

Montagehilfe

Schunk Multi-Gripper DG JGP P



Für Installations-, Bedienungs- und Instandhaltungspersonal
immer beim Produkt aufbewahren!

Version 1.0 / 20.11.2023

Inhalt

1	Allgemeine Hinweise	1
2	Montageteile	1
3	benötigtes Werkzeug.....	2
4	Vorgehen.....	2
4.1	Schritt 1: Montage Adapterplatte an Roboterflansch.....	2
4.2	Schritt 2: Montage Adapterplatte aus Verbindungspaket MTB CNK-SG/DG-RF1	2
4.3	Vormontage Fingerrohlinge und Abblasdüse	2
4.4	Montage des Doppelgreifers am Roboter	3
4.5	Anbringen der externen Energiekette	4
4.6	Anschluss an CONTROL	5

1 Allgemeine Hinweise



Dieses Dokument dient lediglich als Unterstützung bei der Montage des Component Kits. Dieses Dokument entspricht keiner Montageanleitung im eigentlichen Sinne.

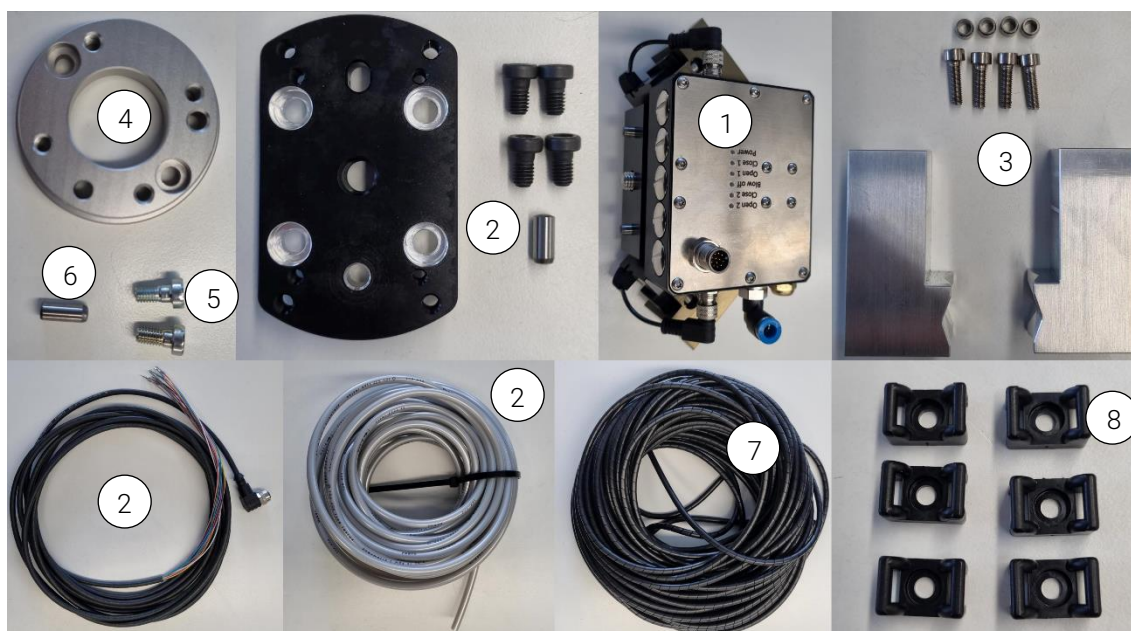


Schalten Sie vor Beginn der Montage das Robotersystem stromlos. Holen Sie sich falls notwendig fachmännische Unterstützung falls notwendig, um gefährliche Situationen und Verletzungen zu vermeiden.



2 Montageteile

Nr.	Menge	Bezeichnung
1	1	SCHUNK Applikations-Kit MTB DG-JGP-P 64-1 bestehend aus: - Doppelgreifer MTB DG-JGP-P 64-1 - Abblasdüse
2	1	SCHUNK Roboter Verbindungspaket MTB CNK-SG/DG-RF1 bestehend aus: - Greifer-Adapterplatte mit 4x M6x10 - Signalleitung - Druckluft-Schlauch 6mm
3	2	SCHUNK Fingerrohling MTB AUB-JGP-P 64/15 bestehend aus: - 2x Fingerrohling - 4x Passhülse - 4x Schraube M4x 16
4	1	ISO9409-Flansch
5	2	Zylinderschraube DIN 7984, M6x12
6	1	Zylinderstift DIN 7, M6
7	1	Spiralschlauch
8	6	Kabelbindersockel + Kabelbinder 6 mm



3 benötigtes Werkzeug

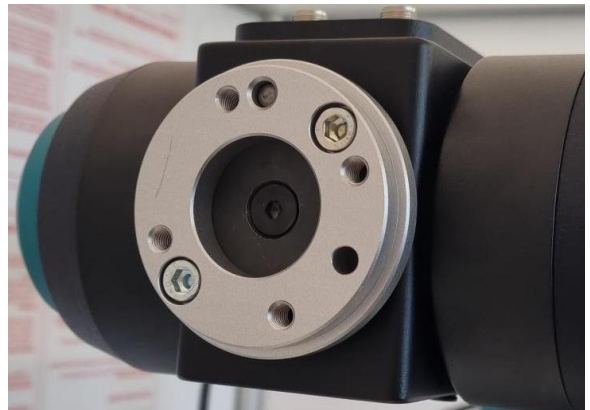
- Inbusschlüssel 2,5 mm, 5 mm, 8 mm
- Gabelschlüssel 10 mm

4 Vorgehen

4.1 Schritt 1: Montage Adapterplatte an Roboterflansch

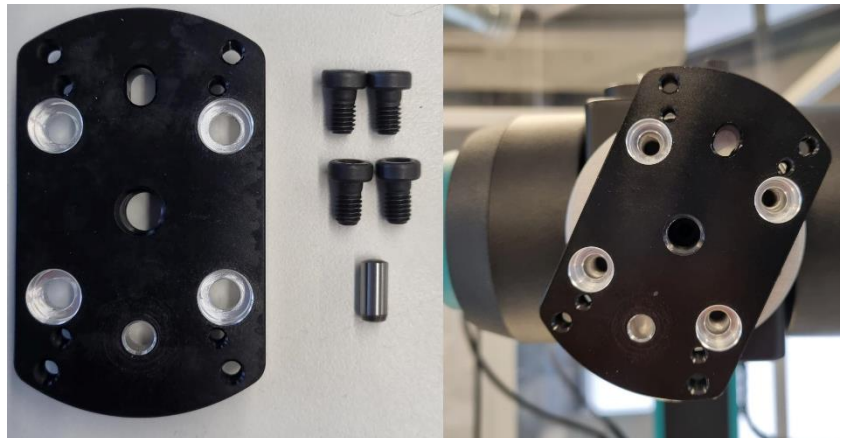
Im ersten Schritt wird der ISO 9404-Flansch an den Roboterflansch montiert.

Dafür wird zunächst der Zentrierstift DIN 7 M6 in die entsprechende Bohrung im Roboterflansch eingeführt. Danach wird der ISO 9404-Flansch in der entsprechenden Orientierung über den Zentrierbolzen auf den Roboterflansch gedrückt. Hierbei sollte beachtet werden, dass die Flächen am Flansch und am Adapterstück frei von Verschmutzungen sind. Für die Fixierung werden die Zylinderschrauben DIN 7984 M6x16 verwendet.



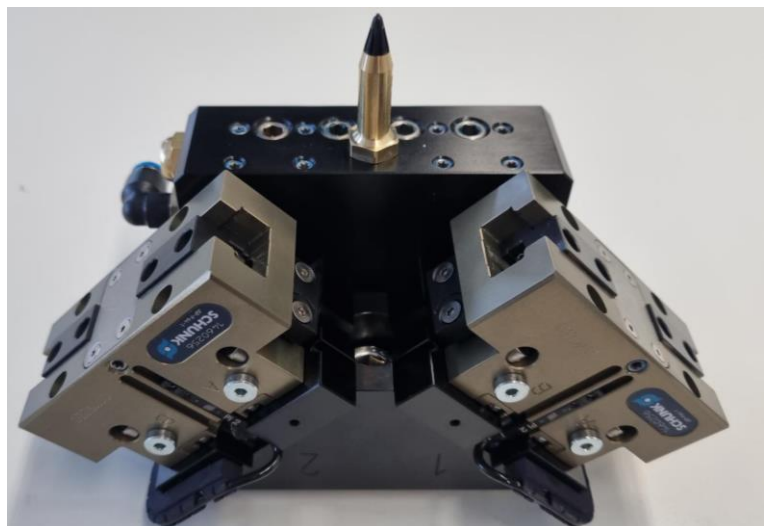
4.2 Schritt 2: Montage Adapterplatte aus Verbindungspaket MTB CNK-SG/DG-RF1

Im nächsten Schritt wird die Greifer-Adapterplatte aus dem Verbindungspaket am ISO 9409-Flansch montiert. Für die korrekte Orientierung wird der Roboterflansch so ausgerichtet, dass das Stiftloch nach oben zeigt. Anschließend wird die Greifer-Adapterplatte mit den beiliegenden M6-Schrauben montiert.

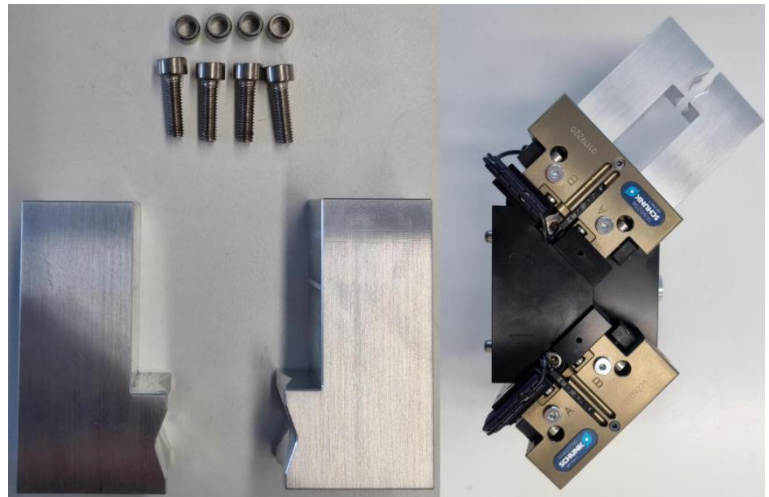


4.3 Vormontage Fingerrohlinge und Abblasdüse

Im nächsten Schritt wird die beiliegende Abblasdüse am Doppelgreifer MTB DG-JGP-P 64-1 montiert. Dafür wird der Verschlussstopfen ausgeschraubt, und die Abblasdüse mit dem Gabelschlüssel 10 mm montiert.

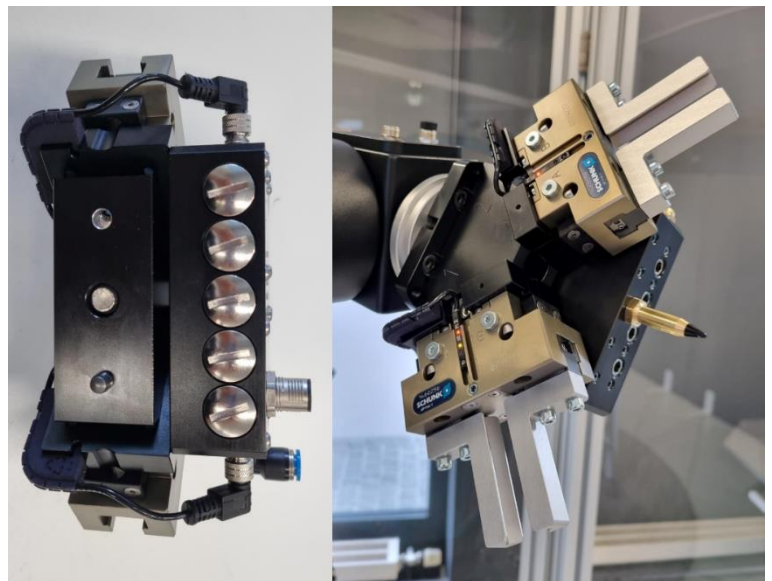


Anschließend werden die Fingerrohlinge an den Greifer-Backen montiert. Dafür werden die Fingerrohlinge über die beiliegenden Passhülsen in den Greifer-Backen zentriert und mit den ebenfalls beiliegenden M4x16-Schrauben montiert.

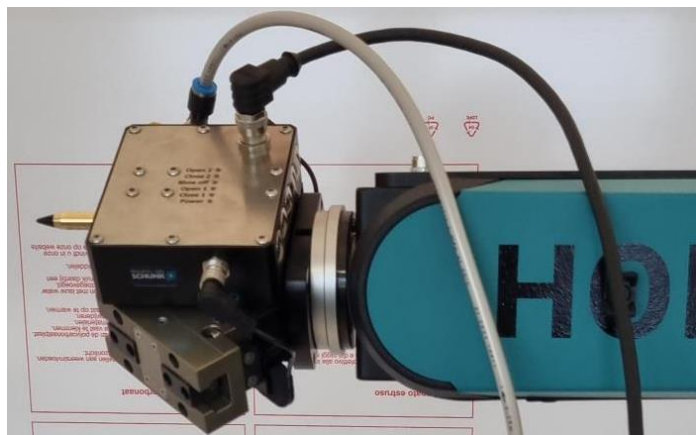


4.4 Montage des Doppelgreifers am Roboter

Jetzt wird der vormontierte Doppelgreifer am Roboterflansch montiert. Dabei wird der Greifer über die beiden eingepressten Passstifte in der Greifer-Adapterplatte zentriert und anschließend über die im Greifer integrierte Verbindungsschraube fixiert (Werkzeug: Sechskantschlüssel 8 mm)

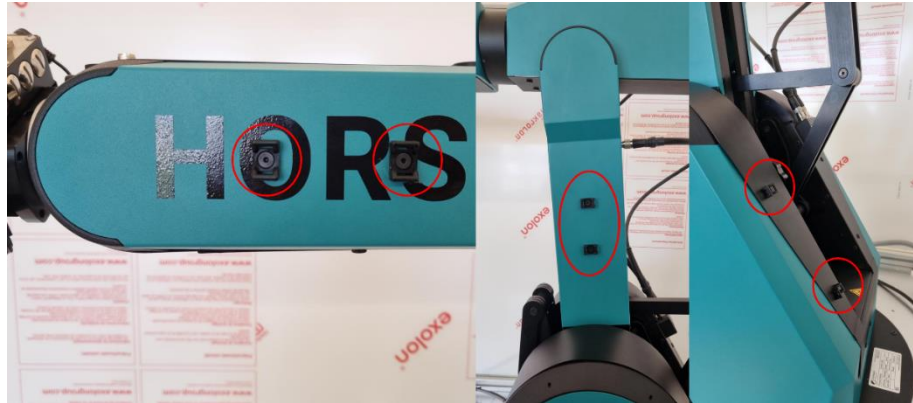


Anschließend wird die Signalleitung eingeschraubt und die Druckluftleitung eingesteckt.



4.5 Anbringen der externen Energiekette

Die externe Energiekette wird über die Kabelbindersockel am Roboterarm entlanggeführt. Dafür werden die Kabelbindersockel mittels der Gehäuseschrauben am Roboter montiert. Position und Orientierung können der Abbildung entnommen werden.



Anschließend werden die Signal- und die Druckluftleitung auf einer Länge von 2 m mit Spiralschlauch umwickelt.



Abschließend wird die Energiekette mittels Kabelbinder an den Kabelbindersockeln fixiert. Hierbei ist darauf zu achten, dass die Schlaufen der Energiekette zwischen den Fixierpunkten so groß gewählt werden, dass die einzelnen Achsen weiterhin den für die Applikation benötigten Bewegungsspielraum haben.



4.6 Anschluss an CONTROL

Die Signalleitung kann an der Steuerung des Roboters z.B. wie folgt angeschlossen werden:

CONTROL Klemme	Kabelfarbe Signalleitung	Funktion
X11.3 24V	braun	24 VDC0
X14.1 GND	blau	GND
X1.1 DI01	weiss	Sensor Greifer 1, Position A
X1.2 DI02	grün	Sensor Greifer 1, Position B
X1.3 DI03	pink	Sensor Greifer 2, Position A
X1.4 DI04	gelb	Sensor Greifer 2, Position B
X9.1 DO01	schwarz	Teach-Funktion, Sensor Greifer 1
X9.2 DO02	grau	Teach-Funktion, Sensor Greifer 2
X9.3 DO03	rot	Schalten Greifer 1
X9.4 DP05	violett	Schalten Greifer 2
X9.5 DO06	grau pink	Freigabesignal
X9.6 DO07	rot blau	Schalten Abblasdüse