

Modular. Robust. Flexibel.

Schnellwechselsystem SWS

Pneumatisches Werkzeugwechselsystem mit patentierter Verriegelung

Einsatzgebiet

Universell einsetzbar bei kurzen Wechselzeiten zwischen einem Handhabungsgerät und einem Werkzeug (Paletten, Greifer)

Vorteile – Ihr Nutzen

Viele Baugrößen für nahezu alle Robotergrößen, dadurch immer die passende Einheit zur passenden Anwendung

Patentiertes, selbsthaltendes Verriegelungssystem für eine sichere Verbindung zwischen Schnellwechselkopf und Schnellwechseladapter

Manuelle Notentriegelung möglich keine Gegenkräfte durch Feder

Alle Funktionsteile aus gehärtetem Stahl für eine hohe Belastbarkeit des Wechselsystems

Breites Sortiment an Elektro-, Pneumatik- und Fluidmodulen für vielfältige Energie-Übertragungsmöglichkeiten

Integrierte Pneumatikdurchführung zur sicheren Energieversorgung der Handhabungsmodule und Werkzeuge

Übertragungsmöglichkeiten für fluidische Medien mit selbstdichtenden Kupplungen möglich

Kodierung der Adapter über Steckverbindung möglich M5 (4x)

Passende Ablagemagazine für alle Baugrößen standardisierte Ablagemodule passend für jede Baugröße

ISO-Flanschbild für die einfache Montage an die meisten Robotertypen ohne zusätzliche Adapterplatten



Baugrößen
Anzahl: 15



Handhabungs-
gewicht
1,4 .. 450 kg



Momenten-
belastung M_x
2,8 .. 9870 Nm



Momenten-
belastung M_z
3,45 .. 8460 Nm

Funktionsbeschreibung

Durch den automatischen Wechsel des Roboterwerkzeuges (z. B. Greifer, Paletten, Saugspinnen, pneumatische oder elektrisch angetriebene Werkzeuge, Schweißzangen) erhöht sich die Flexibilität Ihres Roboters. Das Schnellwechselsystem (SWS) besteht aus einem Schnellwechselkopf (SWK) und einem Schnellwechseladapter (SWA). Der

am Roboter montierte SWK koppelt an das am Werkzeug montierte SWA. Ein pneumatisch angetriebener Verriegelungskolben sorgt mit seinem patentierten Design für eine sichere Verbindung. Pneumatische und elektrische Durchführungen versorgen nach dem Koppeln automatisch Ihr Roboterwerkzeug.



- ① **Sensorabfrage der Verriegelung**
optional, zur prozesssicheren Abfrage des Verriegelzustandes
- ② **Gehäuse**
gewichtsoptimiert durch Verwendung einer hochfesten Aluminiumlegierung
- ③ **Antrieb**
pneumatisch und leistungsfähig bei einfacher Handhabung
- ④ **Verriegelungsmechanik**
kräftefreies Ver- und Entriegeln, Selbsthemmung in verriegeltem Zustand
- ⑤ **Luftdurchführung**
keine Störkontur durch Integration ins Gehäuse, auch für Vakuum geeignet

Detaillierte Funktionsbeschreibung

Funktionsschnittbild SWS-001



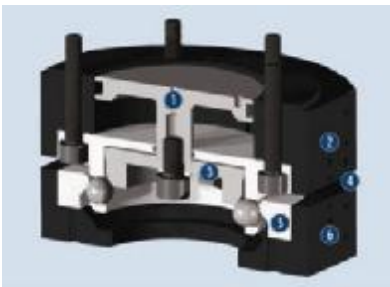
- 1 Antrieb pneumatisch und leistungsfähig bei einfacher Handhabung
- 2 Verriegelungsmechanik kräftefreies Ver- und Entriegeln, Selbsthemmung in verriegeltem Zustand
- 3 Gehäuse gewichtsoptimiert durch Verwendung einer hochfesten Aluminiumlegierung
- 4 Zentrier- und Befestigungsmöglichkeiten durch standardisierte ISO 9409-Schnittstelle für Roboter
- 5 Elektrodurchführungen keine Störkontur, da Integration ins Gehäuse
- 6 Luftdurchführung keine Störkontur durch Integration ins Gehäuse, auch für Vakuum geeignet

Schnellwechselsystem in entriegelter Position



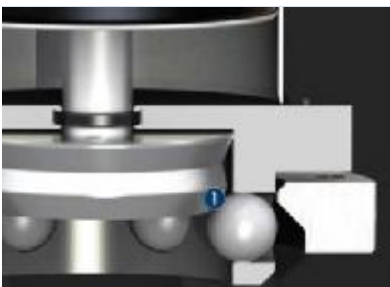
- 1 Adapterplatte
- 2 Schnellwechselkopf SWK
- 3 Elektromodul roboterseitig
- 4 Verriegelungsmechanik
- 5 Verriegelungsring
- 6 Schnellwechseladapter SWA
- 7 Elektromodul werkzeugseitig

Funktionsschnittbild in Ready-to-lock-Position



- 1 Kolben
- 2 Schnellwechselkopf SWK
- 3 Verriegelungskolben
- 4 No-Touch-Locking™
- 5 Verriegelungsring
- 6 Schnellwechseladapter SWA

Detailansicht der Verriegelungskugel in Ready-to-Lock-Position



- 1 Gehärtete Verriegelungskugel an der ersten Verriegelungsschräge. Keine Berührung von Kopf und Adapter während der Verriegelung.

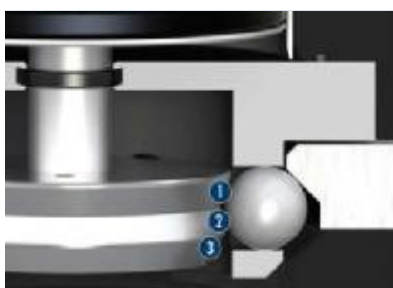


Funktionsschnittbild des Schnellwechselsystems in verriegelter Position



- 1 Durch das Betätigen des Kolbens werden die Verriegelungskugeln unter den gehärteten Strahlring gepresst und der Adapter an den Kopf gezogen.

Detailansicht der Verriegelungskugel in verriegelter Position



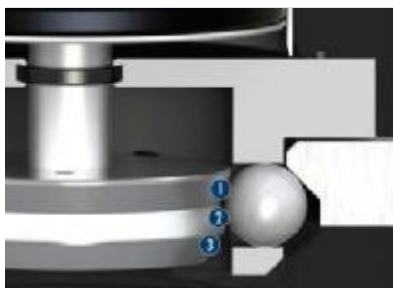
- 1 Verriegelungskugeln an der zweiten Schräge des Verriegelungskolbens führen zu extrem hoher Verriegelungskraft.
- 2 Selbsthaltungsschräge
- 3 Erste Verriegelungsschräge

Funktionsschnittbild des Schnellwechselsystems im Selbsthemmungszustand



- 1 Ein Trennen von Kopf und Adapter im Selbsthemmungszustand ist nur durch pneumatisches Betätigen des Kolbens möglich.

Detailansicht der Verriegelungskugel im Selbsthemmungszustand



- 1 Im Falle eines Druckverlustes werden die Verriegelungskolben vom zylindrischen Teil des Verriegelungskolbens gehalten. Die Reibung der Kolbendichtung verhindert, dass der Kolben sich durch sein Gewicht oder Vibrationen bewegt. Ein Trennen von Kopf und Adapter ist nur durch pneumatisches Betätigen des Kolbens möglich.
- 2 Selbsthaltungsschräge
- 3 Erste Verriegelungsschräge

Allgemeine Informationen zur Baureihe

Betätigung: pneumatisch, über gefilterte Druckluft nach DIN ISO 8573-1: 7 4 4

Wirkprinzip: über Kolben betätigte Kugeln zur Verriegelung

Energieübertragung: je nach Baugröße variabel über Optionsmodule

Gehäuse: Das Gehäuse besteht aus einer hochfesten, hartbeschichteten Aluminiumlegierung. Die Funktionsteile sind aus gehärtetem Stahl.

Lieferumfang: Betriebs- und Wartungsanleitung, Herstellererklärung

Gewährleistung: 24 Monate (Details, AGBs und Bedienungsanleitungen unter www.schunk.com)

Extreme Umweltbedingungen: Bitte beachten Sie, dass der Einsatz unter extremen Umweltbedingungen (z. B. im Kühlmittelbereich, bei Guss- oder Schleifstaub) die Lebensdauer dieser Einheiten deutlich reduzieren kann und wir dafür keine Gewährleistung übernehmen können. In vielen Fällen haben wir jedoch eine Lösung parat. Bitte sprechen Sie uns an.

Handlinggewicht: ist das Gewicht der am Flansch angebrachten Gesamtlast. Bei der Auslegung sind die zulässigen Kräfte und Momente zu beachten. Bitte beachten Sie, dass bei Überschreitung des maximalen Handlinggewichts die Lebensdauer verkürzt wird.

Anwendungsbeispiel

Fügewerkzeug zur Montage von kleinen bis mittelgroßen Werkstücken. Das Werkzeug kann sowohl in sauberen als auch in verschmutzten Umgebungen eingesetzt werden. Durch das Schnellwechselsystem kann es abwechselnd mit anderen Werkzeugen am Roboterflansch benutzt werden.

- 1 Schnellwechselsystem SWS
- 2 Elektrodurchführungen
- 3 Toleranzkompensationseinheit TCU
- 4 3-Finger-Zentrischgreifer PZN-plus





SCHUNK bietet mehr ...

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



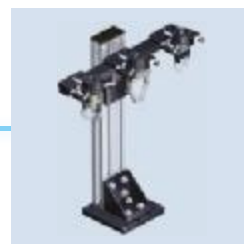
Elektrische Optionsmodule



Kabelstecker



Pneumatische Optionsmodule



Ablagemagazine SWS



Verlängerungskabel



Adapterplatten



Induktive Näherungsschalter



Schmutzabdeckung



Universalgreifer PGN-plus



Kollisions- und Überlastsensor OPR



Entgratspindeln



Ausgleichseinheit

① Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter www.schunk.com. Sprechen Sie uns an: SCHUNK Technik Hotline +49-7133-103-2696.

Optionen und spezielle Informationen

No-Touch-Locking™: Verriegeln, ohne zu Berühren. Erlaubt das sichere Verriegeln des SWS, auch wenn SWK und SWA sich nicht berühren.

Patentiertes, selbthaltendes Verriegelungssystem: Ein großer Kolbendurchmesser und die nach außen spannende Verriegelung erhöht die zulässige Momentenbelastung. Stahlteile aus rostfreiem Rc 58.

Auswahl eines Schnellwechselsystem SWS

1. Bestimmung der Größe

Schnelle Methode:

Wenn auf das SCHUNK Schnellwechselsystem eher geringe oder mittlere Kräfte und Momente wirken, sollten Sie ein Schnellwechselsystem mit einer Zuladung auswählen, die mit der Ihres Roboters vergleichbar ist.

Wenn auf das SCHUNK Schnellwechselsystem hohe Momente und Kräfte wirken, wählen Sie bitte die folgende genauere Methode.

Genauere Methode:

Die Kräfte und Momente sind ein kritischer Faktor für die Auswahl eines geeigneten Schnellwechselsystems. Gehen Sie folgendermaßen vor, um das ungünstigste Moment abzuschätzen:

- Suchen Sie den ungefähren Schwerpunkt (Center-of-Gravity, CG) des schwersten End-Effektors, der eingesetzt werden soll. Berechnen Sie den Abstand (Distance, D) vom CG zur Unterseite der Werkzeugplatte.
- Berechnen Sie das Gewicht (Weight, W) des schwersten End-Effektors.
- Multiplizieren Sie W und D, um ein ungefähres statisches Moment (M) (oder ein Moment, das auf 1 g Beschleunigung basiert) zu ermitteln.
- Wählen Sie ein Schnellwechselsystem mit einer hohen Momentenbelastung, die M entspricht oder größer als M ist. Roboter können aufgrund ihrer potenziell hohen Beschleunigung Momente erzeugen, die zwei- oder dreimal höher als M sind. Die Schnellwechsler sind für die Aufnahme dynamischer Momente ausgelegt, die dreimal höher als ihre statischen Momente sind.

2. Pneumatik und Elektrik

Bestimmen Sie die Anzahl der erforderlichen Pneumatikanschlüsse und elektrischen Kontakte. Größere Schnellwechselsysteme bieten eine höhere Anzahl von Pneumatikanschlüssen und elektrischen Kontakten.

3. Temperatur und Chemikalien

In SCHUNK Schnellwechselsystemen werden Nitril-Dichtungen verwendet, die die Pneumatik an die Werkzeugplatte leiten. O-Ringe dichten den pneumatischen Verriegelungsmechanismus ab. Diese O-Ringe sind gegenüber den meisten chemischen Einflüssen beständig und widerstehen auch Temperaturen im Bereich von -25 bis 65 °C. Wenden Sie sich bitte an Ihren zuständigen SCHUNK Berater, wenn Sie Informationen über Temperaturen oder chemischen Einflüssen in bestimmten Umgebungen benötigen.

4. Präzisionsanwendungen

Achten Sie darauf, dass Sie unbedingt die Spezifikationen einhalten, wenn Sie es mit Anwendungen zu tun haben, die eine hohe Wiederholgenauigkeit erfordern.

Beachten Sie: Ein Schnellwechselsystem hat Einfluss auf die Kraft und das Moment, die Zuladung, Größe und Wiederholgenauigkeit des Roboters. Wenden Sie sich an Ihren zuständigen SCHUNK Berater, wenn Sie weitere Informationen benötigen.

Baugrößen SWS

Bezeichnung	Empfohlenes Handhabungsgewicht [kg]	Statisches Moment [Nm]		Statisches Moment [Nm]		Pneumatische Durchführungen	Luftanschlüsse Ver- und entriegelt
		M _x und M _y	M _z	M _x und M _y	M _z		
SWS-001	1.4	2949	3.45	0.983	1.15	4 x M5	M5
SWS-005	8.2	37.2	50.7	12.4	16.9	6 x M5	M5
SWS-011	16	74.7	101.7	24.9	33.9	6 x M5	M5
SWS-020	25	169.5	234	56.5	78	12 x M5	M5
SWS-021	25	169.5	234	56.5	78	8 x G1/8"	M5
SWS-025	15	101.7	140.4	33.9	46.8	8 x G1/8"; 26 x M5	M5
SWS-027	38	254.1	298.2	84.7	99.4	8 x G1/8"	G1/8"
SWS-040Q	50	678	678	226	226	8 x G1/8"	G1/8"
SWS-041	50	471	648	157	216	6 x G3/8"; 4 x G1/8"	G1/8"
SWS-060	75	591	882	197	294	8 x G1/8"	G1/8"
SWS-071	79	1185	1185	395	395	8 x G1/4"	G1/8"
SWS-076	100	1626	2103	542	701	5 x G3/8"	G1/8"
SWS-110	150	2352	2352	784	784	8 x G3/8"	G1/8"
SWS-150	200	4080	3390	1360	1130	10 x G3/8"	G1/8"
SWS-210	270	8130	6780	2710	2260		
SWS-300	450	9870	8460	3290	2820	10 x G3/8"	G1/4"
SWS-310	510	9870	9480	3290	3160		
SWS-510	700	14580	10500	4860	3500		
SWS-1210	1350	16260	16260	5420	5420		
SWS-1510	4080	48900	41700	16300	13900		



Bestellbeispiel SWS 005 / 011 / 020 / ... / 300

SW K - 040 - R19 - G19

Bezeichnung

SW

Seite

K = Kopf (Roboterseite)

A = Adapter (Werkzeugseite)

Baugröße

005 / 011 / 020 / ... / 300

Optionale Module

Rxx, Sxx, Gxx, Kxx = Elektromodule

Pxx = Pneumatikmodul (eloxiertes Aluminiumgehäuse, nicht geeignet für Flüssigkeiten)

Vxx = Vakuum-Modul

Fxx = Fluid-Pneumatikmodule (rostfreier Stahl, selbstdichtend)

000 = nicht benutzte Option

Bestellbeispiel SWS 011H / 020H / 021H / 040Q / 076 / 110

SW K - 110 - R19 - G19 - SM

Bezeichnung

SW

Seite

K = Kopf (Roboterseite)

A = Adapter (Werkzeugseite)

Baugröße

011H / 020H / 021H / 040Q / 110

Optionale Module

Rxx, Sxx, Gxx, Kxx = Elektromodule

Pxx = Pneumatikmodul (eloxiertes Aluminiumgehäuse, nicht geeignet für Flüssigkeiten)

Vxx = Vakuum-Modul

Fxx = Fluid-Pneumatikmodule (rostfreier Stahl, selbstdichtend)

000 = nicht benutzte Option

Näherungsschalterabfrage

SM = Induktive Näherungsschalter PNP (SWK-110)

SG = Induktive Näherungsschalter PNP (für SWK-040Q; SWK-076)

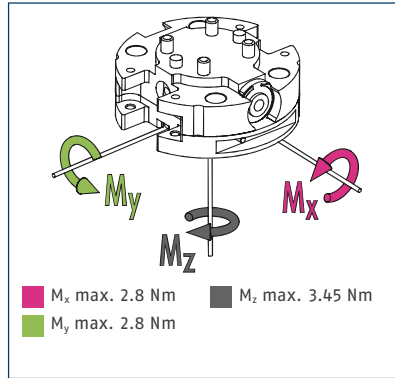
SQ = Induktive Näherungsschalter PNP (für SWK-011H; SWK-020H; SWK-021H)

0 = keine Näherungsschalter

Weitere Varianten auf Anfrage



Kräfte und Momente



- ① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

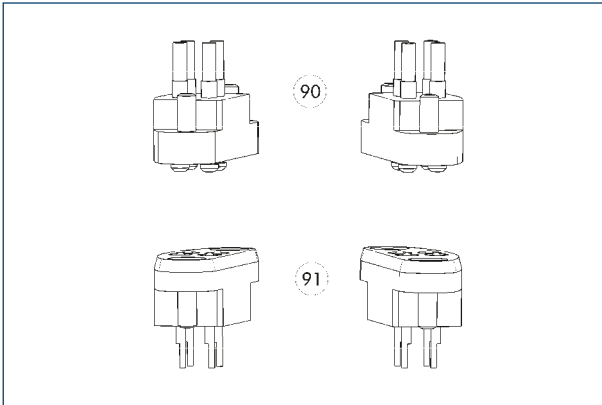
Technische Daten

Bezeichnung		SWK-001-000-000	SWA-001-000-000	SWK-001-E04-E04	SWA-001-E04-E04
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter	Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	1.4	1.4	1.4	1.4
Verriegelkraft	[N]	170	170	170	170
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Eigenmasse	[g]	30	20	80	40
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1	1	1	1
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		4x M5	4x M5	4x M5	4x M5
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		M3		M3	
Anzahl Elektrodurchführungen				8	8
Spannung	[V]			50	50
Stromstärke	[A]			3	3
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±0.3	±0.3	±0.3	±0.3
max. zul. Winkelversatz	[°]	±0.8	±0.8	±0.8	±0.8
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9

SWS 001

Wechseln | Schnellwechselsystem

Elektrische Optionsmodule



90 Roboterseitig

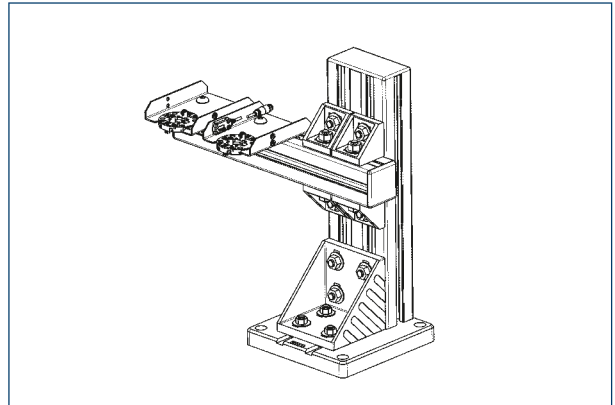
91 Werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-E04-K	9960359	4	50 V AC/3 A
Werkzeugseitig			
SW0-E04-A	9960360	4	50 V AC/3 A

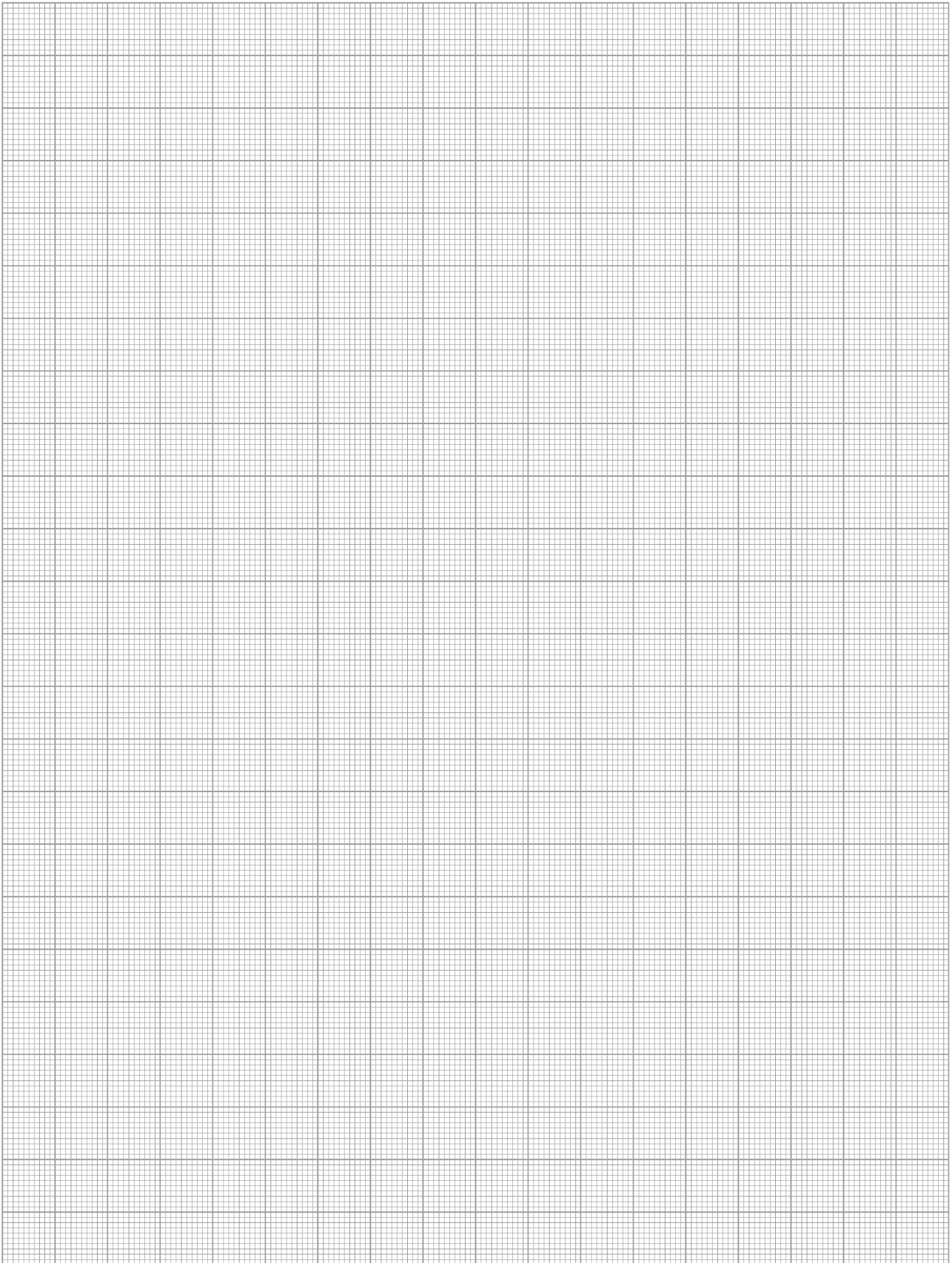
① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Modulares Schnellwechselmagazin SWM-S-001



Das modulare Ablagemagazin ist für die spezifische Baugröße konzipiert. Durch den modularen Aufbau des Systems können Sie Ihr Magazin ganz individuell zusammenstellen. Je nach Anzahl der Werkzeuge, Ablageposition und Werkzeuggröße entsteht so ein auf Ihre Anwendungen zugeschnittenes Magazin.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablageplatte		
SWM-TSS-MM-7869	0303276	

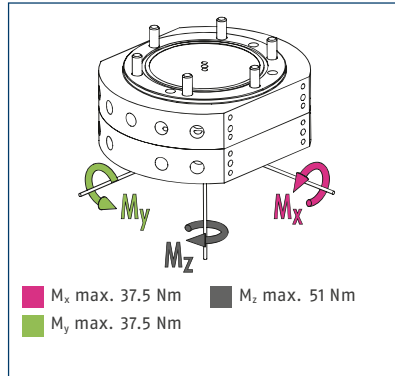


SWS 005

Wechseln | Schnellwechselsystem



Momentenbelastung



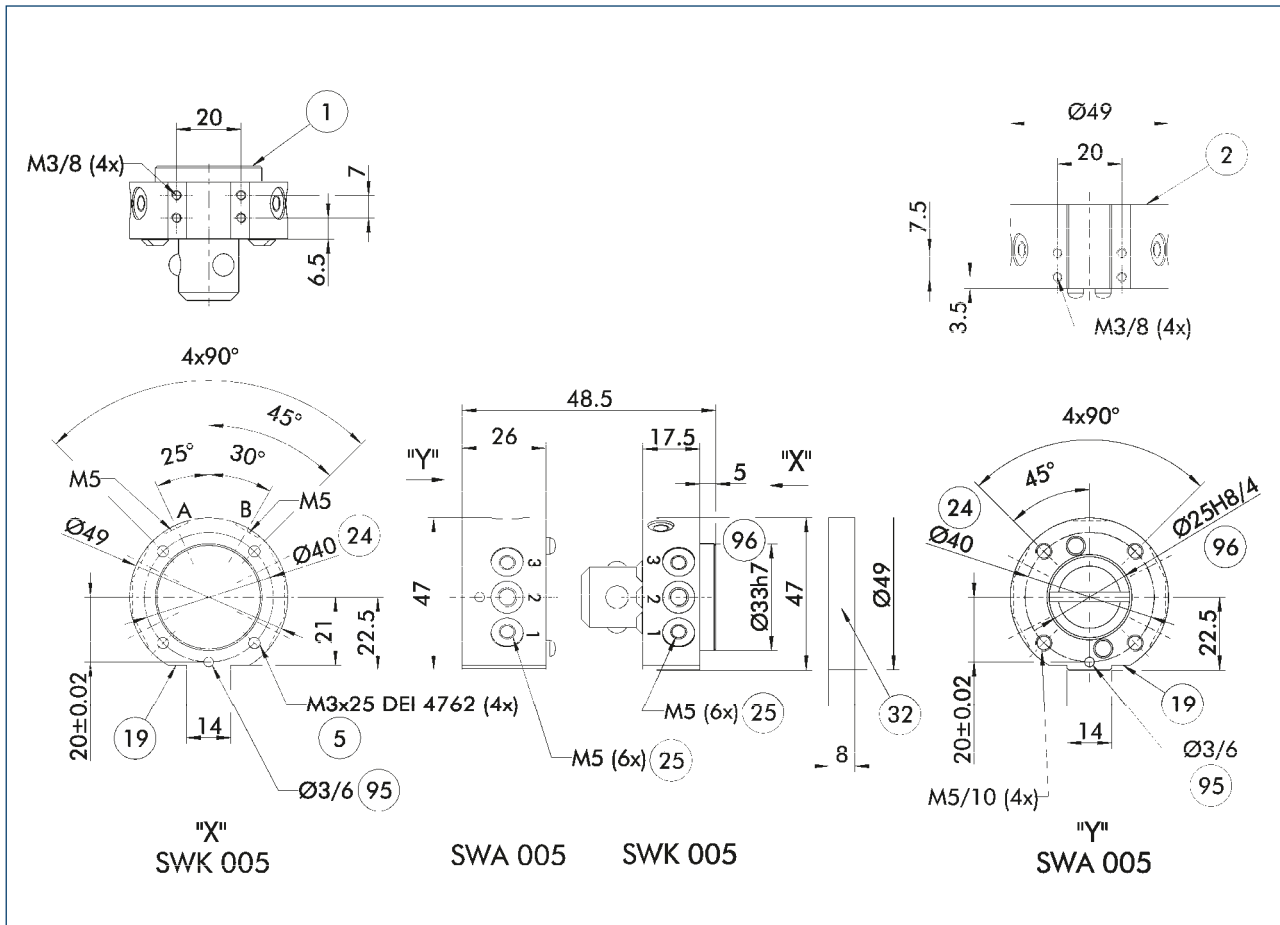
ⓘ Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-005-000-000	SWA-005-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	8	8
Verriegelkraft	[N]	690	690
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	0.27	0.09
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3	3
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		6x M5	6x M5
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		M5	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±1	±1
max. zul. Winkelversatz	[°]	±2	±2
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9



Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

① Die am SWK montierte roboterseitige Platte ist eine Abdeckung des Kolbenraums. Eine entsprechende Abstützung durch die Adapterplatte ist zwingend notwendig. Ein Gestaltungshinweis für solch eine Adapterplatte ist den weiteren Produktinformationen zu entnehmen.

A, a Luftanschluss verriegelt

B, b Luftanschluss entriegelt

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube

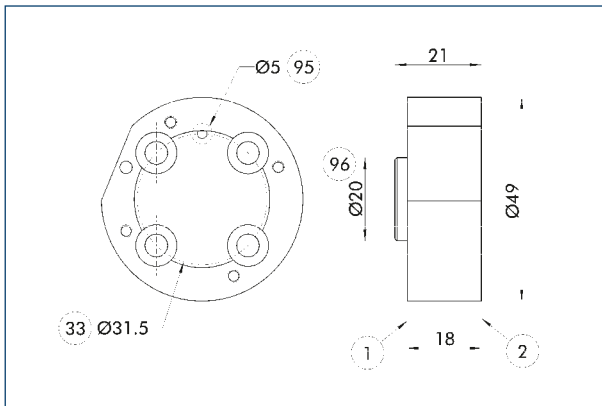
①⑨ Anschraubfläche für Optionen

- ②④ Lochkreis
- ②⑤ Pneumatikdurchführungen
- ③② Abdeckung
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

SWS 005

Wechseln | Schnellwechselsystem

Adapterplatte ISO-A31.5-R

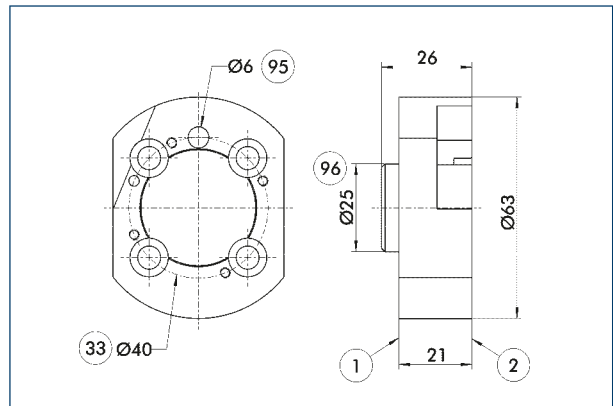


- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-005-ISO-A31.5	0302218

Adapterplatte ISO-A40-R

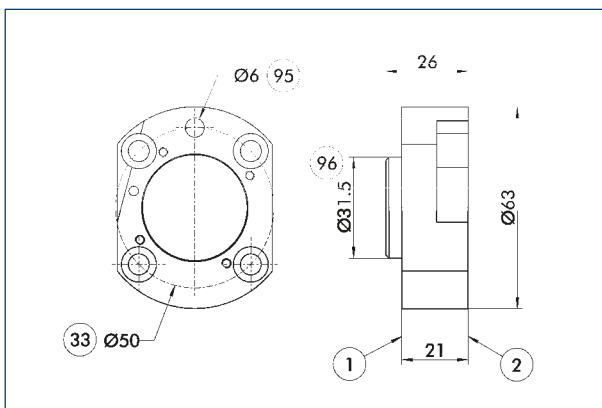


- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-005-ISO-A40	0302219

Adapterplatte ISO-A50-R

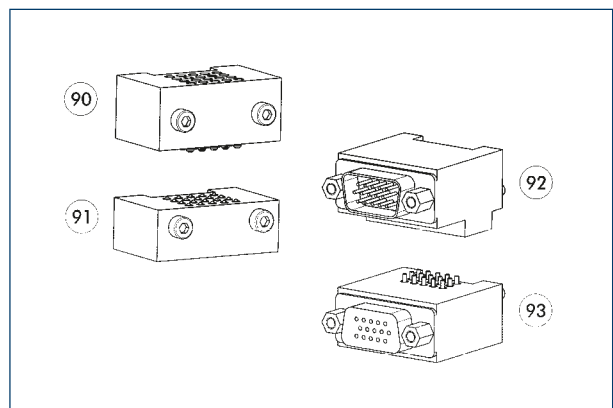


- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-005-ISO-A50	0302220

Elektrische Optionsmodule



- ⑨⑩ E... roboterseitig
- ⑨① E... werkzeugseitig
- ⑨② A.../B... roboterseitig
- ⑨③ A.../B... werkzeugseitig

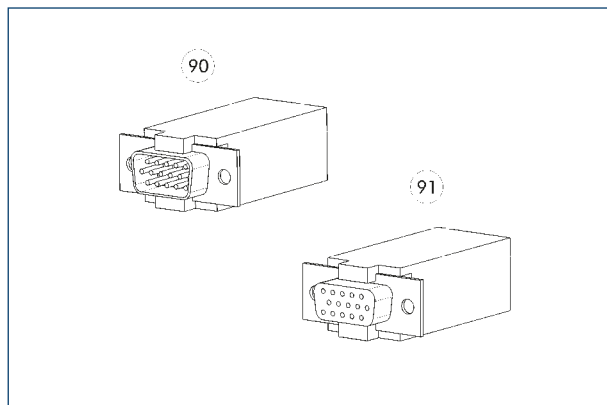
Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-B15-K	9937326	15	50 V AC/3 A
SW0-E10-005-K	9935799	10	50 V AC/3 A
SW0-E2A-K	9941289	20	50 V AC/3 A
SW0-E3A-K	9941631	30	50 V AC/3 A
Werkzeugseitig			
SW0-B15-A	9937327	15	50 V AC/3 A
SW0-E10-005-A	9935800	10	50 V AC/3 A
SW0-E2A-A	9941290	20	50 V AC/3 A
SW0-E3A-A	9941632	30	50 V AC/3 A

④ Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Kabelstecker

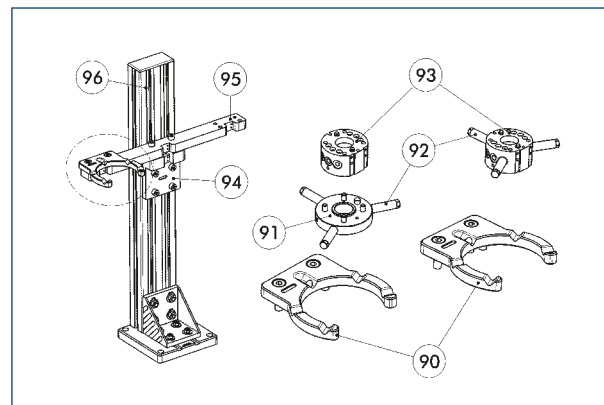


90 D-Sub-Stecker 91 D-Sub-Buchse

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kabelstecker gerade roboterseitig	
KAS-A15-K-0	0301264
Kabelstecker gerade werkzeugseitig	
KAS-A15-A-0	0301265

① Weitere Kabelstecker siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Modulares Ablagemagazin SWM-S

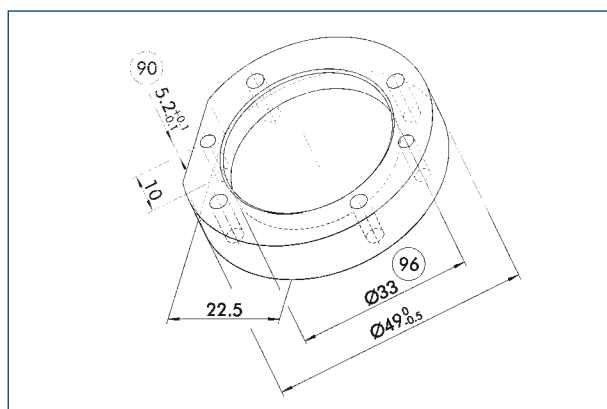


90 Ablageplatte 94 Befestigungsblock
 91 Zwischenplattenrohling 95 3-Positionen-Adapter
 92 Auflagebolzen 96 Standprofil
 93 Schnellwechseladapter SWA

Das modulare Ablagemagazin ist für die spezifische Baugröße konzipiert. Durch den modularen Aufbau des Systems können Sie Ihr Magazin ganz individuell zusammenstellen. Je nach Anzahl der Werkzeuge, Ablageposition und Werkzeuggröße entsteht so ein auf Ihre Anwendungen zugeschnittenes Magazin.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Ablageplatte	
SWM-TSS-3310	0302571
SWM-TSS-3312	0302573
Auflagebolzen	
SWM-TSS-M5-3303	0302577
Zwischenplattenrohling	
SWS-005/011 SWM-TSS-3314	0302575

Adapterplattengestaltung

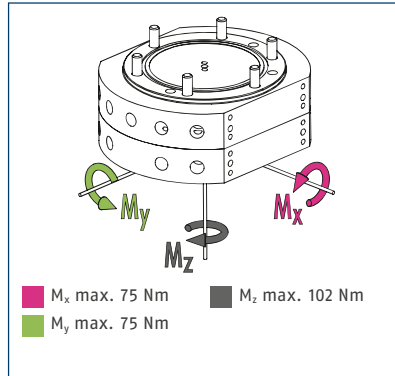


90 Empfohlene Tiefe der Adapterplatte 96 Passung für Zentrierung

Empfehlung für die Gestaltung der Adaption. Adapter ist zur Abdichtung des Kolbenraumes erforderlich.



Momentenbelastung



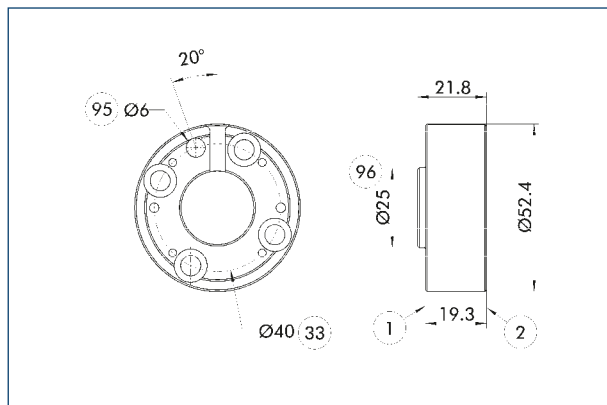
- ① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-011-000-000	SWK-011-H-000-000	SWA-011-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	16	16	16
Kolbenhubabfrage		optional	integriert	
Verriegelkraft	[N]	1100	1100	1100
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	0.13	0.29	0.09
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3	3	3
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		6x M5	6x M5	6x M5
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		M5	M5	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±1	±1	±1
max. zul. Winkelversatz	[°]	±2	±2	±2
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9



Adapterplatte ISO-A40-SIP-R



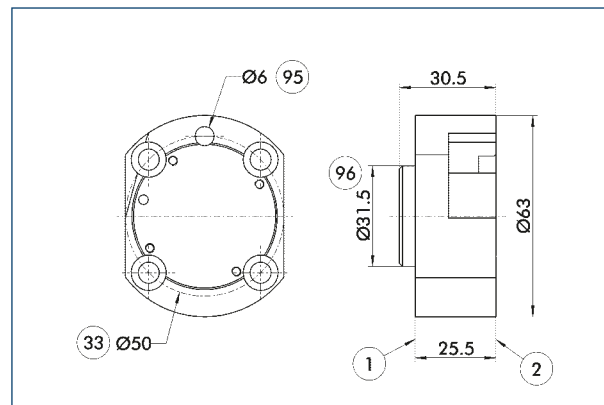
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-011-ISO-A40-SIP	0302227

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A50-R



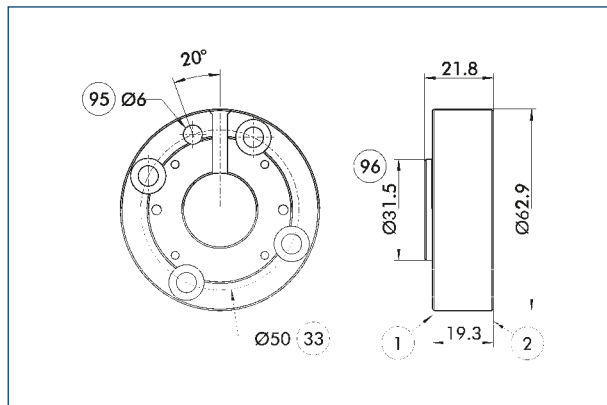
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-011-ISO-A50	0302223

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A50-SIP-R



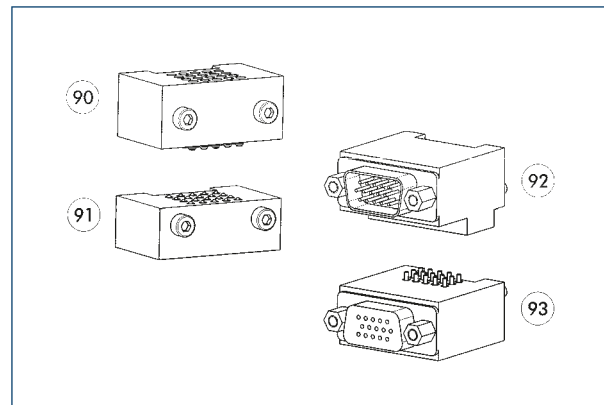
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-011-ISO-A50-SIP	0302228

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Elektrische Optionsmodule



- ⑨⑩ E... roboterseitig
- ⑨① E... werkzeugseitig
- ⑨② A.../B... roboterseitig
- ⑨③ A.../B... werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

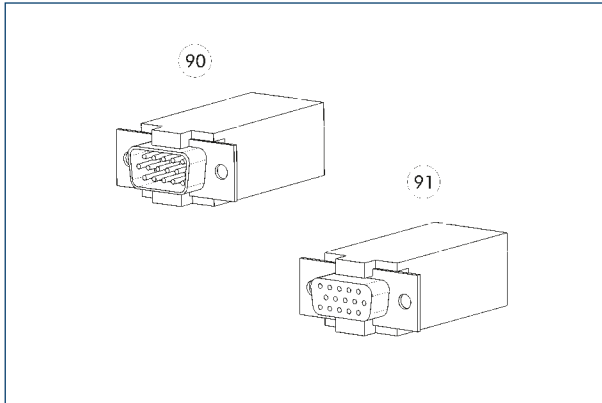
Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SWO-A15-K	9936357	15	50 V AC/3 A
SWO-E10-010-K	9935801	10	50 V AC/3 A
SWO-E20-K	9936525	20	50 V AC/3 A
Werkzeugseitig			
SWO-A15-A	9936356	15	50 V AC/3 A
SWO-E10-010-A	9935802	10	50 V AC/3 A
SWO-E20-A	9936526	20	50 V AC/3 A

① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

SWS 011

Wechseln | Schnellwechselsystem

Kabelstecker



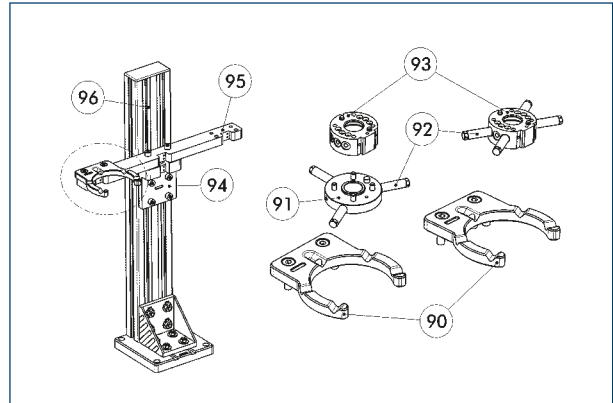
90 D-Sub-Stecker

91 D-Sub-Buchse

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kabelstecker gerade roboterseitig	
KAS-A15-K-0	0301264
Kabelstecker gerade werkzeugseitig	
KAS-A15-A-0	0301265

① Weitere Kabelstecker siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Modulares Ablagemagazin SWM-S



90 Ablageplatte

91 Zwischenplattenrohling

92 Auflagebolzen

93 Schnellwechseladapter SWA

94 Befestigungsblock

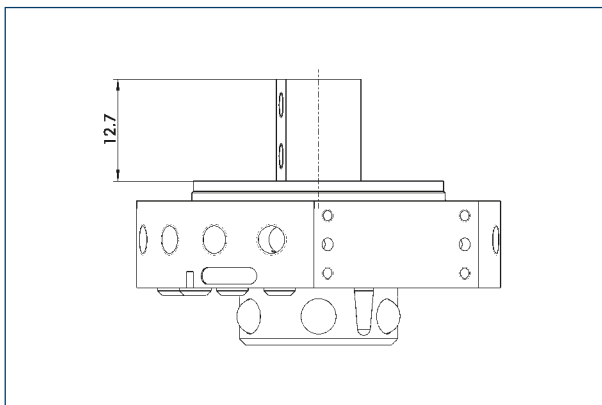
95 3-Positionen-Adapter

96 Standprofil

Das modulare Ablagemagazin ist für die spezifische Baugröße konzipiert. Durch den modularen Aufbau des Systems können Sie Ihr Magazin ganz individuell zusammenstellen. Je nach Anzahl der Werkzeuge, Ablageposition und Werkzeuggröße entsteht so ein auf Ihre Anwendungen zugeschnittenes Magazin.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Ablageplatte	
SWM-TSS-3310	0302571
Auflagebolzen	
SWM-TSS-M5-3303	0302577
Zwischenplattenrohling	
SWS-005/011 SWM-TSS-3314	0302575

Kolbenhubkontrolle

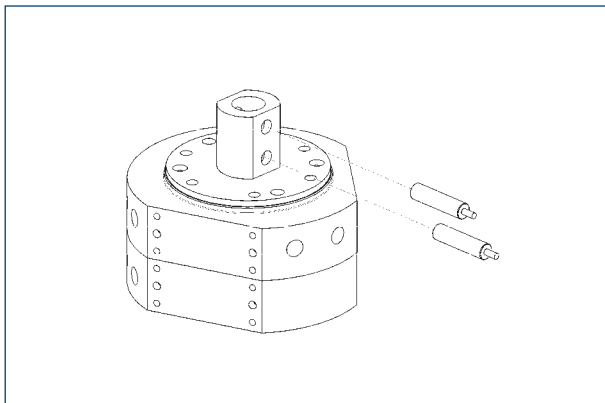


Die Zeichnung zeigt die Mindesthöhe der beim Einbau einer Kolbenhubkontrolle notwendigen Adapterplatte.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kolbenhubkontrolle	
SWK-011-SIP	0302318



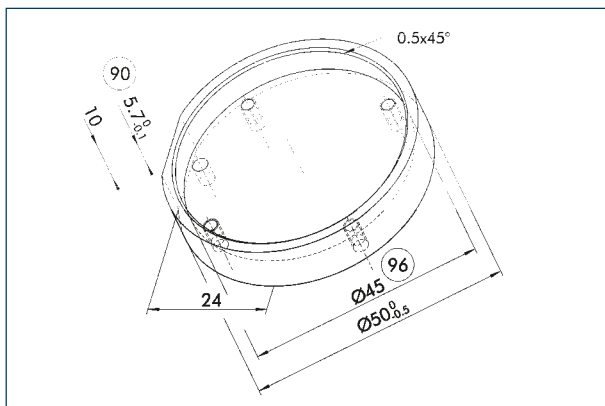
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktive Näherungsschalter		
IN 41-S-M8	9941216	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	•
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	

- ① Pro Einheit werden zwei Sensoren (Schließer/S) benötigt sowie optional Verlängerungskabel. Bei den Sensorkabeln beachten Sie bitte die minimal zulässigen Biegeradien. Diese betragen im Allgemeinen 35 mm.

Adapterplattengestaltung

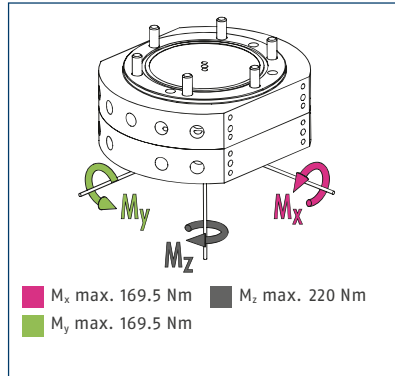


- ⑨⑩ Empfohlene Tiefe der Adapterplatte
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Empfehlung für die Gestaltung der Adaption. Adapter ist zur Abdichtung des Kolbenraumes erforderlich.



Momentenbelastung



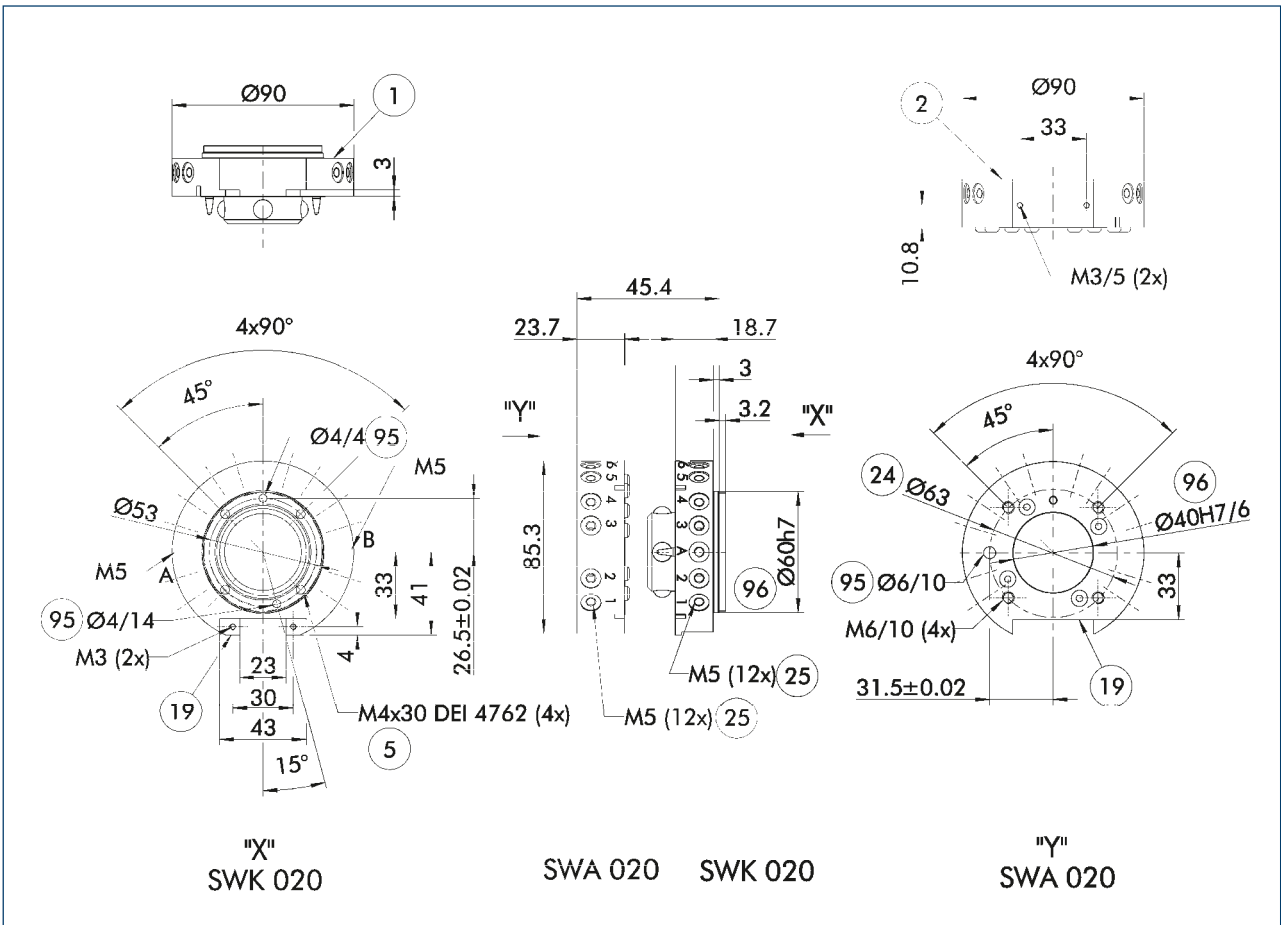
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-020-000-000	SWK-020-H-000-000	SWA-020-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	25	25	25
Kolbenhubabfrage		optional	integriert	
Verriegelkraft	[N]	2300	2300	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	0.68	0.68	0.31
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3	3	3
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		12x M5	12x M5	12x M5
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		M5	M5	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±1	±1	±1
max. zul. Winkelversatz	[°]	±2	±2	±2
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9



Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundaussführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

① Die am SWK montierte roboterseitige Platte ist eine Abdeckung des Kolbenraums. Eine entsprechende Abstützung durch die Adapterplatte ist zwingend notwendig. Ein Gestaltungshinweis für solch eine Adapterplatte ist den weiteren Produktinformationen zu entnehmen.

A, a Luftanschluss verriegelt

B, b Luftanschluss entriegelt

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube

①⑨ Anschraubfläche für Optionen

②④ Lochkreis

②⑤ Pneumatikdurchführungen

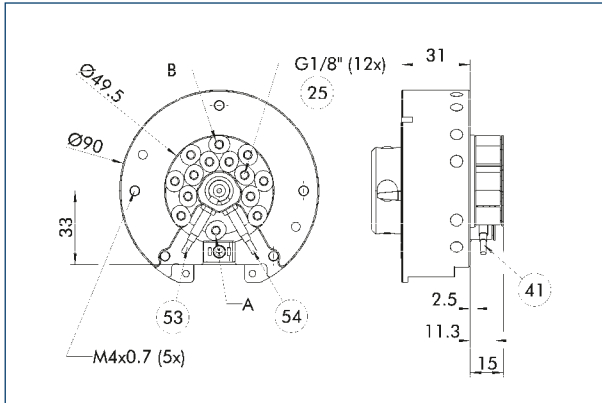
②⑤ Passung für Zentrierstift

②⑥ Passung für Zentrierung

SWS 020

Wechseln | Schnellwechselsystem

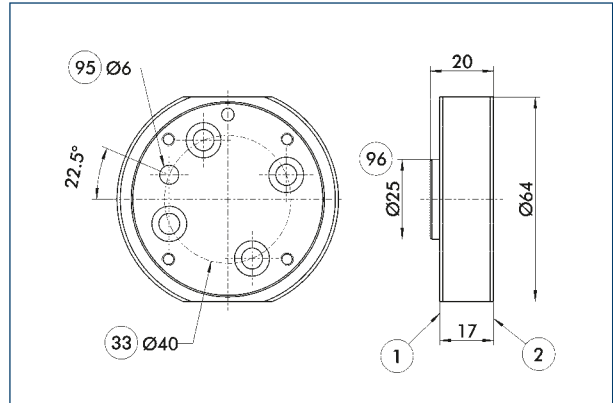
Hauptansicht SWK-020-H



- A, a Luftanschluss verriegelt
- B, b Luftanschluss entriegelt
- ②⑤ Pneumatikdurchführungen
- ④① Näherungsschalter optional
- ⑤③ Abfrage Position entriegelt
- ⑤④ Abfrage Position verriegelt

Durch axiale Luftanschlüsse bestens geeignet für Roboter mit Hohlwelle.

Adapterplatte ISO-A40-R



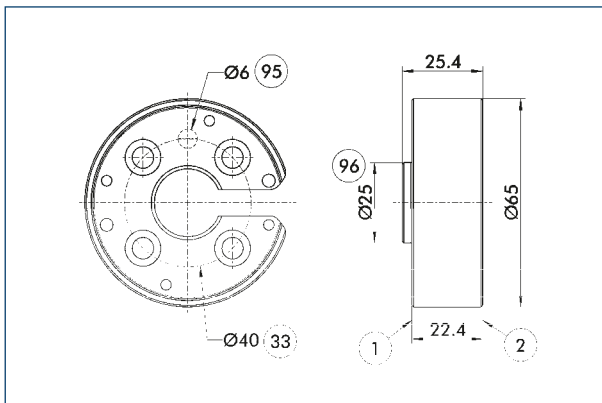
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A40	0302200

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A40-SIP-R



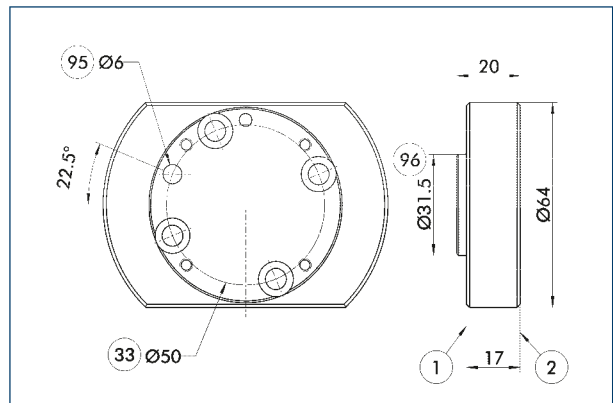
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A40-SIP	0302229

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A50-R



- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

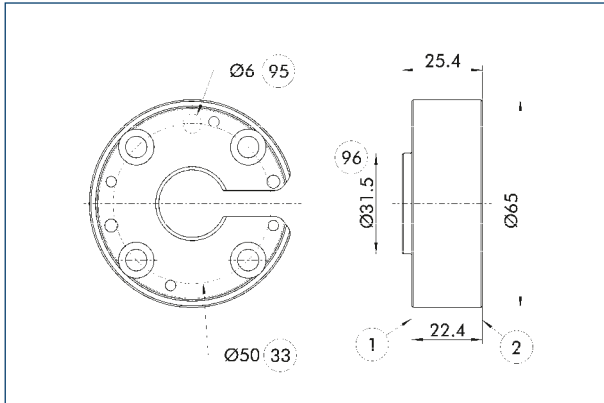
Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A50	0302201

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle



Adapterplatte ISO-A50-SIP-R



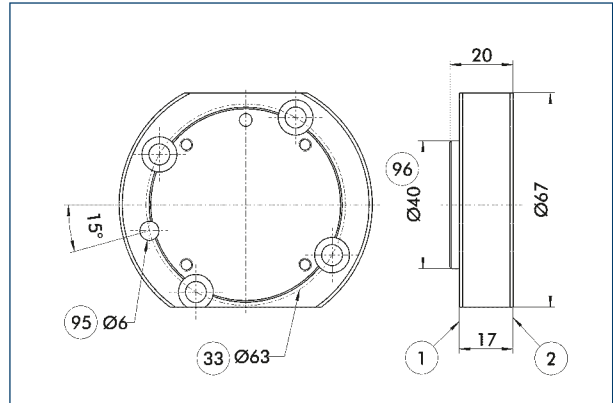
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A50-SIP	0302230

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A63-R



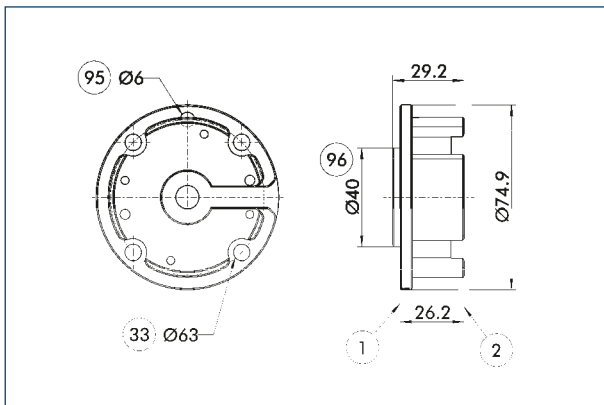
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A63	0302202

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A63-SIP-R



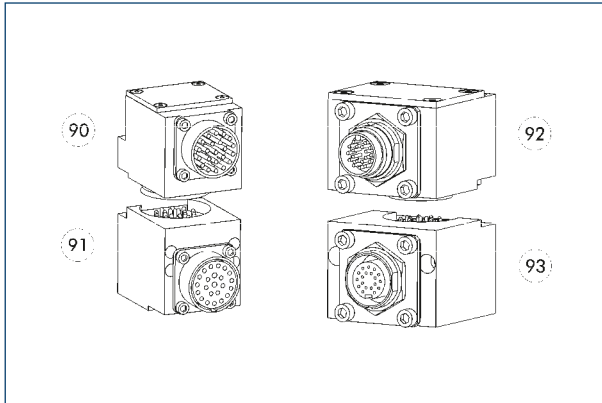
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A63-SIP	0302231

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Elektrische Optionsmodule



- ⑨⑩ E-Modul mit Bajonettverschluss, roboterseitig
- ⑨① E-Modul mit Bajonettverschluss, werkzeugseitig
- ⑨② E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- ⑨③ E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig

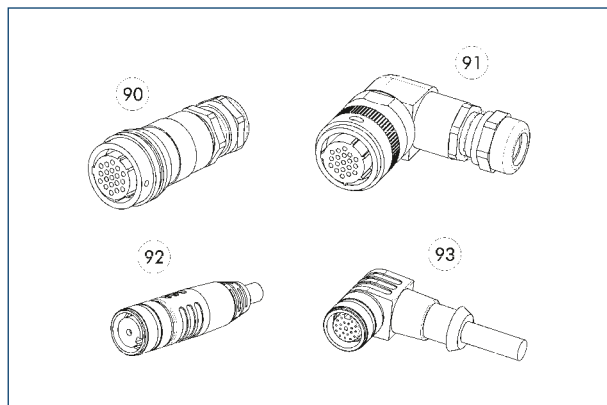
Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-K19-K	9937328	19	50 V AC/3 A
SW0-K19P-K	9949315	15	50 V AC/3 A
SW0-K26-K	9937798	26	50 V AC/3 A
SW0-KF19-K	9959886	19	50 V DC/3 A
SW0-KM14-K	9940812	12	250 V AC/5 A
Werkzeugseitig			
SW0-K19-A	9937329	19	50 V AC/3 A
SW0-K26-A	9937799	26	50 V AC/3 A
SW0-KF10-A	9961308	10	50 V DC/3 A
SW0-KF14-A	9961307	14	50 V DC/3 A
SW0-KF19-A	9959887	19	50 V DC/3 A
SW0-KM14-A	9941480	12	250 V AC/5 A

① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Stecker / Buchse gerade
- 91 Stecker / Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SW0-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-KM14

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-14B-K-0	0301276	0°	-
KAS-14B-K-90	0301278	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-14B-A-0	0301277	0°	-
KAS-14B-A-90	0301279	90°	-

Kabelstecker für SW0-RF19 / GF19 / SF19 / KF19/ RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

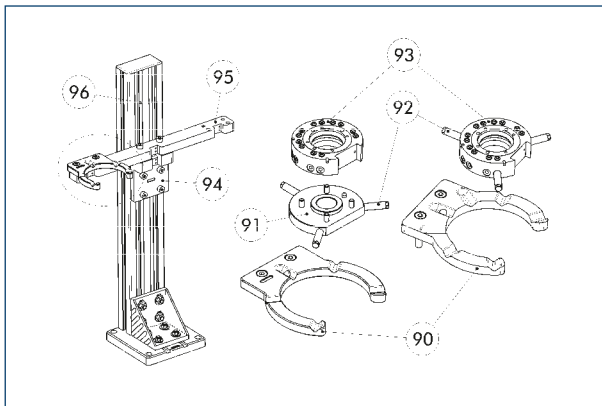
Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

SWS 020

Wechseln | Schnellwechselsystem

Modulares Ablagemagazin SWM-S



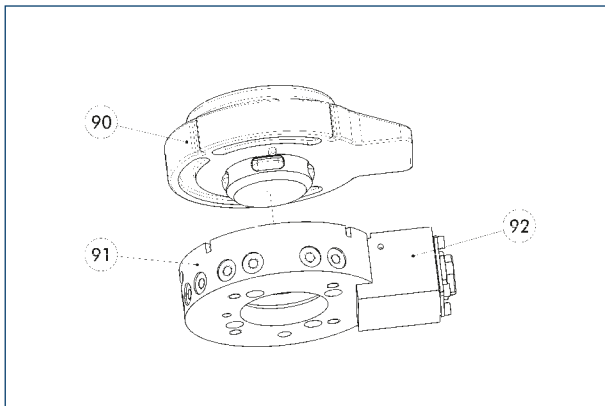
- ⑨① Ablageplatte
- ⑨② Zwischenplattenrohling
- ⑨③ Auflagebolzen
- ⑨④ Schnellwechseladapter SWA
- ⑨⑤ Befestigungsblock
- ⑨⑥ 3-Positionen-Adapter
- ⑨⑦ Standprofil

Das modulare Ablagemagazin ist für die spezifische Baugröße konzipiert. Durch den modularen Aufbau des Systems können Sie Ihr Magazin ganz individuell zusammenstellen. Je nach Anzahl der Werkzeuge, Ablageposition und Werkzeuggröße entsteht so ein auf Ihre Anwendungen zugeschnittenes Magazin.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablageplatte		
SWM-TSS-3313	0302572	
SWM-TSS-3305	0302574	
Auflagebolzen		
SWM-TSS-M5-3303	0302578	
Zwischenplattenrohling		
SWS-020/021 SWM-TSS-3319	0302576	



Schmutzabdeckung SWD-020

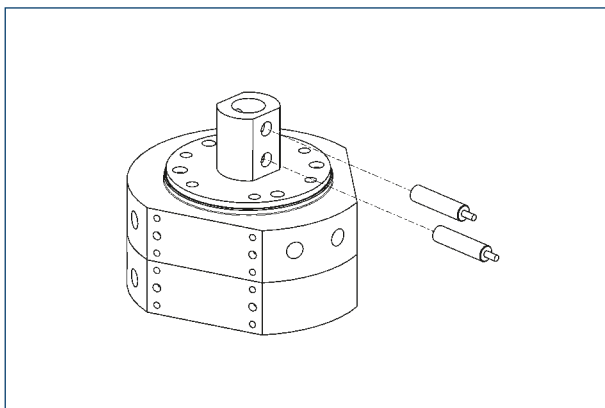


- ⑨① Schmutzabdeckung SWD
- ⑨② Elektrisches Optionsmodul
- ⑨① Schnellwechseladapter SWA

Die Schmutzabdeckung schützt den Schnellwechseladapter im Ablagemagazin vor Staub und Spänen. Die Abdeckung besitzt einen integrierten Klemmmechanismus, der durch das Ver- / Entriegeln des Wechselkopfes betätigt wird, so kann die Abdeckung mit dem Roboter von einem Adapter entfernt und auf einem anderen Adapter platziert werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Schmutzabdeckung	
SWD-020-K00-000	0302252

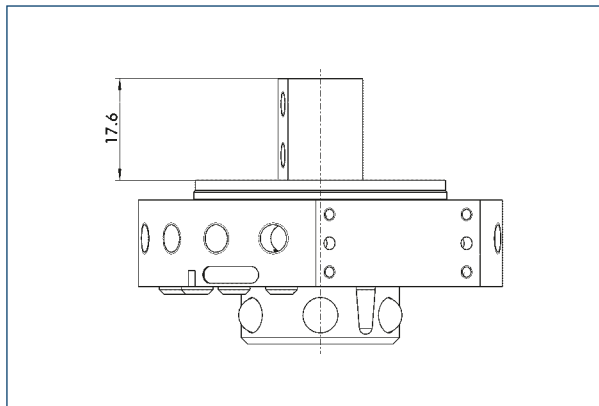
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktive Näherungsschalter		
IN 41-S-M8	9941216	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	

- ① Pro Einheit werden zwei Sensoren (Schließer/S) benötigt sowie optional Verlängerungskabel. Bei den Sensorkabeln beachten Sie bitte die minimal zulässigen Biegeradien. Diese betragen im Allgemeinen 35 mm.

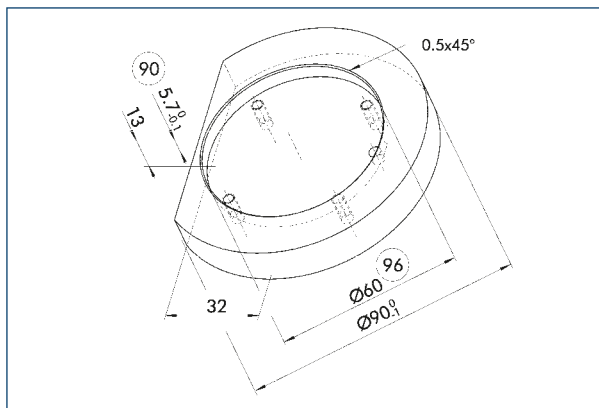
Kolbenhubkontrolle



Die Zeichnung zeigt die Mindesthöhe der beim Einbau einer Kolbenhubkontrolle notwendigen Adapterplatte.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kolbenhubkontrolle	
SWK-020-SIP	0302325

Adapterplattengestaltung

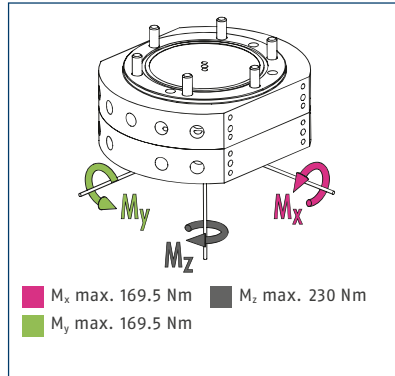


- ⑨① Empfohlene Tiefe der Adapterplatte
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Empfehlung für die Gestaltung der Adaption. Adapter ist zur Abdichtung des Kolbenraumes erforderlich.



Momentenbelastung

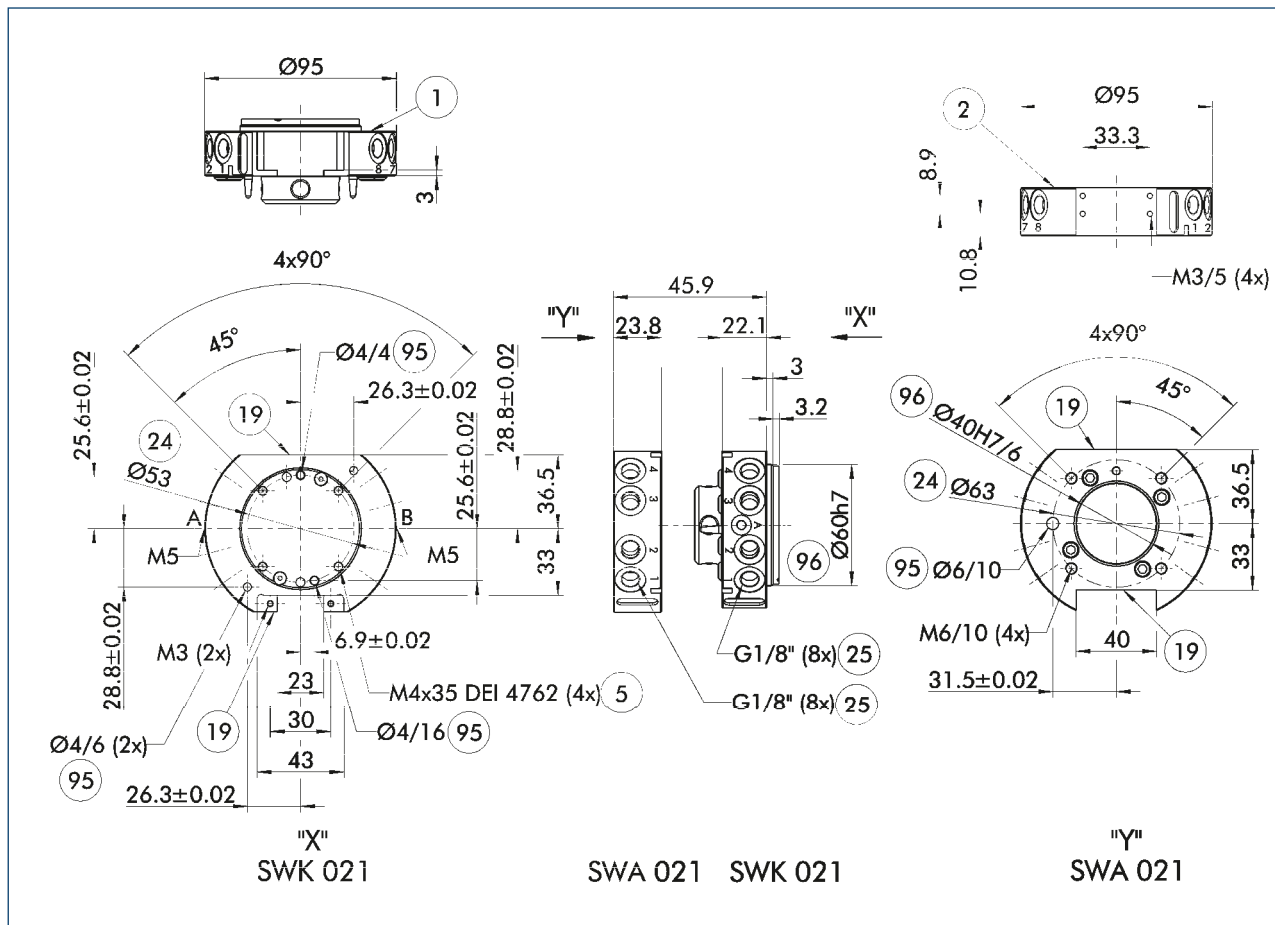


- ① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-021-000-000	SWK-021-H-000-000	SWA-021-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	25	25	25
Kolbenhubabfrage		optional	integriert	
Verriegelkraft	[N]	2300	2300	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	0.5	0.7	0.3
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3	3	3
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		8x G1/8"	8x G1/8"	8x G1/8"
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		M5	M5	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±1	±1	±1
max. zul. Winkelversatz	[°]	±1	±1	±1
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9

Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundaussführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

① Die am SWK montierte roboterseitige Platte ist eine Abdeckung des Kolbenraums. Eine entsprechende Abstützung durch die Adapterplatte ist zwingend notwendig. Ein Gestaltungshinweis für solch eine Adapterplatte ist den weiteren Produktinformationen zu entnehmen.

A, a Luftanschluss verriegelt

B, b Luftanschluss entriegelt

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube

①9 Anschraubfläche für Optionen

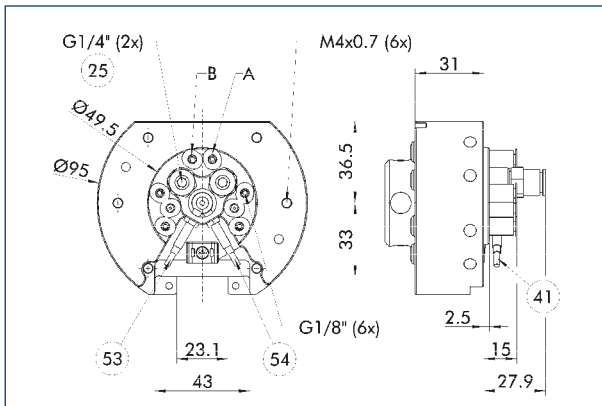
②4 Lochkreis

②5 Pneumatikdurchführungen

⑨5 Passung für Zentrierstift

⑨6 Passung für Zentrierung

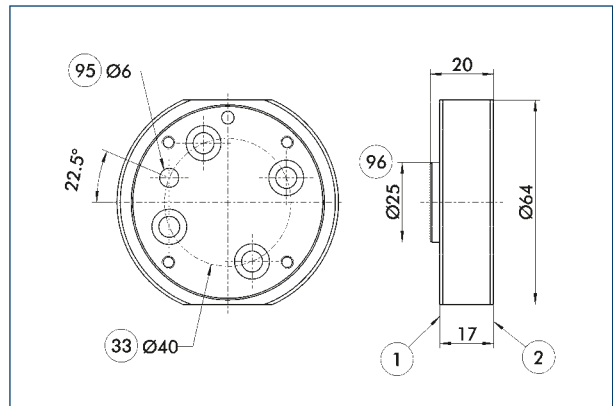
Hauptansicht SWK-021-H



- A, a Luftanschluss verriegelt
- B, b Luftanschluss entriegelt
- 25 Pneumatikdurchführungen
- 41 Näherungsschalter optional
- 53 Abfrage Position entriegelt
- 54 Abfrage Position verriegelt

Durch axiale Luftanschlüsse bestens geeignet für Roboter mit Hohlwelle.

Adapterplatte ISO-A40-R



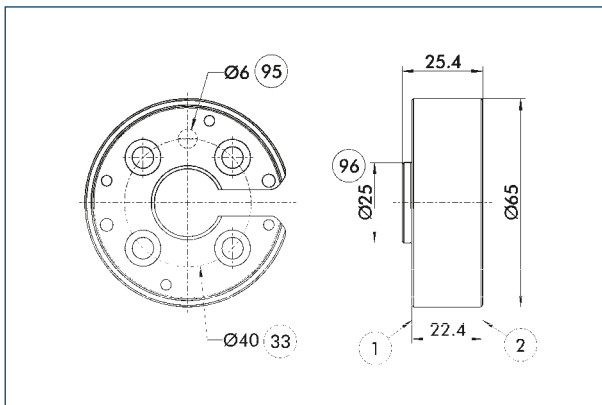
- 1 Anschluss roboterseitig
- 2 Anschluss werkzeugseitig
- 33 Lochkreis DIN ISO-9409
- 95 Passung für Zentrierstift
- 96 Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A40	0302200

- 1 Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A40-SIP-R



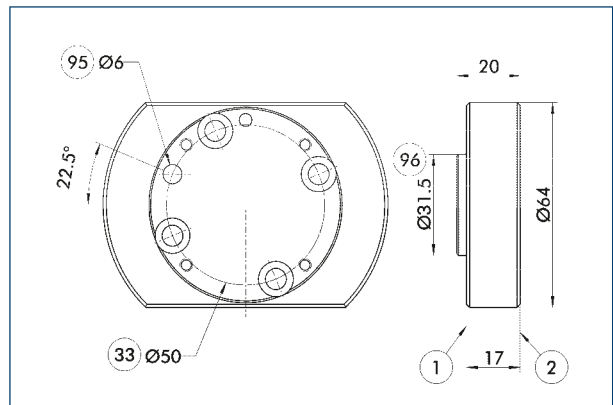
- 1 Anschluss roboterseitig
- 2 Anschluss werkzeugseitig
- 33 Lochkreis DIN ISO-9409
- 95 Passung für Zentrierstift
- 96 Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A40-SIP	0302229

- 1 Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A50-R



- 1 Anschluss roboterseitig
- 2 Anschluss werkzeugseitig
- 33 Lochkreis DIN ISO-9409
- 95 Passung für Zentrierstift
- 96 Passung für Zentrierung

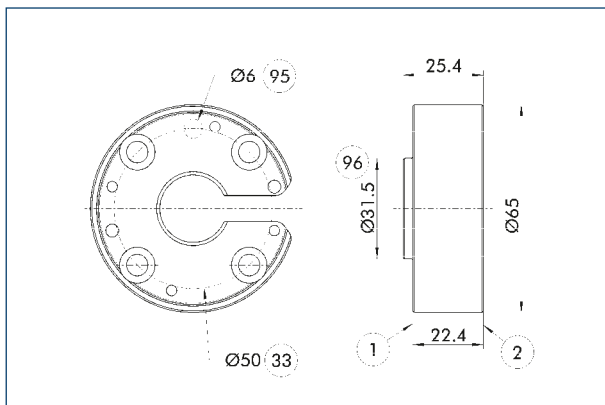
Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A50	0302201

- 1 Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle



Adapterplatte ISO-A50-SIP-R



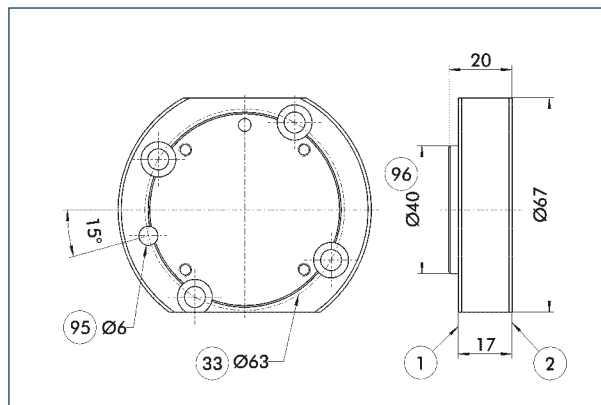
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A50-SIP	0302230

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A63-R



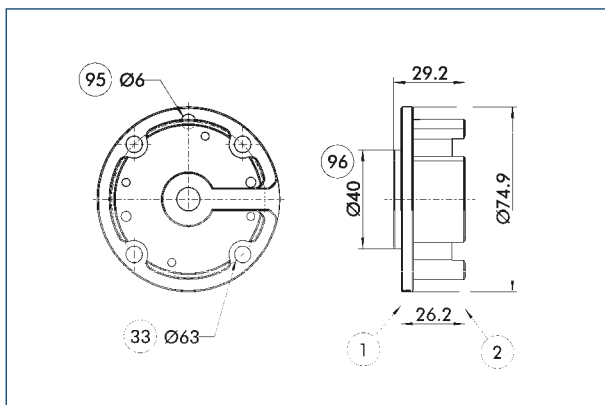
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A63	0302202

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A63-SIP-R



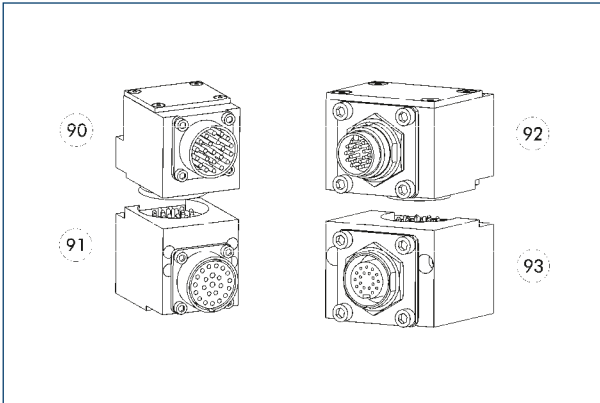
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-020/021/025-ISO-A63-SIP	0302231

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Elektrische Optionsmodule



- ⑨⑩ E-Modul mit Bajonettverschluss, roboterseitig
- ⑨① E-Modul mit Bajonettverschluss, werkzeugseitig
- ⑨② E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- ⑨③ E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig

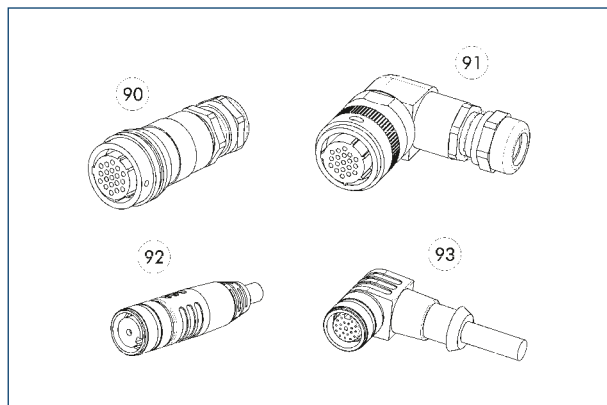
Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-K19-K	9937328	19	50 V AC/3 A
SW0-K19P-K	9949315	15	50 V AC/3 A
SW0-K26-K	9937798	26	50 V AC/3 A
SW0-KF19-K	9959886	19	50 V DC/3 A
SW0-KM14-K	9940812	12	250 V AC/5 A
Werkzeugseitig			
SW0-K19-A	9937329	19	50 V AC/3 A
SW0-K26-A	9937799	26	50 V AC/3 A
SW0-KF10-A	9961308	10	50 V DC/3 A
SW0-KF14-A	9961307	14	50 V DC/3 A
SW0-KF19-A	9959887	19	50 V DC/3 A
SW0-KM14-A	9941480	12	250 V AC/5 A

① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Stecker / Buchse gerade
- 91 Stecker / Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SW0-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-KM14

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-14B-K-0	0301276	0°	-
KAS-14B-K-90	0301278	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-14B-A-0	0301277	0°	-
KAS-14B-A-90	0301279	90°	-

Kabelstecker für SW0-RF19 / GF19 / SF19 / KF19/ RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

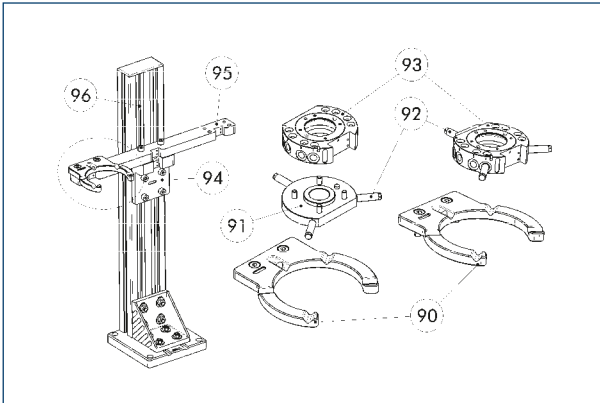
Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

SWS 021

Wechseln | Schnellwechselsystem

Modulares Ablagemagazin SWM-S



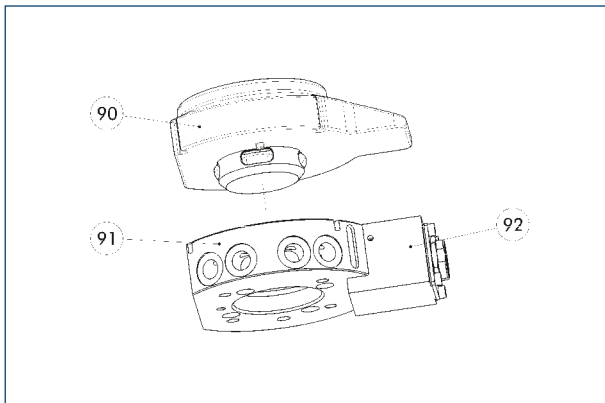
- ⑨① Ablageplatte
- ⑨② Zwischenplattenrohling
- ⑨③ Auflagebolzen
- ⑨④ Schnellwechseladapter SWA
- ⑨⑤ Befestigungsblock
- ⑨⑥ 3-Positionen-Adapter
- ⑨⑦ Standprofil

Das modulare Ablagemagazin ist für die spezifische Baugröße konzipiert. Durch den modularen Aufbau des Systems können Sie Ihr Magazin ganz individuell zusammenstellen. Je nach Anzahl der Werkzeuge, Ablageposition und Werkzeuggröße entsteht so ein auf Ihre Anwendungen zugeschnittenes Magazin.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablageplatte		
SWM-TSS-3313	0302572	
Auflagebolzen		
SWM-TSS-M5-3303	0302578	
Zwischenplattenrohling		
SWS-020/021 SWM-TSS-3319	0302576	



Schmutzabdeckung SWD-021

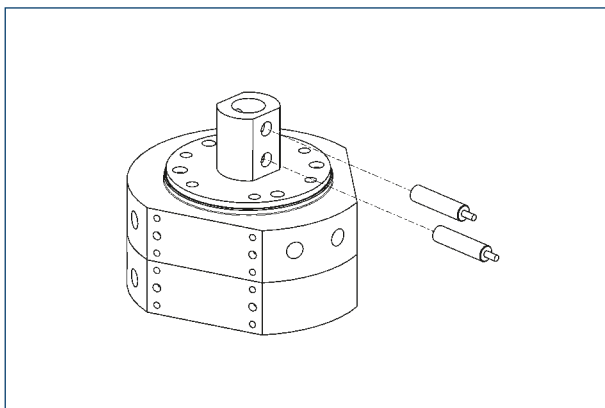


- ⑨① Schmutzabdeckung SWD
- ⑨② Elektrisches Optionsmodul
- ⑨① Schnellwechseladapter SWA

Die Schmutzabdeckung schützt den Schnellwechseladapter im Ablagemagazin vor Staub und Spänen. Die Abdeckung besitzt einen integrierten Klemmechanismus, der durch das Ver- / Entriegeln des Wechselkopfes betätigt wird, so kann die Abdeckung mit dem Roboter von einem Adapter entfernt und auf einem anderen Adapter platziert werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Schmutzabdeckung	
SWD-021-K00-000	0302253

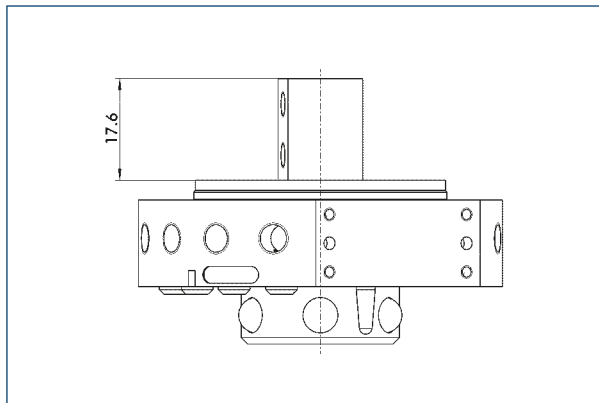
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktive Näherungsschalter		
IN 41-S-M8	9941216	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	

- ① Pro Einheit werden zwei Sensoren (Schließer/S) benötigt sowie optional Verlängerungskabel. Bei den Sensorkabeln beachten Sie bitte die minimal zulässigen Biegeradien. Diese betragen im Allgemeinen 35 mm.

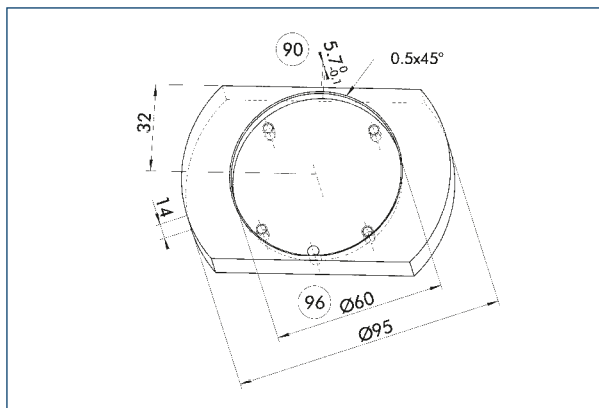
Kolbenhubkontrolle



Die Zeichnung zeigt die Mindesthöhe der beim Einbau einer Kolbenhubkontrolle notwendigen Adapterplatte.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kolbenhubkontrolle	
SWK-021-SIP	0302328

Adapterplattengestaltung

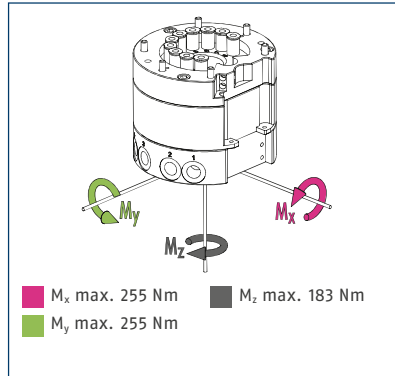


- ⑨① Empfohlene Tiefe der Adapterplatte
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Empfehlung für die Gestaltung der Adaption. Adapter ist zur Abdichtung des Kolbenraumes erforderlich.



Kräfte und Momente



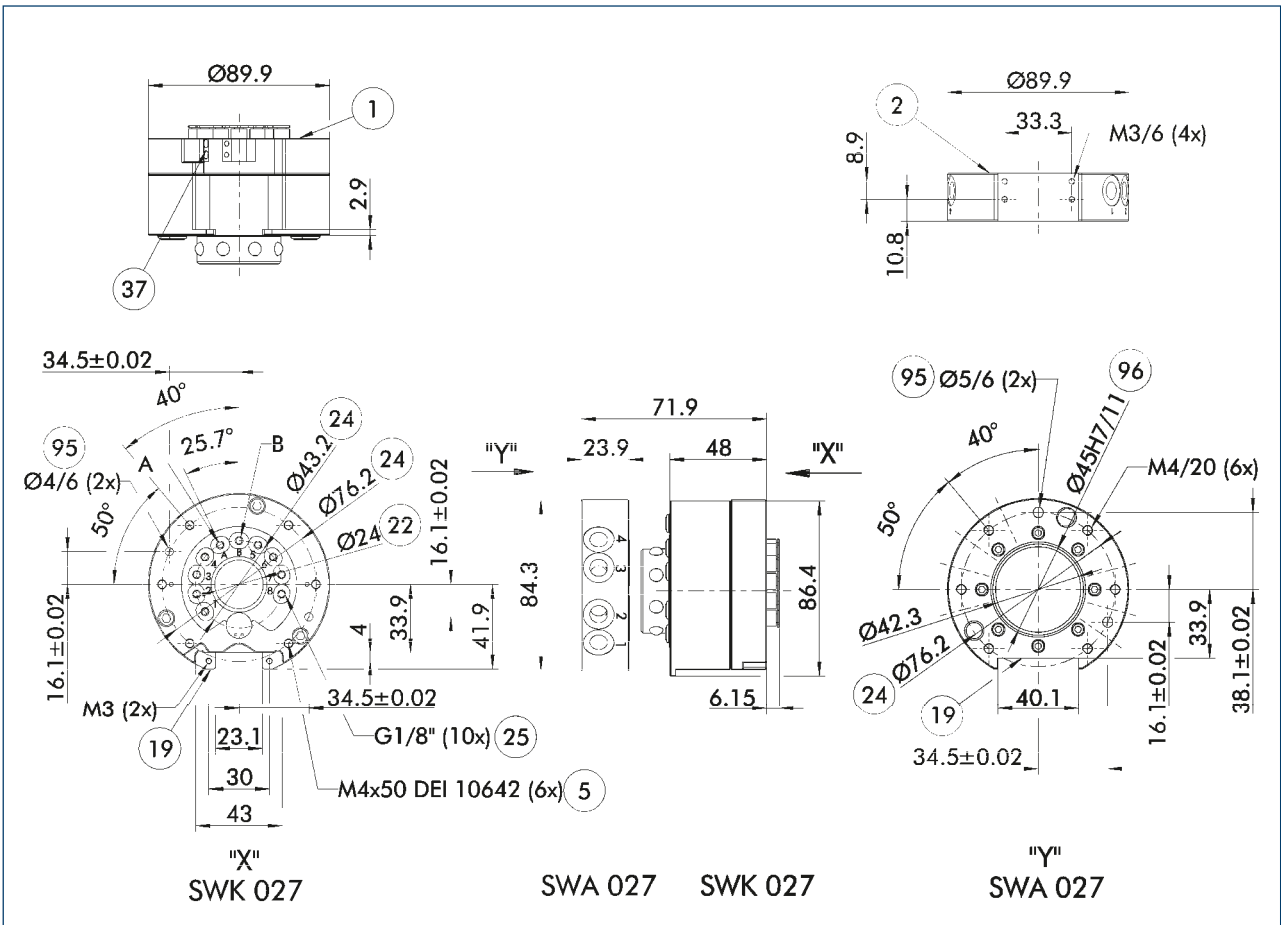
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-027-000-000-SIP	SWA-027-000-000
		Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	38	38
Kolbenhubabfrage		integriert	
Verriegelkraft	[N]	3500	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.01	0.01
Eigenmasse	[kg]	1.1	0.29
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	2	2
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		8x G1/8"	8x G1/8"
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		M5	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±1	±1
max. zul. Winkelversatz	[°]	±2	±2
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9



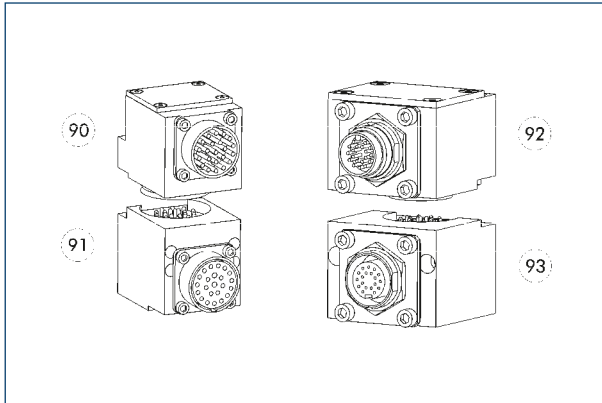
Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundauführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- A, a Luftanschluss verriegelt
- B, b Luftanschluss entriegelt
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube
- ⑬ Anschraubfläche für Optionen
- ⑳ Mittenbohrung
- ㉑ Lochkreis
- ㉒ Pneumatikdurchführungen
- ㉓ Sensoranschluss
- ㉔ Passung für Zentrierstift
- ㉕ Passung für Zentrierung

Elektrische Optionsmodule



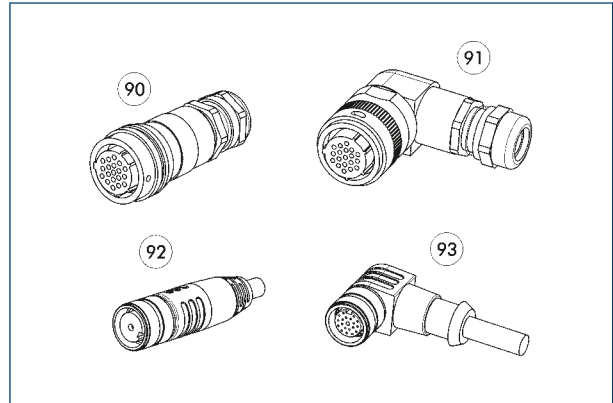
- 90 E-Modul mit Bajonettverschluss, roboterseitig
- 91 E-Modul mit Bajonettverschluss, werkzeugseitig
- 92 E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- 93 E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SWO-K19-K	9937328	19	50 V AC/3 A
SWO-K19P-K	9949315	15	50 V AC/3 A
SWO-K26-K	9937798	26	50 V AC/3 A
SWO-KF19-K	9959886	19	50 V DC/3 A
SWO-KM14-K	9940812	12	250 V AC/5 A
Werkzeugseitig			
SWO-K19-A	9937329	19	50 V AC/3 A
SWO-K26-A	9937799	26	50 V AC/3 A
SWO-KF14-A	9961307	14	50 V DC/3 A
SWO-KF19-A	9959887	19	50 V DC/3 A
SWO-KM14-A	9941480	12	250 V AC/5 A

① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Stecker / Buchse gerade
- 91 Stecker / Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SWO-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SWO-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m



Kabelstecker für SW0-KM14

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-14B-K-0	0301276	0°	-
KAS-14B-K-90	0301278	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-14B-A-0	0301277	0°	-
KAS-14B-A-90	0301279	90°	-

Kabelstecker für SW0-RF19 / GF19 / SF19 / KF19/ RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

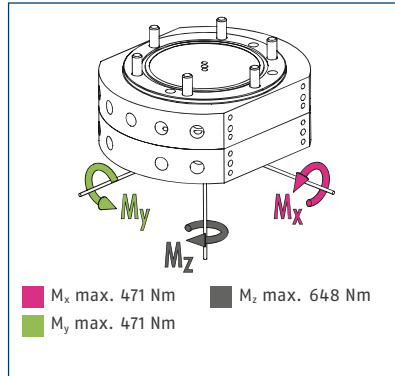
① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

SWS 040

Wechseln | Schnellwechselsystem



Momentenbelastung



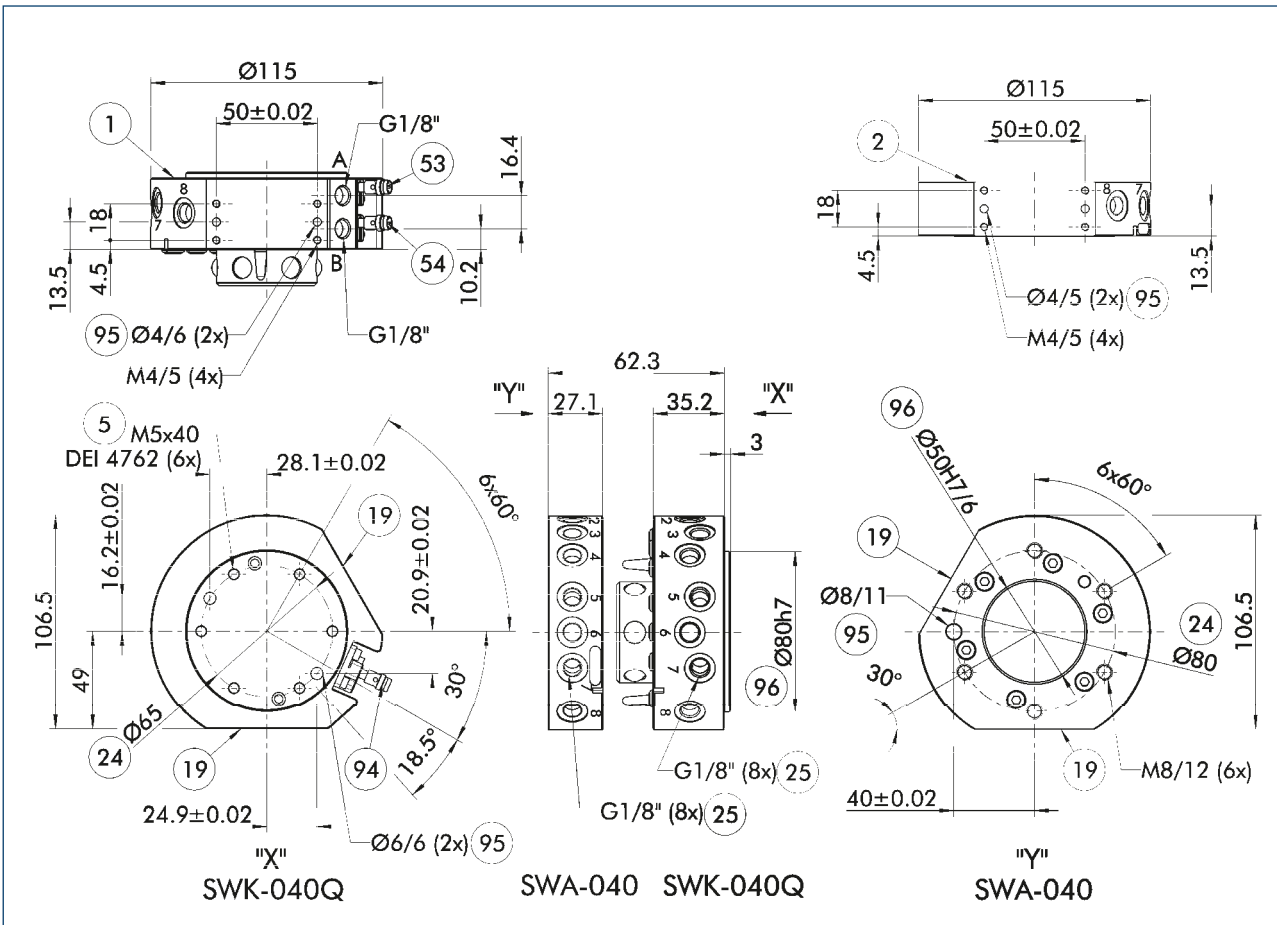
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-040-000-000	SWK-040Q-000-000-0	SWA-040-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	50	50	50
Kolbenhubabfrage		optional	integriert	
Verriegelkraft	[N]	4500	5600	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	1.1	1.25	0.6
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3	3	3
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		8x G1/8"	8x G1/8"	8x G1/8"
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		G1/8"	G1/8"	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±2	±2	±2
max. zul. Winkelversatz	[°]	±2	±2	±2
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9



Hauptansicht

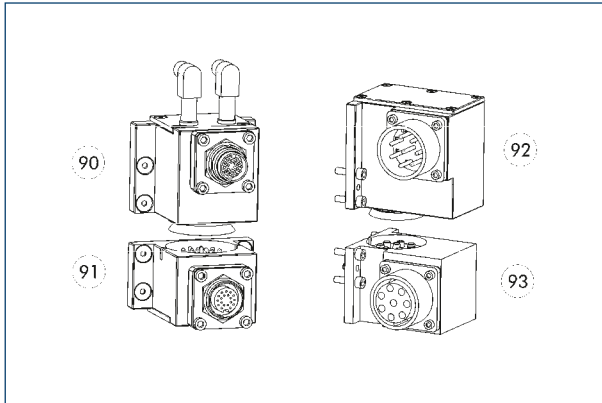


Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- | | |
|---|--------------------------------|
| A, a Luftanschluss verriegelt | 24 Lochkreis |
| B, b Luftanschluss entriegelt | 25 Pneumatikdurchführungen |
| 1 Anschluss roboterseitig | 53 Abfrage Position entriegelt |
| 2 Anschluss werkzeugseitig | 54 Abfrage Position verriegelt |
| 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube | 94 Näherungsschalter optional |
| 19 Anschraubfläche für Optionen | 95 Passung für Zentrierstift |
| | 96 Passung für Zentrierung |



Elektrische Optionsmodule



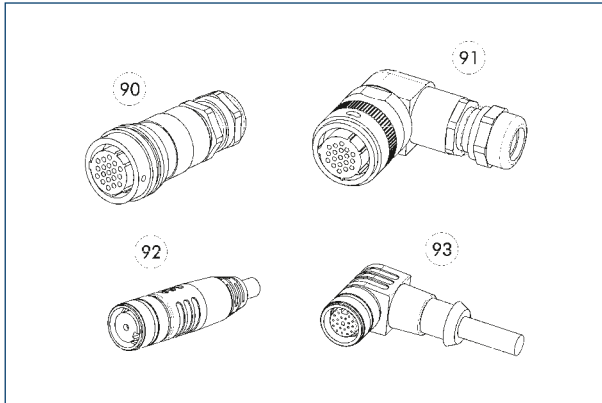
- ⑨① E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- ⑨② E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
- ⑨③ E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- ⑨④ E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-G19-K	9940649	19	250 V AC/3 A
SW0-G19W-K	9949312	15	250 V AC/3 A
SW0-G26-K	9941560	26	250 V AC/3 A
SW0-G26W-K	9956897	21	250 V AC/3 A
SW0-GF19-K	9948655	19	125 V AC/3 A
SW0-GF19W-K	9957467	15	125 V AC/3 A
SW0-MT8-K	9937157	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-K	9935815	19	250 V AC/5 A
SW0-R19W-K	9942041	15	250 V AC/5 A
SW0-R26-K	9935819	26	250 V AC/3 A
SW0-R26W-K	9942076	21	250 V AC/3 A
SW0-R32-K	9941387	32	250 V AC/3 A
SW0-R32W-K	9942418	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-K	9948654	19	125 V AC/3 A
SW0-RF19W-K	9949325	15	125 V AC/3 A
Werkzeugseitig			
SW0-G19-A	9940650	19	250 V AC/3 A
SW0-G26-A	9941561	26	250 V AC/3 A
SW0-GF19-A	9948658	19	125 V AC/3 A
SW0-MT8-A	9937158	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-A	9935816	19	250 V AC/5 A
SW0-R26-A	9935820	26	250 V AC/3 A
SW0-R32-A	9941388	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-A	9948657	19	125 V AC/3 A

- ① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Stecker / Buchse gerade
- 91 Stecker / Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SWO-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SWO-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m

Kabelstecker für SWO-MT8

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-K-0	0301268	0°	-
KAS-08G-K-90	0301270	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-A-0	0301269	0°	-
KAS-08G-A-90	0301271	90°	-

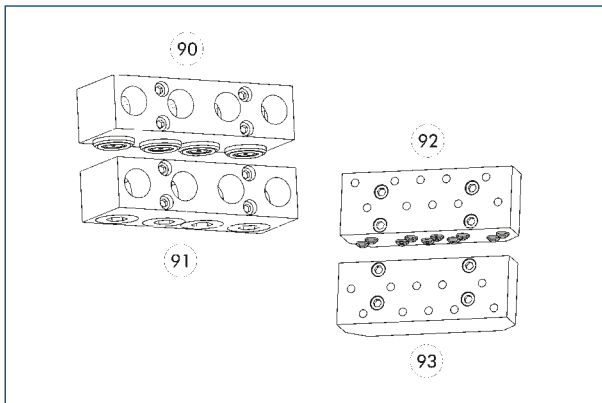
Kabelstecker für SWO-RF19 / GF19 / SF19 / KF19 / RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Pneumatische / fluidische Optionsmodule



- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
- 91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
- 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
- 93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Pneumatik und Fluid von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

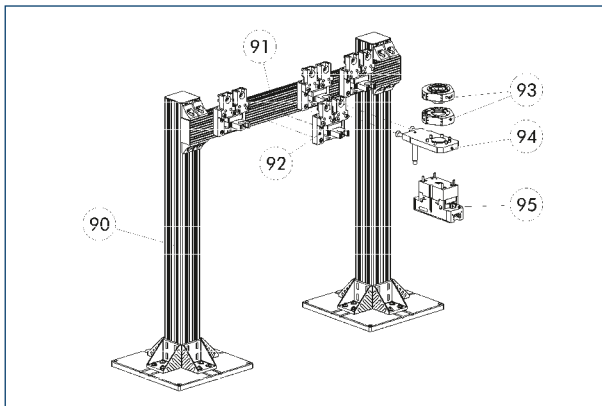
Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen	Anschluss
Roboterseitig			
SW0-FG2-K	9936817	2	G3/8"
SW0-FG4-K	9937333	4	G3/8"
SW0-P05-K	9936895	10	M5
SW0-P14-K	9935830	2	G1/4"
SW0-P186-K	9939024	6	G1/8"
Werkzeugseitig			
SW0-FG2-A	9936818	2	G3/8"
SW0-FG4-A	9937334	4	G3/8"
SW0-P05-A	9936896	10	M5
SW0-P14-A	9935825	2	G1/4"
SW0-P186-A	9939025	6	G1/8"

① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

SWS 040

Wechseln | Schnellwechselsystem

Modulares Ablagemagazin SWM-M



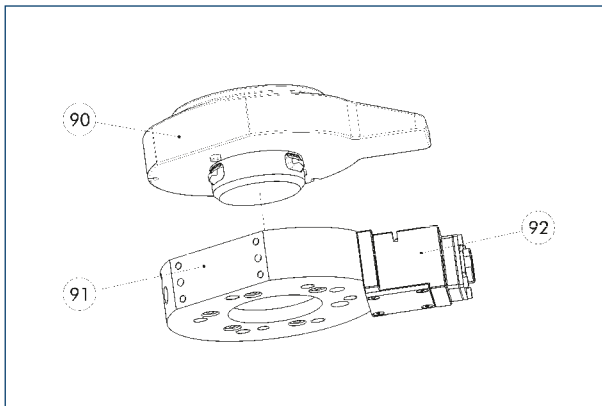
- ⑨① Grundplatte mit Standprofil
- ⑨② Horizontalprofil
- ⑨③ Ablagemodul
- ⑨④ Schnellwechselsystem SWS
- ⑨⑤ Zwischenplatte
- ⑨⑥ Parallelgreifer

Das modulare Ablagemagazin ist für die spezifische Baugröße konzipiert. Durch den modularen Aufbau des Systems können Sie Ihr Magazin ganz individuell zusammenstellen. Je nach Anzahl der Werkzeuge, Ablageposition und Werkzeuggröße entsteht so ein auf Ihre Anwendungen zugeschnittenes Magazin.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
Ablagemodul		
SWM-TSM-MM-3597	0303212	
Querprofil		
SWM-TSM-HM 3323	0303229	
Sensor		
IN-B180-S-M12	0303244	
Sensorhalter		
SWM-TSM-SM-4206	0303243	
Standprofil		
SWM-TSM-PM-3322	0303227	1830 mm
Zwischenplatte		
SWM-TSM-TP-4627	0303216	



Schmutzabdeckung SWD-040



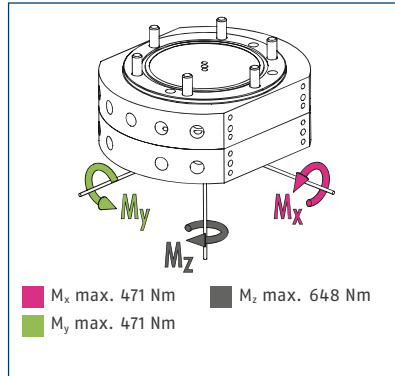
- 90 Schmutzabdeckung SWD 92 Elektrisches Optionsmodul
 91 Schnellwechseladapter SWA

Die Schmutzabdeckung schützt den Schnellwechseladapter im Ablagemagazin vor Staub und Spänen. Die Abdeckung besitzt einen integrierten Klemmmechanismus, der durch das Ver- / Entriegeln des Wechselkopfes betätigt wird, so kann die Abdeckung mit dem Roboter von einem Adapter entfernt und auf einem anderen Adapter platziert werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Schmutzabdeckung	
SWD-040-R00-000	0302254



Momentenbelastung



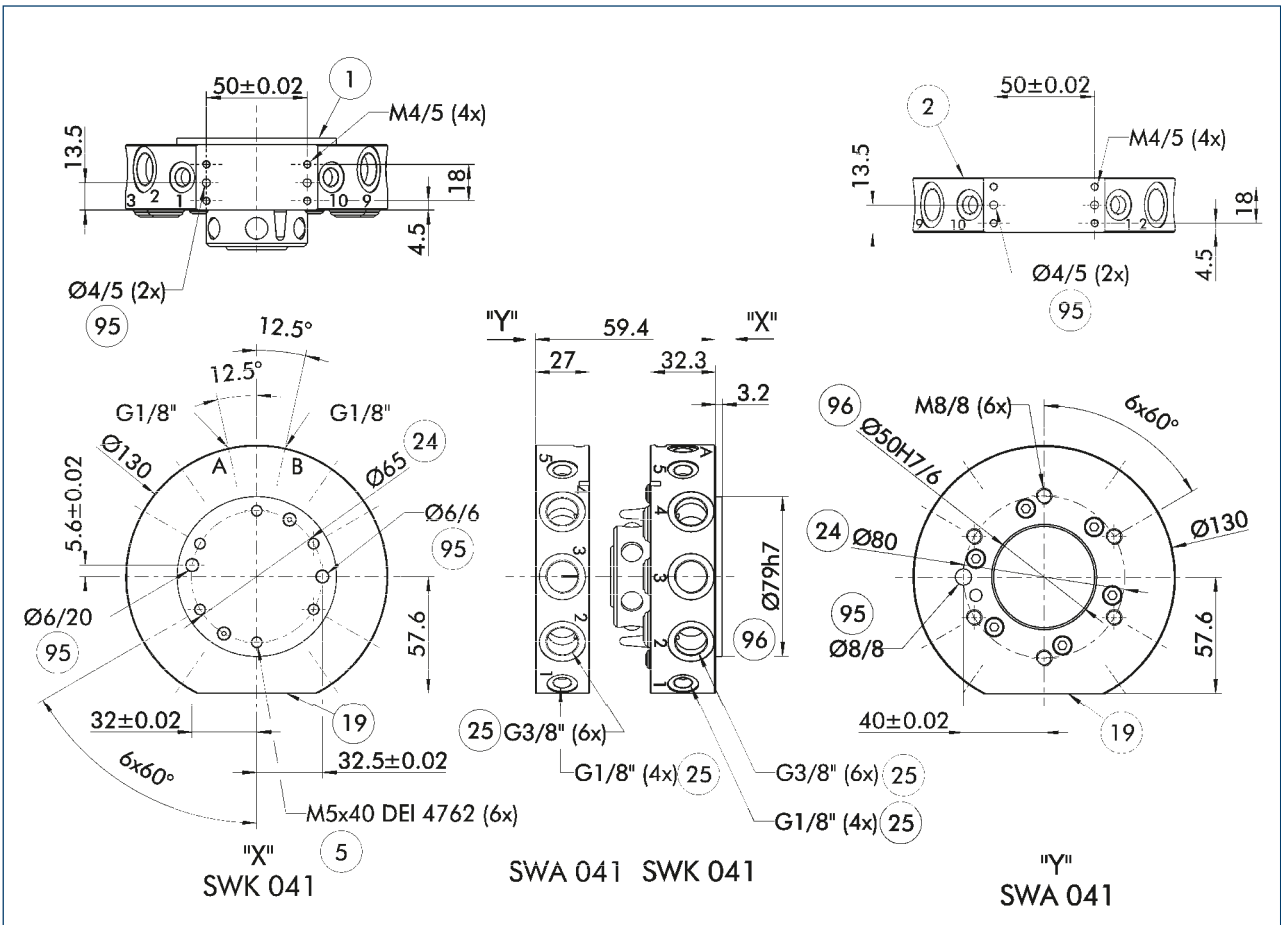
- ① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-041-000-000	SWA-041-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	50	50
Kolbenhubabfrage		optional	
Verriegelkraft	[N]	4500	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	1.4	0.7
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3.05	3.05
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		6x G3/8"	6x G3/8"
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		4x G1/8"	4x G1/8"
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		G1/8"	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±2	±2
max. zul. Winkelversatz	[°]	±2	±2
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9



Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundauführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

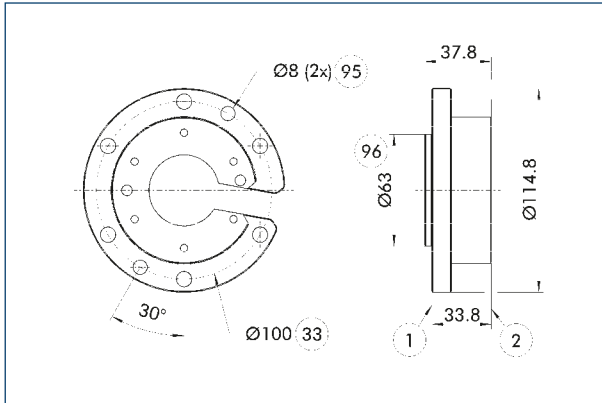
① Die am SWK montierte roboterseitige Platte ist eine Abdeckung des Kolbenraums. Eine entsprechende Abstützung durch die Adapterplatte ist zwingend notwendig. Ein Gestaltungshinweis für solch eine Adapterplatte ist den weiteren Produktinformationen zu entnehmen.

A, a Luftanschluss verriegelt
B, b Luftanschluss entriegelt

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube

- ①9 Anschraubfläche für Optionen
- ②4 Lochkreis
- ②5 Pneumatikdurchführungen
- ⑨5 Passung für Zentrierstift
- ⑨6 Passung für Zentrierung

Adapterplatte ISO-A100-SIP-R



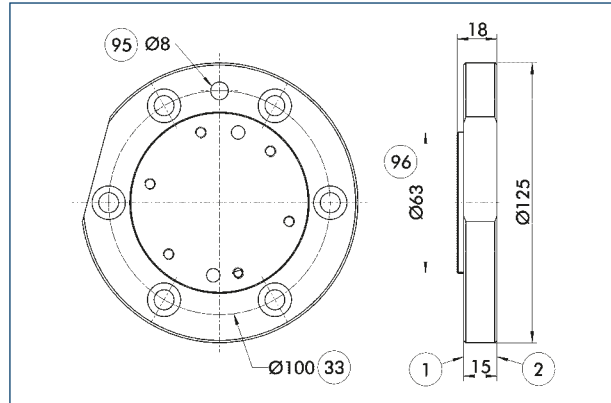
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-040/041-ISO-A100-SIP	0302232

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A100-R



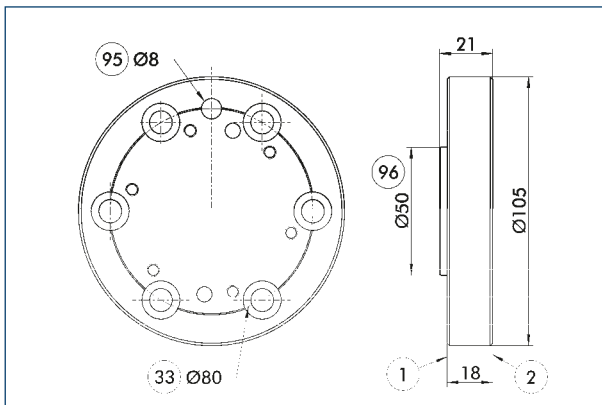
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-041-ISO-A100	0302206

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-R



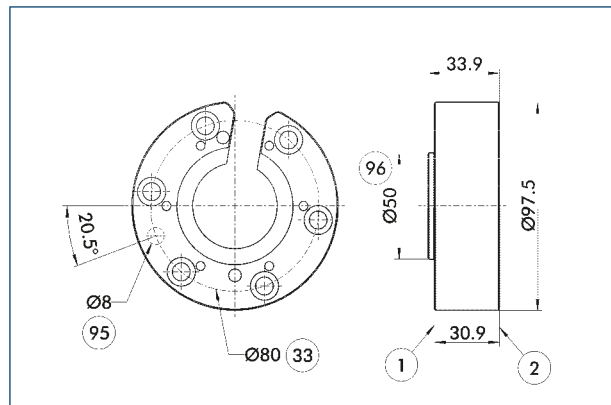
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-041-ISO-A80	0302205

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-SIP-R



- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

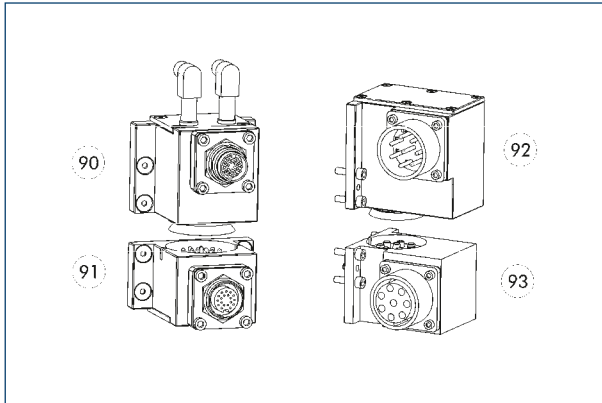
Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-041-ISO-A80-SIP	0302235

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle



Elektrische Optionsmodule



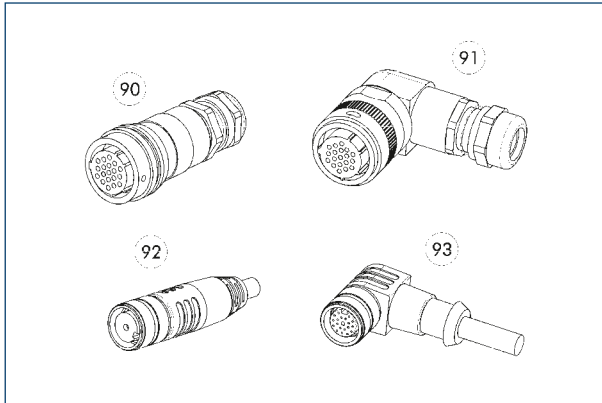
- ⑨① E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- ⑨② E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
- ⑨③ E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- ⑨④ E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-G19-K	9940649	19	250 V AC/3 A
SW0-G19W-K	9949312	15	250 V AC/3 A
SW0-G26-K	9941560	26	250 V AC/3 A
SW0-G26W-K	9956897	21	250 V AC/3 A
SW0-GF19-K	9948655	19	125 V AC/3 A
SW0-GF19W-K	9957467	15	125 V AC/3 A
SW0-MT8-K	9937157	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-K	9935815	19	250 V AC/5 A
SW0-R19W-K	9942041	15	250 V AC/5 A
SW0-R26-K	9935819	26	250 V AC/3 A
SW0-R26W-K	9942076	21	250 V AC/3 A
SW0-R32-K	9941387	32	250 V AC/3 A
SW0-R32W-K	9942418	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-K	9948654	19	125 V AC/3 A
SW0-RF19W-K	9949325	15	125 V AC/3 A
Werkzeugseitig			
SW0-G19-A	9940650	19	250 V AC/3 A
SW0-G26-A	9941561	26	250 V AC/3 A
SW0-GF19-A	9948658	19	125 V AC/3 A
SW0-MT8-A	9937158	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-A	9935816	19	250 V AC/5 A
SW0-R26-A	9935820	26	250 V AC/3 A
SW0-R32-A	9941388	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-A	9948657	19	125 V AC/3 A

- ① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Kabelstecker / Kabelverlängerung



- ⑨① Stecker / Buchse gerade
- ⑨② Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- ⑨③ Stecker / Buchse abgewinkelt
- ⑨④ Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SW0-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-MT8

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-K-0	0301268	0°	-
KAS-08G-K-90	0301270	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-A-0	0301269	0°	-
KAS-08G-A-90	0301271	90°	-

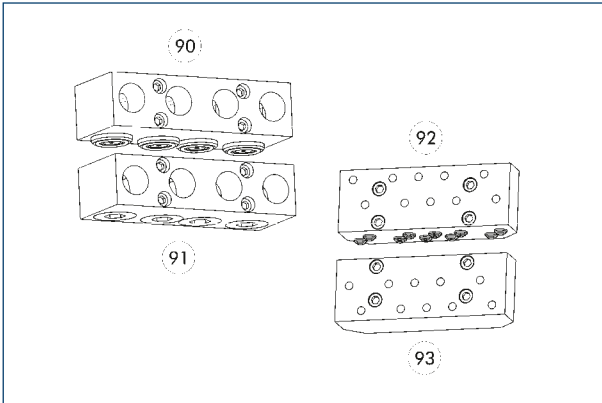
Kabelstecker für SW0-RF19 / GF19 / SF19 / KF19/ RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Pneumatische / fluidische Optionsmodule



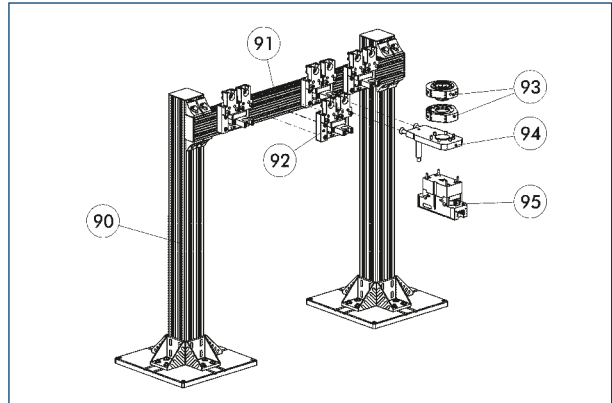
- ⑨⑩ Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
- ⑨① Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
- ⑨② Pneumatikmodul, roboterseitig
- ⑨③ Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Pneumatik und Fluid von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen	Anschluss
Roboterseitig			
SW0-FG2-K	9936817	2	G3/8"
SW0-FG4-K	9937333	4	G3/8"
SW0-P05-K	9936895	10	M5
SW0-P14-K	9935830	2	G1/4"
SW0-P186-K	9939024	6	G1/8"
Werkzeugseitig			
SW0-FG2-A	9936818	2	G3/8"
SW0-FG4-A	9937334	4	G3/8"
SW0-P05-A	9936896	10	M5
SW0-P14-A	9935825	2	G1/4"
SW0-P186-A	9939025	6	G1/8"

① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Modulares Ablagemagazin SWM-M



- ⑨⑩ Grundplatte mit Standprofil
- ⑨① Horizontalprofil
- ⑨② Ablagemodul
- ⑨③ Schnellwechselsystem SWS
- ⑨④ Zwischenplatte
- ⑨⑤ Parallelgreifer

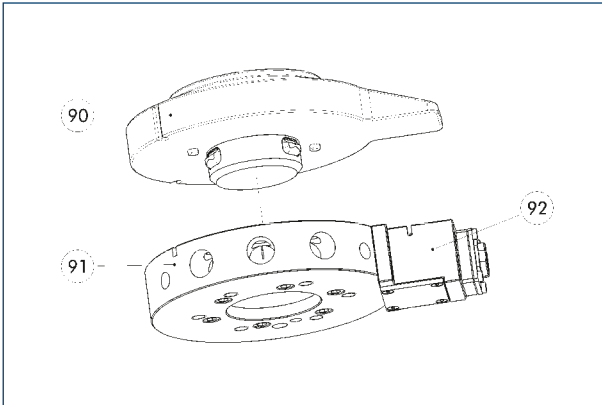
Das modulare Ablagemagazin ist für die spezifische Baugröße konzipiert. Durch den modularen Aufbau des Systems können Sie Ihr Magazin ganz individuell zusammenstellen. Je nach Anzahl der Werkzeuge, Ablageposition und Werkzeuggröße entsteht so ein auf Ihre Anwendungen zugeschnittenes Magazin.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
Ablagemodul		
SWM-TSM-MM-3597	0303212	
Querprofil		
SWM-TSM-HM 3323	0303229	
Sensor		
IN-B180-S-M12	0303244	
Sensorhalter		
SWM-TSM-SM-4206	0303243	
Standprofil		
SWM-TSM-PM-3322	0303227	1830 mm
Zwischenplatte		
SWM-TSM-TP-4056	0303217	

SWS 041

Wechseln | Schnellwechselsystem

Schmutzabdeckung SWD-041

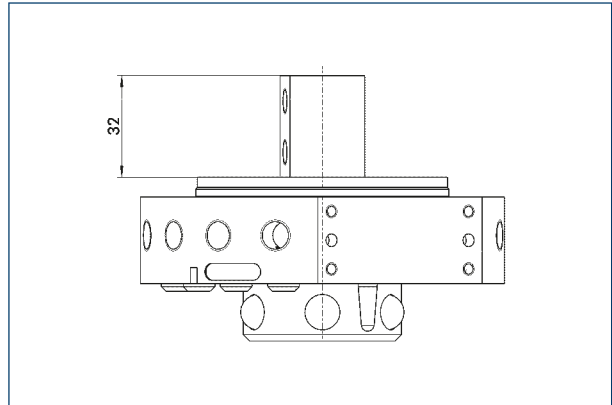


- 90 Schmutzabdeckung SWD
- 91 Schnellwechseladapter SWA
- 92 Elektrisches Optionsmodul

Die Schmutzabdeckung schützt den Schnellwechseladapter im Ablagemagazin vor Staub und Spänen. Die Abdeckung besitzt einen integrierten Klemmmechanismus, der durch das Ver- / Entriegeln des Wechselkopfes betätigt wird, so kann die Abdeckung mit dem Roboter von einem Adapter entfernt und auf einem anderen Adapter platziert werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Schmutzabdeckung	
SWD-041-R00-000	0302255

Kolbenhubkontrolle

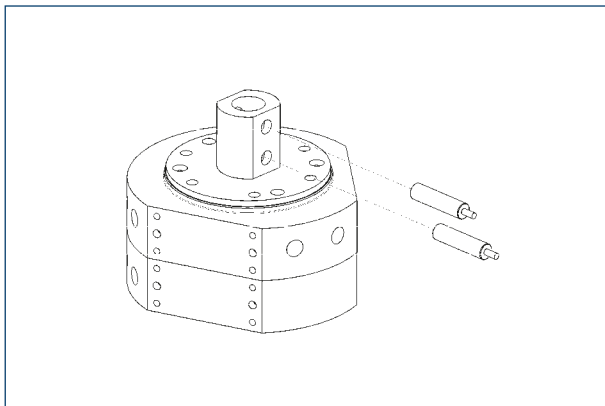


Die Zeichnung zeigt die Mindesthöhe der beim Einbau einer Kolbenhubkontrolle notwendigen Adapterplatte.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kolbenhubkontrolle	
SWK-041-SIP	0302348



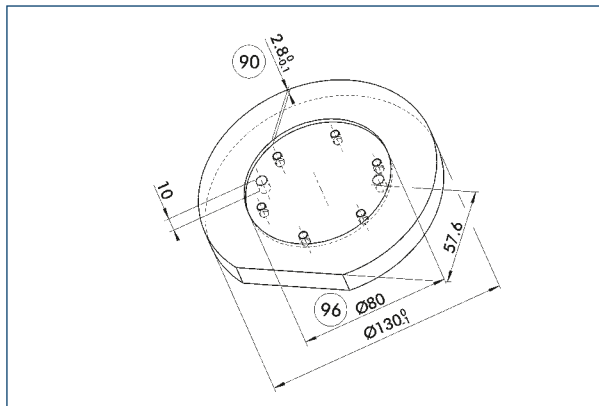
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktive Näherungsschalter		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-S	0301550	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
Clip		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Kabelverlängerung		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Sensor-Verteiler		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M12	0301747	
V4-M8	0301746	
V8-M12	0301752	
V8-M8	0301751	

① Pro Einheit werden zwei Sensoren (Schließer/S) benötigt sowie optional Verlängerungskabel. Bei den Sensorkabeln beachten Sie bitte die minimal zulässigen Biegeradien. Diese betragen im Allgemeinen 35 mm.

Adapterplattengestaltung



⑨⑩ Empfohlene Tiefe der Adapterplatte

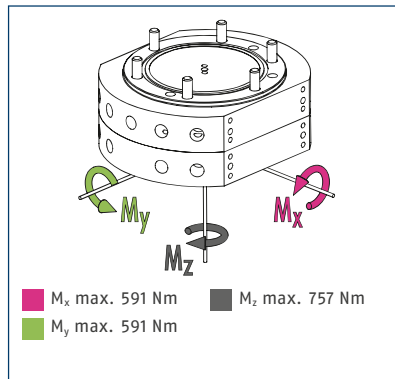
⑨⑥ Passung für Zentrierung

Empfehlung für die Gestaltung der Adaption. Adapter ist zur Abdichtung des Kolbenraumes erforderlich.

SWS 060

Wechseln | Schnellwechselsystem

Momentenbelastung



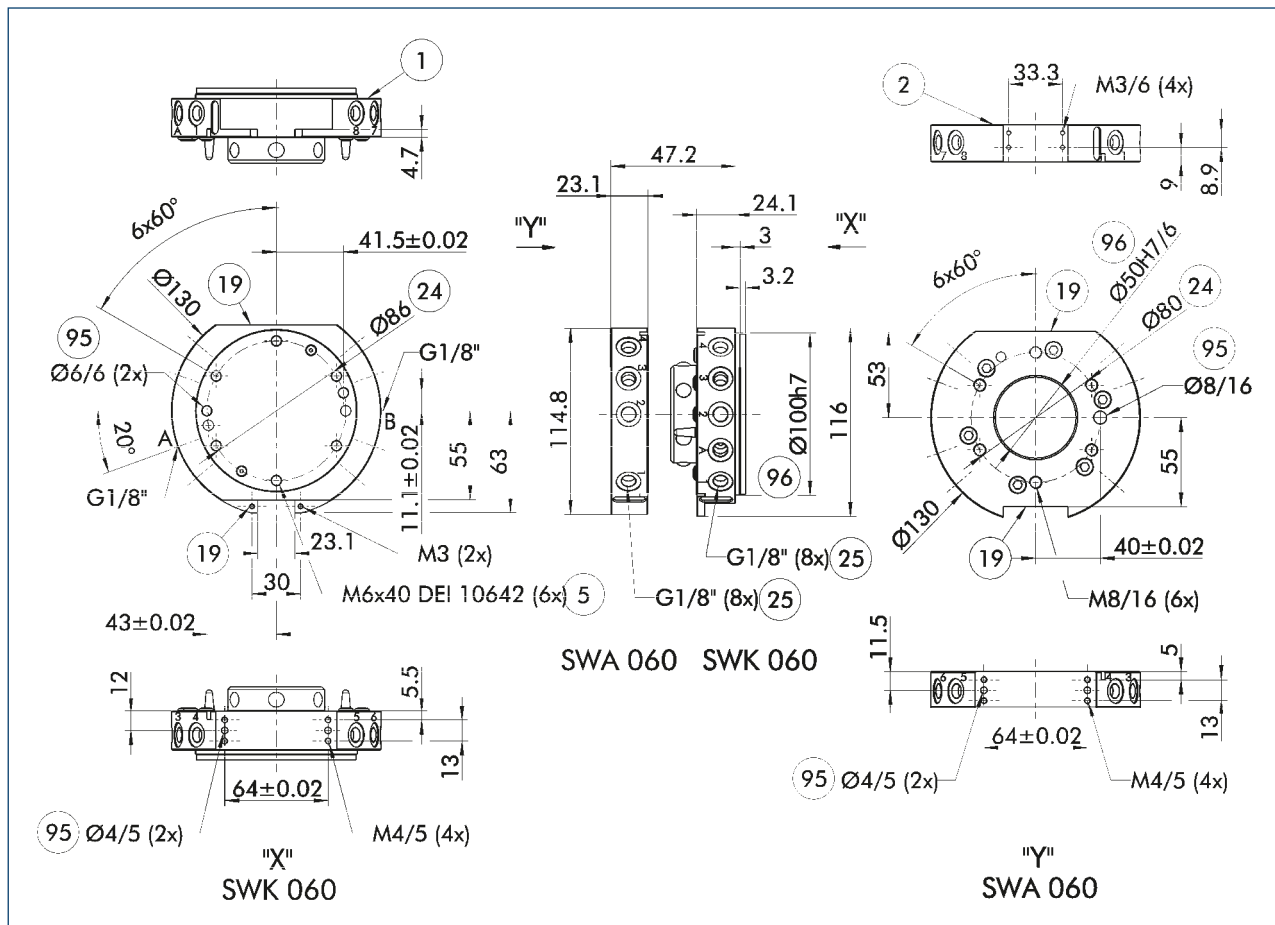
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-060-000-000	SWA-060-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	75	75
Kolbenhubabfrage		optional	
Verriegelkraft	[N]	7400	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	1.3	0.7
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	5.1	5.1
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		8x G1/8"	8x G1/8"
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		G1/8"	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±2	±2
max. zul. Winkelversatz	[°]	±1	±1
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9



Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundaussführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

① Die am SWK montierte roboterseitige Platte ist eine Abdeckung des Kolbenraums. Eine entsprechende Abstützung durch die Adapterplatte ist zwingend notwendig. Ein Gestaltungshinweis für solch eine Adapterplatte ist den weiteren Produktinformationen zu entnehmen.

A, a Luftanschluss verriegelt

B, b Luftanschluss entriegelt

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube

①9 Anschraubfläche für Optionen

②4 Lochkreis

②5 Pneumatikdurchführungen

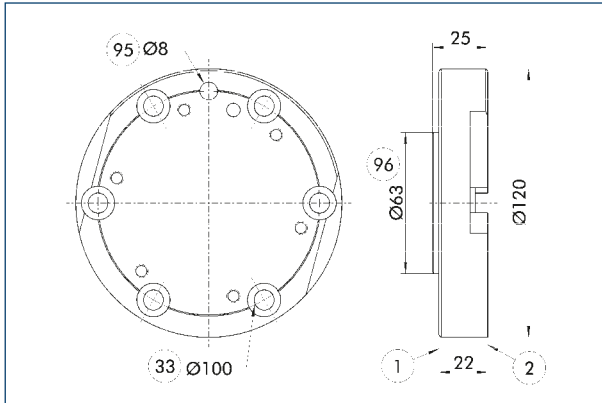
⑨5 Passung für Zentrierstift

⑨6 Passung für Zentrierung

SWS 060

Wechseln | Schnellwechselsystem

Adapterplatte ISO-A100-R



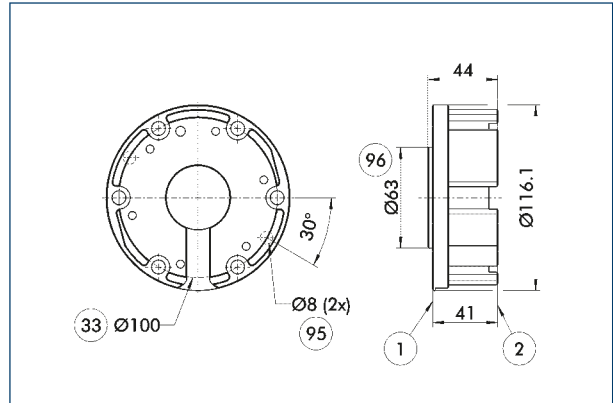
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-060/062-ISO-A100	0302208

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A100-SIP-R



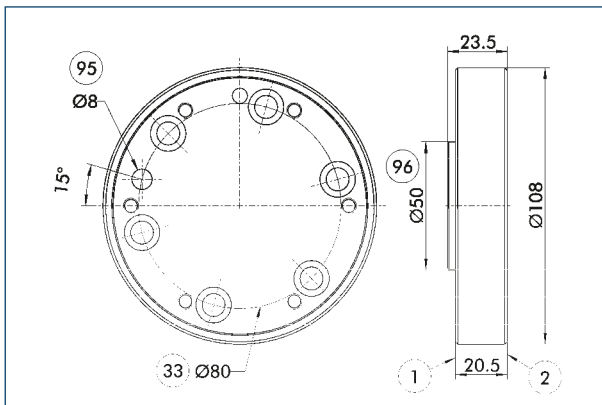
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-060/062-ISO-A100-SIP	0302236

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-R



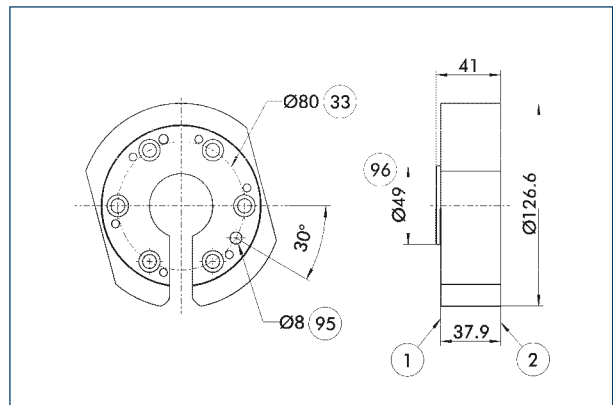
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-060/062-ISO-A80	0302207

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-SIP-R



- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

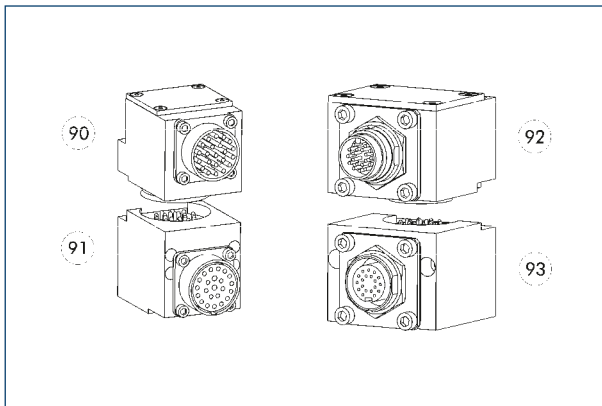
Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-060/062-ISO-A80-SIP	0302237

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle



Elektrische Optionsmodule



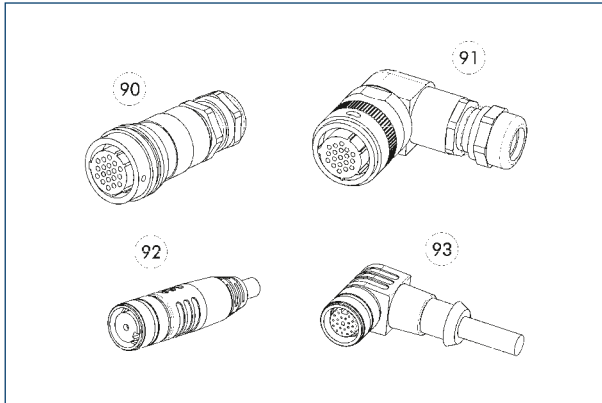
- ⑨① E-Modul mit Bajonettverschluss, roboterseitig
- ⑨② E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- ⑨③ E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- ⑨④ E-Modul mit Bajonettverschluss, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-K19-K	9937328	19	50 V AC/3 A
SW0-K19W-K	9949316	15	50 V AC/3 A
SW0-K26-K	9937798	26	50 V AC/3 A
SW0-KF19-K	9959886	19	50 V DC/3 A
SW0-KM14-K	9940812	12	250 V AC/5 A
Werkzeugseitig			
SW0-K19-A	9937329	19	50 V AC/3 A
SW0-K26-A	9937799	26	50 V AC/3 A
SW0-KF10-A	9961308	10	50 V DC/3 A
SW0-KF14-A	9961307	14	50 V DC/3 A
SW0-KF19-A	9959887	19	50 V DC/3 A
SW0-KM14-A	9941480	12	250 V AC/5 A

- ① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Stecker / Buchse gerade
- 91 Stecker / Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SW0-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-RF19 / GF19 / SF19 / KF19 / RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

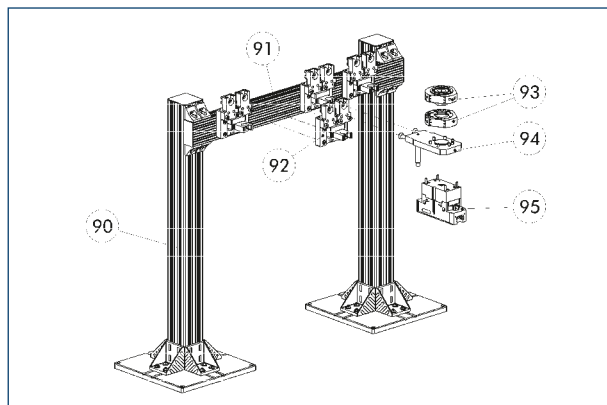
Kabelstecker für SW0-KM14

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-14B-K-0	0301276	0°	-
KAS-14B-K-90	0301278	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-14B-A-0	0301277	0°	-
KAS-14B-A-90	0301279	90°	-

- ① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Modulares Ablagemagazin SWM-M

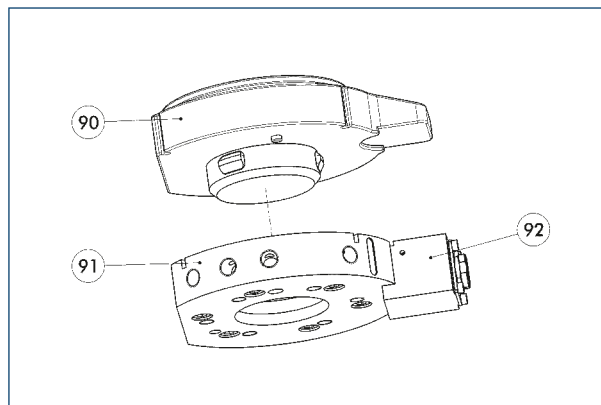


- 90 Grundplatte mit Standprofil
- 91 Horizontalprofil
- 92 Ablagemodul
- 93 Schnellwechselsystem SWS
- 94 Zwischenplatte
- 95 Parallelgreifer

Das modulare Ablagemagazin ist für die spezifische Baugröße konzipiert. Durch den modularen Aufbau des Systems können Sie Ihr Magazin ganz individuell zusammenstellen. Je nach Anzahl der Werkzeuge, Ablageposition und Werkzeuggröße entsteht so ein auf Ihre Anwendungen zugeschnittenes Magazin.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
Ablagemodul		
SWM-TSM-MM-3597	0303212	
Querprofil		
SWM-TSM-HM 3323	0303229	
Sensor		
IN-B180-S-M12	0303244	
Sensorhalter		
SWM-TSM-SM-4206	0303243	
Standprofil		
SWM-TSM-PM-3322	0303227	1830 mm
Zwischenplatte		
SWM-TSM-TP-4057	0303218	

Schmutzabdeckung SWD-060

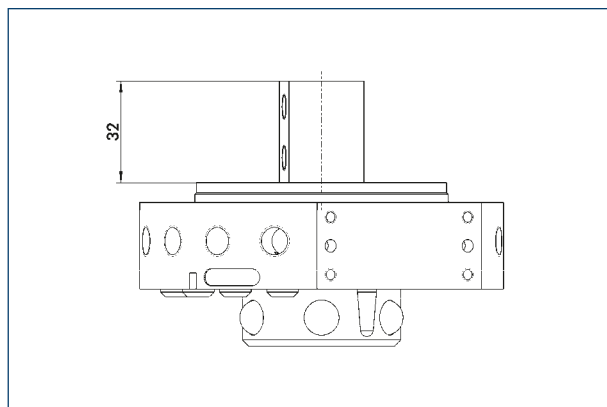


- 90 Schmutzabdeckung SWD
- 91 Schnellwechseladapter SWA
- 92 Elektrisches Optionsmodul

Die Schmutzabdeckung schützt den Schnellwechseladapter im Ablagemagazin vor Staub und Spänen. Die Abdeckung besitzt einen integrierten Klemmmechanismus, der durch das Ver- / Entriegeln des Wechselkopfes betätigt wird, so kann die Abdeckung mit dem Roboter von einem Adapter entfernt und auf einem anderen Adapter platziert werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Schmutzabdeckung	
SWD-060-K00-000	0302256

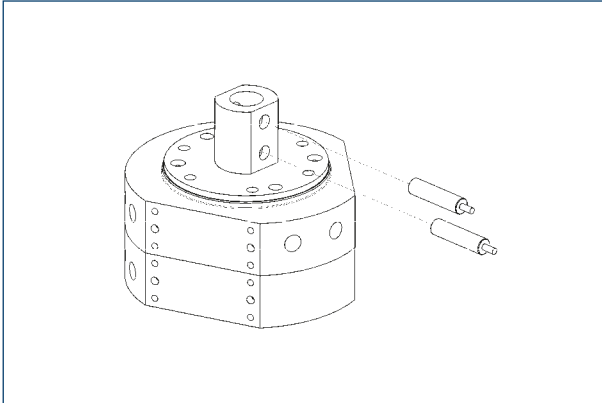
Kolbenhubkontrolle



Die Zeichnung zeigt die Mindesthöhe der beim Einbau einer Kolbenhubkontrolle notwendigen Adapterplatte.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kolbenhubkontrolle	
SWK-060-SIP	0302365

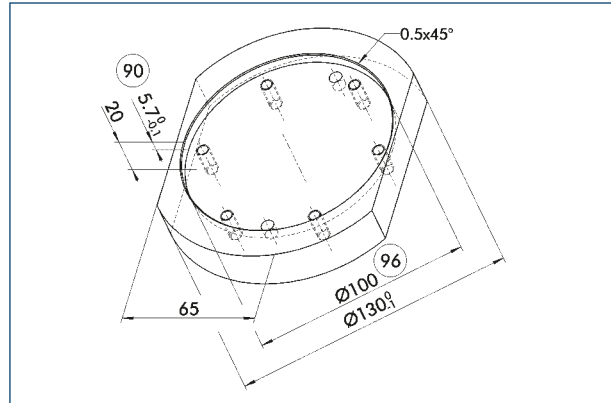
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktive Näherungsschalter		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-S	0301550	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
Clip		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Kabelverlängerung		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Sensor-Verteiler		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M12	0301747	
V4-M8	0301746	
V8-M12	0301752	
V8-M8	0301751	

- ① Pro Einheit werden zwei Sensoren (Schließer/S) benötigt sowie optional Verlängerungskabel. Bei den Sensorkabeln beachten Sie bitte die minimal zulässigen Biegeradien. Diese betragen im Allgemeinen 35 mm.

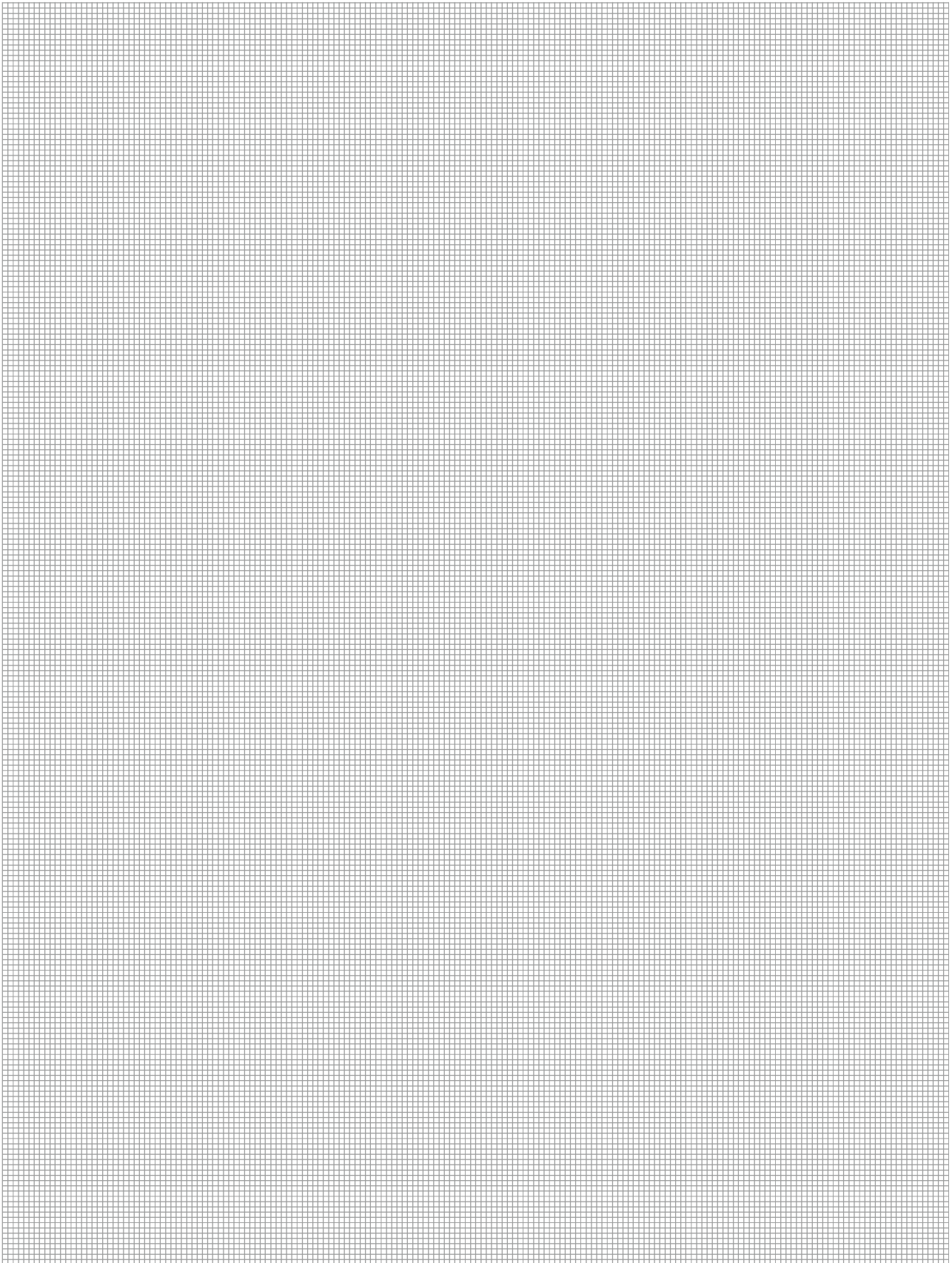
Adapterplattengestaltung



⑨0 Empfohlene Tiefe der Adapterplatte

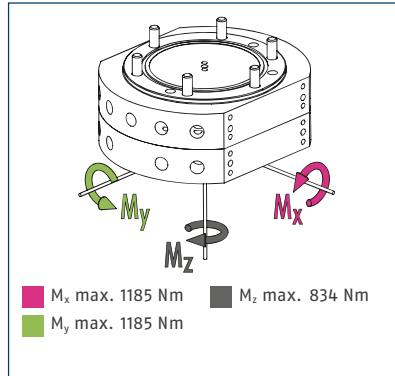
⑨6 Passung für Zentrierung

Empfehlung für die Gestaltung der Adaption. Adapter ist zur Abdichtung des Kolbenraumes erforderlich.





Momentenbelastung



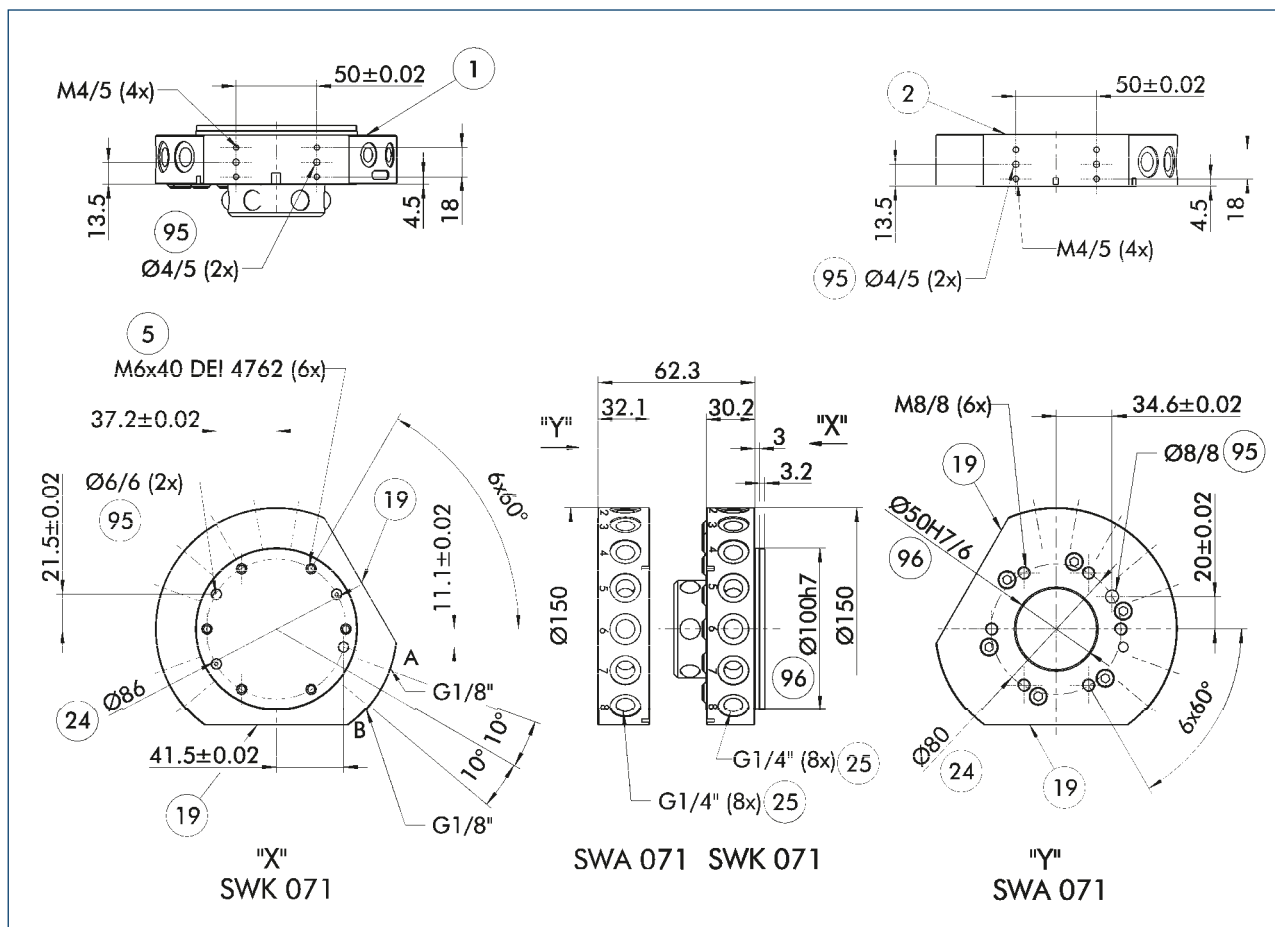
- ① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-071-000-000	SWA-071-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	79	79
Kolbenhubabfrage		optional	
Verriegelkraft	[N]	8100	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	1.8	1.3
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	5.1	5.1
Luftanschlussgewinde		8x G1/4"	8x G1/4"
Pneumatikdurchführung			
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		G1/8"	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±2	±2
max. zul. Winkelversatz	[°]	±1	±1
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9



Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

① Die am SWK montierte roboterseitige Platte ist eine Abdeckung des Kolbenraums. Eine entsprechende Abstützung durch die Adapterplatte ist zwingend notwendig. Ein Gestaltungshinweis für solch eine Adapterplatte ist den weiteren Produktinformationen zu entnehmen.

A, a Luftanschluss verriegelt

B, b Luftanschluss entriegelt

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube

①⑨ Anschraubfläche für Optionen

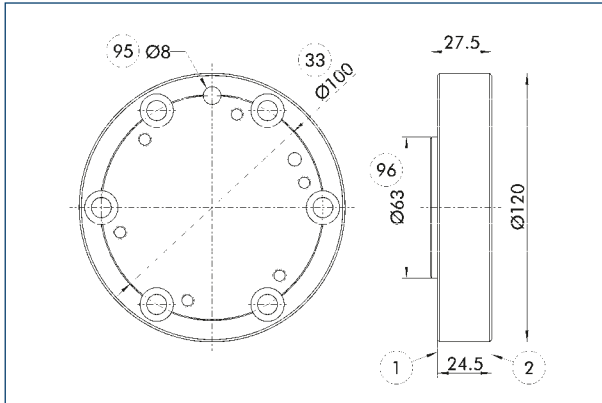
②④ Lochkreis

②⑤ Pneumatikdurchführungen

②⑤⑨ Passung für Zentrierstift

②⑤⑨⑥ Passung für Zentrierung

Adapterplatte ISO-A100-R



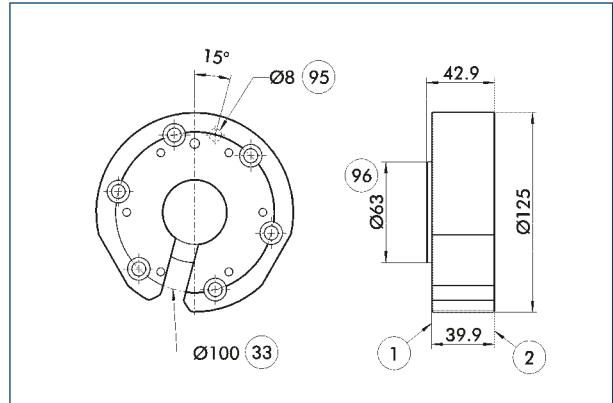
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-071-ISO-A100	0302210

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A100-SIP-R



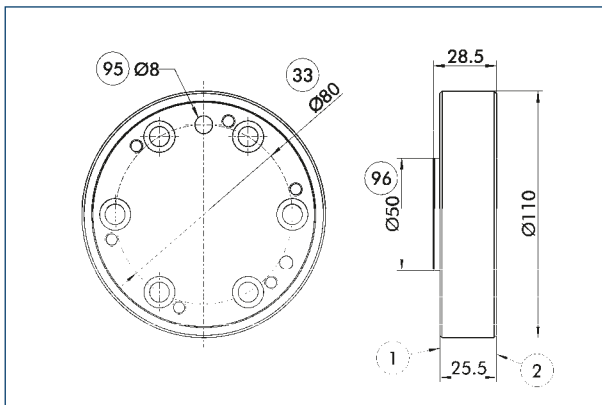
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-071-ISO-A100-SIP	0302238

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-R



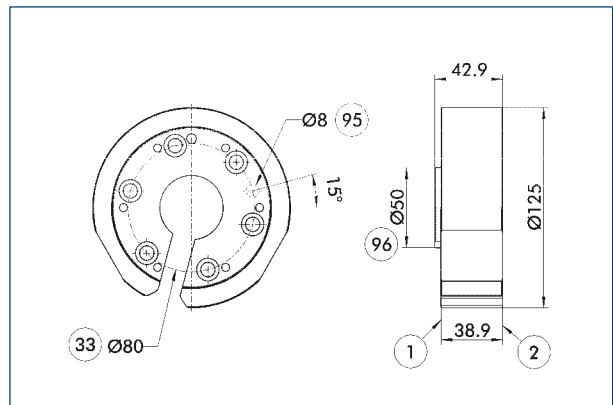
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-071-ISO-A80	0302209

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-SIP-R



- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

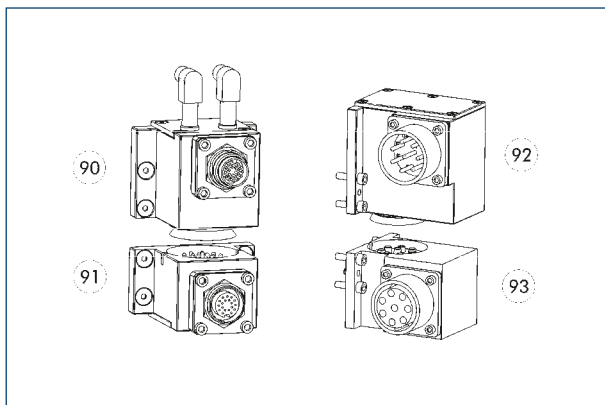
Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-071-ISO-A80-SIP	0302239

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle



Elektrische Optionsmodule



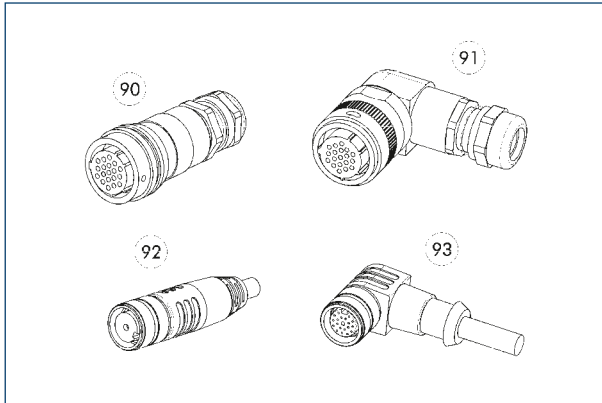
- 90 E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
 91 E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
 92 E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
 93 E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-G19-K	9940649	19	250 V AC/3 A
SW0-G19W-K	9949312	15	250 V AC/3 A
SW0-G26-K	9941560	26	250 V AC/3 A
SW0-G26W-K	9956897	21	250 V AC/3 A
SW0-GF19-K	9948655	19	125 V AC/3 A
SW0-GF19W-K	9957467	15	125 V AC/3 A
SW0-MT8-K	9937157	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-K	9935815	19	250 V AC/5 A
SW0-R19W-K	9942041	15	250 V AC/5 A
SW0-R26-K	9935819	26	250 V AC/3 A
SW0-R26W-K	9942076	21	250 V AC/3 A
SW0-R32-K	9941387	32	250 V AC/3 A
SW0-R32W-K	9942418	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-K	9948654	19	125 V AC/3 A
SW0-RF19W-K	9949325	15	125 V AC/3 A
Werkzeugseitig			
SW0-G19-A	9940650	19	250 V AC/3 A
SW0-G26-A	9941561	26	250 V AC/3 A
SW0-GF19-A	9948658	19	125 V AC/3 A
SW0-MT8-A	9937158	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-A	9935816	19	250 V AC/5 A
SW0-R26-A	9935820	26	250 V AC/3 A
SW0-R32-A	9941388	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-A	9948657	19	125 V AC/3 A

- ⓘ Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Stecker / Buchse gerade
- 91 Stecker / Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SW0-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-RF19 / GF19 / SF19 / KF19/ RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

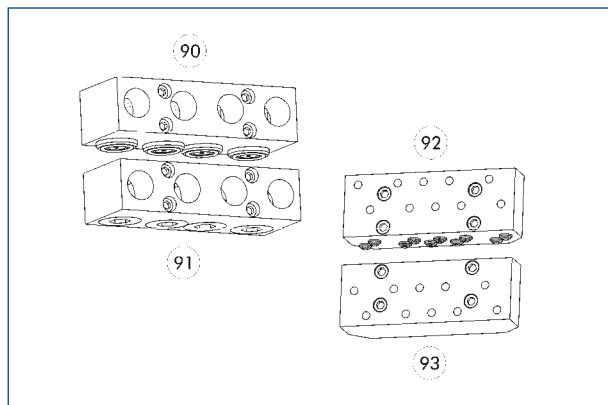
Kabelstecker für SW0-MT8

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-K-0	0301268	0°	-
KAS-08G-K-90	0301270	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-A-0	0301269	0°	-
KAS-08G-A-90	0301271	90°	-

- ① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Pneumatische / fluidische Optionsmodule



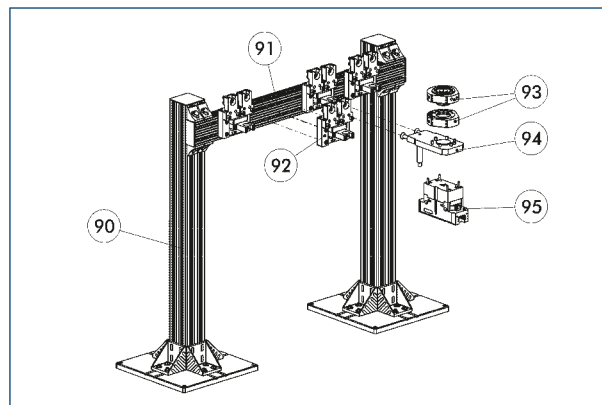
- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
- 91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
- 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
- 93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Pneumatik und Fluid von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen	Anschluss
Roboterseitig			
SW0-FG2-K	9936817	2	G3/8"
SW0-FG4-K	9937333	4	G3/8"
SW0-P05-K	9936895	10	M5
SW0-P14-K	9935830	2	G1/4"
SW0-P186-K	9939024	6	G1/8"
Werkzeugseitig			
SW0-FG2-A	9936818	2	G3/8"
SW0-FG4-A	9937334	4	G3/8"
SW0-P05-A	9936896	10	M5
SW0-P14-A	9935825	2	G1/4"
SW0-P186-A	9939025	6	G1/8"

① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Modulares Ablagemagazin SWM-M



- 90 Grundplatte mit Standprofil
- 91 Horizontalprofil
- 92 Ablagemodul
- 93 Schnellwechselsystem SWS
- 94 Zwischenplatte
- 95 Parallelgreifer

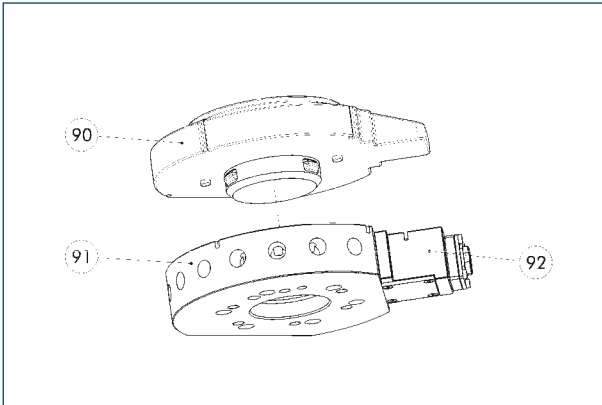
Das modulare Ablagemagazin ist für die spezifische Baugröße konzipiert. Durch den modularen Aufbau des Systems können Sie Ihr Magazin ganz individuell zusammenstellen. Je nach Anzahl der Werkzeuge, Ablageposition und Werkzeuggröße entsteht so ein auf Ihre Anwendungen zugeschnittenes Magazin.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
Ablagemodul		
SWM-TSM-MM-3597	0303212	
Querprofil		
SWM-TSM-HM 3323	0303229	
Sensor		
IN-B180-S-M12	0303244	
Sensorhalter		
SWM-TSM-SM-4206	0303243	
Standprofil		
SWM-TSM-PM-3322	0303227	1830 mm
Zwischenplatte		
SWM-TSM-TP-4058	0303219	

SWS 071

Wechseln | Schnellwechselsystem

Schmutzabdeckung SWD-071

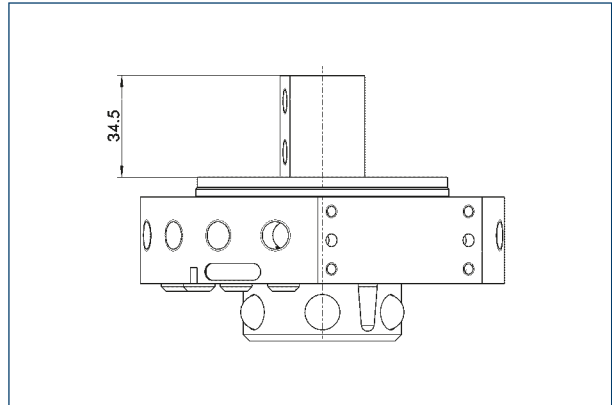


- 90 Schmutzabdeckung SWD
- 91 Schnellwechseladapter SWA
- 92 Elektrisches Optionsmodul

Die Schmutzabdeckung schützt den Schnellwechseladapter im Ablagemagazin vor Staub und Spänen. Die Abdeckung besitzt einen integrierten Klemmmechanismus, der durch das Ver- / Entriegeln des Wechselkopfes betätigt wird, so kann die Abdeckung mit dem Roboter von einem Adapter entfernt und auf einem anderen Adapter platziert werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Schmutzabdeckung	
SWD-071-R00-000	0302257

Kolbenhubkontrolle

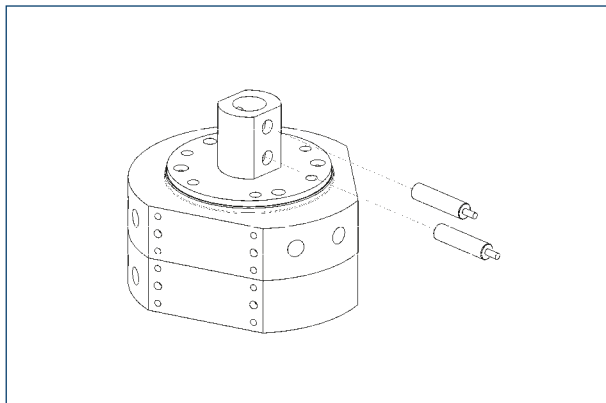


Die Zeichnung zeigt die Mindesthöhe der beim Einbau einer Kolbenhubkontrolle notwendigen Adapterplatte.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kolbenhubkontrolle	
SWK-071-SIP	0302375



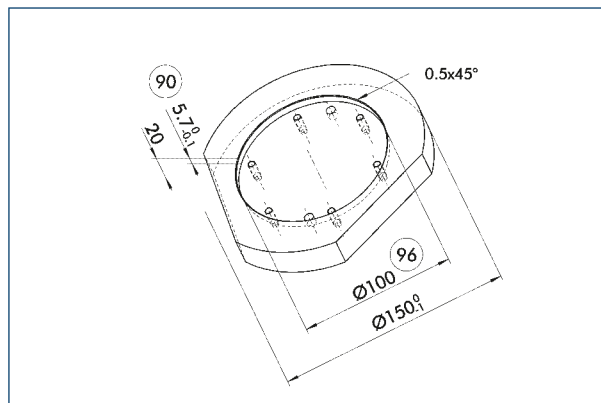
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktive Näherungsschalter		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-S	0301550	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
Clip		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Kabelverlängerung		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Sensor-Verteiler		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M12	0301747	
V4-M8	0301746	
V8-M12	0301752	
V8-M8	0301751	

- ① Pro Einheit werden zwei Sensoren (Schließer/S) benötigt sowie optional Verlängerungskabel. Bei den Sensorkabeln beachten Sie bitte die minimal zulässigen Biegeradien. Diese betragen im Allgemeinen 35 mm.

Adapterplattengestaltung



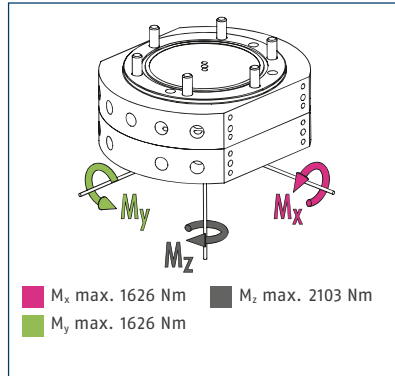
⑨0 Empfohlene Tiefe der Adapterplatte

⑨6 Passung für Zentrierung

Empfehlung für die Gestaltung der Adaption. Adapter ist zur Abdichtung des Kolbenraumes erforderlich.



Momentenbelastung



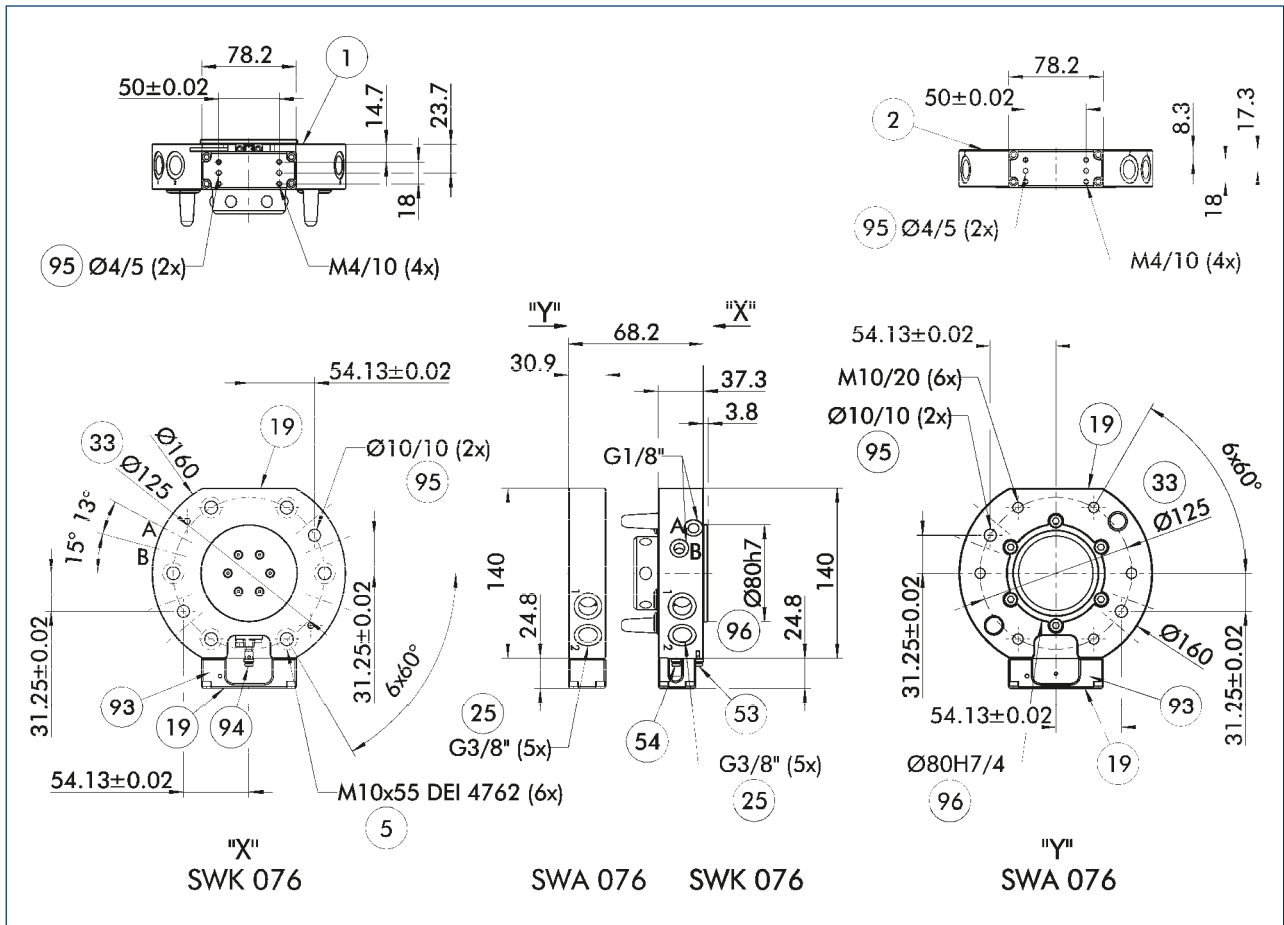
- ① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-076-000-000-0	SWA-076-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	100	100
Kolbenhubabfrage		integriert	
Verriegelkraft	[N]	12000	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	2.25	1.4
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	2	2
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		5x G3/8"	5x G3/8"
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		G1/8"	
max. zul. XY-Achsversatz	[m]	±2	±2
max. zul. Winkelversatz	[°]	±1	±1
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9



Hauptansicht



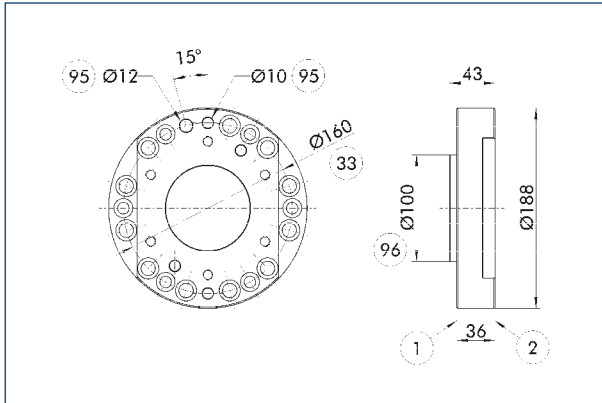
Die Zeichnung zeigt den Greifer in der Grundausführung mit geschlossenen Backen ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- A, a Luftanschluss verriegelt
- B, b Luftanschluss entriegelt
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube
- ⑱ Anschraubfläche für Optionen
- ⑫ Pneumatikdurchführungen
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑤③ Abfrage Position entriegelt
- ⑤④ Abfrage Position verriegelt
- ⑨③ Optionaler Distanzadapter im Lieferumfang enthalten
- ⑨④ Näherungsschalter optional
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

SWS 076

Wechseln | Schnellwechselsystem

Adapterplatte ISO-A160-M10/M12-R



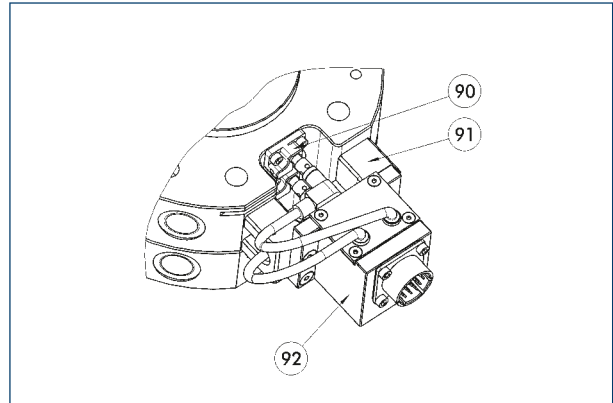
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-076-ISO-A160-M10/M12	0302247

- ① Adapterplatte passend für Roboter mit M10 und M12 Anschraubbild

Einbausituation elektrische Optionsmodule

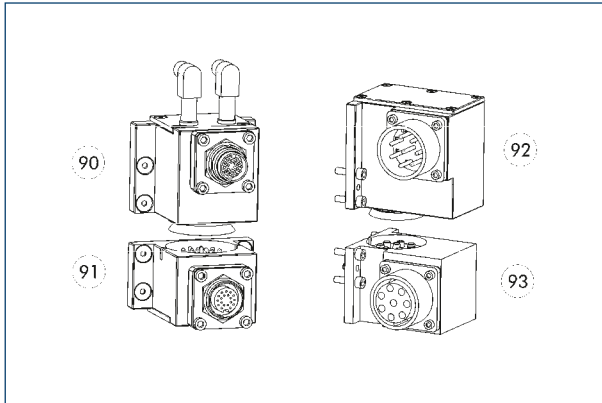


- ⑨① AS-SWK 076
- ⑨② Elektrisches Optionsmodul ...R-Kopf mit integriertem Sensoranschluss
- ⑨① Distanzstück

Bei Verwendung der integrierten Kolbenhubabfrage wird ein Distanzstück zwischen dem elektrischen Optionsmodul und dem SWK benötigt. Das Distanzstück ist im Lieferumfang des SWK (und des SWA) enthalten. Ohne Verwendung der Kolbenhubabfrage entfällt das Distanzstück.



Elektrische Optionsmodule



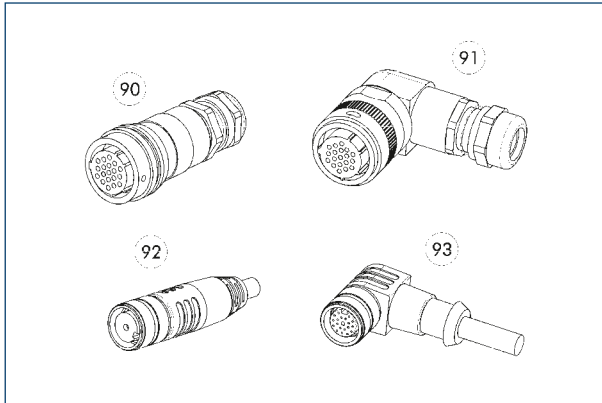
- ⑨① E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- ⑨② E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
- ⑨③ E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- ⑨④ E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SWO-G19-K	9940649	19	250 V AC/3 A
SWO-G19R-K	9949311	15	250 V AC/3 A
SWO-G26-K	9941560	26	250 V AC/3 A
SWO-G26R-K	9959953	21	250 V AC/3 A
SWO-GF19-K	9948655	19	125 V AC/3 A
SWO-GF19R-K	9961303	15	125 V AC/3 A
SWO-MT8-K	9937157	8	500 V AC/20 A
SWO-R19-K	9935815	19	250 V AC/5 A
SWO-R19R-K	9942391	15	250 V AC/5 A
SWO-R26-K	9935819	26	250 V AC/3 A
SWO-R26R-K	9949320	21	250 V AC/3 A
SWO-R32-K	9941387	32	250 V AC/3 A
SWO-R32R-K	9948853	32	250 V AC/3 A
SWO-RF19-K	9948654	19	125 V AC/3 A
SWO-RF19R-K	9949324	15	125 V AC/3 A
Werkzeugseitig			
SWO-G19-A	9940650	19	250 V AC/3 A
SWO-G26-A	9941561	26	250 V AC/3 A
SWO-GF19-A	9948658	19	125 V AC/3 A
SWO-MT8-A	9937158	8	500 V AC/20 A
SWO-R19-A	9935816	19	250 V AC/5 A
SWO-R26-A	9935820	26	250 V AC/3 A
SWO-R32-A	9941388	32	250 V AC/3 A
SWO-RF19-A	9948657	19	125 V AC/3 A

- ① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Stecker / Buchse gerade
- 91 Stecker / Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SW0-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-RF19 / GF19 / SF19 / KF19/ RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

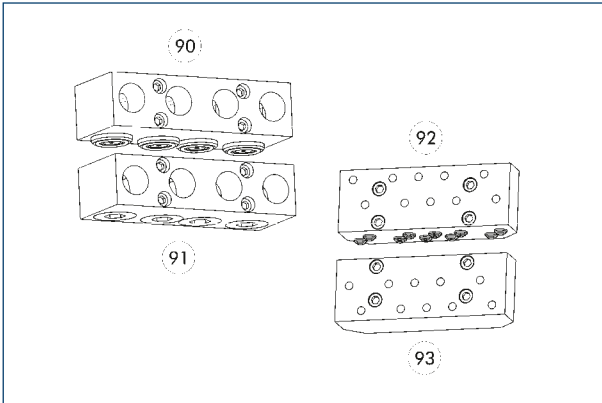
Kabelstecker für SW0-MT8

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-K-0	0301268	0°	-
KAS-08G-K-90	0301270	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-A-0	0301269	0°	-
KAS-08G-A-90	0301271	90°	-

- ① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Pneumatische / fluidische Optionsmodule



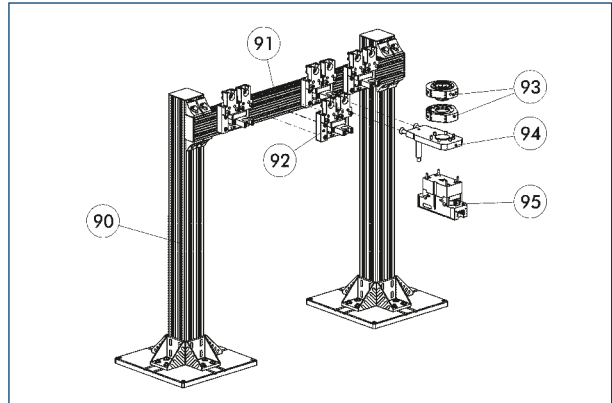
- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
- 91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
- 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
- 93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Pneumatik und Fluid von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen	Anschluss
Roboterseitig			
SW0-FG2-K	9936817	2	G3/8"
SW0-FG4-K	9937333	4	G3/8"
SW0-P05-K	9936895	10	M5
SW0-P14-K	9935830	2	G1/4"
SW0-P186-K	9939024	6	G1/8"
Werkzeugseitig			
SW0-FG2-A	9936818	2	G3/8"
SW0-FG4-A	9937334	4	G3/8"
SW0-P05-A	9936896	10	M5
SW0-P14-A	9935825	2	G1/4"
SW0-P186-A	9939025	6	G1/8"

① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Modulares Ablagemagazin SWM-M



- 90 Grundplatte mit Standprofil
- 91 Horizontalprofil
- 92 Ablagemodul
- 93 Schnellwechselsystem SWS
- 94 Zwischenplatte
- 95 Parallelgreifer

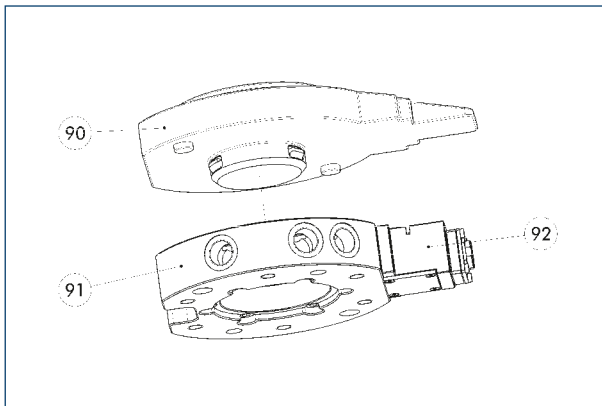
Das modulare Ablagemagazin ist für die spezifische Baugröße konzipiert. Durch den modularen Aufbau des Systems können Sie Ihr Magazin ganz individuell zusammenstellen. Je nach Anzahl der Werkzeuge, Ablageposition und Werkzeuggröße entsteht so ein auf Ihre Anwendungen zugeschnittenes Magazin.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
Ablagemodul		
SWM-TSM-MM-3597	0303212	
Querprofil		
SWM-TSM-HM 3323	0303229	
Sensor		
IN-B180-S-M12	0303244	
Sensorhalter		
SWM-TSM-SM-4206	0303243	
Standprofil		
SWM-TSM-PM-3322	0303227	1830 mm
Zwischenplatte		
SWM-TSM-TP-7290, SWS-076	0303268	

SWS 076

Wechseln | Schnellwechselsystem

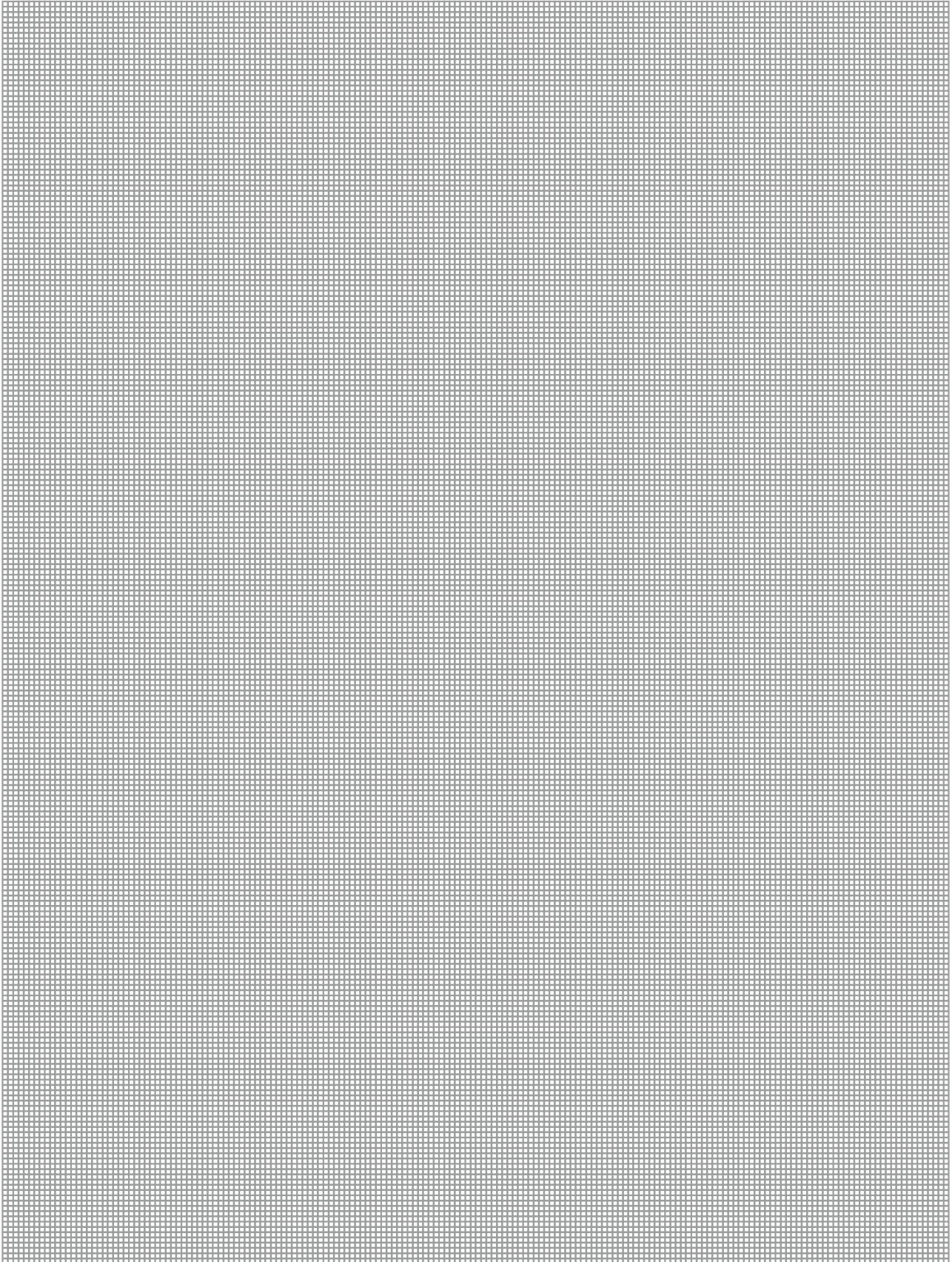
Schmutzabdeckung SWD-076



- ⑨① Schmutzabdeckung SWD ⑨② Elektrisches Optionsmodul
⑨① Schnellwechseladapter SWA

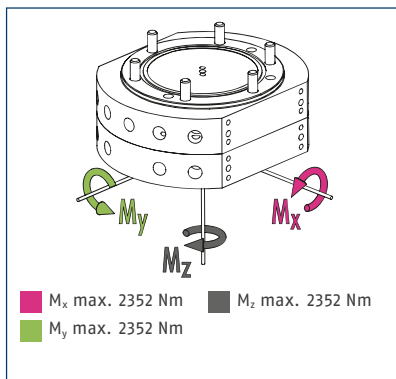
Die Schmutzabdeckung schützt den Schnellwechseladapter im Ablagemagazin vor Staub und Spänen. Die Abdeckung besitzt einen integrierten Klemmmechanismus, der durch das Ver- / Entriegeln des Wechselkopfes betätigt wird, so kann die Abdeckung mit dem Roboter von einem Adapter entfernt und auf einem anderen Adapter platziert werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Schmutzabdeckung		
SWD-076-000-R00	0302258	





Momentenbelastung



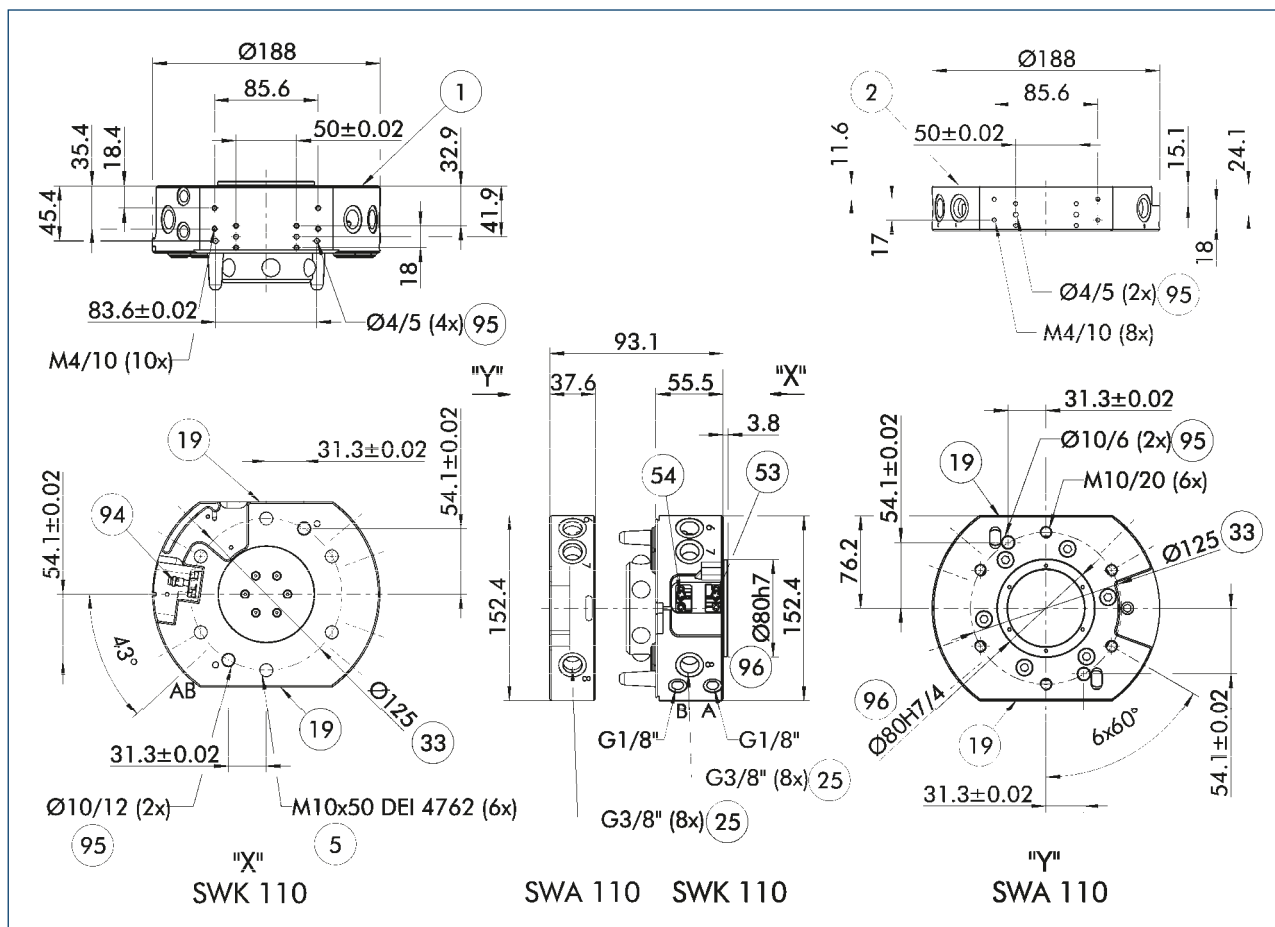
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-110-000-000-SM	SWA-110-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	150	150
Kolbenhubabfrage		integriert	
Verriegelkraft	[N]	12000	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	4	2.2
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3	3
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		8x G3/8"	8x G3/8"
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		G1/8"	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±2	±2
max. zul. Winkelversatz	[°]	±1	±1
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9



Hauptansicht



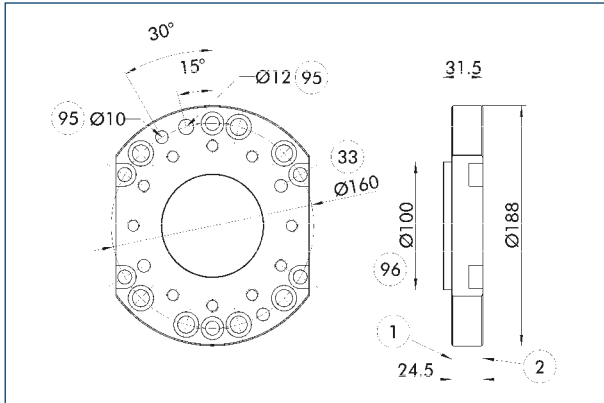
Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundauführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- A, a Luftanschluss verriegelt
- B, b Luftanschluss entriegelt
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube
- ⑬ Anschraubfläche für Optionen
- ⑫ Pneumatikdurchführungen
- ⑭ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑮ Abfrage Position entriegelt
- ⑯ Abfrage Position verriegelt
- ⑰ Näherungsschalter optional
- ⑱ Passung für Zentrierstift
- ⑲ Passung für Zentrierung

SWS 110

Wechseln | Schnellwechselsystem

Adapterplatte ISO-A160-M10/M12-R



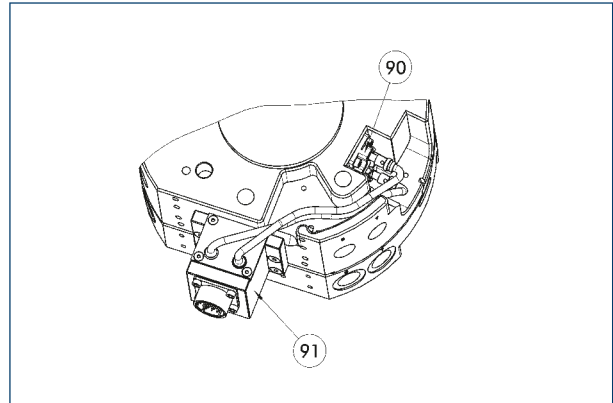
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-110/210-ISO-A160-M10/M12	0302225

- ① Adapterplatte passend für Roboter mit M10 und M12 Anschraubbild

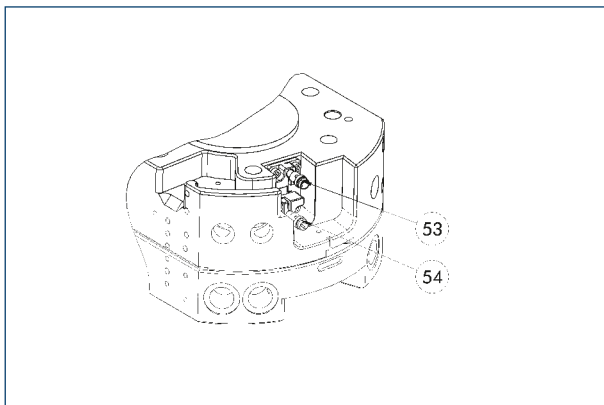
Einbausituation elektrische Optionsmodule



- ⑨⑩ AS-SWK 110
- ⑨① Elektrisches Optionsmodul mit integriertem Sensoranschluss

Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem mit integrierter Kolbenhubabfrage und eingebautem Näherungsschalter; dieser ist direkt am E-Modul angeschlossen.

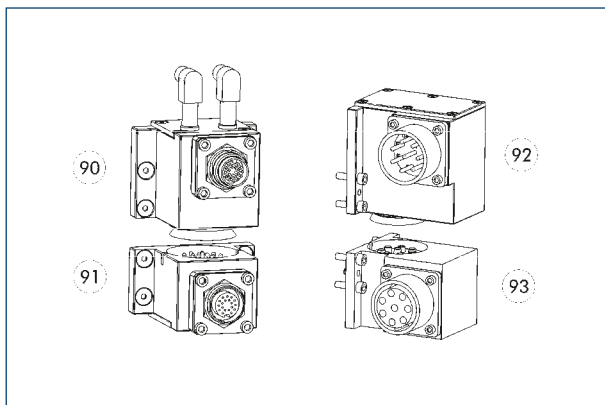
Sensorik



- ⑤③ Abfrage Position entriegelt
- ⑤④ Abfrage Position verriegelt



Elektrische Optionsmodule



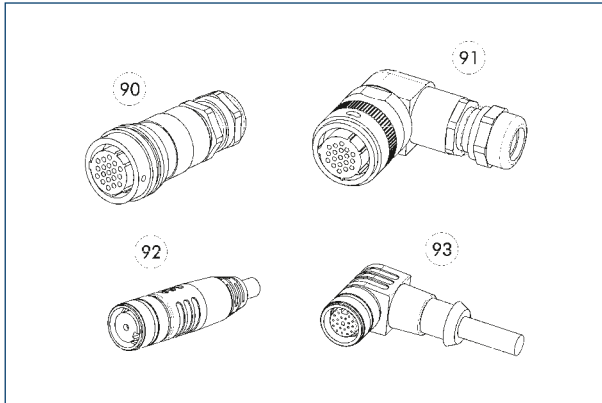
- 90 E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
 91 E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
 92 E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
 93 E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-G19-K	9940649	19	250 V AC/3 A
SW0-G19R-K	9949311	15	250 V AC/3 A
SW0-G26-K	9941560	26	250 V AC/3 A
SW0-G26R-K	9959953	21	250 V AC/3 A
SW0-GF19-K	9948655	19	125 V AC/3 A
SW0-GF19R-K	9961303	15	125 V AC/3 A
SW0-MT8-K	9937157	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-K	9935815	19	250 V AC/5 A
SW0-R19R-K	9942391	15	250 V AC/5 A
SW0-R26-K	9935819	26	250 V AC/3 A
SW0-R26R-K	9949320	21	250 V AC/3 A
SW0-R32-K	9941387	32	250 V AC/3 A
SW0-R32R-K	9948853	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-K	9948654	19	125 V AC/3 A
SW0-RF19R-K	9949324	15	125 V AC/3 A
Werkzeugseitig			
SW0-G19-A	9940650	19	250 V AC/3 A
SW0-G26-A	9941561	26	250 V AC/3 A
SW0-GF19-A	9948658	19	125 V AC/3 A
SW0-MT8-A	9937158	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-A	9935816	19	250 V AC/5 A
SW0-R26-A	9935820	26	250 V AC/3 A
SW0-R32-A	9941388	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-A	9948657	19	125 V AC/3 A

- ⓘ Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Stecker / Buchse gerade
- 91 Stecker / Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SW0-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-RF19 / GF19 / SF19 / KF19/ RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

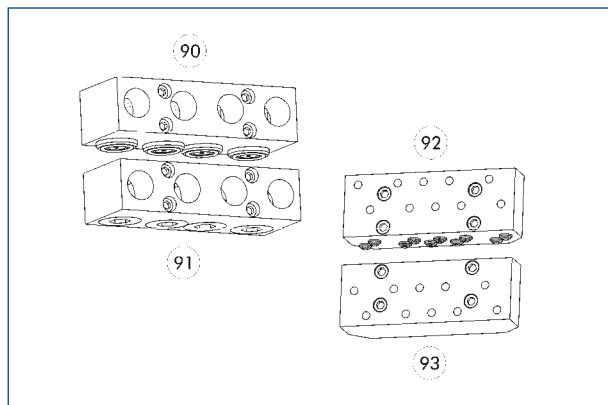
Kabelstecker für SW0-MT8

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-K-0	0301268	0°	-
KAS-08G-K-90	0301270	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-A-0	0301269	0°	-
KAS-08G-A-90	0301271	90°	-

① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Pneumatische / fluidische Optionsmodule



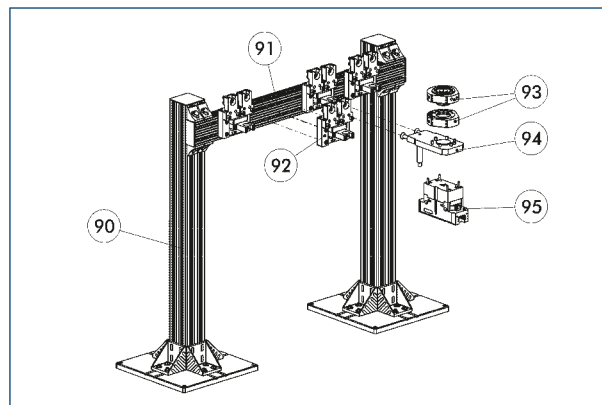
- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
- 91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
- 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
- 93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Pneumatik und Fluid von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen	Anschluss
Roboterseitig			
SW0-FG2-K	9936817	2	G3/8"
SW0-FG4-K	9937333	4	G3/8"
SW0-P05-K	9936895	10	M5
SW0-P14-K	9935830	2	G1/4"
SW0-P186-K	9939024	6	G1/8"
Werkzeugseitig			
SW0-FG2-A	9936818	2	G3/8"
SW0-FG4-A	9937334	4	G3/8"
SW0-P05-A	9936896	10	M5
SW0-P14-A	9935825	2	G1/4"
SW0-P186-A	9939025	6	G1/8"

① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Modulares Ablagemagazin SWM-M

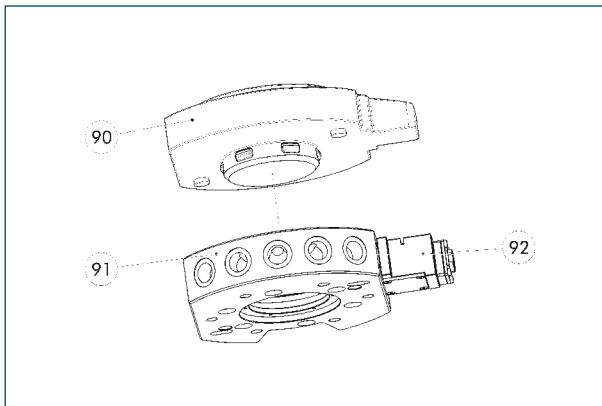


- 90 Grundplatte mit Standprofil
- 91 Horizontalprofil
- 92 Ablagemodul
- 93 Schnellwechselsystem SWS
- 94 Zwischenplatte
- 95 Parallelgreifer

Das modulare Ablagemagazin ist für die spezifische Baugröße konzipiert. Durch den modularen Aufbau des Systems können Sie Ihr Magazin ganz individuell zusammenstellen. Je nach Anzahl der Werkzeuge, Ablageposition und Werkzeuggröße entsteht so ein auf Ihre Anwendungen zugeschnittenes Magazin.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
Ablagemodul		
SWM-TSM-MM-4018	0303214	
Querprofil		
SWM-TSM-HM 3323	0303229	
Sensor		
IN-B180-S-M12	0303244	
Sensorhalter		
SWM-TSM-SM-4205	0303245	
Standprofil		
SWM-TSM-PM-3322	0303227	1830 mm
Zwischenplatte		
SWM-TSM-TP-4059, SWS-110	0303220	

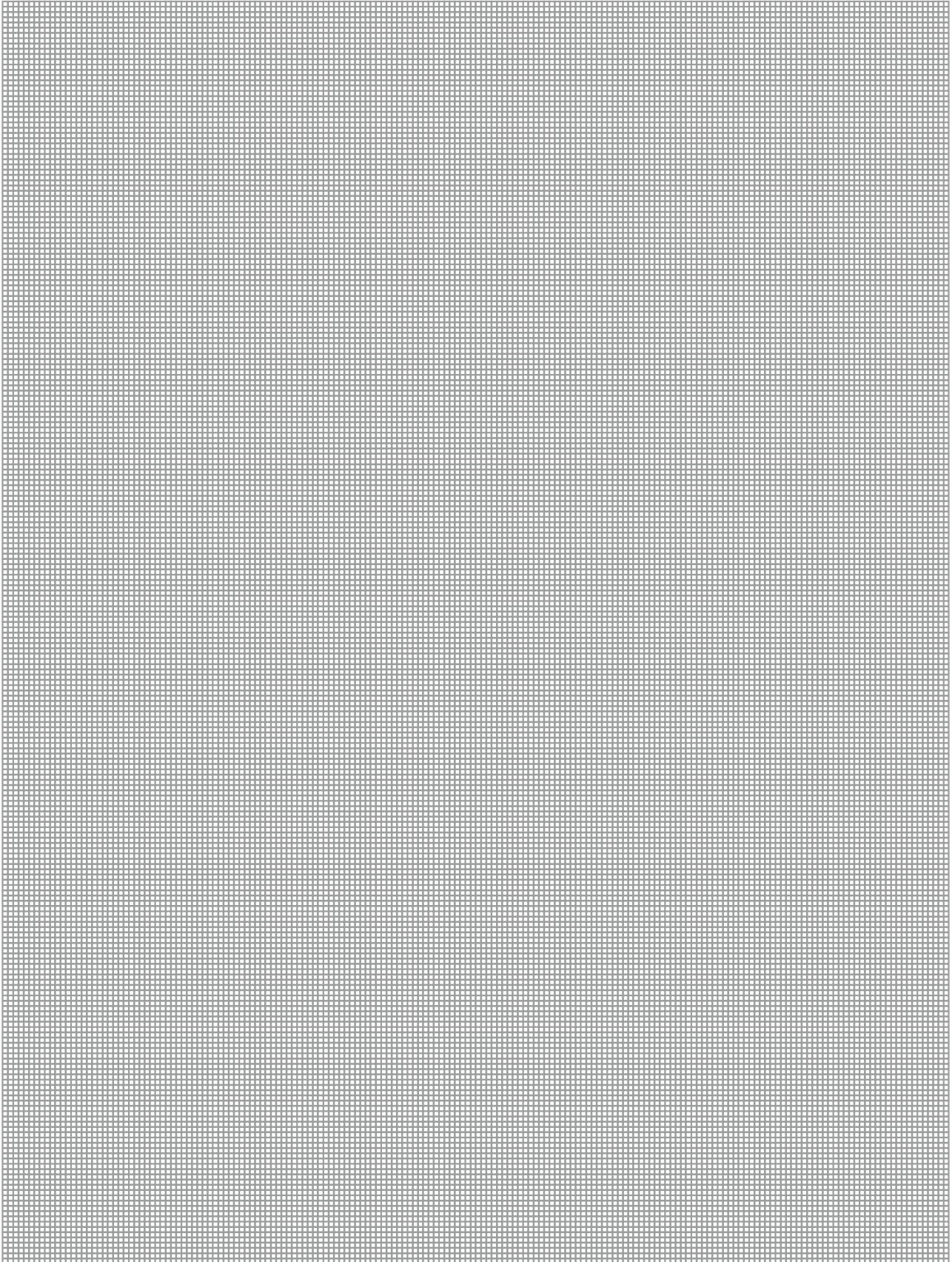
Schmutzabdeckung SWD-110



- ⑨① Schmutzabdeckung SWD
- ⑨② Elektrisches Optionsmodul
- ⑨① Schnellwechseladapter SWA

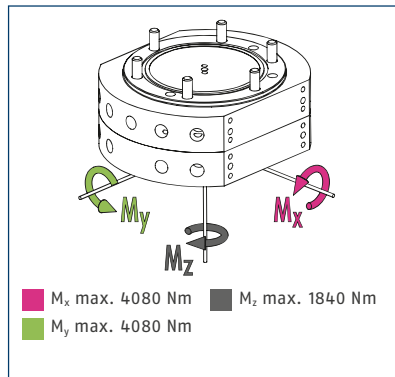
Die Schmutzabdeckung schützt den Schnellwechseladapter im Ablagemagazin vor Staub und Spänen. Die Abdeckung besitzt einen integrierten Klemmmechanismus, der durch das Ver- / Entriegeln des Wechselkopfes betätigt wird, so kann die Abdeckung mit dem Roboter von einem Adapter entfernt und auf einem anderen Adapter platziert werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Schmutzabdeckung		
SWD-110-R00-000	0302260	





Momentenbelastung



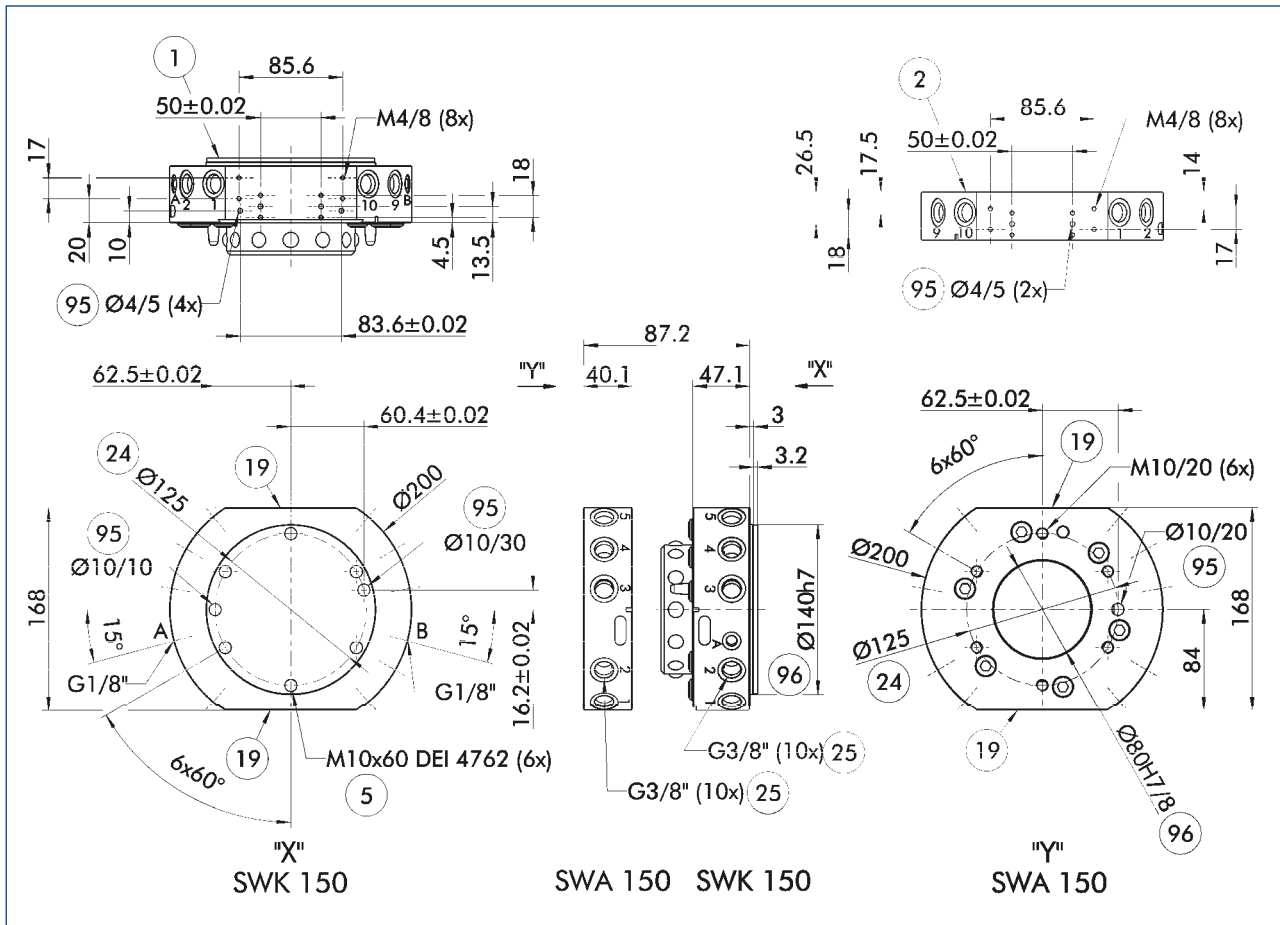
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-150-000-000	SWA-150-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	200	200
Kolbenhubabfrage		optional	
Verriegelkraft	[N]	16000	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	4.8	2.7
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3.05	3.05
Luftanschlussgewinde		10x G3/8"	10x G3/8"
Pneumatikdurchführung			
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		G1/8"	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±2	±2
max. zul. Winkelversatz	[°]	±1	±1
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9



Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundaussführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

① Die am SWK montierte roboterseitige Platte ist eine Abdeckung des Kolbenraums. Eine entsprechende Abstützung durch die Adapterplatte ist zwingend notwendig. Ein Gestaltungshinweis für solch eine Adapterplatte ist den weiteren Produktinformationen zu entnehmen.

A, a Luftanschluss verriegelt

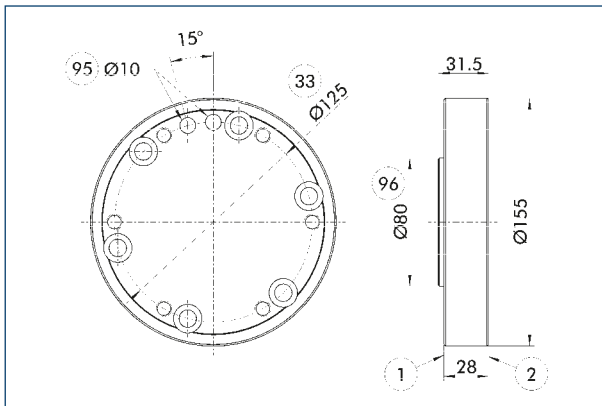
B, b Luftanschluss entriegelt

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube

①⑨ Anschraubfläche für Optionen

- ②④ Lochkreis
- ②⑤ Pneumatikdurchführungen
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Adapterplatte ISO-A125-R



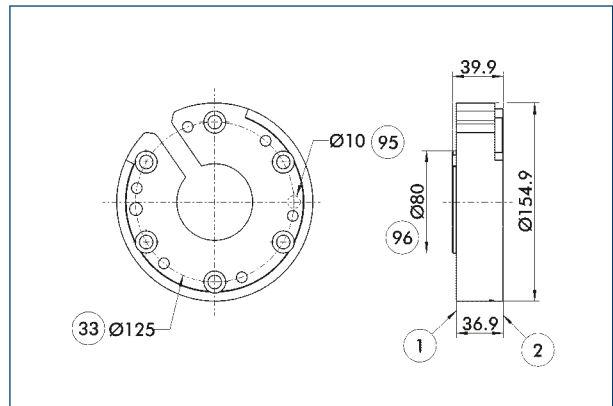
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-150-ISO-A125	0302213

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A125-SIP-R



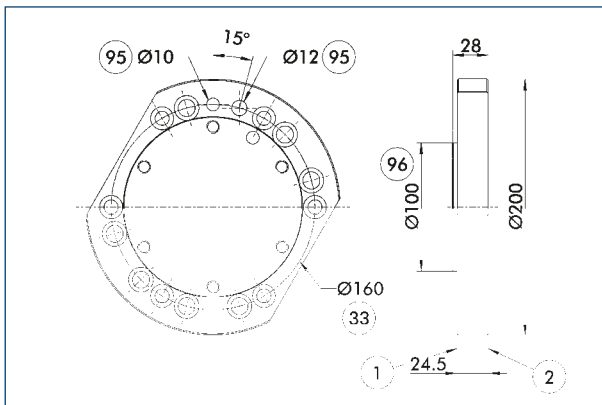
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-150-ISO-A125-SIP	0302242

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A160-M10/M12-R



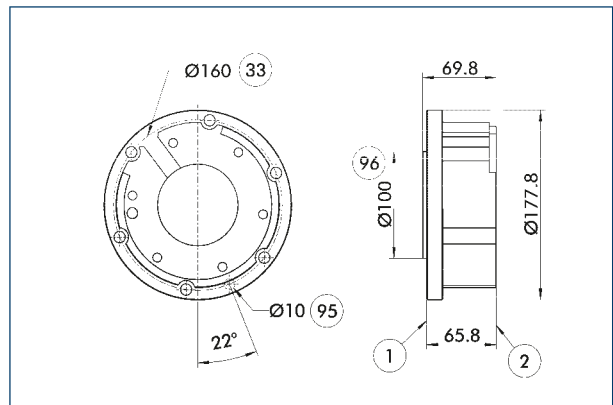
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-150-ISO-A160-M10/M12	0302214

① Adapterplatte passend für Roboter mit M10 und M12 Anschraubbild

Adapterplatte ISO-A160-SIP-R



- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

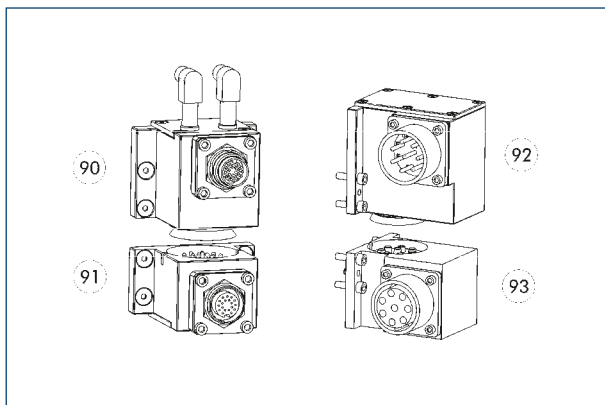
Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-150-ISO-A160-SIP	0302243

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle



Elektrische Optionsmodule



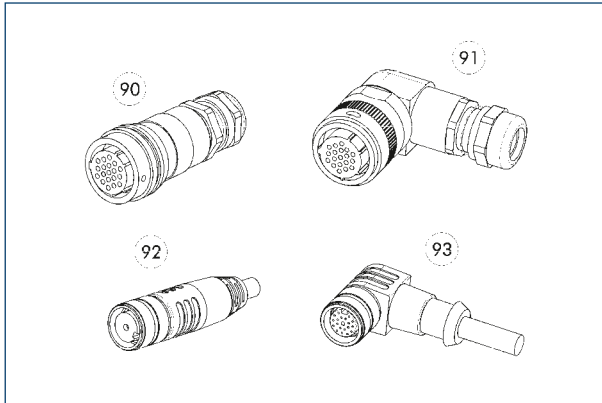
- ⑨① E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- ⑨② E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
- ⑨③ E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- ⑨④ E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-G19-K	9940649	19	250 V AC/3 A
SW0-G19W-K	9949312	15	250 V AC/3 A
SW0-G26-K	9941560	26	250 V AC/3 A
SW0-G26W-K	9956897	21	250 V AC/3 A
SW0-GF19-K	9948655	19	125 V AC/3 A
SW0-GF19W-K	9957467	15	125 V AC/3 A
SW0-MT8-K	9937157	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-K	9935815	19	250 V AC/5 A
SW0-R19W-K	9942041	15	250 V AC/5 A
SW0-R26-K	9935819	26	250 V AC/3 A
SW0-R26W-K	9942076	21	250 V AC/3 A
SW0-R32-K	9941387	32	250 V AC/3 A
SW0-R32W-K	9942418	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-K	9948654	19	125 V AC/3 A
SW0-RF19W-K	9949325	15	125 V AC/3 A
Werkzeugseitig			
SW0-G19-A	9940650	19	250 V AC/3 A
SW0-G26-A	9941561	26	250 V AC/3 A
SW0-GF19-A	9948658	19	125 V AC/3 A
SW0-MT8-A	9937158	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-A	9935816	19	250 V AC/5 A
SW0-R26-A	9935820	26	250 V AC/3 A
SW0-R32-A	9941388	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-A	9948657	19	125 V AC/3 A

- ① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Stecker / Buchse gerade
- 91 Stecker / Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SW0-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-RF19 / GF19 / SF19 / KF19/ RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

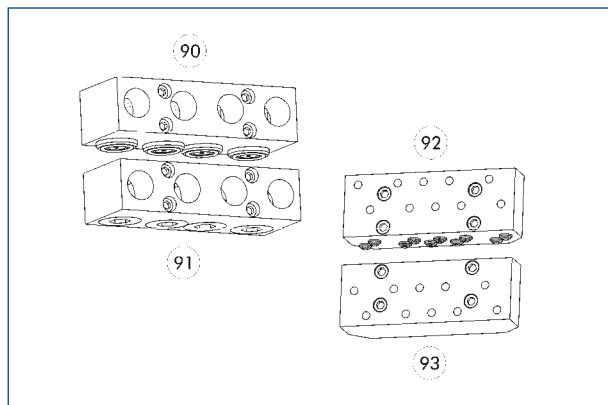
Kabelstecker für SW0-MT8

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-K-0	0301268	0°	-
KAS-08G-K-90	0301270	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-A-0	0301269	0°	-
KAS-08G-A-90	0301271	90°	-

① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Pneumatische / fluidische Optionsmodule



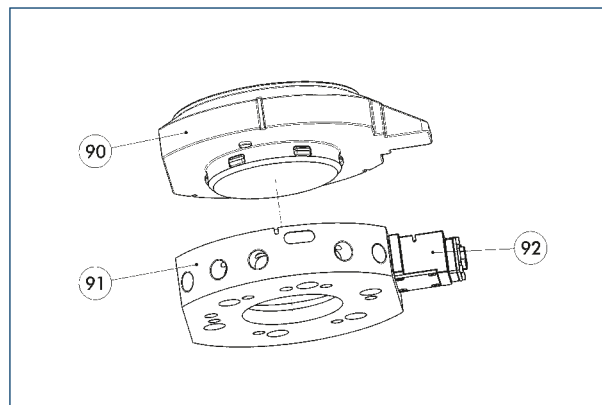
- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
- 91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
- 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
- 93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Pneumatik und Fluid von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen	Anschluss
Roboterseitig			
SW0-FG2-K	9936817	2	G3/8"
SW0-FG4-K	9937333	4	G3/8"
SW0-P05-K	9936895	10	M5
SW0-P14-K	9935830	2	G1/4"
SW0-P186-K	9939024	6	G1/8"
Werkzeugseitig			
SW0-FG2-A	9936818	2	G3/8"
SW0-FG4-A	9937334	4	G3/8"
SW0-P05-A	9936896	10	M5
SW0-P14-A	9935825	2	G1/4"
SW0-P186-A	9939025	6	G1/8"

① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Schmutzabdeckung SWD-150

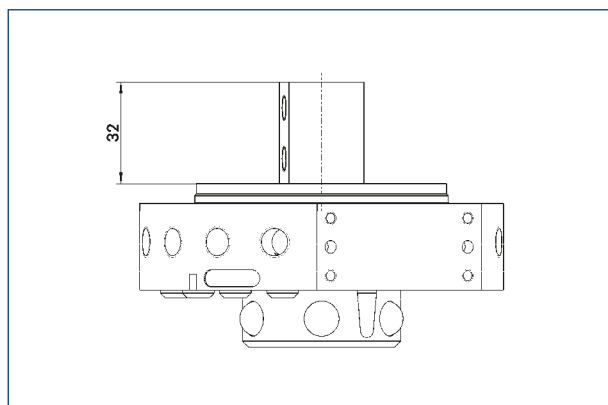


- 90 Schmutzabdeckung SWD
- 91 Schnellwechseladapter SWA
- 92 Elektrisches Optionsmodul

Die Schmutzabdeckung schützt den Schnellwechseladapter im Ablagemagazin vor Staub und Spänen. Die Abdeckung besitzt einen integrierten Klemmmechanismus, der durch das Ver- / Entriegeln des Wechselkopfes betätigt wird, so kann die Abdeckung mit dem Roboter von einem Adapter entfernt und auf einem anderen Adapter platziert werden.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Schmutzabdeckung	
SWD-150-R00-000	0302261

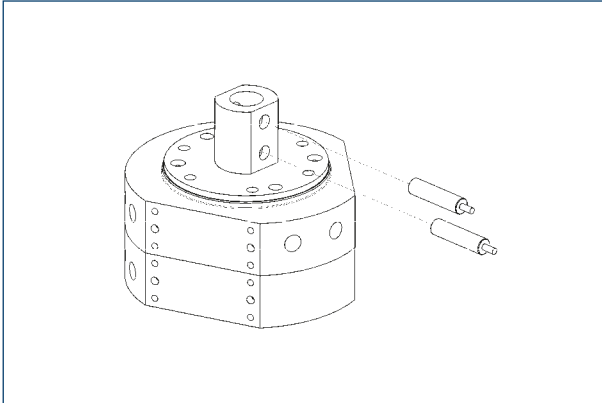
Kolbenhubkontrolle



Die Zeichnung zeigt die Mindesthöhe der beim Einbau einer Kolbenhubkontrolle notwendigen Adapterplatte.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kolbenhubkontrolle	
SWK-150-SIP	0302455

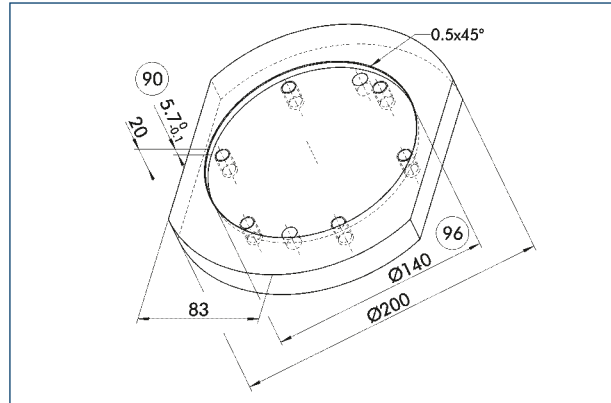
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktive Näherungsschalter		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-S	0301550	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
Clip		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Kabelverlängerung		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Sensor-Verteiler		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M12	0301747	
V4-M8	0301746	
V8-M12	0301752	
V8-M8	0301751	

- ① Pro Einheit werden zwei Sensoren (Schließer/S) benötigt sowie optional Verlängerungskabel. Bei den Sensorkabeln beachten Sie bitte die minimal zulässigen Biegeradien. Diese betragen im Allgemeinen 35 mm.

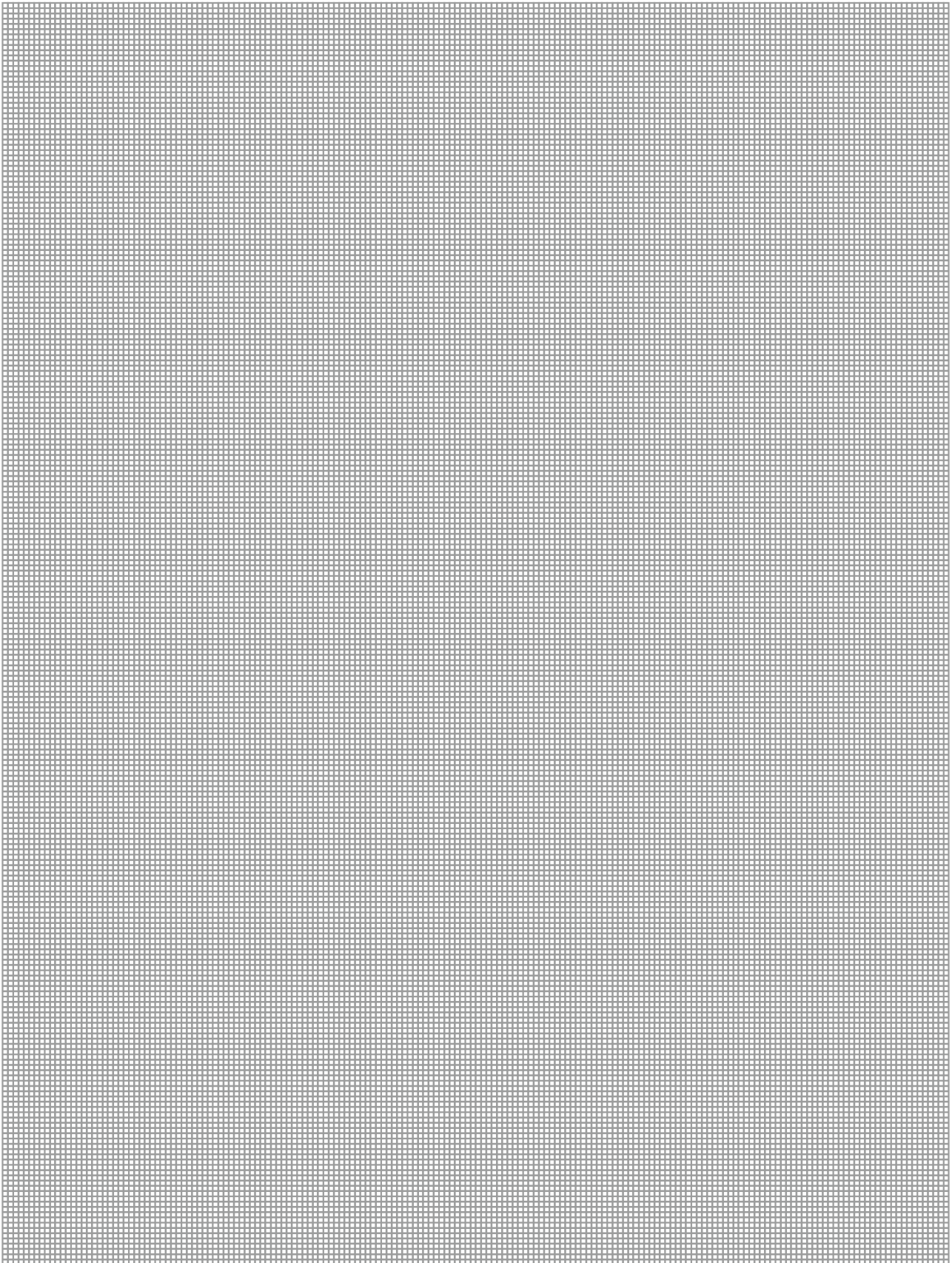
Adapterplattengestaltung



⑨⑩ Empfohlene Tiefe der Adapterplatte

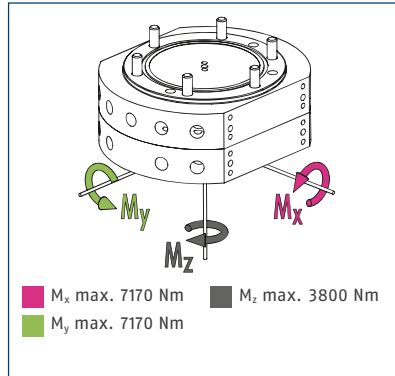
⑨⑥ Passung für Zentrierung

Empfehlung für die Gestaltung der Adaption. Adapter ist zur Abdichtung des Kolbenraumes erforderlich.





Momentenbelastung



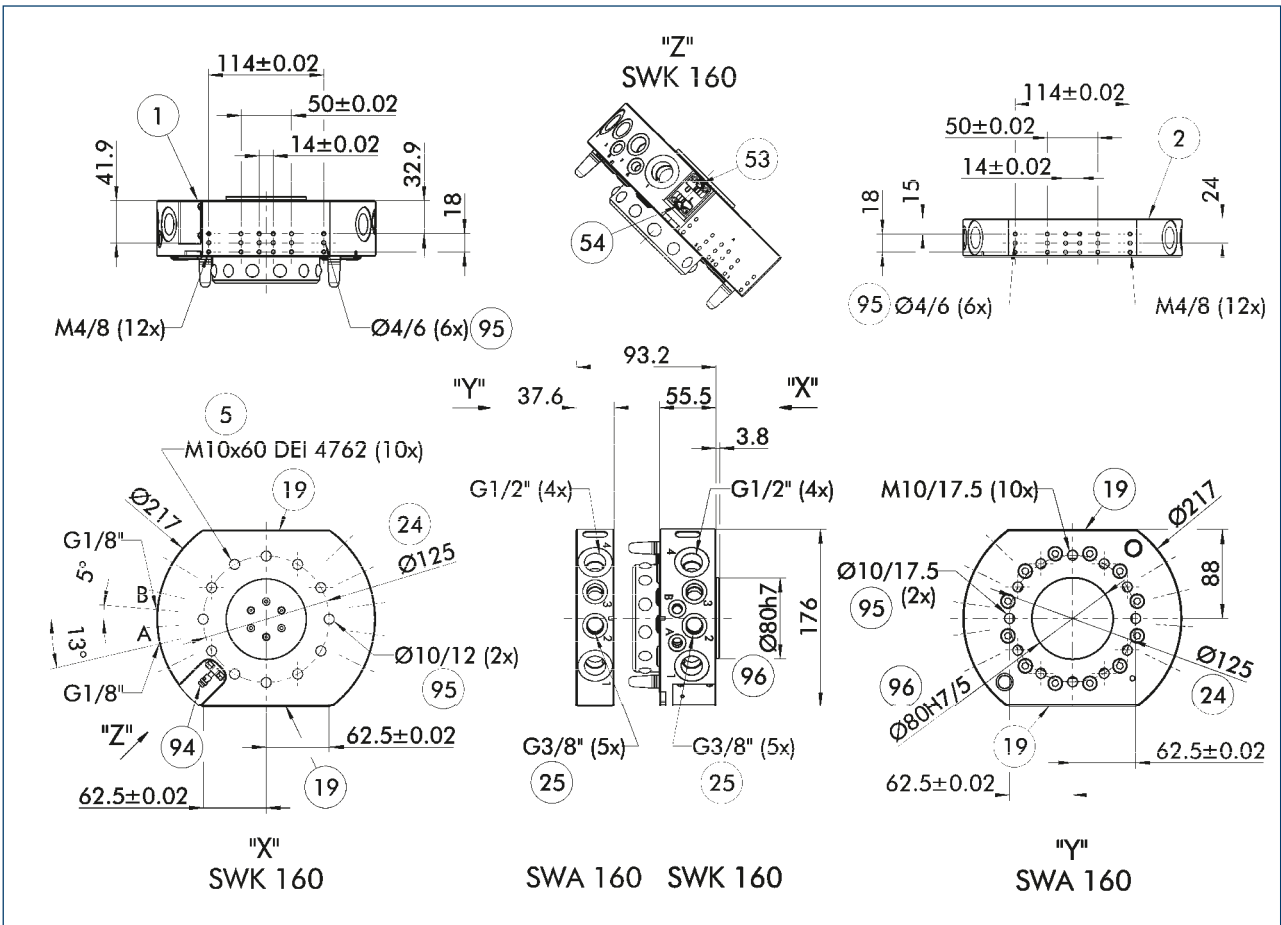
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-160-000-000-5M	SWA-160-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	300	300
Kolbenhubabfrage		integriert	
Verriegelkraft	[N]	31000	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	6.44	2.86
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	2.54	2.54
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		5x G3/8"	5x G3/8"
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		4x G1/2"	4x G1/2"
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		G1/8"	
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±2	±2
max. zul. Winkelversatz	[°]	±1	±1
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9



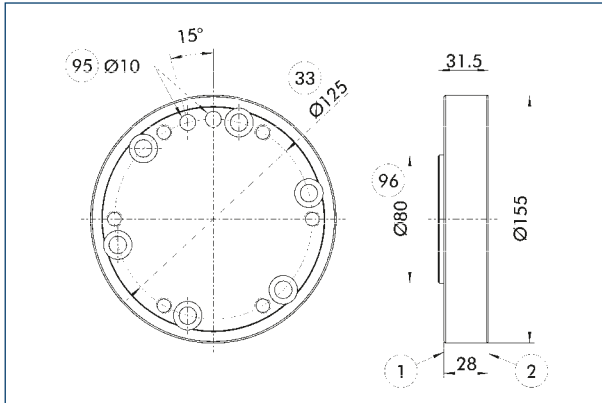
Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- A, a Luftanschluss verriegelt
- B, b Luftanschluss entriegelt
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube
- ⑬ Anschraubfläche für Optionen
- ⑳ Lochkreis
- ㉑ Pneumatikdurchführungen
- ㉓ Abfrage Position entriegelt
- ㉔ Abfrage Position verriegelt
- ㉖ Näherungsschalter optional
- ㉗ Passung für Zentrierstift
- ㉘ Passung für Zentrierung

Adapterplatte ISO-A125-R



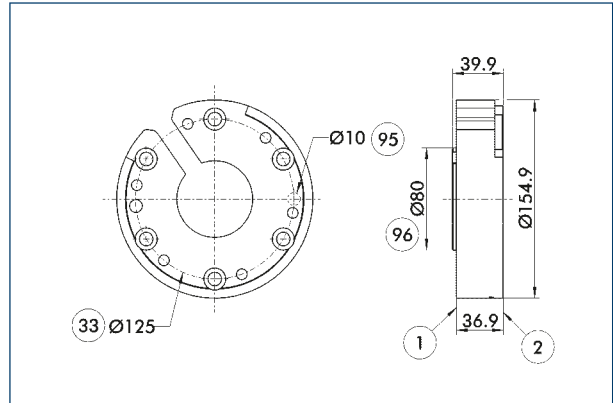
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-150-ISO-A125	0302213

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A125-SIP-R



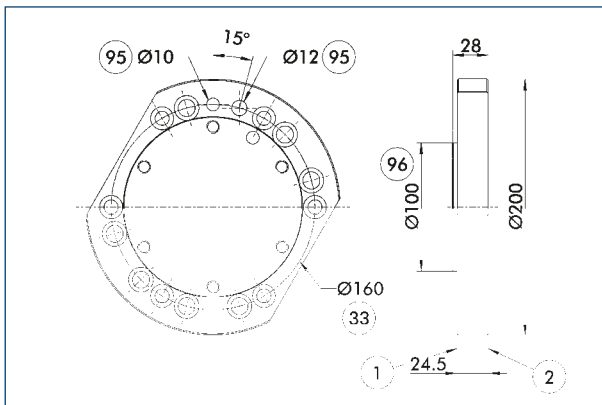
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-150-ISO-A125-SIP	0302242

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A160-M10/M12-R



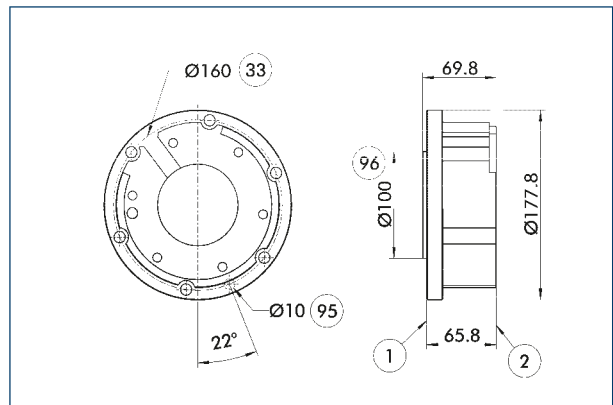
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-150-ISO-A160-M10/M12	0302214

① Adapterplatte passend für Roboter mit M10 und M12 Anschraubbild

Adapterplatte ISO-A160-SIP-R



- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

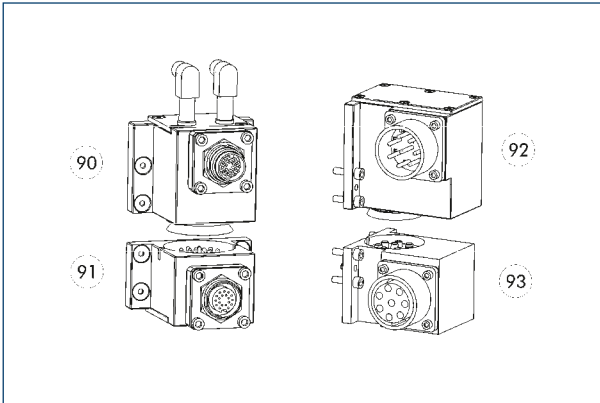
Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-150-ISO-A160-SIP	0302243

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle



Elektrische Optionsmodule



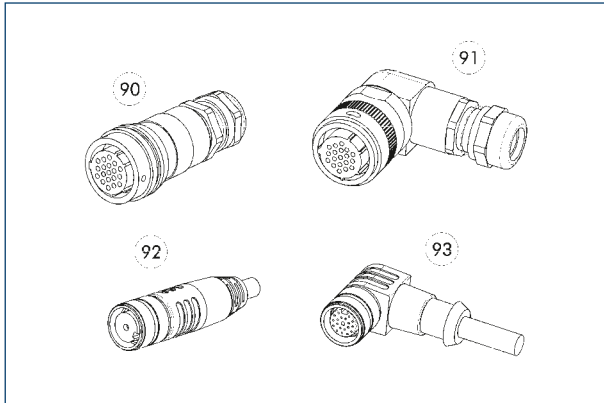
- ⑨① E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- ⑨② E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
- ⑨③ E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- ⑨④ E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-G19-K	9940649	19	250 V AC/3 A
SW0-G19W-K	9949312	15	250 V AC/3 A
SW0-G26-K	9941560	26	250 V AC/3 A
SW0-G26W-K	9956897	21	250 V AC/3 A
SW0-GF19-K	9948655	19	125 V AC/3 A
SW0-GF19W-K	9957467	15	125 V AC/3 A
SW0-MT8-K	9937157	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-K	9935815	19	250 V AC/5 A
SW0-R19W-K	9942041	15	250 V AC/5 A
SW0-R26-K	9935819	26	250 V AC/3 A
SW0-R26W-K	9942076	21	250 V AC/3 A
SW0-R32-K	9941387	32	250 V AC/3 A
SW0-R32W-K	9942418	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-K	9948654	19	125 V AC/3 A
SW0-RF19W-K	9949325	15	125 V AC/3 A
Werkzeugseitig			
SW0-G19-A	9940650	19	250 V AC/3 A
SW0-G26-A	9941561	26	250 V AC/3 A
SW0-GF19-A	9948658	19	125 V AC/3 A
SW0-MT8-A	9937158	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-A	9935816	19	250 V AC/5 A
SW0-R26-A	9935820	26	250 V AC/3 A
SW0-R32-A	9941388	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-A	9948657	19	125 V AC/3 A

- ① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Stecker / Buchse gerade
- 91 Stecker / Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SW0-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-RF19 / GF19 / SF19 / KF19/ RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

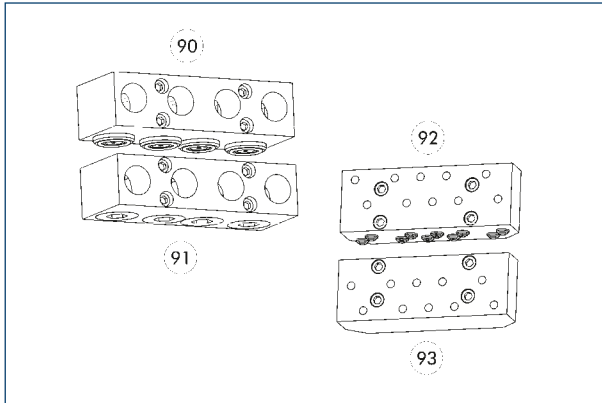
Kabelstecker für SW0-MT8

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-K-0	0301268	0°	-
KAS-08G-K-90	0301270	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-A-0	0301269	0°	-
KAS-08G-A-90	0301271	90°	-

- ① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Pneumatische / fluidische Optionsmodule



- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
 91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
 93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

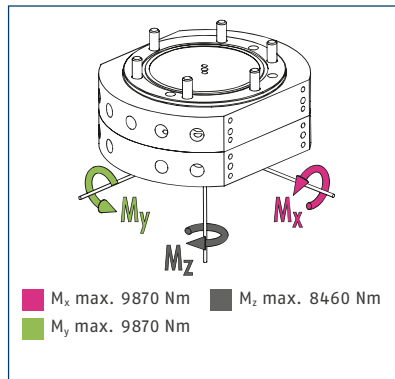
Module zum Übertragen von Pneumatik und Fluid von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen	Anschluss
Roboterseitig			
SW0-FG2-K	9936817	2	G3/8"
SW0-FG4-K	9937333	4	G3/8"
SW0-P05-K	9936895	10	M5
SW0-P14-K	9935830	2	G1/4"
SW0-P186-K	9939024	6	G1/8"
Werkzeugseitig			
SW0-FG2-A	9936818	2	G3/8"
SW0-FG4-A	9937334	4	G3/8"
SW0-P05-A	9936896	10	M5
SW0-P14-A	9935825	2	G1/4"
SW0-P186-A	9939025	6	G1/8"

- ① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Momentenbelastung



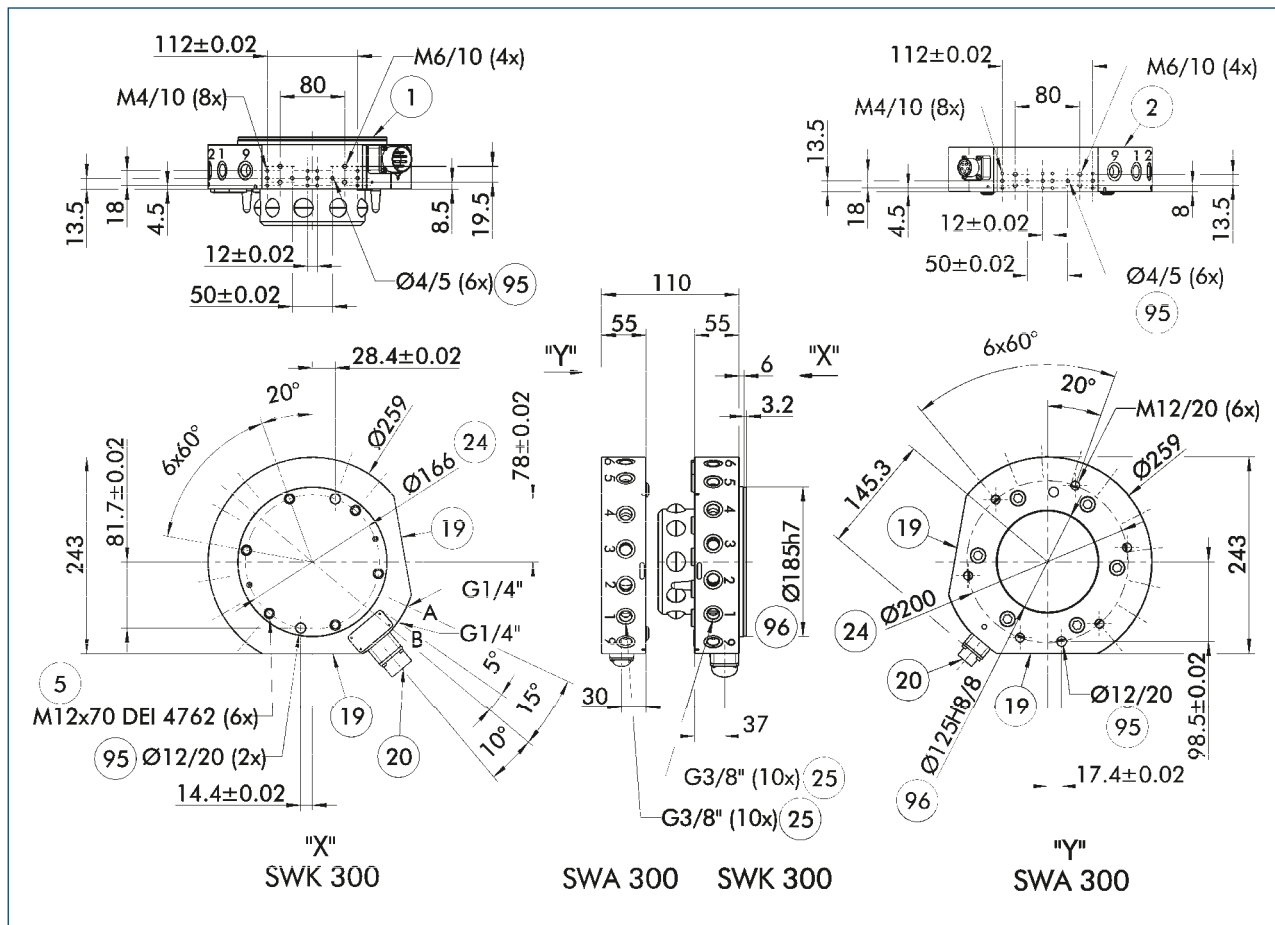
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen (Beschleunigungskräfte und -momente, Prozesskräfte, Not-Aus-Situation, etc.), die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-300-000-000	SWA-300-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	450	450
Kolbenhubabfrage		optional	
Verriegelkraft	[N]	35000	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	11.8	7.3
min. / max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	10	10
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung		10x G3/8"	10x G3/8"
Hauptanschlussgewinde Ver- / Entriegeln		G1/4"	
Anzahl Elektrodurchführungen		5	5
max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±3	±3
max. zul. Winkelversatz	[°]	±1	±1
min. / max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
min. / max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9



Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundausführung mit einer integrierten elektrischen Durchführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

① Die am SWK montierte roboterseitige Platte ist eine Abdeckung des Kolbenraums. Eine entsprechende Abstützung durch die Adapterplatte ist zwingend notwendig. Ein Gestaltungshinweis für solch eine Adapterplatte ist den weiteren Produktinformationen zu entnehmen.

A, a Luftanschluss verriegelt

B, b Luftanschluss entriegelt

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schraube

①⑨ Anschraubfläche für Optionen

②⑩ Anschluss elektrische Durchführung

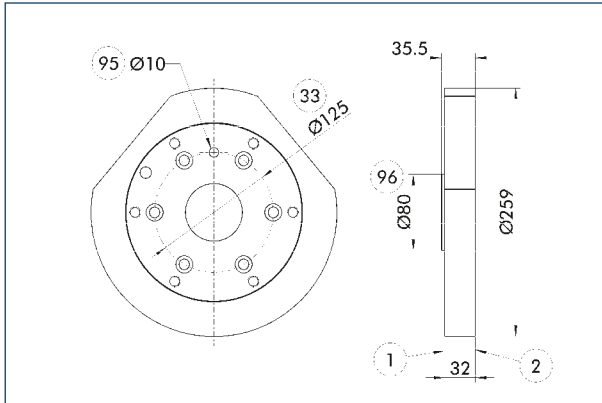
④⑪ Lochkreis

⑤⑫ Pneumatikdurchführungen

⑥⑬ Passung für Zentrierstift

⑦⑭ Passung für Zentrierung

Adapterplatte ISO-A125-R



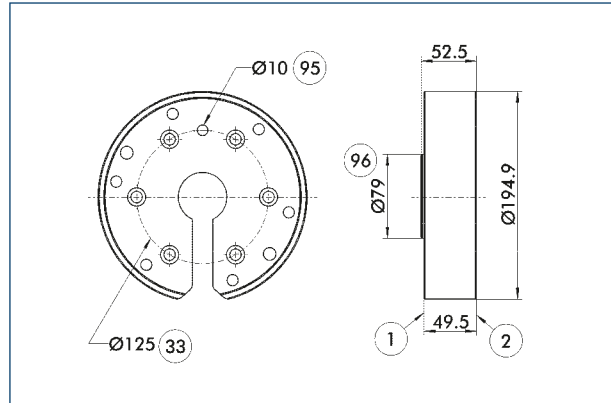
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-300-ISO-A-125	0302215

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A125-SIP-R



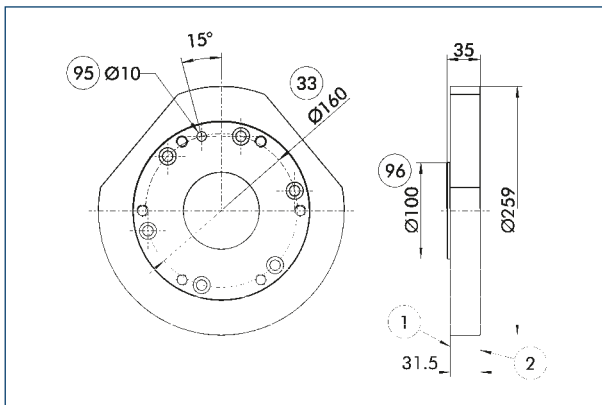
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-300-ISO-A125-SIP	0302244

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A160-M10/M12-R



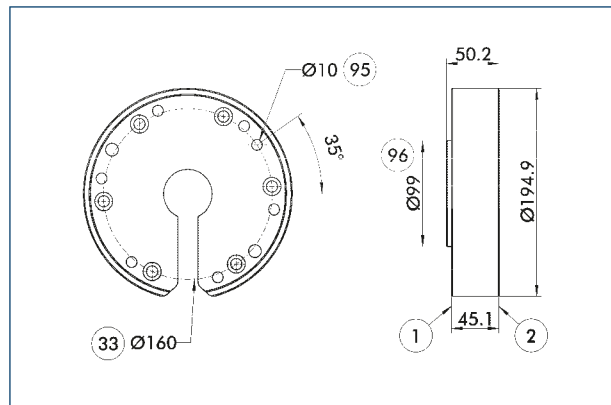
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-300-ISO-A160-M10/M12	0302216

① Adapterplatte passend für Roboter mit M10 und M12 Anschraubbild

Adapterplatte ISO-A160-SIP-R



- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

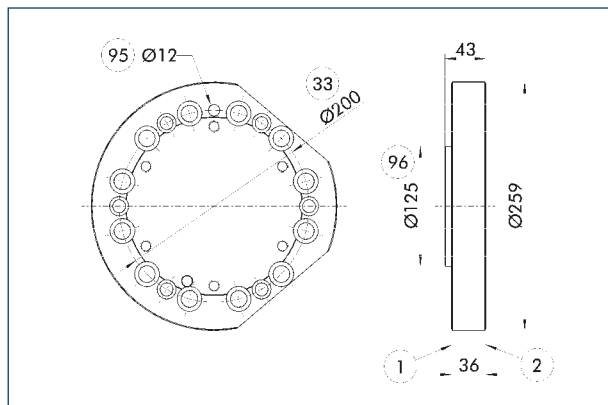
Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-300-ISO-A160-SIP	0302245

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle



Adapterplatte ISO-A200-R



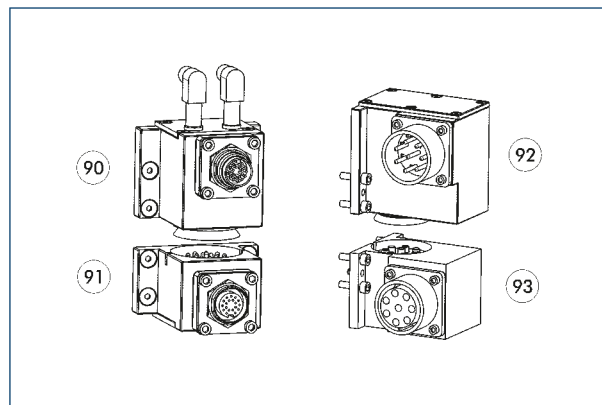
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨5 Passung für Zentrierstift
- ⑨6 Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SWK-300-ISO-A200	0302217

① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Elektrische Optionsmodule



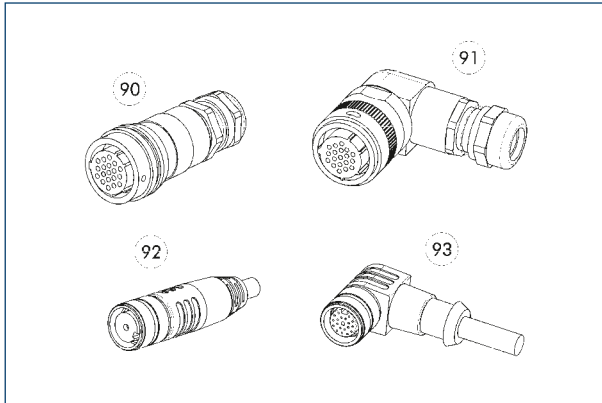
- ⑨0 E-Modul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- ⑨1 E-Modul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- ⑨2 E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
- ⑨3 E-Modul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale vom Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins	E-Daten
Roboterseitig			
SW0-G19-K	9940649	19	250 V AC/3 A
SW0-G19W-K	9949312	15	250 V AC/3 A
SW0-G26-K	9941560	26	250 V AC/3 A
SW0-G26W-K	9956897	21	250 V AC/3 A
SW0-GF19-K	9948655	19	125 V AC/3 A
SW0-GF19W-K	9957467	15	125 V AC/3 A
SW0-MT8-K	9937157	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-K	9935815	19	250 V AC/5 A
SW0-R19W-K	9942041	15	250 V AC/5 A
SW0-R26-K	9935819	26	250 V AC/3 A
SW0-R26W-K	9942076	21	250 V AC/3 A
SW0-R32-K	9941387	32	250 V AC/3 A
SW0-R32W-K	9942418	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-K	9948654	19	125 V AC/3 A
SW0-RF19W-K	9949325	15	125 V AC/3 A
Werkzeugseitig			
SW0-G19-A	9940650	19	250 V AC/3 A
SW0-G26-A	9941561	26	250 V AC/3 A
SW0-GF19-A	9948658	19	125 V AC/3 A
SW0-MT8-A	9937158	8	500 V AC/20 A
SW0-R19-A	9935816	19	250 V AC/5 A
SW0-R26-A	9935820	26	250 V AC/3 A
SW0-R32-A	9941388	32	250 V AC/3 A
SW0-RF19-A	9948657	19	125 V AC/3 A

① Weitere Module und technische Daten siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

Kabelstecker / Kabelverlängerung



- 90 Stecker / Buchse gerade
- 91 Stecker / Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Kabelstecker für SW0-R19 / G19 / S19 / K19 / KG19 / R14 / G14 / S14 / R10 / G10 / S10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-K-0-C	0301283	0°	-
KAS-19B-K-90-C	0301294	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-19B-0	0302176	0°	3 m
KV-5-SWK-19B-0	0302177	0°	5 m
KV-3-SWK-19B-90	0302179	90°	3 m
KV-5-SWK-19B-90	0302180	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-19B-A-0-C	0301284	0°	-
KAS-19B-A-90-C	0301295	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19B-0	0302178	0°	3 m
KV-3-SWA-19B-90	0302181	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-R26 / G26 / S26 / K26 / R17 / R21 / S21 / K21

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-K-0-C	0301290	0°	-
KAS-26B-K-90-C	0301296	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWK-26B-0	0302182	0°	3 m
KV-5-SWK-26B-0	0302183	0°	5 m
KV-3-SWK-26B-90	0302185	90°	3 m
KV-5-SWK-26B-90	0302186	90°	5 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-26B-A-0-C	0301291	0°	-
KAS-26B-A-90-C	0301297	90°	-
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-26B-0	0302184	0°	3 m
KV-3-SWA-26B-90	0302187	0°	3 m

Kabelstecker für SW0-RF19 / GF19 / SF19 / KF19/ RF14 / GF14 / KF14 / RF10 / KF10

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-5-SWK-19F-0	0302170	0°	5 m
KV-10-SWK-19F-0	0302171	0°	10 m
KV-5-SWK-19F-90	0302172	90°	5 m
KV-10-SWK-19F-90	0302173	90°	10 m
Werkzeugseitig			
Kabelstecker mit Kabel			
KV-3-SWA-19F-0	0302174	0°	3 m
KV-3-SWA-19F-90	0302175	90°	3 m

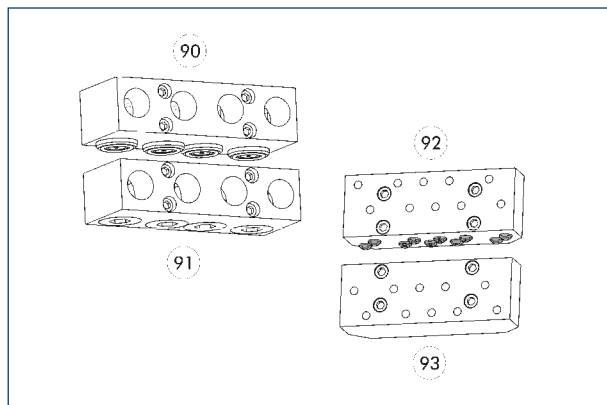
Kabelstecker für SW0-MT8

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Kabelabgang	Länge
Roboterseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-K-0	0301268	0°	-
KAS-08G-K-90	0301270	90°	-
Werkzeugseitig			
Kabelstecker ohne Kabel			
KAS-08G-A-0	0301269	0°	-
KAS-08G-A-90	0301271	90°	-

- ① Weitere Kabelstecker / Kabelverlängerung siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com



Pneumatische / fluidische Optionsmodule



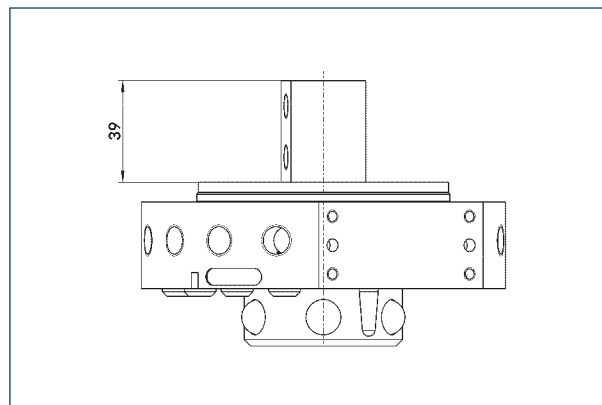
- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
- 91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
- 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
- 93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Pneumatik und Fluid von dem Roboter durch den Werkzeugwechsler zu den Werkzeugen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen	Anschluss
Roboterseitig			
SW0-FG2-K	9936817	2	G3/8"
SW0-FG4-K	9937333	4	G3/8"
SW0-P05-K	9936895	10	M5
SW0-P14-K	9935830	2	G1/4"
SW0-P186-K	9939024	6	G1/8"
Werkzeugseitig			
SW0-FG2-A	9936818	2	G3/8"
SW0-FG4-A	9937334	4	G3/8"
SW0-P05-A	9936896	10	M5
SW0-P14-A	9935825	2	G1/4"
SW0-P186-A	9939025	6	G1/8"

① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Kapitel „Optionen“ und unter www.schunk.com

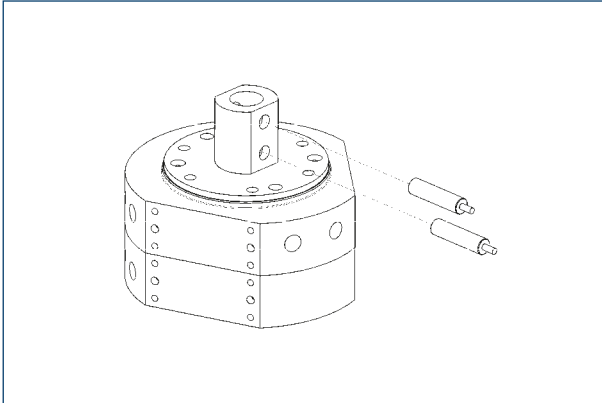
Kolbenhubkontrolle



Die Zeichnung zeigt die Mindesthöhe der beim Einbau einer Kolbenhubkontrolle notwendigen Adapterplatte.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kolbenhubkontrolle	
SWK-300-SIP	0302475

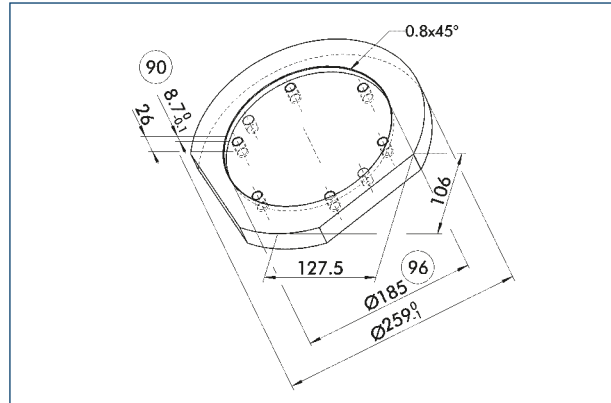
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktive Näherungsschalter		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-S	0301550	
Anschlusskabel		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
Clip		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Kabelverlängerung		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Sensor-Verteiler		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M12	0301747	
V4-M8	0301746	
V8-M12	0301752	
V8-M8	0301751	

- ① Pro Einheit werden zwei Sensoren (Schließer/S) benötigt sowie optional Verlängerungskabel. Bei den Sensorkabeln beachten Sie bitte die minimal zulässigen Biegeradien. Diese betragen im Allgemeinen 35 mm.

Adapterplattengestaltung



⑨0 Empfohlene Tiefe der Adapterplatte

⑨6 Passung für Zentrierung

Empfehlung für die Gestaltung der Adaption. Adapter ist zur Abdichtung des Kolbenraumes erforderlich.