

## KIT-UR-G

Pinza elettrica a 2 griffe con copertura in plastica e capacitor box. Il sistema può essere montato sui robot collaborativi UR3, UR5 e UR10. Il capacitor box in dotazione consente il collegamento diretto al polso del robot. Sono incluse anche griffe standard.

### Caratteristiche principali

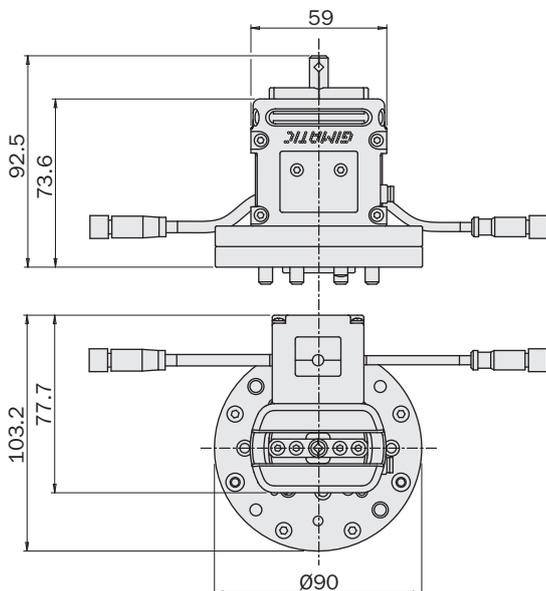
- Un unico design per i robot UR 3, UR 5 e UR 10.
- Non ci sono più cavi elettrici lungo il braccio del robot: il collegamento viene effettuato direttamente al connettore M8 del robot.
- Facile da installare, non richiede alcuna configurazione (soluzione plug & play).
- Incorpora la funzionalità di un sensore di prossimità per la presa o per il rilevamento della posizione di fine corsa.



### Come funziona?

Mediante la flangia meccanica in dotazione, montare la pinza sul polso del robot e installare la copertura di protezione e il capacitor box. Il sistema può essere collegato elettricamente direttamente al connettore M8 presente sul polso del robot (niente cavi lungo il braccio del robot). Il sistema può essere comandato mediante ingresso e uscita digitali da/verso l'interfaccia delle dita di presa del robot UR.

### Dimensioni assieme (mm) Assembly dimensions (mm)



## KIT-UR-G

Electric 2-finger parallel gripper with plastic cover and capacitor box. The system can be assembled on the UR3, UR5 or UR10 collaborative robots and the included capacitor box allows for a direct connection to the robot wrist. Standard fingers are also included.

### Main features

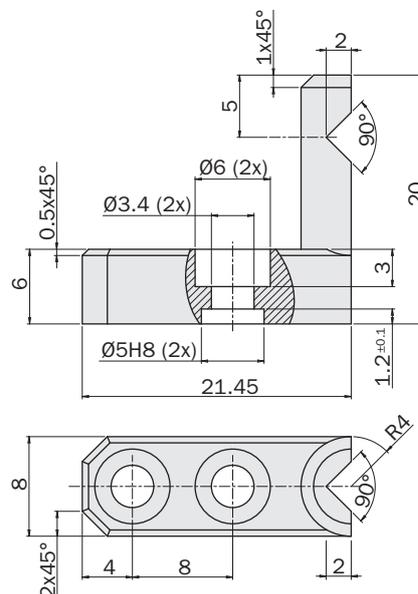
- A unique design for UR 3, UR 5 and UR 10.
- No cables along the robot arm: direct connection to M8 plug connector of the robot.
- Easy to install and without any configuration (plug & play solution).
- Simulated proximity switch functionality embedded for gripping or end of the stroke detection.



### How does it work?

Mount the gripper with the included mechanical flange to the wrist of the robot and install the protective cover and the capacitor box. The system can be electrically connected directly to the M8 plug connector at the wrist of the robot (not cables along the robot arm). The system can be operated via digital input and output to/from the tool interface of the UR robot.

### Dimensioni dito di presa (mm) Gripping finger dimensions (mm)



**KIT-UR-V**

End Of The Arm Tool (EOAT) per operazioni pick-and-place in depressione. Il sistema può essere montato sui robot collaborativi UR 3, UR 5 e UR 10, e l'attuatore e i componenti pneumatici in dotazione consentono un collegamento al polso del robot e alla fonte di energia pneumatica.

**Caratteristiche principali**

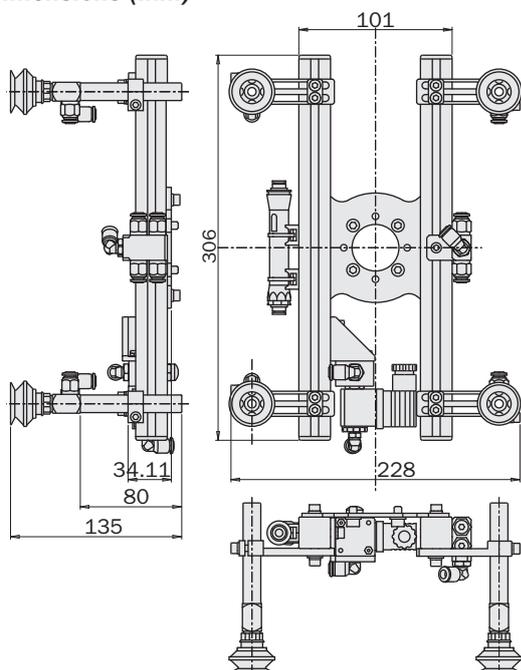
- Un unico design per i robot UR 3, UR 5 e UR 10.
- Non ci sono più cavi elettrici lungo il braccio del robot: il collegamento viene effettuato direttamente al connettore M8 del robot.
- Facile da installare, non richiede alcuna configurazione (soluzione plug & play).
- Generatore di vuoto, valvola e solenoide incorporati.



**Come funziona?**

Mediante la flangia meccanica in dotazione, montare la pinza sul polso del robot e collegare l'entrata principale della valvola alla fonte di alimentazione pneumatica. Il sistema può essere collegato elettricamente direttamente al connettore M8 presente sul polso del robot (niente cavi lungo il braccio del robot). Il sistema può essere comandato dall'uscita digitale dell'interfaccia del robot UR.

**Dimensioni (mm)  
Dimensions (mm)**

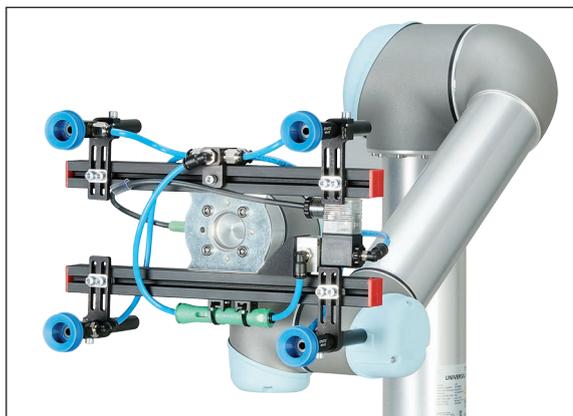


**KIT-UR-V**

End Of The Arm Tool (EOAT) for vacuum based pick & place operations. The system can be assembled on the UR 3, UR 5 or UR 10 collaborative robots and the included pneumatic actuator and components allow for a direct connection to the robot wrist and to the pneumatic power source.

**Main features**

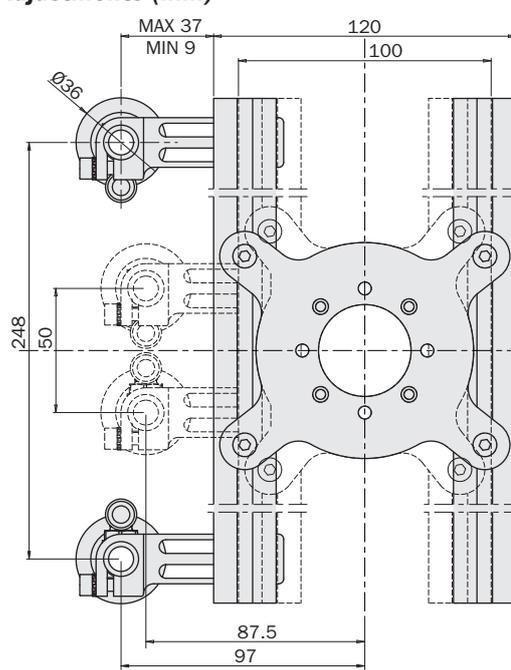
- A unique design for UR 3, UR 5 and UR 10.
- No electric cables along the robot arm: direct connection to M8 plug connector of the robot.
- Easy to install and without any configuration (plug & play solution).
- Embedded vacuum generator, valve and solenoid.



**How does it work?**

Mount the system with the included mechanical flange to the wrist of the robot and connect the main valve inlet to the pneumatic power source. The system can be electrically connected directly to the M8 plug connector at the wrist of the robot (not cables along the robot arm). The system can be operated via digital output from the tool interface of the UR robot.

**Regolazioni (mm)  
Adjustments (mm)**





**KIT-UR-QC**

Il KIT-UR-QC è un kit dedicato ai robot collaborativi Universal Robots per il cambio manuale dell'utensile. Si compone di due parti principali: una fissata in modo permanente al polso del robot (QCY90-A) ed una collegata permanentemente all'utensile (QC90-B). Movimentando manualmente una leva l'utente può collegare o scollegare le due parti realizzando un cambio utensile in modo semplice e rapido. Il sistema può essere assemblato sui robot UR3, UR5 ed UR10 ed include tutti i componenti necessari a stabilire una connessione sia elettrica che pneumatica per trasferire potenza dal robot all'utensile. L'intero sistema è un dispositivo plug&play che si connette direttamente al polso del robot e che può essere usato per trasferire sia aria in pressione che il vuoto. Su richiesta sono disponibili ulteriori singoli QC90-B per creare sistemi più complessi in cui un singolo robot deve interagire con molteplici utensili.

**Caratteristiche principali**

- Un unico prodotto per tutti i robot UR3, UR5 e UR10.
- Nessun cavo lungo il braccio del robot: collegamento diretto al connettore M8 del polso del robot.
- Semplice installazione senza necessità di configurazione (soluzione plug&play).
- Direttamente compatibile con altri prodotti Gimatic dedicati robot Universal Robots come il KIT-UR-G ed il KIT-UR-V.
- Raccordi pneumatici e connettori elettrici inclusi.

**KIT-UR-QC**

The KIT-UR-QC is a manual tool changer kit for UR collaborative robots. It's mainly composed of two parts: one permanently connected to the robot wrist (QCY90-A) and the other permanently connected to a tool (QC90-B). By operating a mechanical lever, the user can dis/connect the two parts allowing for an easy tool replacement. The system can be assembled on the UR 3, UR 5 or UR 10 collaborative robots and it includes both pneumatic and electric connection components useful to connect power sources between robot and tool. The whole system is a plug & play device with direct connection to the robot wrist and it can be used to transfer either pneumatic pressure and vacuum to the tool. Additional QC90-B spare parts are available upon request to create a more complex system where a robot interacts with several tools.

**Main features**

- A unique design for UR 3, UR 5 and UR 10.
- No electric cables along the robot arm: direct connection to M8 plug connector of the robot.
- Easy to install and without any configuration (plug & play solution).
- Directly compatible with others Gimatic's UR kits like KIT-UR-G and KIT-UR-V.
- Embedded pneumatic fittings and electric connectors.

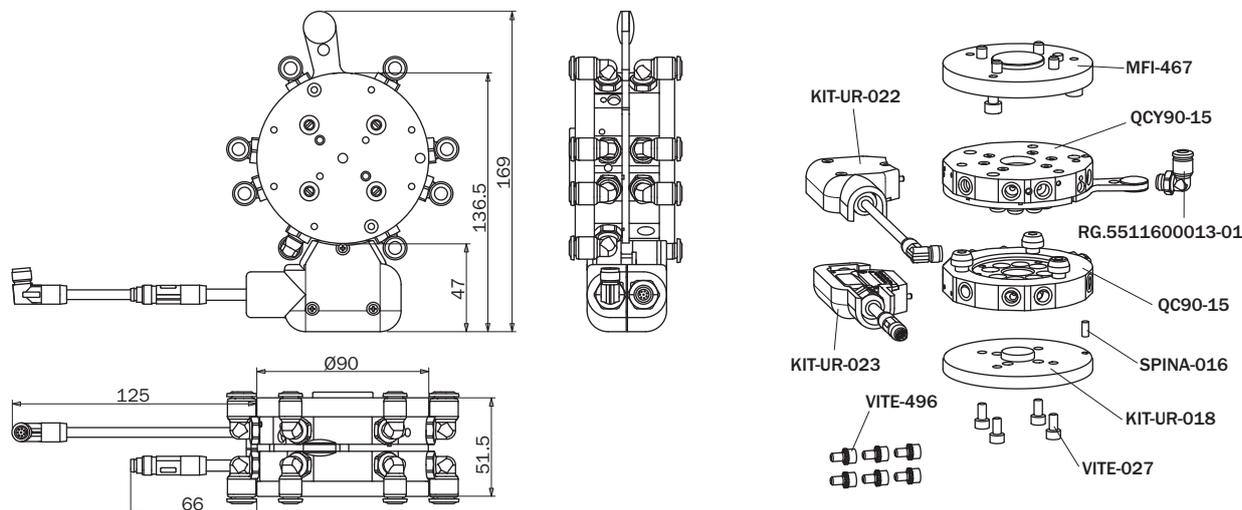


**Come funziona?**

Installare il sistema al polso del robot usando la flangia meccanica inclusa e collegare i raccordi pneumatici ed i connettori elettrici in base alle necessità applicative. Il sistema può essere collegato direttamente al connettore M8 del polso del robot e può pertanto essere comandato usando le uscite digitali standard disponibili.

**How does it work?**

Install the system on the robot's wrist using the included mechanical flange and connect the pneumatic fittings and the electrical connectors as required. The system can be connected directly to the M8 connector on the robot's wrist and can therefore be controlled using the standard digital outputs available.



09/2018