



Hand in hand for tomorrow



Scheda tecnica di prodotto

Sistema di cambio rapido SWS

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



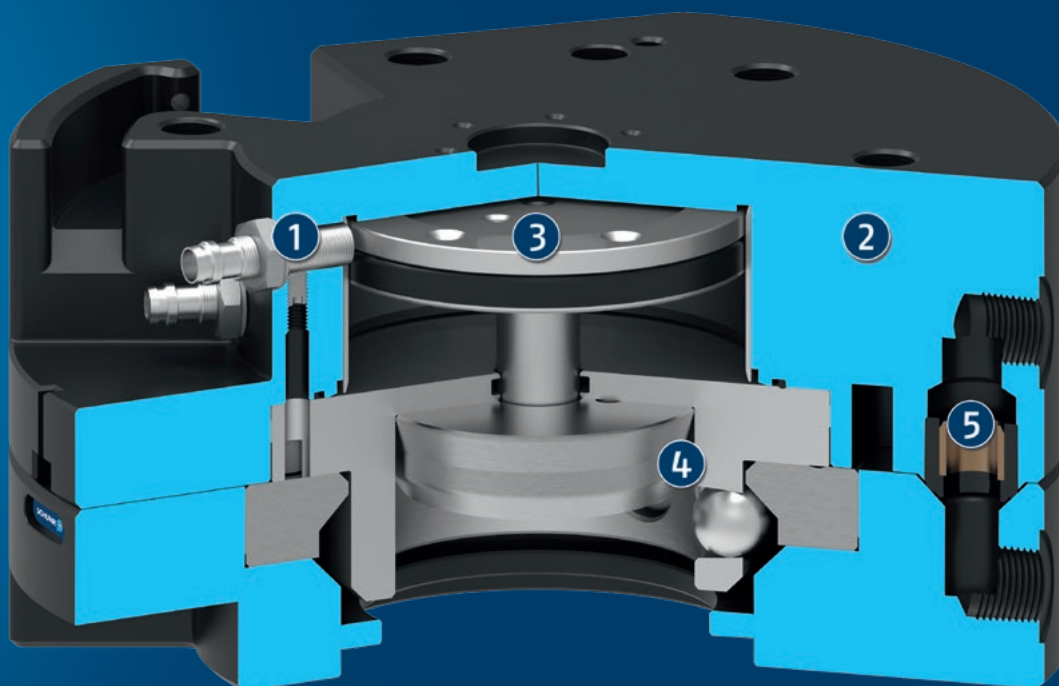
Carico di coppia Mz
3.45 .. 3800 Nm

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



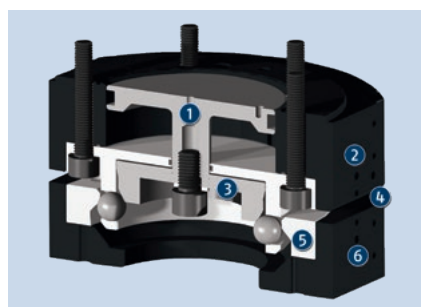
- ① Azionamento pneumatico ed efficiente in caso di semplice manipolazione
- ② Meccanismo di bloccaggio Bloccaggio e sbloccaggio irreversibile allo stato bloccato
- ③ Corpo a peso ridotto grazie all'impiego di lega di alluminio anodizzata dura e ad alta resistenza
- ④ Possibilità di centraggio e montaggio Mediante interfaccia standardizzata ISO 9409 per robot
- ⑤ Passanti elettrici nessun ingombro aggiuntivo, in quanto integrata nell'alloggiamento
- ⑥ 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



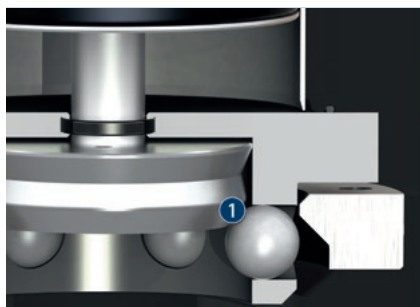
- ① Piastra adattatrice
- ② Testa di cambio rapido SWK
- ③ Modulo elettrico lato robot
- ④ Meccanismo di bloccaggio
- ⑤ Anello di chiusura
- ⑥ Adattatore di cambio rapido SWA
- ⑦ Modulo elettrico lato utensile

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



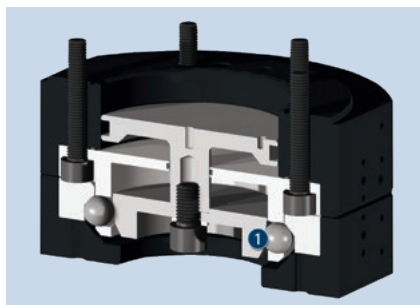
- ① Pistoni
- ② Testa di cambio rapido SWK
- ③ Pistone di bloccaggio
- ④ No-Touch-Locking™
- ⑤ Anello di chiusura
- ⑥ Adattatore di cambio rapido SWA

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



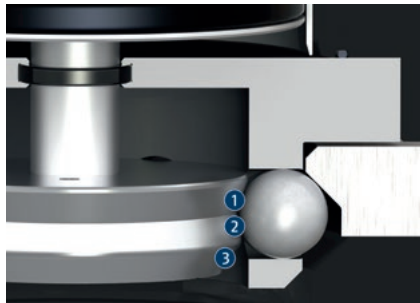
- ① La sfera temprata tocca il primo smusso del pistone di bloccaggio. Nessun contatto tra testa e adattatore durante il bloccaggio.

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.

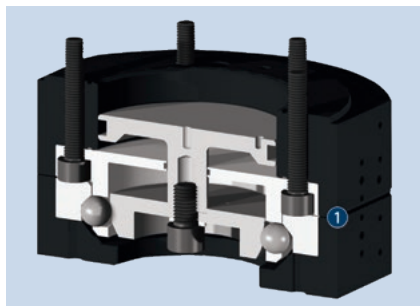
Vista dettagliata della sfera di bloccaggio in posizione bloccata



- ① La sfera tocca il secondo smusso del pistone di bloccaggio: il risultato è una potenza di bloccaggio estremamente forte.

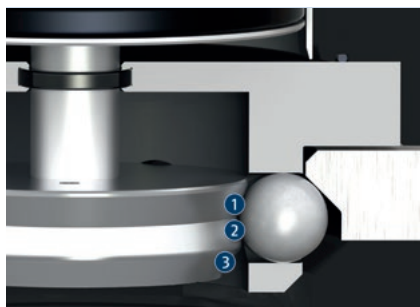
- ② Smusso ad arresto automatico
- ③ Primo smusso di bloccaggio

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

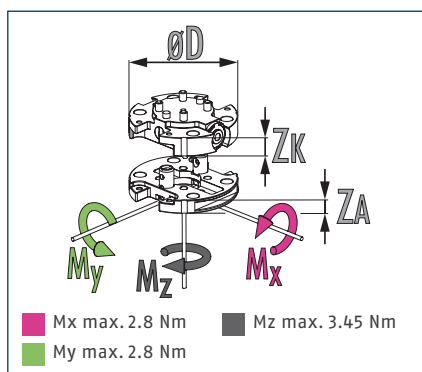
Descrizione	Peso consigliato da manipolare [kg]	Momento max. [Nm] M_x e M_y	Momento max. [Nm] M_z	Passanti pneumatici	Collegamenti dell'aria bloccati e sbloccati
SWS 001	1.4	2.8	3.45	4x M5	M3
SWS 007	16	61	38	5x M5	M5
SWS 011	16	61	38	6x M5	M5
SWS 020	25	169.5	105	12x M5	M5
SWS 021	25	169.5	105	8x G1/8"	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

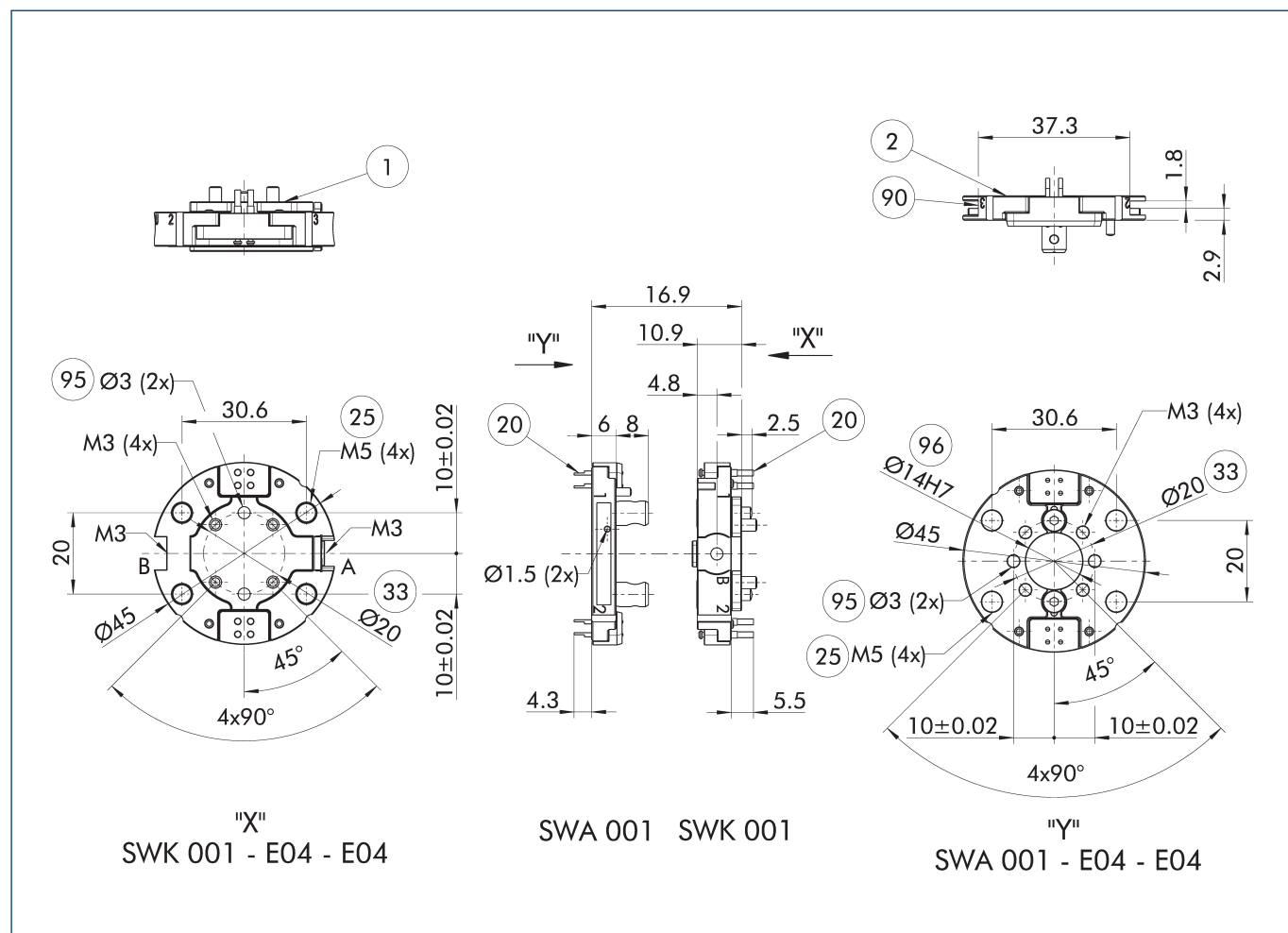


① Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

Dati tecnici

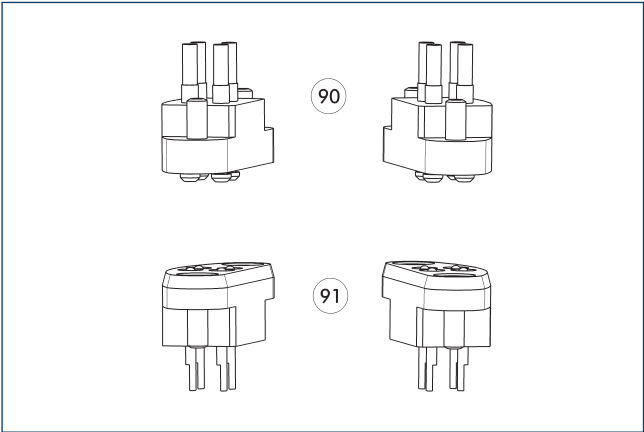
Descrizione		SWK-001-000-000	SWA-001-000-000	SWK-001-E04-E04	SWA-001-E04-E04
		Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido	Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido
ID		0302290	0302291	0302292	0302293
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	1.4	1.4	1.4	1.4
Forza di bloccaggio	[N]	170	170	170	170
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Peso	[kg]	0.03	0.02	0.08	0.04
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	1	1	1	1
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		4x M5	4x M5	4x M5	4x M5
Blocco/sblocco collegamento principale		M3		M3	
Numero dei passanti elettrici				8	8
Tensione	[V]			50	50
Corrente max.	[A]			3	3
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±0.3	±0.3	±0.3	±0.3
Offset angolare max. consentito	[°]	±0.8	±0.8	±0.8	±0.8
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	45 x 10.9	45 x 6	45 x 10.9	45 x 6
Diagramma di collegamento viti		S1	S1	S1	S1

* *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.



- | | |
|---|--|
| A, a Collegamento dell'aria bloccato | (25) Passanti pneumatici |
| B, b Collegamento dell'aria sbloccato | (33) Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| (1) Collegamento lato robot | (90) Scanalatura per magazzino utensili |
| (2) Collegamento lato utensile | (95) Accoppiamento per spine di centraggio |
| (20) Collegamento per passaggio elettrico integrato | (96) Sede per centraggio |

Modulo elettrico passante



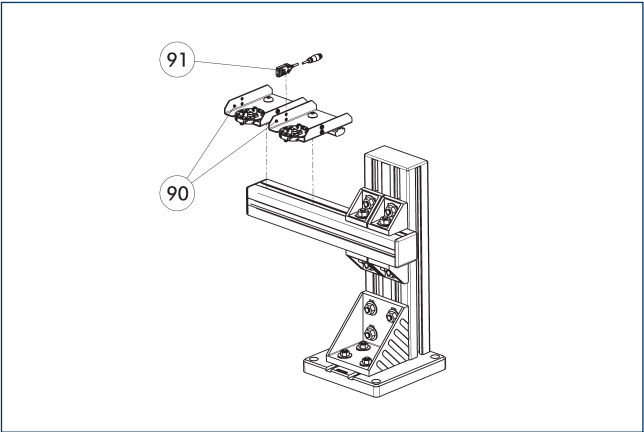
90 Lato robot 91 Lato uscita

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SW0-E04-K	9960359	4
SW0-E06-K	9962997	6
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-E04-A	9960360	4
SW0-E06-A	9962998	6

① Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SW0" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Magazzino a cambio rapido SWM-S-001

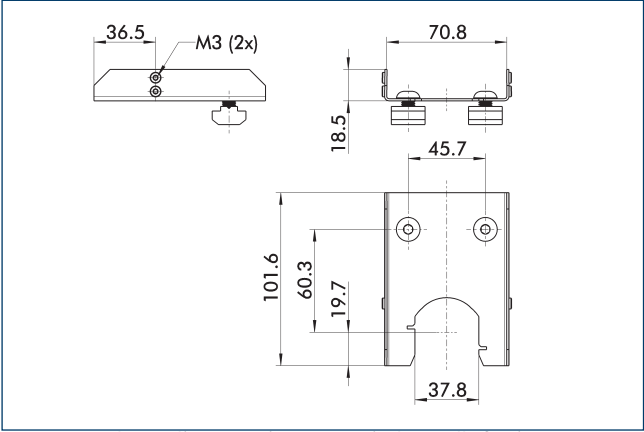


90 Piastra di stoccaggio 91 Sensore

Il magazzino modulare è progettato per la specifica grandezza. La struttura modulare del sistema permette di personalizzare il proprio magazzino in funzione delle applicazioni, configurandolo a seconda della quantità di utensili, della posizione di deposito e delle dimensioni degli utensili. Per ulteriori informazioni consultare il capitolo "Magazzino utensili SWM"

Descrizione	ID	
Piastra di stoccaggio		
SWM-TSS-MM-7869	x0303276	
Sensore		
SWM-SMA-7869	0303277	

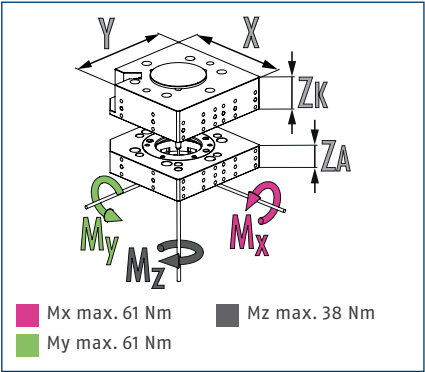
Piastra di stoccaggio SWS 001



① Le scanalature di montaggio non sono incluse nella fornitura.



Dimensioni e carichi massimi

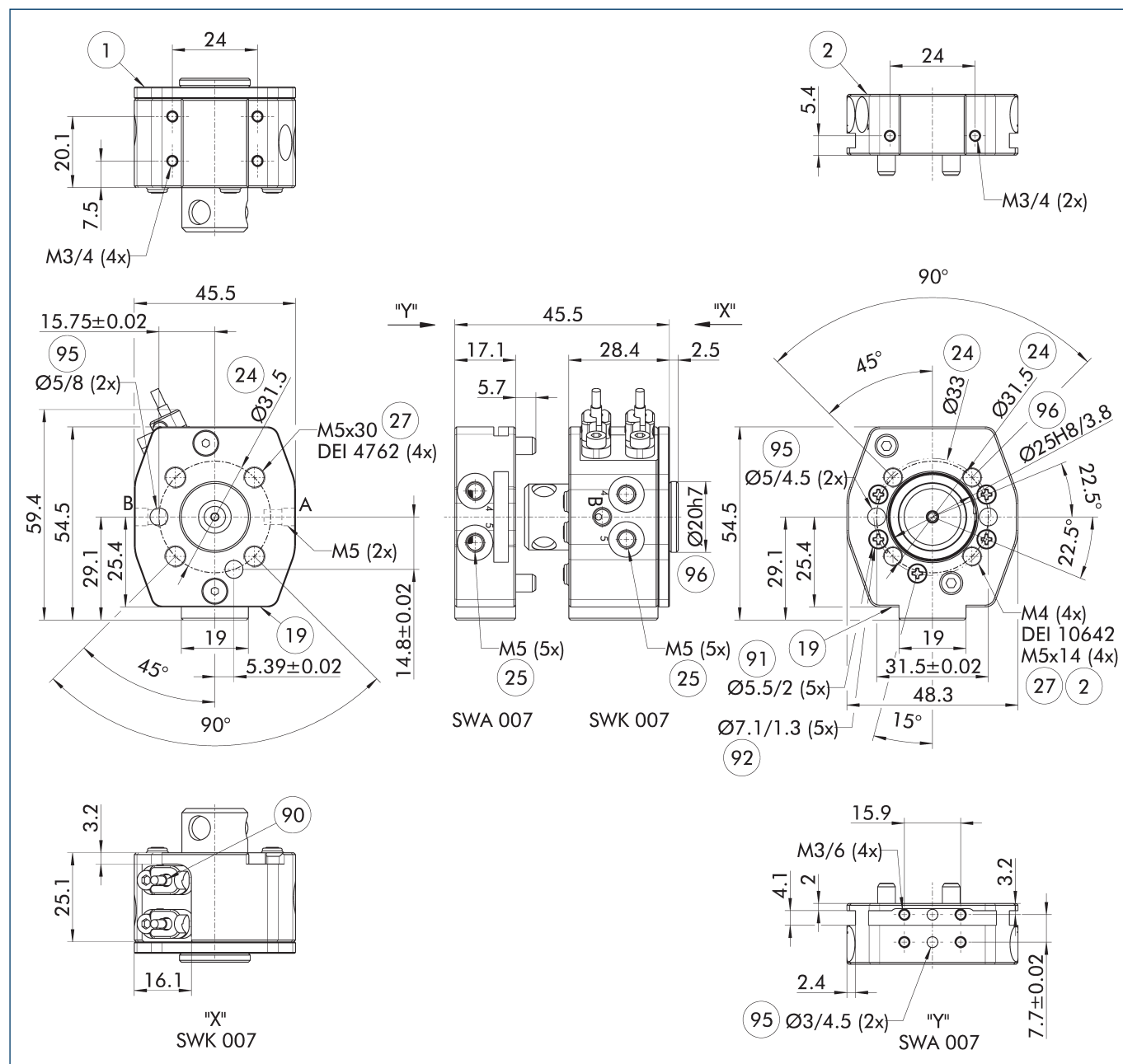


ⓘ Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

Dati tecnici

Descrizione		SWK-007-000-000-IN03	SWA-007-000-000
		Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido
ID		1405836	1365513
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	16	16
Verifica della corsa del pistone		integrata	
Forza di bloccaggio	[N]	1100	1100
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015
Peso	[kg]	0.16	0.08
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	1.5	1.5
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		5x M5	5x M5
Blocco/sblocco collegamento principale		M5	
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±1	±1
Offset angolare max. consentito	[°]	±2	±2
Collegamento lato robot		ISO 9409-1-31.5-4-M5	ISO 9409-1-31.5-4-M5
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni X x Y x Z*	[mm]	54.5 x 45.5 x 28.4	54.5 x 48.3 x 17.1
Diagramma di collegamento viti		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.



- | | |
|--|--|
| A, a Collegamento dell'aria bloccato | (27) Realizzazione del foro passante per l'avvitamento |
| B, b Collegamento dell'aria sbloccato | (90) Sensore IN ... |
| (1) Collegamento lato robot | (91) Collegamento assiale dell'aria (fornito con vite di bloccaggio) |
| (2) Collegamento lato utensile | (92) Foro per guarnizione ad anello (lato posteriore) |
| (19) Superficie di avvitamento per opzioni | (95) Accoppiamento per spine di centraggio |
| (24) Circonferenza fori | (96) Sede per centraggio |
| (25) Passanti pneumatici | |

This exploded view diagram illustrates the assembly of the rear panel. It shows five main components: a small bracket (90), a rear panel unit (91), a mounting plate (92), a circular connector plate (93), and a larger rear panel unit (94). Dashed lines indicate the alignment and assembly sequence between these parts.

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

[illegible]

Descrizione	ID	Adatto per
Piastrine adattatrici		
A-SWA-007-SWM-B 050	x1523812	SWA 007
A-SWA-007-SWM-B 050-V	x1523842	SWA 007

- | Descrizione | ID | Adatto per |
|-----------------------|----------|------------|
| Piastrine adattatrici | | |
| A-SWA-007-SWM-B 050 | x1523812 | SWA 007 |
| A-SWA-007-SWM-B 050-V | x1523842 | SWA 007 |

Technical drawing of a mechanical part, showing front and side views with dimensions and callouts.

Front View (Left):

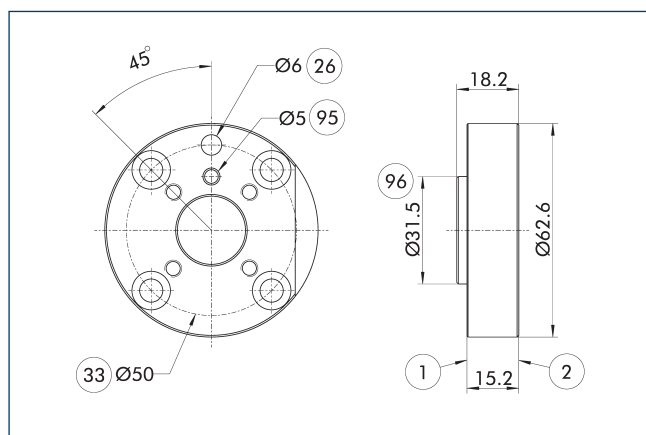
- Overall diameter: $\varnothing 52.6$
- Inner hole diameter: $\varnothing 25$
- Outer hole diameter: $\varnothing 6$
- Angle: 45°
- Angle: 24°
- Callout 33: $\varnothing 40$
- Callout 26: $\varnothing 6$
- Callout 95: $\varnothing 5$

Side View (Right):

- Overall height: 52.6
- Inner hole diameter: $\varnothing 25$
- Outer hole diameter: $\varnothing 6$
- Callout 96: $\varnothing 6$
- Callout 1: 13.9
- Callout 2: 16.9

- | Descrizione | ID | |
|-------------------|---------|--|
| Lato robot | | |
| A-SWK-007-IS0-A40 | 1369388 | |

Piastra di adattamento ISO-A50-R

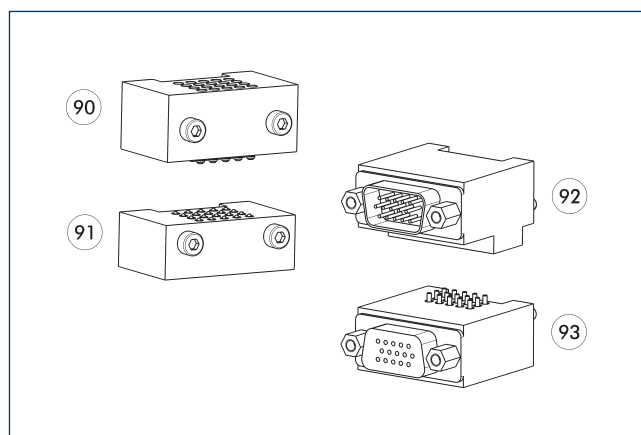


- ① Collegamento lato robot
 ② Collegamento lato utensile
 26 Foro passante
 33 Circonferenza fori DIN ISO-9409
 95 Accoppiamento per spine di centraggio
 96 Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID
Lato robot	
A-SWK-007-ISO-A50	1369392

Modulo elettrico passante



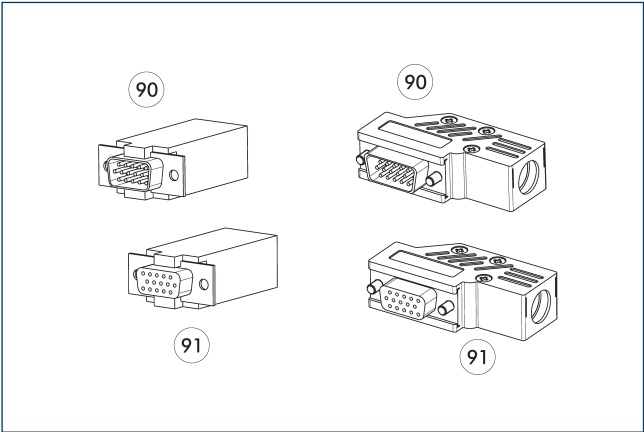
- 90 E... lato robot
 91 E... lato utensile
 92 A.../B... lato robot
 93 A.../B... lato utensile

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-ML12R-K	1426575	12
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-ML12R-A	1426576	12
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

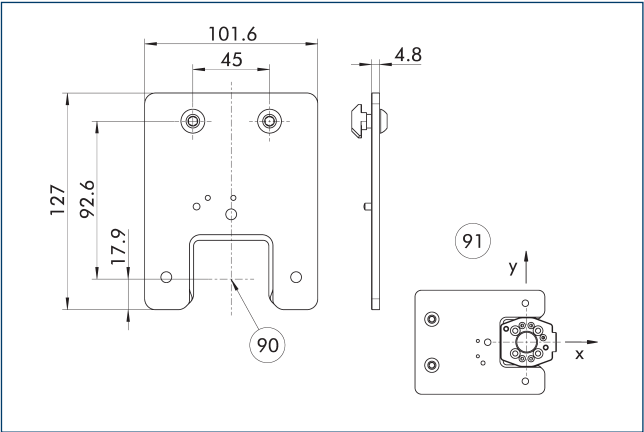


90 Spina D-Sub 91 Connettore D-Sub

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 dritto, lato robot		
KAS-A15-K-0	0301264	
Connettore per cavo dritto, 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	

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

Piastra utensili, orizzontale



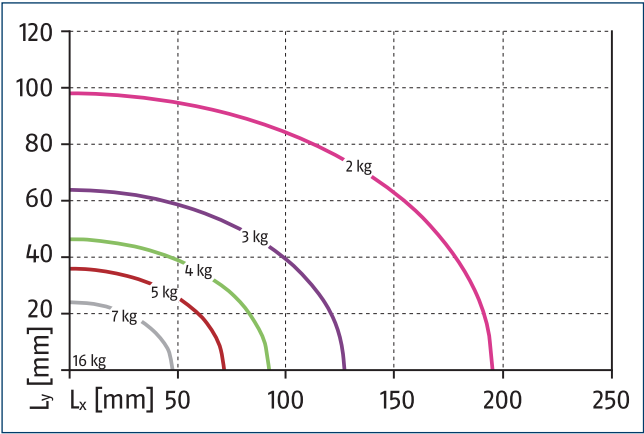
90 Centro SWS 007 (punto di riferimento per il diagramma di carico) 91 Visualizza il baricentro spostato in direzione x o y

La lamiera di appoggio funge da scaffale per l'adattatore a cambio rapido con utensili che vengono montati dal cliente stesso.

Descrizione	ID	
Piastra utensili, orizzontale		
SWM-TSS-MMS-11345	x1459976	

Quando si utilizza il magazzino di stoccaggio, deve essere rispettato il diagramma di carico.

Schema di carico con magazzino



Se il baricentro dell'utensile è spostato di più di 10 mm in direzione x o y (vedere il disegno del vassoio di appoggio), l'SWA si inclinerà dopo essere stato riposto nel modulo di stoccaggio. L'uso di questo vassoio di appoggio in applicazioni con robot SCARA o cartesiani non è raccomandato in questo caso.

Descrizione	ID	
Piastra utensili, orizzontale		
SWM-TSS-MMS-11345	x1459976	

Il disegno mostra la situazione di installazione del monitoraggio della corsa del pistone integrato con interruttore di prossimità integrato sul master a cambio rapido.

① Le varianti -SG/-SM/-SQ/-IN dell'SWK includono l'opzione di controllo della corsa del pistone. Non è necessario un ordine supplementare del set di montaggio. La fornitura di un set di montaggio contiene un sensore preimpostato con supporto ciascuno, il che significa che per ogni SWK sono necessari due set di montaggio.

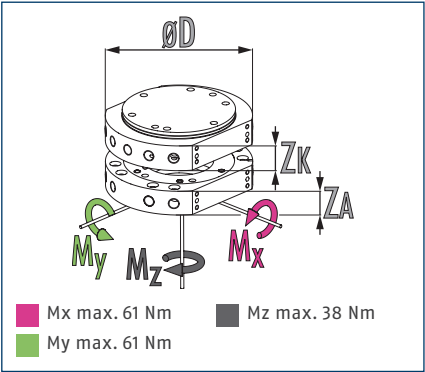
Technical drawing of a circular part, likely a cross-section of a pipe or a similar component. The drawing shows a circular cross-section with a central hole and several smaller holes arranged in a circle. The dimensions and features are as follows:

- Overall diameter: $\varnothing 31.5$ (24)
- Central hole diameter: $\varnothing 5$ (2x) (73)
- Small holes (top right): $\varnothing 4.2$ (4x) (5)
- Small holes (bottom left): $\varnothing 7.1/1.3$ (6x) and $\varnothing 2.5$ (6x)
- Angle between center lines of small holes: 75°
- Angle between center lines of small holes (top right): 45°
- Angle between center lines of small holes (bottom left): 22.5°
- Scale: 1:2

- La piastra adattatrice funge da interfaccia tra adattatore a cambio rapido e l'utensile del cliente. Per garantire il corretto utilizzo dei passanti assiali per aria, nella progettazione della piastra adattatrice si deve tener conto delle svasure indicate nel disegno. Le relative guarnizioni sono incluse nel kit di accessori.



Dimensioni e carichi massimi



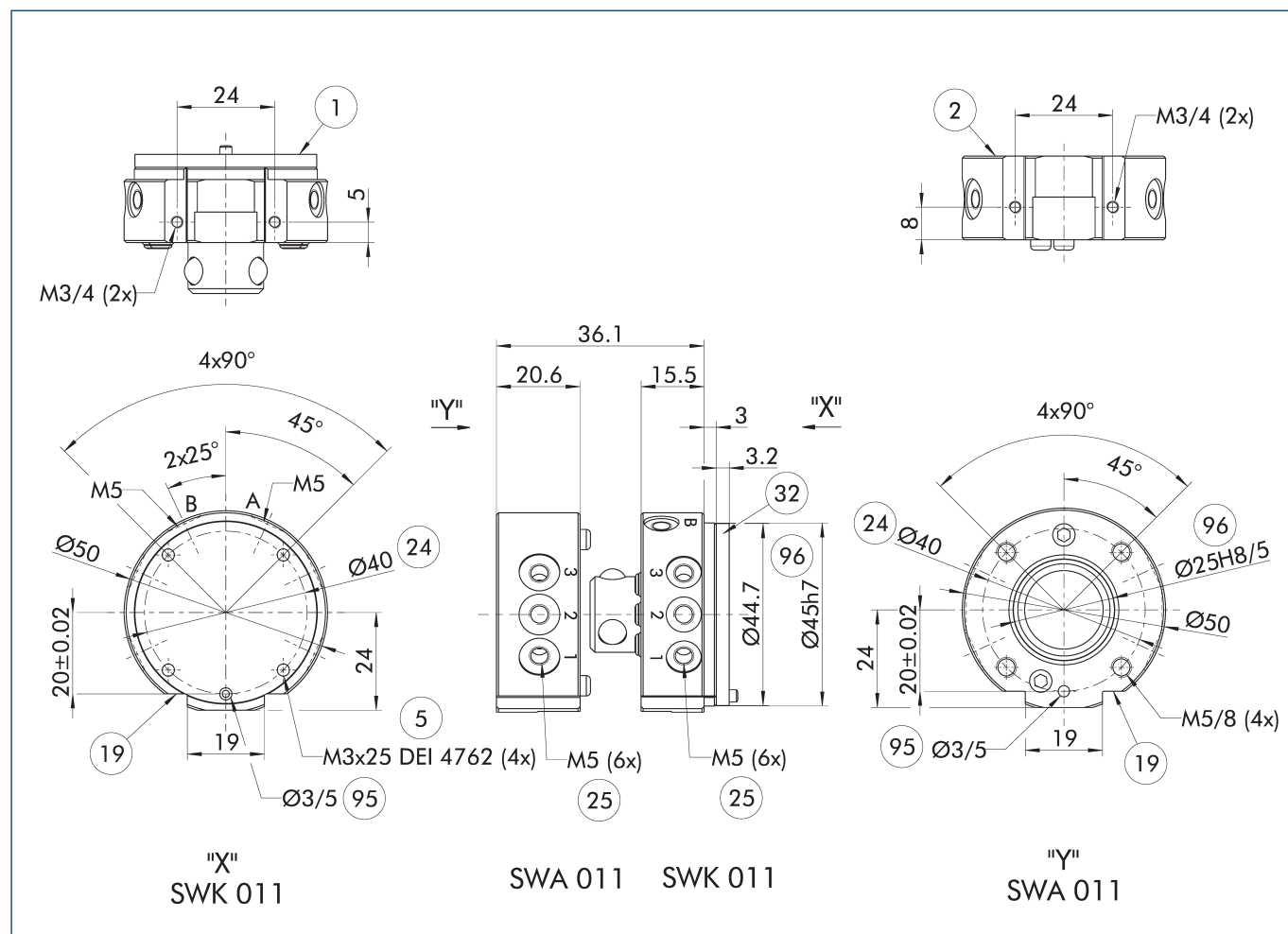
① Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

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.

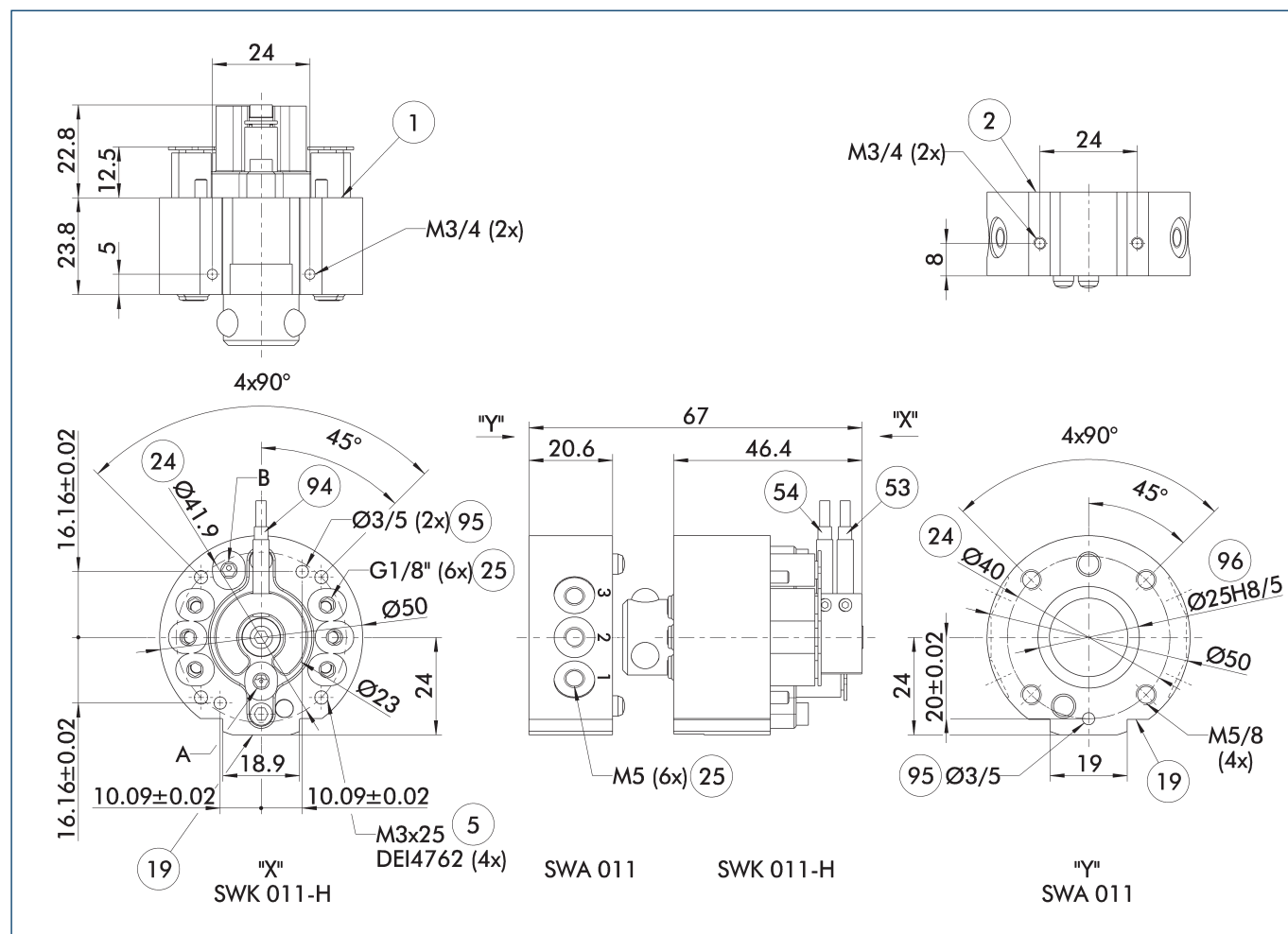
Vista principale



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

❗ 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.

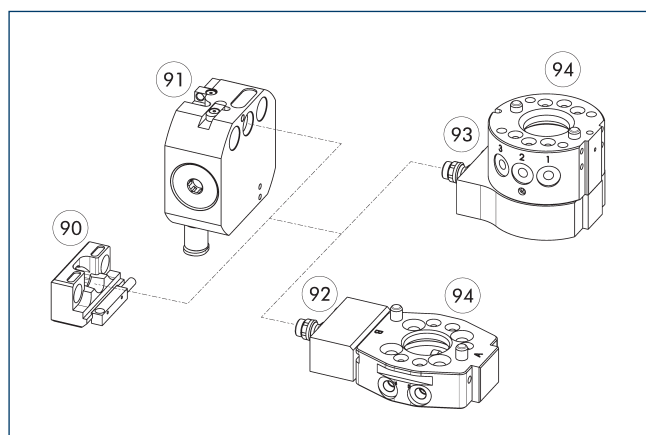
Vista principale SWK-011-H



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

- | | |
|---|--|
| A, a Collegamento dell'aria bloccato | 24 Circonferenza fori |
| B, b Collegamento dell'aria sbloccato | 25 Passanti pneumatici |
| 1 Collegamento lato robot | 53 Collegamento principale/
diretto, apertura pinza |
| 2 Collegamento lato utensile | 54 Verifica posizione bloccata |
| 5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite | 94 Sensore di prossimità
opzionale |
| 19 Superficie di avvitamento per
opzioni | 95 Accoppiamento per spine di
centraggio |
| | 96 Sede per centraggio |

Sistema di stoccaggio SWM-B

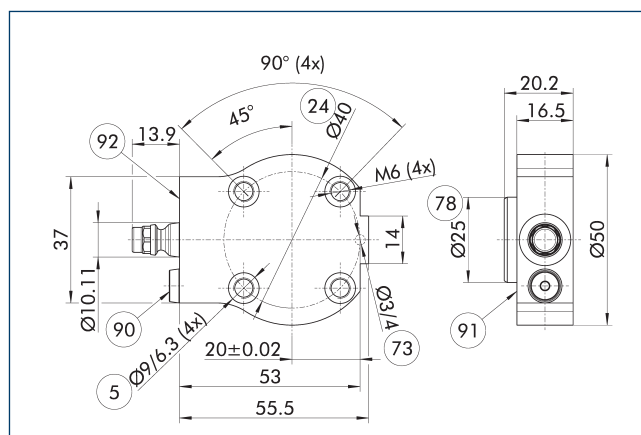


- 90 SWM-B 050
 91 SWM-B 050-V
 92 Piastra laterale
 93 Piastra intermedia
 94 Adattatore di cambio rapido SWA

Sistema di stoccaggio con (-V) e senza chiusura per una conservazione sicura degli utensili. Informazioni dettagliate e ulteriori accessori sono disponibili nei capitoli del catalogo "SWM-B" e "SWM".

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

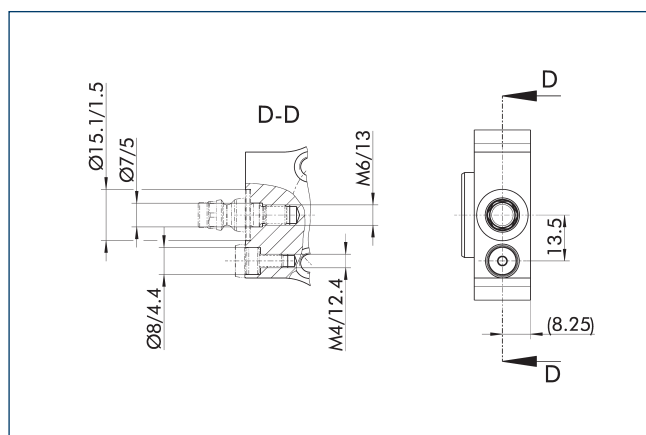
Piastra adattatrice SWA 005/011



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

Descrizione	ID	Adatto per
Piastra 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

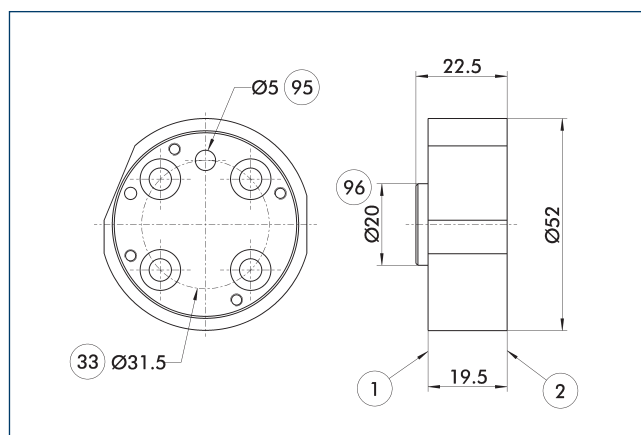
Configurazione piastra adattatrice SWM-B



Anziché utilizzare una piastra adattatrice standard, il perno di stoccaggio e la protezione anti-torsione possono anche essere fissati a una piastra adattatrice personalizzata. Per un funzionamento senza errori, si devono prendere in considerazione tutte le dimensioni secondo il disegno, in particolare le distanze tra le protezioni anti-torsione e il perno di stoccaggio. Il disegno è valido anche per tutte le piastre standard sotto elencate.

Descrizione	ID	Adatto per
Piastra 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

Piastra di adattamento ISO-A31.5-R



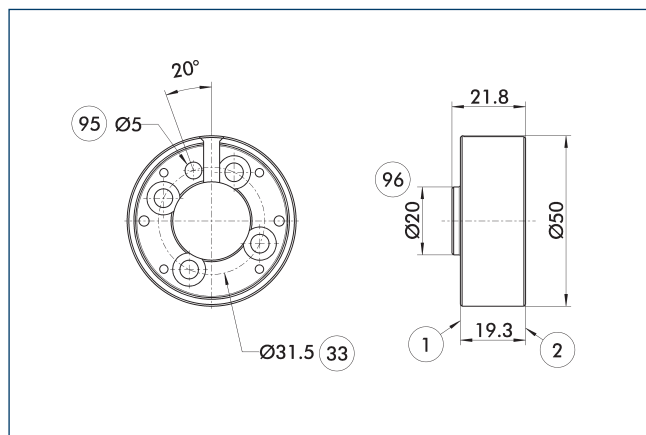
- 1 Collegamento lato robot
 2 Collegamento lato utensile
 33 Circonferenza fori DIN ISO-9409
 95 Accoppiamento per spine di centraggio
 96 Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

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

- 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-A31.5-SIP-R



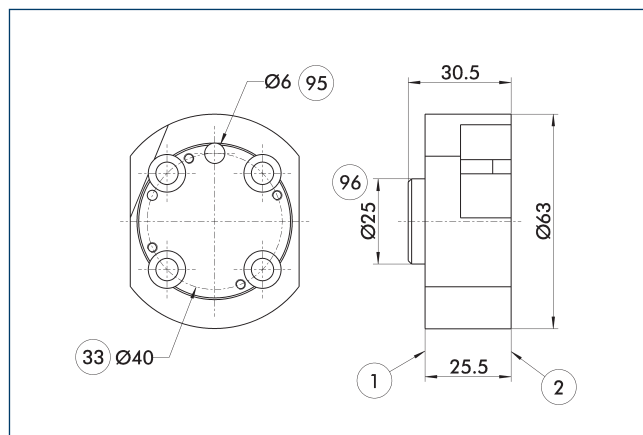
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

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



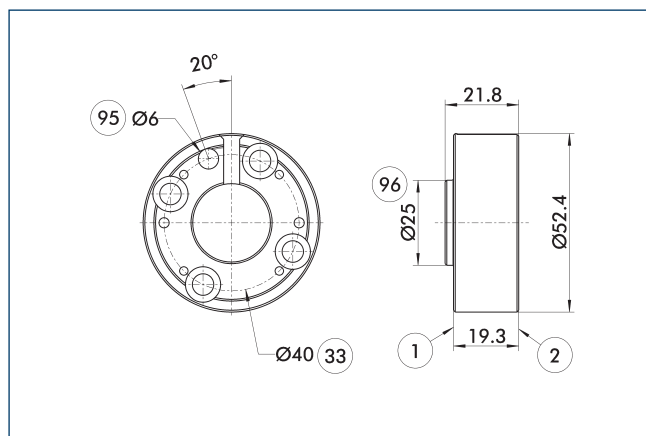
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

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



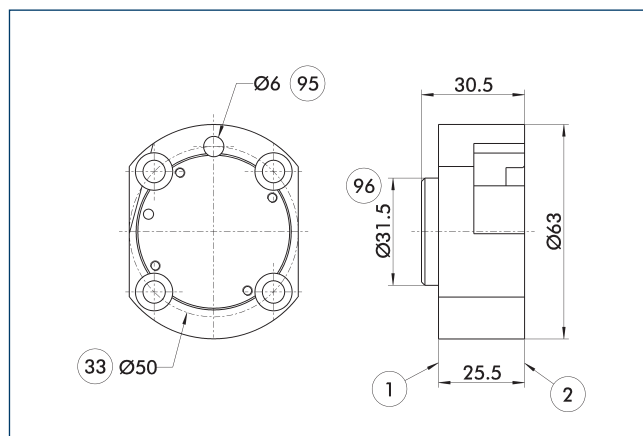
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

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



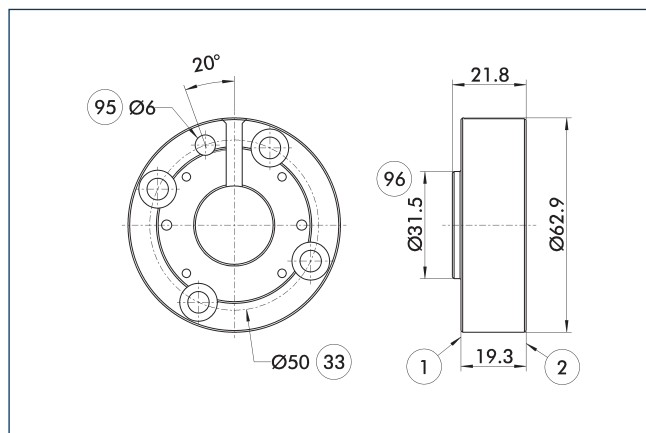
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

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



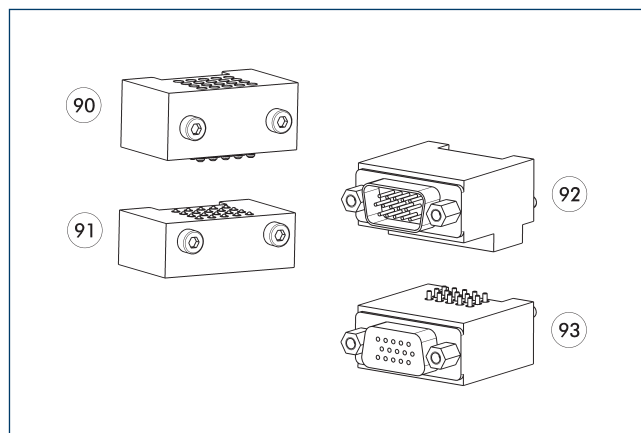
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

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



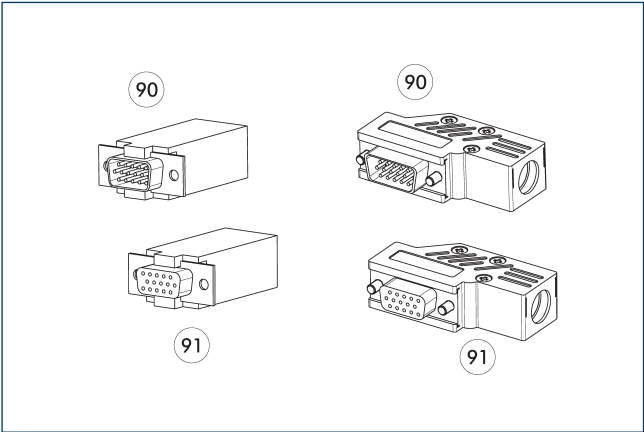
- ⑨① E... lato robot ⑨② A.../B... lato robot
 ⑨① E... lato utensile ⑨③ A.../B... lato utensile

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



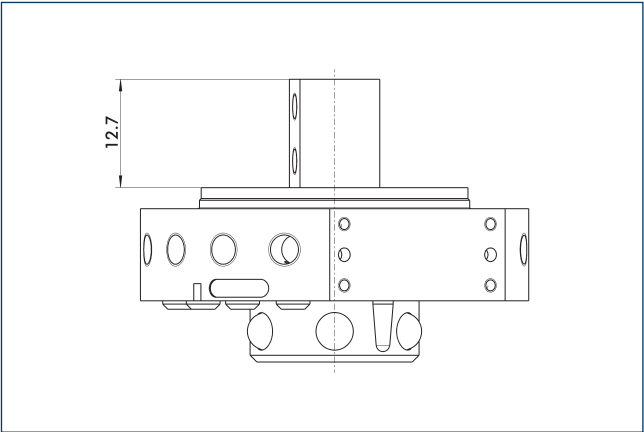
90 Spina D-Sub

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](https://www.schunk.com)

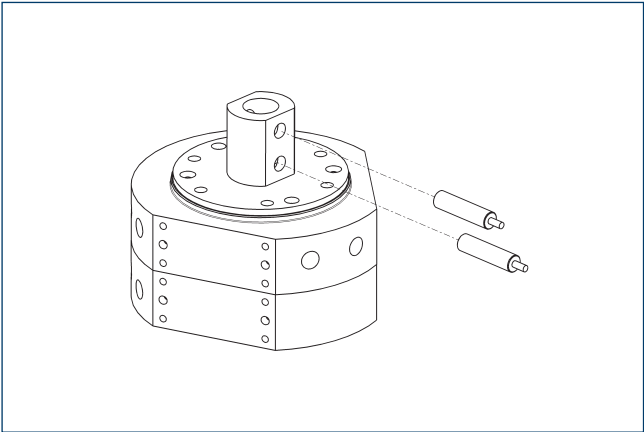
Controllo della corsa del pistone



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	

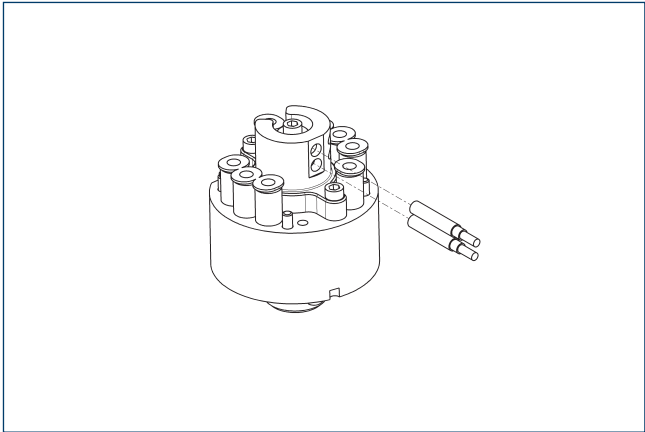
Controllo della corsa del pistone



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.

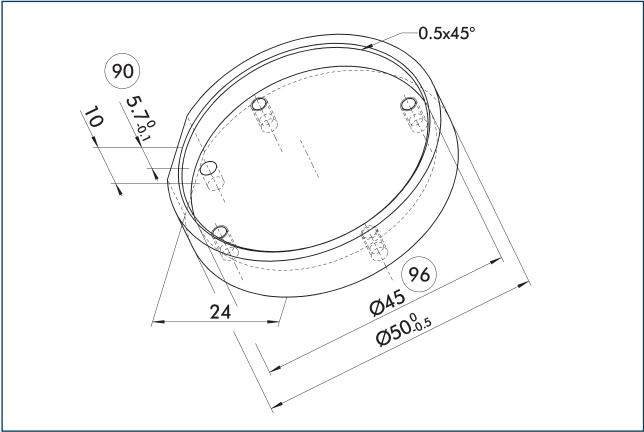
Verifica della corsa del pistone per SWK-011-H



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, prolungh 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

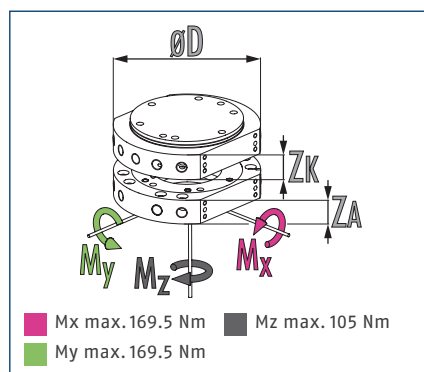


⑨ Profondità consigliata della piastra adattatrice ⑨6 Sede per centraggio

Raccomandazioni per il design della piastra adattatrice.



Dimensioni e carichi massimi



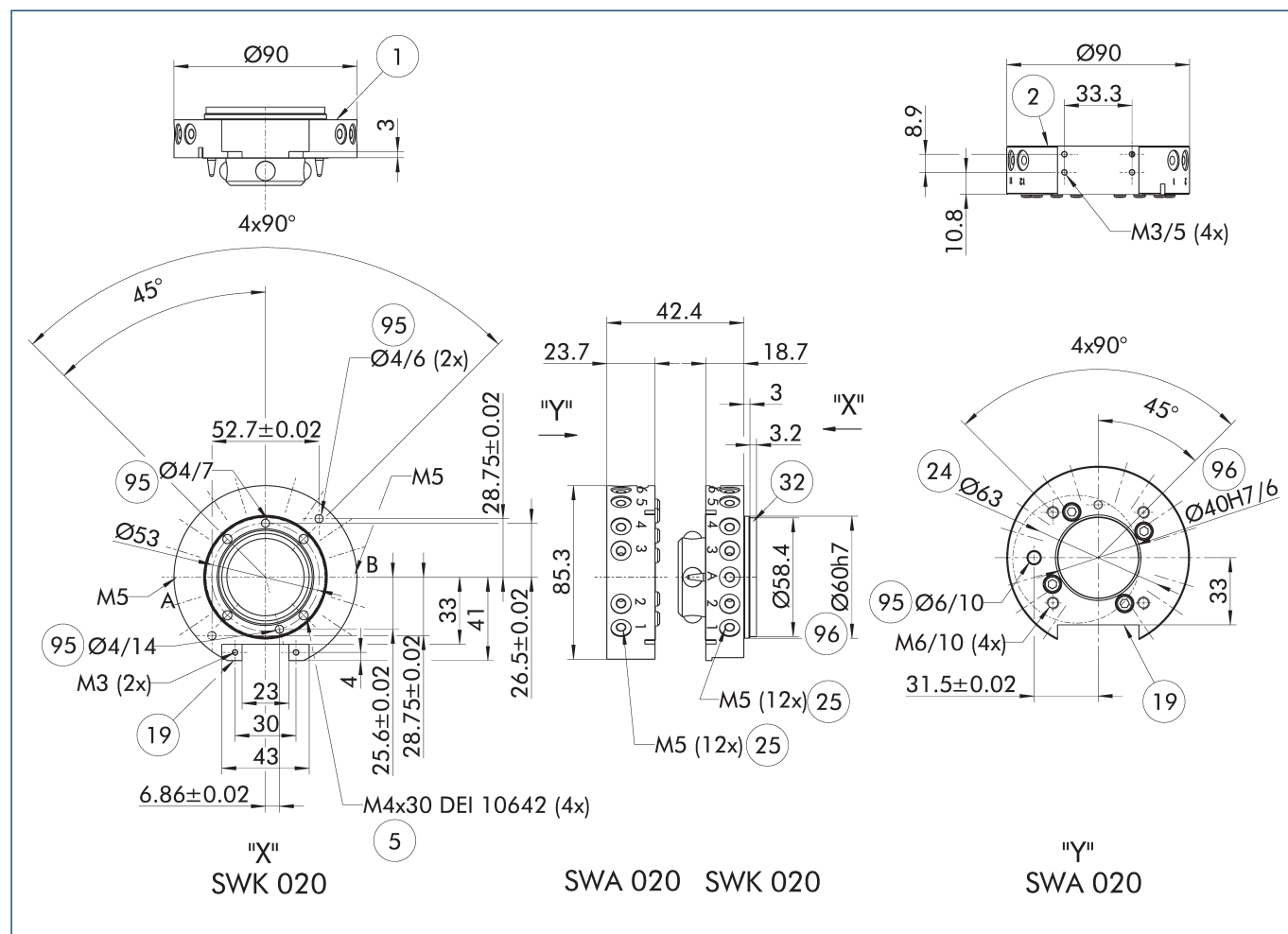
① Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

Dati tecnici

Descrizione		SWK-020-000-000	SWK-020HM-000-000-SQ	SWA-020-000-000
		Master di cambio rapido	Master di cambio rapido per robot con polso cavo	Adattatore di cambio rapido
ID		0302322		0302323
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	25	25	25
Verifica della corsa del pistone		Opzionale	integrata	
Forza di bloccaggio	[N]	2300	2300	2300
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015	0.015
Peso	[kg]	0.54	0.68	0.32
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	2	2	2
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		12x M5	12x M5	12x 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]	90 x 18.7	90 x 46	90 x 23.7
Diagramma di collegamento viti		K	K	K

* *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.

❶ 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.

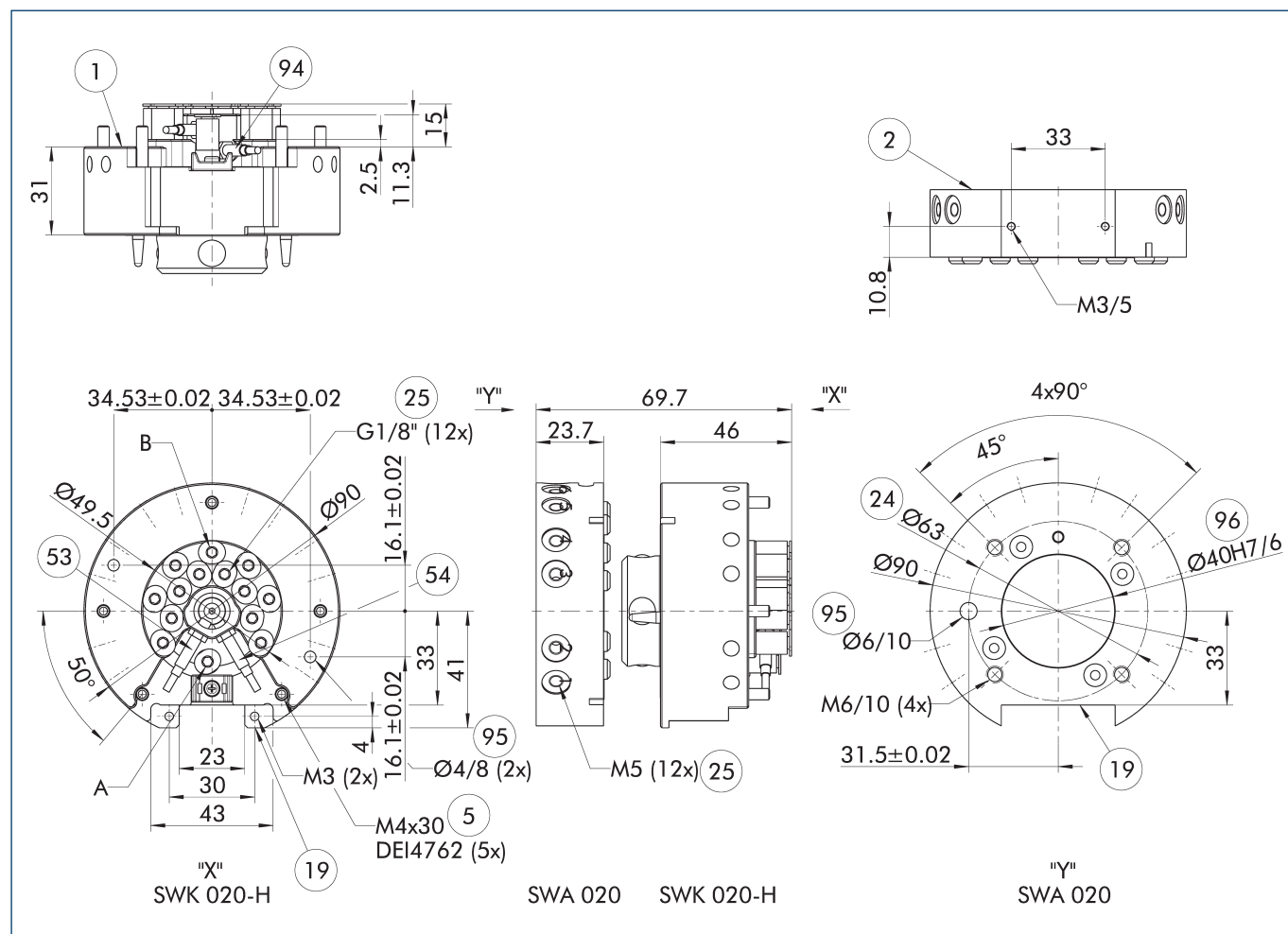
A, a Collegamento dell'aria bloccato
B, b Collegamento dell'aria sbloccato

- ❶ Collegamento lato robot
- ❷ Collegamento lato utensile
- ❸ Realizzazione del foro passante per collegamento a vite

❶ Superficie di avvitamento per opzioni

- ❷ Circonferenza fori
- ❸ Passanti pneumatici
- ❹ Copertura
- ❺ Accoppiamento per spine di centraggio
- ❻ Sede per centraggio

Vista principale SWK-020-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

⑬ Superficie di avvitamento per opzioni

②④ Circonferenza fori

②⑤ Passanti pneumatici

⑤③ Collegamento principale/ diretto, apertura pinza

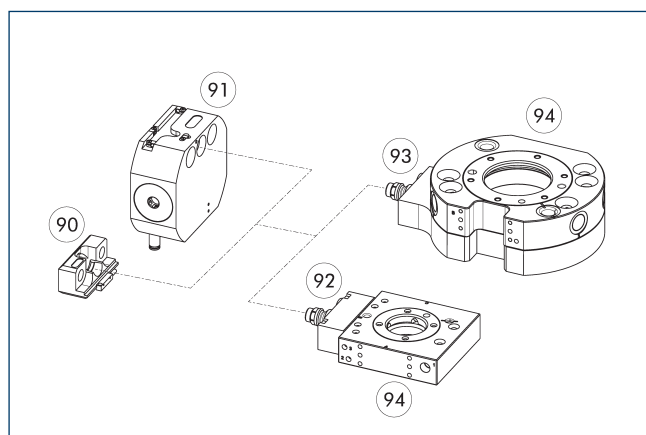
⑤④ Verifica posizione bloccata

⑨④ Sensore di prossimità opzionale

⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio

⑨⑥ Sede per centraggio

Sistema di stoccaggio SWM-B

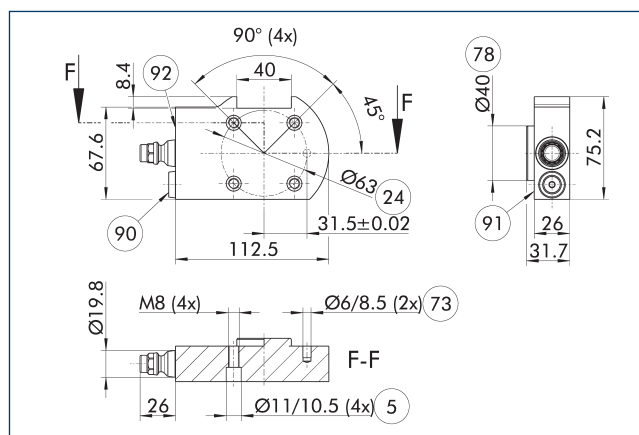


- 90 SWM-B 085
 91 SWM-B 085-V
 92 Piastra laterale
 93 Piastra intermedia
 94 Adattatore di cambio rapido SWA

Sistema di stoccaggio con (-V) e senza chiusura per una conservazione sicura degli utensili. Informazioni dettagliate e ulteriori accessori sono disponibili nei capitoli del catalogo "SWM-B" e "SWM".

Descrizione	ID	
Sistema di stoccaggio		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

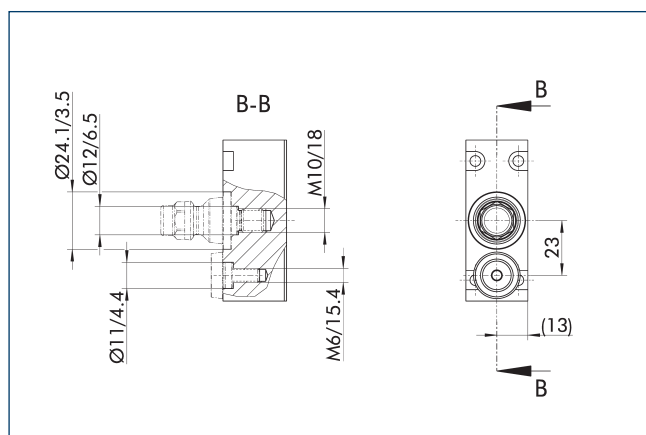
Piastra adattatore SWA 020/021/022



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

Descrizione	ID	Adatto per
Piastra adattatrici		
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

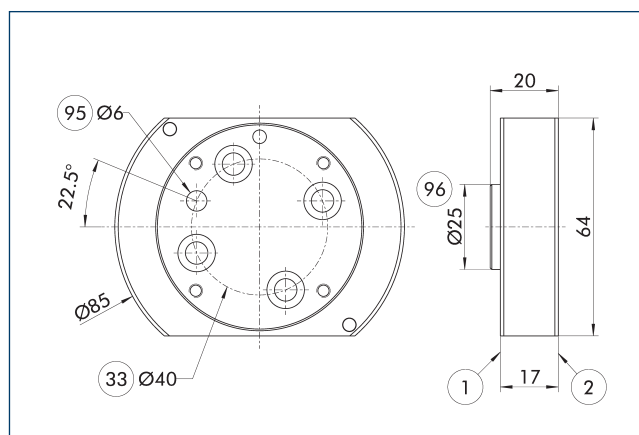
Configurazione piastra adattatrice SWM-B



Anziché utilizzare una piastra adattatrice standard, il perno di stoccaggio e la protezione anti-torsione possono anche essere fissati a una piastra adattatrice personalizzata. Per un funzionamento senza errori, si devono prendere in considerazione tutte le dimensioni secondo il disegno, in particolare le distanze tra le protezioni anti-torsione e il perno di stoccaggio. Il disegno è valido anche per tutte le piastre standard sotto elencate.

Descrizione	ID	Adatto per
Piastra adattatrici		
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

Piastra di adattamento ISO-A40-R



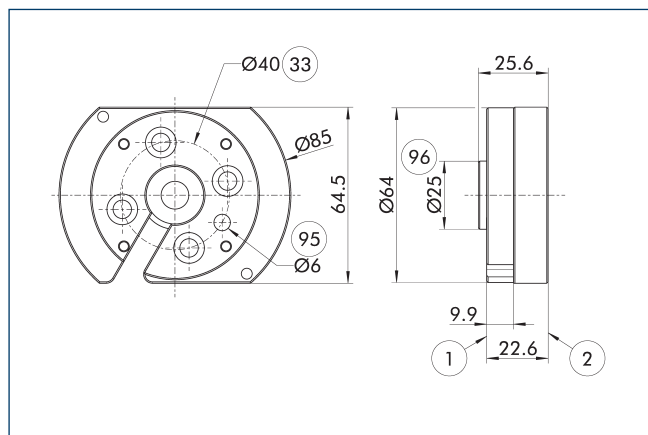
- 1 Collegamento lato robot
 2 Collegamento lato utensile
 33 Circonferenza fori DIN ISO-9409
 95 Accoppiamento per spine di centraggio
 96 Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A40	0302200	

- 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



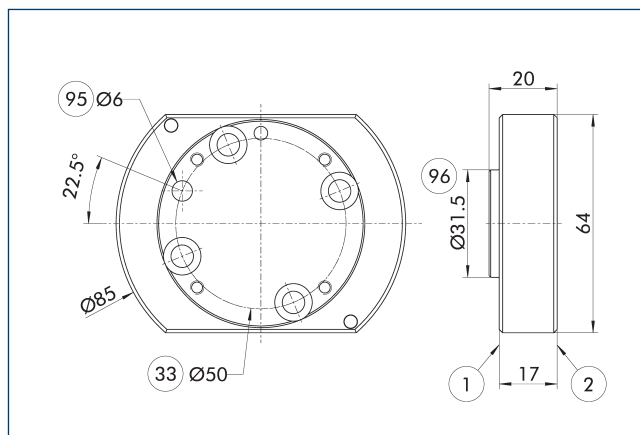
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A40-SIP	0302229	

- 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



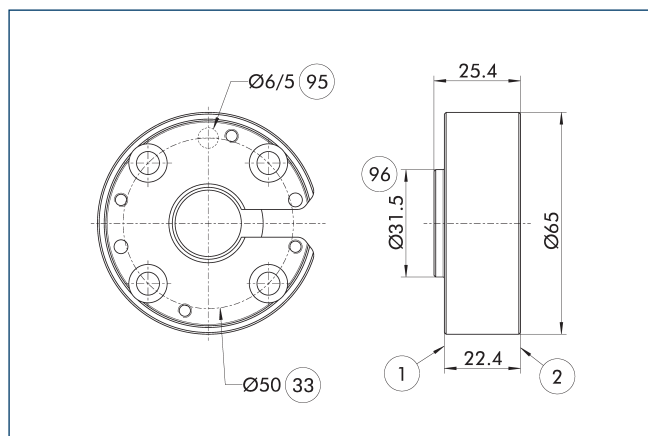
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A50	0302201	

- 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



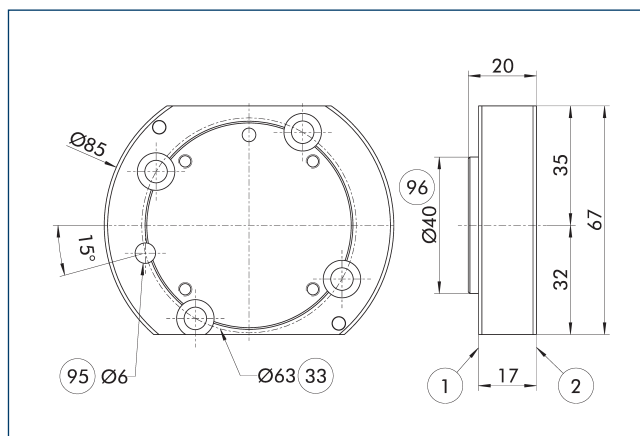
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A50-SIP	0302230	

- 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-A63-R



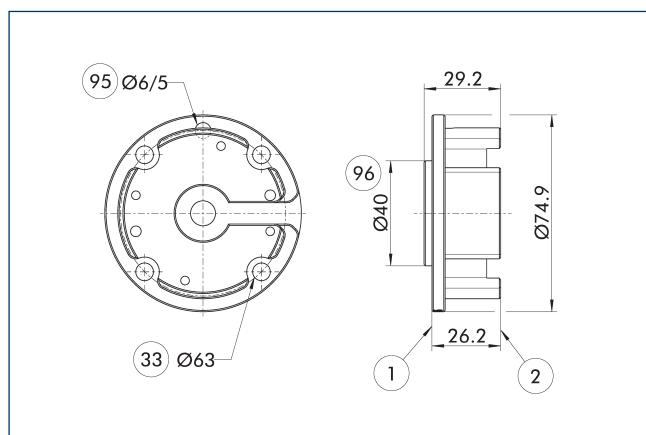
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A63	0302202	

- 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-A63-SIP-R



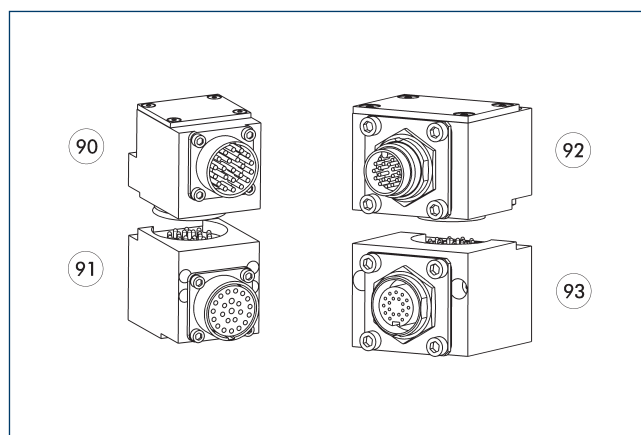
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A63-SIP	0302231	

- 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



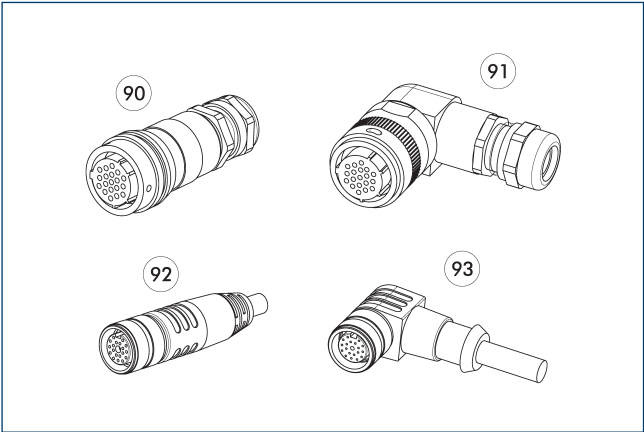
- ⑨① Modulo elettrico con chiusura a baionetta, lato robot ⑨② Modulo elettrico con filetto metrico, lato robot
 ⑨① Modulo elettrico con chiusura a baionetta, lato utensile ⑨③ Modulo elettrico con filetto metrico, lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SW0-KE7-K	9960993	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SW0-KE7-A	9960994	
Modulo passante per segnale sul lato 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
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-K12-A	9948702	12
SW0-K19-A	9937329	19
SW0-K26-A	9937799	26
SW0-KF19-A	9959887	19

- ① Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SW0" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Spina per cavo/prolunga per cavo



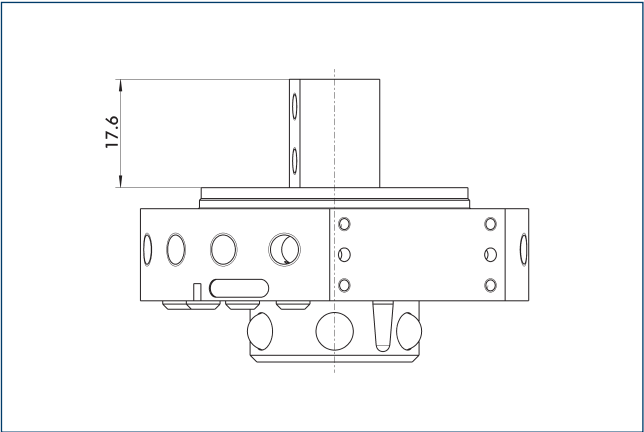
- 90 Spina/presa dritta
- 91 Connettore/presa angolare
- 92 Spina/presa dritta con cavo di prolunga
- 93 Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato robot		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Informazioni dettagliate e ulteriori cavi con connettori sono disponibili su schunk.com

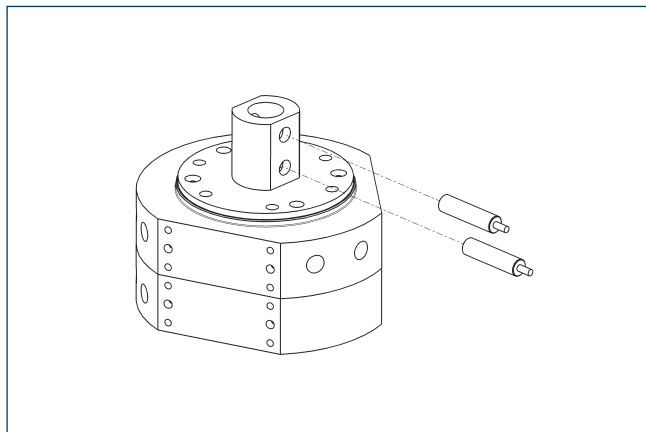
Controllo della corsa del pistone



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-020-SIP	0302325	

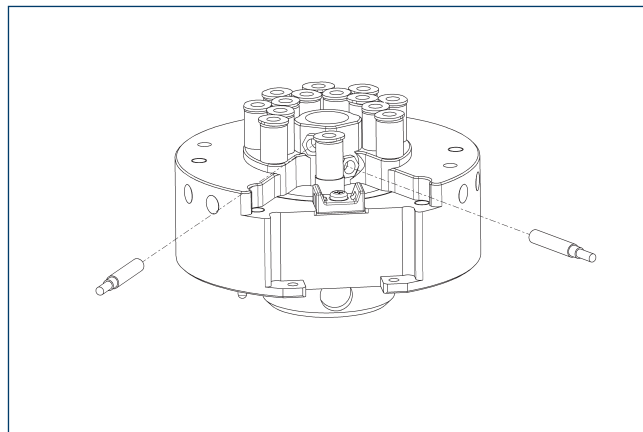
Controllo della corsa del pistone



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.

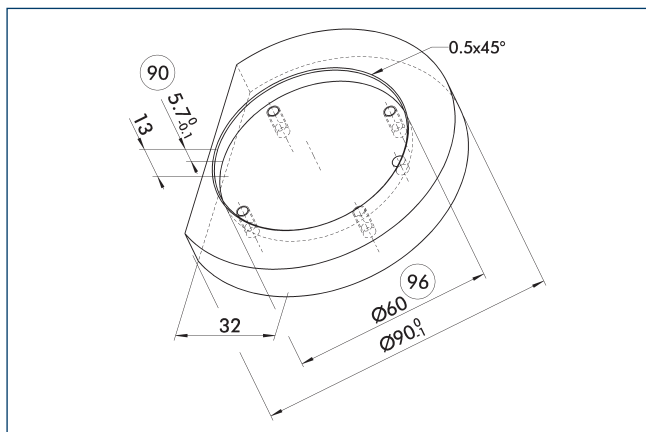
Controllo della corsa del pistone



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 Due sensori sono richiesti per ciascuna unità, per il monitoraggio di due posizioni. In alternativa, prolunghie 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

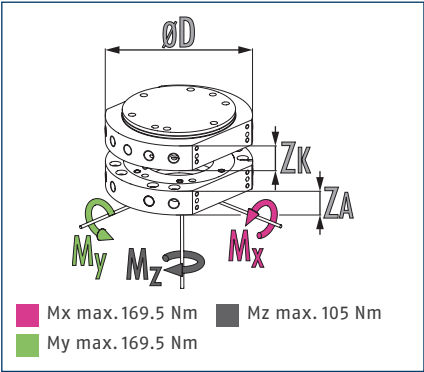


- ⑨ Profondità consigliata della piastra adattatrice ⑨6 Sede per centraggio

Raccomandazioni per il design della piastra adattatrice.



Dimensioni e carichi massimi



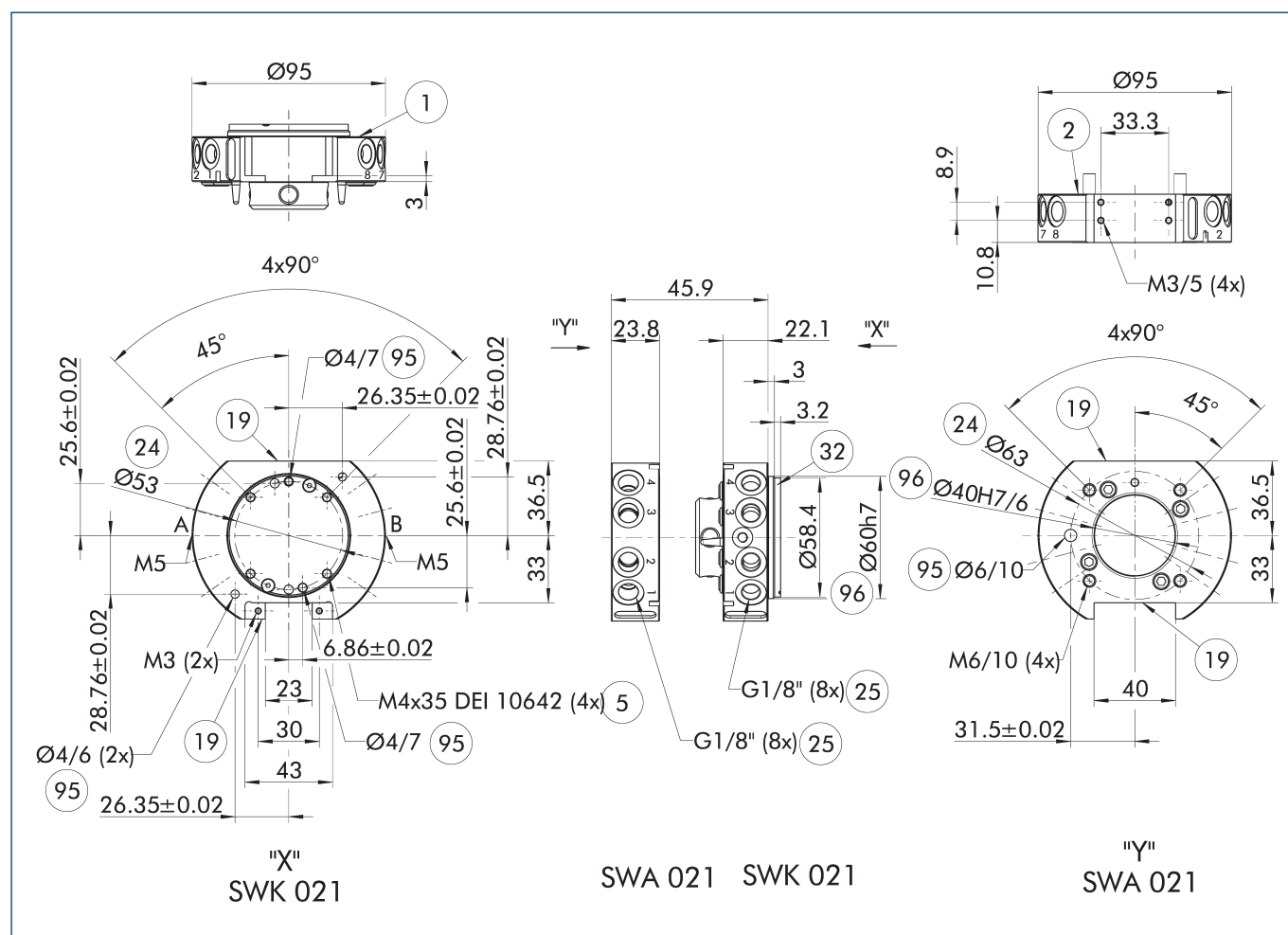
ⓘ Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

Dati tecnici

Descrizione		SWK-021-000-000	SWK-021HM-000-000-SQ	SWA-021-000-000
		Master di cambio rapido	Master di cambio rapido per robot con polso cavo	Adattatore di cambio rapido
ID		0302326		0302327
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	25	25	25
Verifica della corsa del pistone		Opzionale	integrata	
Forza di bloccaggio	[N]	2300	2300	2300
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015	0.015
Peso	[kg]	0.5	0.7	0.3
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	2	2	2
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		8x G1/8"	8x G1/8"	8x G1/8"
Blocco/sblocco collegamento principale		M5	M5	
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±1	±1	±1
Offset angolare max. consentito	[°]	±1	±1	±1
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]	95 x 22.1	95 x 58.9	95 x 23.8
Diagramma di collegamento viti		Lato K A/K J tramite piastra adattatrice lato B	Lato K A/K J tramite piastra adattatrice lato B	Lato K A/K J tramite piastra adattatrice lato B

* *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
B, b Collegamento dell'aria sbloccato
- ① Collegamento lato robot
② Collegamento lato utensile
⑤ Realizzazione del foro passante per collegamento a vite

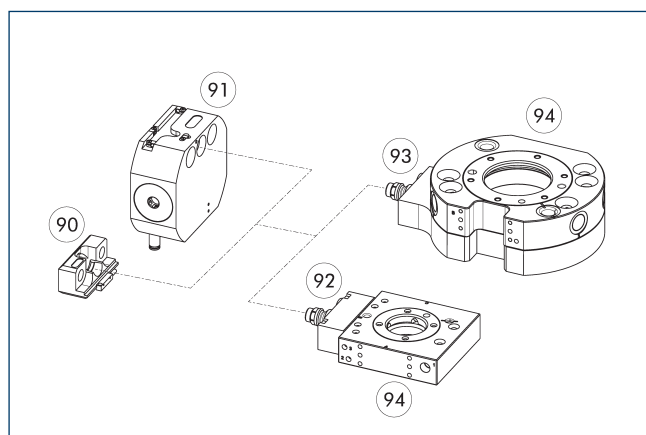
- ①9 Superficie di avvitamento per opzioni
②4 Circonferenza fori
②5 Passanti pneumatici
③2 Copertura
⑨5 Accoppiamento per spine di centraggio
⑨6 Sede per centraggio

[illegible]

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

- | | |
|---|--|
| A, a Collegamento dell'aria bloccato | 24 Circonferenza fori |
| B, b Collegamento dell'aria sbloccato | 25 Passanti pneumatici |
| 1 Collegamento lato robot | 53 Collegamento principale/
diretto, apertura pinza |
| 2 Collegamento lato utensile | 54 Verifica posizione bloccata |
| 5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite | 94 Sensore di prossimità
opzionale |
| 19 Superficie di avvvitamento per
opzioni | 95 Accoppiamento per spine di
centraggio |
| | 96 Sede per centraggio |

Sistema di stoccaggio SWM-B

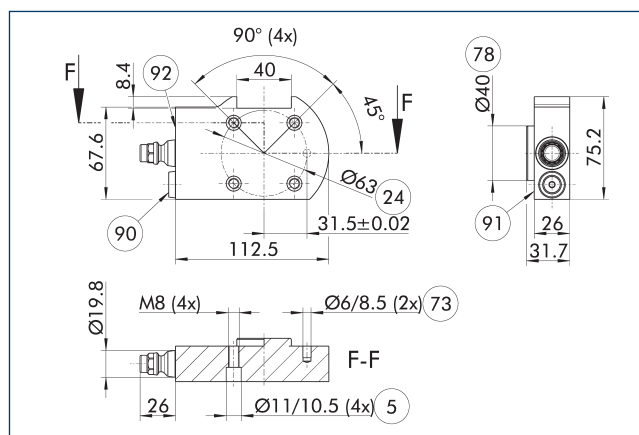


- 90 SWM-B 085
 91 SWM-B 085-V
 92 Piastra laterale
 93 Piastra intermedia
 94 Adattatore di cambio rapido SWA

Sistema di stoccaggio con (-V) e senza chiusura per una conservazione sicura degli utensili. Informazioni dettagliate e ulteriori accessori sono disponibili nei capitoli del catalogo "SWM-B" e "SWM".

Descrizione	ID	
Sistema di stoccaggio		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

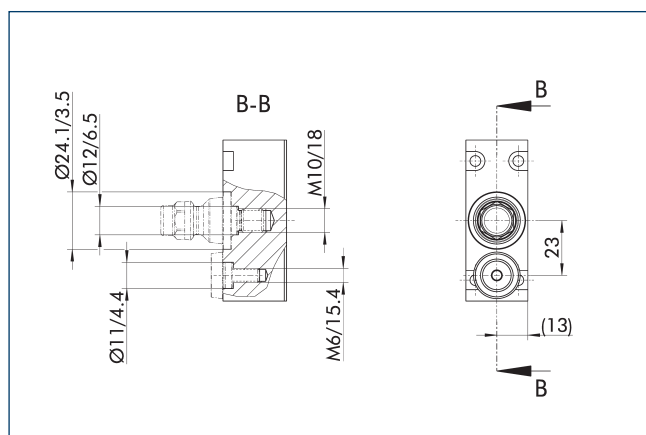
Piastra adattatore SWA 020/021/022



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

Descrizione	ID	Adatto per
Piastra adattatrici		
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

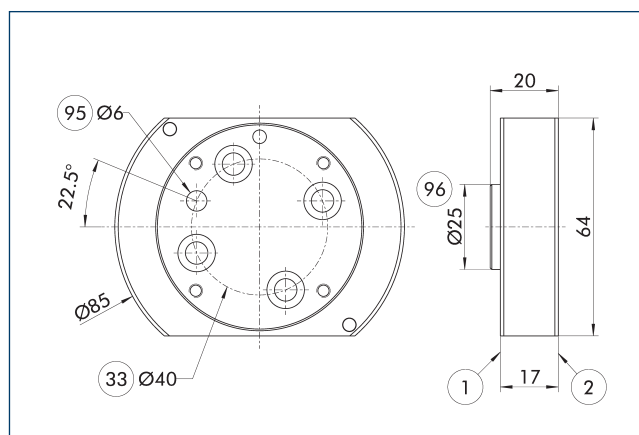
Configurazione piastra adattatrice SWM-B



Anziché utilizzare una piastra adattatrice standard, il perno di stoccaggio e la protezione anti-torsione possono anche essere fissati a una piastra adattatrice personalizzata. Per un funzionamento senza errori, si devono prendere in considerazione tutte le dimensioni secondo il disegno, in particolare le distanze tra le protezioni anti-torsione e il perno di stoccaggio. Il disegno è valido anche per tutte le piastre standard sotto elencate.

Descrizione	ID	Adatto per
Piastra adattatrici		
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

Piastra di adattamento ISO-A40-R



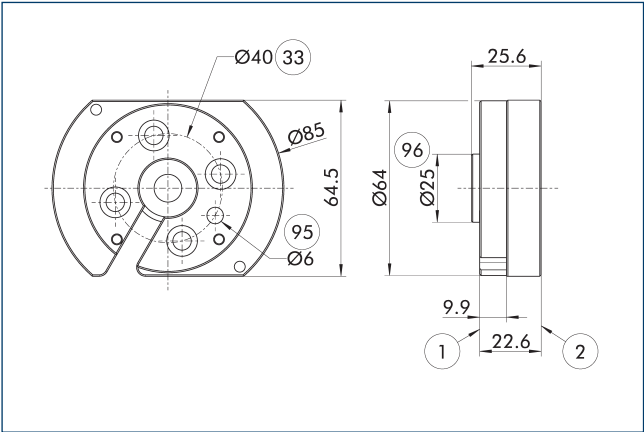
- 1 Collegamento lato robot
 2 Collegamento lato utensile
 33 Circonferenza fori DIN ISO-9409
 95 Accoppiamento per spine di centraggio
 96 Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A40	0302200	

- 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



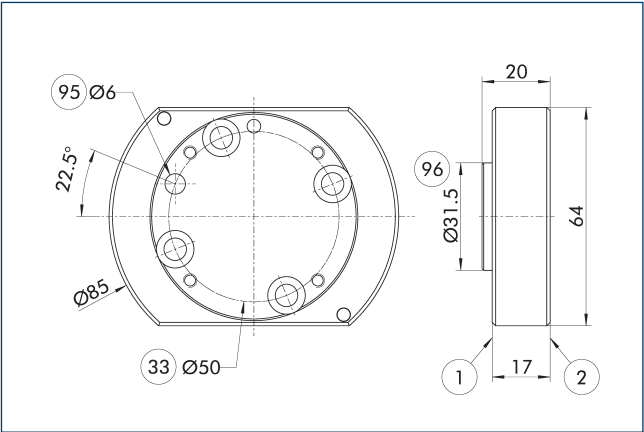
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A40-SIP	0302229	

- 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



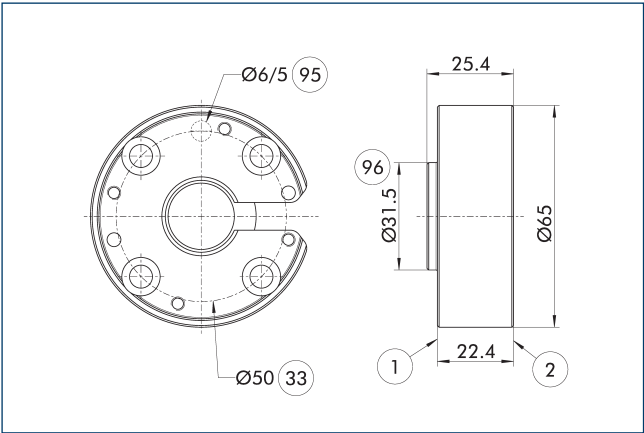
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A50	0302201	

- 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



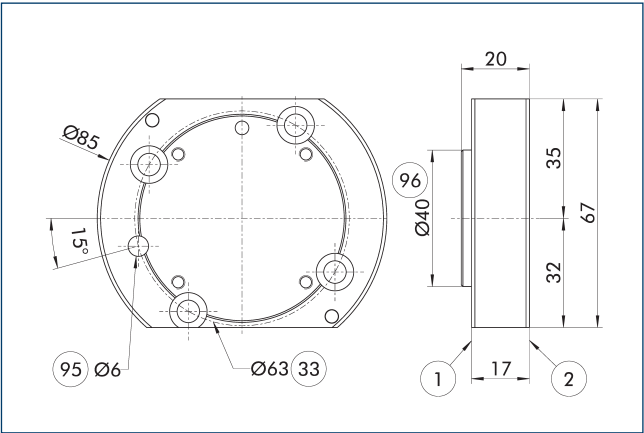
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A50-SIP	0302230	

- 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-A63-R



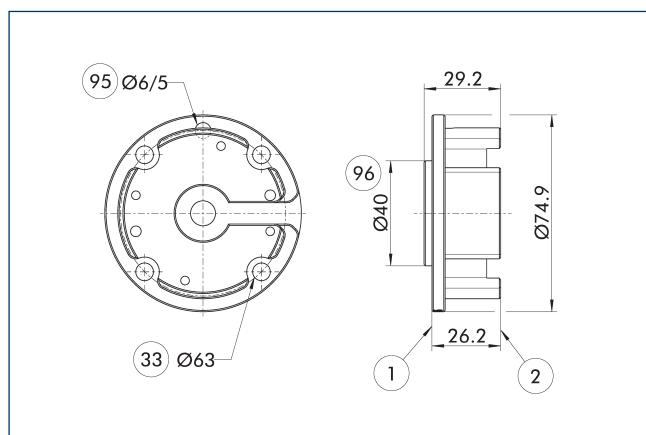
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A63	0302202	

- 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-A63-SIP-R



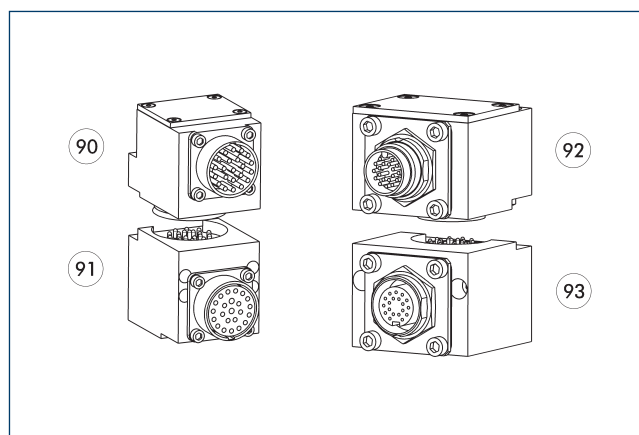
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-020/021-ISO-A63-SIP	0302231	

- 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



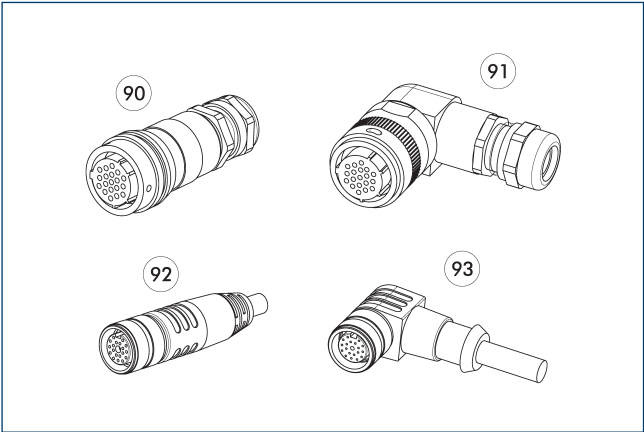
- ⑨① Modulo elettrico con chiusura a baionetta, lato robot ⑨② Modulo elettrico con filetto metrico, lato robot
 ⑨① Modulo elettrico con chiusura a baionetta, lato utensile ⑨③ Modulo elettrico con filetto metrico, lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SW0-KE7-K	9960993	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SW0-KE7-A	9960994	
Modulo passante per segnale sul lato 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
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-K12-A	9948702	12
SW0-K19-A	9937329	19
SW0-K26-A	9937799	26
SW0-KF19-A	9959887	19

- ① Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SW0" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Spina per cavo/prolunga per cavo



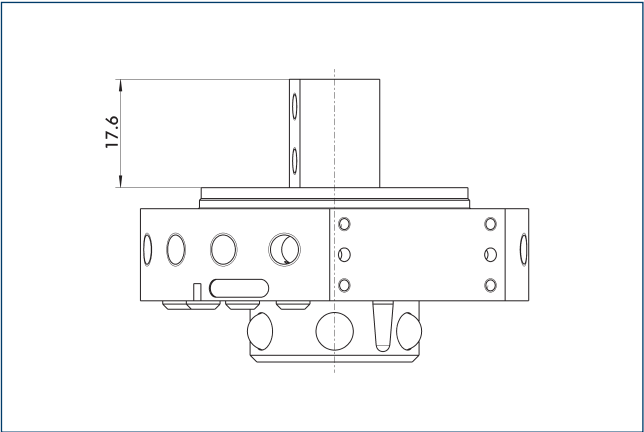
- 90 Spina/presa dritta
- 91 Connettore/presa angolare
- 92 Spina/presa dritta con cavo di prolunga
- 93 Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Informazioni dettagliate e ulteriori cavi con connettori sono disponibili su schunk.com

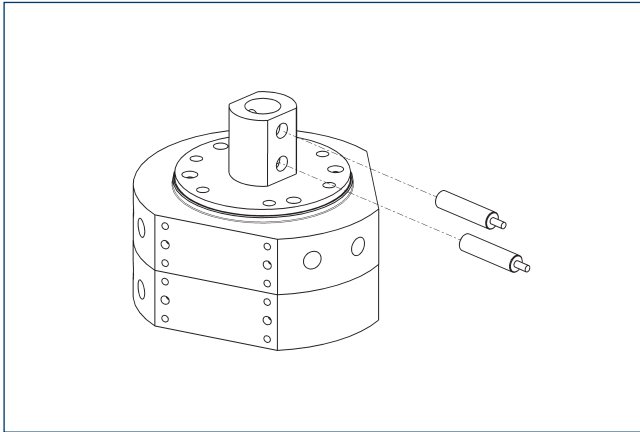
Controllo della corsa del pistone



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-021-SIP	0302328	

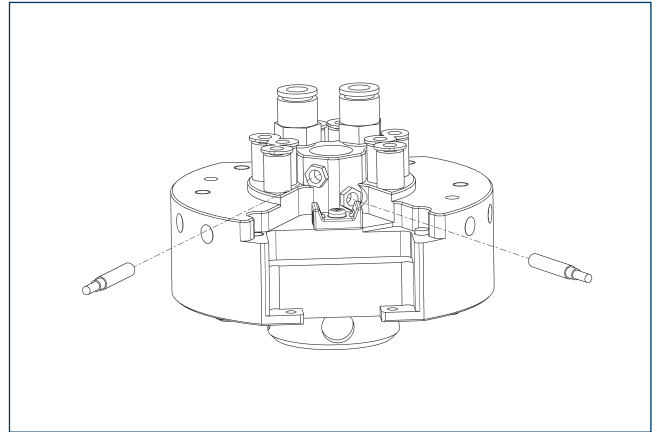
Controllo della corsa del pistone



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.

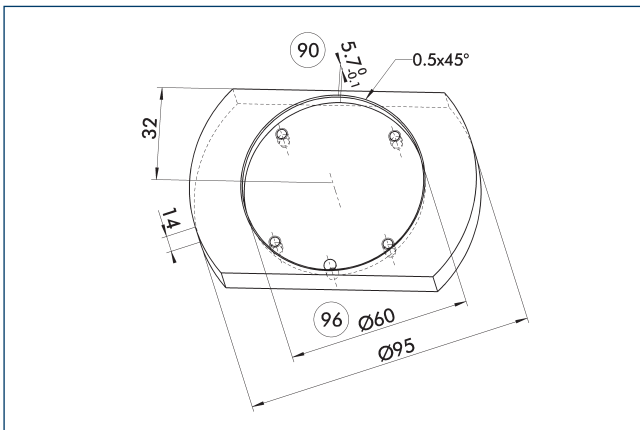
Controllo della corsa del pistone



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 Due sensori sono richiesti per ciascuna unità, per il monitoraggio di due posizioni. In alternativa, prolunghie 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

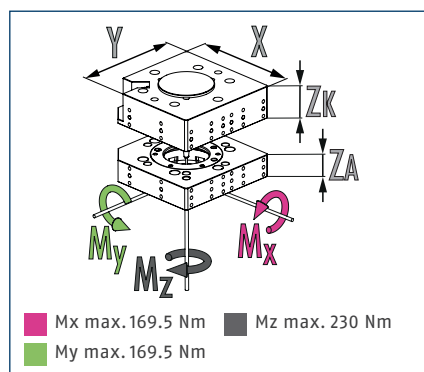


- ⑨ Profondità consigliata della piastra adattatrice ⑨6 Sede per centraggio

Raccomandazioni per il design della piastra adattatrice.



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

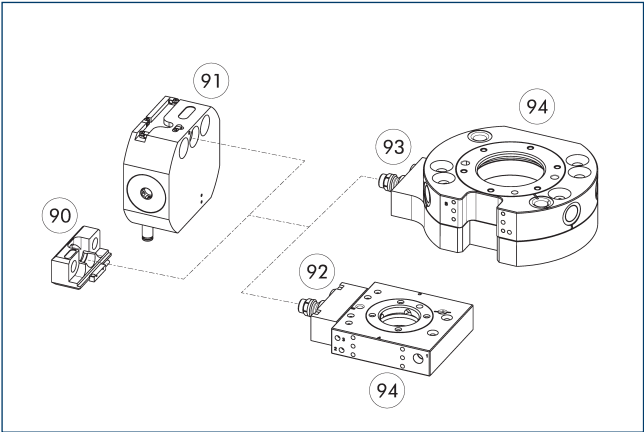
Descrizione		SWK-029-0-0-0-SM	SWA-029-0-0-0
		Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido
ID		1499175	1499191
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	35	35
Verifica della corsa del pistone		integrata	
Forza di bloccaggio	[N]	2850	2850
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.0152	0.0152
Peso	[kg]	0.99	0.67
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	1.5	1.5
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		2x G1/8"	2x G1/8"
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		4x M5	4x M5
Blocco/sblocco collegamento principale		M5	M5
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	0.9	0.9
Offset angolare max. consentito	[°]	0.8	0.8
Collegamento lato robot		ISO 9409-1-50-4-M6 **	ISO 9409-1-50-4-M6
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni X x Y x Z*	[mm]	100 x 94.5 x 35.4	100 x 94.5 x 26.9
Diagramma di collegamento viti		3 x J	3 x J

* *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.

** **Collegamento diretto lato robot per ISO 9409-40-4-M6 disponibile su richiesta.

A, a Collegamento dell'aria bloccato	24 Circonferenza fori
B, b Collegamento dell'aria sbloccato	25 Passanti pneumatici
1 Collegamento lato robot	53 Collegamento principale/ diretto, apertura pinza
2 Collegamento lato utensile	54 Verifica posizione bloccata
5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite	92 Foro oblungo con svasatura (dal lato opposto)
19 Superficie di avvvitamento per opzioni	95 Accoppiamento per spine di centraggio
	96 Sede per centraggio

Sistema di stoccaggio SWM-B



- 90 SWM-B 085

91 SWM-B 085-V

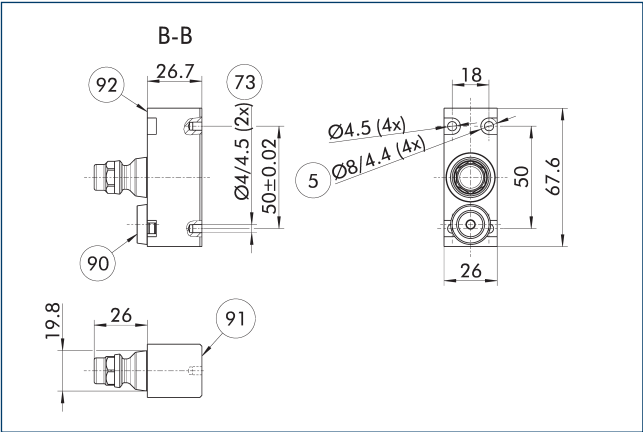
92 Piastra laterale
- 93 Piastra intermedia

94 Adattatore di cambio rapido SWA

Sistema di stoccaggio con (-V) e senza chiusura per una conservazione sicura degli utensili. Informazioni dettagliate e ulteriori accessori sono disponibili nei capitoli del catalogo "SWM-B" e "SWM".

Descrizione	ID	
Sistema di stoccaggio		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

Piastra adattatrice con schema di collegamento a vite J



- 5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite

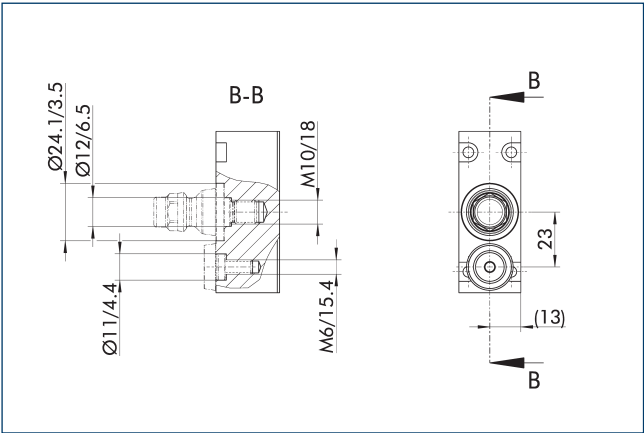
73 Accoppiamento per spine di centraggio
- 90 Protezione anti-rotazione (solo per la piastra adattatrice SWM-B -V)

91 Lato montaggio SWA

92 Lato attacco SWM-B (-V)

Descrizione	ID	Adatto per
Piastre adattatrici		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J

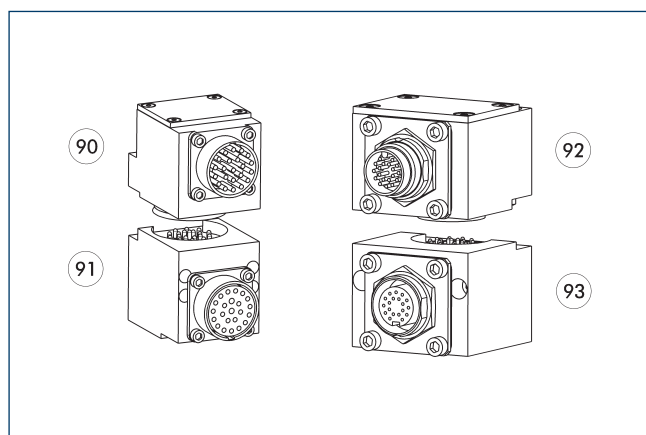
Configurazione piastra adattatrice SWM-B



Anziché utilizzare una piastra adattatrice standard, il perno di stoccaggio e la protezione anti-torsione possono anche essere fissati a una piastra adattatrice personalizzata. Per un funzionamento senza errori, si devono prendere in considerazione tutte le dimensioni secondo il disegno, in particolare le distanze tra le protezioni anti-torsione e il perno di stoccaggio. Il disegno è valido anche per tutte le piastre standard sotto elencate.

Descrizione	ID	Adatto per
Piastre adattatrici		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J

Modulo elettrico passante



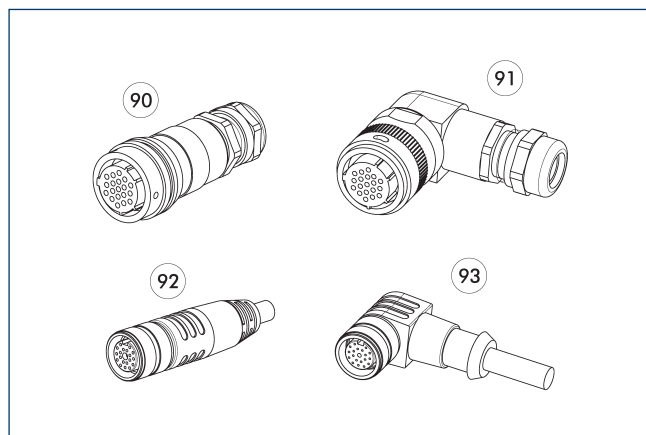
- 90 Modulo elettrico con chiusura a baionetta, lato robot
 91 Modulo elettrico con chiusura a baionetta, lato utensile
 92 Modulo elettrico con filetto metrico, lato robot
 93 Modulo elettrico con filetto metrico, lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SW0-RE5-A	9957445	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SW0-MT8-A	9937158	
Modulo passante per segnale sul lato 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
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ⓘ Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SW0" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Spina per cavo/prolunga per cavo



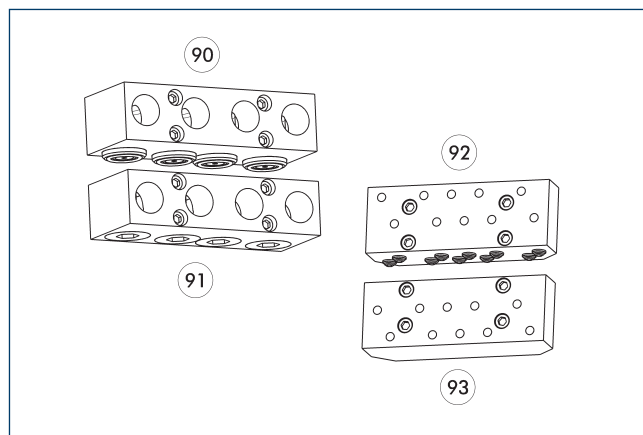
- 90 Spina/presa dritta
 91 Connettore/presa angolare
 92 Spina/presa dritta con cavo di prolunga
 93 Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-08G-K-90	0301270	
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-08G-A-90	0301271	
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato robot		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Informazioni dettagliate e ulteriori cavi con connettori sono disponibili su schunk.com

Moduli pneumatici/fluidici passanti



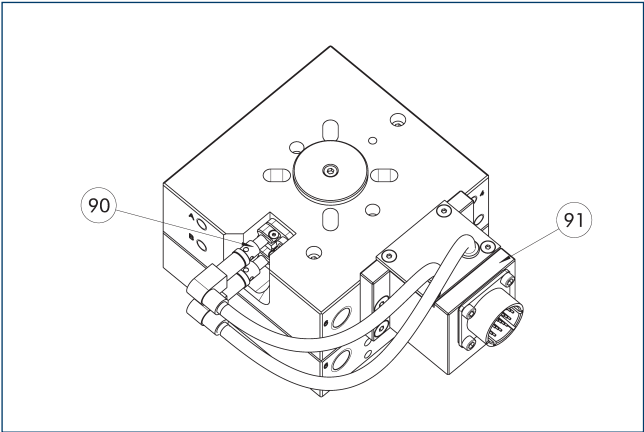
- 90 Modulo fluidi autosigillante, lato robot
 91 Modulo fluidi autosigillante, lato utensile
 92 Modulo pneumatico, lato robot
 93 Modulo pneumatico, lato utensile

Moduli per il trasferimento dei fluidi (aria, vuoto o liquido).

Descrizione	ID	Numero dei passaggi fluidi
Modulo passante per liquidi sul lato robot		
SW0-FG2-K	9936817	2
Modulo passante per liquidi sul lato strumento		
SW0-FG2-A	9936818	2
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato robot		
SW0-P238-K	9940578	2
SW0-P8M5-K	9872067	8
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato strumento		
SW0-P238-A	9940580	2
SW0-P8M5-A	9872068	8

① Per altri moduli idraulici e pneumatici consultare il capitolo "Opzioni" del catalogo oppure visitare il nostro sito Internet.

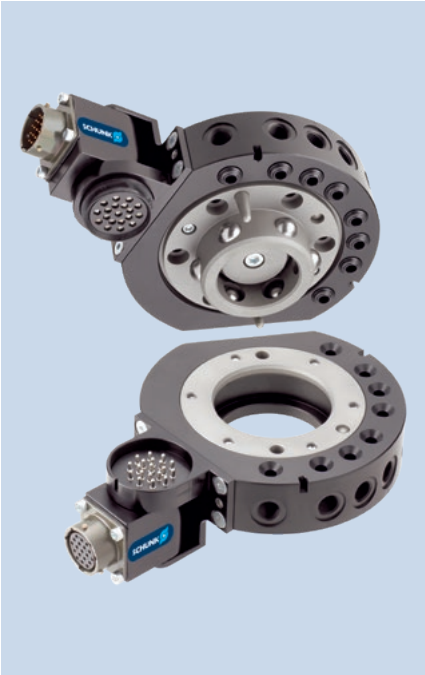
Condizioni di montaggio del monitoraggio del blocco



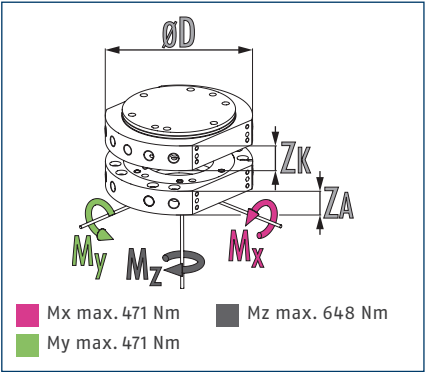
- 90 AS-SWK 029
- 91 Modulo elettrico opzionale
...master R con collegamento
sensore integrato

Descrizione	ID	
Lato robot		
AS-SWK-022/029-SM	1501841	

① Le varianti -SG/-SM/-SQ/-IN dell'SWK includono l'opzione di controllo della corsa del pistone. Non è necessario un ordine supplementare del set di montaggio. La fornitura di un set di montaggio contiene un sensore preimpostato con supporto ciascuno, il che significa che per ogni SWK sono necessari due set di montaggio.



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.

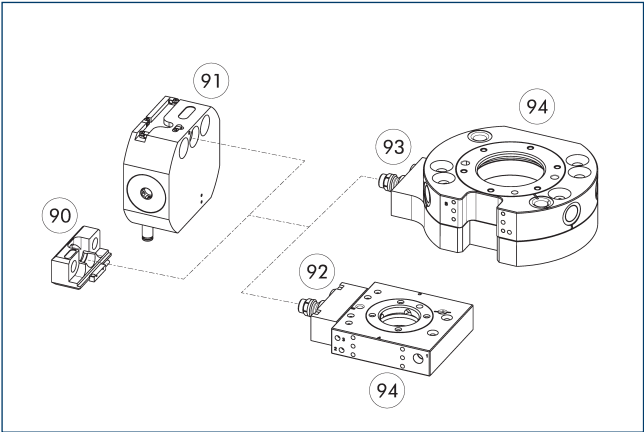
Dati tecnici

Descrizione		SWK-040Q-000-000-SG	SWA-040-000-000
		Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido
ID		0302364	0302343
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	50	50
Verifica della corsa del pistone		integrata	
Forza di bloccaggio	[N]	5650	5650
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015
Peso	[kg]	1.27	0.6
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	3	3
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		8x G1/8"	8x G1/8"
Blocco/sblocco collegamento principale		G1/8"	
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±2	±2
Offset angolare max. consentito	[°]	±2	±2
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	115 x 35.2	115 x 27.1
Diagramma di collegamento viti		J	J

* *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.

A, a Collegamento dell'aria bloccato	24 Circonferenza fori
B, b Collegamento dell'aria sbloccato	25 Passanti pneumatici
1 Collegamento lato robot	53 Collegamento principale/ diretto, apertura pinza
2 Collegamento lato utensile	54 Verifica posizione bloccata
5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite	94 Sensore di prossimità opzionale
19 Superficie di avvvitamento per opzioni	95 Accoppiamento per spine di centraggio
	96 Sede per centraggio

Sistema di stoccaggio SWM-B



- 90 SWM-B 085

91 SWM-B 085-V

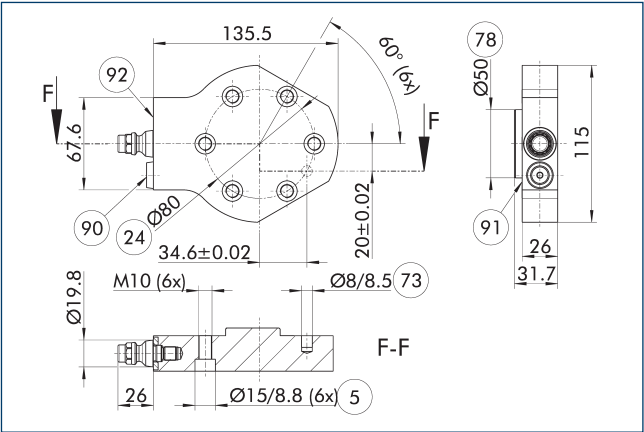
92 Piastra laterale
- 93 Piastra intermedia

94 Adattatore di cambio rapido SWA

Sistema di stoccaggio con (-V) e senza chiusura per una conservazione sicura degli utensili. Informazioni dettagliate e ulteriori accessori sono disponibili nei capitoli del catalogo "SWM-B" e "SWM".

Descrizione	ID	
Sistema di stoccaggio		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

Piastra adattatrice SWA 040



- 5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite

24 Circonferenza fori

73 Accoppiamento per spine di centraggio

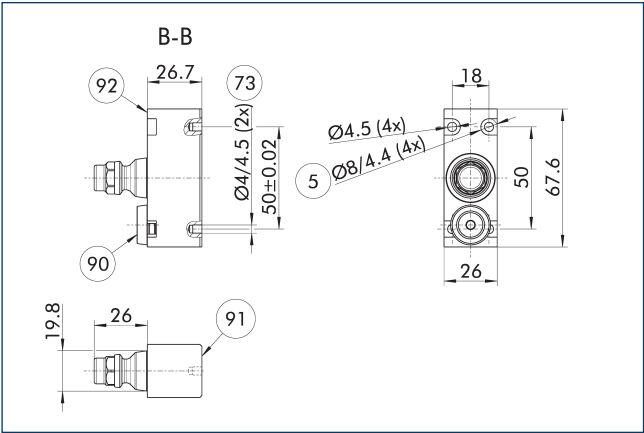
78 Sede per centraggio
- 90 Protezione anti-rotazione (solo per la piastra adattatrice SWM-B -V)

91 Lato montaggio SWA

92 Lato attacco SWM-B (-V)

Descrizione	ID	Adatto per
Piastre adattatrici		
A-SWA-040-SWM-B 085	x1523817	SWA 040
A-SWA-040-SWM-B 085-V	x1523846	SWA 040

Piastra adattatrice con schema di collegamento a vite J



- 5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite

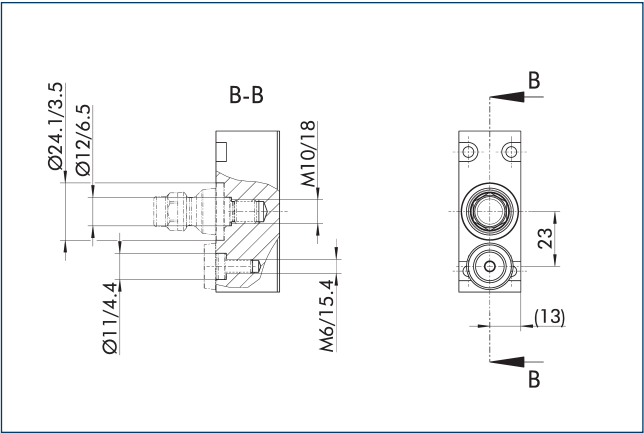
73 Accoppiamento per spine di centraggio
- 90 Protezione anti-rotazione (solo per la piastra adattatrice SWM-B -V)

91 Lato montaggio SWA

92 Lato attacco SWM-B (-V)

Descrizione	ID	Adatto per
Piastre adattatrici		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J

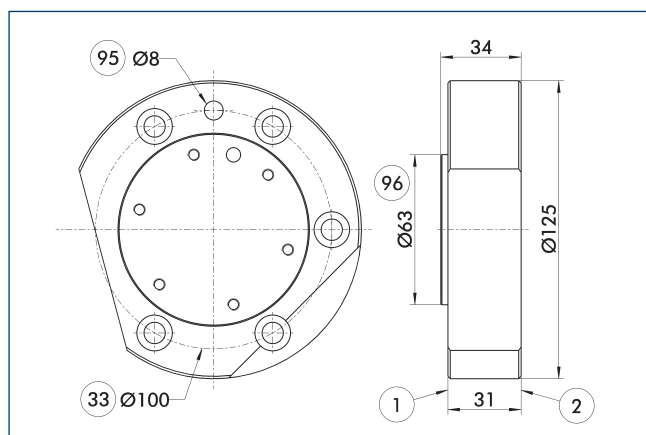
Configurazione piastra adattatrice SWM-B



Aniché utilizzare una piastra adattatrice standard, il perno di stoccaggio e la protezione anti-torsione possono anche essere fissati a una piastra adattatrice personalizzata. Per un funzionamento senza errori, si devono prendere in considerazione tutte le dimensioni secondo il disegno, in particolare le distanze tra le protezioni anti-torsione e il perno di stoccaggio. Il disegno è valido anche per tutte le piastr standard sotto elencate.

Descrizione	ID	Adatto per
Piastre adattatrici		
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	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J

Piastra di adattamento ISO-A100-R

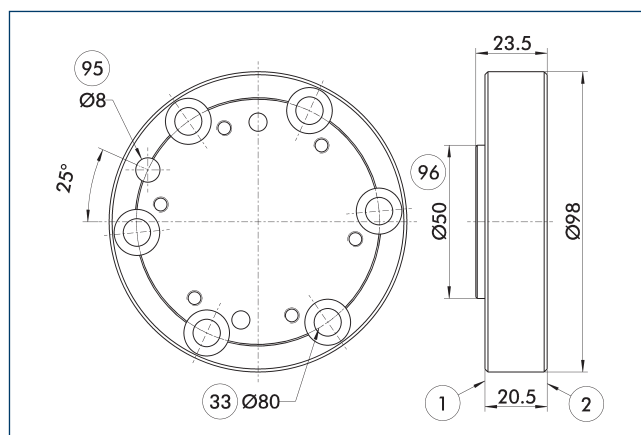


- ① Collegamento lato robot
 ② Collegamento lato utensile
 ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
 ⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-040-ISO-A100	0302204	

Piastra di adattamento ISO-A80-R

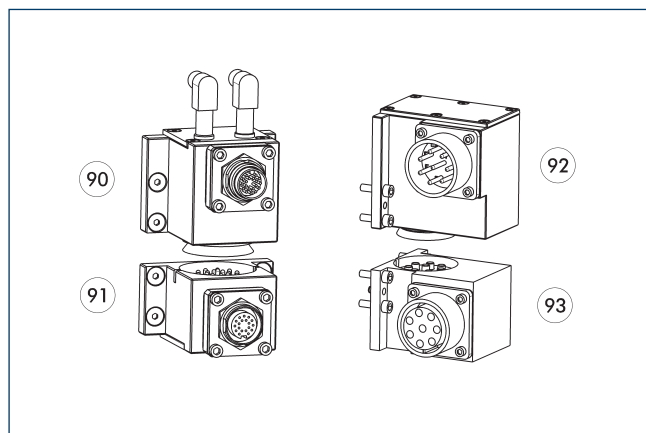


- ① Collegamento lato robot
 ② Collegamento lato utensile
 ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
 ⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-040-ISO-A80	0302203	

Modulo elettrico passante



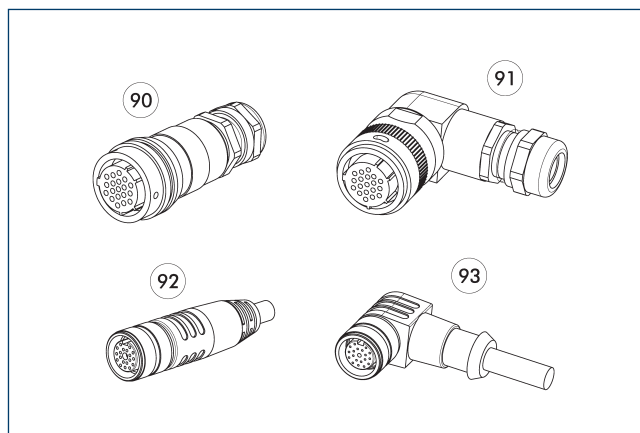
- 90 Modulo elettrico con filetto metrico, lato robot
 91 Modulo elettrico con filetto metrico, lato utensile
 92 Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato robot
 93 Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SW0-RE5-A	9957445	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SW0-MT8-A	9937158	
Modulo passante per segnale sul lato 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
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ⓘ Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SW0" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Spina per cavo/prolunga per cavo



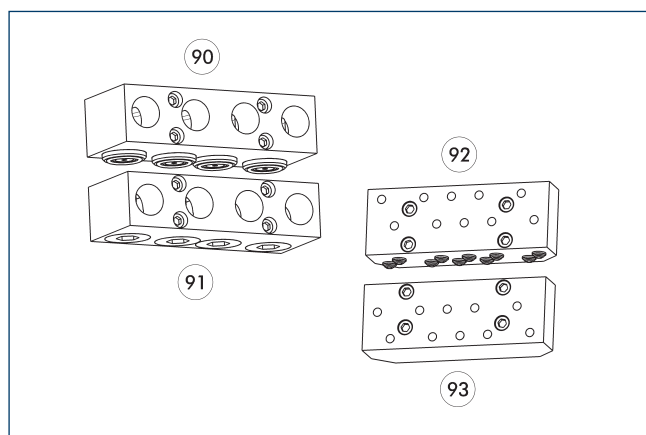
- 90 Spina/presa dritta
 91 Connettore/presa angolare
 92 Spina/presa dritta con cavo di prolunga
 93 Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato 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	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
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	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

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

Moduli pneumatici/fluidici passanti



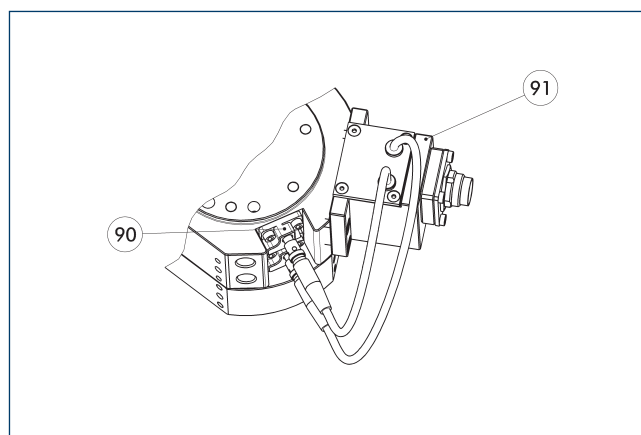
- 90 Modulo fluidi autosigillante, lato robot
 91 Modulo fluidi autosigillante, lato utensile
 92 Modulo pneumatico, lato robot
 93 Modulo pneumatico, lato utensile

Moduli per il trasferimento dei fluidi (aria, vuoto o liquido).

Descrizione	ID	Numero dei passaggi fluidi
Modulo passante per liquidi sul lato robot		
SW0-FG2-K	9936817	2
Modulo passante per liquidi sul lato strumento		
SW0-FG2-A	9936818	2
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato robot		
SW0-P8M5-K	9872067	8
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato strumento		
SW0-P8M5-A	9872068	8

- ① Per altri moduli idraulici e pneumatici consultare il capitolo "Opzioni" del catalogo oppure visitare il nostro sito Internet.

Condizioni di montaggio del monitoraggio del blocco



- 90 AS-SWK 040Q
 91 Modulo elettrico opzionale con collegamento sensore integrato

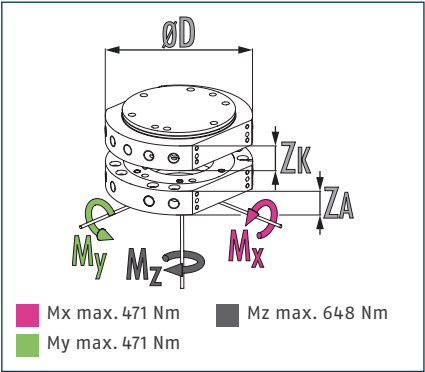
Il disegno mostra il sistema di cambio rapido con controllo della corsa del pistone e sensore di prossimità integrati; il sensore è allacciato direttamente ai moduli elettrici.

Descrizione	ID	
Set di montaggio per sensore di prossimità		
Set di montaggio AS-SWK-40Q/076 incluso sensore	9955216	

- ① Le varianti -SG/-SM/-SQ/-IN dell'SWK includono l'opzione di controllo della corsa del pistone. Non è necessario un ordine supplementare del set di montaggio. La fornitura di un set di montaggio contiene un sensore preimpostato con supporto ciascuno, il che significa che per ogni SWK sono necessari due set di montaggio.



Dimensioni e carichi massimi



ⓘ 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-041-000-000	SWA-041-000-000
		Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido
ID		0302346	0302347
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	50	50
Verifica della corsa del pistone		Opzionale	
Forza di bloccaggio	[N]	4500	4500
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015
Peso	[kg]	1.4	0.7
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	3	3
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		6x G3/8"	6x G3/8"
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		4x G1/8"	4x G1/8"
Blocco/sblocco collegamento principale		G1/8"	
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±2	±2
Offset angolare max. consentito	[°]	±2	±2
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	130 x 32.3	130 x 27
Diagramma di collegamento viti		J	J

* *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.

Technical drawings of three mechanical components: SWK 041, SWA 041, and SWK 041.

SWK 041 (Left):

- Side View:** Shows a component with a central hole of diameter $\varnothing 4/5$ (2x), a length of 50 ± 0.02 , and a total length of 13.5 ± 0.02 . It has four M4/5 mounting holes and a flange with a diameter of $\varnothing 6/10$ and a thickness of 18.
- Front View:** Shows a circular component with a central hole of diameter $\varnothing 130$ and a diameter of $\varnothing 65$. It has six G1/8" mounting holes and a diameter of $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.01 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.5 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.5 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$.
- Top View:** Shows a circular component with a central hole of diameter $\varnothing 130$ and a diameter of $\varnothing 65$. It has six G1/8" mounting holes and a diameter of $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.01 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.5 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$.

SWA 041 (Middle):

- Side View:** Shows a component with a central hole of diameter $\varnothing 4/5$ (2x), a length of 50 ± 0.02 , and a total length of 13.5 ± 0.02 . It has four M4/5 mounting holes and a flange with a diameter of $\varnothing 6/10$ and a thickness of 18.
- Front View:** Shows a circular component with a central hole of diameter $\varnothing 130$ and a diameter of $\varnothing 65$. It has six G1/8" mounting holes and a diameter of $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.01 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.5 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$.
- Top View:** Shows a circular component with a central hole of diameter $\varnothing 130$ and a diameter of $\varnothing 65$. It has six G1/8" mounting holes and a diameter of $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.01 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.5 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$.

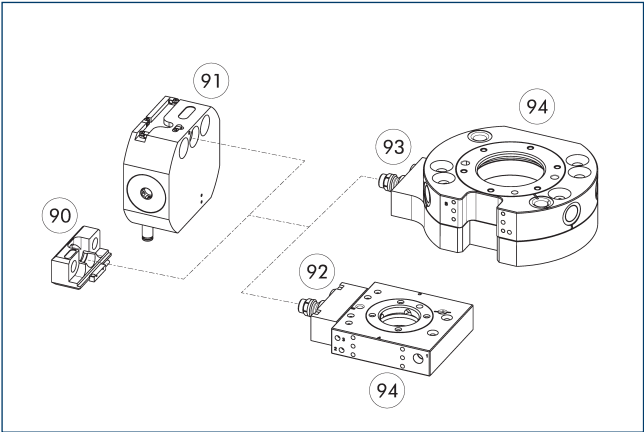
SWK 041 (Right):

- Side View:** Shows a component with a central hole of diameter $\varnothing 4/5$ (2x), a length of 50 ± 0.02 , and a total length of 13.5 ± 0.02 . It has four M4/5 mounting holes and a flange with a diameter of $\varnothing 6/10$ and a thickness of 18.
- Front View:** Shows a circular component with a central hole of diameter $\varnothing 130$ and a diameter of $\varnothing 65$. It has six G1/8" mounting holes and a diameter of $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.01 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.5 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$.
- Top View:** Shows a circular component with a central hole of diameter $\varnothing 130$ and a diameter of $\varnothing 65$. It has six G1/8" mounting holes and a diameter of $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.01 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$. The distance between the center of the central hole and the center of the mounting holes is 32.5 ± 0.02 . The diameter of the mounting holes is $\varnothing 6/10$.

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 |

Sistema di stoccaggio SWM-B



- 90 SWM-B 085

91 SWM-B 085-V

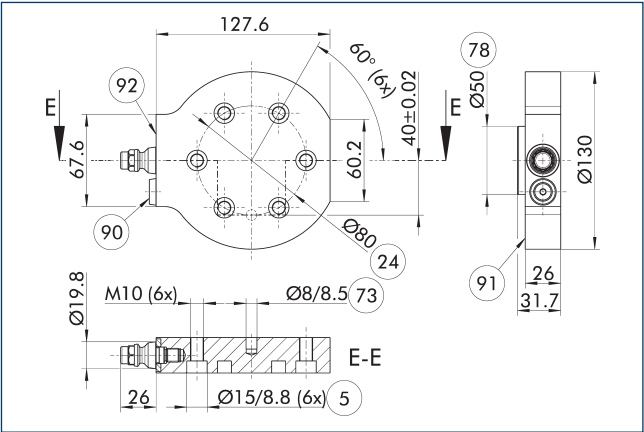
92 Piastra laterale
- 93 Piastra intermedia

94 Adattatore di cambio rapido SWA

Sistema di stoccaggio con (-V) e senza chiusura per una conservazione sicura degli utensili. Informazioni dettagliate e ulteriori accessori sono disponibili nei capitoli del catalogo "SWM-B" e "SWM".

Descrizione	ID	
Sistema di stoccaggio		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

Piastra adattatrice SWA 041



- 5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite

24 Circonferenza fori

73 Accoppiamento per spine di centraggio

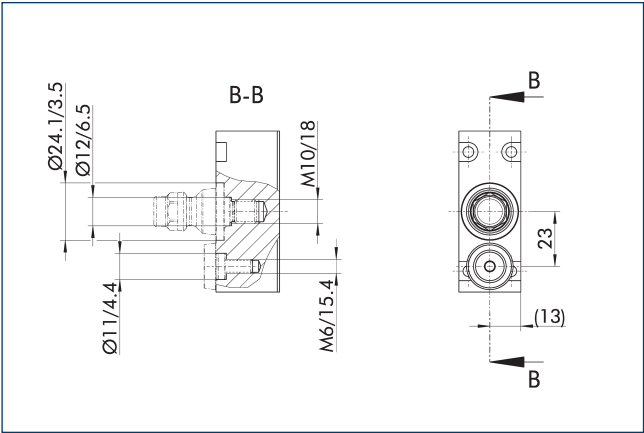
78 Sede per centraggio
- 90 Protezione anti-rotazione (solo per la piastra adattatrice SWM-B -V)

91 Lato montaggio SWA

92 Lato attacco SWM-B (-V)

Descrizione	ID	Adatto per
Piastra adattatrici		
A-SWA-041-SWM-B 085	x1523819	SWA 041
A-SWA-041-SWM-B 085-V	x1523860	SWA 041

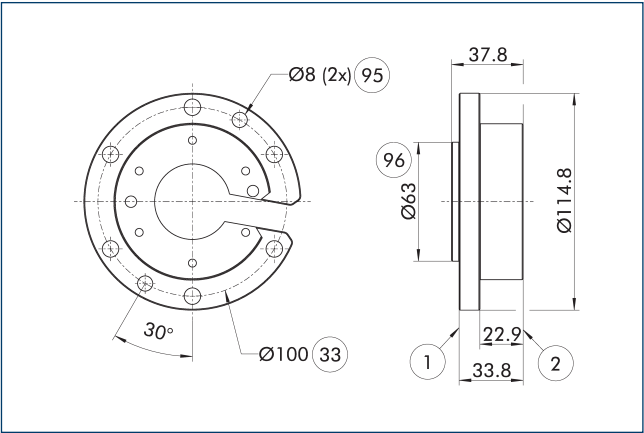
Configurazione piastra adattatrice SWM-B



Anziché utilizzare una piastra adattatrice standard, il perno di stoccaggio e la protezione anti-torsione possono anche essere fissati a una piastra adattatrice personalizzata. Per un funzionamento senza errori, si devono prendere in considerazione tutte le dimensioni secondo il disegno, in particolare le distanze tra le protezioni anti-torsione e il perno di stoccaggio. Il disegno è valido anche per tutte le piastre standard sotto elencate.

Descrizione	ID	Adatto per
Piastra adattatrici		
A-SWA-041-SWM-B 085	x1523819	SWA 041
A-SWA-041-SWM-B 085-V	x1523860	SWA 041

Piastra di adattamento ISO-A100-SIP-R



- 1 Collegamento lato robot

2 Collegamento lato utensile

33 Circonferenza fori DIN ISO-9409
- 95 Accoppiamento per spine di centraggio

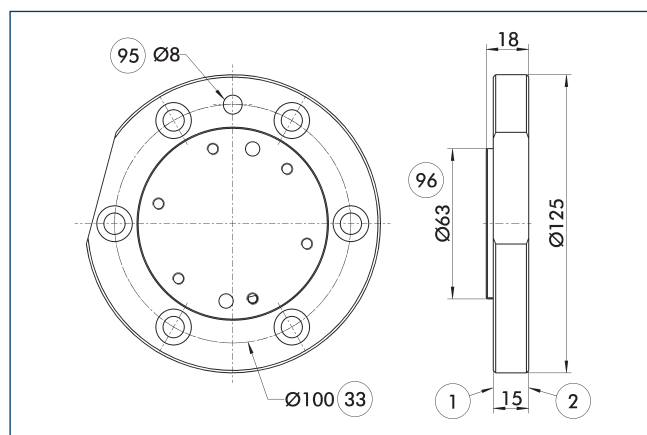
96 Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-040/041-ISO-A100-SIP	0302232	

- 1 Piastra di adattamento per master di cambio rapido con controllo della corsa del pistone

Piastra di adattamento ISO-A100-R



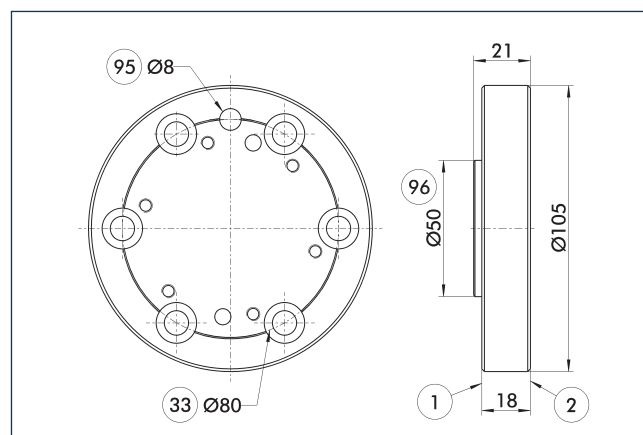
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-041-ISO-A100	0302206	

- ① Piastra di adattamento per master di cambio rapido senza controllo della corsa del pistone

Piastra di adattamento ISO-A80-R



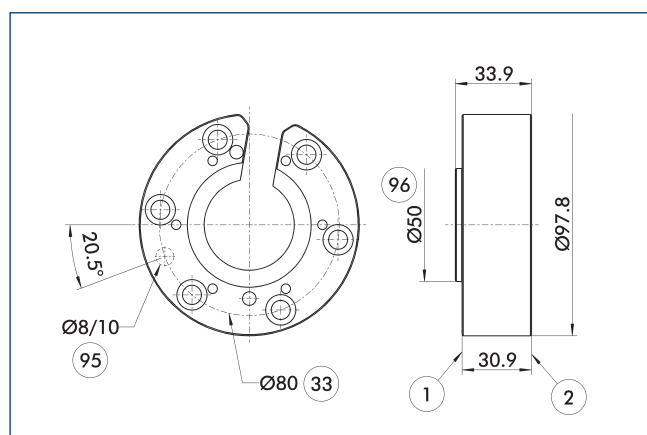
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-041-ISO-A80	0302205	

- ① Piastra di adattamento per master di cambio rapido senza controllo della corsa del pistone

Piastra di adattamento ISO-A80-SIP-R



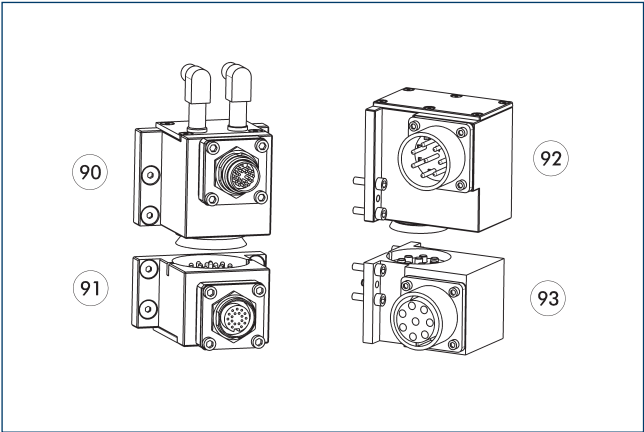
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-041-ISO-A80-SIP	0302235	

- ① Piastra di adattamento per master di cambio rapido con controllo della corsa del pistone

Modulo elettrico passante



- 90 Modulo elettrico con filetto metrico, lato robot

91 Modulo elettrico con filetto metrico, lato utensile
- 92 Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato robot

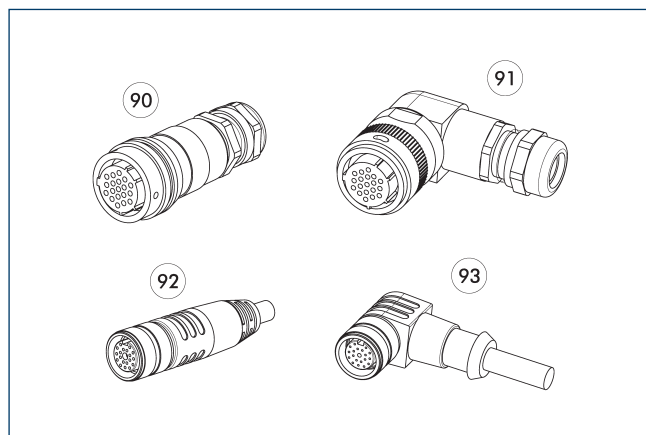
93 Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SW0-RE5-A	9957445	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SW0-MT8-A	9937158	
Modulo passante per segnale sul lato 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
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

① Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SW0" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Spina per cavo/prolunga per cavo



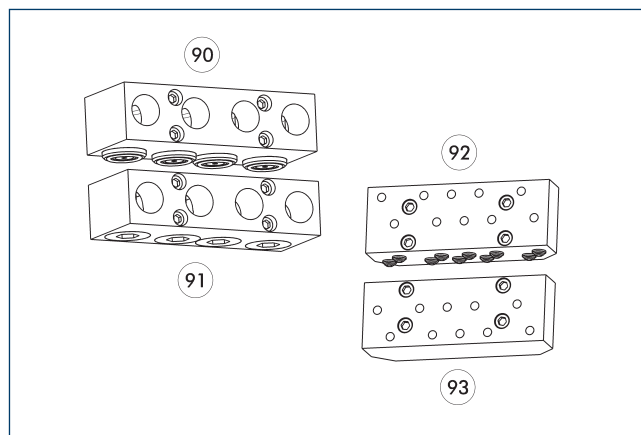
- 90 Spina/presa dritta
 91 Connettore/presa angolare
 92 Spina/presa dritta con cavo di prolunga
 93 Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato 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	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
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	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Informazioni dettagliate e ulteriori cavi con connettori sono disponibili su schunk.com

Moduli pneumatici/fluidici passanti



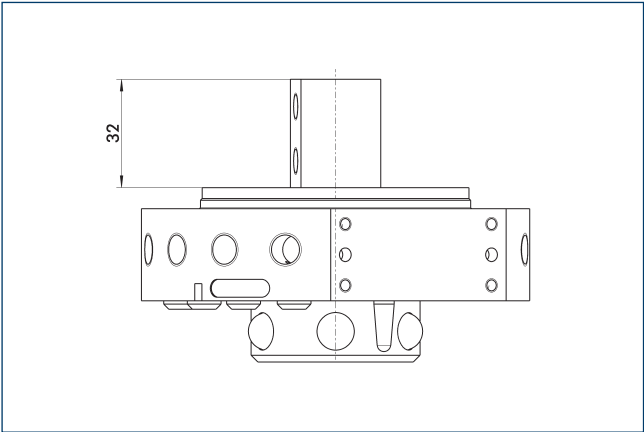
- 90 Modulo fluidi autosigillante, lato robot
 91 Modulo fluidi autosigillante, lato utensile
 92 Modulo pneumatico, lato robot
 93 Modulo pneumatico, lato utensile

Moduli per il trasferimento dei fluidi (aria, vuoto o liquido).

Descrizione	ID	Numero dei passaggi fluidi
Modulo passante per liquidi sul lato robot		
SW0-FG2-K	9936817	2
Modulo passante per liquidi sul lato strumento		
SW0-FG2-A	9936818	2
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato robot		
SW0-P8M5-K	9872067	8
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato strumento		
SW0-P8M5-A	9872068	8

① Per altri moduli idraulici e pneumatici consultare il capitolo "Opzioni" del catalogo oppure visitare il nostro sito Internet.

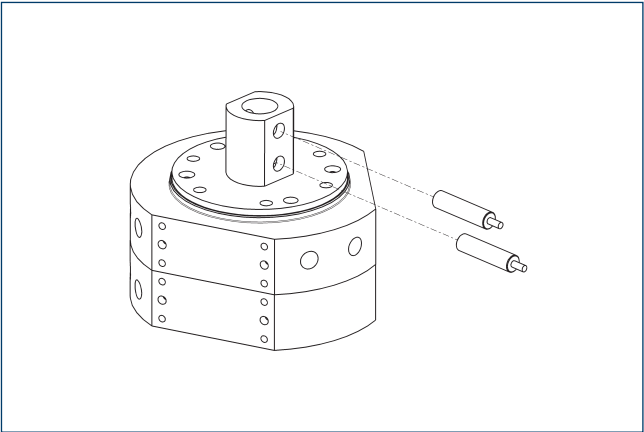
Controllo della corsa del pistone



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-041-SIP	0302348	

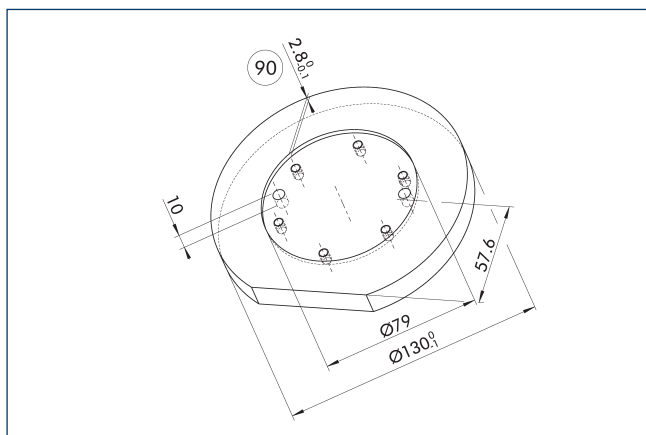
Controllo della corsa del pistone



Descrizione	ID	Spesso combinato
Sensore induttivo di prossimità		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-S	0301550	
Cavo di connessione		
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 per connettore/presa		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Prolunga per cavo		
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	
Distributori per sensori		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

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.

Configurazione della piastra adattatrice

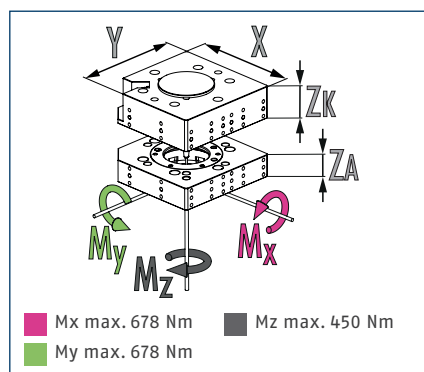


- ⑨ Profondità consigliata della piastra adattatrice

Raccomandazioni per il design della piastra adattatrice.



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

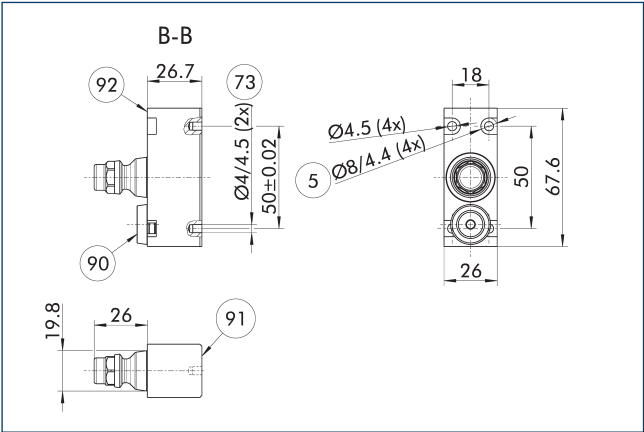
Descrizione		SWK-046-0-0-000-0-SM	SWA-046-0-0-000-0
		Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido
ID		1330577	1315663
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	50	50
Verifica della corsa del pistone		integrata	
Forza di bloccaggio	[N]	5800	5800
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015
Peso	[kg]	1.95	1.03
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	2.5	2.5
Blocco/sblocco collegamento principale		61/8"	
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±1.5	±1.5
Offset angolare max. consentito	[°]	±2	±2
Collegamento lato robot		ISO 9409-1-100-6-M8	ISO 9409-1-100-6-M8
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni X x Y x Z*	[mm]	129.5 x 129.5 x 39.1	129.5 x 129.5 x 27
Diagramma di collegamento viti		5 x J	5 x J

* *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.

[illegible]

A, a Collegamento dell'aria bloccato	20 Collegamento per passaggio elettrico integrato
B, b Collegamento dell'aria sbloccato	24 Circonferenza fori
1 Collegamento lato robot	90 su due lati
2 Collegamento lato utensile	91 Collegamenti sensore per il controllo del bloccaggio
5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite	95 Accoppiamento per spine di centraggio
19 Superficie di avvitamento per opzioni	96 Sede per centraggio

Piastra adattatrice con schema di collegamento a vite J



- 5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite

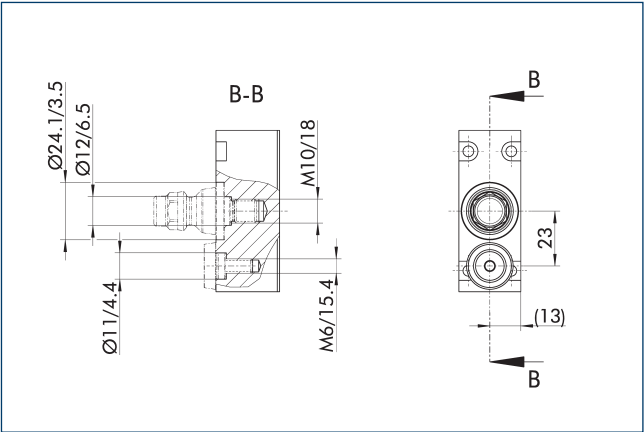
73 Accoppiamento per spine di centraggio
- 90 Protezione anti-rotazione (solo per la piastra adattatrice SWM-B -V)

91 Lato montaggio SWA

92 Lato attacco SWM-B (-V)

Descrizione	ID	Adatto per
Piastre adattatrici		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J

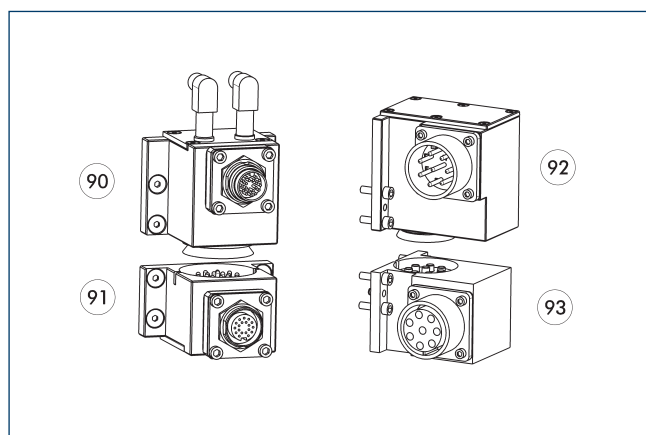
Configurazione piastra adattatrice SWM-B



Aniché utilizzare una piastra adattatrice standard, il perno di stoccaggio e la protezione anti-torsione possono anche essere fissati a una piastra adattatrice personalizzata. Per un funzionamento senza errori, si devono prendere in considerazione tutte le dimensioni secondo il disegno, in particolare le distanze tra le protezioni anti-torsione e il perno di stoccaggio. Il disegno è valido anche per tutte le piastre standard sotto elencate.

Descrizione	ID	Adatto per
Piastre adattatrici		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J

Modulo elettrico passante



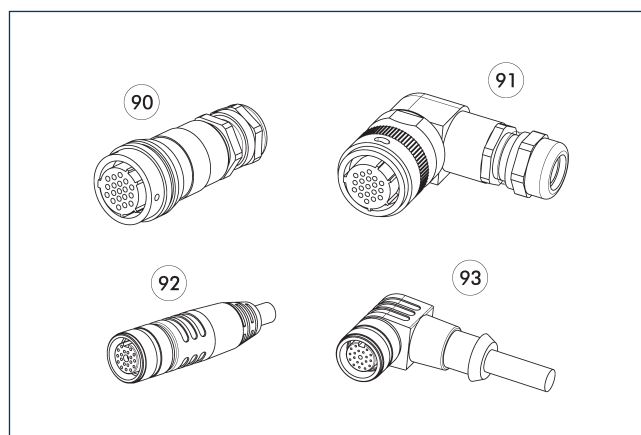
- 90 Modulo elettrico con filetto metrico, lato robot
 91 Modulo elettrico con filetto metrico, lato utensile
 92 Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato robot
 93 Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SW0-RE5-A	9957445	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SW0-MT8-A	9937158	
Modulo passante per segnale sul lato 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
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ① Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SW0" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Spina per cavo/prolunga per cavo



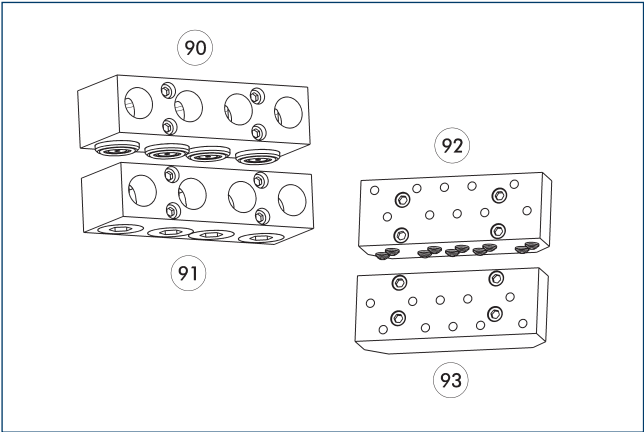
- 90 Spina/presa dritta
 91 Connettore/presa angolare
 92 Spina/presa dritta con cavo di prolunga
 93 Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-08G-K-90	0301270	
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-08G-A-90	0301271	
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato robot		
KAS-08G-K-0	0301268	
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
KAS-36B-K-0	0301272	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
KAS-08G-A-0	0301269	
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
KAS-36B-A-0	0301273	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

- ① Informazioni dettagliate e ulteriori cavi con connettori sono disponibili su schunk.com

Moduli pneumatici/fluidici passanti



- 90 Modulo fluidi autosigillante, lato robot
- 91 Modulo fluidi autosigillante, lato utensile
- 92 Modulo pneumatico, lato robot
- 93 Modulo pneumatico, lato utensile

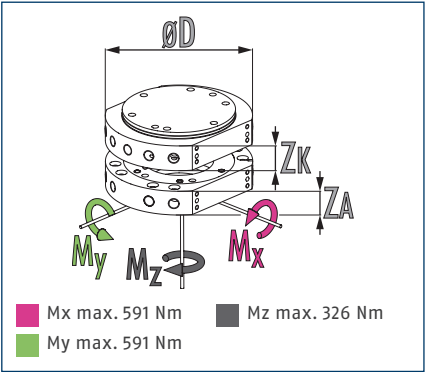
Moduli per il trasferimento dei fluidi (aria, vuoto o liquido).

Descrizione	ID	Numero dei passaggi fluidi
Modulo passante per liquidi sul lato robot		
SW0-FG2-K	9936817	2
Modulo passante per liquidi sul lato strumento		
SW0-FG2-A	9936818	2
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato robot		
SW0-P8M5-K	9872067	8
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato strumento		
SW0-P8M5-A	9872068	8

❶ Per altri moduli idraulici e pneumatici consultare il capitolo "Opzioni" del catalogo oppure visitare il nostro sito Internet.



Dimensioni e carichi massimi



ⓘ 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

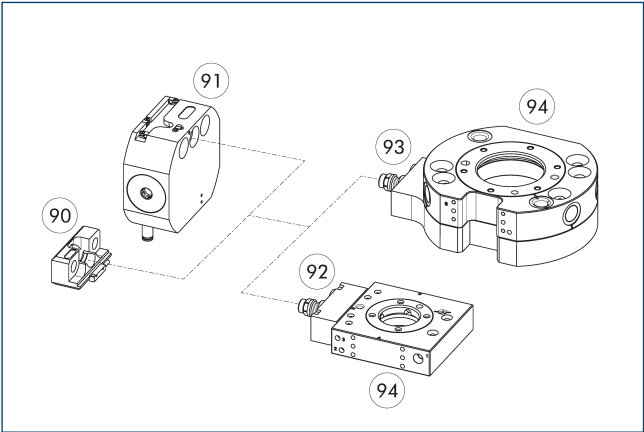
Descrizione		SWK-060-000-000	SWA-060-000-000
		Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido
ID		0302362	0302363
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	75	75
Verifica della corsa del pistone		Opzionale	
Forza di bloccaggio	[N]	7400	7400
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015
Peso	[kg]	1.3	0.7
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	3	3
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		8x G1/8"	8x G1/8"
Blocco/sblocco collegamento principale		G1/8"	
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±2	±2
Offset angolare max. consentito	[°]	±1	±1
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni $\varnothing D \times Z^*$	[mm]	130 x 24.1	130 x 23.1
Diagramma di collegamento viti		K Lato S/J tramite piastra adattatrice lato B	K Lato S/J tramite piastra adattatrice lato B

* *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.

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 avvitaamento 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 |

Sistema di stoccaggio SWM-B



- 90 SWM-B 085

91 SWM-B 085-V

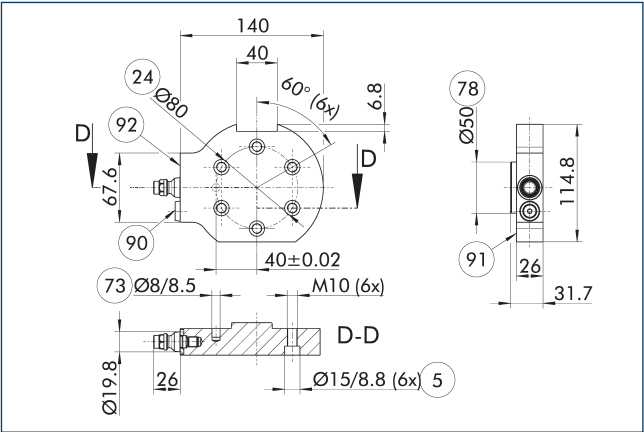
92 Piastra laterale
- 93 Piastra intermedia

94 Adattatore di cambio rapido SWA

Sistema di stoccaggio con (-V) e senza chiusura per una conservazione sicura degli utensili. Informazioni dettagliate e ulteriori accessori sono disponibili nei capitoli del catalogo "SWM-B" e "SWM".

Descrizione	ID	
Sistema di stoccaggio		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

Piastra adattatrice SWA 060



- 5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite

24 Circonferenza fori

73 Accoppiamento per spine di centraggio

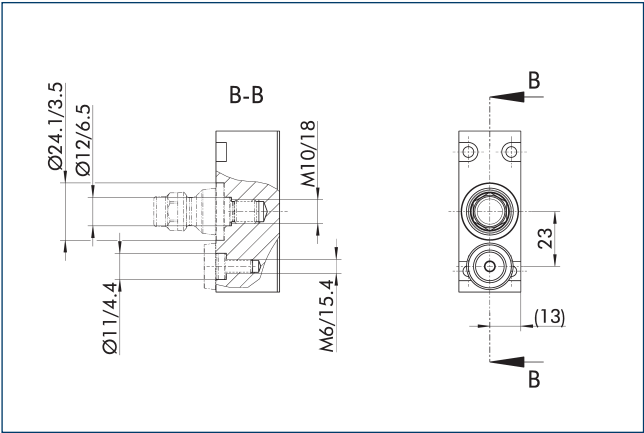
78 Sede per centraggio
- 90 Protezione anti-rotazione (solo per la piastra adattatrice SWM-B -V)

91 Lato montaggio SWA

92 Lato attacco SWM-B (-V)

Descrizione	ID	Adatto per
Piastra adattatrici		
A-SWA-060-SWM-B 085	x1523828	SWA 060
A-SWA-060-SWM-B 085-V	x1523862	SWA 060

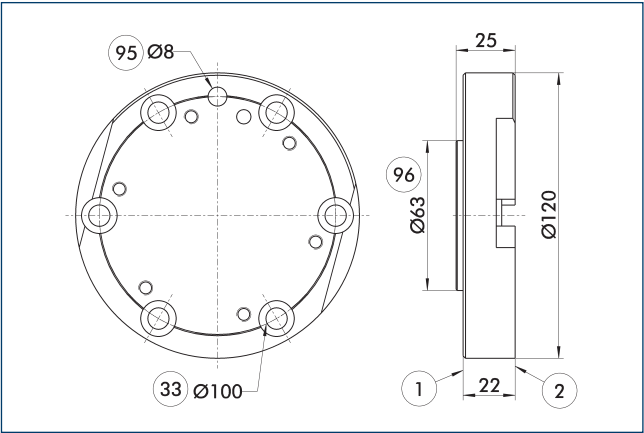
Configurazione piastra adattatrice SWM-B



Anziché utilizzare una piastra adattatrice standard, il perno di stoccaggio e la protezione anti-torsione possono anche essere fissati a una piastra adattatrice personalizzata. Per un funzionamento senza errori, si devono prendere in considerazione tutte le dimensioni secondo il disegno, in particolare le distanze tra le protezioni anti-torsione e il perno di stoccaggio. Il disegno è valido anche per tutte le piastre standard sotto elencate.

Descrizione	ID	Adatto per
Piastra adattatrici		
A-SWA-060-SWM-B 085	x1523828	SWA 060
A-SWA-060-SWM-B 085-V	x1523862	SWA 060

Piastra di adattamento ISO-A100-R



- 1 Collegamento lato robot

2 Collegamento lato utensile

33 Circonferenza fori DIN ISO-9409
- 95 Accoppiamento per spine di centraggio

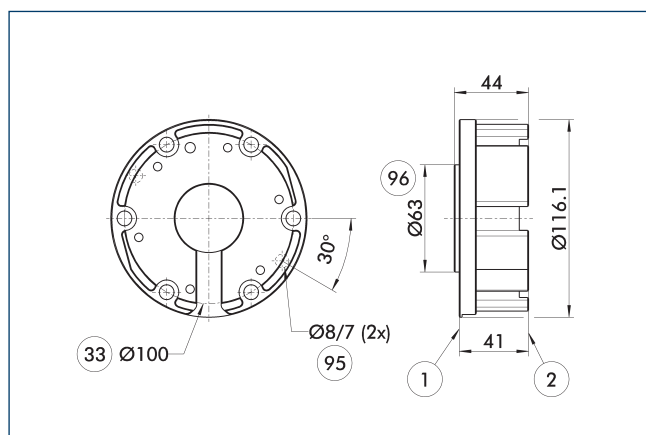
96 Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-060/062-ISO-A100	0302208	

- 1 Piastra di adattamento per master di cambio rapido senza controllo della corsa del pistone

Piastra di adattamento ISO-A100-SIP-R



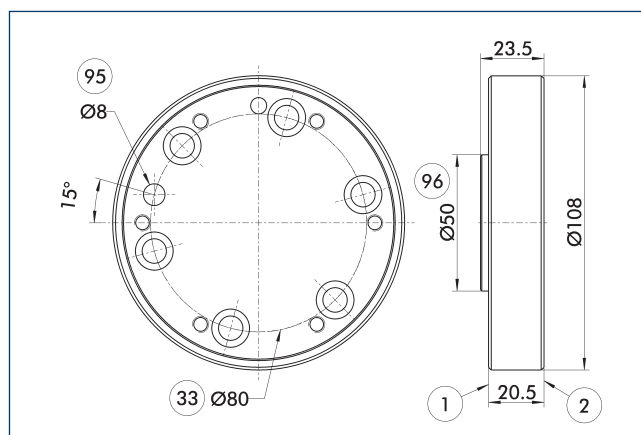
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-060/062-ISO-A100-SIP	0302236	

- ① Piastra di adattamento per master di cambio rapido con controllo della corsa del pistone

Piastra di adattamento ISO-A80-R



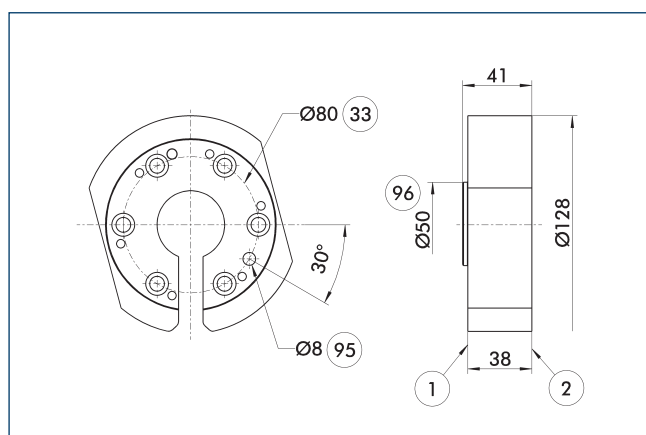
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-060/062-ISO-A80	0302207	

- ① Piastra di adattamento per master di cambio rapido senza controllo della corsa del pistone

Piastra di adattamento ISO-A80-SIP-R



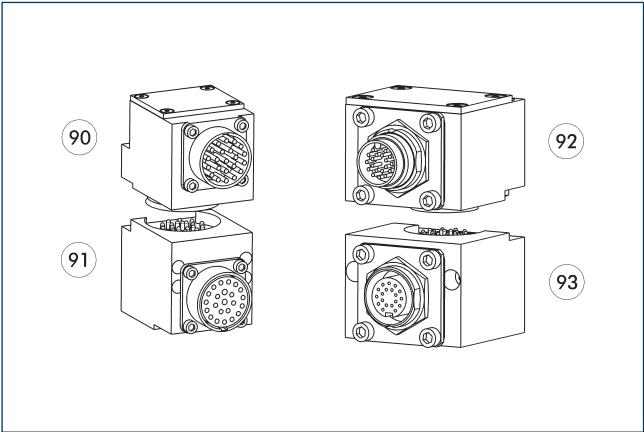
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-060/062-ISO-A80-SIP	0302237	

- ① Piastra di adattamento per master di cambio rapido con controllo della corsa del pistone

Modulo elettrico passante



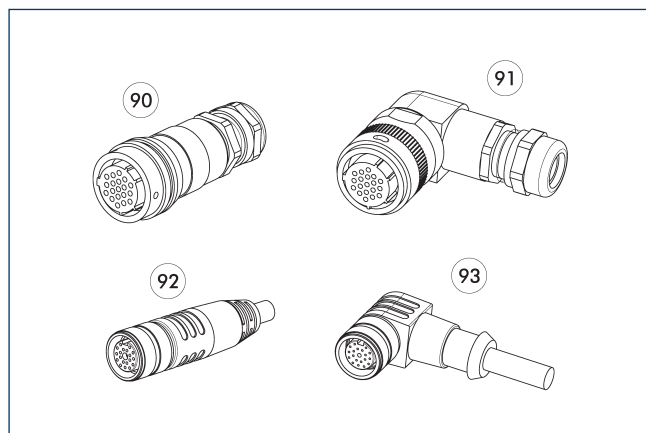
- 90 Modulo elettrico con chiusura a baionetta, lato robot
- 91 Modulo elettrico con chiusura a baionetta, lato utensile
- 92 Modulo elettrico con filetto metrico, lato robot
- 93 Modulo elettrico con filetto metrico, lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SW0-KE7-K	9960993	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SW0-KE7-A	9960994	
Modulo passante per segnale sul lato 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
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-K12-A	9948702	12
SW0-K19-A	9937329	19
SW0-K26-A	9937799	26
SW0-KF19-A	9959887	19

Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SW0" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Spina per cavo/prolunga per cavo



- 90 Spina/presa dritta
91 Connettore/presa angolare

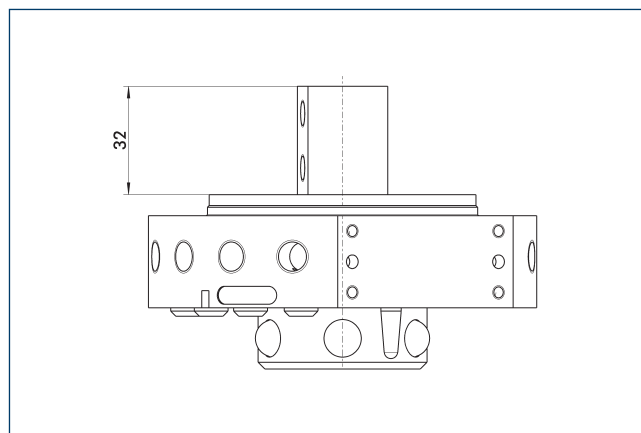
- 92 Spina/presa dritta con cavo di prolunga
93 Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
KAS-19F-K-0	1351134	
KAS-26B-K-0-C	0301290	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
KAS-19F-A-0	1351135	
KAS-26B-A-0-C	0301291	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

- ① Informazioni dettagliate e ulteriori cavi con connettori sono disponibili su schunk.com

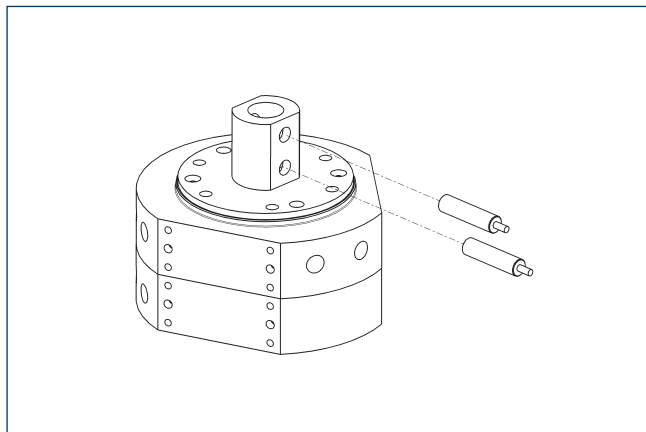
Controllo della corsa del pistone



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-060-SIP	0302365	

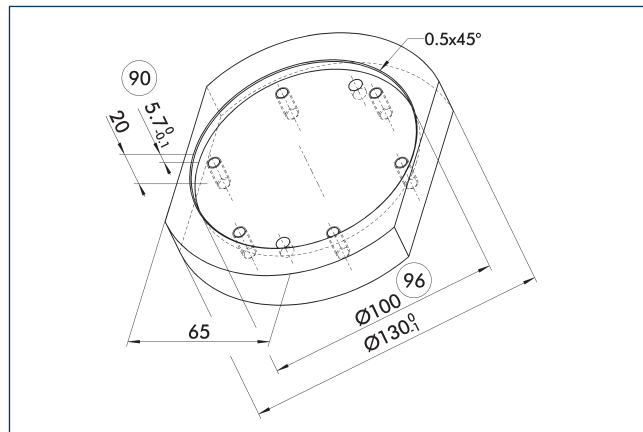
Controllo della corsa del pistone



Descrizione	ID	Spesso combinato
Sensore induttivo di prossimità		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-S	0301550	
Cavo di connessione		
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 per connettore/presa		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Prolunga per cavo		
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	
Distributori per sensori		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

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.

Configurazione della piastra adattatrice



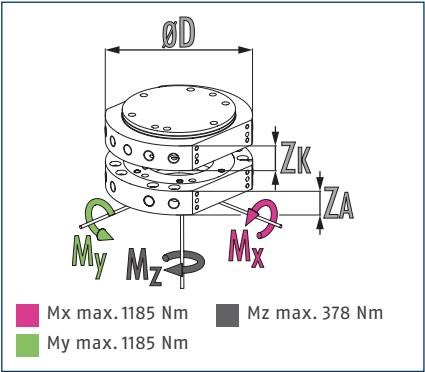
⑨⑩ Profondità consigliata della piastra adattatrice

⑨⑥ Sede per centraggio

Raccomandazioni per il design della piastra adattatrice.



Dimensioni e carichi massimi



ⓘ 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-071-000-000	SWA-071-000-000
		Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido
ID		0302370	0302371
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	79	79
Verifica della corsa del pistone		Opzionale	
Forza di bloccaggio	[N]	8100	8100
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015
Peso	[kg]	1.8	1.3
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	3	3
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		8x G1/4"	8x G1/4"
Blocco/sblocco collegamento principale		G1/8"	
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±2	±2
Offset angolare max. consentito	[°]	±1	±1
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni $\varnothing D \times Z^*$	[mm]	150 x 30.2	150 x 32.1
Diagramma di collegamento viti		2 x J	2 x J

* *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.

Technical drawing of the SWK 071 and SWA 071 components, showing three views: front, side, and top.

Front View (Top Left): Shows the front of the SWK 071 component. Dimensions include a total width of 50 ± 0.02 , a height of 13.5 ± 0.02 , and a central hole diameter of $\varnothing 4/5$ (2x). Callouts include 1, 5, 95, and M4/5 (4x).

Side View (Top Right): Shows the side of the SWK 071 component. Dimensions include a total width of 50 ± 0.02 , a height of 13.5 ± 0.02 , and a central hole diameter of $\varnothing 4/5$ (2x). Callouts include 2, 95, and M4/5 (4x).

Top View (Bottom Left): Shows the top of the SWK 071 component. Dimensions include a total width of 37.24 ± 0.02 , a height of 21.5 ± 0.02 , and a central hole diameter of $\varnothing 8/8$ (2x). Callouts include 5, 19, 24, 95, M6x40 DEI 4762 (6x), $6 \times 60^\circ$, 11.13 ± 0.02 , 10° , 10° , $G1/8''$, and $G1/8''$.

Side View (Bottom Middle): Shows the side of the SWA 071 component. Dimensions include a total width of 62.3 , a height of 32.1 , and a central hole diameter of $\varnothing 150$. Callouts include 3, 3.2, 32, 96, $G1/4''$ (8x), and $G1/4''$ (8x).

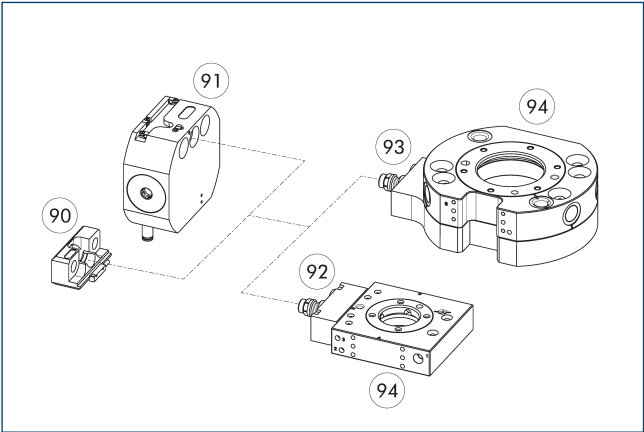
Top View (Bottom Right): Shows the top of the SWA 071 component. Dimensions include a total width of 34.64 ± 0.02 , a height of 20 ± 0.02 , and a central hole diameter of $\varnothing 8/8$ (2x). Callouts include 19, 24, 95, M8/8 (6x), $\varnothing 50H7/6$, and $6 \times 60^\circ$.

Labels: SWK 071, SWA 071.

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 |

Sistema di stoccaggio SWM-B



- 90 SWM-B 085

91 SWM-B 085-V

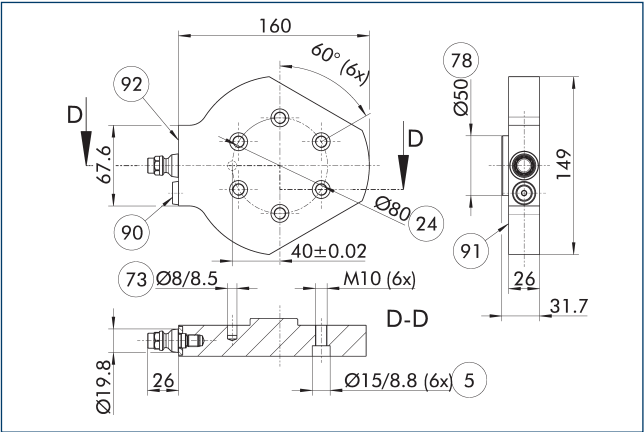
92 Piastra laterale
- 93 Piastra intermedia

94 Adattatore di cambio rapido SWA

Sistema di stoccaggio con (-V) e senza chiusura per una conservazione sicura degli utensili. Informazioni dettagliate e ulteriori accessori sono disponibili nei capitoli del catalogo "SWM-B" e "SWM".

Descrizione	ID	
Sistema di stoccaggio		
SWM-B 085	x1459339	
SWM-B 085-V	1442590	

Piastra adattatrice SWA 071



- 5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite

24 Circonferenza fori

73 Accoppiamento per spine di centraggio

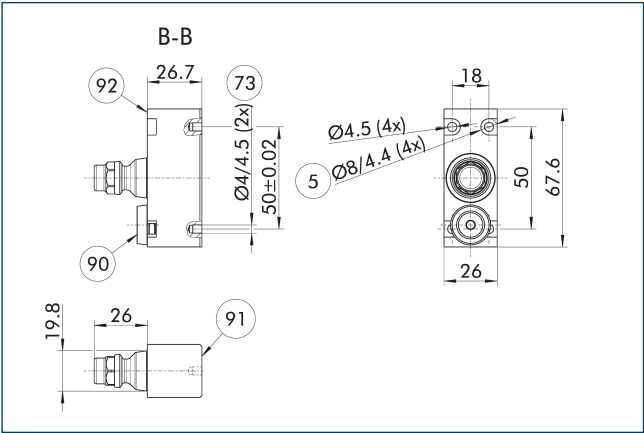
78 Sede per centraggio
- 90 Protezione anti-rotazione (solo per la piastra adattatrice SWM-B -V)

91 Lato montaggio SWA

92 Lato attacco SWM-B (-V)

Descrizione	ID	Adatto per
Piastre adattatrici		
A-SWA-071-SWM-B 085	x1523830	SWA 071
A-SWA-071-SWM-B 085-V	x1523865	SWA 071

Piastra adattatrice con schema di collegamento a vite J



- 5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite

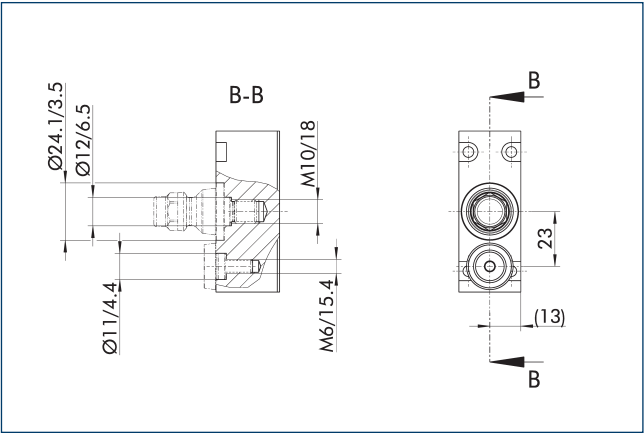
73 Accoppiamento per spine di centraggio
- 90 Protezione anti-rotazione (solo per la piastra adattatrice SWM-B -V)

91 Lato montaggio SWA

92 Lato attacco SWM-B (-V)

Descrizione	ID	Adatto per
Piastre adattatrici		
A-SWA-J16-SWM-B 085	x1523836	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J

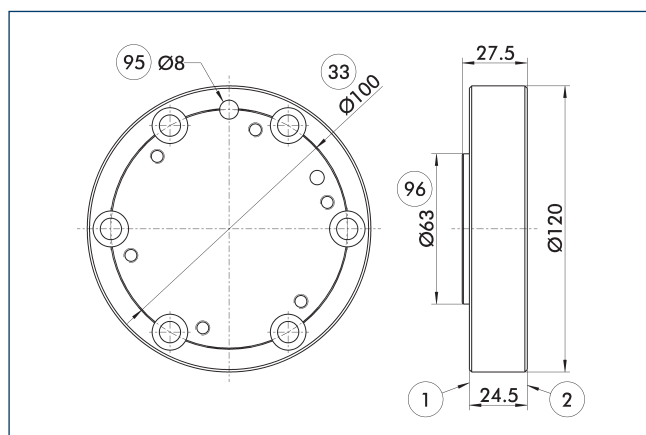
Configurazione piastra adattatrice SWM-B



Aniché utilizzare una piastra adattatrice standard, il perno di stoccaggio e la protezione anti-torsione possono anche essere fissati a una piastra adattatrice personalizzata. Per un funzionamento senza errori, si devono prendere in considerazione tutte le dimensioni secondo il disegno, in particolare le distanze tra le protezioni anti-torsione e il perno di stoccaggio. Il disegno è valido anche per tutte le piastre standard sotto elencate.

Descrizione	ID	Adatto per
Piastre adattatrici		
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	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J

Piastra di adattamento ISO-A100-R



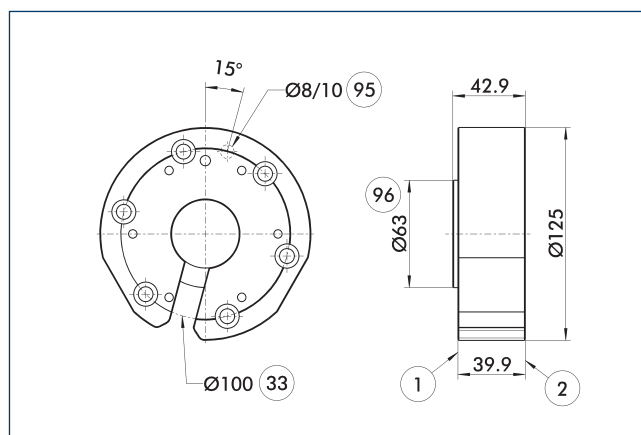
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-071-ISO-A100	0321555	

- ① Piastra di adattamento per master di cambio rapido senza controllo della corsa del pistone

Piastra di adattamento ISO-A100-SIP-R



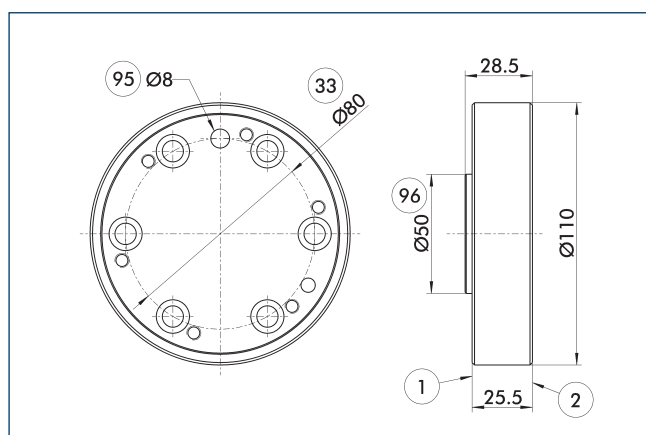
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-071-ISO-A100-SIP	0302238	

- ① Piastra di adattamento per master di cambio rapido con controllo della corsa del pistone

Piastra di adattamento ISO-A80-R



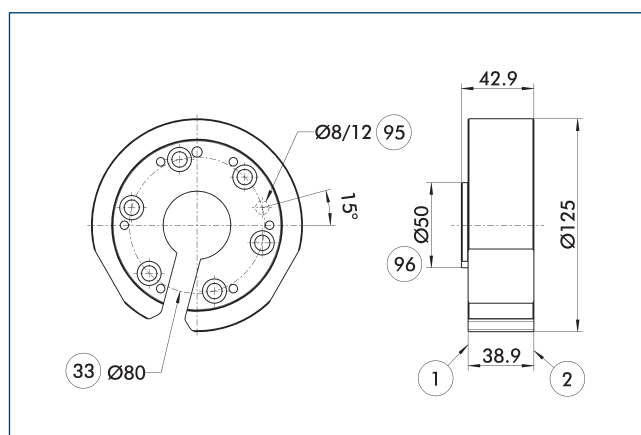
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-071-ISO-A80	0321554	

- ① Piastra di adattamento per master di cambio rapido senza controllo della corsa del pistone

Piastra di adattamento ISO-A80-SIP-R



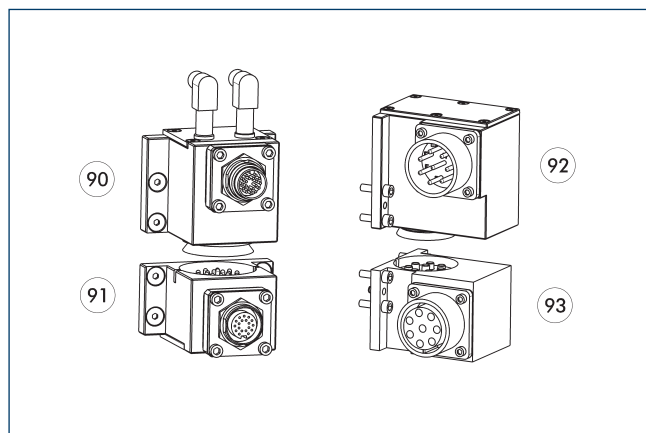
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile ⑨⑥ Sede per centraggio
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-071-ISO-A80-SIP	0302239	

- ① Piastra di adattamento per master di cambio rapido con controllo della corsa del pistone

Modulo elettrico passante



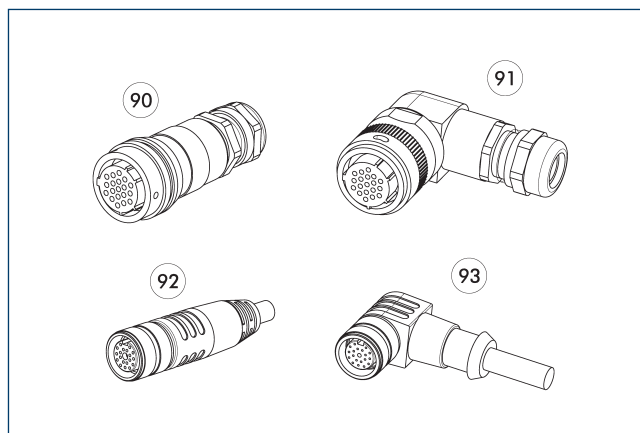
- 90 Modulo elettrico con filetto metrico, lato robot
 91 Modulo elettrico con filetto metrico, lato utensile
 92 Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato robot
 93 Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SW0-RE5-A	9957445	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SW0-MT8-A	9937158	
Modulo passante per segnale sul lato 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
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ⓘ Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SW0" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Spina per cavo/prolunga per cavo



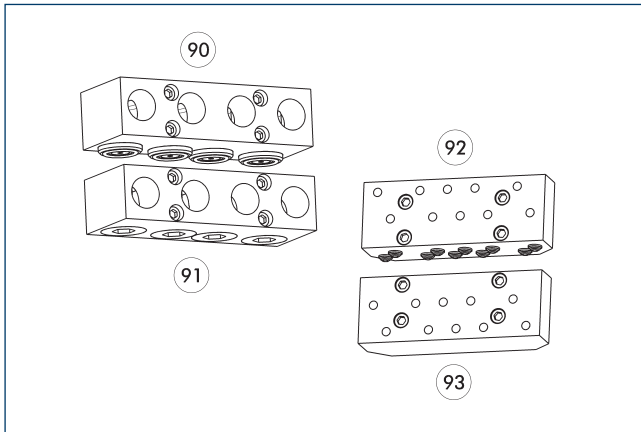
- 90 Spina/presa dritta
 91 Connettore/presa angolare
 92 Spina/presa dritta con cavo di prolunga
 93 Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato 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	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
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	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

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

Moduli pneumatici/fluidici passanti



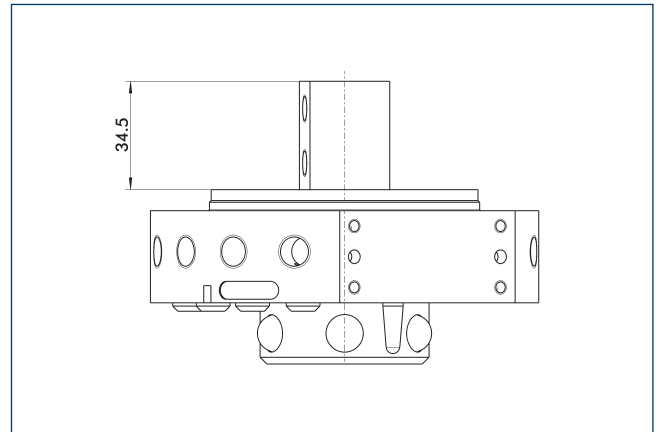
- 90 Modulo fluidi autosigillante, lato robot
 91 Modulo fluidi autosigillante, lato utensile
 92 Modulo pneumatico, lato robot
 93 Modulo pneumatico, lato utensile

Moduli per il trasferimento dei fluidi (aria, vuoto o liquido).

Descrizione	ID	Numero dei passaggi fluidi
Modulo passante per liquidi sul lato robot		
SW0-FG2-K	9936817	2
Modulo passante per liquidi sul lato strumento		
SW0-FG2-A	9936818	2
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato robot		
SW0-P8M5-K	9872067	8
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato strumento		
SW0-P8M5-A	9872068	8

- ① Per altri moduli idraulici e pneumatici consultare il capitolo "Opzioni" del catalogo oppure visitare il nostro sito Internet.

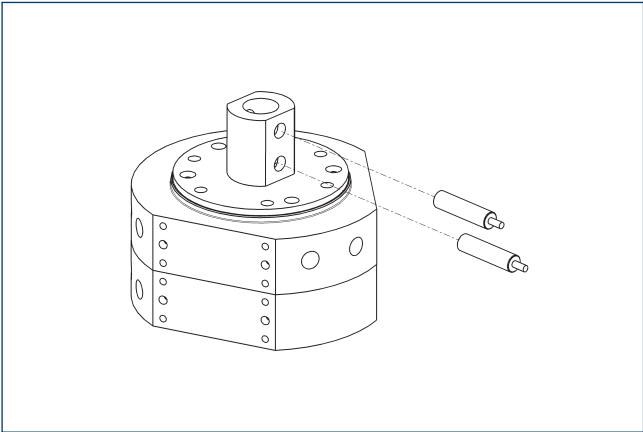
Controllo della corsa del pistone



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-071-SIP	0302375	

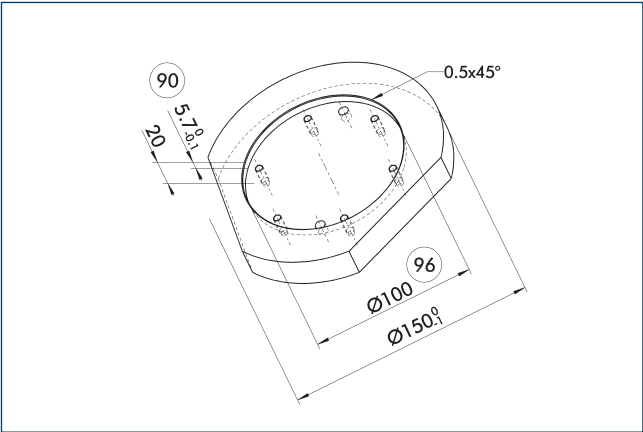
Controllo della corsa del pistone



Descrizione	ID	Spesso combinato
Sensore induttivo di prossimità		
IN 80-S-M12	0301578	
IN 80-S-M8	0301478	
INK 80-S	0301550	
Cavo di connessione		
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 per connettore/presa		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Prolunga per cavo		
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	
Distributori per sensori		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

❶ 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.

Configurazione della piastra adattatrice

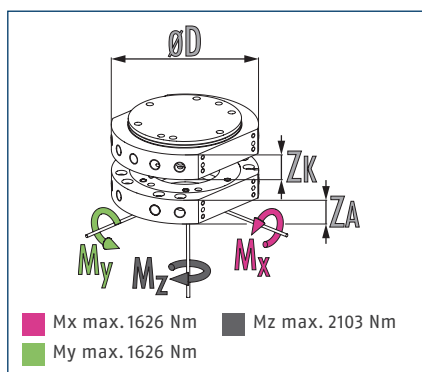


❶ Profondità consigliata della piastra adattatrice

❹ Sede per centraggio

Raccomandazioni per il design della piastra adattatrice.

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-076-000-000-SG	SWA-076-000-000
		Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido
ID		0302392	0302391
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	100	100
Verifica della corsa del pistone		integrata	
Forza di bloccaggio	[N]	12000	12000
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015
Peso	[kg]	2.25	1.43
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	2	2
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		5x G3/8"	5x G3/8"
Blocco/sblocco collegamento principale		G1/8"	
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±1	±1
Offset angolare max. consentito	[°]	±1	±1
Collegamento lato robot		ISO 9409-1-125-6-M10	ISO 9409-1-125-6-M10
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	160 x 37.3	160 x 30.9
Diagramma di collegamento viti		2 x J	2 x J

* *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.

A, a Collegamento dell'aria bloccato	53 Collegamento principale/ diretto, apertura pinza
B, b Collegamento dell'aria sbloccato	54 Verifica posizione bloccata
1 Collegamento lato robot	93 Adattatore opzionale di distanza compreso nella fornitura
2 Collegamento lato utensile	94 Sensore di prossimità opzionale
5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite	95 Accoppiamento per spine di centraggio
19 Superficie di avvvitamento per opzioni	96 Sede per centraggio
25 Passanti pneumatici	
33 Circonferenza fori DIN ISO-9409	

This diagram illustrates the assembly of the front panel. It shows five components: a small bracket (90), a control unit (91), a mounting plate (92), a circular flange (93), and a large circular front panel (94). Dashed lines indicate the assembly sequence: the bracket (90) is attached to the control unit (91), which is then mounted onto the mounting plate (92). The mounting plate (92) is then attached to the circular flange (93), which is finally mounted onto the large circular front panel (94).

- | Descrizione | ID | |
|-----------------------|----------|--|
| Sistema di stoccaggio | | |
| SWM-B 085 | x1459339 | |
| SWM-B 085-V | 1442590 | |

- | Descrizione | ID | Adatto per |
|-----------------------|----------|--|
| Plastre adattatrici | | |
| A-SWA-J16-SWM-B 085 | x1523836 | tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J |
| A-SWA-J16-SWM-B 085-V | x1523875 | tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti I |

Technical drawing of a mechanical part, likely a pump housing or valve body, showing front, side, and detail views. The drawing includes dimensions in millimeters and various callouts for features and materials.

Front View Dimensions:

- Overall width: 185
- Overall height: 31.25 ± 0.02
- Top flange thickness: 19
- Top flange outer diameter: Ø125
- Top flange inner diameter: Ø10/11 (2x)
- Top flange material: E-E
- Top flange material: Ø18/10.8 (6x) 5
- Top flange material: Ø10/11 (2x) 73
- Top flange material: Ø19.8
- Top flange material: M12 (6x)
- Top flange material: 26
- Top flange material: 54.13 ± 0.02
- Top flange material: 54.13 ± 0.02
- Top flange material: 67.6
- Top flange material: 92
- Top flange material: 60° (6x)

Side View Dimensions:

- Overall height: 140
- Overall width: 26
- Overall width: 29.7
- Overall width: Ø80
- Overall width: 91

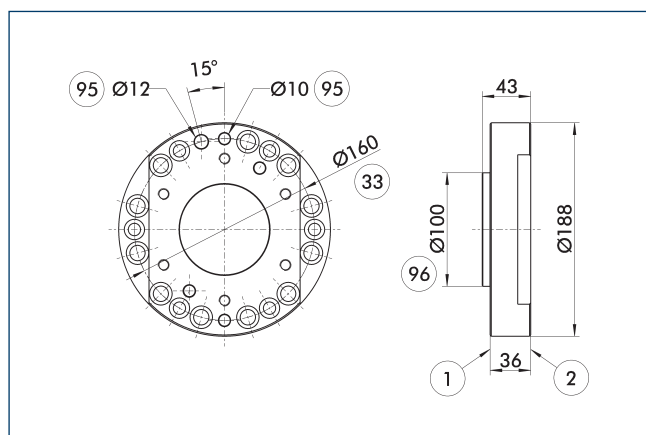
Detail View Dimensions:

- Overall width: 26
- Overall width: 29.7
- Overall width: Ø80
- Overall width: 91

- | Descrizione | ID | Adatto per |
|-----------------------|----------|------------|
| Piastrine adattatrici | | |
| A-SWA-076-SWM-B 085 | x1523831 | SWA 076 |
| A-SWA-076-SWM-B 085-V | x1523869 | SWA 076 |

Descrizione	ID	Adatto per
Piastrre adattatrici		
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	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J
A-SWA-J16-SWM-B 085-V	x1523875	tutti gli SWA con diagramma di collegamento viti J

Piastra di adattamento ISO-A160-M10/M12-R



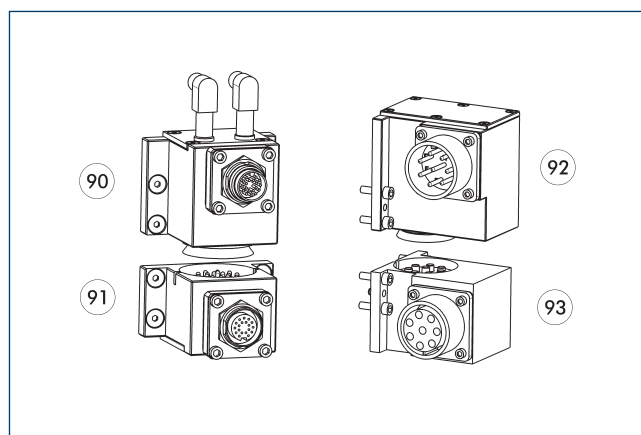
- ① Collegamento lato robot ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
 ② Collegamento lato utensile
 ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409 ⑨⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-076-ISO-A160-M10/M12	0302247	

- ① Piastra di adattamento per robot con schemi di montaggio M10 o M12

Modulo elettrico passante



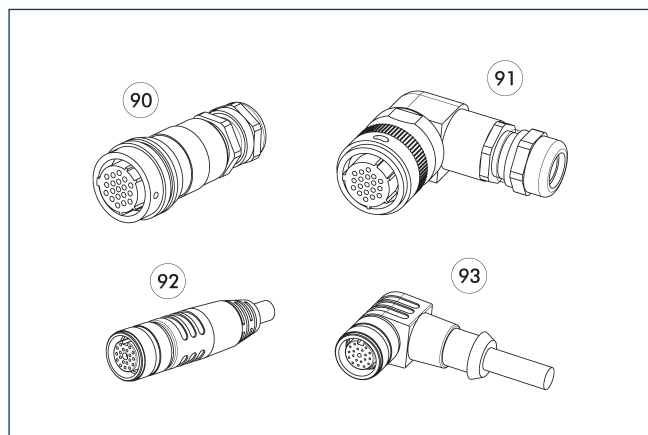
- ⑨① Modulo elettrico con filetto metrico, lato robot ⑨② Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato robot
 ⑨① Modulo elettrico con filetto metrico, lato utensile ⑨③ Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SWO-RE5-K	9957444	
SWO-TP-K	9871166	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SWO-RE5-A	9957445	
SWO-TP-A	9871165	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SWO-MT8-K	9937157	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SWO-MT8-A	9937158	
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SWO-R19-K	9935815	19
SWO-R19R-K	9942391	15
SWO-R26-K	9935819	26
SWO-RF19-K	9948654	19
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SWO-R19-A	9935816	19
SWO-R26-A	9935820	26
SWO-RF19-A	9948657	19

- ① Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SWO" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Spina per cavo/prolunga per cavo



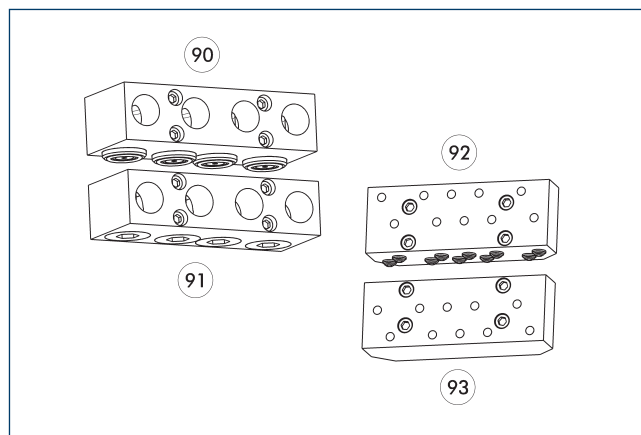
- 90 Spina/presa dritta
- 91 Connettore/presa angolare
- 92 Spina/presa dritta con cavo di prolunga
- 93 Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato 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	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
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	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Informazioni dettagliate e ulteriori cavi con connettori sono disponibili su schunk.com

Moduli pneumatici/fluidici passanti



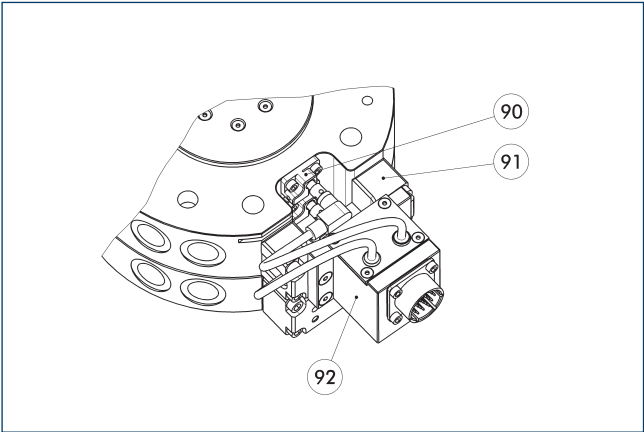
- 90 Modulo fluidi autosigillante, lato robot
- 91 Modulo fluidi autosigillante, lato utensile
- 92 Modulo pneumatico, lato robot
- 93 Modulo pneumatico, lato utensile

Moduli per il trasferimento dei fluidi (aria, vuoto o liquido).

Descrizione	ID	Numero dei passaggi fluidi
Modulo passante per liquidi sul lato robot		
SW0-FG4-K	9937333	4
Modulo passante per liquidi sul lato strumento		
SW0-FG4-A	9937334	4
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato robot		
SW0-P186-K	9939024	6
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato strumento		
SW0-P186-A	9939025	6

① Per altri moduli idraulici e pneumatici consultare il capitolo "Opzioni" del catalogo oppure visitare il nostro sito Internet.

Condizioni di montaggio del monitoraggio del blocco



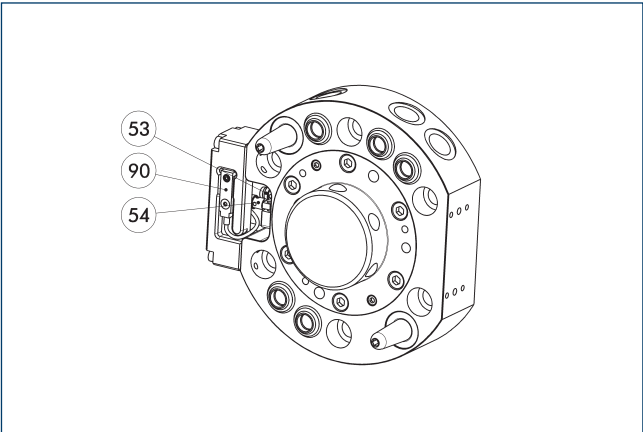
- 90 AS-SWK 076
- 91 Distanziatore
- 92 Modulo elettrico opzionale ...master R con collegamento sensore integrato

Per il controllo della corsa del pistone è richiesto un distanziatore tra modulo elettrico opzionale e la SWK. Il distanziatore fa parte della fornitura della SWK (e dell'SWA). Quando non si applica il controllo della corsa del pistone, l'uso del distanziatore è superfluo.

Descrizione	ID	
Set di montaggio per sensore di prossimità		
Set di montaggio AS-SWK-40Q/076 incluso sensore	9955216	

- 1 Le varianti -SG/-SM/-SQ/-IN dell'SWK includono l'opzione di controllo della corsa del pistone. Non è necessario un ordine supplementare del set di montaggio. La fornitura di un set di montaggio contiene un sensore preimpostato con supporto ciascuno, il che significa che per ogni SWK sono necessari due set di montaggio.

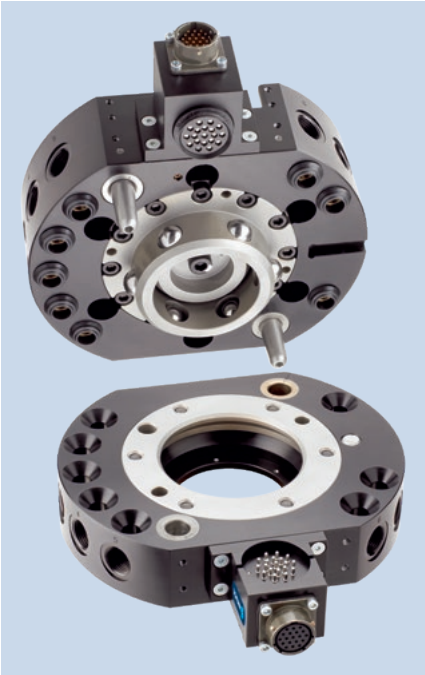
Monitoraggio della presenza della situazione di installazione



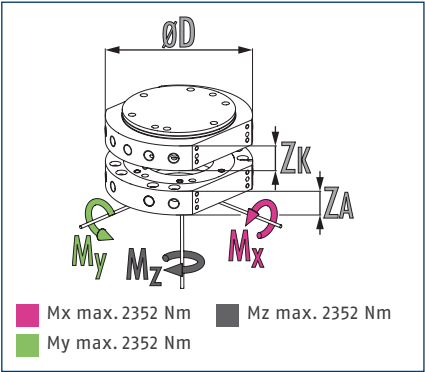
- 53 Collegamento principale/ diretto, apertura pinza
- 54 Verifica posizione bloccata
- 90 Sensore per il controllo della presenza

Descrizione	ID	
Sensore induttivo di prossimità		
INK 8-SL	0302456	

- 1 Per ciascun SWK è richiesto un interruttore di prossimità per il monitoraggio della presenza.



Dimensioni e carichi massimi



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

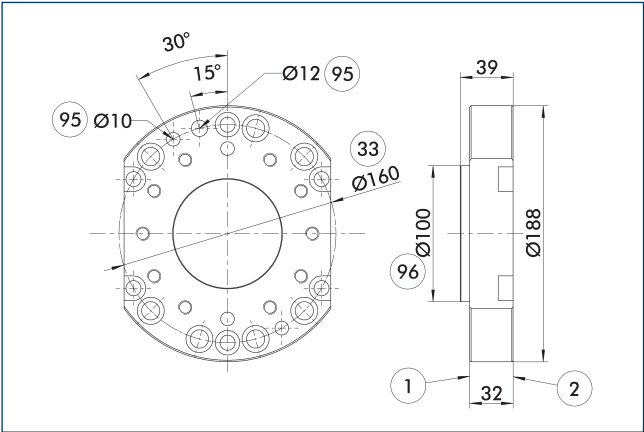
Dati tecnici

Descrizione		SWK-110-000-000-SM	SWA-110-000-000
		Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido
ID		0302412	0302411
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	150	150
Verifica della corsa del pistone		integrata	
Forza di bloccaggio	[N]	12000	12000
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015
Peso	[kg]	4	2.2
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	3	3
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		8x G3/8"	8x G3/8"
Blocco/sblocco collegamento principale		G1/8"	
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±1	±1
Offset angolare max. consentito	[°]	±1	±1
Collegamento lato robot		ISO 9409-1-125-6-M10	ISO 9409-1-125-6-M10
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	188 x 55.5	188 x 37.6
Diagramma di collegamento viti		2 x J	2 x J

* *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.

A, a Collegamento dell'aria bloccato	25 Passanti pneumatici
B, b Collegamento dell'aria sbloccato	33 Circonferenza fori DIN ISO-9409
1 Collegamento lato robot	53 Collegamento principale/ diretto, apertura pinza
2 Collegamento lato utensile	54 Verifica posizione bloccata
5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite	94 Sensore di prossimità opzionale
19 Superficie di avvvitamento per opzioni	95 Accoppiamento per spine di centraggio
	96 Sede per centraggio

Piastra di adattamento ISO-A160-M10/M12-R



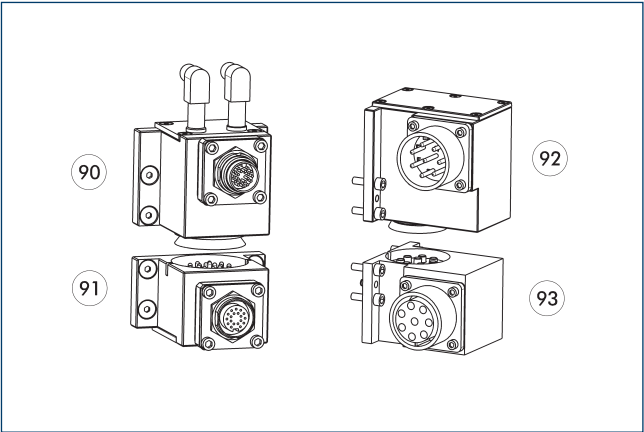
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-110/210-ISO-A160-M10/M12	0302225	

- ① Piastra di adattamento per robot con schemi di montaggio M10 o M12

Modulo elettrico passante



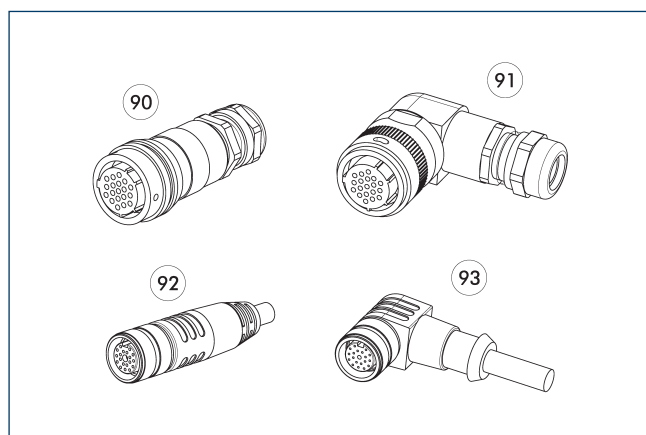
- ⑨0 Modulo elettrico con filetto metrico, lato robot
- ⑨1 Modulo elettrico con filetto metrico, lato utensile
- ⑨2 Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato robot
- ⑨3 Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SW0-RE5-K	9957444	
SW0-TP-K	9871166	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SW0-RE5-A	9957445	
SW0-TP-A	9871165	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SW0-MT8-A	9937158	
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SW0-R19-K	9935815	19
SW0-R19R-K	9942391	15
SW0-R26-K	9935819	26
SW0-RF19-K	9948654	19
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-RF19-A	9948657	19

- ① Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SW0" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Spina per cavo/prolunga per cavo



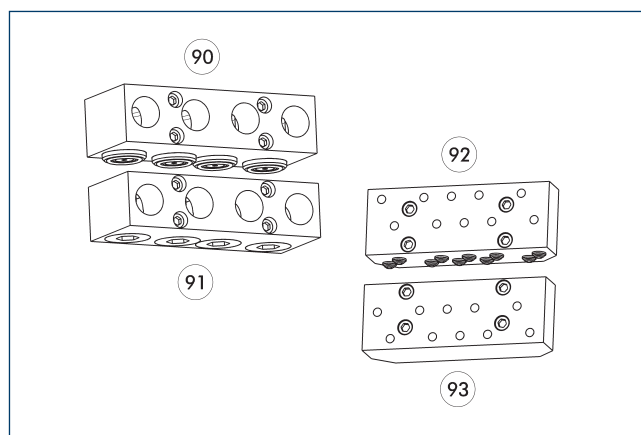
- 90 Spina/presa dritta
 91 Connettore/presa angolare
 92 Spina/presa dritta con cavo di prolunga
 93 Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato 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	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
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	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Informazioni dettagliate e ulteriori cavi con connettori sono disponibili su schunk.com

Moduli pneumatici/fluidici passanti



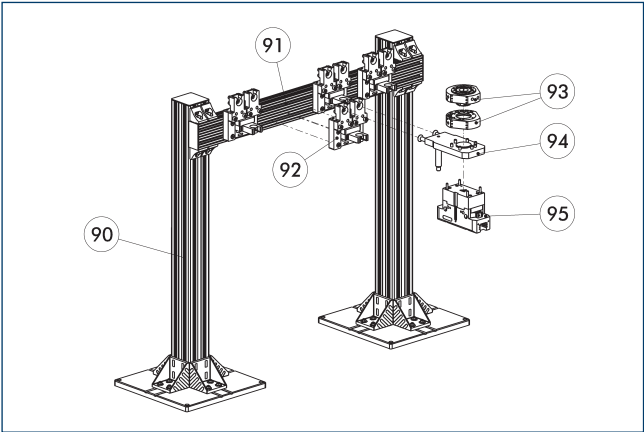
- 90 Modulo fluidi autosigillante, lato robot
 91 Modulo fluidi autosigillante, lato utensile
 92 Modulo pneumatico, lato robot
 93 Modulo pneumatico, lato utensile

Moduli per il trasferimento dei fluidi (aria, vuoto o liquido).

Descrizione	ID	Numero dei passaggi fluidi
Modulo passante per liquidi sul lato robot		
SW0-FG4-K	9937333	4
Modulo passante per liquidi sul lato strumento		
SW0-FG4-A	9937334	4
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato robot		
SW0-P186-K	9939024	6
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato strumento		
SW0-P186-A	9939025	6

① Per altri moduli idraulici e pneumatici consultare il capitolo "Opzioni" del catalogo oppure visitare il nostro sito Internet.

Magazzino modulare SWM-M

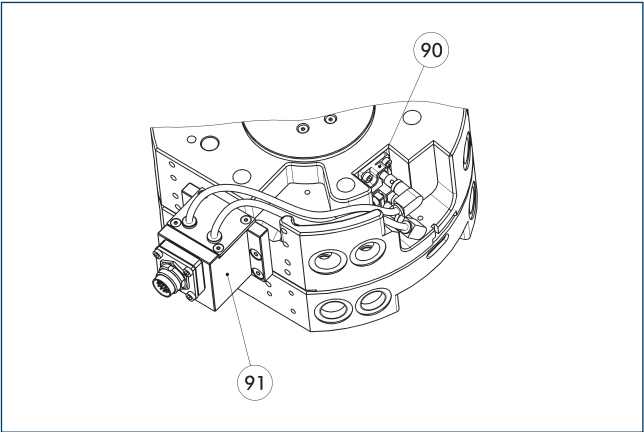


- 90 Piastra base a profilo fisso
- 91 Profilo orizzontale
- 92 Modulo di stoccaggio
- 93 Sistema di cambio rapido SWS
- 94 Piastra intermedia
- 95 Pinza parallela

Il magazzino modulare è progettato per la specifica grandezza. La struttura modulare del sistema permette di personalizzare il proprio magazzino in funzione delle applicazioni, configurandolo a seconda della quantità di utensili, della posizione di deposito e delle dimensioni degli utensili. Per ulteriori informazioni consultare il capitolo "Magazzino utensili SWM"

Descrizione	ID	
Modulo di stoccaggio		
SWM-TSM-MM-4018	x0303214	
Sezione del profilo		
SWM-TSM-HM-3317	x0303228	
SWM-TSM-HM-3323	x0303229	
Sensore		
IN-B180-S-M12	x0303244	
Supporto sensore		
SWM-TSM-SM-4205	x0303245	
Profilo verticale		
SWM-TSM-PM-3318	x0303226	
SWM-TSM-PM-3322	x0303227	
Piastra intermedia		
SWM-TSM-TP-4059	x0303220	

Condizioni di montaggio del monitoraggio del blocco



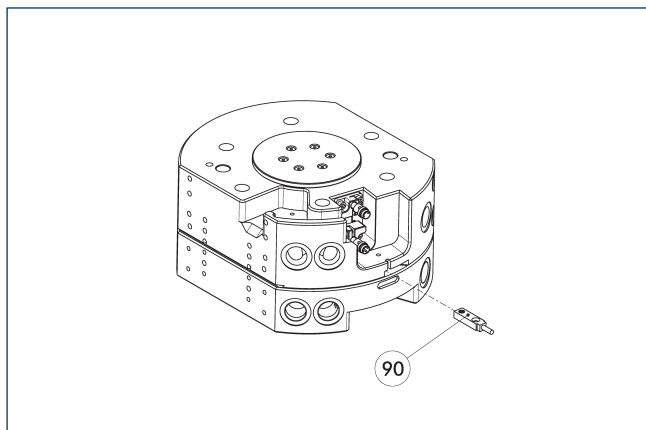
- 90 AS-SWK 110
- 91 Modulo elettrico opzionale ...master R con collegamento sensore integrato

Il disegno mostra il sistema di cambio rapido con controllo della corsa del pistone e sensore di prossimità integrati; il sensore è allacciato direttamente ai moduli elettrici.

Descrizione	ID	
Set di montaggio per sensore di prossimità		
Set di montaggio AS-SWK-110/160 incluso sensore	9957835	

① Le varianti -SG/-SM/-SQ/-IN dell'SWK includono l'opzione di controllo della corsa del pistone. Non è necessario un ordine supplementare del set di montaggio. La fornitura di un set di montaggio contiene un sensore preimpostato con supporto ciascuno, il che significa che per ogni SWK sono necessari due set di montaggio.

Monitoraggio della presenza della situazione di installazione



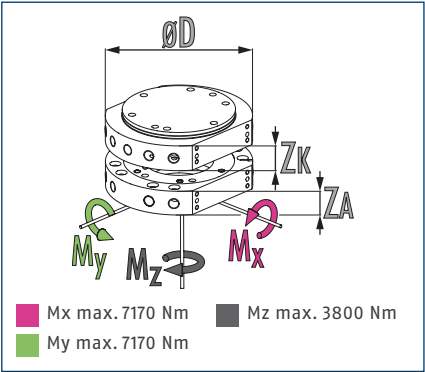
- 90 Sensore per il controllo della presenza

Descrizione	ID	
Sensore induttivo di prossimità		
INK 8-SL	0302456	

- ① Per ciascun SWK è richiesto un interruttore di prossimità per il monitoraggio della presenza.



Dimensioni e carichi massimi



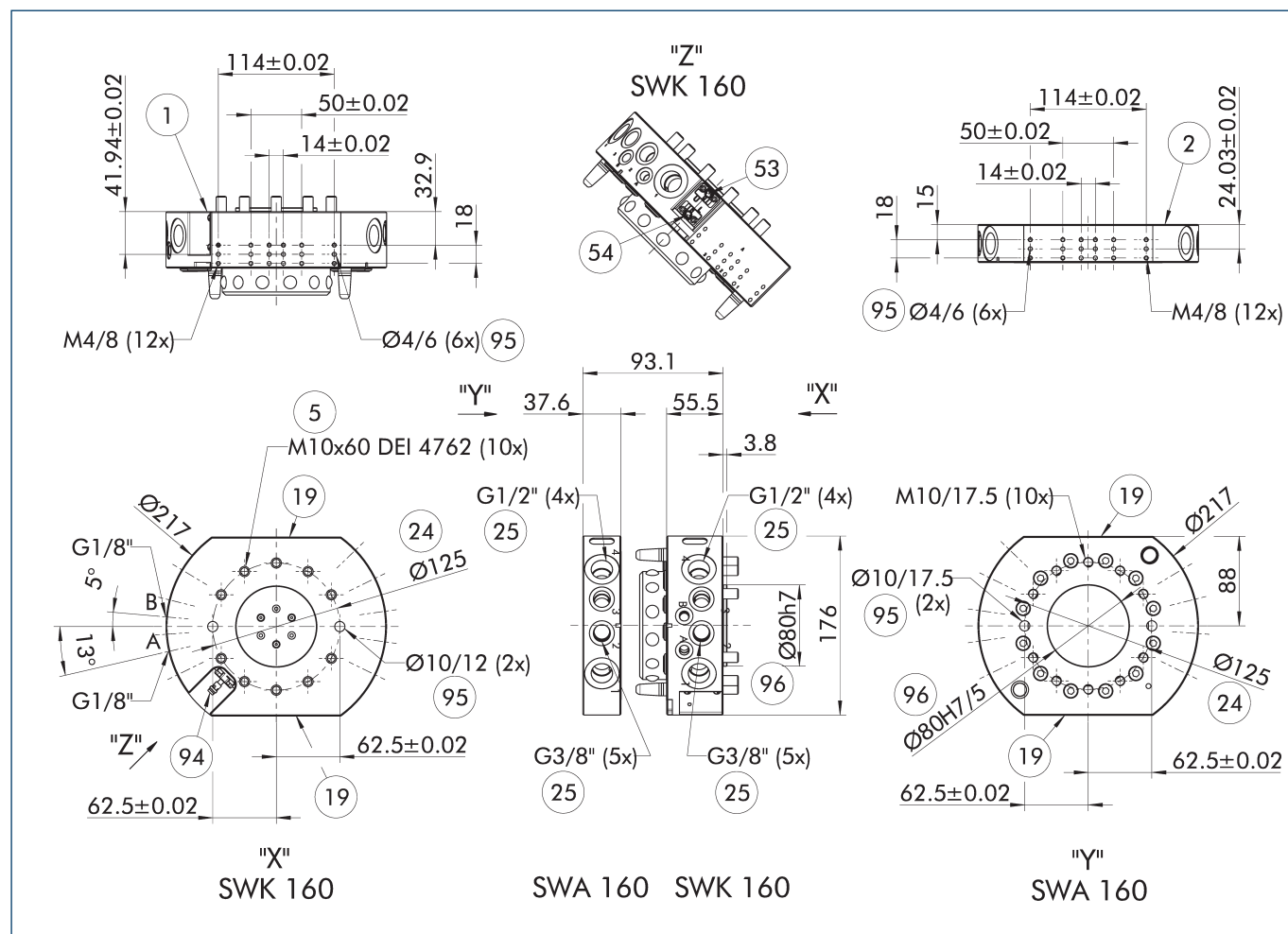
ⓘ Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

Dati tecnici

Descrizione		SWK-160-000-000-SM	SWA-160-000-000
		Master di cambio rapido	Adattatore di cambio rapido
ID		0302440	0302441
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	300	300
Verifica della corsa del pistone		integrata	
Forza di bloccaggio	[N]	31000	31000
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.015	0.015
Peso	[kg]	6.44	2.86
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	2	2
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		5x G3/8"	5x G3/8"
Filettatura del collegamento dell'aria del passante pneumatico		4x G1/2"	4x G1/2"
Blocco/sblocco collegamento principale		G1/8"	
Disassamento massimo consentito XY	[mm]	±2	±2
Offset angolare max. consentito	[°]	±1	±1
Collegamento lato robot		ISO 9409-1-125-10-M10	ISO 9409-1-125-10-M10
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
pressione d'esercizio min./max.	[bar]	4.5/6.9	4.5/6.9
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	217 x 55.5	217 x 37.6
Diagramma di collegamento viti		2 x J	2 x J

* *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.

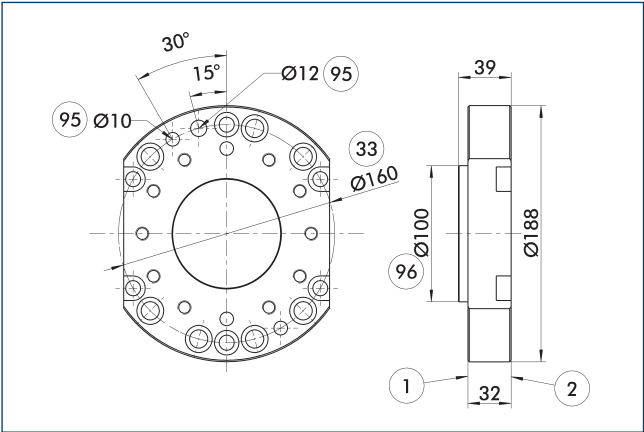
Vista principale



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

- | | |
|---|---|
| A, a Collegamento dell'aria bloccato | 24 Circonferenza fori |
| B, b Collegamento dell'aria sbloccato | 25 Passanti pneumatici |
| 1 Collegamento lato robot | 53 Collegamento principale/ diretto, apertura pinza |
| 2 Collegamento lato utensile | 54 Verifica posizione bloccata |
| 5 Realizzazione del foro passante per collegamento a vite | 94 Sensore di prossimità opzionale |
| 19 Superficie di avvitamento per opzioni | 95 Accoppiamento per spine di centraggio |
| | 96 Sede per centraggio |

Piastra di adattamento ISO-A160-R

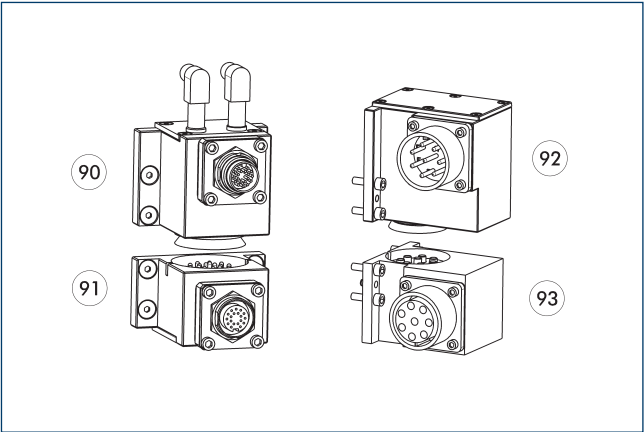


- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑨⑤ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑨⑥ Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID	
Lato robot		
A-SWK-160-ISO-A160	0302248	

Modulo elettrico passante



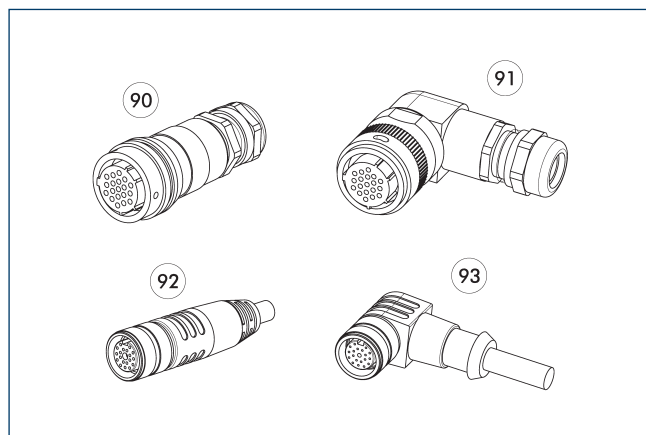
- ⑨① Modulo elettrico con filetto metrico, lato robot
- ⑨② Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato robot
- ⑨③ Modulo elettrico con filetto in Mil-Spec, lato utensile
- ⑨④ Modulo elettrico con filetto metrico, lato utensile

Moduli per la trasmissione di segnali elettrici.

Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SWO-RE5-K	9957444	
SWO-TP-K	9871166	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SWO-RE5-A	9957445	
SWO-TP-A	9871165	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SWO-MT8-K	9937157	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SWO-MT8-A	9937158	
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SWO-R19-K	9935815	19
SWO-R19W-K	9942041	15
SWO-R26-K	9935819	26
SWO-RF19-K	9948654	19
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SWO-R19-A	9935816	19
SWO-R26-A	9935820	26
SWO-RF19-A	9948657	19

① Per maggiori informazioni e altri moduli e connettori per cavi abbinati, consultare il capitolo "SWO" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Spina per cavo/prolunga per cavo



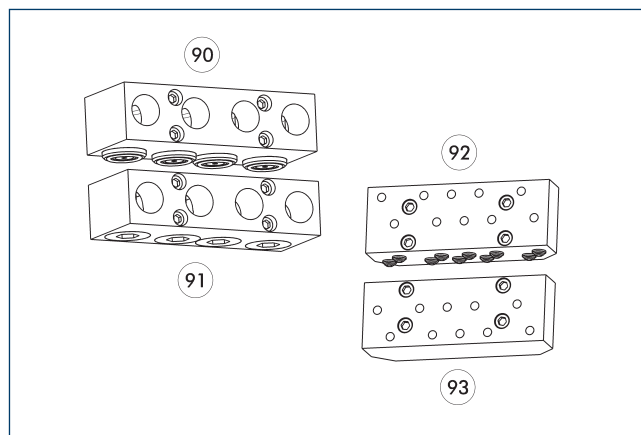
- 90 Spina/presa dritta
 91 Connettore/presa angolare
 92 Spina/presa dritta con cavo di prolunga
 93 Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza [m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
KAS-19F-K-90	1316879	
KAS-26B-K-90-C	0301296	
KAS-36B-K-90	0301274	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
KAS-19F-A-90	1316873	
KAS-26B-A-90-C	0301297	
KAS-36B-A-90	0301275	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato 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	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
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	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Informazioni dettagliate e ulteriori cavi con connettori sono disponibili su schunk.com

Moduli pneumatici/fluidici passanti



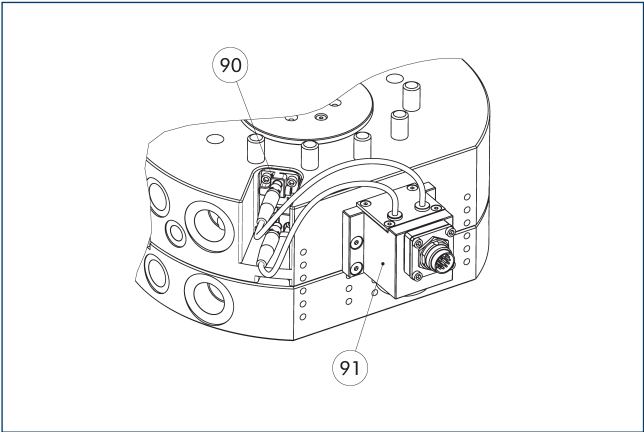
- 90 Modulo fluidi autosigillante, lato robot
 91 Modulo fluidi autosigillante, lato utensile
 92 Modulo pneumatico, lato robot
 93 Modulo pneumatico, lato utensile

Moduli per il trasferimento dei fluidi (aria, vuoto o liquido).

Descrizione	ID	Numero dei passaggi fluidi
Modulo passante per liquidi sul lato robot		
SW0-FG4-K	9937333	4
Modulo passante per liquidi sul lato strumento		
SW0-FG4-A	9937334	4
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato robot		
SW0-P186-K	9939024	6
Modulo passante per componenti pneumatici sul lato strumento		
SW0-P186-A	9939025	6

① Per altri moduli idraulici e pneumatici consultare il capitolo "Opzioni" del catalogo oppure visitare il nostro sito Internet.

Condizioni di montaggio del monitoraggio del blocco



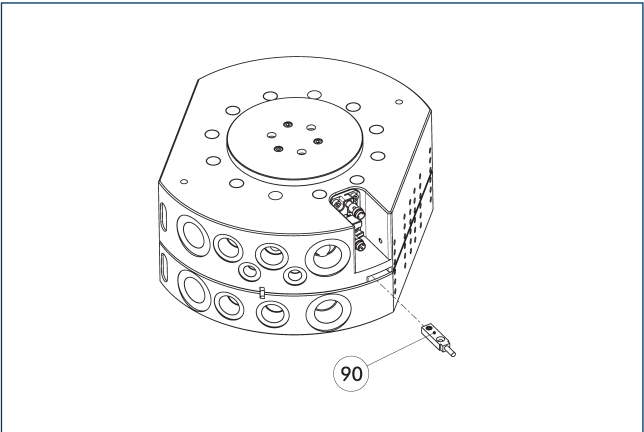
90 AS-SWK 160 91 Modulo elettrico opzionale... master W con collegamento sensore integrato

Il disegno mostra il sistema di cambio rapido con controllo della corsa del pistone e sensore di prossimità integrati; il sensore è allacciato direttamente ai moduli elettrici.

Descrizione	ID	
Set di montaggio per sensore di prossimità		
Set di montaggio AS-SWK-110/160 incluso sensore	9957835	

① Le varianti -SG/-SM/-SQ/-IN dell'SWK includono l'opzione di controllo della corsa del pistone. Non è necessario un ordine supplementare del set di montaggio. La fornitura di un set di montaggio contiene un sensore preimpostato con supporto ciascuno, il che significa che per ogni SWK sono necessari due set di montaggio.

Monitoraggio della presenza della situazione di installazione



90 Sensore per il controllo della presenza

Descrizione	ID	
Sensore induttivo di prossimità		
INK 8-SL	0302456	

① Per ciascun SWK è richiesto un interruttore di prossimità per il monitoraggio della presenza.



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*

