



Superior Clamping and Gripping



## Der neue SCHUNK End-of-Arm-Baukasten

Der umfangreichste Greifsystem-  
Baukasten für alle Universal Robots  
am Markt.

## Der neue SCHUNK End-of-Arm-Baukasten

Der umfangreichste Greifsystem-Baukasten für alle Universal Robots am Markt.

Der neue SCHUNK End-of-Arm-Baukasten ermöglicht exklusiv für Universal Robots die individuelle und schnelle Automatisierung von Handling- und Montageaufgaben. Der Baukasten bietet eine Kombination aus Kraft-Momenten-Sensor, Wechselsystem und einer Vielzahl an Greifern.

Bis zu **36** Produkt-Kombinationsmöglichkeiten

Baukastenkomponenten für Wechsel- und Messvorgänge.

- ① 6-Achs Kraft-Momenten-Sensor FT-AXIA 80 komplett mit Adapterplatten
- ② Manuelles Wechselsystem SHS 50 Schnellwechselkopf (SHK) und Schnellwechseladapter (SHA) mit passendem Durchführungsmodul

Mechatronische Greifsysteme mit Direktanschluss und integrierter Sensorik mit Anschlusskabel.

- ③ Kleinteilegreifer EGP 40
- ④ Kollaborierender Kleinteilegreifer Co-act EGP-C 40

Pneumatische Greifsysteme mit Direktanschluss und integrierten Mikroventilen, Sensorik mit Anschlusskabel.

- ⑤ Kleinteilegreifer KGG 100-80
- ⑥ Großhubgreifer PSH 22-1
- ⑦ Universalgreifer PGN-plus-P 80
- ⑧ Universalgreifer PGN-plus-P 100
- ⑨ Zentrischgreifer PZN-plus 64
- ⑩ Universalgreifer JGP 80
- ⑪ Universalgreifer JGP 100





## Kombinationsbeispiele:

- ① **Universalgreifer PGN-plus-P**  
Direktmontage
- ② **Universalgreifer JGP**  
+ Manuelles Wechselsystem SHS
- ③ **Zentrischgreifer PZN-plus**  
+ 6-Achs Kraft-Momenten-Sensor FT-AXIA
- ④ **Kollaborierender Kleinteilegreifer Co-act EGP-C**  
+ Manuelles Wechselsystem SHS
- ⑤ **Großhubgreifer PSH**  
+ Schnellwechselsystem SHS  
+ 6-Achs Kraft-Momenten-Sensor FT-AXIA

### + Vielfalt

Kompletter SCHUNK-Baukasten für die individuelle Automatisierung mit elektrischen und pneumatischen SCHUNK Greifern, Wechselsystem sowie Kraft-Momenten-Sensor, passgenau und exklusiv für Universal Robots.

### + Einfach Automatisieren

Im Bereich Handhabung und Montage reduziert der End-of-Arm-Baukasten in Kombination mit Universal Robots die Zeit für die Realisierung einer Anwendung um ein Vielfaches.

### + Plug & Work

Die kompatiblen Schnittstellen der SCHUNK Greifsysteme aus dem Baukasten ermöglichen eine schnelle Montage und Inbetriebnahme direkt über die Robotersteuerung.

# SCHUNK End-of-Arm-Baukasten für Universal Robots

Auswahltablelle

Universal Robots	SCHUNK Greifer			Co-act EGP-C 40			KGG 100-80			PSH 22-1			JGP 80		
	EGP 40														
 UR 3    UR 5    UR 10															
<b>Kombinationsmöglichkeiten*</b>	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10
Greifer	●	●	●	●	●	●	●	●	●		●	●	●	●	●
Greifer + Wechselsystem/FT Sensor	●	●	●	●	●	●		●	●		●	●		●	●
Greifer + Wechselsystem + FT Sensor		●	●		●	●		●	●		●	●		●	●
<b>Werkstückgewicht</b>															
0 – 1 kg		●			●			●			●			●	
1.1 – 1.5 kg											●			●	
1.6 – 2 kg											●			●	
2.1 – 2.5 kg														●	
2.6 – 3.0 kg															
3.1 – 3.5 kg															
3.6 – 4.0 kg															
4.1 – 4.5 kg															
<b>Technische Daten</b>															
ID	1320370***			1326455**			1327748			1327747			1348129		
Eigenmasse [kg]	0.7			0.6			1.2			1.7			1.33		
Max. Greifkraft [N]	140			140			175			320			415		
Empf. Werkstückgewicht [kg]	0.7			0.7			0.9			1.6			2.1		
Hub pro Backe [mm]	6			6			40			28			8		

Weitere technische Werte finden Sie im Katalogkapitel zum jeweiligen Greifer.

\* Übersicht der Kombinationsmöglichkeiten von Greifsystem und Roboterbaugröße, welche sich aus dem Vergleich der Eigenmasse des Greifsystems zur halben Robotertraglast ergeben. Eine technische Auslegung der Applikation inkl. Aufsatzbacken und Werkstück ist zwingend erforderlich.

\*\* Bei der Kombination mit Kraft-Momenten-Sensor wird die Kabelverlängerung ID 1339964 benötigt.

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

## Der neue SCHUNK FT-AXIA Kraft-Momenten-Sensor

Der erste kompakte Kraft-Momenten-Sensor mit zwei Kalibrierungen.

Der kompakte SCHUNK Kraft-Momenten-Sensor FT-AXIA wurde vor allem für den Einsatz an Leichtbau- und Kleinrobotern konzipiert. Dank Dualkalibrierung deckt er zwei Messbereiche ab und ist damit besonders flexibel nutzbar.



- **Kompakte Bauform**

durch komplett integrierte Elektronik und Statusanzeige über LEDs

- **Einfache Konfiguration**

Zwei Kalibrierungen im Sensor via Webinterface steuerbar

- **Robust und langlebig**

Auch bei kurzzeitiger Überlastung ist der Sensor vor einer Beschädigung geschützt

- **Plug & Work**

für KUKA und Universal Robots direkt kompatibel via Installations-Baustein

JGP 100											PGN-plus-P 80			PGN-plus-P 100			PZN-plus 64			Roboterzubehör		FT-AXIA 80		SHS 50	
UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	UR 3	UR 5	UR 10	Universal Robots		Direkte Montage möglich											
	•	•	•	•	•		•	•	•	•	•	•	UR 3	•		•									
	•	•		•	•			•		•	•	•	UR 5	•		•									
		•		•	•			•		•	•	•	UR 10	•		•									
SCHUNK Greifer											Direkte Kombination möglich														
	•			•				•		•			EGP 40	• ***		• ***									
	•			•				•		•			Co-act EGP-C 40	• **		•									
	•			•				•		•			KGK 100-80	•		•									
	•			•				•		•			PSH 22-1	•		•									
	•			•				•		•			JGP 80	•		•									
	•			•				•		•			JGP 100	•		•									
								•					PGN-plus	•		•									
								•					PZN-plus 64	•		•									
1348128	1327751		1327750			1327749			ID		1357169		SHK 1334788												
1.72	1.38		1.8			1.22			Eigenmasse [kg]		0.51		SHA 1334789												
660	550		870			580			Max. dynam. Biegemoment [Nm]				SHK 0.35												
3.3	2.75		4.35			2.9			Max. dynam. Biegemoment M <sub>z</sub> [Nm]				SHA 0.14												
10	8		10			6			Messbereich F <sub>xy</sub> [N]		200 .. 500														
									Messbereich F <sub>z</sub> [N]		360 .. 900														
									Messbereich Moment [Nm]		8 .. 20														

## Manuelles Wechselsystem SCHUNK SHS

Manuelles Werkzeugwechselsystem mit integrierter Luftdurchführung, Verriegelungsabfrage und optionaler elektrischer Signaldurchführung.

Bestens geeignet für den Einsatz in der flexiblen Fertigung von Produkten mit großer Variantenvielfalt in der zuverlässiges manuelles Wechseln gefordert ist.

- **6 Baugrößen**

für die optimale Größenauswahl und ein breites Anwendungsspektrum

- **Integrierte Pneumatikdurchführung**

zur sicheren Energieversorgung der Handhabungsmodule und Werkzeuge

- **Öffnung des Verriegelungsbügels nach vorne**

Damit lässt sich der Wechsler auch in beengten Räumen komfortabel bedienen

- **Optionale Abfrage der Verriegelung sowie Anwesenheitskontrolle**

und dadurch eine höhere Prozesssicherheit

- **Breites Sortiment an Elektro-, Pneumatik- und Fluidmodulen**

für vielfältige Energie-Übertragungsmöglichkeiten

- **ISO-Flanschbild**

für die einfache Montage an die meisten Robotertypen ohne zusätzliche Adapterplatten





## Zertifizierte Greifer für den kollaborativen Einsatz

Roboter und Komponenten, die in einem gemeinsamen Arbeitsbereich mit einem Werker interagieren, müssen sehr hohe Anforderungen an die Sicherheit und Sicherheitstechnik erfüllen. Mit dem SCHUNK Co-act EGP-C Greifer präsentiert SCHUNK erstmals einen inhärent sicheren Industriegreifer, der von der Deutschen Gesetzlichen Unfallversicherung DGUV für den kollaborierenden Betrieb zertifiziert und zugelassen ist. Er ermöglicht eine sichere Kollaboration zwischen Mensch und allen gängigen Assistenzrobotern.



## Der Weg zum optimalen Greifer für kollaborative MRK-Anwendungen

Das **SCHUNK Co-act-Team** ist das erste Team am Markt, das auf Endeffektoren für den kollaborierenden Betrieb spezialisiert ist. Es kümmert sich speziell um Ihre Anfragen im kollaborierenden Bereich. Das geschulte Fachpersonal mit CMSE-Zertifikat verfügt über den neuesten Wissensstand an Erkenntnissen sowie Techniken und kennt sämtliche am Markt eingesetzten Cobots. Zur Ermittlung des optimalen Greifers für MRK-Anwendungen sind sowohl die Eigenschaften der Aufgabe, des Werkstücks als auch des Greifers zu beachten. Das **SCHUNK Co-act-Team** empfiehlt eine strukturierte Vorgehensweise, die alle Faktoren und Parameter berücksichtigt.



Sie erreichen das **SCHUNK Co-act Team** per:  
 Tel.: +49-7133-103-3444  
 E-Mail: [co-act-team@de.schunk.com](mailto:co-act-team@de.schunk.com)  
 Wir freuen uns auf Sie!



**Schritt 1**  
 Aufgabenbeschreibung und Prüfung auf Machbarkeit



**Schritt 2**  
 Auswahl des Roboters oder Cobots



**Schritt 3**  
 Auswahl des Greifers in Zusammenarbeit mit dem SCHUNK Co-act-Team



*J. Lehmann*

Jens Lehmann, deutsche Torwartlegende, seit 2012 SCHUNK-Markenbotschafter für sicheres, präzises Greifen und Halten. [schunk.com/lehmann](http://schunk.com/lehmann)

1356237-2M-06/2018 © 2018 SCHUNK GmbH & Co. KG

