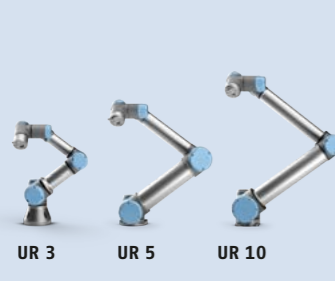


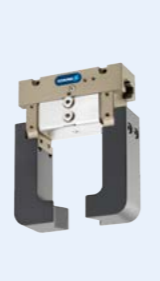










| Universal Robots | SCHUNK Greifer | | | | | | | | | | Roboterzubehör | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---|------|-------|---|------|-------|--|------|-------|---|----------------|-------|---|------|-------|---|------|-------|---|------|-------|---|------|-------|---|------|-------|---|---|-------|------------------|-------------------------|---|-----------------|------|-------------|---|------------|-------------|-------------|---|---|
| | EGP 40 | | | Co-act EGP-C 40 | | | KGG 100-80 | | | PSH 22-1 | | | JGP 80 | | | JGP 100 | | | PGN-plus-P 80 | | | PGN-plus-P 100 | | | PZN-plus 64 | | | FT-AXIA 80 | SHS 50 | | | | | | | | | | | | | |
|  |  | | |  | | |  | | |  | | |  | | |  | | |  | | |  | | |  | | |  |  | | | | | | | | | | | | | |
| Kombinationsmöglichkeiten* | 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 | 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 | Universal Robots | Direkte Montage möglich | | | | | | | | | | |
| Greifer | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | UR 3 | • | • | | | | | | | | | | | | |
| Greifer + Wechselsystem/FT Sensor | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | UR 5 | • | • | | | | | | | | | | | | |
| Greifer + Wechselsystem + FT Sensor | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | • | UR 10 | • | • | | | | | | | | | | | | |
| Werkstückgewicht | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | SCHUNK Greifer | Direkte Kombination möglich | | | | | | | | | | | | | |
| 0 – 1 kg | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | EGP 40 | •*** | •*** | | | | | | | | | | | | |
| 1.1 – 1.5 kg | | | | | | | | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | Co-act EGP-C 40 | •** | • | | | | | | | | | |
| 1.6 – 2 kg | | | | | | | | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | KGG 100-80 | • | • | | | | | | | | | |
| 2.1 – 2.5 kg | | | | | | | | | | | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | PSH 22-1 | • | • | | | | | | |
| 2.6 – 3.0 kg | | | | | | | | | | | | | | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | JGP 80 | • | • | | | | | | |
| 3.1 – 3.5 kg | | | | | | | | | | | | | | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | JGP 100 | • | • | | | |
| 3.6 – 4.0 kg | | | | | | | | | | | | | | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | PGN-plus | • | • |
| 4.1 – 4.5 kg | | | | | | | | | | | | | | | | | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | • | | | PZN-plus 64 | • | • |
| Technische Daten | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | ID | 1357169 | SHK 1334788 | | | |
| ID | 1320370*** | | | 1326455** | | | 1327748 | | | 1327747 | | | 1348129 | | | 1348128 | | | 1327751 | | | 1327750 | | | 1327749 | | | | | | | | | Eigenmasse [kg] | 0.51 | SHA 1334789 | | | | | | |
| Eigenmasse [kg] | 0.7 | | | 0.6 | | | 1.2 | | | 1.7 | | | 1.33 | | | 1.72 | | | 1.38 | | | 1.8 | | | 1.22 | | | | | | | | | | | | Eigenmasse [kg] | 0.51 | SHK 0.35 | | | |
| Max. Greifkraft [N] | 140 | | | 140 | | | 175 | | | 320 | | | 415 | | | 660 | | | 550 | | | 870 | | | 580 | | | | | | | | | | | | Max. dynam. Biegemoment [Nm] | | 25 | | | |
| Empf. Werkstückgewicht [kg] | 0.7 | | | 0.7 | | | 0.9 | | | 1.6 | | | 2.1 | | | 3.3 | | | 2.75 | | | 4.35 | | | 2.9 | | | | | | | | | | | | Max. dynam. Biegemoment M _z [Nm] | | 45 | | | |
| Hub pro Backe [mm] | 6 | | | 6 | | | 40 | | | 28 | | | 8 | | | 10 | | | 8 | | | 10 | | | 6 | | | | | | | | | | | | Messbereich F _{xy} [N] | 200 .. 500 | | | | |
| 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

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