



Hand in hand for tomorrow



Fiche technique du produit

Système de changement d'outil automatique SWS

Utilisable de manière modulaire Robuste. Flexible.

Changeur outils automatique SWS

Système de changement d'outil pneumatique avec système de verrouillage breveté

Domaines d'application

Utilisation universelle pour des temps de changement courts entre une unité de manipulation et un outil (palette, pince).

Avantages – Vos bénéfices

Gamme complète avec 14 tailles pour une sélection de taille optimale et une large plage d'applications

Mécanisme de verrouillage avec auto-maintien breveté Pour une connexion sûre entre le changeur outils côté robot et le changeur outils côté outil

Toutes les pièces fonctionnelles sont en acier trempé Pour une résistance mécanique élevée du système de changement d'outils

Large gamme de modules de signaux, pneumatiques, fluides et de communication pour des possibilités de transmission d'énergie universelles.

Passages pneumatiques intégrés pour une alimentation en air fiable des modules de préhension et autres outils

Possibilités de transmission pour de fluides avec des passages auto-obturants possibles

Codage outil possible par connecteur

Magasins de stockage adaptés pour toutes les tailles pour permettre une adaptation optimale à chaque application

Interface de fixation ISO pour le montage aisé sur la plupart des types de robots sans plaques d'adaptation supplémentaires



Tailles
Quantité: 14



Poids manipulé
admissible
1.4 .. 300 kg



Moment admissible Mx
2.8 .. 7170 Nm

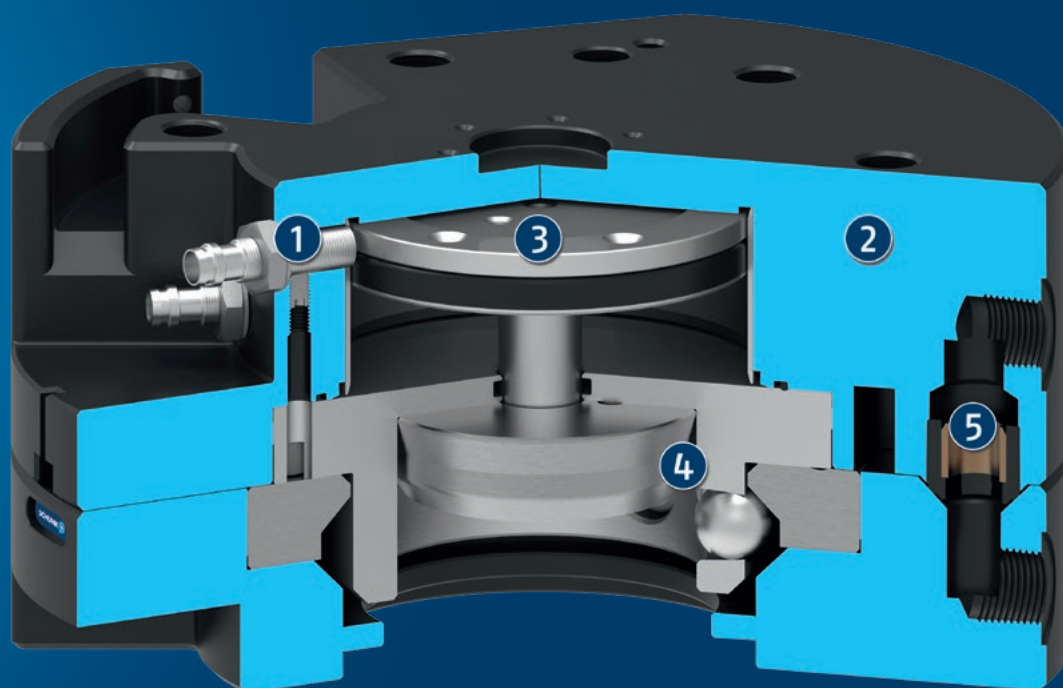


Moment admissible Mz
3.45 .. 3800 Nm

Description du fonctionnement

La flexibilité de votre robot est augmentée par le changement automatique de l'effecteur (par ex. pince, palettes, systèmes de préhension par le vide, outils à entraînement pneumatique ou électrique, pinces à souder, etc.). Le changeur outils automatique (SWS) se compose du changeur manuel côté robot (SWK) et du changeur manuel

côté outil (SWA). Le SWK est monté sur le robot et couple le SWA monté sur l'outil. Un piston de verrouillage à entraînement pneumatique garantit une connexion sûre, grâce à son design breveté. Après le couplage, les passages pneumatiques et électriques alimentent automatiquement l'outil monté sur le robot.



- ① **Détecteur pour le verrouillage**
en option, pour la surveillance de l'état de verrouillage
- ② **Corps**
avec poids optimisé par l'utilisation d'un alliage d'aluminium haute résistance
- ③ **Entraînement**
pneumatique, efficace et simple d'utilisation

- ④ **Mécanisme de verrouillage**
verrouillage et déverrouillage sans charge, blocage de sécurité dans l'état verrouillé
- ⑤ **Passage d'air**
pas de contour de collision grâce à l'intégration dans le boîtier, convient également pour le vide.

Description détaillée du fonctionnement

Vue en coupe SWS-001



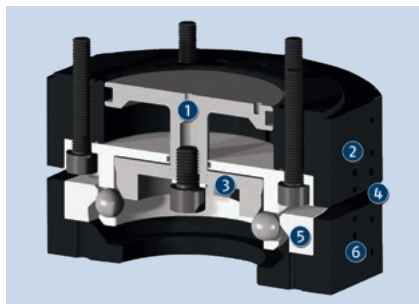
- ❶ Entraînement pneumatique, efficace et simple d'utilisation
- ❷ Mécanisme de verrouillage verrouillage et déverrouillage sans charge, blocage de sécurité dans l'état verrouillé
- ❸ Corps avec poids optimisé par l'utilisation d'un alliage d'aluminium haute résistance
- ❹ Possibilités de centrage et de fixation grâce à une interface standardisée ISO 9409 pour robots
- ❺ Passages électriques aucun contour de collision, grâce à l'intégration dans le corps
- ❻ Passage d'air pas de contour de collision grâce à l'intégration dans le boîtier, convient également pour le vide.

Système à changement rapide en position déverrouillée



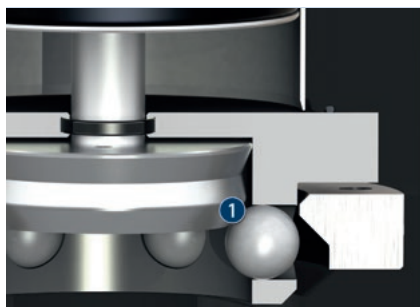
- ❶ Plaque interface
- ❷ Changeur côté robot SWK
- ❸ Module électronique côté robot
- ❹ Mécanisme de verrouillage
- ❺ Joint d'obturation
- ❻ Changeur côté outil SWA
- ❼ Module électronique côté outil

Schéma fonctionnel en position Ready-to-lock



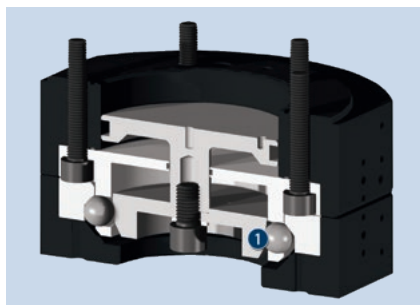
- ❶ Piston
- ❷ Changeur côté robot SWK
- ❸ Piston de verrouillage
- ❹ Verrouillage sans contact™
- ❺ Joint d'obturation
- ❻ Changeur côté outil SWA

Vue détaillée de la bille de verrouillage en position Ready-to-Lock



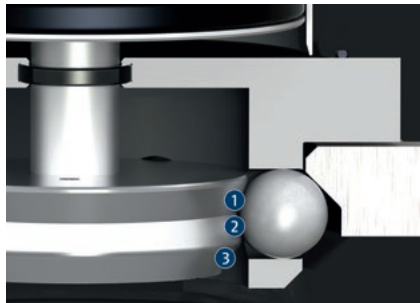
- ① Sphère de verrouillage trempée au niveau du premier chanfrein de verrouillage. Le 1er cône permet la séparation de la tête et de l'outil pendant le verrouillage.

Schéma fonctionnel du système à changement rapide en position verrouillée



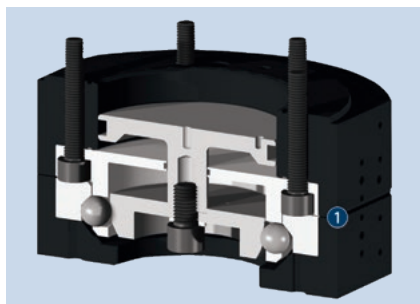
- ① Lorsque le piston est actionné, les billes de verrouillage sont poussées sous l'anneau en acier trempé et l'adaptateur est tiré sur la tête.

Vue détaillée de la bille de verrouillage en position verrouillée



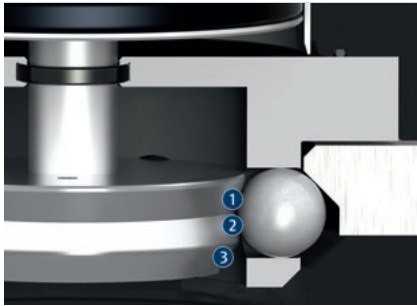
- ① Les sphères de verrouillage au niveau du deuxième chanfrein du piston de verrouillage sont à l'origine d'une force de verrouillage extrêmement élevée.
- ② Chanfrein autobloquant
- ③ 1er chanfrein de la came de verrouillage

Schéma fonctionnel du système à changement rapide en position de blocage automatique



- ① Le maître et l'adaptateur peuvent être séparés uniquement à l'état de verrouillage automatique, si le piston est actionné de manière pneumatique avec la pression d'air déverrouillée.

Vue détaillée de la bille de verrouillage dans l'état de blocage automatique



- ❶ En cas de perte de pression, les pistons de verrouillage sont maintenus par la partie cylindrique du piston de verrouillage. La friction du joint de piston empêche que le piston ne se déplace sous l'action de son propre poids ou de vibrations. Une séparation de la tête et de l'adaptateur est uniquement possible grâce à l'actionnement pneumatique du piston.
- ❷ Chanfrein autobloquant
- ❸ 1er chanfrein de la came de verrouillage

Informations générales concernant la gamme

Actionnement: pneumatique, par air comprimé filtré selon la norme ISO 8573-1:2010 [7:4:4].

Principe de fonctionnement: billes de verrouillage actionnées par piston pour le verrouillage

Transmission de fluides: variable par l'ajout de modules de passages d'énergie, selon la taille du de l'unité

Corps: Le corps est en alliage d'aluminium haute résistance et anodisé. Les pièces fonctionnelles sont en acier trempé.

Garantie: 24 mois

Caractéristiques de la durée de vie: sur demande

Conditions ambiantes extrêmes: Veuillez noter que l'utilisation dans des conditions ambiantes difficiles (ex. dans une zone avec liquide de coupe, poussière de rectification et de fonte...) peut considérablement réduire la durée de vie des produits, et n'est pas couvert par la garantie. Cependant, dans de nombreux cas nous avons une solution. N'hésitez pas à nous contacter.

Charge admissible: correspond au poids de la charge totale appliquée sur le flasque. Au moment de la conception, il est important de prêter une grande attention aux forces et moments autorisés. N'oubliez pas que tout dépassement du poids de manipulation recommandé aura pour effet de raccourcir la durée de vie.

Exemple d'application

Outil d'assemblage pour le montage de pièces de petite et moyenne tailles. L'outil peut être utilisé dans un environnement aussi bien propre que sale. Grâce au changeur outil automatique, d'autres outils peuvent être utilisés par le robot.

- ❶ Changeur outils automatique SWS
- ❷ Passages électriques
- ❸ Compliance TCU-Z
- ❹ Pince concentrique à 3 doigts PZN-plus



SCHUNK vous en offre plus ...

Les composants suivants augmentent encore la productivité du produit – pour un maximum de fonctionnalité, flexibilité, fiabilité et suivi de fabrication.



Compliance



Capteur de collision et de surcharge



Joint Tournant



Pince universelle



Détecteurs inductifs



Module électronique



Magasin

① Des informations supplémentaires sur ces produits sont disponibles sur les pages produits suivantes ou sur notre site internet schunk.com.

Options et informations particulières

Verrouillage sans contact™: Verrouillage sans contact. Permet le verrouillage en toute sécurité du SWS, même quand le SWK et le SWA ne se touchent pas

Mécanisme de verrouillage avec auto-maintien breveté: La capacité des moments autorisés est accrue grâce au grand diamètre du piston et au serrage en externe. Pièces métalliques fabriquées en Rc 58 à faible corrosion.

Sélection d'un changeur outil automatique SWS

1. Détermination de la taille

Méthode rapide :

Lorsque des forces et des moments faibles ou moyens agissent sur le changeur outil SCHUNK, vous devriez choisir un changeur outil présentant une charge admissible comparable à celle de votre robot. Si des moments et des forces élevés agissent sur le changeur outil SCHUNK, veuillez utiliser la méthode suivante, qui est plus précise.

Méthode plus précise :

Les forces et les moments sont des facteurs critiques dans le choix d'un changeur outil approprié. Procédez comme suit pour estimer le moment le plus défavorable :

- Calculez le centre de gravité (CdG) de l'outil le plus lourd qui sera utilisé. Calculez la distance (D) entre le CdG et la partie inférieure du changeur outil.
- Calculez le poids (W) de l'outil le plus lourd.
- Multipliez W et D pour trouver un moment statique (M) (ou un moment basé sur 1 g d'accélération).
- Choisissez un changeur outil avec un moment admissible égal ou supérieur à M.

En raison de leurs accélérations potentiellement élevées, les robots peuvent produire des moments deux ou trois fois plus élevés que M.

2. Systèmes pneumatiques et électriques

Déterminez le nombre de connexions pneumatiques et de contacts électriques nécessaires. Plus la taille du changeur outil est importante; plus le nombre de connexions pneumatiques et de contacts électriques est important..

3. Température et produits chimiques

Les changeurs outils SCHUNK utilisent des joints en nitrile pour les passages pneumatiques. Des joints sont utilisés dans le mécanisme de verrouillage pneumatique. Ces joints résistent à la plupart des influences chimiques ainsi qu'à des températures allant de -25 à +65 °C. Veuillez nous contacter si vous avez besoin d'informations sur les températures ou résistances chimiques dans des environnements particuliers.

4. Applications de précision

Respectez toujours les spécifications si vous travaillez avec des applications nécessitant une répétabilité élevée.

Veuillez noter :

Un changeur outil a une influence sur la force et le moment, la charge utile, la taille et la répétabilité du robot.

Tailles SWS

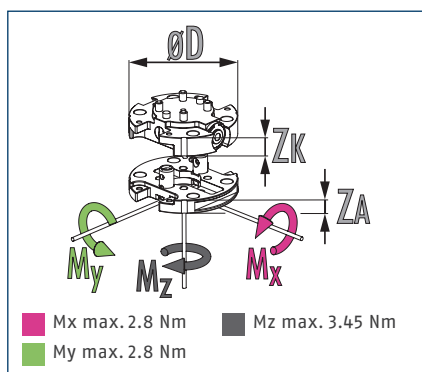
Description	Charge recommandée [kg]	Moment max. [Nm] M_x et M_y	Moment max. [Nm] M_z	Guidages pneumatiques	Raccordements pneumatiques verrouillé et déverrouillé
SWS 001	1.4	2.8	3.45	4x M5	M3
SWS 007	16	61	38	5x M5	M5
SWS 011	16	61	38	6x M5	M5
SWS 020	25	169.5	105	12x M5	M5
SWS 021	25	169.5	105	8x G1/8"	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	-	-

Exemple de commande SWS

	SW	K	-	110	-	R19	-	G19	-	SM
Description										
SW										
Page										
K = tête (côté robot)										
A = Côté outil										
Taille										
Module optionnel										
Rxx, Sxx, Gxx, Kxx = module électrique										
Pxx = module pneumatique (corps en aluminium anodisé, pas adapté pour les liquides)										
Vxx = Module pour vide										
Fxx = Module pour fluide (acier inoxydable, auto-obturant)										
000 = Option non utilisée										
Détection par détecteur										
SG = détecteur de proximité inductif (SWK-040Q/076)										
SM = détecteur inductif (SWK-007/022/029/110/160)										
SQ = détecteur de proximité inductif (SWK-011H/020H/021H)										
SIP-IN = détection verrouillage, détecteurs de proximité inductifs inclus (SWK-011/020/021/027/041/046/060/071)										

Autres versions sur demande

Dimensions et charges max.



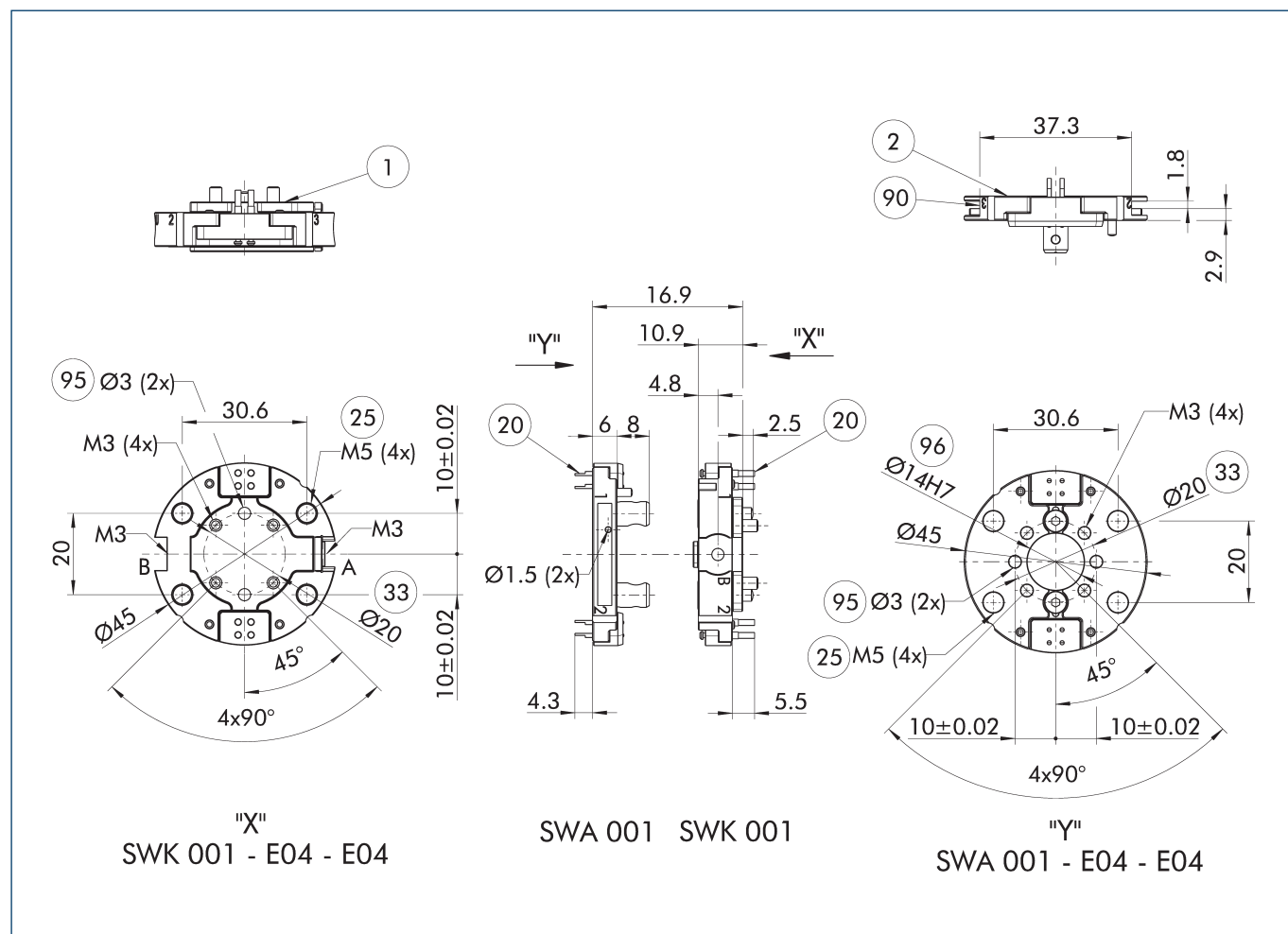
① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SWK-001-000-000	SWA-001-000-000	SWK-001-E04-E04	SWA-001-E04-E04
		Changeur côté robot	Changeur côté outil	Changeur côté robot	Changeur côté outil
ID		0302290	0302291	0302292	0302293
Charge recommandée	[kg]	1.4	1.4	1.4	1.4
Force de verrouillage	[N]	170	170	170	170
Répétabilité	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Poids	[kg]	0.03	0.02	0.08	0.04
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	1	1	1	1
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		4x M5	4x M5	4x M5	4x M5
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		M3		M3	
Nombre de passages électriques				8	8
Tension	[V]			50	50
Courant max.	[A]			3	3
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±0.3	±0.3	±0.3	±0.3
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±0.8	±0.8	±0.8	±0.8
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	45 x 10.9	45 x 6	45 x 10.9	45 x 6
Schéma de vissage		S1	S1	S1	S1

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

Vue principale



Le schéma représente le système de changement rapide dans la version de base avec module électrique en option.

A, a Raccord pneumatique verrouillé

B, b Raccord pneumatique déverrouillé

① Raccordement côté robot

② Fixation côté outil

②① Raccordement pour modules électriques

②⑤ Passages pneumatiques

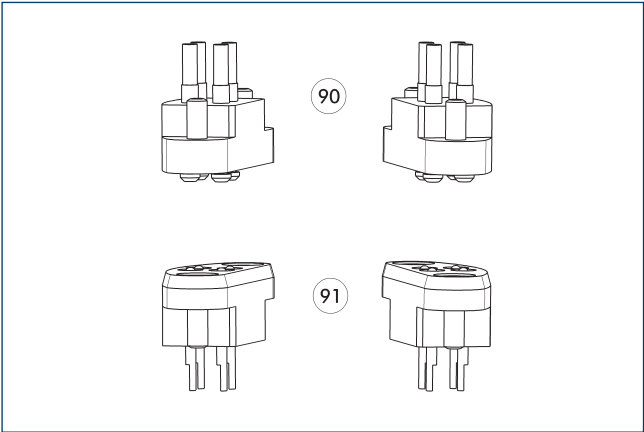
③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

⑨① Rainure pour le magasin d'outil

⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage

⑨⑥ Ajustement pour centrage

Module de passage de signaux électriques



90 Côté robot

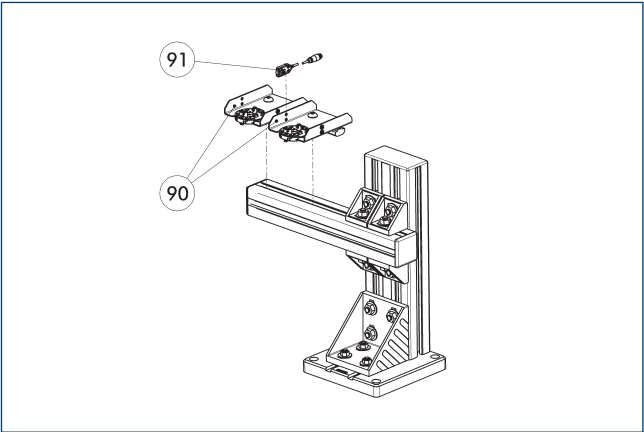
91 Côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
SW0-E04-K	9960359	4
SW0-E06-K	9962997	6
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SW0-E04-A	9960360	4
SW0-E06-A	9962998	6

① Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SW0 » ou visitez notre site web.

Magasin à changement rapide SWM-S-001 modulaire



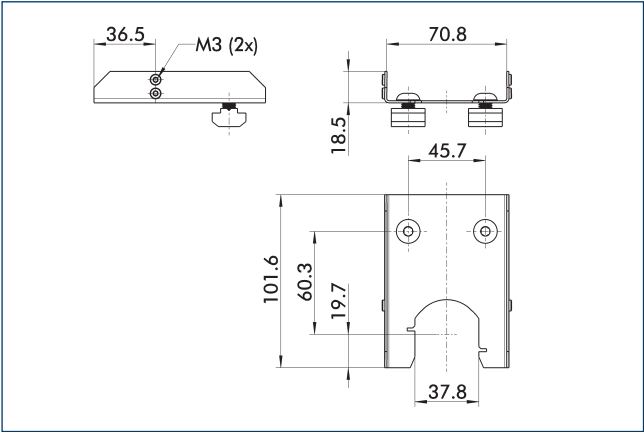
90 Plaque de stockage

91 Détecteur

Le magasin de stockage modulaire est conçu pour la taille spécifique. La structure modulaire du système, vous permet de composer votre magasin spécifique. Cela permet de réaliser un magasin de dépose en fonction du nombre d'outils, des positions de dépose et de la taille des outils, adapté à vos applications Pour plus d'informations, voir le chapitre « Magasin de dépose SWM »

Description	ID	
Plaque de stockage		
SWM-TSS-MM-7869	x0303276	
Détecteur		
SWM-SMA-7869	0303277	

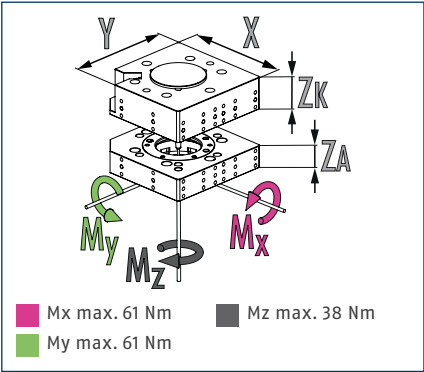
Plaque de stockage SWS 001



① Les rainures de montage ne sont pas inclus.



Dimensions et charges max.



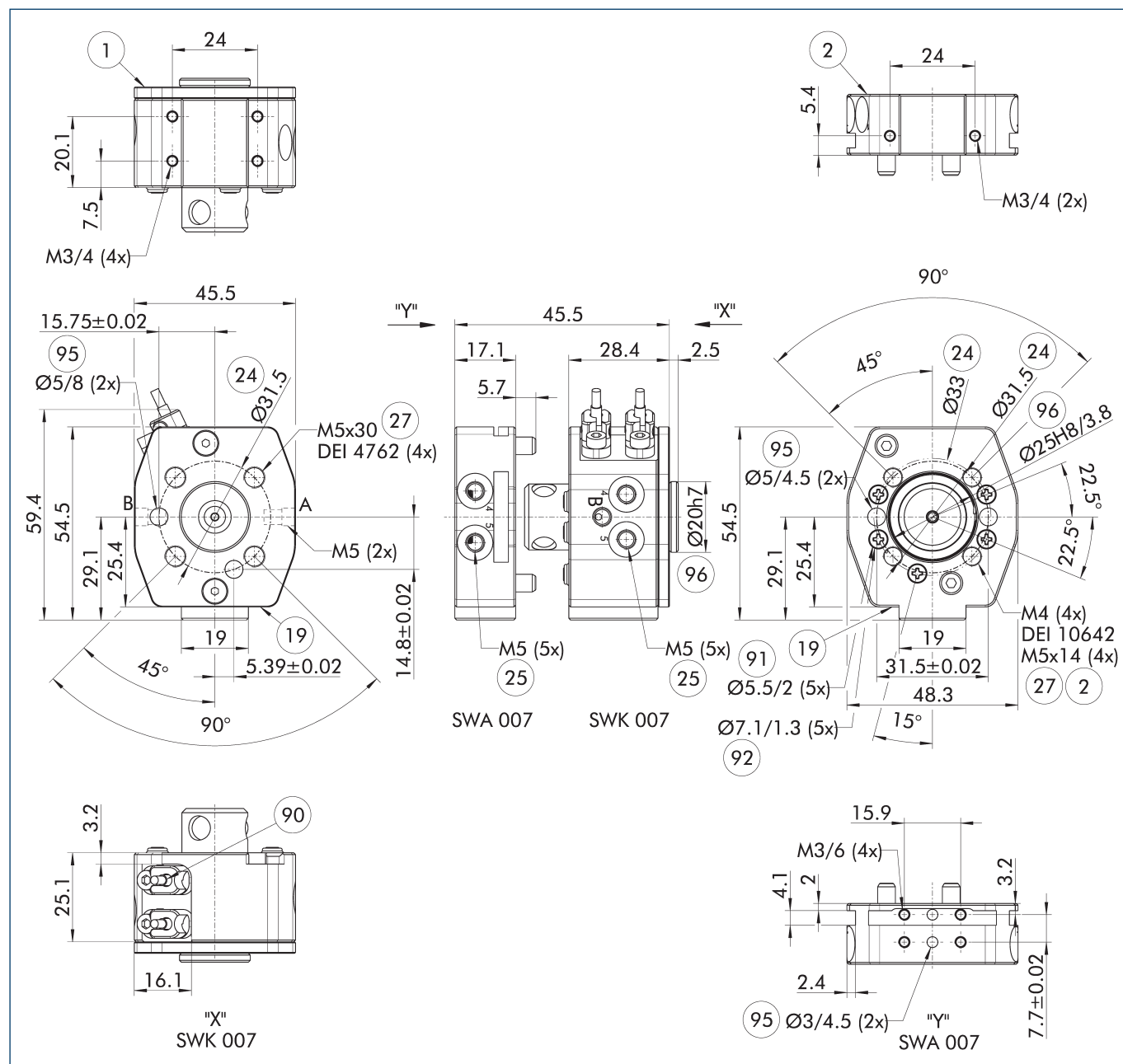
ⓘ Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SWK-007-000-000-IN03	SWA-007-000-000
		Changeur côté robot	Changeur côté outil
ID		1405836	1365513
Charge recommandée	[kg]	16	16
Détection de la course du piston		intégré(e)	
Force de verrouillage	[N]	1100	1100
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015
Poids	[kg]	0.16	0.08
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	1.5	1.5
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		5x M5	5x M5
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		M5	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±1	±1
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±2	±2
Raccordement côté robot		ISO 9409-1-31.5-4-M5	ISO 9409-1-31.5-4-M5
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions X x Y x Z*	[mm]	54.5 x 45.5 x 28.4	54.5 x 48.3 x 17.1
Schéma de vissage		S7	S7

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

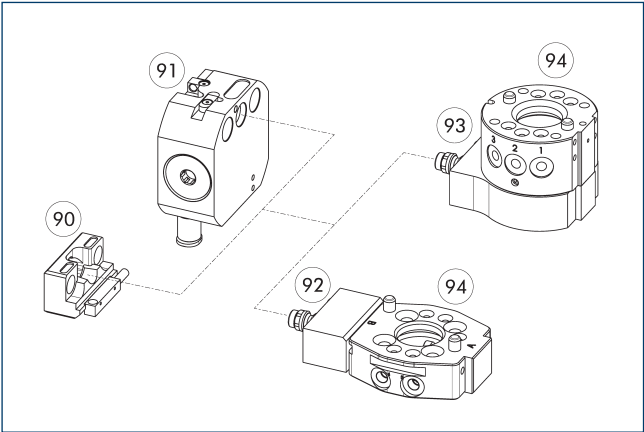
Vue principale



Le schéma représente le système de changement rapide dans sa version de base sans tenir compte des dimensions des options ci-après.

- | | |
|--|---|
| A, a Raccord pneumatique verrouillé | 27 Passage au centre pour fixation |
| B, b Raccord pneumatique déverrouillé | 90 Détecteur IN ... |
| 1 Raccordement côté robot | 91 Raccord pneumatique axial (vis de fermeture fournie) |
| 2 Fixation côté outil | 92 Alésage pour bague d'étanchéité (arrière) |
| 19 Face de fixation pour options | 95 Ajustement pour goupilles de centrage |
| 24 Diamètre de localisation des perçages | 96 Ajustement pour centrage |
| 25 Passages pneumatiques | |

Système de magasin SWM-B



- 90 SWM-B 050

91 SWM-B 050-V

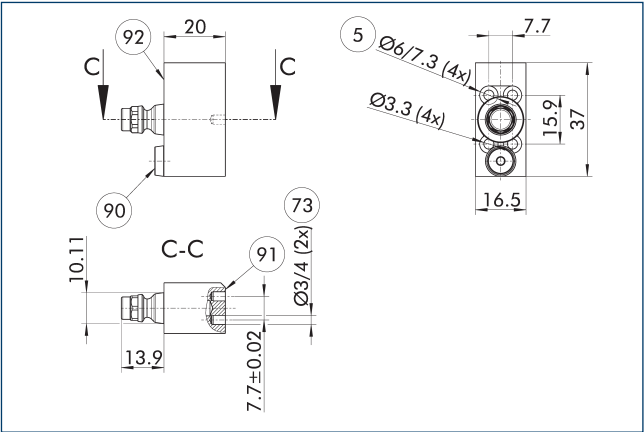
92 Plaque latérale
- 93 Plaque intermédiaire

94 Changeur côté outil SWA

Système de rangement avec (-V) et sans verrouillage pour un rangement sûr des outils. Vous trouverez des informations détaillées et d'autres accessoires dans le chapitre du catalogue "SWM-B" et "SWM".

Description	ID	
Système de magasin		
SWM-B 050	x1459336	
SWM-B 050-V	1442568	

Plaque interface SWA 007



- 5 Passage au centre pour fixation par vis

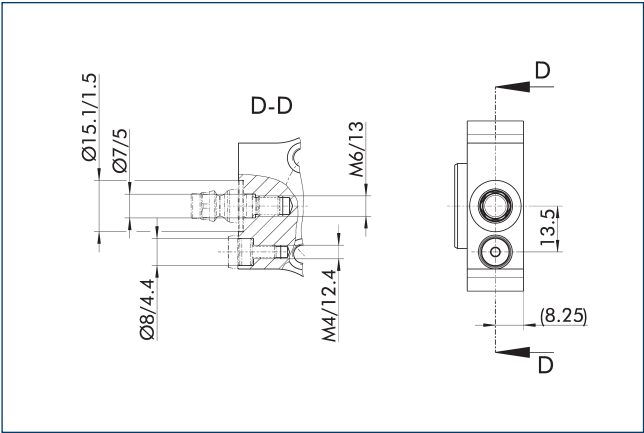
73 Ajustement pour goupilles de centrage
- 90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)

91 Côté de fixation SWA

92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-007-SWM-B 050	x1523812	SWA 007
A-SWA-007-SWM-B 050-V	x1523842	SWA 007

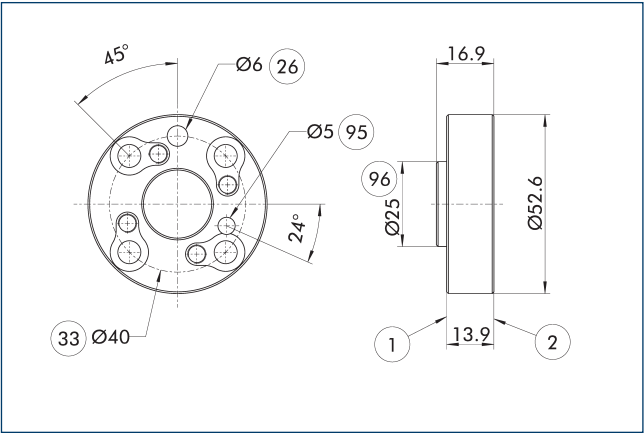
Design plaque interface SWM-B



Au lieu d'utiliser une plaque interface standard, la broche de stockage et la protection anti-torsion peuvent également être fixées à une plaque interface personnalisée. Pour un fonctionnement sans erreur, il faut tenir compte de toutes les dimensions indiquées sur le dessin, en particulier des distances entre les protections anti-torsion et l'axe de stockage. Le dessin est également valable pour toutes les plaques standards énumérées ci-dessous.

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-007-SWM-B 050	x1523812	SWA 007
A-SWA-007-SWM-B 050-V	x1523842	SWA 007

Plaque d'adaptation ISO-A40-R



- 1 Raccordement côté robot

2 Fixation côté outil

26 Perçage
- 33 Cercle de perçage DIN ISO-9409

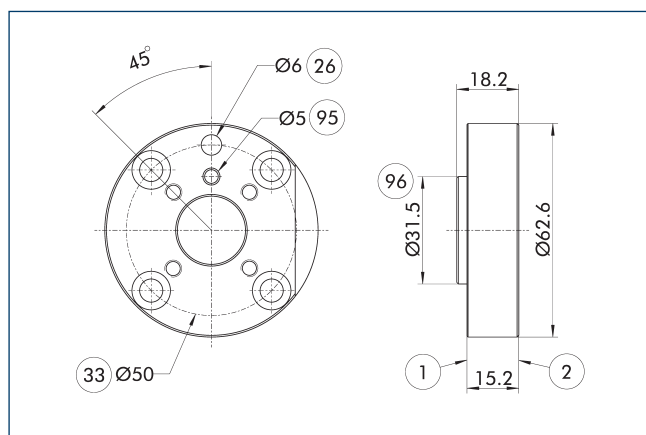
95 Ajustement pour goupilles de centrage

96 Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-007-ISO-A40	1369388	

Plaque d'adaptation ISO-A50-R

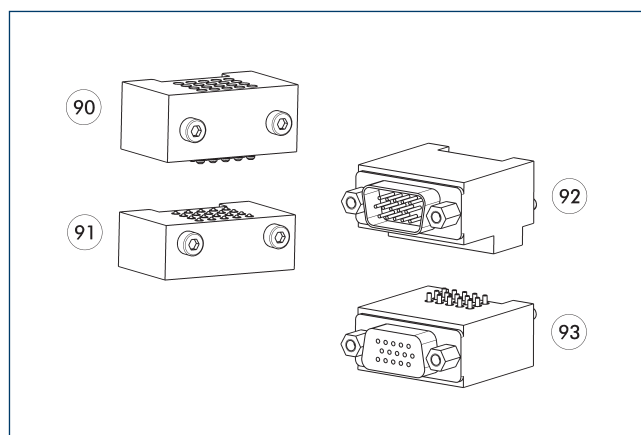


- ① Raccordement côté robot
 ② Fixation côté outil
 ②⑥ Perçage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
 ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID
Côté robot	
A-SWK-007-ISO-A50	1369392

Module de passage de signaux électriques



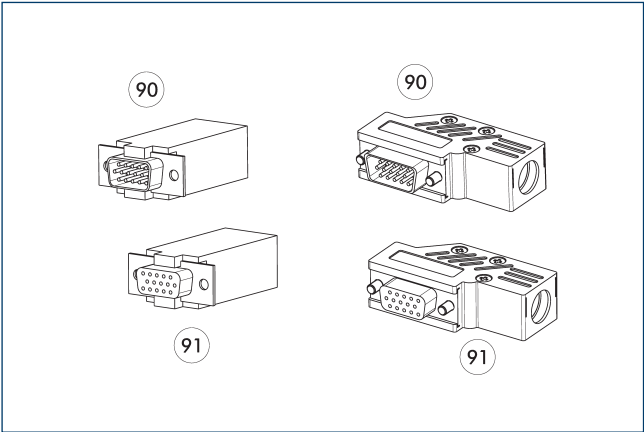
- ⑨① E... côté robot
 ⑨② A.../B... côté robot
 ⑨③ A.../B... côté outil
 ⑨④ E... côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
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
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
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 Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SWS » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble

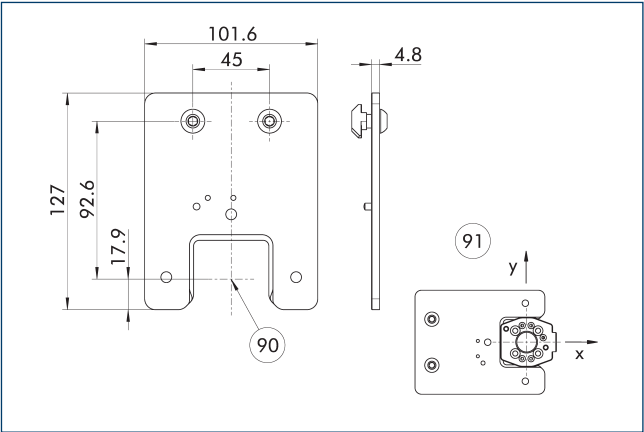


90 Connecteur D-Sub 91 Douille D-Sub

Description	ID	
Connecteur de câble soudé, côté robot		
KAS-A15-K-90	0301301	
Connecteur de câble soudé, côté outil		
KAS-A15-A-90	0301302	
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-A15-K-0	0301264	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-A15-A-0	0301265	
Rallonge de câble		
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	

Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

Plaque d'outillage, horizontale



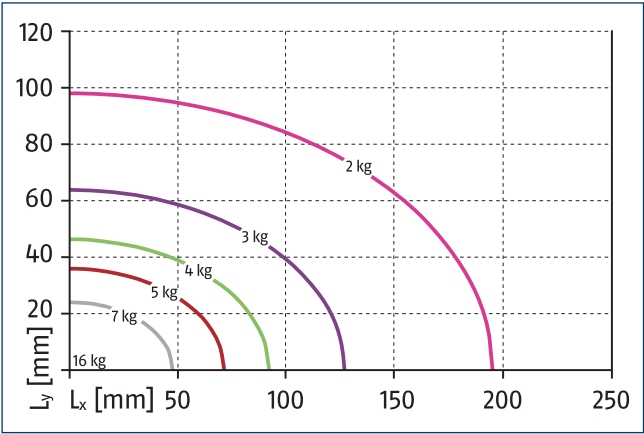
90 Centre du SWS 007 (point de référence pour le diagramme de charge)
91 Visualiser le décalage du centre de gravité dans la direction x ou y

Le rack de dépose sert de magasin de stockage pour le changeur côté outil avec des outils assemblés par le client.

Description	ID	
Plaque d'outillage, horizontale		
SWM-TSS-MMS-11345	x1459976	

Lors de l'utilisation du magasin de stockage, le diagramme de charge doit être respecté.

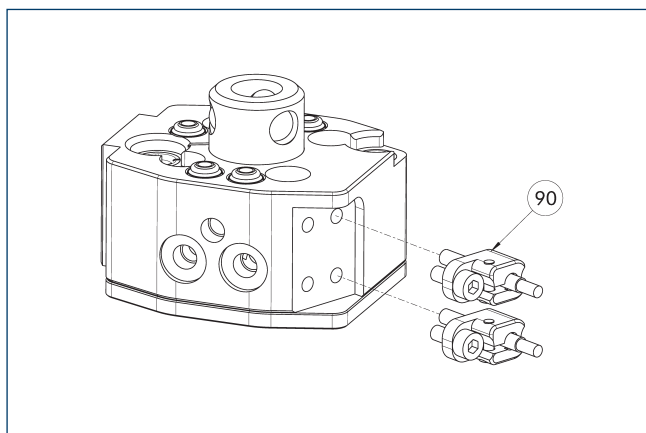
Diagramme des charges avec magasin de stockage



Si le centre de gravité de l'outil est décalé de plus de 10 mm dans la direction x ou y (voir le plan du rack de dépose), le SWA s'inclinera après avoir été déposé dans le magasin de dépose. Il n'est pas recommandé dans ce cas d'utiliser ce rack de stockage dans des applications avec des robots SCARA ou des robots cartésiens.

Description	ID	
Plaque d'outillage, horizontale		
SWM-TSS-MMS-11345	x1459976	

Assemblage du contrôle du verrouillage



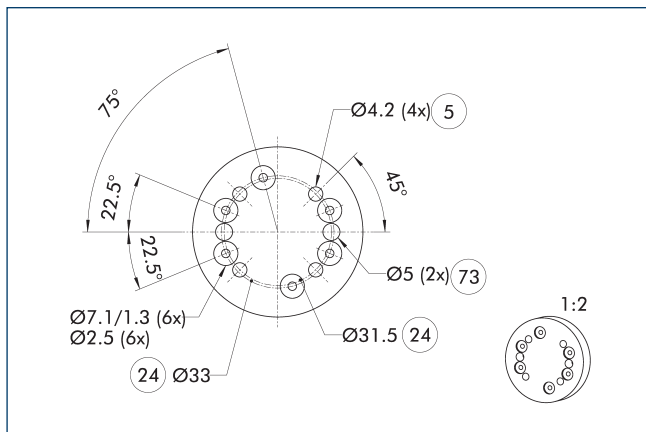
90 AS-SWK 007

L'image montre le contrôle de course du piston intégré avec les détecteurs de proximité sur le changeur côté robot.

Description	ID	
Côté robot		
AS-SWK-007-SM jeu d'accessoires comprenant un détecteur PNP	1421347	
AS-SWK-007-SP jeu d'accessoires comprenant un détecteur NPN	1428672	

- ① Les versions -SG/-SM/-SQ/-IN du SWK incluent l'option de contrôle de course du piston. Une commande supplémentaire de kit de détection n'est pas nécessaire. Un kit inclus 1x détecteur avec support, signifiant que deux kits sont nécessaires par SWK.

Conception d'une plaque interface pour l'utilisation des passages pneumatiques axiaux

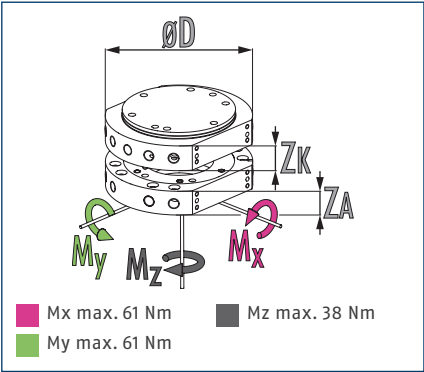


- ⑤ Passage au centre pour fixation par vis 73 Ajustement pour goupilles de centrage
- 24 Diamètre de localisation des perçages

La plaque interface sert d'interface entre le changeur côté outil et l'outil du client. Pour garantir une utilisation correcte des passages pneumatiques axiaux, les perçages avec les diamètres indiqués sur le plan doivent être pris en compte lors de la conception de la plaque interface. Les joints nécessaires sont inclus avec le changeur.



Dimensions et charges max.



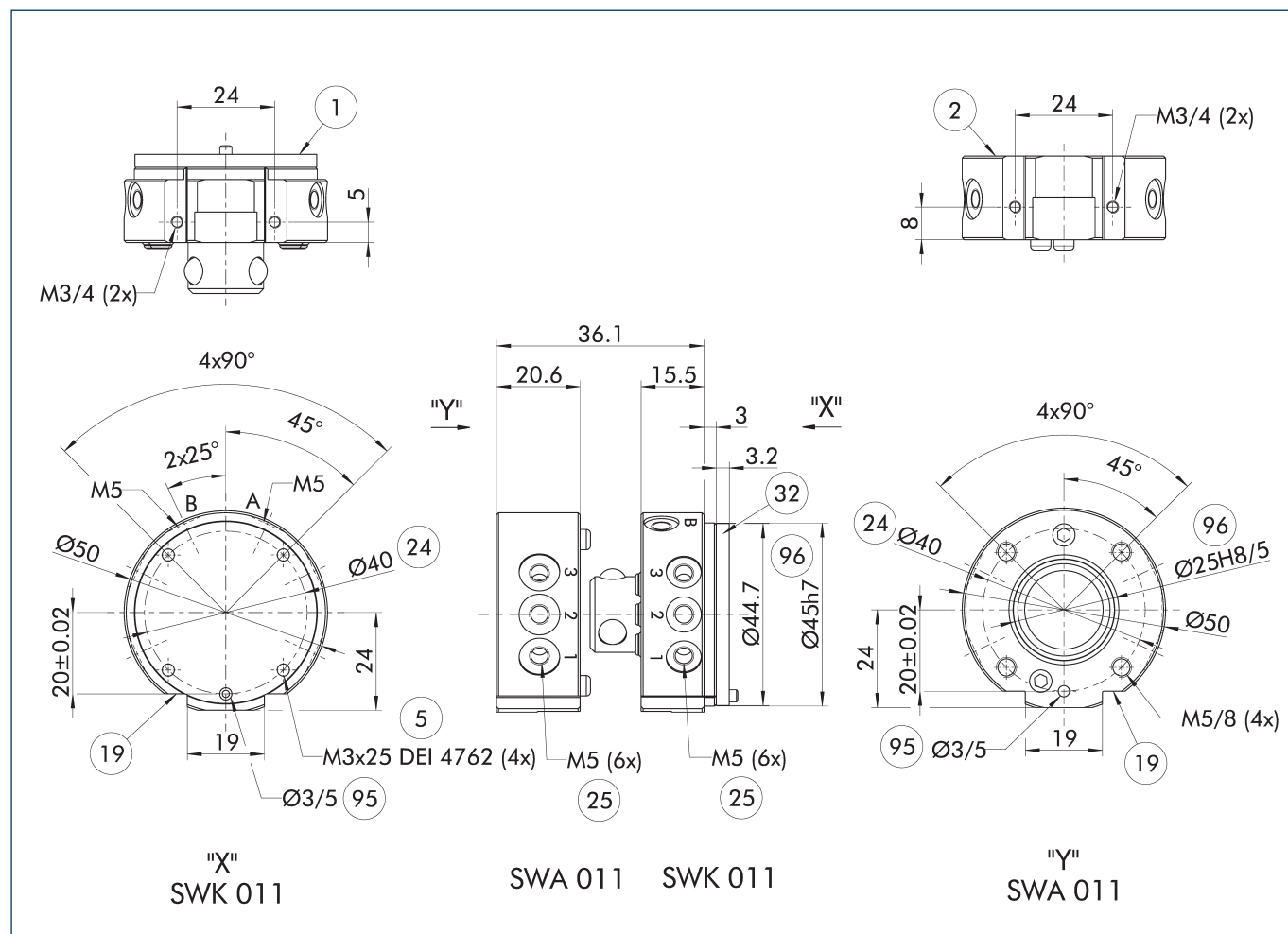
ⓘ Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SWK-011-000-000	SWK-011HM-000-000-SQ	SWA-011-000-000
		Changeur côté robot	Changeur côté robot pour robot à poignet creux	Changeur côté outil
ID		0302316		0302317
Charge recommandée	[kg]	16	16	16
Détection de la course du piston		en option	intégré(e)	
Force de verrouillage	[N]	1100	1100	1100
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015	0.015
Poids	[kg]	0.13	0.29	0.09
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	1.5	1.5	1.5
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		6x M5	6x M5	6x M5
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		M5	M5	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±1	±1	±1
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±2	±2	±2
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	50 x 15.5	50 x 46.4	50 x 20.6
Schéma de vissage		S7	S7	S7

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

Vue principale



Le schéma représente le système de changement rapide dans sa version de base sans tenir compte des dimensions des options ci-après.

- ① La plaque côté robot montée sur le SWK recouvre la chambre du piston. Il est indispensable qu'elle soit maintenue par la plaque d'adaptation. Pour des instructions de configuration concernant ce type de plaque d'adaptation, reportez-vous aux informations produit complémentaires.

A, a Raccord pneumatique verrouillé

B, b Raccord pneumatique déverrouillé

- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ⑤ Passage au centre pour fixation par vis

①9 Face de fixation pour options

②4 Diamètre de localisation des perçages

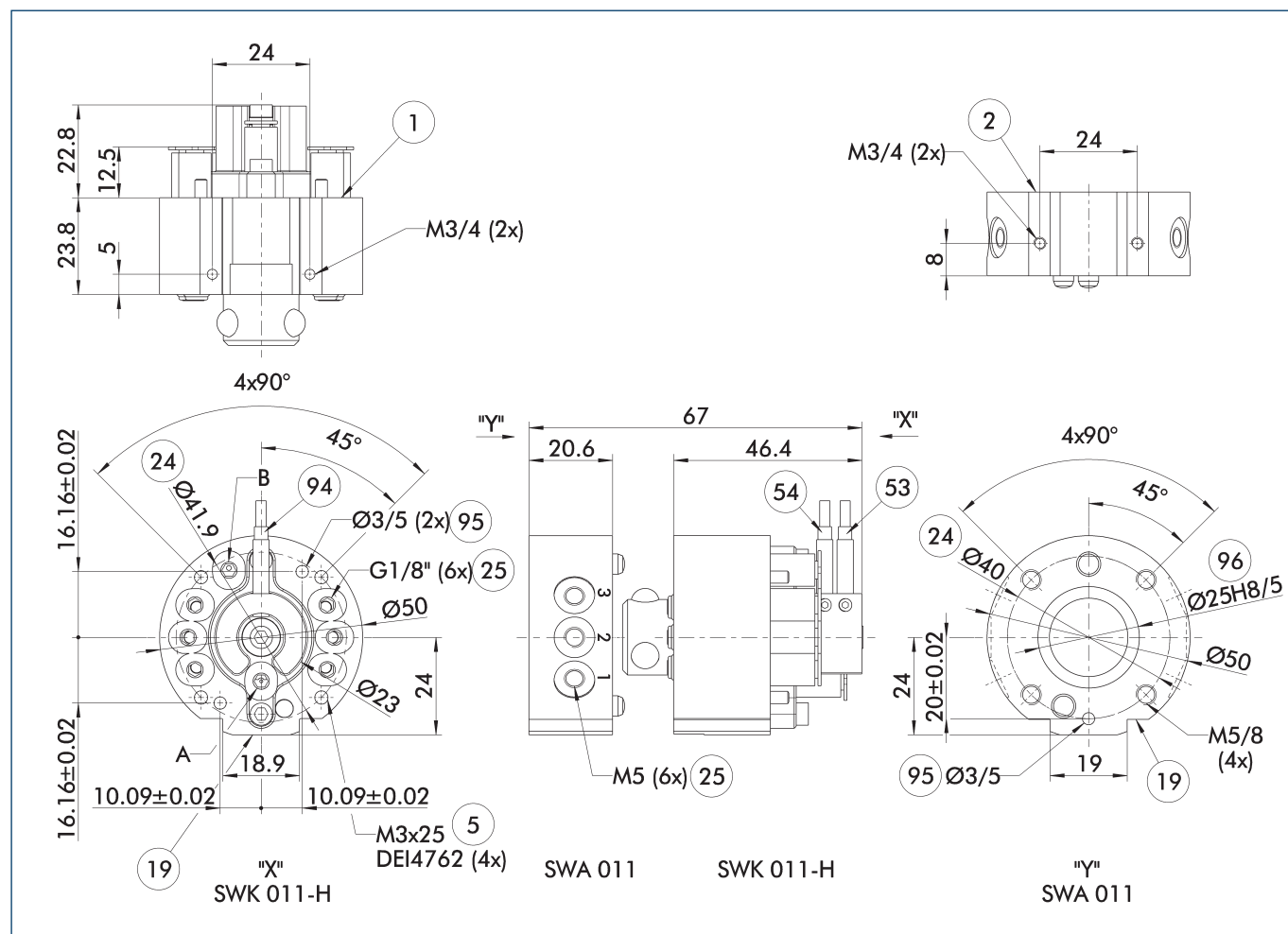
②5 Passages pneumatiques

③2 Couvercle

⑨5 Ajustement pour goupilles de centrage

⑨6 Ajustement pour centrage

Vue principale SWK-011-H



Grâce à des raccords pneumatiques axiaux, convient parfaitement pour les robots à diamètres de passage.

A, a Raccord pneumatique verrouillé

B, b Raccord pneumatique déverrouillé

① Raccordement côté robot

② Fixation côté outil

⑤ Passage au centre pour fixation par vis

⑬ Face de fixation pour options

②④ Diamètre de localisation des perçages

②⑤ Passages pneumatiques

⑤③ Détection position déverrouillée

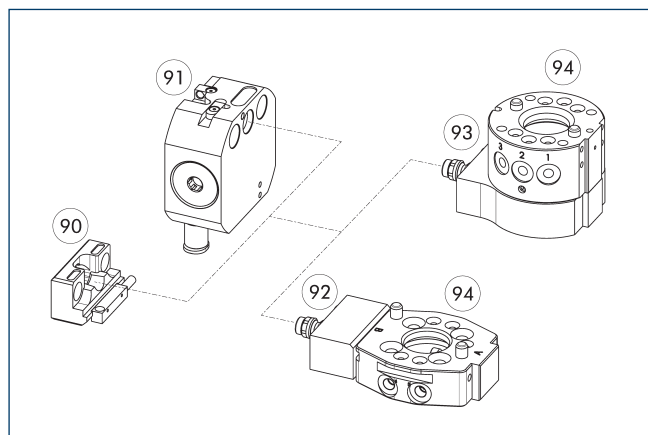
⑤④ Détection position verrouillée

⑤④ Détecteur de proximité en option

⑤⑤ Ajustement pour goupilles de centrage

⑤⑥ Ajustement pour centrage

Système de magasin SWM-B

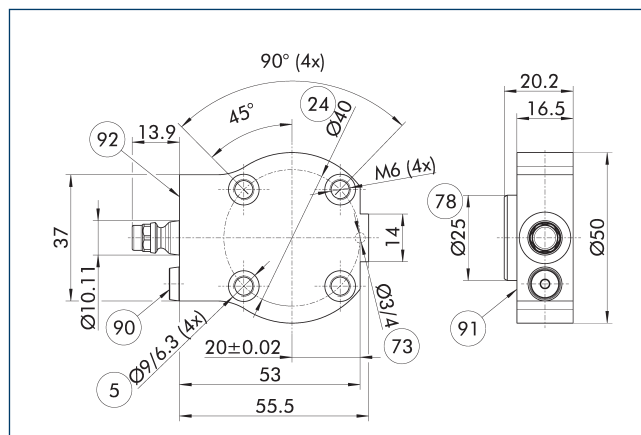


- 90 SWM-B 050
 91 SWM-B 050-V
 92 Plaque latérale
 93 Plaque intermédiaire
 94 Changeur côté outil SWA

Système de rangement avec (-V) et sans verrouillage pour un rangement sûr des outils. Vous trouverez des informations détaillées et d'autres accessoires dans le chapitre du catalogue "SWM-B" et "SWM".

Description	ID	
Système de magasin		
SWM-B 050	x1459336	
SWM-B 050-V	1442568	

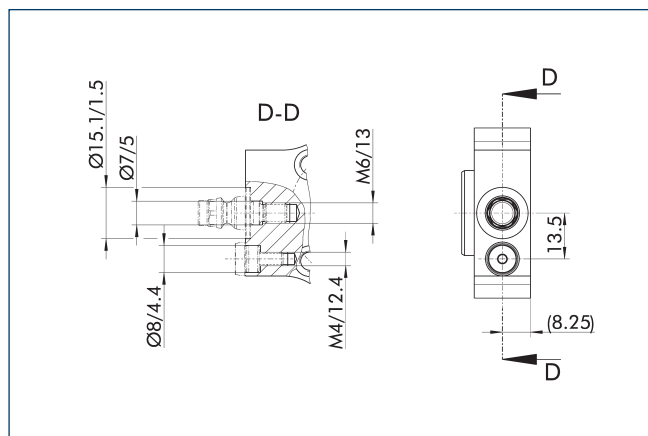
Plaque interface SWA 005/011



- 5 Passage au centre pour fixation par vis
 24 Diamètre de localisation des perçages
 73 Ajustement pour goupilles de centrage
 78 Ajustement pour centrage
 90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)
 91 Côté de fixation SWA
 92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
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

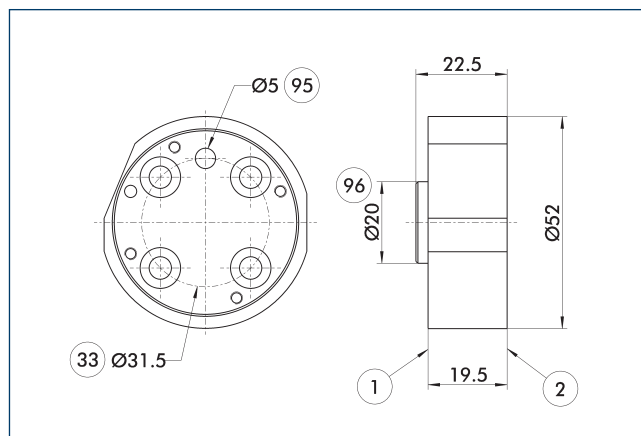
Design plaque interface SWM-B



Au lieu d'utiliser une plaque interface standard, la broche de stockage et la protection anti-torsion peuvent également être fixées à une plaque interface personnalisée. Pour un fonctionnement sans erreur, il faut tenir compte de toutes les dimensions indiquées sur le dessin, en particulier des distances entre les protections anti-torsion et l'axe de stockage. Le dessin est également valable pour toutes les plaques standards énumérées ci-dessous.

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
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

Plaque d'adaptation ISO-A31.5-R



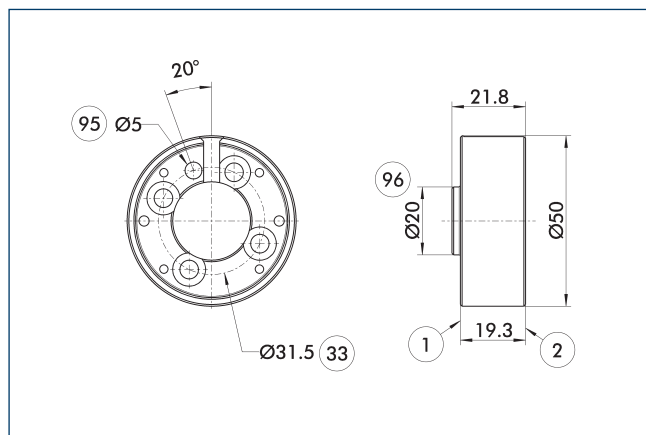
- 1 Raccordement côté robot
 2 Fixation côté outil
 33 Cercle de perçage DIN ISO-9409
 95 Ajustement pour goupilles de centrage
 96 Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-011-ISO-A31.5	0302221	

- ① Plaque interface pour changeur outils sans contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A31.5-SIP-R



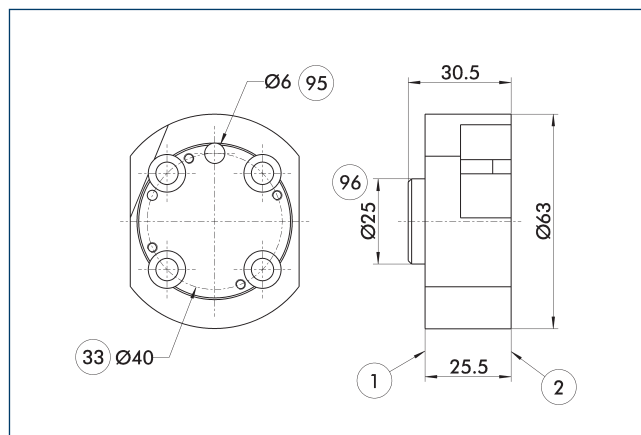
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-011-ISO-A31.5-SIP	0302226	

- ① Plaque interface pour changeur outil avec contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A40-R



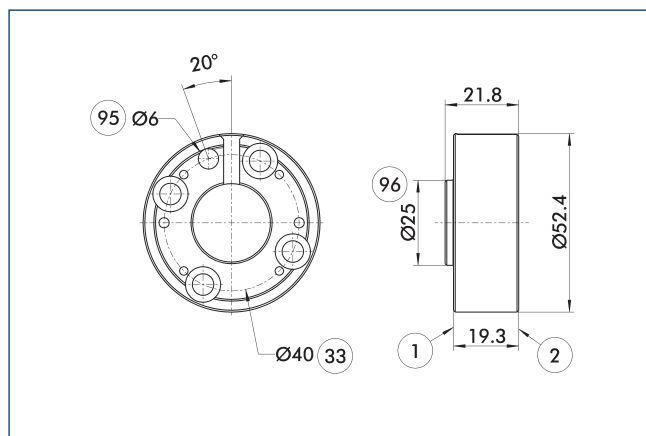
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-011-ISO-A40	0302222	

- ① Plaque interface pour changeur outils sans contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A40-SIP-R



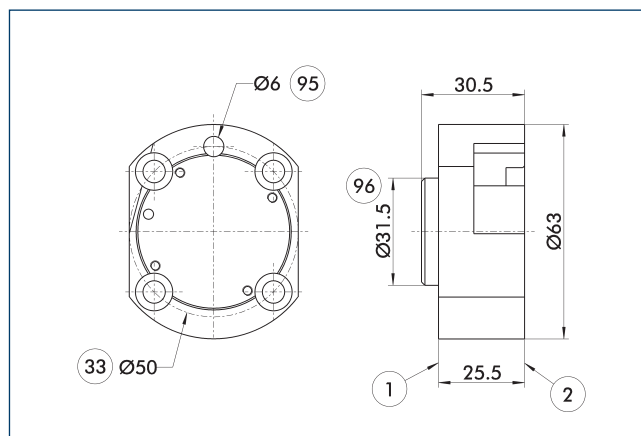
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-011-ISO-A40-SIP	0302227	

- ① Plaque interface pour changeur outil avec contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A50-R



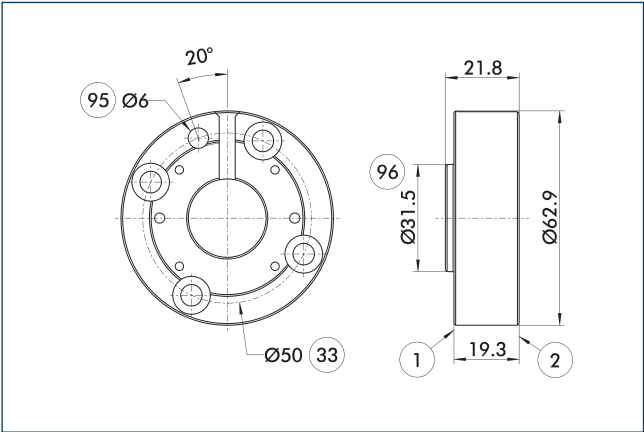
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-011-ISO-A50	0302223	

- ① Plaque interface pour changeur outils sans contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A50-SIP-R



- ① Raccordement côté robot

② Fixation côté outil

③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage

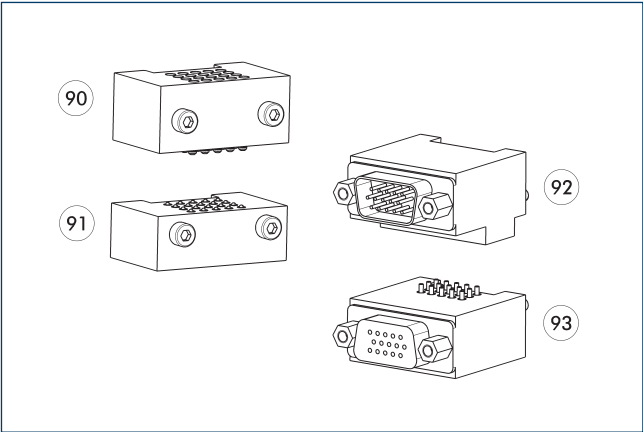
⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-011-ISO-A50-SIP	0302228	

- ① Plaque interface pour changeur outil avec contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Module de passage de signaux électriques



- ⑨① E... côté robot

⑨② A.../B... côté robot
- ⑨① E... côté outil

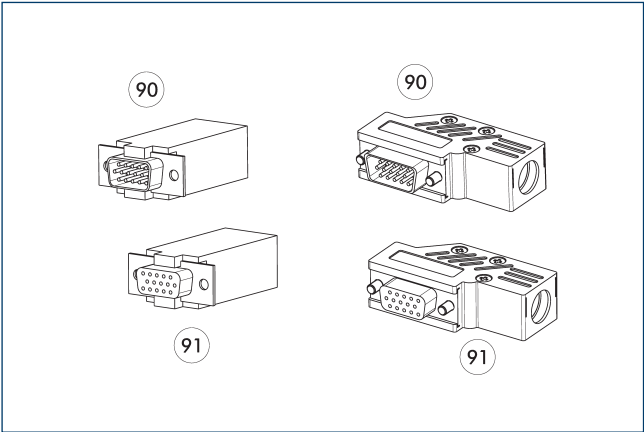
⑨③ A.../B... côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
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
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
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 Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SW0 » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble



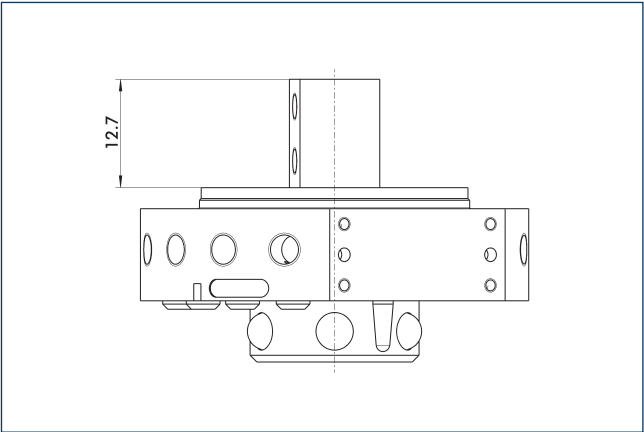
90 Connecteur D-Sub

91 Douille D-Sub

Description	ID	
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-A15-K-90	0301301	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-A15-A-90	0301302	
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-A15-K-0	0301264	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-A15-A-0	0301265	
Rallonge de câble		
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	

Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

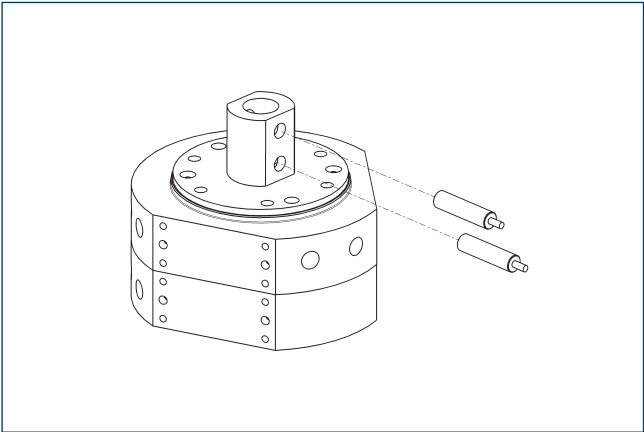
Contrôle de course du piston



Le schéma montre la hauteur minimale de la plaque d'adaptation nécessaire lors du montage d'un contrôle de course du piston.

Description	ID	
Contrôle de course du piston		
SWK-011-SIP	0302318	

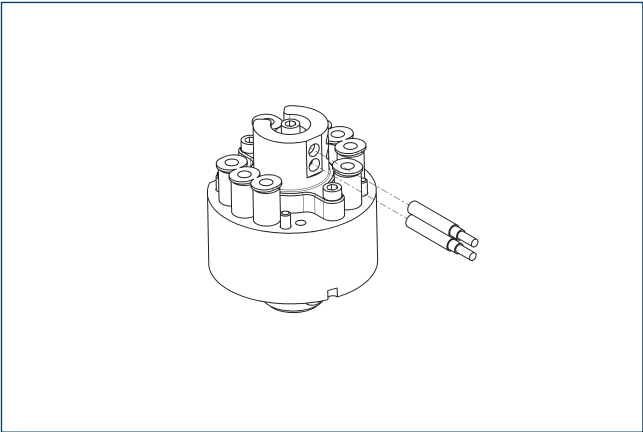
Contrôle de course du piston



Description	ID	Souvent combiné
DéTECTEURS inductifs		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
Câbles		
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 pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	

① Chaque unité nécessite deux détecteurs (contact à fermeture/S), ainsi que des rallonges en option. Les rayons de courbure minimaux admissibles des câbles de détecteur doivent être respectés. Ceux-ci sont généralement de 35 mm.

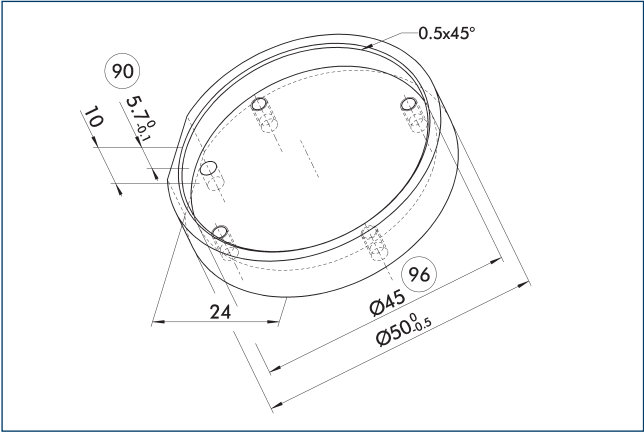
Interrogation de la course du piston pour SWK-011-H



Description	ID	Souvent combiné
DéTECTEURS inductifs		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
Câbles		
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 pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	

① Deux détecteurs sont nécessaires par unité pour la détection de deux positions. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection.

Principe de plaque interface

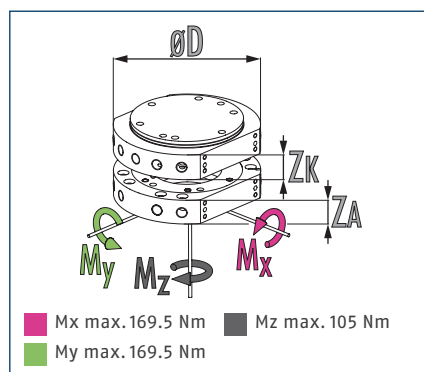


⑨0 Profondeur recommandée de la platine d'adaptation ⑨6 Ajustement pour centrage

Recommandation pour la conception de la plaque interface.



Dimensions et charges max.



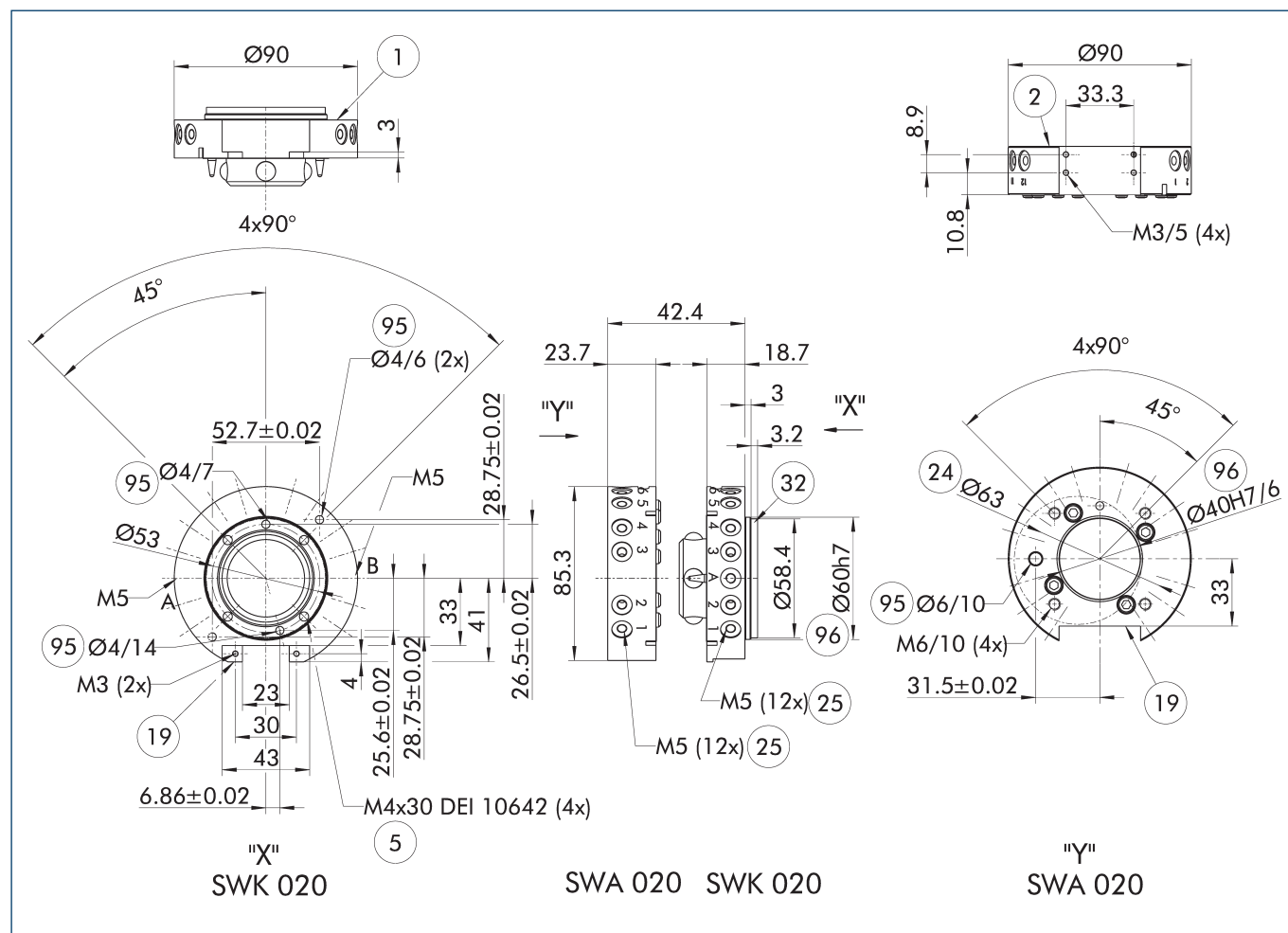
① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SWK-020-000-000	SWK-020HM-000-000-SQ	SWA-020-000-000
		Changeur côté robot	Changeur côté robot pour robot à poignet creux	Changeur côté outil
ID		0302322		0302323
Charge recommandée	[kg]	25	25	25
Détection de la course du piston		en option	intégré(e)	
Force de verrouillage	[N]	2300	2300	2300
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015	0.015
Poids	[kg]	0.54	0.68	0.32
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	2	2	2
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		12x M5	12x M5	12x M5
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		M5	M5	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±1	±1	±1
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±2	±2	±2
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	90 x 18.7	90 x 46	90 x 23.7
Schéma de vissage		K	K	K

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

Vue principale



Le schéma représente le système de changement rapide dans sa version de base sans tenir compte des dimensions des options ci-après.

- ① La plaque côté robot montée sur le SWK recouvre la chambre du piston. Il est indispensable qu'elle soit maintenue par la plaque d'adaptation. Pour des instructions de configuration concernant ce type de plaque d'adaptation, reportez-vous aux informations produit complémentaires.

A, a Raccord pneumatique verrouillé

B, b Raccord pneumatique déverrouillé

- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ⑤ Passage au centre pour fixation par vis

①⑨ Face de fixation pour options

②④ Diamètre de localisation des perçages

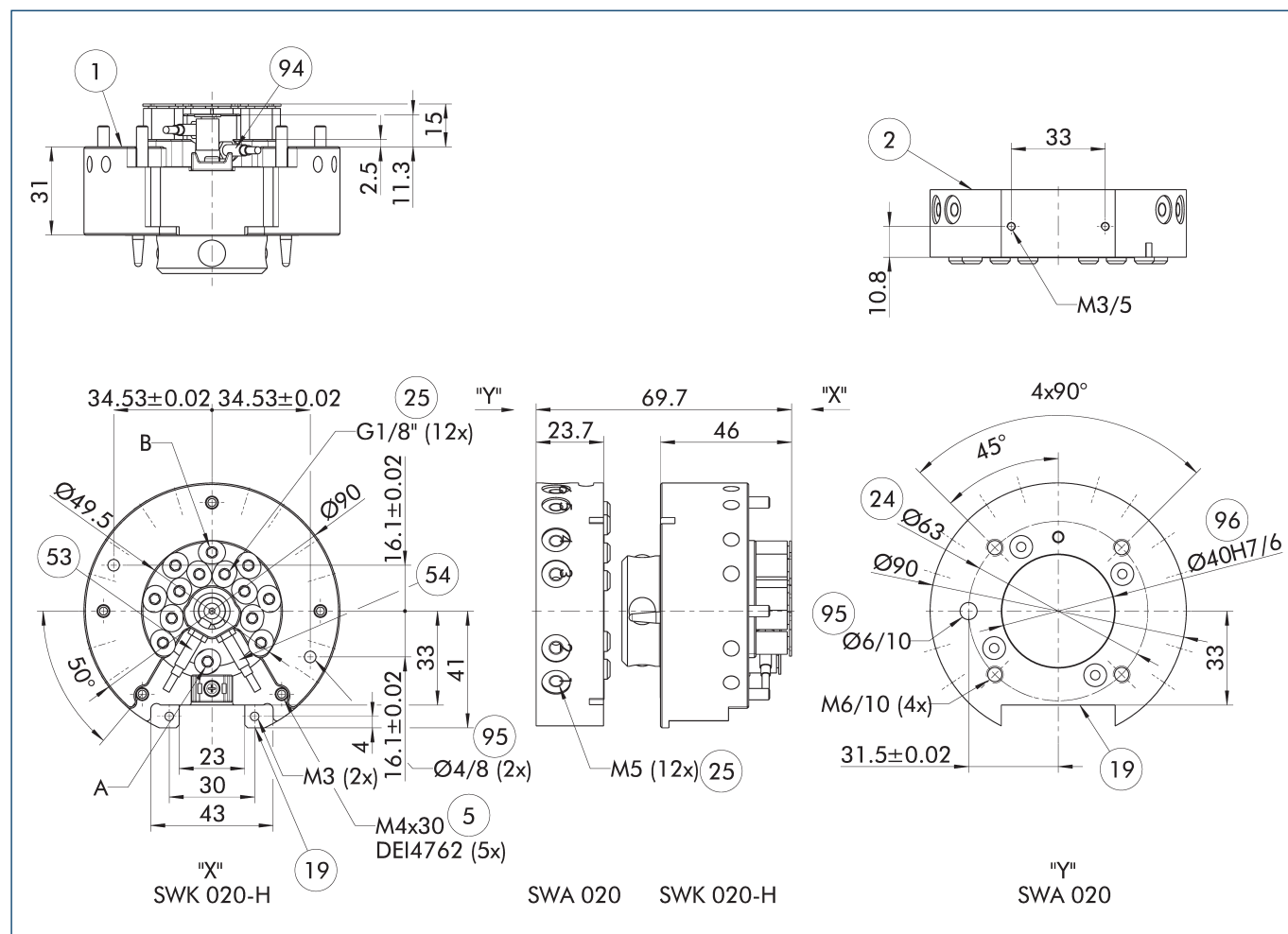
②⑤ Passages pneumatiques

③② Couverture

⑤⑤ Ajustement pour goupilles de centrage

⑤⑥ Ajustement pour centrage

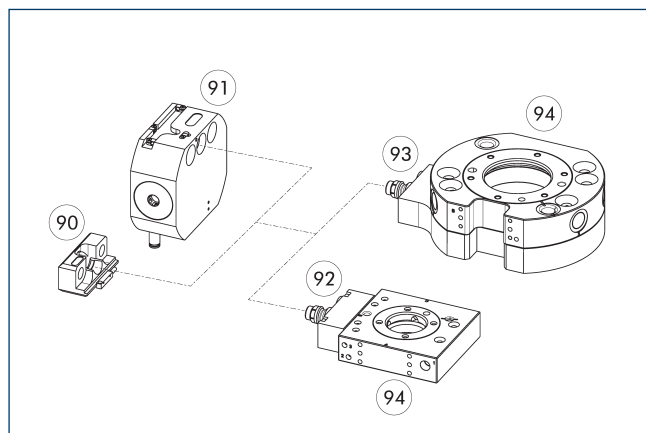
Vue principale SWK-020-H



Grâce à des raccords pneumatiques axiaux, convient parfaitement pour les robots à diamètres de passage.

- | | |
|---|--|
| A, a Raccord pneumatique verrouillé | 24 Diamètre de localisation des perçages |
| B, b Raccord pneumatique déverrouillé | 25 Passages pneumatiques |
| 1 Raccordement côté robot | 53 Détection position déverrouillée |
| 2 Fixation côté outil | 54 Détection position verrouillée |
| 5 Passage au centre pour fixation par vis | 94 Détecteur de proximité en option |
| 19 Face de fixation pour options | 95 Ajustement pour goupilles de centrage |
| | 96 Ajustement pour centrage |

Système de magasin SWM-B

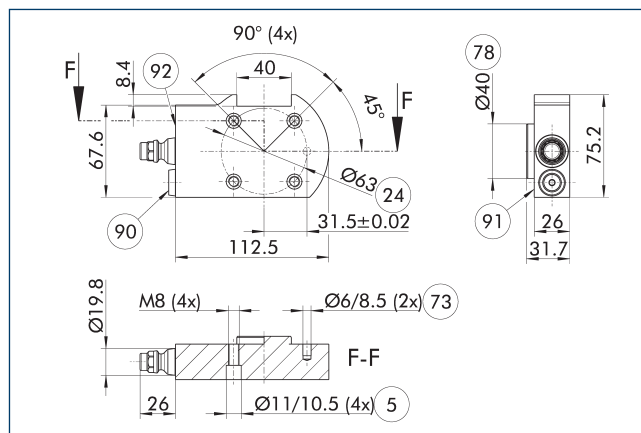


- 90 SWM-B 085
 91 SWM-B 085-V
 92 Plaque latérale
 93 Plaque intermédiaire
 94 Changeur côté outil SWA

Système de rangement avec (-V) et sans verrouillage pour un rangement sûr des outils. Vous trouverez des informations détaillées et d'autres accessoires dans le chapitre du catalogue "SWM-B" et "SWM."

Description	ID	
Système de magasin		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

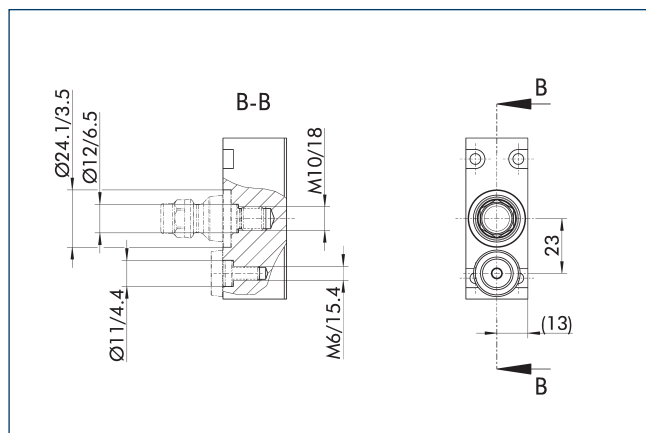
Plaque interface SWA 020/021/022



- 5 Passage au centre pour fixation par vis
 24 Diamètre de localisation des perçages
 73 Ajustement pour goupilles de centrage
 78 Ajustement pour centrage
 90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)
 91 Côté de fixation SWA
 92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
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

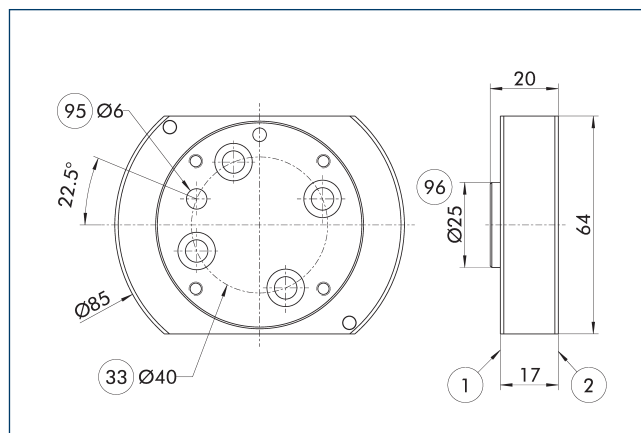
Design plaque interface SWM-B



Au lieu d'utiliser une plaque interface standard, la broche de stockage et la protection anti-torsion peuvent également être fixées à une plaque interface personnalisée. Pour un fonctionnement sans erreur, il faut tenir compte de toutes les dimensions indiquées sur le dessin, en particulier des distances entre les protections anti-torsion et l'axe de stockage. Le dessin est également valable pour toutes les plaques standards énumérées ci-dessous.

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
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

Plaque d'adaptation ISO-A40-R



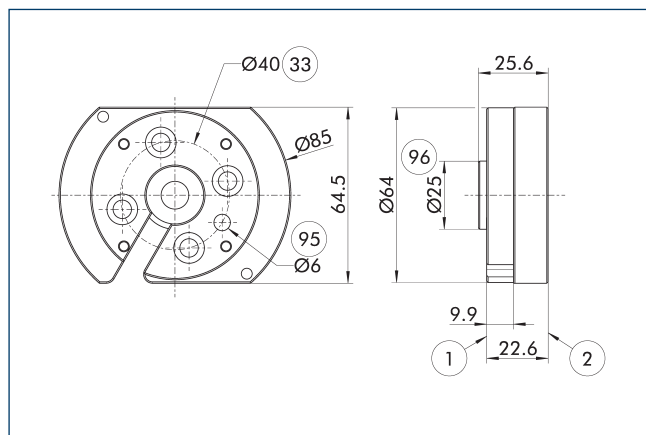
- 1 Raccordement côté robot
 2 Fixation côté outil
 33 Cercle de perçage DIN ISO-9409
 95 Ajustement pour goupilles de centrage
 96 Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A40	0302200	

- 1 Plaque interface pour changeur outils sans contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A40-SIP-R



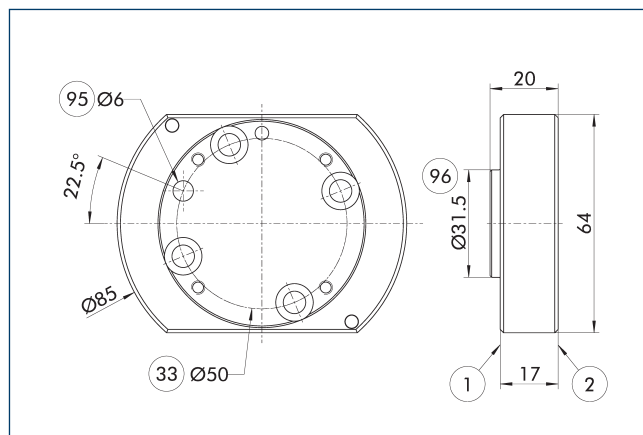
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A40-SIP	0302229	

- ① Plaque interface pour changeur outil avec contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A50-R



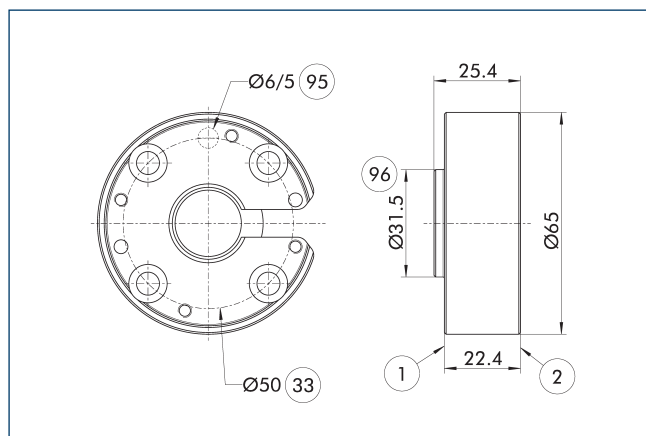
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A50	0302201	

- ① Plaque interface pour changeur outils sans contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A50-SIP-R



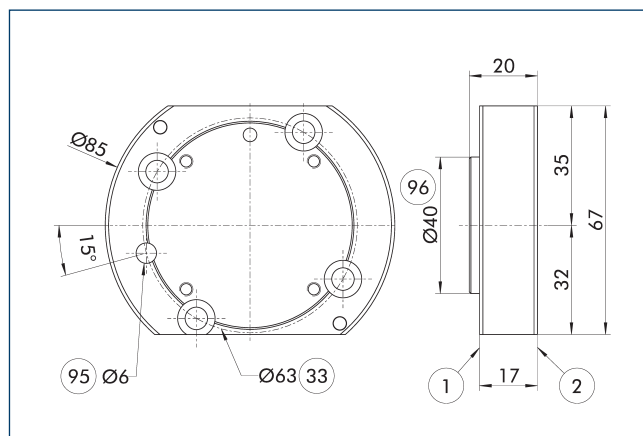
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A50-SIP	0302230	

- ① Plaque interface pour changeur outil avec contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A63-R



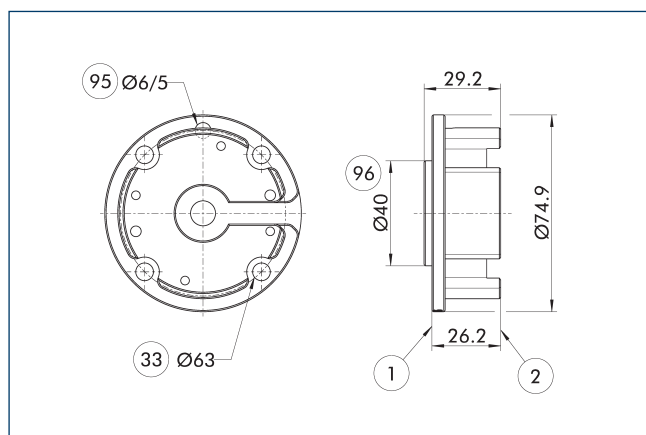
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A63	0302202	

- ① Plaque interface pour changeur outils sans contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A63-SIP-R



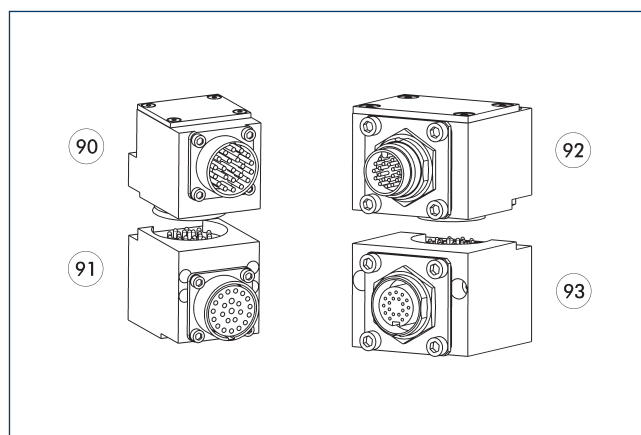
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A63-SIP	0302231	

- ① Plaque interface pour changeur outil avec contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Module de passage de signaux électriques



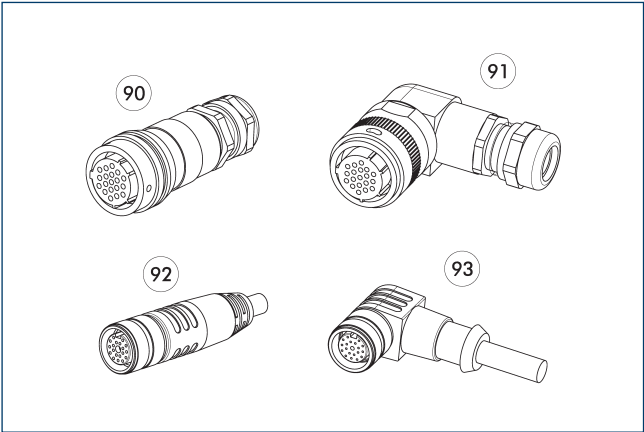
- ⑨① Module électrique avec fixation baïonnette, côté robot ⑨② Module électrique avec filetage métrique, côté robot
 ⑨① Module électrique avec fixation baïonnette, côté outil ⑨③ Module électrique avec filetage métrique, côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SW0-KE7-K	9960993	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SW0-KE7-A	9960994	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
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
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SW0-K12-A	9948702	12
SW0-K19-A	9937329	19
SW0-K26-A	9937799	26
SW0-KF19-A	9959887	19

- ① Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SW0 » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble/rallonge de câble



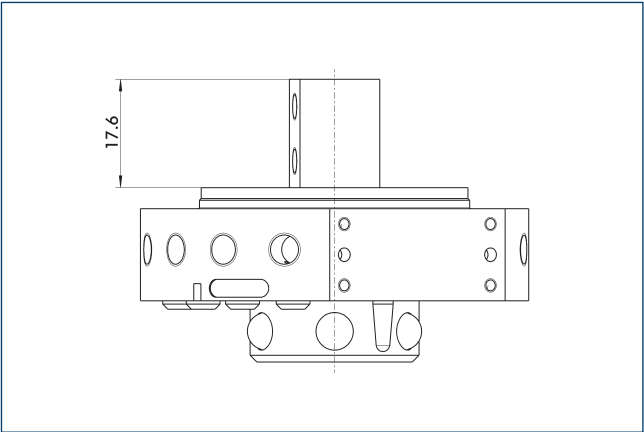
- 90 Fiche/prise droite
- 91 Connecteur/prise coudée
- 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
- 93 Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur
		[m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

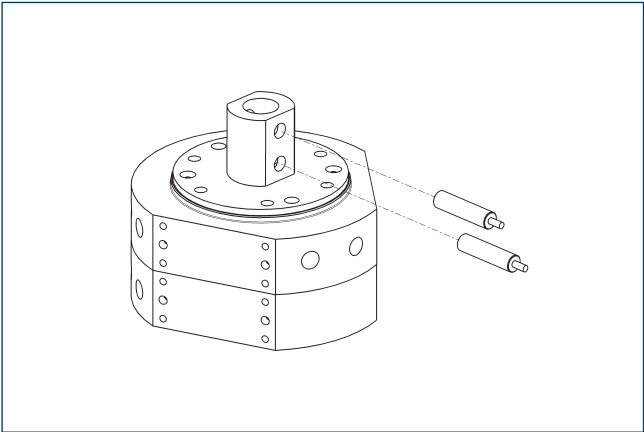
Contrôle de course du piston



Le schéma montre la hauteur minimale de la plaque d'adaptation nécessaire lors du montage d'un contrôle de course du piston.

Description	ID	
Contrôle de course du piston		
SWK-020-SIP	0302325	

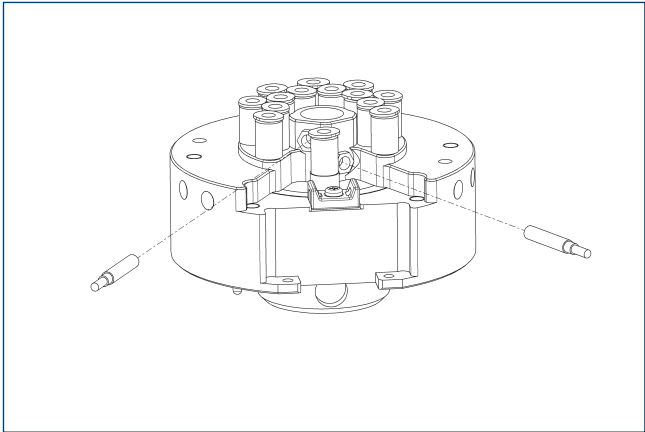
Contrôle de course du piston



Description	ID	Souvent combiné
DéTECTEURS inductifs		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
Câbles		
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 pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	

① Chaque unité nécessite deux détecteurs (contact à fermeture/S), ainsi que des rallonges en option. Les rayons de courbure minimaux admissibles des câbles de détecteur doivent être respectés. Ceux-ci sont généralement de 35 mm.

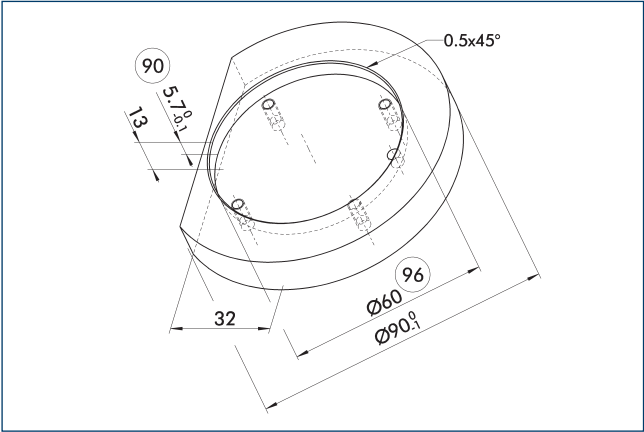
Contrôle de course du piston



Description	ID	Souvent combiné
DéTECTEURS inductifs		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
Câbles		
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 pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	

① Deux détecteurs sont nécessaires par unité pour la détection de deux positions. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection.

Principe de plaque interface

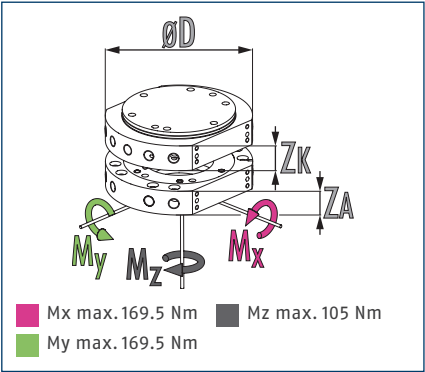


⑨ Profondeur recommandée de la platine d'adaptation ⑨6 Ajustement pour centrage

Recommandation pour la conception de la plaque interface.



Dimensions et charges max.



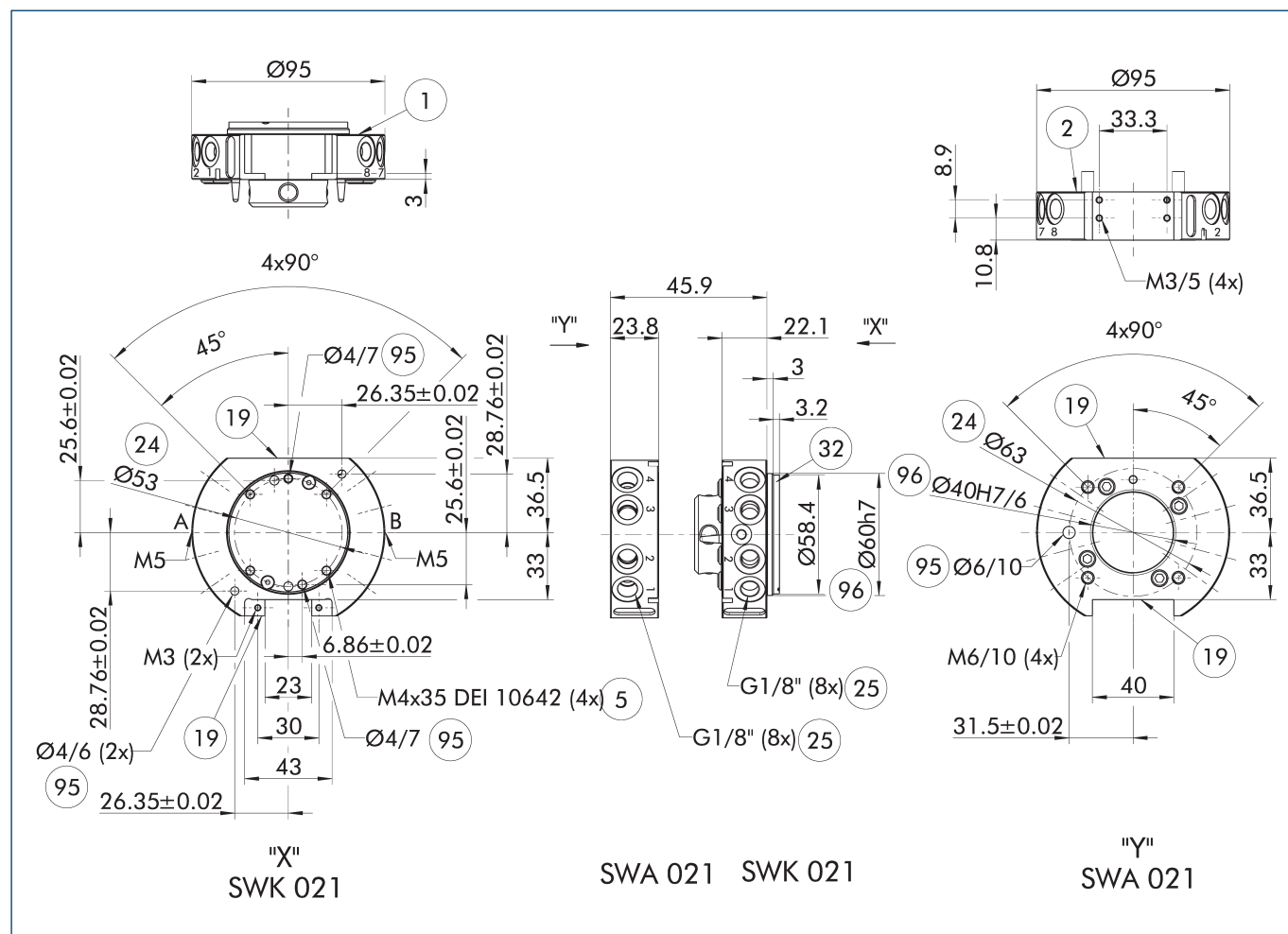
ⓘ Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SWK-021-000-000	SWK-021HM-000-000-SQ	SWA-021-000-000
		Changeur côté robot	Changeur côté robot pour robot à poignet creux	Changeur côté outil
ID		0302326		0302327
Charge recommandée	[kg]	25	25	25
Détection de la course du piston		en option	intégré(e)	
Force de verrouillage	[N]	2300	2300	2300
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015	0.015
Poids	[kg]	0.5	0.7	0.3
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	2	2	2
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		8x G1/8"	8x G1/8"	8x G1/8"
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		M5	M5	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±1	±1	±1
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±1	±1	±1
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	95 x 22.1	95 x 58.9	95 x 23.8
Schéma de vissage		Côté K A/K J via plaque interface face B	Côté K A/K J via plaque interface face B	Côté K A/K J via plaque interface face B

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

Vue principale



Le schéma représente le système de changement rapide dans sa version de base sans tenir compte des dimensions des options ci-après.

① La plaque côté robot montée sur le SWK recouvre la chambre du piston. Il est indispensable qu'elle soit maintenue par la plaque d'adaptation. Pour des instructions de configuration concernant ce type de plaque d'adaptation, reportez-vous aux informations produit complémentaires.

A, a Raccord pneumatique verrouillé

B, b Raccord pneumatique déverrouillé

① Raccordement côté robot

② Fixation côté outil

⑤ Passage au centre pour fixation par vis

①9 Face de fixation pour options

②4 Diamètre de localisation des perçages

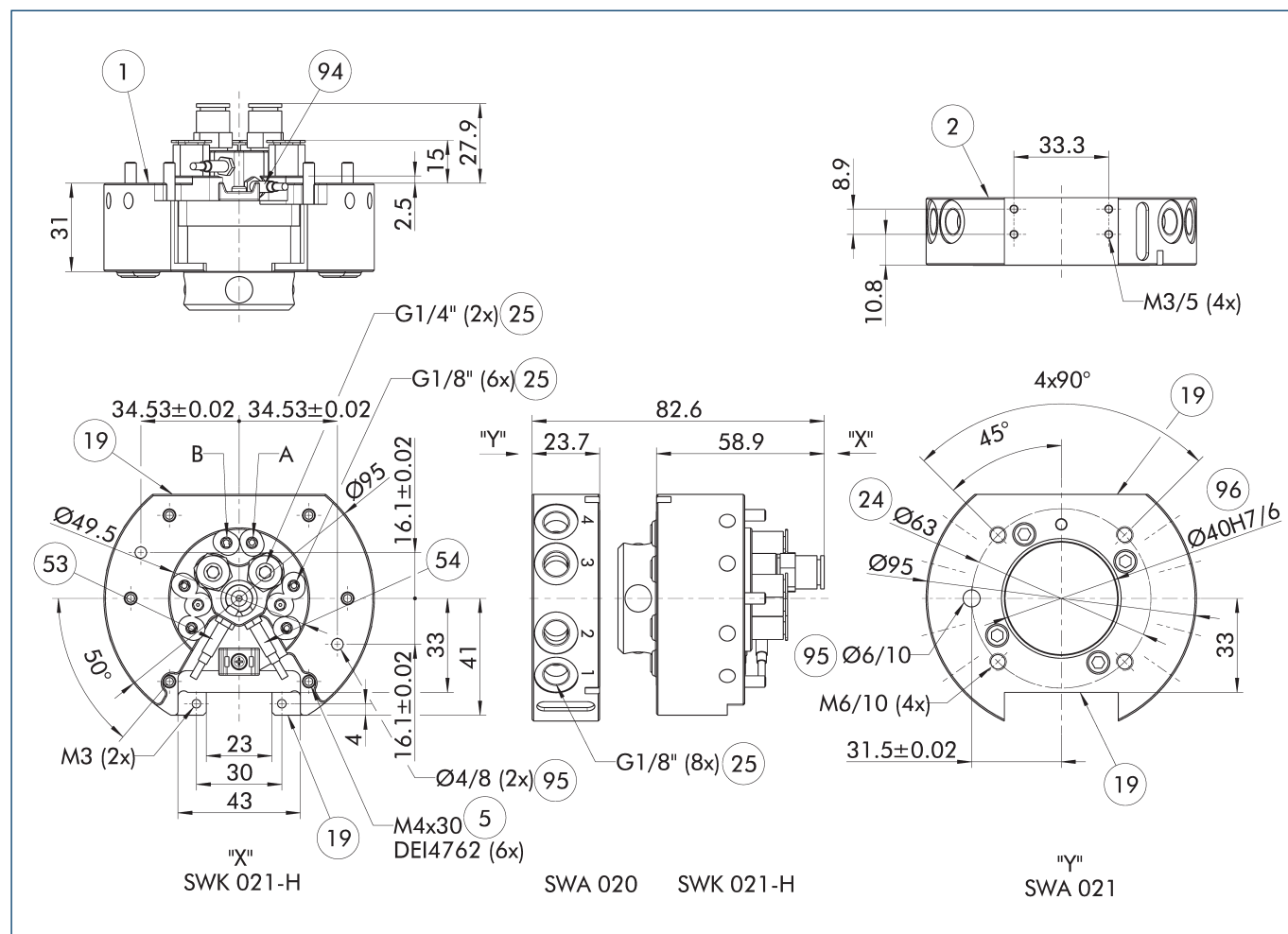
②5 Passages pneumatiques

③2 Couverture

⑨5 Ajustement pour goupilles de centrage

⑨6 Ajustement pour centrage

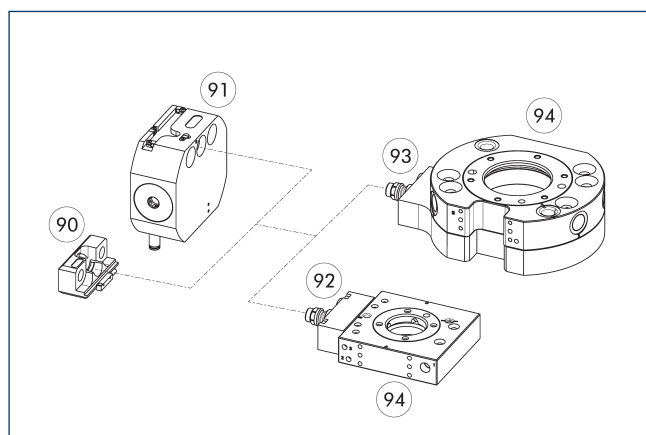
Vue principale SWK-021-H



Grâce à des raccords pneumatiques axiaux, convient parfaitement pour les robots à diamètres de passage.

- | | |
|---|--|
| A, a Raccord pneumatique verrouillé | ②4 Diamètre de localisation des perçages |
| B, b Raccord pneumatique déverrouillé | ②5 Passages pneumatiques |
| ① Raccordement côté robot | ⑤3 Détection position déverrouillée |
| ② Fixation côté outil | ⑤4 Détection position verrouillée |
| ⑤ Passage au centre pour fixation par vis | ⑨4 Détecteur de proximité en option |
| ⑱ Face de fixation pour options | ⑨5 Ajustement pour goupilles de centrage |
| | ⑨6 Ajustement pour centrage |

Système de magasin SWM-B

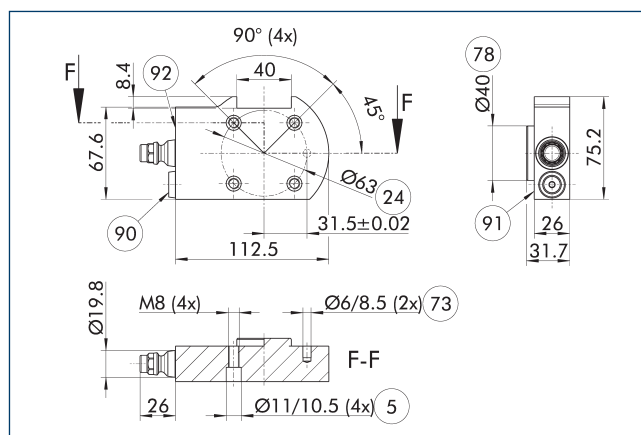


- 90 SWM-B 085
 91 SWM-B 085-V
 92 Plaque latérale
 93 Plaque intermédiaire
 94 Changeur côté outil SWA

Système de rangement avec (-V) et sans verrouillage pour un rangement sûr des outils. Vous trouverez des informations détaillées et d'autres accessoires dans le chapitre du catalogue "SWM-B" et "SWM."

Description	ID	
Système de magasin		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

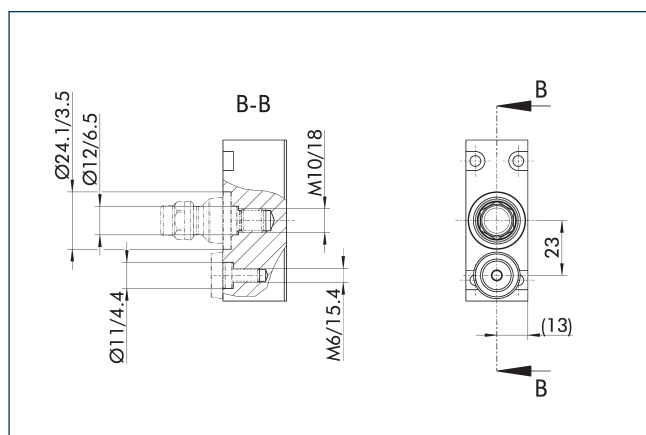
Plaque interface SWA 020/021/022



- 5 Passage au centre pour fixation par vis
 24 Diamètre de localisation des perçages
 73 Ajustement pour goupilles de centrage
 78 Ajustement pour centrage
 90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)
 91 Côté de fixation SWA
 92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
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

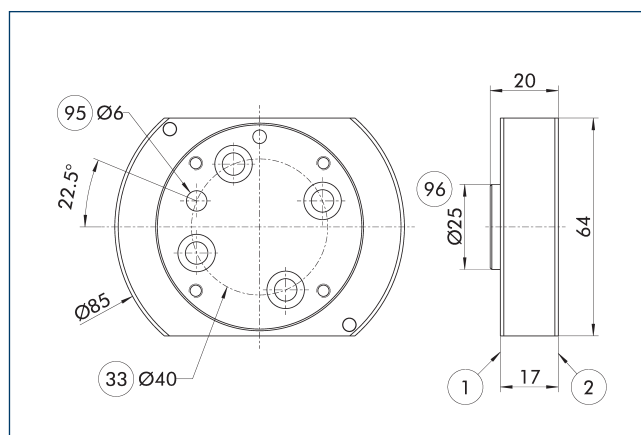
Design plaque interface SWM-B



Au lieu d'utiliser une plaque interface standard, la broche de stockage et la protection anti-torsion peuvent également être fixées à une plaque interface personnalisée. Pour un fonctionnement sans erreur, il faut tenir compte de toutes les dimensions indiquées sur le dessin, en particulier des distances entre les protections anti-torsion et l'axe de stockage. Le dessin est également valable pour toutes les plaques standards énumérées ci-dessous.

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
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

Plaque d'adaptation ISO-A40-R



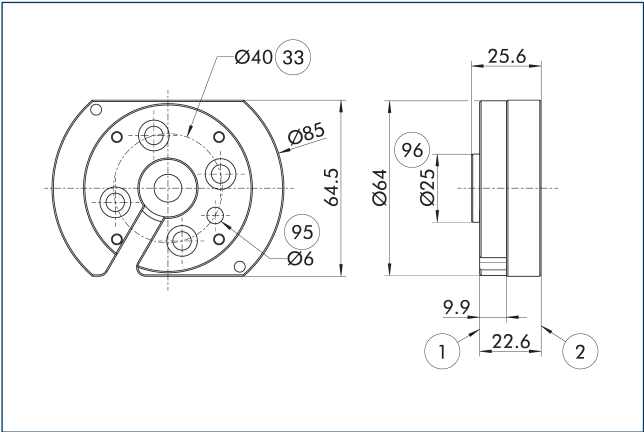
- 1 Raccordement côté robot
 2 Fixation côté outil
 33 Cercle de perçage DIN ISO-9409
 95 Ajustement pour goupilles de centrage
 96 Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A40	0302200	

- 1 Plaque interface pour changeur outils sans contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A40-SIP-R



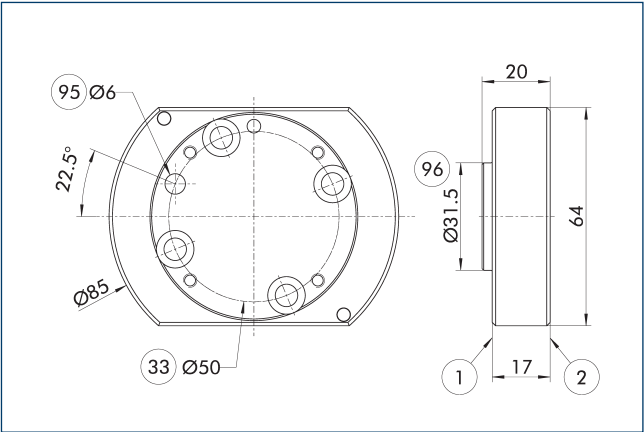
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A40-SIP	0302229	

- ① Plaque interface pour changeur outil avec contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A50-R



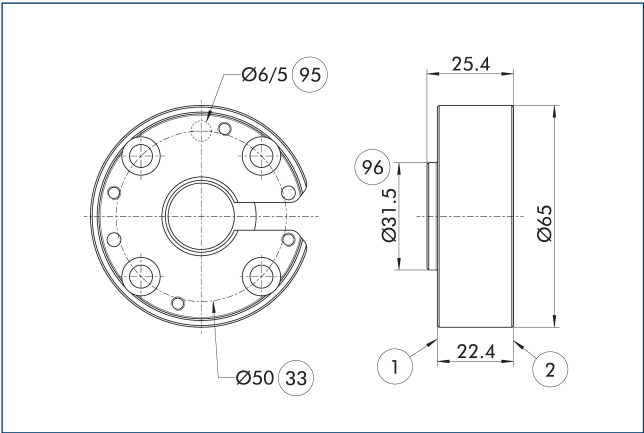
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A50	0302201	

- ① Plaque interface pour changeur outils sans contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A50-SIP-R



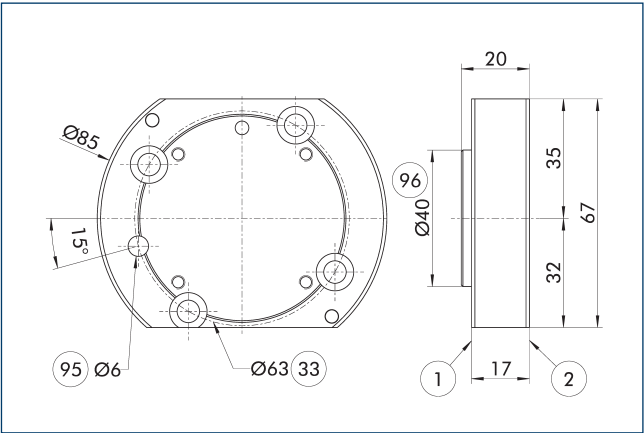
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A50-SIP	0302230	

- ① Plaque interface pour changeur outil avec contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A63-R



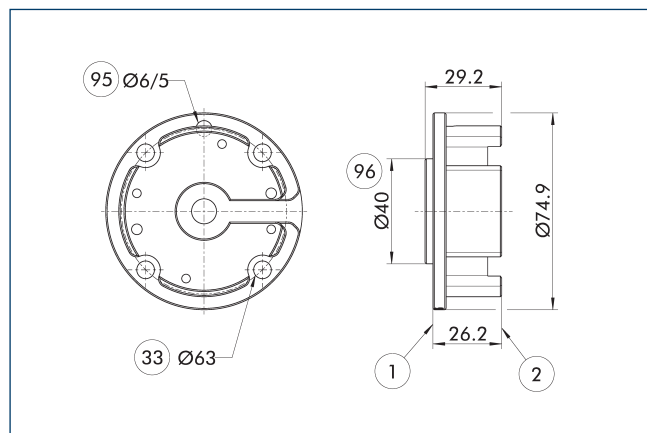
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A63	0302202	

- ① Plaque interface pour changeur outils sans contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Plaque d'adaptation ISO-A63-SIP-R



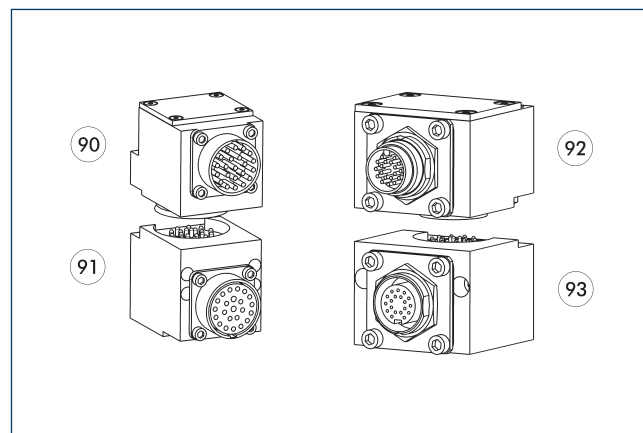
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-020/021-ISO-A63-SIP	0302231	

- ① Plaque interface pour changeur outil avec contrôle de la course du piston, ne convient pas aux changeurs outils pour robots avec poignet creux.

Module de passage de signaux électriques



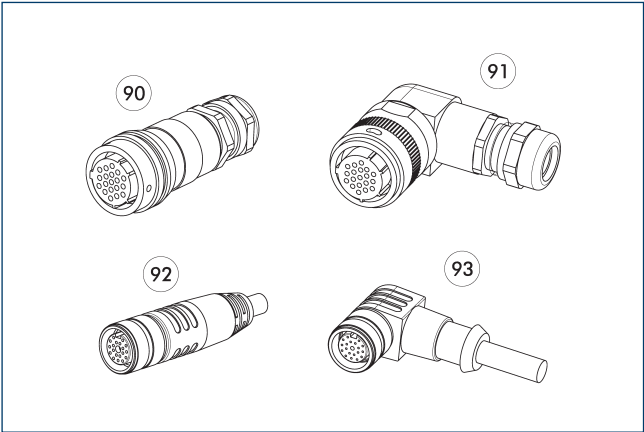
- ⑨⑩ Module électrique avec fixation baïonnette, côté robot ⑨② Module électrique avec filetage métrique, côté robot
 ⑨① Module électrique avec fixation baïonnette, côté outil ⑨③ Module électrique avec filetage métrique, côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SW0-KE7-K	9960993	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SW0-KE7-A	9960994	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
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
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SW0-K12-A	9948702	12
SW0-K19-A	9937329	19
SW0-K26-A	9937799	26
SW0-KF19-A	9959887	19

- ① Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SW0 » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble/rallonge de câble



- 90

Fiche/pri­se droite
- 91

Con­necteur/pri­se cou­dée
- 92

Con­necteur/pri­se droite avec câ­ble de rallonge
- 93

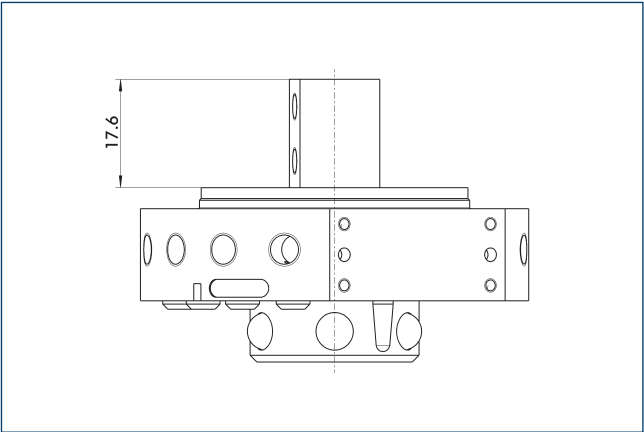
Con­necteur/pri­se cou­dée avec câ­ble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur
		[m]
Connecteur de câble cou­dé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Connecteur de câble cou­dé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Connecteur de câble cou­dé avec câ­ble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connecteur de câble cou­dé avec câ­ble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Connecteur de câble droit avec câ­ble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connecteur de câble droit avec câ­ble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

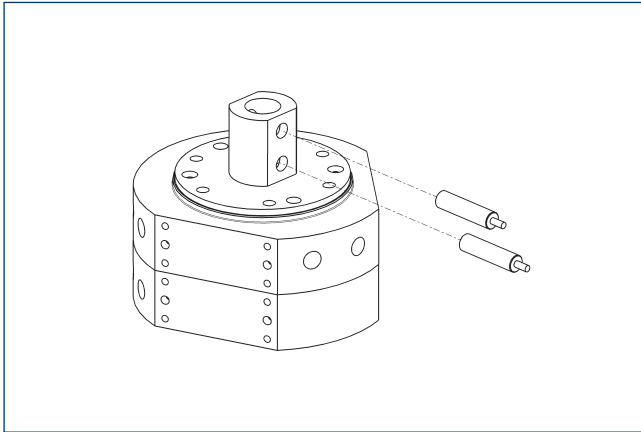
Contrôle de course du piston



Le schéma montre la hauteur minimale de la plaque d'adaptation nécessaire lors du montage d'un contrôle de course du piston.

Description	ID	
Contrôle de course du piston		
SWK-021-SIP	0302328	

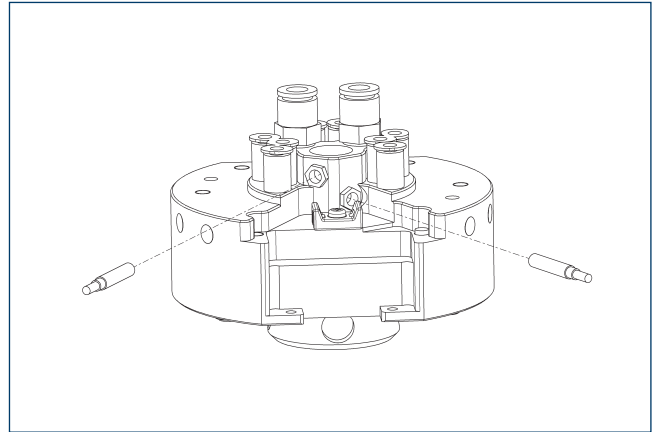
Contrôle de course du piston



Description	ID	Souvent combiné
DéTECTEURS inductifs		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
Câbles		
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 pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	

- ① Chaque unité nécessite deux détecteurs (contact à fermeture/S), ainsi que des rallonges en option. Les rayons de courbure minimaux admissibles des câbles de détecteur doivent être respectés. Ceux-ci sont généralement de 35 mm.

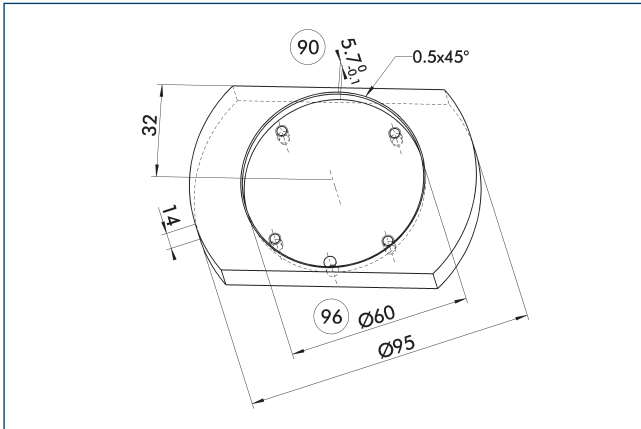
Contrôle de course du piston



Description	ID	Souvent combiné
DéTECTEURS inductifs		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
Câbles		
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 pour connecteur/prise		
CLI-M8	0301463	

- ① Deux détecteurs sont nécessaires par unité pour la détection de deux positions. Des rallonges et répartiteurs sont disponibles en option. D'autres versions du détecteur, et de plus amples informations et caractéristiques techniques sont disponibles dans le catalogue au chapitre systèmes de détection.

Principe de plaque interface

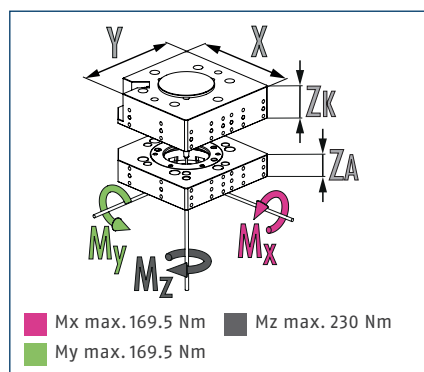


- ⑨ Profondeur recommandée de la platine d'adaptation ⑨ Ajustement pour centrage

Recommandation pour la conception de la plaque interface.



Dimensions et charges max.



① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SWK-029-0-0-0-SM	SWA-029-0-0-0
		Changeur côté robot	Changeur côté outil
ID		1499175	1499191
Charge recommandée	[kg]	35	35
Détection de la course du piston		intégrée	
Force de verrouillage	[N]	2850	2850
Répétabilité	[mm]	0.0152	0.0152
Poids	[kg]	0.99	0.67
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	1.5	1.5
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		2x G1/8"	2x G1/8"
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		4x M5	4x M5
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		M5	M5
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	0.9	0.9
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	0.8	0.8
Raccordement côté robot		ISO 9409-1-50-4-M6 **	ISO 9409-1-50-4-M6
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions X x Y x Z*	[mm]	100 x 94.5 x 35.4	100 x 94.5 x 26.9
Schéma de vissage		3 x J	3 x J

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

** **Montage direct côté robot en ISO 9409-40-4-M6 disponible sur demande.

Technical drawing of the SWK 029 and SWA 029 valves, showing front, side, and top views with dimensions and callouts.

SWK 029 (Left View):

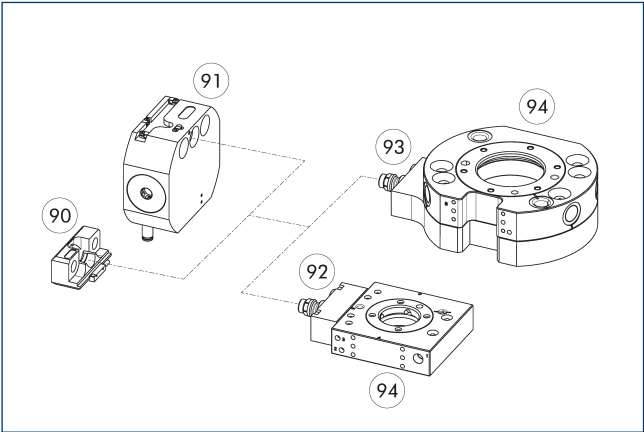
- Front View: Dimensions include 94.5 (width), 100 (height), 47.2 (height to center), 52.8 (height to base), 20±0.02 (radius), and 25±0.02 (radius). Callouts include 19, 24, 95, 96, 92, 1, 53, 54, A, B, M5 (2x), M6 (4x), 5, 2, 25, G1/8" (2x), 2, 19, 24, Ø50, Ø40, 45°, D, D-D.
- Side View: Dimensions include 62.3 (width), 26.9 (width), 35.4 (width), 12.7 (width), 6.4 (height). Callouts include 1, 53, 54, A, B, M5 (2x), M6 (4x), 5, 2, 25, G1/8" (2x), 2, 19, 24, Ø50, Ø40, 45°, D, D-D.

SWA 029 (Right View):

- Front View: Dimensions include 94.5 (width), 100 (height), 47.2 (height to center), 52.8 (height to base), 25±0.02 (radius). Callouts include 19, 24, 95, 96, 19, 24, Ø50, Ø31.5H7/6, 25, G1/8" (2x), 2, 19, 24, Ø50, Ø40, 45°, D, D-D.
- Side View: Dimensions include 62.3 (width), 26.9 (width), 35.4 (width), 12.7 (width), 6.4 (height). Callouts include 1, 53, 54, A, B, M5 (2x), M6 (4x), 5, 2, 25, G1/8" (2x), 2, 19, 24, Ø50, Ø40, 45°, D, D-D.

⑨⑥ Ajustement pour centrage

Système de magasin SWM-B



- 90 SWM-B 085

91 SWM-B 085-V

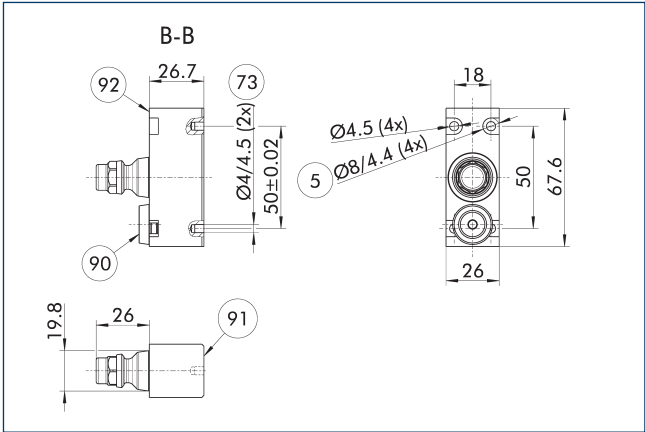
92 Plaque latérale
- 93 Plaque intermédiaire

94 Changeur côté outil SWA

Système de rangement avec (-V) et sans verrouillage pour un rangement sûr des outils. Vous trouverez des informations détaillées et d'autres accessoires dans le chapitre du catalogue "SWM-B" et "SWM."

Description	ID	
Système de magasin		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

Schéma du raccord à vis de la plaque interface J



- 5 Passage au centre pour fixation par vis

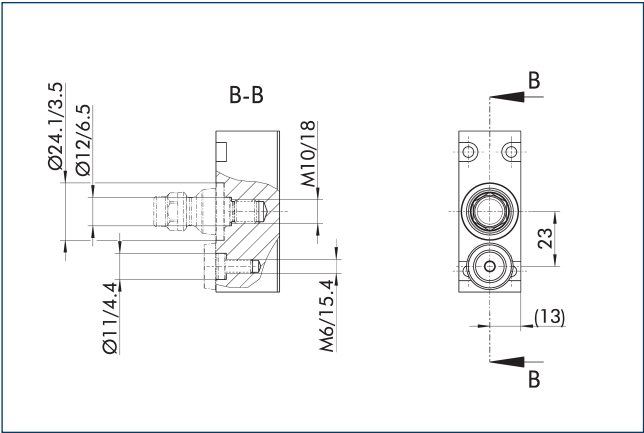
73 Ajustement pour goupilles de centrage
- 90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)

91 Côté de fixation SWA

92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tous les SWA avec schéma de fixation J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tous les SWA avec schéma de fixation J

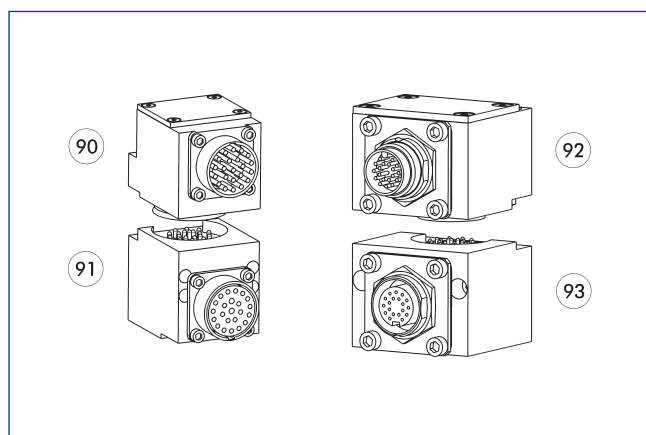
Design plaque interface SWM-B



Au lieu d'utiliser une plaque interface standard, la broche de stockage et la protection anti-torsion peuvent également être fixées à une plaque interface personnalisée. Pour un fonctionnement sans erreur, il faut tenir compte de toutes les dimensions indiquées sur le dessin, en particulier des distances entre les protections anti-torsion et l'axe de stockage. Le dessin est également valable pour toutes les plaques standards énumérées ci-dessous.

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tous les SWA avec schéma de fixation J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tous les SWA avec schéma de fixation J

Module de passage de signaux électriques



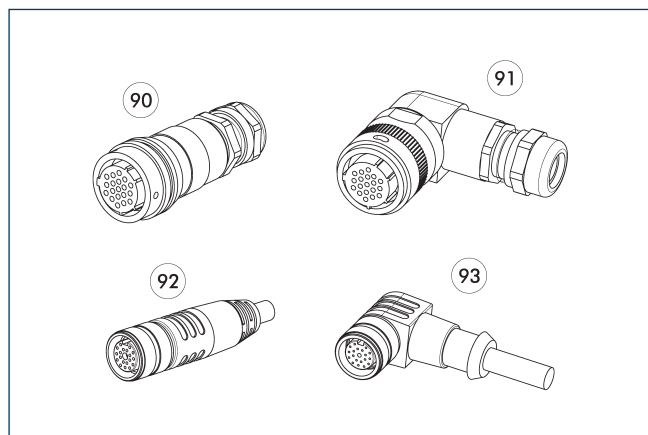
- 90 Module électrique avec fixation baïonnette, côté robot
 91 Module électrique avec fixation baïonnette, côté outil
 92 Module électrique avec filetage métrique, côté robot
 93 Module électrique avec filetage métrique, côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SW0-RE5-A	9957445	
Module pour passage de signaux de puissance côté robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Module pour passage de signaux de puissance côté outil		
SW0-MT8-A	9937158	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
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
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ⓘ Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SW0 » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble/rallonge de câble



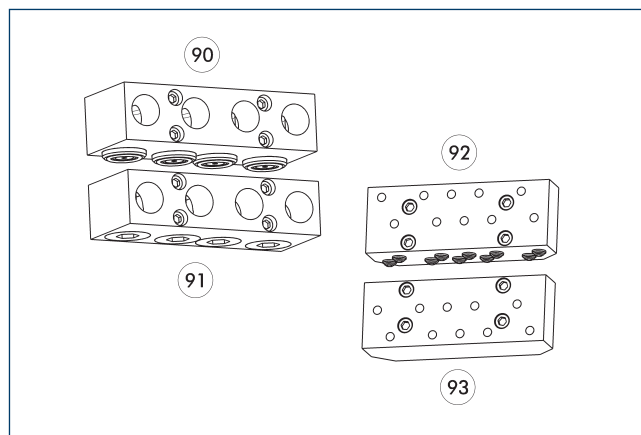
- 90 Fiche/prise droite
- 91 Connecteur/prise coudée
- 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
- 93 Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur [m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-08G-K-90	0301270	
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-08G-A-90	0301271	
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

Modules de passages pneumatiques/fluidiques



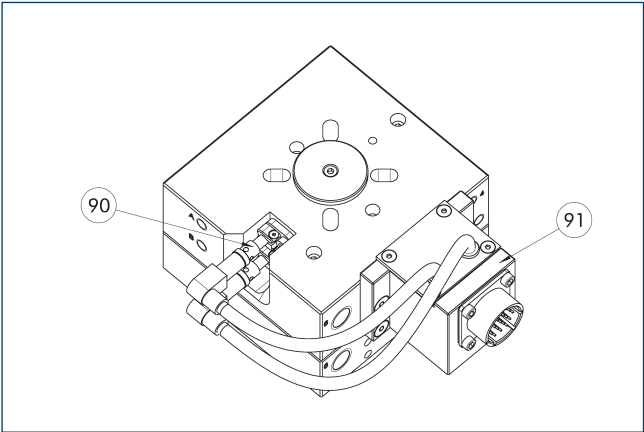
- 90 Module de fluide auto-étanche, côté robot
- 91 Module de fluide auto-étanche, côté outil
- 92 Module pneumatique, côté robot
- 93 Module pneumatique, côté outil

Modules pour transfert d'énergie (air, vide ou fluide).

Description	ID	Nombre de passages de fluide
Module pour passage de liquide côté robot		
SW0-FG2-K	9936817	2
Module pour passage de liquide côté outil		
SW0-FG2-A	9936818	2
Module pour passage de pneumatique côté robot		
SW0-P238-K	9940578	2
SW0-P8M5-K	9872067	8
Module pour passage de pneumatique côté outil		
SW0-P238-A	9940580	2
SW0-P8M5-A	9872068	8

① Pour autres modules pneumatiques et de fluides, voir le chapitre « Options » du catalogue ou notre site internet.

Assemblage du contrôle du verrouillage



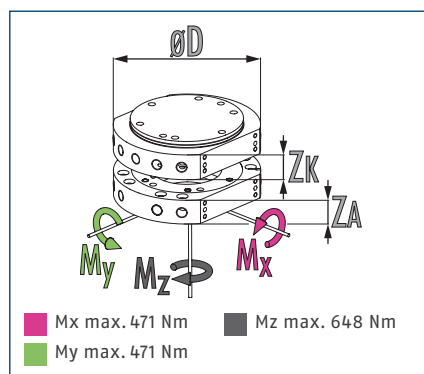
- 90 AS-SWK 029
- 91 Module optionnel électrique
...maître R avec raccord de capteur intégré

Description	ID	
Côté robot		
AS-SWK-022/029-SM	1501841	

① Les versions -SG/-SM/-SQ/-IN du SWK incluent l'option de contrôle de course du piston. Une commande supplémentaire de kit de détection n'est pas nécessaire. Un kit inclus 1x détecteur avec support, signifiant que deux kits sont nécessaires par SWK.



Dimensions et charges max.



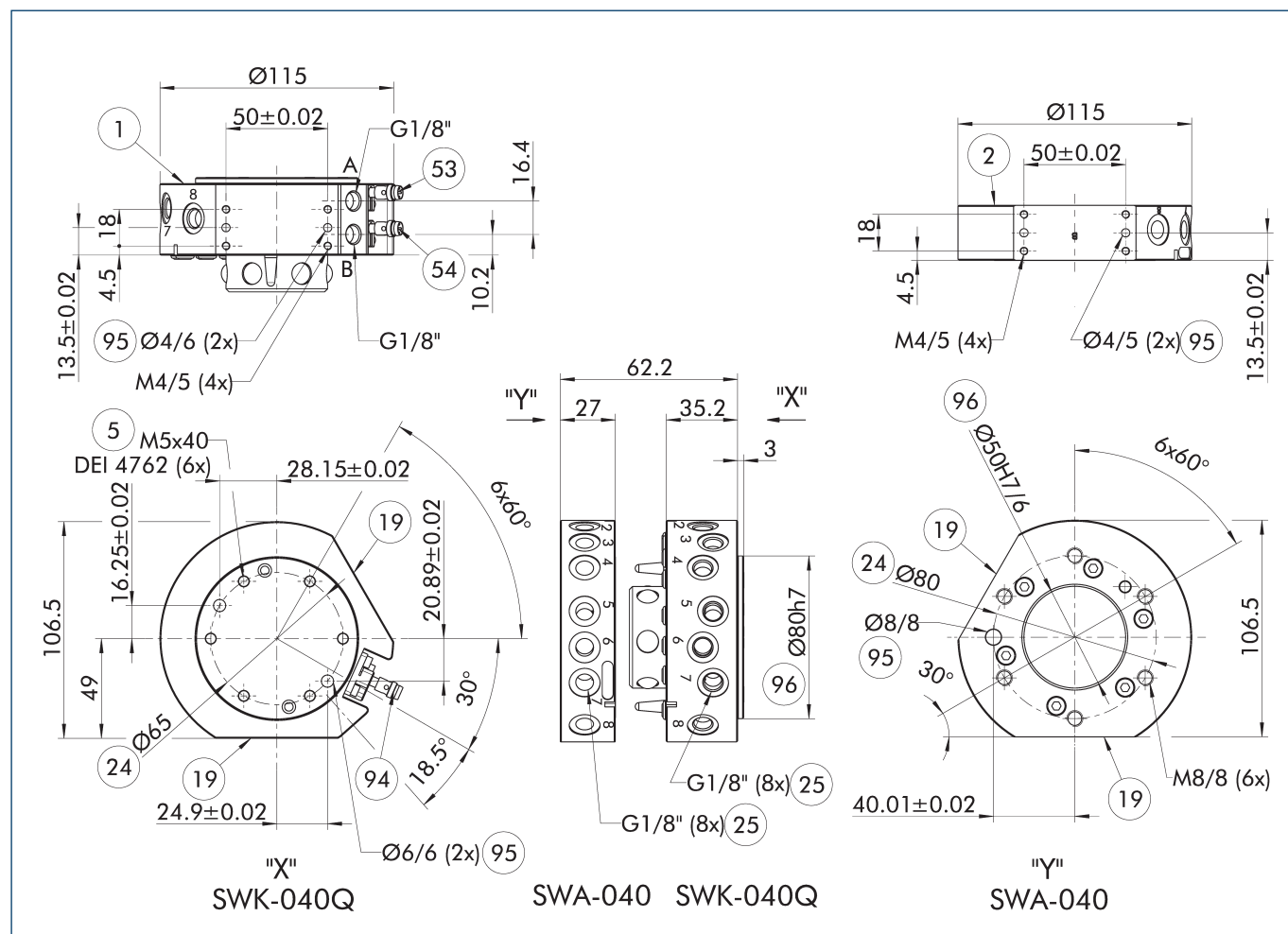
① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SWK-040Q-000-000-SG	SWA-040-000-000
		Changeur côté robot	Changeur côté outil
ID		0302364	0302343
Charge recommandée	[kg]	50	50
Détection de la course du piston		intégré(e)	
Force de verrouillage	[N]	5650	5650
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015
Poids	[kg]	1.27	0.6
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	3	3
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		8x G1/8"	8x G1/8"
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		G1/8"	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±2	±2
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±2	±2
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	115 x 35.2	115 x 27.1
Schéma de vissage		J	J

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

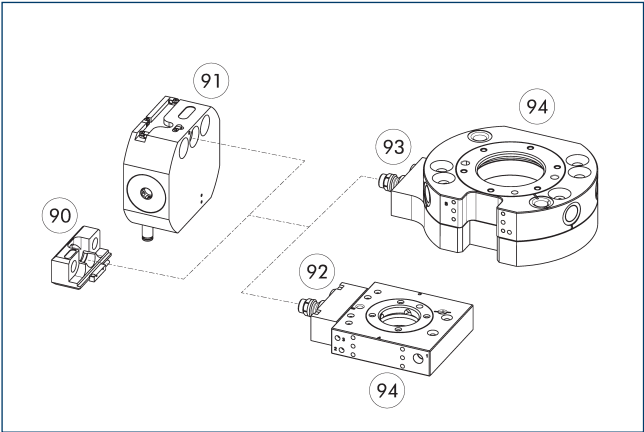
Vue principale



Le schéma représente le système de changement rapide dans sa version de base sans tenir compte des dimensions des options ci-après.

- A, a Raccord pneumatique verrouillé
- B, b Raccord pneumatique déverrouillé
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ⑤ Passage au centre pour fixation par vis
- ①⑨ Face de fixation pour options
- ②④ Diamètre de localisation des perçages
- ②⑤ Passages pneumatiques
- ⑤③ Détection position déverrouillée
- ⑤④ Détection position verrouillée
- ⑨④ Détecteur de proximité en option
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Système de magasin SWM-B



- 90 SWM-B 085

91 SWM-B 085-V

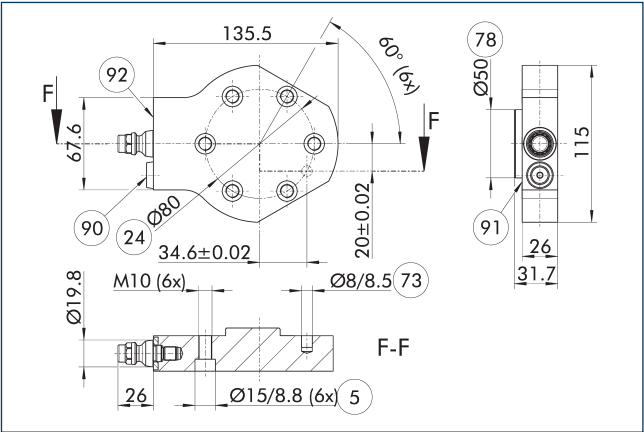
92 Plaque latérale
- 93 Plaque intermédiaire

94 Changeur côté outil SWA

Système de rangement avec (-V) et sans verrouillage pour un rangement sûr des outils. Vous trouverez des informations détaillées et d'autres accessoires dans le chapitre du catalogue "SWM-B" et "SWM."

Description	ID	
Système de magasin		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

Plaque interface SWA 040



- 5 Passage au centre pour fixation par vis

24 Diamètre de localisation des perçages

73 Ajustement pour goupilles de centrage
- 78 Ajustement pour centrage

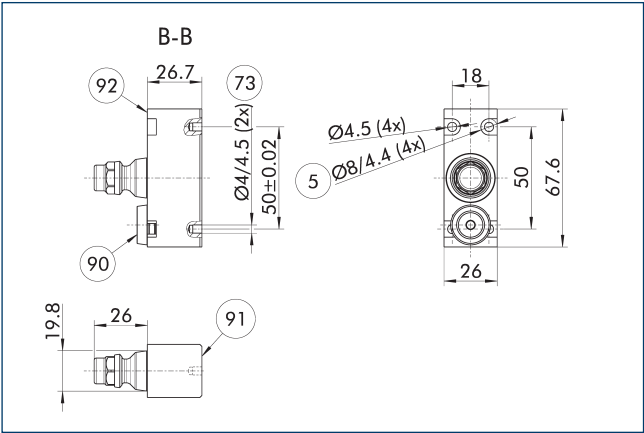
90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)

91 Côté de fixation SWA

92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-040-SWM-B 085	x1523817	SWA 040
A-SWA-040-SWM-B 085-V	x1523846	SWA 040

Schéma du raccord à vis de la plaque interface J



- 5 Passage au centre pour fixation par vis

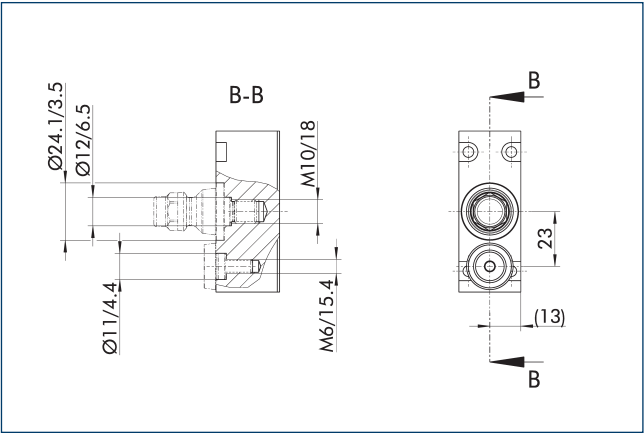
73 Ajustement pour goupilles de centrage
- 90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)

91 Côté de fixation SWA

92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tous les SWA avec schéma de fixation J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tous les SWA avec schéma de fixation J

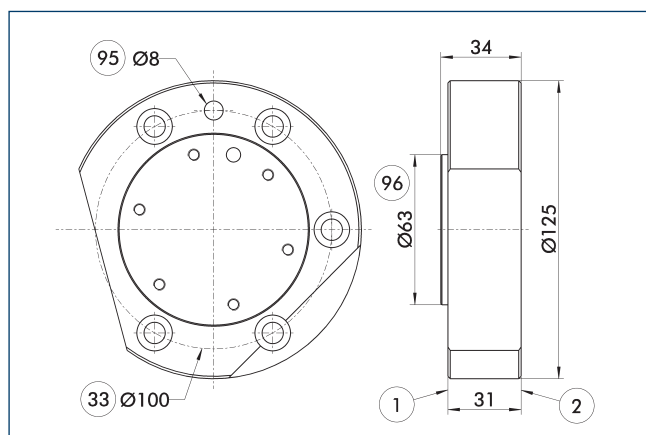
Design plaque interface SWM-B



Au lieu d'utiliser une plaque interface standard, la broche de stockage et la protection anti-torsion peuvent également être fixées à une plaque interface personnalisée. Pour un fonctionnement sans erreur, il faut tenir compte de toutes les dimensions indiquées sur le dessin, en particulier des distances entre les protections anti-torsion et l'axe de stockage. Le dessin est également valable pour toutes les plaques standards énumérées ci-dessous.

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
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	tous les SWA avec schéma de fixation J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tous les SWA avec schéma de fixation J

Plaque d'adaptation ISO-A100-R

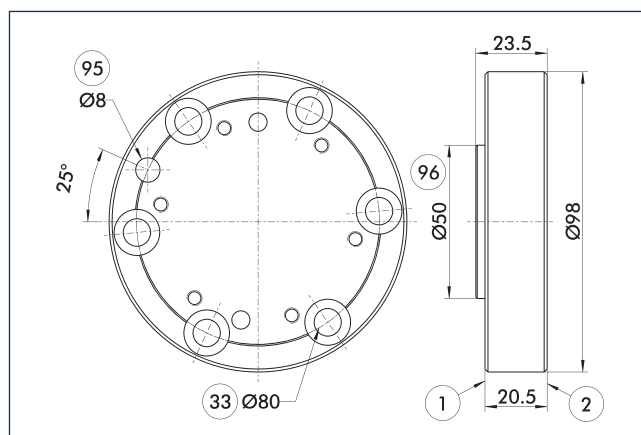


- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-040-ISO-A100	0302204	

Plaque d'adaptation ISO-A80-R

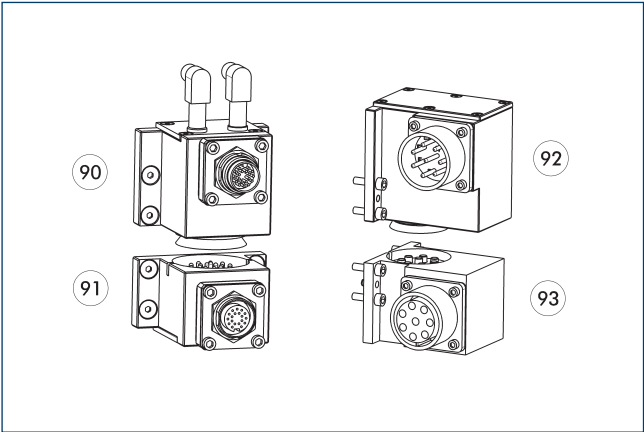


- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-040-ISO-A80	0302203	

Module de passage de signaux électriques



- 90 Module électrique avec filetage métrique, côté robot

91 Module électrique avec filetage métrique, côté outil
- 92 Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté robot

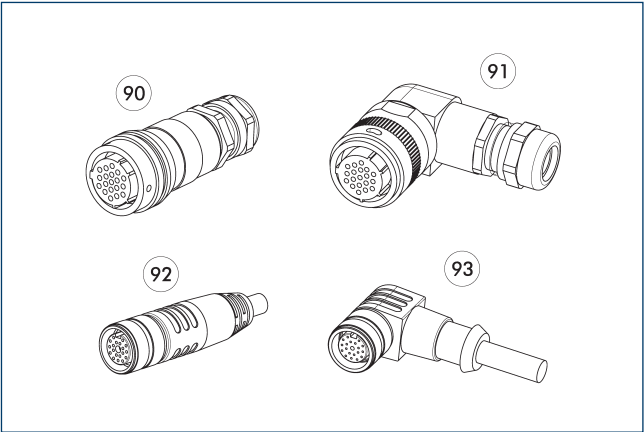
93 Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SW0-RE5-A	9957445	
Module pour passage de signaux de puissance côté robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Module pour passage de signaux de puissance côté outil		
SW0-MT8-A	9937158	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
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
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

① Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SW0 » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble/rallonge de câble



- 90 Fiche/prise droite

91 Connecteur/prise soudée
- 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge

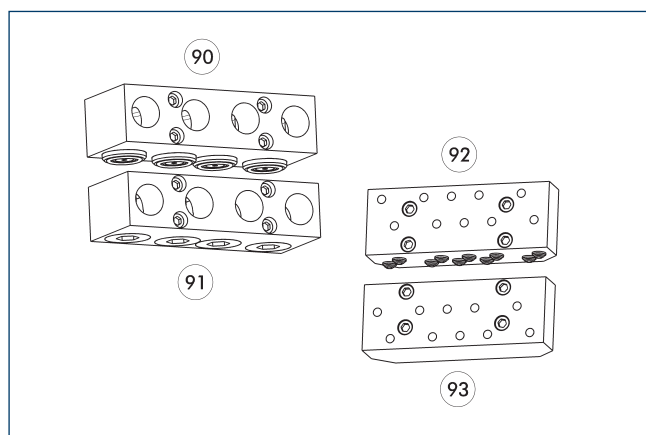
93 Connecteur/prise soudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur [m]
Connecteur de câble soudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connecteur de câble soudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connecteur de câble soudé avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connecteur de câble soudé avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
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	
Connecteur de câble droit, côté outil		
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	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

Modules de passages pneumatiques/fluidiques



90 Module de fluide auto-étanche, côté robot

91 Module de fluide auto-étanche, côté outil

92 Module pneumatique, côté robot

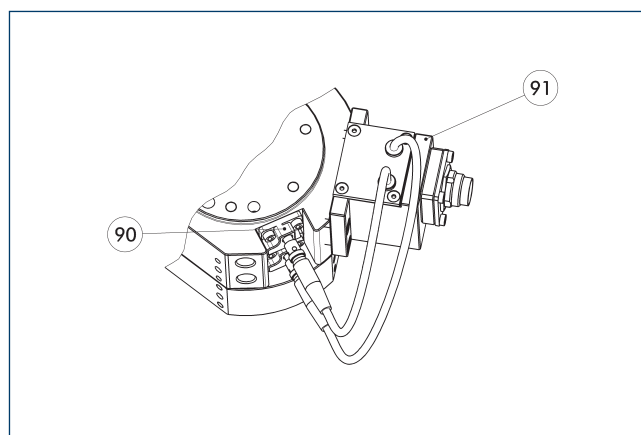
93 Module pneumatique, côté outil

Modules pour transfert d'énergie (air, vide ou fluide).

Description	ID	Nombre de passages de fluide
Module pour passage de liquide côté robot		
SW0-FG2-K	9936817	2
Module pour passage de liquide côté outil		
SW0-FG2-A	9936818	2
Module pour passage de pneumatique côté robot		
SW0-P8M5-K	9872067	8
Module pour passage de pneumatique côté outil		
SW0-P8M5-A	9872068	8

① Pour autres modules pneumatiques et de fluides, voir le chapitre « Options » du catalogue ou notre site internet.

Assemblage du contrôle du verrouillage



90 AS-SWK 040Q

91 Module optionnel électrique avec raccord de capteur intégré

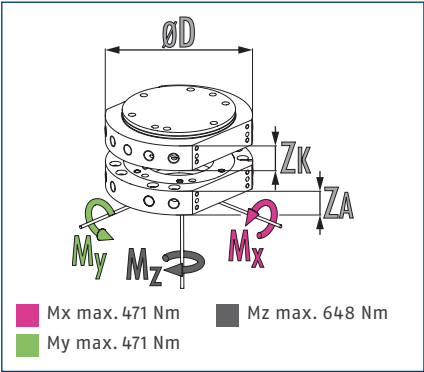
Le schéma représente le système de changement rapide avec interrogation de la course du piston intégrée et détecteur de proximité monté ; ce dernier est raccordé directement au niveau des modules électriques.

Description	ID	
Kit de montage pour détecteur inductif		
AS-SWK-40Q/076 jeu d'accessoires comprenant un capteur	9955216	

① Les versions -SG/-SM/-SQ/-IN du SWK incluent l'option de contrôle de course du piston. Une commande supplémentaire de kit de détection n'est pas nécessaire. Un kit inclus 1x détecteur avec support, signifiant que deux kits sont nécessaires par SWK.



Dimensions et charges max.



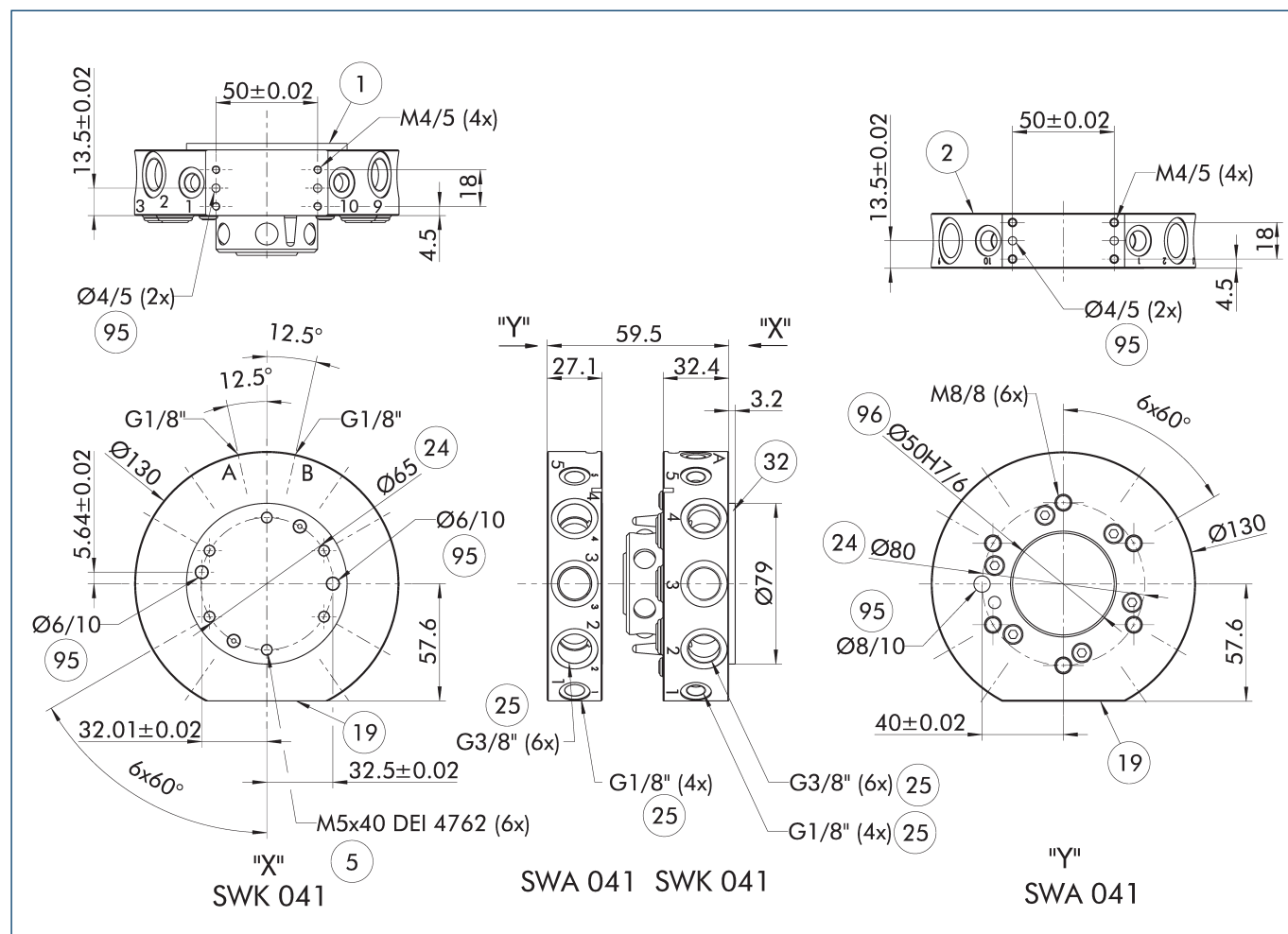
ⓘ Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SWK-041-000-000	SWA-041-000-000
		Changeur côté robot	Changeur côté outil
ID		0302346	0302347
Charge recommandée	[kg]	50	50
Détection de la course du piston		en option	
Force de verrouillage	[N]	4500	4500
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015
Poids	[kg]	1.4	0.7
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	3	3
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		6x G3/8"	6x G3/8"
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		4x G1/8"	4x G1/8"
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		G1/8"	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±2	±2
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±2	±2
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	130 x 32.3	130 x 27
Schéma de vissage		J	J

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

Vue principale



Le schéma représente le système de changement rapide dans sa version de base sans tenir compte des dimensions des options ci-après.

① La plaque côté robot montée sur le SWK recouvre la chambre du piston. Il est indispensable qu'elle soit maintenue par la plaque d'adaptation. Pour des instructions de configuration concernant ce type de plaque d'adaptation, reportez-vous aux informations produit complémentaires.

A, a Raccord pneumatique verrouillé

B, b Raccord pneumatique déverrouillé

① Raccordement côté robot

② Fixation côté outil

⑤ Passage au centre pour fixation par vis

①9 Face de fixation pour options

②4 Diamètre de localisation des perçages

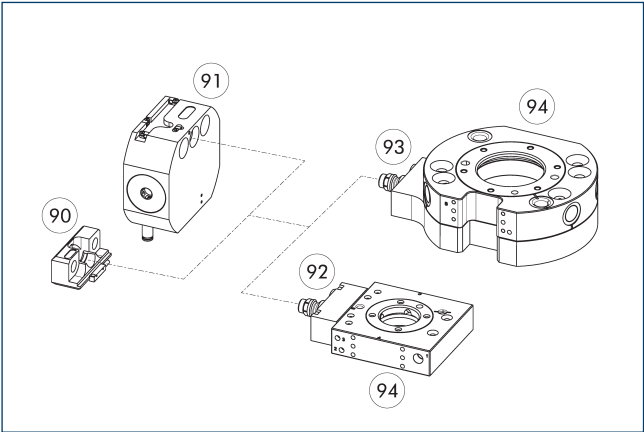
②5 Passages pneumatiques

③2 Couverture

⑨5 Ajustement pour goupilles de centrage

⑨6 Ajustement pour centrage

Système de magasin SWM-B



- 90 SWM-B 085

91 SWM-B 085-V

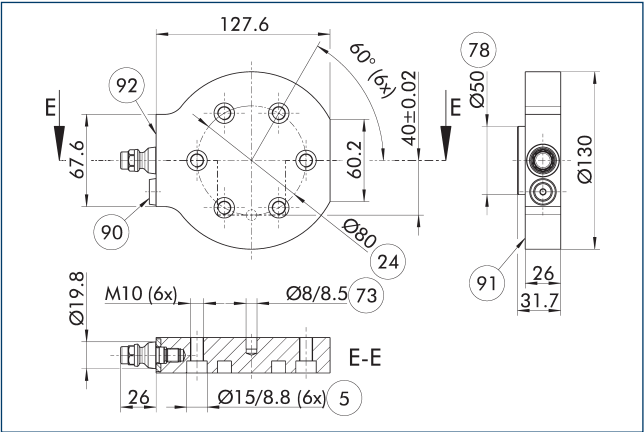
92 Plaque latérale
- 93 Plaque intermédiaire

94 Changeur côté outil SWA

Système de rangement avec (-V) et sans verrouillage pour un rangement sûr des outils. Vous trouverez des informations détaillées et d'autres accessoires dans le chapitre du catalogue "SWM-B" et "SWM."

Description	ID	
Système de magasin		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

Plaque interface SWA 041



- 5 Passage au centre pour fixation par vis

24 Diamètre de localisation des perçages

73 Ajustement pour goupilles de centrage
- 78 Ajustement pour centrage

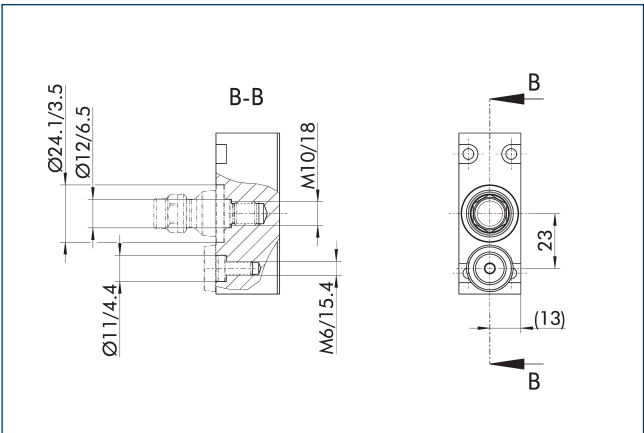
90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)

91 Côté de fixation SWA

92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-041-SWM-B 085	x1523819	SWA 041
A-SWA-041-SWM-B 085-V	x1523860	SWA 041

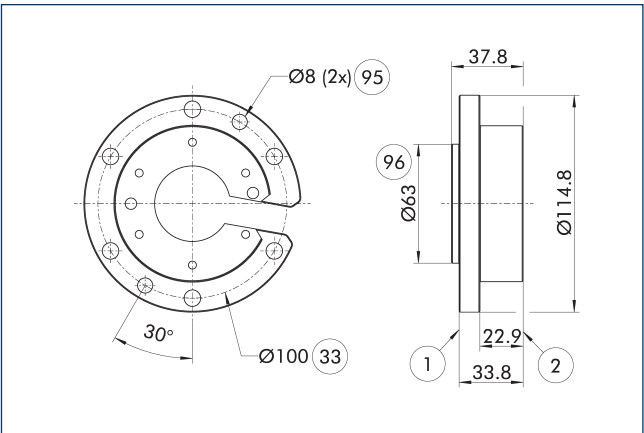
Design plaque interface SWM-B



Au lieu d'utiliser une plaque interface standard, la broche de stockage et la protection anti-torsion peuvent également être fixées à une plaque interface personnalisée. Pour un fonctionnement sans erreur, il faut tenir compte de toutes les dimensions indiquées sur le dessin, en particulier des distances entre les protections anti-torsion et l'axe de stockage. Le dessin est également valable pour toutes les plaques standards énumérées ci-dessous.

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-041-SWM-B 085	x1523819	SWA 041
A-SWA-041-SWM-B 085-V	x1523860	SWA 041

Plaque d'adaptation ISO-A100-SIP-R



- 1 Raccordement côté robot

2 Fixation côté outil

33 Cercle de perçage DIN ISO-9409
- 95 Ajustement pour goupilles de centrage

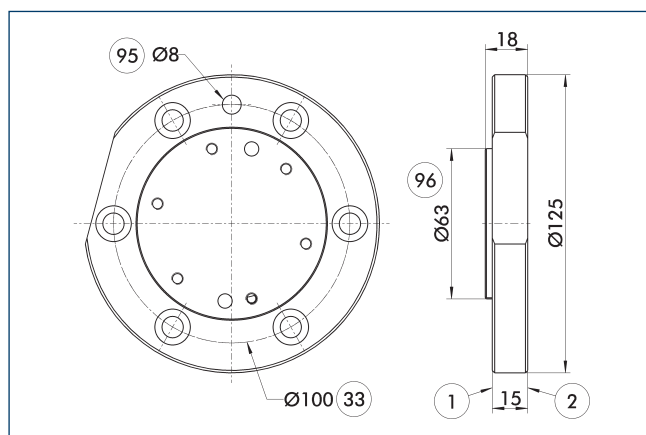
96 Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-040/041-ISO-A100-SIP	0302232	

- 1 Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide avec contrôle de course du piston

Plaque d'adaptation ISO-A100-R



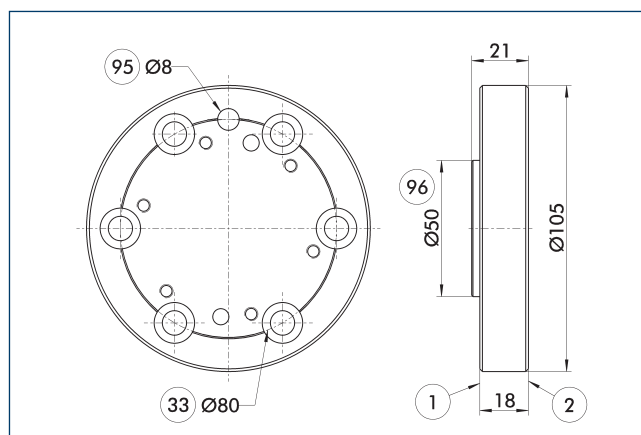
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-041-ISO-A100	0302206	

- ① Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide sans contrôle de course du piston

Plaque d'adaptation ISO-A80-R



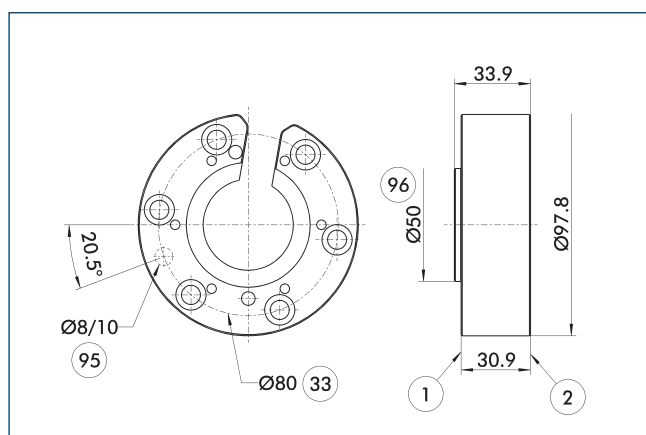
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-041-ISO-A80	0302205	

- ① Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide sans contrôle de course du piston

Plaque d'adaptation ISO-A80-SIP-R



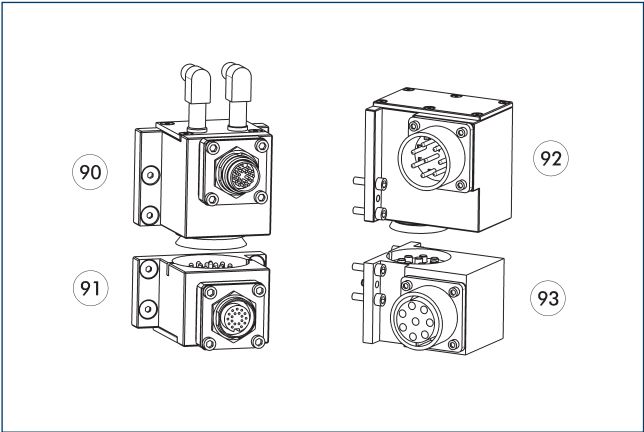
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-041-ISO-A80-SIP	0302235	

- ① Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide avec contrôle de course du piston

Module de passage de signaux électriques



- 90 Module électrique avec filetage métrique, côté robot

91 Module électrique avec filetage métrique, côté outil
- 92 Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté robot

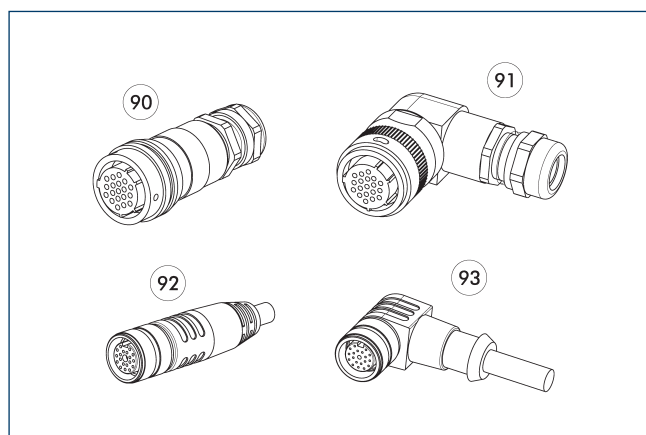
93 Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SW0-RE5-A	9957445	
Module pour passage de signaux de puissance côté robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Module pour passage de signaux de puissance côté outil		
SW0-MT8-A	9937158	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
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
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

❶ Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SW0 » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble/rallonge de câble



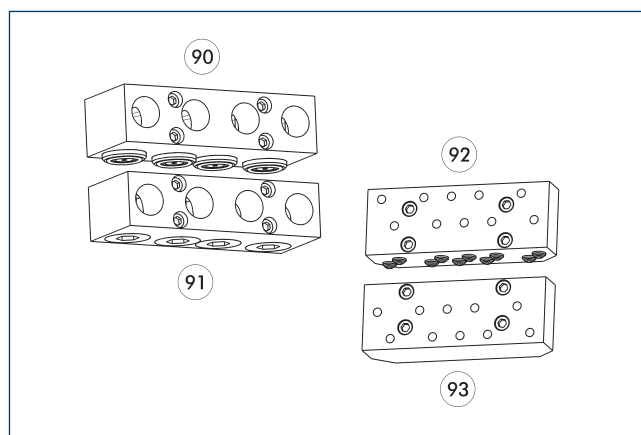
- 90 Fiche/prise droite
 91 Connecteur/prise coudée
 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
 93 Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur [m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
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	
Connecteur de câble droit, côté outil		
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	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

Modules de passages pneumatiques/fluidiques



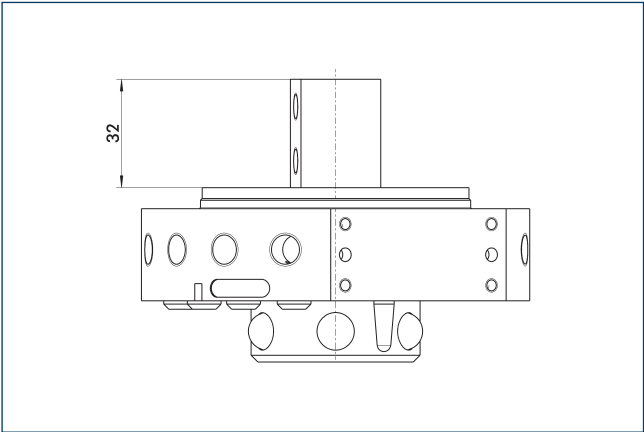
- 90 Module de fluide auto-étanche, côté robot
 91 Module de fluide auto-étanche, côté outil
 92 Module pneumatique, côté robot
 93 Module pneumatique, côté outil

Modules pour transfert d'énergie (air, vide ou fluide).

Description	ID	Nombre de passages de fluide
Module pour passage de liquide côté robot		
SW0-FG2-K	9936817	2
Module pour passage de liquide côté outil		
SW0-FG2-A	9936818	2
Module pour passage de pneumatique côté robot		
SW0-P8M5-K	9872067	8
Module pour passage de pneumatique côté outil		
SW0-P8M5-A	9872068	8

① Pour autres modules pneumatiques et de fluides, voir le chapitre « Options » du catalogue ou notre site internet.

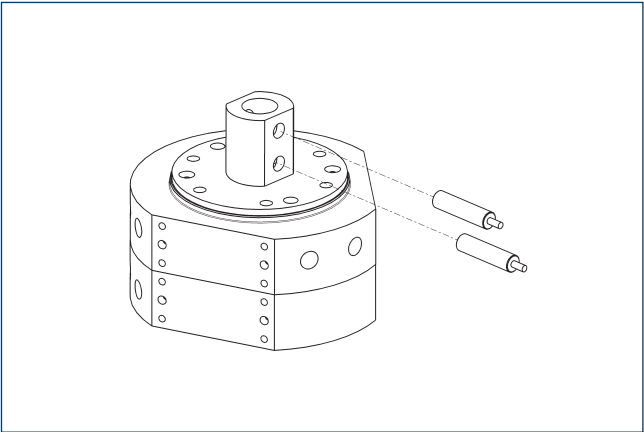
Contrôle de course du piston



Le schéma montre la hauteur minimale de la plaque d'adaptation nécessaire lors du montage d'un contrôle de course du piston.

Description	ID	
Contrôle de course du piston		
SWK-041-SIP	0302348	

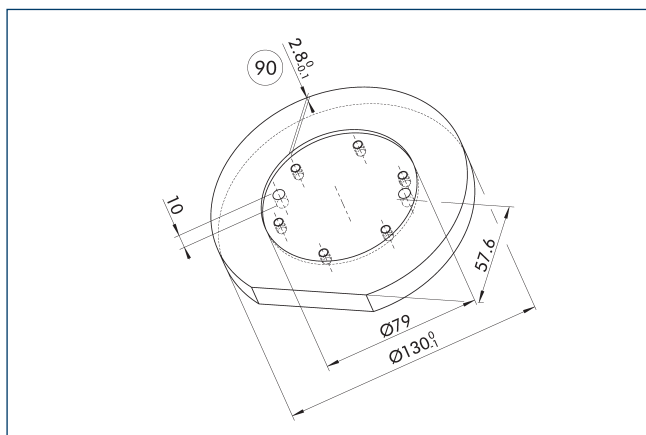
Contrôle de course du piston



Description	ID	Souvent combiné
DéTECTEURS inDUCTIFS		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-S	0301550	
Câbles		
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 pour connecteur/prise		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Rallonge de câble		
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	
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

① Chaque unité nécessite deux détecteurs (contact à fermeture/S), ainsi que des rallonges en option. Les rayons de courbure minimaux admissibles des câbles de détecteur doivent être respectés. Ceux-ci sont généralement de 35 mm.

Principe de plaque interface

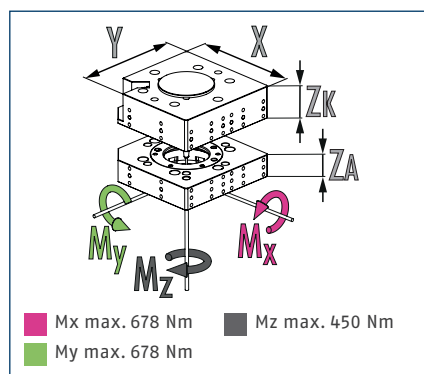


90 Profondeur recommandée de la platine d'adaptation

Recommandation pour la conception de la plaque interface.



Dimensions et charges max.



ⓘ Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

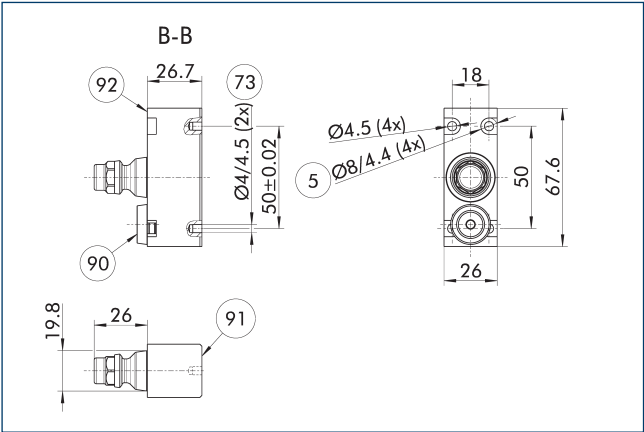
Description		SWK-046-0-0-000-0-SM	SWA-046-0-0-000-0
		Changeur côté robot	Changeur côté outil
ID		1330577	1315663
Charge recommandée	[kg]	50	50
Détection de la course du piston		intégré(e)	
Force de verrouillage	[N]	5800	5800
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015
Poids	[kg]	1.95	1.03
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	2.5	2.5
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		61/8"	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±1.5	±1.5
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±2	±2
Raccordement côté robot		ISO 9409-1-100-6-M8	ISO 9409-1-100-6-M8
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions X x Y x Z*	[mm]	129.5 x 129.5 x 39.1	129.5 x 129.5 x 27
Schéma de vissage		5 x J	5 x J

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

[illegible]

A, a Raccord pneumatique verrouillé	20 Raccordement pour modules électriques
B, b Raccord pneumatique déverrouillé	24 Diamètre de localisation des perçages
1 Raccordement côté robot	90 des deux côtés
2 Fixation côté outil	91 Raccordements du capteur pour la détection de verrouillage
5 Passage au centre pour fixation par vis	95 Ajustement pour goupilles de centrage
19 Face de fixation pour options	96 Ajustement pour centrage

Schéma du raccord à vis de la plaque interface J



- 5 Passage au centre pour fixation par vis

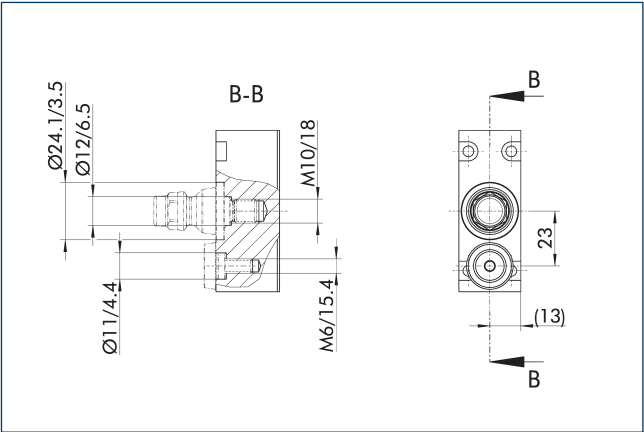
73 Ajustement pour goupilles de centrage
- 90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)

91 Côté de fixation SWA

92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tous les SWA avec schéma de fixation J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tous les SWA avec schéma de fixation J

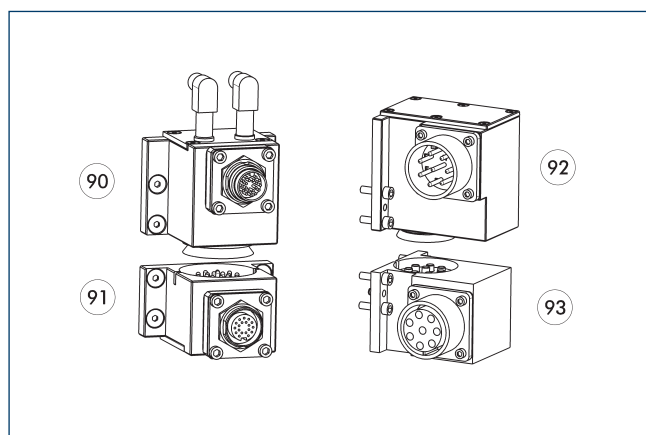
Design plaque interface SWM-B



Au lieu d'utiliser une plaque interface standard, la broche de stockage et la protection anti-torsion peuvent également être fixées à une plaque interface personnalisée. Pour un fonctionnement sans erreur, il faut tenir compte de toutes les dimensions indiquées sur le dessin, en particulier des distances entre les protections anti-torsion et l'axe de stockage. Le dessin est également valable pour toutes les plaques standards énumérées ci-dessous.

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tous les SWA avec schéma de fixation J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tous les SWA avec schéma de fixation J

Module de passage de signaux électriques



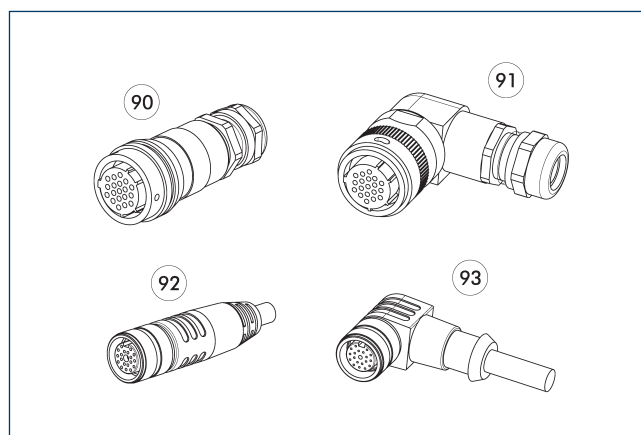
- 90 Module électrique avec filetage métrique, côté robot
 91 Module électrique avec filetage métrique, côté outil
 92 Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté robot
 93 Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SW0-RE5-A	9957445	
Module pour passage de signaux de puissance côté robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Module pour passage de signaux de puissance côté outil		
SW0-MT8-A	9937158	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
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
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ⓘ Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SW0 » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble/rallonge de câble



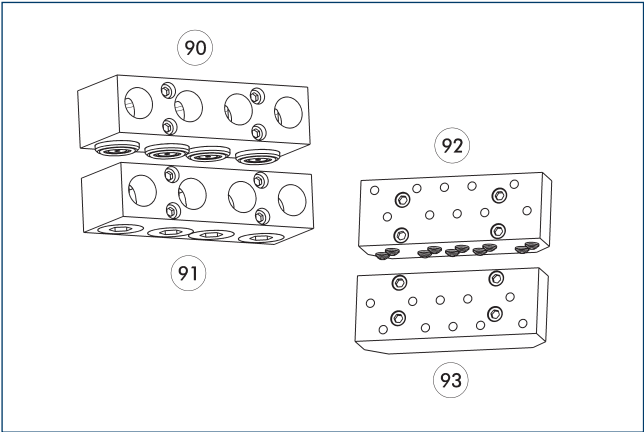
- 90 Fiche/prise droite
 91 Connecteur/prise coudée
 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
 93 Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur [m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-08G-K-90	0301270	
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-08G-A-90	0301271	
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
KAS-36B-K-0	0301272	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
KAS-36B-A-0	0301273	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

- ⓘ Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

Modules de passages pneumatiques/fluidiques



- 90 Module de fluide auto-étanche, côté robot
- 91 Module de fluide auto-étanche, côté outil
- 92 Module pneumatique, côté robot
- 93 Module pneumatique, côté outil

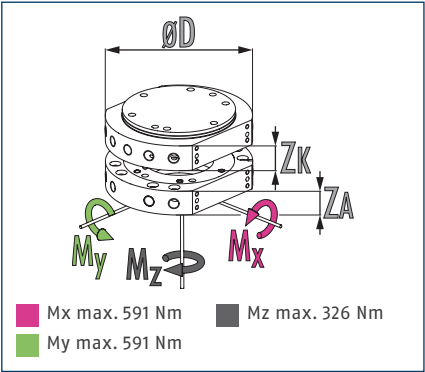
Modules pour transfert d'énergie (air, vide ou fluide).

Description	ID	Nombre de passages de fluide
Module pour passage de liquide côté robot		
SW0-FG2-K	9936817	2
Module pour passage de liquide côté outil		
SW0-FG2-A	9936818	2
Module pour passage de pneumatique côté robot		
SW0-P8M5-K	9872067	8
Module pour passage de pneumatique côté outil		
SW0-P8M5-A	9872068	8

① Pour autres modules pneumatiques et de fluides, voir le chapitre « Options » du catalogue ou notre site internet.



Dimensions et charges max.



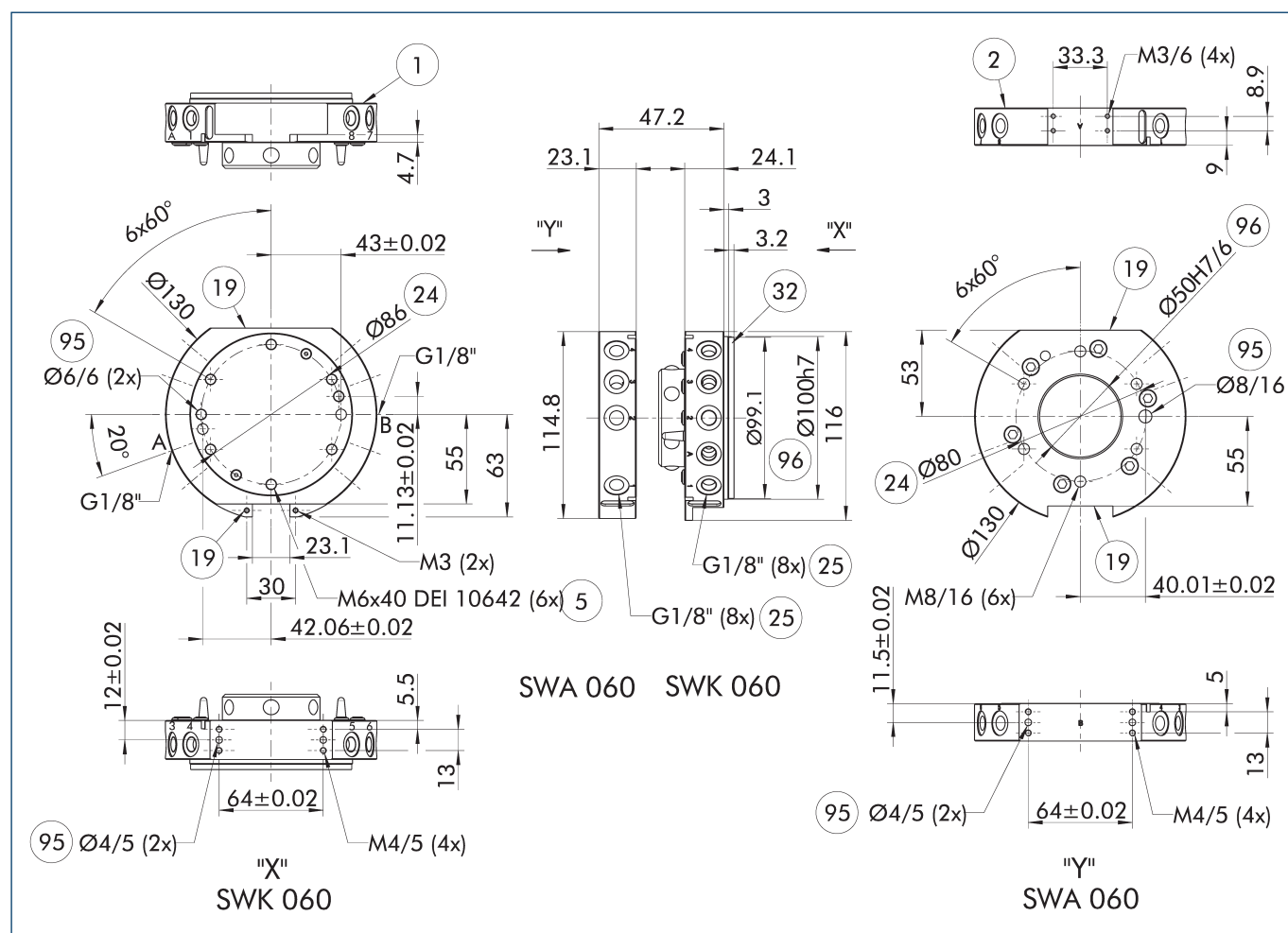
ⓘ Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SWK-060-000-000	SWA-060-000-000
		Changeur côté robot	Changeur côté outil
ID		0302362	0302363
Charge recommandée	[kg]	75	75
Détection de la course du piston		en option	
Force de verrouillage	[N]	7400	7400
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015
Poids	[kg]	1.3	0.7
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	3	3
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		8x G1/8"	8x G1/8"
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		G1/8"	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±2	±2
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±1	±1
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	130 x 24.1	130 x 23.1
Schéma de vissage		K face S/J via plaque interface face B	K face S/J via plaque interface face B

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

Vue principale



Le schéma représente le système de changement rapide dans sa version de base sans tenir compte des dimensions des options ci-après.

- ① La plaque côté robot montée sur le SWK recouvre la chambre du piston. Il est indispensable qu'elle soit maintenue par la plaque d'adaptation. Pour des instructions de configuration concernant ce type de plaque d'adaptation, reportez-vous aux informations produit complémentaires.

A, a Raccord pneumatique verrouillé

B, b Raccord pneumatique déverrouillé

① Raccordement côté robot

② Fixation côté outil

⑤ Passage au centre pour fixation par vis

①9 Face de fixation pour options

②4 Diamètre de localisation des perçages

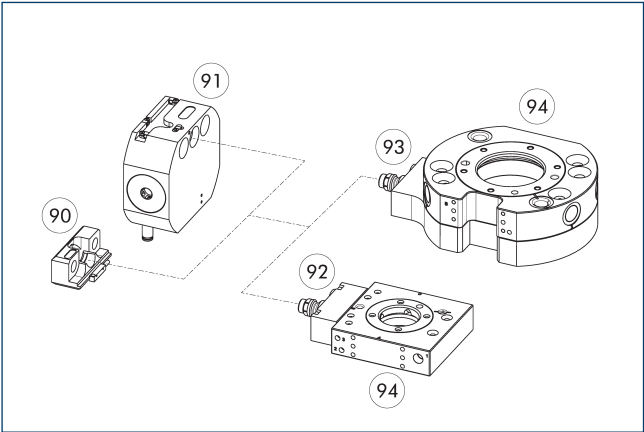
②5 Passages pneumatiques

③2 Couverture

⑨5 Ajustement pour goupilles de centrage

⑨6 Ajustement pour centrage

Système de magasin SWM-B



- 90 SWM-B 085

91 SWM-B 085-V

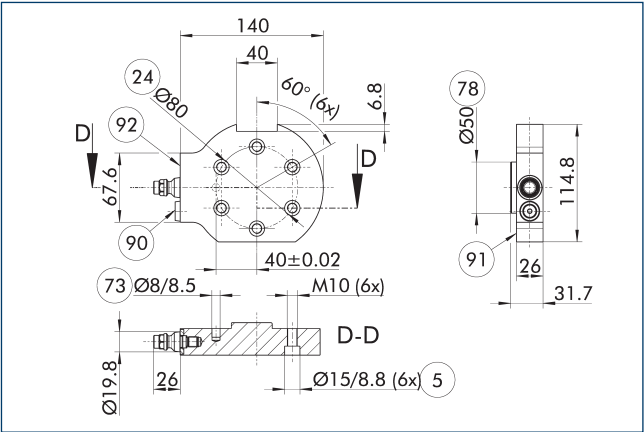
92 Plaque latérale
- 93 Plaque intermédiaire

94 Changeur côté outil SWA

Système de rangement avec (-V) et sans verrouillage pour un rangement sûr des outils. Vous trouverez des informations détaillées et d'autres accessoires dans le chapitre du catalogue "SWM-B" et "SWM."

Description	ID	
Système de magasin		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

Plaque interface SWA 060



- 5 Passage au centre pour fixation par vis

24 Diamètre de localisation des perçages

73 Ajustement pour goupilles de centrage
- 78 Ajustement pour centrage

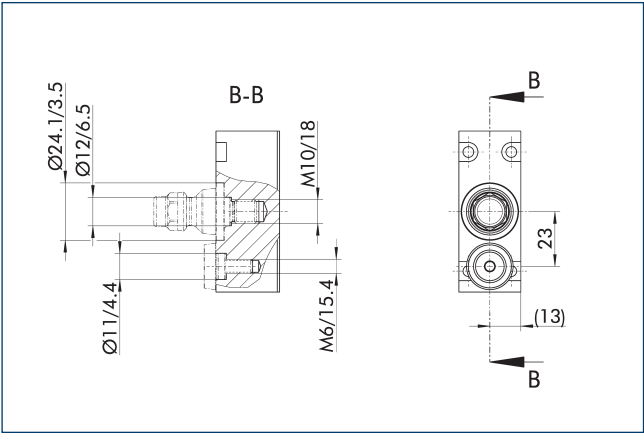
90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)

91 Côté de fixation SWA

92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-060-SWM-B 085	x1523828	SWA 060
A-SWA-060-SWM-B 085-V	x1523862	SWA 060

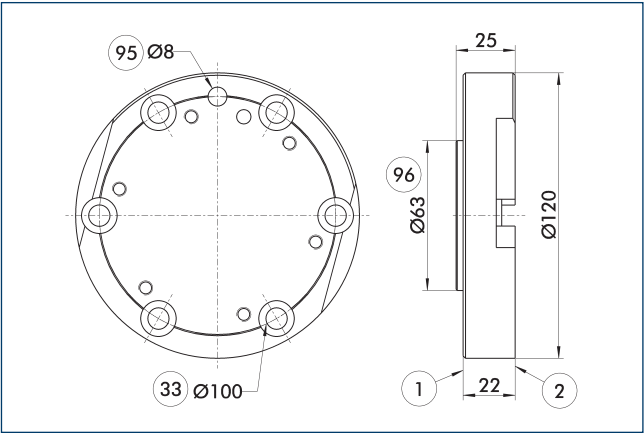
Design plaque interface SWM-B



Au lieu d'utiliser une plaque interface standard, la broche de stockage et la protection anti-torsion peuvent également être fixées à une plaque interface personnalisée. Pour un fonctionnement sans erreur, il faut tenir compte de toutes les dimensions indiquées sur le dessin, en particulier des distances entre les protections anti-torsion et l'axe de stockage. Le dessin est également valable pour toutes les plaques standards énumérées ci-dessous.

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-060-SWM-B 085	x1523828	SWA 060
A-SWA-060-SWM-B 085-V	x1523862	SWA 060

Plaque d'adaptation ISO-A100-R



- 1 Raccordement côté robot

2 Fixation côté outil

33 Cercle de perçage DIN ISO-9409
- 95 Ajustement pour goupilles de centrage

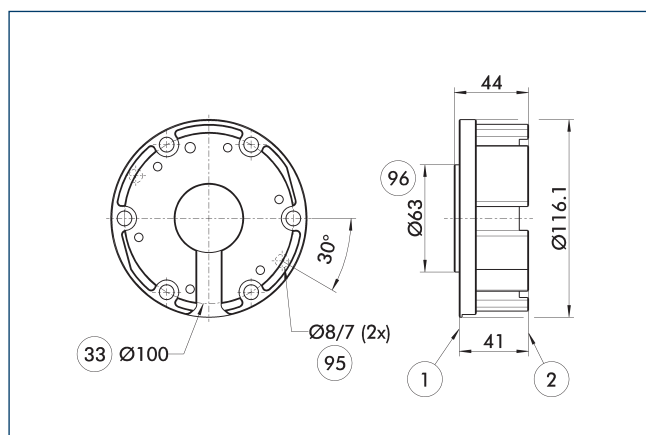
96 Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-060/062-ISO-A100	0302208	

- 1 Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide sans contrôle de course du piston

Plaque d'adaptation ISO-A100-SIP-R



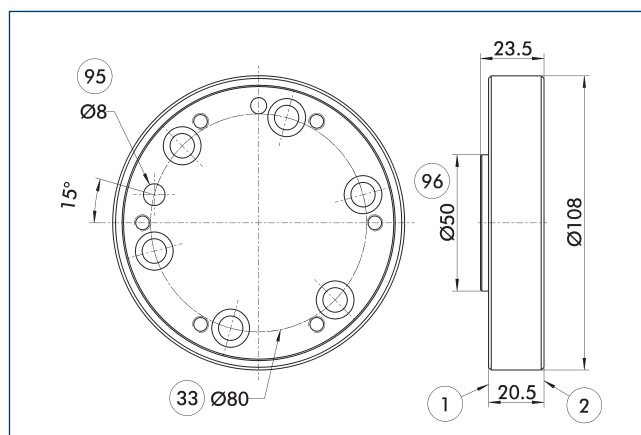
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-060/062-ISO-A100-SIP	0302236	

- ① Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide avec contrôle de course du piston

Plaque d'adaptation ISO-A80-R



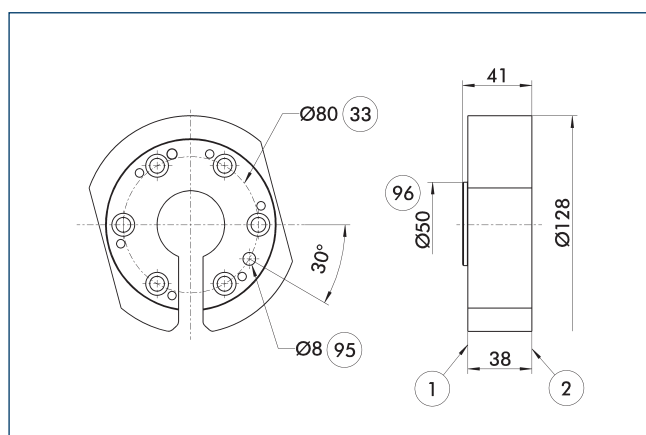
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-060/062-ISO-A80	0302207	

- ① Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide sans contrôle de course du piston

Plaque d'adaptation ISO-A80-SIP-R



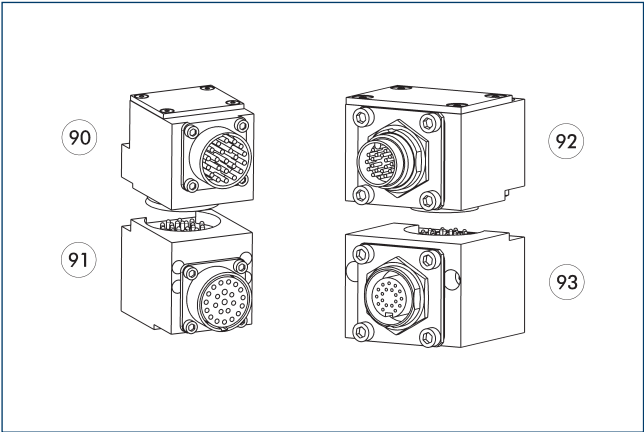
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-060/062-ISO-A80-SIP	0302237	

- ① Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide avec contrôle de course du piston

Module de passage de signaux électriques



- 90 Module électrique avec fixation baïonnette, côté robot

91 Module électrique avec fixation baïonnette, côté outil
- 92 Module électrique avec filetage métrique, côté robot

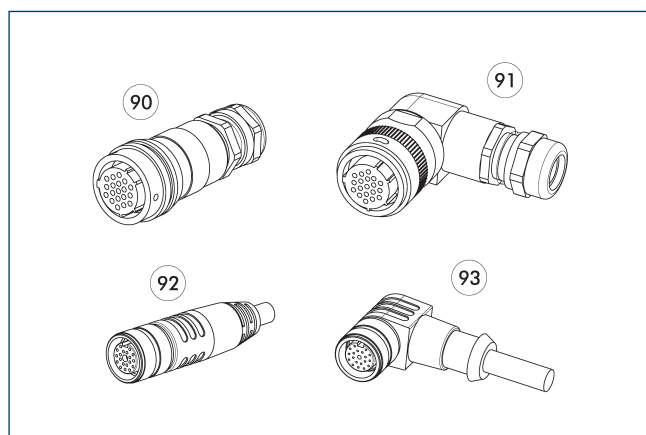
93 Module électrique avec filetage métrique, côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SW0-KE7-K	9960993	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SW0-KE7-A	9960994	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
SW0-K12-K	9948701	12
SW0-K19-K	9937328	19
SW0-K19W-K	9949316	15
SW0-K26-K	9937798	26
SW0-KF19-K	9959886	19
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SW0-K12-A	9948702	12
SW0-K19-A	9937329	19
SW0-K26-A	9937799	26
SW0-KF19-A	9959887	19

❗ Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SW0 » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble/rallonge de câble



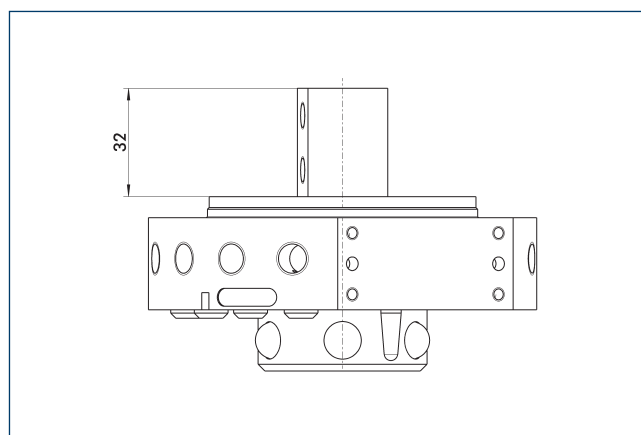
- 90 Fiche/prise droite
 91 Connecteur/prise coudée
 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
 93 Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur
		[m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

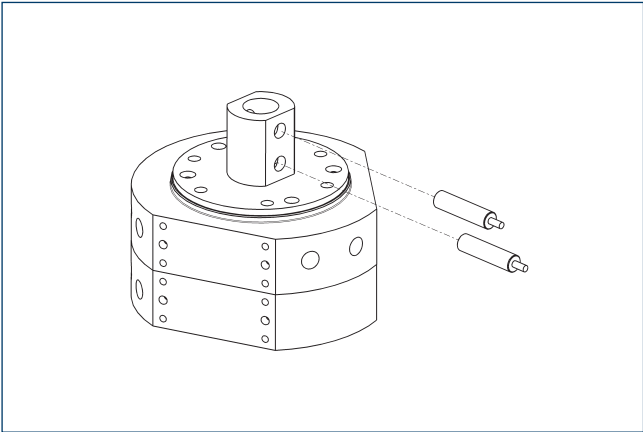
Contrôle de course du piston



Le schéma montre la hauteur minimale de la plaque d'adaptation nécessaire lors du montage d'un contrôle de course du piston.

Description	ID	
Contrôle de course du piston		
SWK-060-SIP	0302365	

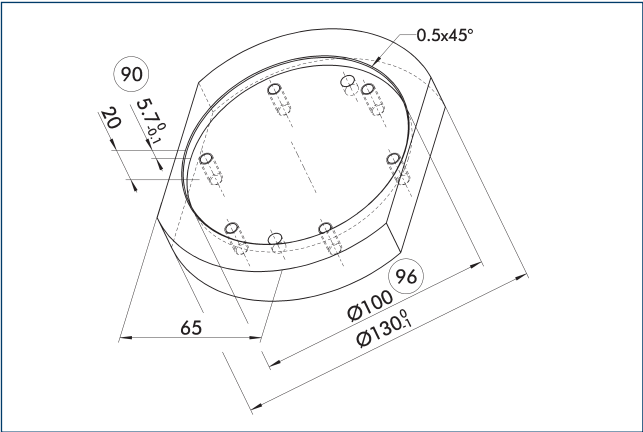
Contrôle de course du piston



Description	ID	Souvent combiné
DéTECTEURS inductifs		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-S	0301550	
Câbles		
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 pour connecteur/prise		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Rallonge de câble		
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	
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

① Chaque unité nécessite deux détecteurs (contact à fermeture/S), ainsi que des rallonges en option. Les rayons de courbure minimaux admissibles des câbles de détecteur doivent être respectés. Ceux-ci sont généralement de 35 mm.

Principe de plaque interface

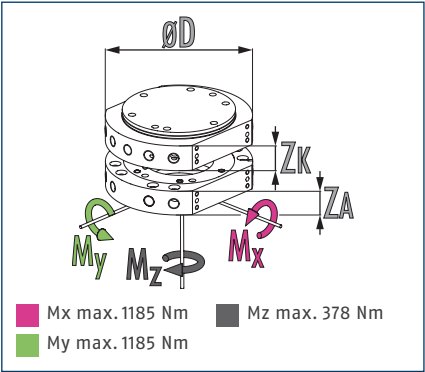


⑨0 Profondeur recommandée de la platine d'adaptation ⑨6 Ajustement pour centrage

Recommandation pour la conception de la plaque interface.



Dimensions et charges max.



ⓘ Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SWK-071-000-000	SWA-071-000-000
		Changeur côté robot	Changeur côté outil
ID		0302370	0302371
Charge recommandée	[kg]	79	79
Détection de la course du piston		en option	
Force de verrouillage	[N]	8100	8100
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015
Poids	[kg]	1.8	1.3
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	3	3
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		8x G1/4"	8x G1/4"
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		G1/8"	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±2	±2
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±1	±1
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	150 x 30.2	150 x 32.1
Schéma de vissage		2 x J	2 x J

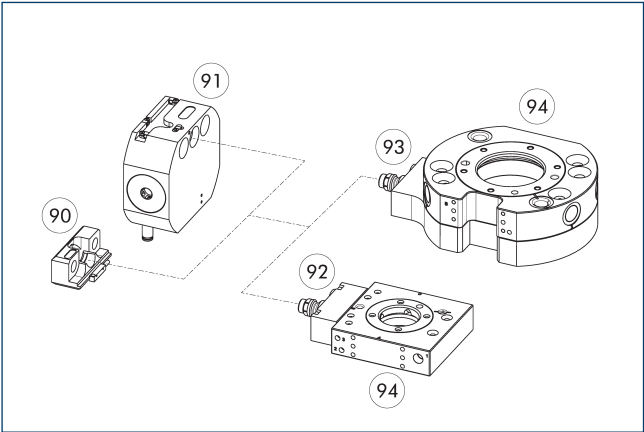
* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

[illegible]

① La plaque côté robot montée sur le SWK recouvre la chambre du piston. Il est indispensable qu'elle soit maintenue par la plaque d'adaptation. Pour des instructions de configuration concernant ce type de plaque d'adaptation, reportez-vous aux informations produit complémentaires.

- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Système de magasin SWM-B



- 90 SWM-B 085

91 SWM-B 085-V

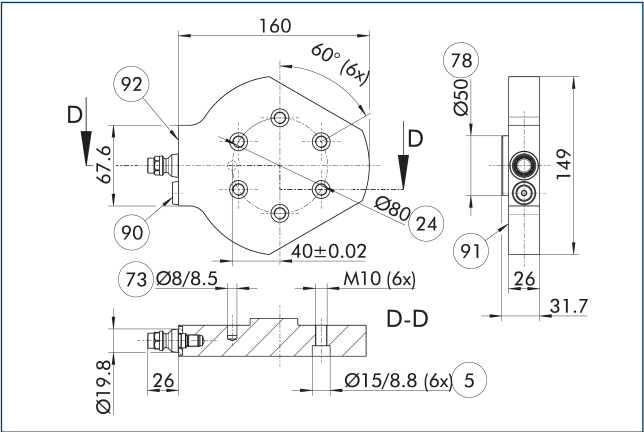
92 Plaque latérale
- 93 Plaque intermédiaire

94 Changeur côté outil SWA

Système de rangement avec (-V) et sans verrouillage pour un rangement sûr des outils. Vous trouverez des informations détaillées et d'autres accessoires dans le chapitre du catalogue "SWM-B" et "SWM."

Description	ID	
Système de magasin		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

Plaque interface SWA 071



- 5 Passage au centre pour fixation par vis

24 Diamètre de localisation des perçages

73 Ajustement pour goupilles de centrage
- 78 Ajustement pour centrage

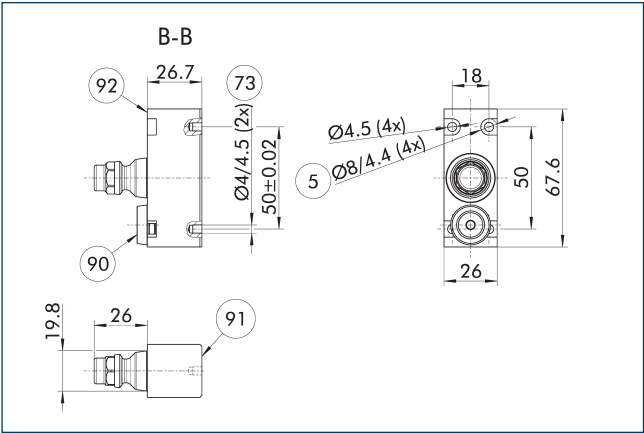
90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)

91 Côté de fixation SWA

92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-071-SWM-B 085	x1523830	SWA 071
A-SWA-071-SWM-B 085-V	x1523865	SWA 071

Schéma du raccord à vis de la plaque interface J



- 5 Passage au centre pour fixation par vis

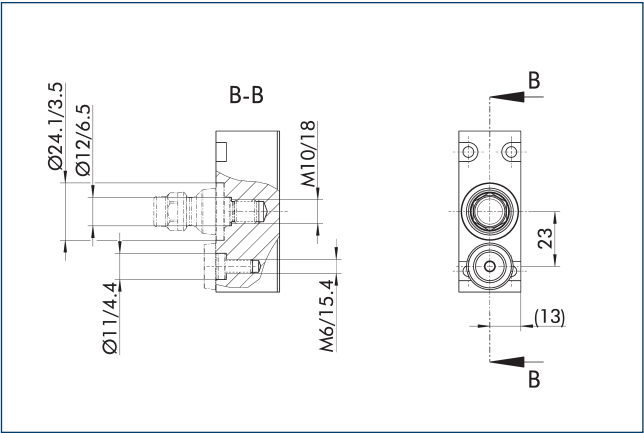
73 Ajustement pour goupilles de centrage
- 90 Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)

91 Côté de fixation SWA

92 Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tous les SWA avec schéma de fixation J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tous les SWA avec schéma de fixation J

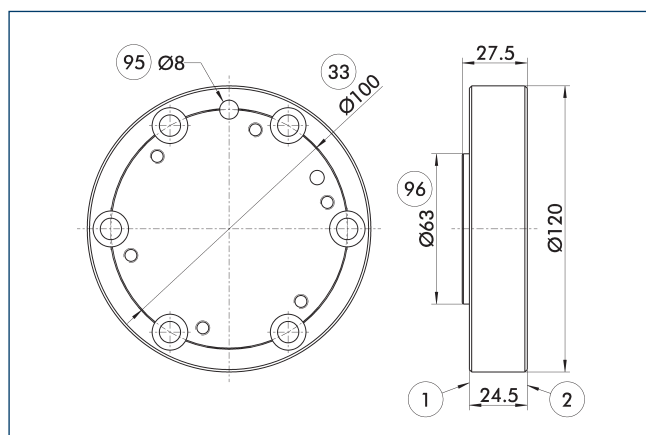
Design plaque interface SWM-B



Au lieu d'utiliser une plaque interface standard, la broche de stockage et la protection anti-torsion peuvent également être fixées à une plaque interface personnalisée. Pour un fonctionnement sans erreur, il faut tenir compte de toutes les dimensions indiquées sur le dessin, en particulier des distances entre les protections anti-torsion et l'axe de stockage. Le dessin est également valable pour toutes les plaques standards énumérées ci-dessous.

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
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	tous les SWA avec schéma de fixation J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tous les SWA avec schéma de fixation J

Plaque d'adaptation ISO-A100-R



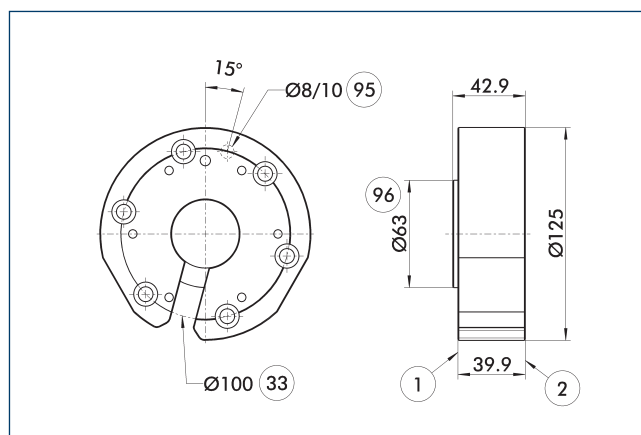
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-071-ISO-A100	0321555	

- ① Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide sans contrôle de course du piston

Plaque d'adaptation ISO-A100-SIP-R



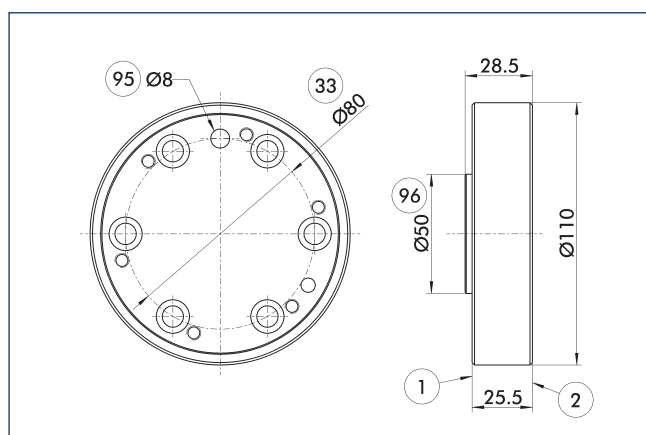
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-071-ISO-A100-SIP	0302238	

- ① Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide avec contrôle de course du piston

Plaque d'adaptation ISO-A80-R



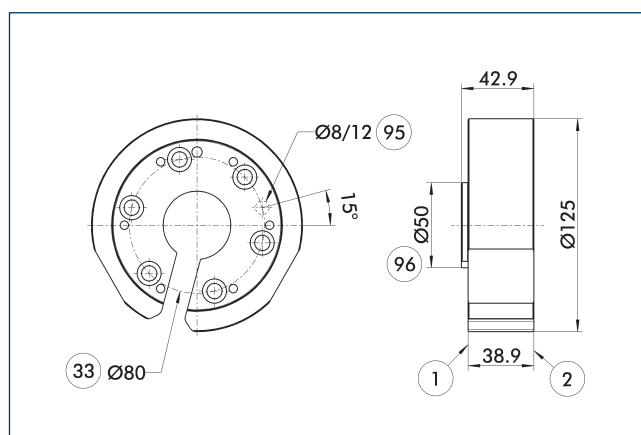
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-071-ISO-A80	0321554	

- ① Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide sans contrôle de course du piston

Plaque d'adaptation ISO-A80-SIP-R



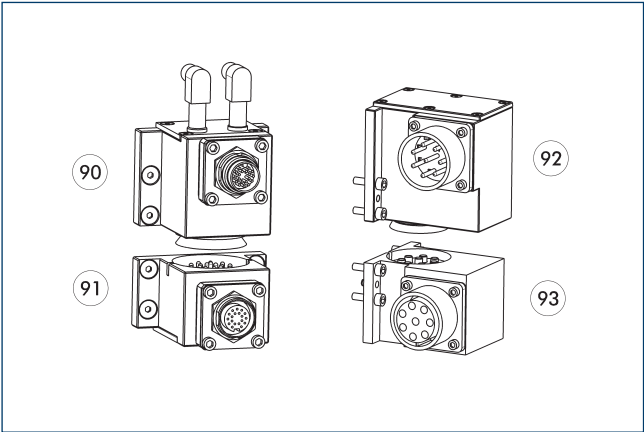
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-071-ISO-A80-SIP	0302239	

- ① Plaque d'adaptation pour maître de changement rapide avec contrôle de course du piston

Module de passage de signaux électriques



- 90 Module électrique avec filetage métrique, côté robot

91 Module électrique avec filetage métrique, côté outil
- 92 Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté robot

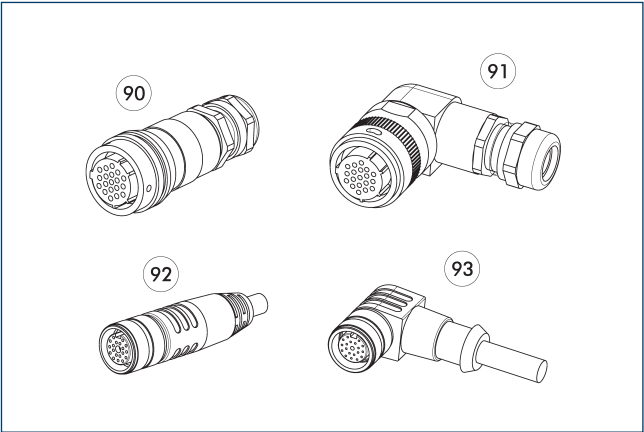
93 Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SW0-RE5-A	9957445	
Module pour passage de signaux de puissance côté robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Module pour passage de signaux de puissance côté outil		
SW0-MT8-A	9937158	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
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
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

① Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SW0 » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble/rallonge de câble



- 90 Fiche/prise droite

91 Connecteur/prise coudée
- 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge

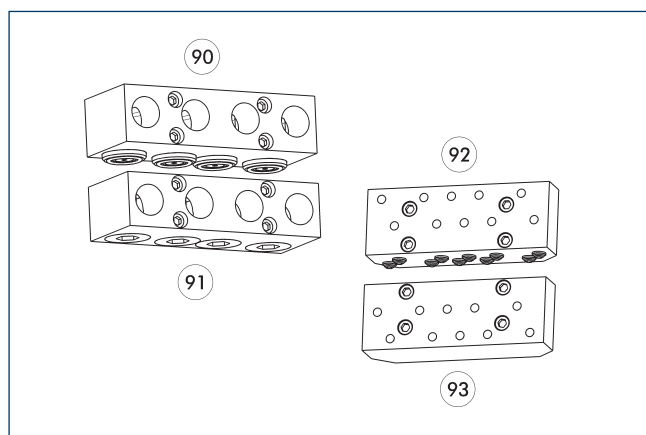
93 Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur [m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
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	
Connecteur de câble droit, côté outil		
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	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

Modules de passages pneumatiques/fluidiques



90 Module de fluide auto-étanche, côté robot

91 Module de fluide auto-étanche, côté outil

92 Module pneumatique, côté robot

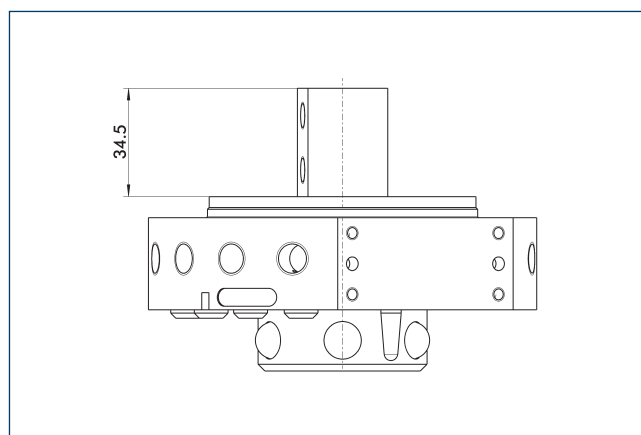
93 Module pneumatique, côté outil

Modules pour transfert d'énergie (air, vide ou fluide).

Description	ID	Nombre de passages de fluide
Module pour passage de liquide côté robot		
SW0-FG2-K	9936817	2
Module pour passage de liquide côté outil		
SW0-FG2-A	9936818	2
Module pour passage de pneumatique côté robot		
SW0-P8M5-K	9872067	8
Module pour passage de pneumatique côté outil		
SW0-P8M5-A	9872068	8

① Pour autres modules pneumatiques et de fluides, voir le chapitre « Options » du catalogue ou notre site internet.

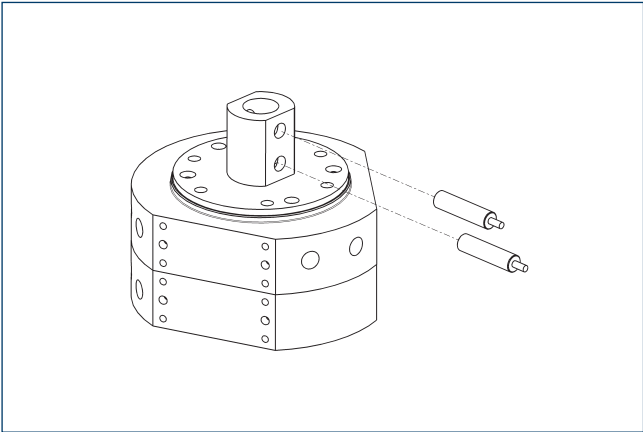
Contrôle de course du piston



Le schéma montre la hauteur minimale de la plaque d'adaptation nécessaire lors du montage d'un contrôle de course du piston.

Description	ID	
Contrôle de course du piston		
SWK-071-SIP	0302375	

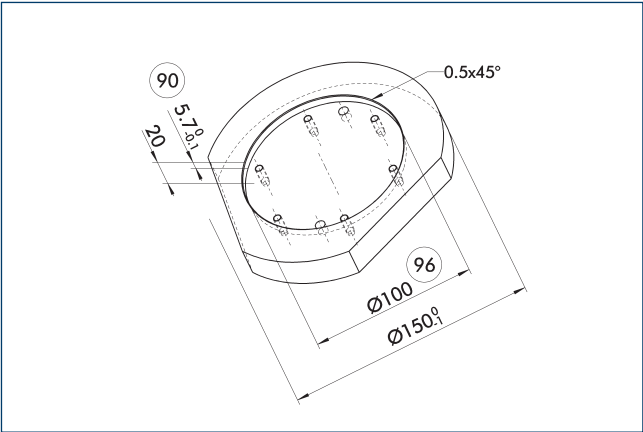
Contrôle de course du piston



Description	ID	Souvent combiné
DéTECTEURS inductifs		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-S	0301550	
Câbles		
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 pour connecteur/prise		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Rallonge de câble		
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	
Répartiteur pour détECTEURS		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

① Chaque unité nécessite deux détECTEURS (contact à fermeture/S), ainsi que des rallonges en option. Les rayons de courbure minimaux admissibles des câbles de détECTEUR doivent être respectés. Ceux-ci sont généralement de 35 mm.

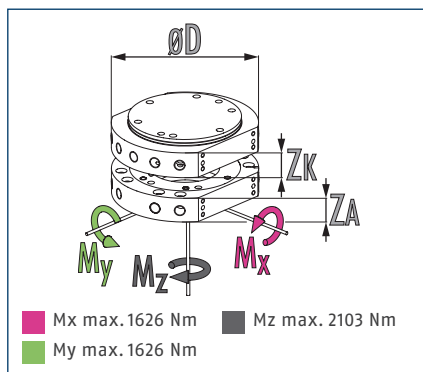
Principe de plaque interface



⑨0 Profondeur recommandée de la platine d'adaptation ⑨6 Ajustement pour centrage

Recommandation pour la conception de la plaque interface.

Dimensions et charges max.



① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

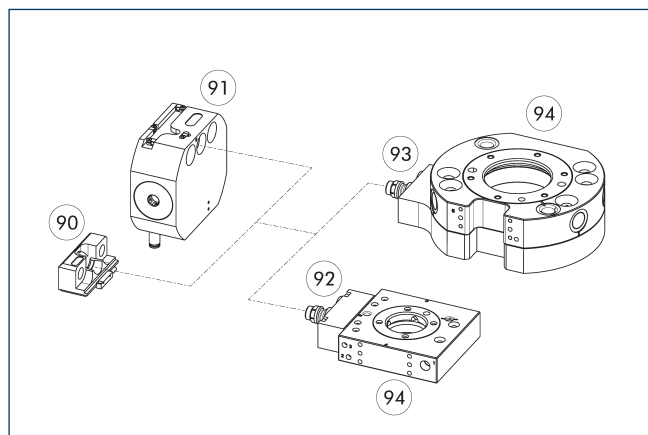
Caractéristiques techniques

Description		SWK-076-000-000-SG	SWA-076-000-000
		Changeur côté robot	Changeur côté outil
ID		0302392	0302391
Charge recommandée	[kg]	100	100
Détection de la course du piston		intégré(e)	
Force de verrouillage	[N]	12000	12000
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015
Poids	[kg]	2.25	1.43
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	2	2
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		5x G3/8"	5x G3/8"
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		G1/8"	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±1	±1
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±1	±1
Raccordement côté robot		ISO 9409-1-125-6-M10	ISO 9409-1-125-6-M10
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	160 x 37.3	160 x 30.9
Schéma de vissage		2 x J	2 x J

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

A, a Raccord pneumatique verrouillé	③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
B, b Raccord pneumatique déverrouillé	⑤③ Détection position déverrouillée
① Raccordement côté robot	⑤④ Détection position verrouillée
② Fixation côté outil	⑨③ Entretoise inclus dans la livraison
⑤ Passage au centre pour fixation par vis	⑨④ Détecteur de proximité en option
①⑨ Face de fixation pour options	⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
②⑤ Passages pneumatiques	⑨⑥ Ajustement pour centrage

Système de magasin SWM-B

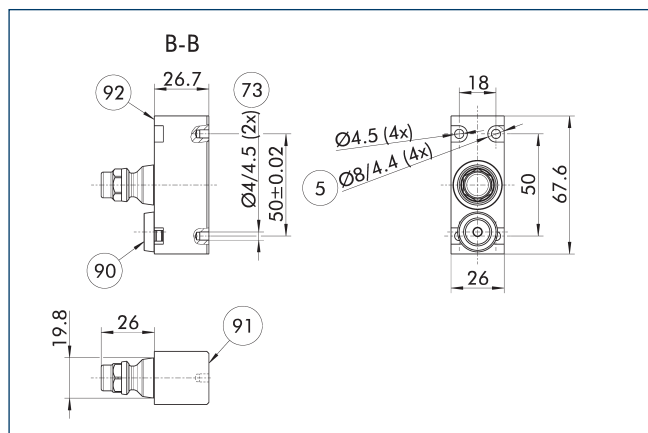


- 90 SWM-B 085
 91 SWM-B 085-V
 92 Plaque latérale
 93 Plaque intermédiaire
 94 Changeur côté outil SWA

Système de rangement avec (-V) et sans verrouillage pour un rangement sûr des outils. Vous trouverez des informations détaillées et d'autres accessoires dans le chapitre du catalogue "SWM-B" et "SWM".

Description	ID	
Système de magasin		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

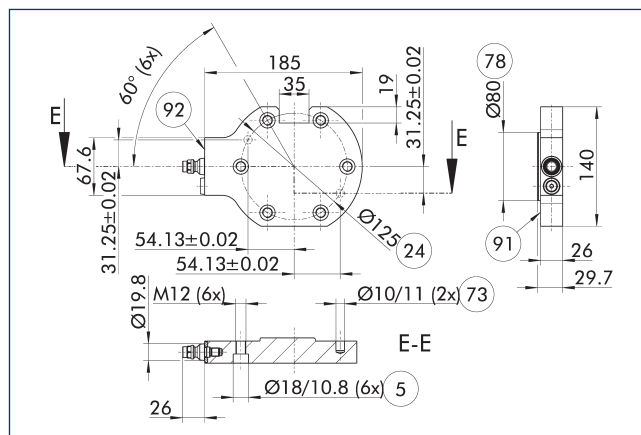
Schéma du raccord à vis de la plaque interface J



- ⑤ Passage au centre pour fixation par vis
- ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑩ Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V)
- ⑨① Côté de fixation SWA
- ⑨② Côté de fixation SWM-B (-V)

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tous les SWA avec schéma de fixation J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tous les SWA avec schéma de fixation J

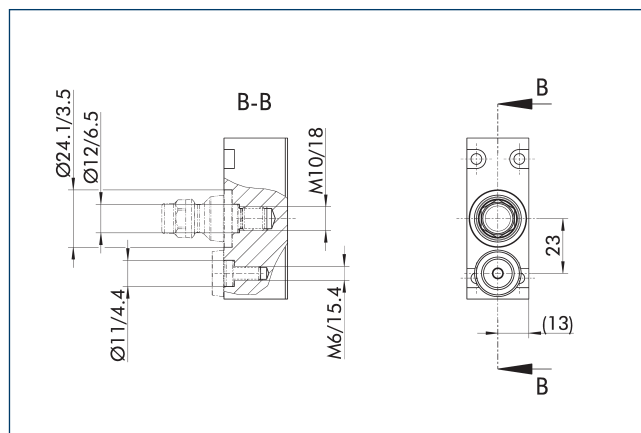
Plaque interface SWA 076



- | | | | |
|----|---|----|--|
| ⑤ | Passage au centre pour fixation par vis | ⑦8 | Ajustement pour centrage |
| ②4 | Diamètre de localisation des perçages | ⑨0 | Protection anti-rotation (uniquement pour la plaque interface SWM-B-V) |
| ⑦3 | Ajustement pour goupilles de centrage | ⑨1 | Côté de fixation SWA |
| | | ⑨2 | Côté de fixation SWM-B (-V) |

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
A-SWA-076-SWM-B 085	x1523831	SWA 076
A-SWA-076-SWM-B 085-V	x1523869	SWA 076

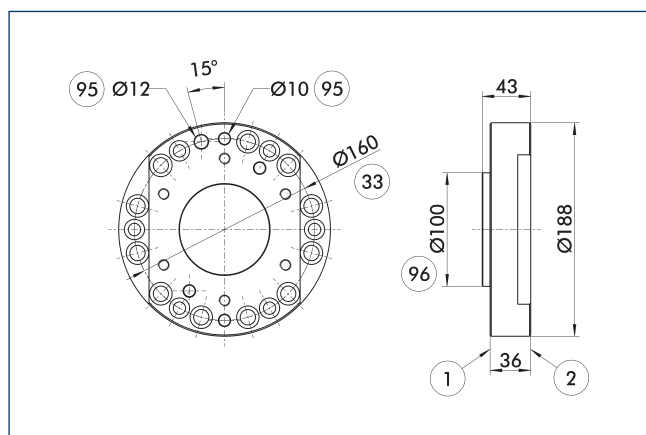
Design plaque interface SWM-B



Au lieu d'utiliser une plaque interface standard, la broche de stockage et la protection anti-torsion peuvent également être fixées à une plaque interface personnalisée. Pour un fonctionnement sans erreur, il faut tenir compte de toutes les dimensions indiquées sur le dessin, en particulier des distances entre les protections anti-torsion et l'axe de stockage. Le dessin est également valable pour toutes les plaques standards énumérées ci-dessous.

Description	ID	Compatible avec
Plaques interfaces		
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	tous les SWA avec schéma de fixation J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tous les SWA avec schéma de fixation J

Plaque d'adaptation ISO-A160-M10/M12-R



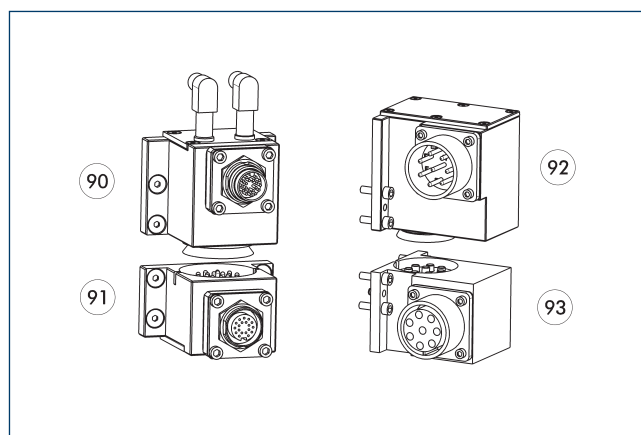
- ① Raccordement côté robot ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
 ② Fixation côté outil ⑨⑥ Ajustement pour centrage
 ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-076-ISO-A160-M10/M12	0302247	

- ① Plaque d'adaptation pour robots avec modèles de montage M10 ou M12

Module de passage de signaux électriques



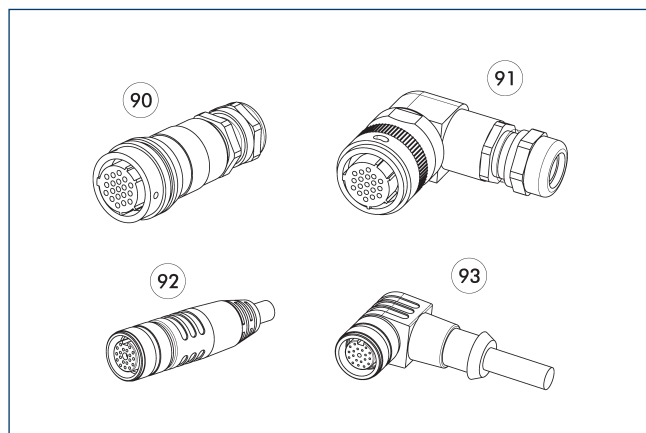
- ⑨① Module électrique avec filetage métrique, côté robot ⑨② Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté robot
 ⑨① Module électrique avec filetage métrique, côté outil ⑨③ Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SWO-RE5-K	9957444	
SWO-TP-K	9871166	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SWO-RE5-A	9957445	
SWO-TP-A	9871165	
Module pour passage de signaux de puissance côté robot		
SWO-MT8-K	9937157	
Module pour passage de signaux de puissance côté outil		
SWO-MT8-A	9937158	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
SWO-R19-K	9935815	19
SWO-R19R-K	9942391	15
SWO-R26-K	9935819	26
SWO-RF19-K	9948654	19
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SWO-R19-A	9935816	19
SWO-R26-A	9935820	26
SWO-RF19-A	9948657	19

- ① Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SWS » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble/rallonge de câble



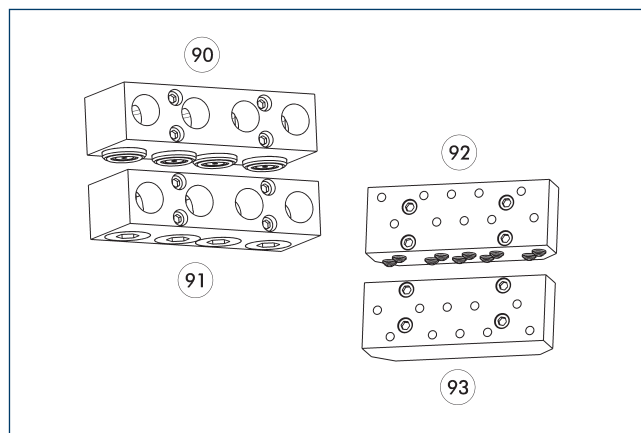
- 90 Fiche/prise droite
- 91 Connecteur/prise coudée
- 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
- 93 Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur
		[m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
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	
Connecteur de câble droit, côté outil		
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	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

Modules de passages pneumatiques/fluidiques



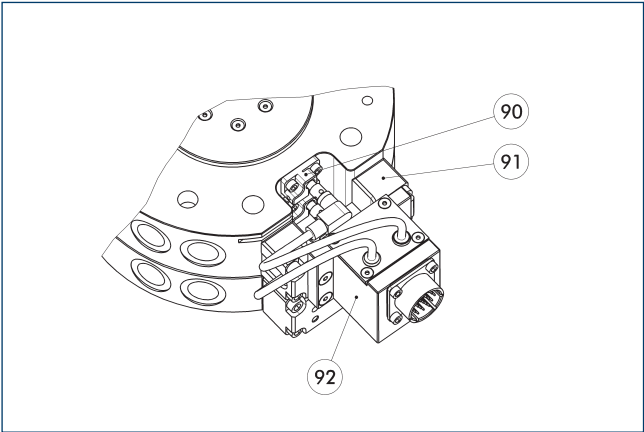
- 90 Module de fluide auto-étanche, côté robot
- 91 Module de fluide auto-étanche, côté outil
- 92 Module pneumatique, côté robot
- 93 Module pneumatique, côté outil

Modules pour transfert d'énergie (air, vide ou fluide).

Description	ID	Nombre de passages de fluide
Module pour passage de liquide côté robot		
SW0-FG4-K	9937333	4
Module pour passage de liquide côté outil		
SW0-FG4-A	9937334	4
Module pour passage de pneumatique côté robot		
SW0-P186-K	9939024	6
Module pour passage de pneumatique côté outil		
SW0-P186-A	9939025	6

① Pour autres modules pneumatiques et de fluides, voir le chapitre « Options » du catalogue ou notre site internet.

Assemblage du contrôle du verrouillage



- 90 AS-SWK 076

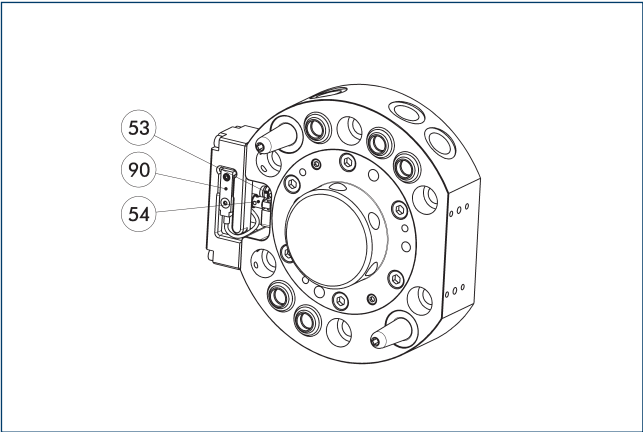
91 Entretoise
- 92 Module optionnel électrique
...maître R avec raccord de capteur intégré

Lors de l'utilisation de la détection intégrée de la course du piston, une entretoise entre le module optionnel électrique et le SWK. L'entretoise est comprise dans le livraison du SWK (et du SWA). L'entretoise n'est plus nécessaire lorsque la détection intégrée de la course du piston n'est pas utilisée.

Description	ID	
Kit de montage pour détecteur inductif		
AS-SWK-40Q/076 jeu d'accessoires comprenant un capteur	9955216	

- ① Les versions -SG/-SM/-SQ/-IN du SWK inclut l'option de contrôle de course du piston. Une commande supplémentaire de kit de détection n'est pas nécessaire. Un kit inclus 1x détecteur avec support, signifiant que deux kits sont nécessaires par SWK.

Contrôle de présence sur le site d'installation

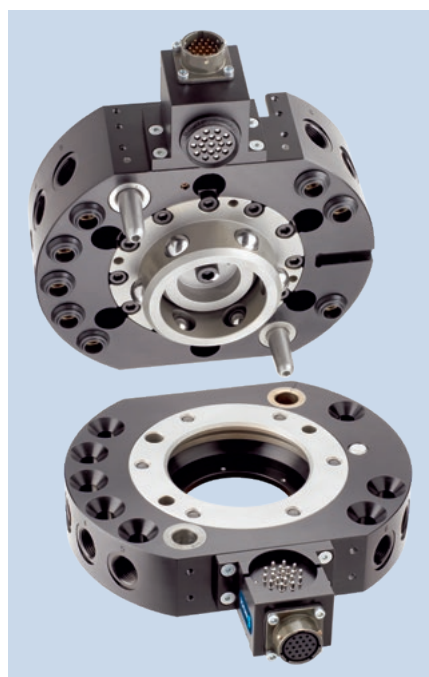


- 53 Détection position déverrouillée

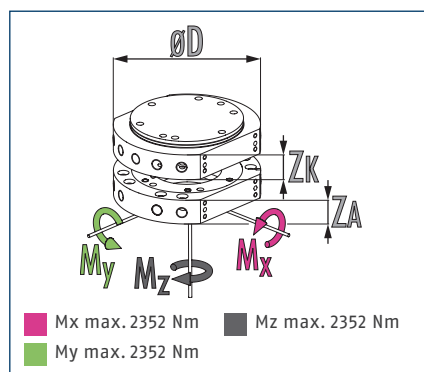
54 Détection position verrouillée
- 90 Détecteur pour contrôle de présence

Description	ID	
Détecteurs inductifs		
INK 8-SL	0302456	

- ① Pour chaque SWK, un détecteur est requis pour le contrôle de présence outil.



Dimensions et charges max.



① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

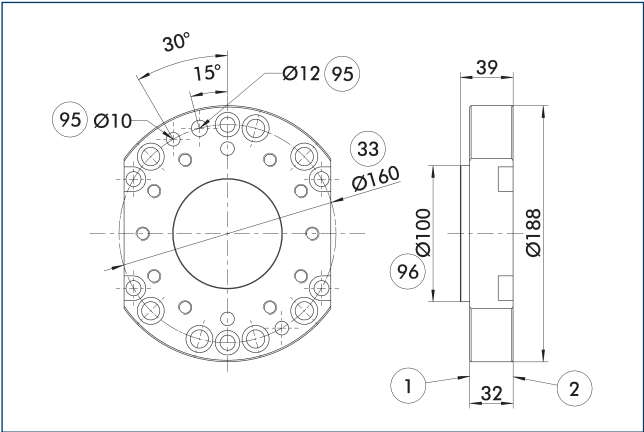
Description		SWK-110-000-000-SM	SWA-110-000-000
		Changeur côté robot	Changeur côté outil
ID		0302412	0302411
Charge recommandée	[kg]	150	150
Détection de la course du piston		intégré(e)	
Force de verrouillage	[N]	12000	12000
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015
Poids	[kg]	4	2.2
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	3	3
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		8x G3/8"	8x G3/8"
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		G1/8"	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±1	±1
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±1	±1
Raccordement côté robot		ISO 9409-1-125-6-M10	ISO 9409-1-125-6-M10
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	188 x 55.5	188 x 37.6
Schéma de vissage		2 x J	2 x J

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

[illegible]

A, a Raccord pneumatique verrouillé	(25) Passages pneumatiques
B, b Raccord pneumatique déverrouillé	(33) Cercle de perçage DIN ISO-9409
(1) Raccordement côté robot	(53) Détection position déverrouillée
(2) Fixation côté outil	(54) Détection position verrouillée
(5) Passage au centre pour fixation par vis	(94) Détecteur de proximité en option
(19) Face de fixation pour options	(95) Ajustement pour goupilles de centrage
	(96) Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation ISO-A160-M10/M12-R



- 1

Raccordement côté robot
- 2

Fixation côté outil
- 33

Cercle de perçage DIN ISO-9409
- 95

Ajustement pour goupilles de centrage
- 96

Ajustement pour centrage

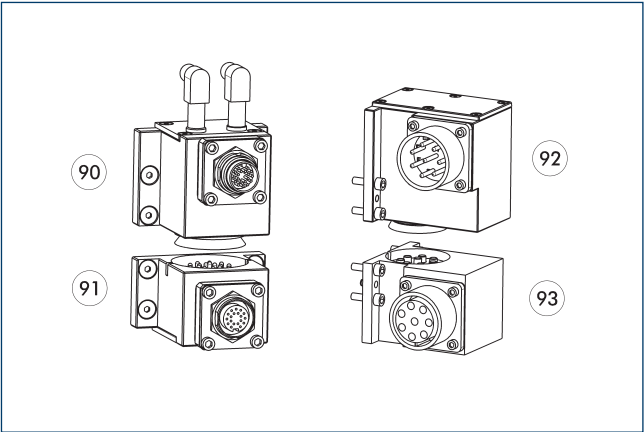
Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-110/210-ISO-A160-M10/M12	0302225	

- 1

Plaque d'adaptation pour robots avec modèles de montage M10 ou M12

Module de passage de signaux électriques



- 90

Module électrique avec filetage métrique, côté robot
- 91

Module électrique avec filetage métrique, côté outil
- 92

Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté robot
- 93

Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté outil

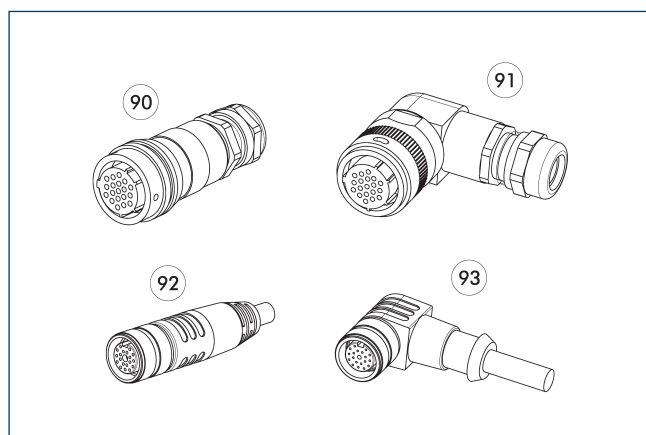
Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SWO-RE5-K	9957444	
SWO-TP-K	9871166	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SWO-RE5-A	9957445	
SWO-TP-A	9871165	
Module pour passage de signaux de puissance côté robot		
SWO-MT8-K	9937157	
Module pour passage de signaux de puissance côté outil		
SWO-MT8-A	9937158	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
SWO-R19-K	9935815	19
SWO-R19R-K	9942391	15
SWO-R26-K	9935819	26
SWO-RF19-K	9948654	19
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SWO-R19-A	9935816	19
SWO-R26-A	9935820	26
SWO-RF19-A	9948657	19

- 1

Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SWS » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble/rallonge de câble



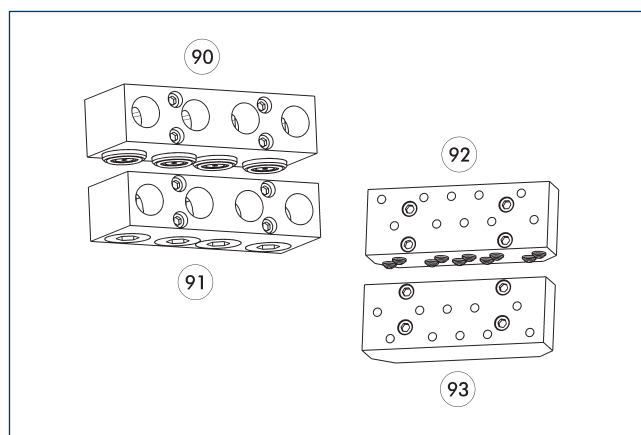
- 90 Fiche/prise droite
 91 Connecteur/prise coudée
 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
 93 Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur [m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
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	
Connecteur de câble droit, côté outil		
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	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

Modules de passages pneumatiques/fluidiques



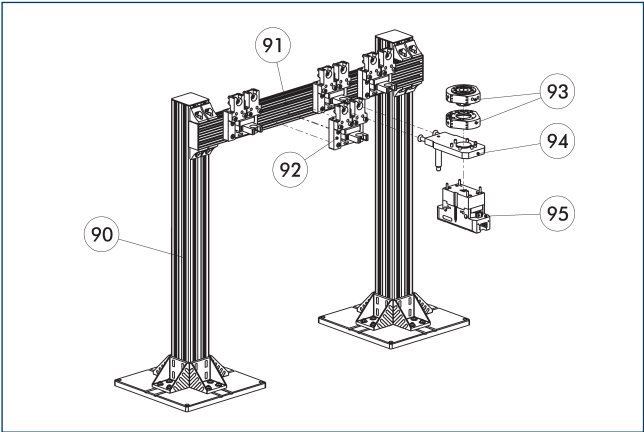
- 90 Module de fluide auto-étanche, côté robot
 91 Module de fluide auto-étanche, côté outil
 92 Module pneumatique, côté robot
 93 Module pneumatique, côté outil

Modules pour transfert d'énergie (air, vide ou fluide).

Description	ID	Nombre de passages de fluide
Module pour passage de liquide côté robot		
SW0-FG4-K	9937333	4
Module pour passage de liquide côté outil		
SW0-FG4-A	9937334	4
Module pour passage de pneumatique côté robot		
SW0-P186-K	9939024	6
Module pour passage de pneumatique côté outil		
SW0-P186-A	9939025	6

① Pour autres modules pneumatiques et de fluides, voir le chapitre « Options » du catalogue ou notre site internet.

Magasin de réception modulaire SWM-M



- 90 Plaque de base avec profilé vertical

91 Profil horizontal

92 Module de stockage
- 93 Changeur outils automatique SWS

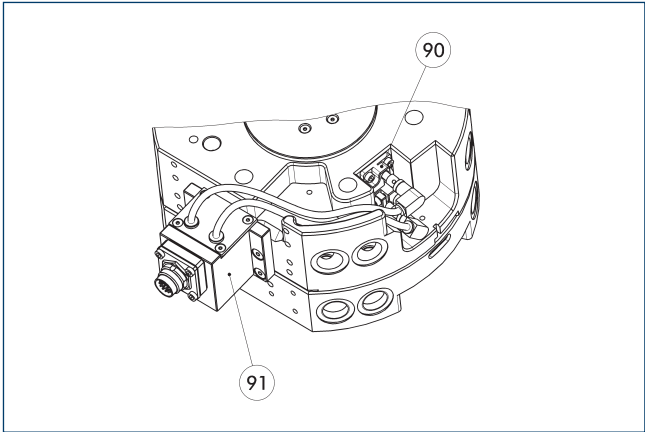
94 Plaque intermédiaire

95 Pince parallèle

Le magasin de stockage modulaire est conçu pour la taille spécifique. La structure modulaire du système, vous permet de composer votre magasin spécifique. Cela permet de réaliser un magasin de dépose en fonction du nombre d'outils, des positions de dépose et de la taille des outils, adapté à vos applications Pour plus d'informations, voir le chapitre « Magasin de dépose SWM »

Description	ID	
Module de stockage		
SWM-TSM-MM-4018	x0303214	
Profilé transversal		
SWM-TSM-HM-3317	x0303228	
SWM-TSM-HM-3323	x0303229	
Détecteur		
IN-B180-S-M12	x0303244	
Support de détecteur		
SWM-TSM-SM-4205	x0303245	
Profil vertical		
SWM-TSM-PM-3318	x0303226	
SWM-TSM-PM-3322	x0303227	
Plaque intermédiaire		
SWM-TSM-TP-4059	x0303220	

Assemblage du contrôle du verrouillage



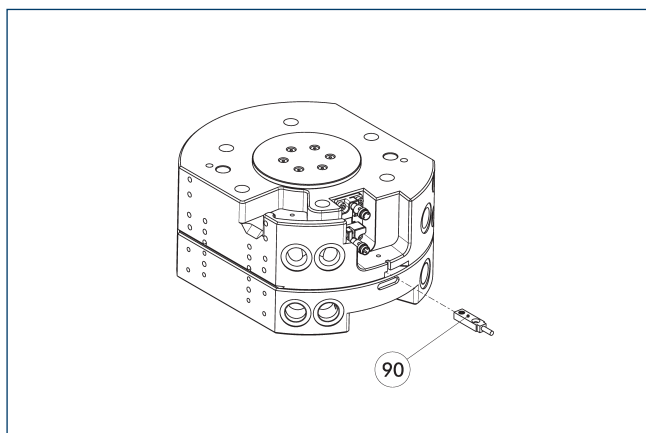
- 90 AS-SWK 110
- 91 Module optionnel électrique ...maître R avec raccord de capteur intégré

Le schéma représente le système de changement rapide avec interrogation de la course du piston intégrée et détecteur de proximité monté ; ce dernier est raccordé directement au niveau des modules électriques.

Description	ID	
Kit de montage pour détecteur inductif		
AS-SWK-110/160 jeu d'accessoires comprenant un capteur	9957835	

- ① Les versions -SG/-SM/-SQ/-IN du SWK inclus l'option de contrôle de course du piston. Une commande supplémentaire de kit de détection n'est pas nécessaire. Un kit inclus 1x détecteur avec support, signifiant que deux kits sont nécessaires par SWK.

Contrôle de présence sur le site d'installation



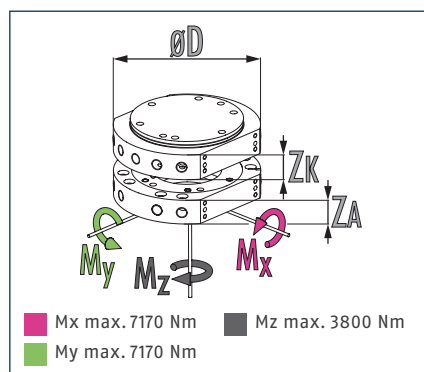
⑨⑩ Détecteur pour contrôle de présence

Description	ID	
Détecteurs inductifs		
INK 8-SL	0302456	

① Pour chaque SWK, un détecteur est requis pour le contrôle de présence outil.



Dimensions et charges max.



① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

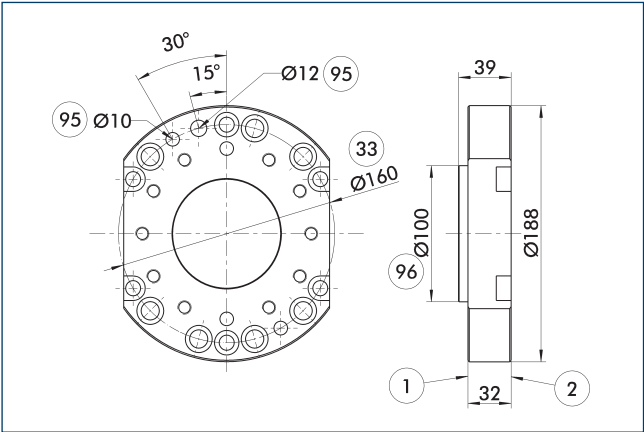
Caractéristiques techniques

Description		SWK-160-000-000-SM	SWA-160-000-000
		Changeur côté robot	Changeur côté outil
ID		0302440	0302441
Charge recommandée	[kg]	300	300
Détection de la course du piston		intégré(e)	
Force de verrouillage	[N]	31000	31000
Répétabilité	[mm]	0.015	0.015
Poids	[kg]	6.44	2.86
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	2	2
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		5x G3/8"	5x G3/8"
Filet d'accouplement d'air passage pneumatique		4x G1/2"	4x G1/2"
Verrouillage/déverrouillage connexion principale		G1/8"	
Décalage d'axe XY max. autorisé	[mm]	±2	±2
Décalage angulaire max. autorisé	[°]	±1	±1
Raccordement côté robot		ISO 9409-1-125-10-M10	ISO 9409-1-125-10-M10
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Pression d'utilisation min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	217 x 55.5	217 x 37.6
Schéma de vissage		2 x J	2 x J

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

A, a Raccord pneumatique verrouillé	②4 Diamètre de localisation des perçages
B, b Raccord pneumatique déverrouillé	②5 Passages pneumatiques
① Raccordement côté robot	⑤3 Détection position déverrouillée
② Fixation côté outil	⑤4 Détection position verrouillée
⑤ Passage au centre pour fixation par vis	⑨4 Détecteur de proximité en option
⑱ Face de fixation pour options	⑨5 Ajustement pour goupilles de centrage
	⑨6 Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation ISO-A160-R

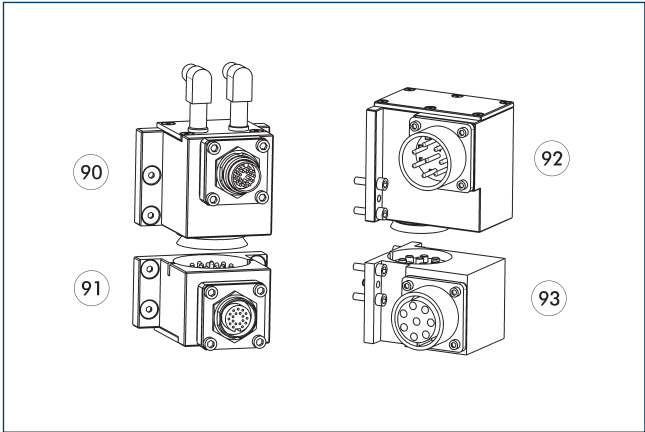


- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑨⑥ Ajustement pour centrage

Plaque d'adaptation côté robot

Description	ID	
Côté robot		
A-SWK-160-ISO-A160	0302248	

Module de passage de signaux électriques



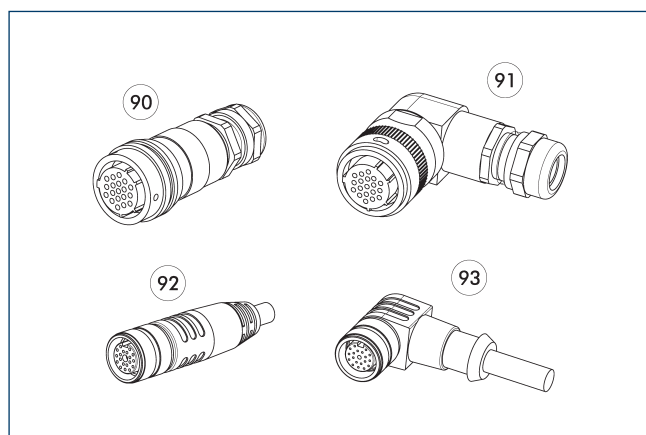
- ⑨① Module électrique avec filetage métrique, côté robot
- ⑨② Module électrique avec filetage métrique, côté outil
- ⑨③ Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté robot
- ⑨④ Module électrique avec filetage MIL-Spec, côté outil

Modules pour la transmission des signaux électriques.

Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SWO-RE5-K	9957444	
SWO-TP-K	9871166	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SWO-RE5-A	9957445	
SWO-TP-A	9871165	
Module pour passage de signaux de puissance côté robot		
SWO-MT8-K	9937157	
Module pour passage de signaux de puissance côté outil		
SWO-MT8-A	9937158	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
SWO-R19-K	9935815	19
SWO-R19W-K	9942041	15
SWO-R26-K	9935819	26
SWO-RF19-K	9948654	19
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SWO-R19-A	9935816	19
SWO-R26-A	9935820	26
SWO-RF19-A	9948657	19

- ① Pour de plus amples informations ainsi que d'autres modules et connecteurs de câble correspondants, consultez le catalogue au chapitre « SWO » ou visitez notre site web.

Connecteur de câble/rallonge de câble



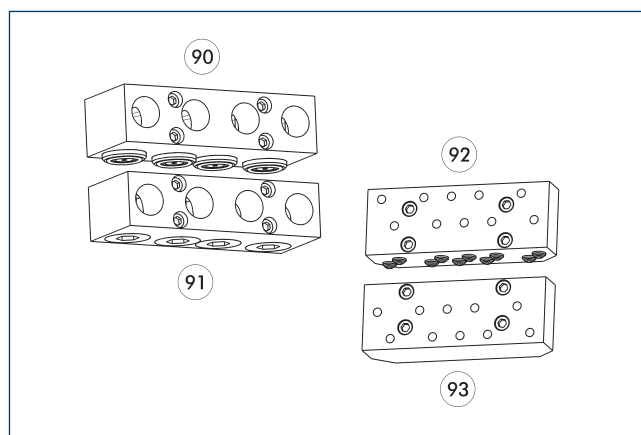
- 90 Fiche/prise droite
 91 Connecteur/prise coudée
 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
 93 Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur [m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
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	
Connecteur de câble droit, côté outil		
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	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

Modules de passages pneumatiques/fluidiques



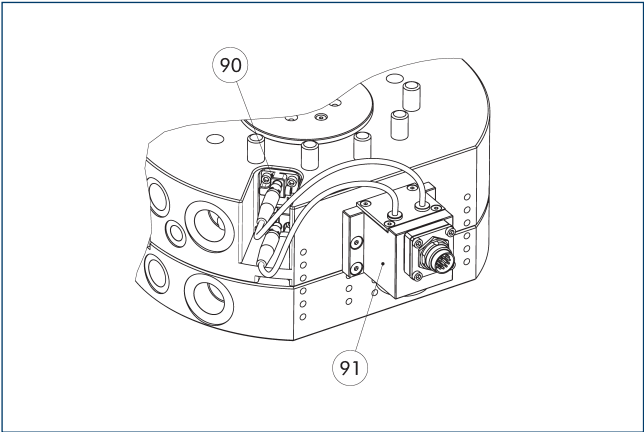
- 90 Module de fluide auto-étanche, côté robot
 91 Module de fluide auto-étanche, côté outil
 92 Module pneumatique, côté robot
 93 Module pneumatique, côté outil

Modules pour transfert d'énergie (air, vide ou fluide).

Description	ID	Nombre de passages de fluide
Module pour passage de liquide côté robot		
SW0-FG4-K	9937333	4
Module pour passage de liquide côté outil		
SW0-FG4-A	9937334	4
Module pour passage de pneumatique côté robot		
SW0-P186-K	9939024	6
Module pour passage de pneumatique côté outil		
SW0-P186-A	9939025	6

① Pour autres modules pneumatiques et de fluides, voir le chapitre « Options » du catalogue ou notre site internet.

Assemblage du contrôle du verrouillage



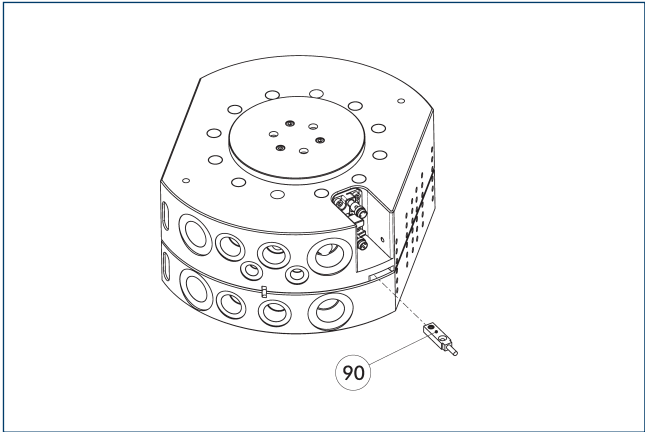
90 AS-SWK 160 91 Module électrique optionnel ... W avec raccordement de détecteurs intégrés

Le schéma représente le système de changement rapide avec interrogation de la course du piston intégrée et détecteur de proximité monté ; ce dernier est raccordé directement au niveau des modules électriques.

Description	ID	
Kit de montage pour détecteur inductif		
AS-SWK-110/160 jeu d'accessoires comprenant un capteur	9957835	

① Les versions -SG/-SM/-SQ/-IN du SWK incluent l'option de contrôle de course du piston. Une commande supplémentaire de kit de détection n'est pas nécessaire. Un kit inclus 1x détecteur avec support, signifiant que deux kits sont nécessaires par SWK.

Contrôle de présence sur le site d'installation



90 Détecteur pour contrôle de présence

Description	ID	
Détecteurs inductifs		
INK 8-SL	0302456	

① Pour chaque SWK, un détecteur est requis pour le contrôle de présence outil.



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*

