

Der Variable

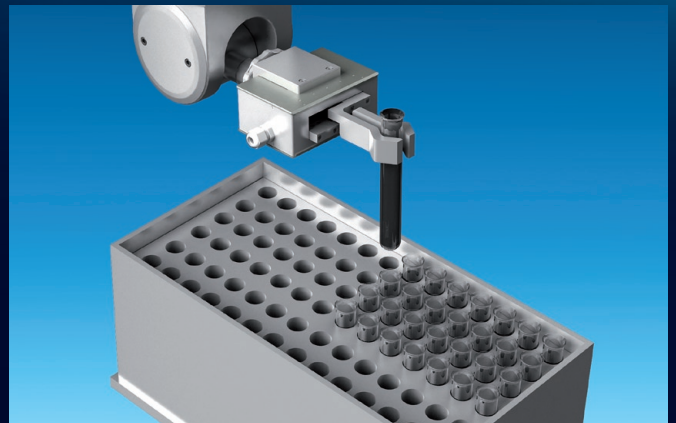
Sanfter Halt und variable Länge

Elektrisch variabler Greifer EVG

- Individuell längenvariabel
- Einfache Hubanpassung
- Kompakt und leicht
- Sicheres, feinfühliges Greifen von empfindlichen Teilen (z.B. Glas usw.)



Das sehr kompakte, nur 55 mm breite Profil des Parallelgreifers EVG ist individuell und sehr leicht in der Länge konfigurierbar. Betrieben wird der EVG durch einen bürstenlosen Servomotor, über dessen Motorstromsteuerung die Greifkraft bis annähernd 1 – 2 N reduziert werden. Davon profitieren Prozesse, die eine sehr geringe Greifkraft verlangen, z.B. im Laborbereich. Die Ansteuerung übernimmt der neue SCHUNK-Controller, der extern angeschlossen wird und eine sehr einfache Programmierung, Vorkonfigurierung und Inbetriebnahme des EVG gewährleistet.

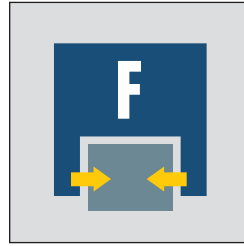




Baugrößen
55



Eigenmasse
0.79 kg .. 1.1 kg



Greifkraft
24 N .. 57 N



Hub pro Finger
20 mm .. 50 mm



Werkstückgewicht
0.12 kg .. 0.28 kg

Technische Daten

Bezeichnung		EVG 55-40	EVG 55-100
	Ident.-Nr.	0306020	0306025
Hub pro Finger	[mm]	20	50
max. Greifkraft	[N]	24	57
Eigenmasse	[kg]	0.79	1.1
empfohlenes Werkstückgewicht	[kg]	0.12	0.28
Wiederholgenauigkeit	[mm]	± 0.05	± 0.05
min. Umgebungstemperatur	[°C]	5	5
max. Umgebungstemperatur	[°C]	55	55
Schnittstelle		RS-232, Profibus-DP, CAN-Bus	RS-232, Profibus-DP, CAN-Bus
max. Strom	[A]	8	8
max. Geschwindigkeit	[mm/s]	300	400
max. Beschleunigung	[mm/s ²]	10 000	10 000

① Zur Ansteuerung wird der neue SCHUNK-Regler eingesetzt

Allgemeine Informationen zur Baureihe

Wirkprinzip

Linearführung mit Riemenantrieb

Gehäusematerial

Aluminiumlegierung, harteloxiert

Grundbackenmaterial

Aluminiumlegierung, harteloxiert

Betätigung

servoelektrisch, über bürstenlosen DC-Servomotor und Kegelradgetriebe

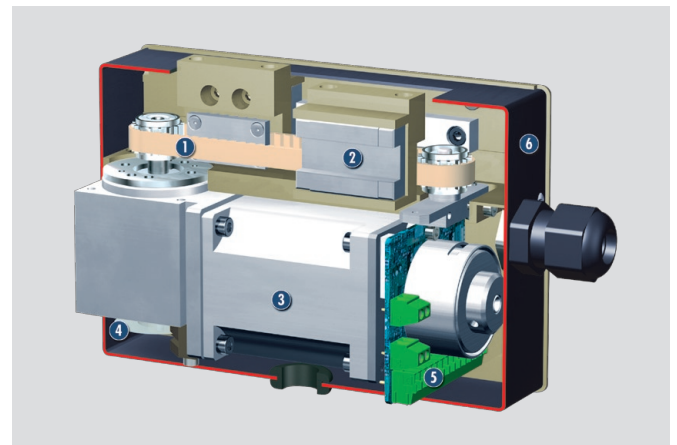
Lieferumfang

CD-ROM mit SCHUNK-Software, Montage- und Betriebsanleitung, Herstellererklärung, Beipack mit Zentrierhülsen

Gewährleistung

24 Monate

Funktionschnittbild



- ① **Kinematik**
spielfreier robuster Zahnriemenantrieb mit Stahleinlage
- ② **Profilschielenführung**
für präzises, spielarmes und leichtgängiges Greifen bei geringen Reibungsverlusten
- ③ **Antrieb**
bürstenloser DC-Servomotor mit Hallensoren und Kegelradgetriebe inkl. Haltebremse
- ④ **Encoder**
zur Positionsauswertung und Positionierung des Greifers
- ⑤ **Anschlussplatine**
Ankopplung an den Controller EVG-C
- ⑥ **Gehäuse**
gewichtsoptimiert durch Verwendung einer harteloxierten, hochfesten Aluminiumlegierung in Verbindung mit einer leichten Blechabdeckung