

Superior Clamping and Gripping



Produktinformation

Plug & Work Portfolio Universal Robots – Pneumatic Gripping

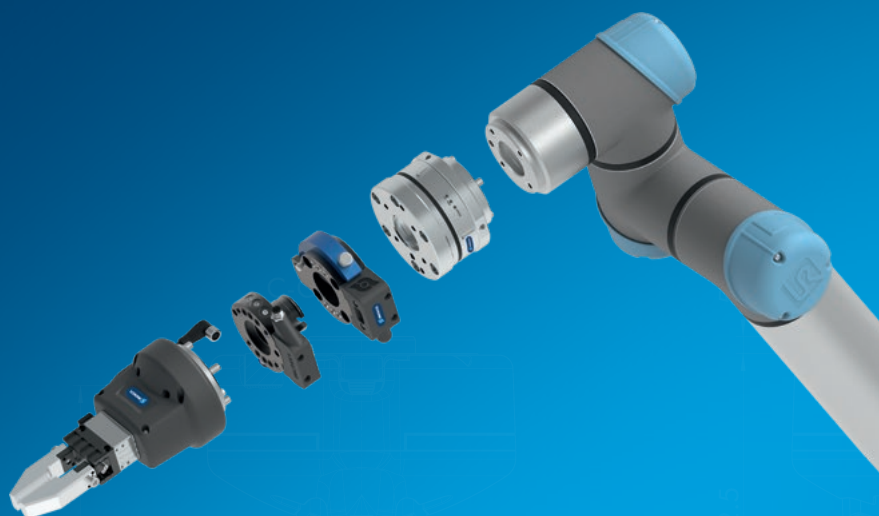
Modular. Flexibel. Einfach.

Plug & Work Portfolio Universal Robots

Das Plug & Work Portfolio umfasst elektrisch und pneumatisch gesteuerte Greifer, Schnellwechselmodule und Kraft-Momenten-Sensoren, die speziell auf die Roboterarme von Universal Robots abgestimmt sind.

Einsatzgebiet

Die Komponenten können in sauberen und leicht verschmutzten Umgebungen eingesetzt werden.



Vorteile – Ihr Nutzen

Umfangreiches Portfolio aus verschiedenen Komponenten und Greifern für unterschiedliche Anwendungen zum schnellen und einfachen Einstieg in die Automatisierung

Vormontierte Greifeinheit mit Roboterschnittstelle dadurch sind keine Anbausätze oder externe Ventile notwendig

Plug & Work mit den Schnittstellen passend zu allen Robotern von Universal Robots

UR Plug-in Installations-Bausteine im Lieferumfang enthalten zur schnellen und einfachen Inbetriebnahme

Zertifizierte SCHUNK Co-act Greifer für einen schnellen und einfachen Einstieg in kollaborierende Anwendungen

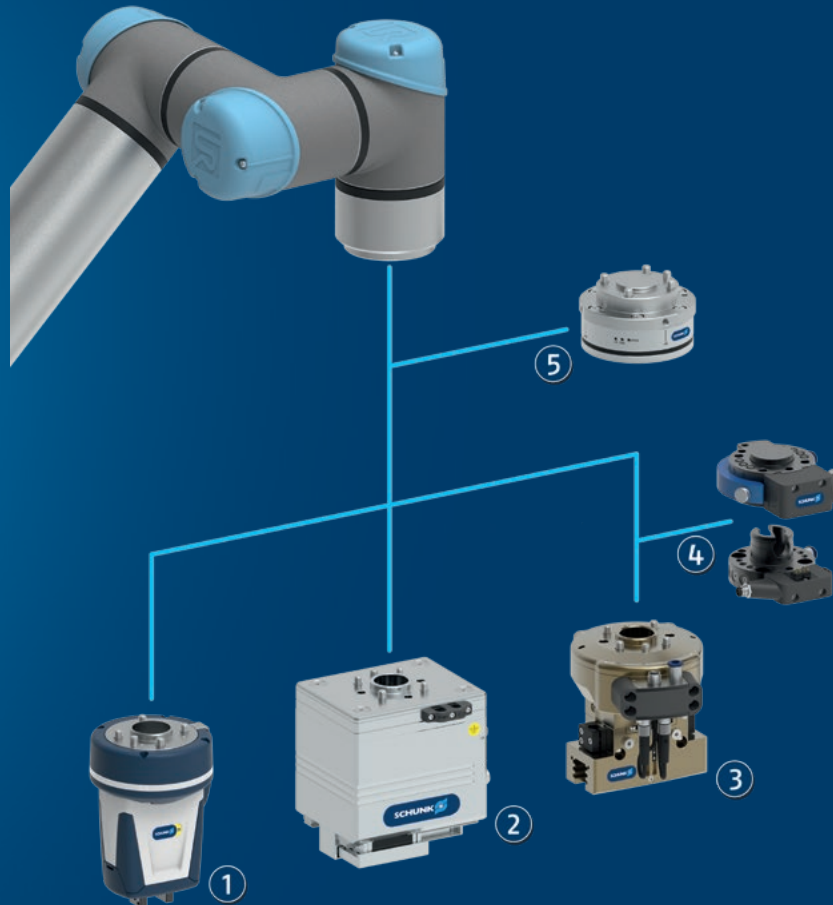
Elektrische Greifer mit großem einstellbarem Hub und Kraftbereich für flexible Werkstückhandhabung

Pneumatische Greifer für hohe Leistungsdichte und einfache Integration

Funktionsbeschreibung

Alle Plug & Work-Komponenten sind vorbereitet für den mechanischen und elektrischen Direktanschluss an die Universal-Robots-Baugrößen 3, 5, 10 und 16. Je nach Anforderung kann aus unterschiedlichen Greifern und

End-of-Arm-Komponenten gewählt werden. Die pneumatischen Greifeinheiten enthalten zusätzlich integrierte Mikroventile, wodurch keine externen Ventile benötigt werden.



- ① **Co-act Greifer**
zur Realisierung von kollaborierenden Anwendungen
- ② **Elektrische Greifer**
zur flexiblen Handhabung von Werkstücken
- ③ **Pneumatische Greifer**
für eine konventionelle und robuste Handhabung von Werkstücken

- ④ **Wechselsysteme**
zum manuellen Wechsel verschiedener Greifer und Aktuatoren
- ⑤ **Kraft-Momenten-Sensorik**
zum Messen und Verarbeiten von Kräften und Momenten am Roboterarm

Allgemeine Informationen zur Baureihe

Lieferumfang: Komponente zum direkten Anschluss an die Roboter von Universal Robots, Montage- und Betriebsanleitung mit Einbauerklärung, USB-Stick mit URcap

Greifkraft: ist die arithmetische Summe der an jeder Backe wirkenden Einzelkraft, im Abstand P (siehe Zeichnung)

Fingerlänge: Die maximal zulässige Fingerlänge gilt bis zum Erreichen des Nennbetriebsdrucks. Bei höheren Drücken ist die Fingerlänge proportional zum Nennbetriebsdruck zu verringern.

Wiederholgenauigkeit: ist definiert als Streuung der Endlage bei 100 aufeinanderfolgenden Hüben.

Betätigung: Ansteuerung über digitale I/O

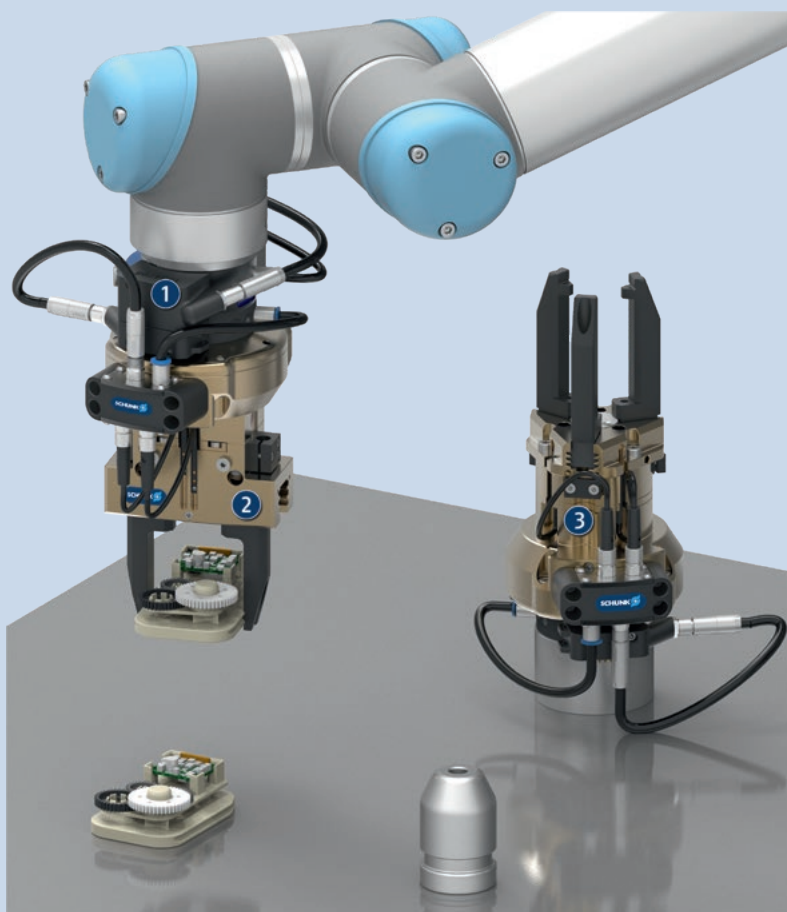
Werkstückgewicht: wird errechnet bei Kraftschluss mit einem Haftreibungswert von 0,1 und einer Sicherheit von 2 gegen Rutschen des Werkstücks bei Erdbeschleunigung g. Bei Formschluss ergeben sich deutlich höhere zulässige Werkstückgewichte.

Schließ- und Öffnungszeiten: sind reine Bewegungszeiten der Grundbacken bzw. Finger. Ventilschaltzeiten, Schlauchbefüllungszeiten oder SPS-Reaktionszeiten sind nicht enthalten und bei der Ermittlung von Zykluszeiten zu berücksichtigen.

Anwendungsbeispiel

Pneumatische Greifeinheiten für Universal Robots zum flexiblen Handling von unterschiedlichen Werkstücken. Durch die Kombination von Wechselsystem und Greifeinheit kann der Greifer passend zum Werkstück gewechselt werden.

- 1 Manuelles Wechselsystem SHS
- 2 2-Finger-Parallelgreifer PGN-plus-P
- 3 3-Finger-Zentrischgreifer PZN-plus



SCHUNK bietet mehr ...

Die folgenden Komponenten machen das Produkt Plug & Work Portfolio Universal Robots noch produktiver – die passende Ergänzung für höchste Funktionalität, Flexibilität, Zuverlässigkeit und Prozesssicherheit.



Universelle Zwischenbacke



Backschnellwechselsystem



Fingerrohling



Fingerrohling mit Backschnellwechselsystem



Aufsatzfinger

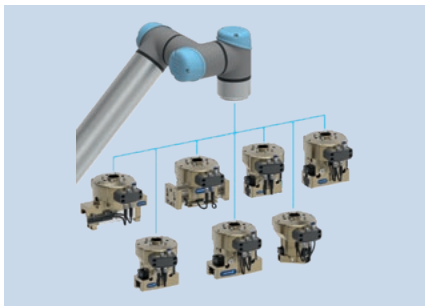
① Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter schunk.com. Sprechen Sie uns an: SCHUNK Technik Hotline +49-7133-103-2696

Optionen und spezielle Informationen

Weitere technische Daten und Zubehör: Die Produkte aus dem Plug & Work Portfolio stellen eine Auswahl an SCHUNK Standardprodukten dar, die für den direkten Einsatz mit dem jeweiligen Roboter angepasst sind. Weitere Technische Daten und einsetzbares Zubehör zu den einzelnen Plug & Work Komponenten finden sich daher bei den Produktinformationen der jeweiligen SCHUNK Standardkomponenten.

Plug & Work Portfolio Universal Robots – Pneumatic Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots



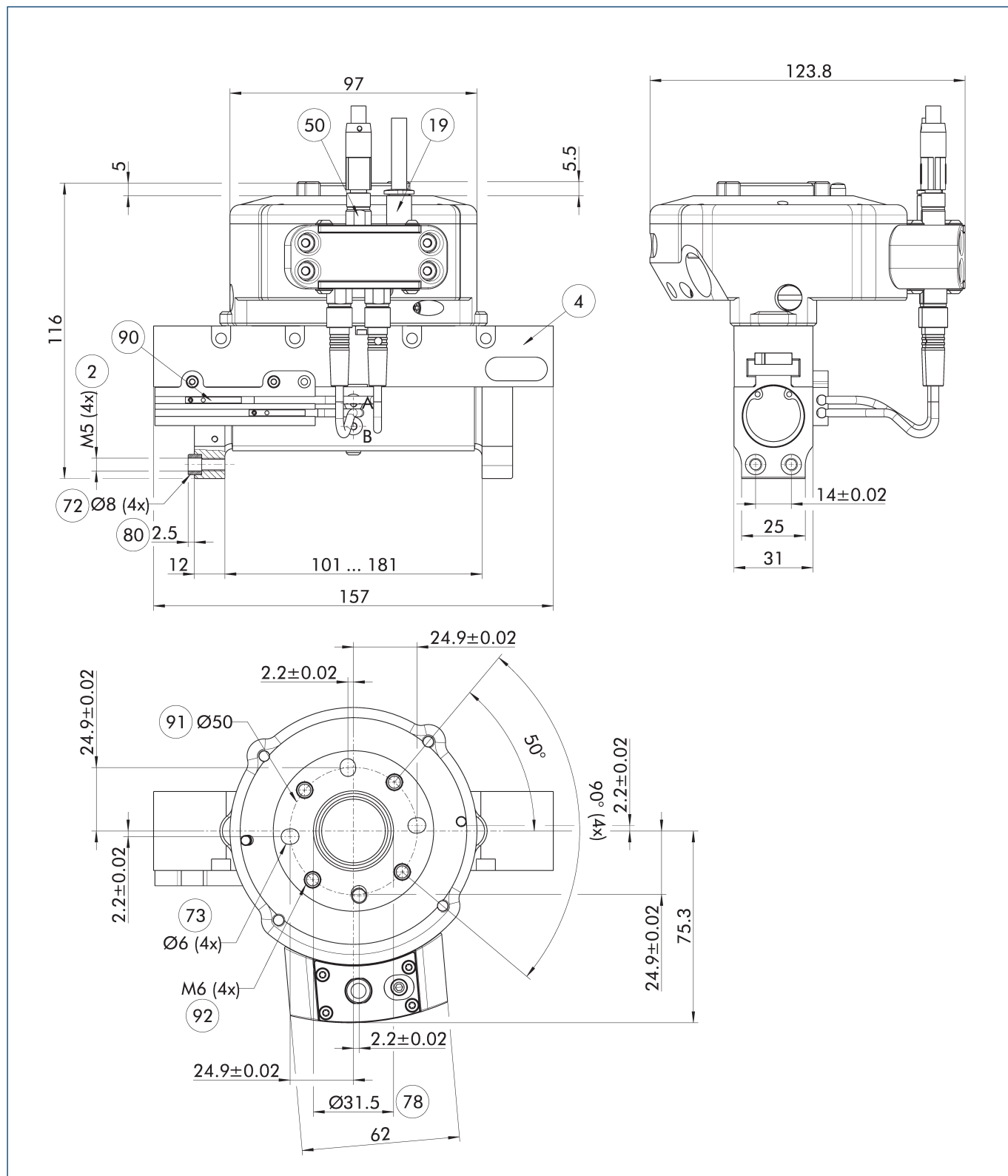
Technische Daten

Bezeichnung		EOA-UR3510-KGG 100-80	EOA-UR3510-PSH 22-1	EOA-UR3510-JGP 80-1	EOA-UR3510-JGP 100-1	EOA-UR3510-PGN-plus-P 80-1	EOA-UR3510-PGN-plus-P 100-1
Ident.-Nr.		1327748	1327747	1348129	1348128	1327751	1327750
Funktion		Greifen	Greifen	Greifen	Greifen	Greifen	Greifen
Roboterkompatibilität		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
Standardkomponente		KGG 100-80	PSH 22-1	JGP 80-1	JGP 100-1	PGN-plus-P 80-1	PGN-plus-P 100-1
Hub pro Backe	[mm]	40	28	8	10	8	10
Max. Greifkraft	[N]	175	320	415	660	550	870
Eigenmasse	[kg]	1.2	1.7	1.33	1.72	1.38	1.8
Empfohlenes Werkstückgewicht	[kg]	0.9	1.6	2.1	3.3	2.75	4.35

Bezeichnung		EOA-UR3510-PZN-plus 64-1
Ident.-Nr.		1327749
Funktion		Greifen
Roboterkompatibilität		UR 3/5/10/16
Standardkomponente		PZN-plus 64-1
Hub pro Backe	[mm]	6
Max. Greifkraft	[N]	580
Eigenmasse	[kg]	1.22
Empfohlenes Werkstückgewicht	[kg]	2.9

① Weitere technische Werte finden Sie im Katalogkapitel zur jeweiligen Standardkomponente.

Hauptansicht EOA-UR3510-KGG 100-80



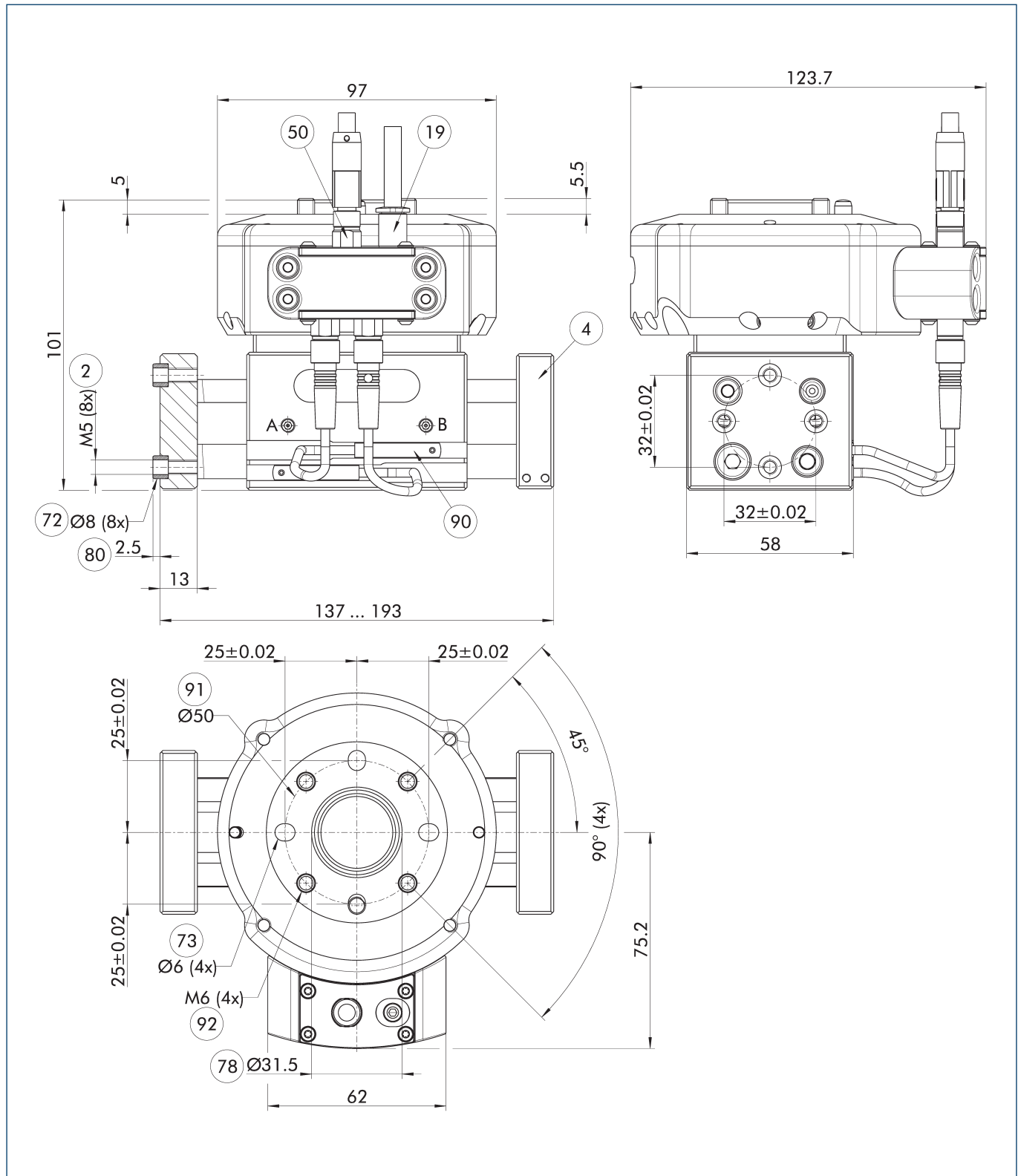
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------|------------------------------|
| ② Fingeranschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ④ Greifer | ⑧⑩ Tiefe der Zentrierhülse- |
| ①⑨ Luftanschluss | bohrung im Gegenstück |
| ⑤⑩ Elektrischer Anschluss | ⑨⑩ Sensor MMS 22... |
| ⑦⑩ Passung für Zentrierhülse | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦⑩ Passung für Zentrierstift | ⑨② Durchgangslochbohrung zur |
| | Anschraubung |

Plug & Work Portfolio Universal Robots – Pneumatic Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

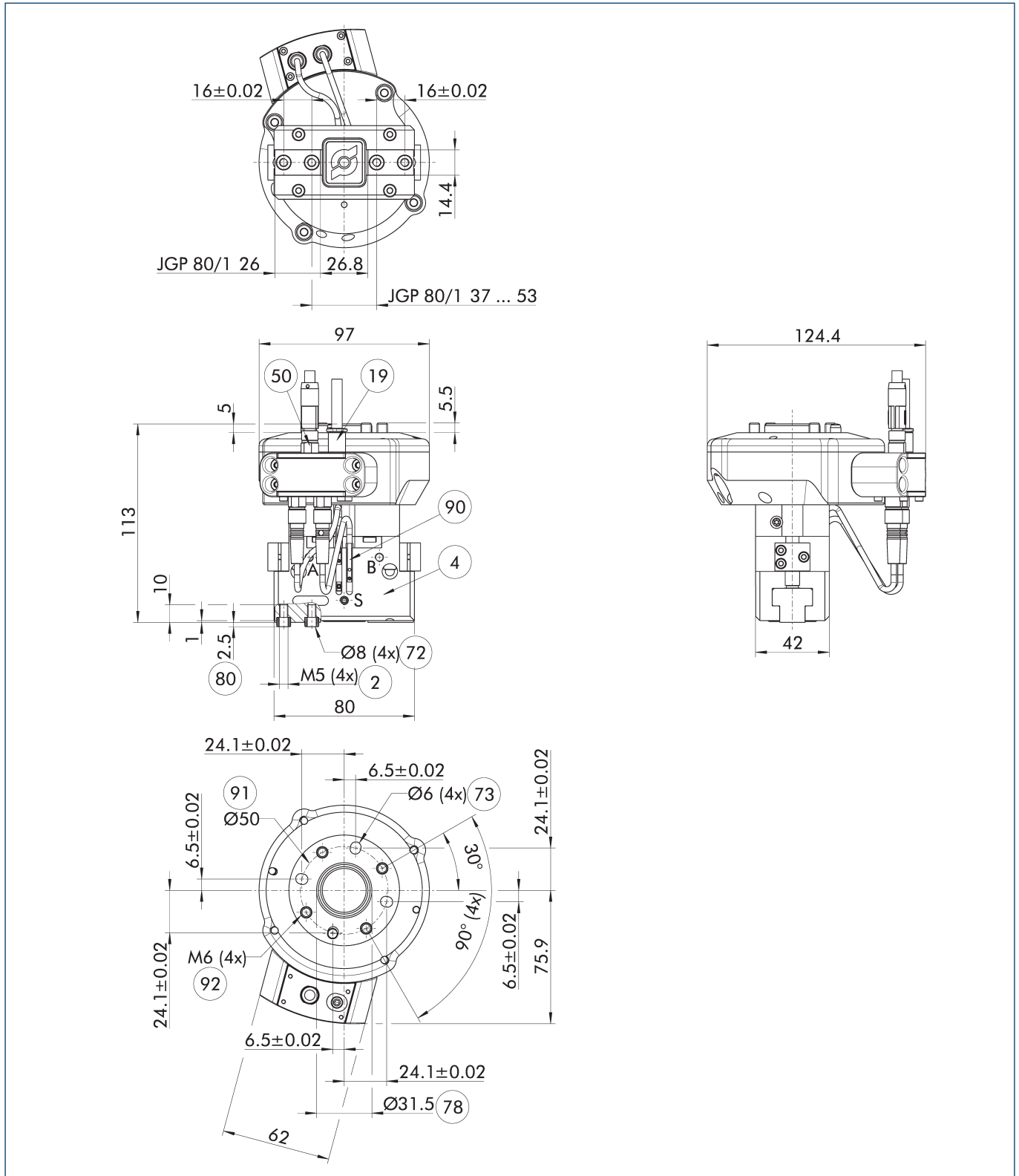
Hauptansicht EOA-UR3510-PSH 22-1



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|-----------------------------|-----------------------------|
| ② Fingeranschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ④ Greifer | ⑧⑩ Tiefe der Zentrierhülse- |
| ⑬ Luftanschluss | bohrung im Gegenstück |
| ⑮ Elektrischer Anschluss | ⑨⑩ Sensor MMS 22... |
| ⑰ Passung für Zentrierhülse | ⑪ Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑲ Passung für Zentrierstift | ⑫ Durchgangslochbohrung zur |
| | Anschraubung |

Hauptansicht EOA-UR3510-JGP 80-1



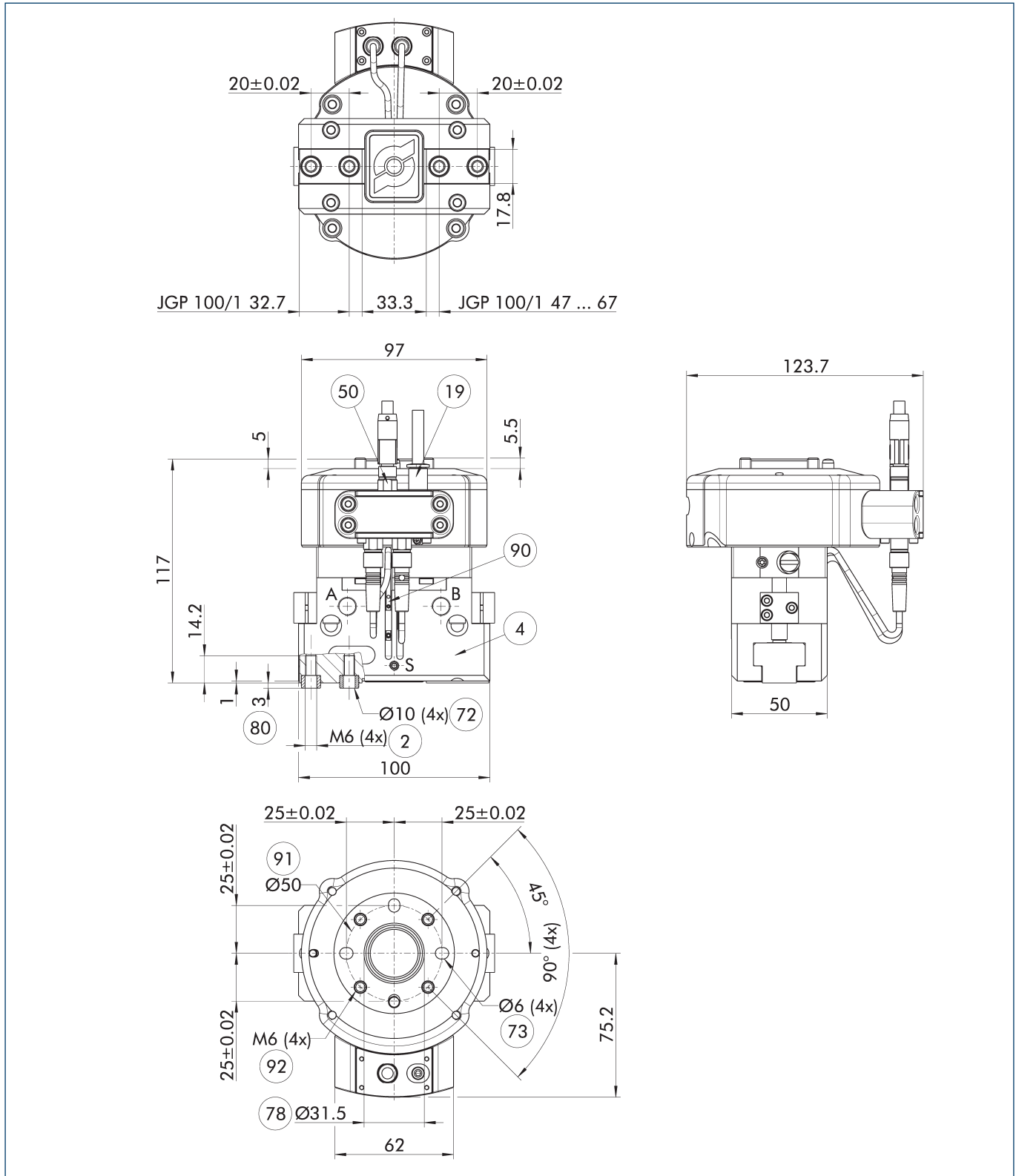
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|-----------------------------|--|
| ② Fingeranschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ④ Greifer | ⑧⑩ Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| ⑬ Luftanschluss | ⑨⑩ Sensor MMS 22... |
| ⑮ Elektrischer Anschluss | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑰ Passung für Zentrierhülse | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |
| ⑲ Passung für Zentrierstift | |

Plug & Work Portfolio Universal Robots – Pneumatic Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

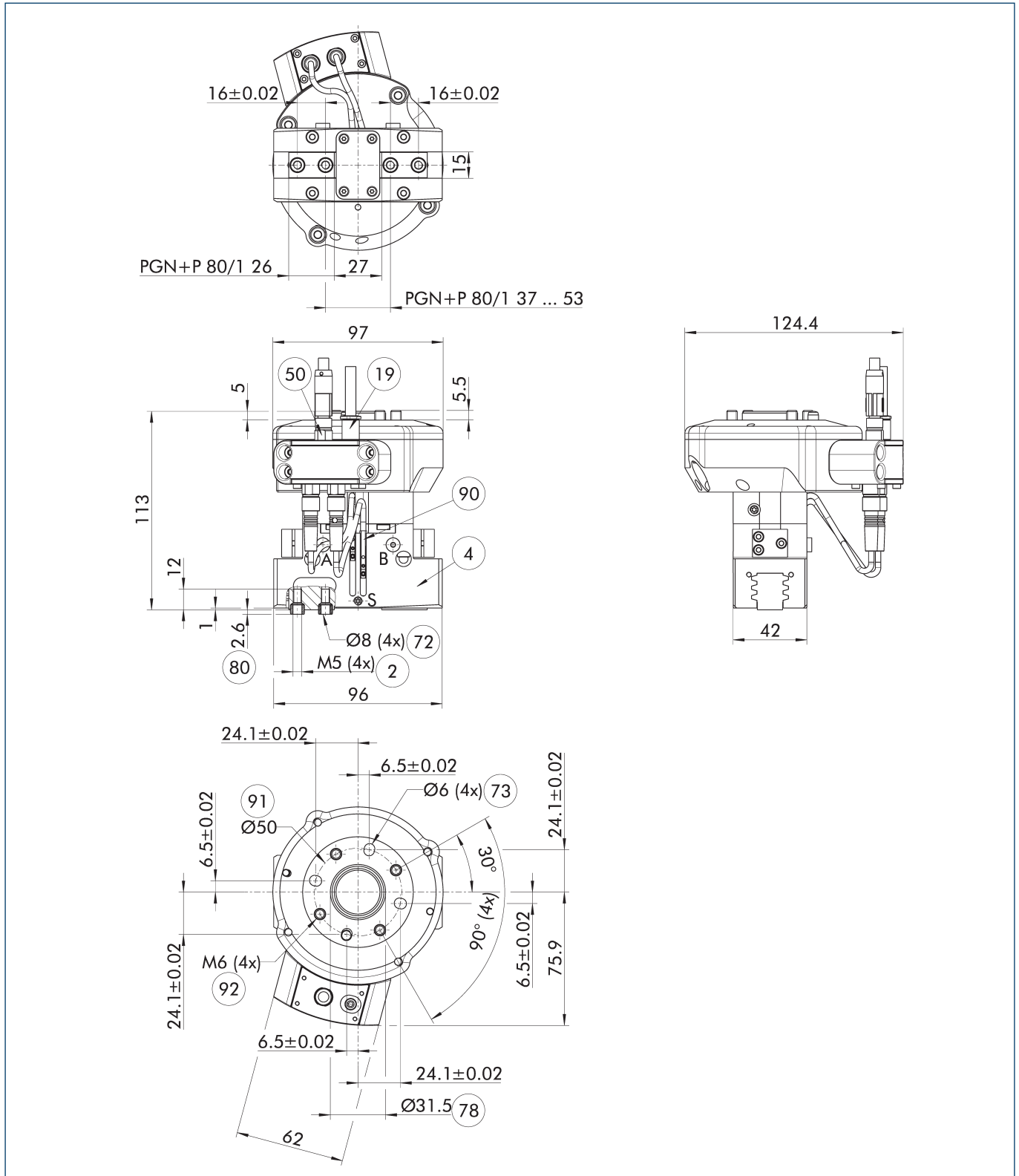
Hauptansicht EOA-UR3510-JGP 100-1



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------|------------------------------|
| ② Fingeranschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ④ Greifer | ⑧⑩ Tiefe der Zentrierhülse- |
| ①⑨ Luftanschluss | bohrung im Gegenstück |
| ⑤⑩ Elektrischer Anschluss | ⑨⑩ Sensor MMS 22... |
| ⑦② Passung für Zentrierhülse | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨② Durchgangslochbohrung zur |
| | Anschraubung |

Hauptansicht EOA-UR3510-PGN-plus-P 80-1



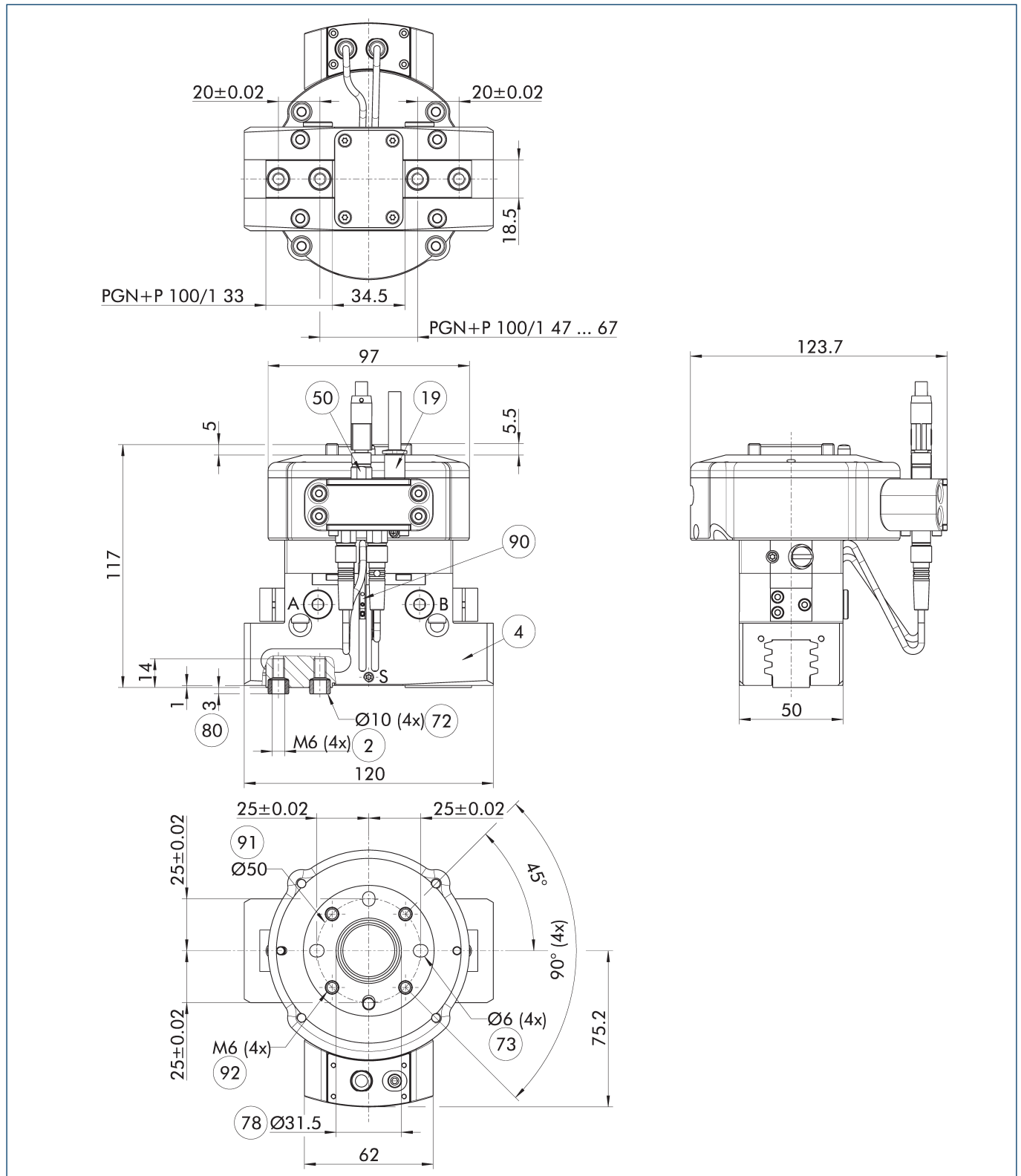
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------|--|
| ② Fingeranschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ④ Greifer | ⑧⑩ Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| ①⑨ Luftanschluss | ⑨⑩ Sensor MMS 22... |
| ⑤⑩ Elektrischer Anschluss | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦② Passung für Zentrierhülse | ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | |

Plug & Work Portfolio Universal Robots – Pneumatic Gripping

Plug & Work Portfolio Universal Robots

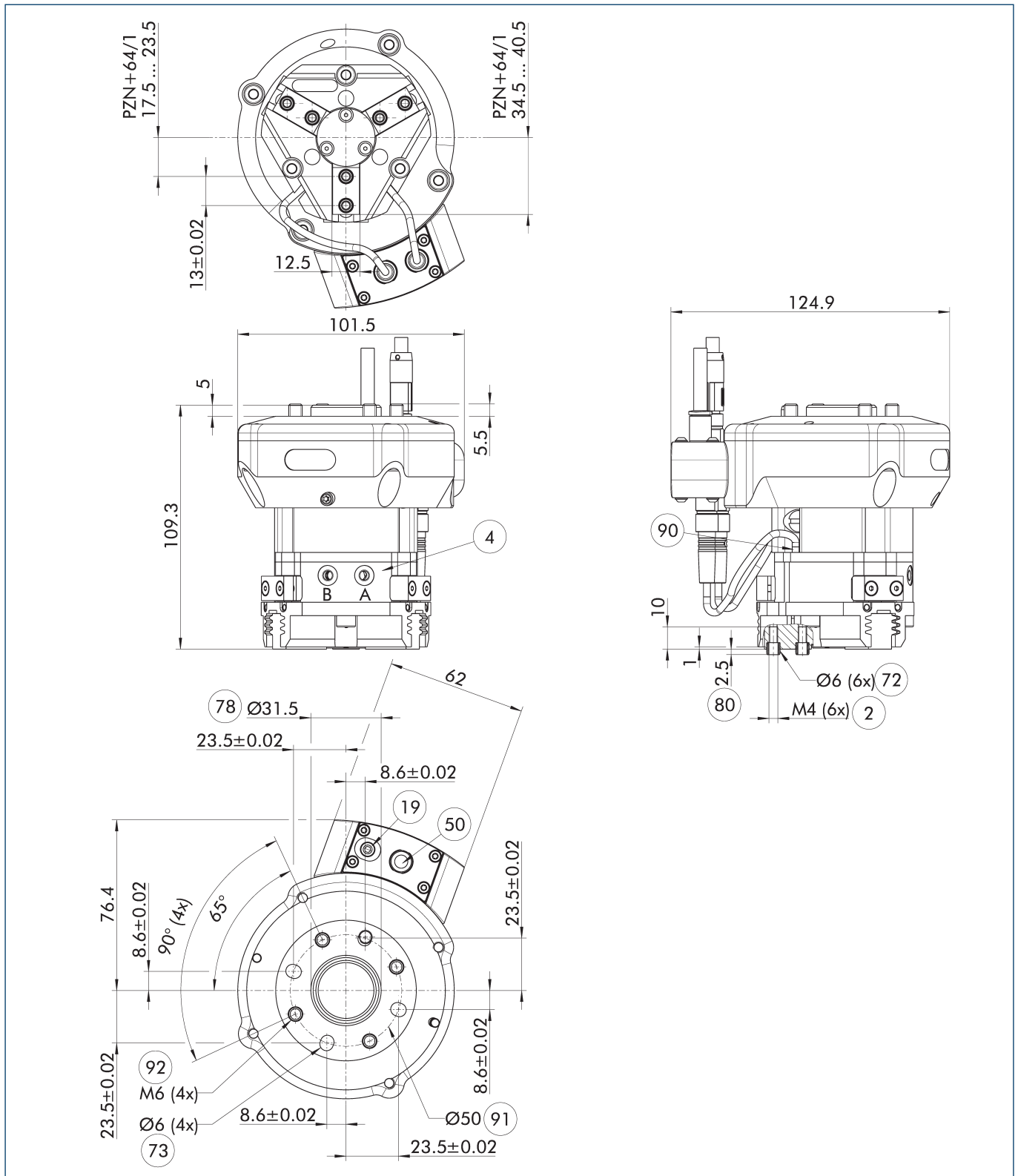
Hauptansicht EOA-UR3510-PGN-plus-P 100-1



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|-----------------------------|-----------------------------|
| ② Fingeranschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ④ Greifer | ⑧⑩ Tiefe der Zentrierhülse- |
| ⑬ Luftanschluss | bohrung im Gegenstück |
| ⑮ Elektrischer Anschluss | ⑨⑩ Sensor MMS 22... |
| ⑰ Passung für Zentrierhülse | ⑪ Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑲ Passung für Zentrierstift | ⑫ Durchgangslochbohrung zur |
| | Anschraubung |

Hauptansicht EOA-UR3510-PZN-plus 64-1



Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|------------------------------|------------------------------|
| ② Fingeranschluss | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ④ Greifer | ⑧⑩ Tiefe der Zentrierhülse- |
| ①⑨ Luftanschluss | bohrung im Gegenstück |
| ⑤⑩ Elektrischer Anschluss | ⑨⑩ Sensor MMS 22... |
| ⑦② Passung für Zentrierhülse | ⑨① Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨② Durchgangslochbohrung zur |
| | Anschraubung |

SCHUNK GmbH & Co. KG
Spann- und Greiftechnik

Bahnhofstr. 106 - 134
D-74348 Lauffen/Neckar
Tel. +49-7133-103-0
Fax +49-7133-103-2399
info@de.schunk.com
schunk.com



J. Lehmann

Jens Lehmann, deutsche Torwartlegende, seit 2012 SCHUNK-Markenbotschafter für sicheres, präzises Greifen und Halten.
schunk.com/Lehmann