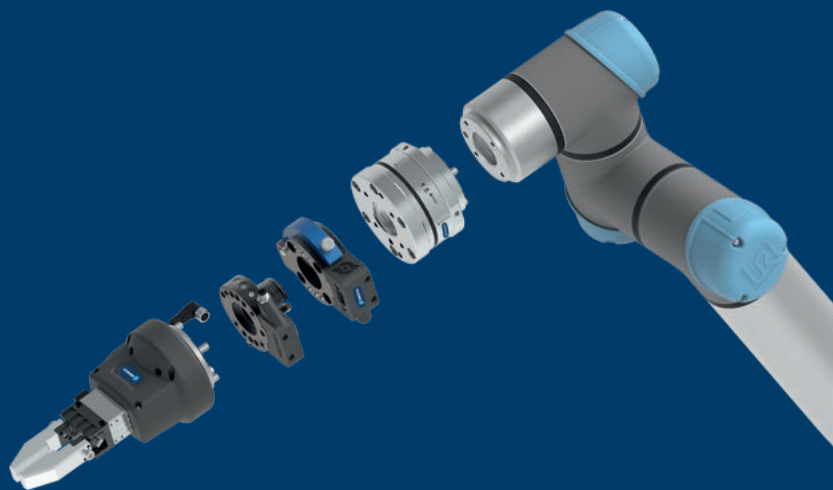




Superior Clamping and Gripping



Produktinformation

Plug & Work Portfolio Universal Robots – Electric Gripping

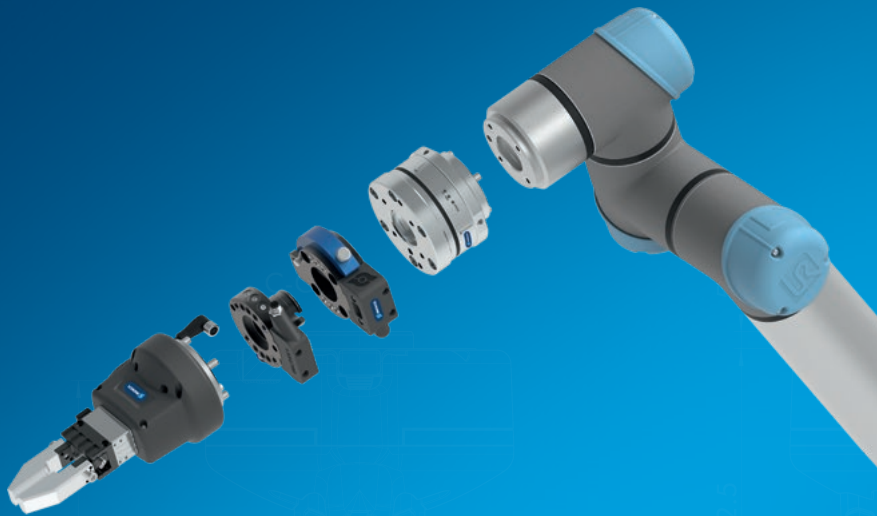
Modular. Flexibel. Einfach.

Plug & Work Portfolio Universal Robots

Das Plug & Work Portfolio umfasst elektrisch und pneumatisch gesteuerte Greifer, Schnellwechselmodule und Kraft-Momenten-Sensoren, die speziell auf die Roboterarme von Universal Robots abgestimmt sind.

Einsatzgebiet

Die Komponenten können in sauberen und leicht verschmutzten Umgebungen eingesetzt werden.



Vorteile – Ihr Nutzen

Umfangreiches Portfolio aus verschiedenen Komponenten und Greifern für unterschiedliche Anwendungen zum schnellen und einfachen Einstieg in die Automatisierung

Vormontierte Greifeinheit mit Roboterschnittstelle dadurch sind keine Anbausätze oder externe Ventile notwendig

Plug & Work mit den Schnittstellen passend zu allen Robotern von Universal Robots

UR Plug-in Installations-Bausteine im Lieferumfang enthalten zur schnellen und einfachen Inbetriebnahme

Zertifizierte SCHUNK Co-act Greifer für einen schnellen und einfachen Einstieg in kollaborierende Anwendungen

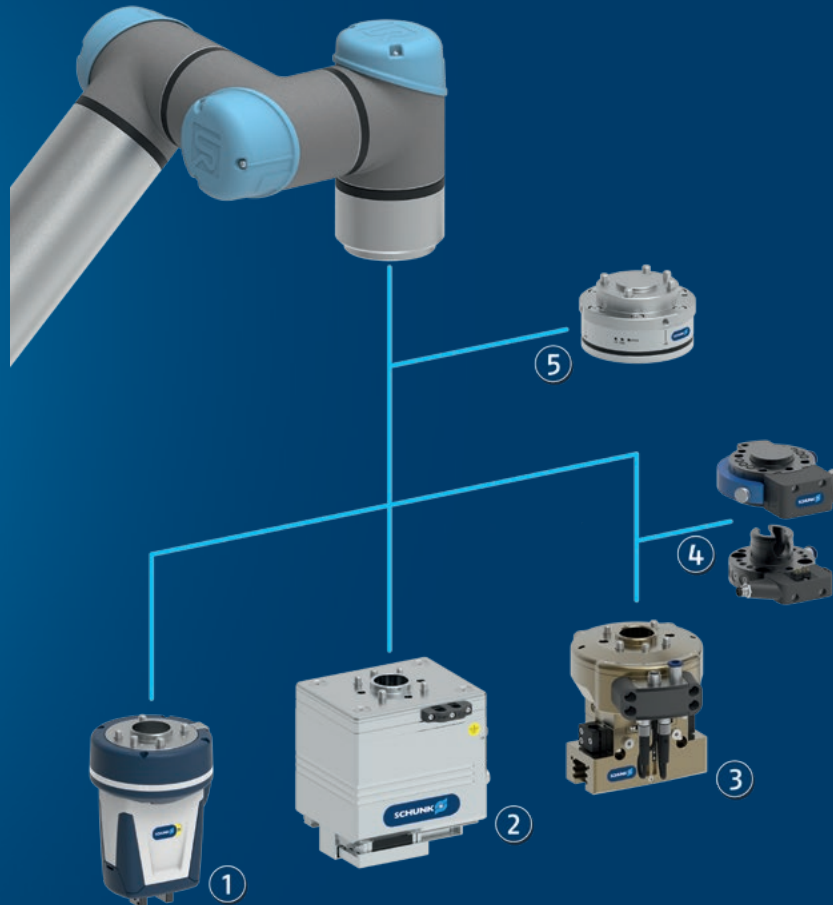
Elektrische Greifer mit großem einstellbarem Hub und Kraftbereich für flexible Werkstückhandhabung

Pneumatische Greifer für hohe Leistungsdichte und einfache Integration

Funktionsbeschreibung

Alle Plug & Work-Komponenten sind vorbereitet für den mechanischen und elektrischen Direktanschluss an die Universal-Robots-Baugrößen 3, 5, 10 und 16. Je nach Anforderung kann aus unterschiedlichen Greifern und

End-of-Arm-Komponenten gewählt werden. Die pneumatischen Greifeinheiten enthalten zusätzlich integrierte Mikroventile, wodurch keine externen Ventile benötigt werden.



- ① **Co-act Greifer**
zur Realisierung von kollaborierenden Anwendungen
- ② **Elektrische Greifer**
zur flexiblen Handhabung von Werkstücken
- ③ **Pneumatische Greifer**
für eine konventionelle und robuste Handhabung von Werkstücken

- ④ **Wechselsysteme**
zum manuellen Wechsel verschiedener Greifer und Aktuatoren
- ⑤ **Kraft-Momenten-Sensorik**
zum Messen und Verarbeiten von Kräften und Momenten am Roboterarm

Allgemeine Informationen zur Baureihe

Lieferumfang: Komponente zum direkten Anschluss an die Roboter von Universal Robots, Montage- und Betriebsanleitung mit Einbauerklärung, USB-Stick mit URcap

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

Fingerlänge: Die maximal zulässige Fingerlänge gilt bis zum Erreichen des Nennbetriebsdrucks. Bei höheren Drücken ist die Fingerlänge proportional zum Nennbetriebsdruck zu verringern.

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

Betätigung: Ansteuerung über digitale I/O

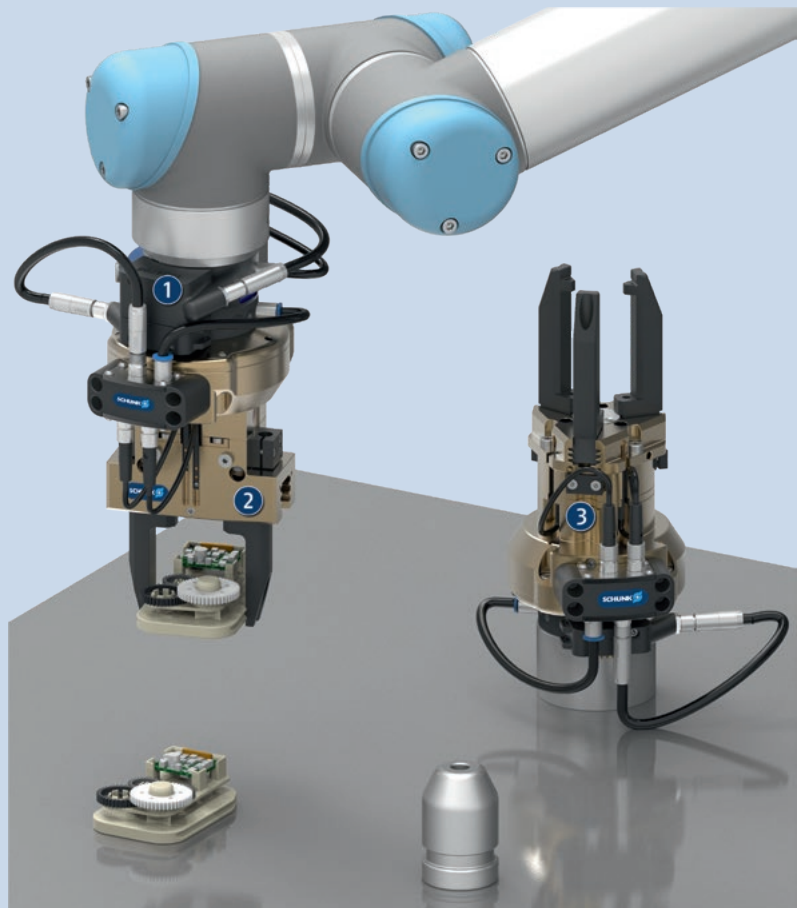
Werkstückgewicht: wird errechnet bei Kraftschluss mit einem Haftreibwert von 0,1 und einer Sicherheit von 2 gegen Rutschen des Werkstücks bei Erdbeschleunigung g. Bei Formschluss ergeben sich deutlich höhere zulässige Werkstückgewichte.

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

Anwendungsbeispiel

Pneumatische Greifeinheiten für Universal Robots zum flexiblen Handling von unterschiedlichen Werkstücken. Durch die Kombination von Wechselsystem und Greifeinheit kann der Greifer passend zum Werkstück gewechselt werden.

- ① Manuelles Wechselsystem SHS
- ② 2-Finger-Parallelgreifer PGN-plus-P
- ③ 3-Finger-Zentrischgreifer PZN-plus



SCHUNK bietet mehr ...

Die folgenden Komponenten machen das Produkt Plug & Work Portfolio Universal Robots noch produktiver – die passende Ergänzung für höchste Funktionalität, Flexibilität, Zuverlässigkeit und Prozesssicherheit.



Universele Zwischenbacke



Backenschnellwechselsystem



Fingerrohling



Fingerrohling mit
Backenschnellwechselsystem



Aufsatzfinger

① Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter schunk.com. Sprechen Sie uns an: SCHUNK Technik Hotline +49-7133-103-2696

Optionen und spezielle Informationen

Weitere technische Daten und Zubehör: Die Produkte aus dem Plug & Work Portfolio stellen eine Auswahl an SCHUNK Standardprodukten dar, die für den direkten Einsatz mit dem jeweiligen Roboter angepasst sind. Weitere Technische Daten und einsetzbares Zubehör zu den einzelnen Plug & Work Komponenten finden sich daher bei den Produktinformationen der jeweiligen SCHUNK Standardkomponenten.

Plug & Work Portfolio Universal Robots – Electric Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots



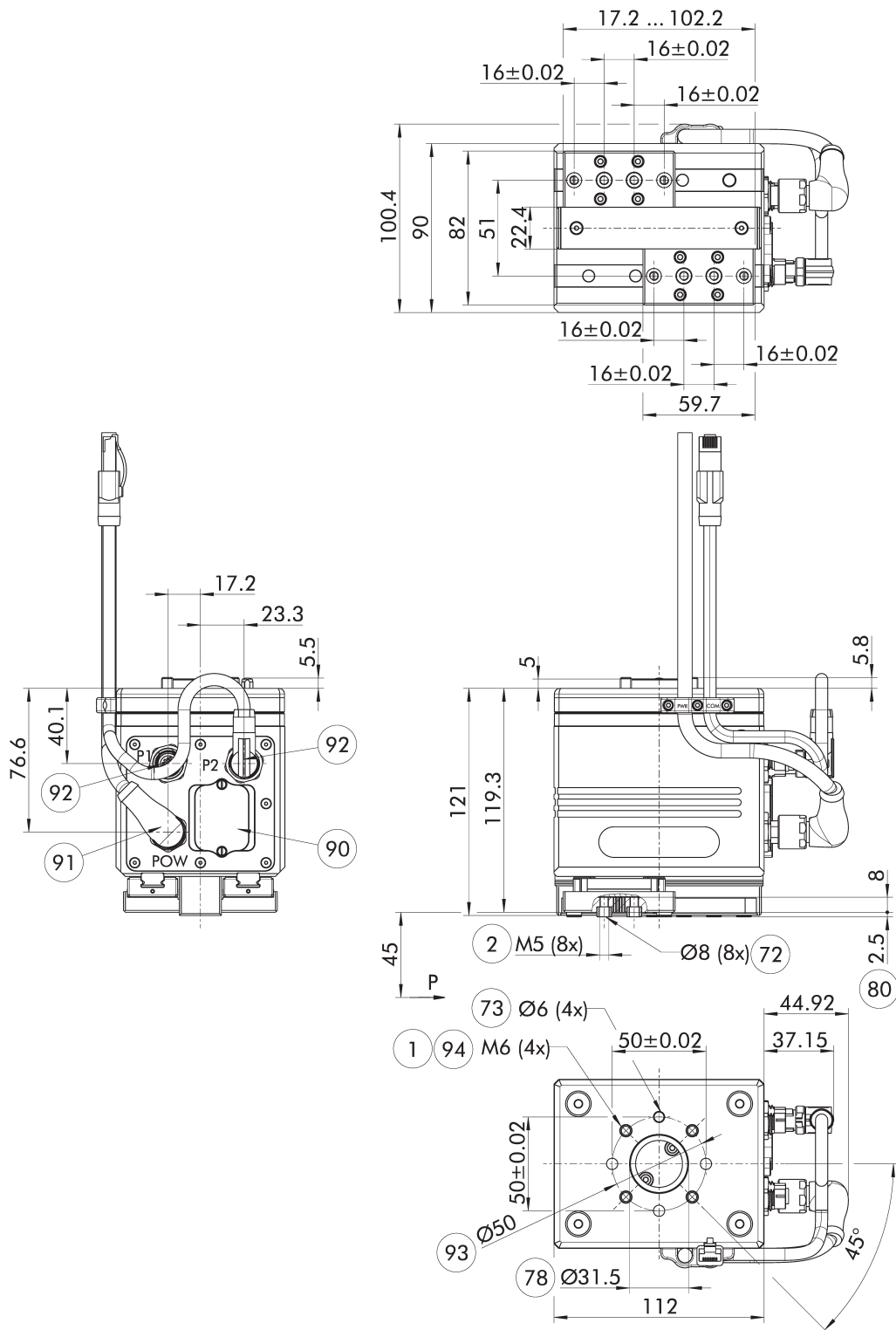
Technische Daten

Bezeichnung		EOA-UR3510-EGL 90	EOA-UR3510-EGL 90-AUB	EOA-UR3510-EGP 40
Ident.-Nr.		1392477	1403607	1320370
Funktion		Greifen	Greifen	Greifen
Roboterkompatibilität		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
Standardkomponente		EGL 90	EGL 90	EGP 40
Hub pro Backe	[mm]	42.5	42.5	6
Max. Greifkraft	[N]	600	600	140
Eigenmasse	[kg]	2.13	2.63	0.7
Empfohlenes Werkstückgewicht	[kg]	3	3	0.7

① Weitere technische Werte finden Sie im Katalogkapitel zur jeweiligen Standardkomponente.

Bei der Kombination EGP 40 mit Kraft-Momenten-Sensor, Wechselsystem oder UR 16 wird die Adapterplatte ID 1355667 benötigt. Bei der Kombination EGP 40 mit Kraft-Momenten-Sensor wird zusätzlich die Kabelverlängerung ID 1339964 benötigt.

Hauptansicht EOA-UR3510-EGL 90



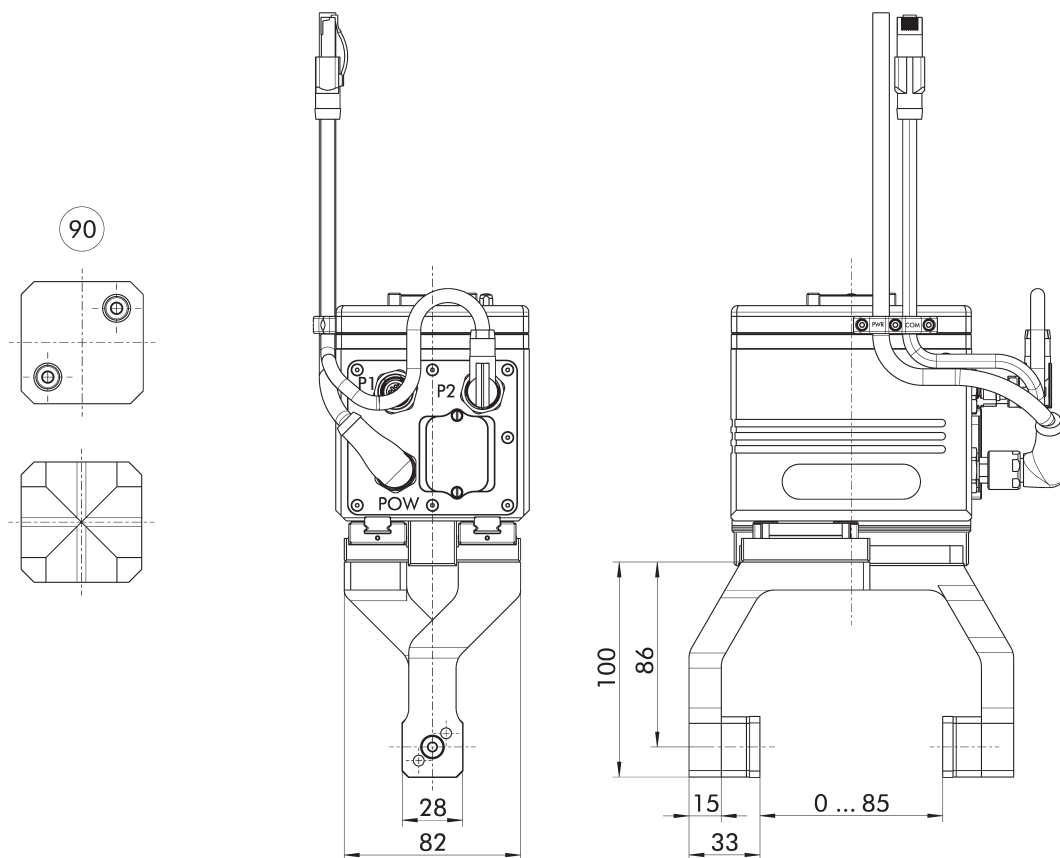
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geöffneten Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|---|---|
| ① Greiferanschluss | ⑨⑩ Servicefenster |
| ② Fingeranschluss | ⑨① M12-Stecker, T-kodiert (Spannungsversorgung) |
| ⑦② Passung für Zentrierhülse | ⑨② M12-Buchse PROFINET |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨③ Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦④ Passung für Zentrierung | ⑨④ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |
| ⑦⑤ Tiefe der Zentrierhülsebohrung im Gegenstück | |

Plug & Work Portfolio Universal Robots – Electric Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

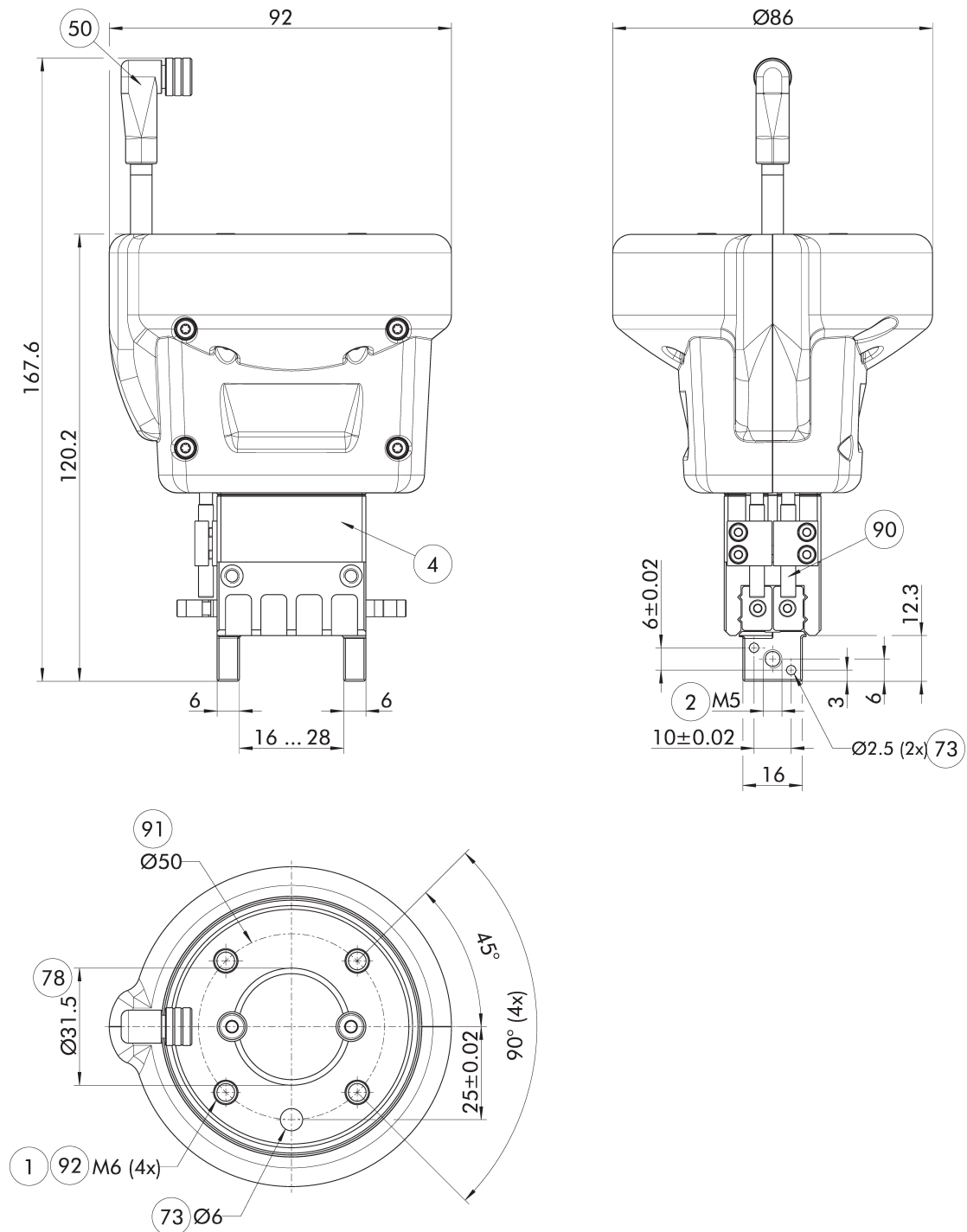
Hauptansicht EOA-UR3510-EGL 90-AUB mit Aufsatzbacken



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausrüstung mit Aufsatzbacken.

90 Fingereinsätze

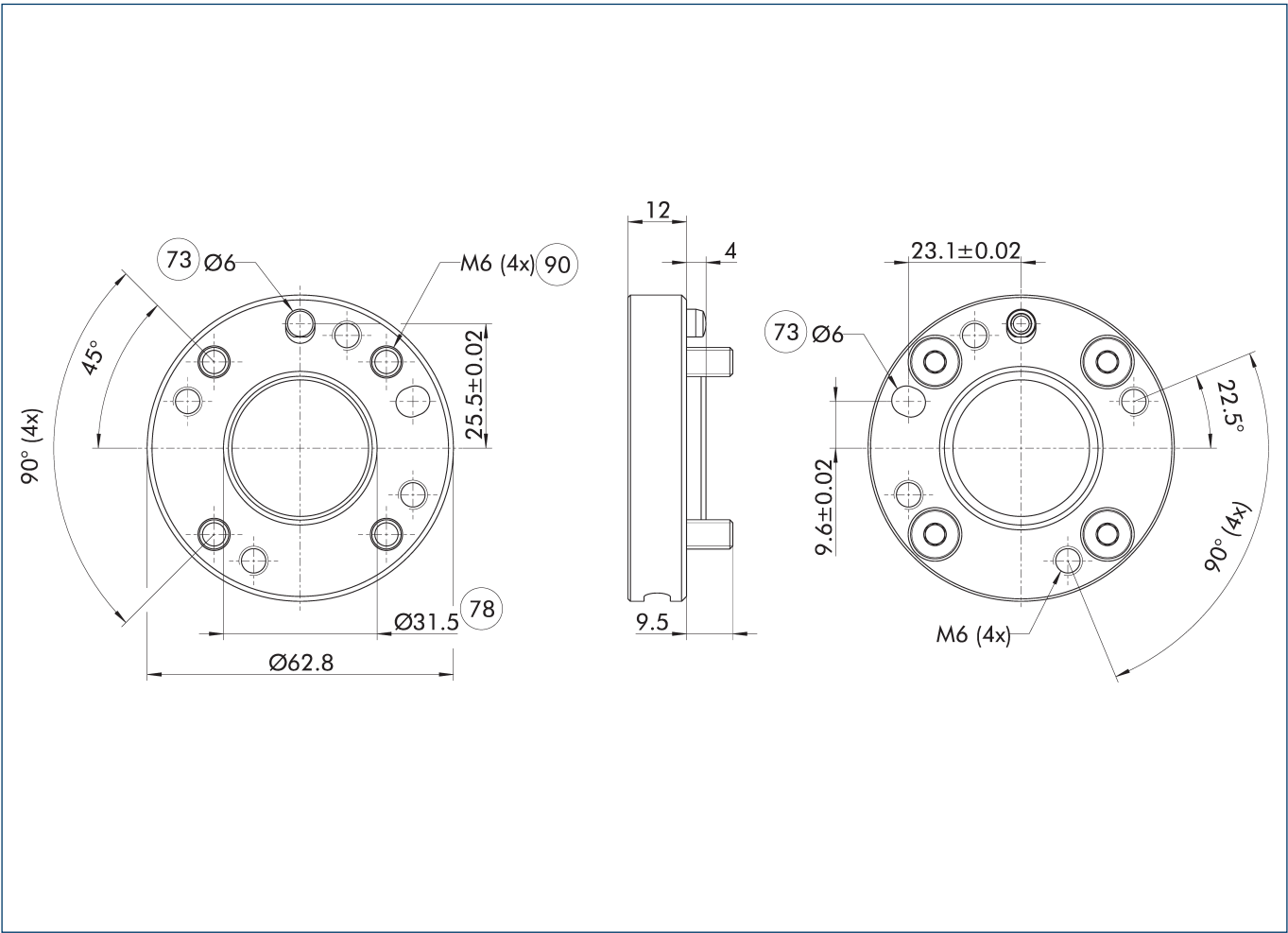
Hauptansicht EOA-UR3510-EGP 40



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ② Fingeranschluss | ⑨⑩ Sensor IN ... |
| ④ Greifer | ⑨⑩ Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑤⑥ Elektrischer Anschluss | ⑨⑩ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |
| ⑦⑧ Passung für Zentrierstift | |

Adapterplatte ISO50-ISO50

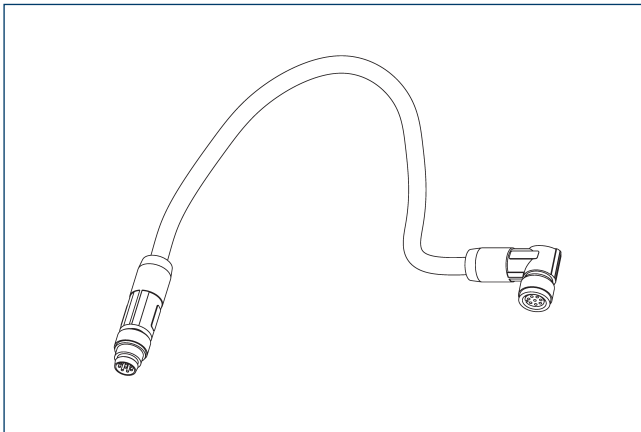


- 73 Passung für Zentrierstift
78 Passung für Zentrierung
90 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Adapterplatte		
EOA-UR3510-AK0-EGP 40	1355667	

① Bei der Kombination EGP 40 mit Kraft-Momenten-Sensor werden die Adapterplatte ID 1355667 und die Kabelverlängerung ID 1339964 benötigt. Bei der Kombination EGP 40 mit dem Wechselsystem wird die Adapterplatte ID 1355667 benötigt.

Kabelverlängerung



Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Kabelverlängerung		
KV SG08 BW08 8P 0,3m	1339964	

- ① Bei der Kombination Co-act EGP-C-URID mit Kraft-Momenten-Sensor wird die Kabelverlängerung ID 1339964 benötigt. Bei der Kombination EGP 40 mit Kraft-Momenten-Sensor werden die Adapterplatte ID 1355667 und die Kabelverlängerung ID 1339964 benötigt.

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



J. Lehmann

Jens Lehmann, deutsche Torwartlegende, seit 2012 SCHUNK-Markenbotschafter für
sicheres, präzises Greifen und Halten.
schunk.com/Lehmann