New

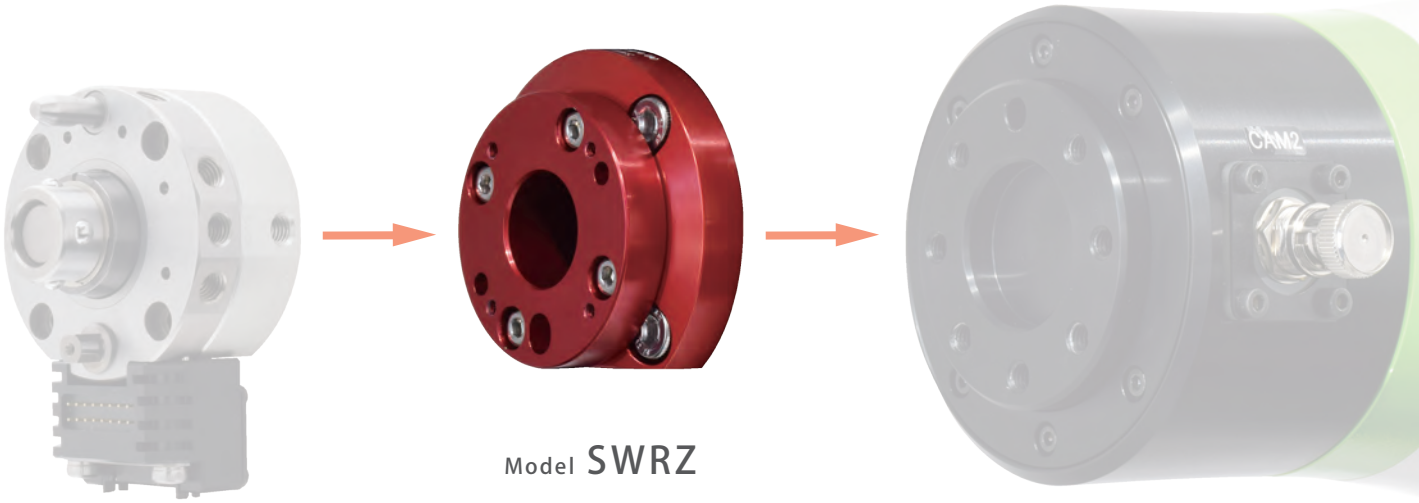
机械手快换装置（model SWR）专用

过渡板

用于机械手快换装置的连接！

削减设计・制作的工序！

以ISO接口为基准



Model SWRZ

KOSMEK
Harmony in Innovation

Conversion Plate

过渡板

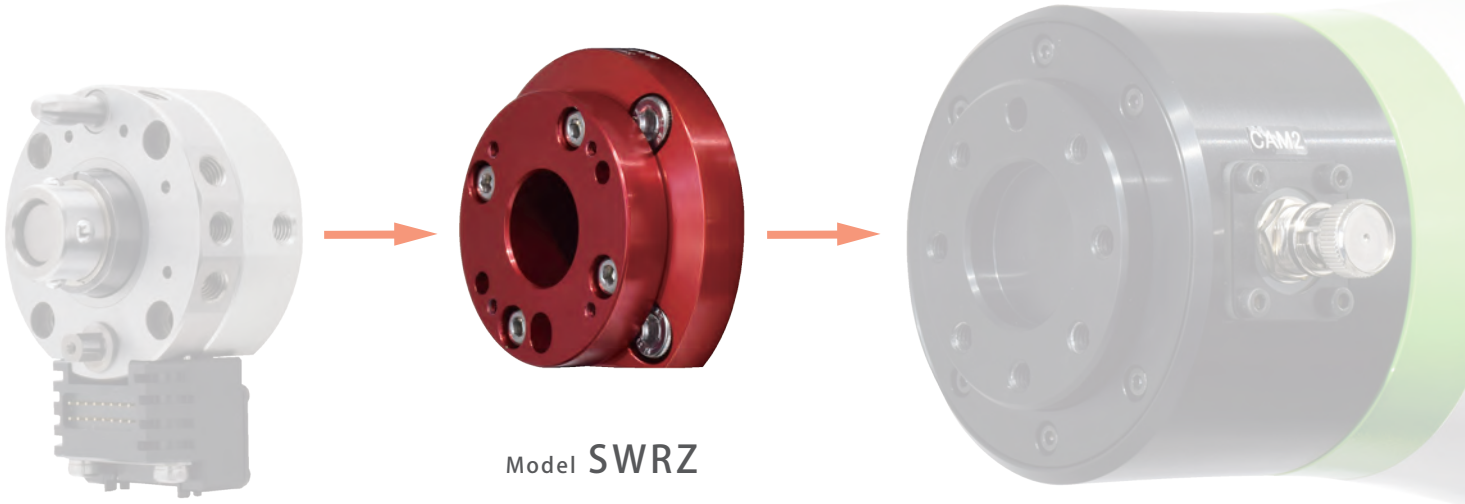
SWR机械手快换装置用

Model SWRZ

用于机械手快换装置的连接！削减设计・制作的工序！
完全支持ISO接口

简单・方便！

不需要复杂的过渡板的设计・制作！



Model SWRZ

完全支持ISO接口

型号表示

SWRZ 007 0 - MF 2

1 2 3

1 对应机械手快换装置（SWR）型号

003 ： SWR0030
007 ： SWR0070
012 ： SWR0120
025 ： SWR0250
Y01 ： SWRY0010

2 设计编号

0 ： 是指产品的版本信息。

3 对应接口编号

2 ： ISO接口编号 2
3 ： ISO接口编号 3
4 ： ISO接口编号 4
5 ： ISO接口编号 5

※ 如果使用上述之外的 ISO 接口编号时，请另行垂询。

规格

过渡板型号	重量（g）※1	对应 ISO 接口编号	对应机械手快换装置（SWR）型号	对应 SWR：4 外置选配件记号（●表示可安装）※2			对应 SWR：5 气压传输口选配项
				D：D-sub 接插件	J：树脂快插型	W：小型防水电极	
SWRZ0030-MF2	23	2	SWR0030	-	●	●	无符号 ※3
SWRZ0070-MF2	39	2	SWR0070	-	●	●	无符号 ※3
SWRZ0070-MF3	59	3	SWR0070	-	●	●	无符号 ※3
SWRZ0070-MF4	100	4	SWR0070	-	●	●	无符号 / S
SWRZ0120-MF3	62	3	SWR0120	-	●	●	无符号 ※3
SWRZ0120-MF4	105	4	SWR0120	-	●	●	无符号 / S
SWRZ0120-MF5	135	5	SWR0120	-	●	●	无符号 ※3
SWRZ0250-MF3	126	3	SWR0250	●	●	●	无符号 / S
SWRZ0250-MF5	128	5	SWR0250	●	●	●	无符号 / S
SWRZY010-MF2	55	2	SWRY0010	-	●	●	无符号 ※3

注意事项
※1. 仅表示过渡板本体的重量。不包含螺栓以及销钉的重量。
※2. 如果选配件的配线或配管从选配件端面伸向机器人法兰侧时，根据施工状态有时机器人移动可能会对配线和配管产生影响。
请酌情考虑后再使用。
※3. 气压传输口选配项为 S:带单向阀的规格上不可安装。

(参考)SWR主气缸的型号表示

SWR 003 0 - M - J
可搬运重量　设计编号　4

SWR 007/012/025 0 - M F/A - J - 无符号/S
设计编号　可搬运重量　气口选配　4　5

SWRY001 0 - M - J
设计编号　4

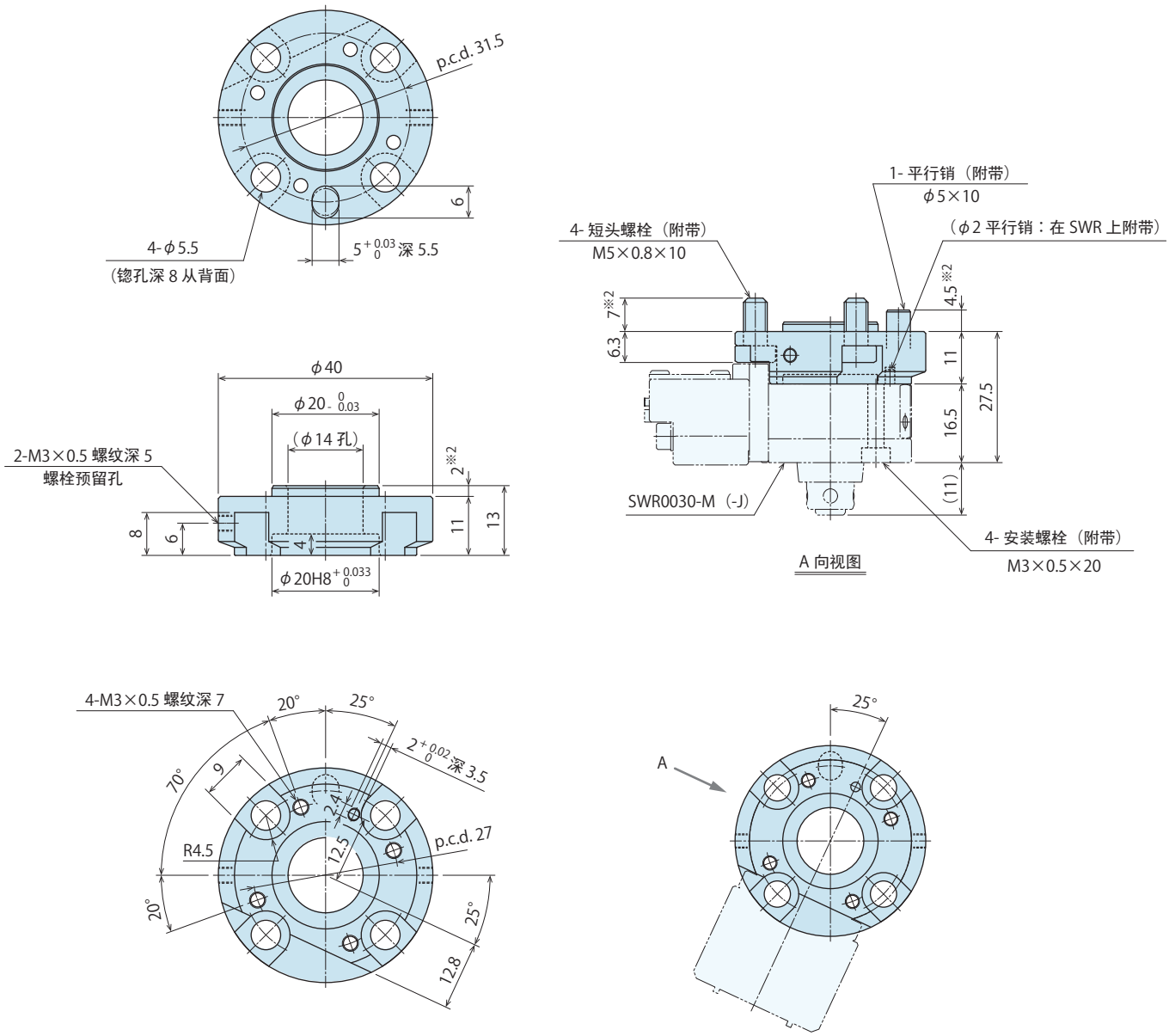
4 外置选配件记号

无符号 ： 无选配
D ： D-sub接插件
J ： 树脂快插型
W ： 小型防水电极

5 气压传输口选配项

无符号 ： 无单向阀（标准）
S ： 带单向阀

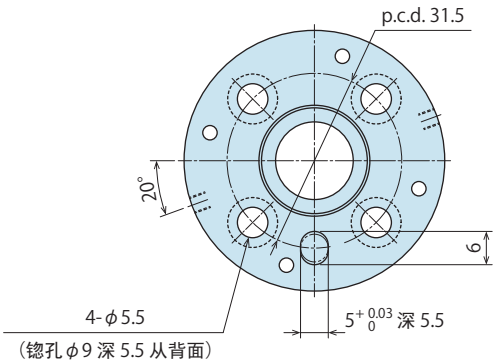
外形尺寸：SWRZ0030-MF2

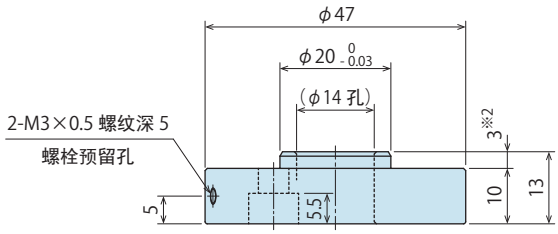


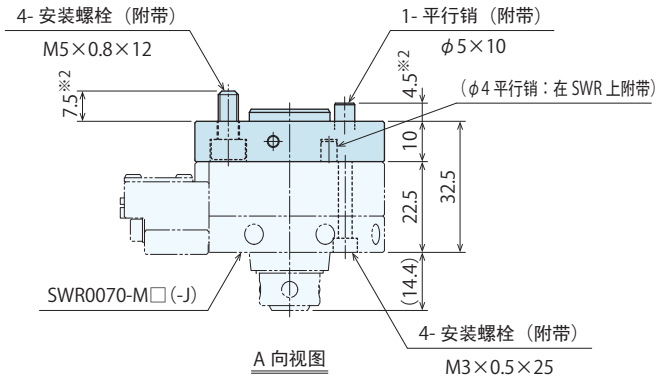
过渡板型号	**SWRZ0030-MF2**
重量	23g ※1
对应接口编号	2
对应机械手快换装置型号	**SWR0030-M**
可选外配电极	**无符号**：无选配 **J**　：树脂快插型 **W**　：小型防水电极
SWR 气压传输口选配项	**无符号**：无单向阀

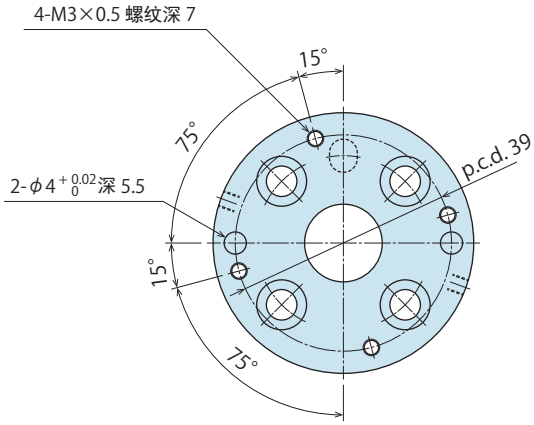
1. 材质 :A2017BE-T4　表面处理 : 阳极氧化铝膜处理（红色）
※1. 仅表示过渡板本体的重量。不包含螺栓以及销钉的重量。
※2. 机器人侧的孔深，因机器人而异。请在仔细确认机器人侧法兰尺寸的前提下使用。

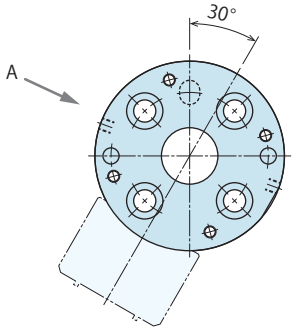
外形尺寸：SWRZ0070-MF2







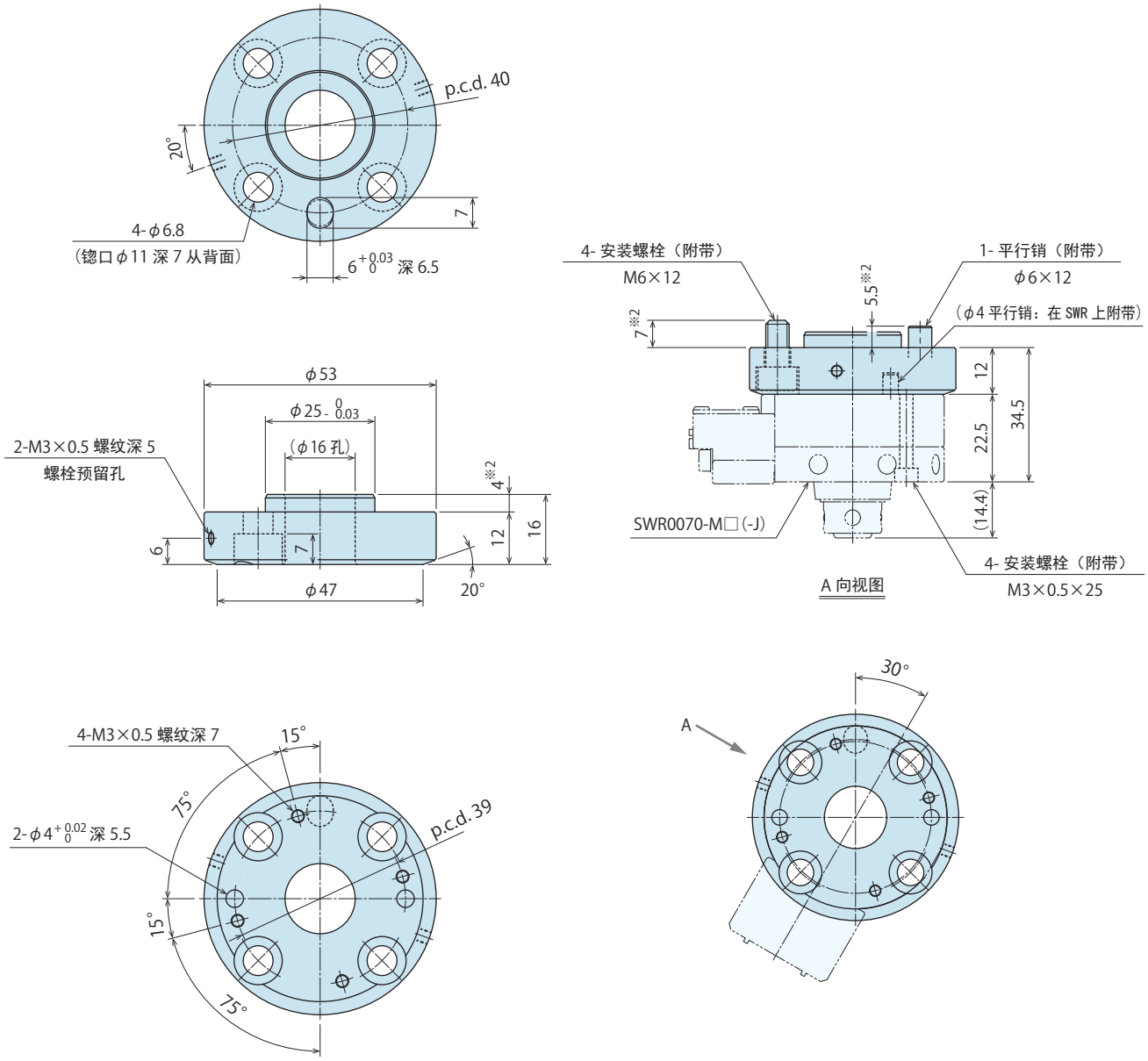




过渡板型号	**SWRZ0070-MF2**
重量	39g※1
对应接口编号	2
对应机械手快换装置型号	**SWR0070-MF** **SWR0070-MA**
可选外配电极	**无符号**：无选配 **J** ：树脂快插型 **W** ：小型防水电极
SWR 气压传输口选配项	**无符号**：无单向阀

1. 材质 :A2017BE-T4　表面处理 : 阳极氧化铝膜处理（红色）
※1. 仅表示过渡板本体的重量。不包含螺栓以及销钉的重量。
※2. 机器人侧的孔深，因机器人而异。请在仔细确认机器人侧法兰尺寸的前提下使用。

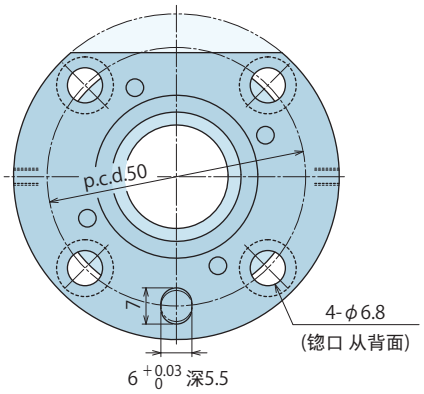
外形尺寸：SWRZ0070-MF3

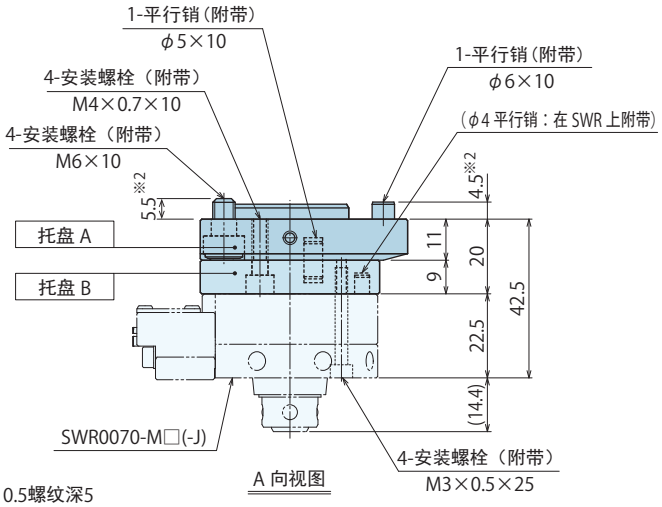


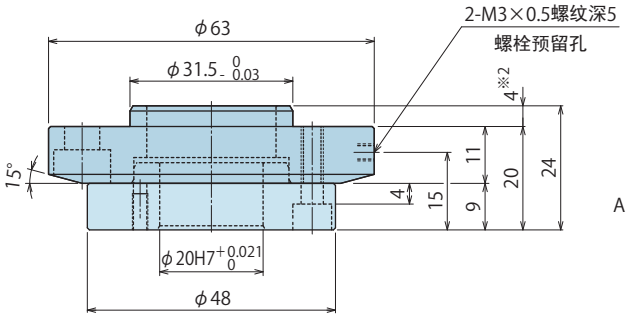
过渡板型号	**SWRZ0070-MF3**
重量	59g※1
对应接口编号	3
对应机械手快换装置型号	**SWR0070-MF** **SWR0070-MA**
可选外配电极	**无符号**：无选配 **J**　：树脂快插型 **W**　：小型防水电极
SWR 气压传输口选配项	**无符号**：无单向阀

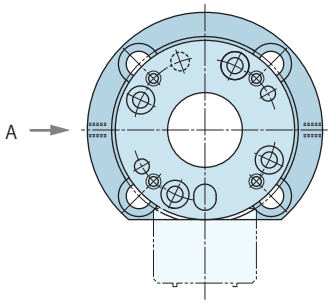
1. 材质 :A2017BE-T4　表面处理 : 阳极氧化铝膜处理 (红色)
※1. 仅表示过渡板本体的重量。不包含螺栓以及销钉的重量。
※2. 机器人侧的孔深，因机器人而异。请在仔细确认机器人侧法兰尺寸的前提下使用。

外形尺寸：SWRZ0070-MF4

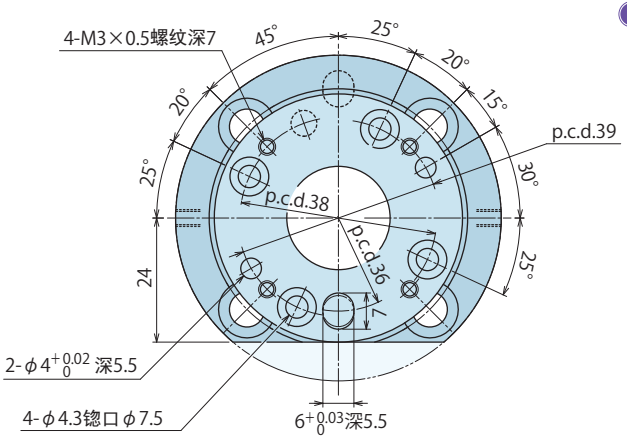


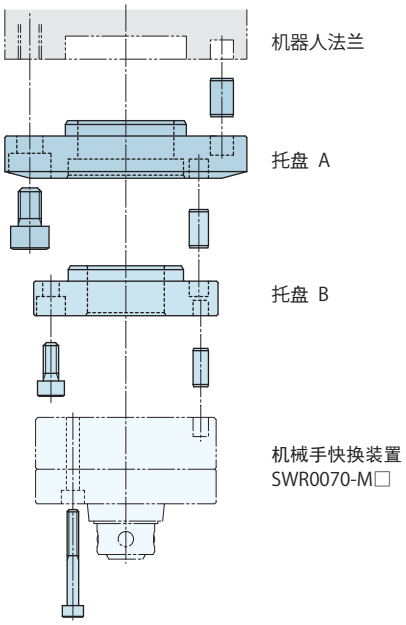






安装示意图

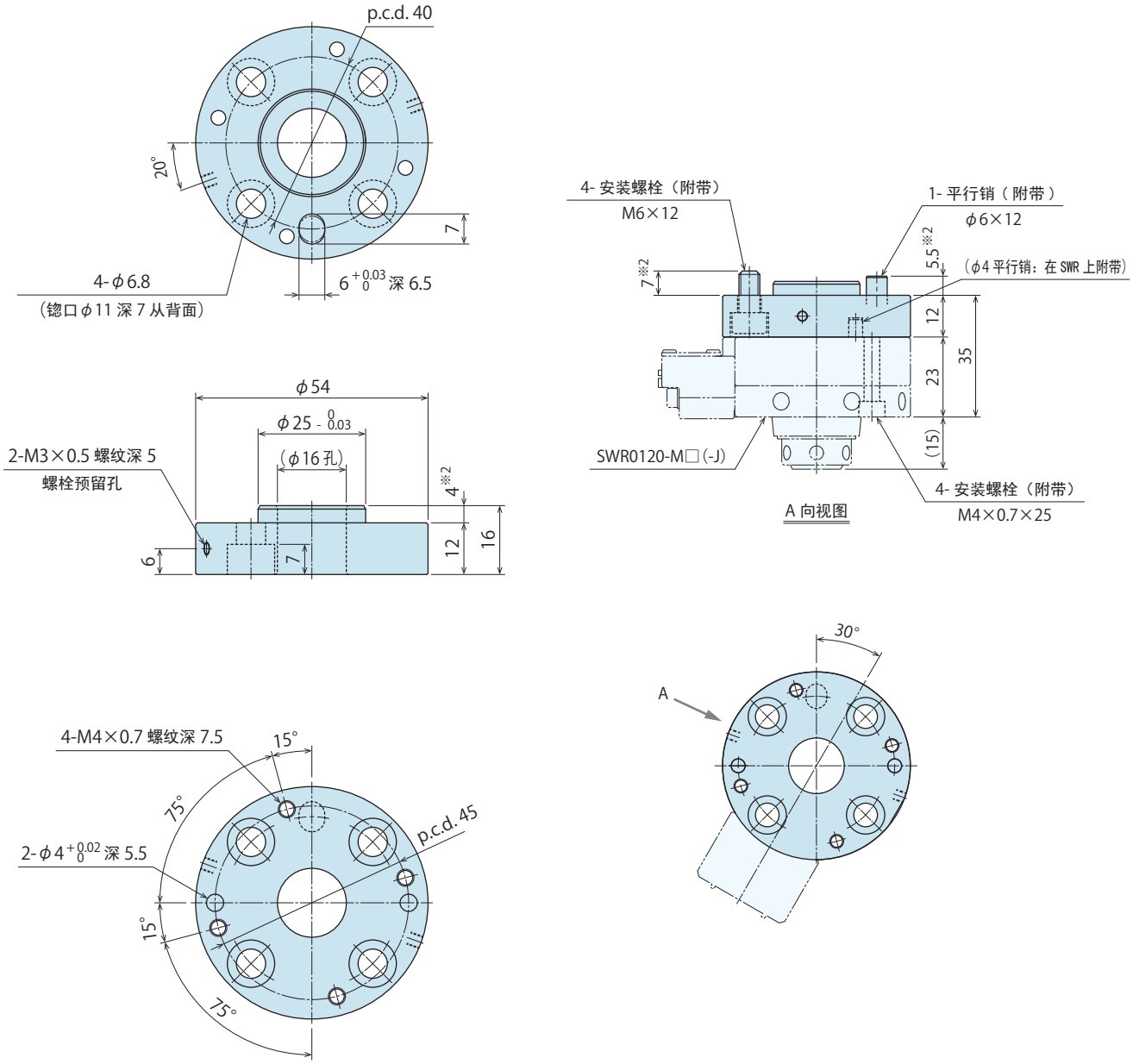




过渡板型号	**SWRZ0070-MF4**
重量	100g※1
对应接口编号	4
对应机械手快换装置型号	**SWR0070-MF** **SWR0070-MA**
可选外配电极	**无符号**：无选配 **J** ：树脂快插型 **W** ：小型防水电极
SWR 气压传输口选配项	**无符号**：无单向阀 **S** ：带单向阀

1. 材质 :A2017BE-T4　表面处理 : 阳极氧化铝膜处理 (红色)
※1. 仅表示过渡板本体的重量。不包含螺栓以及销钉的重量。
※2. 机器人侧的孔深，因机器人而异。请在仔细确认机器人侧法兰尺寸的前提下使用。

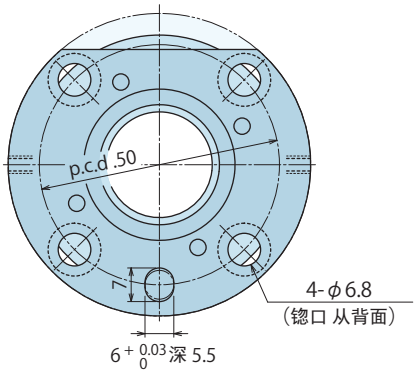
外形尺寸：SWRZ0120-MF3

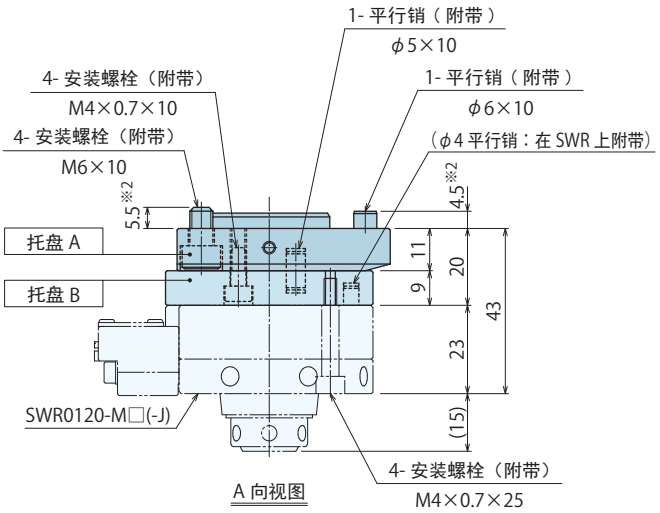


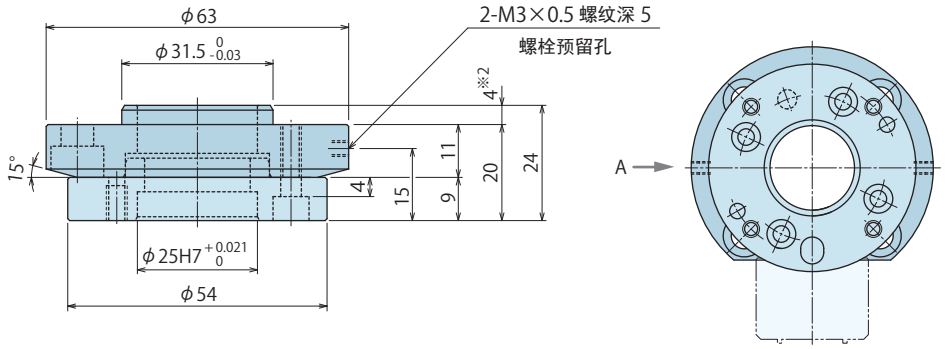
过渡板型号	**SWRZ0120-MF3**
重量	62g※1
对应接口编号	3
对应机械手快换装置型号	**SWR0120-MF** **SWR0120-MA**
可选外配电极	**无符号**：无选配 **J**　：树脂快插型 **W**　：小型防水电极
SWR 气压传输口选配项	**无符号**：无单向阀

1. 材质 :A2017BE-T4　表面处理 : 阳极氧化铝膜处理 (红色)
※1. 仅表示过渡板本体的重量。不包含螺栓以及销钉的重量。
※2. 机器人侧的孔深，因机器人而异。请在仔细确认机器人侧法兰尺寸的前提下使用。

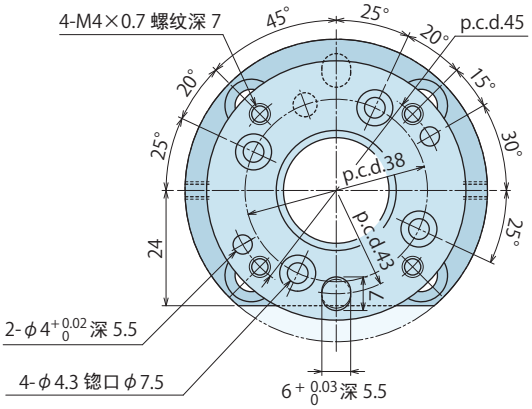
外形尺寸：SWRZ0120-MF4

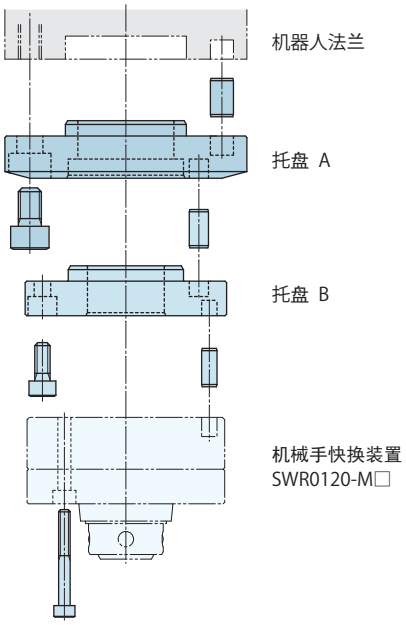






安装示意图

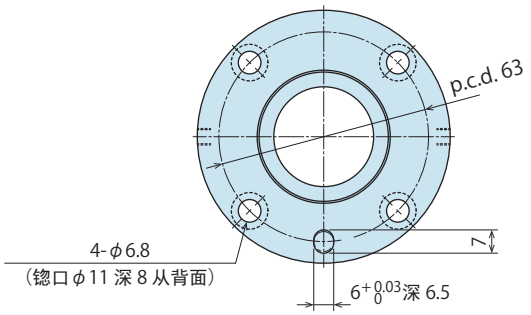


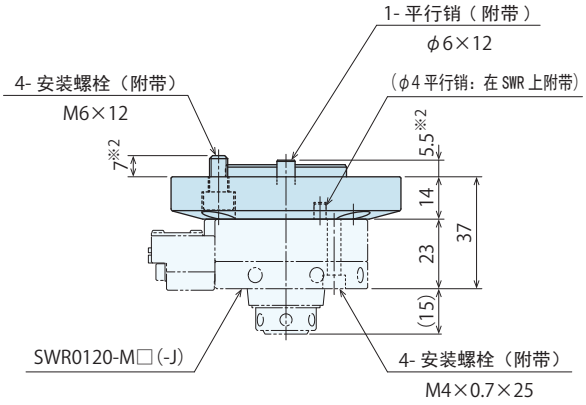


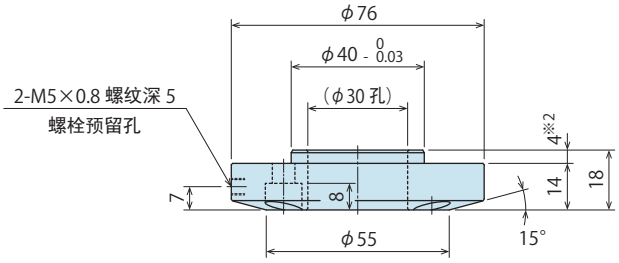
过渡板型号	**SWRZ0120-MF4**
重量	105g※1
对应接口编号	4
对应机械手快换装置型号	**SWR0120-MF** **SWR0120-MA**
可选外配电极	**无符号**：无选配 **J** ：树脂快插型 **W** ：小型防水电极
SWR 气压传输口选配项	**无符号**：无单向阀 **S** ：带单向阀

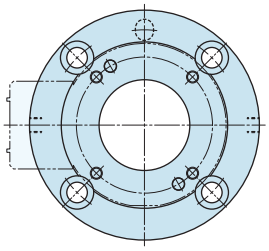
1. 材质 :A2017BE-T4　表面处理 : 阳极氧化铝膜处理 (红色)
※1. 仅表示过渡板本体的重量。不包含螺栓以及销钉的重量。
※2. 机器人侧的孔深，因机器人而异。请在仔细确认机器人侧法兰尺寸的前提下使用。

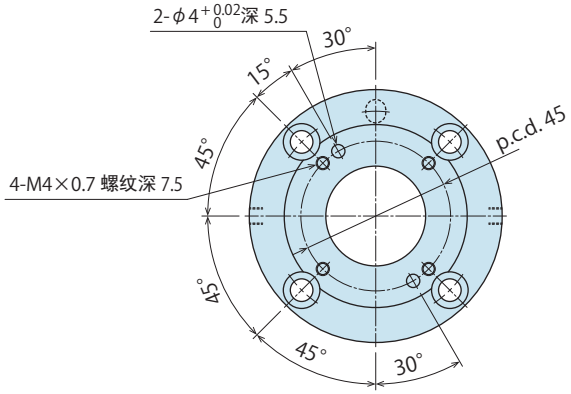
外形尺寸：SWRZ0120-MF5







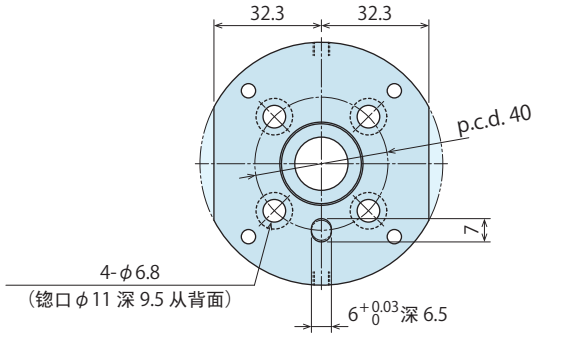


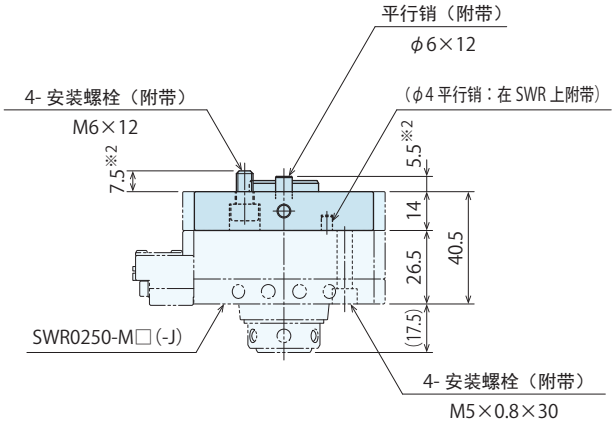


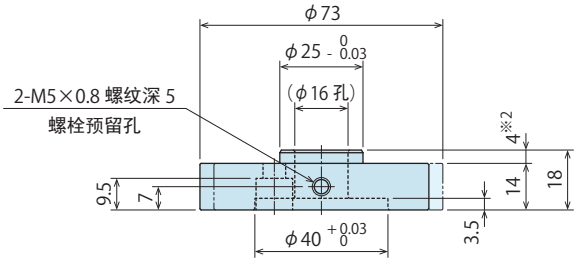
过渡板型号	**SWRZ0120-MF5**
重量	135g※1
对应接口编号	5
对应机械手快换装置型号	**SWR0120-MF** **SWR0120-MA**
可选外配电极	**无符号**：无选配 **J**　：树脂快插型 **W**　：小型防水电极
SWR 气压传输口选配项	**无符号**：无单向阀

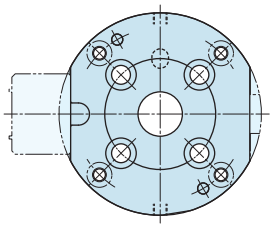
1. 材质 :A2017BE-T4　表面处理 : 阳极氧化铝膜处理 (红色)
※1. 仅表示过渡板本体的重量。不包含螺栓以及销钉的重量。
※2. 机器人侧的孔深，因机器人而异。请在仔细确认机器人侧法兰尺寸的前提下使用。

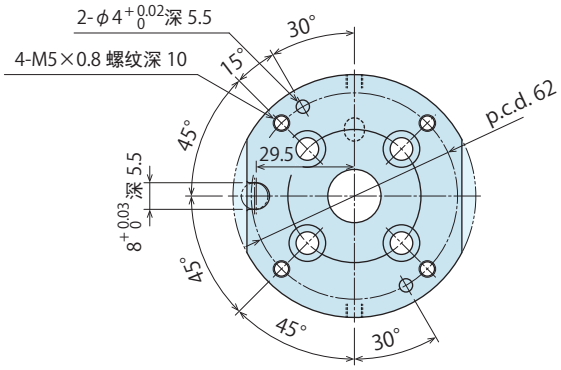
外形尺寸：SWRZ0250-MF3







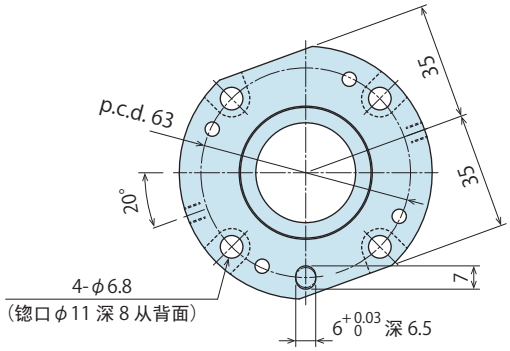


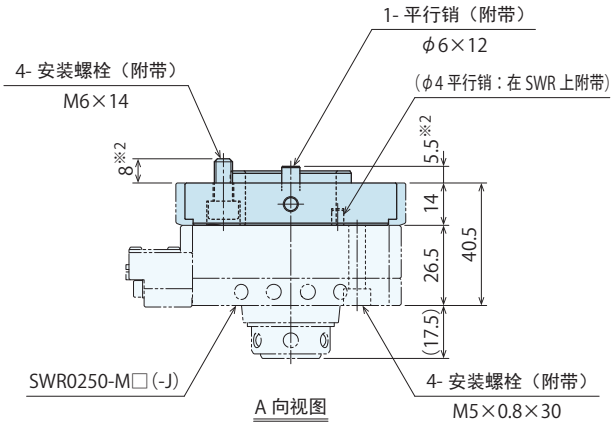


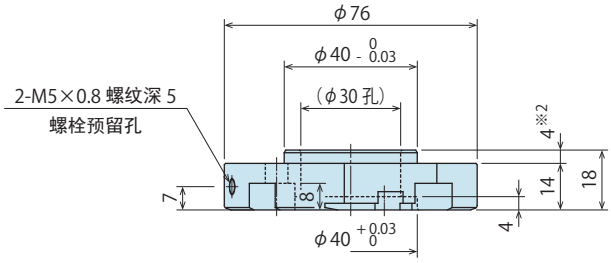
过渡板型号	**SWRZ0250-MF3**
重量	126g※1
对应接口编号	3
对应机械手快换装置型号	**SWR0250-MF** **SWR0250-MA**
可选外配电极	**无符号**：无选配 **D** ：D-sub 接插件 **J** ：树脂快插型 **W** ：小型防水电极
SWR 气压传输口选配项	**无符号**：无单向阀 **S** ：带单向阀

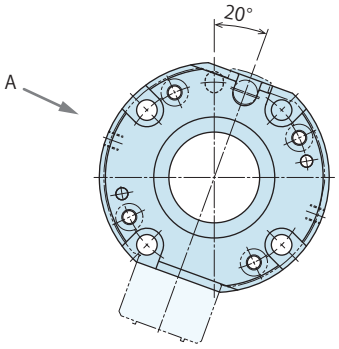
1. 材质 :A2017BE-T4　表面处理 : 阳极氧化铝膜处理 (红色)
※1. 仅表示过渡板本体的重量。不包含螺栓以及销钉的重量。
※2. 机器人侧的孔深，因机器人而异。请在仔细确认机器人侧法兰尺寸的前提下使用。

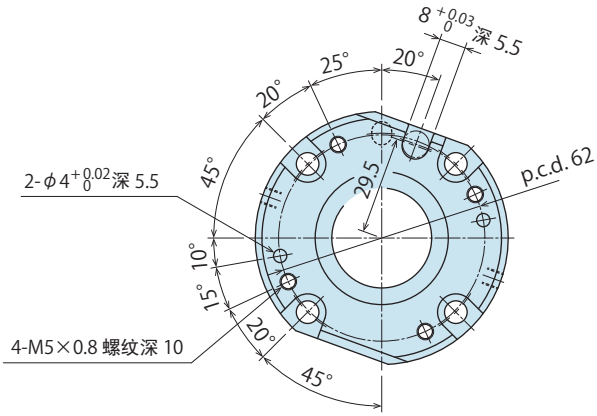
外形尺寸：SWRZ0250-MF5







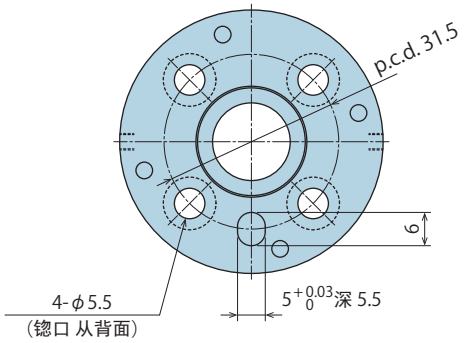


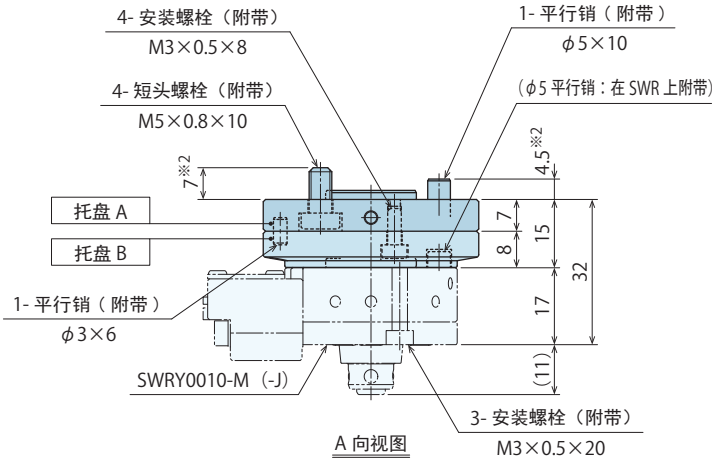


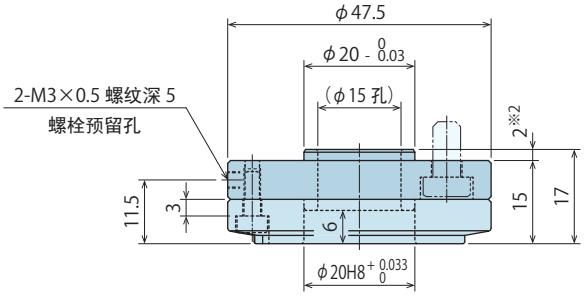
过渡板型号	**SWRZ0250-MF5**
重量	128g※1
对应接口编号	5
对应机械手快换装置型号	**SWR0250-MF** **SWR0250-MA**
可选外配电极	**无符号**：无选配 **D**　：D-sub 接插件 **J**　：树脂快插型 **W**　：小型防水电极
SWR 气压传输口选配项	**无符号**：无单向阀 **S**　：带单向阀

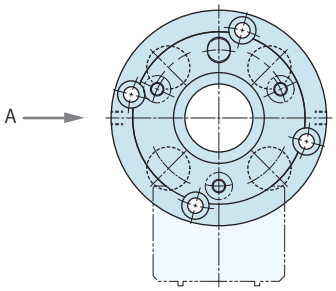
1. 材质 :A2017BE-T4　表面处理 : 阳极氧化铝膜处理 (红色)
※1. 仅表示过渡板本体的重量。不包含螺栓以及销钉的重量。
※2. 机器人侧的孔深，因机器人而异。请在仔细确认机器人侧法兰尺寸的前提下使用。

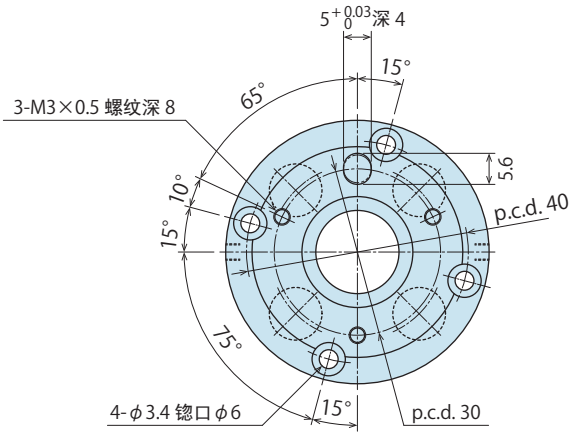
外形尺寸：SWRZY010-MF2



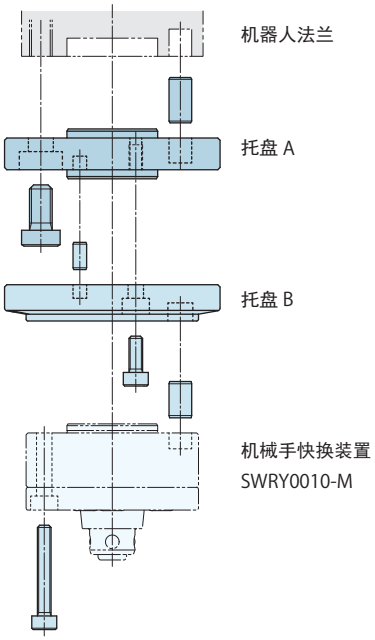








安装示意图



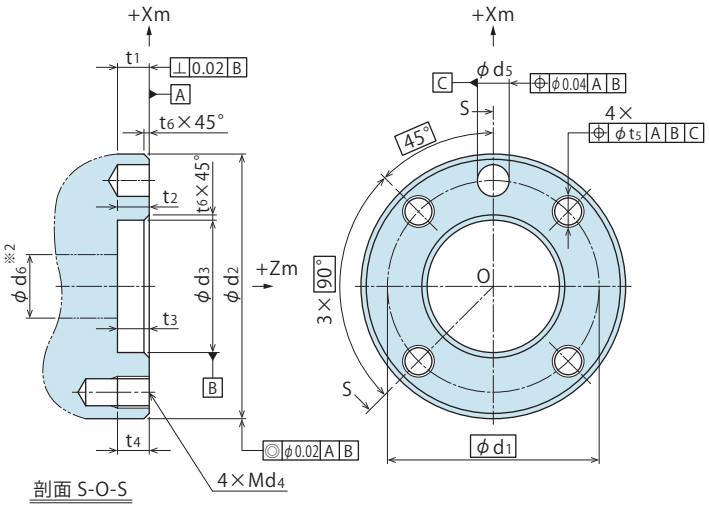
过渡板型号	**SWRZY010-MF2**
重量	55g※1
对应接口编号	2
对应机械手快换装置型号	**SWRY0010-M**
可选外配电极	**无符号**：无选配 **J**　：树脂快插型 **W**　：小型防水电极
SWR 气压传输口选配项	**无符号**：无单向阀

1. 材质 :A2017BE-T4　表面处理 : 阳极氧化铝膜处理 (红色)
※1. 仅表示过渡板本体的重量。不包含螺栓以及销钉的重量。
※2. 机器人侧的孔深，因机器人而异。请在仔细确认机器人侧法兰尺寸的前提下使用。

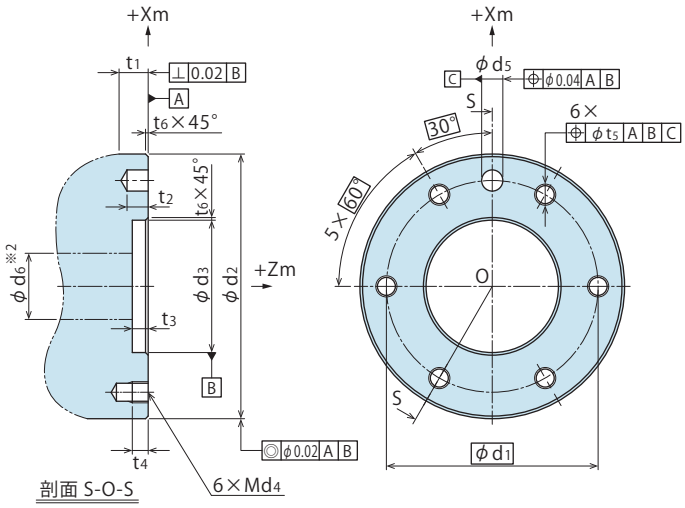
参考资料：ISO接口的基本形状

摘录于 JIS B 8436：2005（ISO9409-1：2004）

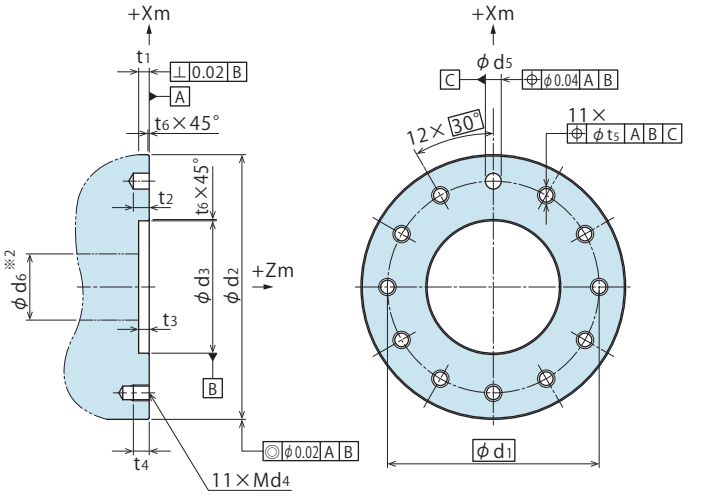
编号：1～5



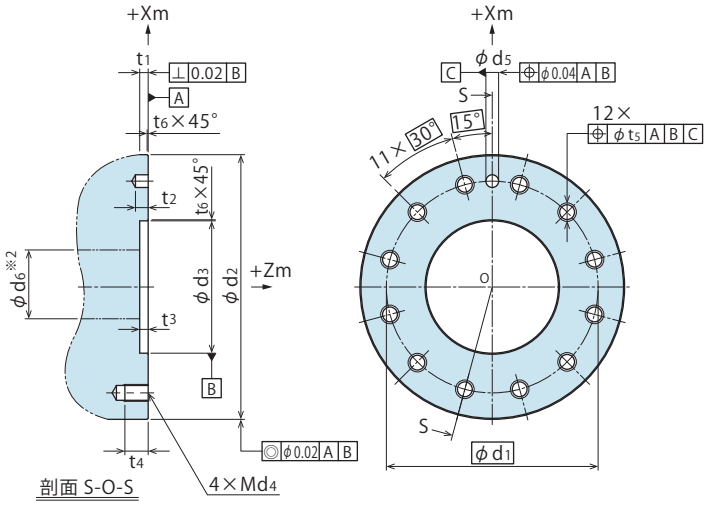
编号：6～9、11



编号：10



编号：12



法兰形机械接口的尺寸

单位：mm

编号	节圆直径 ※1 d_1 系列 1	d_2 h8	d_3 H7	d_4	d_5 H7	t_1 最小	t_2 最小	t_3 最小	t_4	t_5	t_6 最小	螺栓孔的数量 N
1	25	34	16	M4	4	6	4	4	※1	0.2	0.5	4
2	31.5	40	20	M5	5	6	5	4	※1	0.2	0.5	4
3	40	50	25	M6	6	6	6	6	※1	0.2	1	4
4	50	63	31.5	M6	6	6	6	6	※1	0.2	1	4
5	63	80	40	M6	6	6	6	6	※1	0.2	1	4
6	80	100	50	M8	8	6	8	6	※1	0.4	1	6
7	100	125	63	M8	8	6	8	6	※1	0.4	1	6
8	125	160	80	M10	10	8	10	8	※1	0.4	1	6
9	160	200	100	M10	10	8	10	8	※1	0.4	1	6
10	160	200	100	M12	12	8	12	8	※1	0.4	1	11
11	200	250	125	M12	12	8	12	8	※1	0.4	1	6
12	200	250	125	M16	12	8	12	8	22	0.4	1	11

注意事项

※1. 请根据末端装置的安装部位材料情况，酌情设计螺纹孔的最小深度（t4）。

※2. 尺寸（d6）为配线配管时预备：可在法兰的中心预备一个贯通孔。请将中心孔的直径（d6）设置为 d3 以下。

1. 详情请参照 JIS B 8436：2005（ISO 9409-1：2004）

MEMO

KOSMEK
Harmony in Innovation

株式会社 考世美（KOSMEK LTD.）

http://www.kosmek-cn.com/

本　　社　兵库县神户市西区室谷2丁目1番5号
海外销售部　KOSMEK LTD. 1-5, 2-chome, Murotani, Nishi-ku, Kobe-city, Hyogo, Japan 651-2241
Japan 日本　TEL.+81-078-991-5162　FAX.+81-78-991-8787

中国现地法人　考世美(上海)贸易有限公司
中国上海市浦东新区浦三路21弄55号银亿滨江中心601室 200125
TEL.021-54253000　FAX.021-5425-3709

东莞事务所　中国广东省东莞市德政西路15号宏基大厦301室
TEL. 0769-85300880

武汉事务所　中国湖北省武汉市沌口经济开发区经开未来城A-502
TEL. 027-59822303

■ 关于本目录记载以外的规格尺寸，请另行询问。
■ 本目录所记载的规格，会有不预先通知就进行变更的可能。

JQA-QMA10823
KOSMEK HEAD OFFICE

CAT.NO. SBR-SWRZ002-02-C1N
Printed in China

2020/03 First 2Ry
2021/06 2nd 0Ry