

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. Possibilità di utilizzare il plugin URcap sviluppato da Gimatic per gestire e comandare il dispositivo.

Caratteristiche principali

- Un unico design per i robot UR3, UR5 e UR10.
- 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.
- Software plugin URcap dedicato disponibile per migliorare l'esperienza di utilizzo dell'utente.



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. Possibility to use the URcap plugin developed by Gimatic to manage and control the device.

Main features

- A unique design for UR3, UR5 and UR10.
- 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.
- Dedicated URcap plugin software available to improve user experience.



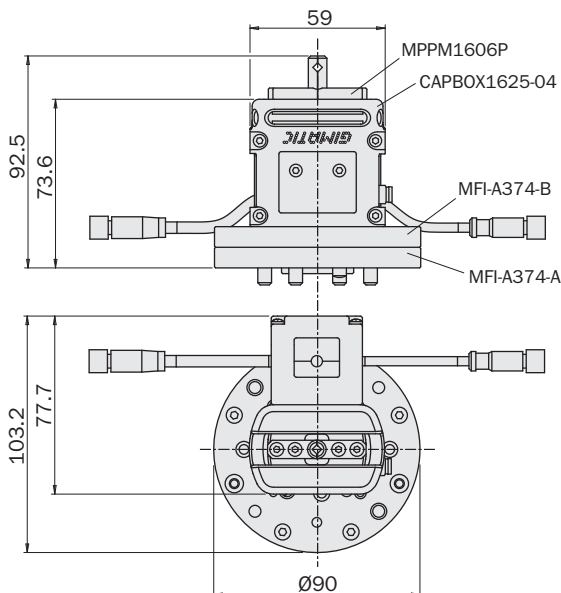
Come funziona?

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.

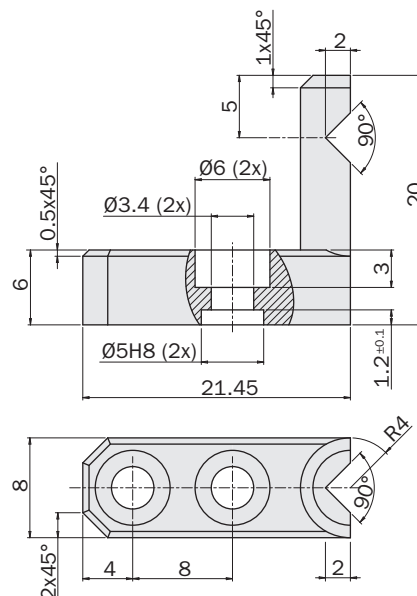
How does it work?

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 assieme (mm) Assembly dimensions (mm)



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

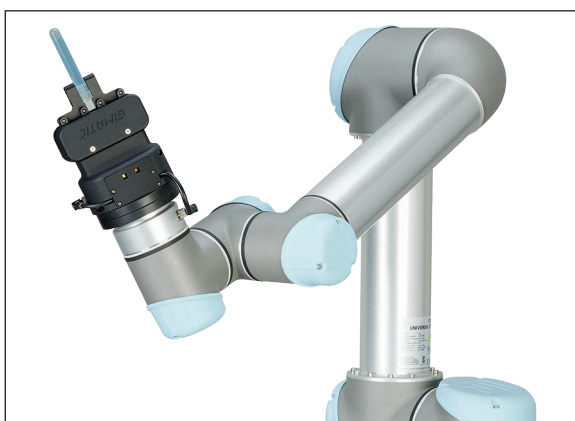


KIT-UR-J

Pinza elettrica a parallelogramma con capacitor box integrato. La pinza può essere installata su tutti i robot collaborativi Universal Robots (UR3, UR5, UR10) ed il capacitor box integrato permette una connessione diretta al polso del robot. La pinza è adatta a realizzare corse lunghe in tempi brevi di apertura e chiusura e la forza di presa è costante indipendentemente dalla lunghezza delle dita di presa personalizzate. Installando il plugin URCap sviluppato da Gimatic, l'utente può configurare una sola volta il dispositivo, una lista di parti da afferrare, definire il tipo di presa (interna o esterna) ed aggiornare automaticamente il carico applicato al robot e le coordinate nel punto di presa.

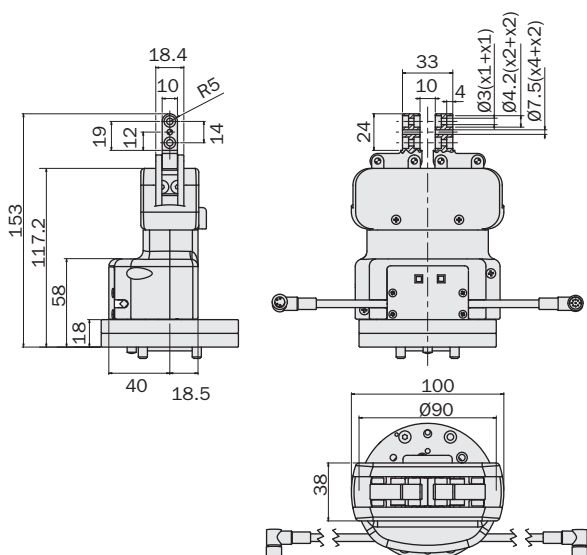
Caratteristiche principali

- 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).
- Funzionalità integrata di simulazione dei sensori di finecorsa e di presa del pezzo.
- Software plugin URCap dedicato disponibile per migliorare l'esperienza di utilizzo dell'utente.



Come funziona?

Installare il sistema al polso del robot usando la flangia meccanica inclusa. Il sistema può essere direttamente collegato al connettore M8 presente al polso del robot (assenza di cavi lungo il braccio robotico). Il sistema può essere gestito usando i segnali di input/output digitali presenti al connettore M8 usando il plugin URCap dedicato.

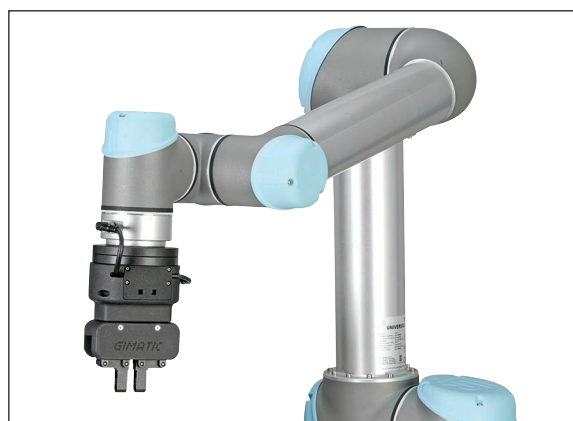


KIT-UR-J

Parallelogram electric gripper with integrated capacitor box. The gripper can be assembled on all the UR collaborative robots (UR3, UR5, UR10) and the included capacitor box allows for a direct connection to the robot wrist. The user can install his/her own fingers connecting to the existing ones. This gripper is suitable for long stroke and fast opening/closing motion and the gripping force is unaffected by the length of the custom fingers. By installing the associated Gimatic URCap the user can configure the device and a list of work pieces (WP) to be gripped just once and simply use a generic grip/release command independently on the internal/external gripping configuration. The plugin also automatically updates the mass distribution of the payload and the final tool center point (TCP) of the gripper.

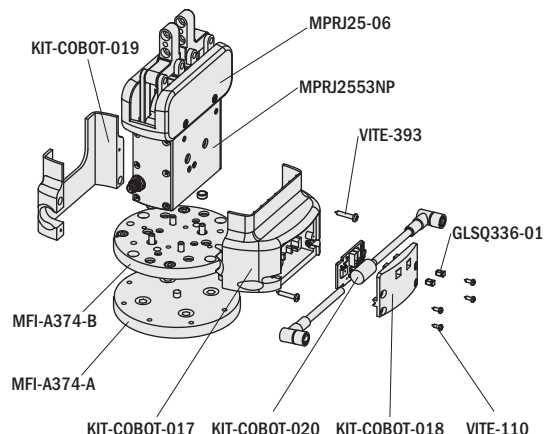
Main features

- A unique design for UR3, UR5 and UR10 and e-Series.
- 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.
- Dedicated URCap plugin software available to improve user experience.



How does it work?

Mount the gripper with the included mechanical flange to the wrist of the robot. 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 of using the Gimatic's URCap.



KIT-UR-V

End Of The Arm Tool (EOAT) per operazioni pick-and-place in depressione. Il sistema può essere montato sui robot collaborativi UR3, UR5 e UR10, e l'attuatore e i componenti pneumatici in dotazione consentono un collegamento al polso del robot e alla fonte di energia pneumatica. Possibilità di utilizzare il plugin URcap sviluppato da Gimatic per gestire e comandare il dispositivo.

Caratteristiche principali

- Un unico design per i robot UR3, UR5 e UR10.
- 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.
- Software plugin URcap dedicato disponibile per migliorare l'esperienza di utilizzo dell'utente.

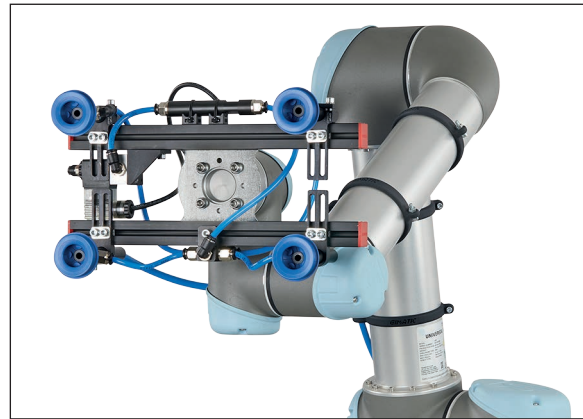


KIT-UR-V

End Of The Arm Tool (EOAT) for vacuum based pick & place operations. The system can be assembled on the UR3, UR5 or UR10 collaborative robots and the included pneumatic actuator and components allow for a direct connection to the robot wrist and to the pneumatic power source. Possibility to use the URcap plugin developed by Gimatic to manage and control the device.

Main features

- A unique design for UR3, UR5 and UR10.
- 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.
- Dedicated URcap plugin software available to improve user experience.



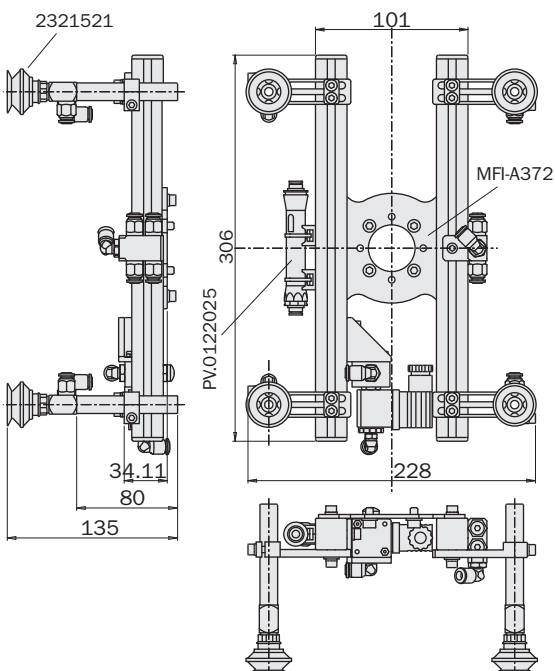
Come funziona?

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.

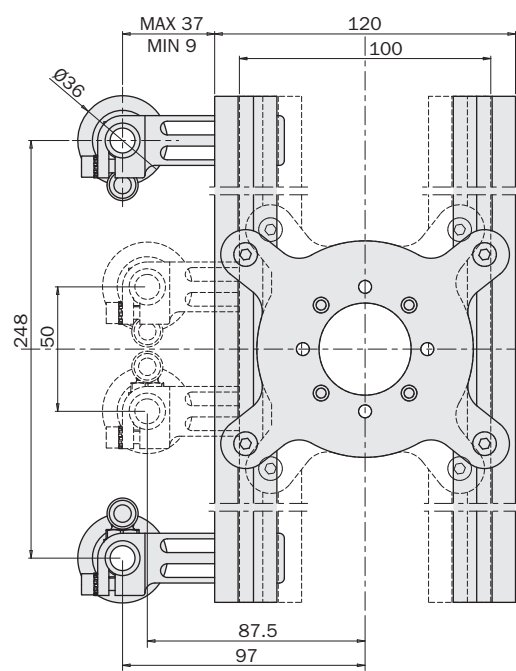
How does it work?

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.

Dimensioni (mm) Dimensions (mm)



Regolazioni (mm) Adjustments (mm)



KIT-UR-EQC20

Il KIT-UR-EQC20 è un "Cambia utensile elettrico veloce" che permette una facile sostituzione dell'EOAT (End Of Arms Tool) sul robot. E' appositamente progettato per i robot collaborativi della Universal Robot UR3/UR5/UR10 ed è completamente compatibile con i kits KIT-UR-G, KIT-UR-J e KIT-UR-V. Si compone di due parti: una fissata permanentemente sul robot (EQC20U-A) ed una collegata permanentemente all'utensile (EQC20-B). Comandando l'apposita uscita digitale è possibile accoppiare o disaccoppiare le due parti realizzando un cambio di utensile in modo semplice e rapido. L'intero sistema è un dispositivo plug&play che include tutti i componenti necessari a stabilire una connessione sia elettrica che pneumatica per trasferire potenza elettrica e aria compressa (o decompressa) dal robot all'utensile.

Caratteristiche principali

- Un unico design per i robot UR3, UR5 e UR10.
- Assenza di cavi elettrici lungo il braccio del robot: connessione diretta al connettore M8 al polso del robot.
- Facile da installare, non richiede alcuna configurazione (soluzione plug & play).
- Direttamente compatibile con altri Kits UR di Gimatic come il KIT-UR-G, KIT-UR-J ed il KIT-UR-V.
- 6 connessioni pneumatiche.
- Foro centrale per le connessioni elettriche.
- Leggero.
- Carico massimo 20 kg.
- Software plugin URcap dedicato disponibile per migliorare l'esperienza di utilizzo dell'utente.

KIT-UR-EQC20

The KIT-UR-EQC20 is an "Electric Quick Tool Changer" that allows the EOAT (End of Arm Tooling) to be easily replaced on the robot. It is specially designed for Universal Robot UR3/UR5/UR10 collaborative robots and is fully compatible with KIT-UR-G, KIT-UR-J and KIT-UR-V kits. It consists of two parts: one permanently attached to the robot (EQC20U-A) and one permanently attached to the tool (EQC20-B). By controlling the appropriate digital output, the two parts can be coupled or uncoupled for quick and easy tool changes. The entire system is a plug&play device with all the components necessary to establish electrical and pneumatic connections to transfer electrical power and compressed (or decompressed) air from the robot to the tool.

Main features

- A single design for UR3, UR5 and UR10 robots.
- No electrical cables along the robot arm: direct connection to the M8 connector at the robot wrist.
- Easy to install, no configuration required (plug & play solution).
- Directly compatible with other Gimatic UR Kits such as KIT-UR-G, KIT-UR-J and KIT-UR-V.
- 6 pneumatic connections.
- Central hole for electrical connections.
- Lightweight.
- Maximum load 20 kg.
- Dedicated URcap software plug-in available to enhance user experience.

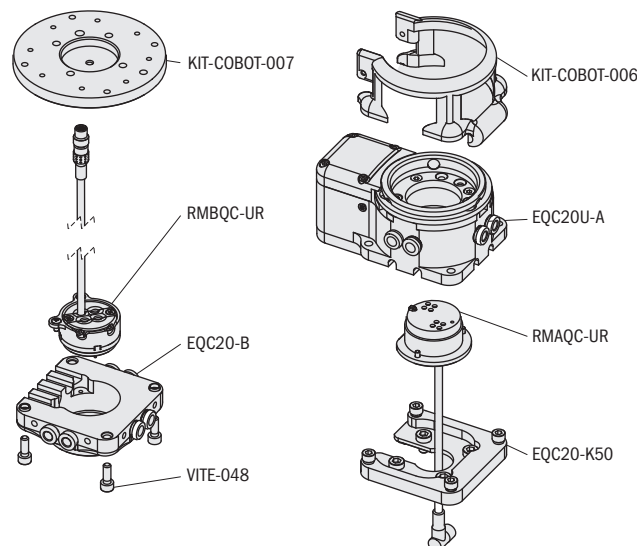
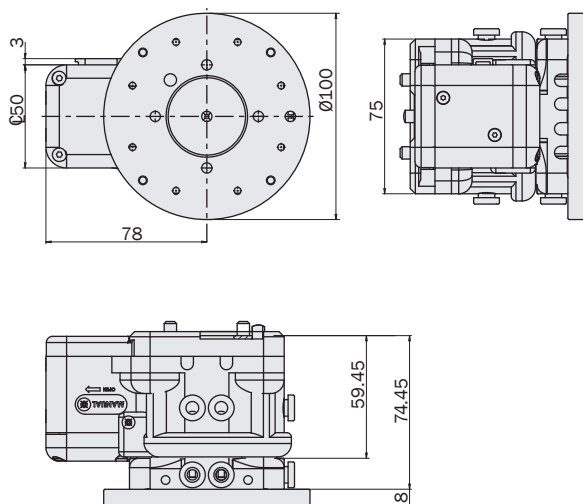


Come funziona?

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 elettricamente direttamente al connettore M8 del polso del robot e può pertanto essere comandato usando le uscite digitali standard disponibili e tramite l'URcap dedicato.

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 electrically connected directly to the M8 connector on the robot wrist and can therefore be controlled using the available standard digital outputs and via the dedicated URcap.



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 (QC90-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. È possibile richiedere ulteriori 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, KIT-UR-J ed il KIT-UR-V.
- Raccordi pneumatici e connettori elettrici inclusi.
- Software plugin URCap dedicato disponibile per migliorare l'esperienza di utilizzo dell'utente.

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 (QC90-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 UR3, UR5 or UR10 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. It is possible to request additional QC90-B to create a more complex system where a robot interacts with several tools.

Main features

- A unique design for UR3, UR5 and UR10.
- 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, KIT-UR-J and KIT-UR-V.
- Embedded pneumatic fittings and electric connectors.
- Dedicated URCap plugin software available to improve user experience.

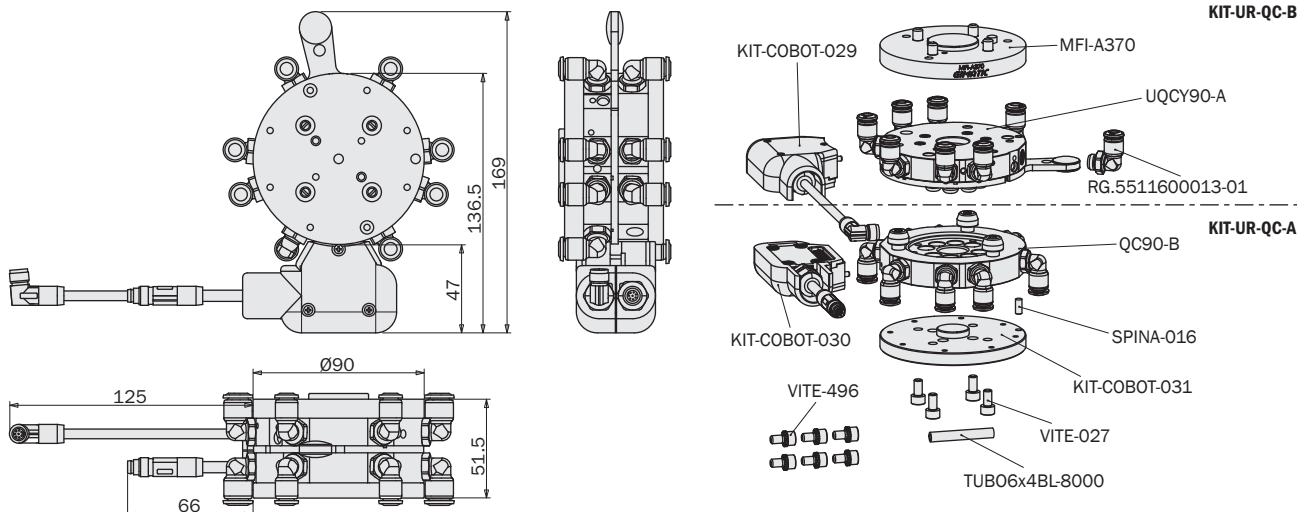


Come funziona?

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 e tramite l'URCap dedicato.

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 and through the dedicated URCap.



KIT-UR-QC75

Il KIT-UR-QC75 è un kit dedicato ai robot collaborativi Universal Robot per il cambio manuale dell'utensile. Può essere utilizzato su tutta la serie di cobot UR e si compone di due parti principali: una fissata in modo permanente al polso del robot (QC75-A) ed una collegata permanentemente all'utensile (QC75-B). Movimentando manualmente una leva l'utente può collegare o scollegare le due parti realizzando un cambio utensile in modo semplice e rapido. L'intero sistema è un dispositivo plug&play che presenta i componenti necessari a stabilire una connessione sia elettrica che pneumatica per trasferire potenza e aria compressa (o decompressa) dal robot all'utensile. È possibile richiedere ulteriori QC75-B per creare sistemi più complessi in cui un singolo robot deve interagire con molteplici utensili.

Caratteristiche principali

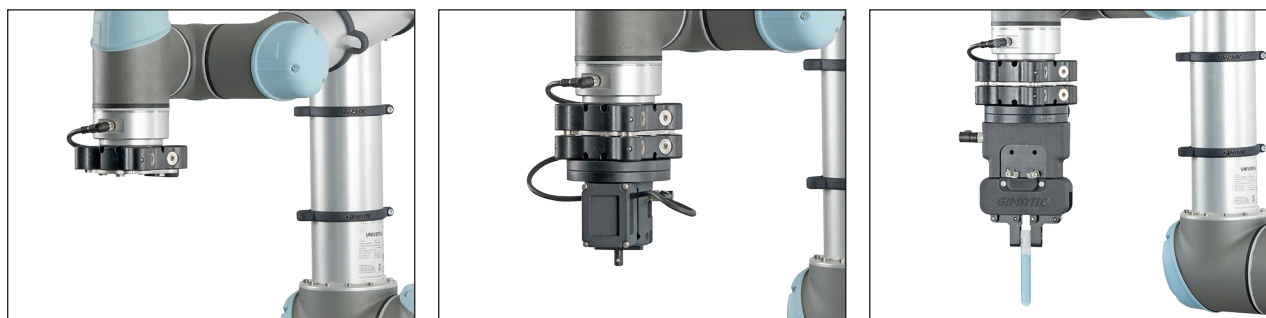
- Un unico design per i robot UR3, UR5 e UR10.
- Non ci sono più cavi elettrici lungo il braccio del robot: il collegamento può essere effettuato direttamente al connettore M8 del polso del robot.
- Semplice installazione senza necessità di configurazione (soluzione plug&play).
- Direttamente compatibile con altri Kits UR di Gimatic come il KIT-UR-G, KIT-UR-J ed il KIT-UR-V.
- Software plugin URcap dedicato disponibile per migliorare l'esperienza di utilizzo dell'utente.

KIT-UR-QC75

The KIT-UR-QC75 is a kit for manual tool change specifically designed for Universal Robots collaborative robots. It can be used on the entire range of UR robots and consists of two main parts: one permanently attached to the robot wrist (QC75-A) and one permanently attached to the tool (QC75-B). By manually moving a lever, the user can connect or disconnect the two parts, performing a quick and easy tool change. The entire system is a plug&play device with all the components necessary to establish electrical and pneumatic connections to transfer electrical power and compressed (or decompressed) air from the robot to the tool. Additional QC75-B units can be ordered to create more complex systems where a single robot has to interact with multiple tools.

Main features

- A single design for UR3, UR5 and UR10 robots.
- No electrical cables along the robot arm: the connection can be made directly to the M8 connector on the robot wrist.
- Simple installation with no configuration required (plug&play solution).
- Directly compatible with other Gimatic UR Kits such as KIT-UR-G, KIT-UR-J and KIT-UR-V.
- Dedicated URcap software plug-in available to enhance user experience.



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 elettricamente direttamente al connettore M8 del polso del robot e può pertanto essere comandato usando le uscite digitali standard disponibili e tramite l'URcap dedicato.

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 electrically connected directly to the M8 connector on the robot wrist and can therefore be controlled using the available standard digital outputs and via the dedicated URcap.

