



Superior Clamping and Gripping



Information sur le produit

Pince collaborative de petites pièces Co-act EGP-C 40

Co-act EGP-C

Pince collaborative de petites pièces

Collaborative. Efficace. Certifiée.

Pince Co-act EGP-C

Pince électrique à 2 doigts parallèles certifiée pour les opérations collaboratives avec actionnement 24V et E/S digitales

Domaines d'application

Saisir et déplacer des pièces de petites et moyennes dimensions avec une force flexible dans des opérations collaboratives dans les domaines de l'assemblage électronique et du chargement de machines-outils.

Avantages – Vos bénéfices

Pince de préhension certifiée réduit l'effort lors de l'analyse de risque de l'application

Plug & Work pour de nombreux cobots différents

Commande via E/S digitales pour une mise en service en toute simplicité et une intégration rapide dans les systèmes existants.

Sécurité de fonctionnement garanti en raison de la sécurité intrinsèque avec limitation de courant

Pince de préhension pré-assemblée avec l'interface robot pour une intégration facile et rapide

Affichage de statut intégré Pour un indicateur visuel de l'état de l'application

Volets de service dans le cache de protection contre les collisions montés de manière à pouvoir ajuster la force de préhension et le système de capteur

servomoteur CC sans balais pour une utilisation quasiment sans usure et une durée de vie importante

Doigts de préhension disponible avec trois inserts différents



Tailles
Quantité: 2



Poids
0.59 .. 1.38 kg



Force de préhension
140 .. 230 N



Course par doigt
6 .. 10 mm



Poids de pièce
recommandé
0.7 .. 1.15 kg

Description du fonctionnement

La pince Co-act EGP-C est entraînée électriquement et a une limitation de courant intégrée et une protection contre les collisions. La limitation de courant garantit que la force de préhension ne dépasse pas une valeur définie.

La protection contre les collisions permet de minimiser les risques de blessure pendant l'utilisation dans des opérations collaboratives.



- ① **Protection contre les collisions**
- ② **Pince EGP pour petites pièces**
- ③ **Flasque**
avec électronique et câblage intégrés
- ④ **Bande lumineuse LED**
pour affichage du statut
- ⑤ **Capteurs intégrés**
pour détecter la position du mors
- ⑥ **Capot du système de détecteurs**
pour régler le codeur
- ⑦ **Capot de la force de préhension**
pour régler la force de préhension

Co-act EGP-C

Pince collaborative de petites pièces

Description détaillée du fonctionnement

Observation de la force de préhension dans une opération collaborative



L'indication dans le catalogue « force de préhension » fait référence à la somme arithmétique des forces agissant sur chaque mors individuellement à une distance P (voir schéma). Pour l'évaluation des valeurs limites biomécaniques selon ISO/TS 15066, seule la force de préhension agissant sur chaque mors de serrage doit être utilisée. De plus, des informations sont mentionnées dans la notice d'utilisation.

- 1 Pince Co-act EGP-C
- 2 Mors à préhenseur (personnalisés)
- 3 Force de préhension appliquée sur chaque doigt de préhension
- 4 Pièce

Assemblage simple de la Co-act EGP-C



La pince Co-act EGP-C a été conçue pour un assemblage simple sur les robots collaboratifs (cobots). Pendant l'installation, la plaque interface jointe avec son matériel de fixation et le matériel de fixation doivent être assemblés sur le poignet du cobot. Ensuite, la pince peut être fixée à la plaque interface avec la clé à six pans creux fournie. Ensuite, la connexion électrique (sauf version KETI) doit être réalisée.

- 1 Pince Co-act EGP-C
- 2 Clé à six pans creux
- 3 Flasque d'adaptation
- 4 Matériel de fixation
- 5 Poignet du cobot

Simple Plug & Work sur plusieurs cobots



La pince standard Co-act EGP-C est disponible pour une large gamme de robots collaboratifs (cobots) de différents fabricants, dont KUKA, Universal Robots et FANUC. La pince est pré-configurée, afin d'être assemblée directement électriquement et mécaniquement sur les cobots. En fonction du fabricant, différentes versions sont aussi disponibles selon la version du poignet robot.

- 1 Pince Co-act-EGP-C sur KUKA LBR iiwa
- 2 Pince Co-act EGP-C sur FANUC CR-7iA
- 3 Pinces Co-act EGP-C sur UR

Co-act EGP-C pour Universal Robots



Pour les robots Universal Robots et Techman Robot, deux versions de la pince Co-act EGP-C sont disponibles. Les versions -URID ou -TMID utilisent le faisceau interne du robot pour transmettre les signaux vers le contrôleur du robot. Cependant, cette version n'a pas de bande lumineuse. Le bande lumineuse incluant son activation ne peut être utilisée que avec la version avec câble externe.

- 1 Co-act EGP-C sur UR utilisant le faisceau interne (version-URID)
- 2 Co-act EGP-C sur UR avec câblage externe (version-UREK)

Exemple de commande Co-act EGP-C

Co-act EGP - C - 40 - N - N - KTOE

Co-act = actionneur collaboratif

Pince électrique pour petites pièces EGP

C = Unité certifiée DGUV

Taille

40

64

N = non utilisé

N = non utilisé

Interface poignet et robot

FCR7 = FANUC CR-7 iA | connexion via interface EE

KTOE = KUKA LBR iiwa | Media flange Touch electric

URID = Universal Robots/raccordement par faisceau interne (interface d'outil électrique)

UREK = Universal Robots/câblage externe

TMID = Techman Robot | faisceau interne (raccordement électrique au poignet)

TMEK = Techman Robot | câble externe

M1013 = Doosan Robotics

FCRXID = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L | raccordement par faisceau interne (interface d'outil électrique)

FCRXEK = FANUC CRX 10-iA, CRX 10-iA/L | câblage externe

ASSISTA = Mitsubishi MELFA ASSISTA | avec faisceau interne (interface outil électr.)

GoFa = ABB GoFa (CRB 15000)

Co-act EGP-C

Pince collaborative de petites pièces

Informations générales concernant la gamme

Principe de fonctionnement: Principe de pignon-crémaillère

Matériau du corps: Polyamide avec fibre de verre

Matière des mors de base: Acier

Actionnement: Servo-électrique, servomoteur CC sans balai

Garantie: voir la notice de montage et d'utilisation

Caractéristiques de la durée de vie: sur demande

Etendue de la livraison: Pochette accessoires avec plaque interface, éléments de fixation et clé à six pans creux, notice de montage et d'utilisation avec déclaration de conformité et d'incorporation, informations de sécurité

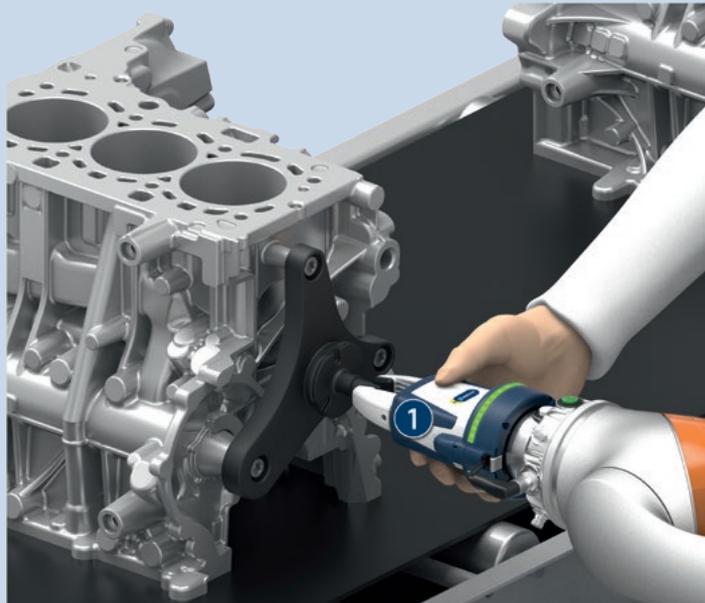
Force de préhension: est la somme arithmétique des forces de préhension agissant sur chaque mors de base à une distance P (voir schéma). Pour de plus amples informations, voir la description fonctionnelle détaillée.

Longueur des doigts: est mesurée depuis la surface de référence comme la distance P en direction de l'axe principal.

Répétabilité: se définit comme étant la dispersion de la position de fin de course pour 100 courses successives.

Poids de pièce recommandé: est calculé pour une préhension par adhérence avec un coefficient de friction statique de 0,1 et un coefficient de sécurité de 2 pour compenser un glissement de la pièce à une accélération dû à la gravité g. Une préhension de forme ou positive permet des poids de pièce admissible nettement plus élevés. Pour de plus amples informations, voir la notice de montage et d'utilisation.

Temps de fermeture et d'ouverture: sont uniquement les temps où les mors de base et doigts de préhension sont en mouvement. Les temps de réaction de tomates ne sont pas inclus dans les temps mentionnés ci-dessus et doivent être pris en considération lors de la détermination des temps de cycle.



Exemple d'application

Unité de préhension collaborative pour seconder l'opérateur lorsqu'il fait avancer et positionne des pièces à usiner.

- 1 Pince collaborative de petites pièces Co-act EGP-C

SCHUNK vous en offre plus ...

Les composants suivants augmentent encore la productivité du produit – pour un maximum de fonctionnalité, flexibilité, fiabilité et suivi de fabrication.



Changeur outils manuel



Doigts de préhension

① Des informations supplémentaires sur ces produits sont disponibles sur les pages produits suivantes ou sur notre site internet schunk.com.

Options et informations particulières

Bande lumineuse avec les versions pour Universal Robots, Techman Robot. FANUC, Mitsubishi: L'actionnement de la bande lumineuse est possible sur les versions –UREK pour Universal Robots, –TMEK pour Techman Robot et –FCRXEK pour FANUC avec câble externe. Pour FANUC (version –FCR7), l'utilisation de la bande lumineuse est possible avec le raccordement direct de la pince au contrôleur robot. La connexion sur l'interface EE est possible mais ne permet pas l'utilisation de la bande lumineuse. Pour la version pour robot Mitsubishi MELFA ASSISTA, l'activation de la bande lumineuse est possible via le raccordement au poignet.

Force de préhension réglable manuellement: Grâce à un commutateur rotatif intégré, la force de préhension de la pince Co-act EGP-C 40 peut être ajustée sur quatre niveaux de 100 %, 75 %, 50 % et 25 %. Pour ajuster la force de préhension, le capot de service doit être ouvert.

Capteurs intégrés: La pince dispose de deux détecteurs de proximités inductifs. Ce faisant, la détection des positions « ouverte » et « fermée » de la pince sont détectées en standard. Un détecteur peut être alternativement utilisé en fonction de la zone pour la détection de pièce serrée. Pour cela, le détecteur doit être ajusté manuellement. Pour cela, un capot de service doit être ouvert pour la taille 40.

SAC – consignes de sécurité: Dans la notice de montage et d'utilisation jointe, de nombreuses consignes de sécurité sur l'utilisation de la pince sont également incluses. Les instructions peuvent aussi apporter des informations et des recommandations sur l'application globale.

Poids: Le poids comprend la pince Co-act complète, incluant le câble et le connecteur.

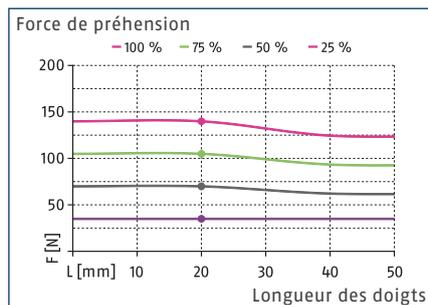
Équipe Co-act: Les experts de l'équipe SCHUNK Co-act sont à votre entière disposition pour répondre aux questions supplémentaires à propos de la collaboration homme-robot. L'équipe est joignable au +49-7133-103-3444 ou à l'adresse e-mail co-act-team@de.schunk.com.

Co-act EGP-C 40

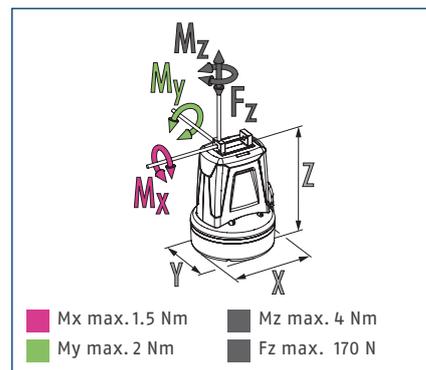
Pince collaborative de petites pièces



Force de préhension



Dimensions et charges max.



① Les moments et les forces indiqués correspondent à des valeurs statiques et s'appliquent à chacun des mors de base et peuvent survenir simultanément. Ils peuvent s'ajouter au moment produit par la force de préhension elle-même.

Caractéristiques techniques - Co-act EGP-C pour ABB

Description		Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa
ID		1468548
Données d'utilisation générales		
Robot compatible		ABB GoFa (CRB 15000)
Poignet robot		Poignet standard
Détecteurs intégrés		oui, inductif dans 2 directions
Dimensions X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
Données d'exploitation mécaniques		
Course par doigt	[mm]	6
Force de préhension min./max.	[N]	35/140
Force min./max. par mors	[N]	17.5/70
Poids de pièce recommandé	[kg]	0.7
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	50
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.08
Répétabilité	[mm]	0.02
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.2/0.2
Poids	[kg]	0.62
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55
Indice de protection IP		30
Connecteur de câble/extrémité de câble		2 x M8
Longueur de câble L1	[mm]	70
Longueur de câble L2	[mm]	175
Données d'utilisation électriques		
Tension nominale	[V DC]	24
Courant nominal	[A]	0.2
Courant max.	[A]	2
Electronique de commande		intégré(e)
Interface de communication		E/S numériques
Nombre de E/S digitales		4/2

Caractéristiques techniques—Co-act EGP-C pour FANUC

Description		Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID	Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK	Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7
ID		1441947	1441949	1326456
Données d'utilisation générales				
Robot compatible		FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CRX-10iA, CRX-10iA/L	FANUC CR-7 iA
Poignet robot		Poignet standard	Poignet standard	Poignet standard
Bande lumineuse LED			intégré(e)	intégré(e)
Couleurs affichables			Vert, jaune, rouge	Vert, jaune, rouge
Détecteurs intégrés		oui, inductif dans 2 directions	oui, inductif dans 2 directions	oui, inductif dans 2 directions
Dimensions X x Y x Z	[mm]	93.6 x 90.2 x 123	93.6 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 120.5
Données d'exploitation mécaniques				
Course par doigt	[mm]	6	6	6
Force de préhension min./max.	[N]	35/140	35/140	35/140
Force min./max. par mors	[N]	17.5/70	17.5/70	17.5/70
Poids de pièce recommandé	[kg]	0.7	0.7	0.7
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	50	50	50
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.08	0.08	0.08
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2	0.2/0.2
Poids	[kg]	0.59	0.86	0.66
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55	5/55	5/55
Indice de protection IP		30	30	30
Connecteur de câble/extrémité de câble		M8	fils dénudés	fils dénudés
Longueur de câble	[mm]	90	4000	1000
Données d'utilisation électriques				
Tension nominale	[V DC]	24	24	24
Courant nominal	[A]	0.2	0.2	0.2
Courant max.	[A]	2	2	2
Electronique de commande		intégré(e)	intégré(e)	intégré(e)
Interface de communication		E/S numériques	E/S numériques	E/S numériques
Nombre de E/S digitales		2/2	4/2	4/2

Co-act EGP-C 40

Pince collaborative de petites pièces

Caractéristiques techniques—Co-act EGP-C pour Universal Robots

Description		Co-act EGP-C 40-N-N-URID	Co-act EGP-C 40-N-N-UREK
ID		1326455	1327883
Données d'utilisation générales			
Robot compatible		UR 3/5/10/16	UR 3/5/10/16
Poignet robot		Poignet standard	Poignet standard
Bande lumineuse LED			intégré(e)
Couleurs affichables			Vert, jaune, rouge
Détecteurs intégrés		oui, inductif dans 2 directions	oui, inductif dans 2 directions
Dimensions X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
Données d'exploitation mécaniques			
Course par doigt	[mm]	6	6
Force de préhension min./max.	[N]	35/140	35/140
Force min./max. par mors	[N]	17.5/70	17.5/70
Poids de pièce recommandé	[kg]	0.7	0.7
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	50	50
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.08	0.08
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
Poids	[kg]	0.59	0.86
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55	5/55
Indice de protection IP		30	30
Connecteur de câble/extrémité de câble		M8	fils dénudés
Longueur de câble	[mm]	90	4000
Données d'utilisation électriques			
Tension nominale	[V DC]	24	24
Courant nominal	[A]	0.2	0.2
Courant max.	[A]	0.6	2
Electronique de commande		intégré(e)	intégré(e)
Interface de communication		E/S numériques	E/S numériques
Nombre de E/S digitales		2/2	4/2

Caractéristiques techniques – Co-act EGP-C pour TM

Description		Co-act EGP-C 40-N-N-TMID	Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK
ID		1374363	1375931
Données d'utilisation générales			
Robot compatible		TM 5/12/14	TM 5/12/14
Poignet robot		Poignet standard	Poignet standard
Bande lumineuse LED			intégré(e)
Couleurs affichables			Vert, jaune, rouge
Détecteurs intégrés		oui, inductif dans 2 directions	oui, inductif dans 2 directions
Dimensions X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123	93.8 x 90.2 x 123
Données d'exploitation mécaniques			
Course par doigt	[mm]	6	6
Force de préhension min./max.	[N]	35/140	35/140
Force min./max. par mors	[N]	17.5/70	17.5/70
Poids de pièce recommandé	[kg]	0.7	0.7
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	50	50
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.08	0.08
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.2/0.2	0.2/0.2
Poids	[kg]	0.59	0.86
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55	5/55
Indice de protection IP		30	30
Connecteur de câble/extrémité de câble		Prise mâle M8, 8 contacts	fils dénudés
Longueur de câble	[mm]	210	4000
Données d'utilisation électriques			
Tension nominale	[V DC]	24	24
Courant nominal	[A]	0.2	0.2
Courant max.	[A]	0.6	2
Electronique de commande		intégré(e)	intégré(e)
Interface de communication		E/S numériques	E/S numériques
Nombre de E/S digitales		2/2	4/2

Co-act EGP-C 40

Pince collaborative de petites pièces

Caractéristiques techniques – Co-act EGP-C pour robots Doosan

Description		Co-act EGP-C 40-N-N-M1013
ID		1359018
Données d'utilisation générales		
Robot compatible		Doosan Robotics M-Series/A-Series/H-Series
Poignet robot		Poignet standard
Détecteurs intégrés		oui, inductif dans 2 directions
Dimensions X x Y x Z	[mm]	93.8 x 90.2 x 123
Données d'exploitation mécaniques		
Course par doigt	[mm]	6
Force de préhension min./max.	[N]	35/140
Force min./max. par mors	[N]	17.5/70
Poids de pièce recommandé	[kg]	0.7
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	50
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.08
Répétabilité	[mm]	0.02
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.2/0.2
Poids	[kg]	0.59
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55
Indice de protection IP		30
Connecteur de câble/extrémité de câble		Prise mâle M8, 8 contacts
Longueur de câble	[mm]	100
Données d'utilisation électriques		
Tension nominale	[V DC]	24
Courant nominal	[A]	0.2
Courant max.	[A]	2
Electronique de commande		intégré(e)
Interface de communication		E/S numériques
Nombre de E/S digitales		2/2

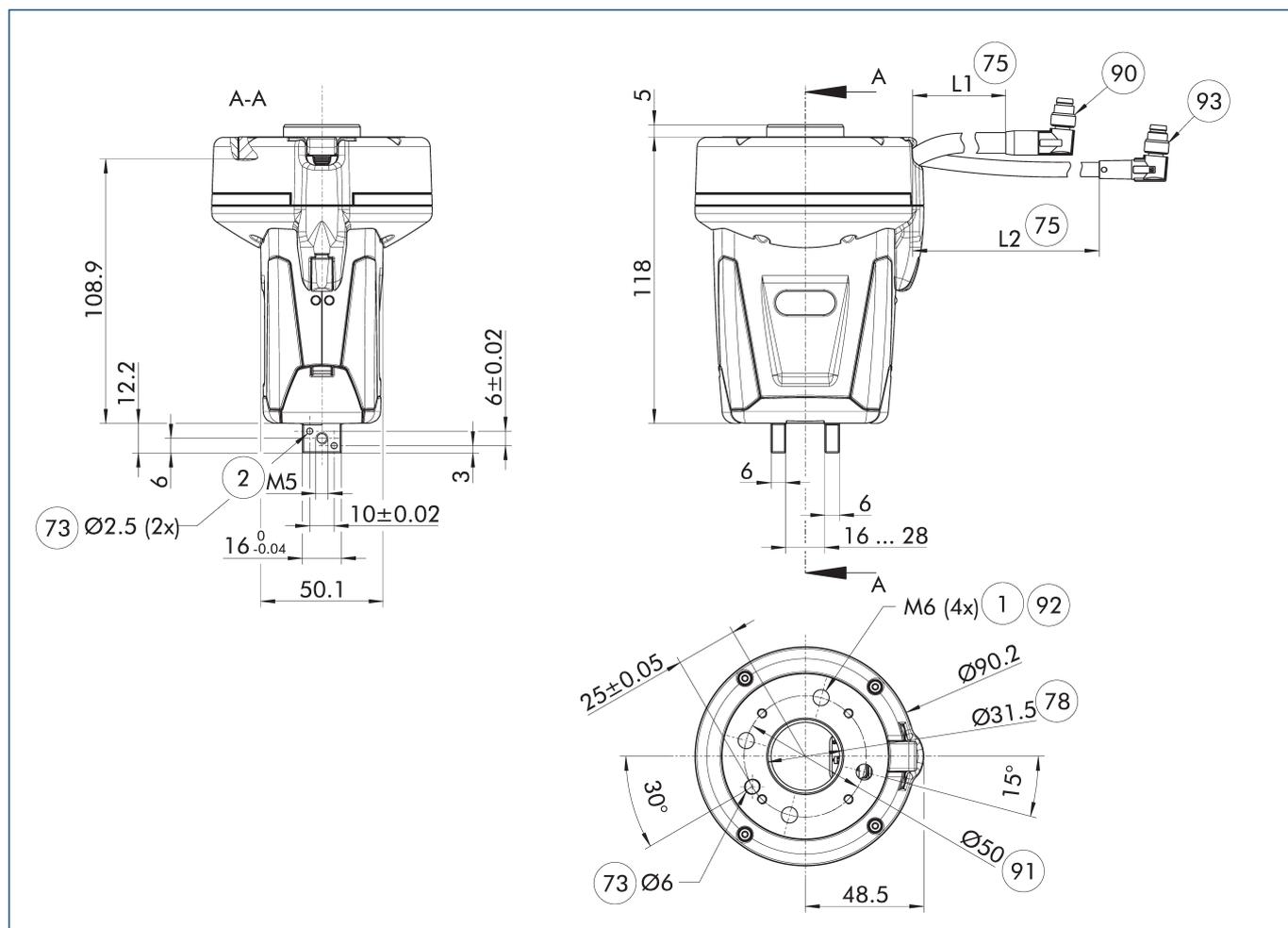
Caractéristiques techniques – Co-act EGP pour Mitsubishi

Description		Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA
ID		1408586
Données d'utilisation générales		
Robot compatible		Mitsubishi MELFA ASSISTA
Poignet robot		Poignet standard
Bande lumineuse LED		intégré(e)
Couleurs affichables		Vert, jaune, rouge
Détecteurs intégrés		oui, inductif dans 2 directions
Dimensions X x Y x Z	[mm]	93.6 x 92.1 x 136.9
Données d'exploitation mécaniques		
Course par doigt	[mm]	6
Force de préhension min./max.	[N]	35/140
Force min./max. par mors	[N]	17.5/70
Poids de pièce recommandé	[kg]	0.7
Longueur de doigt max. admissible	[mm]	50
Poids de doigt max. admissible	[kg]	0.08
Répétabilité	[mm]	0.02
Temps de fermeture/ouverture	[s]	0.2/0.2
Poids	[kg]	0.89
Température ambiante min./max.	[°C]	5/55
Indice de protection IP		30
Connecteur de câble/extrémité de câble		Prise mâle M12, 8 contacts
Longueur de câble	[mm]	120
Le mors est inclus dans la livraison		Oui (AUB Co-act EGP 40/24)
Données d'utilisation électriques		
Tension nominale	[V DC]	24
Courant nominal	[A]	0.2
Courant max.	[A]	0.6
Electronique de commande		intégré(e)
Interface de communication		E/S numériques
Nombre de E/S digitales		2/2

Co-act EGP-C 40

Pince collaborative de petites pièces

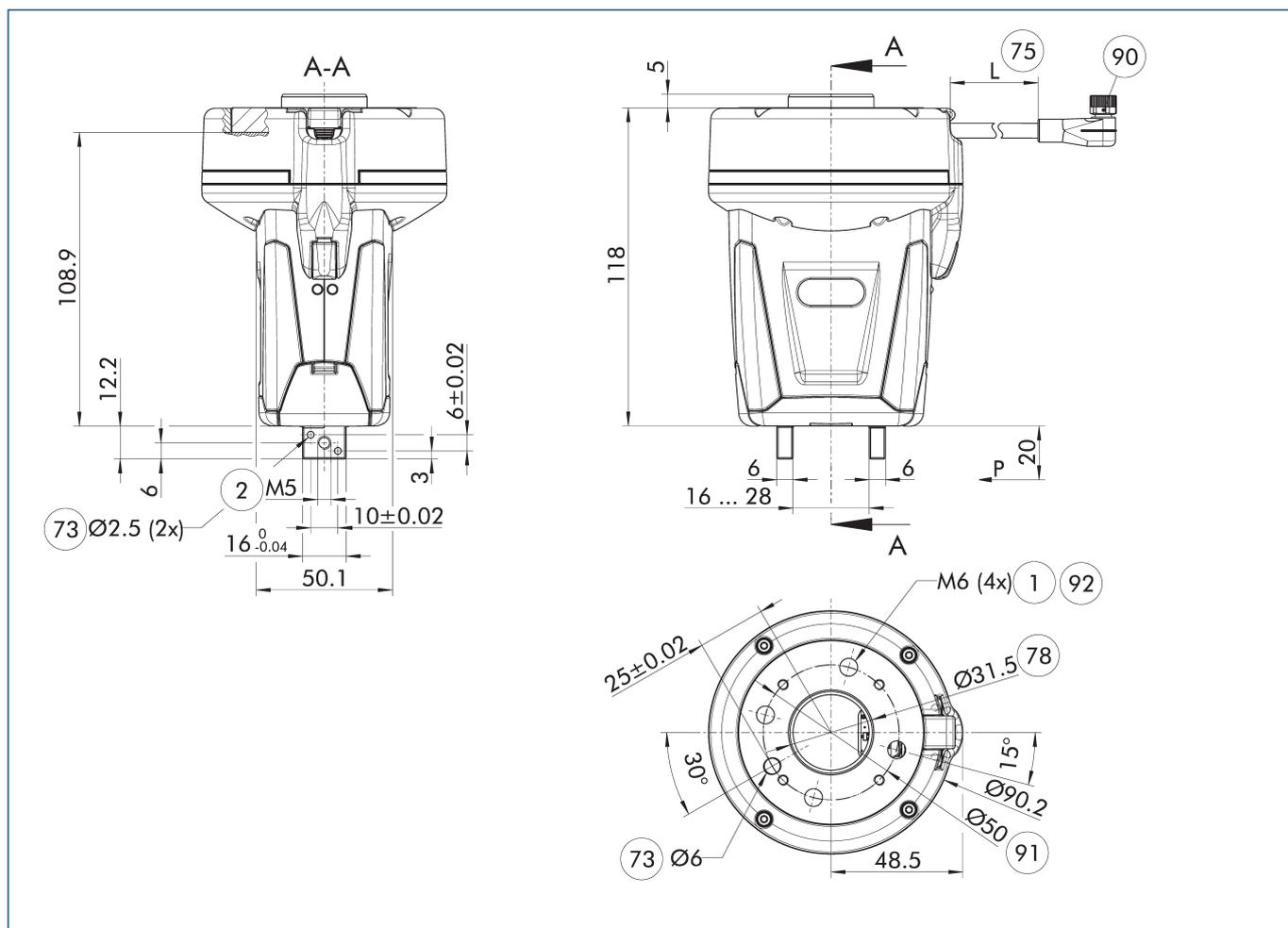
Vue principale Co-act EGP-C 40-N-N-GoFa



Le schéma représente la pince dans sa version de base avec les mors ouverts.

- | | | | |
|----|---------------------------------------|----|---------------------------------|
| ① | Fixation de la pince | ⑨① | Connecteur M8, 3 contacts |
| ② | Fixation des doigts | ⑨② | Cercle de perçage DIN ISO-9409 |
| ⑦③ | Ajustement pour goupilles de centrage | ⑨③ | Passage au centre pour fixation |
| ⑦⑤ | Longueur de câble | ⑨④ | Connecteur mâle M8 4 broches |
| ⑦⑧ | Ajustement pour centrage | | |

Vue principale Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXID



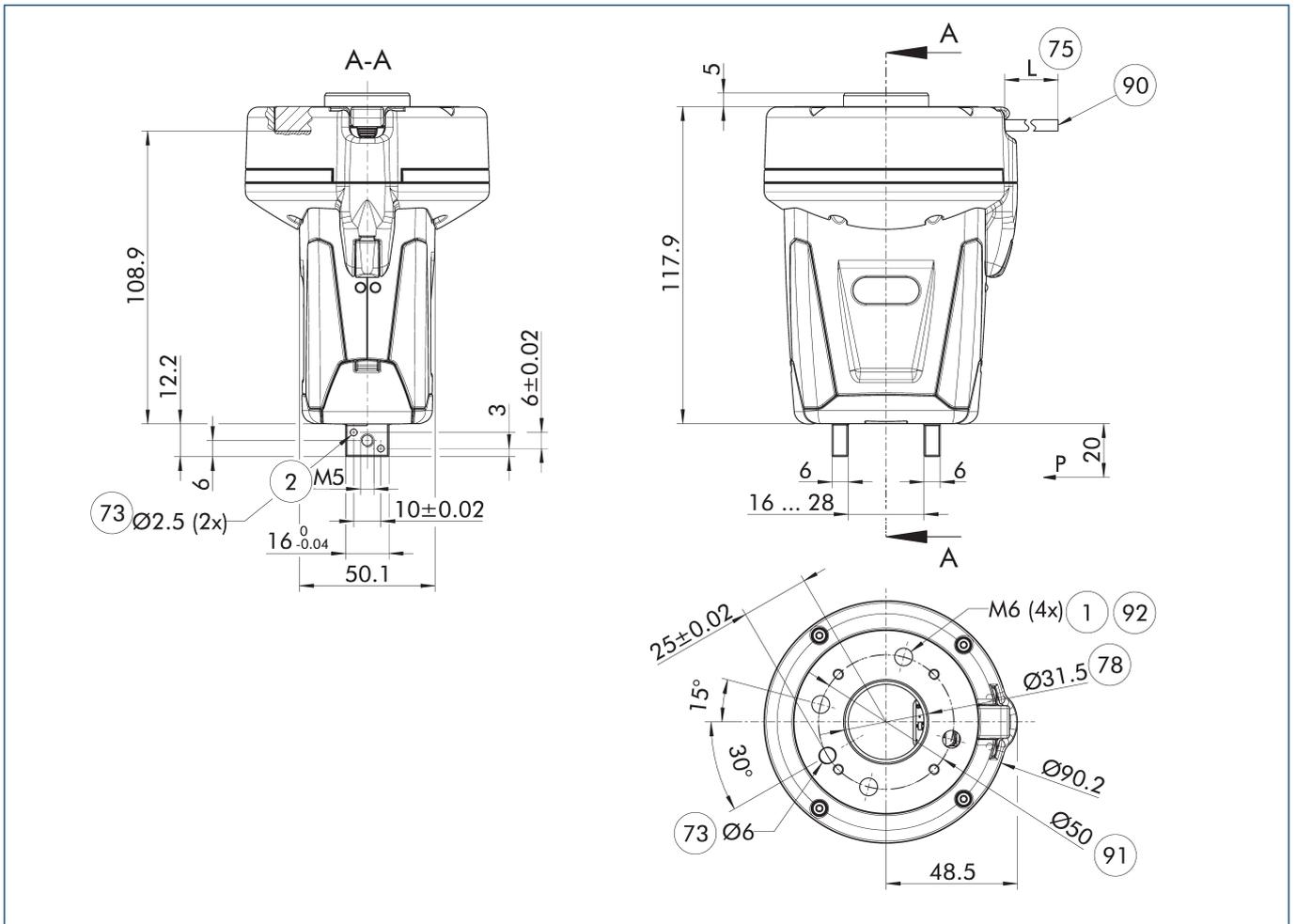
Le schéma représente la pince dans sa version de base avec les mors ouverts.

- | | | | |
|----|---------------------------------------|----|---------------------------------|
| ① | Fixation de la pince | ⑦⑧ | Ajustement pour centrage |
| ② | Fixation des doigts | ⑨⑩ | Prise mâle M8, 8 contacts |
| ⑦③ | Ajustement pour goupilles de centrage | ⑨① | Cercle de perçage DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ | Longueur de câble | ⑨② | Passage au centre pour fixation |

Co-act EGP-C 40

Pince collaborative de petites pièces

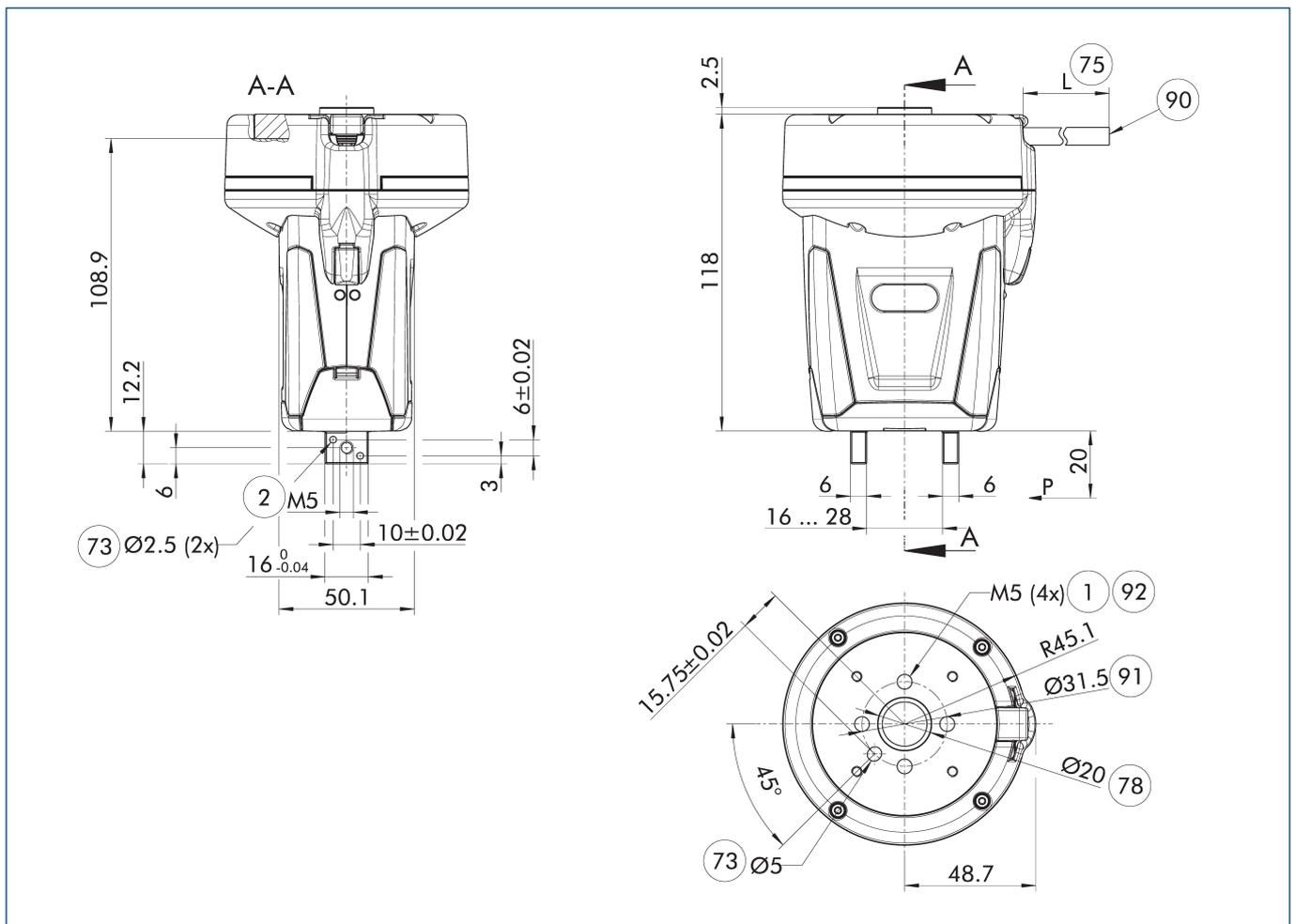
Vue principale Co-act EGP-C 40-N-N-FCRXEK



Le schéma représente la pince dans sa version de base avec les mors ouverts.

- | | | | |
|----|---------------------------------------|----|---------------------------------|
| ① | Fixation de la pince | ⑦⑧ | Ajustement pour centrage |
| ② | Fixation des doigts | ⑨⑩ | fil dénudés |
| ⑦③ | Ajustement pour goupilles de centrage | ⑨① | Cercle de perçage DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ | Longueur de câble | ⑨② | Passage au centre pour fixation |

Vue principale Co-act EGP-C 40-N-N-FCR7



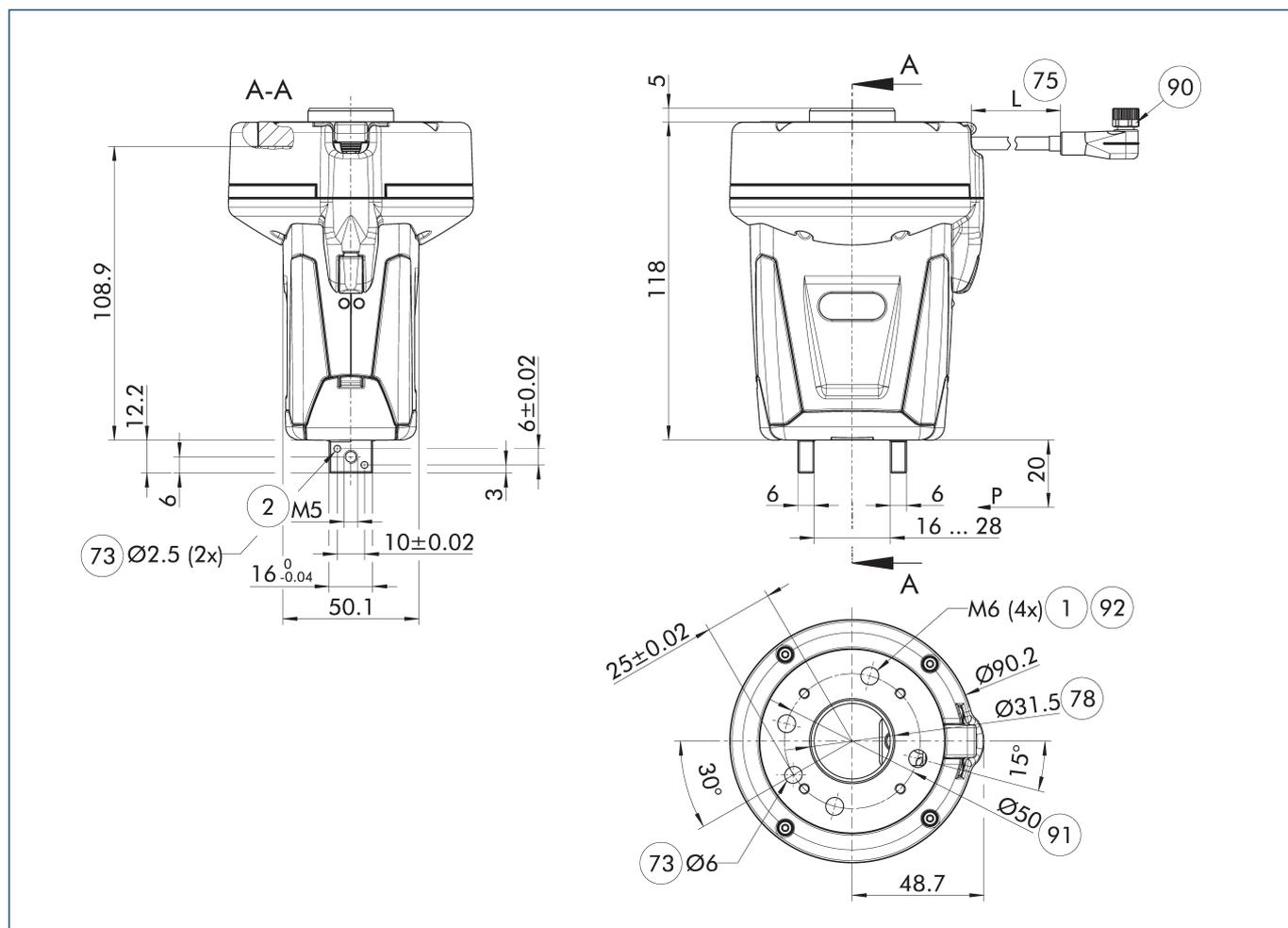
Le schéma représente la pince dans sa version de base avec les mors ouverts.

- | | | | |
|----|---------------------------------------|----|---------------------------------|
| ① | Fixation de la pince | ⑦⑧ | Ajustement pour centrage |
| ② | Fixation des doigts | ⑨⑩ | filis dénudés |
| ⑦③ | Ajustement pour goupilles de centrage | ⑨① | Cercle de perçage DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ | Longueur de câble | ⑨② | Passage au centre pour fixation |

Co-act EGP-C 40

Pince collaborative de petites pièces

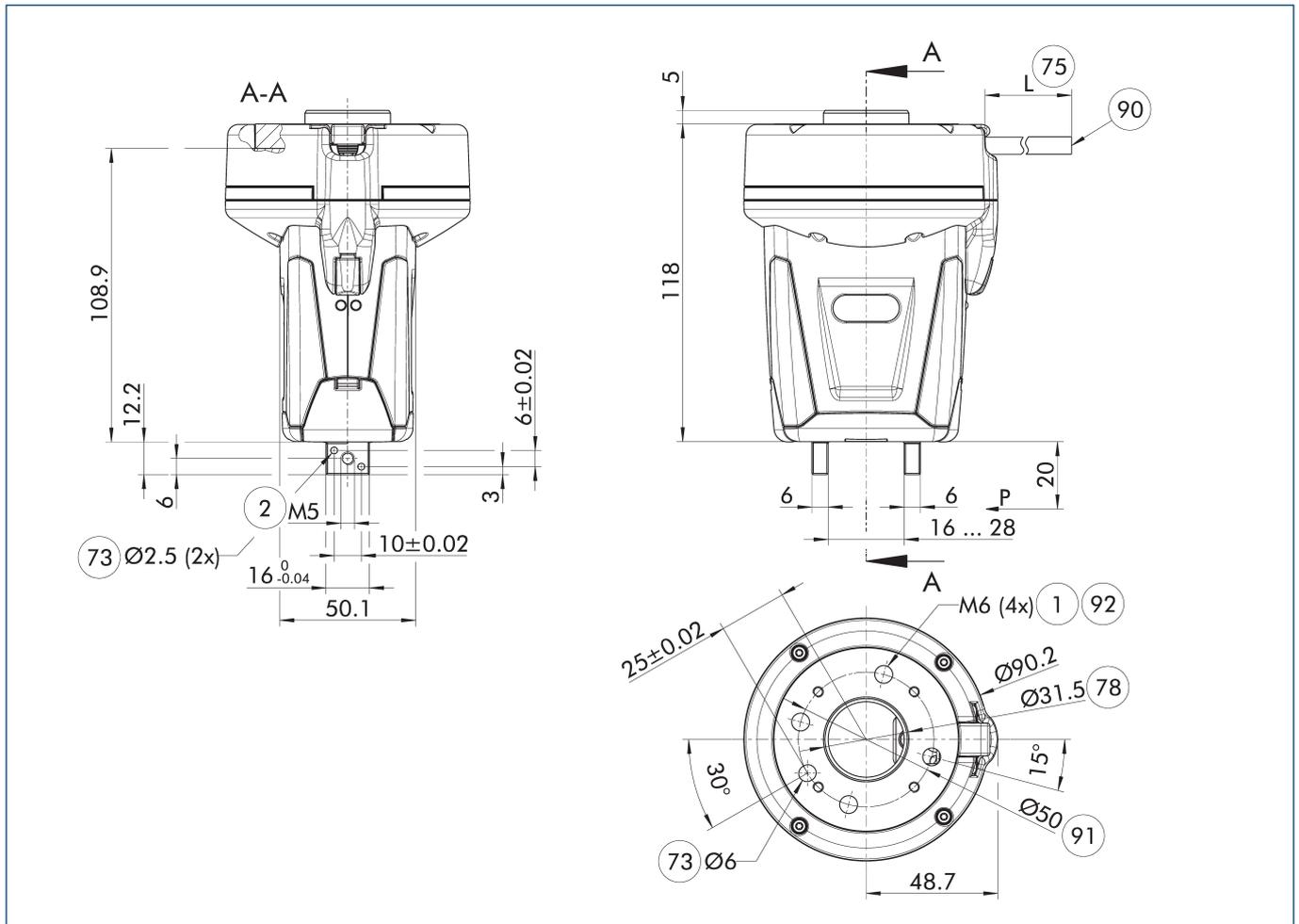
Vue principale Co-act EGP-C 40-N-N-URID



Le schéma représente la pince dans sa version de base avec les mors ouverts.

- | | | | |
|----|---------------------------------------|----|---------------------------------|
| ① | Fixation de la pince | ⑦⑧ | Ajustement pour centrage |
| ② | Fixation des doigts | ⑨⑩ | Prise M8, 8 contacts |
| ⑦③ | Ajustement pour goupilles de centrage | ⑨① | Cercle de perçage DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ | Longueur de câble | ⑨② | Passage au centre pour fixation |

Vue principale Co-act EGP-C 40-N-N-UREK



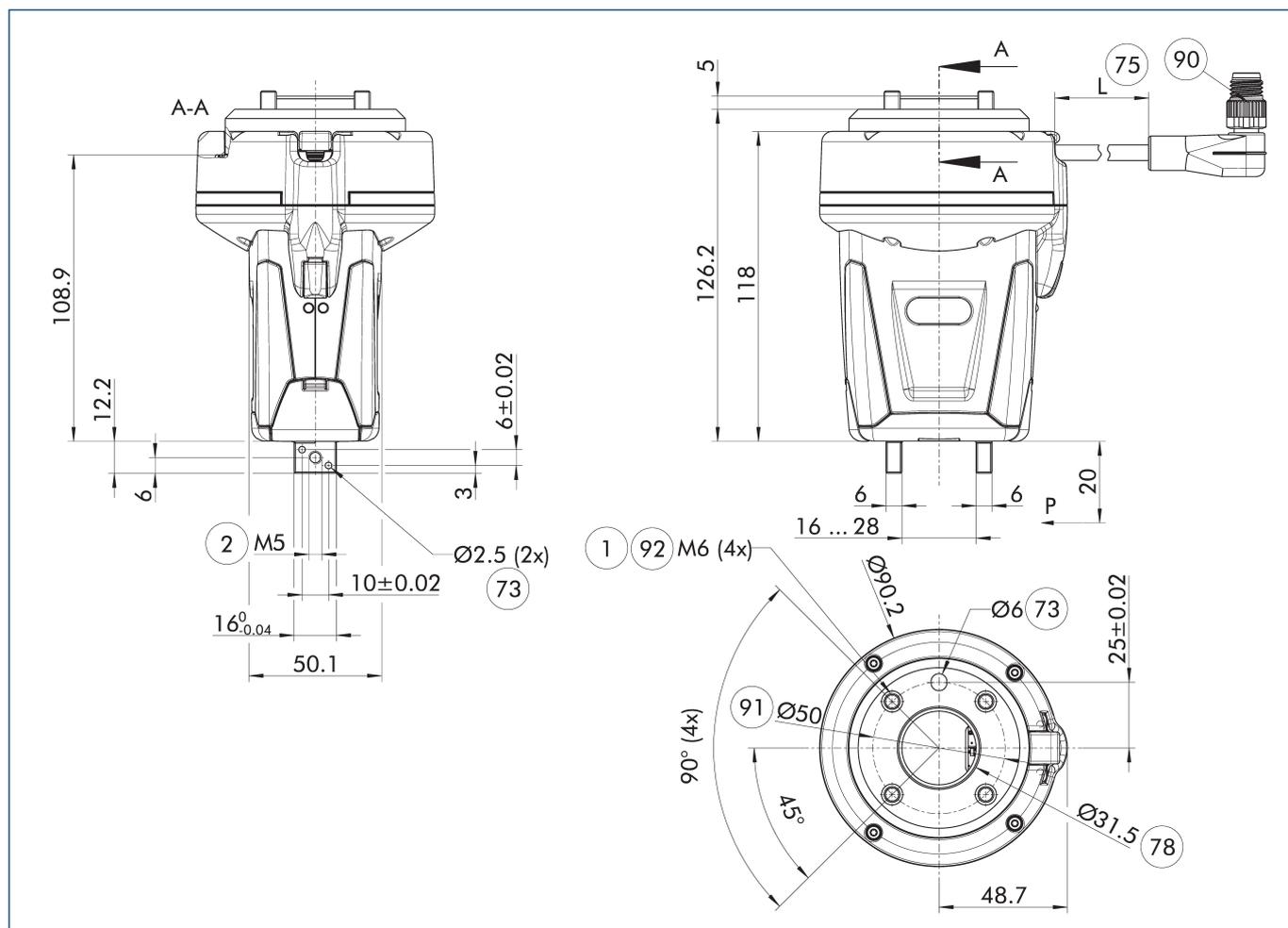
Le schéma représente la pince dans sa version de base avec les mors ouverts.

- | | | | |
|----|---------------------------------------|----|---------------------------------|
| ① | Fixation de la pince | ⑦⑧ | Ajustement pour centrage |
| ② | Fixation des doigts | ⑨⑩ | filis dénudés |
| ⑦③ | Ajustement pour goupilles de centrage | ⑨① | Cercle de perçage DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ | Longueur de câble | ⑨② | Passage au centre pour fixation |

Co-act EGP-C 40

Pince collaborative de petites pièces

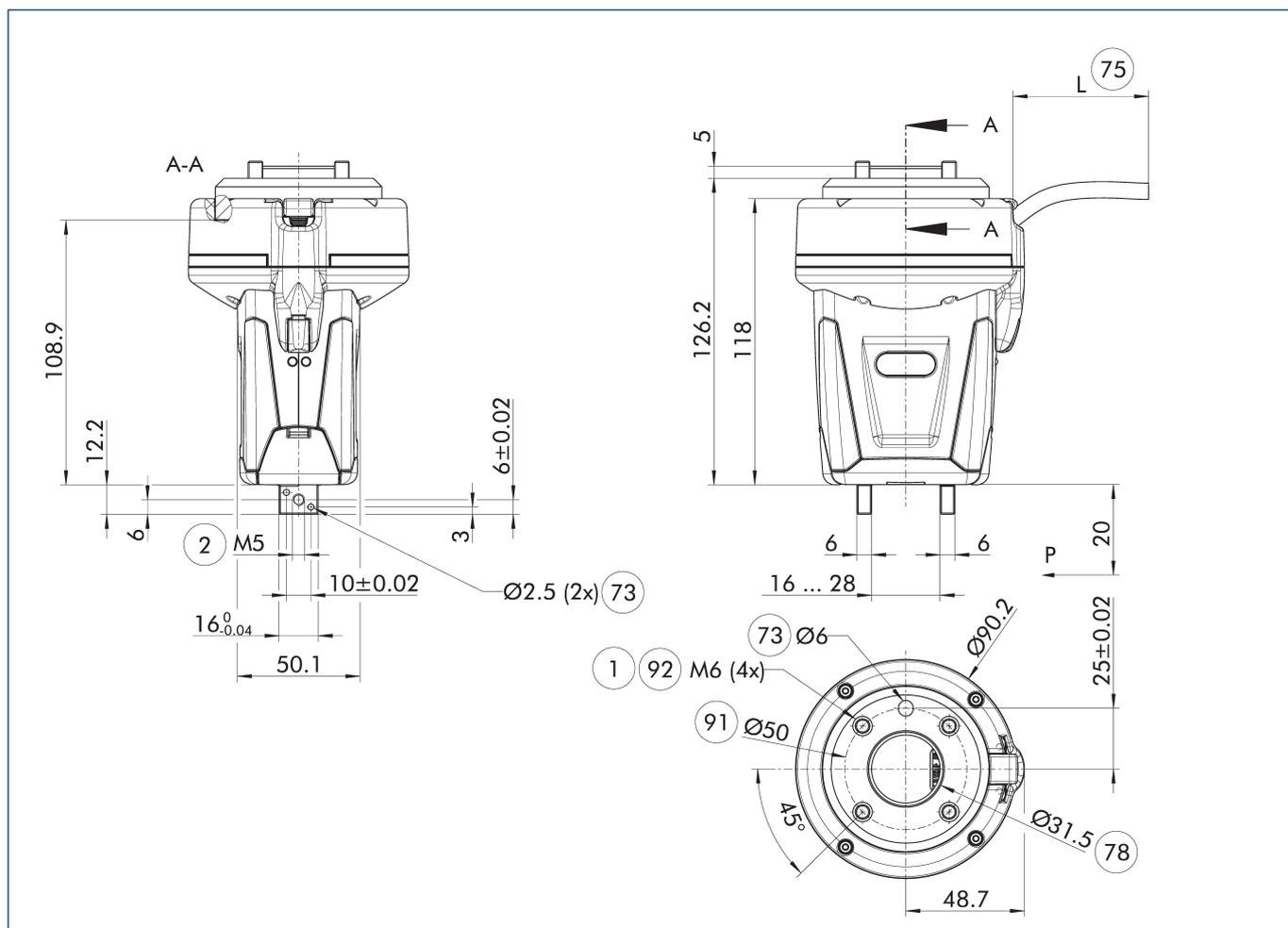
Vue principale Co-act EGP-C 40-N-N-TMID



Le schéma représente la pince dans sa version de base avec les mors ouverts.

- | | | | |
|----|---------------------------------------|----|---------------------------------|
| ① | Fixation de la pince | ⑦⑧ | Ajustement pour centrage |
| ② | Fixation des doigts | ⑨⑩ | Prise mâle M8, 8 contacts |
| ⑦③ | Ajustement pour goupilles de centrage | ⑨① | Cercle de perçage DIN ISO-9409 |
| ⑦⑤ | Longueur de câble | ⑨② | Passage au centre pour fixation |

Vue principale Co-act EGP-C 40-N-N-TMEK



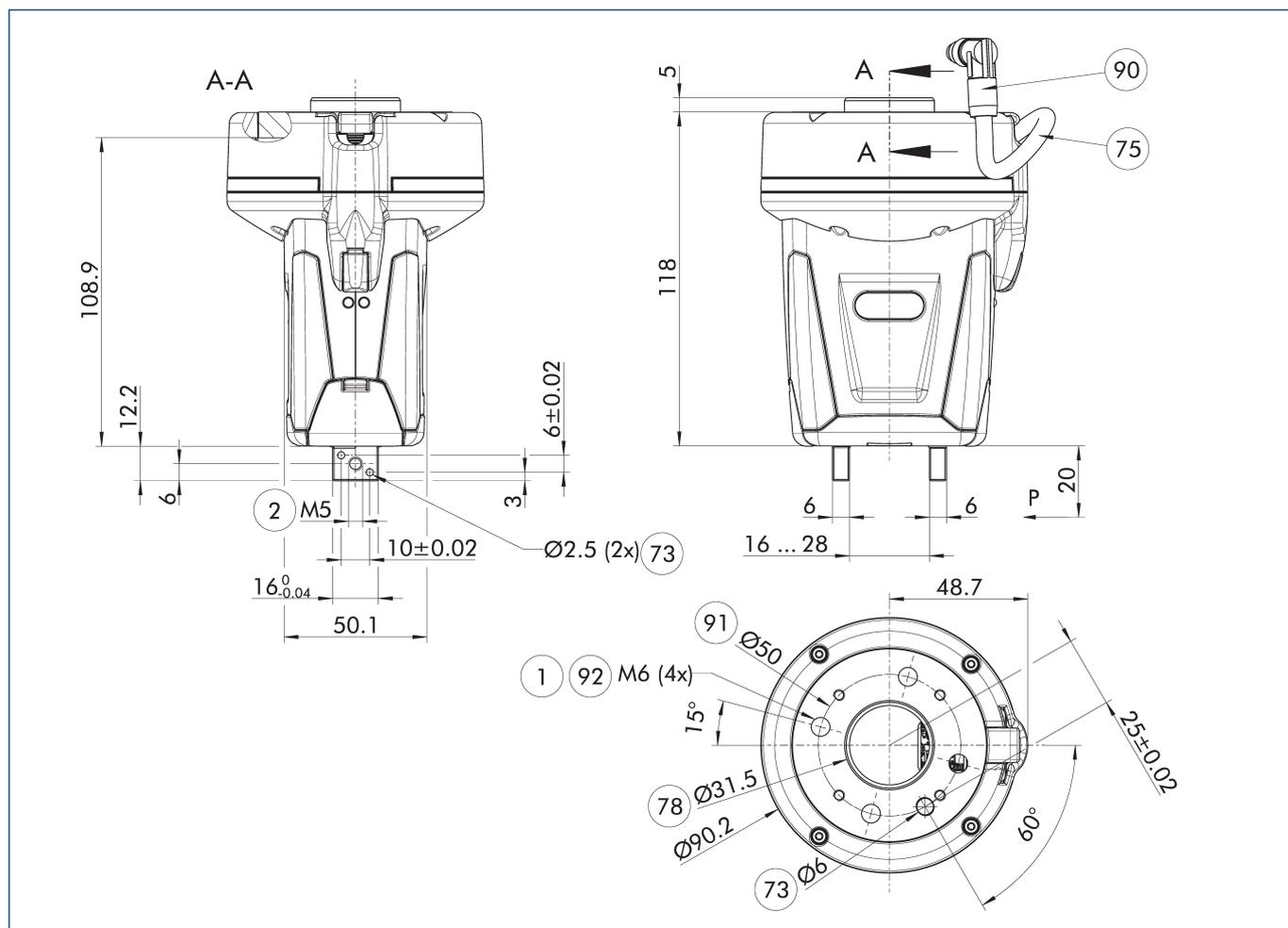
Le schéma représente la pince dans sa version de base avec les mors ouverts.

- | | | | |
|----|---------------------------------------|----|---------------------------------|
| ① | Fixation de la pince | ⑦⑧ | Ajustement pour centrage |
| ② | Fixation des doigts | ⑨① | Cercle de perçage DIN ISO-9409 |
| ⑦③ | Ajustement pour goupilles de centrage | ⑨② | Passage au centre pour fixation |
| ⑦⑤ | Longueur de câble | | |

Co-act EGP-C 40

Pince collaborative de petites pièces

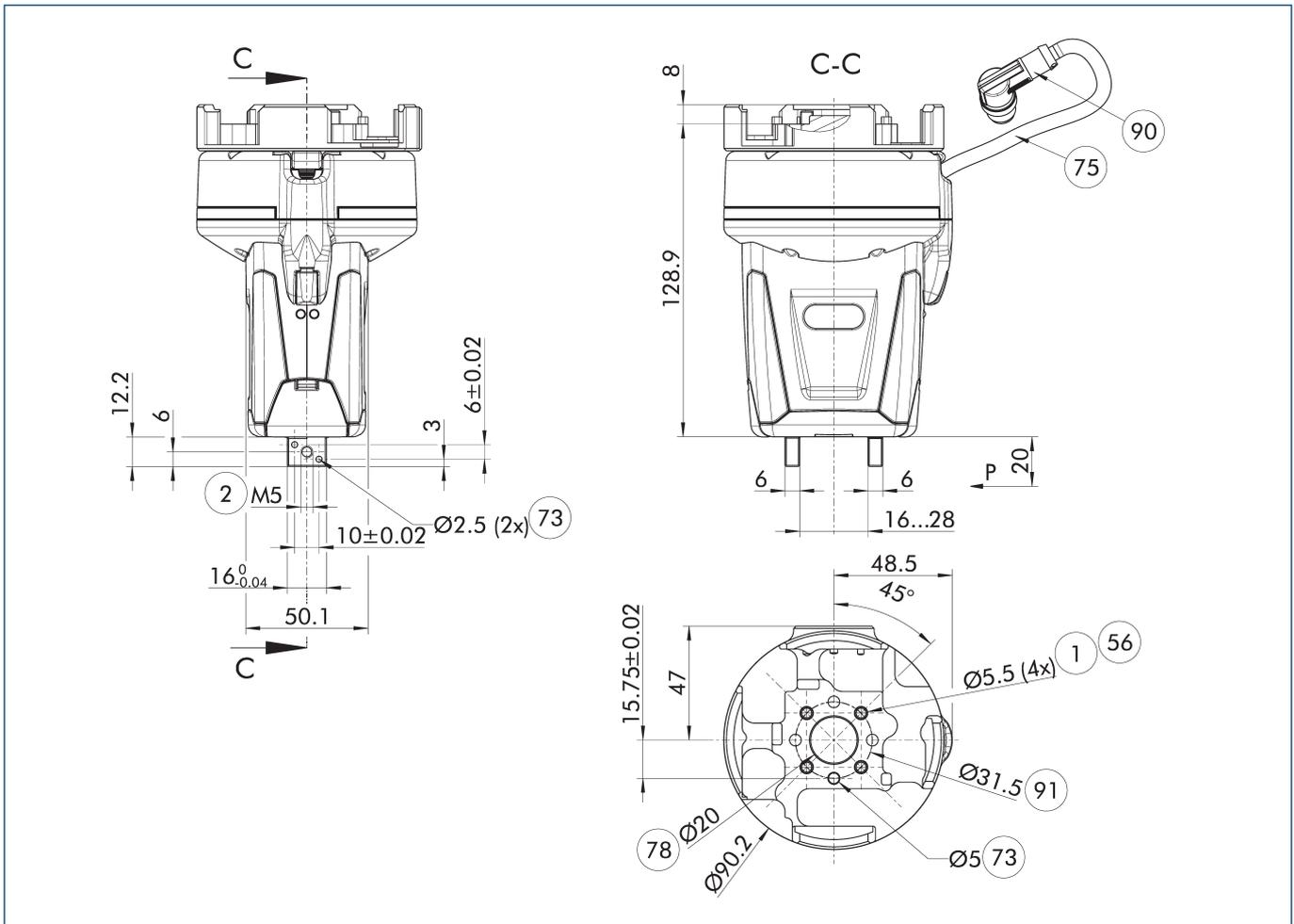
Vue principale Co-act EGP-C 40-N-N-M1013



Le schéma représente la pince dans sa version de base avec les mors ouverts.

- | | | | |
|---|---------------------------------------|----|---------------------------------|
| ① | Fixation de la pince | ⑦⑧ | Ajustement pour centrage |
| ② | Fixation des doigts | ⑨⑩ | Prise coudée |
| ③ | Ajustement pour goupilles de centrage | ⑪ | Cercle de perçage DIN ISO-9409 |
| ④ | Longueur de câble | ⑫ | Passage au centre pour fixation |

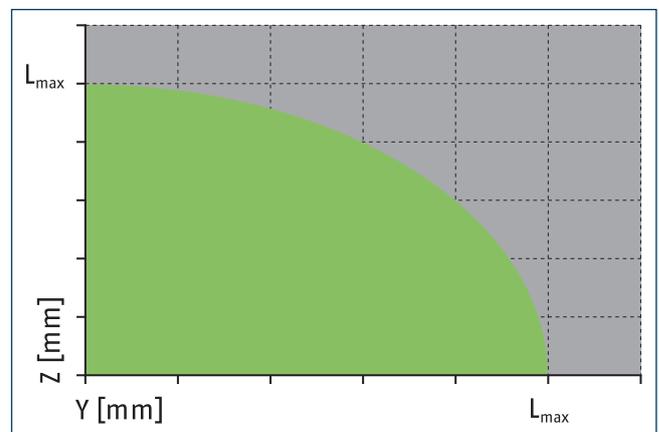
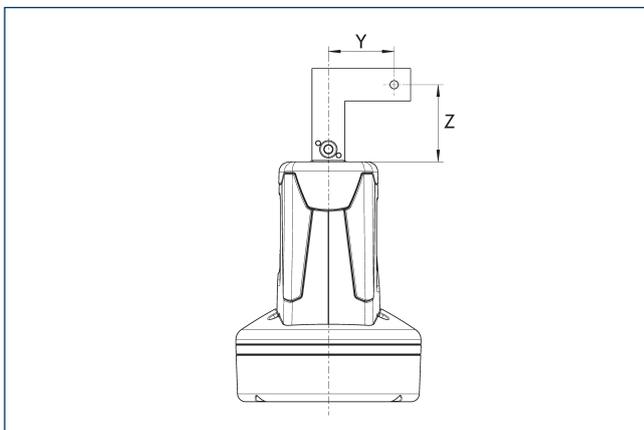
Vue principale Co-act EGP-C 40 N-N-ASSISTA



Le schéma représente la pince dans sa version de base avec les mors ouverts.

- | | |
|--|-----------------------------------|
| ① Fixation de la pince | ⑦⑤ Longueur de câble |
| ② Fixation des doigts | ⑦⑧ Ajustement pour centrage |
| ⑤⑥ Inclus dans la livraison | ⑨⑩ Prise coudée |
| ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage | ⑨① Cercle de perçage DIN ISO-9409 |

Dépassement maximum autorisé



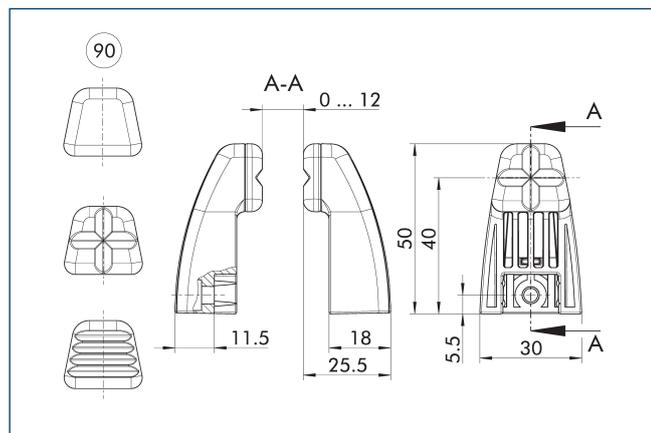
■ Plage admissible ■ Plage non admissible

L_{max} correspond à la longueur de doigt maximale admissible, voir tableau des caractéristiques techniques.

Co-act EGP-C 40

Pince collaborative de petites pièces

Mors rapporté AUB Co-act EGP-C



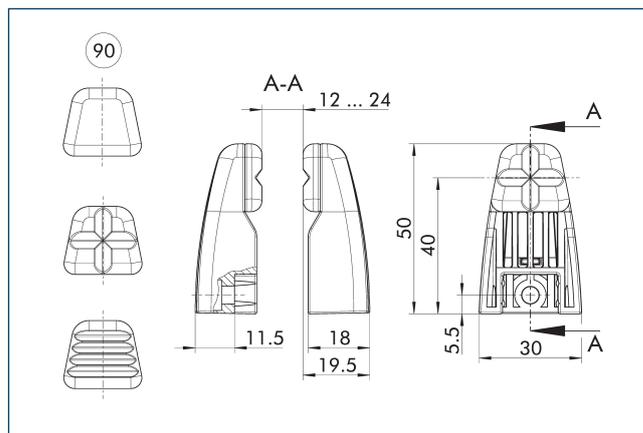
90 Inserts de doigts

Les doigts de préhension sont conçus spécifiquement pour la pince EGP Co-act. Suivant la taille, ils sont disponibles avec différentes plages de serrage. Suivant l'application et de la pièce, un des inserts de doigt fournis peut être utilisés. Les inserts des doigts sont fabriqués dans un matériau rigide ou élastique.

Description	ID	Matière
Ébauches de doigts		
AUB Co-act EGP 40/12	1401285	PA/TPU

① L'étendue de livraison inclus deux doigts de préhension et les éléments de fixation. Tenir compte des remarques dans la notice de montage et d'utilisation de la pince Co-act EGP.

Mors rapporté AUB Co-act EGP-C



90 Inserts de doigts

Les doigts de préhension sont conçus spécifiquement pour la pince EGP Co-act. Suivant la taille, ils sont disponibles avec différentes plages de serrage. Suivant l'application et de la pièce, un des inserts de doigt fournis peut être utilisés. Les inserts des doigts sont fabriqués dans un matériau rigide ou élastique.

Description	ID	Matière
Ébauches de doigts		
AUB Co-act EGP 40/24	1401286	PA/TPU

① L'étendue de livraison inclus deux doigts de préhension et les éléments de fixation. Tenir compte des remarques dans la notice de montage et d'utilisation de la pince Co-act EGP.



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

Folgen Sie uns | *Follow us*

