oder direkt im Feld in der Schutzart IP67, die Netzteile liefern Spannung dort, wo sie gebraucht wird. Gerne unterstützen wir Sie bei der weiteren Auswahl.

| Bezeichnung           | Ident.-Nr. |  |
|-----------------------|------------|--|
| 24V Netzteil IP20     |            |  |
| BLOCK PC-0124-050-0   | 31001408   |  |
| 24V Netzteil IP67     |            |  |
| TURCK PSU67-12-2480/M | 1524336    |  |

- ⓘ Bei dem Netzteil IP67 sind konfektionierbare Steckverbinder zum Anschluss an das Netzteil im Lieferumfang enthalten.

**Switch**



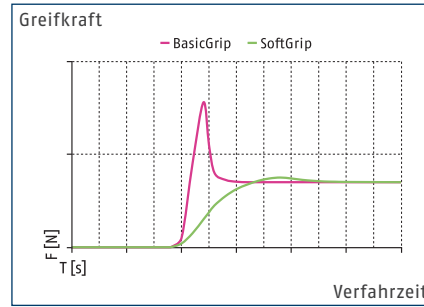
- 90 Ethernet 5-Port Switch

Die Switches ermöglichen die einfache Erweiterung eines Hochgeschwindigkeitsnetzwerkes mithilfe kabelgebundener Verbindungen. Mit dem Switch können mehrere SCHUNK-Produkte in ein Netzwerk aufgenommen und so über bspw. eine SPS angesteuert werden.

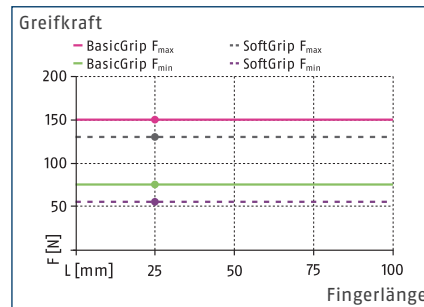
| Bezeichnung                           | Ident.-Nr. |  |
|---------------------------------------|------------|--|
| Ethernet Switch                       |            |  |
| D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch | 1526496    |  |



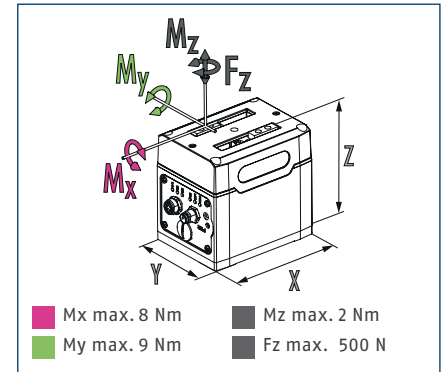
### Greifmodi



### Greiffkraft Innengreifen



### Dimensionen und max. Belastungen



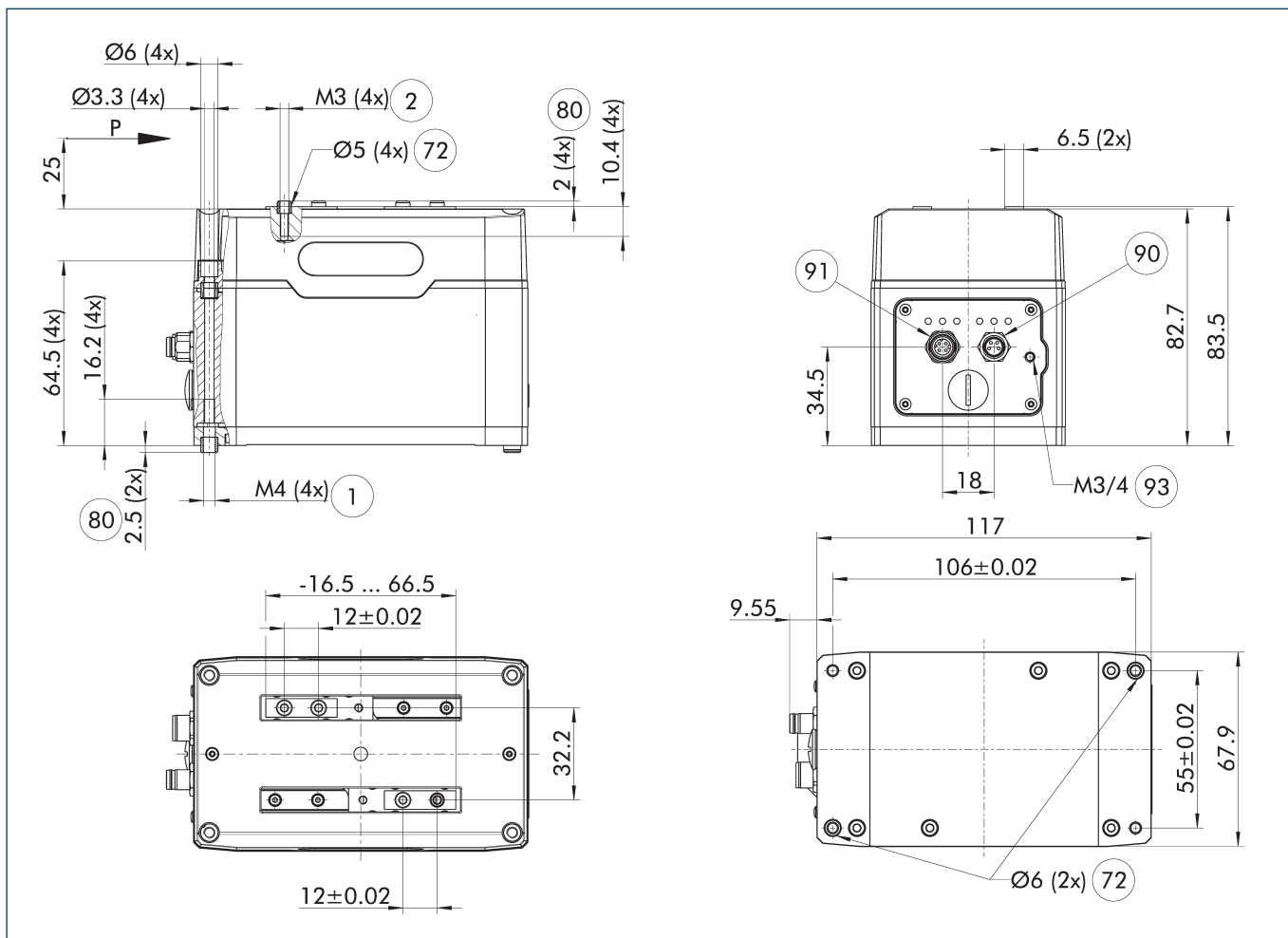
ⓘ Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greiffkraft erzeugten Moment auftreten.

### Technische Daten

| Bezeichnung  |                      | EGK 40-PN-M-B | EGK 40-EI-M-B | EGK 40-EC-M-B | EGK 40-IL-M-B | EGK 40-MB-M-B |
|--|----------------------|---------------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| Ident.-Nr.   |                      | 1491765       | 1491767       | 1491769       | 1491759       | 1491762       |
| <b>Allgemeine Betriebsdaten</b>                      |                      |               |               |               |               |               |
| Hub pro Backe  | [mm]                 | 41.5          | 41.5          | 41.5          | 41.5          | 41.5          |
| Min./max. Greiffkraft                                | [N]                  | 55/150        | 55/150        | 55/150        | 55/150        | 55/150        |
| Min./max. Greiffkraftherhaltung                      | [%]                  | 75/90         | 75/90         | 75/90         | 75/90         | 75/90         |
| Max. zulässige Fingerlänge                           | [mm]                 | 100           | 100           | 100           | 100           | 100           |
| Max. zulässige Masse pro Finger                      | [kg]                 | 0.3           | 0.3           | 0.3           | 0.3           | 0.3           |
| Positioniergenauigkeit                               | [mm]                 | ±0.2          | ±0.2          | ±0.2          | ±0.2          | ±0.2          |
| Wiederholgenauigkeit (Greifen)                       | [mm]                 | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          |
| Wiederholgenauigkeit (Positionieren, unidirektional) | [mm]                 | 0.2           | 0.2           | 0.2           | 0.2           | 0.2           |
| Wiederholgenauigkeit (Positionieren, bidirektional)  | [mm]                 | 0.25          | 0.25          | 0.25          | 0.25          | 0.25          |
| Schließ-/öffnungszeit (Positionieren, 50% Hub)       | [s]                  | 0.49/0.49     | 0.49/0.49     | 0.49/0.49     | 0.49/0.49     | 0.49/0.49     |
| Max. Geschwindigkeit (Positionieren)                 | [mm/s]               | 115           | 115           | 115           | 115           | 115           |
| Max. Beschleunigung                                  | [mm/s <sup>2</sup> ] | 1000          | 1000          | 1000          | 1000          | 1000          |
| Eigenmasse   | [kg]                 | 1.02          | 1.02          | 1.02          | 1.02          | 1.02          |
| Min./max. Umgebungstemperatur                        | [°C]                 | 5/55          | 5/55          | 5/55          | 5/55          | 5/55          |
| Schutzart IP Elektronik                              |                      | 67            | 67            | 67            | 67            | 67            |
| Schutzart IP Führung/Grundbacken                     |                      | 20            | 20            | 20            | 20            | 20            |
| Reinraumklasse ISO 14644-1:2015                      |                      | 6             | 6             | 6             | 6             | 6             |
| <b>Elektrische Betriebsdaten</b>                     |                      |               |               |               |               |               |
| Nennspannung   | [V]                  | 24            | 24            | 24            | 24            | 24            |
| Kommunikationsschnittstelle                          |                      | PROFINET      | EtherNet/IP   | EtherCAT      | IO-Link       | Modbus RTU    |
| Stromaufnahme Leistung Nenn./Max.                    | [A]                  | 0.25/0.56     | 0.25/0.56     | 0.25/0.56     | 0.25/0.56     | 0.25/0.56     |
| Stromaufnahme Logik Nenn./Max.                       | [A]                  | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      |
| <b>Optionen und deren Eigenschaften</b>              |                      |               |               |               |               |               |
| Version ohne Greiffkraftherhaltung                   |                      | 1491766       | 1491768       | 1491770       | 1491760       | 1491763       |
| Eigenmasse   | [kg]                 | 0.97          | 0.97          | 0.97          | 0.97          | 0.97          |
| Stromaufnahme Leistung Nenn./Max.                    | [A]                  | 0.19/0.38     | 0.19/0.38     | 0.19/0.38     | 0.19/0.38     | 0.19/0.38     |



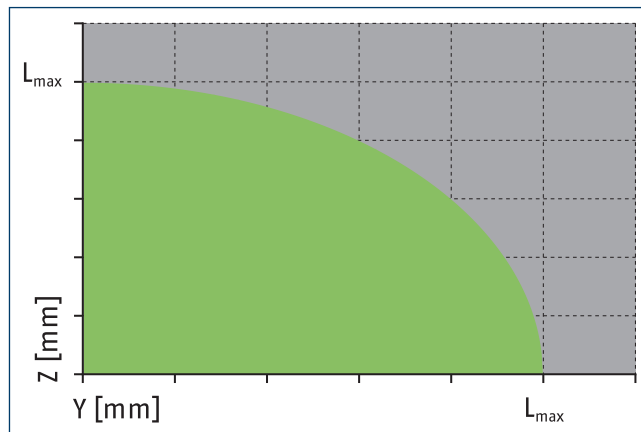
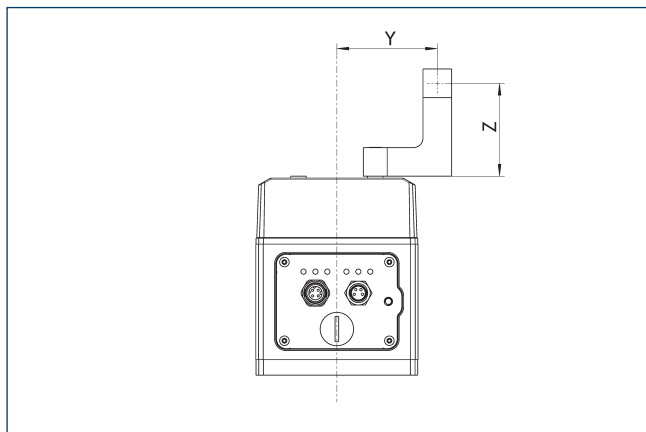
## Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Ausführung PROFINET, EtherNet/IP oder EtherCAT, mit und ohne Greifkrafterhaltung mit geöffneten Backen.

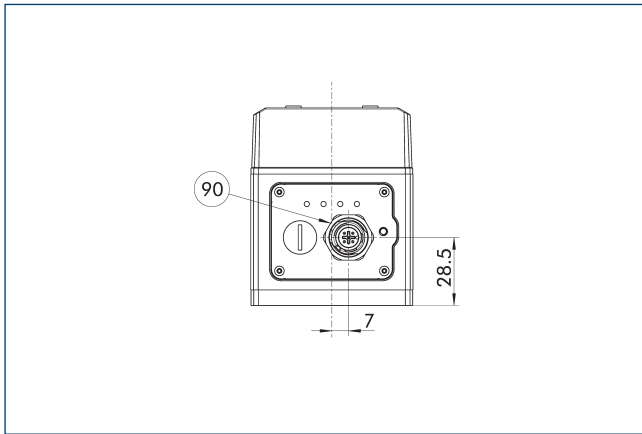
- ① Greiferanschluss
- ② Fingeranschluss
- ⑦② Passung für Zentrierhülse
- ⑧② Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück
- ⑨② Spannungsversorgung (M8, Stecker, 4 Pin, A-kodiert)
- ⑨① Kommunikation (M8, Buchse, 4 Pin, D-kodiert)
- ⑨③ Anschluss Funktionserde

## Maximal zulässige Auskrümmung



■ Zulässiger Bereich      ■ Unzulässiger Bereich  
 $L_{max}$  entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

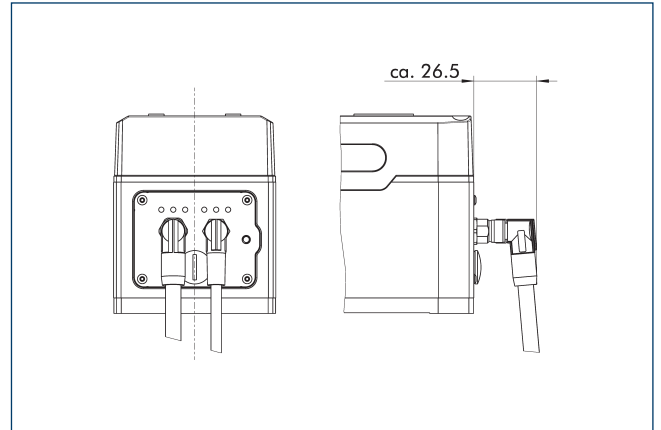
## Version IO-Link und Modbus RTU



- 90 Spannungsversorgung und Kommunikation (M12, Stecker, A-kodiert, IL: 5 Pin, MB: 4 Pin)

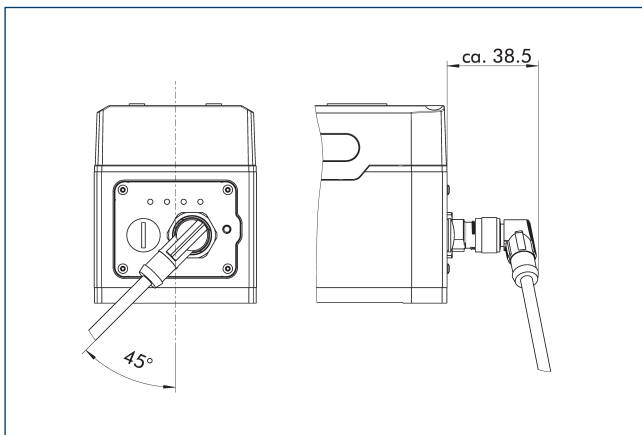
Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Versionen IO-Link und Modbus RTU im Vergleich zu der in der Hauptansicht dargestellten Grundausführung.

## Gewinkelte Steckverbinder Ausführung PROFINET, EtherNet/IP und EtherCAT



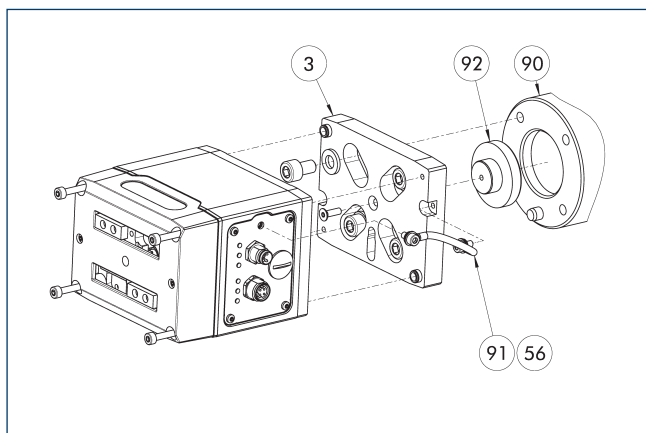
Die Zeichnung zeigt die Richtung des Kabelabgangs bei der Verwendung von gewinkelten Steckverbindern. Der Abstand vom Steckverbinder zum Gehäuse des Greifers kann je nach verwendetem Kabelhersteller variieren.

## Gewinkelte Steckverbinder Ausführung IO-Link und Modbus RTU



Die Zeichnung zeigt die Richtung des Kabelabgangs bei der Verwendung von gewinkelten Steckverbindern. Der Abstand vom Steckverbinder zum Gehäuse des Greifers kann je nach verwendetem Kabelhersteller variieren.

## Roboter Adaptionspakete Einzelgreifer

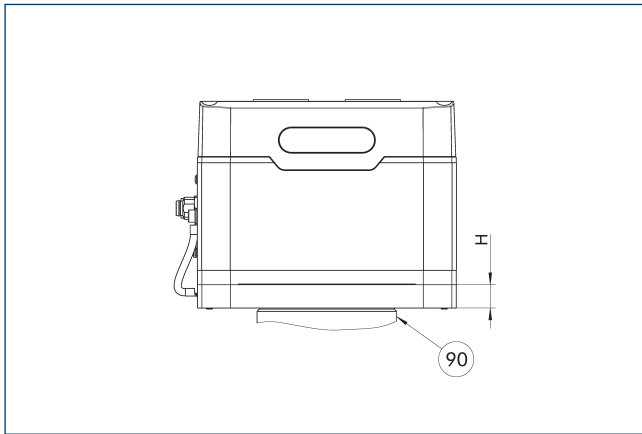


- ③ Adapter  
 ⑤⑥ Im Lieferumfang enthalten  
 ⑨⑩ Roboterflansch  
 ⑨① Kabel Funktionserde  
 ⑨② Zentrierbund

Roboter Adaptionspakete für Einzelgreifer enthalten alle notwendigen Komponenten um den Greifer mechanisch an den gewünschten Roboterflansch zu adaptieren. Je nach Flanschbild sind passende Schrauben, Zentrierstifte und der Zentrierbund beigelegt.

| Bezeichnung           | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell   |
|-----------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|--|
|                       |            | [mm] | [mm]                         |                     |  |
| <b>Adapter</b>        |            |      |                              |                     |  |
| AKO EGK40/<br>GP4     | 1524729    | 11   |                              | YASKAWA             | GP4  |
| AKO EGK40/<br>GP7,8   | 1524730    | 11   |                              | YASKAWA             | GP7, GP8                                       |
| AKO EGK40/<br>ISO31.5 | 1524718    | 11   | 31.5                         | ABB                 | SWIFTI<br>CRB1100,<br>IRB1100,<br>IRB1200      |
| AKO EGK40/<br>ISO40   | 1524720    | 11   | 40                           | ABB                 | IRB1300  |
| AKO EGK40/<br>ISO50   | 1524725    | 11   | 50                           | Universal<br>Robots | UR3e, UR5e,<br>UR10e,<br>UR16e                 |
| AKO EGK40/<br>ISO50   | 1524725    | 11   | 50                           | FANUC               | CRX-5iA,<br>CRX-10iA,<br>CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO EGK40/<br>ISO50   | 1524725    | 11   | 50                           | ABB                 | GoFa<br>CRB15000                               |
| AKO EGK40/<br>ISO50   | 1524725    | 11   | 50                           | YASKAWA             | HC10DTP,<br>HC20DTP                            |

### Roboter Adaptionspakete Einzelgreifer

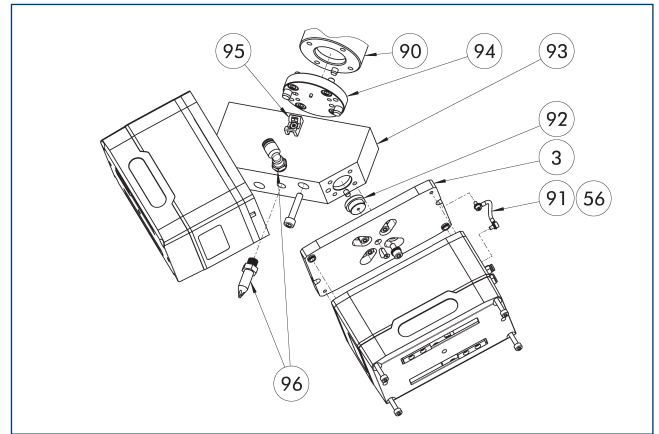


#### 90 Roboterflansch

Die einteilige Ausführung ermöglicht einen flachen Aufbau des Gesamtsystems. Der Adapter wird aus blankem Aluminium hergestellt. Die aufgelisteten Roboterhersteller mit zugehörigen Modellen sind eine sinnvolle Empfehlung unter Berücksichtigung der Gesamtmasse. SCHUNK empfiehlt dennoch die Nutzlast des Roboters im Detail zu betrachten.

| Bezeichnung           | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell   |
|-----------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|--|
|                       |            | [mm] | [mm]                         |                     |  |
| <b>Adapter</b>        |            |      |                              |                     |  |
| AKO EGK40/<br>GP4     | 1524729    | 11   |                              | YASKAWA             | GP4  |
| AKO EGK40/<br>GP7,8   | 1524730    | 11   |                              | YASKAWA             | GP7, GP8                                       |
| AKO EGK40/<br>ISO31.5 | 1524718    | 11   | 31.5                         | ABB                 | SWIFTI<br>CRB1100,<br>IRB1100,<br>IRB1200      |
| AKO EGK40/<br>ISO40   | 1524720    | 11   | 40                           | ABB                 | IRB1300  |
| AKO EGK40/<br>ISO50   | 1524725    | 11   | 50                           | Universal<br>Robots | UR3e, UR5e,<br>UR10e,<br>UR16e                 |
| AKO EGK40/<br>ISO50   | 1524725    | 11   | 50                           | FANUC               | CRX-5iA,<br>CRX-10iA,<br>CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO EGK40/<br>ISO50   | 1524725    | 11   | 50                           | ABB                 | GoFa<br>CRB15000                               |
| AKO EGK40/<br>ISO50   | 1524725    | 11   | 50                           | YASKAWA             | HC10DTP,<br>HC20DTP                            |

### Roboter Adaptionspakete Doppelgreifer

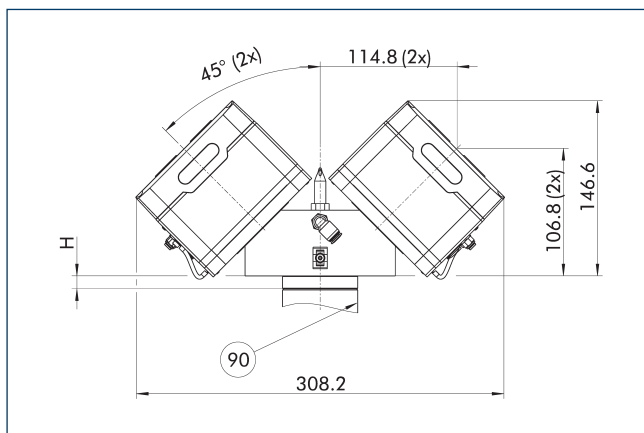


- 3 Adapter
- 56 Im Lieferumfang enthalten
- 90 Roboterflansch
- 91 Kabel Funktionserde
- 92 Zentrierbund Greifer
- 93 Winkeladapter
- 94 Adapter Roboter
- 95 Kabelhalter (im Lieferumfang des Kabelpakets enthalten)
- 96 Anbauset Abblasdüse

Roboter Adaptionspakete für Doppelgreifer enthalten alle notwendigen Komponenten um zwei Greifer mechanisch an den gewünschten Roboterflansch zu adaptieren. Je nach Flanschbild sind passende Schrauben, Zentrierstifte und Zentriermaterial beigelegt. Optional kann eine kurze oder lange Abblasdüse ergänzt werden.

| Bezeichnung                      | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell                             |
|----------------------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|------------------------------------|
|                                  |            | [mm] | [mm]                         |                     |                                    |
| <b>Adapter</b>                   |            |      |                              |                     |                                    |
| AKO<br>2xEGK40/<br>GP12          | 1524785    | 15.8 |                              | YASKAWA             | GP12                               |
| AKO<br>2xEGK40/<br>GP7,8         | 1524784    | 8.9  |                              | YASKAWA             | GP7, GP8                           |
| AKO<br>2xEGK40/<br>ISO31.5       | 1524779    | 9.9  | 31.5                         |                     |                                    |
| AKO<br>2xEGK40/<br>ISO40         | 1524780    | 10.8 | 40                           |                     |                                    |
| AKO<br>2xEGK40/<br>ISO50         | 1524783    | 10.8 | 50                           | Universal<br>Robots | UR5e,<br>UR10e,<br>UR16e           |
| AKO<br>2xEGK40/<br>ISO50         | 1524783    | 10.8 | 50                           | FANUC               | CRX-10iA,<br>CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO<br>2xEGK40/<br>ISO50         | 1524783    | 10.8 | 50                           | YASKAWA             | HC10DTP,<br>HC20DTP                |
| Anbauset<br>Abblasdüse<br>(kurz) | 1524788    |      |                              |                     |                                    |

## Roboter Adaptionspakete Doppelgreifer



90 Roboterflansch

Der Adapter wird aus blankem Aluminium hergestellt. Die aufgelisteten Roboterhersteller mit zugehörigen Modellen sind eine sinnvolle Empfehlung unter Berücksichtigung der Gesamtmasse. SCHUNK empfiehlt dennoch die Nutzlast des Roboters im Detail zu betrachten.

| Bezeichnung                | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell                             |
|----------------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|------------------------------------|
|                            |            | [mm] | [mm]                         |                     |                                    |
| <b>Adapter</b>             |            |      |                              |                     |                                    |
| AKO<br>2xEGK40/<br>GP12    | 1524785    | 15.8 |                              | YASKAWA             | GP12                               |
| AKO<br>2xEGK40/<br>GP7,8   | 1524784    | 8.9  |                              | YASKAWA             | GP7, GP8                           |
| AKO<br>2xEGK40/<br>ISO31.5 | 1524779    | 9.9  | 31.5                         |                     |                                    |
| AKO<br>2xEGK40/<br>ISO40   | 1524780    | 10.8 | 40                           |                     |                                    |
| AKO<br>2xEGK40/<br>ISO50   | 1524783    | 10.8 | 50                           | Universal<br>Robots | UR5e,<br>UR10e,<br>UR16e           |
| AKO<br>2xEGK40/<br>ISO50   | 1524783    | 10.8 | 50                           | FANUC               | CRX-10iA,<br>CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO<br>2xEGK40/<br>ISO50   | 1524783    | 10.8 | 50                           | YASKAWA             | HC10DTP,<br>HC20DTP                |

## Roboterspezifische Anschlusskabel

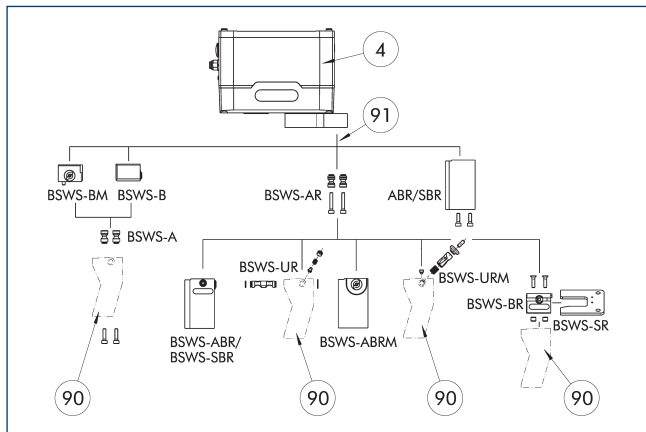


Anschlusskabel und Anschlusskabelpakete für den elektrischen Anschluss an spezifische Robotermodelle und Steuerungen. Je nach Hersteller ist eine Direktanbindung am Toolflansch möglich oder eine externe Verkabelung erforderlich. In Kombination mit mechanischen Adaptern und Softwarebausteinen kann dadurch die Inbetriebnahme am Roboter in nur wenigen Schritten erfolgen. Kabel für die externe Kabelführung sind torsionsstauglich ausgeführt.

| Bezeichnung                     | Ident.-Nr. | Hersteller       | Baureihe | Modell                                | Steuerung        | Anschluss                       | Kabellänge<br>[m] | Schnittstelle |
|---------------------------------|------------|------------------|----------|---------------------------------------|------------------|---------------------------------|-------------------|---------------|
| <b>Doppelgreifer</b>            |            |                  |          |                                       |                  |                                 |                   |               |
| EGK CNK-DG-ABB-OmniCoreC30      | 1529618    | ABB              | IRB, CRB |                                       | OmniCore C30     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGK CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro | 1529623    | YASKAWA          | GP, HC   |                                       | YRC1000MICRO     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGU/EGK CNK-DG-FANUC-CRX        | 1532241    | FANUC            | CRX      | CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA | R-30iB Plus Mini | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |
| EGU/EGK CNK-DG-UR-eSeries       | 1532238    | Universal Robots | e-Series | UR3e, UR5e, UR10e, UR16e              | CB5              | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |
| <b>Einzelgreifer</b>            |            |                  |          |                                       |                  |                                 |                   |               |
| EGK CNK-SG-ABB-OmniCoreC30      | 1529617    | ABB              | IRB, CRB |                                       | OmniCore C30     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGK CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro | 1529622    | YASKAWA          | GP, HC   |                                       | YRC1000MICRO     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGU/EGK CNK-SG-FANUC-CRX        | 1532240    | FANUC            | CRX      | CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA | R-30iB Plus Mini | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |
| EGU/EGK CNK-SG-UR-eSeries       | 1532237    | Universal Robots | e-Series | UR3e, UR5e, UR10e, UR16e              | CB5              | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |

ⓘ Es sind die Leistungsdaten des Roboters zu berücksichtigen. SCHUNK empfiehlt zudem die Verwendung einer geeigneten Zugentlastung.

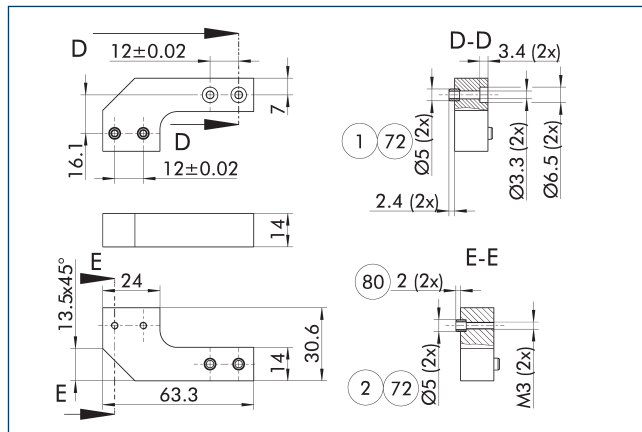
**Backenschnellwechselsysteme BSWS**



- ④ Greifer
- ⑨① Kundenspezifische Greiferfinger
- ⑨① Zwischenbacke

Für den Greifer bestehen unterschiedliche Backenschnellwechselsysteme. Detaillierte Informationen sind beim entsprechenden Produkt nachzulesen.

**Zwischenbacke ZBA-EGK 40**

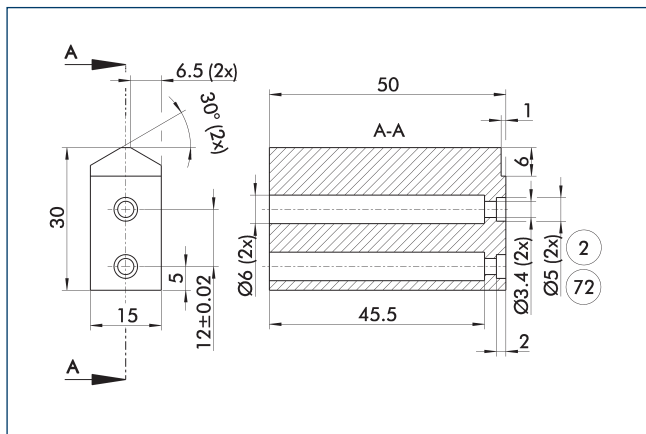


- ① Greiferanschluss
- ② Fingeranschluss
- ⑦② Passung für Zentrierhülse
- ⑧② Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück

Die Zwischenbacken gleichen den seitlichen Versatz der Grundbacken in Y-Richtung aus und bieten eine fluchtende Anschlussmöglichkeit. Bei Verwendung entspricht die Schnittstelle der Grundbacken der des Universalgreifers PGN-plus-P. Somit kann das umfangreiche Fingerzubehör des PGN-plus-P unter Berücksichtigung der Störkonturen und der geltenden Einsatzgrenzen für diesen Greifer genutzt werden.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | Material  | Lieferumfang |
|---------------|------------|-----------|--------------|
| Zwischenbacke |            |           |              |
| ZBA EGK 40    | 1504617    | Aluminium | 2            |

**Fingerrohlinge ABR-/SBR-PGZN-plus 50**

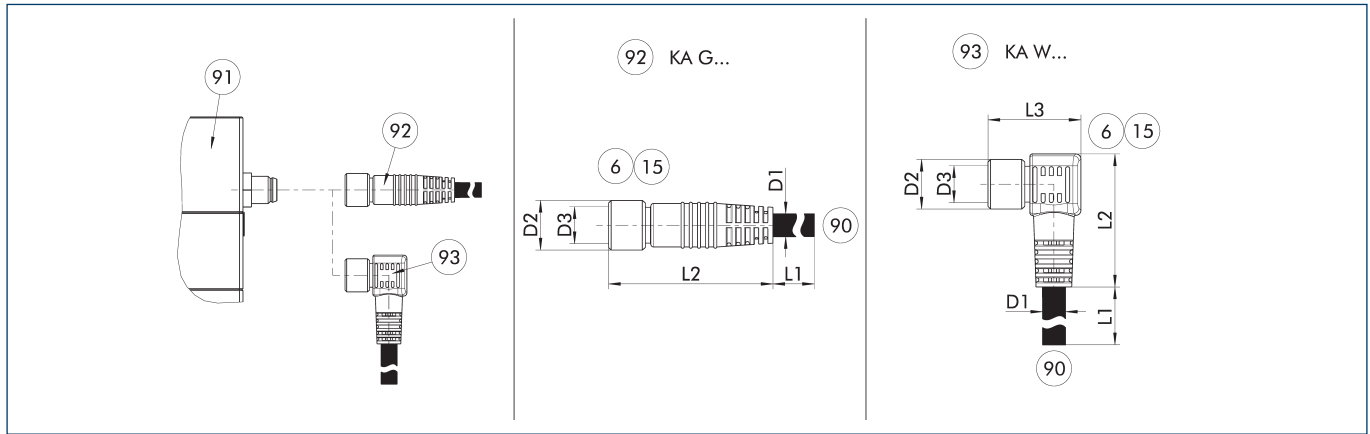


- ② Fingeranschluss
- ⑦② Passung für Zentrierhülse

Die Zeichnung zeigt den Fingerrohling zur kundenspezifischen Nachbearbeitung.

| Bezeichnung      | Ident.-Nr. | Material           | Lieferumfang |
|------------------|------------|--------------------|--------------|
| Fingerrohling    |            |                    |              |
| ABR-PGZN-plus 50 | 0300009    | Aluminium (3.4365) | 1            |
| SBR-PGZN-plus 50 | 0300019    | Stahl (1.7131)     | 1            |

## Anschlusskabel Spannungsversorgung/Signale



KA G... Anschlusskabel mit gerader Buchse  
 KA W... Anschlusskabel mit gewinkelter Buchse

- ⑥ Anschluss modulseitig
- ⑬ Buchse
- ⑨⑩ Leitungsende mit offenen Litzen
- ⑨① Anschlussstecker Komponente
- ⑨② Kabel mit gerader Buchse
- ⑨③ Kabel mit gewinkelter Buchse

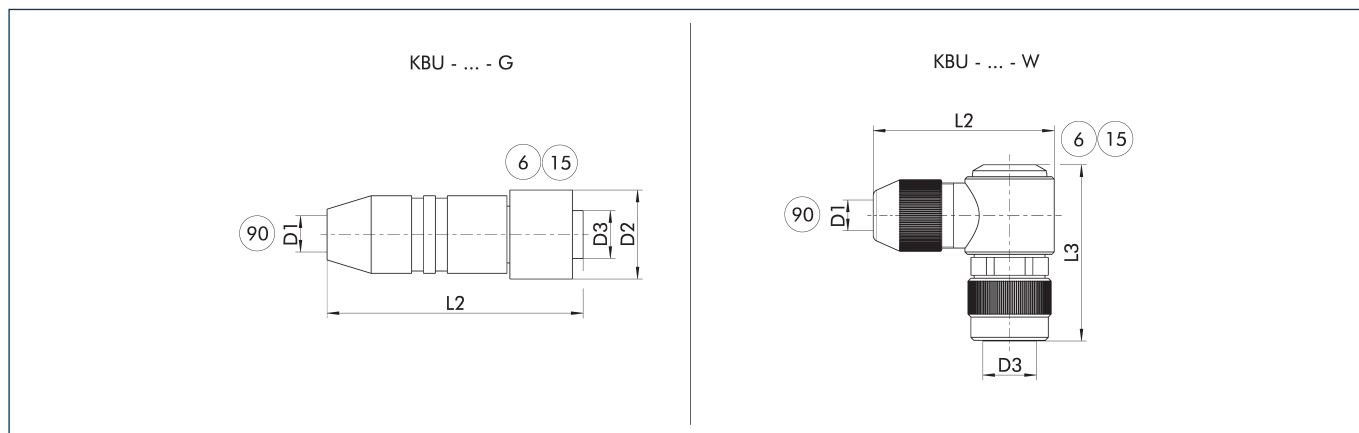
Die Anschlusskabel eignen sich ideal zum Anschluss der jeweiligen Komponenten an die Steuerung oder das Netzteil. Die Anschlusskabel verfügen auf der einen Seite über eine 4-polige M8-Buchse und auf der anderen Seite über offene Litzen zum individuellen Anschluss. Die Anschlusskabel sind sowohl für den Einsatz in der Schleppkette oder in Torsionsanwendungen geeignet.

| Bezeichnung  | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3 |
|--|------------|-----|------|------|------|------|----|
|  |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |    |
| <b>Anschlusskabel Spannungsversorgung/Signale – schleppketten- und torsionstauglich M8-Buchse, gerade</b>    |            |     |      |      |      |      |    |
| KA GLN0804-IO-00200-A  | 1310371    | 2   | 4.8  | 33.7 | 10   |      | M8 |
| KA GLN0804-IO-00500-A  | 1310375    | 5   | 4.8  | 33.7 | 10   |      | M8 |
| KA GLN0804-IO-01000-A  | 1310379    | 10  | 4.8  | 33.7 | 10   |      | M8 |
| KA GLN0804-IO-02000-A  | 1442994    | 20  | 4.5  | 32   | 10   |      | M8 |
| <b>Anschlusskabel Spannungsversorgung/Signale – schleppketten- und torsionstauglich M8-Buchse, gewinkelt</b> |            |     |      |      |      |      |    |
| KA WLN0804-IO-00200-A  | 1310372    | 2   | 4.8  | 27.9 | 10   | 18.9 | M8 |
| KA WLN0804-IO-00500-A  | 1310376    | 5   | 4.8  | 27.9 | 10   | 18.9 | M8 |
| KA WLN0804-IO-01000-A  | 1310381    | 10  | 4.8  | 27.9 | 10   | 18.9 | M8 |
| KA WLN0804-IO-02000-A  | 1442996    | 20  | 4.5  | 25   | 10   | 20   | M8 |

① Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppketten-tauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m.



## Anschlusssteckverbinder Spannungsversorgung/Signale



KBU - ... - G Buchse mit geradem Abgang  
 KBU - ... - W Buchse mit gewinkeltm Abgang

⑥ Anschluss modulseitig  
 ⑮ Buchse

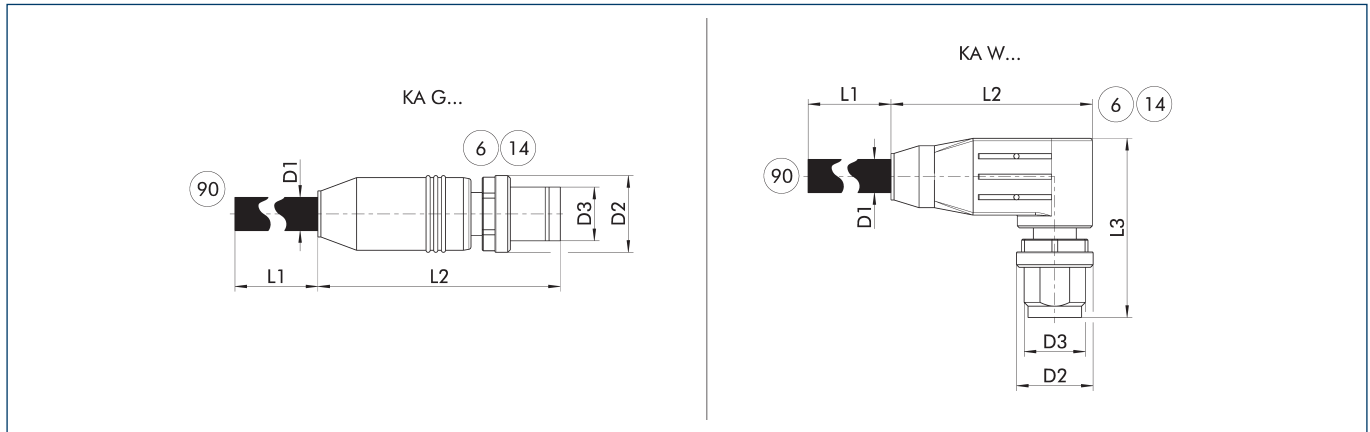
⑨⑩ D1 - max. Durchmesser Anschlusskabel

Die Steckverbinder dienen dem Anschluss der SCHUNK Produkte an die Spannungsversorgung. Hierbei kann ein kundenseitiges Kabel verwendet werden. Die Einzellitzen können an die Lötstifte des Steckverbinders angelötet werden.

| Bezeichnung         | Ident.-Nr. | D1 (max.)<br>[mm] | L2<br>[mm] | D2<br>[mm] | L3<br>[mm] | D3 |
|---------------------|------------|-------------------|------------|------------|------------|----|
| <b>Kabelstecker</b> |            |                   |            |            |            |    |
| KBU-M8-G 4P         | 1506418    | 5                 | 37         | 12         |            | M8 |
| KBU-M8-W 4P         | 1506422    | 5                 | 25         |            | 28         | M8 |

① Für das Anschlusskabel wird ein Querschnitt je Einzellitze von min. 0,25 mm<sup>2</sup> empfohlen. Informationen zu max. Leitungslänge und dem min. Aderquerschnitt finden Sie in der jeweiligen Produktdokumentation.

## Anschlusskabel Kommunikation PROFINET, EtherNet/IP und EtherCAT



KA G... Gerader Steckverbinder  
 KA W... Gewinkelter Steckverbinder

⑥ Anschluss modulseitig  
 ⑭ Stecker

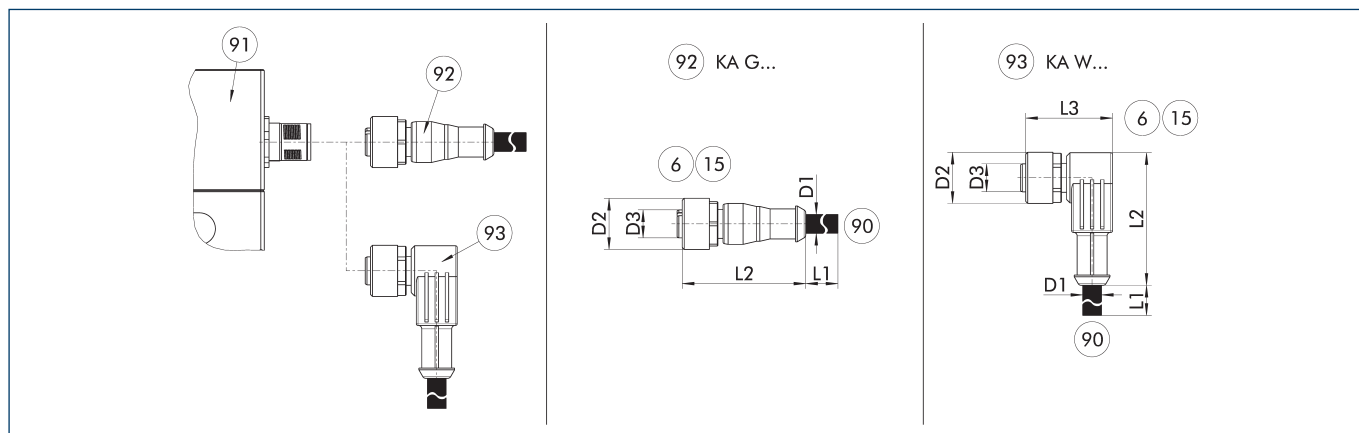
⑨⑩ Kabelende mit zweitem Steckverbinder

Die Kommunikationskabel sind für die mechatronischen Produkte von SCHUNK passend konfektioniert und können für die Kommunikationsschnittstelle PROFINET, EtherNET/IP und EtherCAT verwendet werden. Sie verfügen modulseitig immer über einen M8-Steckverbinder (D-kodiert, Stecker). Die Steckverbinder sind modulseitig gerade (KA G...) oder gewinkelt (KA W...) ausgeführt. Auf der zweiten Seite verfügen die Kabel entweder über einen geraden M8-Steckverbinder (D-kodiert, Stecker) oder einen RJ45-Steckverbinder.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3 |
|---|------------|-----|------|------|------|------|----|
|   |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |    |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gerade – auf M12 Stecker, gerade</b>     |            |     |      |      |      |      |    |
| KA GGN08D04-12D04-ET-00500-A  | 1505212    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KA GGN08D04-12D04-ET-01000-A  | 1505224    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gerade – auf RJ45 Stecker, gerade</b>    |            |     |      |      |      |      |    |
| KA GGN08D04-RJ45-ET-00200-A   | 1511261    | 2   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KA GGN08D04-RJ45-ET-00500-A   | 1505217    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KA GGN08D04-RJ45-ET-01000-A   | 1505229    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf M12 Stecker, gerade</b>  |            |     |      |      |      |      |    |
| KA WGN08D04-12D04-ET-00500-A  | 1505213    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KA WGN08D04-12D04-ET-01000-A  | 1505227    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf RJ45 Stecker, gerade</b> |            |     |      |      |      |      |    |
| KA WGN08D04-RJ45-ET-00500-A   | 1505219    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KA WGN08D04-RJ45-ET-01000-A   | 1505243    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gerade – auf M12 Stecker, gerade</b>          |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR GGN08D04-12D04-ET-00500-A   | 1505248    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KAR GGN08D04-12D04-ET-01000-A   | 1505284    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gerade – auf RJ45 Stecker, gerade</b>         |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR GGN08D04-RJ45-ET-00500-A  | 1505269    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KAR GGN08D04-RJ45-ET-01000-A  | 1505303    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf M12 Stecker, gerade</b>       |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR WGN08D04-12D04-ET-00500-A   | 1505258    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KAR WGN08D04-12D04-ET-01000-A   | 1505289    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf RJ45 Stecker, gerade</b>      |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR WGN08D04-RJ45-ET-00500-A  | 1505276    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KAR WGN08D04-RJ45-ET-01000-A  | 1505305    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |

① Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppkettentauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m. Informationen zu max. Leitungslänge und dem min. Aderquerschnitt finden Sie in der jeweiligen Produktdokumentation.

## Anschlusskabel für Spannungsversorgung und Kommunikation IO-Link



KA G... Anschlusskabel mit gerader Buchse  
 KA W... Anschlusskabel mit gewinkelter Buchse

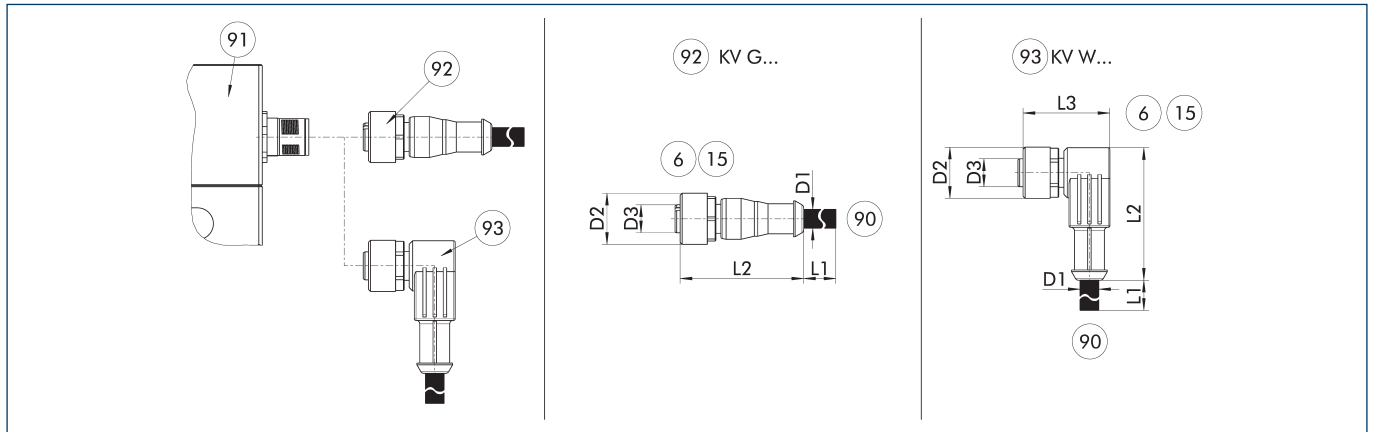
⑥ Anschluss modulseitig  
 ⑬ Buchse  
 ⑨⑩ Leitungsende mit offenen Litzen  
 ⑨① Anschlussstecker Komponente  
 ⑨② Kabel mit gerader Buchse  
 ⑨③ Kabel mit gewinkelter Buchse

Die Anschlusskabel eignen sich ideal zum Anschluss der jeweiligen Komponenten an die Steuerung. Die Anschlusskabel verfügen auf der einen Seite über eine 5-polige M12-Buchse und auf der anderen Seite über offene Litzen zum individuellen Anschluss. Die Anschlusskabel sind für den Einsatz sowohl in der Schleppkette als auch in Torsionsanwendungen geeignet.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3  |
|---|------------|-----|------|------|------|------|-----|
|   |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |     |
| Anschlusskabel IO-Link – schleppketten- und torsionsstauglich |            |     |      |      |      |      |     |
| 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 Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppkettentauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionsstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m.

## Kabelverlängerung für Spannungsversorgung und Kommunikation IO-Link



KV G... Kabelverlängerung mit gerader Buchse  
 KV W... Kabelverlängerung mit gewinkelter Buchse

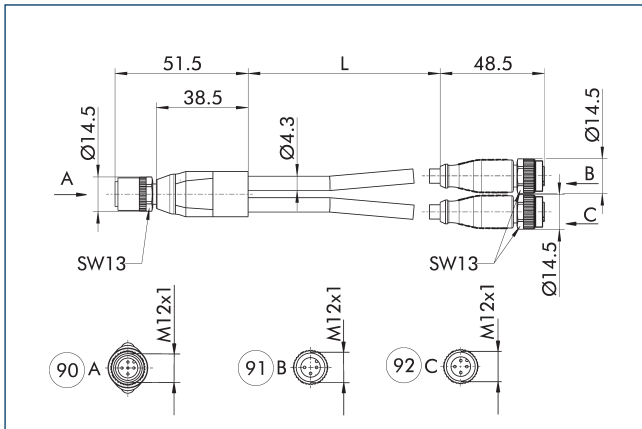
6 Anschluss modulseitig  
 15 Buchse  
 90 Leitungsende mit geradem Stecker  
 91 Anschlussstecker Komponente  
 92 Kabel mit gerader Buchse  
 93 Kabel mit gewinkelter Buchse

Die Kabelverlängerungen eignen sich ideal zum Anschluss der jeweiligen Komponenten an die Steuerung oder als Verlängerungsleitung. Die Kabelverlängerungen verfügen modulseitig über eine 5-polige M12-Buchse in gerader oder gewinkelter Ausführung und auf der anderen Seite über einen 5-poligen M12-Stecker in gerader Ausführung. Die Kabelverlängerungen sind für den Einsatz sowohl in der Schleppkette als auch in Torsionsanwendungen geeignet.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3  |
|---|------------|-----|------|------|------|------|-----|
|   |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |     |
| <b>Kabelverlängerung IO-Link – schleppketten- und torsionsstauglich</b> |            |     |      |      |      |      |     |
| KV GGN1205-IO-00200-A   | 1387195    | 2   | 4.8  | 41   | 15   |      | M12 |
| KV GGN1205-IO-00500-A   | 1387199    | 5   | 4.8  | 41   | 15   |      | M12 |
| KV WGN1205-IO-00200-A   | 1387202    | 2   | 4.8  | 39   | 15   | 28   | M12 |
| KV WGN1205-IO-00500-A   | 1387205    | 5   | 4.8  | 39   | 15   | 28   | M12 |

ⓘ Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppkettentauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionsstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m.

**Y-Verteiler für IO-Link zur Aufteilung von Logik- und Leistungsversorgung**

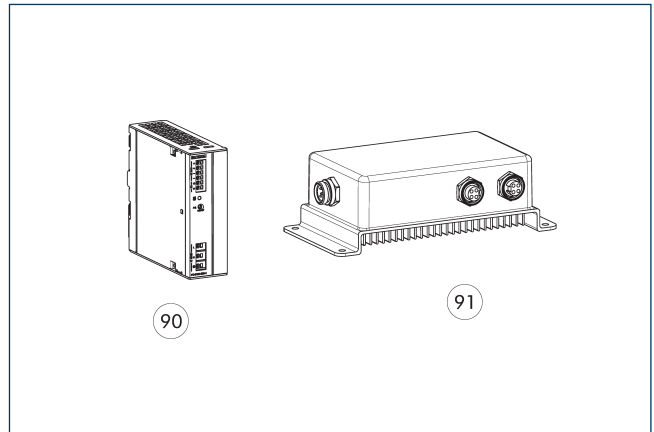


- 90 Greifer
- 91 Logik (IO-Link Master)
- 92 Leistung (24-V-Netzteil)

Der Y-Verteiler ermöglicht die Versorgung der Leistung über eine separierte Spannungsquelle und wird dann empfohlen wenn die Stromaufnahme des Produkts die Stromabgabe des IO-Link Masters übersteigt. Die Logikversorgung und die IO-Link Kommunikation laufen weiterhin über den IO-Link Master. Es können IO-Link Master mit Port Class A oder Port Class B eingesetzt werden.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | Länge |
|---|------------|-------|
|   |            | [m]   |
| Y-Verteiler, M12 Buchse, gerade – auf 2xM12 Stecker, gerade A-kodiert |            |       |
| Y-Verteiler M12 5pol. auf 1x M12 3pol.                                | 1523560    | 0.3   |

**Schaltnetzteil**



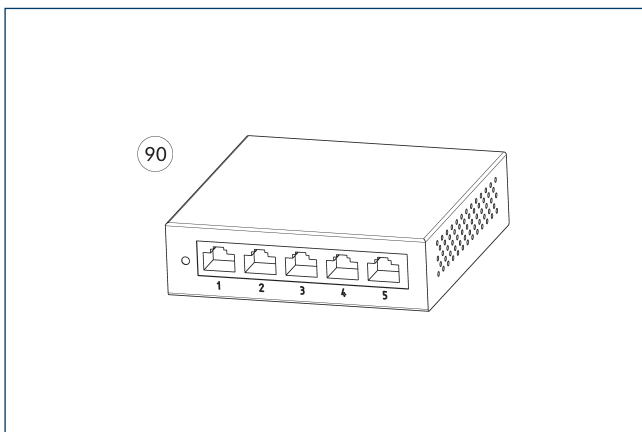
- 90 24V Netzteil IP20
- 91 24V Netzteil IP67

Die Netzteile mit einer Ausgangsspannung von 24V und einem Eingangsspannungsbereich von 100V – 240V sind abgestimmt auf die Leistungsversorgung unserer SCHUNK Produkte. Ob zur Montage im Schaltschrank auf DIN-Schiene in der Schutzart IP20 oder direkt im Feld in der Schutzart IP67, die Netzteile liefern Spannung dort, wo sie gebraucht wird. Gerne unterstützen wir Sie bei der weiteren Auswahl.

| Bezeichnung           | Ident.-Nr. |  |
|-----------------------|------------|--|
| 24V Netzteil IP20     |            |  |
| BLOCK PC-0124-050-0   | 31001408   |  |
| 24V Netzteil IP67     |            |  |
| TURCK PSU67-12-2480/M | 1524336    |  |

- ⓘ Bei dem Netzteil IP67 sind konfektionierbare Steckverbinder zum Anschluss an das Netzteil im Lieferumfang enthalten.

**Switch**



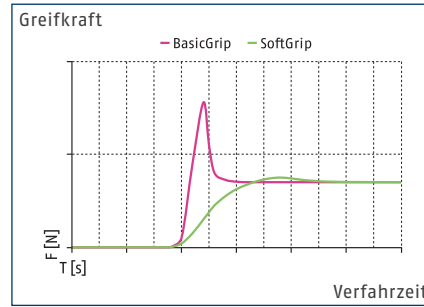
- 90 Ethernet 5-Port Switch

Die Switches ermöglichen die einfache Erweiterung eines Hochgeschwindigkeitsnetzwerkes mithilfe kabelgebundener Verbindungen. Mit dem Switch können mehrere SCHUNK-Produkte in ein Netzwerk aufgenommen und so über bspw. eine SPS angesteuert werden.

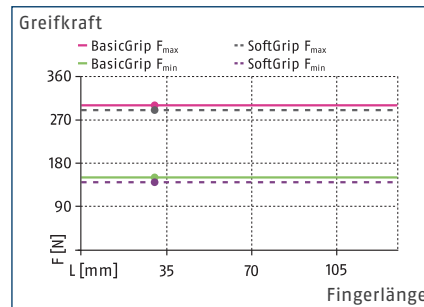
| Bezeichnung                           | Ident.-Nr. |  |
|---------------------------------------|------------|--|
| Ethernet Switch                       |            |  |
| D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch | 1526496    |  |



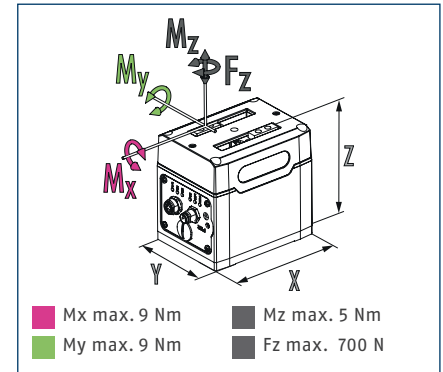
### Greifmodi



### Greiffkraft Innengreifen



### Dimensionen und max. Belastungen

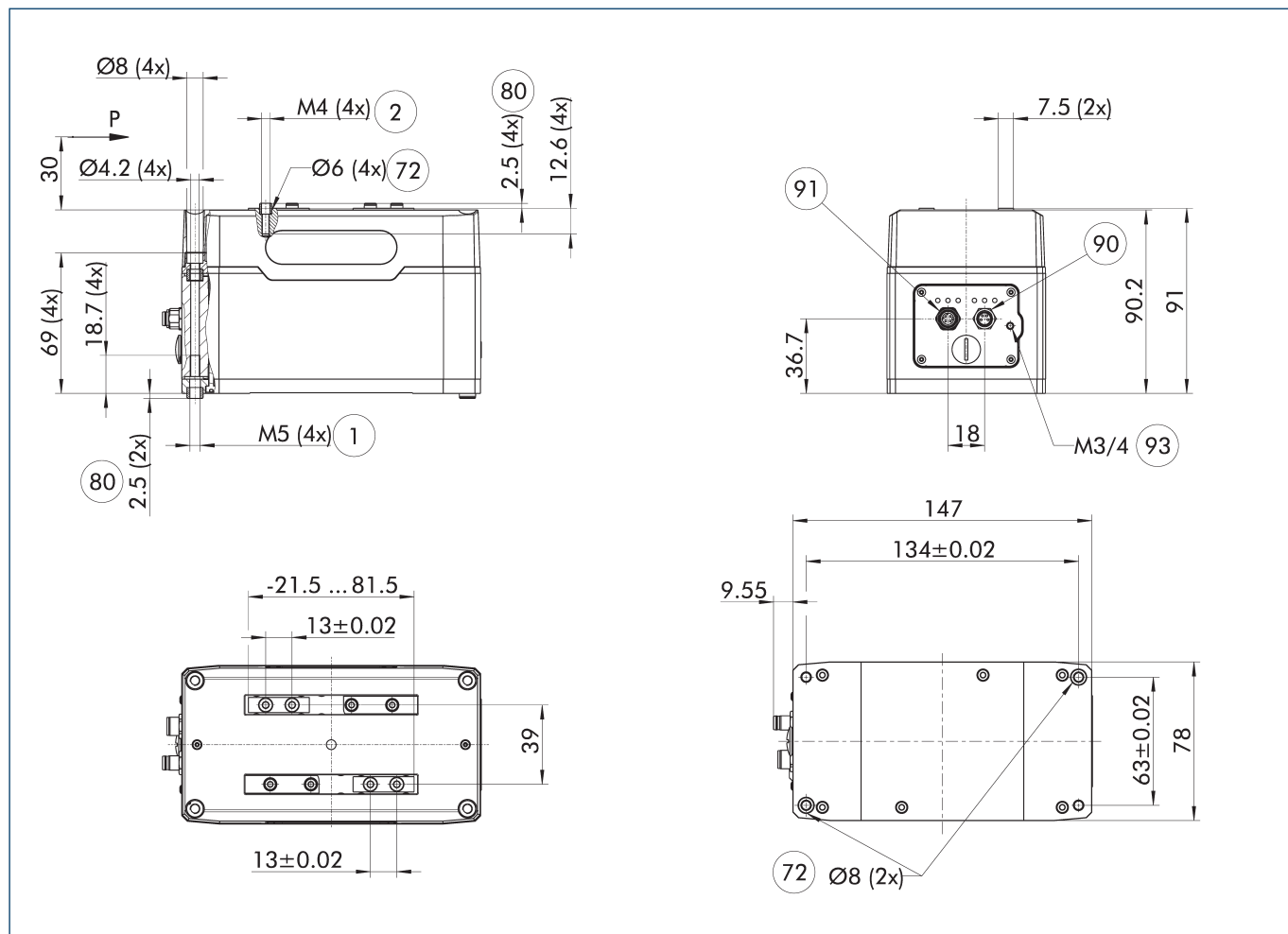


ⓘ Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greiffkraft erzeugten Moment auftreten.

### Technische Daten

| Bezeichnung  |                      | EGK 50-PN-M-B | EGK 50-EI-M-B | EGK 50-EC-M-B | EGK 50-IL-M-B | EGK 50-MB-M-B |
|--|----------------------|---------------|---------------|---------------|---------------|---------------|
| Ident.-Nr.   |                      | 1491776       | 1491780       | 1491784       | 1491771       | 1491774       |
| <b>Allgemeine Betriebsdaten</b>                      |                      |               |               |               |               |               |
| Hub pro Backe  | [mm]                 | 51.5          | 51.5          | 51.5          | 51.5          | 51.5          |
| Min./max. Greiffkraft                                | [N]                  | 150/300       | 150/300       | 150/300       | 150/300       | 150/300       |
| Min./max. Greiffkraftherhaltung                      | [%]                  | 75/90         | 75/90         | 75/90         | 75/90         | 75/90         |
| Max. zulässige Fingerlänge                           | [mm]                 | 130           | 130           | 130           | 130           | 130           |
| Max. zulässige Masse pro Finger                      | [kg]                 | 0.5           | 0.5           | 0.5           | 0.5           | 0.5           |
| Positioniergenauigkeit                               | [mm]                 | ±0.3          | ±0.3          | ±0.3          | ±0.3          | ±0.3          |
| Wiederholgenauigkeit (Greifen)                       | [mm]                 | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          | 0.03          |
| Wiederholgenauigkeit (Positionieren, unidirektional) | [mm]                 | 0.1           | 0.1           | 0.1           | 0.1           | 0.1           |
| Wiederholgenauigkeit (Positionieren, bidirektional)  | [mm]                 | 0.2           | 0.2           | 0.2           | 0.2           | 0.2           |
| Schließ-/öffnungszeit (Positionieren, 50% Hub)       | [s]                  | 0.54/0.54     | 0.54/0.54     | 0.54/0.54     | 0.54/0.54     | 0.54/0.54     |
| Max. Geschwindigkeit (Positionieren)                 | [mm/s]               | 130           | 130           | 130           | 130           | 130           |
| Max. Beschleunigung                                  | [mm/s <sup>2</sup> ] | 1000          | 1000          | 1000          | 1000          | 1000          |
| Eigenmasse   | [kg]                 | 1.63          | 1.63          | 1.63          | 1.63          | 1.63          |
| Min./max. Umgebungstemperatur                        | [°C]                 | 5/55          | 5/55          | 5/55          | 5/55          | 5/55          |
| Schutzart IP Elektronik                              |                      | 67            | 67            | 67            | 67            | 67            |
| Schutzart IP Führung/Grundbacken                     |                      | 20            | 20            | 20            | 20            | 20            |
| Reinraumklasse ISO 14644-1:2015                      |                      | 6             | 6             | 6             | 6             | 6             |
| <b>Elektrische Betriebsdaten</b>                     |                      |               |               |               |               |               |
| Nennspannung   | [V]                  | 24            | 24            | 24            | 24            | 24            |
| Kommunikationsschnittstelle                          |                      | PROFINET      | EtherNet/IP   | EtherCAT      | IO-Link       | Modbus RTU    |
| Stromaufnahme Leistung Nenn./Max.                    | [A]                  | 0.35/0.96     | 0.35/0.96     | 0.35/0.96     | 0.35/0.96     | 0.35/0.96     |
| Stromaufnahme Logik Nenn./Max.                       | [A]                  | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      | 0.16/0.2      |
| <b>Optionen und deren Eigenschaften</b>              |                      |               |               |               |               |               |
| Version ohne Greiffkraftherhaltung                   |                      | 1491777       | 1491781       | 1491785       | 1491772       | 1491775       |
| Eigenmasse   | [kg]                 | 1.59          | 1.59          | 1.59          | 1.59          | 1.59          |
| Stromaufnahme Leistung Nenn./Max.                    | [A]                  | 0.22/0.82     | 0.22/0.82     | 0.22/0.82     | 0.22/0.82     | 0.22/0.82     |

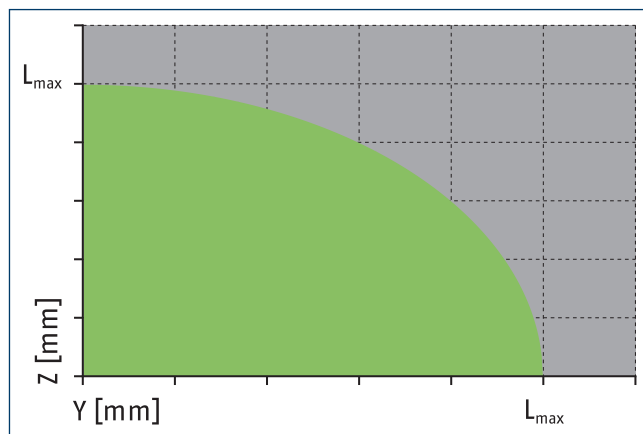
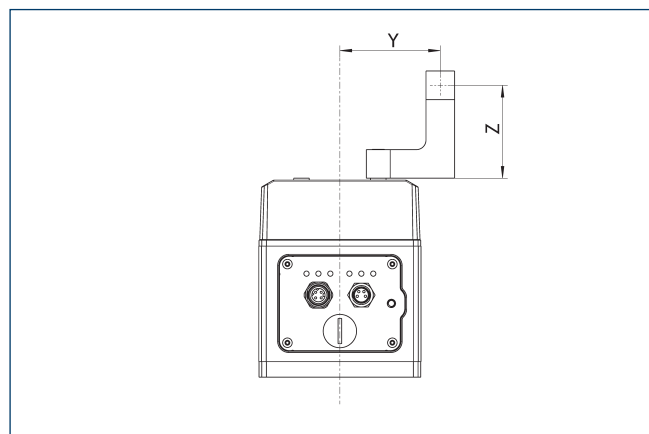
Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Ausführung PROFINET, EtherNet/IP oder EtherCAT, mit und ohne Greifkrafterhaltung mit geöffneten Backen.

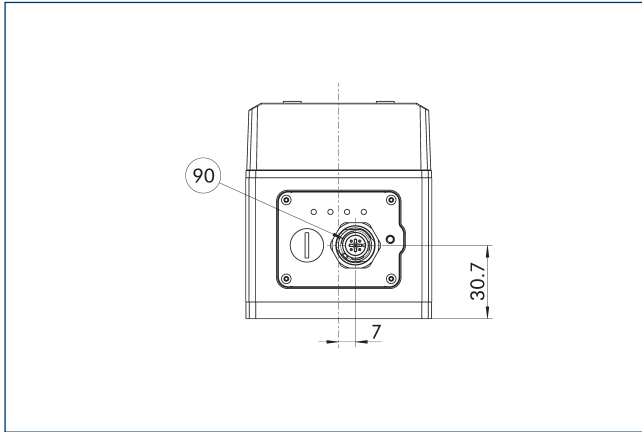
- ① Greiferanschluss
- ② Fingeranschluss
- ⑦<sub>2</sub> Passung für Zentrierhülse
- ⑧<sub>0</sub> Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück
- ⑨<sub>0</sub> Spannungsversorgung (M8, Stecker, 4 Pin, A-kodiert)
- ⑨<sub>1</sub> Kommunikation (M8, Buchse, 4 Pin, D-kodiert)
- ⑨<sub>3</sub> Anschluss Funktionserde

Maximal zulässige Auskrümmung



■ Zulässiger Bereich      ■ Unzulässiger Bereich  
 $L_{max}$  entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

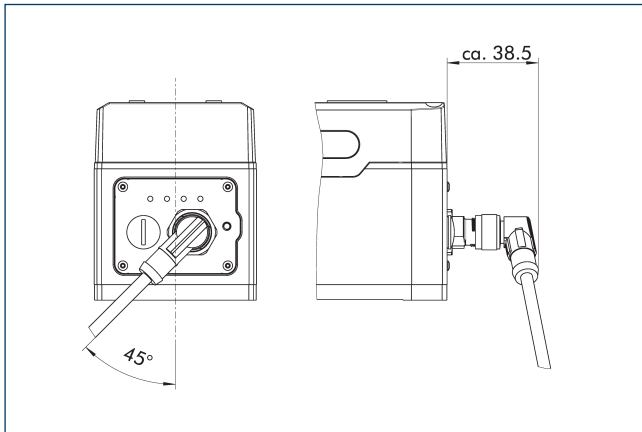
## Version IO-Link und Modbus RTU



- 90 Spannungsversorgung und Kommunikation (M12, Stecker, A-kodiert, IL: 5 Pin, MB: 4 Pin)

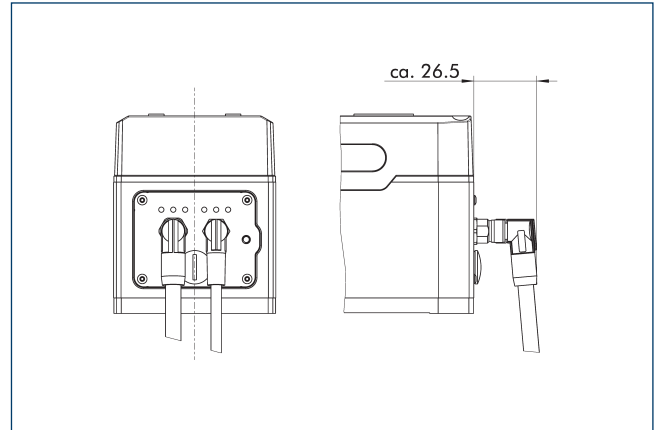
Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Versionen IO-Link und Modbus RTU im Vergleich zu der in der Hauptansicht dargestellten Grundausführung.

## Gewinkelte Steckverbinder Ausführung IO-Link und Modbus RTU



Die Zeichnung zeigt die Richtung des Kabelabgangs bei der Verwendung von gewinkelten Steckverbindern. Der Abstand vom Steckverbinder zum Gehäuse des Greifers kann je nach verwendetem Kabelhersteller variieren.

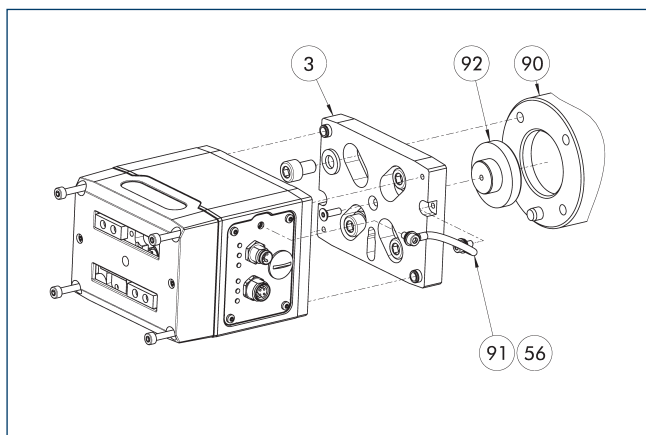
## Gewinkelte Steckverbinder Ausführung PROFINET, EtherNet/IP und EtherCAT



Die Zeichnung zeigt die Richtung des Kabelabgangs bei der Verwendung von gewinkelten Steckverbindern. Der Abstand vom Steckverbinder zum Gehäuse des Greifers kann je nach verwendetem Kabelhersteller variieren.



## Roboter Adaptionspakete Einzelgreifer

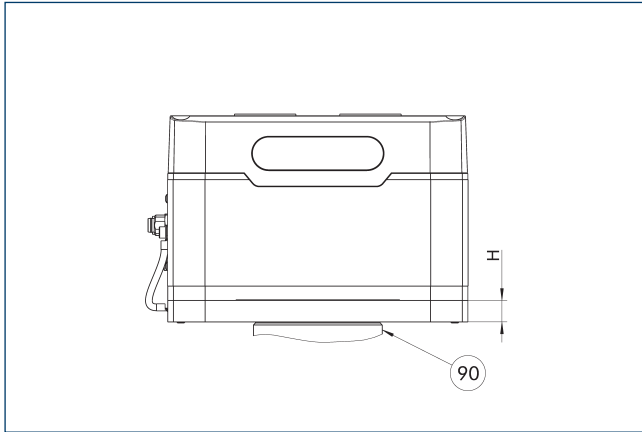


- ③ Adapter  
 ⑤⑥ Im Lieferumfang enthalten  
 ⑨⑩ Roboterflansch  
 ⑨① Kabel Funktionserde  
 ⑨② Zentrierbund

Roboter Adaptionspakete für Einzelgreifer enthalten alle notwendigen Komponenten um den Greifer mechanisch an den gewünschten Roboterflansch zu adaptieren. Je nach Flanscbild sind passende Schrauben, Zentrierstifte und der Zentrierbund beigelegt.

| Bezeichnung           | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell   |
|-----------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|--|
|                       |            | [mm] | [mm]                         |                     |  |
| <b>Adapter</b>        |            |      |                              |                     |  |
| AKO EGK50/<br>GP7,8   | 1524741    | 11   |                              | YASKAWA             | GP7, GP8                                       |
| AKO EGK50/<br>ISO31.5 | 1524731    | 11   | 31.5                         | ABB                 | IRB1200  |
| AKO EGK50/<br>ISO40   | 1524734    | 11   | 40                           | ABB                 | IRB1300  |
| AKO EGK50/<br>ISO50   | 1524739    | 11   | 50                           | Universal<br>Robots | UR5e,<br>UR10e,<br>UR16e                       |
| AKO EGK50/<br>ISO50   | 1524739    | 11   | 50                           | FANUC               | CRX-5iA,<br>CRX-10iA,<br>CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO EGK50/<br>ISO50   | 1524739    | 11   | 50                           | ABB                 | GoFa<br>CRB15000                               |
| AKO EGK50/<br>ISO50   | 1524739    | 11   | 50                           | YASKAWA             | HC10DTP,<br>HC20DTP                            |

### Roboter Adaptionenpakete Einzelgreifer

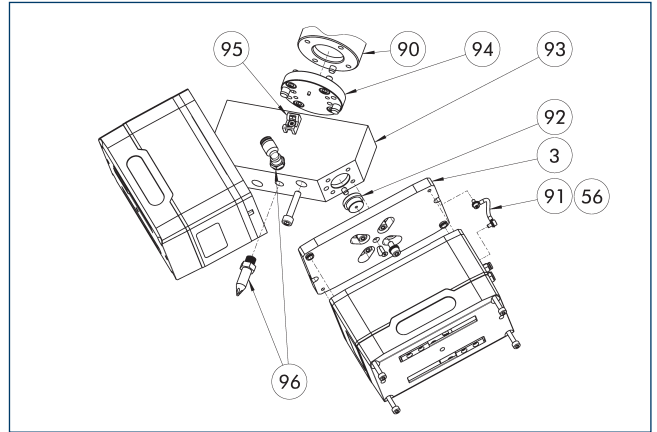


#### 90 Roboterflansch

Die einteilige Ausführung ermöglicht einen flachen Aufbau des Gesamtsystems. Der Adapter wird aus blankem Aluminium hergestellt. Die aufgelisteten Roboterhersteller mit zugehörigen Modellen sind eine sinnvolle Empfehlung unter Berücksichtigung der Gesamtmasse. SCHUNK empfiehlt dennoch die Nutzlast des Roboters im Detail zu betrachten.

| Bezeichnung           | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell   |
|-----------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|--|
|                       |            | [mm] | [mm]                         |                     |  |
| <b>Adapter</b>        |            |      |                              |                     |  |
| AKO EGK50/<br>GP7,8   | 1524741    | 11   |                              | YASKAWA             | GP7, GP8                                       |
| AKO EGK50/<br>ISO31.5 | 1524731    | 11   | 31.5                         | ABB                 | IRB1200  |
| AKO EGK50/<br>ISO40   | 1524734    | 11   | 40                           | ABB                 | IRB1300  |
| AKO EGK50/<br>ISO50   | 1524739    | 11   | 50                           | Universal<br>Robots | UR5e,<br>UR10e,<br>UR16e                       |
| AKO EGK50/<br>ISO50   | 1524739    | 11   | 50                           | FANUC               | CRX-5iA,<br>CRX-10iA,<br>CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO EGK50/<br>ISO50   | 1524739    | 11   | 50                           | ABB                 | GoFa<br>CRB15000                               |
| AKO EGK50/<br>ISO50   | 1524739    | 11   | 50                           | YASKAWA             | HC10DTP,<br>HC20DTP                            |

### Roboter Adaptionenpakete Doppelgreifer

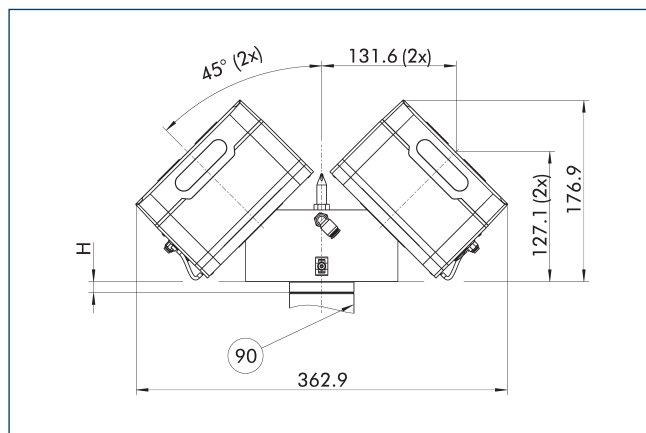


- 3 Adapter
- 56 Im Lieferumfang enthalten
- 90 Roboterflansch
- 91 Kabel Funktionserde
- 92 Zentrierbund Greifer
- 93 Winkeladapter
- 94 Adapter Roboter
- 95 Kabelhalter (im Lieferumfang des Kabelpakets enthalten)
- 96 Anbauset Abblasdüse

Roboter Adaptionenpakete für Doppelgreifer enthalten alle notwendigen Komponenten um zwei Greifer mechanisch an den gewünschten Roboterflansch zu adaptieren. Je nach Flanschbild sind passende Schrauben, Zentrierstifte und Zentriermaterial beigelegt. Optional kann eine kurze oder lange Abblasdüse ergänzt werden.

| Bezeichnung                      | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell                |
|----------------------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|-----------------------|
|                                  |            | [mm] | [mm]                         |                     |                       |
| <b>Adapter</b>                   |            |      |                              |                     |                       |
| 2xEGK50/<br>GP12                 | 1524787    | 15.8 |                              | YASKAWA             | GP12                  |
| AKO<br>2xEGK50/<br>ISO50         | 1524786    | 10.8 | 50                           | Universal<br>Robots | UR16e                 |
| AKO<br>2xEGK50/<br>ISO50         | 1524786    | 10.8 | 50                           | FANUC               | CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO<br>2xEGK50/<br>ISO50         | 1524786    | 10.8 | 50                           | YASKAWA             | HC20DTP               |
| Anbauset<br>Abblasdüse<br>(kurz) | 1524788    |      |                              |                     |                       |

## Roboter Adaptionspakete Doppelgreifer



⑨ Roboterflansch

Der Adapter wird aus blankem Aluminium hergestellt. Die aufgelisteten Roboterhersteller mit zugehörigen Modellen sind eine sinnvolle Empfehlung unter Berücksichtigung der Gesamtmasse. SCHUNK empfiehlt dennoch die Nutzlast des Roboters im Detail zu betrachten.

| Bezeichnung              | Ident.-Nr. | Höhe | Lochkreis<br>DIN<br>ISO-9409 | Hersteller          | Modell                |
|--------------------------|------------|------|------------------------------|---------------------|-----------------------|
|                          |            | [mm] | [mm]                         |                     |                       |
| <b>Adapter</b>           |            |      |                              |                     |                       |
| 2xEGK50/<br>GP12         | 1524787    | 15.8 |                              | YASKAWA             | GP12                  |
| AKO<br>2xEGK50/<br>IS050 | 1524786    | 10.8 | 50                           | Universal<br>Robots | UR16e                 |
| AKO<br>2xEGK50/<br>IS050 | 1524786    | 10.8 | 50                           | FANUC               | CRX-20iA,<br>CRX-25iA |
| AKO<br>2xEGK50/<br>IS050 | 1524786    | 10.8 | 50                           | YASKAWA             | HC20DTP               |

## Roboterspezifische Anschlusskabel

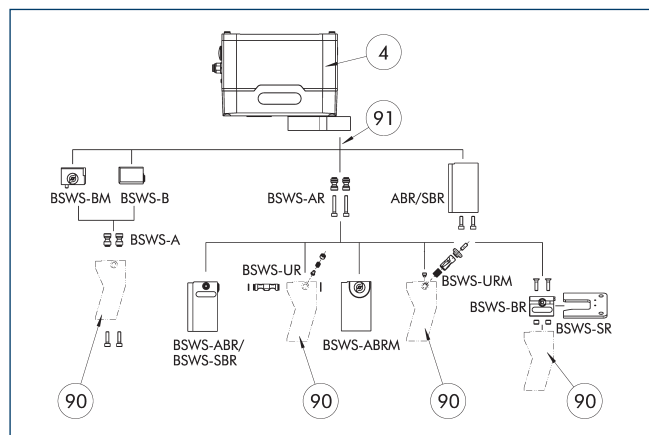


Anschlusskabel und Anschlusskabelpakete für den elektrischen Anschluss an spezifische Robotermodelle und Steuerungen. Je nach Hersteller ist eine Direktanbindung am Toolflansch möglich oder eine externe Verkabelung erforderlich. In Kombination mit mechanischen Adaptern und Softwarebausteinen kann dadurch die Inbetriebnahme am Roboter in nur wenigen Schritten erfolgen. Kabel für die externe Kabelführung sind torsionsstauglich ausgeführt.

| Bezeichnung                     | Ident.-Nr. | Hersteller       | Baureihe | Modell                                | Steuerung        | Anschluss                       | Kabellänge<br>[m] | Schnittstelle |
|---------------------------------|------------|------------------|----------|---------------------------------------|------------------|---------------------------------|-------------------|---------------|
| <b>Doppelgreifer</b>            |            |                  |          |                                       |                  |                                 |                   |               |
| EGK CNK-DG-ABB-OmniCoreC30      | 1529618    | ABB              | IRB, CRB |                                       | OmniCore C30     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGK CNK-DG-YASKAWA-YRC1000micro | 1529623    | YASKAWA          | GP, HC   |                                       | YRC1000MICRO     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGU/EGK CNK-DG-FANUC-CRX        | 1532241    | FANUC            | CRX      | CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA | R-30iB Plus Mini | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |
| EGU/EGK CNK-DG-UR-eSeries       | 1532238    | Universal Robots | e-Series | UR3e, UR5e, UR10e, UR16e              | CB5              | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |
| <b>Einzelgreifer</b>            |            |                  |          |                                       |                  |                                 |                   |               |
| EGK CNK-SG-ABB-OmniCoreC30      | 1529617    | ABB              | IRB, CRB |                                       | OmniCore C30     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGK CNK-SG-YASKAWA-YRC1000micro | 1529622    | YASKAWA          | GP, HC   |                                       | YRC1000MICRO     | Steuerung, externe Kabelführung | 5                 | EtherNet/IP   |
| EGU/EGK CNK-SG-FANUC-CRX        | 1532240    | FANUC            | CRX      | CRX-5iA, CRX-10iA, CRX-20iA, CRX-25iA | R-30iB Plus Mini | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |
| EGU/EGK CNK-SG-UR-eSeries       | 1532237    | Universal Robots | e-Series | UR3e, UR5e, UR10e, UR16e              | CB5              | Tool, interne Durchführung      |                   | Modbus RTU    |

ⓘ Es sind die Leistungsdaten des Roboters zu berücksichtigen. SCHUNK empfiehlt zudem die Verwendung einer geeigneten Zugentlastung.

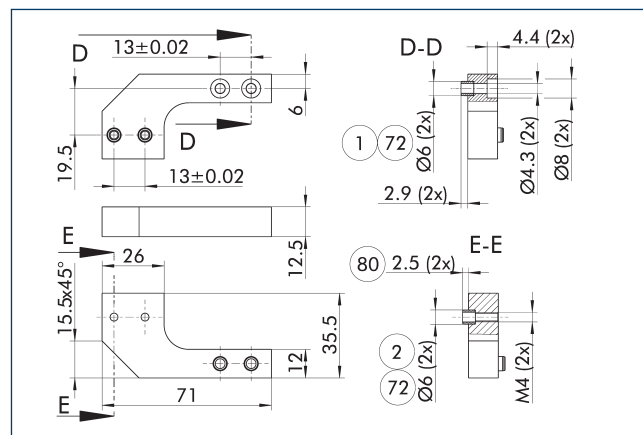
**Backenschnellwechselsysteme BSWS**



- ④ Greifer
- ⑨① Kundenspezifische Greiferfinger
- ⑨① Zwischenbacke

Für den Greifer bestehen unterschiedliche Backenschnellwechselsysteme. Detaillierte Informationen sind beim entsprechenden Produkt nachzulesen.

**Zwischenbacke ZBA-EGK 50**

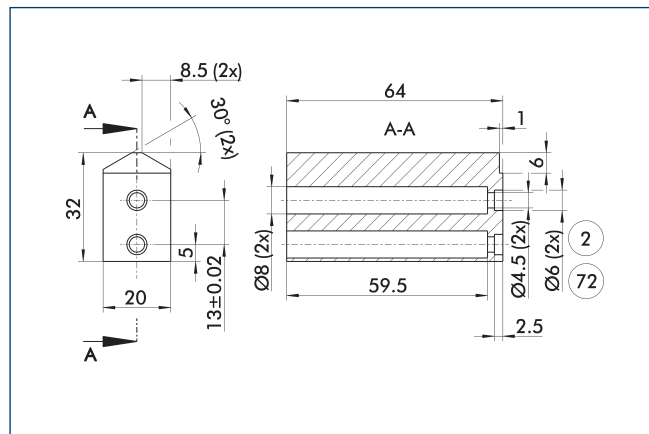


- ① Greiferanschluss
- ② Fingeranschluss
- ⑦② Passung für Zentrierhülse
- ⑧① Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück

Die Zwischenbacken gleichen den seitlichen Versatz der Grundbacken in Y-Richtung aus und bieten eine fluchtende Anschlussmöglichkeit. Bei Verwendung entspricht die Schnittstelle der Grundbacken der des Universalgreifers PGN-plus-P. Somit kann das umfangreiche Fingerzubehör des PGN-plus-P unter Berücksichtigung der Störkonturen und der geltenden Einsatzgrenzen für diesen Greifer genutzt werden.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | Material  | Lieferumfang |
|---------------|------------|-----------|--------------|
| Zwischenbacke |            |           |              |
| ZBA EGK 50    | 1504618    | Aluminium | 2            |

**Fingerrohlinge ABR-/SBR-PGZN-plus 64**



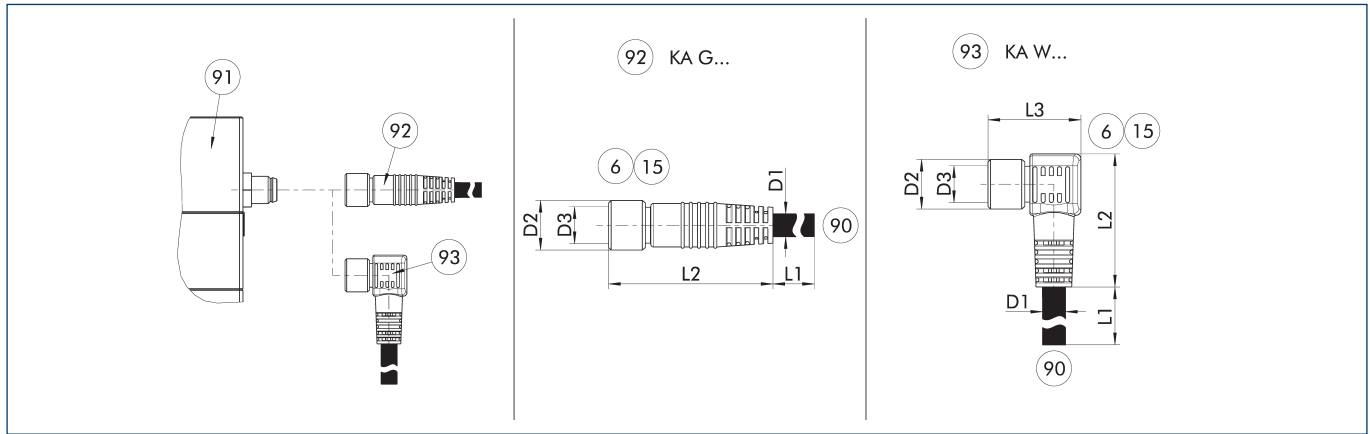
- ② Fingeranschluss
- ⑦② Passung für Zentrierhülse

Die Zeichnung zeigt den Fingerrohling zur kundenspezifischen Nachbearbeitung.

| Bezeichnung      | Ident.-Nr. | Material           | Lieferumfang |
|------------------|------------|--------------------|--------------|
| Fingerrohling    |            |                    |              |
| ABR-PGZN-plus 64 | 0300010    | Aluminium (3.4365) | 1            |
| SBR-PGZN-plus 64 | 0300020    | Stahl (1.7131)     | 1            |

① Bei der Greiferbaureihe PGL-plus-P kommt es durch die Verwendung der Fingerrohlinge zu einer Begrenzung des Schließhubs. Bitte prüfen Sie dies im Vorfeld detailliert mithilfe der CAD-Daten und passen Sie die Nachbearbeitung der Finger entsprechend an.

## Anschlusskabel Spannungsversorgung/Signale



KA G... Anschlusskabel mit gerader Buchse  
 KA W... Anschlusskabel mit gewinkelter Buchse

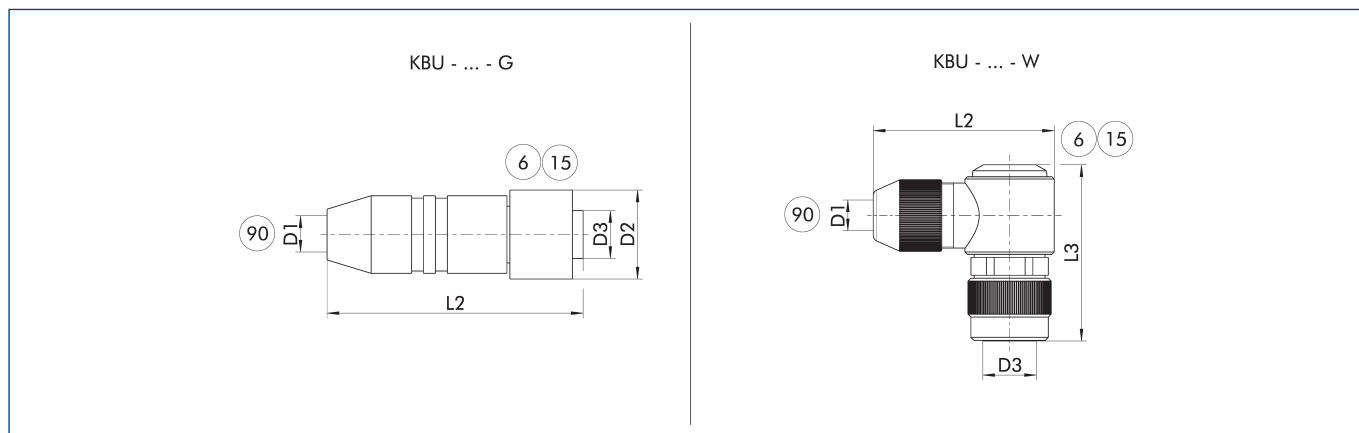
- ⑥ Anschluss modulseitig
- ⑬ Buchse
- ⑨⑩ Leitungsende mit offenen Litzen
- ⑨① Anschlussstecker Komponente
- ⑨② Kabel mit gerader Buchse
- ⑨③ Kabel mit gewinkelter Buchse

Die Anschlusskabel eignen sich ideal zum Anschluss der jeweiligen Komponenten an die Steuerung oder das Netzteil. Die Anschlusskabel verfügen auf der einen Seite über eine 4-polige M8-Buchse und auf der anderen Seite über offene Litzen zum individuellen Anschluss. Die Anschlusskabel sind sowohl für den Einsatz in der Schleppkette oder in Torsionsanwendungen geeignet.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3 |
|---|------------|-----|------|------|------|------|----|
|   |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |    |
| <b>Anschlusskabel Spannungsversorgung/Signale – schleppketten- und torsionsstauglich M8-Buchse, gerade</b>    |            |     |      |      |      |      |    |
| KA GLN0804-IO-00200-A   | 1310371    | 2   | 4.8  | 33.7 | 10   |      | M8 |
| KA GLN0804-IO-00500-A   | 1310375    | 5   | 4.8  | 33.7 | 10   |      | M8 |
| KA GLN0804-IO-01000-A   | 1310379    | 10  | 4.8  | 33.7 | 10   |      | M8 |
| KA GLN0804-IO-02000-A   | 1442994    | 20  | 4.5  | 32   | 10   |      | M8 |
| <b>Anschlusskabel Spannungsversorgung/Signale – schleppketten- und torsionsstauglich M8-Buchse, gewinkelt</b> |            |     |      |      |      |      |    |
| KA WLN0804-IO-00200-A   | 1310372    | 2   | 4.8  | 27.9 | 10   | 18.9 | M8 |
| KA WLN0804-IO-00500-A   | 1310376    | 5   | 4.8  | 27.9 | 10   | 18.9 | M8 |
| KA WLN0804-IO-01000-A   | 1310381    | 10  | 4.8  | 27.9 | 10   | 18.9 | M8 |
| KA WLN0804-IO-02000-A   | 1442996    | 20  | 4.5  | 25   | 10   | 20   | M8 |

ⓘ Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppketten-tauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionsstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m.

## Anschlusssteckverbinder Spannungsversorgung/Signale



KBU - ... - G Buchse mit geradem Abgang  
 KBU - ... - W Buchse mit gewinkeltm Abgang

⑥ Anschluss modulseitig  
 ⑮ Buchse

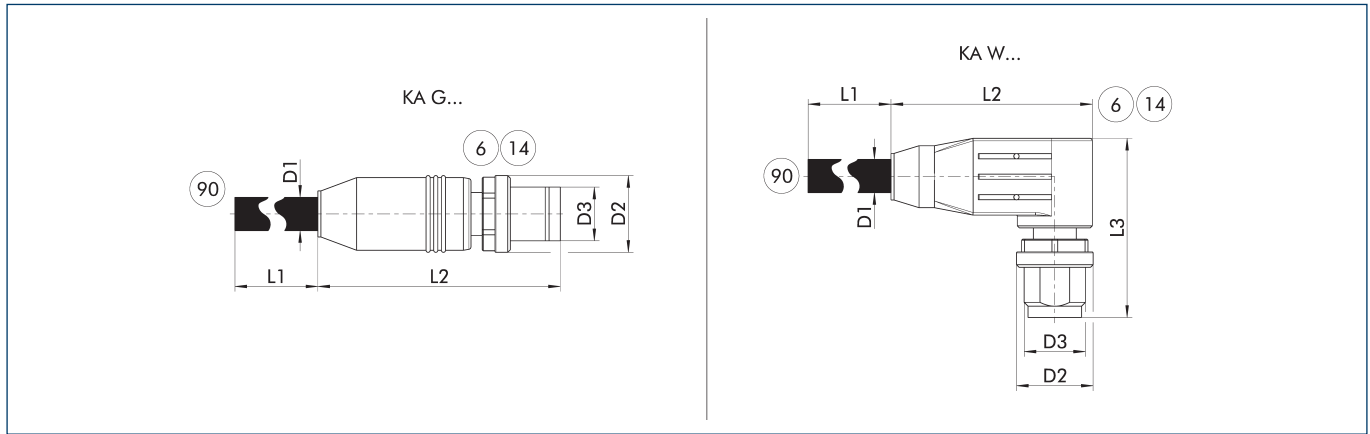
⑨⑩ D1 - max. Durchmesser Anschlusskabel

Die Steckverbinder dienen dem Anschluss der SCHUNK Produkte an die Spannungsversorgung. Hierbei kann ein kundenseitiges Kabel verwendet werden. Die Einzellitzen können an die Lötstifte des Steckverbinders angelötet werden.

| Bezeichnung         | Ident.-Nr. | D1 (max.)<br>[mm] | L2<br>[mm] | D2<br>[mm] | L3<br>[mm] | D3 |
|---------------------|------------|-------------------|------------|------------|------------|----|
| <b>Kabelstecker</b> |            |                   |            |            |            |    |
| KBU-M8-G 4P         | 1506418    | 5                 | 37         | 12         |            | M8 |
| KBU-M8-W 4P         | 1506422    | 5                 | 25         |            | 28         | M8 |

① Für das Anschlusskabel wird ein Querschnitt je Einzellitze von min. 0,25 mm<sup>2</sup> empfohlen. Informationen zu max. Leitungslänge und dem min. Aderquerschnitt finden Sie in der jeweiligen Produktdokumentation.

## Anschlusskabel Kommunikation PROFINET, EtherNet/IP und EtherCAT



- KA G... Gerader Steckverbinder
- KA W... Gewinkelter Steckverbinder
- ⑥ Anschluss modulseitig
- ⑭ Stecker
- ⑨⑩ Kabelende mit zweitem Steckverbinder

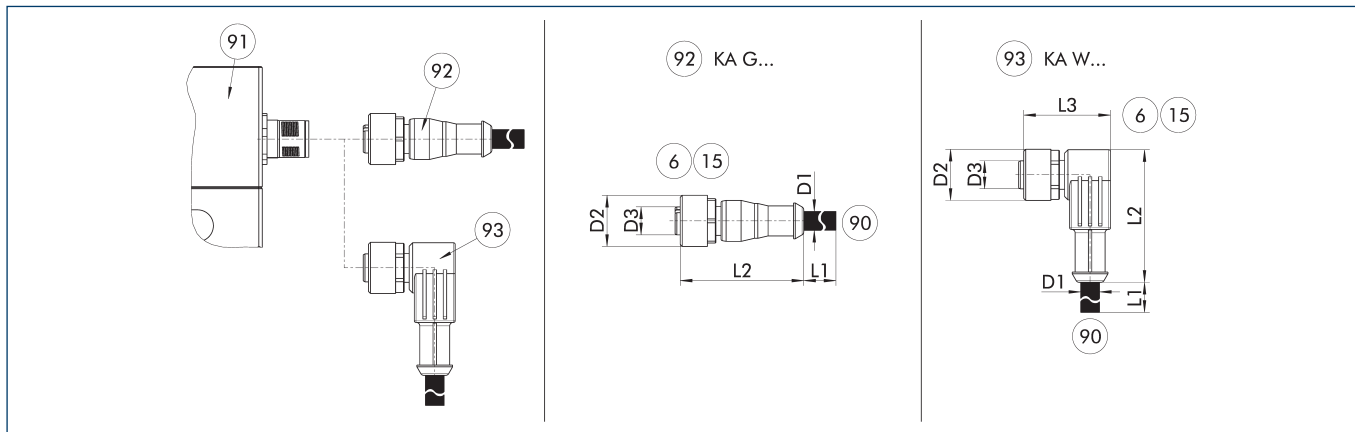
Die Kommunikationskabel sind für die mechatronischen Produkte von SCHUNK passend konfektioniert und können für die Kommunikationsschnittstelle PROFINET, EtherNET/IP und EtherCAT verwendet werden. Sie verfügen modulseitig immer über einen M8-Steckverbinder (D-kodiert, Stecker). Die Steckverbinder sind modulseitig gerade (KA G...) oder gewinkelt (KA W...) ausgeführt. Auf der zweiten Seite verfügen die Kabel entweder über einen geraden M8-Steckverbinder (D-kodiert, Stecker) oder einen RJ45-Steckverbinder.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3 |
|---|------------|-----|------|------|------|------|----|
|   |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |    |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gerade – auf M12 Stecker, gerade</b>     |            |     |      |      |      |      |    |
| KA GGN08D04-12D04-ET-00500-A  | 1505212    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KA GGN08D04-12D04-ET-01000-A  | 1505224    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gerade – auf RJ45 Stecker, gerade</b>    |            |     |      |      |      |      |    |
| KA GGN08D04-RJ45-ET-00200-A   | 1511261    | 2   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KA GGN08D04-RJ45-ET-00500-A   | 1505217    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KA GGN08D04-RJ45-ET-01000-A   | 1505229    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf M12 Stecker, gerade</b>  |            |     |      |      |      |      |    |
| KA WGN08D04-12D04-ET-00500-A  | 1505213    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KA WGN08D04-12D04-ET-01000-A  | 1505227    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| <b>Kommunikationskabel schleppkettentauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf RJ45 Stecker, gerade</b> |            |     |      |      |      |      |    |
| KA WGN08D04-RJ45-ET-00500-A   | 1505219    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KA WGN08D04-RJ45-ET-01000-A   | 1505243    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gerade – auf M12 Stecker, gerade</b>          |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR GGN08D04-12D04-ET-00500-A   | 1505248    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KAR GGN08D04-12D04-ET-01000-A   | 1505284    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gerade – auf RJ45 Stecker, gerade</b>         |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR GGN08D04-RJ45-ET-00500-A  | 1505269    | 5   | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| KAR GGN08D04-RJ45-ET-01000-A  | 1505303    | 10  | 6.5  | 39.4 | 10   |      | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf M12 Stecker, gerade</b>       |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR WGN08D04-12D04-ET-00500-A   | 1505258    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KAR WGN08D04-12D04-ET-01000-A   | 1505289    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| <b>Kommunikationskabel torsionstauglich M8 Stecker, gewinkelt – auf RJ45 Stecker, gerade</b>      |            |     |      |      |      |      |    |
| KAR WGN08D04-RJ45-ET-00500-A  | 1505276    | 5   | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |
| KAR WGN08D04-RJ45-ET-01000-A  | 1505305    | 10  | 6.5  | 28   | 10   | 25.5 | M8 |

① Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppkettentauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m. Informationen zu max. Leitungslänge und dem min. Aderquerschnitt finden Sie in der jeweiligen Produktdokumentation.



**Anschlusskabel für Spannungsversorgung und Kommunikation IO-Link**



KA G... Anschlusskabel mit gerader Buchse  
 KA W... Anschlusskabel mit gewinkelter Buchse

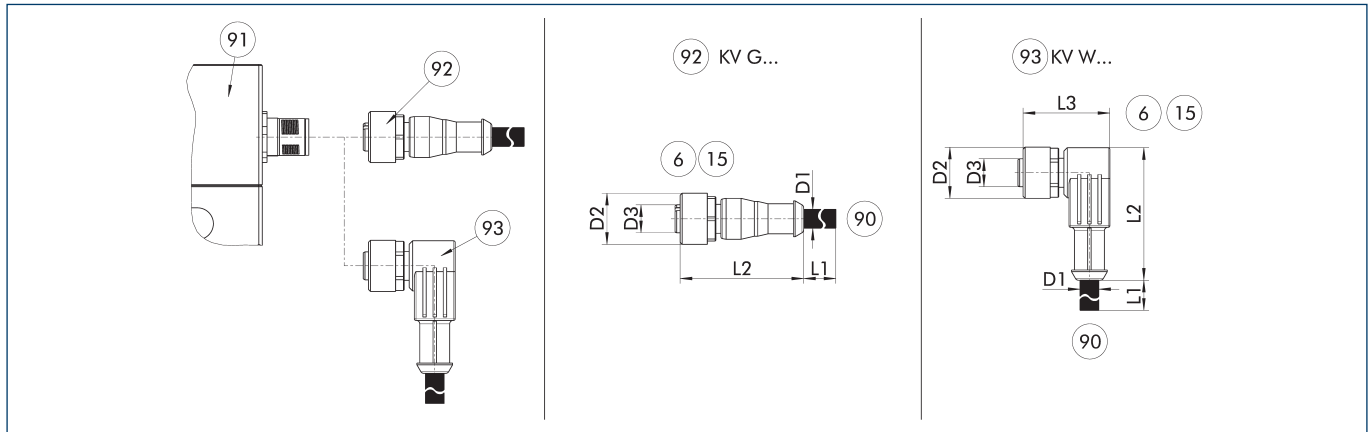
⑥ Anschluss modulseitig  
 ⑬ Buchse  
 ⑨① Leitungsende mit offenen Litzen  
 ⑨① Anschlussstecker Komponente  
 ⑨② Kabel mit gerader Buchse  
 ⑨③ Kabel mit gewinkelter Buchse

Die Anschlusskabel eignen sich ideal zum Anschluss der jeweiligen Komponenten an die Steuerung. Die Anschlusskabel verfügen auf der einen Seite über eine 5-polige M12-Buchse und auf der anderen Seite über offene Litzen zum individuellen Anschluss. Die Anschlusskabel sind für den Einsatz sowohl in der Schleppkette als auch in Torsionsanwendungen geeignet.

| Bezeichnung  | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3  |
|--|------------|-----|------|------|------|------|-----|
|  |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |     |
| <b>Anschlusskabel IO-Link – schleppketten- und torsionsstauglich</b> |            |     |      |      |      |      |     |
| 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 Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppkettentauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionsstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m.

## Kabelverlängerung für Spannungsversorgung und Kommunikation IO-Link



KV G... Kabelverlängerung mit gerader Buchse  
 KV W... Kabelverlängerung mit gewinkelter Buchse

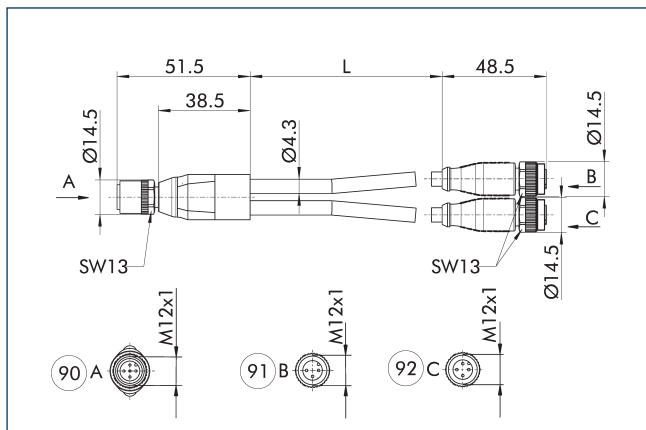
6 Anschluss modulseitig  
 15 Buchse  
 90 Leitungsende mit geradem Stecker  
 91 Anschlussstecker Komponente  
 92 Kabel mit gerader Buchse  
 93 Kabel mit gewinkelter Buchse

Die Kabelverlängerungen eignen sich ideal zum Anschluss der jeweiligen Komponenten an die Steuerung oder als Verlängerungsleitung. Die Kabelverlängerungen verfügen modulseitig über eine 5-polige M12-Buchse in gerader oder gewinkelter Ausführung und auf der anderen Seite über einen 5-poligen M12-Stecker in gerader Ausführung. Die Kabelverlängerungen sind für den Einsatz sowohl in der Schleppkette als auch in Torsionsanwendungen geeignet.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | L1  | D1   | L2   | D2   | L3   | D3  |
|---|------------|-----|------|------|------|------|-----|
|   |            | [m] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |     |
| <b>Kabelverlängerung IO-Link – schleppketten- und torsionsstauglich</b> |            |     |      |      |      |      |     |
| KV GGN1205-IO-00200-A   | 1387195    | 2   | 4.8  | 41   | 15   |      | M12 |
| KV GGN1205-IO-00500-A   | 1387199    | 5   | 4.8  | 41   | 15   |      | M12 |
| KV WGN1205-IO-00200-A   | 1387202    | 2   | 4.8  | 39   | 15   | 28   | M12 |
| KV WGN1205-IO-00500-A   | 1387205    | 5   | 4.8  | 39   | 15   | 28   | M12 |

ⓘ Bitte beachten Sie den min. Biegeradius bei schleppkettentauglichen Kabeln oder den max. Torsionswinkel bei torsionsstauglichen Kabeln. Diese betragen im Allgemeinen das 10fache des Kabeldurchmessers oder +/- 180°/m.

**Y-Verteiler für IO-Link zur Aufteilung von Logik- und Leistungsversorgung**

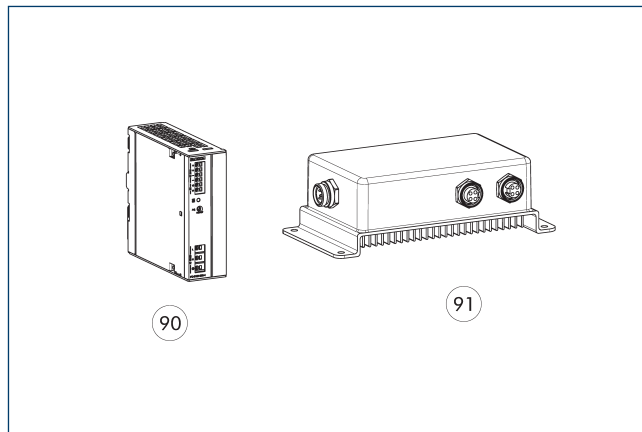


- 90 Greifer
- 91 Logik (IO-Link Master)
- 92 Leistung (24-V-Netzteil)

Der Y-Verteiler ermöglicht die Versorgung der Leistung über eine separierte Spannungsquelle und wird dann empfohlen wenn die Stromaufnahme des Produkts die Stromabgabe des IO-Link Masters übersteigt. Die Logikversorgung und die IO-Link Kommunikation laufen weiterhin über den IO-Link Master. Es können IO-Link Master mit Port Class A oder Port Class B eingesetzt werden.

| Bezeichnung   | Ident.-Nr. | Länge |
|---|------------|-------|
|   |            | [m]   |
| Y-Verteiler, M12 Buchse, gerade – auf 2xM12 Stecker, gerade A-kodiert |            |       |
| Y-Verteiler M12 5pol. auf 1x M12 3pol.                                | 1523560    | 0.3   |

**Schaltnetzteil**



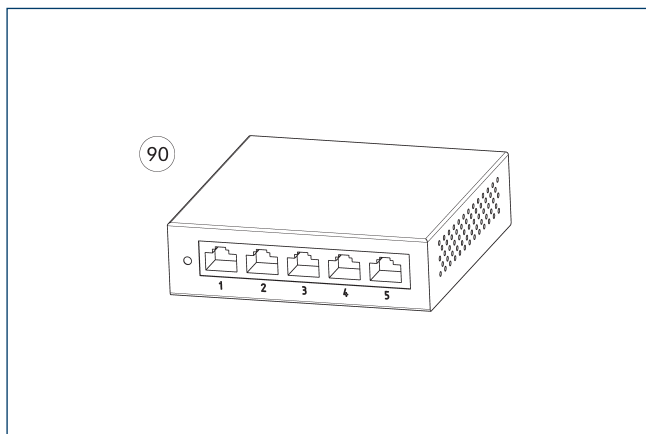
- 90 24V Netzteil IP20
- 91 24V Netzteil IP67

Die Netzteile mit einer Ausgangsspannung von 24V und einem Eingangsspannungsbereich von 100V – 240V sind abgestimmt auf die Leistungsversorgung unserer SCHUNK Produkte. Ob zur Montage im Schaltschrank auf DIN-Schiene in der Schutzart IP20 oder direkt im Feld in der Schutzart IP67, die Netzteile liefern Spannung dort, wo sie gebraucht wird. Gerne unterstützen wir Sie bei der weiteren Auswahl.

| Bezeichnung           | Ident.-Nr. |  |
|-----------------------|------------|--|
| 24V Netzteil IP20     |            |  |
| BLOCK PC-0124-050-0   | 31001408   |  |
| 24V Netzteil IP67     |            |  |
| TURCK PSU67-12-2480/M | 1524336    |  |

- ⓘ Bei dem Netzteil IP67 sind konfektionierbare Steckverbinder zum Anschluss an das Netzteil im Lieferumfang enthalten.

**Switch**



- 90 Ethernet 5-Port Switch

Die Switches ermöglichen die einfache Erweiterung eines Hochgeschwindigkeitsnetzwerkes mithilfe kabelgebundener Verbindungen. Mit dem Switch können mehrere SCHUNK-Produkte in ein Netzwerk aufgenommen und so über bspw. eine SPS angesteuert werden.

| Bezeichnung                           | Ident.-Nr. |  |
|---------------------------------------|------------|--|
| Ethernet Switch                       |            |  |
| D-Link DGS-105 5-Port Ethernet Switch | 1526496    |  |



**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*

