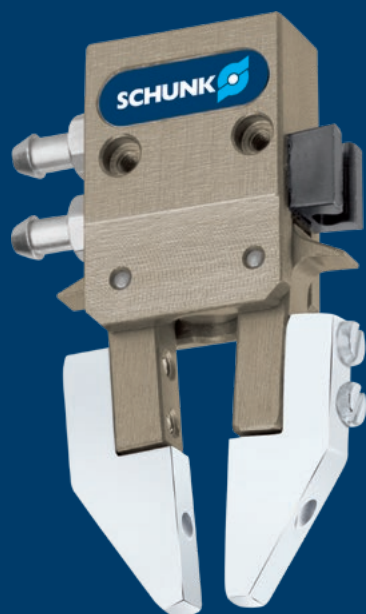




Superior Clamping and Gripping



产品参数表

张角式机械手 SWG

轻薄。可靠。快速。

小部件抓取机械手 SWG

紧凑型双作用二指张角式机械手。

应用领域

广泛用于清洁至轻度污染环境。适用于要求具有空间优化性机械手布置的应用场合

优势 – 您将获益

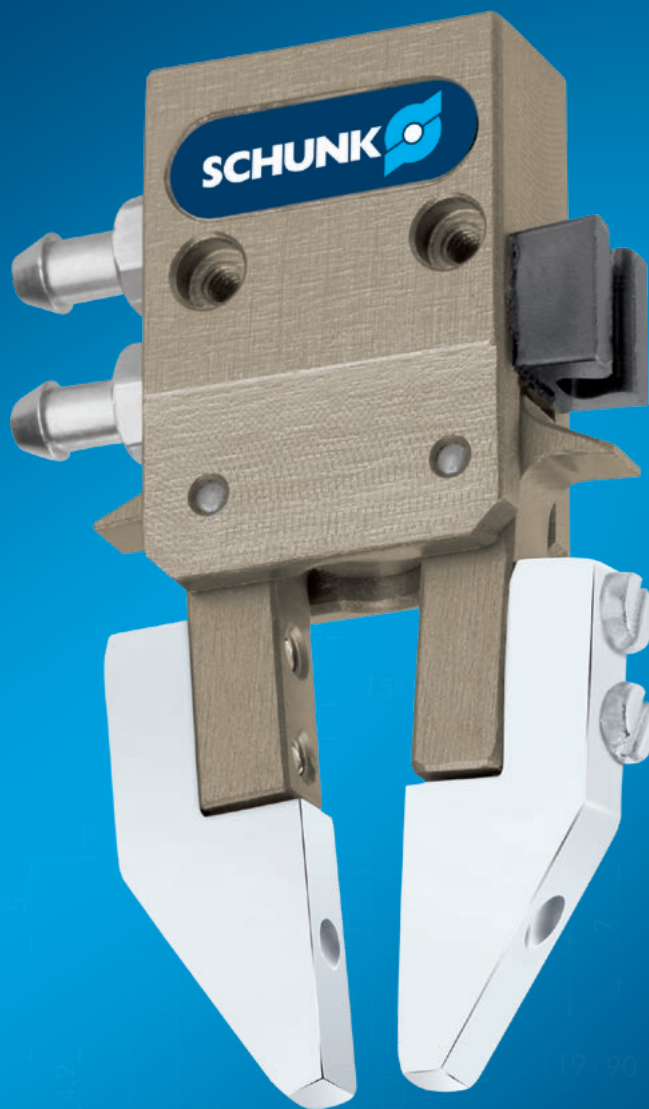
超薄设计 可将机械手排成行

弹簧实现抓取力保持 即使失压, 也能夹持工件

楔式结构设计 大功率输送和同步抓取

轻量型紧凑性设计 没有干扰轮廓, 节省搬运空间

通过电磁开关监控 外壳槽中提供节省空间配置



规格
数量: 8



重量
0.0025 .. 0.213 kg



抓取力矩
0.01 .. 2.8 Nm



单爪张角
15°

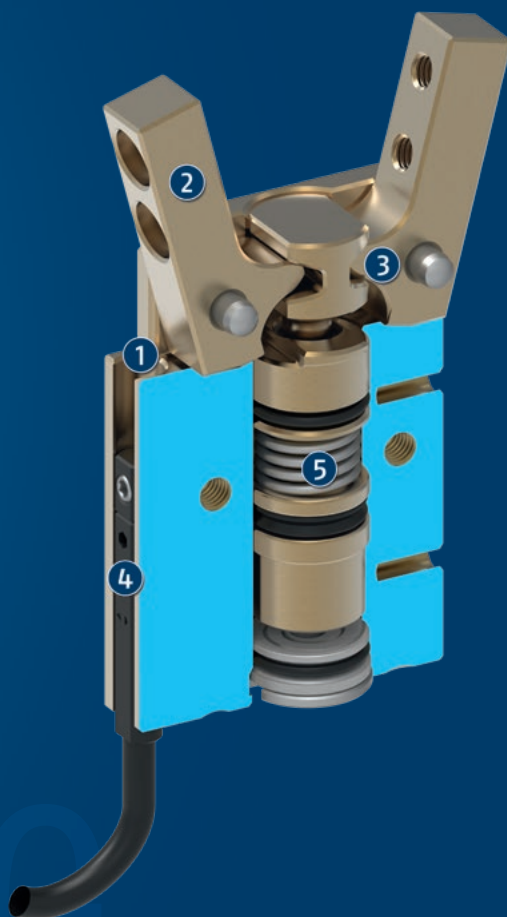


工件重量
0.007 .. 0.46 kg

功能描述

压缩空气驱动活塞上下移动。

动力将垂直运动转化为基爪的同步旋转抓取运动。



① 外壳
采用高强度的铝合金, 使得重量减轻

② 基爪
用于连接根据工件制作的手指

③ 动力学
用于定心抓取的精密齿轮

④ 传感器系统
电磁开关, 集成在外壳槽内, 节省空间

⑤ 抓取力保持
机械外夹工件夹持力保持装置

产品系列的常规说明

工作原理：双驱动导向运动学

外壳材料：铝合金，阳极氧化

基爪材料：铝合金，阳极氧化

启动：气动，带符合 ISO 8573-1:2010 [7:4:4] 的过滤压缩空气。

保修期：24 个月

使用寿命特性：根据要求

标配范围：所订购的机械手、附件包（定心套筒/详细内容请参见操作手册）和安全信息。对应的产品说明书，可以前往 schunk.com/downloads-manuals 下载。

抓取力保持：始终采用弹簧集成，还可通过保压阀 SDV-P 实现

闭合力矩：施加到每个机械手夹爪的抓取力矩的算术和。

手指长度：沿主轴方向，从距基准面距离 P 处测得。

重复精度：定义为 100 个连续行程后极限位置分布。

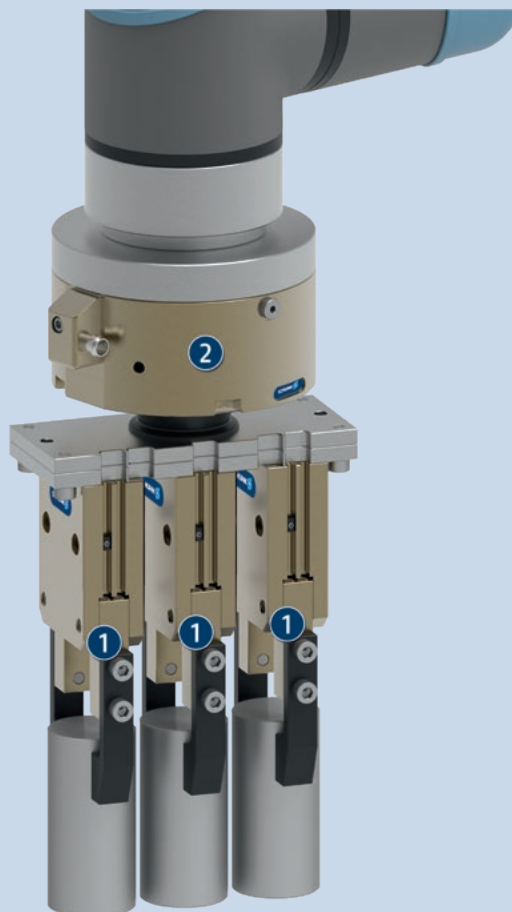
工件重量：采用摩擦系数 0.1 和安全系数（防止由于重力加速 g 工件滑落） $\sqrt{2}$ 计算压入配合抓取。如果是适形或捕获式抓取，可抓取工件重量则大很多。

闭合/打开时间：仅是基爪的移动时间，不含特定应用的机械手手指。不包括阀门开关时间、软管注入时间或 PLC 反应时间，但是计算周期时必须考虑这些时间。

应用示例

三重传送装置，用于小纸板包装

- ① 二指张角式机械手 SWG
- ② 防碰撞传感器 OPR



雄克提供更多产品...

以下部件使得产品的生产效率更高 – 更大程度地实现功能性、灵活性、可靠性以及受控生产。



微型回转装置



线性模块



取放单元



补偿单元



可编程磁开关



压力保持阀

① 在以下产品页上或者 schunk.com 可查找到有关这些产品的更多信息。

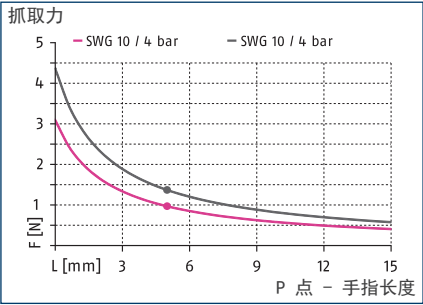
选件和特殊信息

SWG 张角式机械手可直接安装，排成一行，以减少干扰轮廓。

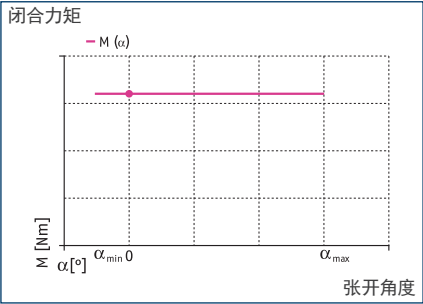
食品级润滑脂：该产品标配食品级润滑剂。尚未完全符合 EN 1672-2:2020 的要求。根据操作手册中的润滑信息，相关的 NSF 证书可在 <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> 获取。



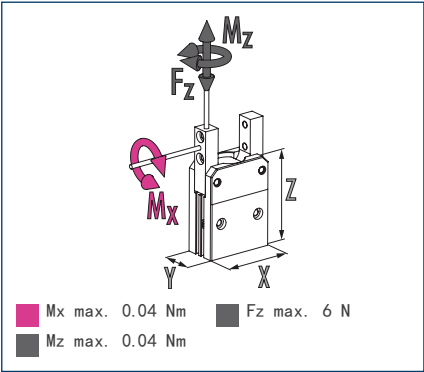
抓取力, 外夹抓取



闭合力矩曲线



尺寸和最大载荷

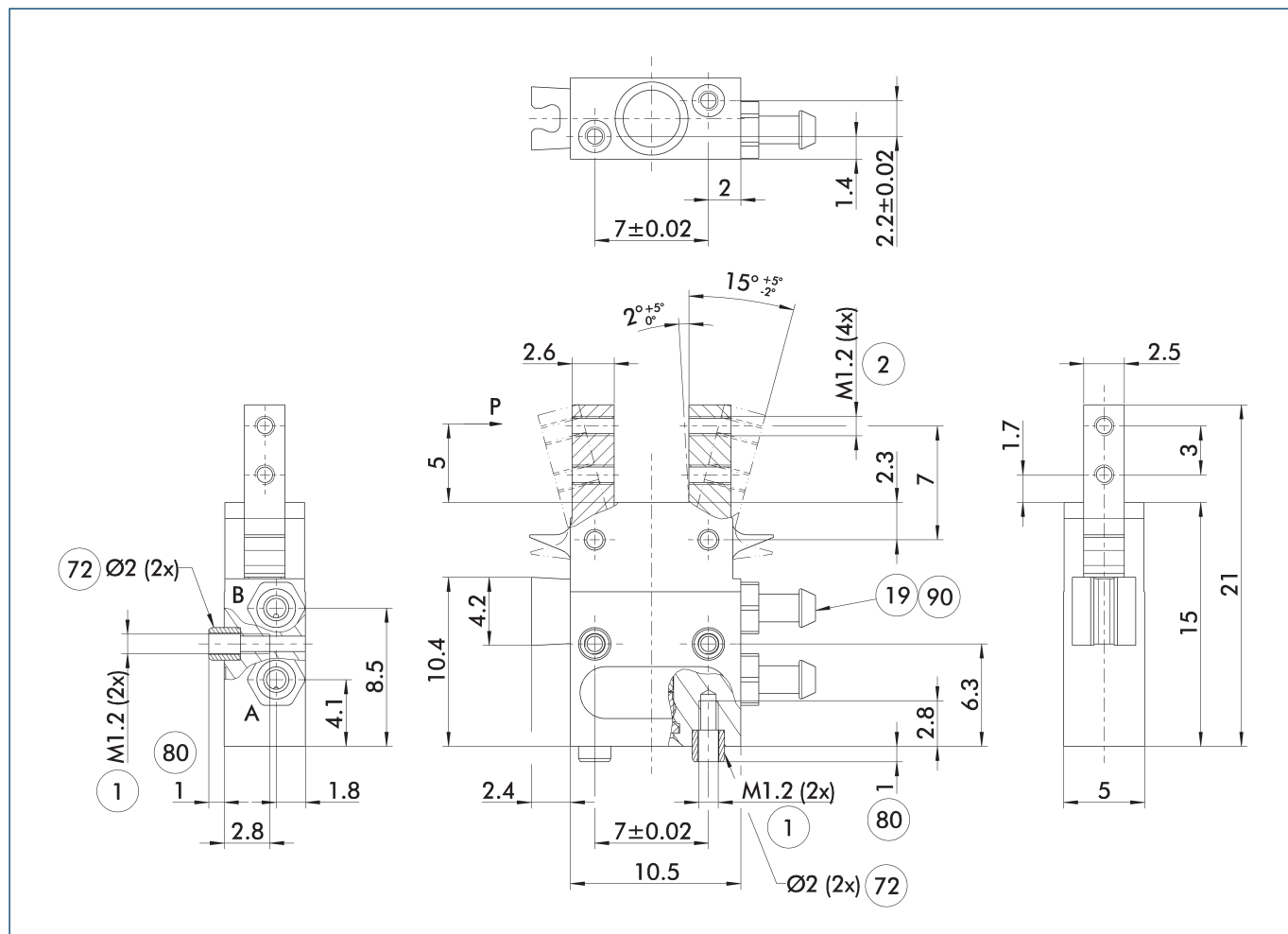


① 所示力矩和力为静态值，作用于每个基爪，不能同时存在。

技术参数

描述		SWG 10
ID		0305116
每个手爪的张开角度	[°]	15
每个手爪的最大闭合角度	[°]	7
闭合力矩	[Nm]	0.01
弹簧产生的闭合力矩	[Nm]	0.0027
重量	[kg]	0.0025
建议工件重量	[kg]	0.007
每双行程的气缸容量	[cm³]	0.055
最小/额定/最大工作压力	[bar]	4/6/6.5
闭合/张开时间	[s]	0.015/0.02
最大允许手指长度	[mm]	10
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.003
IP 防护等级		30
最低/最高环境温度	[°C]	5/90
重复精度	[mm]	0.05
尺寸 X x Y x Z	[mm]	10.5 x 5 x 15

主视图



图纸显示卡爪闭合的基本机械手型号, 不考虑下述选配件。

① SDV-P 压力保持阀可用作抓取力保持装置 (参见样本的附件部分)。

A. a主/直接接口, 机械手打开

B. b主/直接接口, 机械手闭合

① 机械手连接

② 手指连接

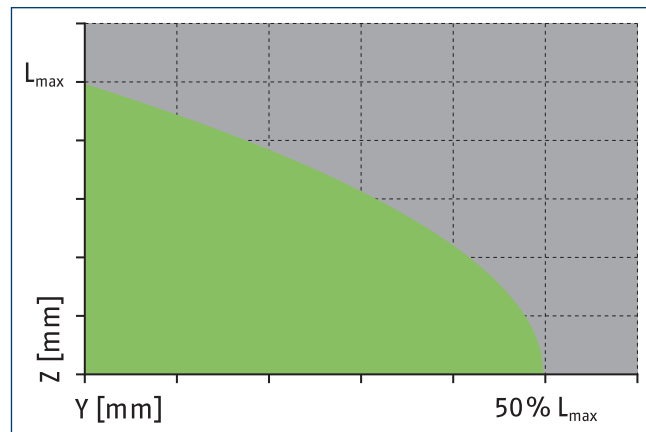
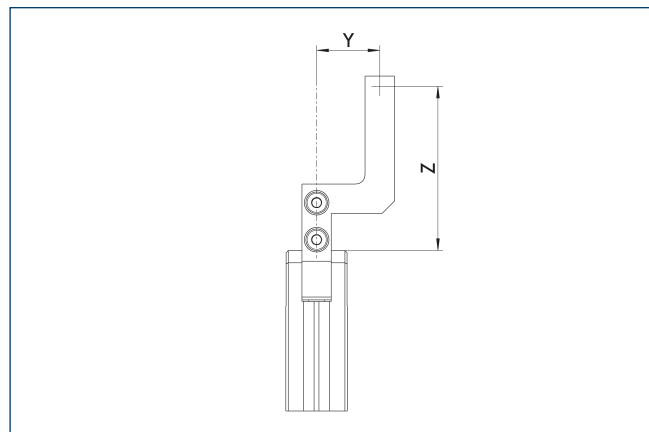
①⑨ 空气接口

72 适合定心套

80 接合部分定心套孔深度

90 EMERSON AVNETICS 压缩空气软管, TU1-S (□ 3.0-0.6) 系列, 订货号: 1820712066 (-67/-68/-69)

最大允许手指投影

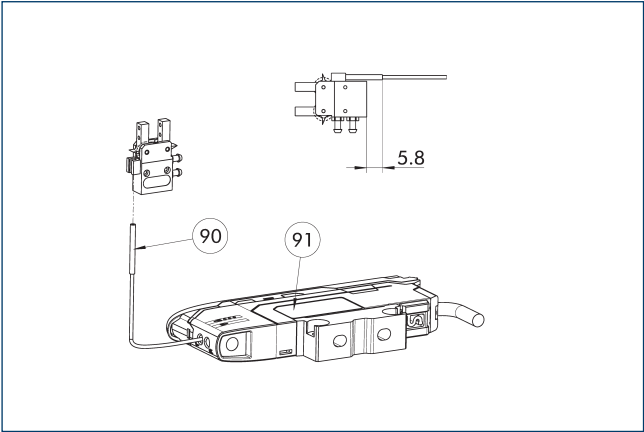


允许的范围

不允许的范围

L_{max} 等于最大允许手指长度。请参见技术参数表。

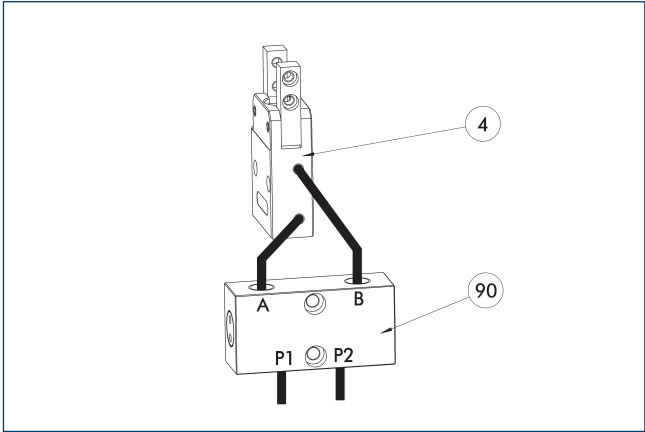
光学接近开关



90 Keyence 光纤装置 FU-49X 91 Keyence 光纤放大器 FS-N41P

通过光学接近开关进行终端位置感应，尤其能够感应微型机械手。每个机械手均需要一个传感器 = 光导装置和一个放大器。

SDV-P 压力保持阀

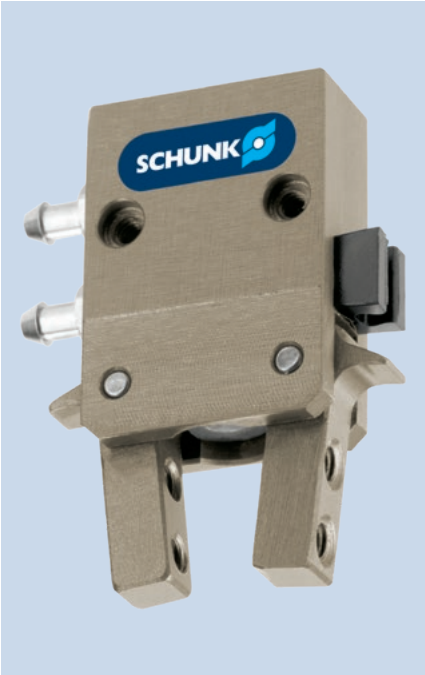


4 机械手 90 SDV-P 压力保持阀

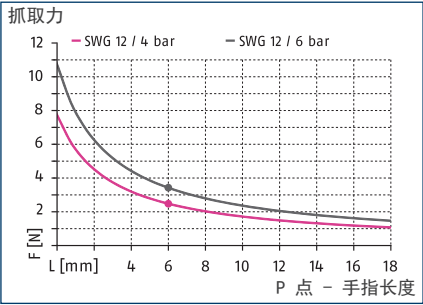
SDV-P 压力保持阀保证急停期间可临时保持气动夹持、旋转、线性和快换模块的活塞腔压力。

描述	ID	建议软管直径
		[mm]
压力保持阀		
SDV-P 04	0403130	6
带排气螺钉的压力保持阀		
SDV-P 04-E	0300120	6

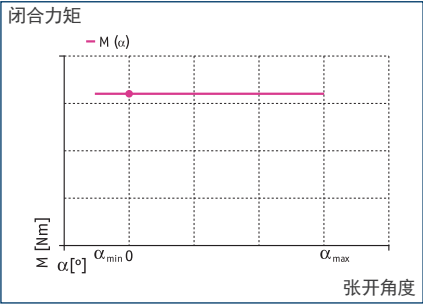
① 为达到每种机械手型号特定的闭合和张开时间，必须使用建议软管直径。各 SDV-P 直接对应哪种机械手型号的相关信息可在 schunk.com 查询。



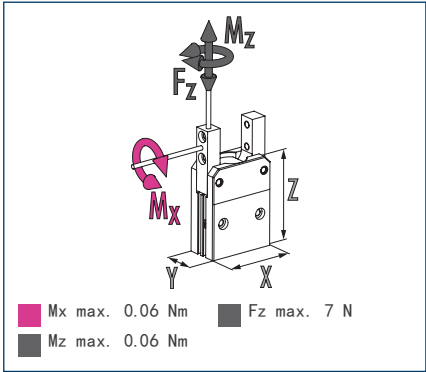
抓取力, 外夹抓取



闭合力矩曲线



尺寸和最大载荷

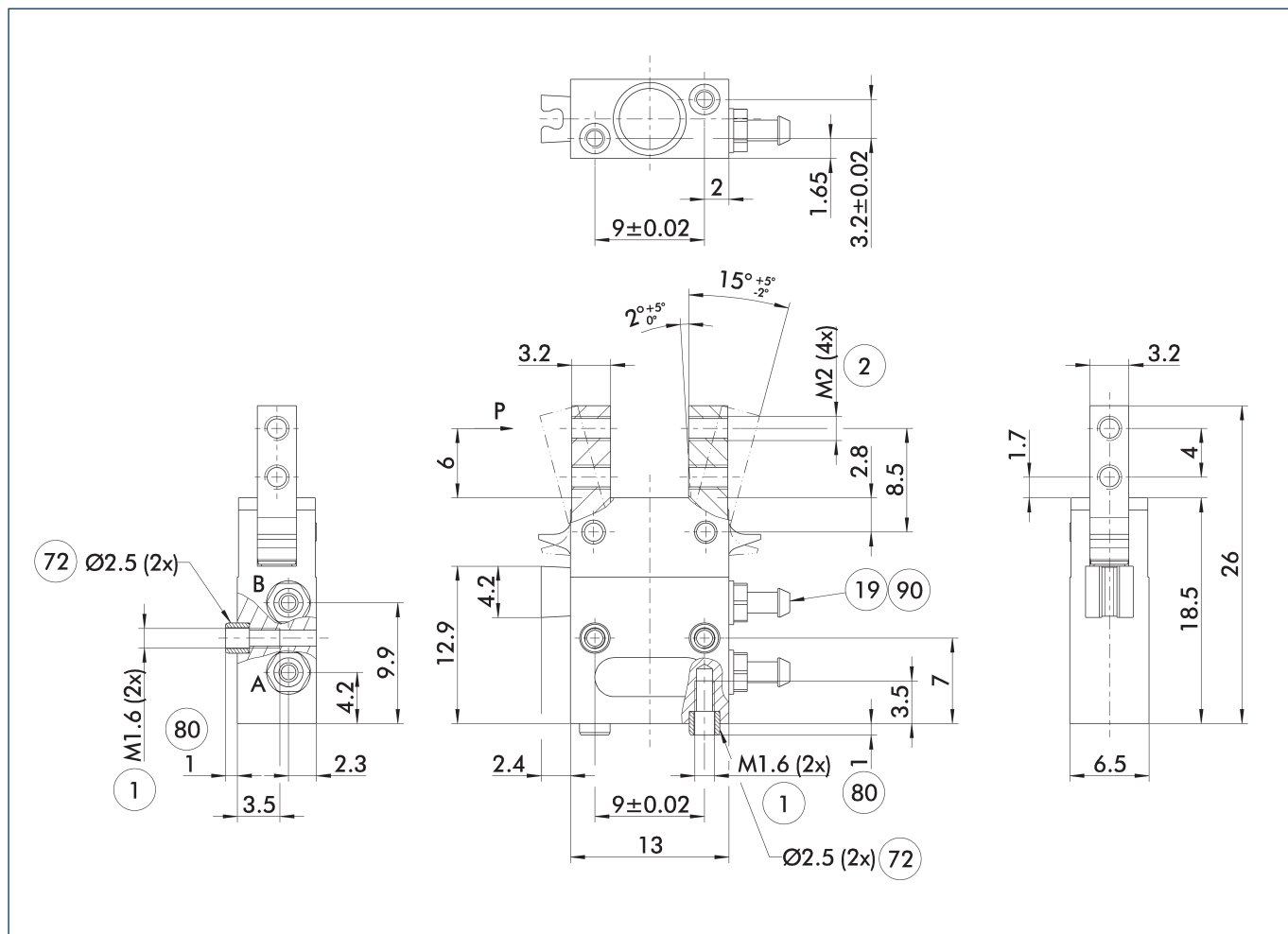


① 所示力矩和力为静态值，作用于每个基爪，不能同时存在。

技术参数

描述		SWG 12
ID		0305115
每个手爪的张开角度	[°]	15
每个手爪的最大闭合角度	[°]	7
闭合力矩	[Nm]	0.03
弹簧产生的闭合力矩	[Nm]	0.009
重量	[kg]	0.0048
建议工件重量	[kg]	0.017
每双行程的气缸容量	[cm³]	0.07
最小/额定/最大工作压力	[bar]	4/6/6.5
闭合/张开时间	[s]	0.015/0.02
最大允许手指长度	[mm]	12
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.006
IP 防护等级		30
最低/最高环境温度	[°C]	5/90
重复精度	[mm]	0.05
尺寸 X x Y x Z	[mm]	13 x 6.5 x 18.5

主视图



图纸显示卡爪闭合的基本机械手型号, 不考虑下述选配件。

① SDV-P 压力保持阀可用作抓取力保持装置 (参见样本的附件部分)。

A. a主/直接接口, 机械手打开

B. b主/直接接口, 机械手闭合

① 机械手连接

② 手指连接

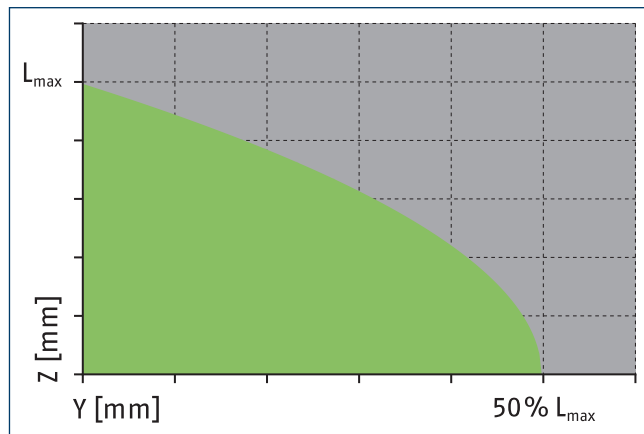
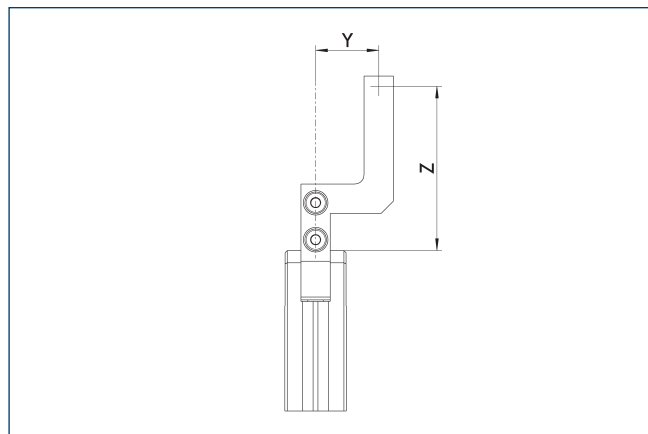
①⑨ 空气接口

72 适合定心套

80 接合部分定心套孔深度

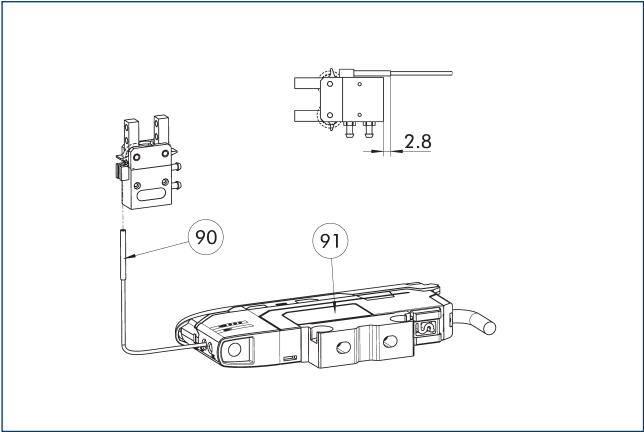
90 EMERSON AVNETICS 压缩空气软管, TU1-S (□ 3.0-0.6) 系列, 订货号: 1820712066 (-67/-68/-69)

最大允许手指投影



L_{max} 等于最大允许手指长度。请参见技术参数表。

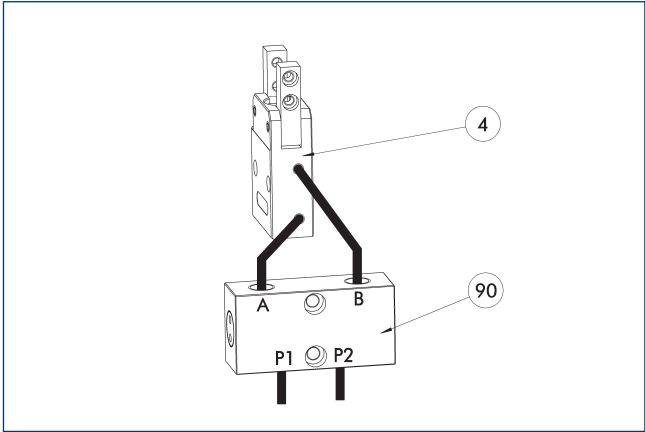
光学接近开关



90 Keyence 光纤装置 FU-49X 91 Keyence 光纤放大器 FS-N41P

通过光学接近开关进行终端位置感应，尤其能够感应微型机械手。每个机械手均需要一个传感器 = 光导装置和一个放大器。

SDV-P 压力保持阀



4 机械手 90 SDV-P 压力保持阀

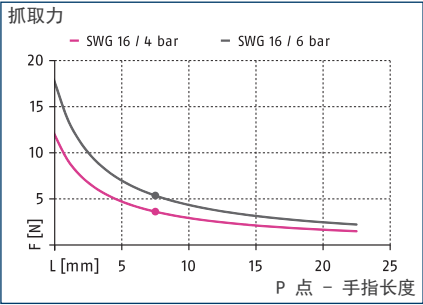
SDV-P 压力保持阀保证急停期间可临时保持气动夹持、旋转、线性和快换模块的活塞腔压力。

描述	ID	建议软管直径
		[mm]
压力保持阀		
SDV-P 04	0403130	6
带排气螺钉的压力保持阀		
SDV-P 04-E	0300120	6

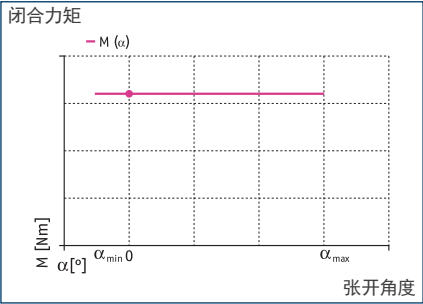
① 为达到每种机械手型号特定的闭合和张开时间，必须使用建议软管直径。各 SDV-P 直接对应哪种机械手型号的相关信息可在 schunk.com 查询。



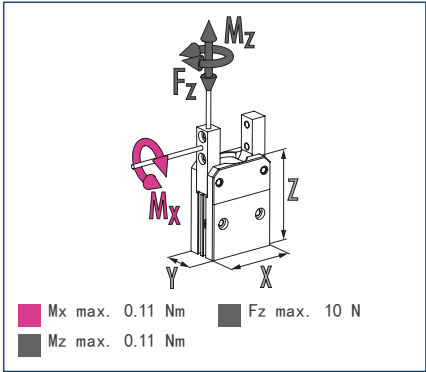
抓取力, 外夹抓取



闭合力矩曲线



尺寸和最大载荷

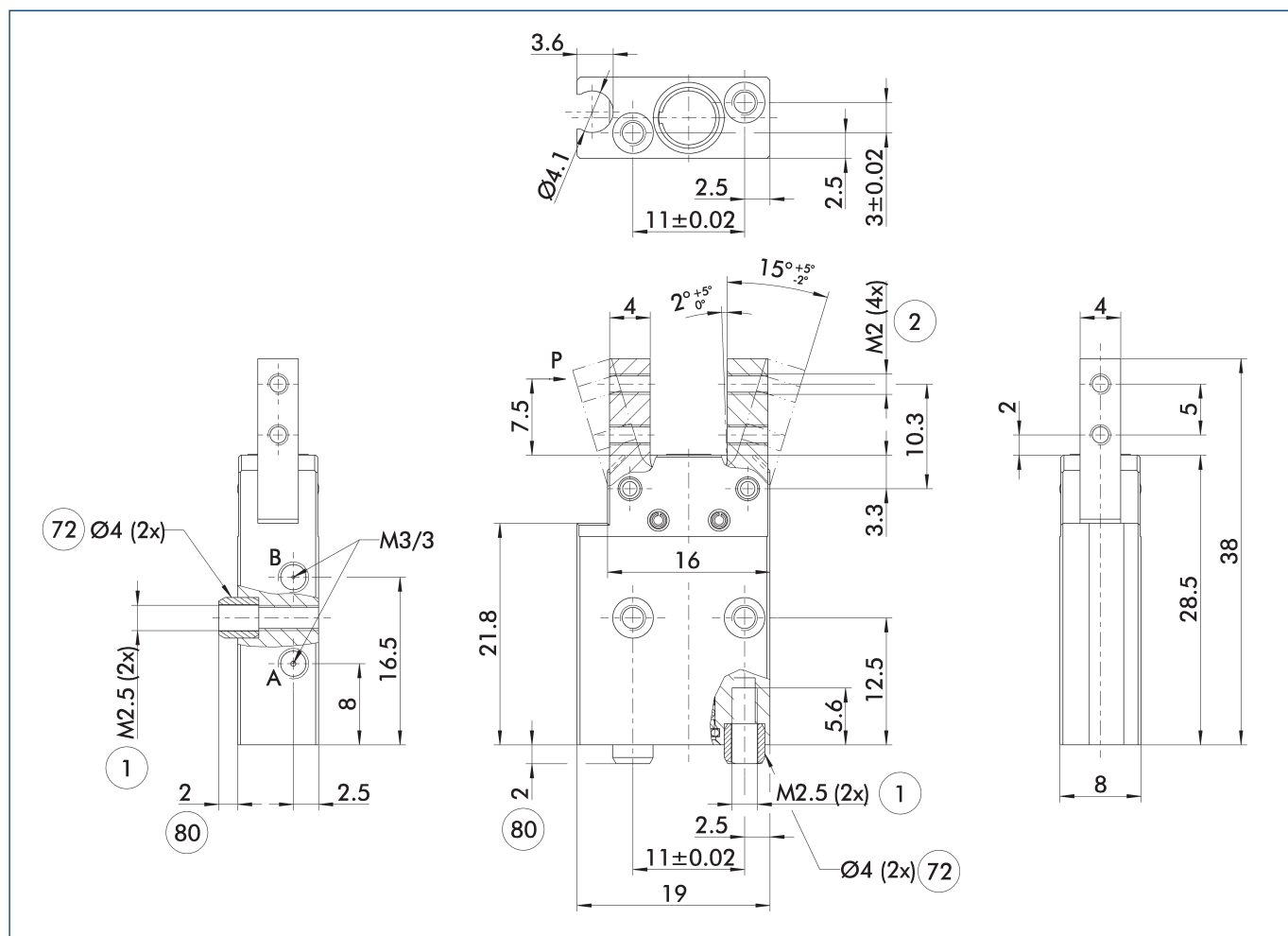


① 所示力矩和力为静态值，作用于每个基爪，不能同时存在。

技术参数

描述		SWG 16
ID		0305104
每个手爪的张开角度	[°]	15
每个手爪的最大闭合角度	[°]	7
闭合力矩	[Nm]	0.058
弹簧产生的闭合力矩	[Nm]	0.017
重量	[kg]	0.011
建议工件重量	[kg]	0.027
每双行程的气缸容量	[cm ³]	0.12
最小/额定/最大工作压力	[bar]	4/6/6.5
闭合/张开时间	[s]	0.015/0.02
最大允许手指长度	[mm]	15
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.012
IP 防护等级		30
最低/最高环境温度	[°C]	5/90
重复精度	[mm]	0.05
尺寸 X x Y x Z	[mm]	19 x 8 x 28.5

主视图



图纸显示卡爪闭合的基本机械手型号, 不考虑下述选配件。

① SDV-P 压力保持阀可用作抓取力保持装置 (参见样本的附件部分)。

A. a主/直接接口, 机械手打开

B. b主/直接接口, 机械手闭合

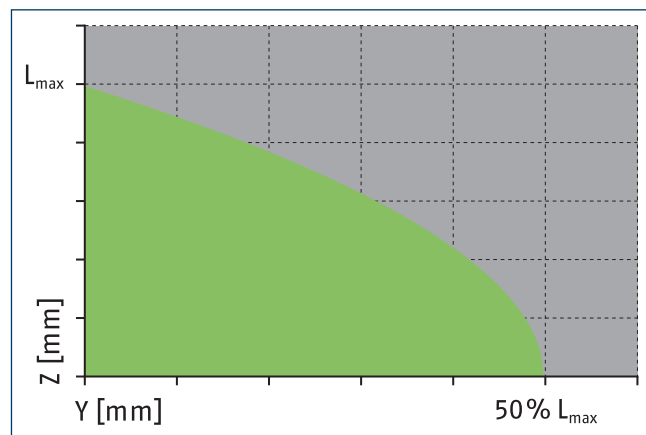
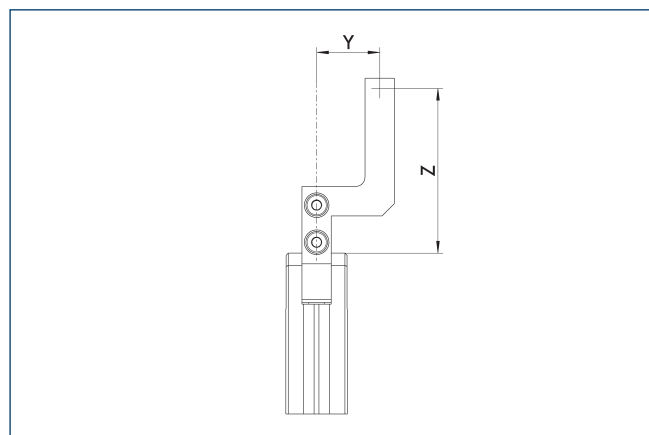
① 机械手连接

② 手指连接

⑦2 适合定心套

⑧0 接合部分定心套孔深度

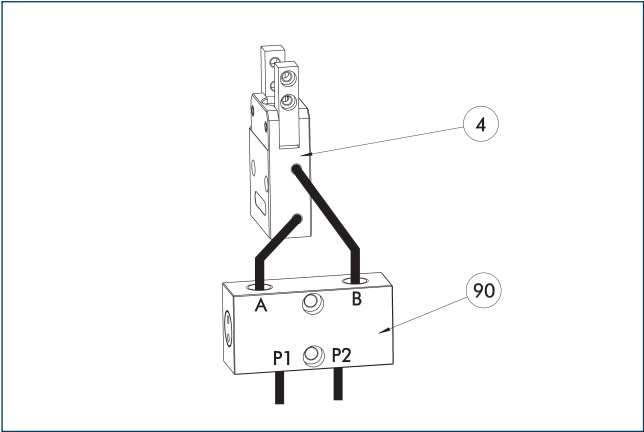
最大允许手指投影



允许的范围 不允许的范围

L_{max} 等于最大允许手指长度。请参见技术参数表。

SDV-P 压力保持阀



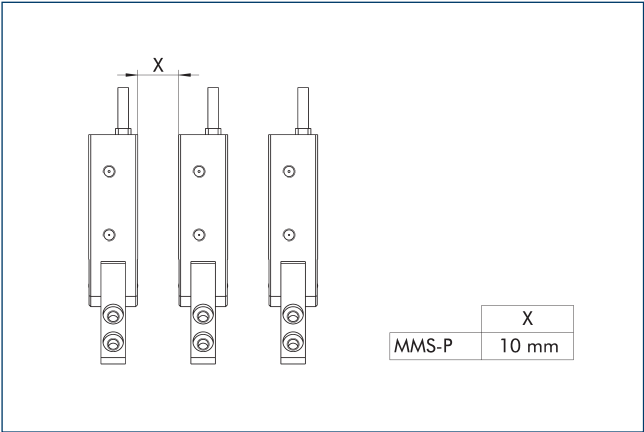
④ 机械手 ⑨⑩ SDV-P 压力保持阀

SDV-P 压力保持阀保证急停期间可临时保持气动夹持、旋转、线性 and 快换模块的活塞腔压力。

描述	ID	建议软管直径
		[mm]
压力保持阀		
SDV-P 04	0403130	6
带排气螺钉的压力保持阀		
SDV-P 04-E	0300120	6

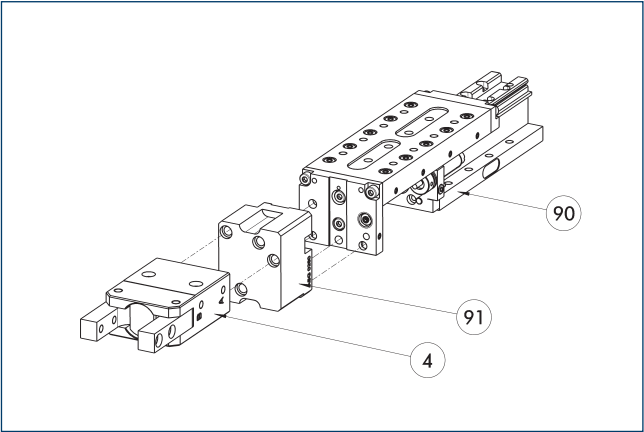
① 为达到每种机械手型号特定的闭合和张开时间，必须使用建议软管直径。各 SDV-P 直接对应哪种机械手型号的相关信息可在 schunk.com 查询。

多层布局监控



注意： 使用磁性传感器进行监控；如果若干装置并排装配，装置之间至少保持 X mm 的距离。

模块化装配自动化

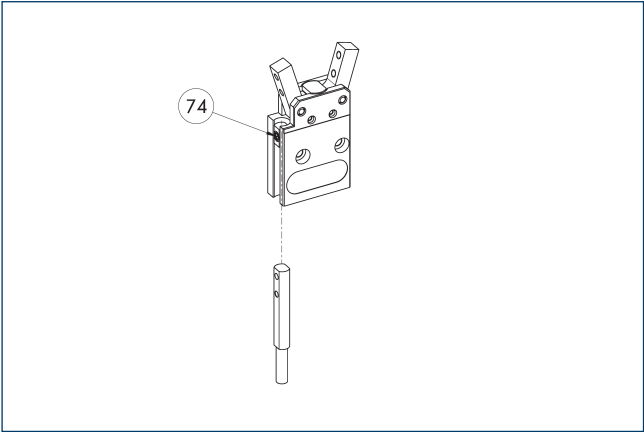


④ 机械手 ⑨① ASG 转接板

⑨⑩ CLM/KLM/LM/ELP/ELM/ELS/HLM 线性模块

机械手和线性模块可使用模块化装配系统中的标准转接板连接。详细信息，请参见我公司综合样本“模块化装配自动化”。

MMS-P 可编程磁性传感器



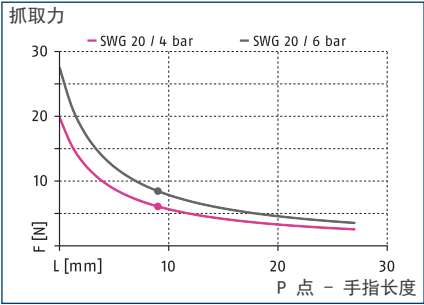
位置监控，每个传感器有两个可编程位置。用于 C 形槽内安装的终端位置监控。

描述	ID	经常加以组合
可编程磁开关		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
连接电缆		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
用于连接器/插座的管夹		
CLI-M8	0301463	
传感器分配器		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

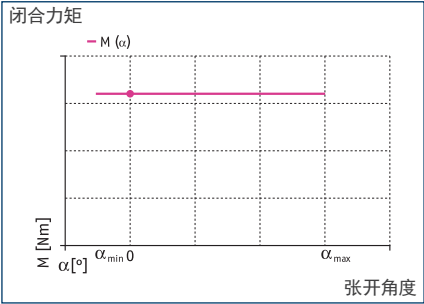
① 每个单元需要使用一个传感器，以监控两个位置。可选项有延长电缆和传感器分配器传感器的其它产品版本、以及更多信息和技术数据等，可参考样本的传感器系统章节。



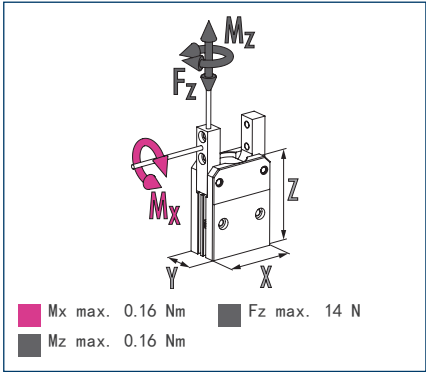
抓取力, 外夹抓取



闭合力矩曲线



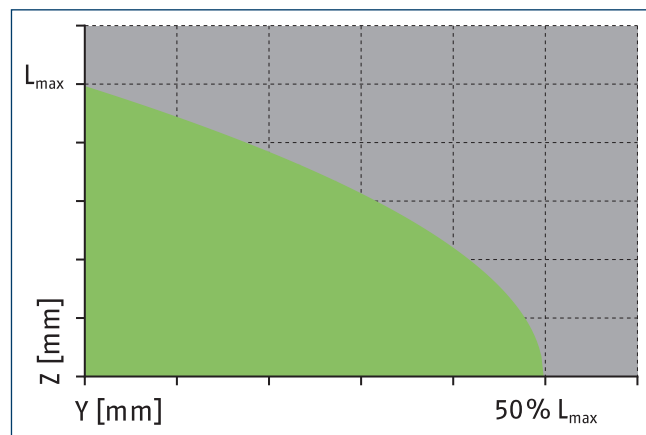
尺寸和最大载荷



技术参数

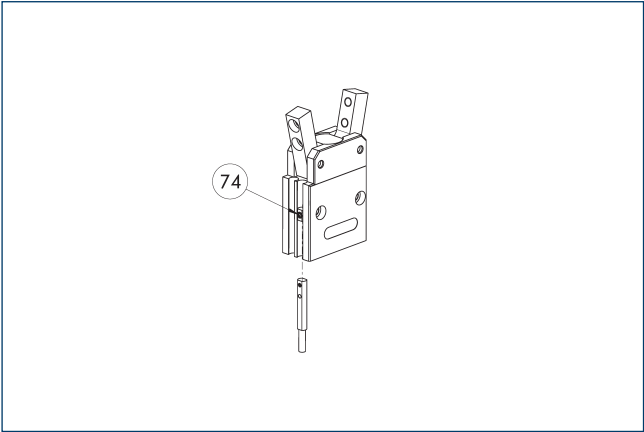
描述		SWG 20
ID		0305105
每个手爪的张开角度	[°]	15
每个手爪的最大闭合角度	[°]	7
闭合力矩	[Nm]	0.11
弹簧产生的闭合力矩	[Nm]	0.033
重量	[kg]	0.019
建议工件重量	[kg]	0.043
每双行程的气缸容量	[cm³]	0.25
最小/额定/最大工作压力	[bar]	4/6/6.5
闭合/张开时间	[s]	0.015/0.02
最大允许手指长度	[mm]	18
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.02
IP 防护等级		30
最低/最高环境温度	[°C]	5/90
重复精度	[mm]	0.05
尺寸 X x Y x Z	[mm]	23.5 x 10 x 35

⑧⑩ 接合部分定心套孔深度



Lmax 等于最大允许手指长度。请参见技术参数表。

MMS-P 可编程磁性传感器



74 传感器的限位器

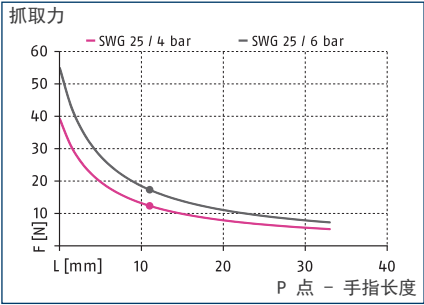
位置监控, 每个传感器有两个可编程位置。用于 C 形槽内安装的终端位置监控。

描述	ID	经常加以组合
可编程磁开关		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
连接电缆		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
用于连接器/插座的管夹		
CLI-M8	0301463	
传感器分配器		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

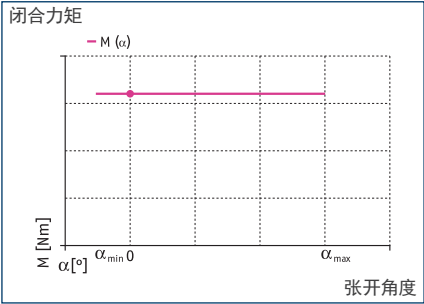
① 每个单元需要使用一个传感器, 以监控两个位置。可选项有延长电缆和传感器分配器传感器的其它产品版本、以及更多信息和技术数据等, 可参考样本的传感器系统章节。



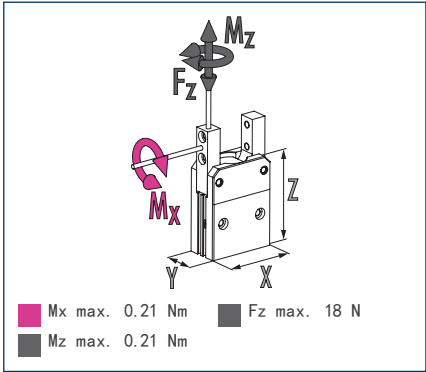
抓取力, 外夹抓取



闭合力矩曲线



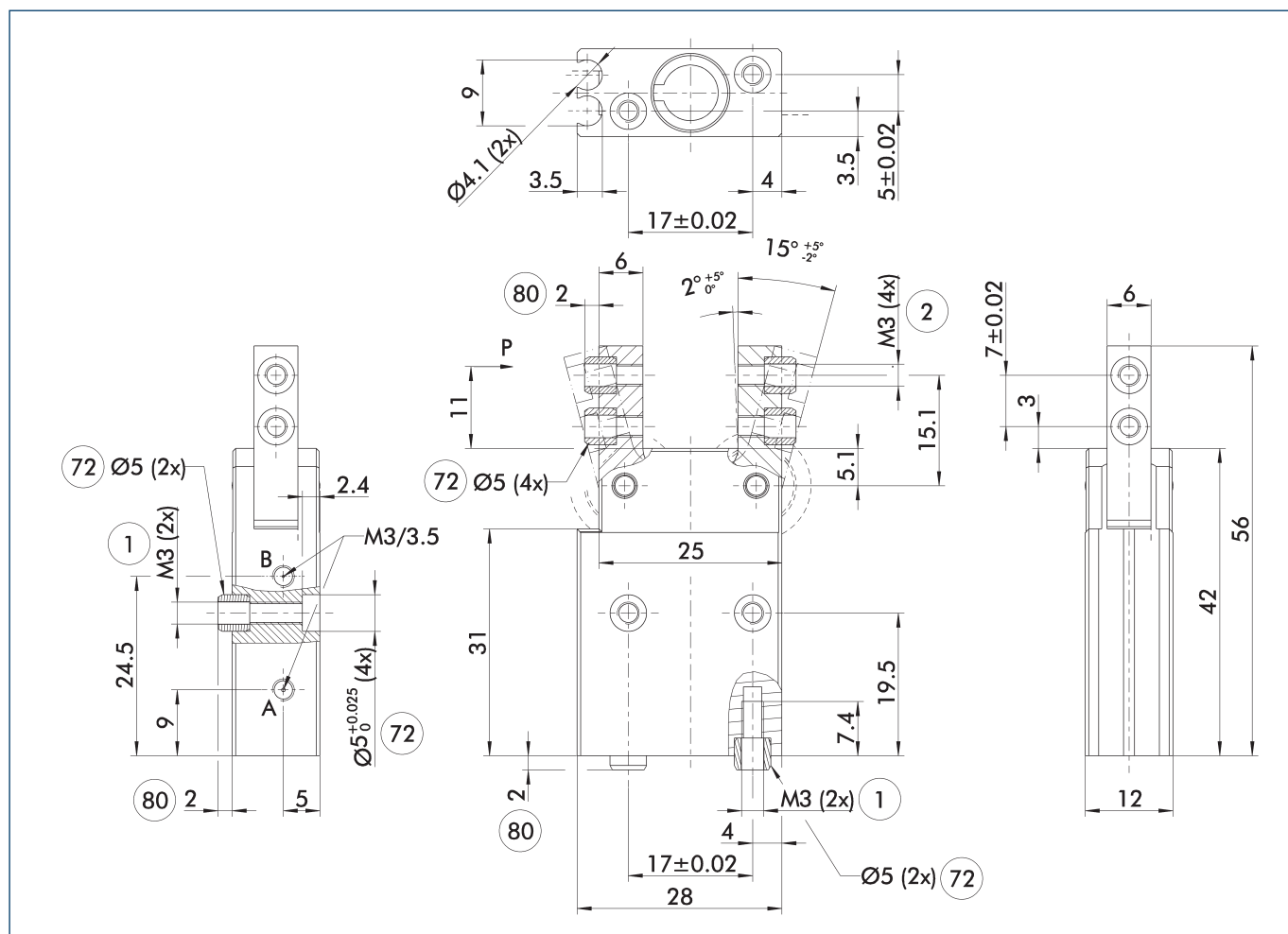
尺寸和最大载荷



技术参数

描述		SWG 25
ID		0305106
每个手爪的张开角度	[°]	15
每个手爪的最大闭合角度	[°]	7
闭合力矩	[Nm]	0.28
弹簧产生的闭合力矩	[Nm]	0.08
重量	[kg]	0.035
建议工件重量	[kg]	0.09
每双行程的气缸容量	[cm³]	0.4
最小/额定/最大工作压力	[bar]	4/6/6.5
闭合/张开时间	[s]	0.015/0.02
最大允许手指长度	[mm]	22
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.028
IP 防护等级		30
最低/最高环境温度	[°C]	5/90
重复精度	[mm]	0.05
尺寸 X x Y x Z	[mm]	28 x 12 x 42

主视图



图纸显示卡爪闭合的基本机械手型号, 不考虑下述选配件。

① SDV-P 压力保持阀可用作抓取力保持装置 (参见样本的附件部分)。

A. a主/直接接口, 机械手打开

B. b主/直接接口, 机械手闭合

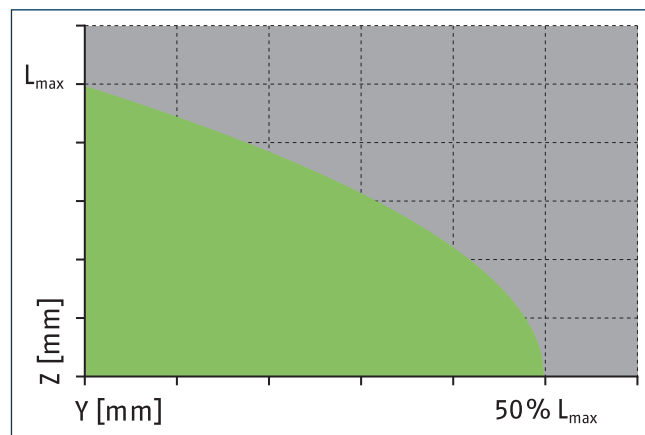
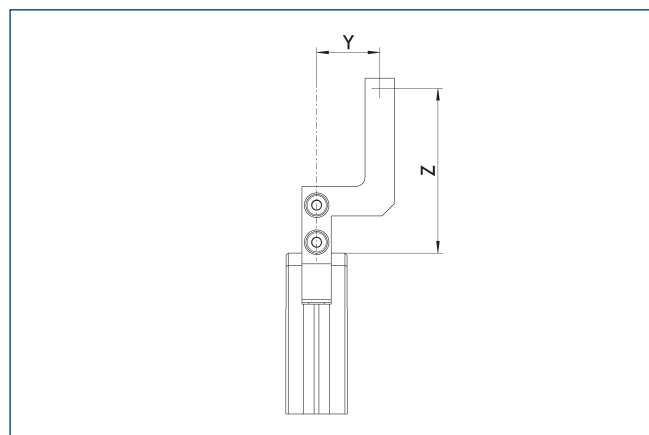
① 机械手连接

② 手指连接

⑦② 适合定心套

⑧② 接合部分定心套孔深度

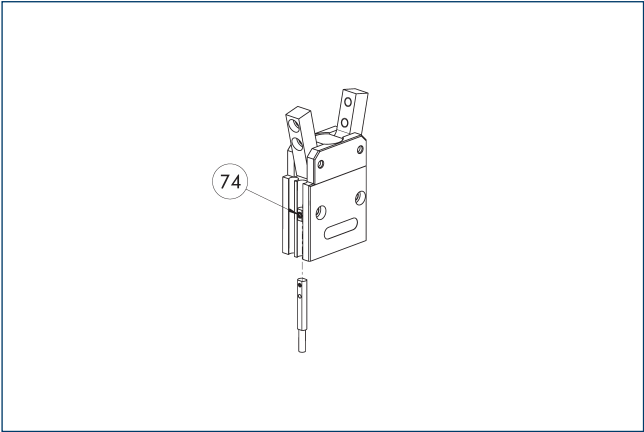
最大允许手指投影



■ 允许的范围 ■ 不允许的范围

L_{max} 等于最大允许手指长度。请参见技术参数表。

MMS-P 可编程磁性传感器



74 传感器的限位器

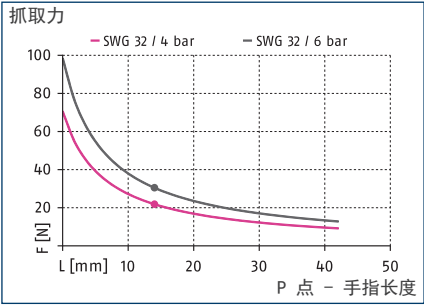
位置监控, 每个传感器有两个可编程位置。用于 C 形槽内安装的终端位置监控。

描述	ID	经常加以组合
可编程磁开关		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
连接电缆		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
用于连接器/插座的管夹		
CLI-M8	0301463	
传感器分配器		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

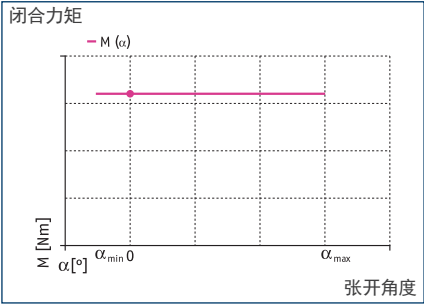
① 每个单元需要使用一个传感器, 以监控两个位置。可选项有延长电缆和传感器分配器传感器的其它产品版本、以及更多信息和技术数据等, 可参考样本的传感器系统章节。



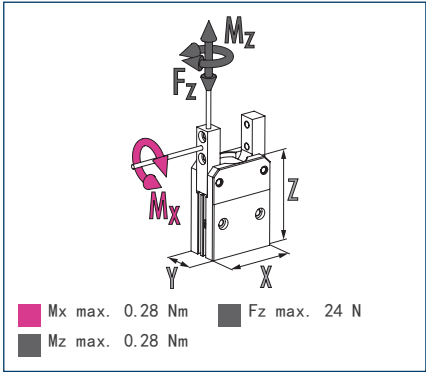
抓取力, 外夹抓取



闭合力矩曲线



尺寸和最大载荷

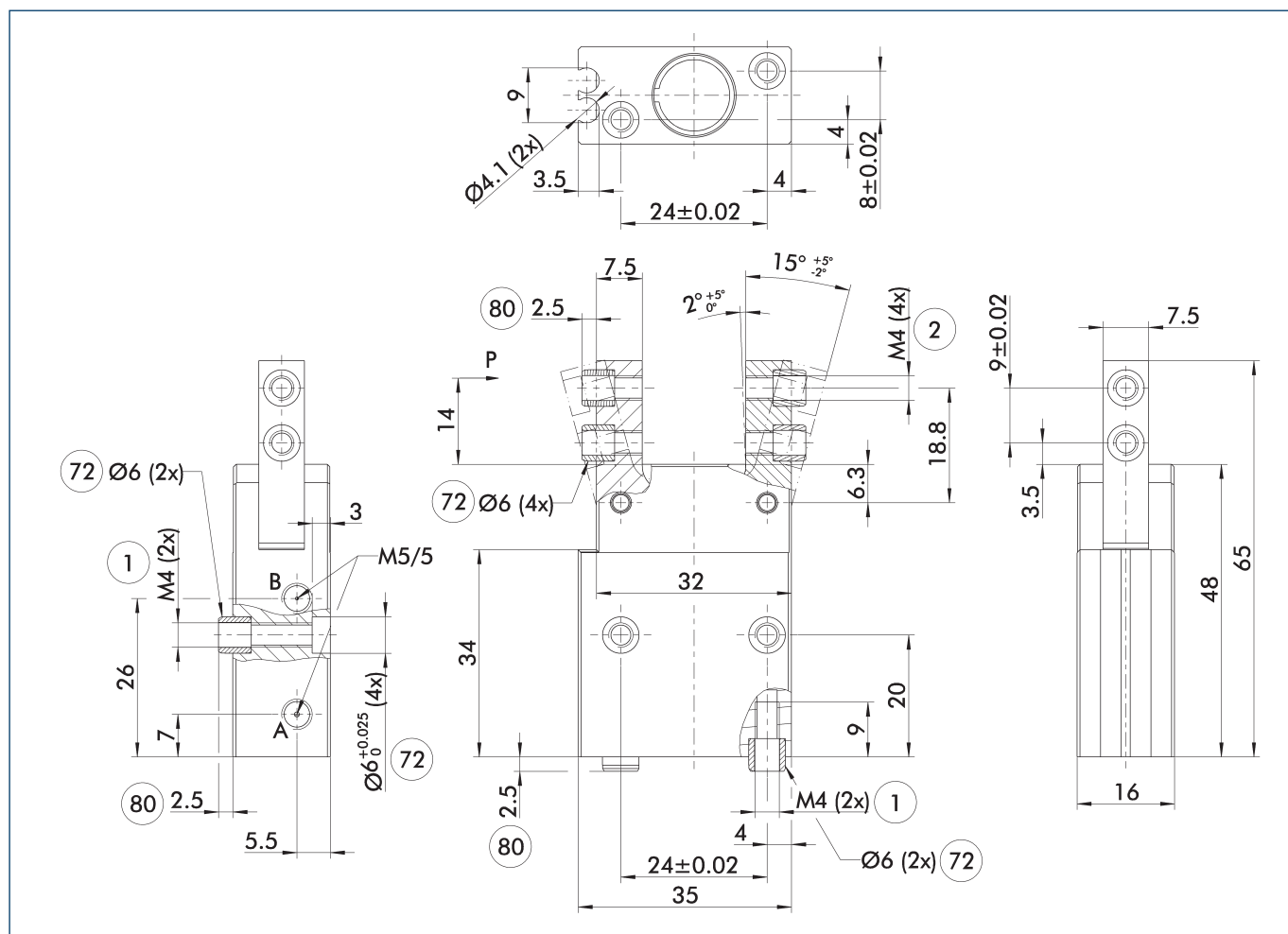


① 所示力矩和力为静态值，作用于每个基爪，不能同时存在。

技术参数

描述		SWG 32
ID		0305107
每个手爪的张开角度	[°]	15
每个手爪的最大闭合角度	[°]	7
闭合力矩	[Nm]	0.62
弹簧产生的闭合力矩	[Nm]	0.18
重量	[kg]	0.069
建议工件重量	[kg]	0.156
每双行程的气缸容量	[cm³]	0.85
最小/额定/最大工作压力	[bar]	4/6/6.5
闭合/张开时间	[s]	0.02/0.025
最大允许手指长度	[mm]	28
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.036
IP 防护等级		30
最低/最高环境温度	[°C]	5/90
重复精度	[mm]	0.05
尺寸 X x Y x Z	[mm]	35 x 16 x 48

主视图



图纸显示卡爪闭合的基本机械手型号, 不考虑下述选配件。

① SDV-P 压力保持阀可用作抓取力保持装置 (参见样本的附件部分)。

A. a主/直接接口, 机械手打开

B. b主/直接接口, 机械手闭合

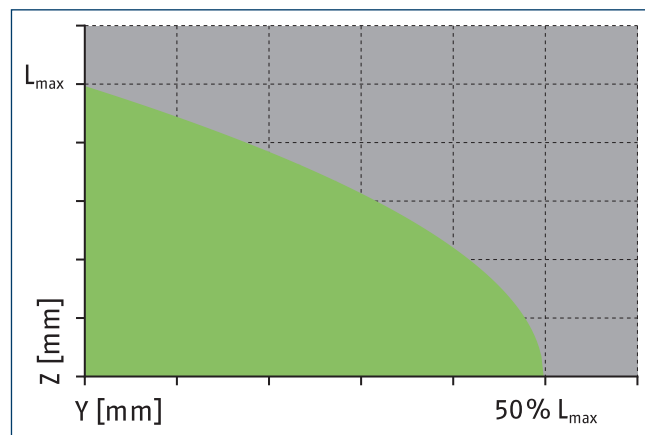
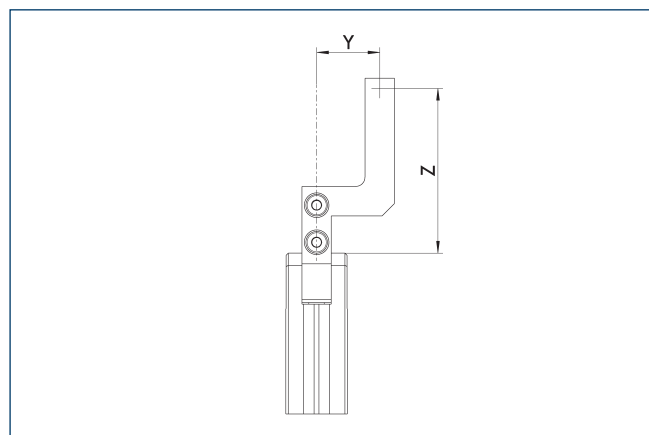
① 机械手连接

② 手指连接

⑦② 适合定心套

⑧① 接合部分定心套孔深度

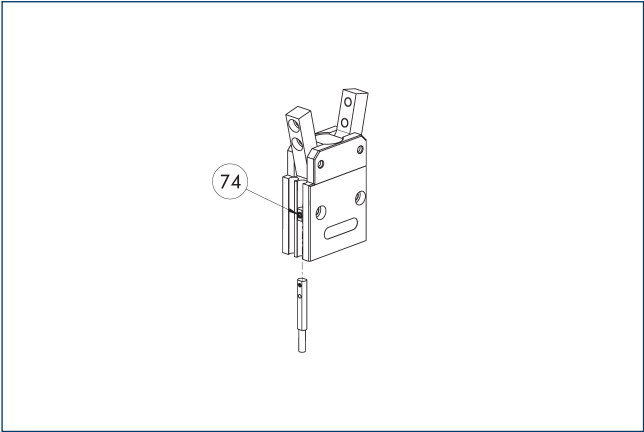
最大允许手指投影



允许的范围 不允许的范围

L_{max} 等于最大允许手指长度。请参见技术参数表。

MMS-P 可编程磁性传感器



74 传感器的限位器

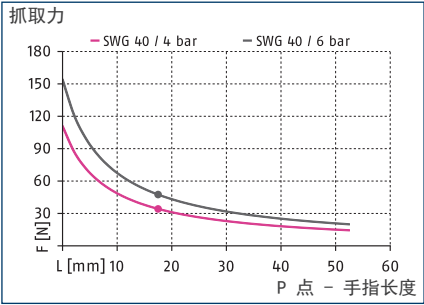
位置监控, 每个传感器有两个可编程位置。用于 C 形槽内安装的终端位置监控。

描述	ID	经常加以组合
可编程磁开关		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
连接电缆		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
用于连接器/插座的管夹		
CLI-M8	0301463	
传感器分配器		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

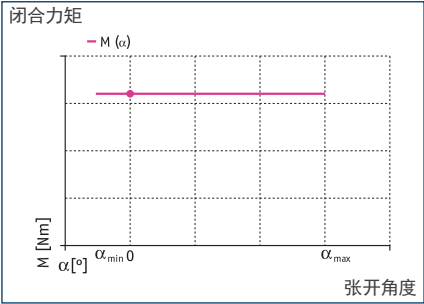
① 每个单元需要使用一个传感器, 以监控两个位置。可选项有延长电缆和传感器分配器传感器的其它产品版本、以及更多信息和技术数据等, 可参考样本的传感器系统章节。



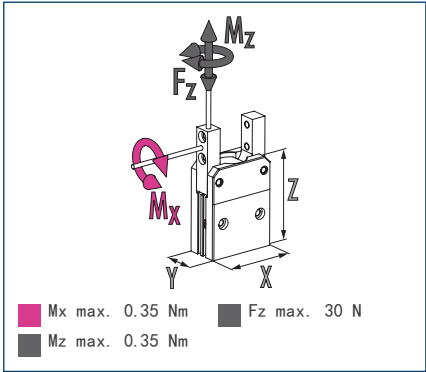
抓取力, 外夹抓取



闭合力矩曲线



尺寸和最大载荷

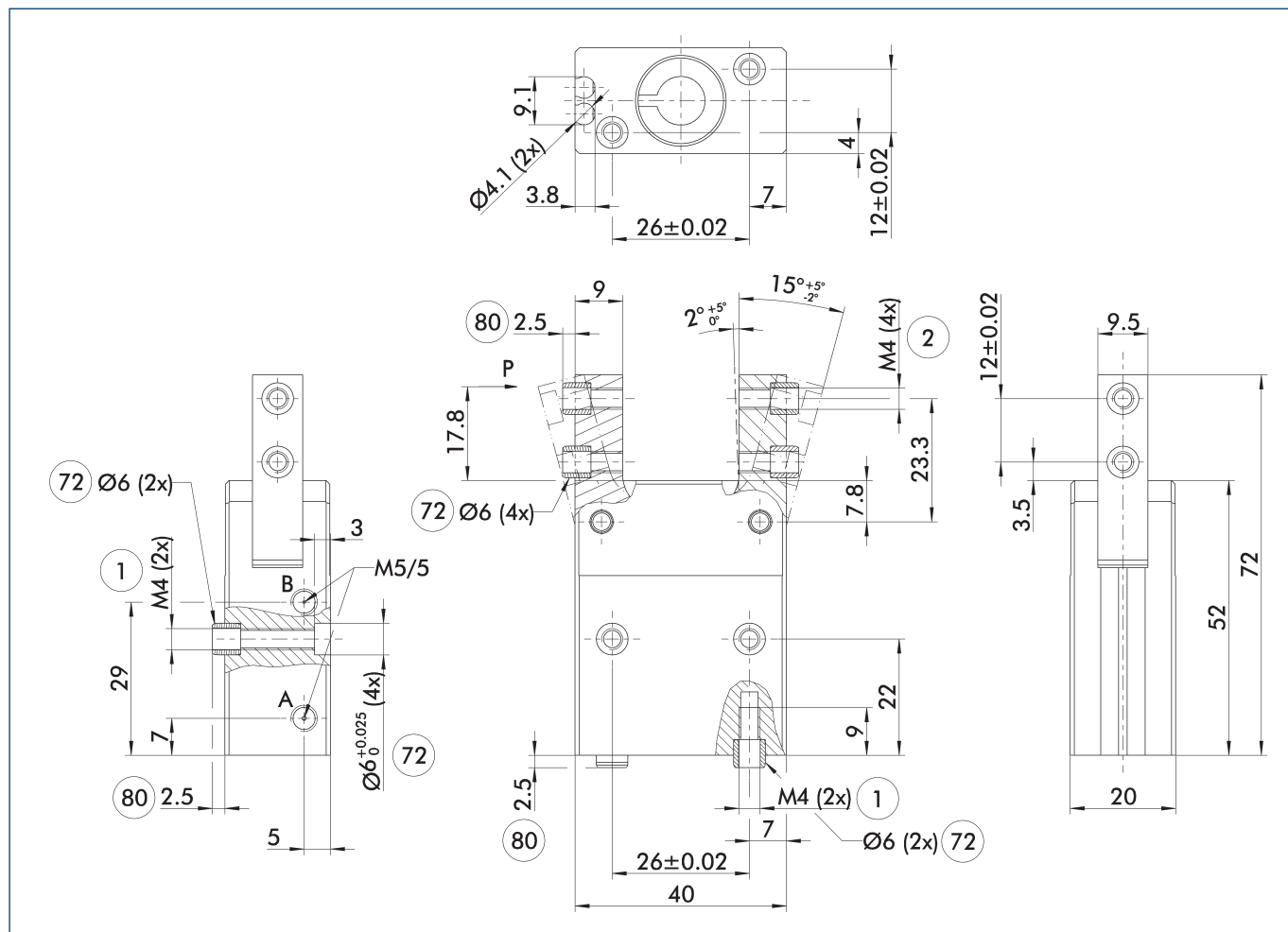


① 所示力矩和力为静态值，作用于每个基爪，不能同时存在。

技术参数

描述		SWG 40
ID		0305108
每个手爪的张开角度	[°]	15
每个手爪的最大闭合角度	[°]	7
闭合力矩	[Nm]	1.2
弹簧产生的闭合力矩	[Nm]	0.36
重量	[kg]	0.106
建议工件重量	[kg]	0.24
每双行程的气缸容量	[cm³]	1.6
最小/额定/最大工作压力	[bar]	4/6/6.5
闭合/张开时间	[s]	0.025/0.03
最大允许手指长度	[mm]	35
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.05
IP 防护等级		30
最低/最高环境温度	[°C]	5/90
重复精度	[mm]	0.05
尺寸 X x Y x Z	[mm]	40 x 20 x 52

主视图



图纸显示卡爪闭合的基本机械手型号, 不考虑下述选配件。

① SDV-P 压力保持阀可用作抓取力保持装置 (参见样本的附件部分)。

A. a主/直接接口, 机械手打开

B. b主/直接接口, 机械手闭合

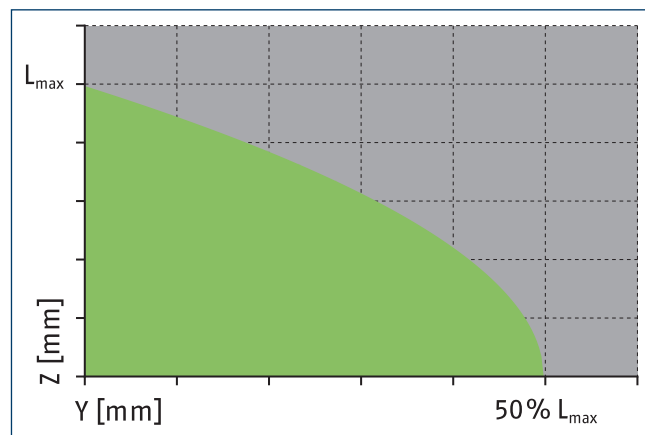
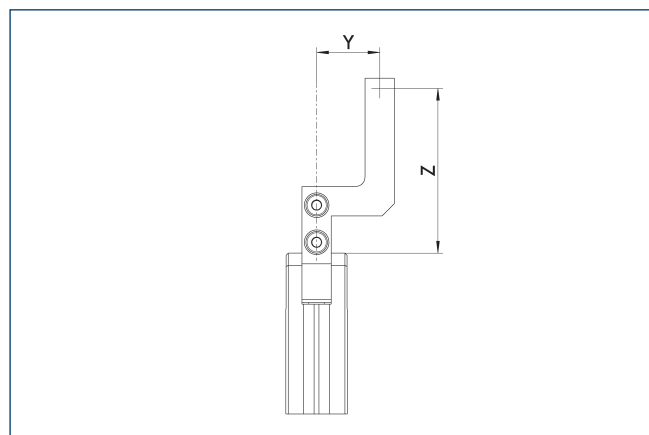
① 机械手连接

② 手指连接

72 适合定心套

80 接合部分定心套孔深度

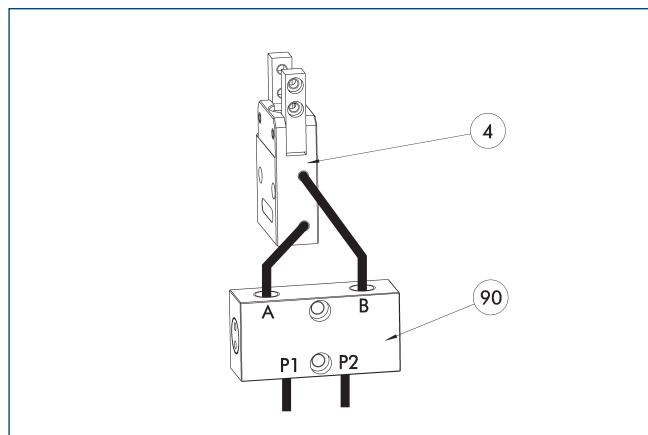
最大允许手指投影



允许的范围 不允许的范围

L_{max} 等于最大允许手指长度。请参见技术参数表。

SDV-P 压力保持阀



④ 机械手

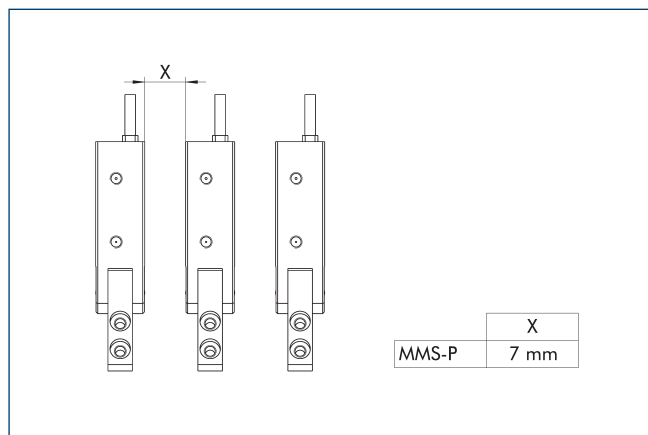
⑨ SDV-P 压力保持阀

SDV-P 压力保持阀保证急停期间可临时保持气动夹持、旋转、线性 and 快换模块的活塞腔压力。

描述	ID	建议软管直径
		[mm]
压力保持阀		
SDV-P 04	0403130	6
带排气螺钉的压力保持阀		
SDV-P 04-E	0300120	6

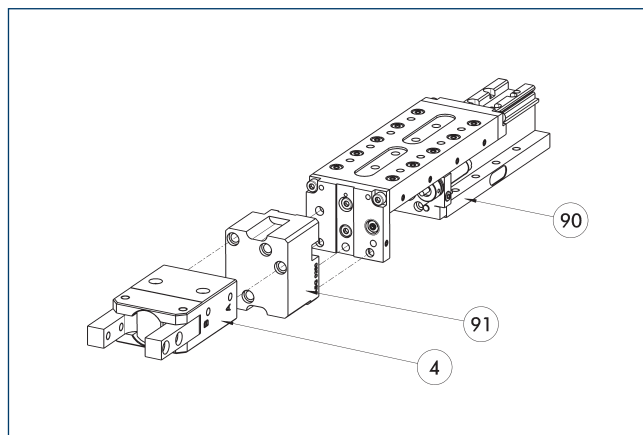
① 为达到每种机械手型号特定的闭合和张开时间，必须使用建议软管直径。各 SDV-P 直接对应哪种机械手型号的相关信息可在 schunk.com 查询。

多层布局监控



注意：使用磁性传感器进行监控；如果若干装置并排装配，装置之间至少保持 X mm 的距离。

模块化装配自动化



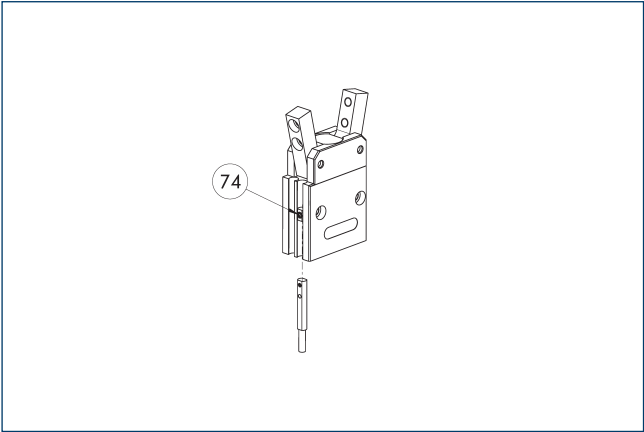
④ 机械手

⑨1 ASG 转接板

⑨ CLM/KLM/LM/ELP/ELM/ELS/HLM
线性模块

机械手和线性模块可使用模块化装配系统中的标准转接板连接。详细信息, 请参见我公司综合样本“模块化装配自动化”。

MMS-P 可编程磁性传感器



74 传感器的限位器

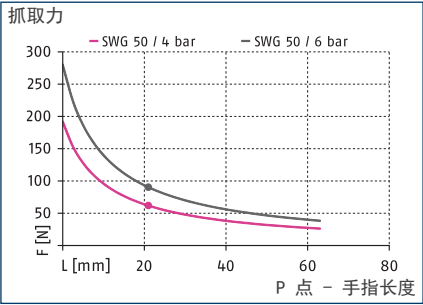
位置监控, 每个传感器有两个可编程位置。用于 C 形槽内安装的终端位置监控。

描述	ID	经常加以组合
可编程磁开关		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
连接电缆		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
用于连接器/插座的管夹		
CLI-M8	0301463	
传感器分配器		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

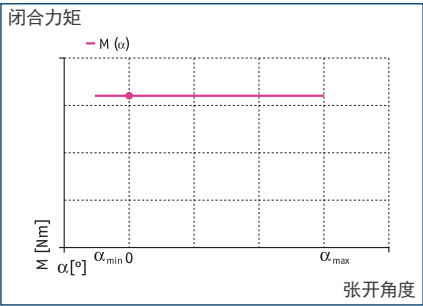
① 每个单元需要使用一个传感器, 以监控两个位置。可选项有延长电缆和传感器分配器传感器的其它产品版本、以及更多信息和技术数据等, 可参考样本的传感器系统章节。



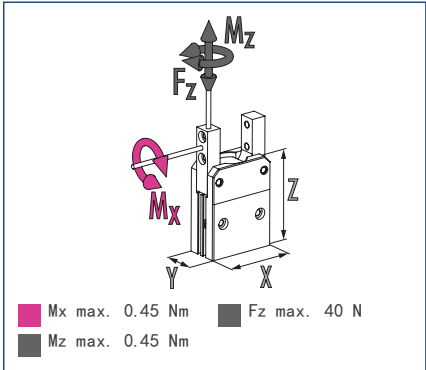
抓取力, 外夹抓取



闭合力矩曲线



尺寸和最大载荷

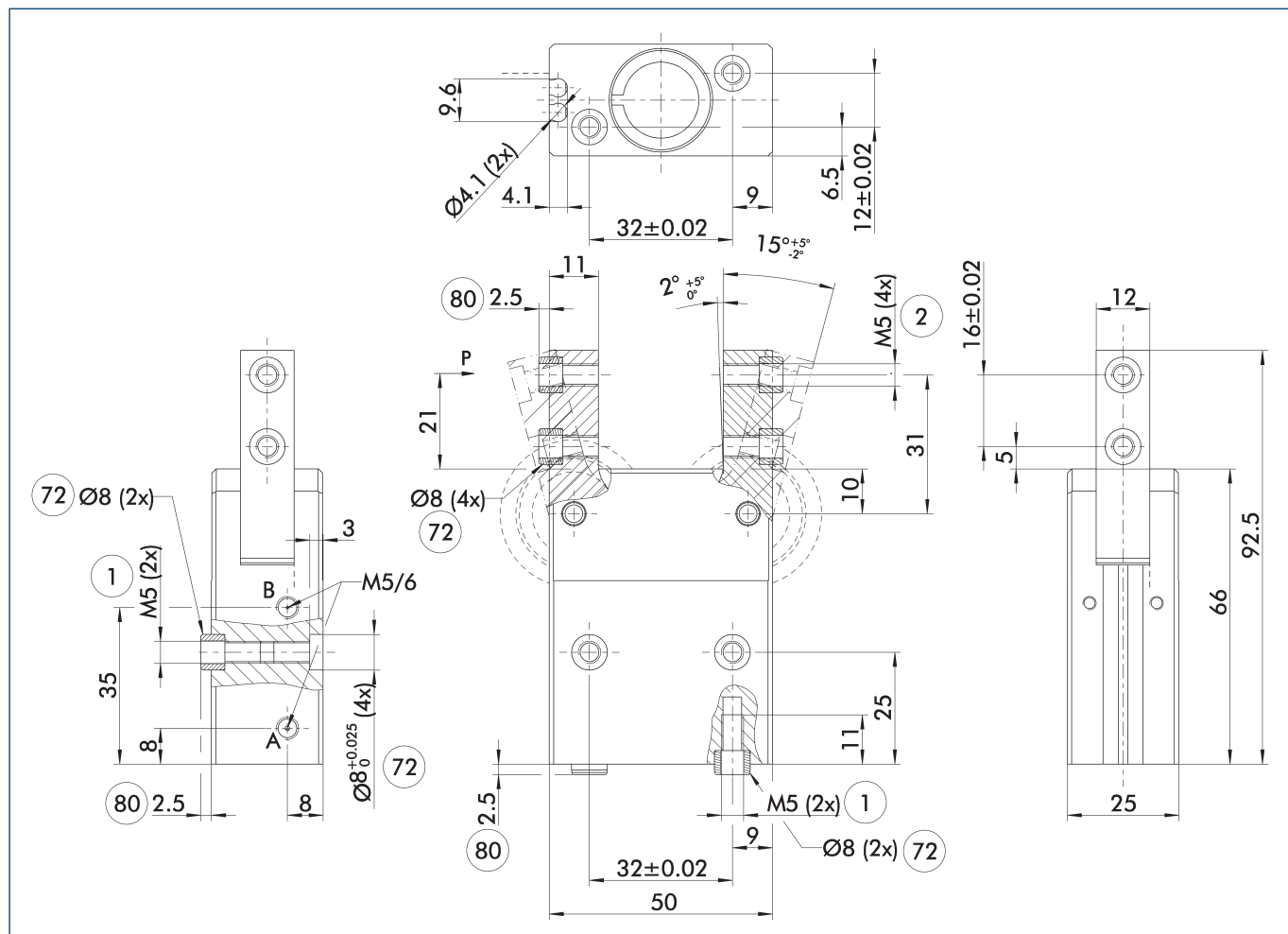


① 所示力矩和力为静态值，作用于每个基爪，不能同时存在。

技术参数

描述		SWG 50
ID		0305109
每个手爪的张开角度	[°]	15
每个手爪的最大闭合角度	[°]	7
闭合力矩	[Nm]	2.8
弹簧产生的闭合力矩	[Nm]	0.6
重量	[kg]	0.213
建议工件重量	[kg]	0.46
每双行程的气缸容量	[cm³]	3.8
最小/额定/最大工作压力	[bar]	4/6/6.5
闭合/张开时间	[s]	0.03/0.06
最大允许手指长度	[mm]	42
每个手指的最大允许重量	[kg]	0.08
IP 防护等级		30
最低/最高环境温度	[°C]	5/90
重复精度	[mm]	0.05
尺寸 X x Y x Z	[mm]	50 x 25 x 66

主视图



图纸显示卡爪闭合的基本机械手型号, 不考虑下述选配件。

① SDV-P 压力保持阀可用作抓取力保持装置 (参见样本的附件部分)。

A. a主/直接接口, 机械手打开

B. b主/直接接口, 机械手闭合

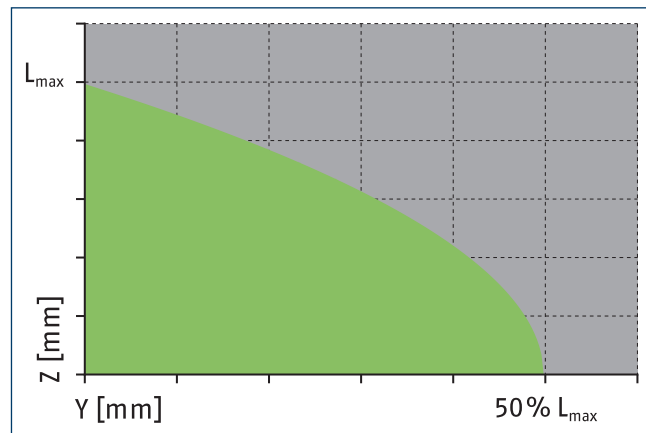
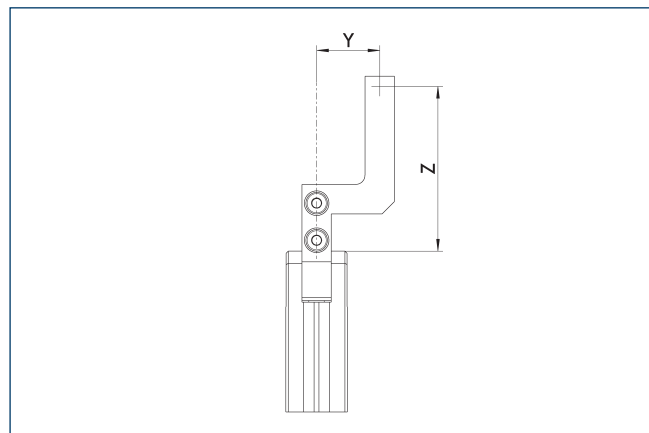
① 机械手连接

② 手指连接

72 适合定心套

80 接合部分定心套孔深度

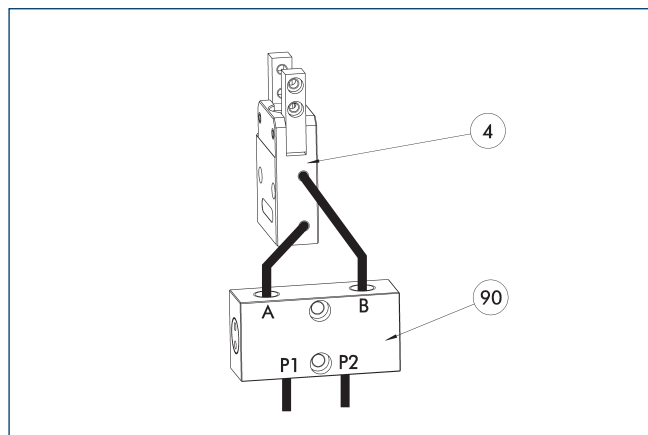
最大允许手指投影



允许的范围 不允许的范围

L_{max} 等于最大允许手指长度。请参见技术参数表。

SDV-P 压力保持阀



④ 机械手

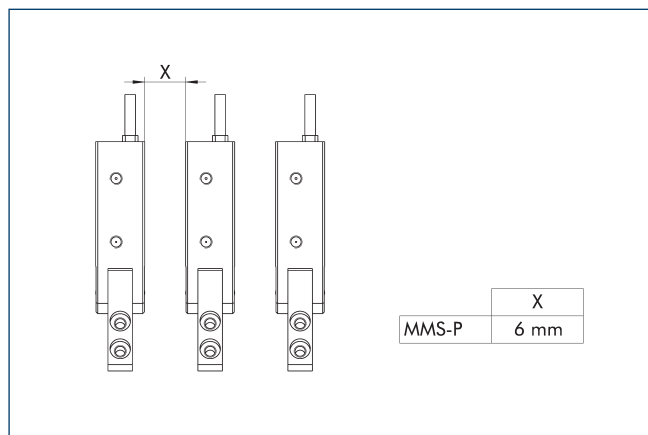
⑨ SDV-P 压力保持阀

SDV-P 压力保持阀保证急停期间可临时保持气动夹持、旋转、线性 and 快换模块的活塞腔压力。

描述	ID	建议软管直径
		[mm]
压力保持阀		
SDV-P 04	0403130	6
带排气螺钉的压力保持阀		
SDV-P 04-E	0300120	6

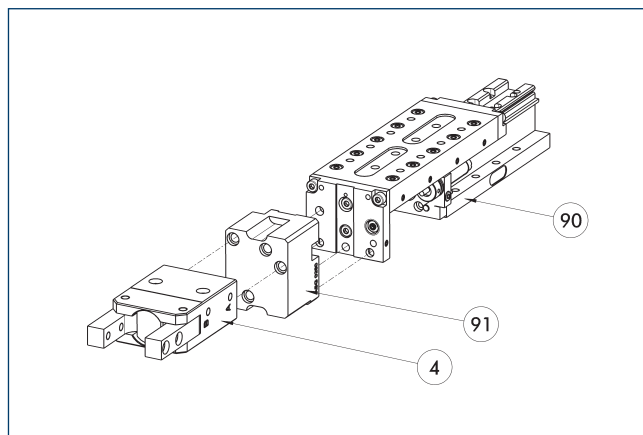
- ① 为达到每种机械手型号特定的闭合和张开时间，必须使用建议软管直径。各 SDV-P 直接对应哪种机械手型号的相关信息可在 schunk.com 查询。

多层布局监控



注意：使用磁性传感器进行监控；如果若干装置并排装配，装置之间至少保持 X mm 的距离。

模块化装配自动化



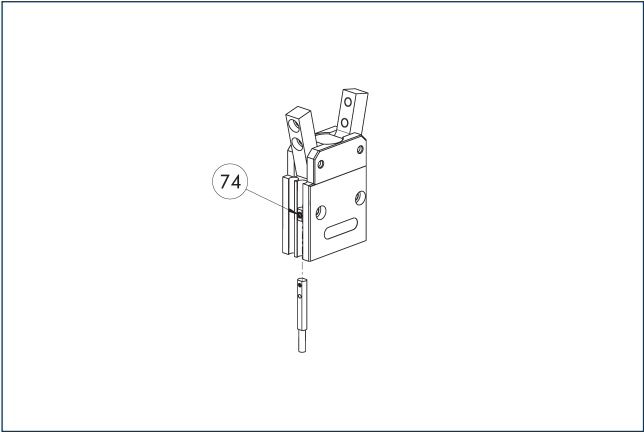
④ 机械手

⑨1 ASG 转接板

⑨ CLM/KLM/LM/ELP/ELM/ELS/HLM
线性模块

机械手和线性模块可使用模块化装配系统中的标准转接板连接。详细信息, 请参见我公司综合样本“模块化装配自动化”。

MMS-P 可编程磁性传感器



74 传感器的限位器

位置监控, 每个传感器有两个可编程位置。用于 C 形槽内安装的终端位置监控。

描述	ID	经常加以组合
可编程磁开关		
MMSK-P 22-S-PNP	0301371	
MMS-P 22-S-M8-PNP	0301370	●
连接电缆		
KA GLN0804-LK-00500-A	0307767	●
KA GLN0804-LK-01000-A	0307768	
KA WLN0804-LK-00500-A	0307765	
KA WLN0804-LK-01000-A	0307766	
用于连接器/插座的管夹		
CLI-M8	0301463	
传感器分配器		
V2-M8-4P-2XM8-3P	0301380	

① 每个单元需要使用一个传感器, 以监控两个位置。可选项有延长电缆和传感器分配器传感器的其它产品版本、以及更多信息和技术数据等, 可参考样本的传感器系统章节。



SCHUNK GmbH & Co. KG
Spann- und Greiftechnik

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*

