



Superior Clamping and Gripping



Informacje o produkcie

Układ szybkiej wymiany SWS 005

Modułowy. Wytrzymały. Elastyczny.

Systemy szybkiej wymiany SWS

Pneumatyczny układ wymiany narzędzia z opatentowanym układem blokowania

Zakres zastosowania

Stosuje się, gdy konieczne jest zapewnienie krótkiego czasu zmiany z urządzenia obsługowego na narzędzie (paleta, chwytak)

Zalety – Korzyści dla użytkownika

Kompletna seria obejmująca 14 rozmiarów zapewniające optymalny dobór rozmiaru i szeroki wachlarz zastosowań

Opatentowany, zabezpieczony mechanizm blokujący zapewniający dokładne połączenie uchwytu szybkiej wymiany i adaptera

Możliwość ręcznego odblokowania awaryjnego brak sił przeciwnych sprężyn

Wszystkie elementy funkcyjne wykonano ze stali utwardzanej w celu zapewnienia wysokiej wytrzymałości mechanicznej układu wymiany

Szeroki zakres modułów elektrycznych, pneumatycznych i cieczy obsługujący powszechnie stosowane systemy przesyłania energii

Zintegrowany przepust pneumatyczny zapewniający bezpieczne zasilanie modułów i narzędzi obsługowych

Możliwość przesyłania układów cieczy z możliwością zastosowania samo uszczelniających się połączeń

Kodowanie po stronie adaptera poprzez złącze wtyku

Odpowiednie stojaki do wszystkich rozmiarów w celu zapewnienia optymalnej adaptacji do wszystkich zastosowań

Schemat montażu ISO zapewnia łatwy montaż w większości robotów bez konieczności zastosowania dodatkowych adapterów



Rozmiary
Ilość: 16



Masa obsługowa
1.4 .. 300 kg



Moment obciążenia Mx
2.8 .. 7170 Nm

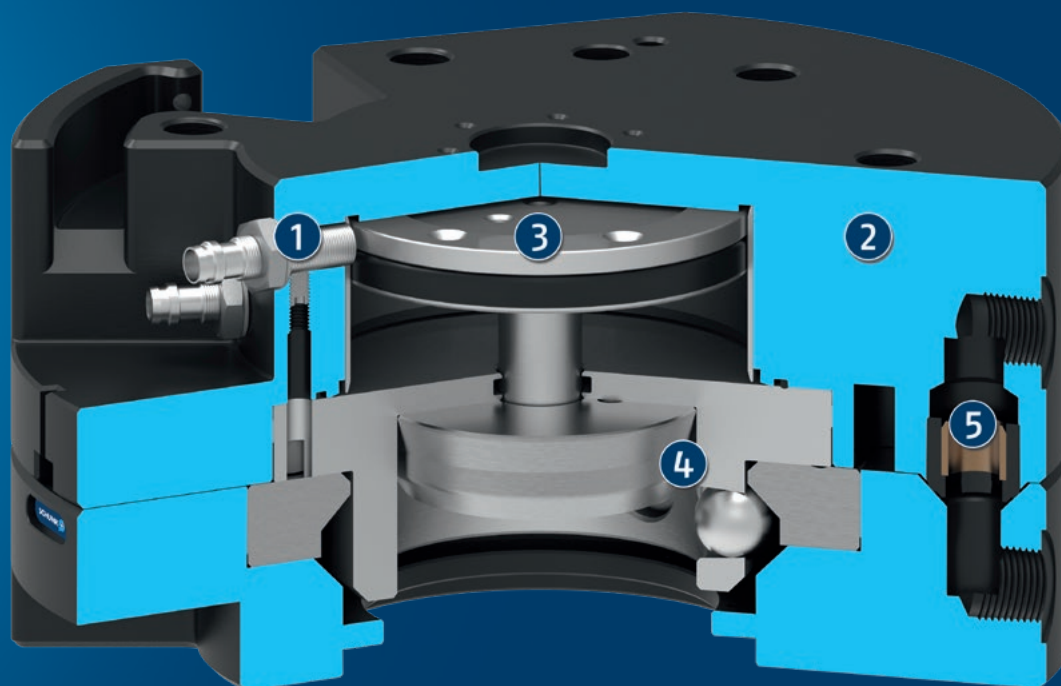


Moment obciążenia Mx
3.45 .. 3800 Nm

Opis działania

Automatyczna wymiana efektora końcowego (np. chwytaka, podciśnieniowego układu chwytającego, narzędzia zasilanego pneumatycznie lub elektrycznie, zgrzewadła itd.), zwiększa elastyczność robota. Układ szybkowymienny (SWS) składa się z uchwytu szybkowymiennego (SWK) oraz adaptera

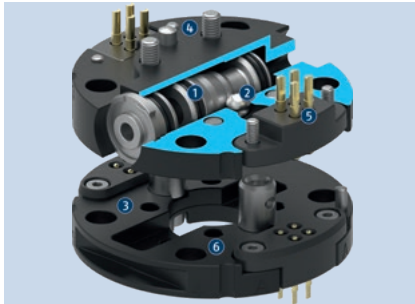
szybkowymiennego (SWA). SWK montowany jest na robocie i łączy się z SWA przymocowanym do narzędzia. Tłok blokujący zasilany pneumatycznie – posiadający opatentowaną konstrukcję – zapewnia bezpieczne połączenie. Po złączeniu przepust pneumatyczny i elektryczny automatycznie zasilają narzędzie robota.



- ① **Monitoring czujnika urządzenia blokującego**
opcjonalnie, do niezawodnego monitoringu procesu stanu zablokowanego
- ② **Obudowa**
Zoptymalizowany pod kątem ciężaru dzięki użyciu stopu aluminium o dużej wytrzymałości
- ③ **Napęd**
pneumatyczne, wydaje i łatwe do przenoszenia
- ④ **Mechanizm blokujący**
blokowanie i odblokowywanie bez obciążenia, zabezpieczenie w stanie zablokowanym
- ⑤ **Przepust powietrza**
bez obrysów interfejsowych dzięki integracji z obudową. Odpowiedni również do zastosowań podciśnieniowych.

Szczegółowy opis działania

Rysunek przekrojowy SWS-001



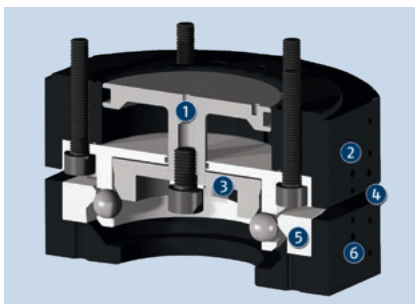
- ❶ Napęd pneumatyczny, wydaje i łatwe do przenoszenia
- ❷ Mechanizm blokujący blokowanie i odblokowywanie bez obciążenia, zabezpieczenie w stanie zablokowanym
- ❸ Obudowa Zoptymalizowany pod kątem ciężaru dzięki użyciu stopu aluminium o dużej wytrzymałości
- ❹ Możliwości centrowania i montażu za pomocą standardowego interfejsu ISO 9409 do robotów
- ❺ Przepust sygnału elektrycznego brak konturu kolizyjnego, umiejscowione wewnątrz obudowy
- ❻ Przepust powietrza bez obrysów interfejsowych dzięki integracji z obudową. Odpowiedni również do zastosowań podciśnieniowych.

Układ szybkowymienny w położeniu odblokowanym



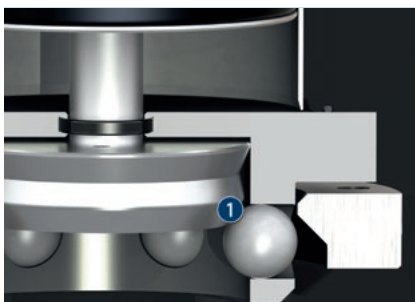
- ❶ Płyta adaptera
- ❷ Uchwyt szybkowymienny SWK
- ❸ Moduł elektryczny, strona robota
- ❹ Mechanizm blokujący
- ❺ Pierścień blokujący
- ❻ Adapter szybkowymienny SWA
- ❼ Moduł elektryczny, strona narzędzia

Widok przekroju w położeniu gotowy do zablokowania



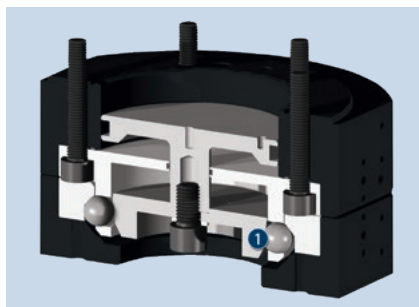
- ❶ Tłok
- ❷ Uchwyt szybkowymienny SWK
- ❸ Tłok blokujący
- ❹ No-Touch-Locking™
- ❺ Pierścień blokujący
- ❻ Adapter szybkowymienny SWA

Widok szczegółowy położenia kulki blokującej w położeniu gotowy do zablokowania



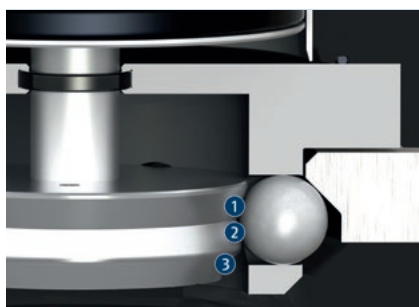
- ❶ Hartowana kulka blokująca znajduje się na 1. stożku krzywki. Pierwszy stożek pozwala rozdzielić głowicę i narzędzie w położeniu zablokowanym.

Widok przekroju układu szybkowymennego w położeniu zablokowanym



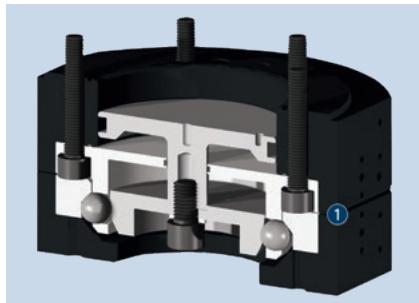
- ❶ Po wzbudzeniu tłoka, kulki blokujące są przepychane pod pierścieniem ze stali hartowanej, a adapter jest naciągany na głowicę.

Widok szczegółowy kulki blokującej w położeniu zablokowanym



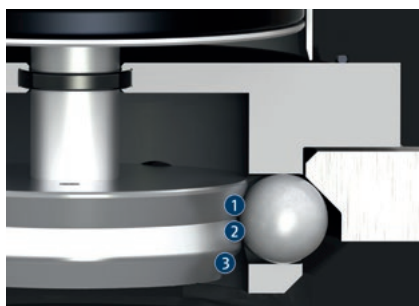
- ❶ Kulki ze stali hartowanej na drugim stożku krzywki wytwarzają niezwykle wysokie siły blokowania.
- ❷ Odporna krzywka zwrotna
- ❸ Pierwszy stożek krzywki

Widok przekroju układu szybkowymennego w położeniu zabezpieczonym



- ❶ Uchwyt i adapter można oddzielić od siebie przy stanie autoblokowania, jeśli tłok jest wzbudzony pneumatycznie za pomocą odblokowującego ciśnienia powietrza.

Widok szczegółowy kulki blokującej w położeniu zabezpieczonym



- ❶ W przypadku spadku ciśnienia, tłok blokujący jest utrzymywany na miejscu dzięki części cylindrycznej tłoka blokującego. Tarcie uszczelki tłoka chroni tłok przed ruchem pod wpływem własnej masy i drgań. Głowica i adapter można rozdzielić poprzez wzbudzenie pneumatyczne tłoka.
- ❷ Odporna krzywka zwrotna
- ❸ Pierwszy stożek krzywki

Ogólne informacje dotyczące serii

Uruchamianie: pneumatyczne, przy użyciu przefiltrowanego sprężonego powietrza wg ISO 8573-1:2010 [7:4:4].

Zasada działania: kulki blokujące wzbudzone przez tłoki blokujące

Przeniesienie energii: zmienna poprzez dołączane moduły przepustowe, w zależności od wielkości modułu

Obudowa: Obudowa składa się z wysoko wytrzymałego, utwardzanego powierzchniowo stopu aluminium. Elementy funkcyjne wykonano z hartowanej stali.

Zakres dostawy: Instrukcja obsługi i konserwacji, deklaracja producenta

Gwarancja: 24 miesiące

Trudne warunki środowiskowe: Pamiętaj, że praca w trudnych warunkach środowiskowych (np. z chłodziwem lub przy występowaniu pyłu odlewniczego i ściernego) może w sposób znaczny ograniczyć żywotność modułów oraz nie jest objęta gwarancją. Jednak w wielu przypadkach możemy wypracować rozwiązanie. Aby uzyskać pomoc, skontaktuj się z nami.

Masa obsługowa: to ciężar całkowitego obciążenia przymocowanego do kołnierza. Podczas projektowania należy zwrócić uwagę na dopuszczalne siły i momenty obrotowe. Przekroczenie zalecanej masy obsługowej skutkuje skróceniem okresu trwałości użytkowej.

Przykład zastosowania

Narzędzie do montażu detali małej lub średniej wielkości. Narzędzie można stosować w czystych lub lekko zabrudzonych środowiskach. Ze względu na system szybkiej wymiany inne narzędzia mogą być zamocowane do kołnierza robota.

- ❶ Systemy szybkiej wymiany SWS
- ❷ Przepust sygnału elektrycznego
- ❸ Moduł kompensacji tolerancji TCU-Z
- ❹ Trójpalcowy chwytak centryczny PZN-plus



Więcej w ofercie SCHUNK...

Poniższe komponenty jeszcze bardziej zwiększają produktywność produktu – stanowią odpowiedni dodatek umożliwiający osiągnięcie najwyższego poziomu funkcjonalności, elastyczności, niezawodności i kontroli produkcji.



Moduł kompensacyjny



Czujnik przeciwwkolizyjny i zabezpieczenia przeciążeniowego



Obrotowy moduł przelotowy



Chwytnik uniwersalny



Indukcyjne wyłączniki zbliżeniowe



Moduł elektroniczny



Pole odkładcze

① Więcej informacji o produktach znajduje się na stronach tych produktów lub w witrynie schunk.com.

Opcje i informacje specjalne

No-Touch-Locking™: Blokowanie bez dotykania. W ten sposób moduł SWS zostaje dokładnie zablokowany, nawet jeśli moduły SWK i SWA nie stykają się.

Opatentowany, zabezpieczony mechanizm blokujący: Duża średnica tłoku oraz blokada chwytająca zewnętrznie zwiększa dopuszczalną wytrzymałość momentu. Części stalowe wykonane z nisko korozyjnego Rc 58.

Wybór systemu szybkiej wymiany SWS

1. Określanie wielkości

Szybka metoda:

Gdy na system szybkiej wymiany firmy SCHUNK działają małe lub średnie siły i momenty, należy wybrać system szybkiej wymiany o obciążeniu porównywalnym z obciążeniem robota.

Jeśli na system szybkiej wymiany SCHUNK działają duże momenty i siły, należy zastosować poniższą metodę, gwarantującą większą precyzję.

Bardziej precyzyjna metoda:

Siły i momenty to kluczowe czynniki przy wyborze odpowiedniego systemu szybkiej wymiany. Oto procedura oszacowania najbardziej niekorzystnego momentu:

- Należy obliczyć przybliżony środek ciężkości (COG) najcięższego używanego efektora końcowego. Obliczyć odległość (D) od COG do dolnej części adaptera szybkowymennego.
- Obliczyć masę (W) najcięższego efektora końcowego.
- Pomnożyć W i D, aby w przybliżeniu określić moment statyczny (M) (lub moment oparty na 1 G przyspieszenia).
- Wybrać system szybkiej wymiany o dużym momencie obciążenia, tzn. równym lub większym niż M.

Ze względu na potencjalnie duże przyspieszenia roboty mogą wytwarzać momenty dwa lub trzy razy większe niż M.

2. Układy pneumatyczne i elektryczne

Określić liczbę wymaganych połączeń pneumatycznych i styków elektrycznych. Większe systemy szybkiej wymiany charakteryzują się większą liczbą połączeń pneumatycznych i styków elektrycznych.

3. Temperatura i substancje chemiczne

Systemy szybkiej wymiany firmy SCHUNK wykorzystują uszczelki nitrylowe do przepustów pneumatyki. Uszczelki O-ring uszczelniają pneumatyczny mechanizm blokujący. Są one odporne na większość czynników chemicznych, a także wytrzymują temperatury w zakresie od -25 do +65°C. Prosimy o kontakt w celu uzyskania informacji na temat zakresów temperatur lub oddziaływania czynników chemicznych w określonych środowiskach.

4. Precyzyjne zastosowania

Należy zawsze przestrzegać specyfikacji podczas pracy w zastosowaniach, które wymagają wysokiej powtarzalności.

Uwaga:

System szybkiej wymiany ma wpływ na siłę i moment, obciążenie, wielkość i powtarzalność robota.

Rozmiary SWS

Opis	Zalecana masa obsługowa [kg]	Maks. moment [Nm] Mx i My	Maks. moment [Nm] Mz	Przepust pneumatyczny	Przyłącze powietrza zablokowane i odblokowane
SWS 001	1.4	2.8	3.45	4x M5	M5
SWS 005	8	37.5	51	6x M5	M5
SWS 007	16	75	102	5x M5	M5
SWS 011	16	75	102	6x M5	M5
SWS 020	25	169.5	220	12x M5	M5
SWS 021	25	169.5	230	8x G1/8"	M5
SWS 022	25	169.5	230	6x G3/8"	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	882	-	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	-	-

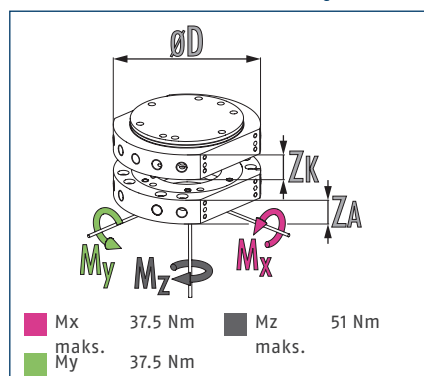
Przykładowe zamówienie SWS

	SW	K	-	110	-	R19	-	G19	-	SM
Opis										
SW										
Strona										
K = głowica (strona robota)										
A = adapter (strona narzędzia)										
Rozmiar										
Moduł opcjonalny										
Rxx, Sxx, Gxx, Kxx = moduł elektryczny										
Pxx = moduł pneumatyczny (obudowa z anodowanego aluminium, nie nadaje się do kontaktu z cieczami)										
Vxx = Moduł podciśnieniowy										
Fxx = Moduł przepustu cieczy (stal nierdzewna, samouszczelnienie)										
000 = Wariant nieużywany										
Monitorowanie za pomocą czujnika zbliżeniowego										
SG = indukcyjny czujnik zbliżeniowy (SWK-040Q/076)										
SM = indukcyjny czujnik zbliżeniowy (SWK-007/022/029/110/160)										
SQ = Indukcyjny czujnik zbliżeniowy (SWK-011H/020H/021H)										
SIP-IN = przygotowany do monitoringu, w zestawie indukcyjny czujnik zbliżeniowy (SWK-011/020/021/027/041/046/060/071)										

Więcej wariantów na zamówienie



Wymiary i maksymalne obciążenia



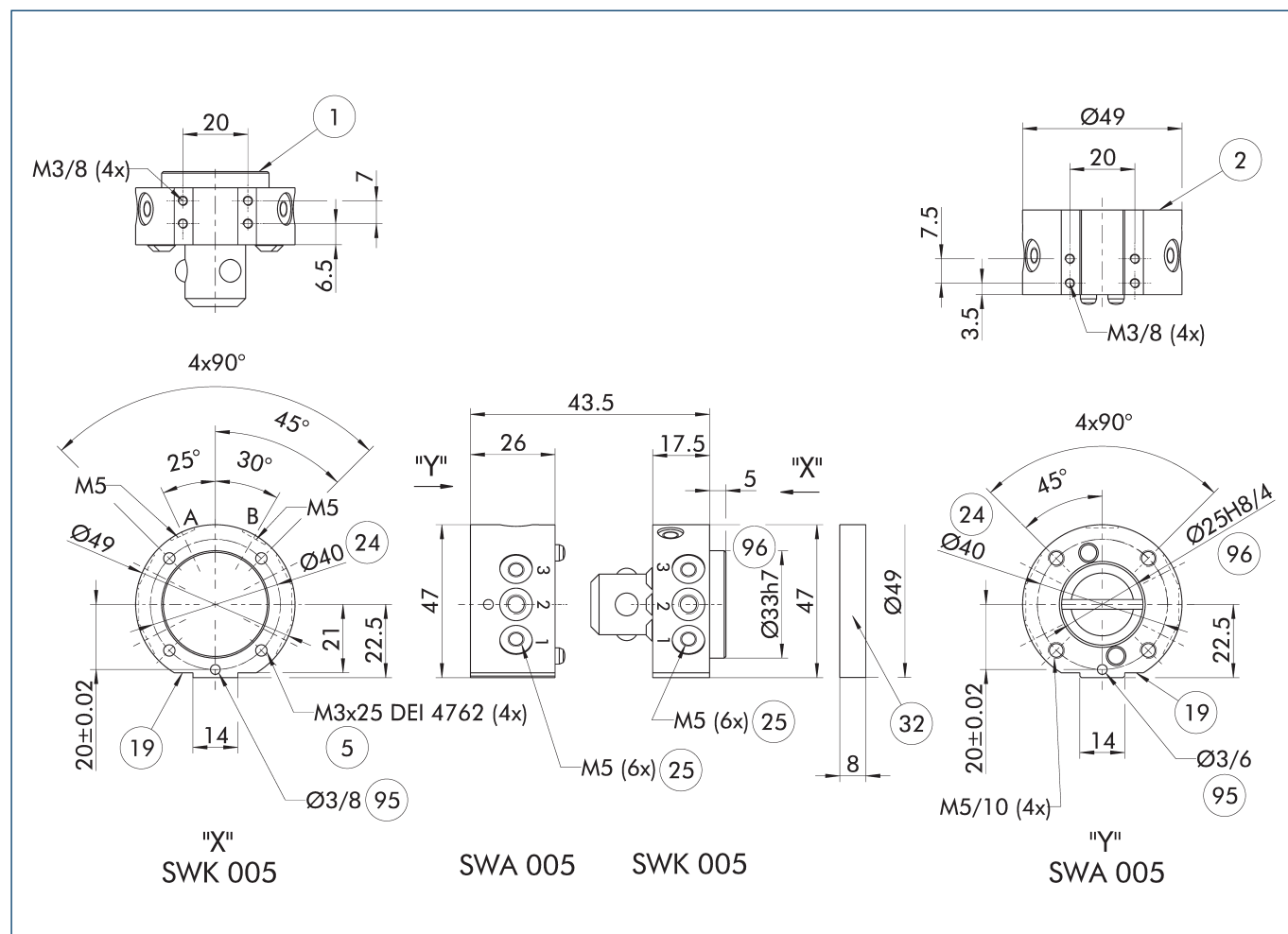
① Jest to maks. suma wszystkich sił i momentów, które mogą działać na układ wymiany zapewniając prawidłowe działanie.

Dane techniczne

Opis		SWK-005-000-000	SWA-005-000-000
		Uchwyt szybkowymienny	Adapter szybkowymienny
Identyfikator		0302307	0302308
Zalecana masa obsługowa	[kg]	8	8
Siła blokowania	[N]	690	690
Powtarzalność	[mm]	0.015	0.015
Ciężar	[kg]	0.27	0.09
Min. odległość podczas blokowania	[mm]	1.5	1.5
Maks. odległość podczas blokowania	[mm]	3	3
Gwint złącza powietrznego przepustu pneumatycznego		6x M5	6x M5
Zablokowanie / odblokowanie złącza głównego		M5	
Maks. dopuszczalne przesunięcie osi XY	[mm]	±1	±1
Maks. dopuszczalne przesunięcie kątowe	[°]	±2	±2
Min./maks. temperatura otoczenia	[°C]	5/60	5/60
Min./maks. ciśnienie robocze	[bar]	4,5/6,9	4,5/6,9
Wymiary Ø D x Z*	[mm]	49 x 17,5	49 x 26
Schemat połączenia śrubowego		S5	S5

* Uwaga: wysokości głowicy systemu wymiany (ZK) i adaptera systemu wymiany (ZA) są różne. Suma tych wysokości stanowi całkowitą wysokość połączonych systemu wymiany.

Główny widok



Rysunek pokazuje konstrukcję podstawową układu szybkiej wymiany, bez uwzględnienia wymiarów dla opcji opisanych poniżej.

- ① Płytkę po stronie robota przymocowaną do modułu SWK stanowi pokrywę komory tłoka. Konieczne jest wsparcie jej przez płytę adaptera. Informacja o konstrukcji tej płytki adaptera – zob. informacje o produkcie.

A, a Przyłącze powietrza zablokowane

B, b Przyłącze powietrza odblokowane

① Złącze po stronie robota

② Złącze po stronie narzędzia

⑤ Otwór przelotowy połączenia śrubowego

①9 Powierzchnia do montażu elementów wariantowych

②4 Kołnierz złącza

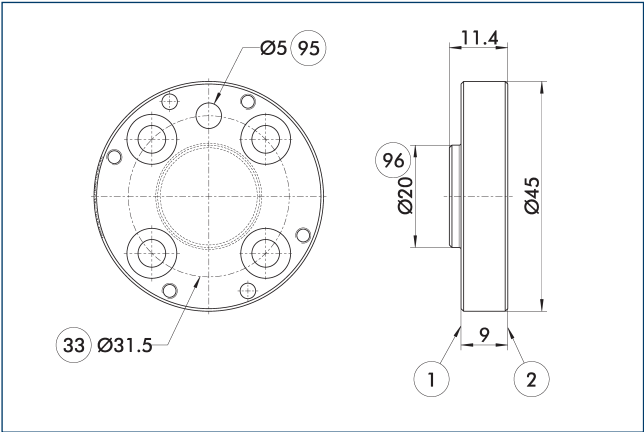
②5 Przepusty pneumatyczne

③2 Pokrywa

⑨5 Pasuje do trzpieni centrujących

⑨6 Pasuje do elementów centrujących

Płyta adaptera ISO-A31.5-R

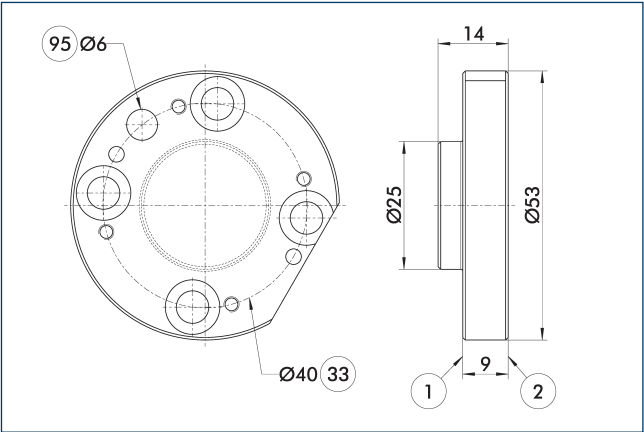


- 1 Złącze po stronie robota
- 2 Złącze po stronie narzędzia
- 33 Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409
- 95 Pasuje do trzpieni centrujących
- 96 Pasuje do elementów centrujących

Płyta adaptera po stronie robota

Opis	Identyfikator	
Strona robota		
A-SWK-005-ISO-A31.5	1302326	

Płyta adaptera ISO-A40-R

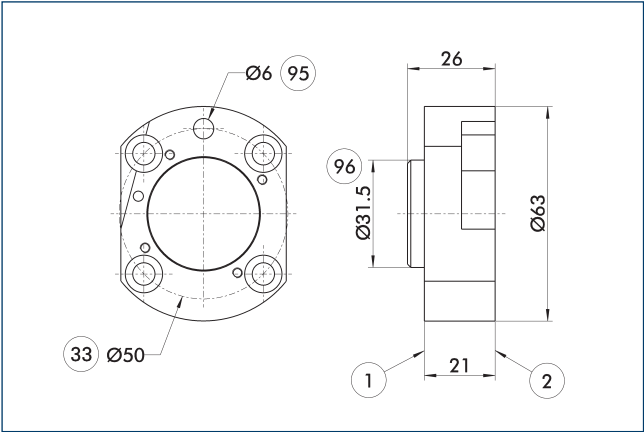


- 1 Złącze po stronie robota
- 2 Złącze po stronie narzędzia
- 33 Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409
- 95 Pasuje do trzpieni centrujących
- 96 Pasuje do elementów centrujących

Płyta adaptera po stronie robota

Opis	Identyfikator	
Strona robota		
A-SWK-005-ISO-A40	1302327	

Płyta adaptera ISO-A50-R

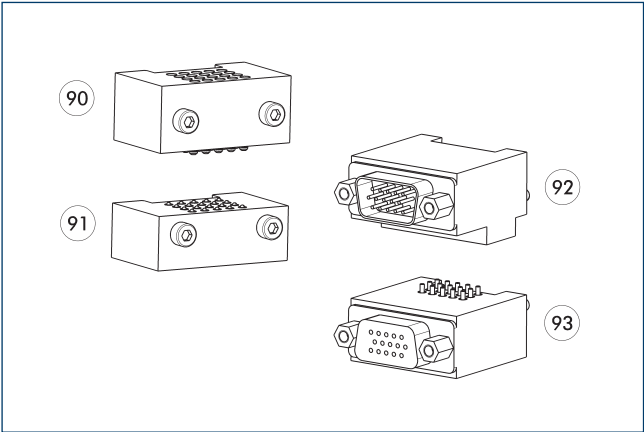


- 1 Złącze po stronie robota
- 2 Złącze po stronie narzędzia
- 33 Kołnierz złącza zgodny z DIN ISO-9409
- 95 Pasuje do trzpieni centrujących
- 96 Pasuje do elementów centrujących

Płyta adaptera po stronie robota

Opis	Identyfikator	
Strona robota		
A-SWK-005-ISO-A50	0302220	

Moduł przepustu elektrycznego



- 90

E..., strona robota
- 91

E..., strona narzędzia
- 92

A.../B... strona robota
- 93

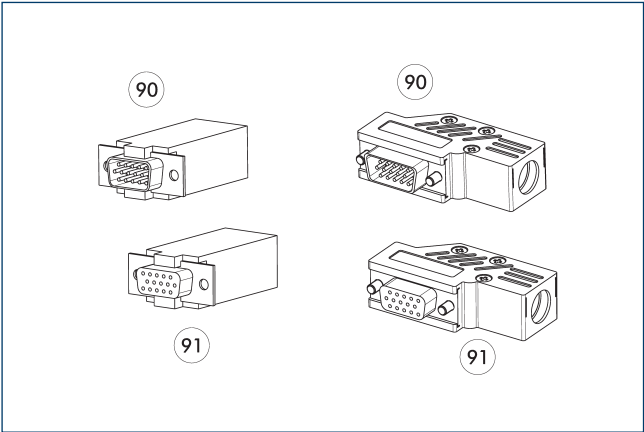
A.../B... strona narzędzia

Moduły do przesyłu sygnałów elektrycznych.

Opis	Identyfikator	Liczba sworzní
Moduł przepustowy do sygnału po stronie robota		
SW0-B15-K	9937326	15
SW0-E10-005-K	9935799	10
SW0-E2A-K	9941289	20
SW0-E3A-K	9941631	30
SW0-EM8-005-K	9966150	8
Moduł przepustowy do sygnału po stronie narzędzi		
SW0-B15-A	9937327	15
SW0-E10-005-A	9935800	10
SW0-E2A-A	9941290	20
SW0-E3A-A	9941632	30
SW0-EM8-005-A	9966151	8

① Dodatkowe informacje oraz inne moduły i odpowiednie złącza kablowe można znaleźć w katalogu w rozdziale „SW0” lub na naszej stronie internetowej.

Złącze kablowe

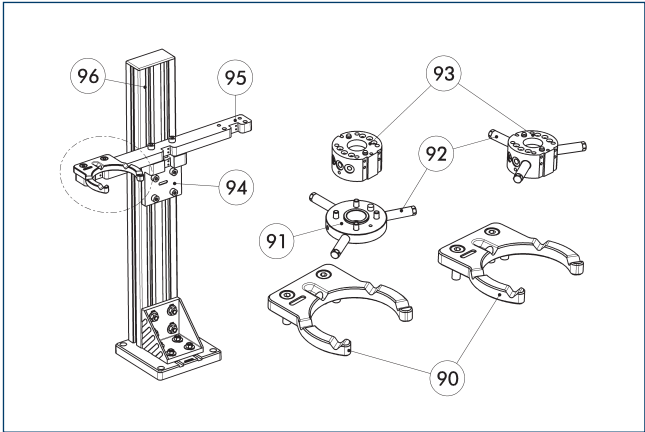


90 Wtyk złącza D-sub 91 Złącze D-sub

Opis	Identyfikator	
Kątowy wtyk kabla, strona robota		
KAS-A15-K-90	0301301	
Kątowy wtyk kabla, strona narzędzia		
KAS-A15-A-90	0301302	
Prosty wtyk kabla, strona robota		
KAS-A15-K-0	0301264	
Prosty wtyk kabla, strona narzędzia		
KAS-A15-A-0	0301265	

Informacje o innych złączach kablowych można znaleźć w katalogu w rozdziale „Opcje” lub na naszej stronie internetowej.

Stojak magazynowy układu wymiany narzędzi SWM-S

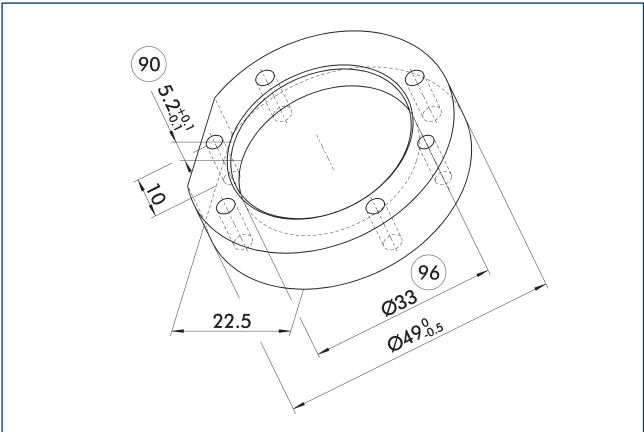


90 Płytkę magazynową 94 Blok mocujący
91 Wykrój płytki pośredniej 95 Adapter 3 położeń
92 Sworzeń detalu 96 Profil pionowy
93 Adapter szybkowymienny SWA

Modułowy stojak magazynowy zaprojektowano do konkretnego rozmiaru. Modułowa konstrukcja układu pozwala skonfigurować własny stojak magazynowy. Dzięki temu uzyskuje się stojak magazynowy spełniający konkretne wymagania, biorąc pod uwagę liczbę narzędzi, pozycje osadzania oraz wielkość narzędzi. Dodatkowe informacje – zob. rozdział "Stojak magazynowy SWM"

Opis	Identyfikator	
Płytkę magazynową		
SWM-TSS-3310	0302571	
SWM-TSS-3312	0302573	
Sworzeń detalu		
SWM-TSS-M5-3303	0302577	
Wykrój płytki pośredniej		
SWM-TSS-3314	0302575	

Konstrukcja płyty adaptera



90 Zalecana głębokość płytki adaptera 96 Pasuje do elementów centrujących

Zalecenia dotyczące projektowania płyty adaptera. Jeśli używana jest płyta adaptera, pokrywa komory tłoka jest zdejmowana, a płyta adaptera służy do uszczelniania.



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*

