

Für die Bestimmung des optimalen SCHUNK Co-act Greifers empfehlen wir, die folgende Checkliste auszufüllen und an das SCHUNK Co-act-Team zu senden. Diese Checkliste ist auch online verfügbar unter: [schunk.com/checkliste-co-act](http://schunk.com/checkliste-co-act)

Kontaktdaten		
Firma	Name	Abteilung
Straße	PLZ	Ort
Tel.	Fax	E-Mail
Datum	Berater	
Auftragsnummer	Angebotsnummer	

Applikation
Anwendungsbereich des Co-act Greifers in der Applikation:
<input type="checkbox"/> Montage <input type="checkbox"/> Handling <input type="checkbox"/> Qualitätsprüfung <input type="checkbox"/> Sonstiges

Kurze Beschreibung der Applikation
_____ _____ _____ _____ _____
<input type="checkbox"/> Integration in bestehende Anlage <input type="checkbox"/> Neuer Arbeitsplatz <input type="checkbox"/> Ersetzt bisherigen Arbeitsplatz

Robotertyp
<input type="checkbox"/> Von Kunde vorgegeben <input type="checkbox"/> Vorschlag erwünscht <input type="checkbox"/> Industrieroboter, Typ _____
<input type="checkbox"/> FANUC CR 35iA <input type="checkbox"/> KUKA iiwa 7 <input type="checkbox"/> COMAU Racer5 Collabor <input type="checkbox"/> UR 3 <input type="checkbox"/> Rethink Robotics Sawyer
<input type="checkbox"/> FANUC CR 7iA <input type="checkbox"/> KUKA iiwa 14 <input type="checkbox"/> COMAU AURA 110 <input type="checkbox"/> UR 5 <input type="checkbox"/> BOSCH APAS Assistant
<input type="checkbox"/> ABB YuMi <input type="checkbox"/> COMAU AURA 60 <input type="checkbox"/> UR 10 <input type="checkbox"/> Andere
Roboter befindet sich auf portabler Einheit <input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein

MRK Kollaborationsart
<input type="checkbox"/> Sicherer Halt <input type="checkbox"/> Handführung <input type="checkbox"/> Geschwindigkeits- und Abstandsüberwachung <input type="checkbox"/> Kraft- und Leistungsbegrenzung

Notwendige Greifkraft
_____ _____ _____ _____
Hinweis: Für Kollisionen mit einer Hand gelten Grenzwerte von 140 N Kräfteinwirkung und ~200 N/cm <sup>2</sup> Druck; bei höheren Kräften sind weitere Sicherheitsaspekte zu beachten (z. B. Sensorik in Greiferfingern, Greifer in einem abgetrennten Bereich betätigen).
Greifart: <input type="checkbox"/> Formschluss <input type="checkbox"/> Reibung <input type="checkbox"/> 2 Finger <input type="checkbox"/> 3 Finger <input type="checkbox"/> Parallel

Vorläufige Greiferauswahl
_____ _____ _____
<input type="checkbox"/> Kollisionsschutzhülle notwendig

Fingerkonstruktion
<input type="checkbox"/> Kundenseitig <input type="checkbox"/> SCHUNK
Material der Aufsatzbacken <input type="checkbox"/> Stahl <input type="checkbox"/> Alu <input type="checkbox"/> Kunststoff <input type="checkbox"/> Sonstiges _____
Genauigkeit an den Fingern _____
Sind Störkonturen bei der Werkstückentnahme zu berücksichtigen <input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein
3D-Daten von Entnahmepunkt vorhanden <input type="checkbox"/> Ja <input type="checkbox"/> Nein

Ansteuerung
Roboter über <input type="checkbox"/> PROFIBUS <input type="checkbox"/> CAN <input type="checkbox"/> PROFINET <input type="checkbox"/> Ethernet <input type="checkbox"/> Andere _____
Greifer über <input type="checkbox"/> Pneumatik <input type="checkbox"/> Digitale I/O <input type="checkbox"/> PROFINET <input type="checkbox"/> Ethernet <input type="checkbox"/> Andere _____

Sicherheit
<input type="checkbox"/> FT Sensor im Greifer notwendig zur Kollisionserkennung (kein redundanter FT Sensor verfügbar)
<input type="checkbox"/> Unterstützung durch SCHUNK bei Sicherheitskonzept gewünscht

Bilder vorhanden
<input type="checkbox"/> Werkstück <input type="checkbox"/> Werkstückablage und -aufnahme <input type="checkbox"/> Bestehende Anlage

Zeichnungen vorhanden
<input type="checkbox"/> Werkstück <input type="checkbox"/> Werkstückablage und -aufnahme <input type="checkbox"/> Bestehende Anlage

Notizen
_____ _____ _____ _____ _____ _____ _____ _____