

Inbetriebnahmeanleitung EGU / EGK / EZU für Kassow Robots (KR Series Gen2, Edge Edition)

Original Inbetriebnahmeanleitung

Hand in hand for tomorrow

Impressum

Urheberrecht:

Diese Anleitung ist urheberrechtlich geschützt. Urheber ist die SCHUNK SE & Co. KG.
Alle Rechte vorbehalten.

Technische Änderungen:

Änderungen im Sinne technischer Verbesserungen sind uns vorbehalten.

Dokumentenummer: 1618692

Auflage: 01.00 | 06.03.2025 | de

Sehr geehrte Kundin,
sehr geehrter Kunde,
vielen Dank, dass Sie unseren Produkten und unserem Familienunternehmen als führendem
Technologieausrüster für Roboter und Produktionsmaschinen vertrauen.
Unser Team steht Ihnen bei Fragen rund um dieses Produkt und weiteren Lösungen jederzeit
zur Verfügung. Fragen Sie uns und fordern Sie uns heraus. Wir lösen Ihre Aufgabe!
Mit freundlichen Grüßen
Ihr SCHUNK-Team

Customer Management
Tel. +49-7133-103-2503
Fax +49-7133-103-2189
cmg@de.schunk.com



Betriebsanleitung bitte vollständig lesen und produktnah aufbewahren.

Inhaltsverzeichnis

1 Allgemein.....	4
1.1 Zu dieser Anleitung.....	4
1.2 Zielgruppe	5
1.3 Symboldefinition	5
1.4 Darstellung der Warnhinweise	5
1.5 Mitgeltende Unterlagen	6
2 Produkt am Roboter befestigen	7
3 Produkt an Robotersteuerung anschließen	11
4 Installation und Nutzung des CBun	13
5 Produkt parametrieren und testen.....	14
6 Tool Center Point (TCP) und Greifergewicht.....	15
6.1 Werte für EGU	15
6.2 Werte für EGK	16
6.3 Werte für EZU	17
7 Fehlerbehebung.....	18
7.1 Fehlermeldungen.....	18
7.2 FAQ	19
8 Anhang	20
8.1 Definition Greifkraftmodus.....	20
8.2 Kompatibilitätsübersicht bzgl. Strombelastbarkeit.....	21

1 Allgemein

1.1 Zu dieser Anleitung

Dieses Handbuch enthält Informationen, wie der Greifer mechanisch montiert und elektrisch an einen Kassow Roboter (KR) angeschlossen wird. Für die Softwareintegration ist ein **CBun** von Kassow Robots verfügbar und kann unter <https://kassowrobots.com> heruntergeladen werden.

Die Software dient zur einfachen Integration folgender Produkte in KR-Applikationen:

- EGU MB: mit Modbus RTU-Schnittstelle
- EGK MB: mit Modbus RTU-Schnittstelle
- EZU MB: mit Modbus RTU-Schnittstelle

HINWEIS

Die Kompatibilität des Produkts zum Roboter ist abhängig von der Strombelastbarkeit, Kompatibilitätsübersicht siehe unter ▶ 8.2 [📄 21].

Begriffsdefinition "Produkt"

"Produkt" ersetzt in dieser Anleitung die oben aufgeführten Produktbezeichnungen.

HINWEIS: Abbildungen in dieser Anleitung dienen dem grundsätzlichen Verständnis und können von der tatsächlichen Ausführung des Roboters abweichen. Hierzu Anleitung des Roboters beachten.

Neben dieser Anleitung gelten die aufgeführten Dokumente unter ▶ 1.5 [📄 6].

Abkürzungen

Folgende Abkürzungen werden verwendet:

- GPE: Greifkraft- und Positionserhaltung
Produkte der Variante "M" verfügen über eine Greifkraft- und Positionserhaltung (GPE). Bei diesen Produkten kann beim Senden von Steuerbefehlen angegeben werden, ob Werkstücke und Positionen durch die Antriebsregelung oder durch die GPE gehalten werden sollen.
- SG: Single Gripper
- DG: Double Gripper
- TCP: Tool Center Point (Werkzeugmittelpunkt)
- COM: Center of Mass (Schwerpunkt)

1.2 Zielgruppe

Dieses Handbuch richtet sich an Roboter-Integratoren, die einfache mechanische und elektrische Schulungskenntnisse besitzen und die außerdem mit elementaren Programmierkonzepten vertraut sind.

Inbetriebnahme und Störungsbehebung dürfen ausschließlich von Fachpersonal mit geeigneter Ausbildung ausgeführt werden.

Folgende Kenntnisse sind erforderlich:

- Robotik-Grundkenntnisse
- Kenntnisse im Umgang mit Kassow Robotern

Elektrische Installation darf ausschließlich von einer Elektrofachkraft mit geeigneter Ausbildung ausgeführt werden.

1.3 Symboldefinition

In dieser Anleitung werden folgende Symbole verwendet:

- Voraussetzung einer Handlung

1. Handlungsschritt 1

2. Handlungsschritt 2

⇒ Zwischenergebnis

⇒ Endergebnis

▶ 1.3 [5]: Kapitelnummer und [Seitenzahl] in Querverweisen

1.4 Darstellung der Warnhinweise

Zur Verdeutlichung von Gefahren werden in den Warnhinweisen folgende Signalworte und Symbole verwendet.



⚠ GEFAHR

Gefahren für Personen!

Nichtbeachtung führt sicher zu irreversiblen Verletzungen bis hin zum Tod.



⚠ WARNUNG

Gefahren für Personen!

Nichtbeachtung kann zu irreversiblen Verletzungen bis hin zum Tod führen.



⚠ VORSICHT

Gefahren für Personen!

Nichtbeachtung kann zu leichten Verletzungen führen.

ACHTUNG

Sachschaden!

Informationen zur Vermeidung von Sachschäden.

1.5 Mitgeltende Unterlagen

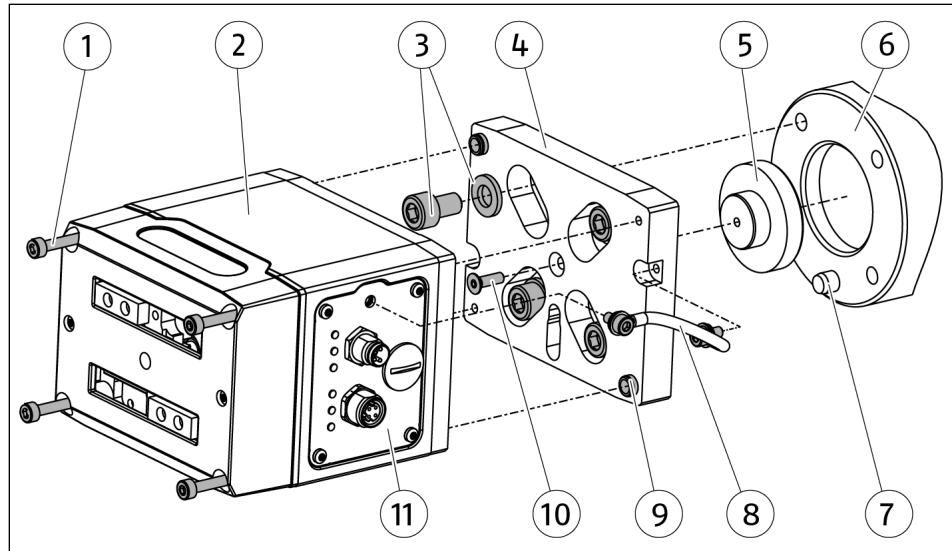
- Montage- und Betriebsanleitung des Produkts:
 - Elektrischer Universalgreifer EGU *
 - Elektrischer Kleinteilegreifer EGK *
 - Elektrischer Zentrischgreifer EZU *
- Inbetriebnahmeanleitungen:
 - EGU mit Modbus RTU-Schnittstelle *
 - EGK mit Modbus RTU-Schnittstelle *
 - EZU mit Modbus RTU-Schnittstelle *
- Betriebsanleitung des KR-Roboters
- Dokumentation für das EGU, EGK und EZU CBun, bereitgestellt von KR

Die mit Stern (*) gekennzeichneten Unterlagen können unter [schunk.com/downloads](https://www.schunk.com/downloads) heruntergeladen werden.

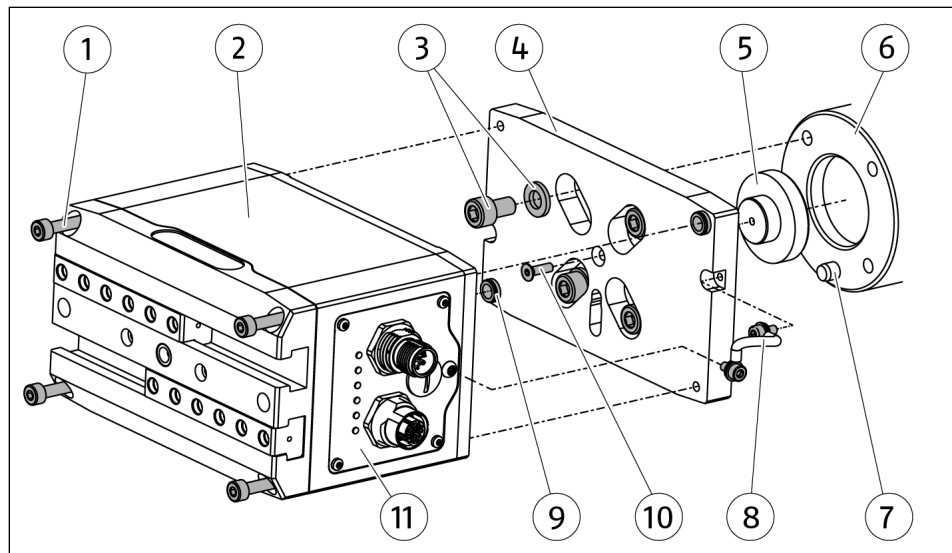
2 Produkt am Roboter befestigen

Für die Montage des Produkts an Robotern stellt SCHUNK Roboter-Adaptionspakete als Zubehör zur Verfügung. Diese Pakete enthalten passende Schrauben, Zentrierstifte und Zentrierbund für die Befestigung an den gewünschten Roboterflansch. Für weitere Informationen siehe Katalogdatenblatt unter schunk.com.

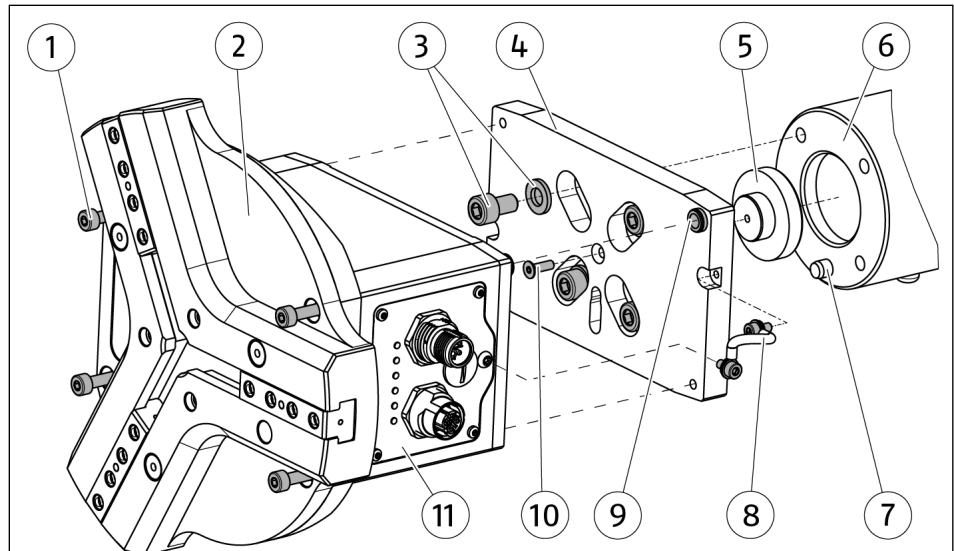
Einzelgreifer (SG)



EGK-SG: Montage am Roboter



EGU-SG: Montage am Roboter



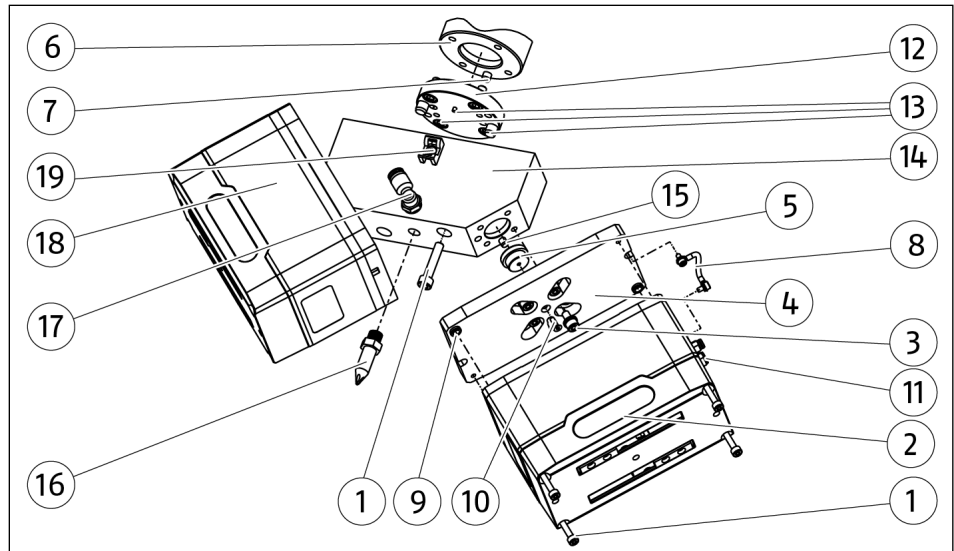
EZU-SG: Montage am Roboter

1. Zentrierstift (7) in Roboterflansch (6) einsetzen.
2. Zentrierbund (5) mit Schraube (10) an Adapterplatte (4) montieren.
3. Adapterplatte (4) mit Schrauben (3) und ggf. mit Unterlegscheiben an Roboterflansch (6) befestigen.
4. Kabel Funktionserde (8) mit Schraube und Zahnscheibe an Adapterplatte (4) montieren.
5. Zentrierhülsen (9) in Adapterplatte (4) einsetzen.
6. Produkt (2) mit Schrauben (1) an Adapterplatte (4) befestigen.
Hinweis: Platine (11) und Kabel Funktionserde (8) müssen sich auf derselben Seite befinden.
7. Kabel Funktionserde (8) an den Potentialausgleich des Produkts mit Schraube und Zahnscheibe anschließen.

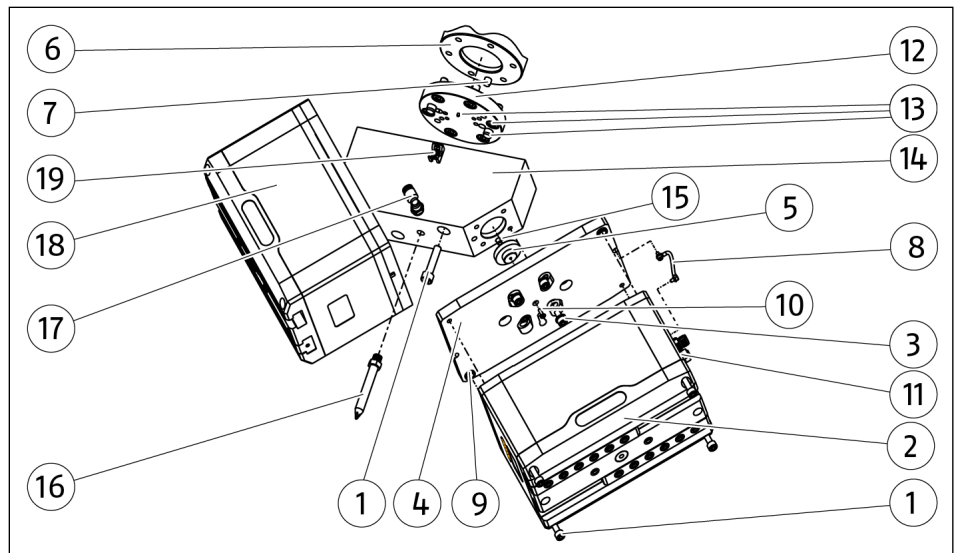
Doppelgreifer (DG)

Hinweis: Bei Einsatz als Doppelgreifer kann eine Abblasdüse montiert werden. Dabei reinigt die austretende Luft aus der Abblasdüse das Werkstück von Spänen oder anderen Verunreinigungen.

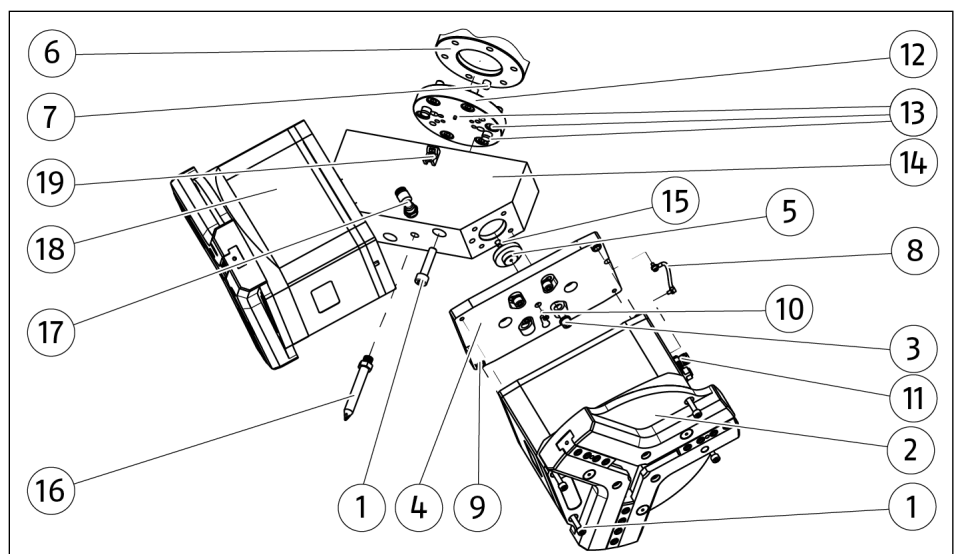
Abblasdüse und Kabelhalter sind als Zubehör bei SCHUNK erhältlich, siehe Katalogdatenblatt unter schunk.com.



EGK-DG: Montage am Roboter



EGU-DG: Montage am Roboter



EZU-DG: Montage am Roboter

1. Zentrierstift (7) in Roboterflansch (6) einsetzen.

- 2.** ISO-Flansch (12) mit Schrauben (13) an Roboterflansch (6) befestigen.
- 3.** Zentrierstifte (13) in ISO-Flansch (12) einsetzen.
- 4.** Winkeladapter (14) mit Schrauben (1) an ISO-Flansch (12) lagerichtig befestigen.
- 5.** Zentrierstift (15) in Winkeladapter (14) einsetzen.
- 6.** Zentrierbund (5) mit Schraube (10) an Adapterplatte (4) montieren.
- 7.** Adapterplatte (4) mit Schrauben (3) und ggf. mit Unterlegscheiben an Winkeladapter (14) befestigen.
- 8.** Kabel Funktionserde (8) mit Schraube und Zahnscheibe an Adapterplatte (4) montieren. Dabei beachten, dass das Kabel Funktionserde (8) nach außen zeigt.
- 9.** Zentrierhülsen (9) in Adapterplatte (4) einsetzen.
- 10.** Produkt (2) mit Schrauben (1) an Adapterplatte (4) befestigen. Hinweis: Platine (11) und Kabel Funktionserde (8) müssen sich auf derselben Seite befinden.
- 11.** Kabel Funktionserde (8) an den Potentialausgleich des Produkts mit Schraube und Zahnscheibe anschließen.
- 12.** Zweiten Greifer (18) analog an den Winkeladapter (14) montieren.
- 13.** Optional: Abblasdüse (16) mit beiliegendem O-Ring in die Z-Achse des Winkeladapter (14) mit flüssiger, mittelfester Schraubensicherung einkleben (Anzugsdrehmoment 1 Nm). Winkelverschraubung (17) in Winkeladapter (14) einschrauben.
- 14.** Optional: Kabelhalter (19) mit beiliegender Schraube an Winkeladapter (14) befestigen.

3 Produkt an Robotersteuerung anschließen

Vor Anschluss oder Inbetriebnahme des Produkts die Betriebsanleitung des Roboters lesen und die Hinweise in dieser Anleitung beachten!



⚠️ WARNUNG

Verletzungsgefahr durch unerwartete Bewegungen!

Ist die Energieversorgung eingeschaltet oder noch Restenergie im System vorhanden, können sich Bauteile unerwartet bewegen und schwere Verletzungen verursachen.

- Vor Beginn sämtlicher Arbeiten am Produkt: Energieversorgung abschalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
- Sicherstellen, dass im System keine Restenergie mehr vorhanden ist.



⚠️ VORSICHT

Verletzungsgefahr durch Stromschlag bei Berührung spannungsführender Teile!

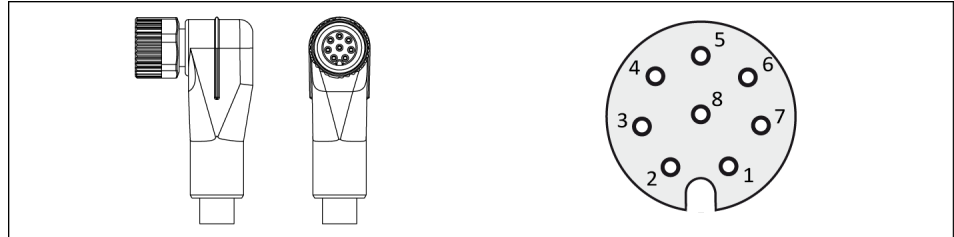
- Betriebsanleitung des Roboters beachten.
- Vor Beginn sämtlicher Arbeiten am Produkt: Energieversorgung abschalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

HINWEIS

Sicherheitsrelevante Signale (z. B. Not-Aus) müssen extern verdrahtet werden, z. B. über Sicherheitsrelais, um somit das Produkt komplett von der Stromzufuhr zu trennen.

- Risikobewertung für die gesamte Roboterapplikation auf Grundlage gesetzlicher Vorschriften durchführen, um alle sicherheitsrelevanten Aspekte der Anwendung zu bewerten.
- Um die Leistung des Robotersteckers zu erhöhen, müssen die Mehrzweckausgänge korrekt konfiguriert werden, bevor der Greifer das erste Mal an den Roboter angeschlossen wird. Sicherstellen, dass keine anderen Geräte an die Buchse angeschlossen werden können, wenn die maximal erhaltliche Leistung durch den Stecker verbraucht wird.
Pin 5: 24 V Ausgang, Pin 6: 0V, Pin 7: 24 V Ausgang

Anschlussbelegung



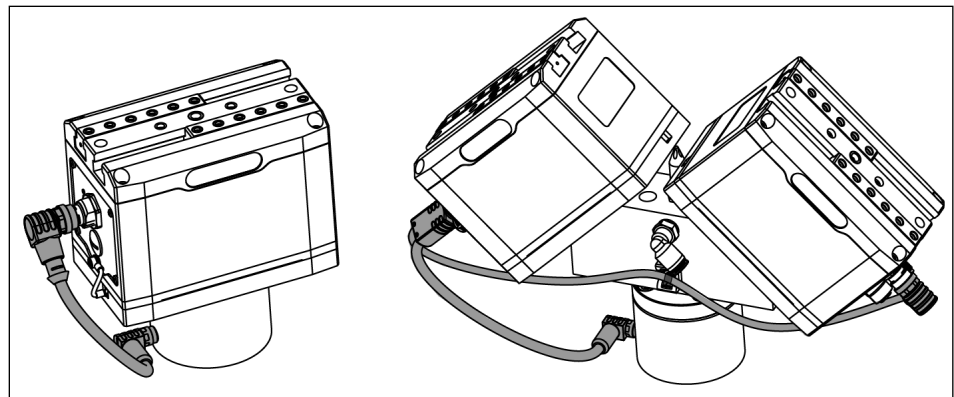
Pin-Belegung Anschlussstecker EGU / EGK / EZU an KR Roboter

Signal	Greifer	Roboter
	Pin	Pin
V+	1	5, 7
Bus_A	2	1
GND	3	6, 8
Bus_B	4	2
n.c.	5	3, 4

Tab.: Anschlussbelegung EGU / EGK / EZU an KR Roboter

Produkt anschließen

- Es liegt **keine** Energieversorgung an.
 - Produkt ist am Roboter montiert.
 - Greiferfinger sind montiert. Kabel ist am Produkt angeschlossen (siehe Montags- und Betriebsanleitung des Produkts).
1. Kabel am Roboter (Stecker 2) anschließen.
 2. Beim Einsatz von 2 Produkten: Kabel am Winkeladapter mit dem Kabelhalter fixieren.



Kabel anschließen, beispielhaft gezeigt am EGU

4 Installation und Nutzung des CBun

Das CBun für EGU, EGK und EZU kann über <https://docs.kassowrobots.com> heruntergeladen werden. Ebenfalls befindet sich dort eine Online-Dokumentation, welche die erforderlichen Schritte für Installation und Nutzung beschreibt. Für den Zugang zur Website ist möglicherweise eine Registrierung erforderlich.

5 Produkt parametrieren und testen



⚠ VORSICHT

Verletzungsgefahr durch unerwartete Bewegungen!

Bauteile können sich unerwartet bewegen und schwere Verletzungen verursachen.

- Sicherheitshinweise der Greifer beachten.
 - Sicherheitsrelevante Signale (wie z. B. Notaus) für das Sicherheitssystem der Anlage konfigurieren.
 - Stromversorgung erst einschalten, wenn der Greifer am Roboter befestigt und niemand mehr im Gefahrenbereich ist.
-

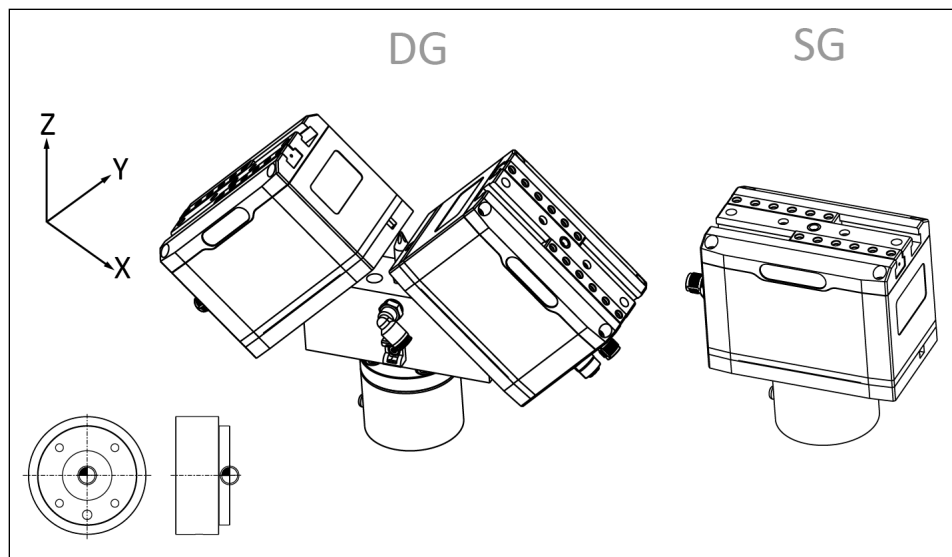
6 Tool Center Point (TCP) und Greifergewicht

Zur einwandfreien Verwendung des Greifers an einem KR-Roboter wird empfohlen, den Werkzeugmittelpunkt (TCP) und das Greifergewicht in den Robotereinstellungen zu hinterlegen.

HINWEIS

Wird ein Werkstück mit bestimmtem Gewicht gegriffen, kann die gesamte Nutzlast dynamisch angepasst werden.

6.1 Werte für EGU



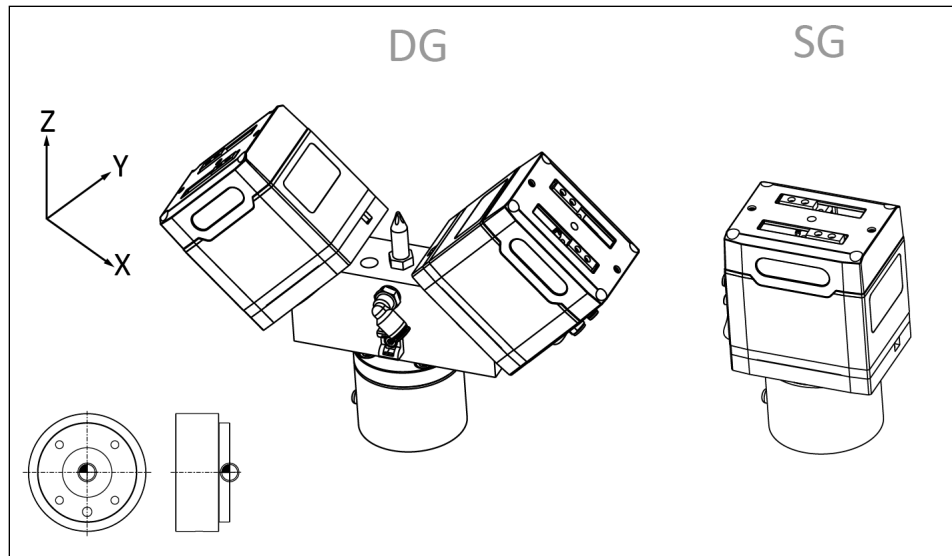
EGU: Tool Center Point, DG: zwei Produkte montiert, SG: ein Produkt montiert

ISO 50

Baugröße	TCP				Schwerpunkt			Gewicht [kg]
	X [mm]	Y [mm]	Z [mm]	RY [deg]	CX [mm]	CY [mm]	CZ [mm]	
SG: ein montiertes Produkt								
EGU 50	-	-	93.5	-	-0.3	-0.3	47.9	1.8
EGU 60	-	-	119	-	1.6	-0.7	61.3	3.3
DG: zwei montierte Produkte								
EGU 50	±114.1	-	116.9	±45°	0	0	75.2	4.2
EGU 60	±143.6	-	149.9	±45°	0	0	99.7	7.7

Tab.: EGU: TCP, Schwerpunkt und Gewicht bei ISO-Flansch 50

6.2 Werte für EGK



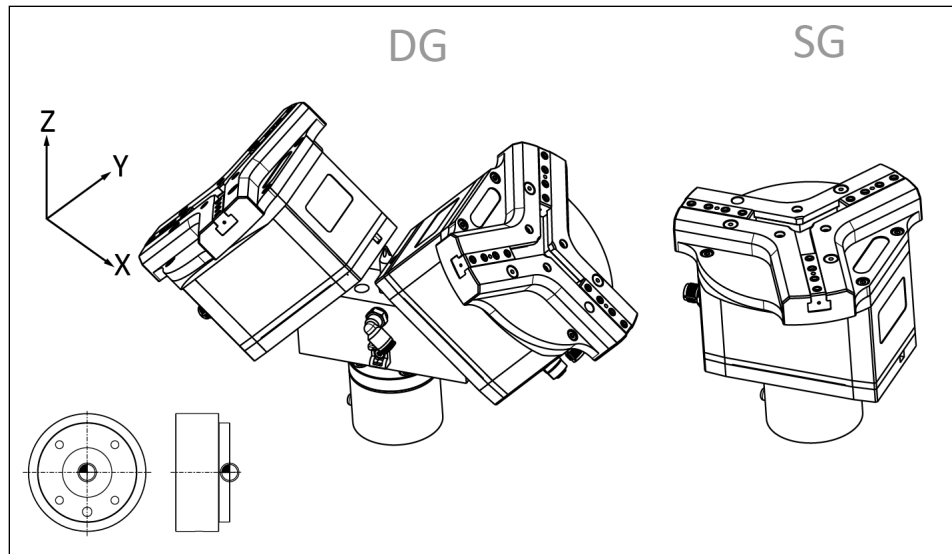
EGK: Tool Center Point, DG: zwei Produkte montiert, SG: ein Produkt montiert

ISO 50

Baugröße	TCP				Schwerpunkt			Gewicht [kg]
	X [mm]	Y [mm]	Z [mm]	RY [deg]	CX [mm]	CY [mm]	CZ [mm]	
SG: ein montiertes Produkt								
EGK 25	-	-	90.2	-	-1.5	-0.1	42.7	0.8
EGK 40	-	-	94.5	-	-0.5	-0.3	44.9	1.3
EGK 50	-	-	102	-	0.5	-0.2	49.1	2.1
DG: zwei montierte Produkte								
EGK 25	±111.8	-	114.6	±45°	0	0	64.7	2.3
EGK 40	±114.8	-	117.6	±45°	0	0	71	3.3
EGK 50	±131.6	-	137.9	±45°	0	0	87.3	5.3

Tab.: EGK: TCP, Schwerpunkt und Gewicht bei ISO-Flansch 50

6.3 Werte für EZU



EZU: Tool Center Point, DG: zwei Produkte montiert, SG: ein Produkt montiert

ISO 50

Baugröße	TCP				Schwerpunkt			Gewicht [kg]
	X [mm]	Y [mm]	Z [mm]	RY [deg]	CX [mm]	CY [mm]	CZ [mm]	
SG: ein montiertes Produkt								
EZU 30	-	-	107	-	-0.9	-0.3	62	2.6
EZU 35	-	-	135,5	-	0.5	-0.7	79.2	4.9
EZU 40	-	-	156,9	-	0	-0.8	94.3	8.2
DG: zwei montierte Produkte								
EZU 30	±123.7	-	126.5	±45°	0	0	86.3	5.9
EZU 35	±155.3	-	161.6	±45°	0	0	113.4	10.9

Tab.: EZU: TCP, Schwerpunkt und Gewicht bei ISO-Flansch 50

7 Fehlerbehebung

7.1 Fehlermeldungen

Fehler	Mögliche Ursache	Maßnahmen zur Behebung
"Workpiece lost" Werkstück verloren	Die Greifkraft war nicht ausreichend, um das Werkstück zu halten.	Greifkraft erhöhen. Bei Bedarf Greiferauslegung überprüfen.
"Blocked" blockiert	Die Grundbacken des Greifers können das Ziel nicht erreichen.	Prüfen, ob die Führung der die Grundbacken blockiert ist, oder die Arbeitsumgebung auf Gegenstände untersuchen, die die Bewegung der Finger behindern.
"Workpiece not detected: Gripping an item outside of the workpiece tolerance " Werkstück nicht erkannt: Greifen eines Werkstücks außerhalb der Werkstücktoleranz	Der Greifer hält ein zu großes oder zu kleines Werkstück	Prüfen, ob sich das richtige Werkstück zwischen den Greiferfingern befindet. Andernfalls die Werkstücktoleranzeinstellungen im Installationsbildschirm überprüfen und korrigieren.
"Command not feasible" Befehl nicht ausführbar	Der Greifer kann den Befehl nicht ausführen.	Befehlsparameter anpassen oder Greiferstatus prüfen.

7.2 FAQ

Frage/Problem	Antwort/Lösung
Verbindung schlägt fehl	<ul style="list-style-type: none"> • Wenn ein Problem mit der Verbindung zwischen dem Greifer und dem Roboterarm besteht, sollte zunächst das Kabel und der Stecker am Gelenk überprüft werden. 1. Kabel visuell auf Schäden überprüfen. Die Kabelisolierung darf keine Brüche aufweisen. 2. Stecker des Greifers vom Werkzeuganschluss am Gelenk abziehen. Beim Abziehen des Kabels darauf achten, dass der Stecker nicht schräg abgeschraubt wird, da dies die Stifte verbiegen und Verbindungsprobleme verursachen kann. 3. Überprüfen, dass die Stifte gerade und nicht verschmutzt sind. 4. Kabel erneut einstecken und nach Vorgabe des Roboterherstellers festziehen. 5. Einen Greifbefehl zu einem neuen Programm hinzufügen und beobachten, ob in der Statusleiste Warnungen oder Fehler angezeigt werden. 6. Wenn keine Warnungen oder Fehler angezeigt werden, einen Test-Greifvorgang in der Statusleiste ausführen und das Ergebnis beobachten. 7. Wenn der Greifer immer noch nicht reagiert, liegt möglicherweise ein Verbindungsproblem im Kabel oder im Roboterarm vor. In diesem Fall SCHUNK Service kontaktieren.

8 Anhang

8.1 Definition Greifkraftmodus

BasicGrip

Dieser Greifmodus ist für alle Varianten des Produkts verfügbar. Im BasicGrip wird mit der Nenngreifkraft oder kleiner das Werkstück gegriffen. Der Motor wird permanent bestromt, dadurch ist ein dauerhaftes Nachgreifen der Werkstücke möglich. Hinweis: Abhängig von der eingestellten Greifkraft ändert sich die Greifgeschwindigkeit.

SoftGrip

Dieser Greifmodus ist für alle EGK-Varianten verfügbar. Der SoftGrip-Modus kann verwendet werden, um empfindliche, fragile oder bruchempfindliche Werkstücke wie z. B. Elektroniken, Gläser, Keramiken schonend zu greifen.

Um beim SoftGrip Einfluss auf den Kraftimpuls zu nehmen, muss ein Greifgeschwindigkeitswert übergeben werden. Dieser Greifgeschwindigkeitswert muss zwischen der minimalen Greifgeschwindigkeit `<min_vel>` und der berechneten Greifgeschwindigkeit, die im BasicGrip-Modus bei der gleichen Greifkraft verwendet wird, liegen.

Hinweis: Abhängig von der eingestellten Greifgeschwindigkeit ändert sich die Greifkraft.

StrongGrip

Dieser Greifmodus ist nur bei EGU und EZU der Variante "M" verfügbar.

Im StrongGrip-Modus wird mit einer Greifkraft größer 100 Prozent das Werkstück gegriffen, dadurch ist das Greifen schwerer Werkstücke möglich.

In diesem Modus wird kurzzeitig vom Motor eine höhere Leistung abgerufen, ein Elastomer speichert die hohe Greifkraft. Nach einer einstellbaren Zeit fällt die Motorbremse ein, das Werkstück wird gehalten.

8.2 Kompatibilitätsübersicht bzgl. Strombelastbarkeit

Nachfolgende Tabellen zeigen die Kompatibilität der Greifer mit dem Roboter. Dabei wird die maximale Leistungsaufnahme des Greifers und die maximale Leistungsabgabe des Roboters betrachtet. Ein Abgleich von Nutzlast und Eigenmasse der Greifeinheit erfolgt nicht. SCHUNK empfiehlt zusätzlich die Nutzlast des Roboters detailliert zu betrachten.

HINWEIS

Aufgrund technischer Änderungen können die Kompatibilitätsübersichten veraltet sein. Daher empfiehlt SCHUNK einen detaillierten Abgleich mit den aktuellen Datenblättern des Robotermodells durchzuführen. Bei weiteren Fragen bitte SCHUNK kontaktieren!

Kompatibilitätsübersicht: EGK mit KR Robotern

Baugröße	Greifkraftmodus/ Nenngreifkraft	KR				
		810	1018	1205	1410	1805
KG: ein montiertes Produkt						
EGK 25	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EGK 40	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EGK 50	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
KR: zwei montierte Produkte						
EGK 25	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EGK 40	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EGK 50	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓

Legende:

- ✓ Die Leistungsaufnahme des Greifers liegt im Rahmen der vom Roboter abgegebenen Leistung.
- ! Die Leistungsaufnahme des Greifers überschreitet die vom Roboter abgegebene Leistung. Eine Kompatibilität könnte möglich sein durch Einschränkungen von Greifparametern, z. B. durch Reduzierung der Greifkraft.
- ✗ Die Leistungsaufnahme des Greifers überschreitet die vom Roboter abgegebene Leistung. Greifer und Roboter sind nicht kompatibel.

Kompatibilitätsübersicht: EGU mit KR Robotern

Baugröße	Greifkraftmodus/ Nenngreifkraft	KR				
		810	1018	1205	1410	1805
SG: ein montiertes Produkt						
EGU 50	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EGU 50	StrongGrip / 200%	✓	✓	✓	✓	✓
EGU 60	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EGU 60	StrongGrip / 200%	✓	✓	✓	✓	✓
EGU 70	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EGU 70	StrongGrip / 150%	✓	✓	✓	✓	✓
EGU 80	BasicGrip / 100%	!	!	!	!	!
EGU 80	StrongGrip / 200%	!	!	!	!	!
DG: zwei montierte Produkte						
EGU 50	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EGU 50	StrongGrip / 200%	✓	✓	✓	✓	✓
EGU 60	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EGU 60	StrongGrip / 200%	✗	✗	✗	✗	✗
EGU 70	BasicGrip / 100%	!	!	!	!	!
EGU 70	StrongGrip / 150%	✗	✗	✗	✗	✗
EGU 80	BasicGrip / 100%	!	!	!	!	!
EGU 80	StrongGrip / 200%	✗	✗	✗	✗	✗

Legende:

- ✓ Die Leistungsaufnahme des Greifers liegt im Rahmen der vom Roboter abgegebenen Leistung.
- ! Die Leistungsaufnahme des Greifers überschreitet die vom Roboter abgegebene Leistung. Eine Kompatibilität könnte möglich sein durch Einschränkungen von Greifparametern, z. B. durch Reduzierung der Greifkraft.
- ✗ Die Leistungsaufnahme des Greifers überschreitet die vom Roboter abgegebene Leistung. Greifer und Roboter sind nicht kompatibel.

Kompatibilitätsübersicht: EZU mit KR Robotern

Baugröße	Greifkraftmodus/ Nenngreifkraft	KR				
		810	1018	1205	1410	1805
SG: ein montiertes Produkt						
EZU 30	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EZU 30	StrongGrip / 200%	✓	✓	✓	✓	✓
EZU 35	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EZU 35	StrongGrip / 200%	!	!	!	!	!
EZU 40	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EZU 40	StrongGrip / 200%	!	!	!	!	!
DG: zwei montierte Produkte						
EZU 30	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EZU 30	StrongGrip / 200%	✓	✓	✓	✓	✓
EZU 35	BasicGrip / 100%	✓	✓	✓	✓	✓
EZU 35	StrongGrip / 200%	✗	✗	✗	✗	✗
EZU 40	BasicGrip / 100%	!	!	!	!	!
EZU 40	StrongGrip / 200%	✗	✗	✗	✗	✗

Legende:

- ✓ Die Leistungsaufnahme des Greifers liegt im Rahmen der vom Roboter abgegebenen Leistung.
- ! Die Leistungsaufnahme des Greifers überschreitet die vom Roboter abgegebene Leistung. Eine Kompatibilität könnte möglich sein durch Einschränkungen von Greifparametern, z. B. durch Reduzierung der Greifkraft.
- ✗ Die Leistungsaufnahme des Greifers überschreitet die vom Roboter abgegebene Leistung. Greifer und Roboter sind nicht kompatibel.



SCHUNK SE & Co. KG
Spanntechnik | Greiftechnik | Automatisierungstechnik

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

Folgen Sie uns | *Follow us*



Wir drucken nachhaltig | *We print sustainable*