



Hand in hand for tomorrow



Produktdatenblatt

Kundenspezifisch konfigurierbarer Großhubgreifer ELG

Individuell. Kraftvoll. Flexibel.

Kundenspezifisch konfigurierbarer Großhubgreifer ELG

Elektrischer 2-Finger-Parallelgreifer mit großem Backenhub, hoher Greifkraft und Profilschienenführung für den Einsatz langer Greiferfinger.

Einsatzgebiet

Individuelle Lösung für ein breites Einsatzgebiet durch kundenspezifische Konfiguration des Greifers in sauberen bis leicht verschmutzten Umgebungen



Vorteile – Ihr Nutzen

Hohe Flexibilität durch großen Backenhub und hohe Greifkraft

Adaptierbarer Antriebsmotor zur flexiblen Ansteuerung und einfachen Einbindung in bestehende Steuerungskonzepte

Positions- und momentengesteuertes Verfahren des Greifers für hochflexibles Greifen von verschiedensten Geometrien und Teilearten

Einsatz langer Greiferfinger ermöglicht durch die große Momentenaufnahme der Profilschienenführung

Anwendungsspezifischer Standardgreifer durch vielfältige Varianten und Optionen und individueller Konfiguration

Lizenzfreies und browserbasiertes Webtool kann ohne eigenes CAD-Programm genutzt werden

Attraktive Preise und kurze Lieferzeiten ermöglichen schnelle und effiziente Projektabläufe

Reduzierte Konstruktionsaufwände Einfache und schnelle Konstruktion von individuellen Großhubgreifern über das Webtool

SCHUNK Know-how reduziert Ihren Aufwand und Ihr Risiko

CAD Daten auf Knopfdruck verfügbar Greifer kann sofort in der CAD Anlagen-Konstruktion eingebunden werden



**Baugrößen
Anzahl: 4**



**Eigenmasse
8.03 .. 56.5 kg**



**Greifkraft
1000 .. 12000 N**



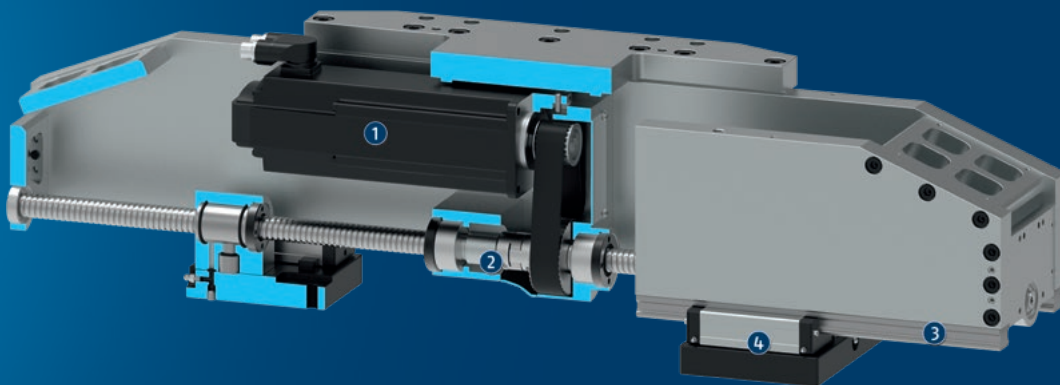
**Hub pro Backe min.
100 mm**



**Hub pro Backe max.
300 .. 400 mm**

Funktionsbeschreibung

Ein Servomotor treibt über einen Zahnriemen den Kugelgewindetrieb an, welcher die mit den Spindelmuttern und Profilschienen verbundenen Grundbacken linear bewegt.



① **Antrieb**
Servomotoren zahlreicher Hersteller adaptierbar

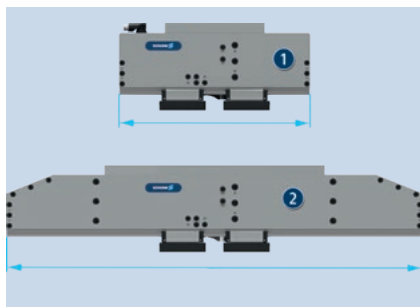
② **Kinematik**
hohe Belastbarkeit und Genauigkeit durch bewährte Kombination von Kugelgewindetrieb und Zahnriemen

③ **Profilschienenführung**
hochbelastbare, spielarme Grundbackenführung für große Fingerlängen

④ **Grundbacke**
zur Adaption der werkstückspezifischen Greiferfinger

Detaillierte Funktionsbeschreibung

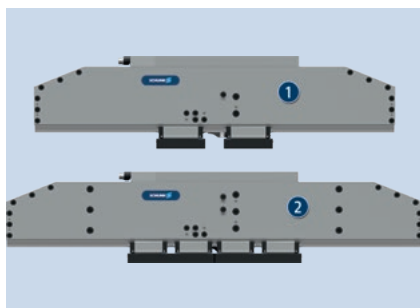
Individuell konfigurierbarer Hub



Der Hub pro Backe kann kundenindividuell zwischen 100 mm und 400 mm pro Backe millimetergenau konfiguriert werden. (Bei der Baugröße 10 ist der Hub auf 300 mm begrenzt)

- ① Variante mit 100 mm Hub pro Backe
- ② Variante mit 400 mm Hub pro Backe

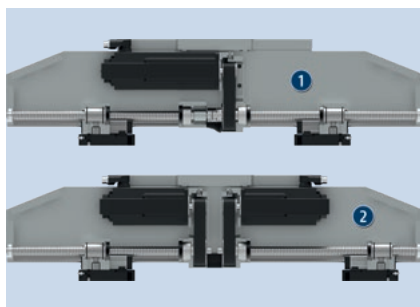
Fingerversion



Der Greifer ist in zwei Fingerversionen verfügbar. Neben der Basis-Variante für kurze Fingerlängen kann für entsprechende Anwendungen auch eine Variante mit langer Fingerlänge konfiguriert werden.

- ① Kurze Fingerlänge mit zwei Führungswagen pro Grundbacke
- ② Lange Fingerlänge mit vier Führungswagen pro Grundbacke

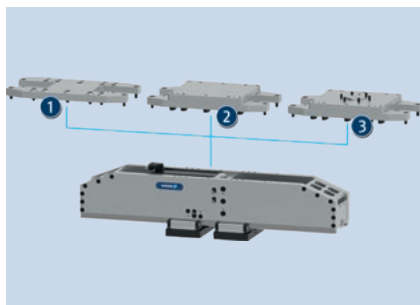
Synchronisation



Der Greifer ist als Synchron- und Asynchronvariante konfigurierbar. Bei der Synchron-Variante werden die beiden Grundbacken gemeinsam von einem Servomotor angesteuert, wobei die Backenbewegung durch einen gegenläufigen Kugelgewindetrieb synchronisiert wird. Mit der Asynchron-Variante ist es möglich, die beiden Grundbacken unabhängig und getrennt voneinander anzusteuern. Bei dieser Variante ist jeweils eine Grundbacke über den Kugelgewindetrieb und den Zahnriemen mit einem der beiden benötigten Servomotoren verbunden.

- ① Synchron-Version
- ② Asynchron-Version

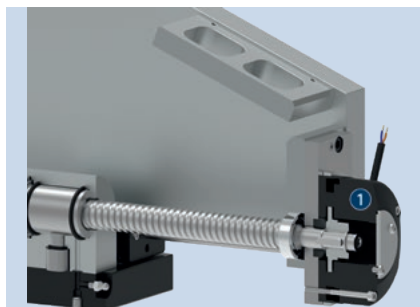
Befestigung des Greifers



Der Greifer bietet unterschiedliche Möglichkeiten zur Befestigung an Robotern oder Portalen.

- ① Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)
- ② Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)
- ③ Adapterplatte komplett für Anschraubung nach EN ISO 9409

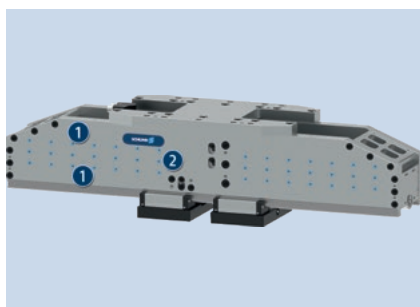
Positionsklemmung



Die elektrische Haltebremse verhindert die Bewegung des Kugelgewindetriebes und klemmt somit die Position der Grundbacken. Bei der Asynchronvariante werden zwei Bremsen benötigt. Pro Haltebremse (ROBA-stp®) wird ein Schnell-schaltmodul (ROBA®-brake-checker) für die Ansteuerung benötigt. Dieses ist im Lieferumfang des Greifers enthalten.

- ① Elektrische Haltebremse

Seitliche Befestigungsmöglichkeiten



Optionale Befestigungsmöglichkeit am Greifer für kundenspezifischen Zusatzaufbau wie beispielsweise Kameras, Sensorverteiler oder Ausblasdüsen. Diese Option ist nicht mit der Option „Gewichtsoptimierte Ausführung“ kombinierbar.

- ① Anschlussgewinde für Zusatzaufbau
- ② Passung für Zentrierstift

Gewichtsoptimierung



Ausfräsungen in den Seitenwangen reduzieren das Gewicht des Greifers um bis zu 15%. Diese Option ist nicht mit der Option „Seitliche Befestigungsmöglichkeiten“ kombinierbar.

- ① Ausfräsungen zur Gewichtsreduktion

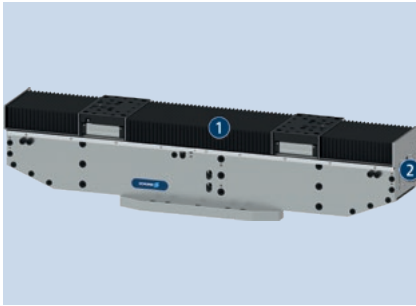
Abdeckbleche



Die Abdeckbleche schließen den Greifer auf der Anbindungsseite. Dadurch wird der Greifer vor äußeren Einflüssen an dieser Stelle geschützt. Die Motoranschlüsse sind entsprechend ausgespart.

- ① Abdeckbleche
- ② Motoranschluss

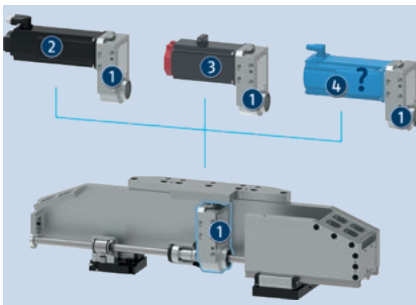
Faltenbalg



Der Faltenbalg schließt den Greifer auf der Seite der Grundbacken. Er ist nur in Kombination mit der Option Abdeckblech verfügbar und verbessert so den Schutz des Greifers vor Umwelteinflüssen.

- ❶ Faltenbalgabdeckung
- ❷ Abdeckbleche

Antriebsmotoren



An den Greifer lassen sich unterschiedliche Antriebsmotoren adaptieren, um eine flexible Ansteuerung und einfache Anbindung an bestehende Steuerungskonzepte zu ermöglichen.

- ❶ Motorspezifischer Anbausatz (immer im Lieferumfang enthalten)
- ❷ BOSCH- oder SIEMENS-Motoren (optional vormontiert)
- ❸ weitere Motoren: siehe Konfigurator (nicht im Lieferumfang enthalten)
- ❹ nicht im Konfigurator enthaltene Motoren auf Anfrage

Allgemeine Informationen zur Baureihe

Wirkprinzip: Spindelantrieb

Gehäusematerial: Aluminium

Grundbackenmaterial: Aluminium

Betätigung: elektrisch, über einen adaptierbaren Servomotor

Gewährleistung: 12 Monate

Lieferumfang: Greifer in der bestellten Variante, Beipack (Zentrierhülsen / detaillierter Inhalt siehe Betriebsanleitung) und Sicherheitsinformationen. Produktspezifische Anleitungen können unter schunk.com/downloads-manuals heruntergeladen werden.

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

Stillstandsmoment: erforderliches Stillstandsmoment des Motors zur Erreichung der angegebenen Greifkraft in Abhängigkeit des Motorwellendurchmessers. Dieses Drehmoment darf nicht überschritten werden. Das erforderliche Stillstandsmoment für die Asynchron-Version halbiert sich.

Fingerlänge: wird ab derselben Bezugsfläche wie der Abstand P in Richtung der Hauptachse gemessen.

Greifkrafterhaltung: Durch eine elektrische Haltebremse (Verwendung von Motoren mit Motorbremse und/oder Verwendung der Option Positionsklemmung) kann bei einer Not-Aus-Situation oder einem Spannungsabfall eine Greifkraft von mindestens 80% der ursprünglich aufgebrauchten Greifkraft zuverlässig erhalten werden.

Wiederholgenauigkeit (Positionieren, unidirektional): ist definiert als die Streuung der Ist-Position der Grundbacken bei 100 aufeinander folgenden Bewegungen auf eine Soll-Position aus gleicher Richtung unter gleichbleibenden Bedingungen.

Schließ- und Öffnungszeiten: Beim Greifen muss die Geschwindigkeit gemäß Betriebsanleitung angepasst werden, sodass sich Schließ- und Öffnungszeit erhöhen können. Die angegebenen Zeiten sind reine Bewegungszeiten der Grundbacken bei max. Geschwindigkeit, max. Beschleunigung ohne Strombegrenzung und Beachtung der maximal zulässigen Massen pro Finger.

Der Weg zum Online-Konfigurator: Der Konfigurator ist über die SCHUNK-Website oder über <https://schunk.com/de/de/konfigurator-elg> direkt abrufbar.



Anwendungsbeispiel

Anwendungsspezifischer Großhubgreifer zur Handhabung von Waschmaschinen im End-of-Line Verpackungsprozess

- 1 Anwendungsspezifischer Großhubgreifer ELG
- 2 Aufsatzfinger
- 3 Zuführung Waschmaschine
- 4 Zuführung Verpackung
- 5 Weitertransport der verpackten Waschmaschine

SCHUNK bietet mehr ...

Die folgenden Komponenten machen das Produkt noch produktiver – die passende Ergänzung für höchste Funktionalität, Flexibilität, Zuverlässigkeit und Prozesssicherheit.



Werkzeugwechsler



Ausgleichseinheit

① Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter [schunk.com](https://www.schunk.com).

Optionen und spezielle Informationen

Flexibel in Motor- und Reglerwahl: Die elektrische Ansteuerung erfolgt über einen adaptierbaren Servoantrieb mittels gängiger Standardregler wie z. B. Bosch oder Siemens.

Einfache Integration: Durch die Möglichkeit zur Anbringung eines gängigen Servomotors wird eine einfache Einbindung in das kundenspezifische Steuerungssystem gewährleistet.

Identische Ansteuerung: Der Greifer kann wie eine normale Servoachse direkt angesteuert und mit vorhandenen Achsen interpoliert werden.

Lebensmittelkonforme Schmierung: Das Produkt enthält standardmäßig lebensmittelkonforme Schmierstoffe. Die Anforderungen der Norm EN 1672-2:2020 werden nicht vollumfänglich erfüllt. Die entsprechenden NSF-Zertifikate sind unter <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> mit Hilfe der Schmierstoffangaben in der Betriebsanleitung abrufbar. Komponenten wie beispielsweise Wälzlager, Linearführungen oder Stoßdämpfer sind nicht mit lebensmittelkonformen Schmierstoffen versehen.

Konfigurator für Großhubgreifer

SCHUNK verändert die Art und Weise, wie Greifer kundenspezifisch für genau Ihren Anwendungsfall konstruiert werden.

<https://schunk.com/de/de/konfigurator-elg>

In nur drei Schritten zum kundenspezifischen Großhubgreifer

Schritt 1: Greiferkonfiguration

inkl. Visualisierung der 3D-Vorschau in Echtzeit

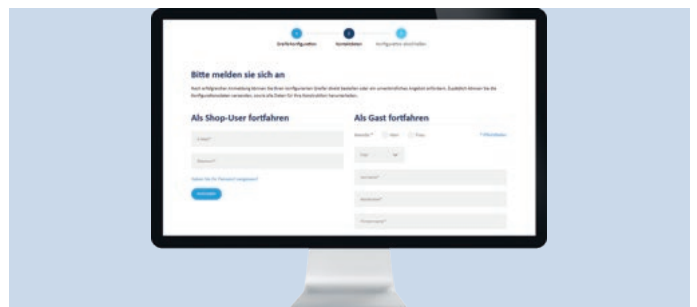
- Auswahl der Baugröße
- Konfiguration des Greiferhubs
- Auswahl der Variante (Fingervariante, Synchronisierung, Greiferbefestigung, ...)
- Auswahl der Optionen (Positionsclammung, Gewichtsoptimierung, ...)



Schritt 2: Kontaktdaten

Online Log-in

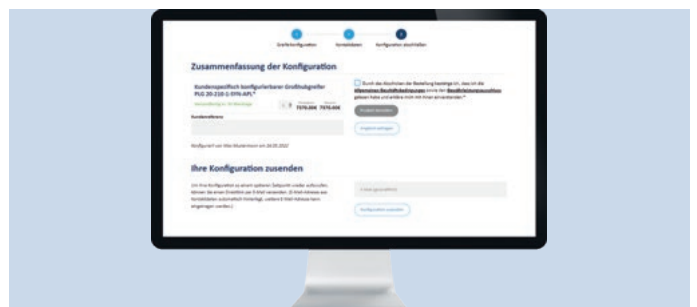
- Log-in mit SCHUNK Shop-User-Zugang oder
- Log-in als Gast



Schritt 3: Konfiguration abschließen

CAD-Download, Angebot anfragen oder Bestellen des konfigurierten Greifers

- Anzahl Greifer festlegen
- Produkt direkt bestellen oder
- Angebot anfragen (um über gewohnte Bestellabläufe bei SCHUNK zu bestellen)
- Konfiguration als Link zusenden
- CAD-Daten herunterladen



Bestellbeispiel

	ELG	75	-	250	-	2	-	SYN	-	AKO	-	PKL	-	ADB	-	FBA	-	SAB	-	GOA	-	BOSCH	-	1
Bezeichnung	ELG																							
Baugröße	10/30/75/120																							
Hub pro Backe	100 ... 400																							
Fingerversion	1 = kurze Fingerlänge 2 = lange Fingerlänge																							
Synchronisation	SYN = Synchron ASY = Asynchron																							
Befestigung Greifer	APL = Adapterplatte einteilig (Greiferseite) AKO = Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling) ISO63 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-63-4-M6 ISO80 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-80-6-M8 ISO100 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-100-6-M8. ISO125 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-125-6-M10 ISO160/M10 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-160-6-M10 ISO160/M12 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-160-11-M12 ISO200/M12 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-200-6-M12 ISO200/M16 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-200-12-M16 ISO250/M12 = Adapterplatte komplett EN ISO 9409-1-250-6-M12																							
Positionsklemmung	- = keine PKL = Positionsklemmung																							
Abdeckbleche	- = keine ADB = Abdeckbleche																							
Faltenbalg	- = keine FBA = Faltenbalg																							
seitliche Befestigungsmöglichkeit für Anbauteile	- = keine SAB = seitliche Befestigungsmöglichkeit für Anbauteile																							

Bestellbeispiel

ELG 75 - 250 - 2 - SYN - AKO - PKL - ADB - FBA - SAB - GOA - BOSCH - 1

Gewichtsoptimierte Ausführung

- = keine

GOA = Gewichtsoptimierte Ausführung

Motoranbausatz für ...

BOSCH = BOSCH Motor

SIEMENS = SIEMENS Motor

AllenBradley = Allen Bradley Motor

FANUC = Fanuc Motor

KUKA = KUKA Motor

SEW = SEW Motor

mitsubishi = MITSUBISHI Motor

weitere Motoren auf Anfrage möglich

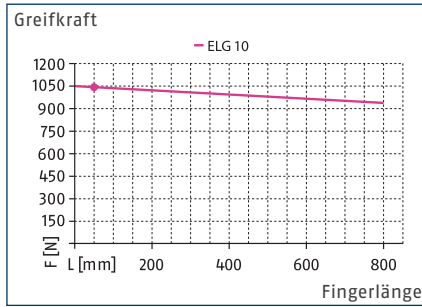
Antriebsmotor

- = Antriebsmotor nicht im Lieferumfang enthalten

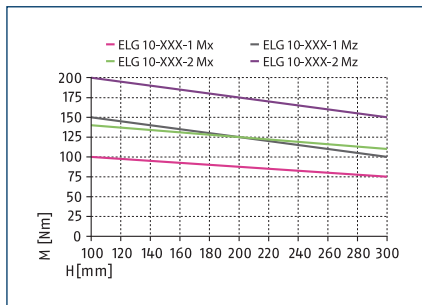
1 = Antriebsmotor(en) im Lieferumfang enthalten



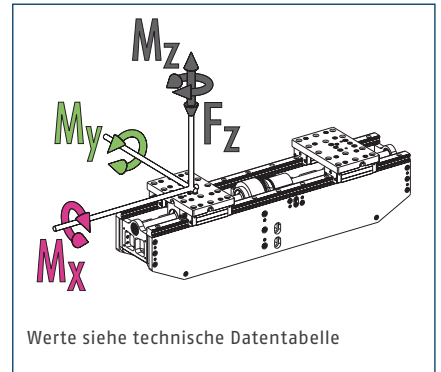
Greifkraft Außengreifen



Momentenbelastung



Max. Belastungen



① Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten. Bitte beachten Sie zusätzlich das Diagramm zu den Momentenbelastungen.

Technische Daten

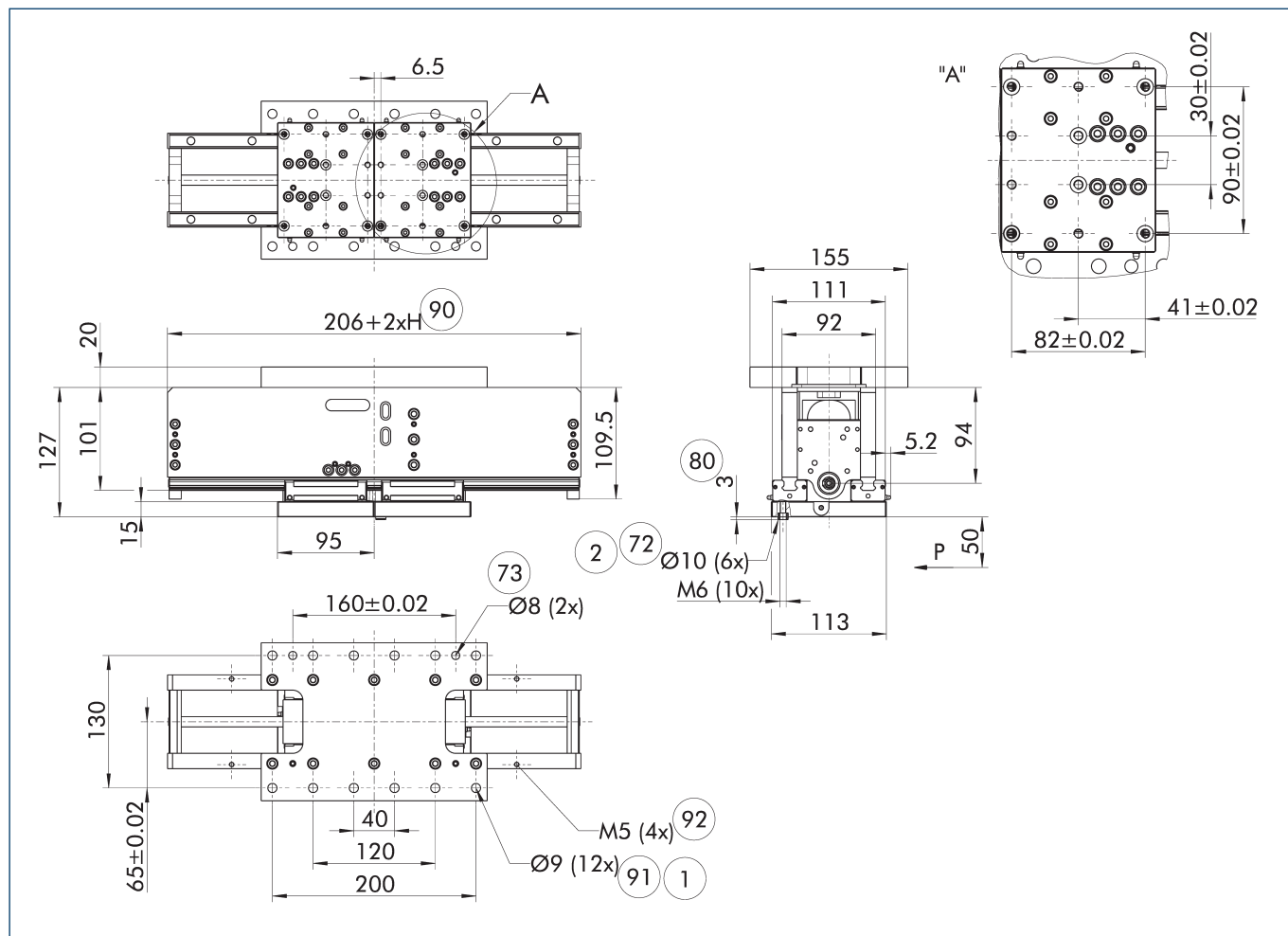
Bezeichnung		ELG 10-XXX-1-SYN	ELG 10-XXX-1-ASY	ELG 10-XXX-2-SYN	ELG 10-XXX-2-ASY
Fingerversion		kurz	kurz	lang	lang
Synchronisierung		Synchron	Asynchron	Synchron	Asynchron
Hub pro Backe min.	[mm]	100	100	100	100
Hub pro Backe max.	[mm]	300	300	300	300
Greifkraft	[N]	1000	1000	1000	1000
Min. Greifkraftherhaltung***	[%]	80	80	80	80
Eigenmasse*	[kg]	8.03	8.03	10.25	10.25
Zusatzmasse je 1 mm Hub**	[kg]	0.02	0.02	0.02	0.02
Schließ-/Öffnungszeit*	[s]	0.65/0.65	0.65/0.65	0.65/0.65	0.65/0.65
Max. zulässige Geschwindigkeit (Positionieren)	[mm/s]	200	200	200	200
Max. zulässige Geschwindigkeit (Greifen)	[mm/s]	10	10	10	10
Wiederholgenauigkeit (Positionieren, unidirektional)	[mm]	0.1	0.1	0.1	0.1
Max. zulässige Fingerlänge	[mm]	400	400	800	800
Max. zulässige Masse pro Finger	[kg]	11	11	11	11
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55
Schutzart IP		20	20	20	20
Schutzart IP mit Faltenbalg		44	44	44	44
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 8/9mm)	[Nm]	0.55	0.28	0.55	0.28
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 11/14mm)	[Nm]	0.7	0.35	0.7	0.35
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 19mm)	[Nm]	0.85	0.43	0.85	0.43
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 8/9mm)	[1/min]	4000	4000	4000	4000
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 11/14mm)	[1/min]	3400	3400	3400	3400
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 19mm)	[1/min]	2800	2800	2800	2800
Momente Mx max./My max./Mz max.*	[Nm]	100/240/150	100/240/150	140/470/200	140/470/200
Kräfte Fz max.	[N]	1200	1200	1800	1800

① Die ergänzenden technischen Daten aller Kombinationsmöglichkeiten finden Sie im PDF-Datasheet im Anschluss an Ihre individuelle Konfiguration.

* bezogen auf die dargestellte Basisvariante mit 100 mm Hub pro Backe ohne zusätzliche Optionen

** ** bezogen auf die Basisvariante ohne zusätzliche Optionen

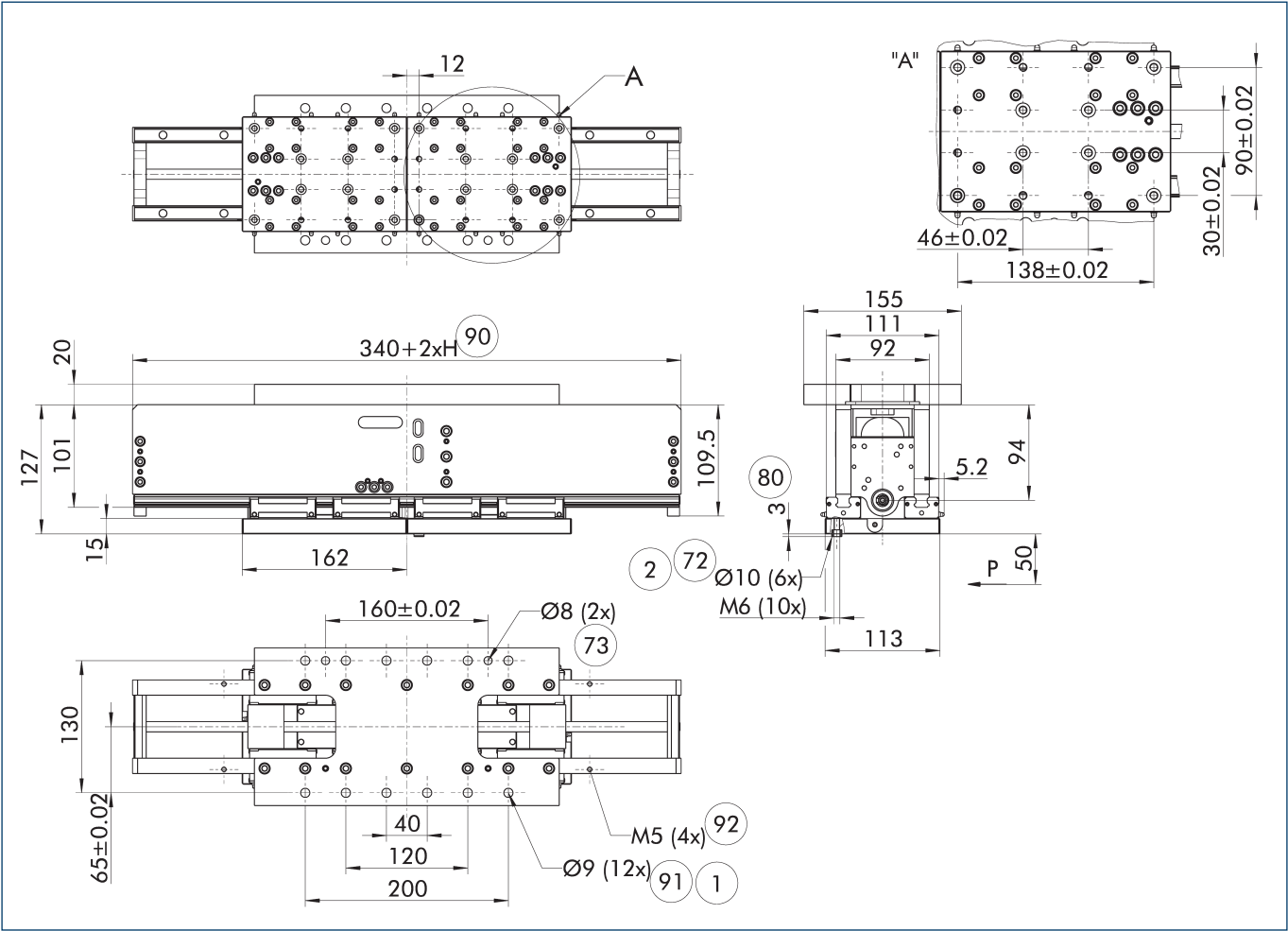
*** ** bezogen auf die Verwendung von Motoren mit Motorbremse und/oder bei Verwendung der Option Positionsklemmung

Hauptansicht ELG 10-...-1-...


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

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑧ Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| ② Fingeranschluss | ⑨ Hub pro Backe |
| ⑦2 Passung für Zentrierhülse | ⑨1 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |
| ⑦3 Passung für Zentrierstift | ⑨2 Erdungsanschluss |

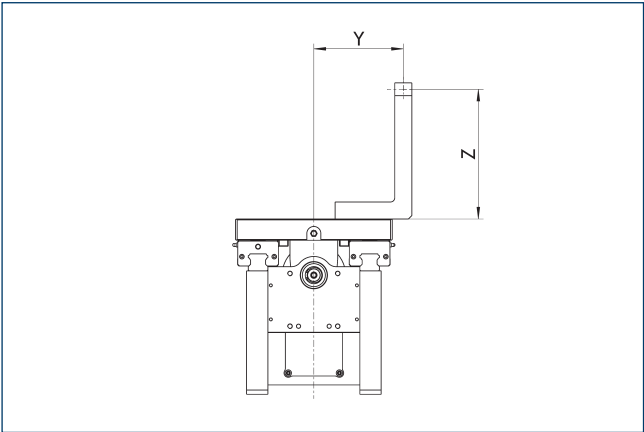
Hauptansicht ELG 10-...-2-...



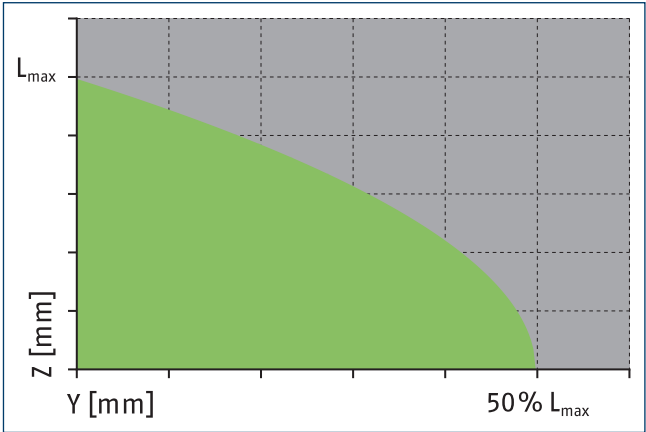
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- 1 Greiferanschluss
- 2 Fingeranschluss
- 72 Passung für Zentrierhülse
- 73 Passung für Zentrierstift
- 80 Tiefe der Zentrierhülsebohrung im Gegenstück
- 90 Hub pro Backe
- 91 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung
- 92 Erdungsanschluss

Maximal zulässige Auskragung

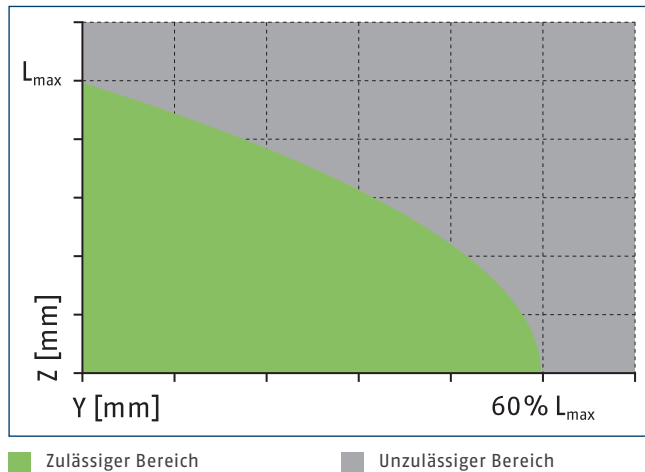


Fingerversion: kurze Fingerlänge

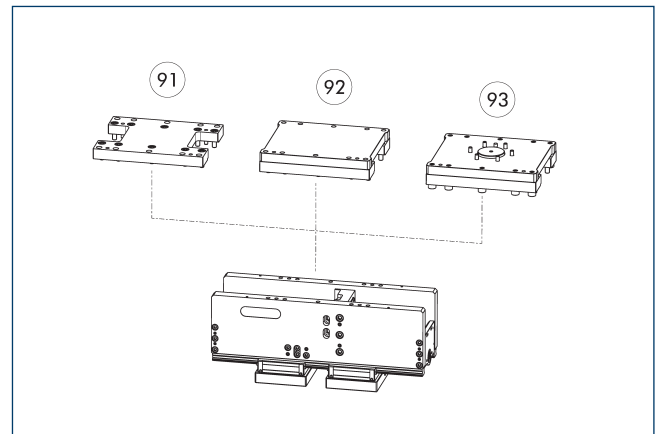


L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Fingerversion: lange Fingerlänge



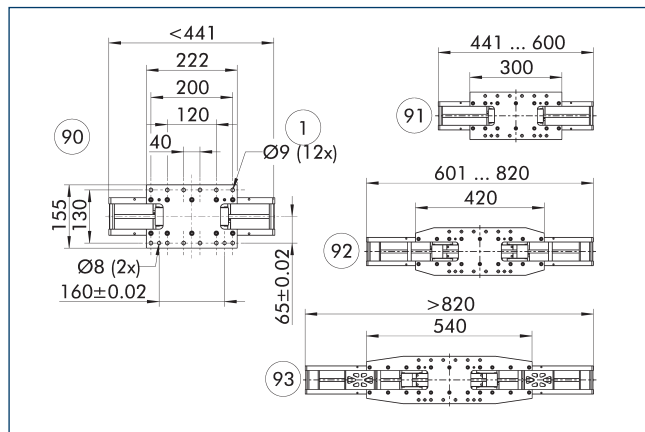
Befestigung des Greifers



- ⑨① Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)
- ⑨② Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)
- ⑨③ Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)

Der Greifer bietet unterschiedliche Möglichkeiten zur Befestigung an Robotern oder Portalen.

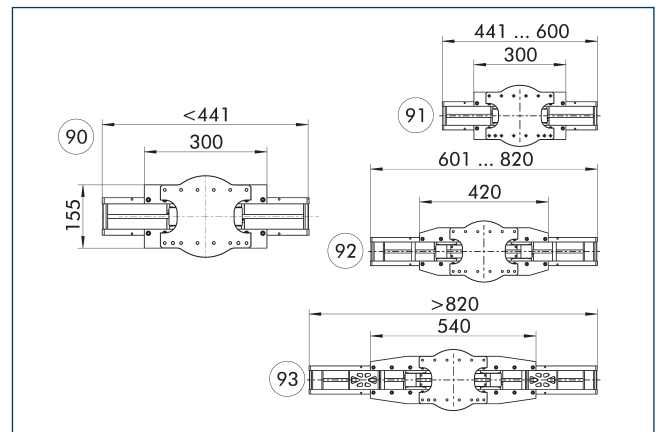
Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 440 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 441 mm bis 600 mm Greiferlänge
- ⑨③ Adapterplatte zwischen 601 mm bis 820 mm Greiferlänge
- ⑨④ Adapterplatte über 820 mm Greiferlänge

Die mitgelieferte Adapterplatte beinhaltet bereits das Anschraubbild des Greifers, sowie die Schnittstelle zur zweiten Adapterplatte. Die zweite Adapterplatte muss kundenseitig hergestellt werden. Durch die Verwendung einer zweiteiligen Adapterplatte kann der Greifer auch von der Oberseite montiert und befestigt werden.

Zweiteilige Adapterplatte

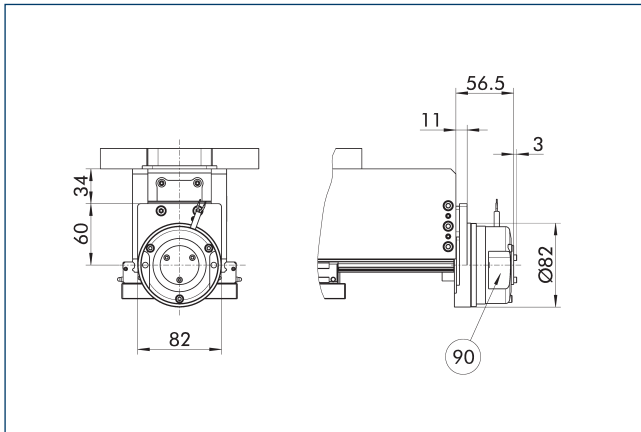


- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 440 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 441 mm bis 600 mm Greiferlänge
- ⑨③ Adapterplatte zwischen 601 mm bis 820 mm Greiferlänge
- ⑨④ Adapterplatte über 820 mm Greiferlänge

Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)“ kann das Anschraubbild der Kundenschnittstelle in die blanke zweite Adapterplatte eingebracht werden. Der Aufwand beim Kunden ist so auf ein Minimum reduziert. Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)“ ist in der roboterseitigen Adapterplatte ein Flansch nach EN ISO 9409 enthalten.

- ① In der Zeichnung ist der Rohling dargestellt. Die möglichen Anschraubbilder nach EN ISO 9409 können Sie dem Konfigurator entnehmen.

Positionsklemmung PKL

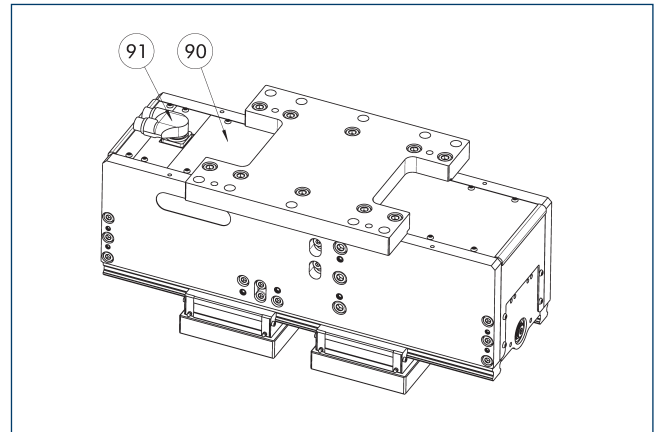


90 Elektrische Haltebremse

Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Varianten mit Positionsklemmung im Vergleich zu den in der Hauptansicht dargestellten Varianten ohne Positionsklemmung.

- Bei der Asynchronvariante sind zwei Haltebremsen montiert. Pro Haltebremse sind ein Schnellschaltmodul (ROBA®-brake-checker) für die Ansteuerung sowie die benötigten Kabel (zur Verbindung der Bremse mit dem Schnellschaltmodul) im Lieferumfang enthalten.

Abdeckbleche ADB

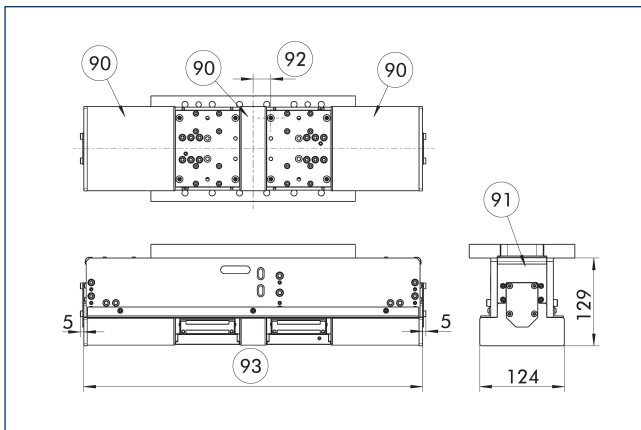


90 Abdeckbleche

91 Motoranschluss

Die Abdeckbleche schließen den Greifer auf der Anbindungsseite. Dadurch wird der Greifer vor äußeren Einflüssen an dieser Stelle geschützt. Die Motoranschlüsse sind entsprechend ausgespart.

Faltenbalg FBA



90 Faltenbalg

91 Abdeckbleche

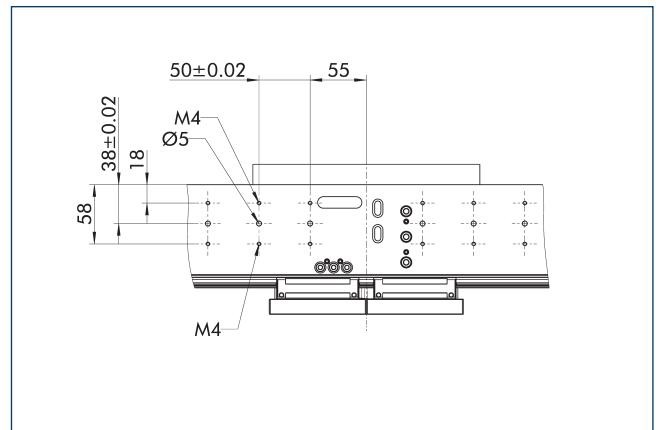
92 Backenposition geschlossen (siehe Konfigurator)

93 Greiferlänge (siehe Konfigurator)

Der Faltenbalg schließt den Greifer auf der Seite der Grundbacken. Er ist nur in Kombination mit der Option Abdeckblech verfügbar und verbessert so den Schutz des Greifers vor Umwelteinflüssen.

- Weitere Abmessungen entnehmen sie bitte dem Online-Konfigurator unter <https://schunk.com/de/de/konfigurator-elg>

Seitliche Befestigungsmöglichkeiten SAB



73 Passung für Zentrierstift

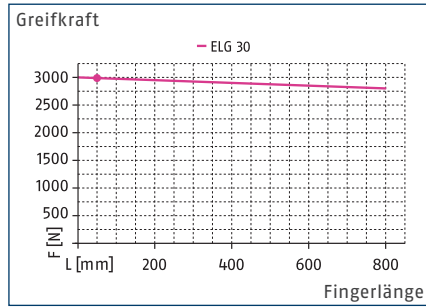
90 Gewinde

Optionale Befestigungsmöglichkeit am Greifer für kundenspezifischen Zusatzaufbau wie beispielsweise Kameras, Sensorverteiler oder Ausblasdüsen. Die Zeichnung zeigt die Position der Befestigungsmöglichkeiten.

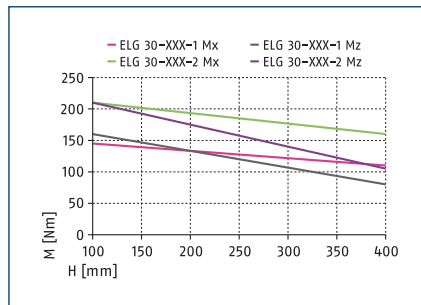
- Diese Option ist nicht mit der Option „gewichtsoptimierte Ausführung“ kombinierbar.



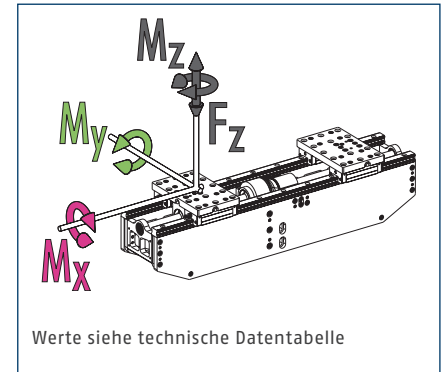
Greifkraft



Momentenbelastung



Max. Belastungen



① Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten. Bitte beachten Sie zusätzlich das Diagramm zu den Momentenbelastungen.

Technische Daten

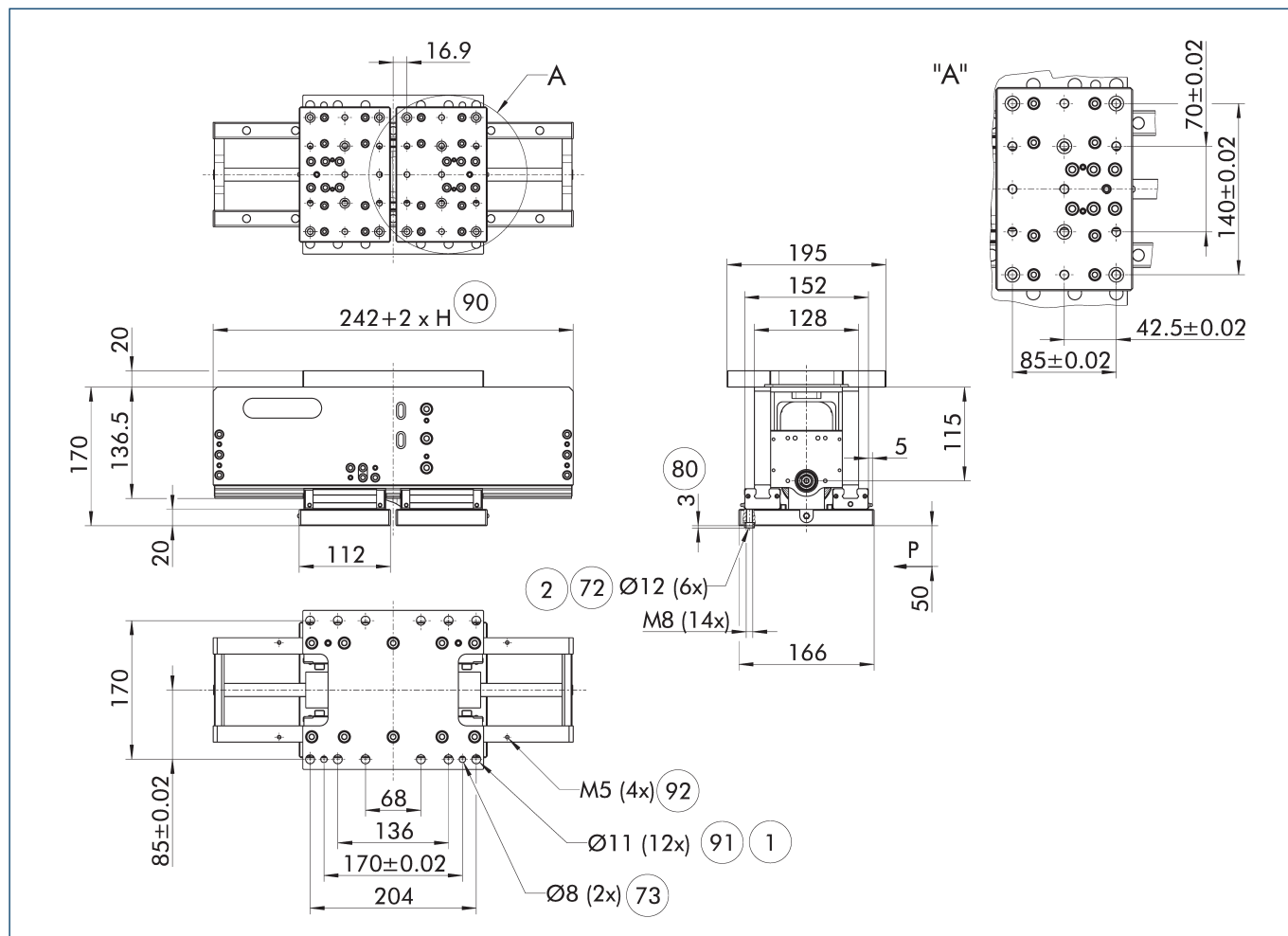
Bezeichnung		ELG 30-XXX-1-SYN	ELG 30-XXX-1-ASY	ELG 30-XXX-2-SYN	ELG 30-XXX-2-ASY
Fingerversion		kurz	kurz	lang	lang
Synchronisierung		Synchron	Asynchron	Synchron	Asynchron
Hub pro Backe min.	[mm]	100	100	100	100
Hub pro Backe max.	[mm]	400	400	400	400
Greifkraft	[N]	3000	3000	3000	3000
Min. Greifkraftherhaltung***	[%]	80	80	80	80
Eigenmasse*	[kg]	14.7	14.7	20	20
Zusatzmasse je 1 mm Hub**	[kg]	0.04	0.04	0.04	0.04
Schließ-/Öffnungszeit*	[s]	0.79/0.79	0.79/0.79	0.79/0.79	0.79/0.79
Max. zulässige Geschwindigkeit (Positionieren)	[mm/s]	200	200	200	200
Max. zulässige Geschwindigkeit (Greifen)	[mm/s]	10	10	10	10
Wiederholgenauigkeit (Positionieren, unidirektional)	[mm]	0.1	0.1	0.1	0.1
Max. zulässige Fingerlänge	[mm]	400	400	800	800
Max. zulässige Masse pro Finger	[kg]	18	18	18	18
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55
Schutzart IP		20	20	20	20
Schutzart IP mit Faltenbalg		44	44	44	44
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 8/9mm)	[Nm]	1.32	0.66	1.32	0.66
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 11/14mm)	[Nm]	1.6	0.81	1.6	0.81
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 19mm)	[Nm]	1.97	0.99	1.97	0.99
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 24mm)	[Nm]	2.63	1.32	2.63	1.32
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 8/9mm)	[1/min]	4500	4500	4500	4500
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 11/14mm)	[1/min]	3800	3800	3800	3800
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 19mm)	[1/min]	3000	3000	3000	3000
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 24mm)	[1/min]	2300	2300	2300	2300
Momente Mx max./My max./Mz max.*	[Nm]	145/260/160	145/260/160	210/850/210	210/850/210
Kräfte Fz max.	[N]	2500	2500	3500	3500

① Die ergänzenden technischen Daten aller Kombinationsmöglichkeiten finden Sie im PDF-Datasheet im Anschluss an Ihre individuelle Konfiguration.

* bezogen auf die dargestellte Basisvariante mit 100 mm Hub pro Backe ohne zusätzliche Optionen

** ** bezogen auf die Basisvariante ohne zusätzliche Optionen

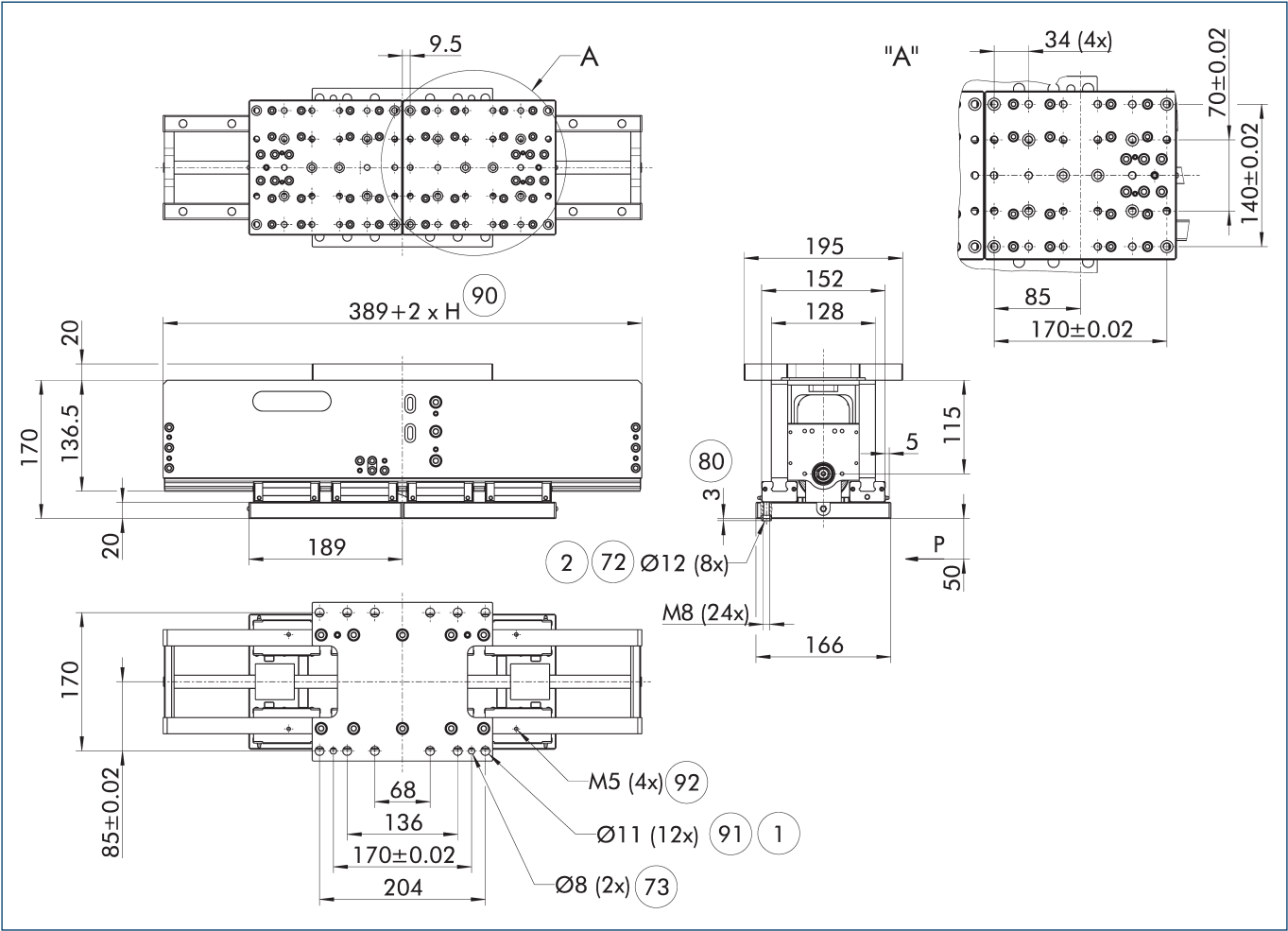
**** bezogen auf die Verwendung von Motoren mit Motorbremse und/oder bei Verwendung der Option Positionsklemmung

Hauptansicht ELG 30-...-1-...


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

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑧ Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| ② Fingeranschluss | ⑨ Hub pro Backe |
| ⑦2 Passung für Zentrierhülse | ⑨1 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |
| ⑦3 Passung für Zentrierstift | ⑨2 Erdungsanschluss |

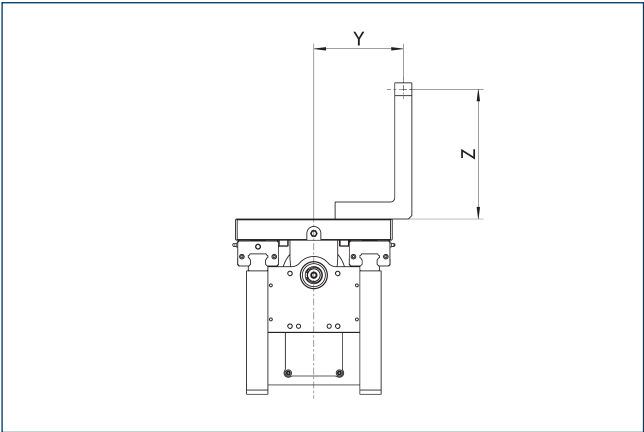
Hauptansicht ELG 30-...-2-...



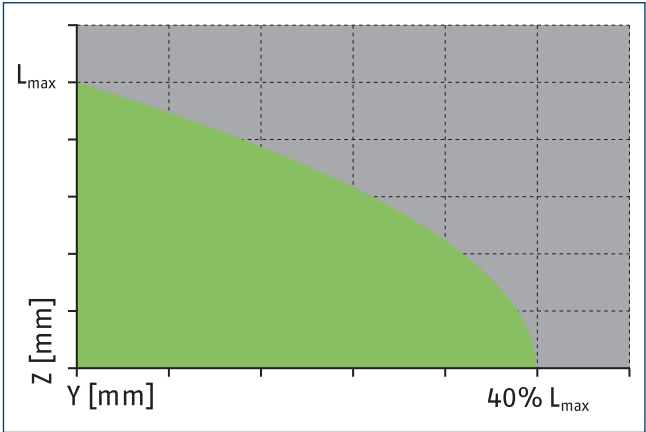
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- 1 Greiferanschluss
- 2 Fingeranschluss
- 72 Passung für Zentrierhülse
- 73 Passung für Zentrierstift
- 80 Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück
- 90 Hub pro Backe
- 91 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung
- 92 Erdungsanschluss

Maximal zulässige Auskragung

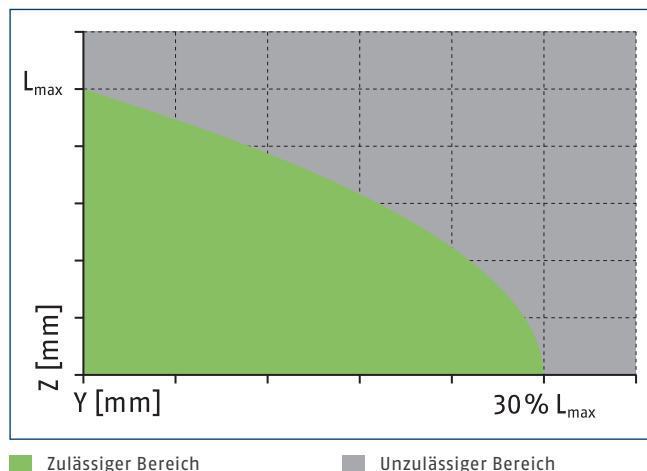


Fingerversion: kurze Fingerlänge



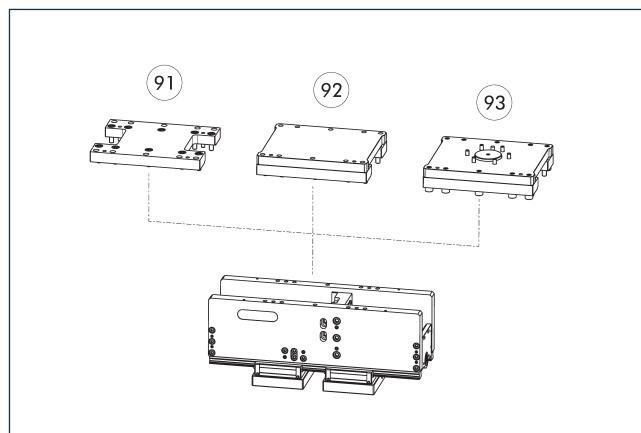
L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Fingerversion: lange Fingerlänge



L_{\max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

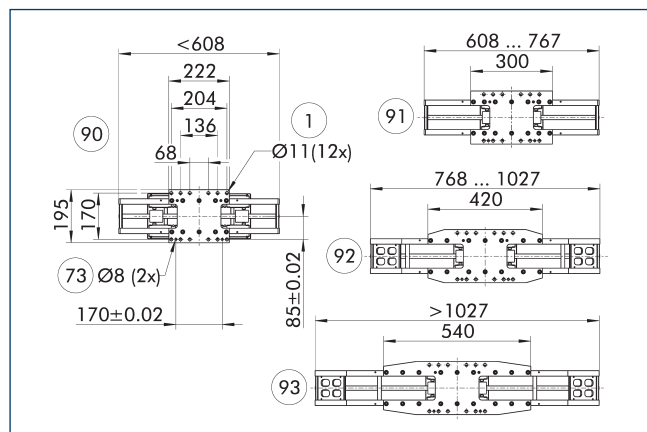
Befestigung des Greifers



- ⑨① Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)
- ⑨② Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)
- ⑨③ Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)

Der Greifer bietet unterschiedliche Möglichkeiten zur Befestigung an Robotern oder Portalen.

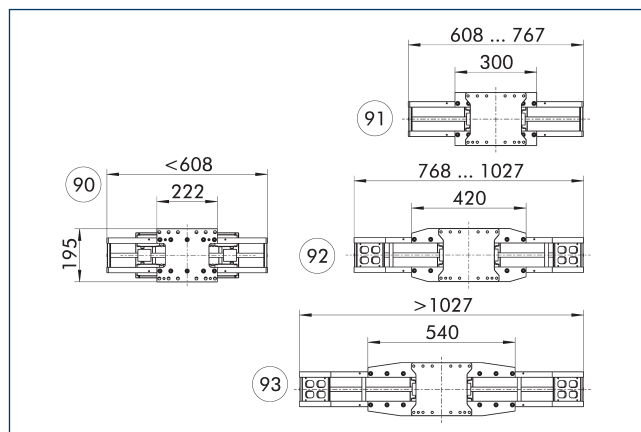
Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 607 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 608 mm bis 767 mm Greiferlänge
- ⑨③ Adapterplatte zwischen 768 mm bis 1027 mm Greiferlänge
- ⑨③ Adapterplatte über 1027 mm Greiferlänge

Die mitgelieferte Adapterplatte beinhaltet bereits das Anschraubbild des Greifers, sowie die Schnittstelle zur zweiten Adapterplatte. Die zweite Adapterplatte muss kundenseitig hergestellt werden. Durch die Verwendung einer zweiteiligen Adapterplatte kann der Greifer auch von der Oberseite montiert und befestigt werden.

Zweiteilige Adapterplatte

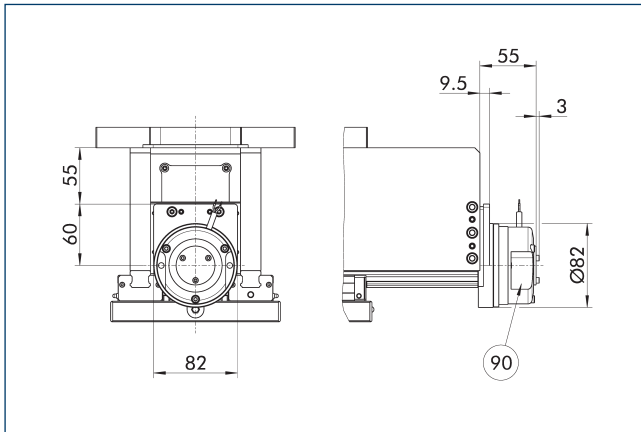


- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 607 mm Greiferlänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 608 mm bis 767 mm Greiferlänge
- ⑨③ Adapterplatte zwischen 768 mm bis 1027 mm Greiferlänge
- ⑨③ Adapterplatte über 1027 mm Greiferlänge

Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)“ kann das Anschraubbild der Kundenschnittstelle in die blanke zweite Adapterplatte eingebracht werden. Der Aufwand beim Kunden ist so auf ein Minimum reduziert. Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)“ ist in der roboterseitigen Adapterplatte ein Flansch nach EN ISO 9409 enthalten.

- ① In der Zeichnung ist der Rohling dargestellt. Die möglichen Anschraubbilder nach EN ISO 9409 können Sie dem Konfigurator entnehmen.

Positionsklemmung PKL

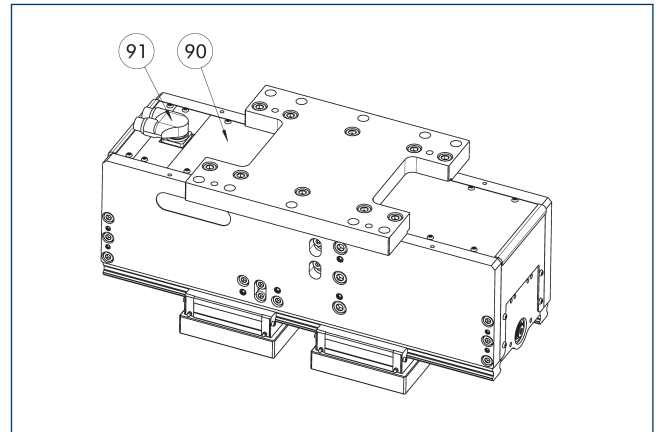


90 Elektrische Haltebremse

Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Varianten mit Positionsklemmung im Vergleich zu den in der Hauptansicht dargestellten Varianten ohne Positionsklemmung.

- Bei der Asynchronvariante sind zwei Haltebremsen montiert. Pro Haltebremse sind ein Schnellschaltmodul (ROBA®-brake-checker) für die Ansteuerung sowie die benötigten Kabel (zur Verbindung der Bremse mit dem Schnellschaltmodul) im Lieferumfang enthalten.

Abdeckbleche ADB

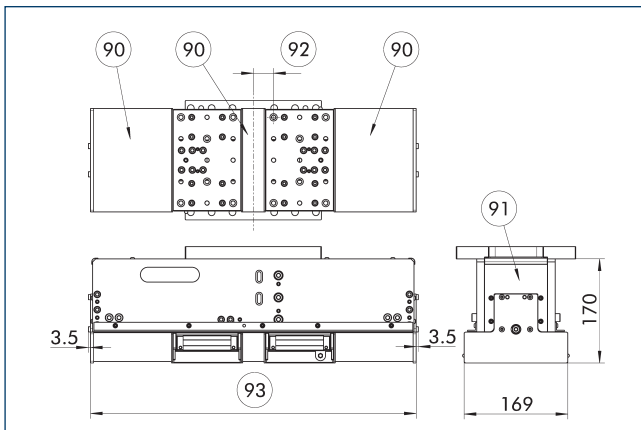


90 Abdeckbleche

91 Motoranschluss

Die Abdeckbleche schließen den Greifer auf der Anbindungsseite. Dadurch wird der Greifer vor äußeren Einflüssen an dieser Stelle geschützt. Die Motoranschlüsse sind entsprechend ausgespart.

Faltenbalg FBA



90 Faltenbalg

91 Abdeckbleche

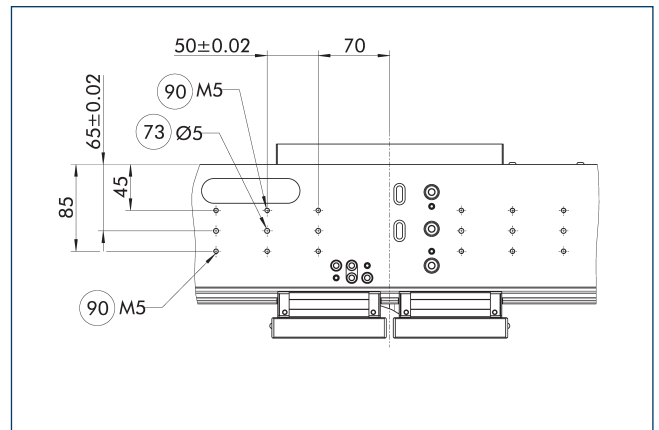
92 Backenposition geschlossen (siehe Konfigurator)

93 Greiferlänge (siehe Konfigurator)

Der Faltenbalg schließt den Greifer auf der Seite der Grundbacken. Er ist nur in Kombination mit der Option Abdeckblech verfügbar und verbessert so den Schutz des Greifers vor Umwelteinflüssen.

- Weitere Abmessungen entnehmen sie bitte dem Online-Konfigurator unter <https://schunk.com/de/de/konfigurator-elg>

Seitliche Befestigungsmöglichkeiten SAB



73 Passung für Zentrierstift

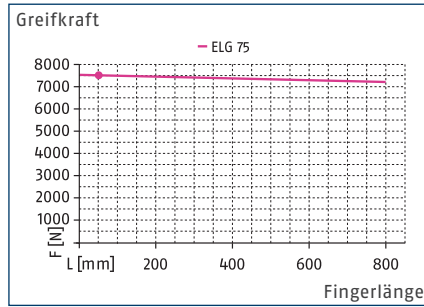
90 Gewinde

Optionale Befestigungsmöglichkeit am Greifer für kundenspezifischen Zusatzaufbau wie beispielsweise Kameras, Sensorverteiler oder Ausblasdüsen. Die Zeichnung zeigt die Position der Befestigungsmöglichkeiten.

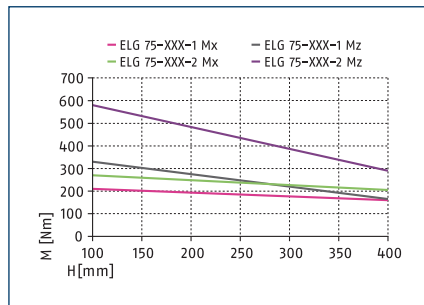
- Diese Option ist nicht mit der Option „gewichtsoptimierte Ausführung“ kombinierbar.



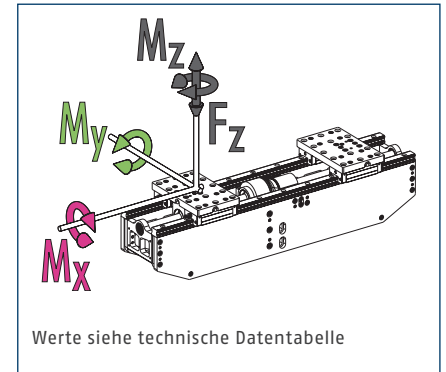
Greifkraft



Momentenbelastung



Max. Belastungen



① Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten. Bitte beachten Sie zusätzlich das Diagramm zu den Momentenbelastungen.

Technische Daten

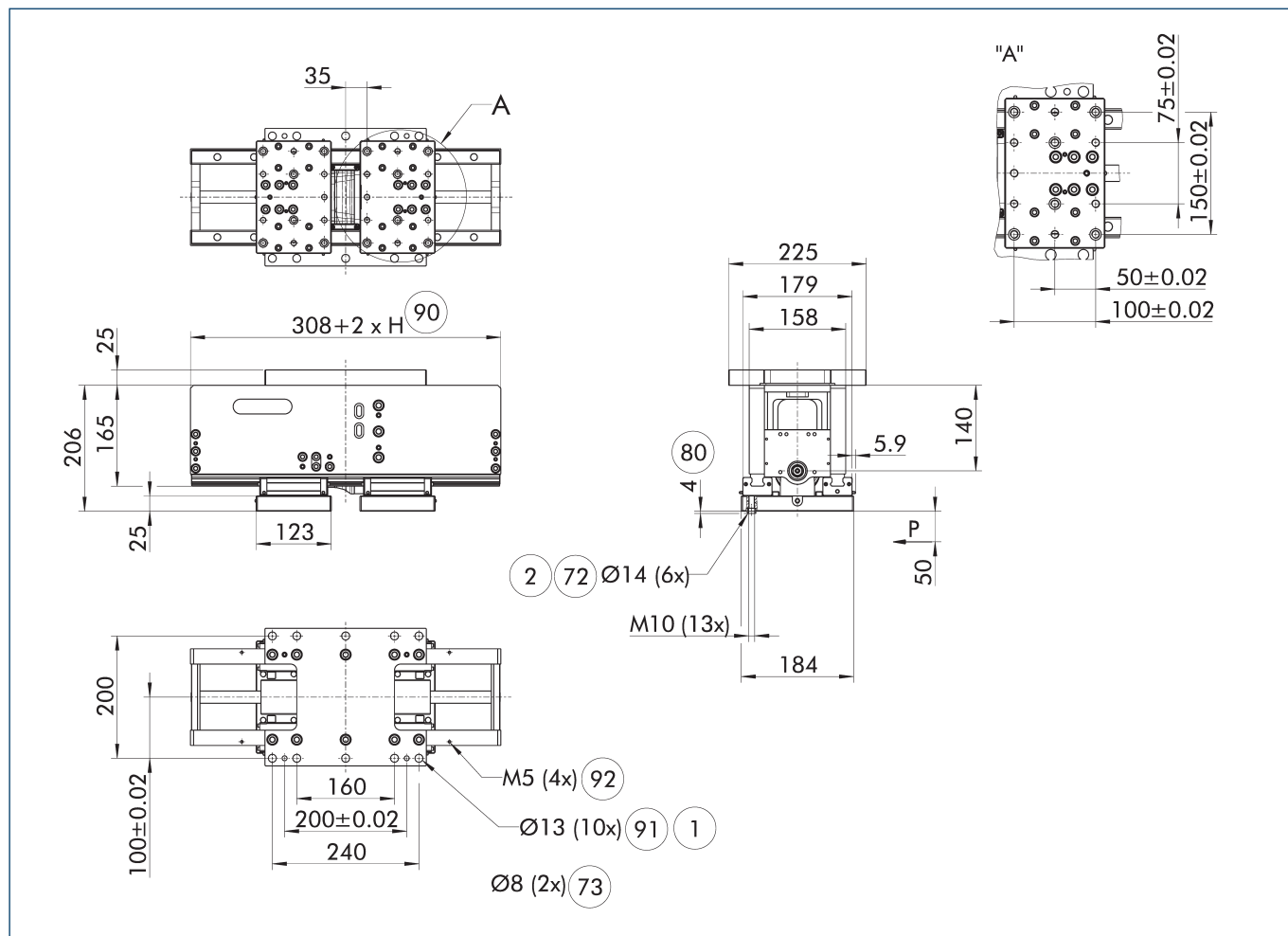
Bezeichnung		ELG 75-XXX-1-SYN	ELG 75-XXX-1-ASY	ELG 75-XXX-2-SYN	ELG 75-XXX-2-ASY
Fingerversion		kurz	kurz	lang	lang
Synchronisierung		Synchron	Asynchron	Synchron	Asynchron
Hub pro Backe min.	[mm]	100	100	100	100
Hub pro Backe max.	[mm]	400	400	400	400
Greifkraft	[N]	7500	7500	7500	7500
Min. Greifkraftherhaltung***	[%]	80	80	80	80
Eigenmasse*	[kg]	24.5	24.5	32.9	32.9
Zusatzmasse je 1 mm Hub**	[kg]	0.06	0.06	0.06	0.06
Schließ-/Öffnungszeit*	[s]	0.91/0.91	0.91/0.91	0.91/0.91	0.91/0.91
Max. zulässige Geschwindigkeit (Positionieren)	[mm/s]	180	180	180	180
Max. zulässige Geschwindigkeit (Greifen)	[mm/s]	10	10	10	10
Wiederholgenauigkeit (Positionieren, unidirektional)	[mm]	0.1	0.1	0.1	0.1
Max. zulässige Fingerlänge	[mm]	240	240	800	800
Max. zulässige Masse pro Finger	[kg]	28	28	28	28
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55
Schutzart IP		20	20	20	20
Schutzart IP mit Faltenbalg		44	44	44	44
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 8/9mm)	[Nm]	2.8	1.4	2.8	1.4
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 11/14mm)	[Nm]	3.4	1.7	3.4	1.7
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 19mm)	[Nm]	4.2	2.1	4.2	2.1
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 22mm)	[Nm]	4.6	2.3	4.6	2.3
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 24mm)	[Nm]	5.6	2.8	5.6	2.8
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 8/9mm)	[1/min]	4800	4800	4800	4800
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 11/14mm)	[1/min]	4000	4000	4000	4000
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 19mm)	[1/min]	3200	3200	3200	3200
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 22mm)	[1/min]	2700	2700	2700	2700
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 24mm)	[1/min]	2400	2400	2400	2400
Momente Mx max./My max./Mz max.*	[Nm]	210/350/330	210/350/330	270/1100/580	270/1100/580
Kräfte Fz max.	[N]	3000	3000	5000	5000

① Die ergänzenden technischen Daten aller Kombinationsmöglichkeiten finden Sie im PDF-Datasheet im Anschluss an Ihre individuelle Konfiguration.

* bezogen auf die dargestellte Basisvariante mit 100 mm Hub pro Backe ohne zusätzliche Optionen

** ** bezogen auf die Basisvariante ohne zusätzliche Optionen

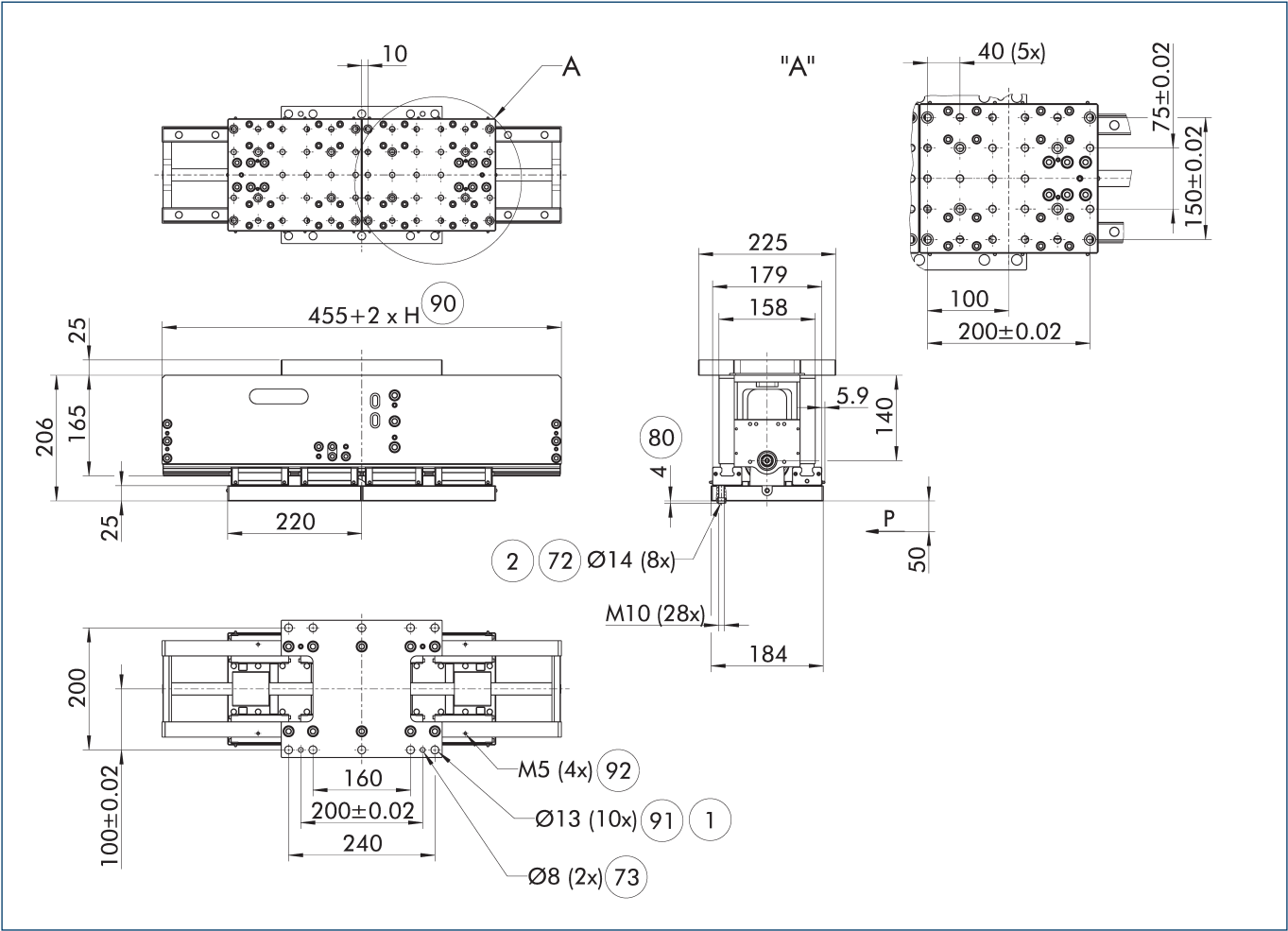
**** bezogen auf die Verwendung von Motoren mit Motorbremse und/oder bei Verwendung der Option Positionsklemmung

Hauptansicht ELG 75-...-1-...


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

- | | |
|------------------------------|---|
| ① Greiferanschluss | ⑧ Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück |
| ② Fingeranschluss | ⑨ Hub pro Backe |
| ⑦2 Passung für Zentrierhülse | ⑨1 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |
| ⑦3 Passung für Zentrierstift | ⑨2 Erdungsanschluss |

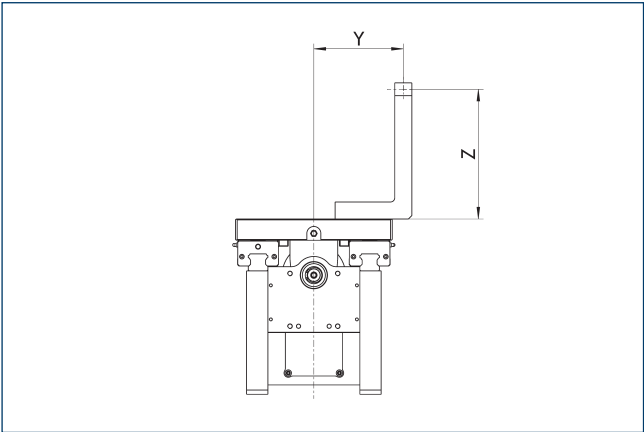
Hauptansicht ELG 75-...-2-...



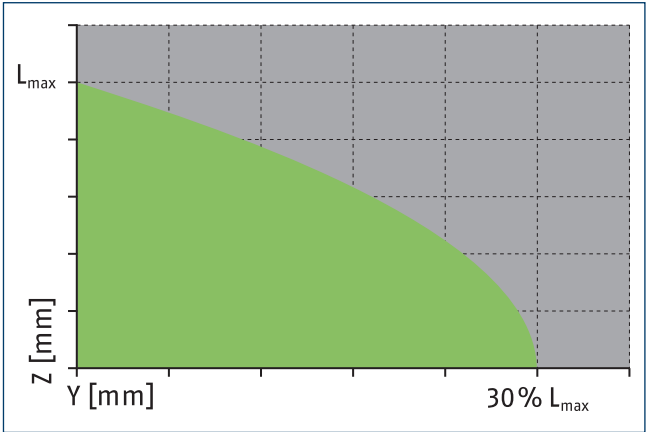
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- ① Greiferanschluss
- ② Fingeranschluss
- ⑦② Passung für Zentrierhülse
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑧① Tiefe der Zentrierhülsebohrung im Gegenstück
- ⑨① Hub pro Backe
- ⑨② Durchgangslochbohrung zur Anschraubung
- ⑨③ Erdungsanschluss

Maximal zulässige Auskragung

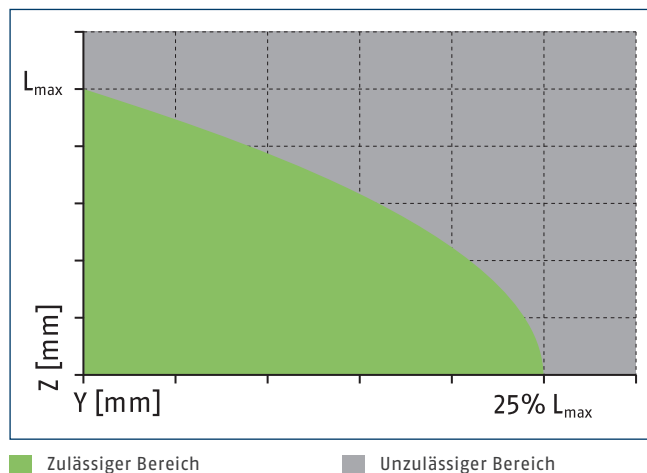


Fingerversion: kurze Fingerlänge

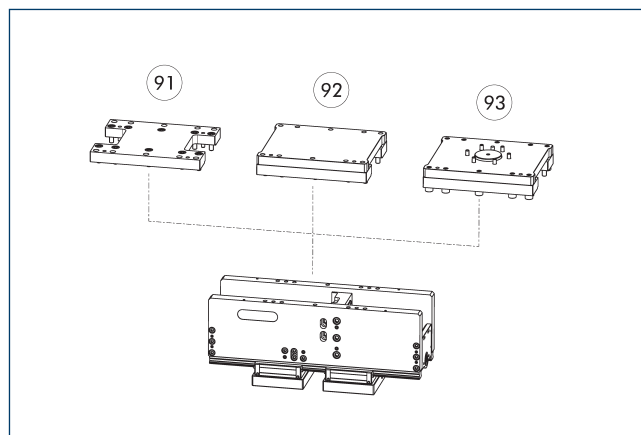


L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Fingerversion: lange Fingerlänge



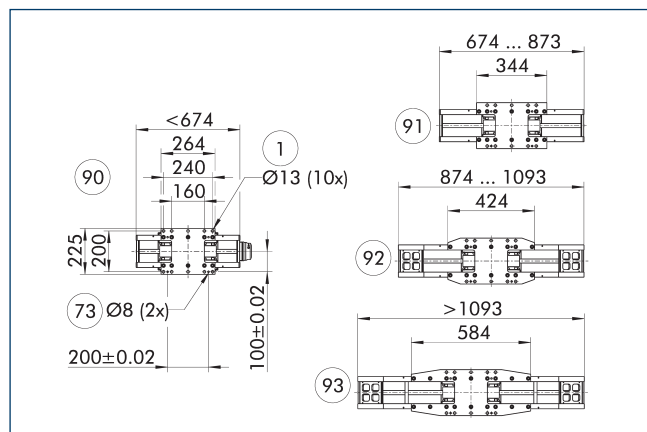
Befestigung des Greifers



- ⑨① Einteilige Adapterplatte (Greifenseite)
- ⑨② Adapterplatte komplett (Greifenseite + Rohling)
- ⑨③ Adapterplatte komplett (Greifenseite + ISO)

Der Greifer bietet unterschiedliche Möglichkeiten zur Befestigung an Robotern oder Portalen.

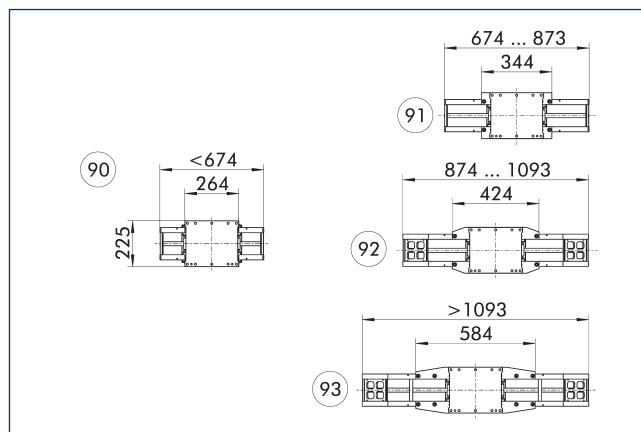
Einteilige Adapterplatte (Greifenseite)



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 673 mm Greiferradiuslänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 874 mm bis 1093 mm Greiferradiuslänge
- ⑨③ Adapterplatte über 1093 mm Greiferradiuslänge

Die mitgelieferte Adapterplatte beinhaltet bereits das Anschraubbild des Greifers, sowie die Schnittstelle zur zweiten Adapterplatte. Die zweite Adapterplatte muss kundenseitig hergestellt werden. Durch die Verwendung einer zweiteiligen Adapterplatte kann der Greifer auch von der Oberseite montiert und befestigt werden.

Zweiteilige Adapterplatte

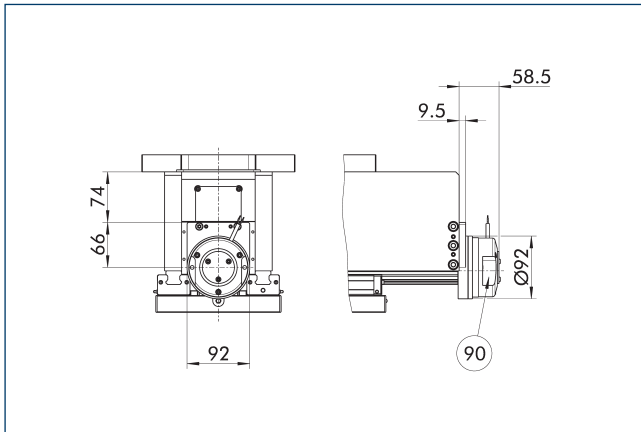


- ⑨① Adapterplatte bis einschließlich 673 mm Greiferradiuslänge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 874 mm bis 1093 mm Greiferradiuslänge
- ⑨③ Adapterplatte über 1093 mm Greiferradiuslänge

Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greifenseite + Rohling)“ kann das Anschraubbild der Kundenschnittstelle in die blanke zweite Adapterplatte eingebracht werden. Der Aufwand beim Kunden ist so auf ein Minimum reduziert. Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greifenseite + ISO)“ ist in der roboterseitigen Adapterplatte ein Flansch nach EN ISO 9409 enthalten.

- ① In der Zeichnung ist der Rohling dargestellt. Die möglichen Anschraubbilder nach EN ISO 9409 können Sie dem Konfigurator entnehmen.

Positionsklemmung PKL

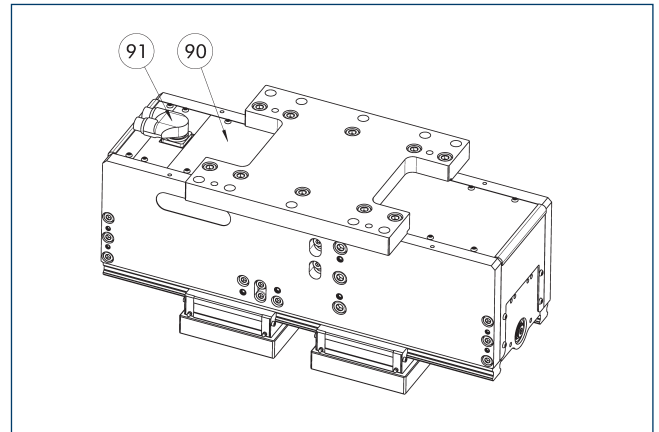


90 Elektrische Haltebremse

Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Varianten mit Positionsklemmung im Vergleich zu den in der Hauptansicht dargestellten Varianten ohne Positionsklemmung.

- Bei der Asynchronvariante sind zwei Haltebremsen montiert. Pro Haltebremse sind ein Schnellschaltmodul (ROBA®-brake-checker) für die Ansteuerung sowie die benötigten Kabel (zur Verbindung der Bremse mit dem Schnellschaltmodul) im Lieferumfang enthalten.

Abdeckbleche ADB

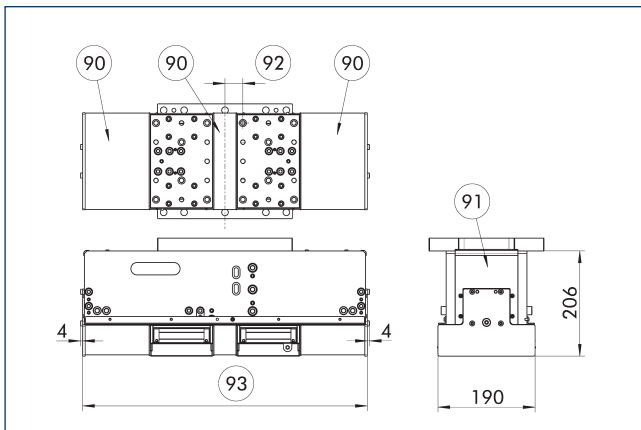


90 Abdeckbleche

91 Motoranschluss

Die Abdeckbleche schließen den Greifer auf der Anbindungsseite. Dadurch wird der Greifer vor äußeren Einflüssen an dieser Stelle geschützt. Die Motoranschlüsse sind entsprechend ausgespart.

Faltenbalg FBA



90 Faltenbalg

91 Abdeckbleche

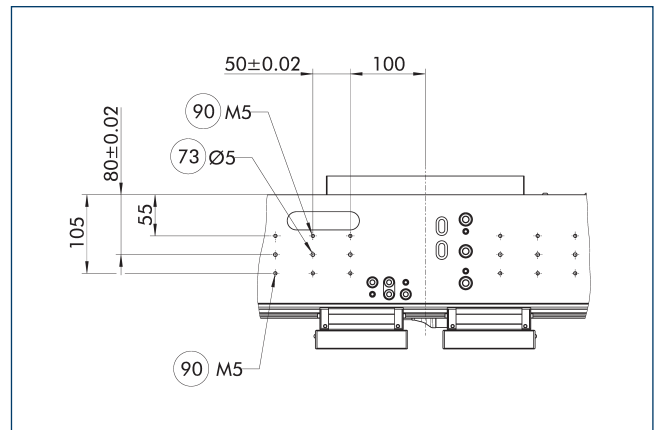
92 Backenposition geschlossen (siehe Konfigurator)

93 Greiferlänge (siehe Konfigurator)

Der Faltenbalg schließt den Greifer auf der Seite der Grundbacken. Er ist nur in Kombination mit der Option Abdeckblech verfügbar und verbessert so den Schutz des Greifers vor Umwelteinflüssen.

- Weitere Abmessungen entnehmen sie bitte dem Online-Konfigurator unter <https://schunk.com/de/de/konfigurator-elg>

Seitliche Befestigungsmöglichkeiten SAB



73 Passung für Zentrierstift

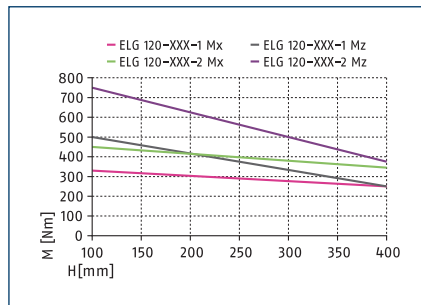
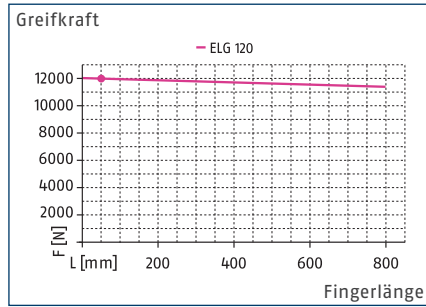
90 Gewinde

Optionale Befestigungsmöglichkeit am Greifer für kundenspezifischen Zusatzaufbau wie beispielsweise Kameras, Sensorverteiler oder Ausblasdüsen. Die Zeichnung zeigt die Position der Befestigungsmöglichkeiten.

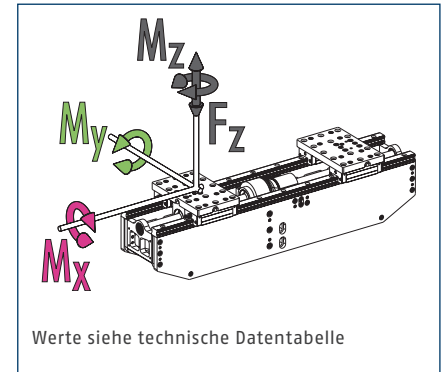
- Diese Option ist nicht mit der Option „gewichtsoptimierte Ausführung“ kombinierbar.



Greifkraft



Max. Belastungen



Die angegebenen Momente und Kräfte sind statische Werte, gelten je Grundbacke und dürfen gleichzeitig auftreten. Die Belastungen dürfen zusätzlich zu dem durch die Greifkraft erzeugten Moment auftreten. Bitte beachten Sie zusätzlich das Diagramm zu den Momentenbelastungen.

Technische Daten

Bezeichnung		ELG 120-XXX-1-SYN	ELG 120-XXX-1-ASY	ELG 120-XXX-2-SYN	ELG 120-XXX-2-ASY
Fingerversion		kurz	kurz	lang	lang
Synchronisierung		Synchron	Asynchron	Synchron	Asynchron
Hub pro Backe min.	[mm]	100	100	100	100
Hub pro Backe max.	[mm]	400	400	400	400
Greifkraft	[N]	12000	12000	12000	12000
Min. Greifkraftherhaltung***	[%]	80	80	80	80
Eigenmasse*	[kg]	42	42	56.5	56.5
Zusatzmasse je 1 mm Hub**	[kg]	0.09	0.09	0.09	0.09
Schließ-/öffnungszeit*	[s]	0.98/0.98	0.98/0.98	0.98/0.98	0.98/0.98
Max. zulässige Geschwindigkeit (Positionieren)	[mm/s]	170	170	170	170
Max. zulässige Geschwindigkeit (Greifen)	[mm/s]	10	10	10	10
Wiederholgenauigkeit (Positionieren, unidirektional)	[mm]	0.1	0.1	0.1	0.1
Max. zulässige Fingerlänge	[mm]	300	300	800	800
Max. zulässige Masse pro Finger	[kg]	35	35	35	35
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/55	5/55	5/55	5/55
Schutzart IP		20	20	20	20
Schutzart IP mit Faltenbalg		44	44	44	44
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 8/9mm)	[Nm]	3.58	1.79	3.58	1.79
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 11/14mm)	[Nm]	4.38	2.19	4.38	2.19
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 19mm)	[Nm]	5.37	2.69	5.37	2.69
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 22mm)	[Nm]	6.3	3.15	6.3	3.15
Stillstandsmoment (Wellendurchmesser 24mm)	[Nm]	7.16	3.58	7.16	3.58
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 8/9mm)	[1/min]	5600	5600	5600	5600
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 11/14mm)	[1/min]	4600	4600	4600	4600
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 19mm)	[1/min]	3800	3800	3800	3800
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 22mm)	[1/min]	3200	3200	3200	3200
Max. Antriebsdrehzahl (Wellendurchmesser 24mm)	[1/min]	2800	2800	2800	2800
Momente Mx max./My max./Mz max.*	[Nm]	330/600/500	330/600/500	450/1400/750	450/1400/750
Kräfte Fz max.	[N]	4000	4000	7500	7500

Die ergänzenden technischen Daten aller Kombinationsmöglichkeiten finden Sie im PDF-Datasheet im Anschluss an Ihre individuelle Konfiguration.

* bezogen auf die dargestellte Basisvariante mit 100 mm Hub pro Backe ohne zusätzliche Optionen

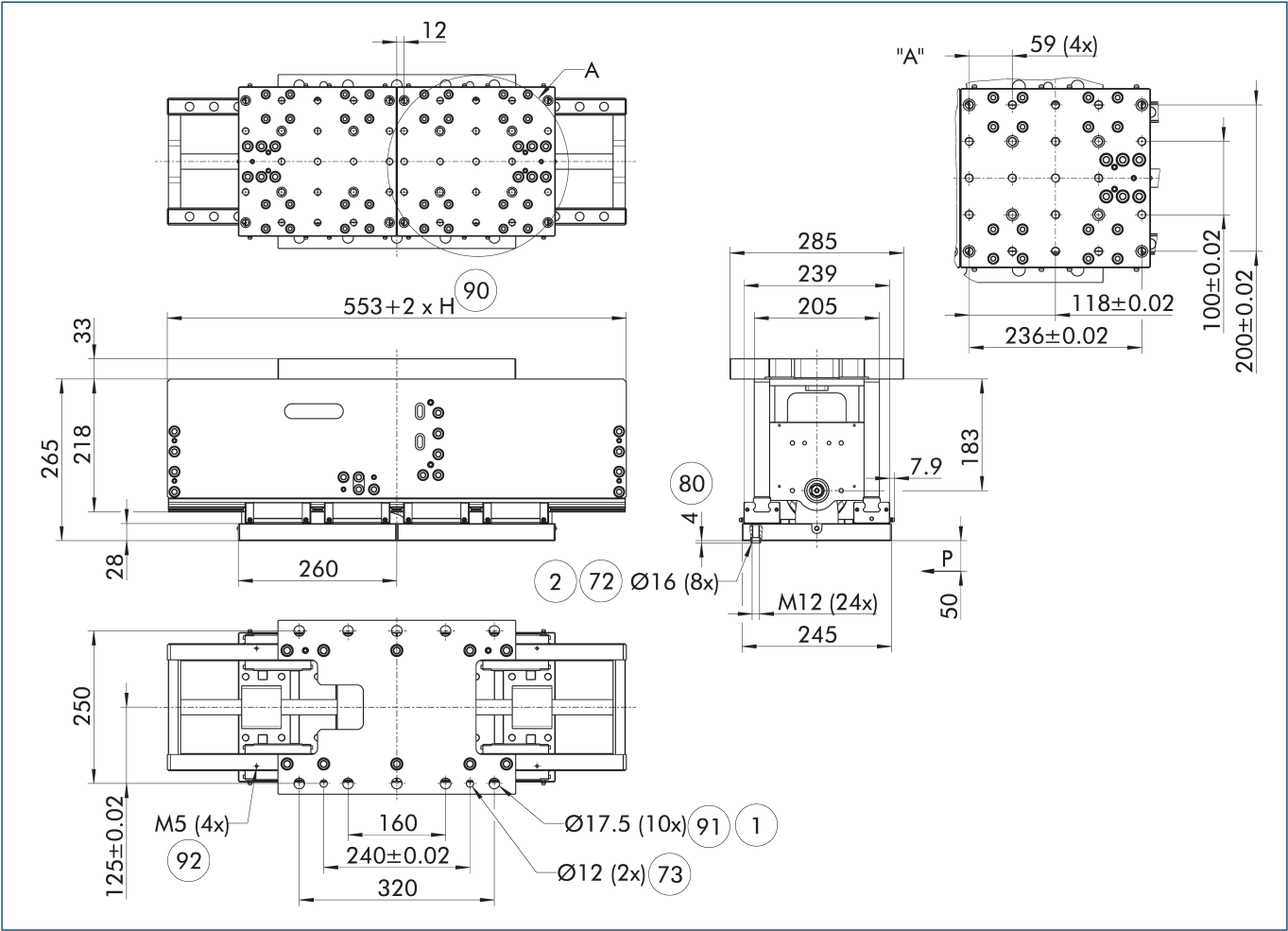
** ** bezogen auf die Basisvariante ohne zusätzliche Optionen

**** bezogen auf die Verwendung von Motoren mit Motorbremse und/oder bei Verwendung der Option Positionsklemmung

[illegible]

① Greiferanschluss	⑨0 Hub pro Backe
② Fingeranschluss	⑨1 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung
⑦2 Passung für Zentrierhülse	⑨2 Erdungsanschluss
⑦3 Passung für Zentrierstift	⑨3 Höhe einteilige Adapterplatte (siehe Konfigurator)
⑧0 Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück	

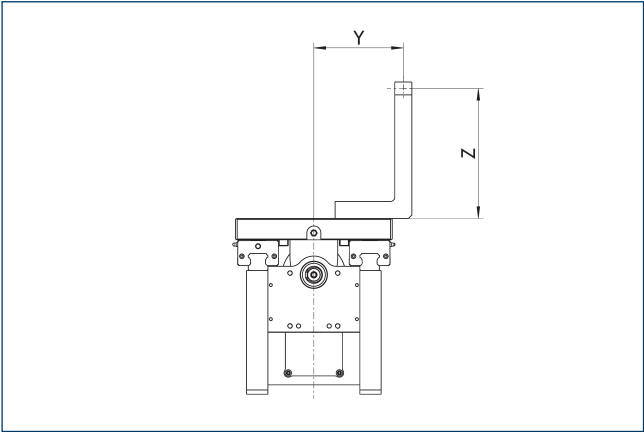
Hauptansicht ELG 120-...-2-...



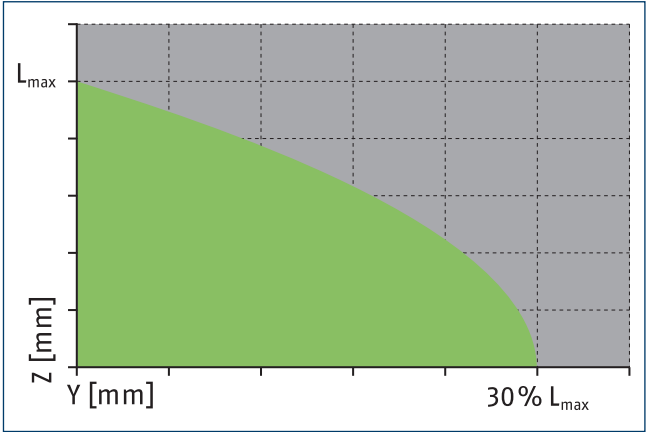
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|--|---|
| ① Greiferanschluss | ⑨⑩ Hub pro Backe |
| ② Fingeranschluss | ⑨① Durchgangslochbohrung zur Anschraubung |
| ⑦② Passung für Zentrierhülse | ⑨② Erdungsanschluss |
| ⑦③ Passung für Zentrierstift | ⑨③ Höhe einteilige Adapterplatte (siehe Konfigurator) |
| ⑧④ Tiefe der Zentrierhülsenbohrung im Gegenstück | |

Maximal zulässige Auskrägung

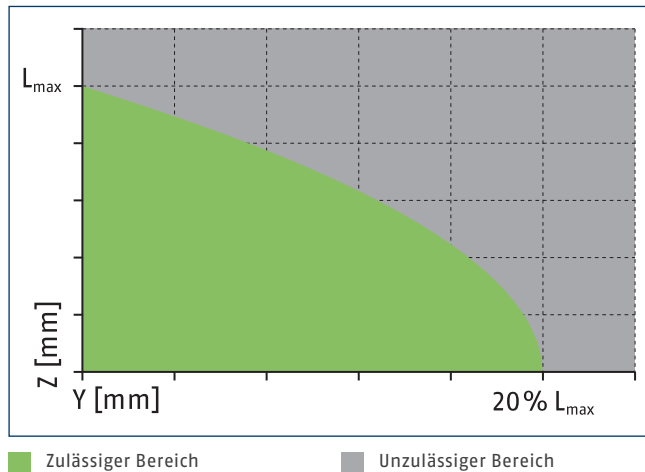


Fingerversion: kurze Fingerlänge

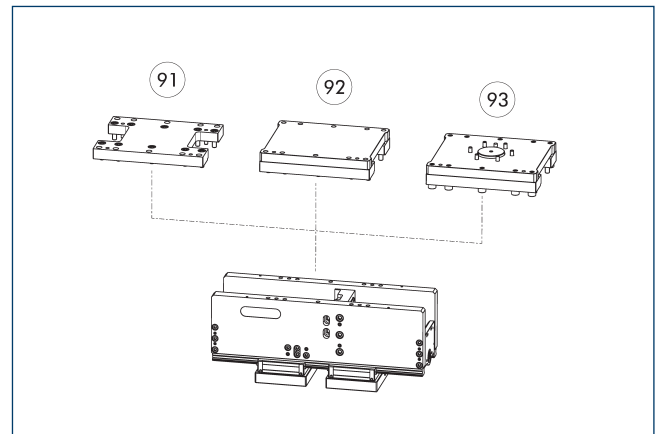


■ Zulässiger Bereich ■ Unzulässiger Bereich
 L_{max} entspricht der maximal zulässigen Fingerlänge, siehe technische Datentabelle.

Fingerversion: lange Fingerlänge



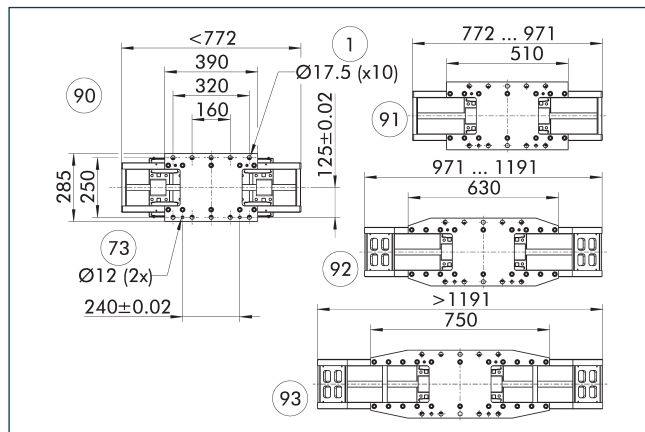
Befestigung des Greifers



- ⑨① Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)
- ⑨② Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)
- ⑨③ Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)

Der Greifer bietet unterschiedliche Möglichkeiten zur Befestigung an Robotern oder Portalen.

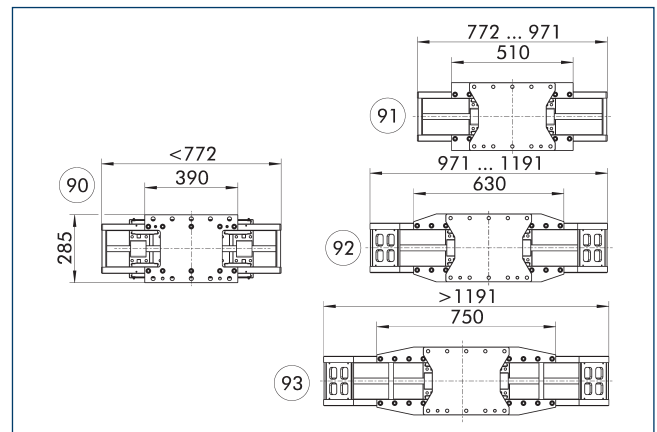
Einteilige Adapterplatte (Greiferseite)



- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨① Adapterplatte zwischen 772 mm bis 971 mm Greiferränge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 971 mm bis 1191 mm Greiferränge
- ⑨③ Adapterplatte über 1191 mm Greiferränge
- ⑨③ Adapterplatte über 1191 mm Greiferränge

Die mitgelieferte Adapterplatte beinhaltet bereits das Anschraubbild des Greifers, sowie die Schnittstelle zur zweiten Adapterplatte. Die zweite Adapterplatte muss kundenseitig hergestellt werden. Durch die Verwendung einer zweiteiligen Adapterplatte kann der Greifer auch von der Oberseite montiert und befestigt werden.

Zweiteilige Adapterplatte

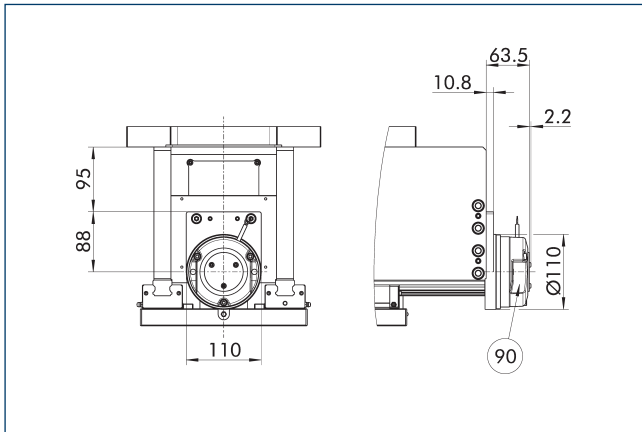


- ① Greiferanschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑨① Adapterplatte zwischen 772 mm bis 971 mm Greiferränge
- ⑨② Adapterplatte zwischen 971 mm bis 1191 mm Greiferränge
- ⑨③ Adapterplatte über 1191 mm Greiferränge
- ⑨③ Adapterplatte über 1191 mm Greiferränge

Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + Rohling)“ kann das Anschraubbild der Kundenschnittstelle in die blanke zweite Adapterplatte eingebracht werden. Der Aufwand beim Kunden ist so auf ein Minimum reduziert. Bei der Variante „Adapterplatte komplett (Greiferseite + ISO)“ ist in der roboterseitigen Adapterplatte ein Flansch nach EN ISO 9409 enthalten.

① In der Zeichnung ist der Rohling dargestellt. Die möglichen Anschraubbilder nach EN ISO 9409 können Sie dem Konfigurator entnehmen.

Positionsklemmung PKL

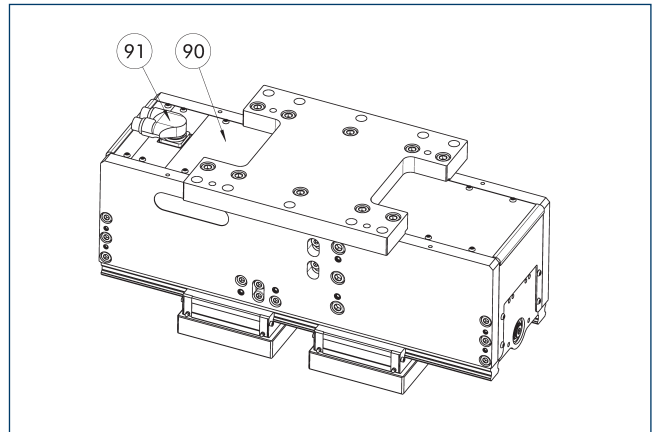


90 Elektrische Haltebremse

Die Zeichnung zeigt die Maßänderungen der Varianten mit Positionsklemmung im Vergleich zu den in der Hauptansicht dargestellten Varianten ohne Positionsklemmung.

- Bei der Asynchronvariante sind zwei Haltebremsen montiert. Pro Haltebremse sind ein Schnellschaltmodul (ROBA®-brake-checker) für die Ansteuerung sowie die benötigten Kabel (zur Verbindung der Bremse mit dem Schnellschaltmodul) im Lieferumfang enthalten.

Abdeckbleche ADB

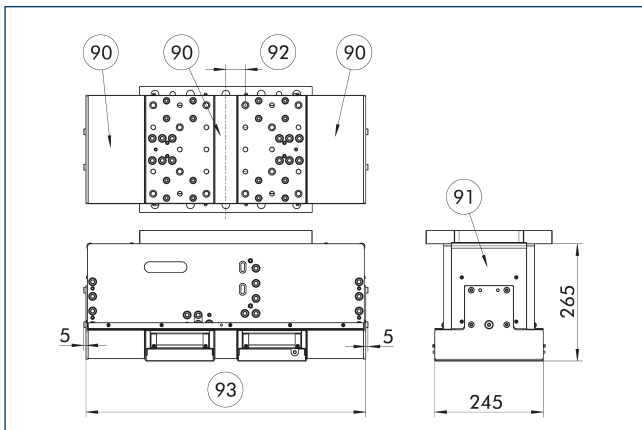


90 Abdeckbleche

91 Motoranschluss

Die Abdeckbleche schließen den Greifer auf der Anbindungsseite. Dadurch wird der Greifer vor äußeren Einflüssen an dieser Stelle geschützt. Die Motoranschlüsse sind entsprechend ausgespart.

Faltenbalg FBA



90 Faltenbalg

91 Abdeckbleche

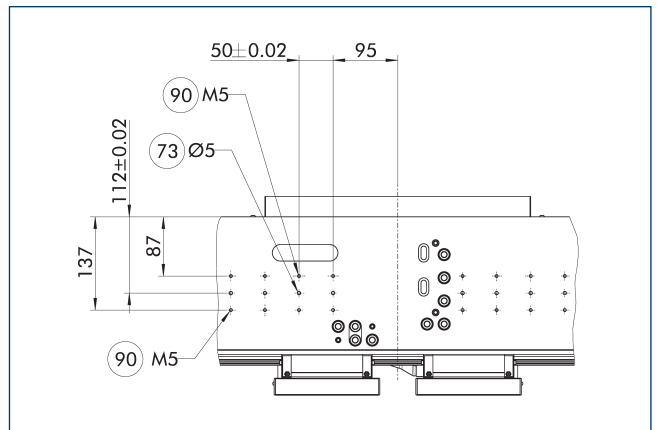
92 Backenposition geschlossen (siehe Konfigurator)

93 Greiferlänge (siehe Konfigurator)

Der Faltenbalg schließt den Greifer auf der Seite der Grundbacken. Er ist nur in Kombination mit der Option Abdeckblech verfügbar und verbessert so den Schutz des Greifers vor Umwelteinflüssen.

- Weitere Abmessungen entnehmen sie bitte dem Online-Konfigurator unter <https://schunk.com/de/de/konfigurator-elg>

Seitliche Befestigungsmöglichkeiten SAB



73 Passung für Zentrierstift

90 Gewinde

Optionale Befestigungsmöglichkeit am Greifer für kundenspezifischen Zusatzaufbau wie beispielsweise Kameras, Sensorverteiler oder Ausblasdüsen. Die Zeichnung zeigt die Position der Befestigungsmöglichkeiten.

- Diese Option ist nicht mit der Option „gewichtsoptimierte Ausführung“ kombinierbar.



SCHUNK SE & Co. KG

Spanntechnik

Greiftechnik

Automatisierungstechnik

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*

