# KIT-UR-G

## KIT-UR-G

Pince électrique à 2 mâchoires avec couverture en plastique et boîtier condensateur. Le système peut être monté sur les robots collaboratifs UR3, UR5 et UR10. Le boîtier condensateur fourni permet le raccordement direct au poignet du robot. Des mâchoires standard sont également incluses.

## *KIT-UR-G*

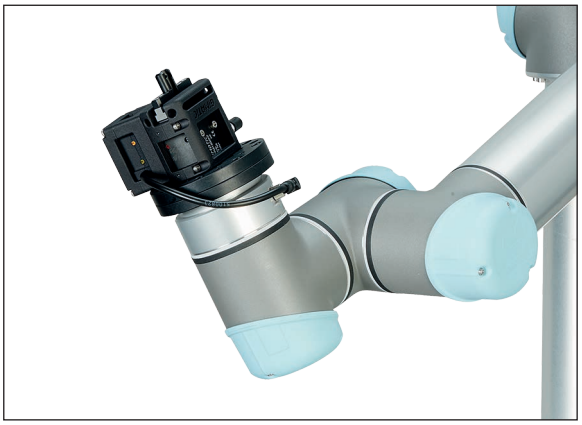
*Electric 2-finger parallel gripper with plastic cover and capacitor box. The system can be assembled on the UR3, UR5 or UR10 collaborative robots and the included capacitor box allows for a direct connection to the robot wrist. Standard fingers are also included.*

## Principales caractéristiques

- Un modèle unique pour les robots UR3, UR5 et UR10.
- Absence de câbles électriques le long du bras du robot: le raccordement est effectué directement sur le connecteur M8 du robot.
- Facile à installer, aucune configuration nécessaire (solution plug & play).
- Incorpore la fonctionnalité d'un capteur de proximité pour la préhension ou pour la détection de la position de fin de course.

## *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.*





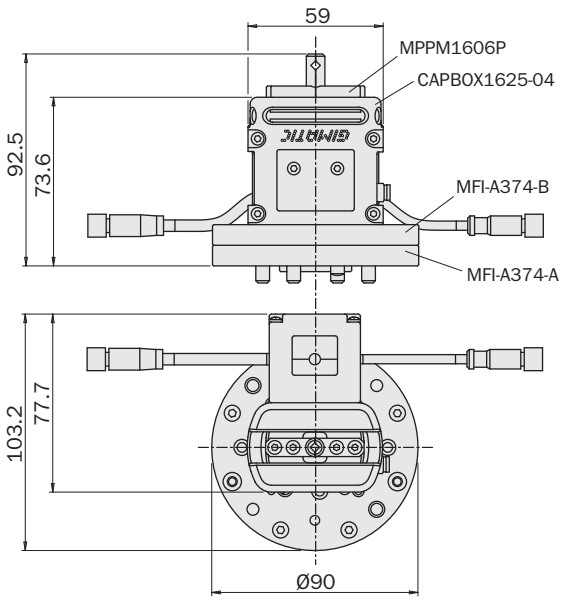
## Fonctionnement?

Avec la bride mécanique fournie, monter la pince sur le poignet du robot et installer la couverture de protection et le boîtier condensateur. Le raccordement électrique du système peut être effectué directement sur le connecteur M8 sur le poignet du robot (aucun câble le long du bras du robot). Le système peut être commandé à l'aide d'entrée et sortie numériques depuis/vers l'interface des doigts de préhension du robot UR.

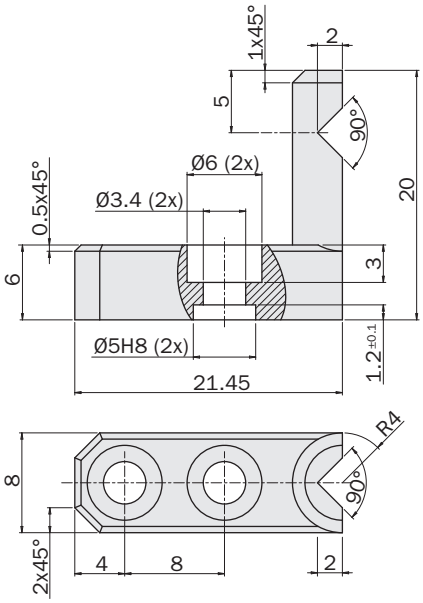
## *How does it work?*

*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.*

## Dimensions d'ensemble (mm)
## *Assembly dimensions (mm)*




## Dimensions du doigt de préhension (mm)
## *Gripping finger dimensions (mm)*



## KIT-UR-J

Pince électrique à parallélogramme avec boîtier condensateur intégré. La pince peut être installée sur tous les robots collaboratifs Universal Robots (UR3, UR5, UR10) et le boîtier condensateur intégré permet une connexion directe au poignet du robot. La pince est adaptée pour effectuer des courses longues avec de brefs délais d'ouverture et de fermeture et la force de préhension est constante, quelle que soit la longueur des doigts de prise personnalisés.
En installant le plug-in URCap développé par Gimatic, l'utilisateur peut configurer une seule fois le dispositif, une liste de pièces à saisir, définir le type de prise (interne ou externe) et mettre à jour automatiquement la charge appliquée au robot et les coordonnées du point de préhension.
Le plug-in permet également de gérer simultanément de nombreux kits développés par Gimatic au sein du même programme de déplacement du robot.

## *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. The URCap provided by Gimatic can handle multiple Gimatic's UR KITs and WP definitions simultaneously in a unique application thus simplifying the development process.*

## Principales caractéristiques

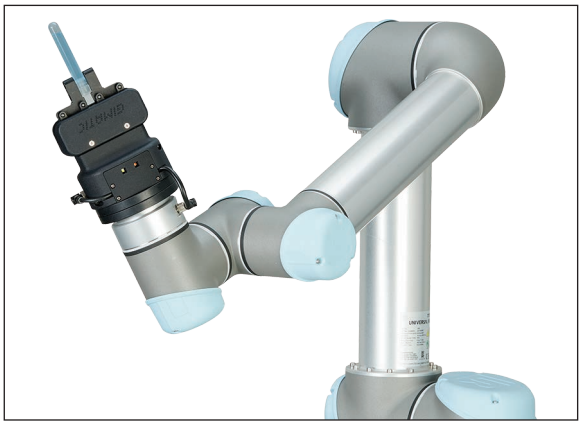
- Un produit unique pour tous les robots UR3, UR5 et UR10.
- Aucun câble le long du bras du robot : branchement direct du connecteur M8 du poignet du robot.
- Installation simple sans nécessité de configuration (solution plug&play).

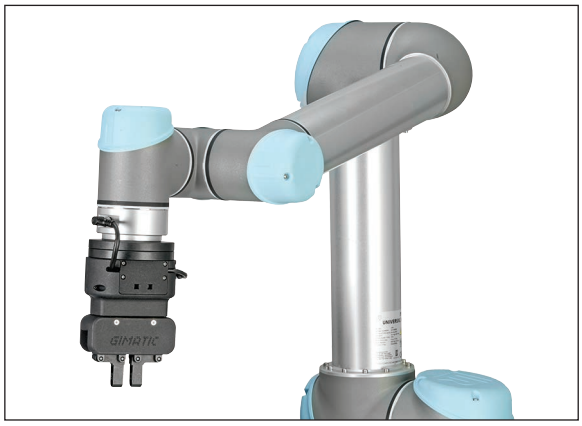
Fonctionnalité intégrée de simulation des capteurs de fin de course et de prise de la pièce.

## *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.*



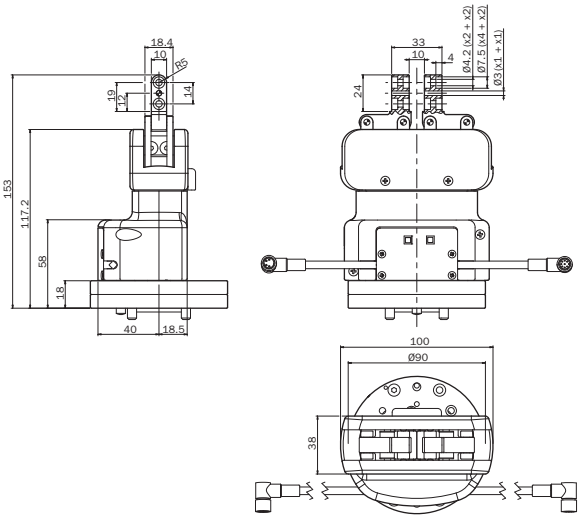


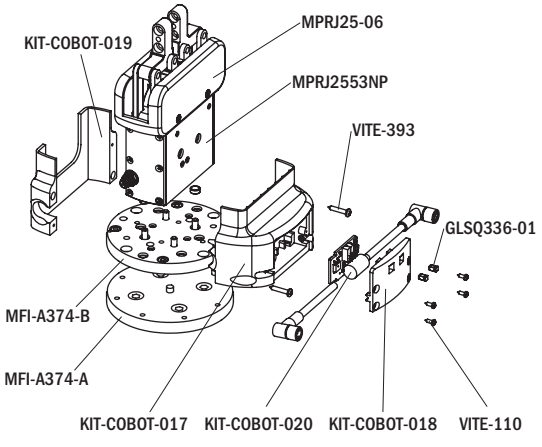
## Fonctionnement?

Installer le système au poignet du robot en utilisant la bride mécanique incluse. Le système peut être raccordé directement au connecteur M8 sur le poignet du robot (aucun câble le long du bras du robot). Le système peut être géré en utilisant les signaux d'entrée/sortie numériques présents sur le connecteur M8 grâce au plug-in URCap dédié.

## *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-QC

## KIT-UR-QC

Le KIT-UR-QC est un kit dédié aux robots collaboratifs Universal Robots pour le changement manuel de l'outil. Il se compose de deux parties principales : une fixée de manière permanente au poignet du robot (QCY90-A) et une raccordée de manière permanente à l'outil (QC90-B). En déplaçant manuellement un levier, l'utilisateur peut connecter ou déconnecter les deux parties en réalisant un changement d'outil de manière simple et rapide. Le système peut être assemblé sur les robots UR3, UR5 et UR10 et inclut tous les composants nécessaires pour établir une connexion électrique et pneumatique afin de transférer la puissance du robot à l'outil. L'ensemble du système est un dispositif plug&play qui se connecte directement au poignet du robot et qui peut être utilisé pour transférer l'air sous pression comme le vide. Sur demande, d'autres QC90-B individuels sont disponibles pour créer des systèmes plus complexes dans lesquels un seul robot doit interagir avec plusieurs outils.

## *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 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. Additional QC90-B spare parts are available upon request to create a more complex system where a robot interacts with several tools.*

## Principales caractéristiques

- Un produit unique pour tous les robots UR3, UR5 et UR10.
- Aucun câble le long du bras du robot: branchement direct du connecteur M8 du poignt du robot.
- Installation simple sans nécessité de configuration (solution plug&play).
- Directement compatible avec d'autres produits Gimatic dédiés aux robots Universal Robots comme le KIT-UR-G et le KIT-UR-V.
- Raccords pneumatiques et connecteurs électriques inclus.

## *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 and KIT-UR-V.*
- *Embedded pneumatic fittings and electric connectors.*



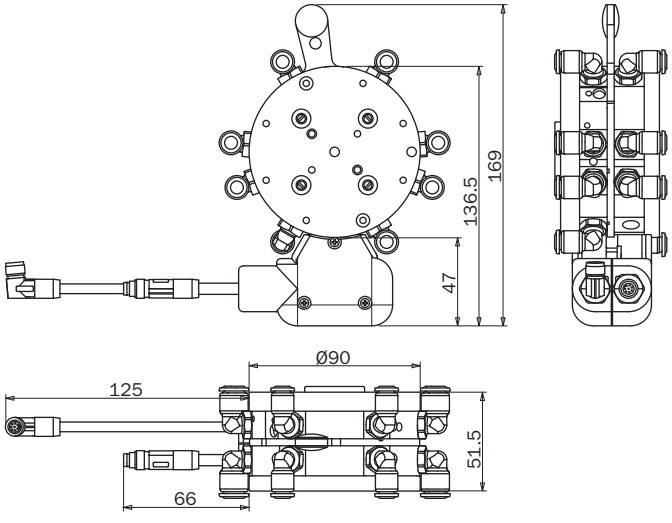


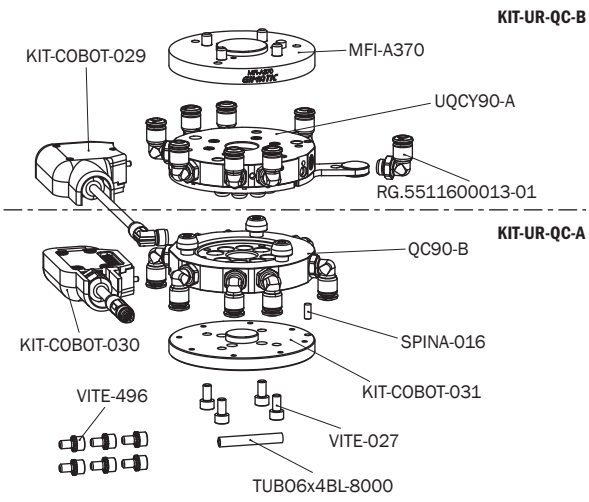
## Fonctionnement

Installer le système au poignet du robot en utilisant la bride mécanique incluse et brancher les raccords pneumatiques et les connecteurs électriques en fonction des besoins de l'application. Le système peut être raccordé directement au connecteur M8 du poignet du robot et peut donc être commandé en utilisant les sorties numériques standard disponibles.

## *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.*



## KIT-UR-V

End Of The Arm Tool (EOAT - outil en bout de bras) pour les opérations pick-and-place en dépression. Le système peut être monté sur les robots collaboratifs UR3, UR5 et UR10, et le vérin et les composants pneumatiques fournis permettent un raccordement au poignet du robot et à la source d'énergie pneumatique.

## *KIT-UR-V*

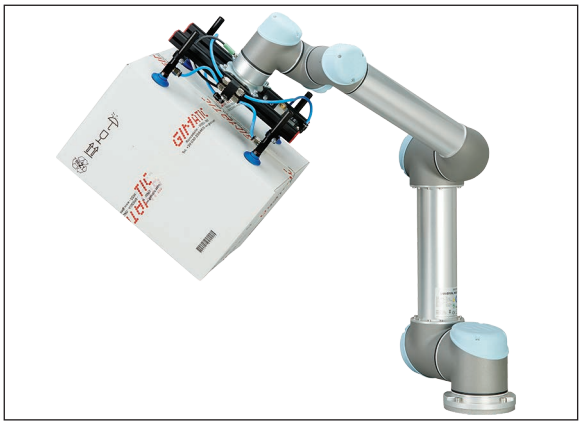
*End Of The Arm Tool (EOAT) for vacuum based pick & place operations. The system can be assembled on the UR3, UR5 or UR10 collaborative robots and the included pneumatic actuator and components allow for a direct connection to the robot wrist and to the pneumatic power source.*

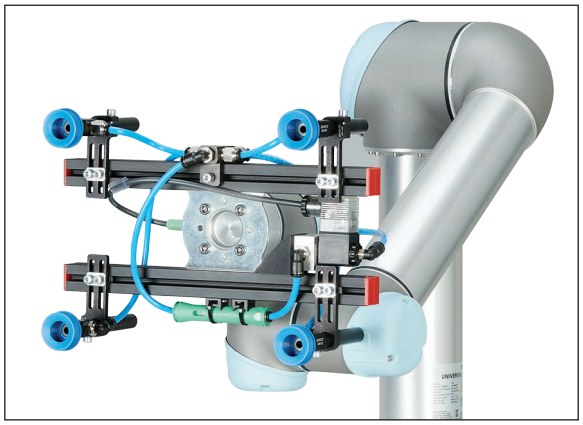
## Principales caractéristiques

- Un modèle unique pour les robots UR3, UR5 et UR10.
- Absence de câbles électriques le long du bras du robot: le raccordement est effectué directement sur le connecteur M8 du robot.
- Facile à installer, aucune configuration nécessaire (solution plug & play).
- Générateur de vide, vanne et solénoïde incorporés.

## *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.*





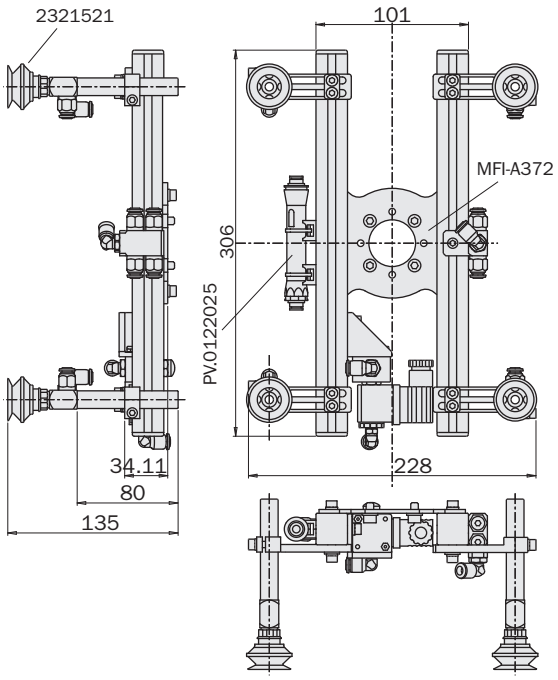
## Fonctionnement?

Avec la bride mécanique fournie, monter la pince sur le poignet du robot et raccorder l'entrée principale de la vanne à la source d'alimentation pneumatique. Le raccordement électrique du système peut être effectué directement sur le connecteur M8 sur le poignet du robot (aucun câble le long du bras du robot). Le système peut être commandé par la sortie numérique de l'interface du 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.*

## Dimensions (mm)
## *Dimensions (mm)*




## Réglages (mm)
## *Adjustments (mm)*

