



Hand in hand for tomorrow



Produktdatenblatt

Schnellwechselsystem SWS

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

Komplette Baureihe mit 14 Baugrößen für die optimale Größenauswahl und ein breites Anwendungsspektrum

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

Alle Funktionsteile aus gehärtetem Stahl für eine hohe Belastbarkeit des Wechselsystems

Breites Sortiment an Signal-, Pneumatik-, Fluid- und Kommunikationsmodulen 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

Passende Ablagemagazine für alle Baugrößen standardisierte Ablagemodule passend für jede Baugröße erhältlich

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



Baugrößen
Anzahl: 14



Handhabungsgewicht
1.4 .. 300 kg



Momentenbelastung
Mx
2.8 .. 7170 Nm



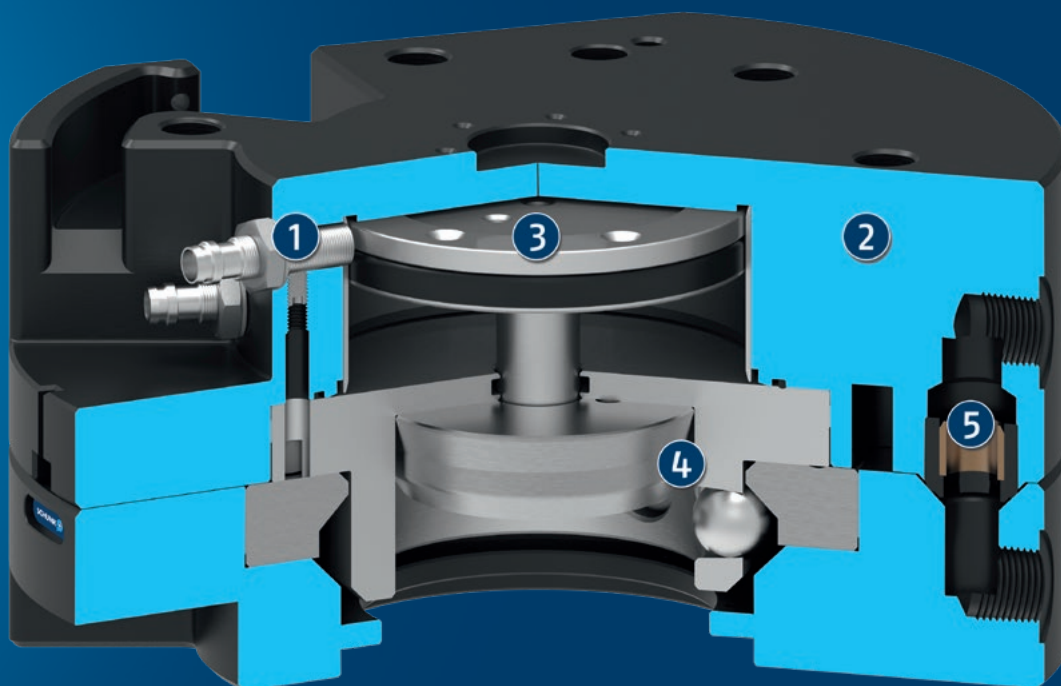
Momentenbelastung
Mz
3.45 .. 3800 Nm

Funktionsbeschreibung

Durch den automatischen Wechsel des Endeffektors (z. B. Greifer, Paletten, Saugspinnen, pneumatische oder elektrisch angetriebene Werkzeuge, Schweißzangen etc.) erhöht sich die Flexibilität Ihres Roboters.

Das Schnellwechselsystem (SWS) besteht aus einem Schnellwechselkopf (SWK) und einem

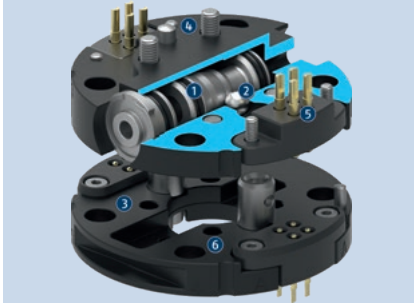
Schnellwechseladapter (SWA). Der am Roboter montierte SWK koppelt den an Ihrem Werkzeug montierten SWA. Ein pneumatisch angetriebener Verriegelungskolben sorgt mit seinem patentierten Design für eine sichere Verbindung. Pneumatische und elektrische Durchführungen versorgen nach dem Koppeln automatisch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



- ① **Sensorabfrage der Verriegelung**
optional, zur prozesssicheren Abfrage des Verriegelungszustandes
- ② **Gehäuse**
ist 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



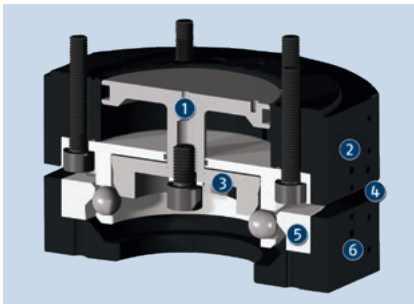
- ❶ Antrieb
pneumatisch und leistungsfähig
bei einfacher Handhabung
- ❷ Verriegelungsmechanik
kräftefreies Ver- und Entriegeln,
Selbsthemmung in verriegeltem
Zustand
- ❸ Gehäuse
ist gewichtsoptimiert durch
Verwendung einer hochfesten
Aluminiumlegierung
- ❹ Zentrier- und
Befestigungsmöglichkeiten
durch standardisierte ISO
9409-Schnittstelle für Roboter
- ❺ Elektrodurchführungen
keine Störkontur durch Integration
im Gehäuse
- ❻ Luftdurchführung
keine Störkontur durch Integration
ins Gehäuse, auch für Vakuum
geeignet

Schnellwechselsystem in entriegelter Position



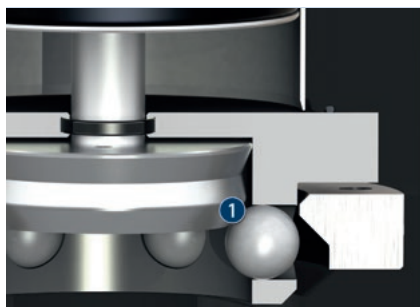
- ❶ Adapterplatte
- ❷ Schnellwechselkopf SWK
- ❸ Elektromodul roboterseitig
- ❹ Verriegelungsmechanik
- ❺ Verriegelungsring
- ❻ Schnellwechseladapter SWA
- ❼ Elektromodul werkzeugseitig

Funktionsschnittbild in Ready-to-lock-Position



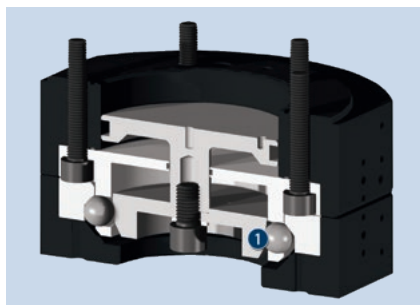
- ❶ Kolben
- ❷ Schnellwechselkopf SWK
- ❸ Verriegelungskolben
- ❹ No-Touch-Locking™
- ❺ Verriegelungsring
- ❻ Schnellwechseladapter SWA

Detailansicht der Verriegelungskugel in Ready-to-Lock-Position



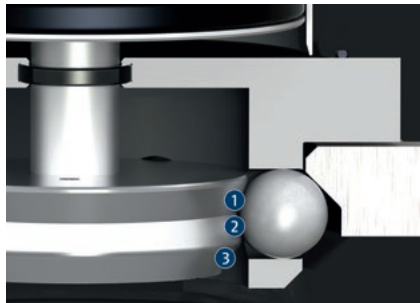
- ① Gehärtete Verriegelungskugel an der ersten Verriegelungsschräge. Keine Berührung von Kopf und Adapter während der Verriegelung.

Funktionsschnittbild des Schnellwechselsystems in verriegelter Position



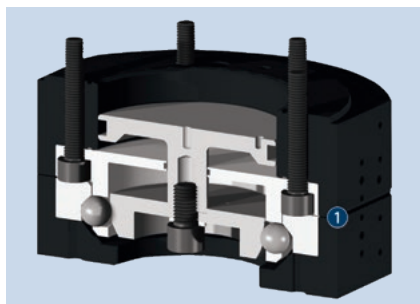
- ① Durch das Betätigen des Kolbens werden die Verriegelungskugeln unter den gehärteten Stahlring gepresst und der Adapter an den Kopf gezogen.

Detailansicht der Verriegelungskugel in verriegelter Position



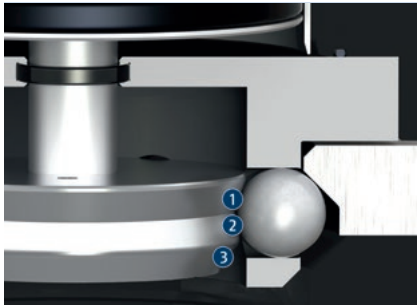
- ① Verriegelungskugel an der zweiten Schräge des Verriegelungskolbens führen zu extrem hoher Verriegelungskraft.
- ② Selbsthaltungsschräge
- ③ Erste Verriegelungsschräge

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



- ❶ 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.
- ❷ Selbsthaltungsschräge
- ❸ Erste Verriegelungsschräge

Allgemeine Informationen zur Baureihe

Betätigung: pneumatisch, über gefilterte Druckluft nach ISO 8573-1:2010 [7:4:4]

Wirkprinzip: über Kolben betätigte Kugeln zur Verriegelung

Medienübertragung: je nach Baugröße variabel über Durchführungsmodule

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

Gewährleistung: 24 Monate

Lebensdauer kennwerte: auf Anfrage

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 empfohlenen 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.

- ❶ Schnellwechselsystem SWS
- ❷ Elektrodurchführungen
- ❸ Toleranzkompensationseinheit TCU-Z
- ❹ 3-Finger-Zentrischgreifer PZN-plus



SCHUNK bietet mehr ...

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



Ausgleichseinheit



Kollisions- und
Überlastsensor



Drehdurchführung



Universalgreifer



Induktiver Näherungsschalter



Elektromodul



Ablagemagazin

① Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter schunk.com.

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

Auswahl eines Schnellwechselsystems 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, COG) des schwersten Endeffektors, der eingesetzt werden soll. Berechnen Sie den Abstand (Distance, D) vom COG zur Unterseite des Schnellwechseladapters.
- Berechnen Sie das Gewicht (Weight, W) des schwersten Endeffektors.
- 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.

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-Formdichtungen zur Durchführung von Pneumatik verwendet. 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. Sprechen Sie uns an, wenn Sie Informationen über Temperaturen oder chemische Einflüsse 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 bitte:

Ein Schnellwechselsystem hat Einfluss auf die Kraft und das Moment, die Zuladung, Größe und Wiederholgenauigkeit des Roboters.

Baugrößen SWS

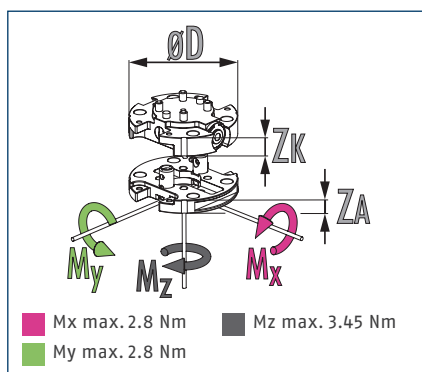
Bezeichnung	Empfohlenes Handhabungsgewicht [kg]	Max. Moment [Nm] M_x und M_y	Max. Moment [Nm] M_z	Pneumatische Durchführung	Luftanschlüsse ver- und entriegelt
SWS 001	1.4	2.8	3.45	4x M5	M3
SWS 007	16	61	38	5x M5	M5
SWS 011	16	61	38	6x M5	M5
SWS 020	25	169.5	105	12x M5	M5
SWS 021	25	169.5	105	8x G1/8"	M5
SWS 029	35	169.5	230	2x G1/8" ; 4x M5	M5
SWS 040Q	50	471	648	8x G1/8"	G1/8"
SWS 041	50	471	648	6x G3/8"; 4x G1/8"	G1/8"
SWS 046	50	678	450	-	G1/8"
SWS 060	75	591	326	8x G1/8"	G1/8"
SWS 071	79	1185	378	8x G1/4"	G1/8"
SWS 076	100	1626	2103	5x G3/8"	G1/8"
SWS 110	150	2352	2352	8x G3/8"	G1/8"
SWS 160	300	7170	3800	5x G3/8"; 4x G1/2"	G1/8"
SWS-L 210	300	7600	4060	-	-
SWS-L 310	510	9900	9600	-	-
SWS-L 510	700	10900	10500	-	-
SWS-L 1210	1350	13500	16200	-	-

Bestellbeispiel SWS

	SW	K	-	110	-	R19	-	G19	-	SM
Bezeichnung										
SW										
Seite										
K = Kopf (Roboterseite)										
A = Adapter (Werkzeugseite)										
Baugröße										
Optionale Module										
Rxx, Sxx, Gxx, Kxx = Elektromodule										
Pxx = Pneumatikmodul (eloxiertes Aluminiumgehäuse, nicht geeignet für Flüssigkeiten)										
Vxx = Vakuum-Modul										
Fxx = Fluidmodule (rostfreier Stahl, selbstdichtend)										
000 = Nicht verwendete Option										
Näherungsschalterabfrage										
SG = Induktive Näherungsschalter (SWK-040Q/076)										
SM = Induktive Näherungsschalter (SWK-007/022/029/110/160)										
SQ = Induktive Näherungsschalter (SWK-011H/020H/021H)										
SIP-IN = Abfrage vorbereitet, Induktive Näherungsschalter enthalten (SWK-011/020/021/027/041/046/060/071)										

Weitere Varianten auf Anfrage

Dimensionen und max. Belastungen



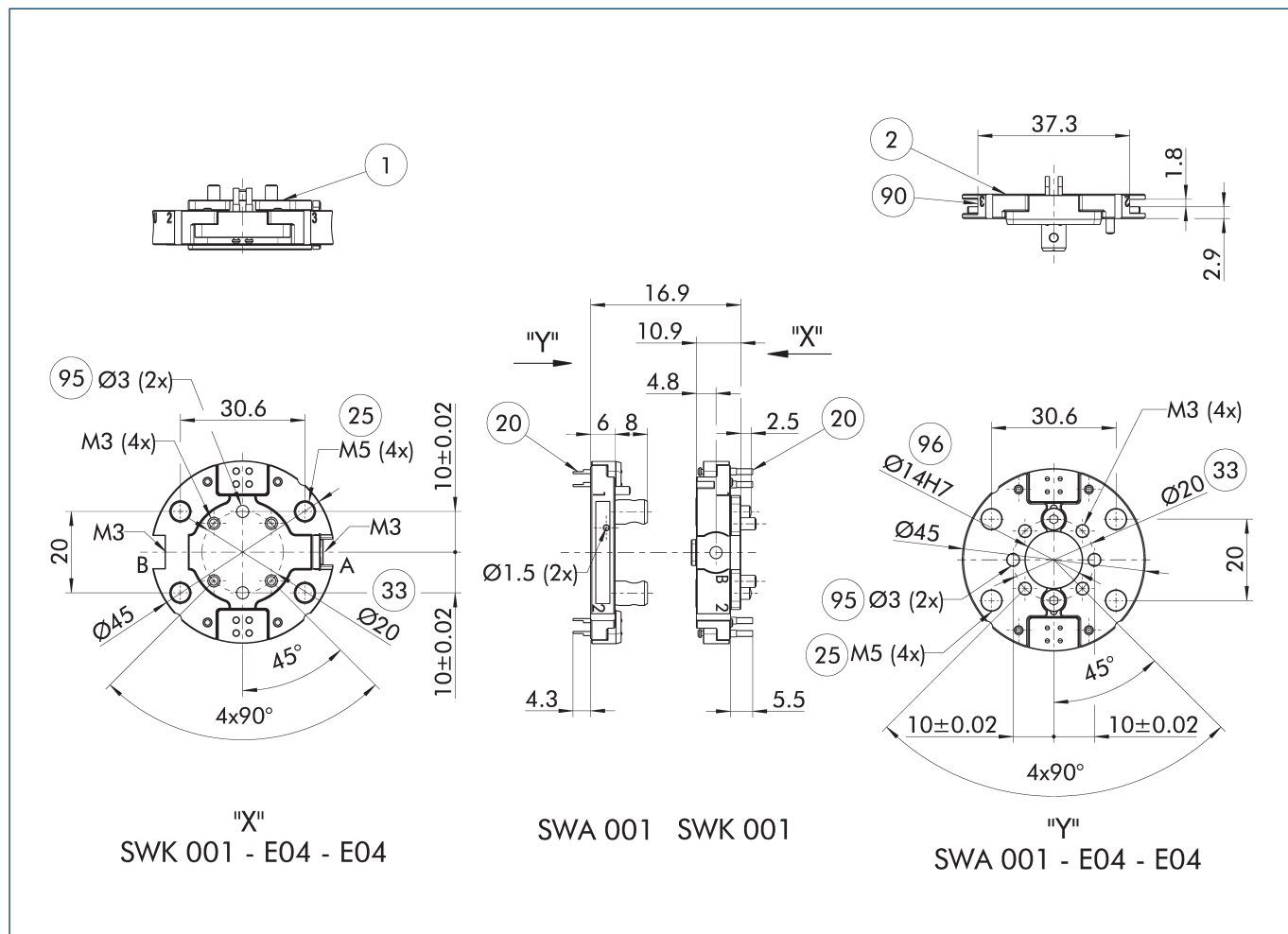
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-001-000-000	SWA-001-000-000	SWK-001-E04-E04	SWA-001-E04-E04
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter	Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		0302290	0302291	0302292	0302293
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	1.4	1.4	1.4	1.4
Verriegelungskraft	[N]	170	170	170	170
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Eigenmasse	[kg]	0.03	0.02	0.08	0.04
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1	1	1	1
Luftanschlussgewinde		4x M5	4x M5	4x M5	4x M5
Pneumatikdurchführung					
Hauptanschlussgewinde Ver-/Entriegeln		M3		M3	
Anzahl Elektrodurchführungen				8	8
Spannung	[V]			50	50
Max. Strom	[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
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	45 x 10.9	45 x 6	45 x 10.9	45 x 6
Anschraubbild		S1	S1	S1	S1

* *Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

Hauptansicht

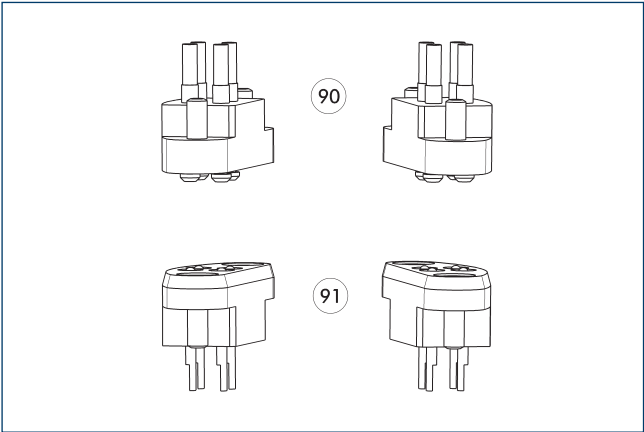


Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundausführung mit elektrischem Optionsmodul.

- A, a Luftanschluss verriegelt
- B, b Luftanschluss entriegelt
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ②① Anschluss elektrische Durchführung

- ②⑤ Pneumatikdurchführungen
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨① Nut für Werkzeugablage
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Elektrisches Durchführungsmodul



90 Roboterseitig

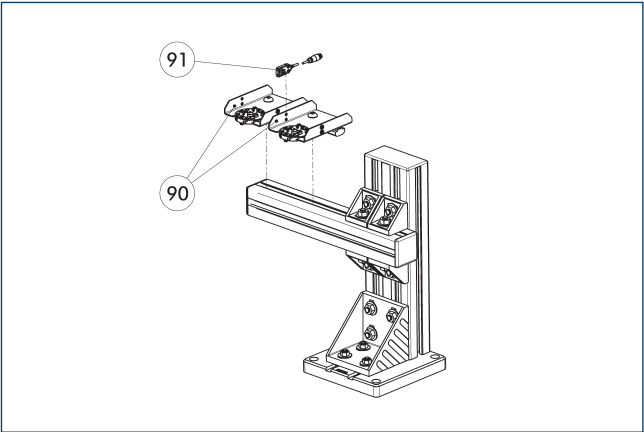
91 Werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SW0-E04-K	9960359	4
SW0-E06-K	9962997	6
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SW0-E04-A	9960360	4
SW0-E06-A	9962998	6

1 Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SW0“ oder online.

Modulares Schnellwechselmagazin SWM-S-001



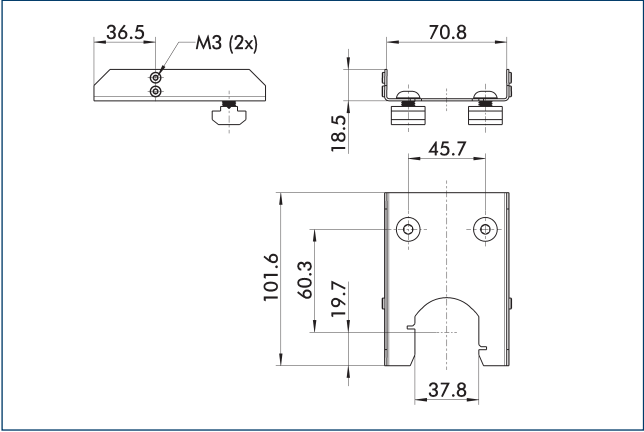
90 Ablageplatte

91 Sensor

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. Für weitere Informationen siehe Kapitel „Ablagemagazin SWM“

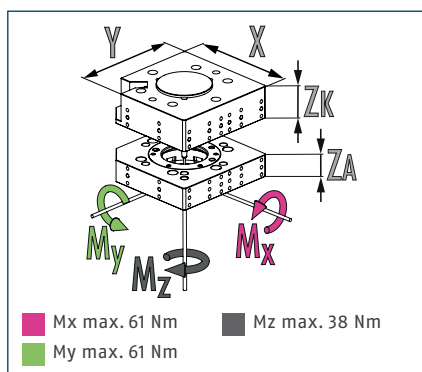
Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablageplatte		
SWM-TSS-MM-7869	x0303276	
Sensor		
SWM-SMA-7869	0303277	

Ablageplatte SWS 001



1 Befestigungsnuten sind im Lieferumfang nicht enthalten.

Dimensionen und max. Belastungen



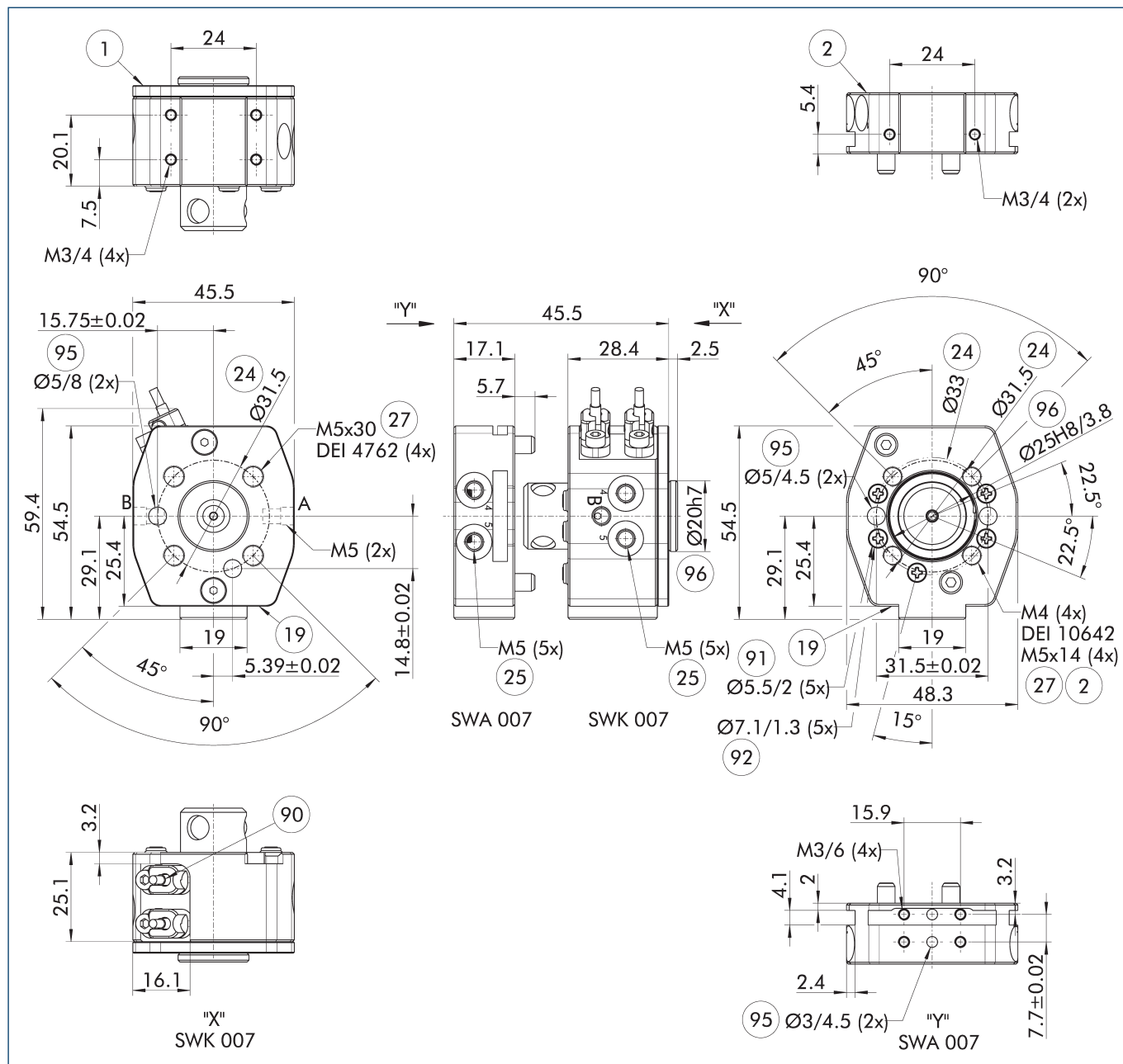
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-007-000-000-IN03	SWA-007-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		1405836	1365513
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	16	16
Kolbenhubabfrage		integriert	
Verriegelungskraft	[N]	1100	1100
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	0.16	0.08
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1.5	1.5
Luftanschlussgewinde		5x M5	5x M5
Pneumatikdurchführung			
Hauptanschlussgewinde Ver-/Entriegeln		M5	
Max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±1	±1
Max. zul. Winkelversatz	[°]	±2	±2
Anschluss roboterseitig		ISO 9409-1-31.5-4-M5	ISO 9409-1-31.5-4-M5
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Min./max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Abmaße X x Y x Z*	[mm]	54.5 x 45.5 x 28.4	54.5 x 48.3 x 17.1
Anschraubbild		S7	S7

* *Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

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

⑱ Anschraubfläche für Optionen

⑳ Lochkreis

㉑ Pneumatikdurchführungen

㉒ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung

⑨⑩ Sensor IN ...

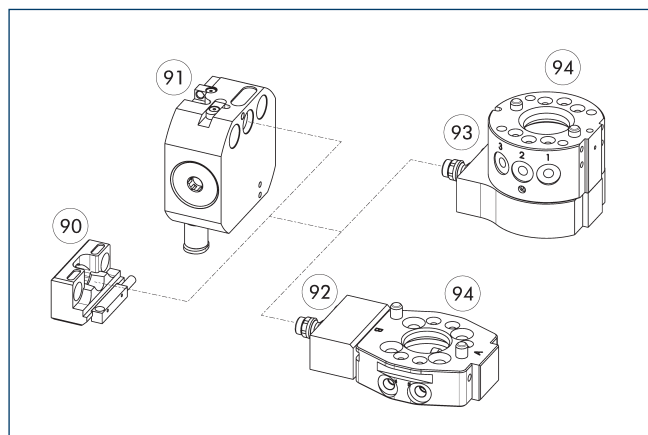
⑨① Axialer Luftanschluss (mit Verschlusschrauben geliefert)

⑨② Bohrung für Dichtungsring (Rückseite)

⑨⑤ Passung für Zentrierstift

⑨⑥ Passung für Zentrierung

Ablagesystem SWM-B

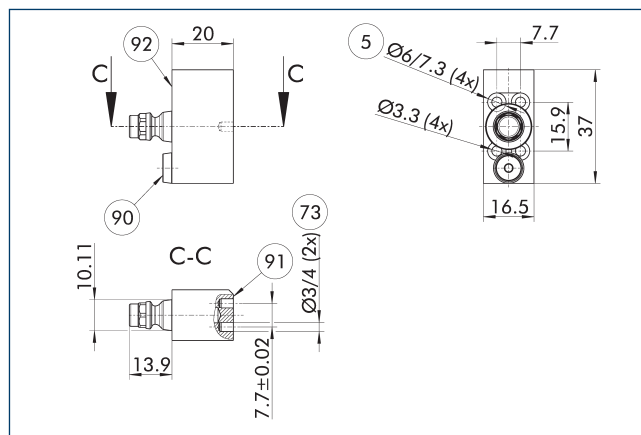


- 90 SWM-B 050
- 91 SWM-B 050-V
- 92 Seitliche Platte
- 93 Zwischenplatte
- 94 Schnellwechseladapter SWA

Ablagesystem mit (-V) und ohne Verriegelung für eine sichere Werkzeugablage. Details sowie weiteres Zubehör finden Sie in den Katalogkapiteln „SWM-B“ und „SWM“.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablagesystem		
SWM-B 050	x1459336	
SWM-B 050-V	1442568	

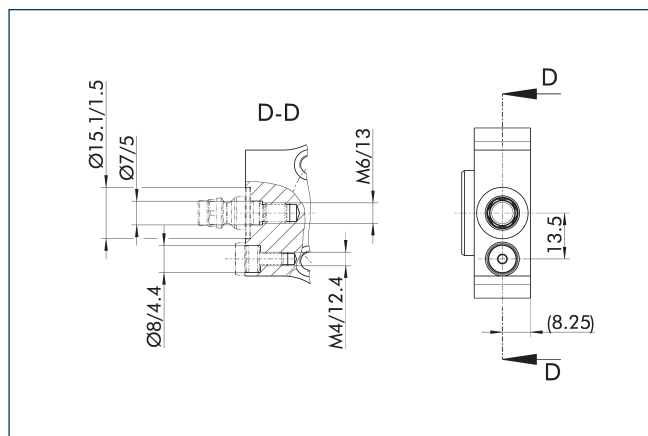
Adapterplatte SWA 007



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
- 73 Passung für Zentrierstift
- 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
- 91 Anbauseite SWA
- 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-007-SWM-B 050	x1523812	SWA 007
A-SWA-007-SWM-B 050-V	x1523842	SWA 007

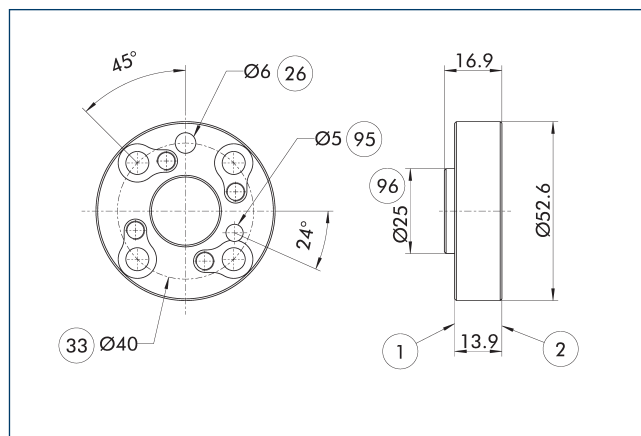
Adapterplattengestaltung SWM-B



Anstelle der Verwendung einer Standardadapterplatte können Ablagebolzen und Verdrehsicherung auch an eine kundenspezifische Adapterplatte angebracht werden. Für eine fehlerfreie Funktion müssen alle Maße gemäß Zeichnung, insbesondere die Abstände der Verdrehsicherungen zum Ablagebolzen berücksichtigt werden. Die Zeichnung ist auch für alle unten aufgeführten Standardplatten gültig.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-007-SWM-B 050	x1523812	SWA 007
A-SWA-007-SWM-B 050-V	x1523842	SWA 007

Adapterplatte ISO-A40-R

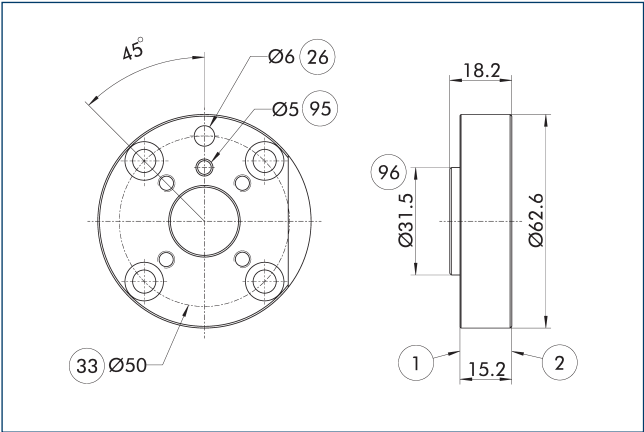


- 1 Anschluss roboterseitig
- 2 Anschluss werkzeugseitig
- 26 Durchgangsbohrung
- 33 Lochkreis DIN ISO-9409
- 95 Passung für Zentrierstift
- 96 Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
A-SWK-007-ISO-A40	1369388	

Adapterplatte ISO-A50-R

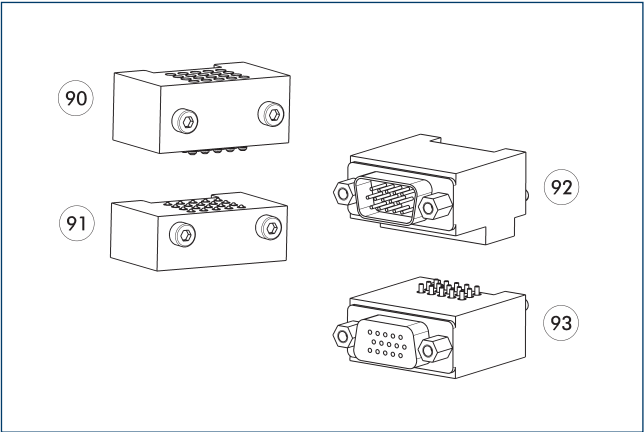


- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ②⑥ Durchgangsbohrung
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
A-SWK-007-ISO-A50	1369392	

Elektrisches Durchführungsmodul



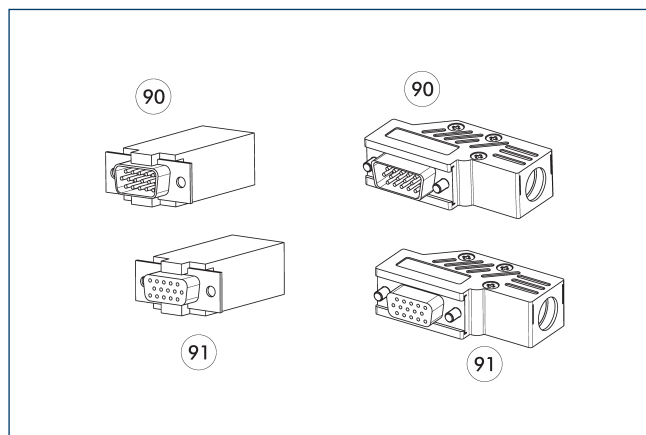
- ⑨① E... roboterseitig
- ⑨② A.../B... roboterseitig
- ⑨③ E... werkzeugseitig
- ⑨④ A.../B... werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SWO-A15-K	9936357	15
SWO-E10-011-K	9935801	10
SWO-E20-011-K	9936525	20
SWO-EM8-011-K	9966153	8
SWO-ML12R-K	1426575	12
SWO-ML8A-K	1426624	8
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SWO-A15-A	9936356	15
SWO-E10-011-A	9935802	10
SWO-E20-011-A	9936526	20
SWO-EM8-011-A	9966154	8
SWO-ML12R-A	1426576	12
SWO-ML6-A	1426626	6
SWO-ML8A-A	1426625	8

- ① Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SWO“ oder online.

Kabelstecker



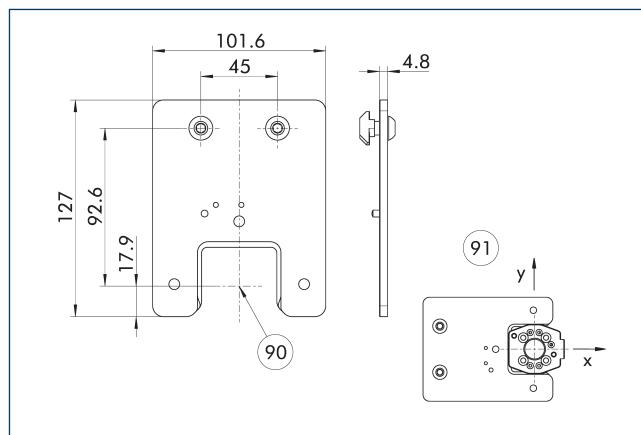
90 D-Sub-Stecker

91 D-Sub-Buchse

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-A15-K-90	0301301	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-A15-A-90	0301302	
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-A15-K-0	0301264	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-A15-A-0	0301265	
Kabelverlängerung		
KV-2-SWA-08G-M8-0	0302181	
KV-2-SWA-08G-M8-90	0302183	
KV-5-SWK-08G-M8-0	0302180	
KV-5-SWK-08G-M8-90	0302182	

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Ablageblech



90 Mitte SWS 007 (Bezugspunkt für Belastungsdiagramm)

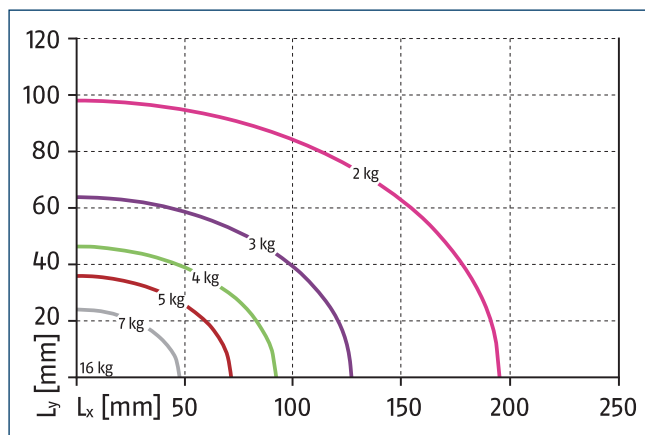
91 Ansicht Schwerpunktversatz in x- oder y-Richtung

Das Ablageblech dient als Ablage des Schnellwechseladapters mit kundenseitig montiertem Werkzeug.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablageblech		
SWM-TSS-MMS-11345	x1459976	

① Bei Verwendung des Ablageblechs ist das Belastungsdiagramm zu beachten.

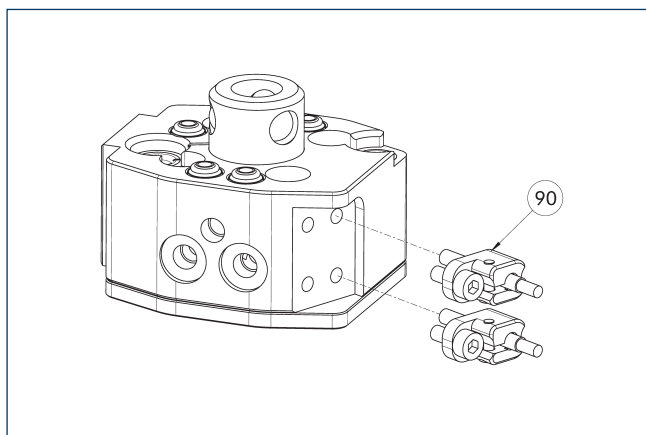
Belastungsdiagramm mit Ablageblech



Ist der Schwerpunkt des Werkzeugs um mehr als 10 mm in x- oder y-Richtung versetzt (siehe Zeichnung Ablageblech), neigt sich das SWA nach dem Absetzen im Ablagemodul. Eine Verwendung dieses Ablageblechs in Anwendungen mit SCARA-Robotern oder kartesischen Robotern wird in diesem Fall nicht empfohlen.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablageblech		
SWM-TSS-MMS-11345	x1459976	

Einbausituation Verriegelungsabfrage



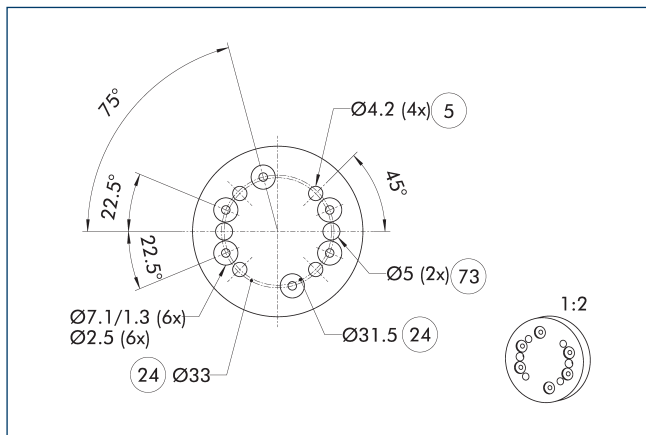
90 AS-SWK 007

Die Zeichnung zeigt die Einbausituation der integrierten Kolbenhubabfrage mit eingebautem Näherungsschalter am Schnellwechselkopf.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
AS-SWK-007-SM Anbausatz inklusive PNP Sensor	1421347	
AS-SWK-007-SP Anbausatz inklusive NPN Sensor	1428672	

- ① Die -SG/-SM/-SQ/-IN-Varianten des SWK enthalten die Kolbenhubabfrage, eine zusätzliche Bestellung des Anbausatzes entfällt. Der Lieferumfang eines Anbausatzes enthält jeweils einen voreingestellten Sensor mit Halter, daher werden je SWK zwei Anbausätze benötigt.

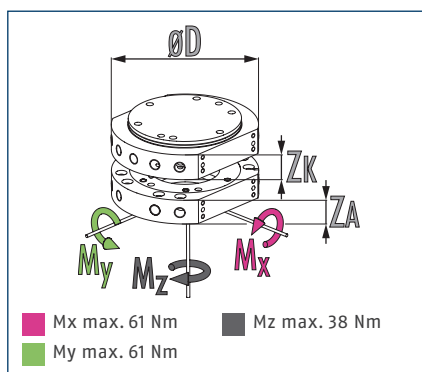
Adapterplattengestaltung zur Nutzung der axialen Luftdurchführung



- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
 ②④ Lochkreis
 ⑦③ Passung für Zentrierstift

Die Adapterplatte dient als Schnittstelle zwischen Schnellwechseladapter und kundenseitigem Werkzeug. Zur fehlerfreien Nutzung der axialen Luftdurchführungen müssen bei der Gestaltung der Adapterplatte die Senkungen gemäß Zeichnung berücksichtigt werden. Die passenden Dichtungen sind im Beipack enthalten.

Dimensionen und max. Belastungen



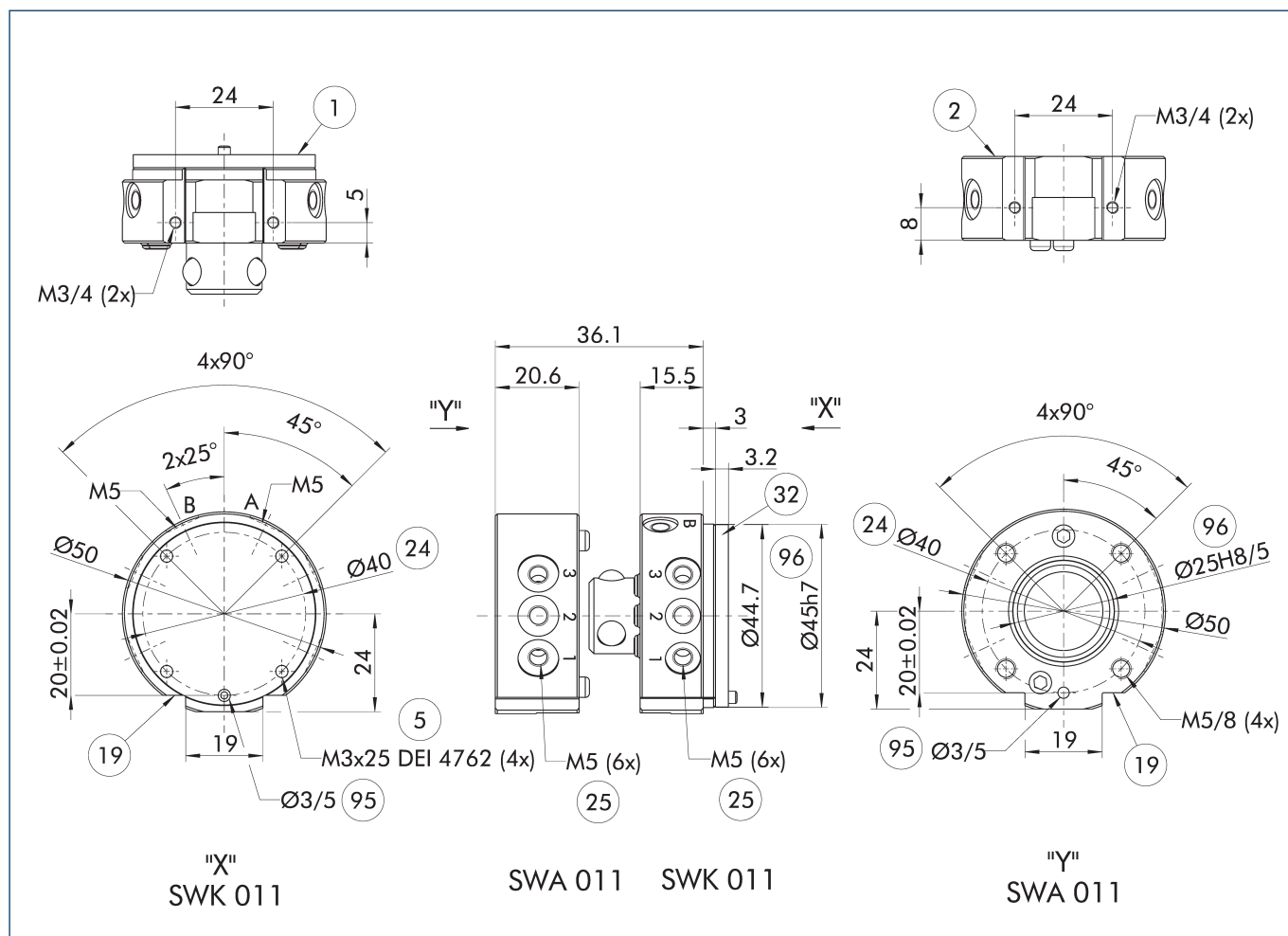
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-011-000-000	SWK-011HM-000-000-SQ	SWA-011-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		0302316		0302317
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	16	16	16
Kolbenhubabfrage		optional	integriert	
Verriegelungskraft	[N]	1100	1100	1100
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	0.13	0.29	0.09
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1.5	1.5	1.5
Luftanschlussgewinde		6x M5	6x M5	6x M5
Pneumatikdurchführung				
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
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	50 x 15.5	50 x 46.4	50 x 20.6
Anschraubbild		S7	S7	S7

* *Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

Hauptansicht



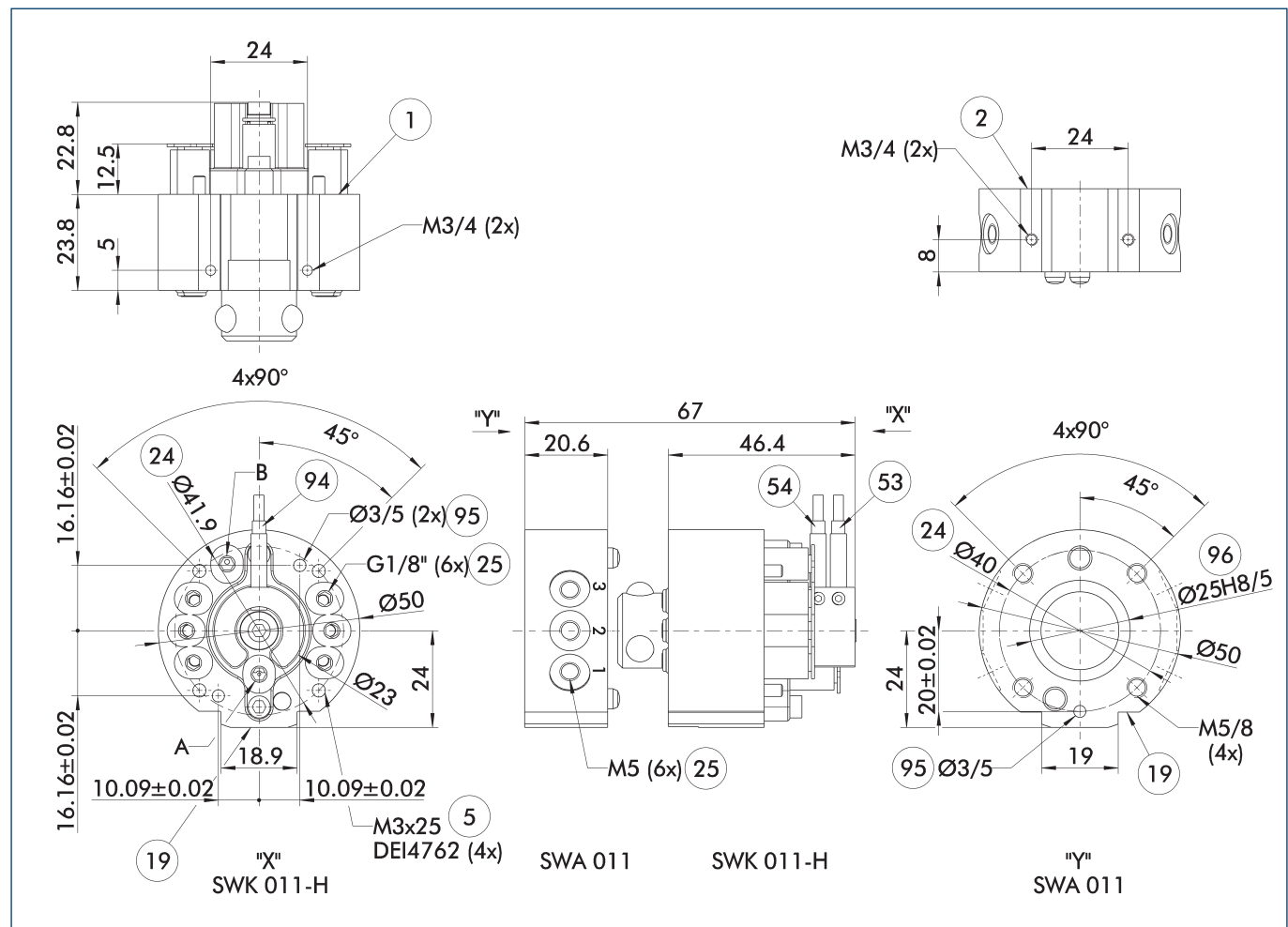
Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundaussführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- 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 Schrauben

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

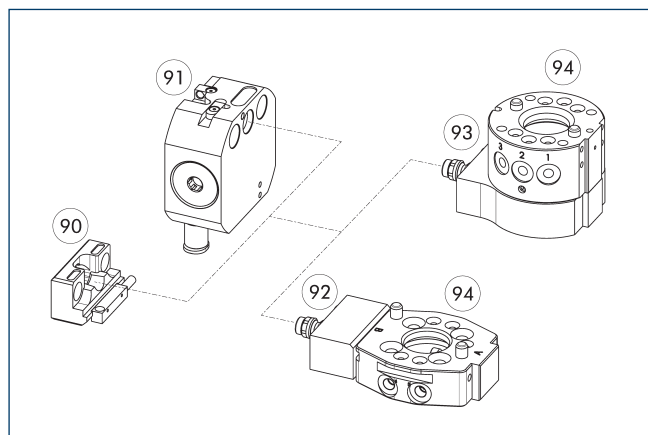
Hauptansicht SWK-011-H



Durch axiale Luftanschlüsse bestens geeignet für Roboter mit Hohlwelle.

- | | |
|--|--------------------------------|
| 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 Schrauben | 94 Näherungsschalter optional |
| 19 Anschraubfläche für Optionen | 95 Passung für Zentrierstift |
| | 96 Passung für Zentrierung |

Ablagesystem SWM-B

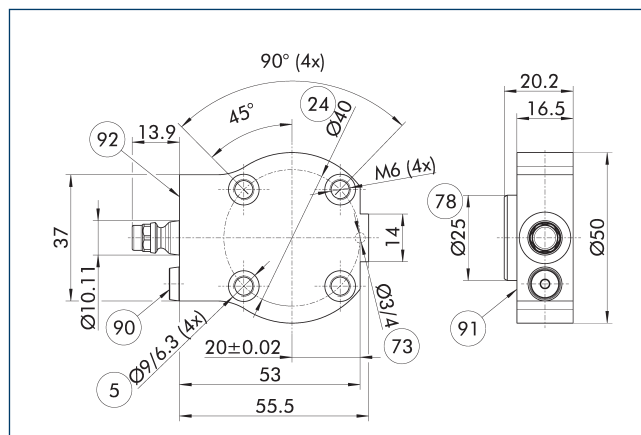


- 90 SWM-B 050
 91 SWM-B 050-V
 92 Seitliche Platte
 93 Zwischenplatte
 94 Schnellwechseladapter SWA

Ablagesystem mit (-V) und ohne Verriegelung für eine sichere Werkzeugablage. Details sowie weiteres Zubehör finden Sie in den Katalogkapiteln „SWM-B“ und „SWM“.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablagesystem		
SWM-B 050	x1459336	
SWM-B 050-V	1442568	

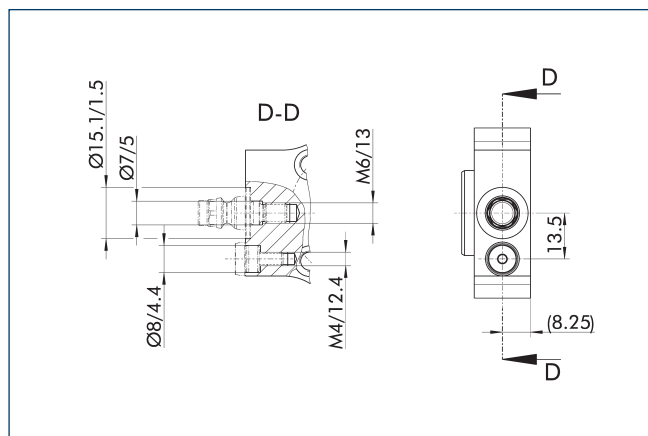
Adapterplatte SWA 005/011



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
 24 Lochkreis
 73 Passung für Zentrierstift
 78 Passung für Zentrierung
 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
 91 Anbauseite SWA
 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-005/011-SWM-B 050	x1523807	SWA 005, SWA 011
A-SWA-005/011-SWM-B 050-V	x1523840	SWA 005, SWA 011

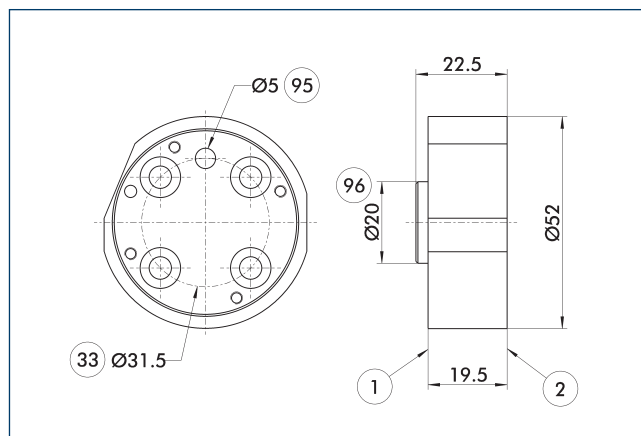
Adapterplattengestaltung SWM-B



Anstelle der Verwendung einer Standardadapterplatte können Ablagebolzen und Verdrehsicherung auch an eine kundenspezifische Adapterplatte angebracht werden. Für eine fehlerfreie Funktion müssen alle Maße gemäß Zeichnung, insbesondere die Abstände der Verdrehsicherungen zum Ablagebolzen berücksichtigt werden. Die Zeichnung ist auch für alle unten aufgeführten Standardplatten gültig.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-005/011-SWM-B 050	x1523807	SWA 005, SWA 011
A-SWA-005/011-SWM-B 050-V	x1523840	SWA 005, SWA 011

Adapterplatte ISO-A31.5-R



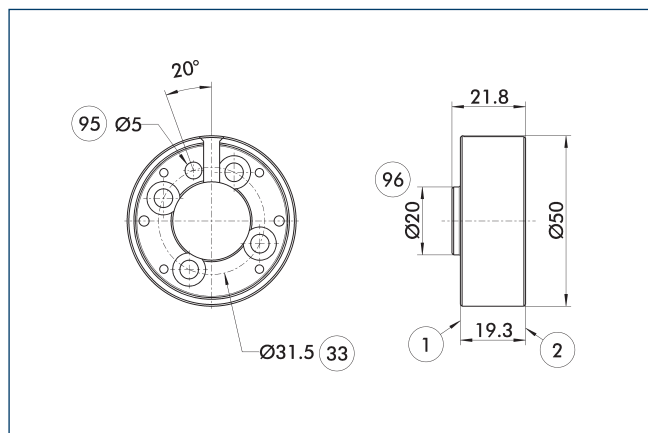
- 1 Anschluss roboterseitig
 2 Anschluss werkzeugseitig
 33 Lochkreis DIN ISO-9409
 95 Passung für Zentrierstift
 96 Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
A-SWK-011-ISO-A31.5	0302221	

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A31.5-SIP-R



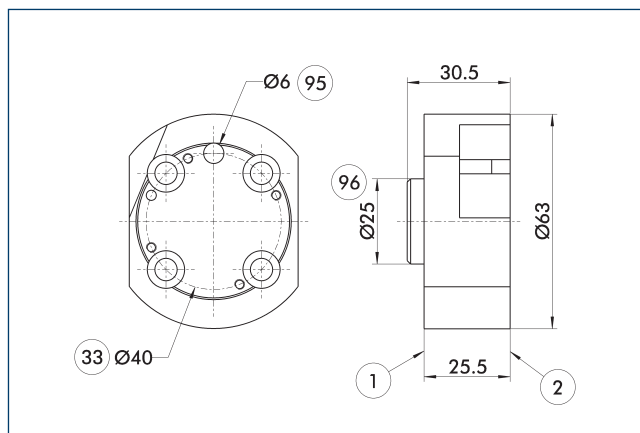
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
A-SWK-011-ISO-A31.5-SIP	0302226	

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A40-R



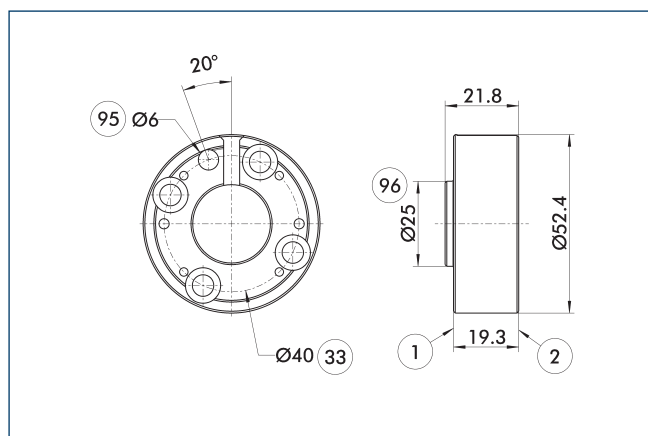
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
A-SWK-011-ISO-A40	0302222	

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A40-SIP-R



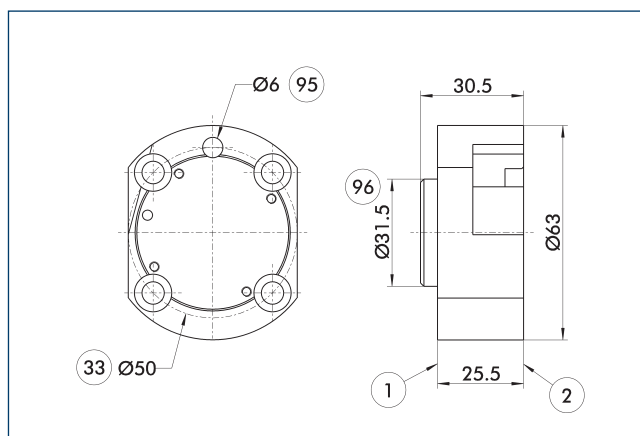
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A50-R



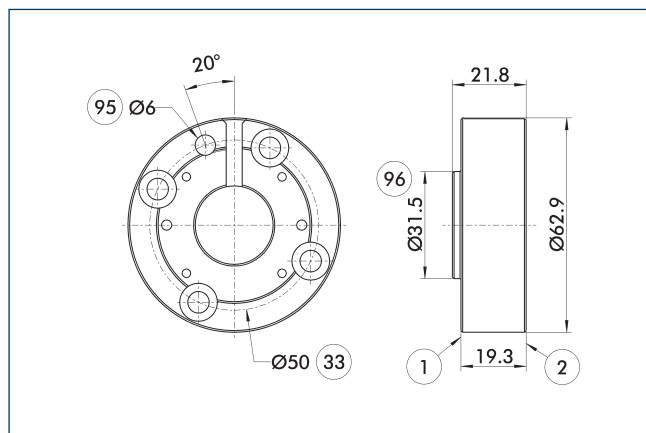
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A50-SIP-R



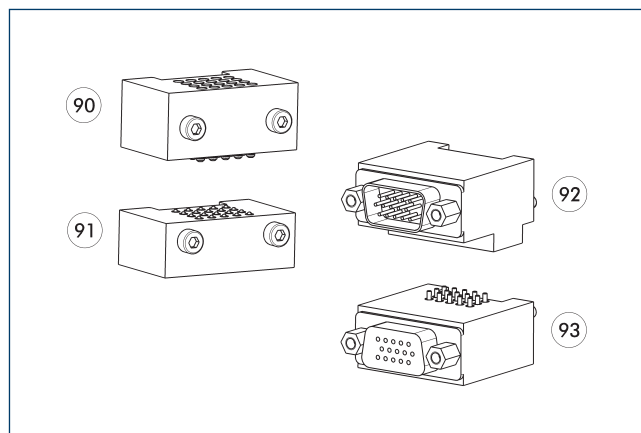
- ① Anschluss roboterseitig
 ② Anschluss werkzeugseitig
 ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Elektrisches Durchführungsmodul



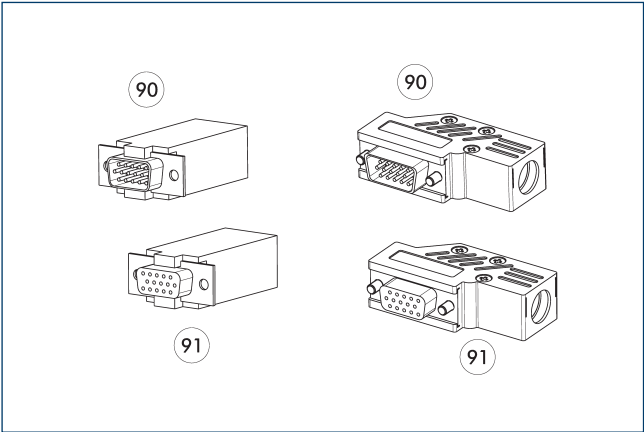
- ⑨① E... roboterseitig
 ⑨② A.../B... roboterseitig
 ⑨③ A.../B... werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SW0-A15-K	9936357	15
SW0-E10-011-K	9935801	10
SW0-E20-011-K	9936525	20
SW0-EM8-011-K	9966153	8
SW0-ML8A-K	1426624	8
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SW0-A15-A	9936356	15
SW0-E10-011-A	9935802	10
SW0-E20-011-A	9936526	20
SW0-EM8-011-A	9966154	8
SW0-ML6-A	1426626	6
SW0-ML8A-A	1426625	8

- ① Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SW0“ oder online.

Kabelstecker



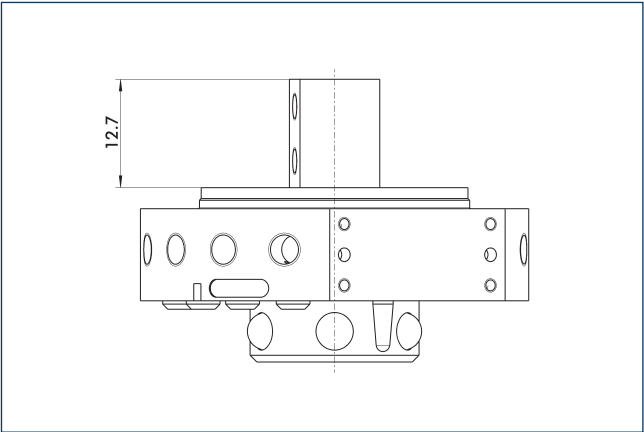
90 D-Sub-Stecker

91 D-Sub-Buchse

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-A15-K-90	0301301	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-A15-A-90	0301302	
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-A15-K-0	0301264	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-A15-A-0	0301265	
Kabelverlängerung		
KV-2-SWA-08G-M8-0	0302181	
KV-2-SWA-08G-M8-90	0302183	
KV-5-SWK-08G-M8-0	0302180	
KV-5-SWK-08G-M8-90	0302182	

ⓘ Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

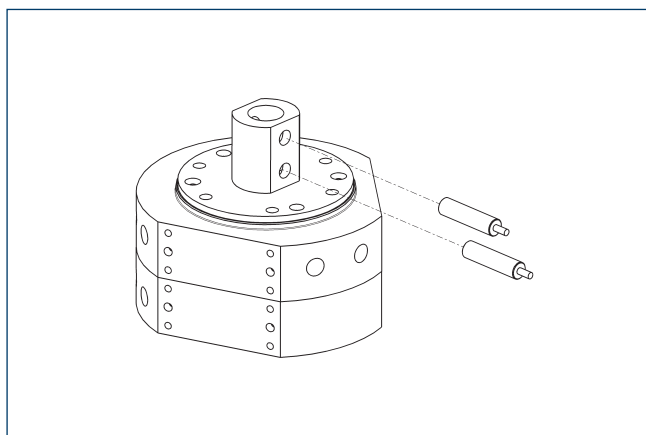
Kolbenhubkontrolle



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

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

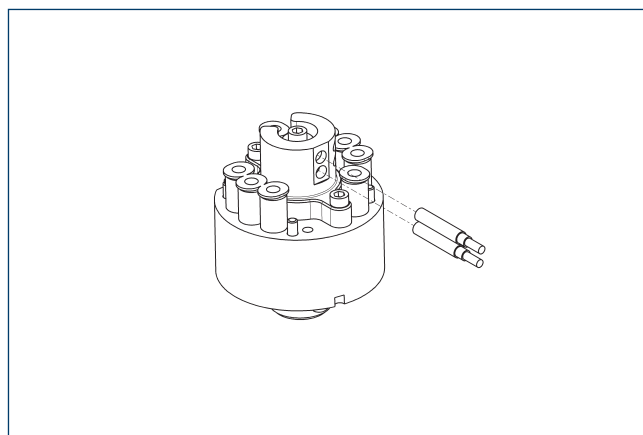
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver Näherungsschalter		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
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	
Clip für Stecker/Buchse		
CLI-M8	0301463	

- 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 35mm.

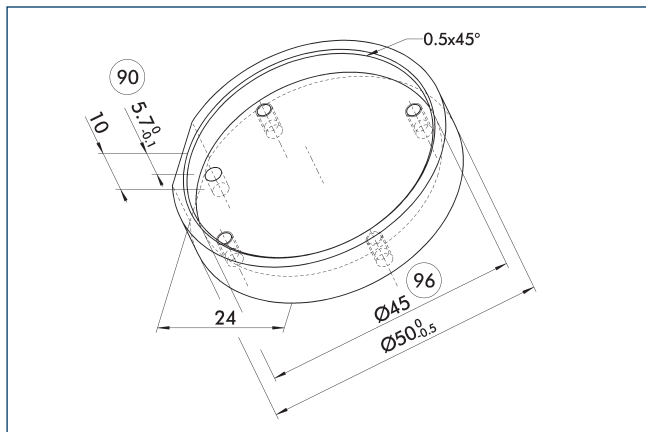
Kolbenhubkontrolle für SWK-011-H



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver Näherungsschalter		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
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	
Clip für Stecker/Buchse		
CLI-M8	0301463	

- ① Zur Abfrage zweier Positionen werden pro Einheit zwei Sensoren benötigt. Optional erhältlich sind Verlängerungskabel oder Sensor-Verteiler. Weitere Produktvarianten des Sensors, zusätzliche Informationen und technische Daten finden sich im Katalogkapitel des Sensors.

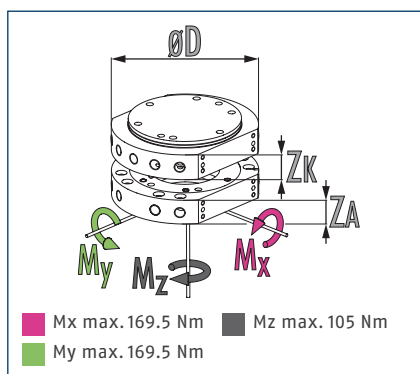
Adapterplattengestaltung



- ⑨0 Empfohlene Tiefe der Adapterplatte ⑨6 Passung für Zentrierung

Empfehlung zur Gestaltung der Adapterplatte.

Dimensionen und max. Belastungen



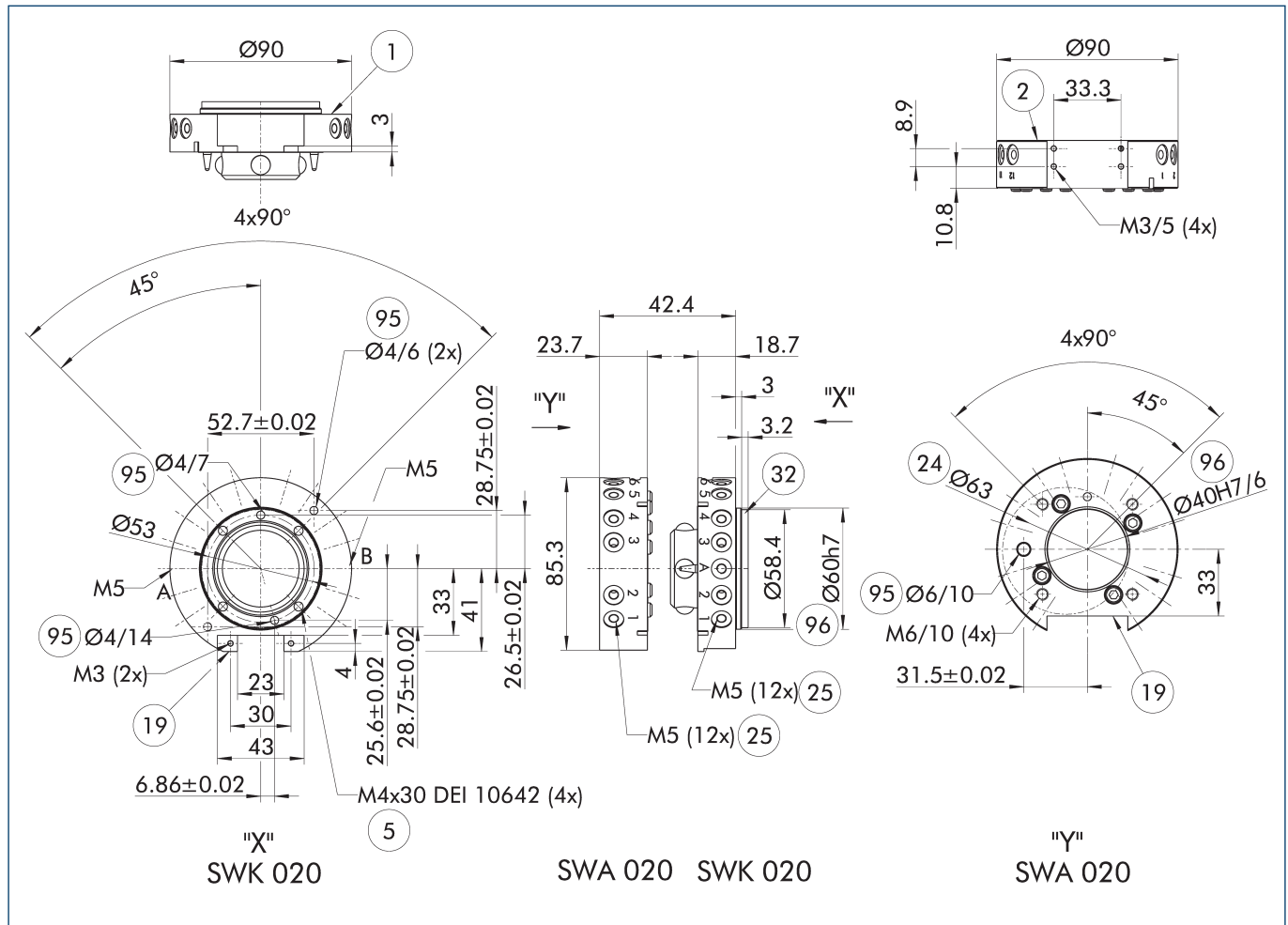
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-020-000-000	SWK-020HM-000-000-SQ	SWA-020-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		0302322		0302323
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	25	25	25
Kolbenhubabfrage		optional	integriert	
Verriegelungskraft	[N]	2300	2300	2300
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	0.54	0.68	0.32
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	2	2	2
Luftanschlussgewinde		12x M5	12x M5	12x M5
Pneumatikdurchführung				
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
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	90 x 18.7	90 x 46	90 x 23.7
Anschraubbild		K	K	K

* *Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

Hauptansicht



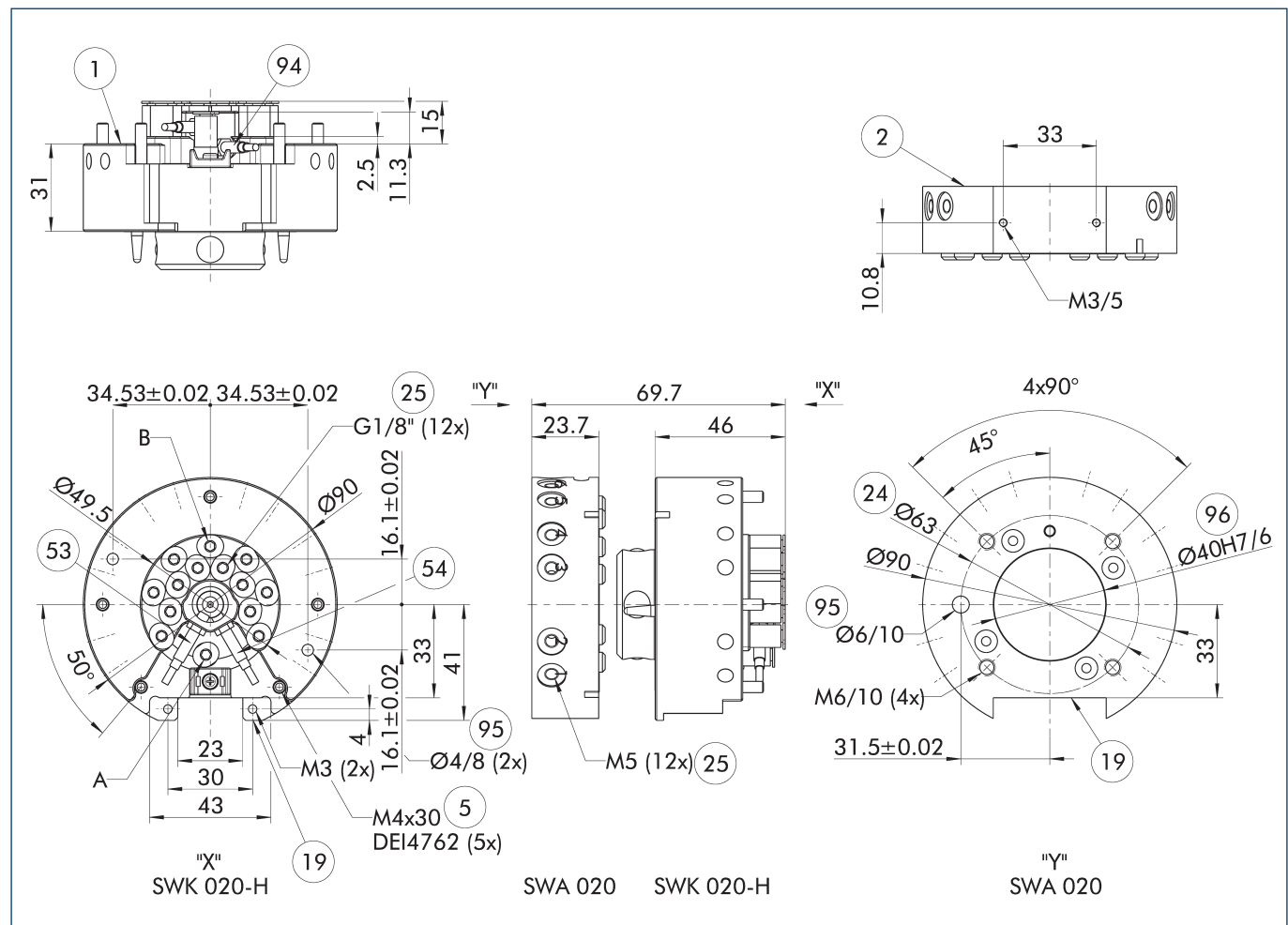
Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- 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 Schrauben

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

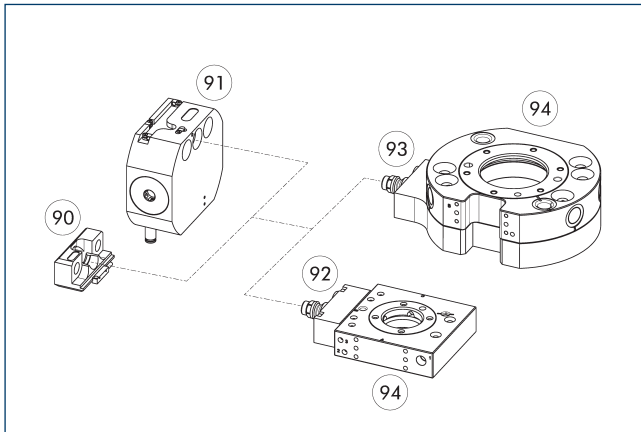
Hauptansicht SWK-020-H



Durch axiale Luftanschlüsse bestens geeignet für Roboter mit Hohlwelle.

- | | |
|--|---------------------------------------|
| 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 Schrauben | 94 Näherungsschalter optional |
| 19 Anschraubfläche für Optionen | 95 Passung für Zentrierstift |
| | 96 Passung für Zentrierung |

Ablagesystem SWM-B

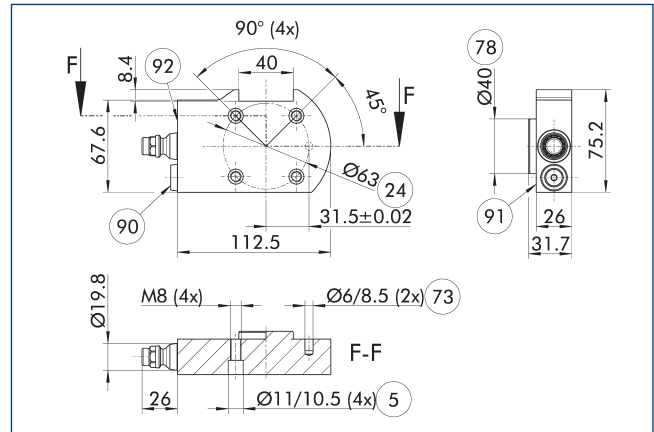


- 90 SWM-B 085
 91 SWM-B 085-V
 92 Seitliche Platte
 93 Zwischenplatte
 94 Schnellwechseladapter SWA

Ablagesystem mit (-V) und ohne Verriegelung für eine sichere Werkzeugablage. Details sowie weiteres Zubehör finden Sie in den Katalogkapiteln „SWM-B“ und „SWM“.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablagesystem		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

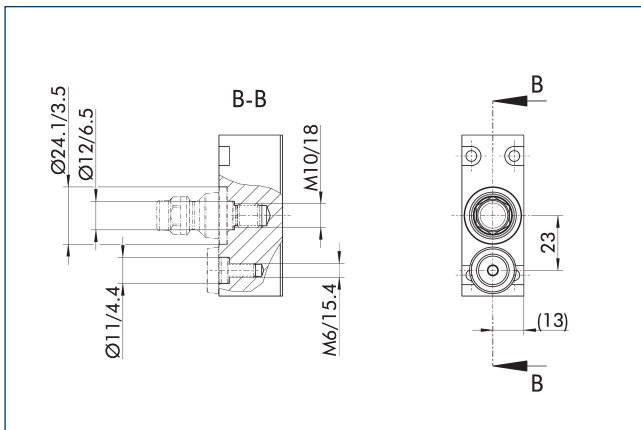
Adapterplatte SWA 020/021/022



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
 24 Lochkreis
 73 Passung für Zentrierstift
 78 Passung für Zentrierung
 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
 91 Anbauseite SWA
 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-020/021/022-SWM-B 085	x1523816	SWA 020/021/022
A-SWA-020/021/022-SWM-B 085-V	x1523845	SWA 020/021/022

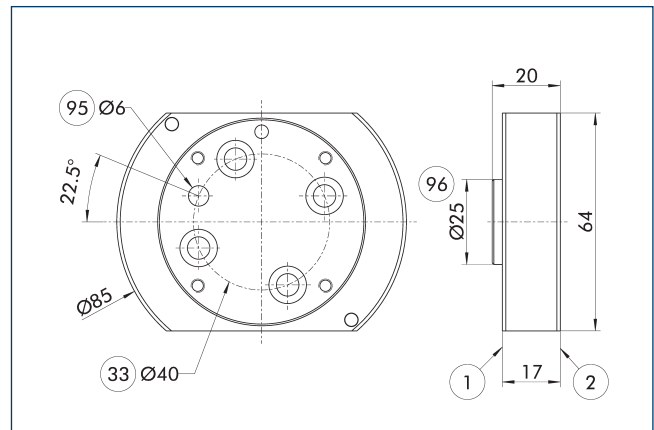
Adapterplattengestaltung SWM-B



Anstelle der Verwendung einer Standardadapterplatte können Ablagebolzen und Verdrehsicherung auch an eine kundenspezifische Adapterplatte angebracht werden. Für eine fehlerfreie Funktion müssen alle Maße gemäß Zeichnung, insbesondere die Abstände der Verdrehsicherungen zum Ablagebolzen berücksichtigt werden. Die Zeichnung ist auch für alle unten aufgeführten Standardplatten gültig.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-020/021/022-SWM-B 085	x1523816	SWA 020/021/022
A-SWA-020/021/022-SWM-B 085-V	x1523845	SWA 020/021/022

Adapterplatte ISO-A40-R



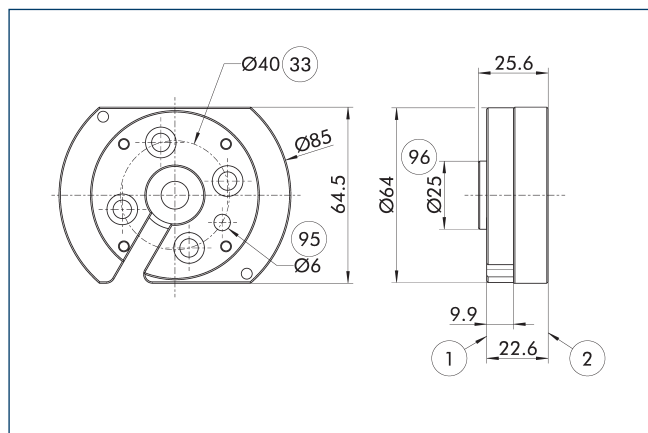
- 1 Anschluss roboterseitig
 2 Anschluss werkzeugseitig
 33 Lochkreis DIN ISO-9409
 95 Passung für Zentrierstift
 96 Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- 1 Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A40-SIP-R



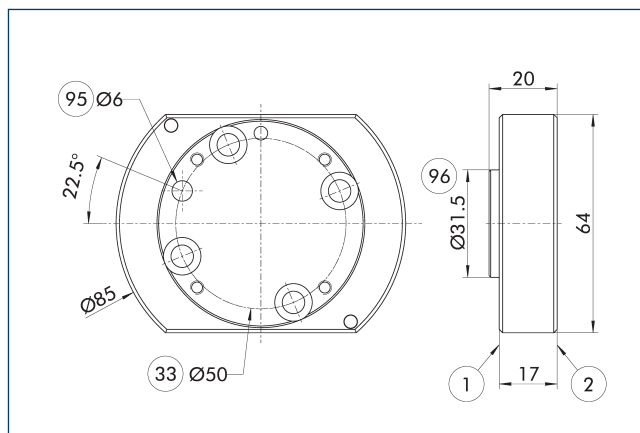
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A50-R



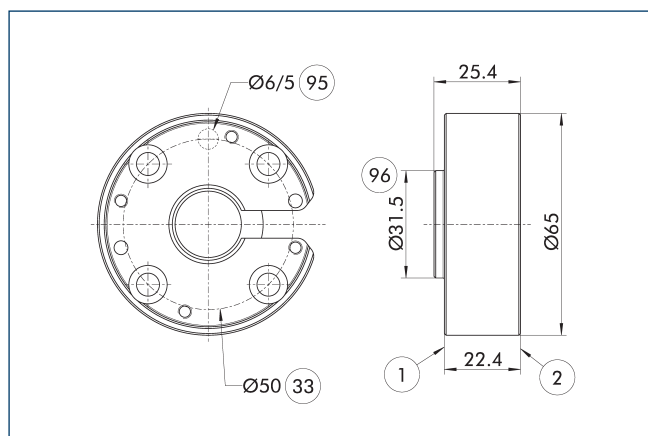
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A50-SIP-R



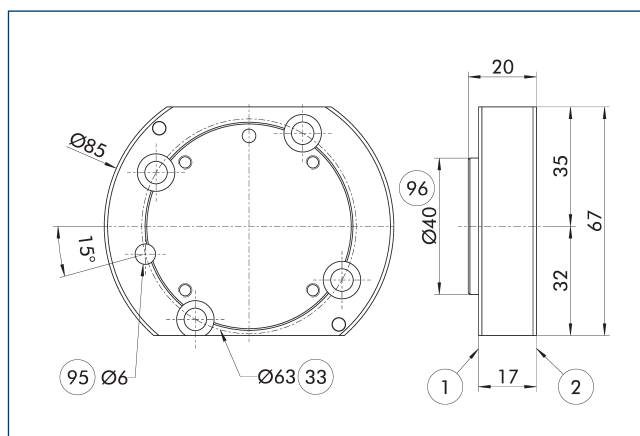
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A63-R



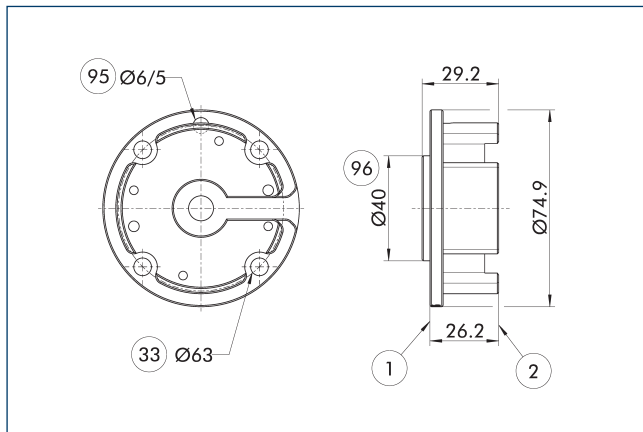
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A63-SIP-R



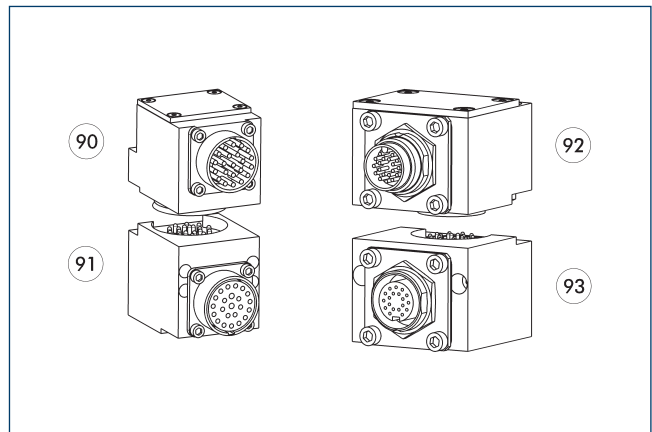
- ① Anschluss roboterseitig
 ② Anschluss werkzeugseitig
 ③ Lochkreis DIN ISO-9409
 ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Elektrisches Durchführungsmodul



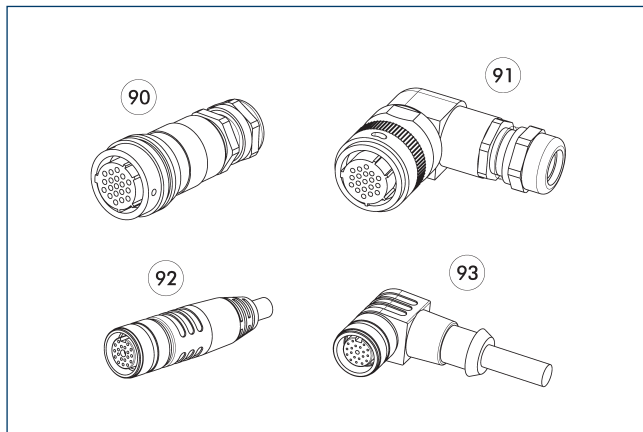
- ⑨① Elektromodul mit Bajonettverschluss, roboterseitig
 ⑨② Elektromodul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
 ⑨③ Elektromodul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
 ⑨④ Elektromodul mit Bajonettverschluss, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig		
SW0-KE7-K	9960993	
Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig		
SW0-KE7-A	9960994	
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SW0-K12-K	9948701	12
SW0-K19-K	9937328	19
SW0-K19P-K	9949315	15
SW0-K26-K	9937798	26
SW0-KF19-K	9959886	19
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SW0-K12-A	9948702	12
SW0-K19-A	9937329	19
SW0-K26-A	9937799	26
SW0-KF19-A	9959887	19

- ① Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SW0“ oder online.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



- 90 Stecker/Buchse gerade
91 Stecker/Buchse abgewinkelt

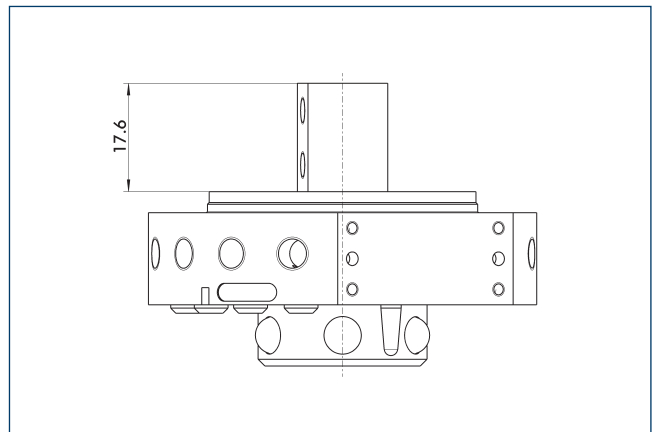
- 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge [m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

- ① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

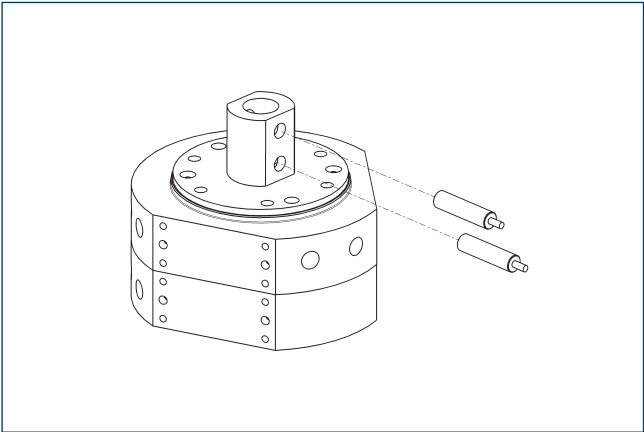
Kolbenhubkontrolle



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

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

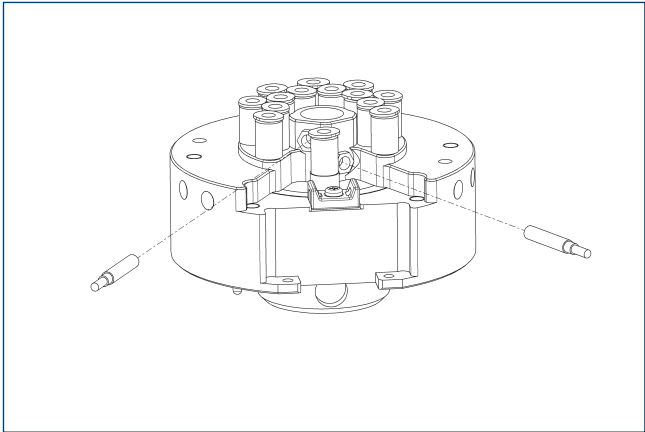
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver Näherungsschalter		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
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	
Clip für Stecker/Buchse		
CLI-M8	0301463	

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 35mm.

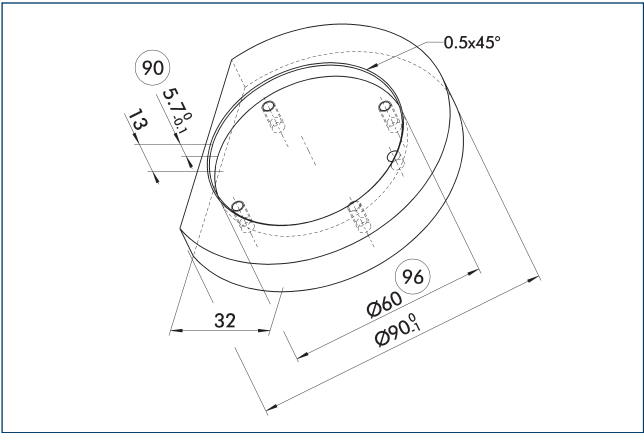
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver Näherungsschalter		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
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	
Clip für Stecker/Buchse		
CLI-M8	0301463	

① Zur Abfrage zweier Positionen werden pro Einheit zwei Sensoren benötigt. Optional erhältlich sind Verlängerungskabel oder Sensor-Verteiler. Weitere Produktvarianten des Sensors, zusätzliche Informationen und technische Daten finden sich im Katalogkapitel des Sensors.

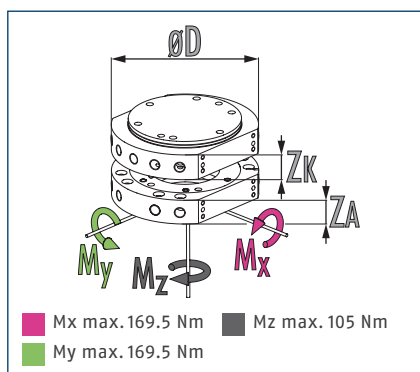
Adapterplattengestaltung



⑨0 Empfohlene Tiefe der Adapterplatte ⑨6 Passung für Zentrierung

Empfehlung zur Gestaltung der Adapterplatte.

Dimensionen und max. Belastungen



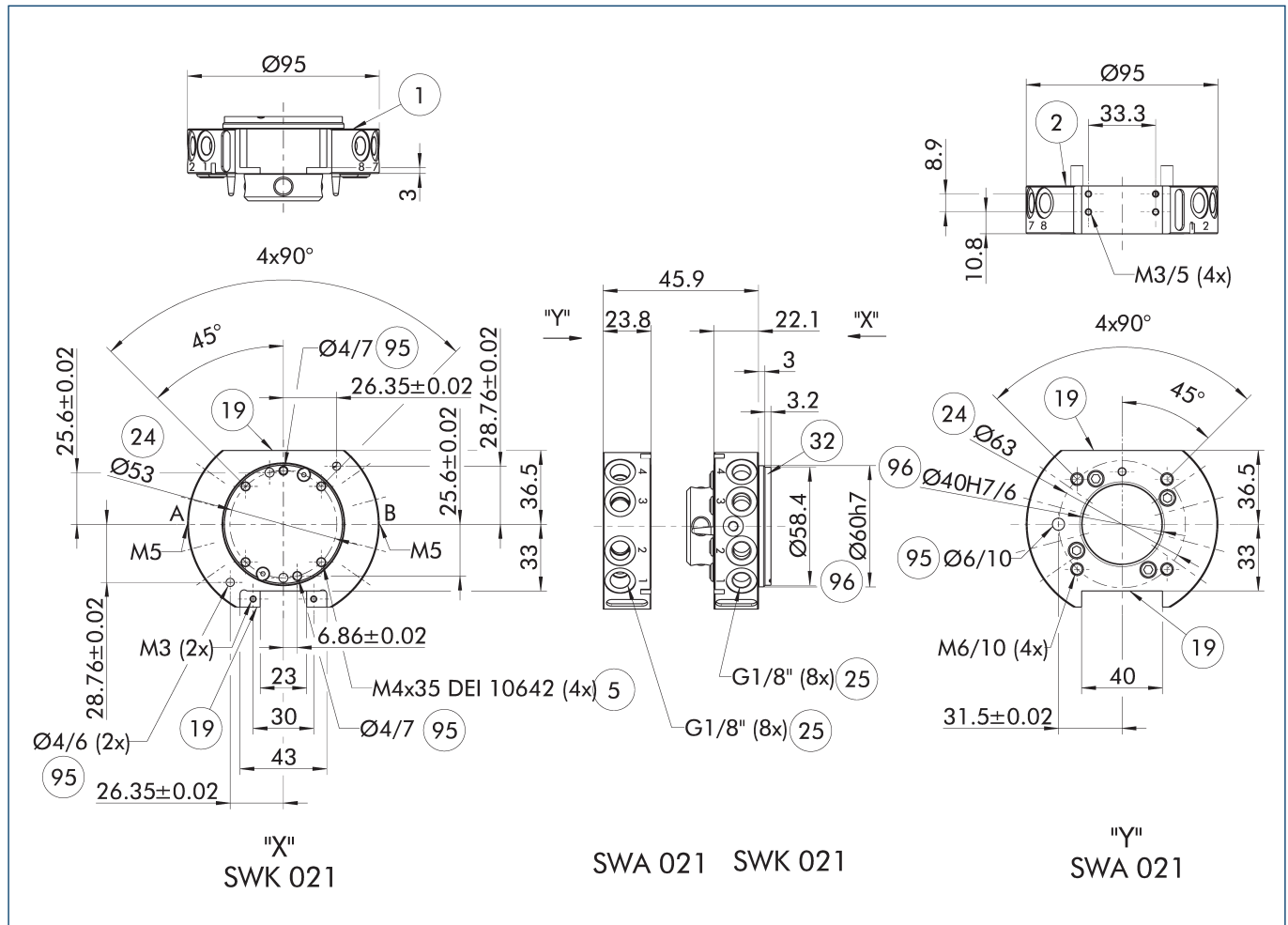
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-021-000-000	SWK-021HM-000-000-SQ	SWA-021-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		0302326		0302327
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	25	25	25
Kolbenhubabfrage		optional	integriert	
Verriegelungskraft	[N]	2300	2300	2300
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	0.5	0.7	0.3
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	2	2	2
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
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	95 x 22.1	95 x 58.9	95 x 23.8
Anschraubbild		K Seite A/K J über Adapterplatte Seite B	K Seite A/K J über Adapterplatte Seite B	K Seite A/K J über Adapterplatte Seite B

* *Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

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 Schrauben

①9 Anschraubfläche für Optionen

②4 Lochkreis

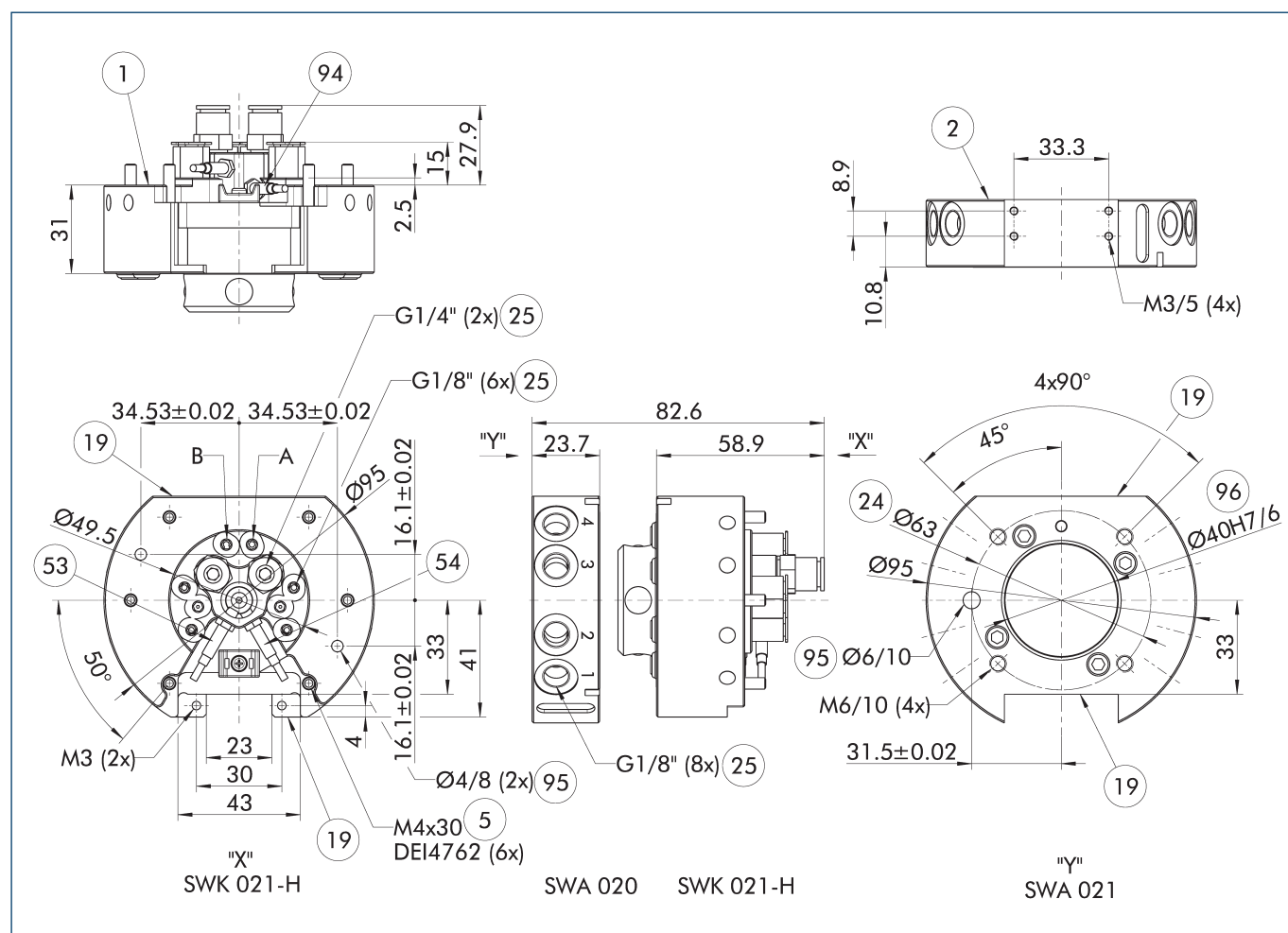
②5 Pneumatikdurchführungen

③2 Abdeckung

⑨5 Passung für Zentrierstift

⑨6 Passung für Zentrierung

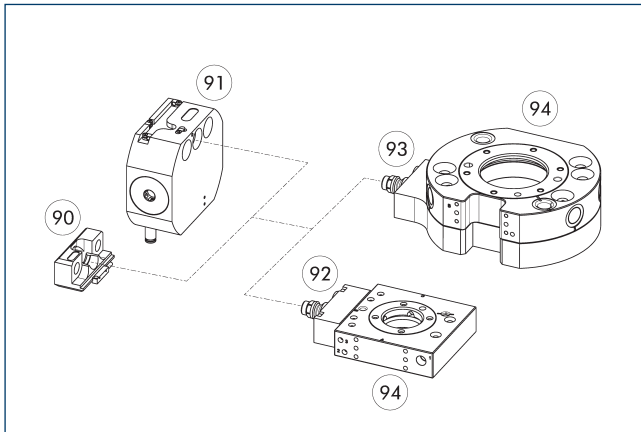
Hauptansicht SWK-021-H



Durch axiale Luftanschlüsse bestens geeignet für Roboter mit Hohlwelle.

- | | |
|---|----------------------------------|
| 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 Schrauben | (94) Näherungsschalter optional |
| (19) Anschraubfläche für Optionen | (95) Passung für Zentrierstift |
| | (96) Passung für Zentrierung |

Ablagesystem SWM-B

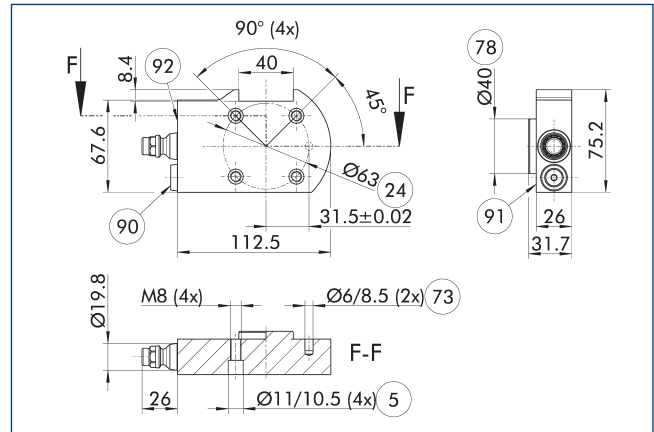


- 90 SWM-B 085
 91 SWM-B 085-V
 92 Seitliche Platte
 93 Zwischenplatte
 94 Schnellwechseladapter SWA

Ablagesystem mit (-V) und ohne Verriegelung für eine sichere Werkzeugablage. Details sowie weiteres Zubehör finden Sie in den Katalogkapiteln „SWM-B“ und „SWM“.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablagesystem		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

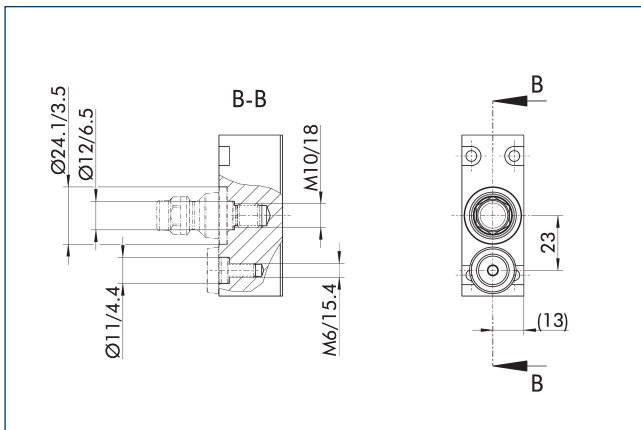
Adapterplatte SWA 020/021/022



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
 24 Lochkreis
 73 Passung für Zentrierstift
 78 Passung für Zentrierung
 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
 91 Anbauseite SWA
 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-020/021/022-SWM-B 085	x1523816	SWA 020/021/022
A-SWA-020/021/022-SWM-B 085-V	x1523845	SWA 020/021/022

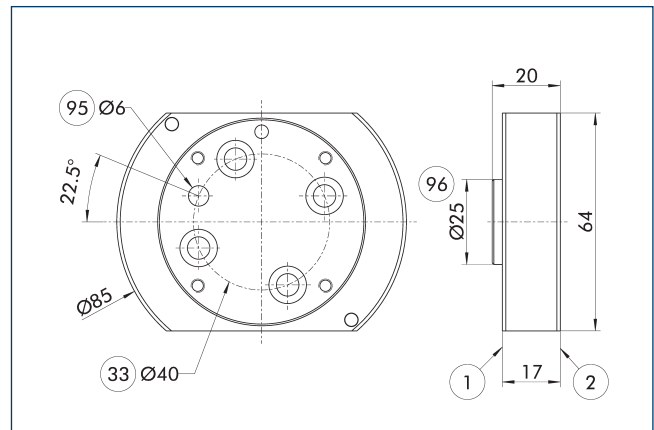
Adapterplattengestaltung SWM-B



Anstelle der Verwendung einer Standardadapterplatte können Ablagebolzen und Verdrehsicherung auch an eine kundenspezifische Adapterplatte angebracht werden. Für eine fehlerfreie Funktion müssen alle Maße gemäß Zeichnung, insbesondere die Abstände der Verdrehsicherungen zum Ablagebolzen berücksichtigt werden. Die Zeichnung ist auch für alle unten aufgeführten Standardplatten gültig.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-020/021/022-SWM-B 085	x1523816	SWA 020/021/022
A-SWA-020/021/022-SWM-B 085-V	x1523845	SWA 020/021/022

Adapterplatte ISO-A40-R



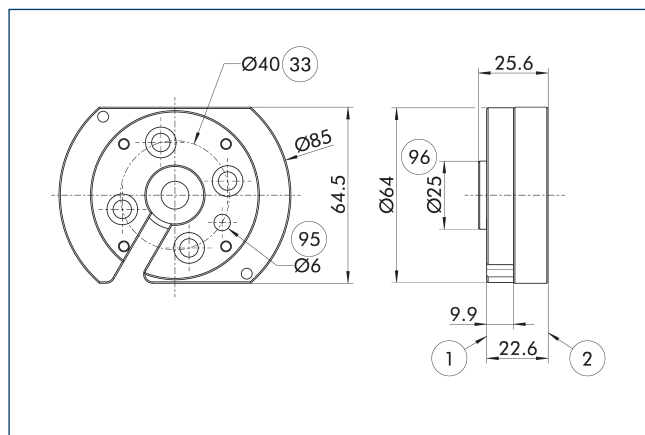
- 1 Anschluss roboterseitig
 2 Anschluss werkzeugseitig
 33 Lochkreis DIN ISO-9409
 95 Passung für Zentrierstift
 96 Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A40-SIP-R



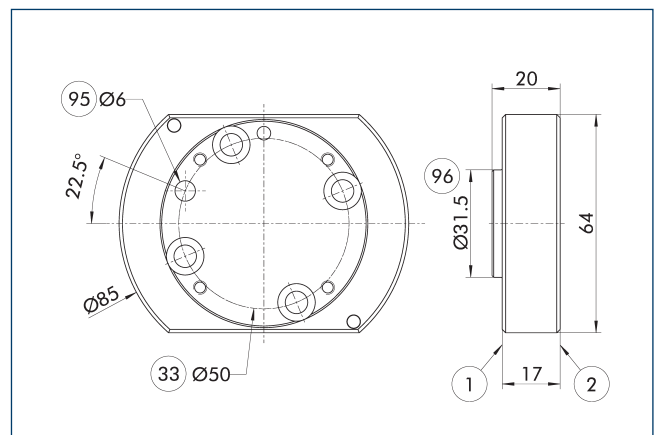
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A50-R



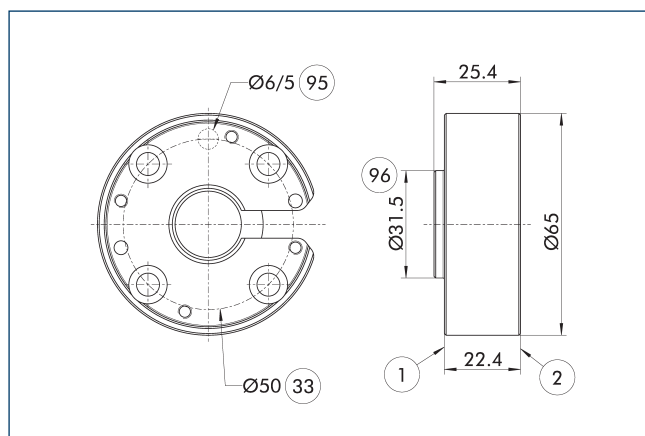
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A50-SIP-R



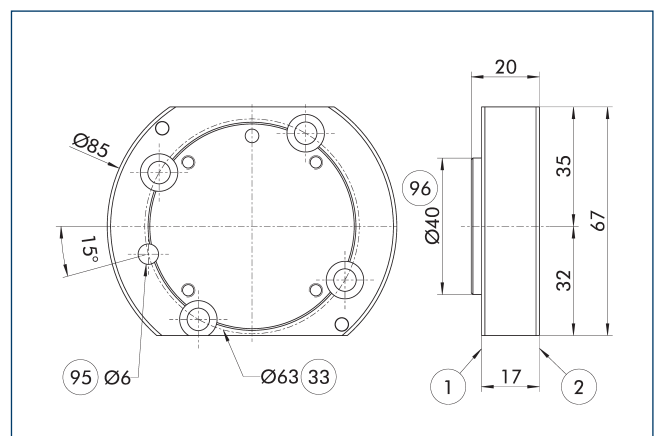
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A63-R



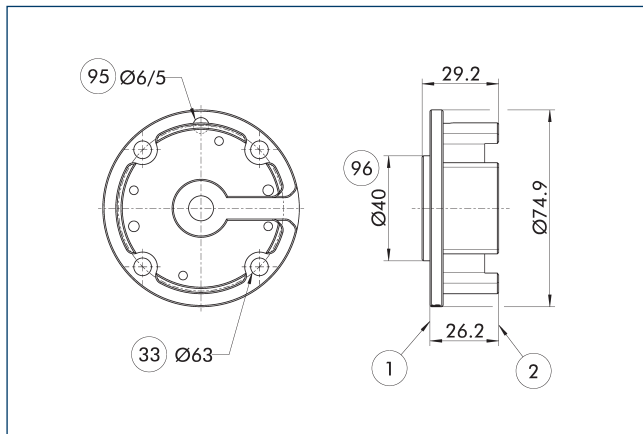
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Adapterplatte ISO-A63-SIP-R



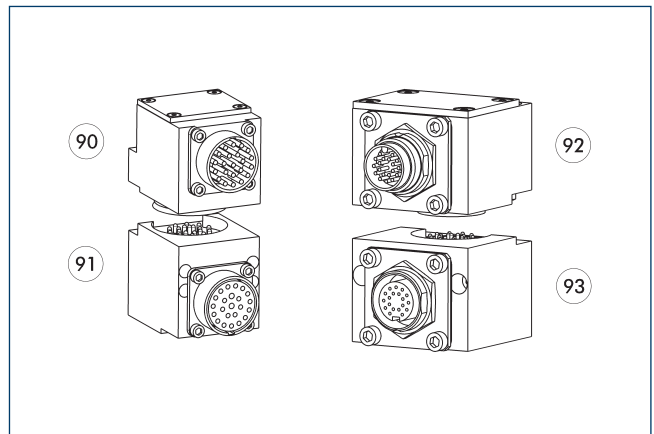
- ① Anschluss roboterseitig
 ② Anschluss werkzeugseitig
 ③ Lochkreis DIN ISO-9409
 ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle, nicht geeignet an Schnellwechselkopf für Hohlwellenroboter.

Elektrisches Durchführungsmodul



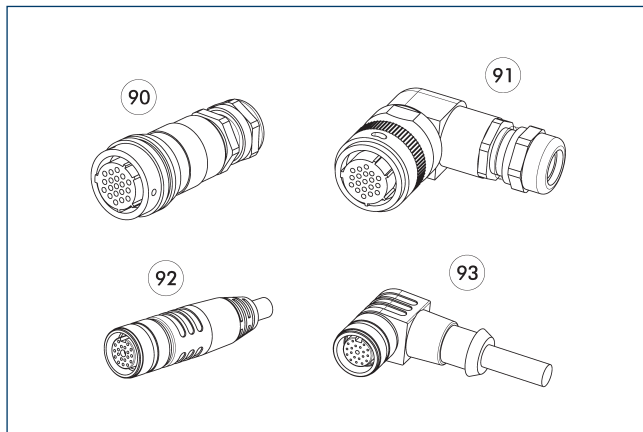
- ⑨① Elektromodul mit Bajonettverschluss, roboterseitig
 ⑨② Elektromodul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
 ⑨③ Elektromodul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig		
SW0-KE7-K	9960993	
Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig		
SW0-KE7-A	9960994	
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SW0-K12-K	9948701	12
SW0-K19-K	9937328	19
SW0-K19P-K	9949315	15
SW0-K26-K	9937798	26
SW0-KF19-K	9959886	19
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SW0-K12-A	9948702	12
SW0-K19-A	9937329	19
SW0-K26-A	9937799	26
SW0-KF19-A	9959887	19

- ① Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SW0“ oder online.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



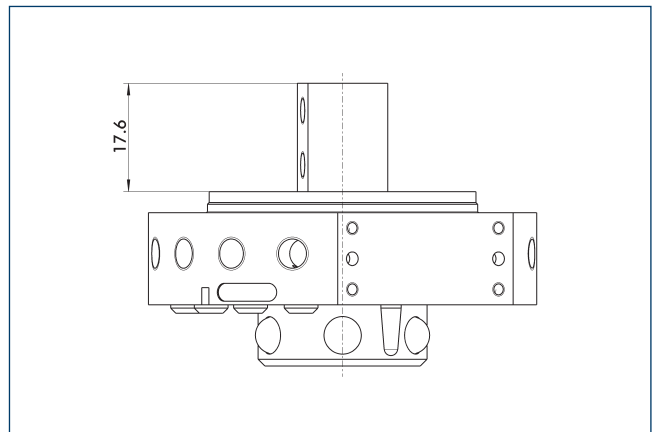
- 90 Stecker/Buchse gerade
- 91 Stecker/Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge [m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

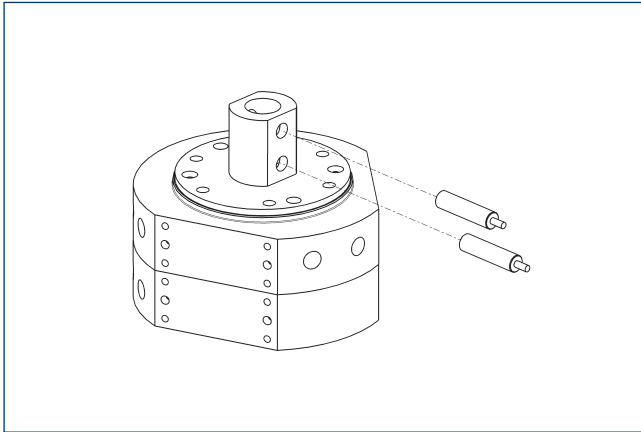
Kolbenhubkontrolle



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

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

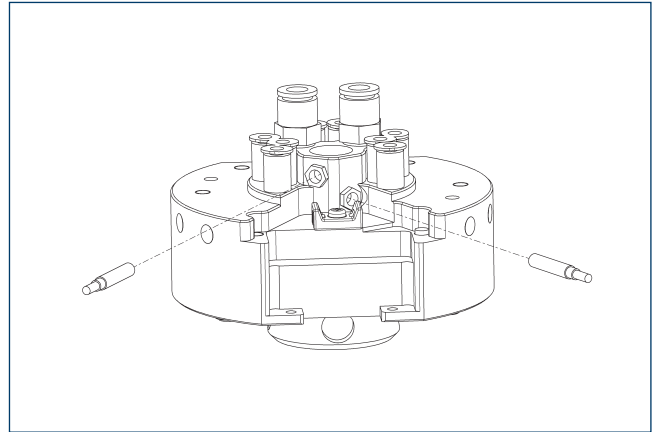
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver Näherungsschalter		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
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	
Clip für Stecker/Buchse		
CLI-M8	0301463	

- 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 35mm.

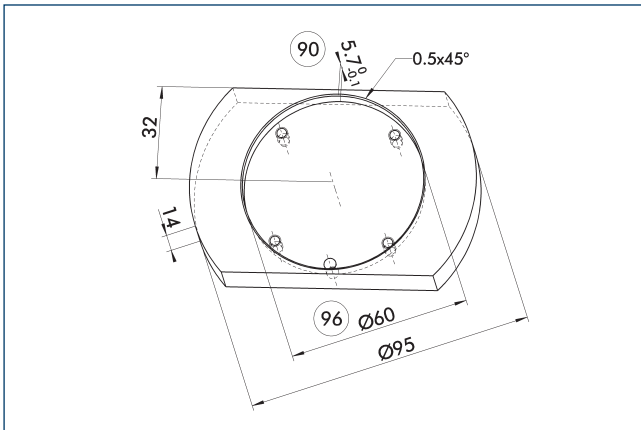
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver Näherungsschalter		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
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	
Clip für Stecker/Buchse		
CLI-M8	0301463	

- ① Zur Abfrage zweier Positionen werden pro Einheit zwei Sensoren benötigt. Optional erhältlich sind Verlängerungskabel oder Sensor-Verteiler. Weitere Produktvarianten des Sensors, zusätzliche Informationen und technische Daten finden sich im Katalogkapitel des Sensors.

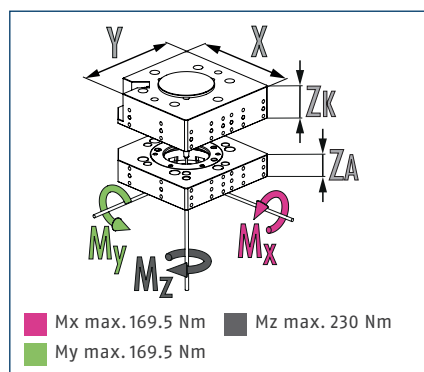
Adapterplattengestaltung



- ⑨0 Empfohlene Tiefe der Adapterplatte ⑨6 Passung für Zentrierung

Empfehlung zur Gestaltung der Adapterplatte.

Dimensionen und max. Belastungen



① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

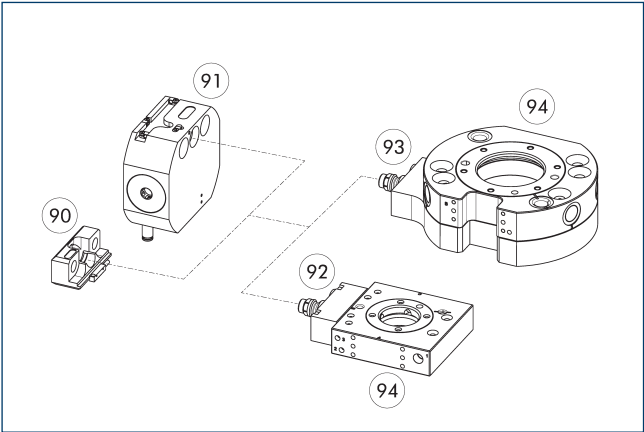
Bezeichnung		SWK-029-0-0-0-SM	SWA-029-0-0-0
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		1499175	1499191
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	35	35
Kolbenhubabfrage		integriert	
Verriegelungskraft	[N]	2850	2850
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.0152	0.0152
Eigenmasse	[kg]	0.99	0.67
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1.5	1.5
Luftanschlussgewinde		2x G1/8"	2x G1/8"
Pneumatikdurchführung			
Luftanschlussgewinde		4x M5	4x M5
Pneumatikdurchführung			
Hauptanschlussgewinde Ver-/Entriegeln		M5	M5
Max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	0.9	0.9
Max. zul. Winkelversatz	[°]	0.8	0.8
Anschluss roboterseitig		ISO 9409-1-50-4-M6 **	ISO 9409-1-50-4-M6
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Min./max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Abmaße X x Y x Z*	[mm]	100 x 94.5 x 35.4	100 x 94.5 x 26.9
Anschraubbild		3 x J	3 x J

* Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

** **Roboterseitiger Direktanschluss für ISO 9409-40-4-M6 auf Anfrage erhältlich.

A, a Luftanschluss verriegelt	(25) Pneumatikdurchführungen
B, b Luftanschluss entriegelt	(53) Abfrage Position entriegelt
(1) Anschluss roboterseitig	(54) Abfrage Position verriegelt
(2) Anschluss werkzeugseitig	(92) Langloch mit Senkung (von Gegenseite)
(5) Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben	(95) Passung für Zentrierstift
(19) Anschraubfläche für Optionen	(96) Passung für Zentrierung
(24) Lochkreis	

Ablagesystem SWM-B



- 90

SWM-B 085
- 91

SWM-B 085-V
- 92

Seitliche Platte
- 93

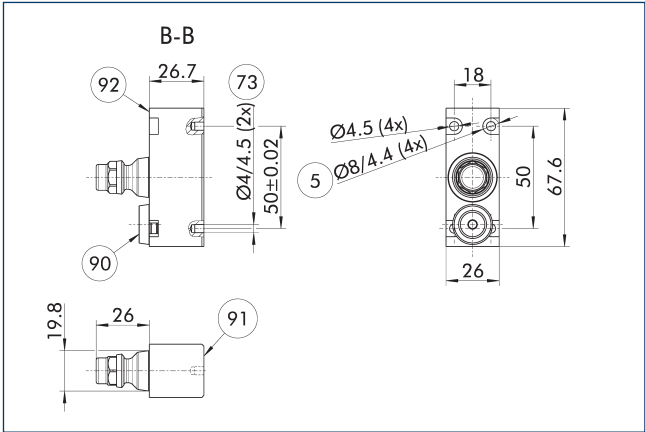
Zwischenplatte
- 94

Schnellwechseladapter SWA

Ablagesystem mit (-V) und ohne Verriegelung für eine sichere Werkzeug-ablage. Details sowie weiteres Zubehör finden Sie in den Katalogkapiteln „SWM-B“ und „SWM“.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablagesystem		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

Adapterplatte J-Anschraubbild



- 5

Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
- 73

Passung für Zentrierstift
- 90

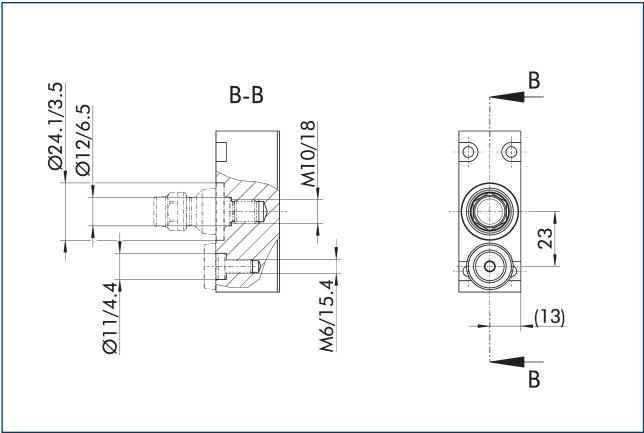
Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
- 91

Anbauseite SWA
- 92

Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	alle SWA mit J Anschraubbild
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	alle SWA mit J Anschraubbild

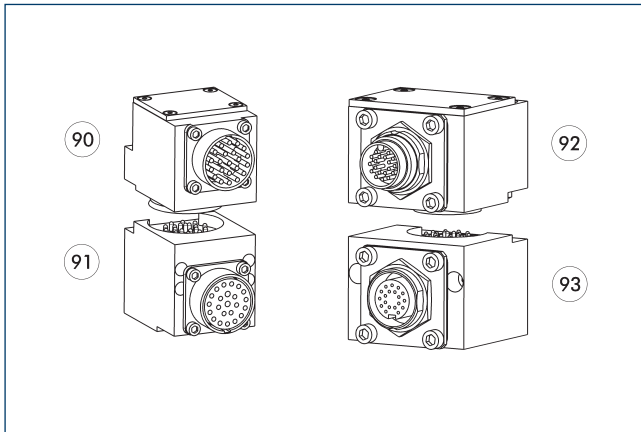
Adapterplattengestaltung SWM-B



Anstelle der Verwendung einer Standardadapterplatte können Ablage-bolzen und Verdrehsicherung auch an eine kundenspezifische Adapter-platte angebracht werden. Für eine fehlerfreie Funktion müssen alle Maße gemäß Zeichnung, insbesondere die Abstände der Verdrehsicherungen zum Ablagebolzen berücksichtigt werden. Die Zeichnung ist auch für alle unten aufgeführten Standardplatten gültig.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	alle SWA mit J Anschraubbild
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	alle SWA mit J Anschraubbild

Elektrisches Durchführungsmodul



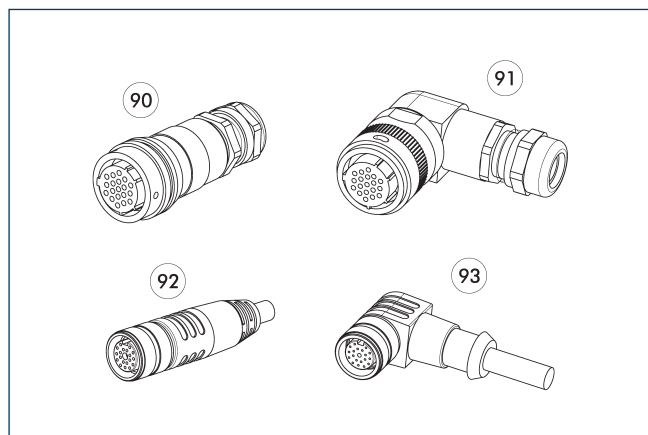
- 90 Elektromodul mit Bajonettverschluss, roboterseitig
 91 Elektromodul mit Bajonettverschluss, werkzeugseitig
 92 Elektromodul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
 93 Elektromodul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig		
SW0-RE5-K	9957444	
Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig		
SW0-RE5-A	9957445	
Durchführungsmodul Leistung roboterseitig		
SW0-MT8-K	9937157	
Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig		
SW0-MT8-A	9937158	
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SW0-G19-K	9940649	19
SW0-R19-K	9935815	19
SW0-R19R-K	9942391	15
SW0-R26-K	9935819	26
SW0-RF19-K	9948654	19
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ⓘ Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SW0“ oder online.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



- 90 Stecker/Buchse gerade
91 Stecker/Buchse abgewinkelt

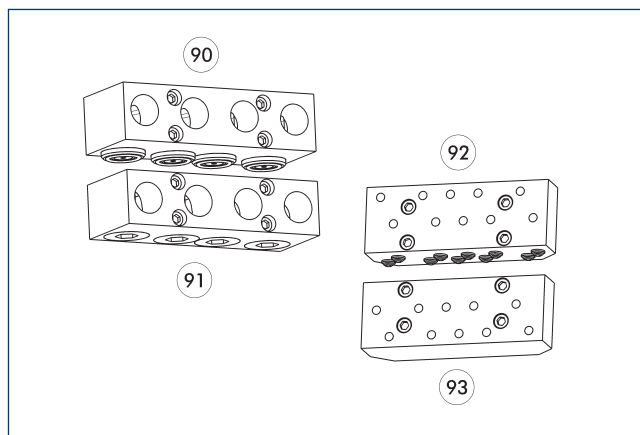
- 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-08G-K-90	0301270	
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-08G-A-90	0301271	
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Pneumatische/fluidische Durchführungsmodule



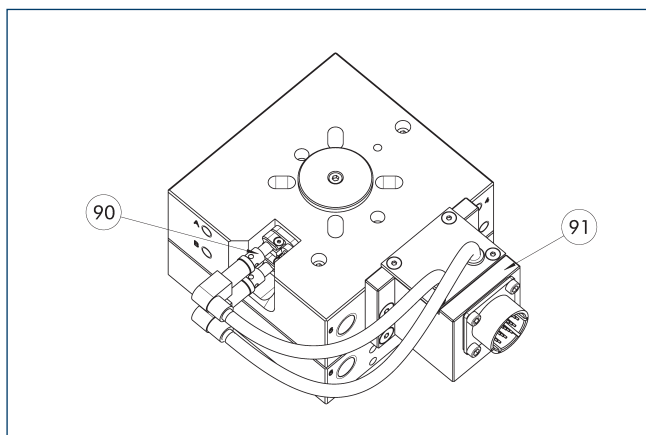
- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
92 Pneumatikmodul, roboterseitig
93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Fluiden (Luft, Vakuum oder Flüssigkeit).

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluide durchführungen
Durchführungsmodul Flüssigkeiten roboterseitig		
SW0-FG2-K	9936817	2
Durchführungsmodul Flüssigkeiten werkzeugseitig		
SW0-FG2-A	9936818	2
Durchführungsmodul Pneumatik roboterseitig		
SW0-P238-K	9940578	2
SW0-P8M5-K	9872067	8
Durchführungsmodul Pneumatik werkzeugseitig		
SW0-P238-A	9940580	2
SW0-P8M5-A	9872068	8

① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

Einbausituation Verriegelungsabfrage



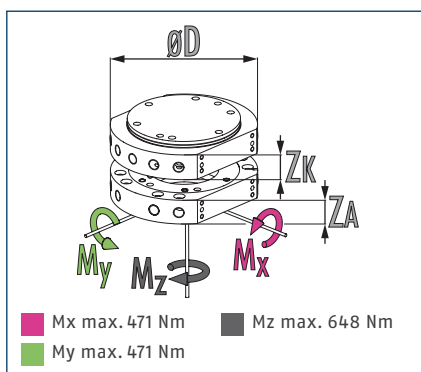
90 AS-SWK 029

91 elektrisches Optionsmodul
...R-Kopf mit integriertem
Sensoranschluss

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
AS-SWK-022/029-SM	1501841	

- ① Die -SG/-SM/-SQ/-IN-Varianten des SWK enthalten die Kolbenhubabfrage, eine zusätzliche Bestellung des Anbausatzes entfällt. Der Lieferumfang eines Anbausatzes enthält jeweils einen voreingestellten Sensor mit Halter, daher werden je SWK zwei Anbausätze benötigt.

Dimensionen und max. Belastungen



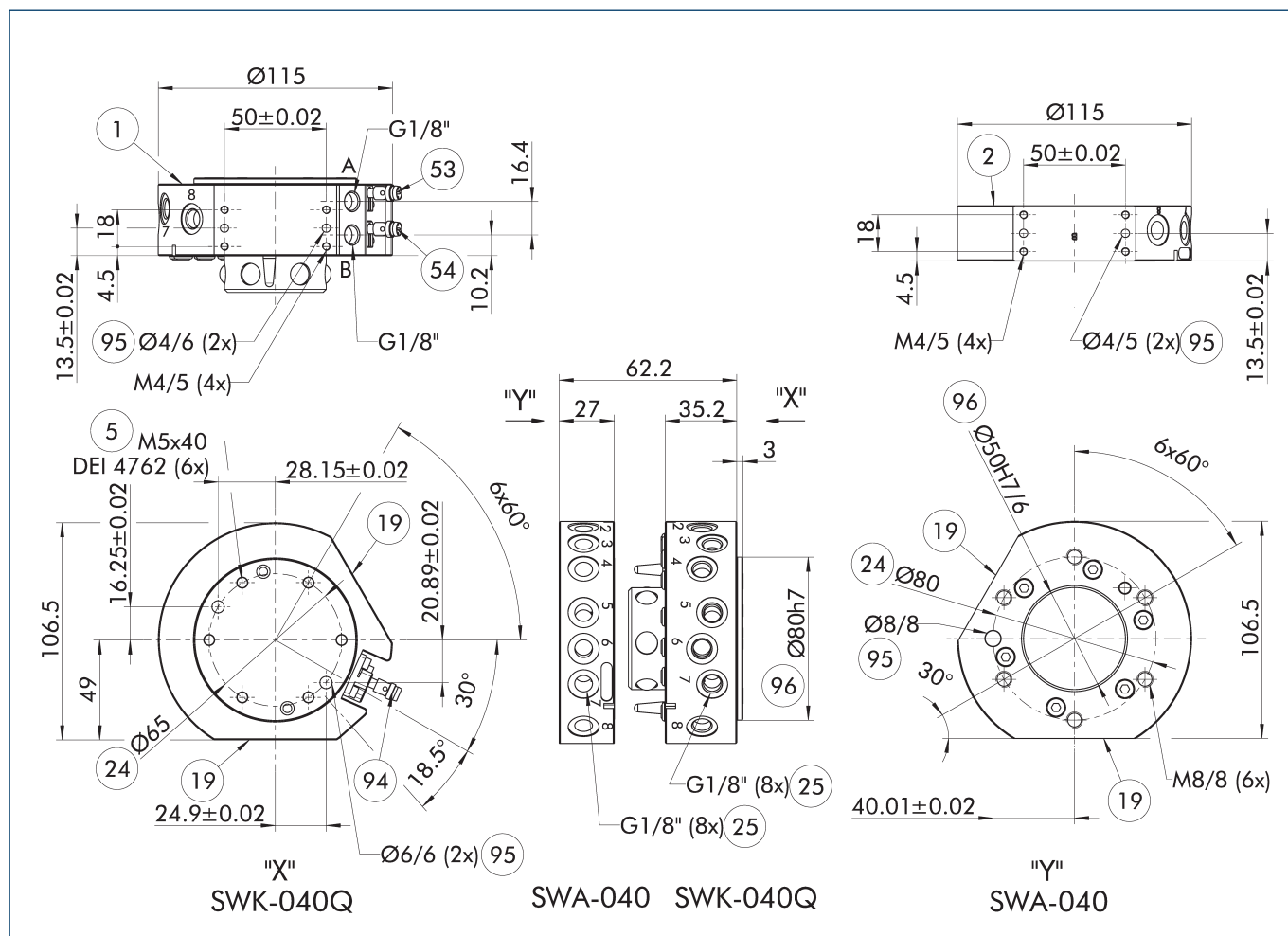
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-040Q-000-000-SG	SWA-040-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		0302364	0302343
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	50	50
Kolbenhubabfrage		integriert	
Verriegelungskraft	[N]	5650	5650
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	1.27	0.6
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3	3
Luftanschlussgewinde		8x G1/8"	8x G1/8"
Pneumatikdurchführung			
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
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	115 x 35.2	115 x 27.1
Anschraubbild		J	J

* *Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

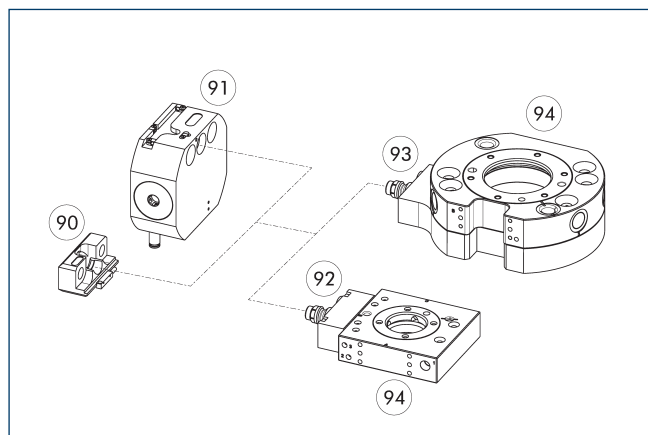
Hauptansicht



Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundaussführung 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 Schrauben | (94) Näherungsschalter optional |
| (19) Anschraubfläche für Optionen | (95) Passung für Zentrierstift |
| | (96) Passung für Zentrierung |

Ablagesystem SWM-B

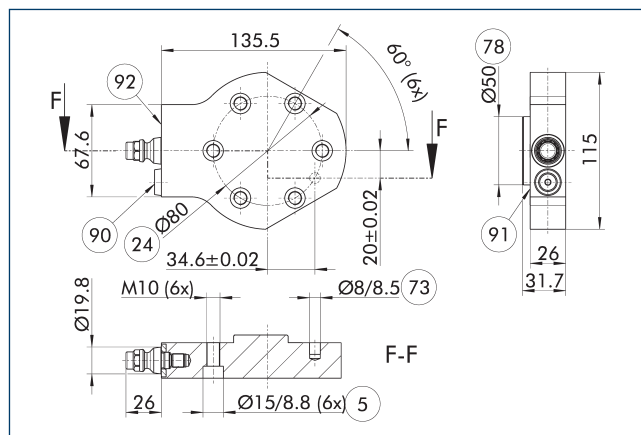


- 90 SWM-B 085
- 91 SWM-B 085-V
- 92 Seitliche Platte
- 93 Zwischenplatte
- 94 Schnellwechseladapter SWA

Ablagesystem mit (-V) und ohne Verriegelung für eine sichere Werkzeugablage. Details sowie weiteres Zubehör finden Sie in den Katalogkapiteln „SWM-B“ und „SWM“.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablagesystem		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

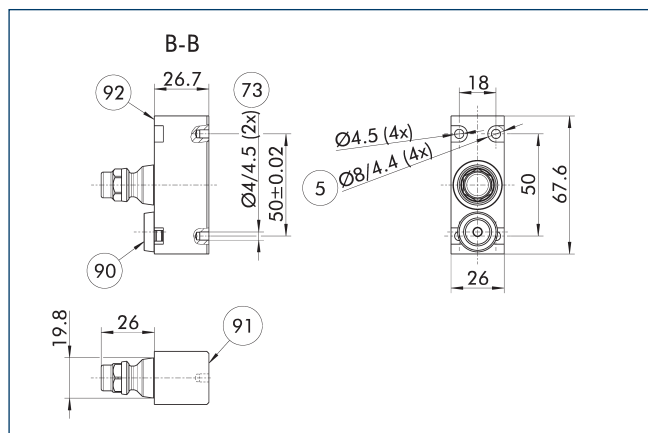
Adapterplatte SWA 040



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
- 24 Lochkreis
- 73 Passung für Zentrierstift
- 78 Passung für Zentrierung
- 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
- 91 Anbauseite SWA
- 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-040-SWM-B 085	x1523817	SWA 040
A-SWA-040-SWM-B 085-V	x1523846	SWA 040

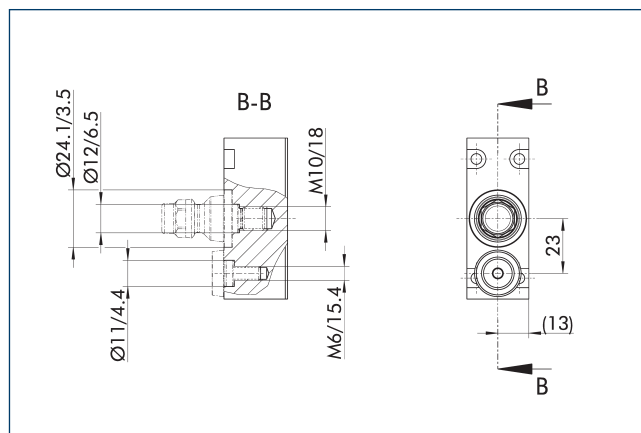
Adapterplatte J-Anschraubbild



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
- 73 Passung für Zentrierstift
- 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
- 91 Anbauseite SWA
- 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	alle SWA mit J Anschraubbild
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	alle SWA mit J Anschraubbild

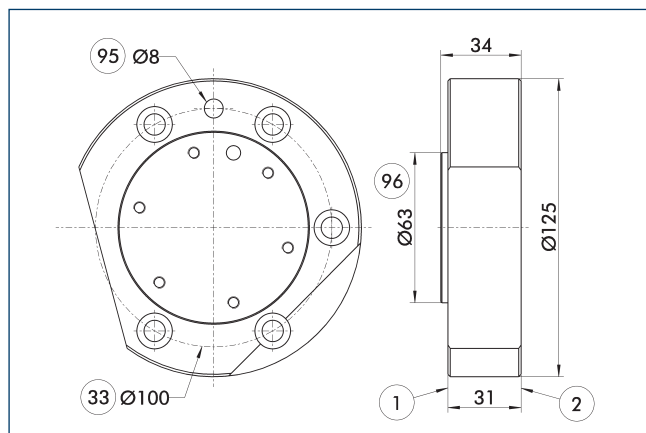
Adapterplattengestaltung SWM-B



Anstelle der Verwendung einer Standardadapterplatte können Ablagebolzen und Verdrehsicherung auch an eine kundenspezifische Adapterplatte angebracht werden. Für eine fehlerfreie Funktion müssen alle Maße gemäß Zeichnung, insbesondere die Abstände der Verdrehsicherungen zum Ablagebolzen berücksichtigt werden. Die Zeichnung ist auch für alle unten aufgeführten Standardplatten gültig.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-040-SWM-B 085	x1523817	SWA 040
A-SWA-040-SWM-B 085-V	x1523846	SWA 040
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	alle SWA mit J Anschraubbild
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	alle SWA mit J Anschraubbild

Adapterplatte ISO-A100-R

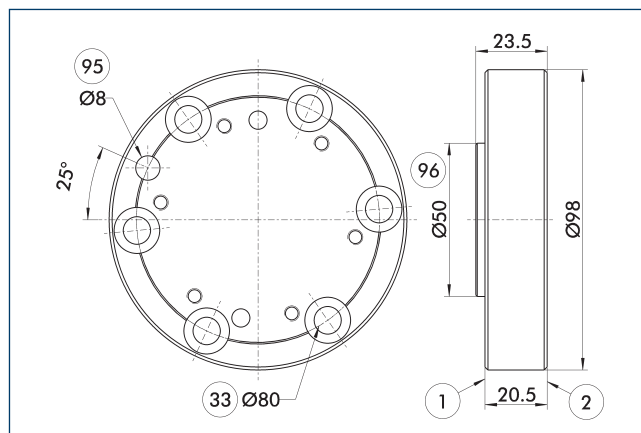


- ① Anschluss roboterseitig
 ② Anschluss werkzeugseitig
 ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
A-SWK-040-ISO-A100	0302204	

Adapterplatte ISO-A80-R

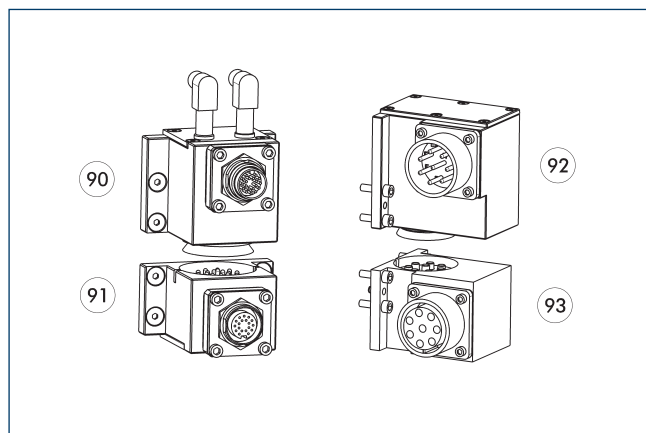


- ① Anschluss roboterseitig
 ② Anschluss werkzeugseitig
 ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
A-SWK-040-ISO-A80	0302203	

Elektrisches Durchführungsmodul



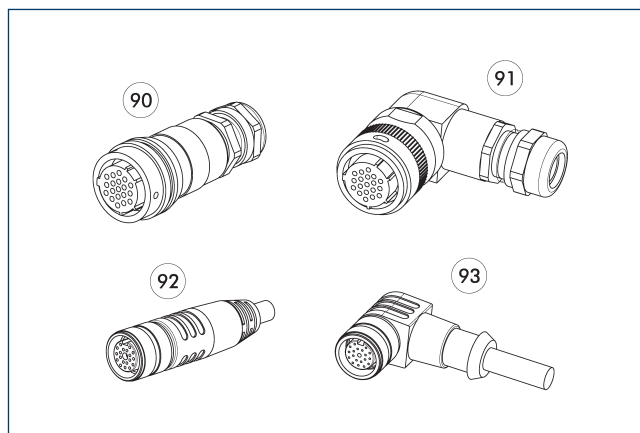
- 90 Elektromodul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- 91 Elektromodul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- 92 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
- 93 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig		
SW0-RE5-K	9957444	
Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig		
SW0-RE5-A	9957445	
Durchführungsmodul Leistung roboterseitig		
SW0-MT8-K	9937157	
Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig		
SW0-MT8-A	9937158	
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SW0-G19-K	9940649	19
SW0-R19-K	9935815	19
SW0-R19W-K	9942041	15
SW0-R26-K	9935819	26
SW0-RF19-K	9948654	19
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ① Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SW0“ oder online.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



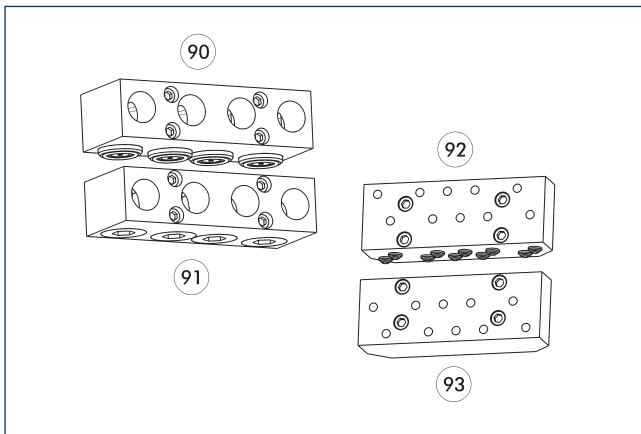
- 90 Stecker/Buchse gerade
- 91 Stecker/Buchse abgewinkelt
- 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
- 93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge [m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
KAS-36B-K-0	0301272	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
KAS-36B-A-0	0301273	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

- ① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Pneumatische/fluidische Durchführungsmodule



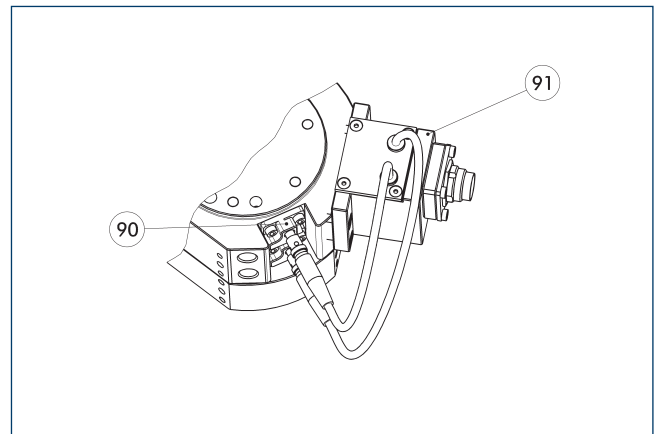
- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
 91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
 93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Fluiden (Luft, Vakuum oder Flüssigkeit).

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen
Durchführungsmodul Flüssigkeiten roboterseitig		
SWO-FG2-K	9936817	2
Durchführungsmodul Flüssigkeiten werkzeugseitig		
SWO-FG2-A	9936818	2
Durchführungsmodul Pneumatik roboterseitig		
SWO-P8M5-K	9872067	8
Durchführungsmodul Pneumatik werkzeugseitig		
SWO-P8M5-A	9872068	8

- ① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

Einbausituation Verriegelungsabfrage



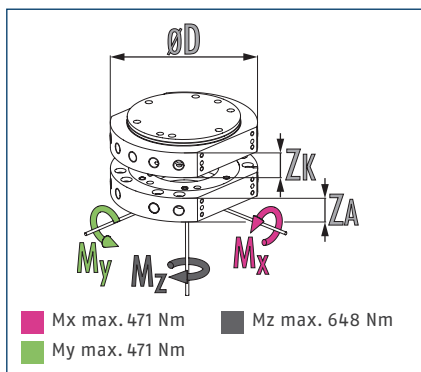
- 90 AS-SWK 040Q
 91 elektrisches Optionsmodul mit integriertem Sensoranschluss

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

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Anbausatz für Näherungsschalter	
AS-SWK-40Q/076 Anbausatz inklusive Sensor	9955216

- ① Die -SG/-SM/-SQ/-IN-Varianten des SWK enthalten die Kolbenhubabfrage, eine zusätzliche Bestellung des Anbausatzes entfällt. Der Lieferumfang eines Anbausatzes enthält jeweils einen voreingestellten Sensor mit Halter, daher werden je SWK zwei Anbausätze benötigt.

Dimensionen und max. Belastungen



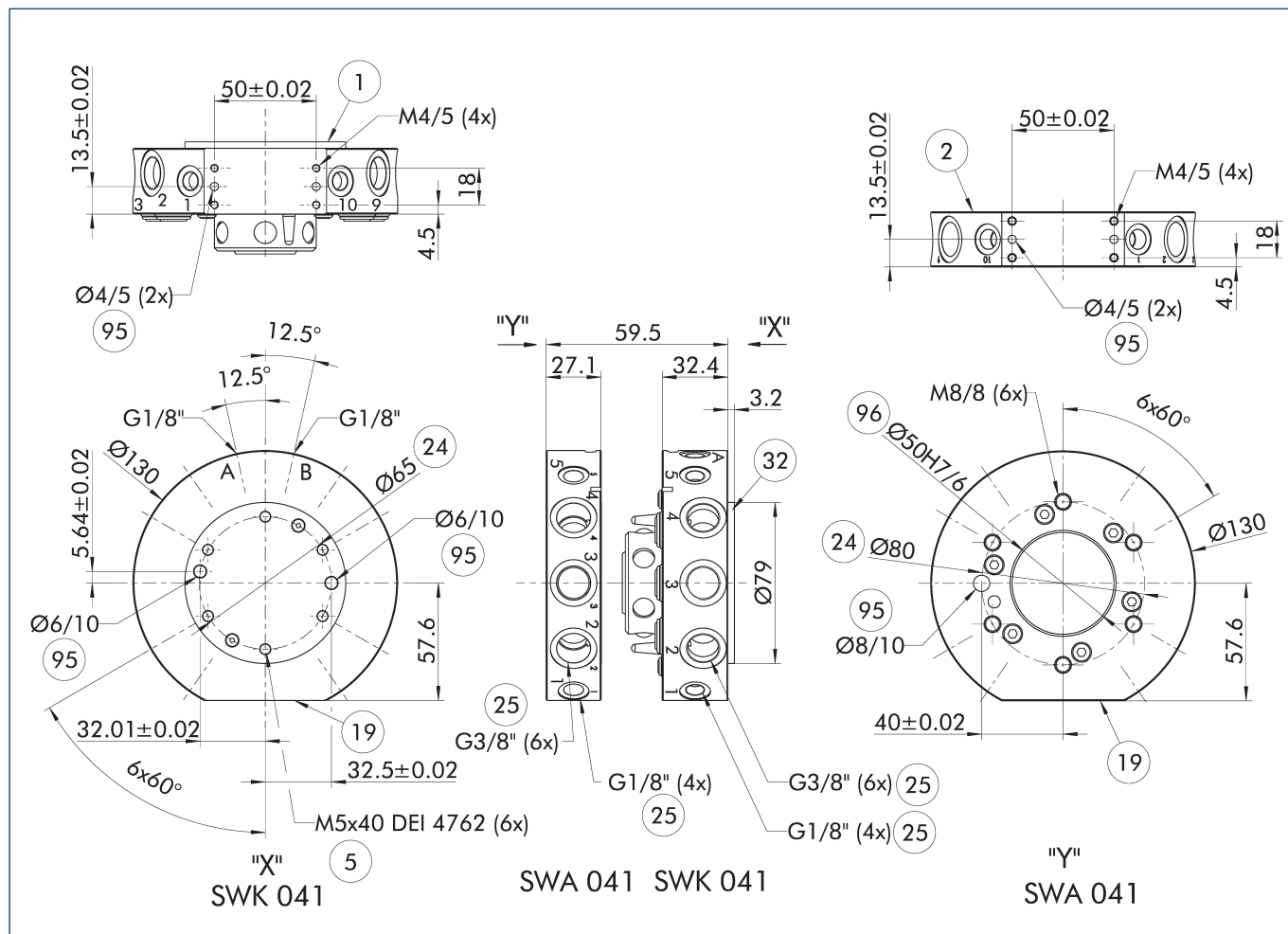
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-041-000-000	SWA-041-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		0302346	0302347
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	50	50
Kolbenhubabfrage		optional	
Verriegelungskraft	[N]	4500	4500
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	1.4	0.7
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3	3
Luftanschlussgewinde		6x G3/8"	6x G3/8"
Pneumatikdurchführung			
Luftanschlussgewinde		4x G1/8"	4x G1/8"
Pneumatikdurchführung			
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
Abmaße $\varnothing D \times Z^*$	[mm]	130 x 32.3	130 x 27
Anschraubbild		J	J

* Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

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 Schrauben

①9 Anschraubfläche für Optionen

②4 Lochkreis

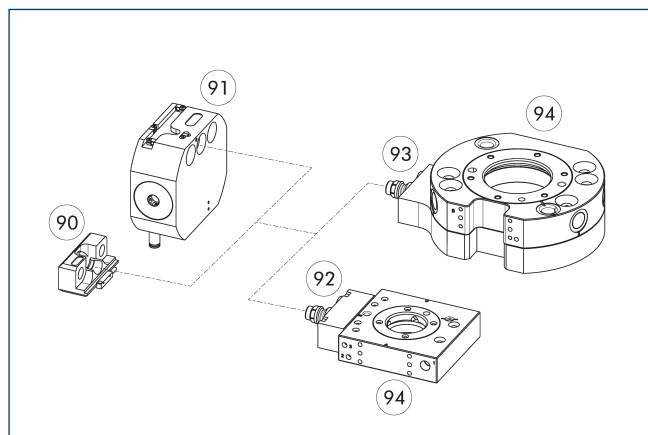
②5 Pneumatikdurchführungen

③2 Abdeckung

⑨5 Passung für Zentrierstift

⑨6 Passung für Zentrierung

Ablagesystem SWM-B

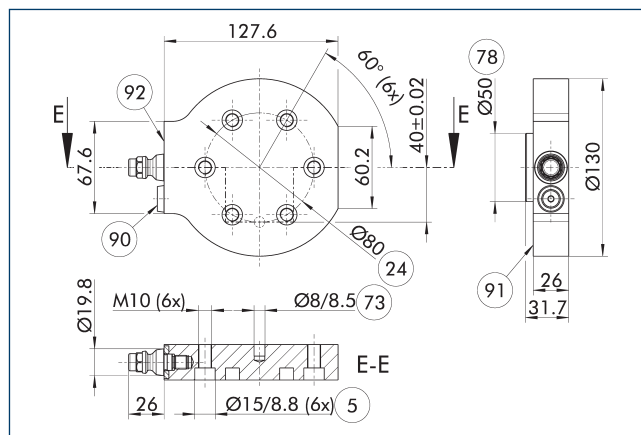


- 90 SWM-B 085
- 91 SWM-B 085-V
- 92 Seitliche Platte
- 93 Zwischenplatte
- 94 Schnellwechseladapter SWA

Ablagesystem mit (-V) und ohne Verriegelung für eine sichere Werkzeugablage. Details sowie weiteres Zubehör finden Sie in den Katalogkapiteln „SWM-B“ und „SWM“.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablagesystem		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

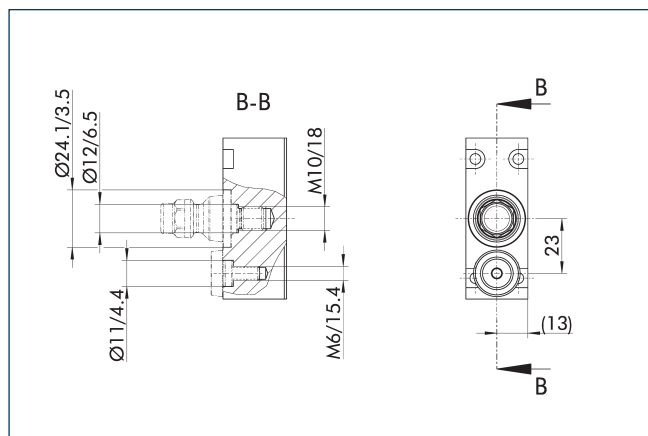
Adapterplatte SWA 041



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
- 24 Lochkreis
- 73 Passung für Zentrierstift
- 78 Passung für Zentrierung
- 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
- 91 Anbauseite SWA
- 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-041-SWM-B 085	x1523819	SWA 041
A-SWA-041-SWM-B 085-V	x1523860	SWA 041

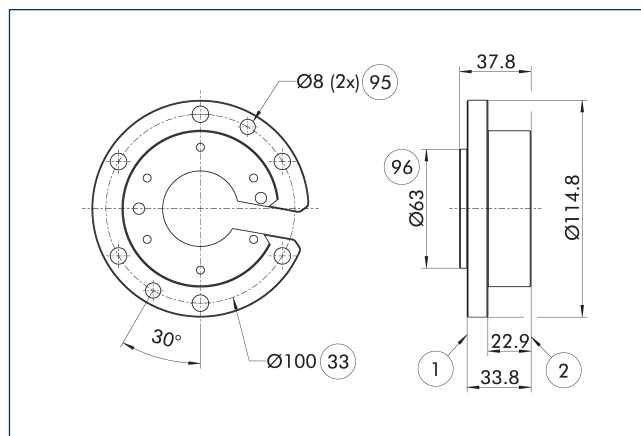
Adapterplattengestaltung SWM-B



Anstelle der Verwendung einer Standardadapterplatte können Ablagebolzen und Verdrehsicherung auch an eine kundenspezifische Adapterplatte angebracht werden. Für eine fehlerfreie Funktion müssen alle Maße gemäß Zeichnung, insbesondere die Abstände der Verdrehsicherungen zum Ablagebolzen berücksichtigt werden. Die Zeichnung ist auch für alle unten aufgeführten Standardplatten gültig.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-041-SWM-B 085	x1523819	SWA 041
A-SWA-041-SWM-B 085-V	x1523860	SWA 041

Adapterplatte ISO-A100-SIP-R



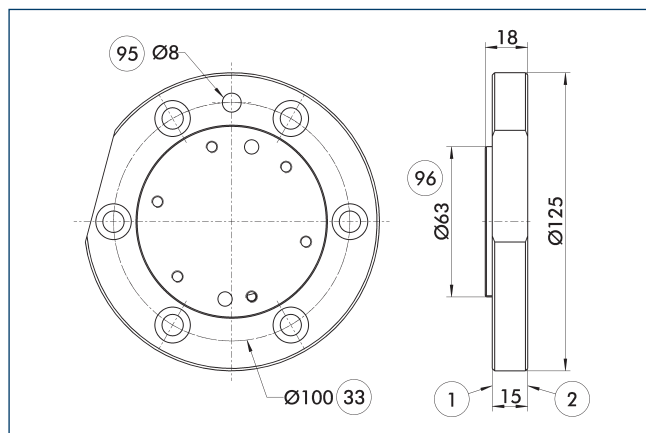
- 1 Anschluss roboterseitig
- 2 Anschluss werkzeugseitig
- 33 Lochkreis DIN ISO-9409
- 95 Passung für Zentrierstift
- 96 Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A100-R



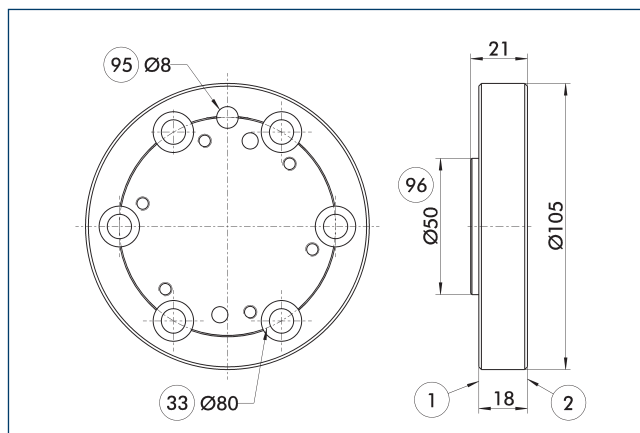
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
 ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-R



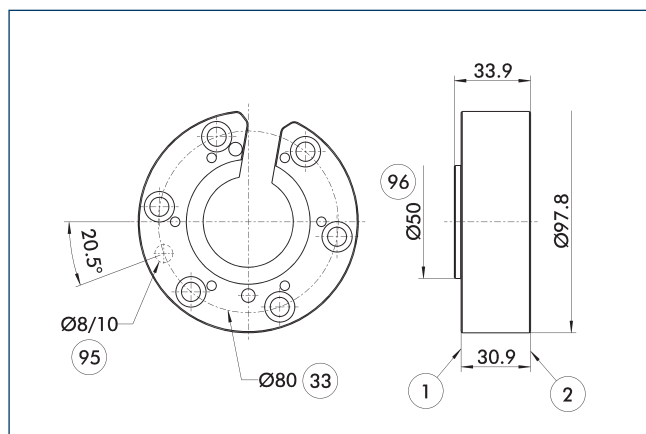
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
 ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-SIP-R



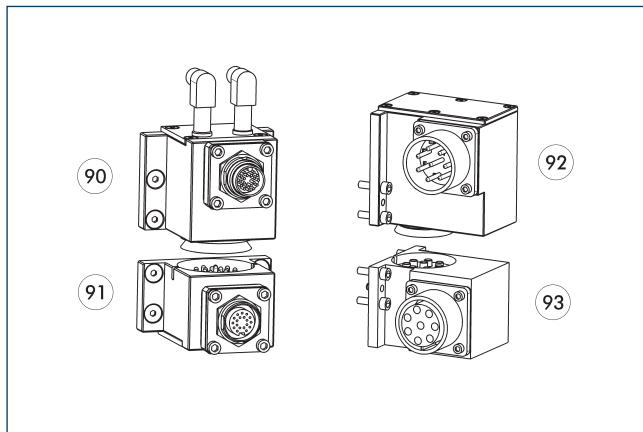
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
 ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Elektrisches Durchführungsmodul



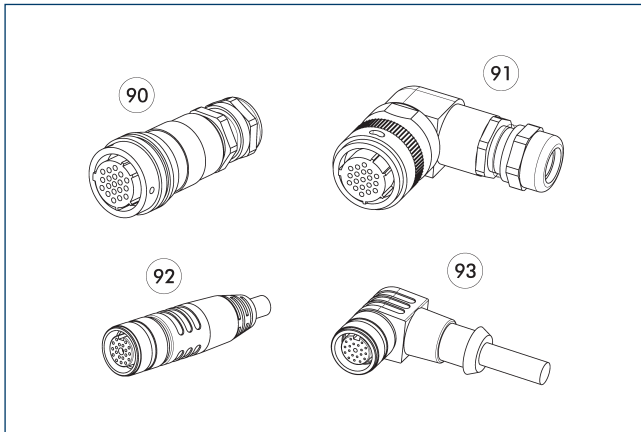
- 90 Elektromodul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- 91 Elektromodul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- 92 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
- 93 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig		
SW0-RE5-K	9957444	
Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig		
SW0-RE5-A	9957445	
Durchführungsmodul Leistung roboterseitig		
SW0-MT8-K	9937157	
Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig		
SW0-MT8-A	9937158	
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SW0-G19-K	9940649	19
SW0-R19-K	9935815	19
SW0-R19W-K	9942041	15
SW0-R26-K	9935819	26
SW0-RF19-K	9948654	19
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ① Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SW0“ oder online.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



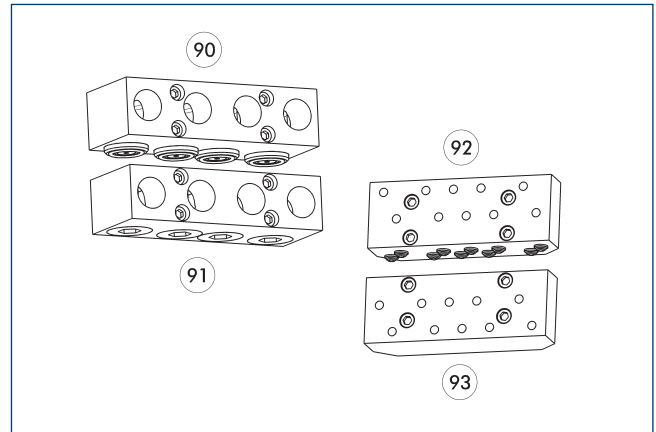
- 90 Stecker/Buchse gerade
 91 Stecker/Buchse abgewinkelt
 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
 93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
KAS-36B-K-0	0301272	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
KAS-36B-A-0	0301273	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Pneumatische/fluidische Durchführungsmodule



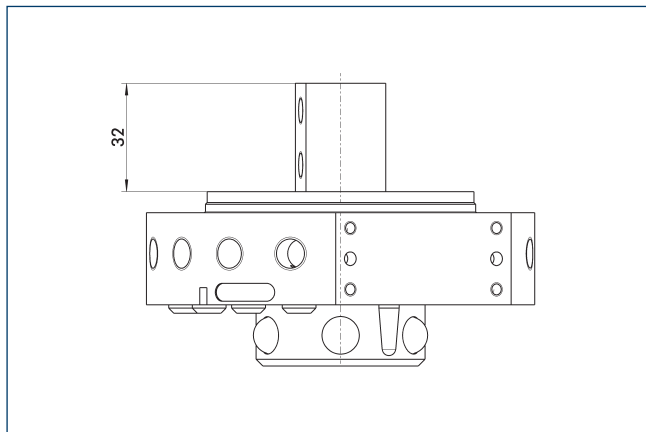
- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
 91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
 93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Fluiden (Luft, Vakuum oder Flüssigkeit).

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen
Durchführungsmodul Flüssigkeiten roboterseitig		
SW0-FG2-K	9936817	2
Durchführungsmodul Flüssigkeiten werkzeugseitig		
SW0-FG2-A	9936818	2
Durchführungsmodul Pneumatik roboterseitig		
SW0-P8M5-K	9872067	8
Durchführungsmodul Pneumatik werkzeugseitig		
SW0-P8M5-A	9872068	8

① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

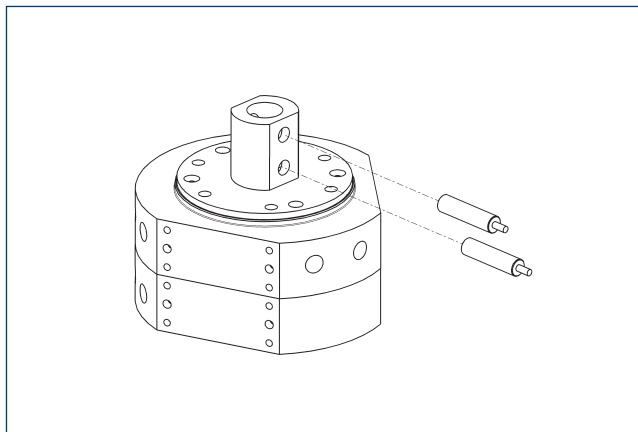
Kolbenhubkontrolle



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

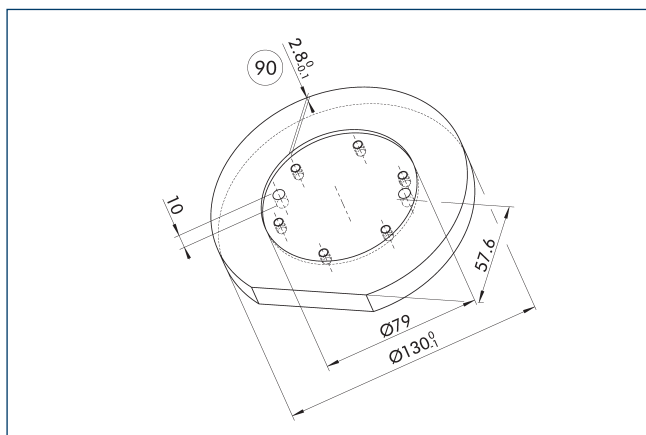
Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Kolbenhubkontrolle		
SWK-041-SIP	0302348	

Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver 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 für Stecker/Buchse		
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-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

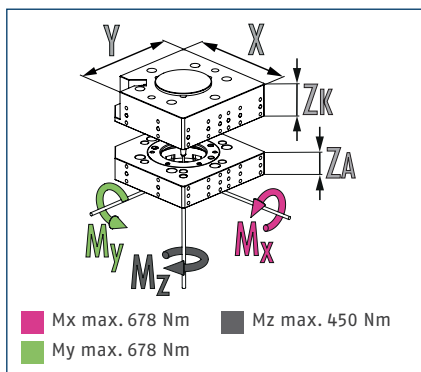
- ① Pro Einheit werden zwei Sensoren (Schließer/S) benötigt sowie optional Verlängerungskabel. Bei den Sensorkabeln beachten Sie bitte die minimal zulässigen Biegeradien. Diese betragen im Allgemeinen 35mm.

Adapterplattengestaltung

- ⑨0 Empfohlene Tiefe der Adapterplatte

Empfehlung zur Gestaltung der Adapterplatte.

Dimensionen und max. Belastungen



① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-046-0-0-000-0-SM	SWA-046-0-0-000-0
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		1330577	1315663
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	50	50
Kolbenhubabfrage		integriert	
Verriegelungskraft	[N]	5800	5800
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	1.95	1.03
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	2.5	2.5
Hauptanschlussgewinde Ver-/Entriegeln		G1/8"	
Max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±1.5	±1.5
Max. zul. Winkelversatz	[°]	±2	±2
Anschluss roboterseitig		ISO 9409-1-100-6-M8	ISO 9409-1-100-6-M8
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Min./max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Abmaße X x Y x Z*	[mm]	129.5 x 129.5 x 39.1	129.5 x 129.5 x 27
Anschraubbild		5 x J	5 x J

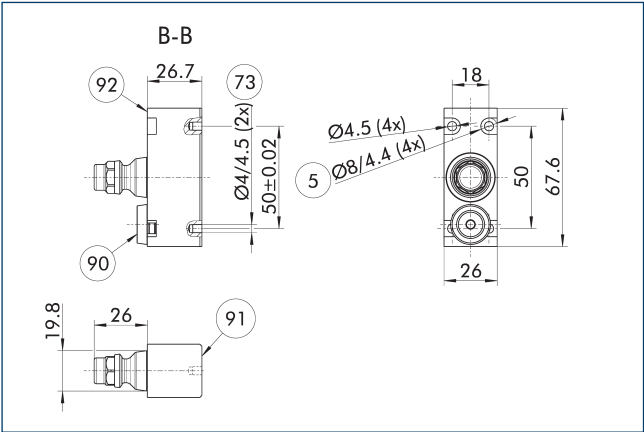
* *Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

[illegible]

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

- | | |
|--|--|
| A, a Luftanschluss verriegelt | 20 Anschluss elektrische Durchführung |
| B, b Luftanschluss entriegelt | 24 Lochkreis |
| ① Anschluss roboterseitig | 90 beidseitig |
| ② Anschluss werkzeugseitig | 91 Sensoranschlüsse für die Verriegelungsabfrage |
| ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben | 95 Passung für Zentrierstift |
| 19 Anschraubfläche für Optionen | 96 Passung für Zentrierung |

Adapterplatte J-Anschraubbild



- 5

Durchgangslochbohrung zur
Anschraubung mit Schrauben
- 73

Passung für Zentrierstift
- 90

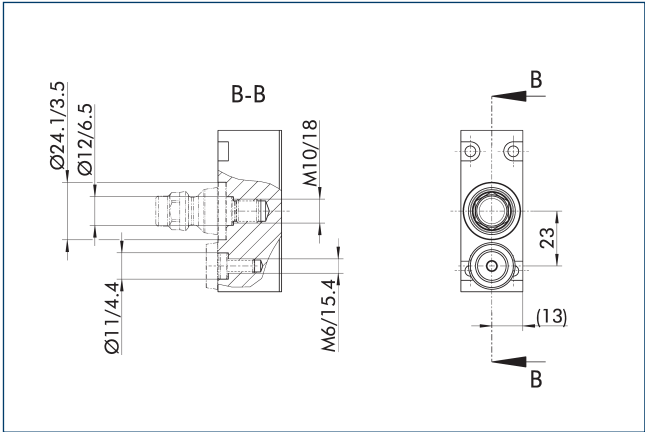
Verdrehsicherung (nur bei
Adapterplatte für SWM-B -V)
- 91

Anbauseite SWA
- 92

Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	alle SWA mit J Anschraubbild
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	alle SWA mit J Anschraubbild

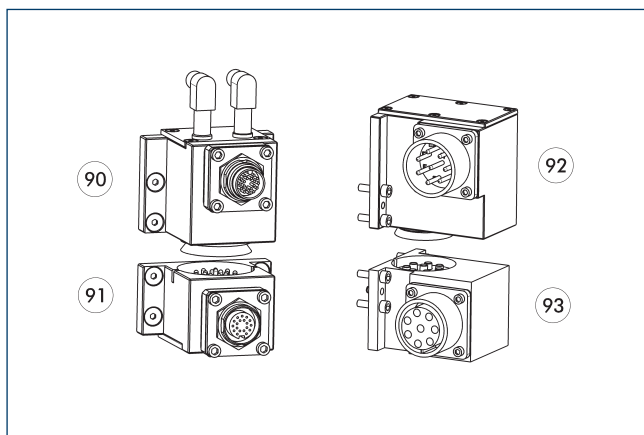
Adapterplattengestaltung SWM-B



Anstelle der Verwendung einer Standardadapterplatte können Ablagebolzen und Verdrehsicherung auch an eine kundenspezifische Adapterplatte angebracht werden. Für eine fehlerfreie Funktion müssen alle Maße gemäß Zeichnung, insbesondere die Abstände der Verdrehsicherungen zum Ablagebolzen berücksichtigt werden. Die Zeichnung ist auch für alle unten aufgeführten Standardplatten gültig.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	alle SWA mit J Anschraubbild
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	alle SWA mit J Anschraubbild

Elektrisches Durchführungsmodul



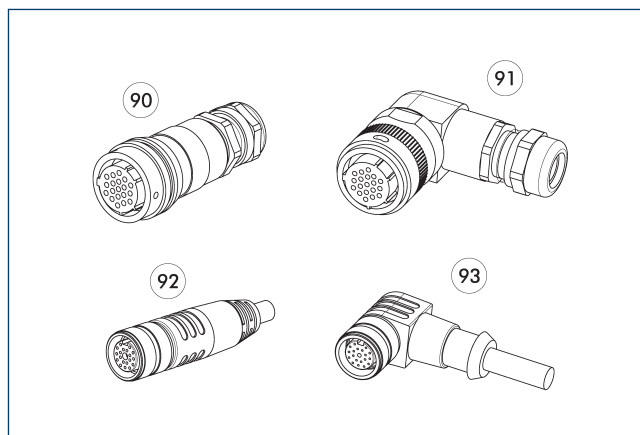
- 90 Elektromodul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
 91 Elektromodul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
 92 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
 93 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig		
SW0-RE5-K	9957444	
Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig		
SW0-RE5-A	9957445	
Durchführungsmodul Leistung roboterseitig		
SW0-MT8-K	9937157	
Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig		
SW0-MT8-A	9937158	
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SW0-G19-K	9940649	19
SW0-R19-K	9935815	19
SW0-R19W-K	9942041	15
SW0-R26-K	9935819	26
SW0-RF19-K	9948654	19
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ⓘ Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SW0“ oder online.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



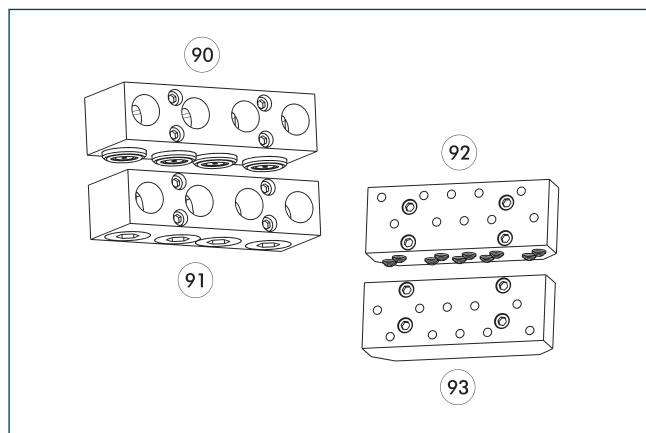
- 90 Stecker/Buchse gerade
 91 Stecker/Buchse abgewinkelt
 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
 93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge [m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-08G-K-90	0301270	
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-08G-A-90	0301271	
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
KAS-36B-K-0	0301272	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
KAS-36B-A-0	0301273	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

- ⓘ Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Pneumatische/fluidische Durchführungsmodule



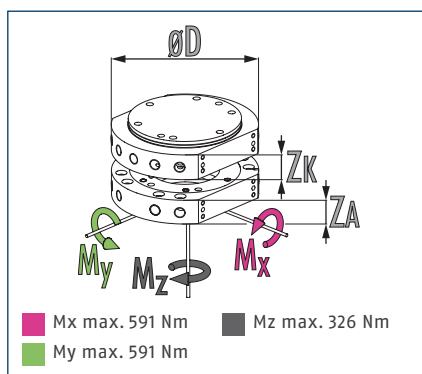
- ⑨① Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
- ⑨② Pneumatikmodul, roboterseitig
- ⑨③ Pneumatikmodul, werkzeugseitig
- ⑨④ Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Fluiden (Luft, Vakuum oder Flüssigkeit).

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen
Durchführungsmodul Flüssigkeiten roboterseitig		
SWO-FG2-K	9936817	2
Durchführungsmodul Flüssigkeiten werkzeugseitig		
SWO-FG2-A	9936818	2
Durchführungsmodul Pneumatik roboterseitig		
SWO-P8M5-K	9872067	8
Durchführungsmodul Pneumatik werkzeugseitig		
SWO-P8M5-A	9872068	8

- ① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

Dimensionen und max. Belastungen



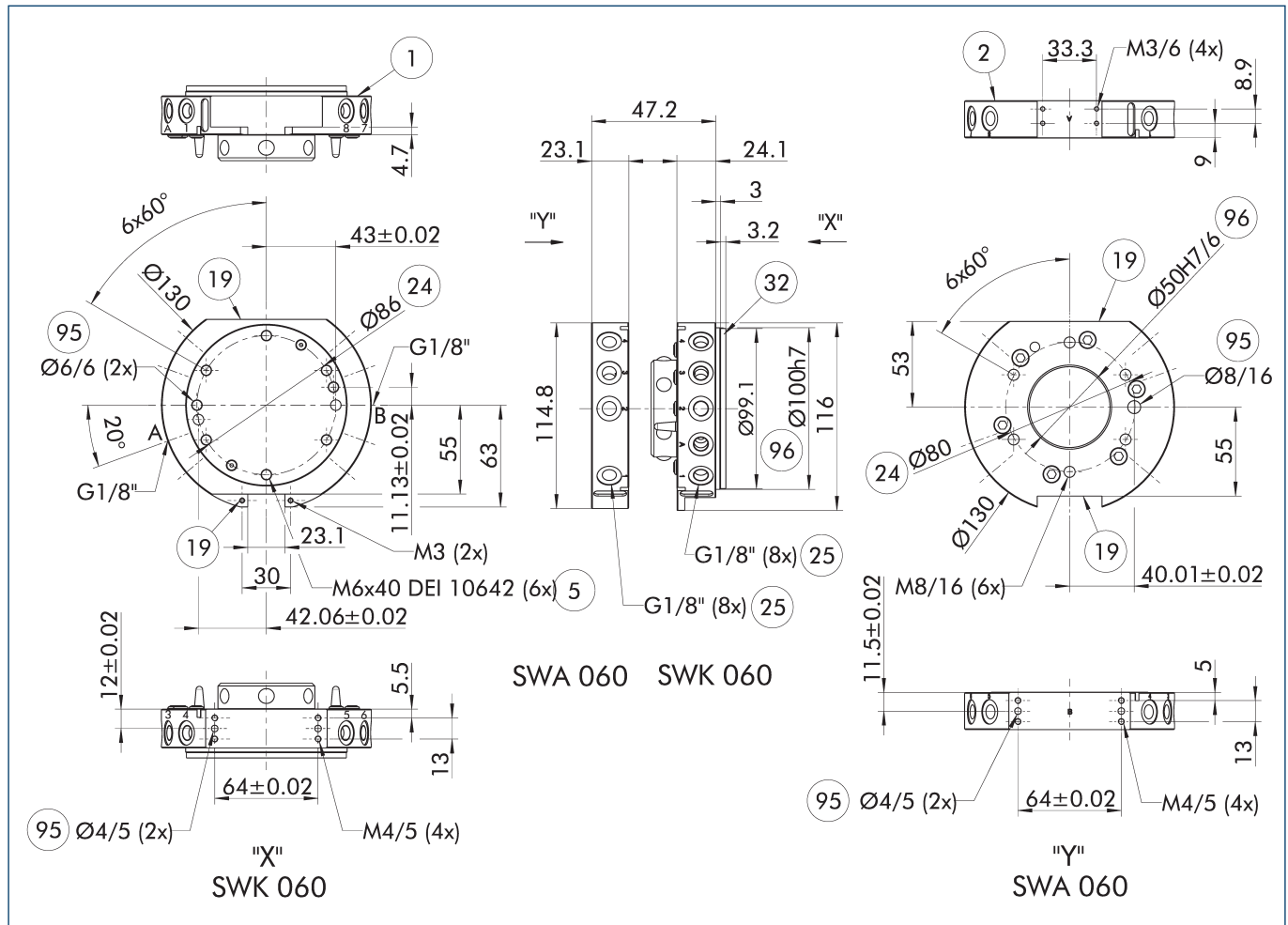
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-060-000-000	SWA-060-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		0302362	0302363
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	75	75
Kolbenhubabfrage		optional	
Verriegelungskraft	[N]	7400	7400
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	1.3	0.7
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3	3
Luftanschlussgewinde		8x G1/8"	8x G1/8"
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
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	130 x 24.1	130 x 23.1
Anschraubbild		K Seite S/J über Adapterplatte Seite B	K Seite S/J über Adapterplatte Seite B

* *Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

Hauptansicht

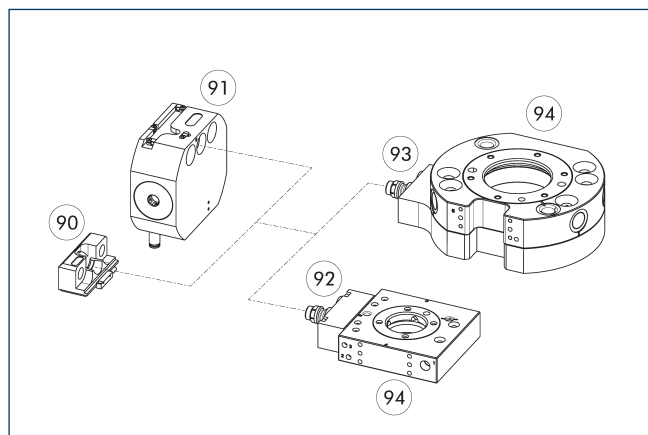


Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundausführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- 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 Schrauben
- ①⑨ Anschraubfläche für Optionen
- ②④ Lochkreis
- ②⑤ Pneumatikdurchführungen
- ③② Abdeckung
- ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
- ⑨⑥ Passung für Zentrierung

Ablagesystem SWM-B

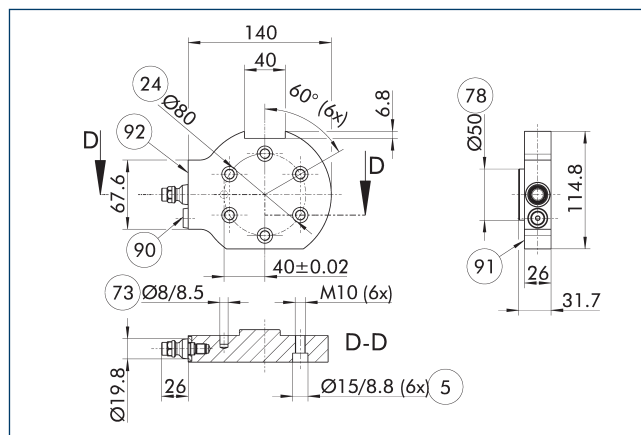


- 90 SWM-B 085
- 91 SWM-B 085-V
- 92 Seitliche Platte
- 93 Zwischenplatte
- 94 Schnellwechseladapter SWA

Ablagesystem mit (-V) und ohne Verriegelung für eine sichere Werkzeugablage. Details sowie weiteres Zubehör finden Sie in den Katalogkapiteln „SWM-B“ und „SWM“.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablagesystem		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

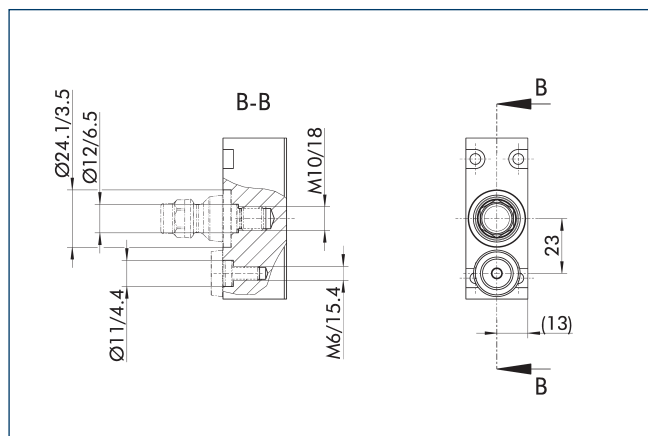
Adapterplatte SWA 060



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
- 24 Lochkreis
- 73 Passung für Zentrierstift
- 78 Passung für Zentrierung
- 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
- 91 Anbauseite SWA
- 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-060-SWM-B 085	x1523828	SWA 060
A-SWA-060-SWM-B 085-V	x1523862	SWA 060

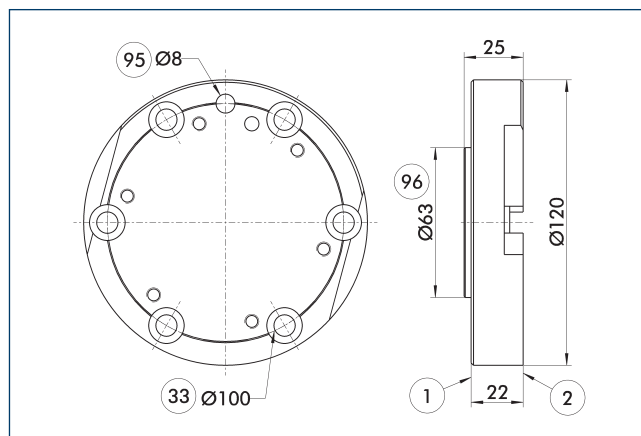
Adapterplattengestaltung SWM-B



Anstelle der Verwendung einer Standardadapterplatte können Ablagebolzen und Verdrehsicherung auch an eine kundenspezifische Adapterplatte angebracht werden. Für eine fehlerfreie Funktion müssen alle Maße gemäß Zeichnung, insbesondere die Abstände der Verdrehsicherungen zum Ablagebolzen berücksichtigt werden. Die Zeichnung ist auch für alle unten aufgeführten Standardplatten gültig.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-060-SWM-B 085	x1523828	SWA 060
A-SWA-060-SWM-B 085-V	x1523862	SWA 060

Adapterplatte ISO-A100-R



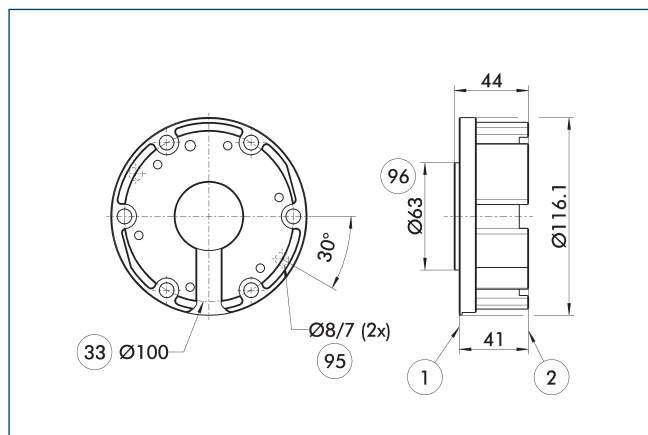
- 1 Anschluss roboterseitig
- 2 Anschluss werkzeugseitig
- 33 Lochkreis DIN ISO-9409
- 95 Passung für Zentrierstift
- 96 Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A100-SIP-R



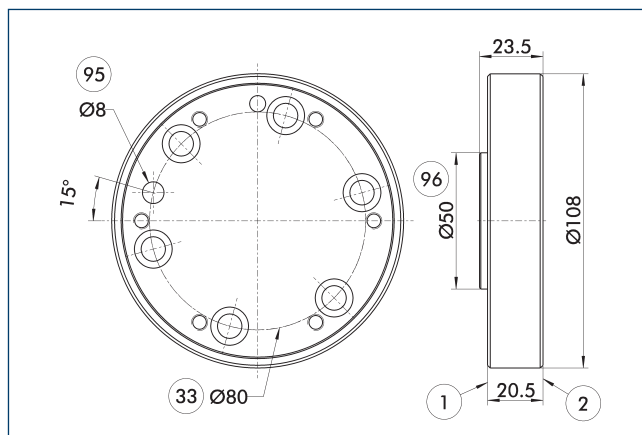
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
 ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-R



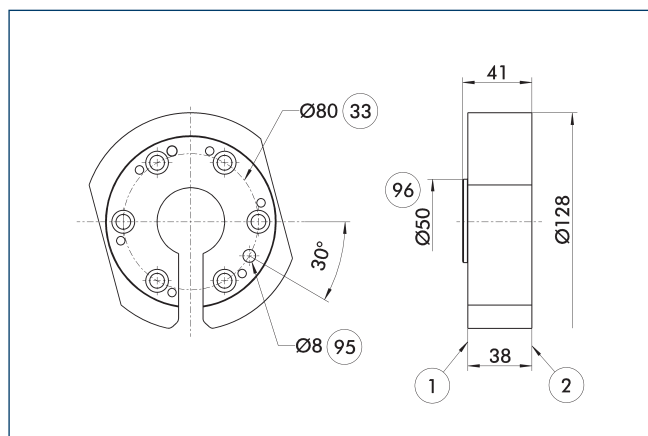
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
 ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-SIP-R



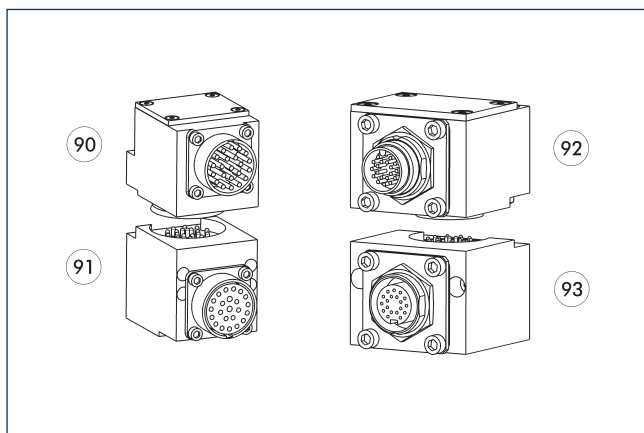
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
 ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Elektrisches Durchführungsmodul



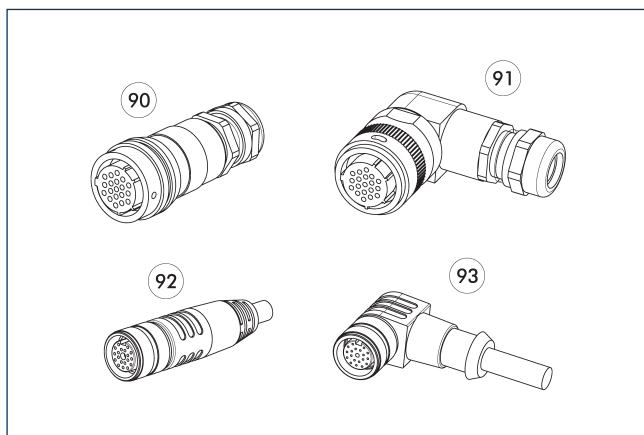
- 90 Elektromodul mit Bajonettverschluss, roboterseitig
- 91 Elektromodul mit Bajonettverschluss, werkzeugseitig
- 92 Elektromodul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- 93 Elektromodul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig		
SWO-KE7-K	9960993	
Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig		
SWO-KE7-A	9960994	
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SWO-K12-K	9948701	12
SWO-K19-K	9937328	19
SWO-K19W-K	9949316	15
SWO-K26-K	9937798	26
SWO-KF19-K	9959886	19
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SWO-K12-A	9948702	12
SWO-K19-A	9937329	19
SWO-K26-A	9937799	26
SWO-KF19-A	9959887	19

- ① Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SWO“ oder online.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



- 90 Stecker/Buchse gerade
91 Stecker/Buchse abgewinkelt

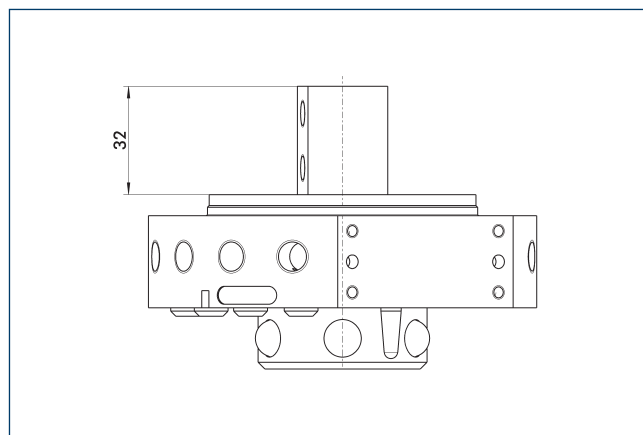
- 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge [m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

- ① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

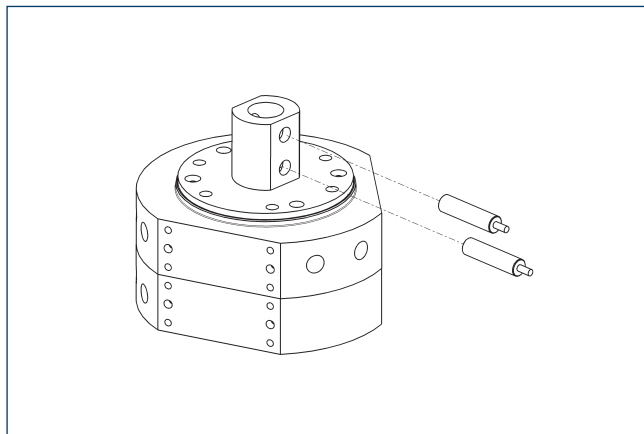
Kolbenhubkontrolle



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

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

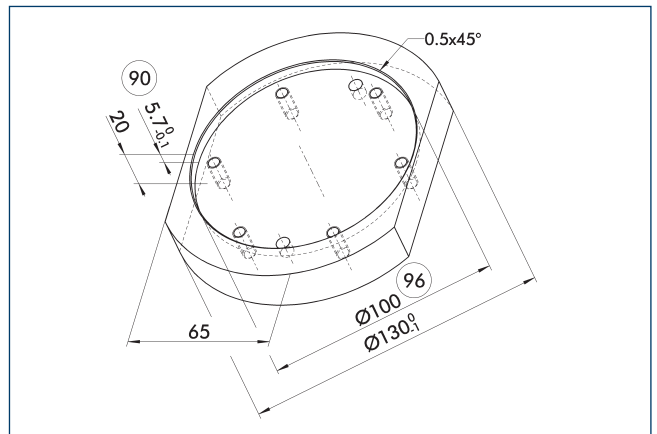
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver 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 für Stecker/Buchse		
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-M8	0301746	
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 35mm.

Adapterplattengestaltung

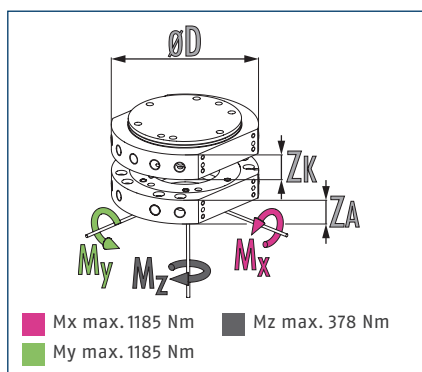


⑨0 Empfohlene Tiefe der Adapterplatte

⑨6 Passung für Zentrierung

Empfehlung zur Gestaltung der Adapterplatte.

Dimensionen und max. Belastungen



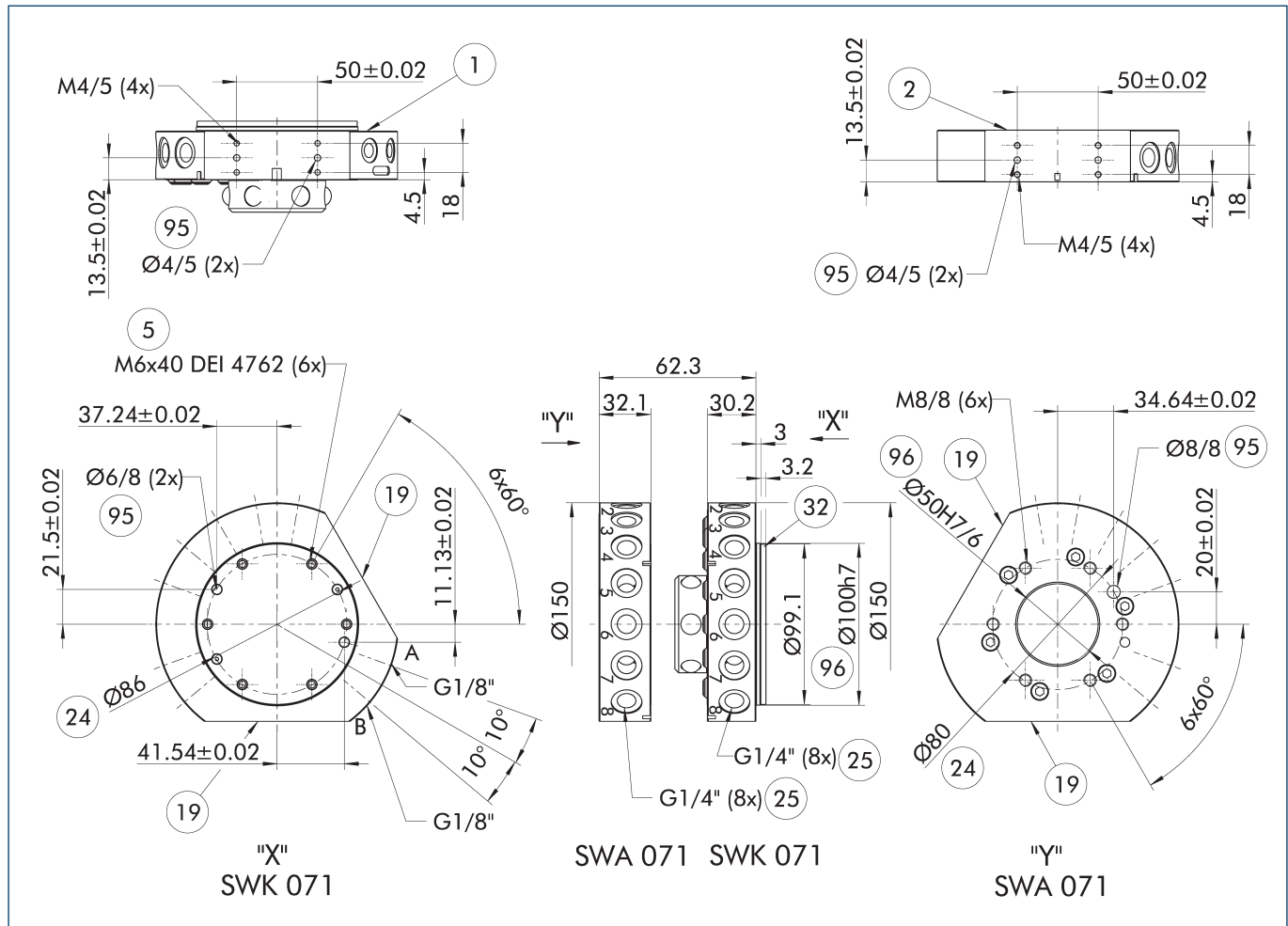
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-071-000-000	SWA-071-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		0302370	0302371
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	79	79
Kolbenhubabfrage		optional	
Verriegelungskraft	[N]	8100	8100
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	1.8	1.3
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3	3
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
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	150 x 30.2	150 x 32.1
Anschraubbild		2 x J	2 x J

* *Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

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 Schrauben

①⑨ Anschraubfläche für Optionen

②④ Lochkreis

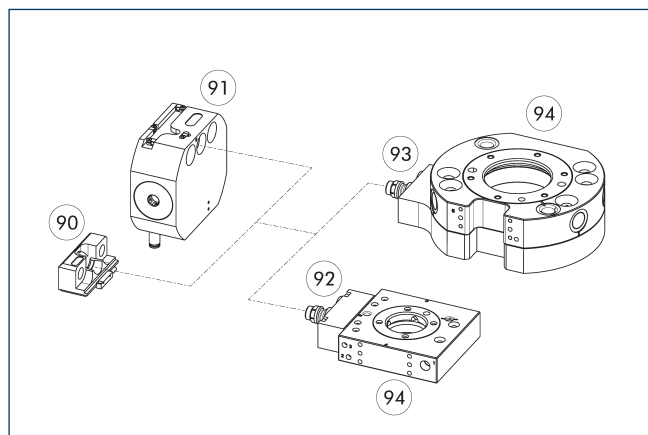
③⑤ Pneumatikdurchführungen

③② Abdeckung

③⑤ Passung für Zentrierstift

③⑥ Passung für Zentrierung

Ablagesystem SWM-B

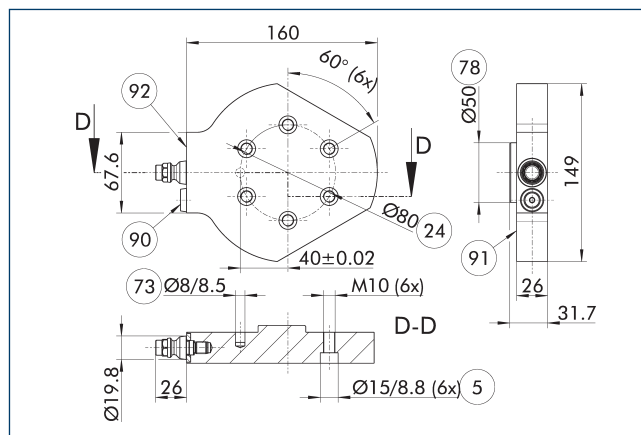


- 90 SWM-B 085
- 91 SWM-B 085-V
- 92 Seitliche Platte
- 93 Zwischenplatte
- 94 Schnellwechseladapter SWA

Ablagesystem mit (-V) und ohne Verriegelung für eine sichere Werkzeugablage. Details sowie weiteres Zubehör finden Sie in den Katalogkapiteln „SWM-B“ und „SWM“.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablagesystem		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

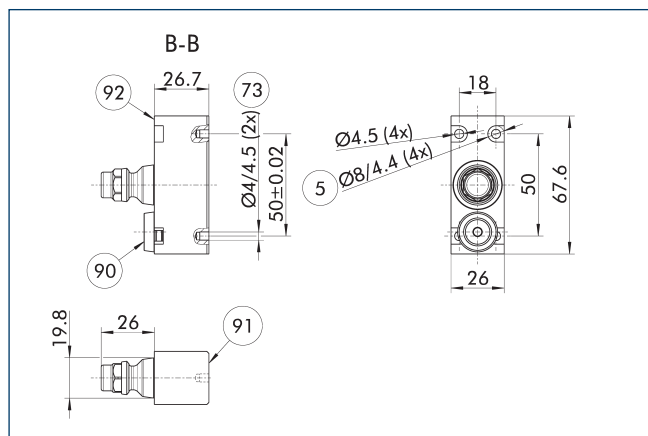
Adapterplatte SWA 071



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
- 24 Lochkreis
- 73 Passung für Zentrierstift
- 78 Passung für Zentrierung
- 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
- 91 Anbauseite SWA
- 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-071-SWM-B 085	x1523830	SWA 071
A-SWA-071-SWM-B 085-V	x1523865	SWA 071

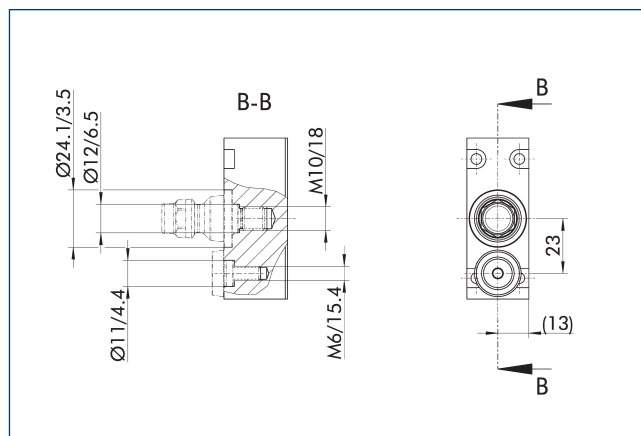
Adapterplatte J-Anschraubbild



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
- 73 Passung für Zentrierstift
- 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
- 91 Anbauseite SWA
- 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	alle SWA mit J Anschraubbild
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	alle SWA mit J Anschraubbild

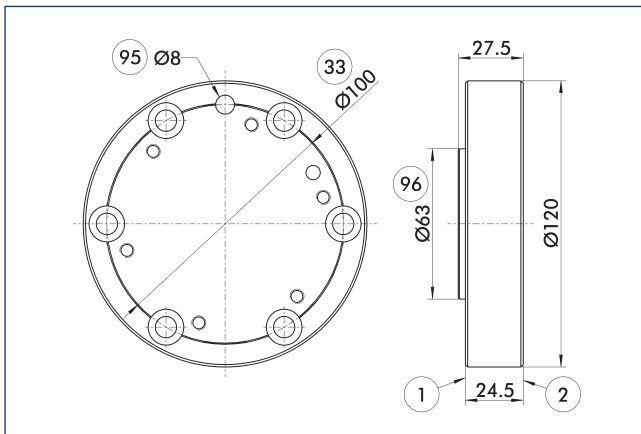
Adapterplattengestaltung SWM-B



Anstelle der Verwendung einer Standardadapterplatte können Ablagebolzen und Verdrehsicherung auch an eine kundenspezifische Adapterplatte angebracht werden. Für eine fehlerfreie Funktion müssen alle Maße gemäß Zeichnung, insbesondere die Abstände der Verdrehsicherungen zum Ablagebolzen berücksichtigt werden. Die Zeichnung ist auch für alle unten aufgeführten Standardplatten gültig.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-071-SWM-B 085	x1523830	SWA 071
A-SWA-071-SWM-B 085-V	x1523865	SWA 071
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	alle SWA mit J Anschraubbild
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	alle SWA mit J Anschraubbild

Adapterplatte ISO-A100-R



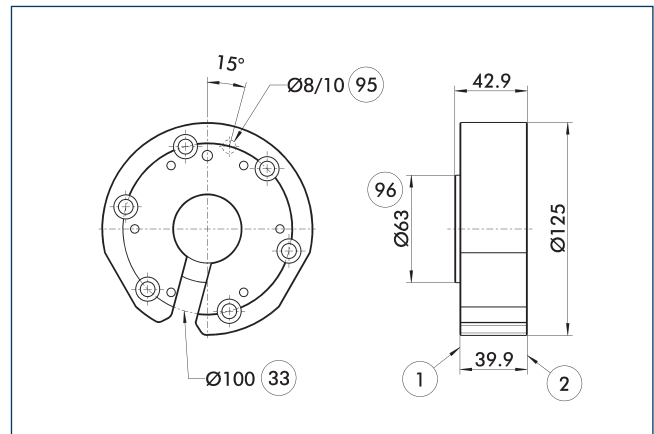
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
 ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
A-SWK-071-ISO-A100	0321555	

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A100-SIP-R



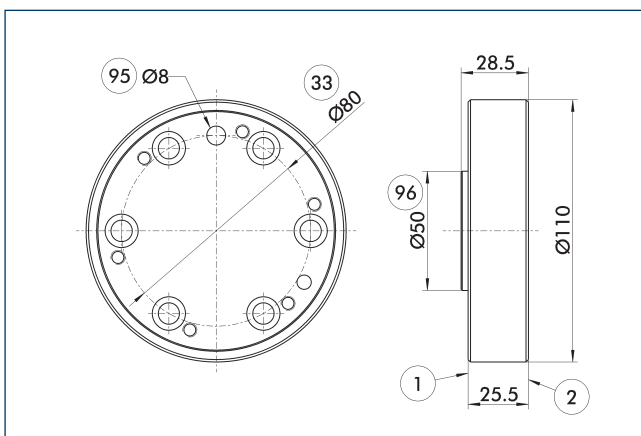
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
 ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-R



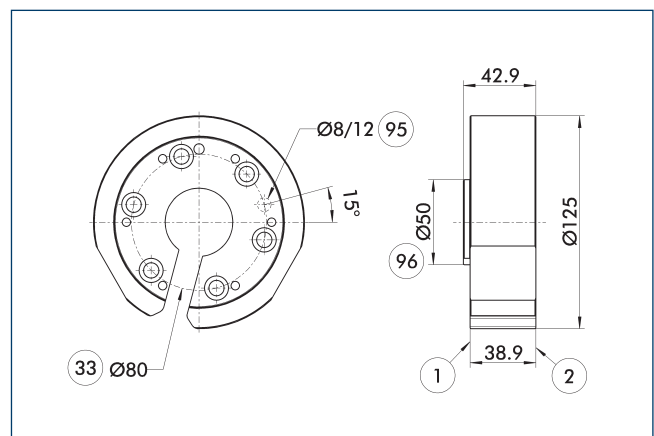
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
 ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
A-SWK-071-ISO-A80	0321554	

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf ohne Kolbenhubkontrolle

Adapterplatte ISO-A80-SIP-R



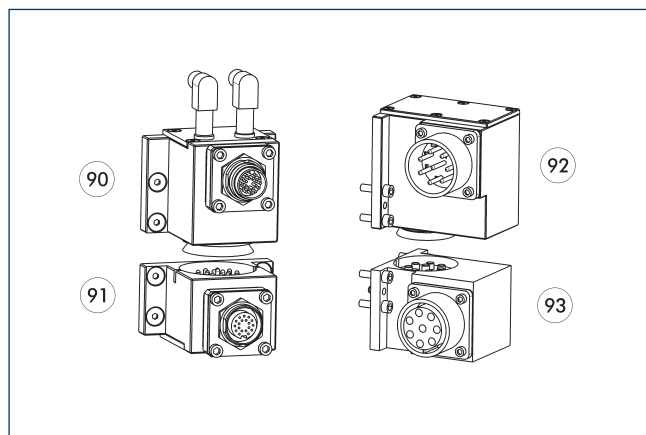
- ① Anschluss roboterseitig ⑨⑤ Passung für Zentrierstift
 ② Anschluss werkzeugseitig ⑨⑥ Passung für Zentrierung
 ③③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte für Schnellwechselkopf mit Kolbenhubkontrolle

Elektrisches Durchführungsmodul



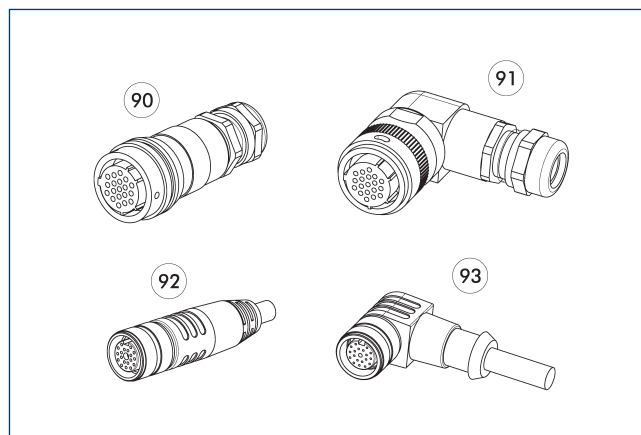
- 90 Elektromodul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
 91 Elektromodul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
 92 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
 93 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig		
SW0-RE5-K	9957444	
Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig		
SW0-RE5-A	9957445	
Durchführungsmodul Leistung roboterseitig		
SW0-MT8-K	9937157	
Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig		
SW0-MT8-A	9937158	
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SW0-G19-K	9940649	19
SW0-R19-K	9935815	19
SW0-R19W-K	9942041	15
SW0-R26-K	9935819	26
SW0-RF19-K	9948654	19
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ① Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SW0“ oder online.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



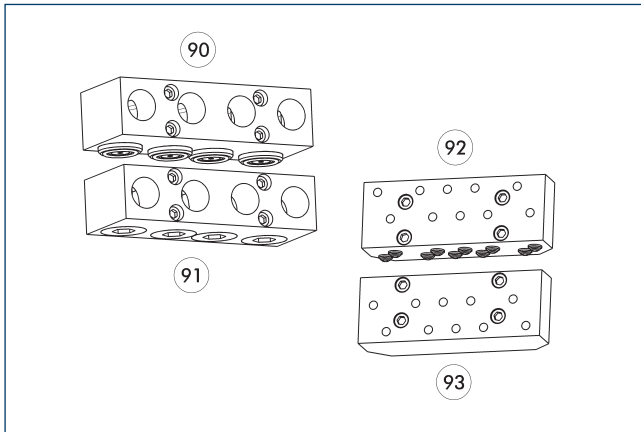
- 90 Stecker/Buchse gerade
 91 Stecker/Buchse abgewinkelt
 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
 93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge [m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
KAS-36B-K-0	0301272	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
KAS-36B-A-0	0301273	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

- ① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Pneumatische/fluidische Durchführungsmodule



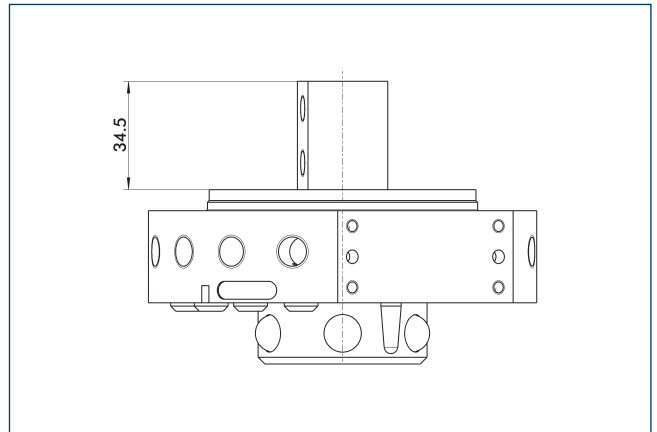
- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
 91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
 93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Fluiden (Luft, Vakuum oder Flüssigkeit).

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen
Durchführungsmodul Flüssigkeiten roboterseitig		
SWO-FG2-K	9936817	2
Durchführungsmodul Flüssigkeiten werkzeugseitig		
SWO-FG2-A	9936818	2
Durchführungsmodul Pneumatik roboterseitig		
SWO-P8M5-K	9872067	8
Durchführungsmodul Pneumatik werkzeugseitig		
SWO-P8M5-A	9872068	8

- ① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

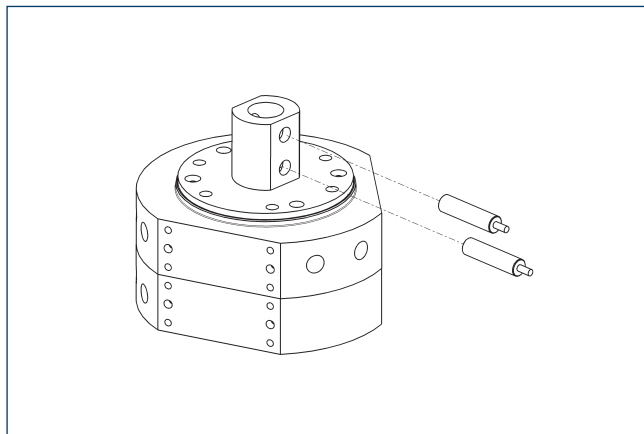
Kolbenhubkontrolle



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

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

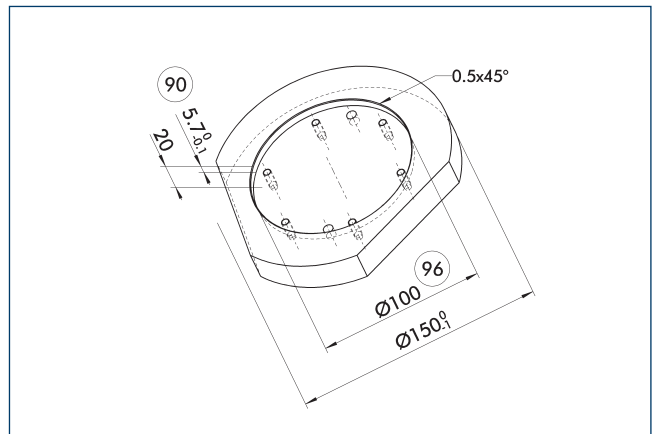
Kolbenhubkontrolle



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
Induktiver 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 für Stecker/Buchse		
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-M8	0301746	
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 35mm.

Adapterplattengestaltung

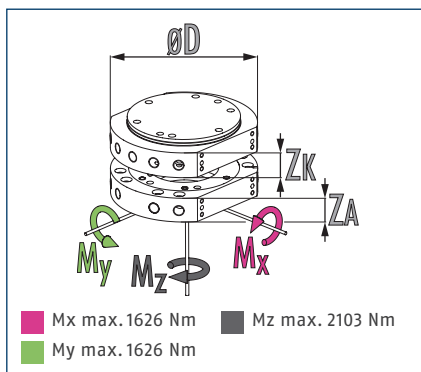


⑨0 Empfohlene Tiefe der Adapterplatte

⑨6 Passung für Zentrierung

Empfehlung zur Gestaltung der Adapterplatte.

Dimensionen und max. Belastungen



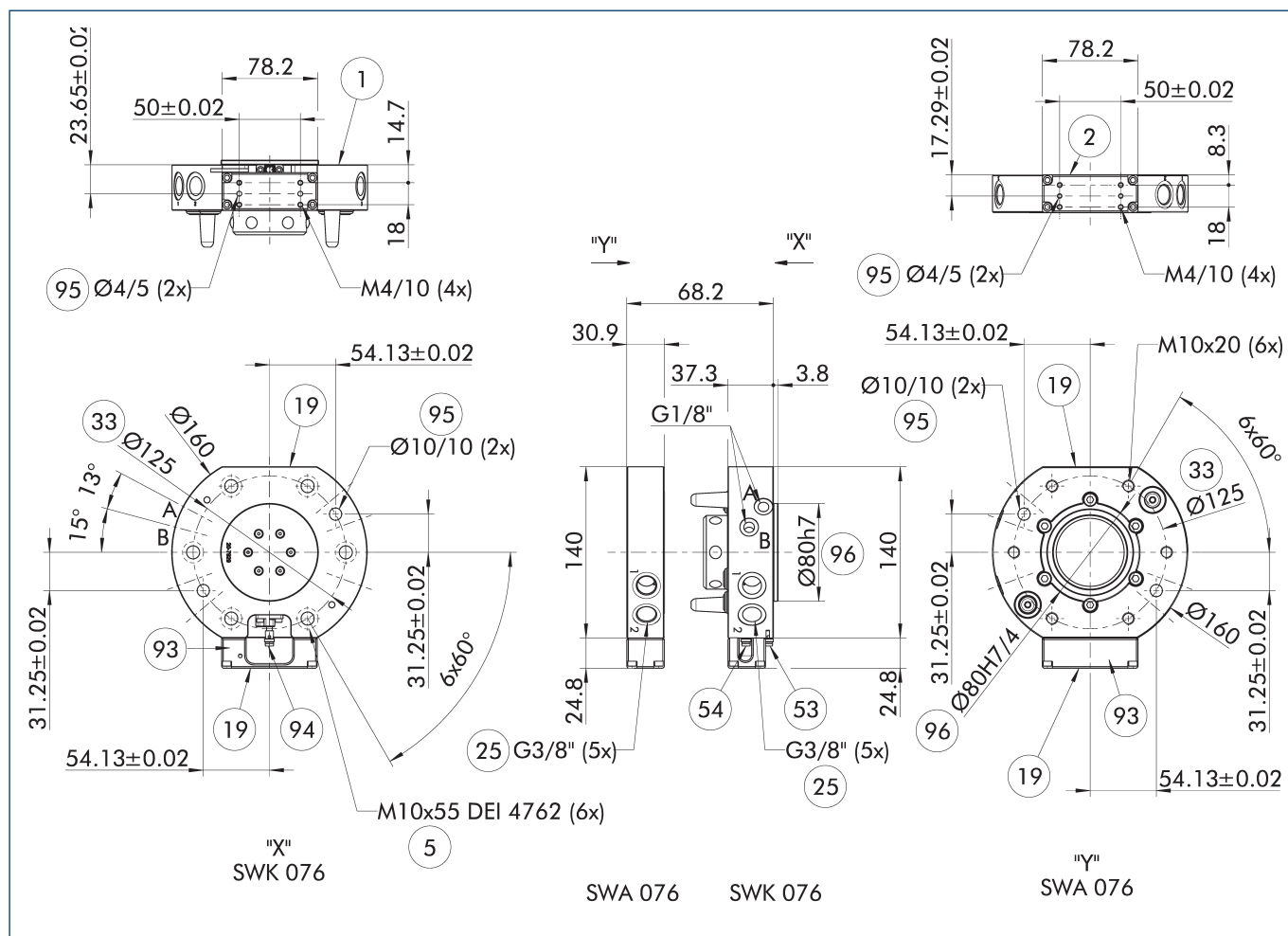
① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		SWK-076-000-000-SG	SWA-076-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		0302392	0302391
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	100	100
Kolbenhubabfrage		integriert	
Verriegelungskraft	[N]	12000	12000
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	2.25	1.43
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	2	2
Luftanschlussgewinde		5x G3/8"	5x G3/8"
Pneumatikdurchführung			
Hauptanschlussgewinde Ver-/Entriegeln		G1/8"	
Max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±1	±1
Max. zul. Winkelversatz	[°]	±1	±1
Anschluss roboterseitig		ISO 9409-1-125-6-M10	ISO 9409-1-125-6-M10
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Min./max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	160 x 37.3	160 x 30.9
Anschraubbild		2 x J	2 x J

* *Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

Hauptansicht

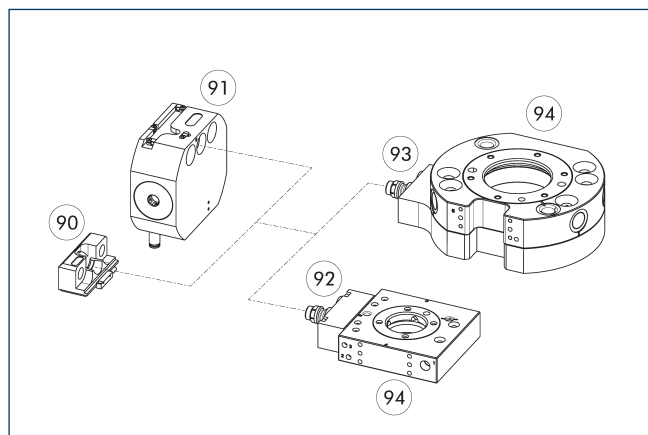


Die Zeichnung zeigt das Schnellwechselsystem in der Grundauführung mit einer integrierten elektrischen Durchführung ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- A, a Luftanschluss verriegelt
- B, b Luftanschluss entriegelt
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
- ①⑨ Anschraubfläche für Optionen
- ②⑤ 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

Ablagesystem SWM-B

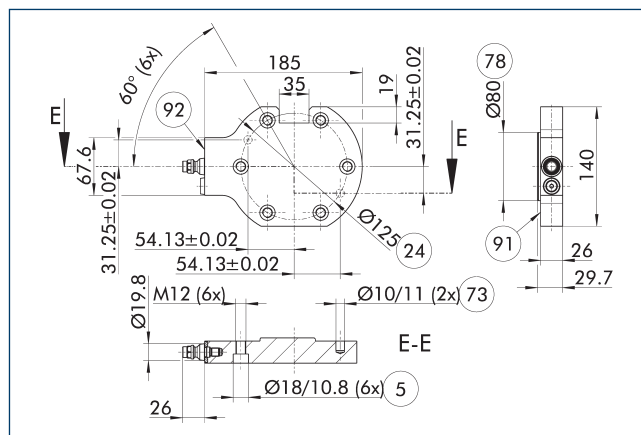


- 90 SWM-B 085
- 91 SWM-B 085-V
- 92 Seitliche Platte
- 93 Zwischenplatte
- 94 Schnellwechseladapter SWA

Ablagesystem mit (-V) und ohne Verriegelung für eine sichere Werkzeugablage. Details sowie weiteres Zubehör finden Sie in den Katalogkapiteln „SWM-B“ und „SWM“.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablagesystem		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

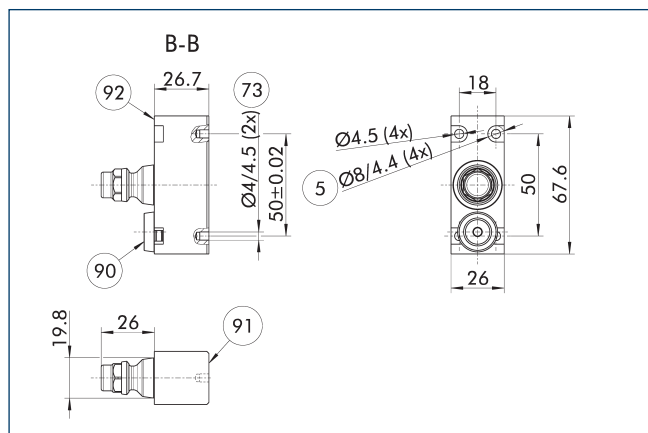
Adapterplatte SWA 076



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
- 24 Lochkreis
- 73 Passung für Zentrierstift
- 78 Passung für Zentrierung
- 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
- 91 Anbauseite SWA
- 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-076-SWM-B 085	x1523831	SWA 076
A-SWA-076-SWM-B 085-V	x1523869	SWA 076

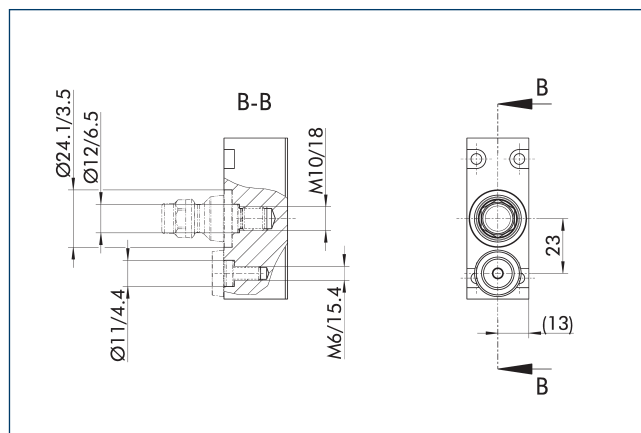
Adapterplatte J-Anschraubbild



- 5 Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben
- 73 Passung für Zentrierstift
- 90 Verdrehsicherung (nur bei Adapterplatte für SWM-B -V)
- 91 Anbauseite SWA
- 92 Anbauseite SWM-B (-V)

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	alle SWA mit J Anschraubbild
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	alle SWA mit J Anschraubbild

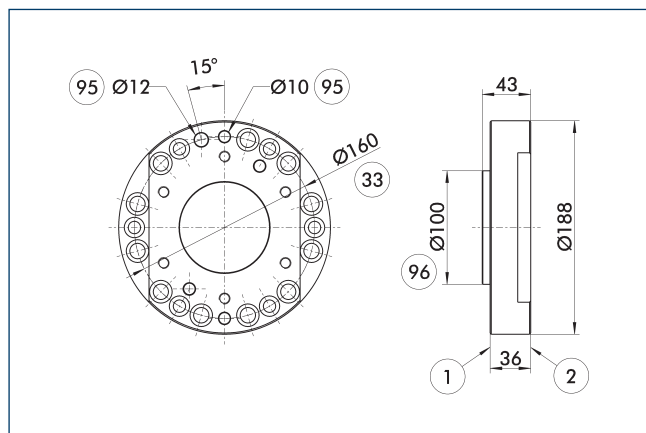
Adapterplattengestaltung SWM-B



Anstelle der Verwendung einer Standardadapterplatte können Ablagebolzen und Verdrehsicherung auch an eine kundenspezifische Adapterplatte angebracht werden. Für eine fehlerfreie Funktion müssen alle Maße gemäß Zeichnung, insbesondere die Abstände der Verdrehsicherungen zum Ablagebolzen berücksichtigt werden. Die Zeichnung ist auch für alle unten aufgeführten Standardplatten gültig.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Passend für
Adapterplatten		
A-SWA-076-SWM-B 085	x1523831	SWA 076
A-SWA-076-SWM-B 085-V	x1523869	SWA 076
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	alle SWA mit J Anschraubbild
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	alle SWA mit J Anschraubbild

Adapterplatte ISO-A160-M10/M12-R



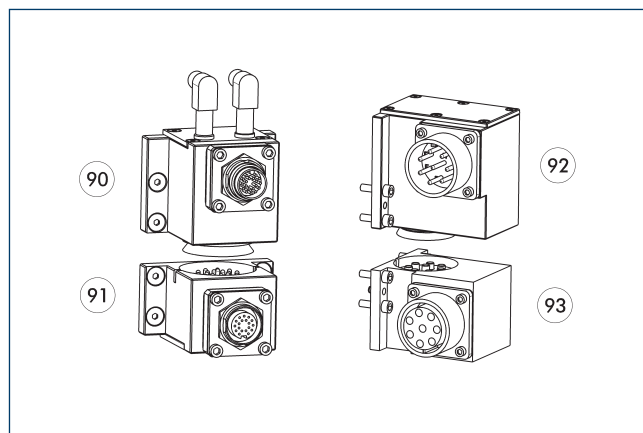
- ① Anschluss roboterseitig
 ② Anschluss werkzeugseitig
 ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨5 Passung für Zentrierstift
 ⑨6 Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

- ① Adapterplatte passend für Roboter mit M10 und M12 Anschraubbild

Elektrisches Durchführungsmodul



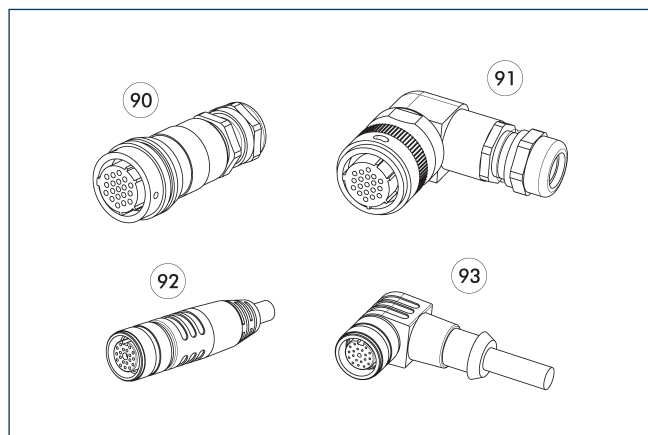
- ⑨0 Elektromodul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
 ⑨1 Elektromodul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- ⑨2 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
 ⑨3 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig		
SWO-RE5-K	9957444	
SWO-TP-K	9871166	
Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig		
SWO-RE5-A	9957445	
SWO-TP-A	9871165	
Durchführungsmodul Leistung roboterseitig		
SWO-MT8-K	9937157	
Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig		
SWO-MT8-A	9937158	
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SWO-R19-K	9935815	19
SWO-R19R-K	9942391	15
SWO-R26-K	9935819	26
SWO-RF19-K	9948654	19
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SWO-R19-A	9935816	19
SWO-R26-A	9935820	26
SWO-RF19-A	9948657	19

- ① Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SWO“ oder online.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



- 90 Stecker/Buchse gerade
91 Stecker/Buchse abgewinkelt

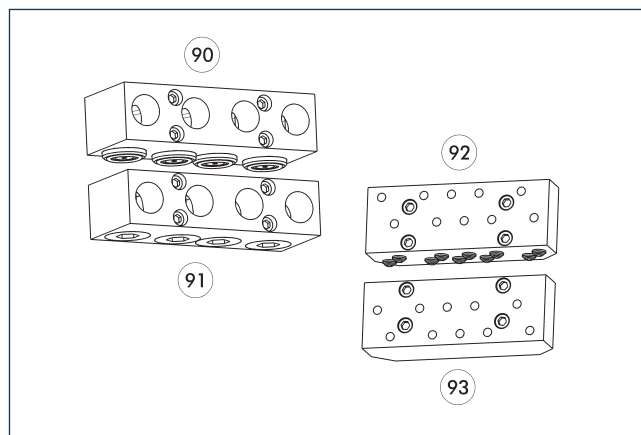
- 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
KAS-36B-K-0	0301272	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
KAS-36B-A-0	0301273	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

- ① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Pneumatische/fluidische Durchführungsmodule



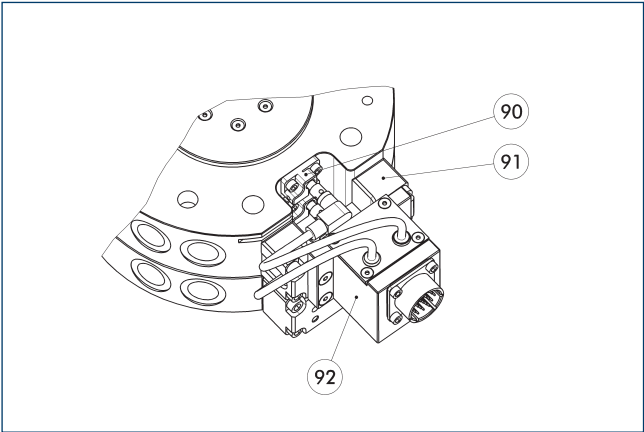
- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
92 Pneumatikmodul, roboterseitig
93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Fluiden (Luft, Vakuum oder Flüssigkeit).

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluiddurchführungen
Durchführungsmodul Flüssigkeiten roboterseitig		
SWO-FG4-K	9937333	4
Durchführungsmodul Flüssigkeiten werkzeugseitig		
SWO-FG4-A	9937334	4
Durchführungsmodul Pneumatik roboterseitig		
SWO-P186-K	9939024	6
Durchführungsmodul Pneumatik werkzeugseitig		
SWO-P186-A	9939025	6

- ① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

Einbausituation Verriegelungsabfrage



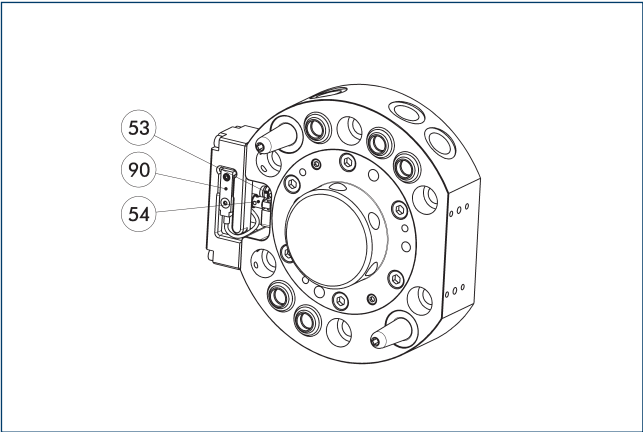
- 90 AS-SWK 076
- 91 Distanzstück
- 92 elektrisches Optionsmodul ...R-Kopf mit integriertem Sensoranschluss

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.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Anbausatz für Näherungsschalter		
AS-SWK-40Q/076 Anbausatz inklusive Sensor	9955216	

- 1 Die -SG/-SM/-SQ/-IN-Varianten des SWK enthalten die Kolbenhubabfrage, eine zusätzliche Bestellung des Anbausatzes entfällt. Der Lieferumfang eines Anbausatzes enthält jeweils einen voreingestellten Sensor mit Halter, daher werden je SWK zwei Anbausätze benötigt.

Einbausituation Anwesenheitskontrolle

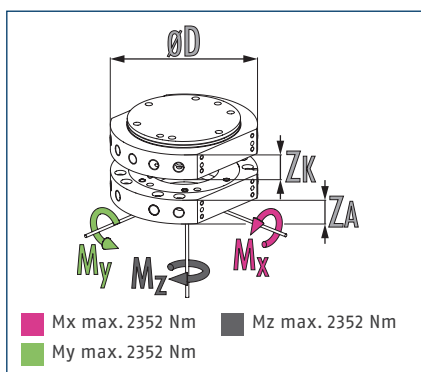
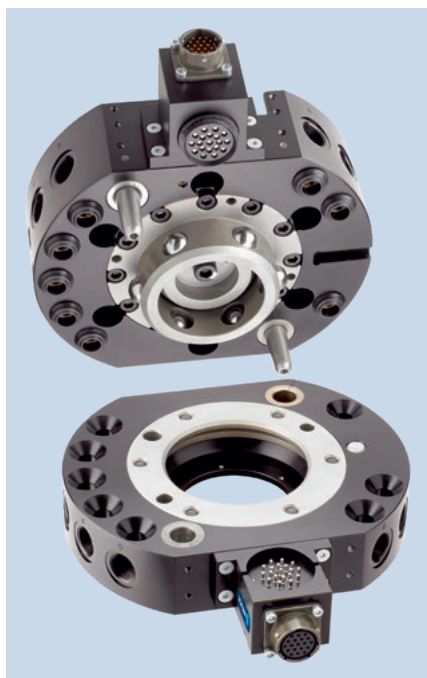


- 53 Abfrage Position entriegelt
- 54 Abfrage Position verriegelt
- 90 Sensor zur Anwesenheitskontrolle

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Induktiver Näherungsschalter		
INK 8-SL	0302456	

- 1 Je SWK wird ein Näherungsschalter zur Anwesenheitskontrolle benötigt.

Dimensionen und max. Belastungen



① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

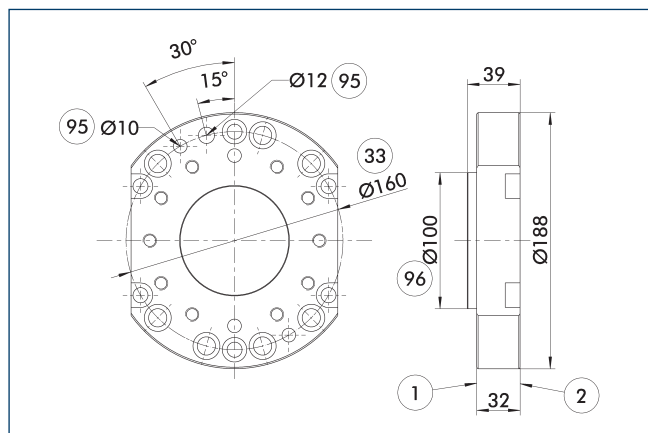
Bezeichnung		SWK-110-000-000-SM	SWA-110-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		0302412	0302411
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	150	150
Kolbenhubabfrage		integriert	
Verriegelungskraft	[N]	12000	12000
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	4	2.2
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	3	3
Luftanschlussgewinde		8x G3/8"	8x G3/8"
Pneumatikdurchführung			
Hauptanschlussgewinde Ver-/Entriegeln		G1/8"	
Max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±1	±1
Max. zul. Winkelversatz	[°]	±1	±1
Anschluss roboterseitig		ISO 9409-1-125-6-M10	ISO 9409-1-125-6-M10
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Min./max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	188 x 55.5	188 x 37.6
Anschraubbild		2 x J	2 x J

* *Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

[illegible]

A, a Luftanschluss verriegelt	(25) Pneumatikdurchführungen
B, b Luftanschluss entriegelt	(33) Lochkreis DIN ISO-9409
(1) Anschluss roboterseitig	(53) Abfrage Position entriegelt
(2) Anschluss werkzeugseitig	(54) Abfrage Position verriegelt
(5) Durchgangslochbohrung zur Anschraubung mit Schrauben	(94) Näherungsschalter optional
(19) Anschraubfläche für Optionen	(95) Passung für Zentrierstift
	(96) Passung für Zentrierung

Adapterplatte ISO-A160-M10/M12-R



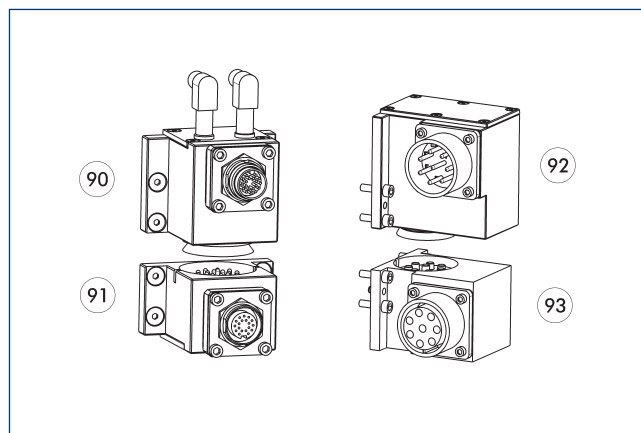
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑨5 Passung für Zentrierstift
- ⑨6 Passung für Zentrierung

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

Elektrisches Durchführungsmodul



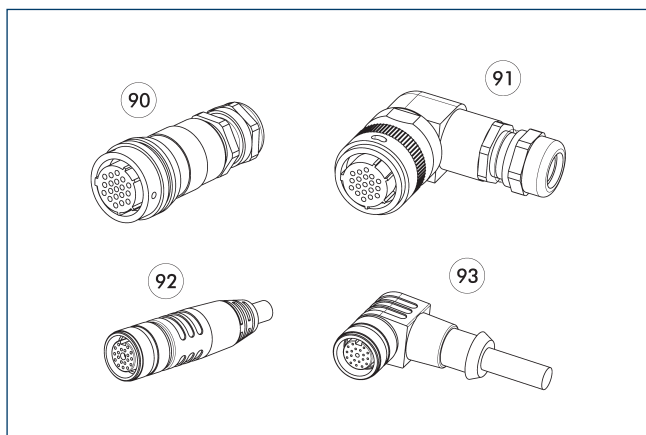
- ⑨0 Elektromodul mit metrischem Gewinde, roboterseitig
- ⑨1 Elektromodul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- ⑨2 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig
- ⑨3 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig		
SWO-RE5-K	9957444	
SWO-TP-K	9871166	
Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig		
SWO-RE5-A	9957445	
SWO-TP-A	9871165	
Durchführungsmodul Leistung roboterseitig		
SWO-MT8-K	9937157	
Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig		
SWO-MT8-A	9937158	
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SWO-R19-K	9935815	19
SWO-R19R-K	9942391	15
SWO-R26-K	9935819	26
SWO-RF19-K	9948654	19
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SWO-R19-A	9935816	19
SWO-R26-A	9935820	26
SWO-RF19-A	9948657	19

- ① Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SWO“ oder online.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



- 90 Stecker/Buchse gerade
91 Stecker/Buchse abgewinkelt

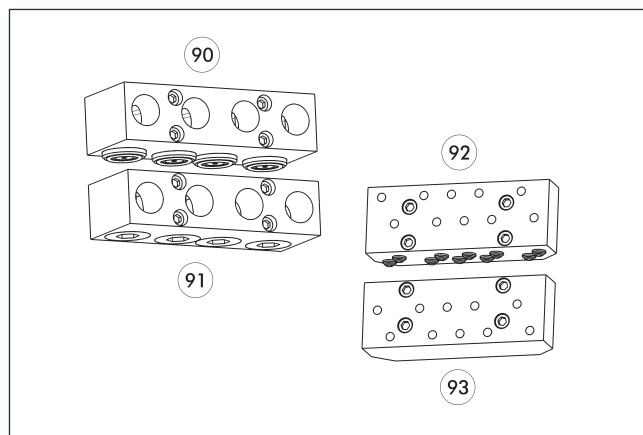
- 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
KAS-36B-K-0	0301272	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
KAS-36B-A-0	0301273	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Pneumatische/fluidische Durchführungsmodule



- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig

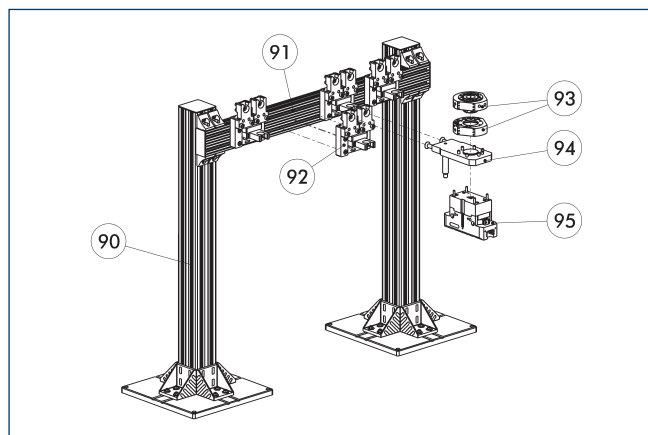
- 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Fluiden (Luft, Vakuum oder Flüssigkeit).

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluide durchführungen
Durchführungsmodul Flüssigkeiten roboterseitig		
SWO-FG4-K	9937333	4
Durchführungsmodul Flüssigkeiten werkzeugseitig		
SWO-FG4-A	9937334	4
Durchführungsmodul Pneumatik roboterseitig		
SWO-P186-K	9939024	6
Durchführungsmodul Pneumatik werkzeugseitig		
SWO-P186-A	9939025	6

① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

Modulares Ablagemagazin SWM-M

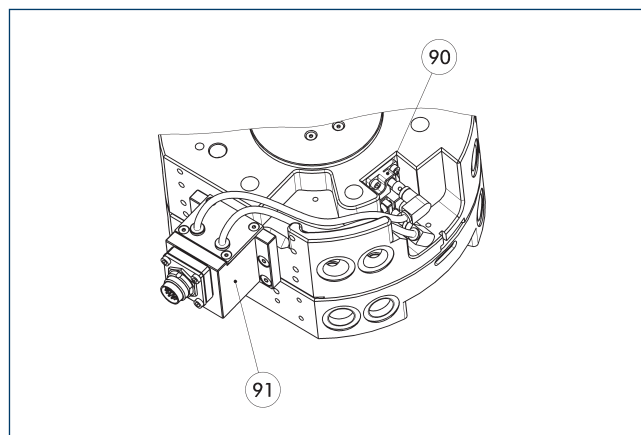


- 90 Grundplatte mit Standprofil
- 91 Horizontalprofil
- 92 Ablagemodul
- 93 Schnellwechselsystem SWS
- 94 Zwischenplatte
- 95 Parallelgreifer

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. Für weitere Informationen siehe Kapitel „Ablagemagazin SWM“

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Ablagemodul		
SWM-TSM-MM-4018	x0303214	
Querprofil		
SWM-TSM-HM-3317	x0303228	
SWM-TSM-HM 3323	x0303229	
Sensor		
IN-B180-S-M12	x0303244	
Sensorhalter		
SWM-TSM-SM-4205	x0303245	
Standprofil		
SWM-TSM-PM-3318	x0303226	
SWM-TSM-PM-3322	x0303227	
Zwischenplatte		
SWM-TSM-TP-4059	x0303220	

Einbausituation Verriegelungsabfrage



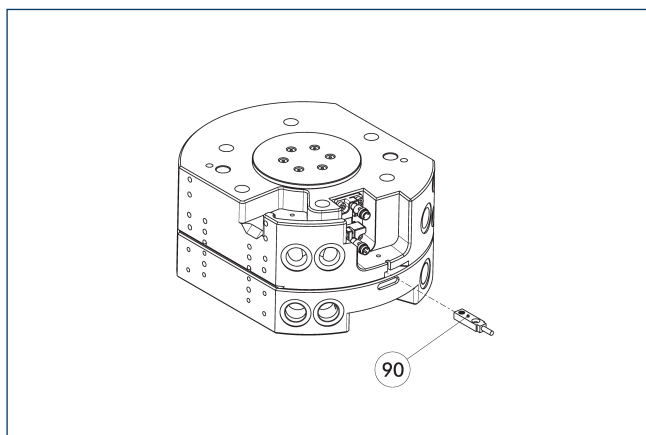
- 90 AS-SWK 110
- 91 elektrisches Optionsmodul ...R-Kopf mit integriertem Sensoranschluss

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

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Anbausatz für Näherungsschalter		
AS-SWK-110/160 Anbausatz inklusive Sensor	9957835	

- ① Die -SG/-SM/-SQ/-IN-Varianten des SWK enthalten die Kolbenhubabfrage, eine zusätzliche Bestellung des Anbausatzes entfällt. Der Lieferumfang eines Anbausatzes enthält jeweils einen voreingestellten Sensor mit Halter, daher werden je SWK zwei Anbausätze benötigt.

Einbausituation Anwesenheitskontrolle

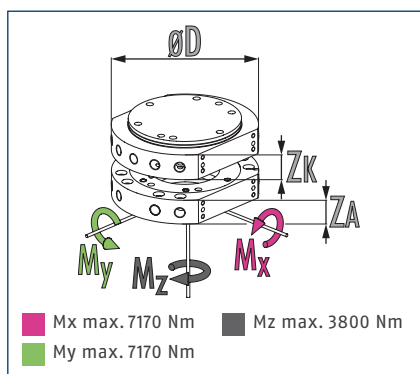


- 90 Sensor zur
Anwesenheitskontrolle

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Induktiver Näherungsschalter		
INK 8-SL	0302456	

- ① Je SWK wird ein Näherungsschalter zur Anwesenheitskontrolle benötigt.

Dimensionen und max. Belastungen



① Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

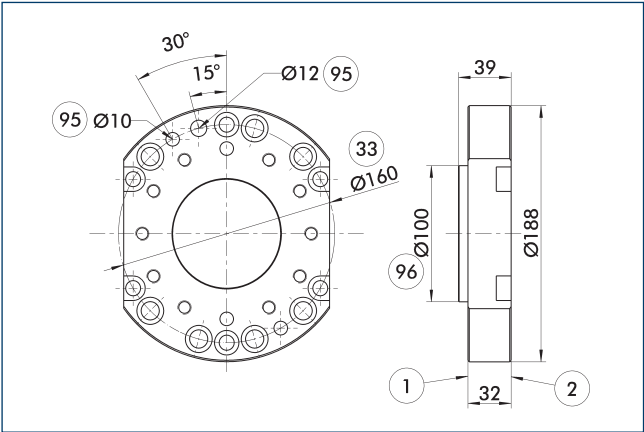
Bezeichnung		SWK-160-000-000-SM	SWA-160-000-000
		Schnellwechselkopf	Schnellwechseladapter
Ident.-Nr.		0302440	0302441
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	300	300
Kolbenhubabfrage		integriert	
Verriegelungskraft	[N]	31000	31000
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.015	0.015
Eigenmasse	[kg]	6.44	2.86
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	2	2
Luftanschlussgewinde		5x G3/8"	5x G3/8"
Pneumatikdurchführung			
Luftanschlussgewinde		4x G1/2"	4x G1/2"
Pneumatikdurchführung			
Hauptanschlussgewinde Ver-/Entriegeln		G1/8"	
Max. zul. XY-Achsversatz	[mm]	±2	±2
Max. zul. Winkelversatz	[°]	±1	±1
Anschluss roboterseitig		ISO 9409-1-125-10-M10	ISO 9409-1-125-10-M10
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Min./max. Betriebsdruck	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	217 x 55.5	217 x 37.6
Anschraubbild		2 x J	2 x J

* Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

[illegible]

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 Schrauben	94 Näherungsschalter optional
19 Anschraubfläche für Optionen	95 Passung für Zentrierstift
	96 Passung für Zentrierung

Adapterplatte ISO-A160-R



- 1 Anschluss roboterseitig

2 Anschluss werkzeugseitig

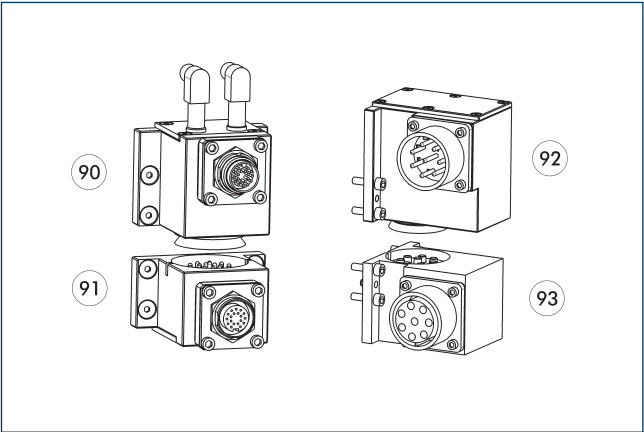
33 Lochkreis DIN ISO-9409
- 95 Passung für Zentrierstift

96 Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
A-SWK-160-ISO-A160	0302248	

Elektrisches Durchführungsmodul



- 90 Elektromodul mit metrischem Gewinde, roboterseitig

91 Elektromodul mit metrischem Gewinde, werkzeugseitig
- 92 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, roboterseitig

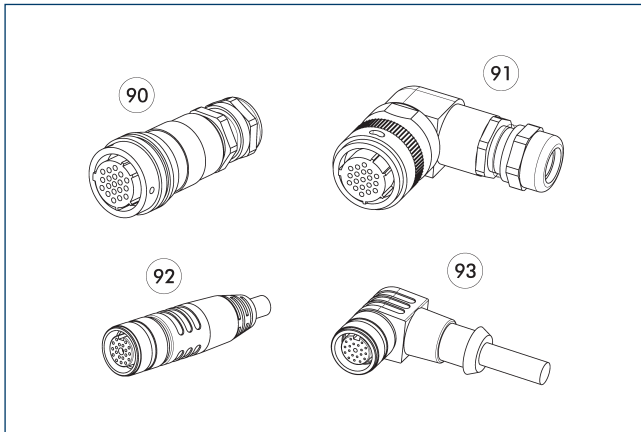
93 Elektromodul mit Mil-Spec-Gewinde, werkzeugseitig

Module zum Übertragen elektrischer Signale.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig		
SW0-RE5-K	9957444	
SW0-TP-K	9871166	
Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig		
SW0-RE5-A	9957445	
SW0-TP-A	9871165	
Durchführungsmodul Leistung roboterseitig		
SW0-MT8-K	9937157	
Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig		
SW0-MT8-A	9937158	
Durchführungsmodul Signal roboterseitig		
SW0-R19-K	9935815	19
SW0-R19W-K	9942041	15
SW0-R26-K	9935819	26
SW0-RF19-K	9948654	19
Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig		
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ① Detaillierte Informationen und weitere Module sowie zugehörige Kabelstecker siehe Katalogkapitel „SW0“ oder online.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



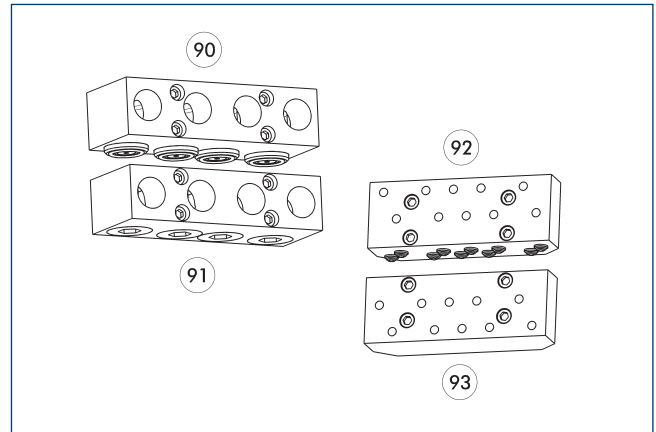
- 90 Stecker/Buchse gerade
 91 Stecker/Buchse abgewinkelt
 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
 93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
KAS-36B-K-0	0301272	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
KAS-36B-A-0	0301273	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Pneumatische/fluidische Durchführungsmodule



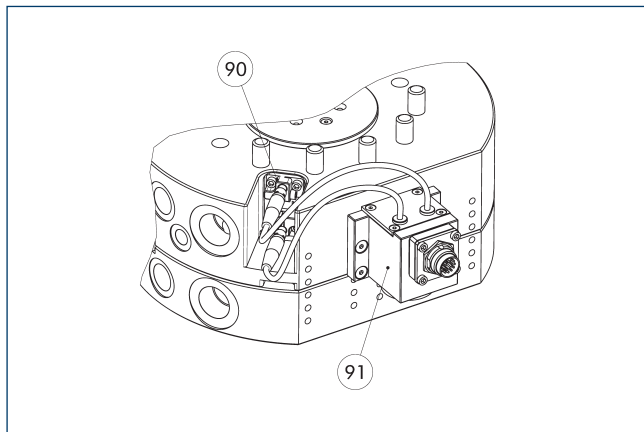
- 90 Fluidmodul selbstdichtend, roboterseitig
 91 Fluidmodul selbstdichtend, werkzeugseitig
 92 Pneumatikmodul, roboterseitig
 93 Pneumatikmodul, werkzeugseitig

Module zum Übertragen von Fluiden (Luft, Vakuum oder Flüssigkeit).

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anzahl Fluide durchführungen
Durchführungsmodul Flüssigkeiten roboterseitig		
SWO-FG4-K	9937333	4
Durchführungsmodul Flüssigkeiten werkzeugseitig		
SWO-FG4-A	9937334	4
Durchführungsmodul Pneumatik roboterseitig		
SWO-P186-K	9939024	6
Durchführungsmodul Pneumatik werkzeugseitig		
SWO-P186-A	9939025	6

① Weitere Pneumatik- und Fluidmodule siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

Einbausituation Verriegelungsabfrage



90 AS-SWK 160

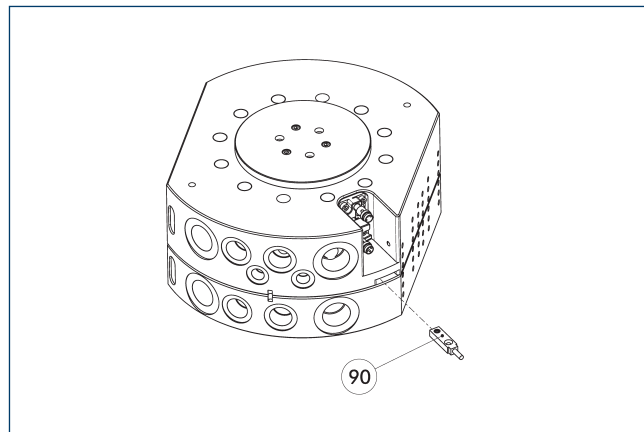
91 Elektrisches Optionsmodul
...W-Kopf mit integriertem
Sensoranschluss

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

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Anbausatz für Näherungsschalter		
AS-SWK-110/160 Anbausatz inklusive Sensor	9957835	

- ① Die -SG/-SM/-SQ/-IN-Varianten des SWK enthalten die Kolbenhubabfrage, eine zusätzliche Bestellung des Anbausatzes entfällt. Der Lieferumfang eines Anbausatzes enthält jeweils einen voreingestellten Sensor mit Halter, daher werden je SWK zwei Anbausätze benötigt.

Einbausituation Anwesenheitskontrolle



90 Sensor zur
Anwesenheitskontrolle

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Induktiver Näherungsschalter		
INK 8-SL	0302456	

- ① Je SWK wird ein Näherungsschalter zur Anwesenheitskontrolle benötigt.



SCHUNK SE & Co. KG

Spanntechnik

Greiftechnik

Automatisierungstechnik

Bahnhofstr. 106 - 134

D-74348 Lauffen/Neckar

Tel. +49-7133-103-0

Fax +49-7133-103-2399

info@de.schunk.com

schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

