

Anschlussbelegung Co-act EGP-C Greifer an Robotersteuerungen

Stand: 11.06.2018

HINWEIS

Die Hinweise und Angaben in der beiliegenden Montage- und Betriebsanleitung sind zwingend zu beachten. Die Anleitung kann bei Bedarf auch über unsere Website www.schunk.com heruntergeladen werden.

Co-act EGP-C | Variante –KETI für KUKA LBR iiwa mit Medienflansch Inside elektrisch

	Pinnummer Greifer	Funktion	KUKA-Werkzeugstecker	KUKA-Stecker X76
Stecker 1 – Digitale I/O	1	Sensor 2	13 CTR_2_5	5
	2	Sensor 4 (optional)	16 CTR_3_8	8
	3	Sensor 3 (optional)	15 CTR_3_7	7
	4	Greifer schließen	9 CTR_1_1	1
	5	Digitaler Eingang DI 2	14 CTR_2_6	6
	6	Digitaler Eingang DI 1	11 CTR_1_3	3
	7	Greifer öffnen	10 CTR_1_2	2
	8	Sensor 1	12 CTR_2_4	4
Stecker 2 - Power	1	GND	8 GND2	B
	2	+24 VDC	7 POWER2	A
	3	+24 VDC	7 POWER2	A
	4	GND	8 GND2	B
	5	GND	8 GND2	B
	6	+24 VDC	7 POWER2	A

Co-act EGP-C | Variante –KTOE für KUKA LBR iiwa mit Medienflansch Touch elektrisch

Pinnummer M12, 12-polig	Litzenfarbe	Funktion	KUKA Anschluss X3
1	Braun	Greifer schließen	MF_Output_0
2	Blau	Digitaler Eingang DI 2	MF_Output_3
3	Weiß	Sensor 4 (optional)	MF_Input_3
4	Grün	n.c.	MF_Input_4
5	Rosa	GND	GND_24V
6	Gelb	n.c.	GND_24V
7	Schwarz	+24 VDC	Output_VCC
8	Grau	n.c.	Output_VCC
9	Rot	n.c.	Output_VCC
10	Violett	Sensor 1	MF_Input_0
11	Grau / Rosa	Greifer öffnen	MF_Output_1
12	Rot / Blau	Digitaler Eingang DI 1	MF_Output_2
13	Weiß / Grün	Sensor 3 (optional)	MF_Input_2
14	Braun / Grün	n.c.	GND_24V
15	Weiß / Gelb	n.c.	Output_VCC
16	Gelb / Braun	Sensor 2	MF_Input_3
17	Weiß / Grau	n.c.	GND_24V

Co-act EGP-C | Variante –URID für UR 3/5/10 mit Nutzung der Werkzeugschnittstelle

Pinnummer M8, 8-polig	Litzenfarbe	Funktion	UR- Werkzeugschnittstelle
1	Weiß	n.c.	A12
2	Braun	n.c.	A13
3	Grün	Sensor 2	D19
4	Gelb	Sensor 1	D18
5	Grau	+24 VDC	12/24V
6	Rosa	Greifer schließen	DO9
7	Blau	Greifer öffnen	DO8
8	Rot	GND	GND

HINWEIS

Die Varianten –UREK und –FCR7 verfügen ab dem Co-act EGP-C Greifer über ein Kabel mit offenen Litzen. Diese können bei den Varianten –UREK und –FCR7 nach Bedarf in der Robotersteuerung aufgelegt werden. Bei der Variante –FCR7 bietet sich zudem die Möglichkeit die EE-Schnittstelle an Roboterachse 4 zu nutzen. Hierbei kann das Lichtband aber nicht angesteuert werden.