



Hand in hand for tomorrow



Scheda tecnica di prodotto

Sistema di cambio rapido SWS 011

Impiegabile a moduli. Robusto. Flessibile.

Sistema di cambio rapido SWS

Sistema pneumatico di cambio utensili con bloccaggio brevettato

Campi di applicazione

Impiegabile generalmente quando i tempi di cambio tra unità di manipolazione e utensili (pallet, pinze) sono brevi

Vantaggi – I tuoi benefici

Serie completa con 14 dimensioni Per una selezione ottimale della dimensione e un'ampia gamma di applicazioni

Sistema di bloccaggio irreversibile brevettato per un collegamento sicuro tra il master di cambio rapido e l'adattatore

Tutti i componenti funzionali sono in acciaio temprato per elevata resistenza meccanica del sistema di cambio

Ampia gamma di moduli di segnale, pneumatici, fluidi e comunicazione Per possibilità svariate di trasmissione dell'energia

Passante integrato per linee pneumatiche Per l'alimentazione sicura di energia dei moduli di manipolazione e degli utensili

Possibilità di trasmissione dei fluidi Possibilità di impiego di giunti autosigillanti

Codifica laterale degli adattatori Possibile tramite connettore

Magazzini adatti a tutte le dimensioni per assicurare una ottimale adattabilità in ogni applicazione

Schema di montaggio ISO Per il facile montaggio su quasi tutti i tipi di robot senza piastre adattatrici supplementari



Dimensioni
Quantità: 14



Peso di movimentazione
1.4 .. 300 kg



Carico di coppia Mx
2.8 .. 7170 Nm



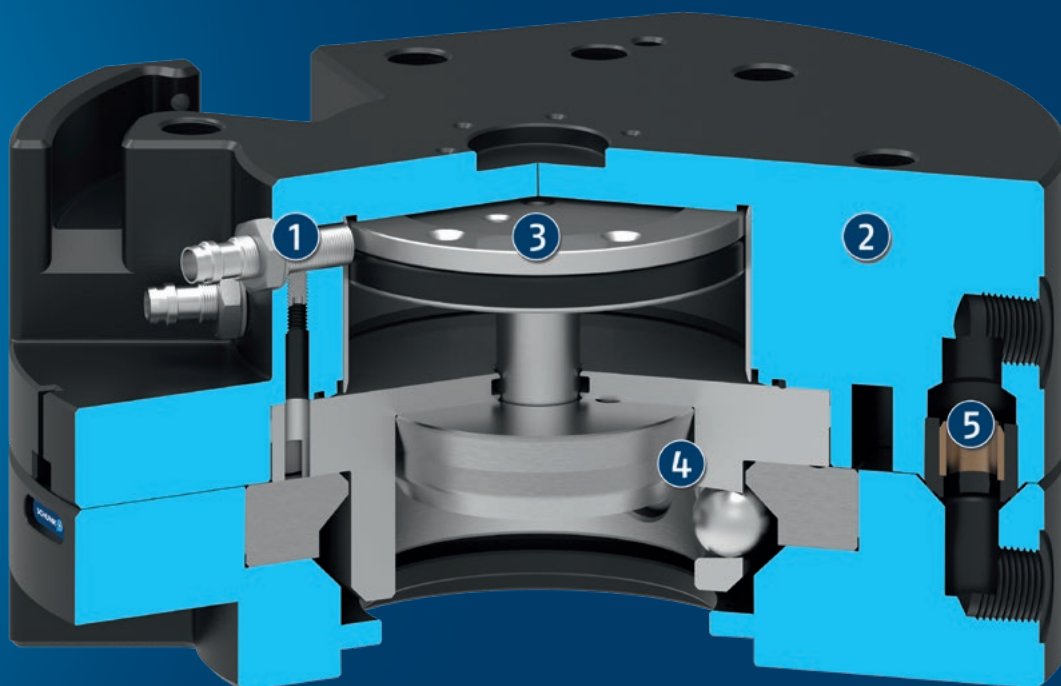
Carico di coppia Mz
3.45 .. 3800 Nm

Descrizione del funzionamento

Il cambio automatico dell'attuatore finale (ad es. pinze, pallet, pick up a depressione, utensili ad azionamento pneumatico o elettrico, pinze per saldatura, ecc.) aumenta la flessibilità del proprio robot.

Il sistema di cambio rapido (SWS) è costituito da un master di cambio rapido (SWK) e da un adattatore di cambio

rapido (SWA). La SWK è montata sul robot e consente di abbinare l'SWA montato sul rispettivo utensile. Un pistone di bloccaggio ad azionamento pneumatico garantisce un collegamento sicuro in virtù del suo design brevettato. Passanti pneumatici ed elettrici alimentano automaticamente, dopo l'accoppiamento, l'utensile del vostro robot.



- ① **Monitoraggio a sensori del bloccaggio**
Opzionale, per l'interrogazione dello stato di bloccaggio in modo da garantire la sicurezza del processo
- ② **Corpo**
a peso ridotto grazie all'impiego di lega di alluminio anodizzata dura e ad alta resistenza

- ③ **Azionamento**
pneumatico ed efficiente in caso di semplice manipolazione
- ④ **Meccanismo di bloccaggio**
Bloccaggio e sbloccaggio irreversibile allo stato bloccato
- ⑤ **Passante aria**
Nessun profilo d'ingombro mediante l'integrazione nel corpo, ideale anche per il vuoto. Adatto anche ad applicazioni a vuoto.

Descrizione dettagliata del funzionamento

Disegno in sezione del funzionamento



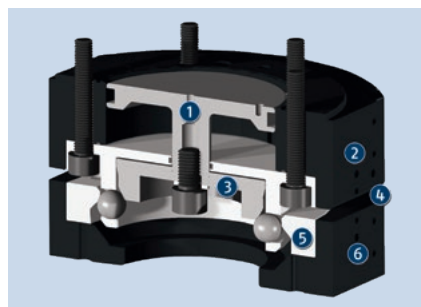
- ❶ Azionamento pneumatico ed efficiente in caso di semplice manipolazione
- ❷ Meccanismo di bloccaggio Bloccaggio e sbloccaggio irreversibile allo stato bloccato
- ❸ Corpo a peso ridotto grazie all'impiego di lega di alluminio anodizzata dura e ad alta resistenza
- ❹ Possibilità di centraggio e montaggio Mediante interfaccia standardizzata ISO 9409 per robot
- ❺ Passanti elettrici nessun ingombro aggiuntivo, in quanto integrata nell'alloggiamento
- ❻ Passante aria Nessun profilo d'ingombro mediante l'integrazione nel corpo, ideale anche per il vuoto Adatto anche ad applicazioni a vuoto.

Sistema di cambio rapido in posizione sbloccata



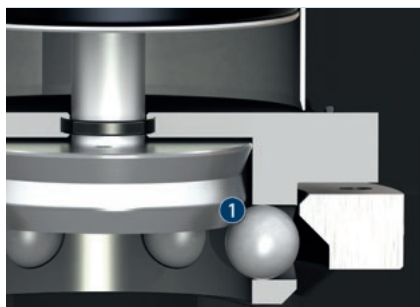
- ❶ Piastra adattatrice
- ❷ Testa di cambio rapido SWK
- ❸ Modulo elettrico lato robot
- ❹ Meccanismo di bloccaggio
- ❺ Anello di chiusura
- ❻ Adattatore di cambio rapido SWA
- ❼ Modulo elettrico lato utensile

Disegno in sezione del funzionamento in posizione "ready to lock"



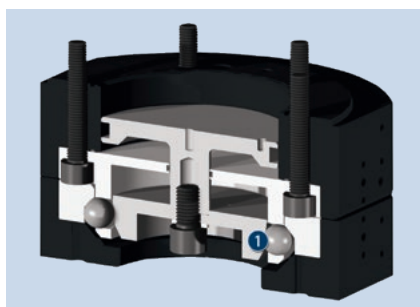
- ❶ Pistoni
- ❷ Testa di cambio rapido SWK
- ❸ Pistone di bloccaggio
- ❹ No-Touch-Locking™
- ❺ Anello di chiusura
- ❻ Adattatore di cambio rapido SWA

Vista dettagliata della sfera di bloccaggio in posizione "ready to lock"



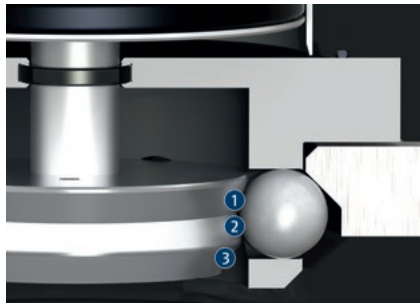
- ① La sfera temprata tocca il primo smusso del pistone di bloccaggio. Nessun contatto tra testa e adattatore durante il bloccaggio.

Disegno in sezione del funzionamento del sistema di cambio rapido in posizione bloccata



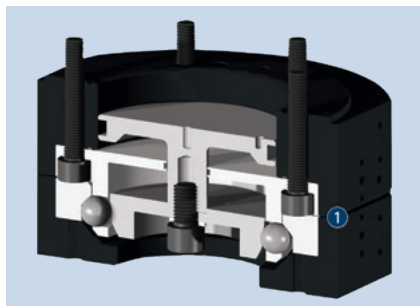
- ① Quando il pistone è azionato, le sfere di bloccaggio vengono spinte sotto l'anello di acciaio temprato e l'adattatore è spinto sulla testa.

Vista dettagliata della sfera di bloccaggio in posizione bloccata



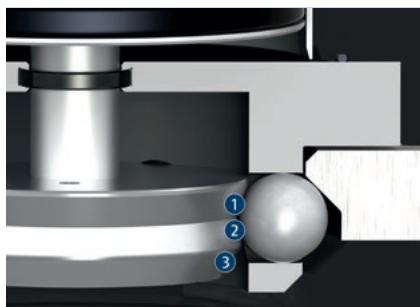
- ① La sfera tocca il secondo smusso del pistone di bloccaggio: il risultato è una potenza di bloccaggio estremamente forte.
- ② Smusso ad arresto automatico
- ③ Primo smusso di bloccaggio

Disegno in sezione del funzionamento del sistema di cambio rapido nella fase di bloccaggio irreversibile



- ① Una separazione del master dall'adattatore nello stato di bloccaggio irreversibile è possibile solo tramite l'azionamento pneumatico del pistone con aria compressa di sblocco.

Vista dettagliata della sfera di bloccaggio nella fase di bloccaggio irreversibile



❶ Se si verifica una perdita di pressione la parte cilindrica dei pistoni di bloccaggio trattiene gli stessi. L'attrito della guarnizione del pistone impedisce che il pistone stesso si sposti a causa del proprio peso o di vibrazioni. Una separazione della testa dall'adattatore è possibile solo tramite l'azionamento pneumatico del pistone.

- ❷ Smusso ad arresto automatico
- ❸ Primo smusso di bloccaggio

Informazioni generali sulla serie

Azionamento: pneumatico, tramite aria compressa filtrata secondo la norma ISO 8573-1:2010 [7:4:4].

Principio di funzionamento: Sfere azionate tramite pistone per il bloccaggio

Trasmissione fluidi: Variabile in base alle dimensioni tramite moduli opzionali passanti

Corpo: Il corpo è costituito in lega in alluminio ad alta resistenza e con rivestimento duro. I componenti funzionali sono realizzati in acciaio inossidabile temprato.

Garanzia: 24 mesi

Caratteristiche di vita utile: Su richiesta

Condizioni ambientali estreme: Tenere presente che l'impiego in condizioni ambientali estreme (ad es. nella zona del refrigerante, in presenza di pulviscolo di fusione o di rettifica) può ridurre notevolmente la durata di questi prodotti e invalidare la garanzia SCHUNK. In molti casi però abbiamo una soluzione pronta. Consultateci pure al riguardo.

Peso di movimentazione: è il peso del carico totale applicato sulla flangia. Al momento della progettazione, è necessario prestare attenzione alle forze e alle coppie. Si prega di notare che il superamento del peso consigliato di movimentazione, ridurrà la vita utile.

Applicazione esemplificativa

Utensile d'inserimento per montaggio di pezzi piccoli e di medie dimensioni. L'utensile può essere utilizzato sia in ambienti puliti che sporchi. Attraverso il sistema di sostituzione rapida può essere utilizzato in alternativa con altri utensili nella flangia del robot.

- ❶ Sistema di cambio rapido SWS
- ❷ Passanti elettrici
- ❸ Unità di compensazione della tolleranza TCU-Z
- ❹ Pinza autocentrante a 3 griffe PZN-plus



SCHUNK offre di più ...

I componenti seguenti rendono il prodotto ancora più produttivo: il giusto completamento per la massima funzionalità, flessibilità, affidabilità e produzione controllata.



Unità di compensazione



Sensore anticollisione e di sovraccarico



Distributori rotanti



Pinza universale



Sensore induttivo di prossimità



Modulo elettronico



Rack di stoccaggio

① Per maggiori informazioni su questi prodotti consultare le pagine di prodotto successive o il sito schunk.com.

Opzioni ed informazioni speciali

No-Touch-Locking™: Bloccaggio, senza contatto. Consente il bloccaggio sicuro dell'SWS anche in assenza di contatto tra SWK e SWA.

Sistema di bloccaggio irreversibile brevettato: Un diametro ampio del pistone e il meccanismo di bloccaggio a serraggio verso l'esterno aumentano il carico di coppia consentito. Parti in acciaio a bassa corrosione Rc 58.

Selezione di un sistema di cambio rapido SWS

1. Determinazione della dimensione

Metodo rapido:

Quando forze e coppie bassi o medi agiscono sul sistema di cambio rapido SCHUNK, dovresti scegliere un sistema di cambio rapido con un carico utile paragonabile a quello del tuo robot. Se sul sistema di cambio rapido SCHUNK agiscono coppie e forze elevati, utilizzare il metodo seguente, che è più preciso.

Metodo più preciso:

Forze e coppie sono fattori critici nella scelta di un adeguato sistema di cambio rapido. Procedere come segue per stimare la coppia più sfavorevole:

- Calcolare il baricentro approssimativo (COG) dell'utensile terminale più pesante che verrà utilizzato. Calcolare la distanza (D) dal COG al lato inferiore dell'adattatore di cambio rapido.
- Calcolare il peso (W) dell'utensile terminale più pesante.
- Moltiplica W e D per trovare una coppia statica approssimativa (M) (o una coppia basata su 1 g di accelerazione).
- Scegliere un sistema di cambio rapido con un carico di coppia elevato uguale o maggiore di M.

A causa delle loro accelerazioni potenzialmente elevate, i robot possono produrre coppie due o tre volte superiori a M.

2. Sistemi pneumatici ed elettrici

Determinare il numero di collegamenti pneumatici e contatti elettrici necessari. I sistemi di cambio rapido più grandi presentano un numero maggiore di connessioni pneumatiche e contatti elettrici.

3. Temperatura e prodotti chimici

I sistemi di cambio rapido SCHUNK utilizzano guarnizioni in nitrile per i passanti pneumatici. Gli O-ring sigillano il meccanismo di bloccaggio pneumatico. Questi O-ring sono resistenti alla maggior parte delle influenze chimiche e resistono anche a temperature comprese tra -25 e +65 °C. Vi preghiamo di contattarci se avete bisogno di informazioni su temperature o influenze chimiche in ambienti particolari.

4. Applicazioni di precisione

Rispettare sempre le specifiche se si lavora con applicazioni che richiedono un'elevata precisione di ripetibilità.

Notare che:

Un sistema di cambio rapido ha un'influenza su forza e coppia, carico utile, dimensioni e precisione di ripetibilità del robot.

Dimensioni SWS

Descrizione	Peso consigliato da manipolare [kg]	Momento max. [Nm] M_x e M_y	Momento max. [Nm] M_z	Passanti pneumatici	Collegamenti dell'aria bloccati e sbloccati
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	-	-

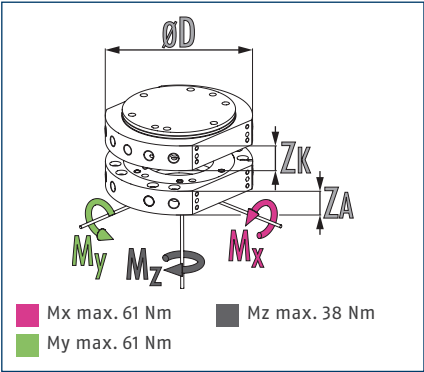
Esempio di ordine SWS

	SW	K	-	110	-	R19	-	G19	-	SM
Descrizione										
SW										
Pagina										
K = testa (lato robot)										
A = Adattatore (lato utensile)										
Dimensioni										
Modulo opzionale										
Rxx, Sxx, Gxx, Kxx = modulo elettrico										
Pxx = modulo pneumatico (corpo in alluminio anodizzato, non adatto per liquidi)										
Vxx = Modulo sottovuoto										
Fxx = Modulo per fluidi (acciaio inossidabile, autosigillante)										
000 = opzione non utilizzata										
Controllo interruttore di prossimità										
SM = Sensore di prossimità induttivo (SWK-040Q/076)										
SM = sensore induttivo di prossimità (SWK-007/022/029/110/160)										
SG = sensore di prossimità induttivo (SWK-011H/020H/021H)										
SIP-IN = monitoraggio preparato, interruttore di prossimità induttivo incluso (SWK-011/020/021/027/041/046/060/071)										

Altre versioni su richiesta



Dimensioni e carichi massimi



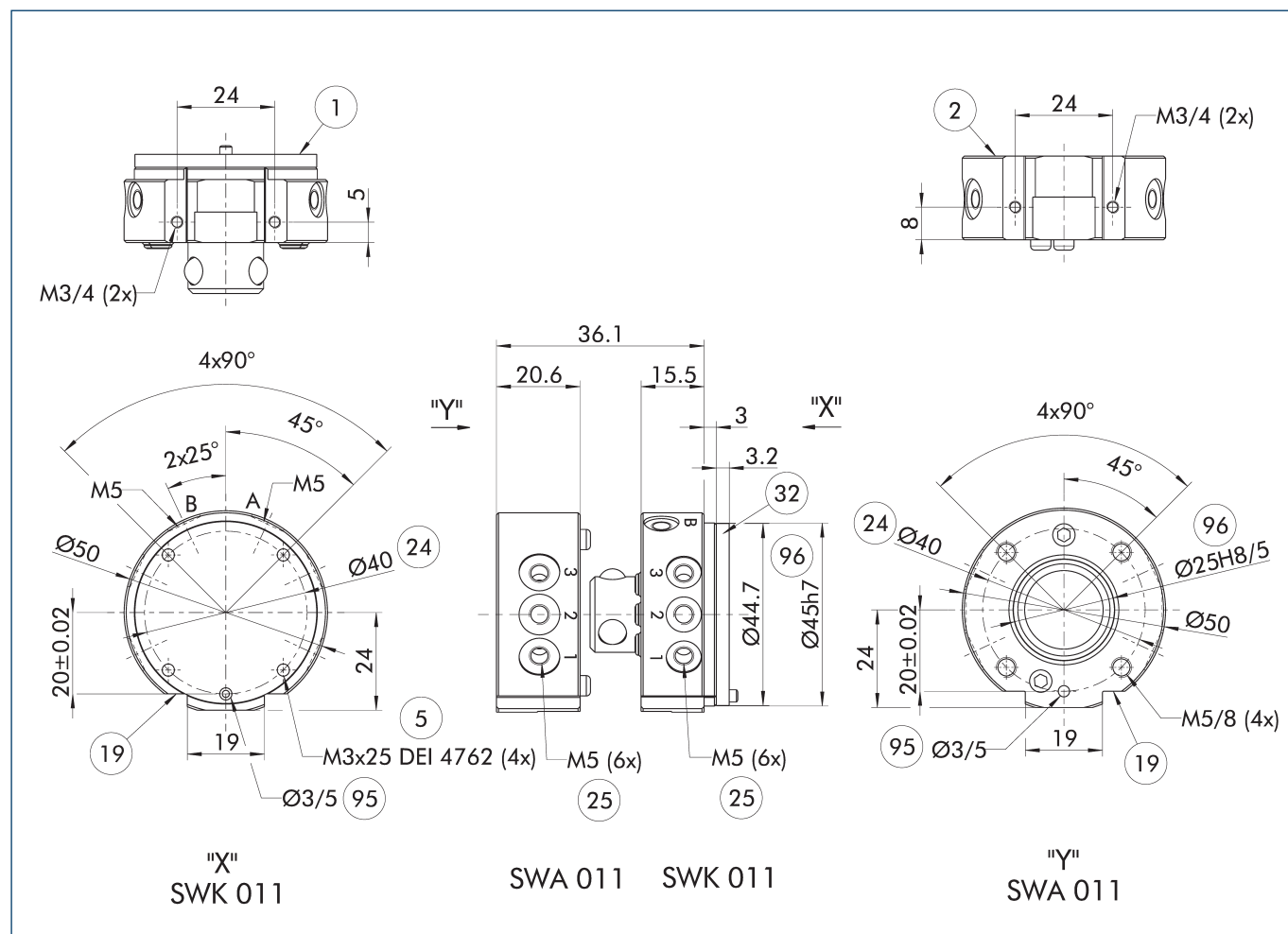
① Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

Dati tecnici

Descrizione		SWK-011-000-000	SWK-011HM-000-000-SQ	SWA-011-000-000
		Master di cambio rapido	Master di cambio rapido per robot con polso cavo	Adattatore di cambio rapido
ID		0302316		0302317
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	16	16	16
Verifica della corsa del pistone		Opzionale	integrata	
Forza di bloccaggio	[N]	1100	1100	1100
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015	0.015
Peso	[kg]	0.13	0.29	0.09
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	1.5	1.5	1.5
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		6x M5	6x M5	6x M5
Blocco/sblocco collegamento principale		M5	M5	
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±1	±1	±1
Offset angolare max. consentito	[°]	±2	±2	±2
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	50 x 15.5	50 x 46.4	50 x 20.6
Diagramma di collegamento viti		S7	S7	S7

* *Si noti che le altezze del master di cambio (ZK) e dell'adattatore di cambio (ZA) possono variare. La somma rappresenta l'altezza totale di un sistema di cambio accoppiato.

Vista principale

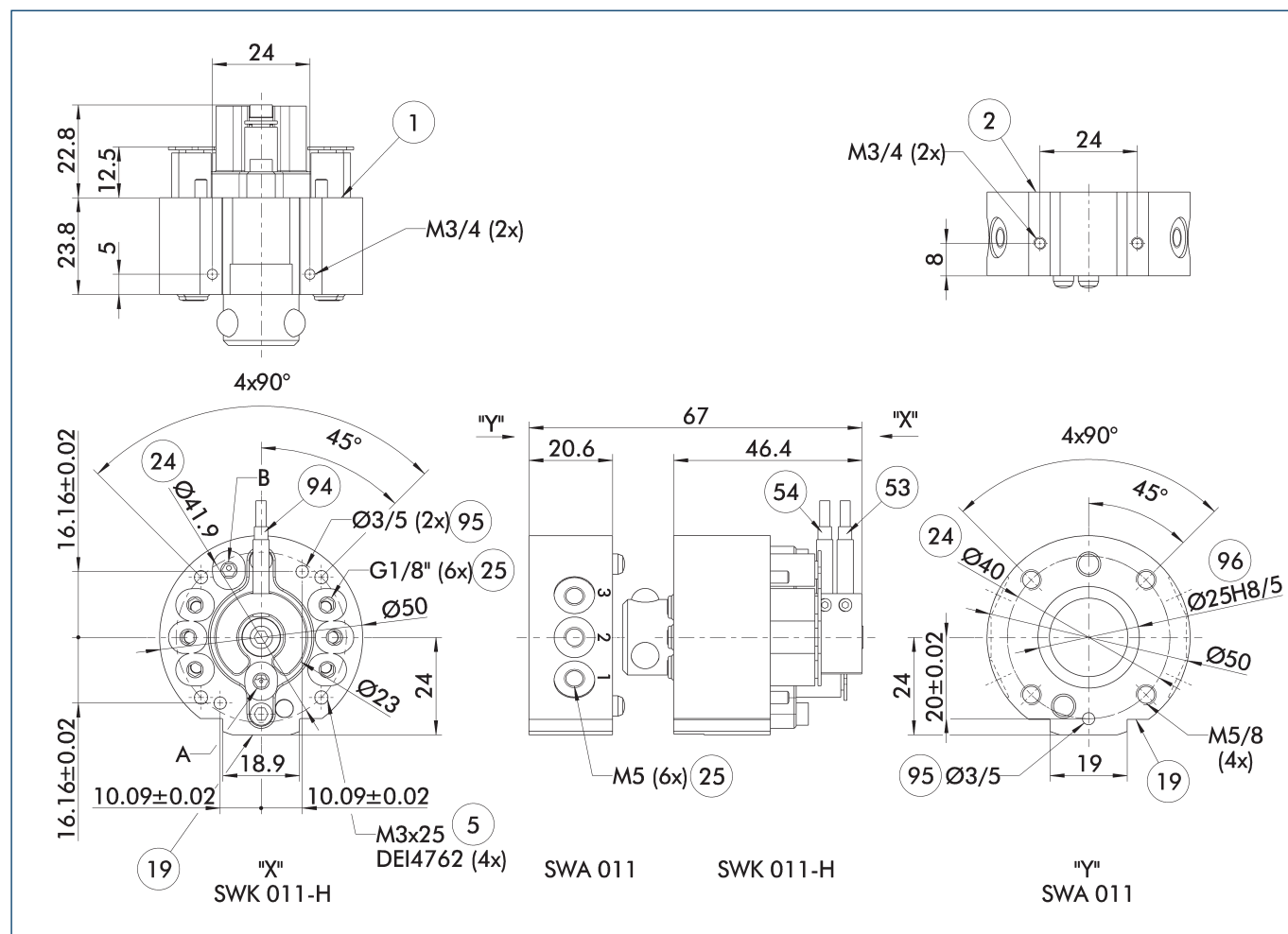


Il disegno mostra il sistema di cambio rapido nella versione base senza considerare le dimensioni delle opzioni descritte di seguito.

- ① La piastra lato robot montata sulla SWK funge da copertura della camera del pistone. Un sostegno corrispondente mediante la piastra adattatrice è tassativo. Nelle informazioni sul prodotto è riportata un'avvertenza per la configurazione di una piastra adattatrice del genere.

- | | |
|--|--|
| A, a Collegamento dell'aria bloccato | ①9 Superficie di avvvitamento per
opzioni |
| B, b Collegamento dell'aria
sbloccato | ②4 Circonferenza fori |
| ① Collegamento lato robot | ②5 Passanti pneumatici |
| ② Collegamento lato utensile | ③2 Copertura |
| ⑤ Realizzazione del foro passante
per collegamento a vite | ⑨5 Accoppiamento per spine di
centraggio |
| | ⑨6 Sede per centraggio |

Vista principale SWK-011-H



Ideale, grazie ai raccordi assiali dell'aria, per robot dotato di fori passanti.

A, a Collegamento dell'aria bloccato

B, b Collegamento dell'aria sbloccato

① Collegamento lato robot

② Collegamento lato utensile

⑤ Realizzazione del foro passante per collegamento a vite

⑱ Superficie di avvitamento per opzioni

②④ Circonferenza fori

②⑤ Passanti pneumatici

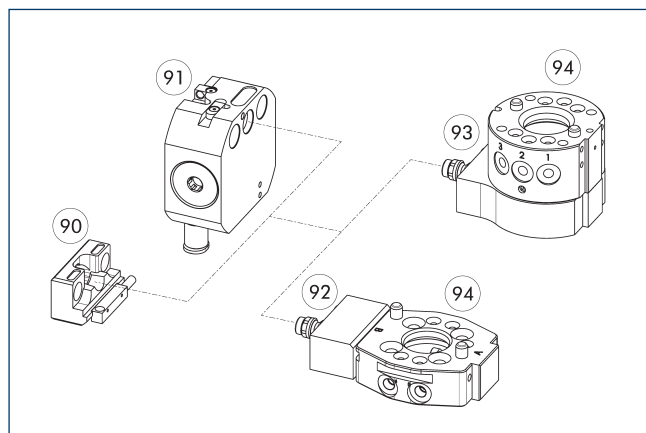
⑤③ Collegamento principale/ diretto, apertura pinza

⑤④ Verifica posizione bloccata

⑨④ Sensore di prossimità opzionale

⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio

⑨⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice SWA 005/011

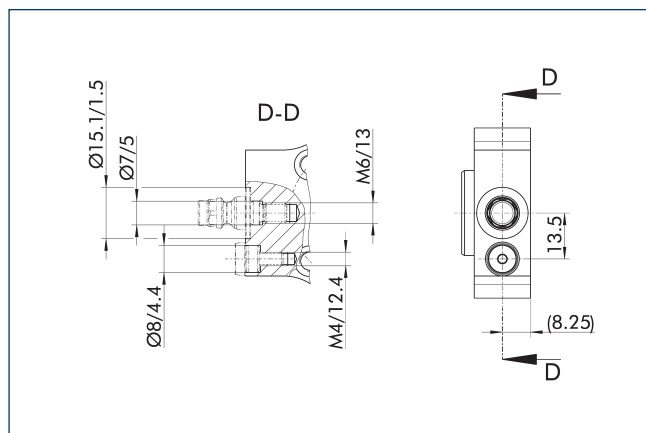
- | | | | |
|----|------------------|----|-----------------------------|
| 90 | SWM-B 050 | 93 | Piastra intermedia |
| 91 | SWM-B 050-V | 94 | Adattatore di cambio rapido |
| 92 | Piastra laterale | | SWA |

- | | |
|---|---|
| ⑤ Realizzazione del foro passante per collegamento a vite | ⑨0 Protezione anti-rotazione (solo per la piastra adattatrice SWM-B -V) |
| ②4 Circonferenza fori | ⑨1 Lato montaggio SWA |
| ⑦3 Accoppiamento per spine di centraggio | ⑨2 Lato attacco SWM-B (-V) |
| ⑦8 Sede per centraggio | |

Descrizione	ID
Sistema di stoccaggio	
SWM-B 050	x1459336
SWM-B 050-V	1442568

Descrizione	ID	Adatto per
Piastrine adattatrici		
A-SWA-005/011-SWM-B Ø50	x1523807	SWA 005, SWA 011
A-SWA-005/011-SWM-B Ø50-V	x1523840	SWA 005, SWA 011

Piastra di adattamento ISO-A31.5-R



Technical drawing of the 1000W 24VDC LED light fixture, showing front and side views with dimensions.

Front View Dimensions:

- Outer diameter: $\varnothing 95$
- Inner diameter (mounting holes): $\varnothing 5$
- Mounting hole diameter: $\varnothing 31.5$

Side View Dimensions:

- Total height: 22.5
- Mounting bracket height: 9.6
- Mounting bracket inner diameter: $\varnothing 20$
- Base diameter: $\varnothing 52$
- Base height: 19.5

- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Collegamento lato robot | ⑨5 Accoppiamento per spine di centraggio |
| ② Collegamento lato utensile | |
| ③3 Circonferenza fori DIN ISO-9409 | ⑨6 Sede per centraggio |

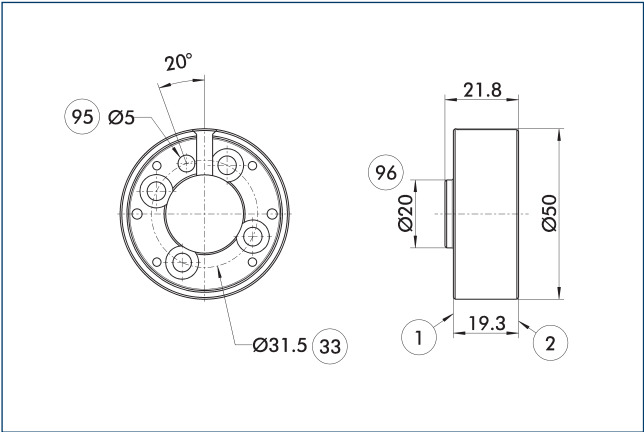
Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	Adatto per
Piastre adattatrici		
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

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-011-IS0-A31.5	0302221	

- ❗ Piastra adattatrice per il master di cambio rapido senza controllo della corsa del pistone, non adatto sulla testa a cambio rapido per robot con polso cavo.

Piastra di adattamento ISO-A31.5-SIP-R



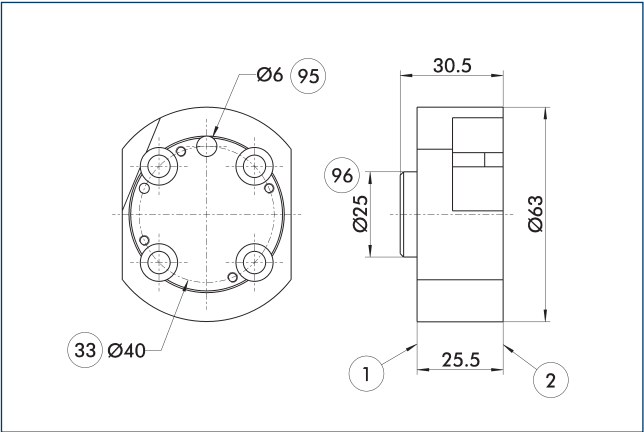
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-011-ISO-A31.5-SIP	0302226	

- ① Piastra adattatrice per il master di cambio rapido con controllo della corsa del pistone, non adatto sulla testa a cambio rapido per robot con polso cavo.

Piastra di adattamento ISO-A40-R



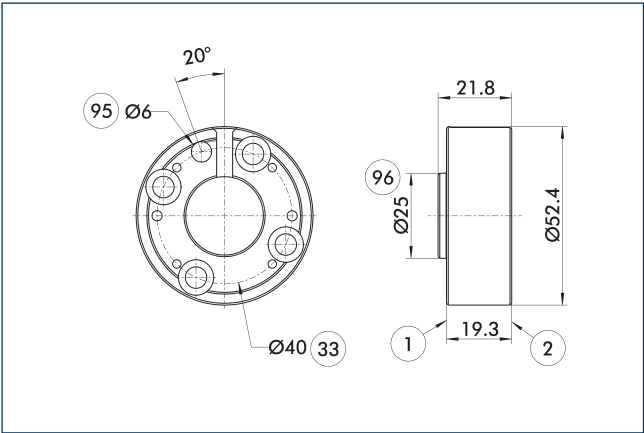
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-011-ISO-A40	0302222	

- ① Piastra adattatrice per il master di cambio rapido senza controllo della corsa del pistone, non adatto sulla testa a cambio rapido per robot con polso cavo.

Piastra di adattamento ISO-A40-SIP-R



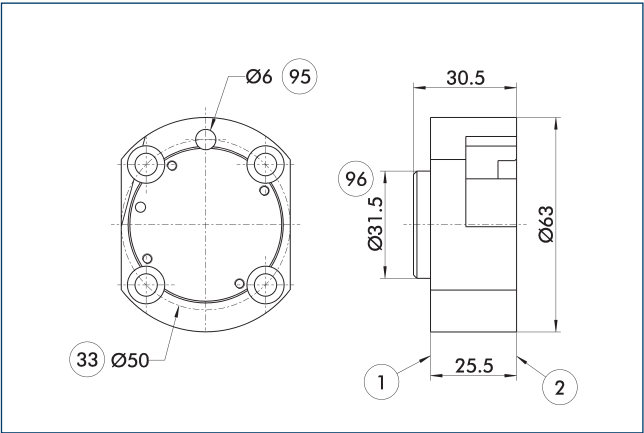
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-011-ISO-A40-SIP	0302227	

- ① Piastra adattatrice per il master di cambio rapido con controllo della corsa del pistone, non adatto sulla testa a cambio rapido per robot con polso cavo.

Piastra di adattamento ISO-A50-R



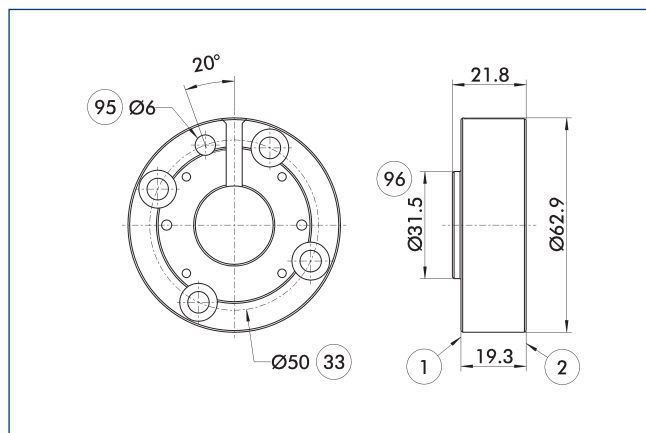
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-011-ISO-A50	0302223	

- ① Piastra adattatrice per il master di cambio rapido senza controllo della corsa del pistone, non adatto sulla testa a cambio rapido per robot con polso cavo.

Piastra di adattamento ISO-A50-SIP-R



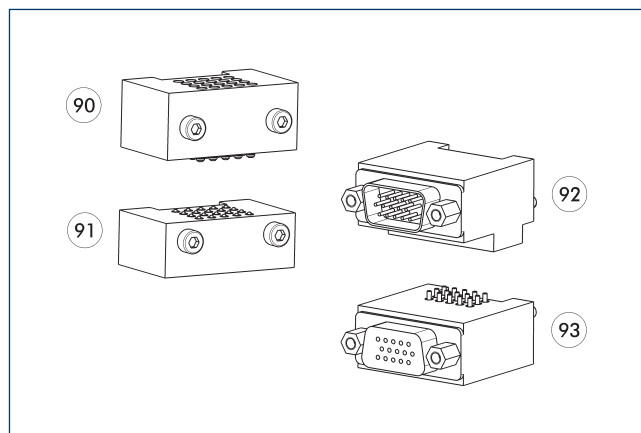
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID
Lato robot	
A-SWK-011-ISO-A50-SIP	0302228

- ① Piastra adattatrice per il master di cambio rapido con controllo della corsa del pistone, non adatto sulla testa a cambio rapido per robot con polso cavo.

Modulo elettrico passante



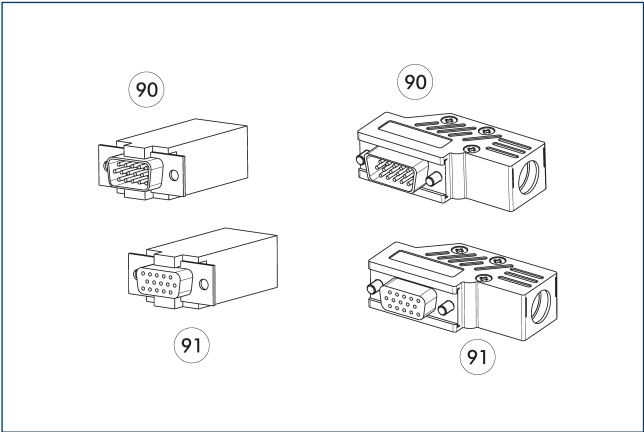
- ⑨① E... lato robot ⑨② A.../B... lato robot
 ⑨① E... lato utensile ⑨③ A.../B... lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per segnale sul lato 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
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
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 Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SW0" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Connettore per cavo



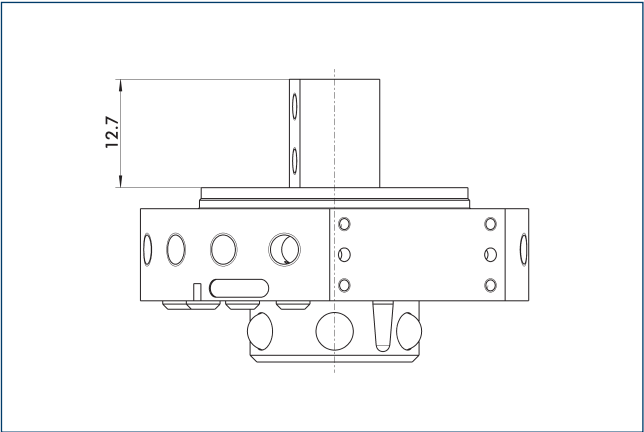
90 Spina D-Sub

91 Connettore D-Sub

Descrizione	ID	
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-A15-K-90	0301301	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-A15-A-90	0301302	
Connettore per cavo diritto, lato robot		
KAS-A15-K-0	0301264	
Connettore per cavo diritto, lato utensile		
KAS-A15-A-0	0301265	
Prolunga per cavo		
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	

❶ Informazioni dettagliate e ulteriori cavi con connettori sono disponibili su schunk.com

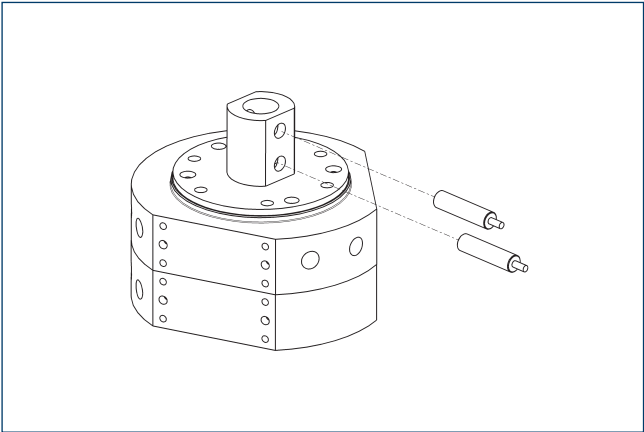
Controllo della corsa del pistone



Il disegno mostra l'altezza minima della piastra adattatrice per installare il sistema di controllo della corsa del pistone.

Descrizione	ID	
Controllo della corsa del pistone		
SWK-011-SIP	0302318	

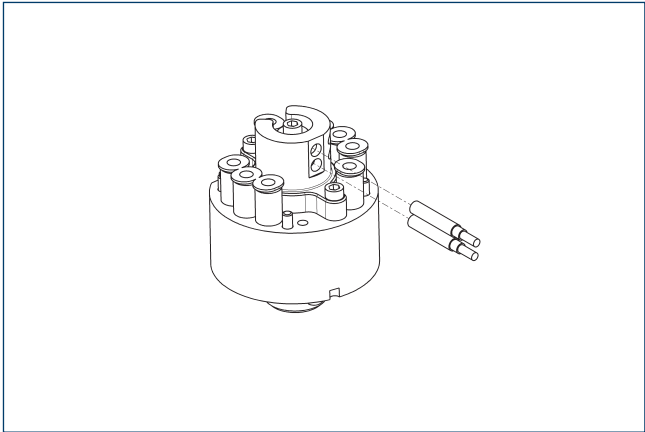
Controllo della corsa del pistone



Descrizione	ID	Spesso combinato
Sensore induttivo di prossimità		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
Cavo di connessione		
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 per connettore/presa		
CLI-M8	0301463	

① Per ogni unità sono richiesti due sensori (contatto normalmente aperto) e una prolunga opzionale. Vi preghiamo di notare che il raggio minimo di curvatura consentito per i cavi dei sensori è generalmente di 35 mm.

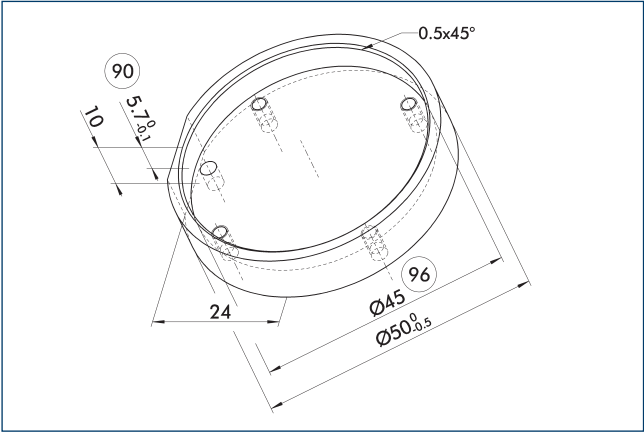
Verifica della corsa del pistone per SWK-011-H



Descrizione	ID	Spesso combinato
Sensore induttivo di prossimità		
IN 41-S-M8-PNP	1325755	
Cavo di connessione		
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 per connettore/presa		
CLI-M8	0301463	

① Due sensori sono richiesti per ciascuna unità, per il monitoraggio di due posizioni. In alternativa, prolunghe e distributori per sensori sono disponibili. Varianti di prodotto aggiuntive del sensore e ulteriori informazioni e dati tecnici possono essere trovate nel capitolo del catalogo del sistema di sensori.

Configurazione della piastra adattatrice



⑨ Profondità consigliata della piastra adattatrice ⑨6 Sede per centraggio

Raccomandazioni per il design della piastra adattatrice.



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*

