



Hand in hand for tomorrow



Produktdatenblatt

Manuelles Wechselsystem CMS

Flexibel. Kompakt. Intuitiv.

Manuelles Wechselsystem CMS

Benutzerfreundliches manuelles Wechselsystem mit umfangreichem Komplementärportfolio

Einsatzgebiet

Bestens geeignet für den Einsatz in der flexiblen Fertigung und Montage von Produkten mit großer Variantenvielfalt, in der zuverlässiges manuelles Wechseln gefordert ist. Das System ist sowohl für den Einsatz am Roboter, als auch für stationäre Applikationen geeignet.

Vorteile – Ihr Nutzen

Baureihe mit sechs Baugrößen für die optimale Größenauswahl und ein breites Anwendungsspektrum

ISO-Flanschbild für die einfache Montage an die meisten Robotertypen ohne zusätzliche Adapterplatten

Breites Sortiment an Signal-, Pneumatik-, Fluid- und Kommunikationsmodulen für vielfältige Energie-Übertragungsmöglichkeiten direkt anschraubbar

Optionale Abfrage der Verriegelung sowie Anwesenheitskontrolle bei allen Baugrößen im Gehäuse integriert

Integrierte Luftdurchführungen zur sicheren Energieversorgung der Handhabungsmodule und Werkzeuge mit Pneumatik und Vakuum, radial oder axial nutzbar

Basisvariante ohne integrierte Luftdurchführung und Sensorikoption für einfache und kostensensitive Applikationen erhältlich



Baugrößen
Anzahl: 6



Handhabungsgewicht
9 .. 58 kg



Momentenbelastung
Mx
22.5 .. 478 Nm

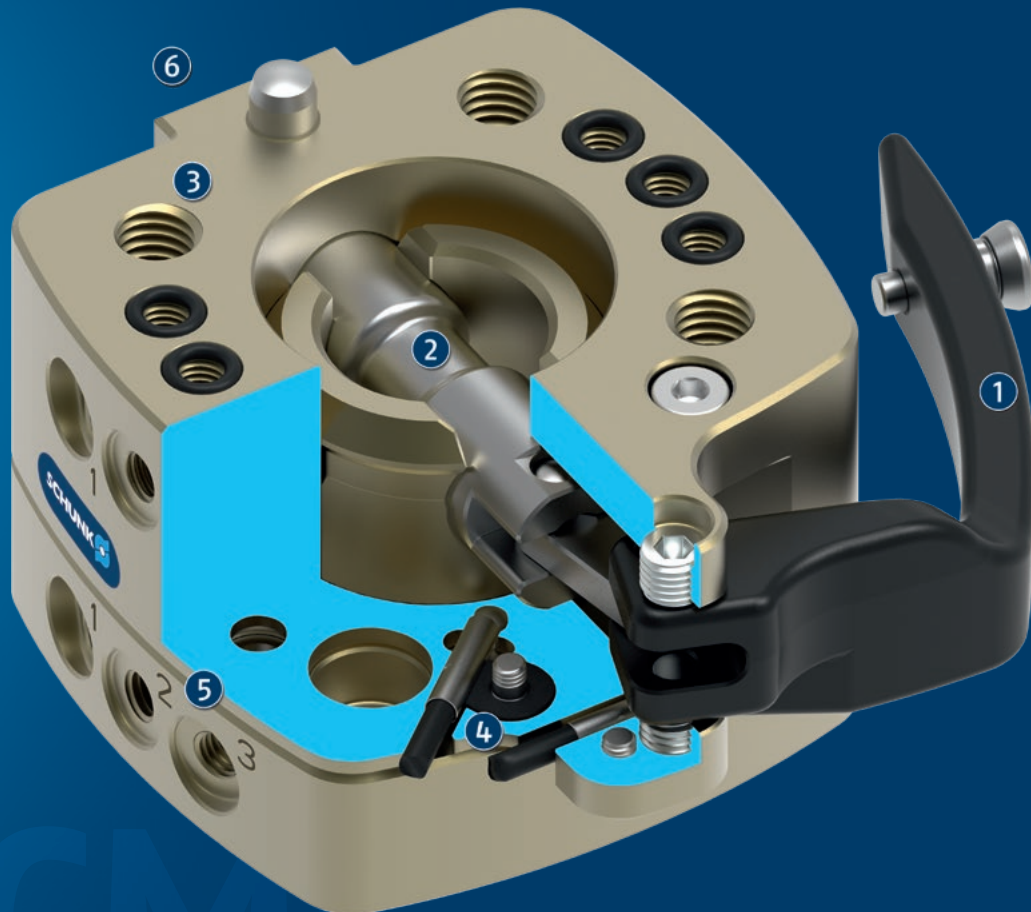


Momentenbelastung
Mz
15 .. 465 Nm

Funktionsbeschreibung

Das manuelle Handwechselsystem (CMS) besteht aus einem Wechselkopf (CMS-K) und einem Wechseladapter (CMS-A). Durch das Schließen des Handhebels wird der Wechselkopf mit dem Wechseladapter über einen Bolzen ohne zusätzliches Werkzeug formschlüssig und spielfrei verriegelt. Durch das Öffnen des Handhebels wird das System entriegelt und der Wechseladapter kann entnommen

werden. Über integrierte pneumatische Durchführungen können Endeffektoren mit Druckluft oder Vakuum versorgt werden. Zusätzlich gibt es eine baugleiche Variante ohne pneumatische Durchführungen und ohne Abfrageoption (CMS-B). Bei beiden Produktvarianten kann das Werkzeug über Optionsmodule mit anderen Medien wie elektrischen Signalen oder Fluiden versorgt werden.



- ① **Verriegelungshebel**
Bewährte Technologie zur manuellen Betätigung ohne zusätzliches Werkzeug
- ② **Verriegelungsbolzen**
aus korrosionsfreiem Stahl zur einfachen und sicheren Verriegelung
- ③ **ISO-Flanschbild**
Kopf- und adapterseitig, für die einfache Montage an die meisten Robotertypen ohne zusätzliche Adapterplatten
- ④ **Integrierte Verriegelungs- und Werkzeuganwesenheitsabfrage**
optional, zur prozesssicheren Abfrage des Verriegelungszustandes und der Werkzeuganwesenheit
- ⑤ **Integrierte Luftdurchführung**
alle radial und axial für Pneumatik und Vakuum nutzbar
- ⑥ **Standardisierte Anschraubfläche für die direkte Anbringung von Elektro-, Pneumatik- und Fluidmodulen**
Ermöglicht eine vielfältige Energieübertragung zur Ansteuerung verschiedenster Werkzeuge

Allgemeine Informationen zur Baureihe

Betätigung: Manuell über Verriegelungshebel

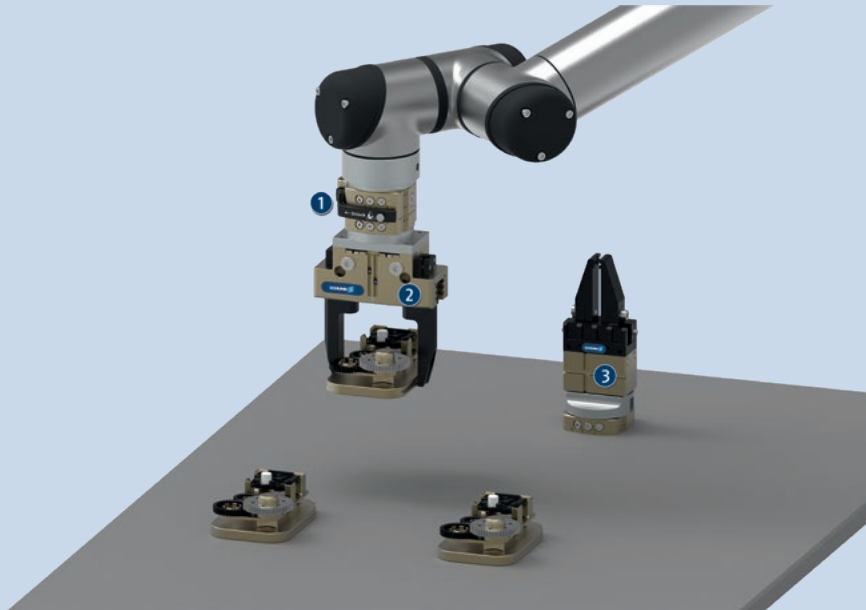
Wirkprinzip: Durch das Betätigen des Handhebels werden Kopf und Adapter über einen Bolzen ver- und entriegelt.

Gehäuse: Das Gehäuse besteht aus einer hochfesten, hartbeschichteten Aluminiumlegierung. Die Funktionsteile sind aus gehärtetem Stahl.

Gewährleistung: 24 Monate

Extreme Umweltbedingungen: Bitte beachten Sie, dass der Einsatz unter extremen Umweltbedingungen (z. B. im Kühlmittelbereich, bei Guss- oder Schleifstaub) die Lebensdauer dieser Einheiten deutlich reduzieren kann und wir dafür keine Gewährleistung übernehmen können. In vielen Fällen haben wir jedoch eine Lösung parat. Bitte sprechen Sie uns an.

Handlinggewicht: ist das Gewicht der am Flansch angebrachten Gesamtlast. Bei der Auslegung sind die zulässigen Kräfte und Momente zu beachten. Bitte beachten Sie, dass bei Überschreitung des empfohlenen Handlinggewichts die Lebensdauer verkürzt wird.



Anwendungsbeispiel

Werkzeug zur Handhabung und Montage von kleinen bis mittelgroßen Werkstücken, bestehend aus manuellem Wechselsystem und Greifer.

- ① Manuelles Wechselsystem CMS
- ② 2-Finger-Parallelgreifer PGN-plus-P mit kundenspezifischen Greiferfingern
- ③ 2-Finger-Parallelgreifer MPG-plus mit kundenspezifischen Greiferfingern

SCHUNK bietet mehr ...

Die folgenden Komponenten machen das Produkt noch produktiver – die passende Ergänzung für höchste Funktionalität, Flexibilität, Zuverlässigkeit und Prozesssicherheit.



Drehdurchführung



Ausgleichseinheit



Kollisions- und
Überlastsensor



Universalgreifer



Induktiver Näherungsschalter



Optionsmodule COS

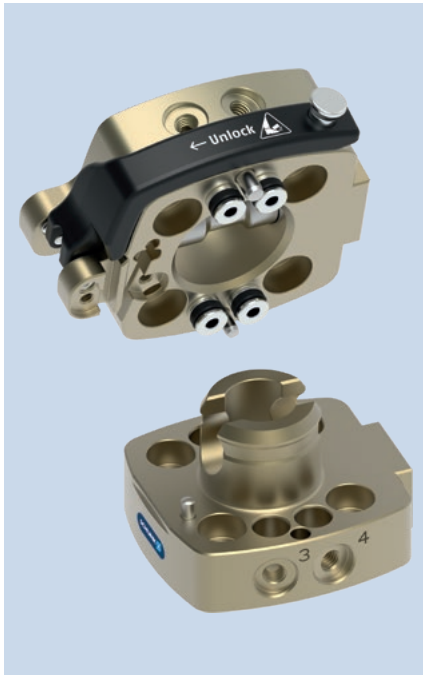
① Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter [schunk.com](https://www.schunk.com).

Optionen und spezielle Informationen

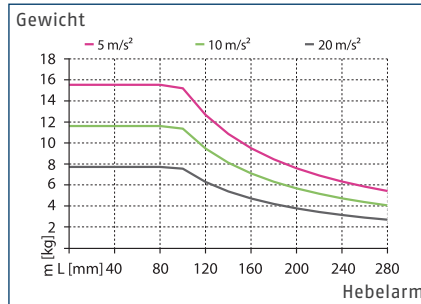
Basis-Version: vereinfachte Variante ohne integrierte Luftdurchführungen und ohne Abfragemöglichkeiten für ein Maximum an Wirtschaftlichkeit.

SHA-Version (-N): mit gleichem werkzeugseitigem Anschraubbild wie das Vorgängerprodukt SHA. Ermöglicht einen einfachen Austausch bestehender SHS-Systeme durch das CMS ohne Änderung der kundenspezifischen Werkzeuge. Die SHA-Version unterscheidet sich nur adapterseitig (CMS-A) von der Grundausführung.

Lebensmittelkonforme Schmierung: Das Produkt enthält standardmäßig lebensmittelkonforme Schmierstoffe. Die Anforderungen der EN 1672-2:2020 werden nicht vollumfänglich erfüllt. Die entsprechenden NSF-Zertifikate sind unter <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> mit Hilfe der Schmierstoffangaben in der Betriebsanleitung abrufbar.

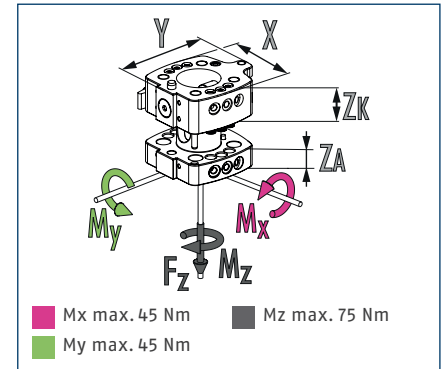


Belastungsdiagramm



Maximales Handlinggewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm (um M_x/M_y). Das Diagramm ersetzt nicht die technische Auslegung.

Dimensionen und max. Belastungen



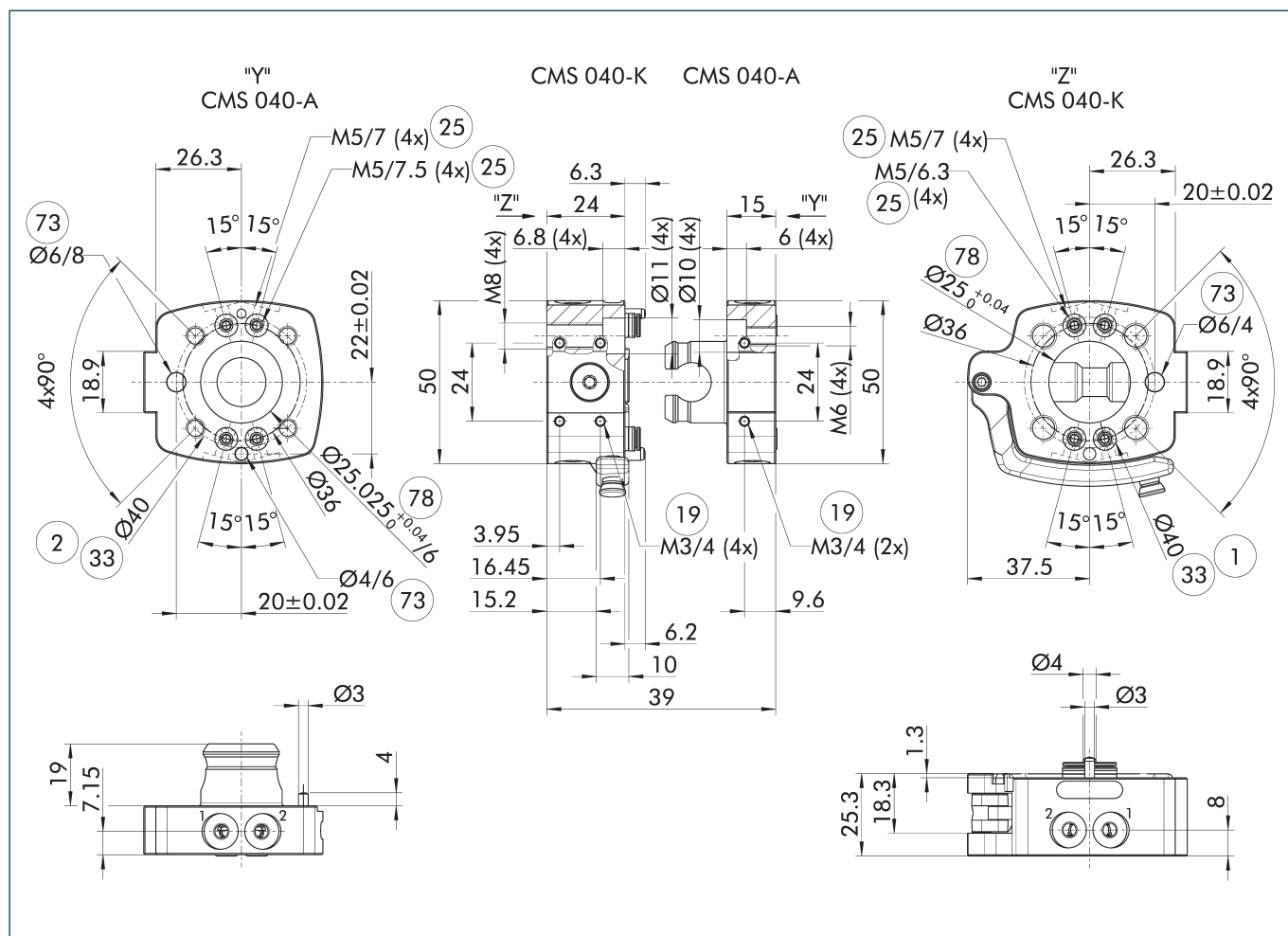
① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		CMS 040-K	CMS 040-A
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		1545243	1545265
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	9	9
Verriegelungsabfrage		optional	
Werkzeuganwesenheitsabfrage		optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	0.16	0.09
Anzahl Pneumatikdurchführungen		4	4
Radial nutzbare Durchführungen		4	4
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung (radial)		M5	M5
Anschlussflansch roboterseitig		ISO 9409-1-40-4-M6	
Anschlussflansch werkzeugseitig			ISO 9409-1-40-4-M6
Abmaße X x Y x Z*	[mm]	50/67.5/24	50/55/15
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße Ø D x Z*	[mm]		- x 15
Anschraubbild		S7	S7
max. statische Zugkraft Fz	[N]	700	700
Max. dynamisches Moment Mx/My	[Nm]	22.5	22.5
Max. dynamisches Moment Mz	[Nm]	15	15
Optionen und deren Eigenschaften			
Basis-Version		CMS 040-K-B	CMS 040-A-B
Ident.-Nr.		1545285	1545287
Verriegelungsabfrage		nicht möglich	
Eigenmasse	[kg]	0.16	0.09
SHA-Version (-N)			CMS 040-A-N
Ident.-Nr.			1545281
Eigenmasse	[kg]		0.09
Anschluss werkzeugseitig			Ø40, 4xM8

* Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

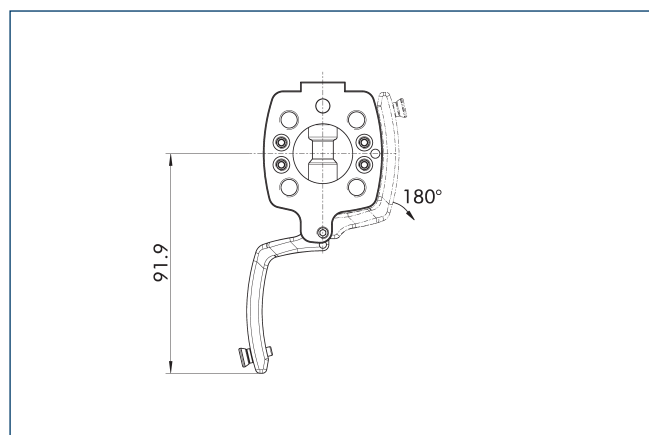
Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

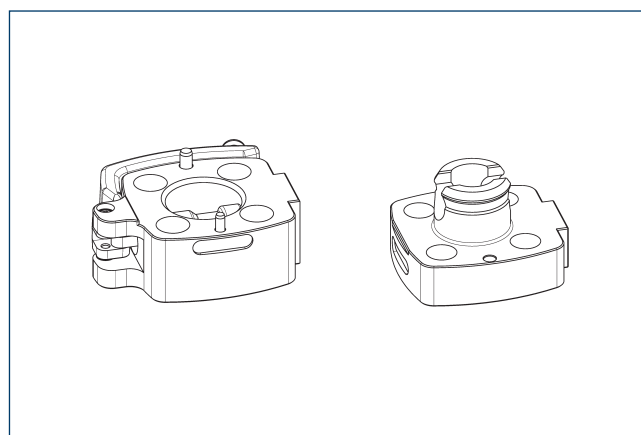
- | | |
|---------------------------------|------------------------------|
| ① Anschluss roboterseitig | ③③ Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ② Anschluss werkzeugseitig | ⑦③ Passung für Zentrierstift |
| ①⑨ Anschraubfläche für Optionen | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ②⑤ Pneumatikdurchführungen | |

Störkontur beim Ver- und Entriegeln



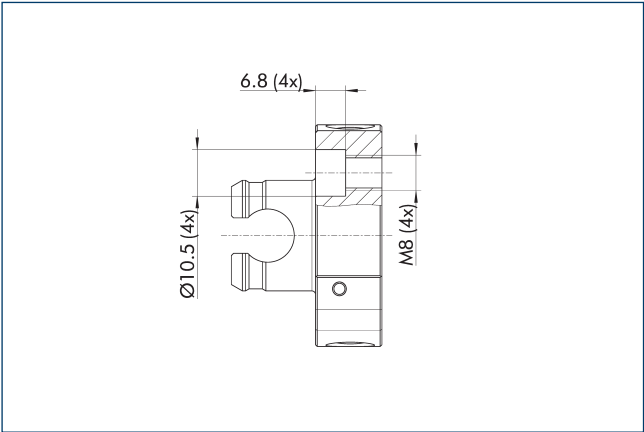
Die Zeichnung stellt die Störkontur beim Ver- und Entriegeln dar. Die angegebenen Werte können je nach Öffnungswinkel des Verriegelungshebels variieren.

Basis-Version (-B)



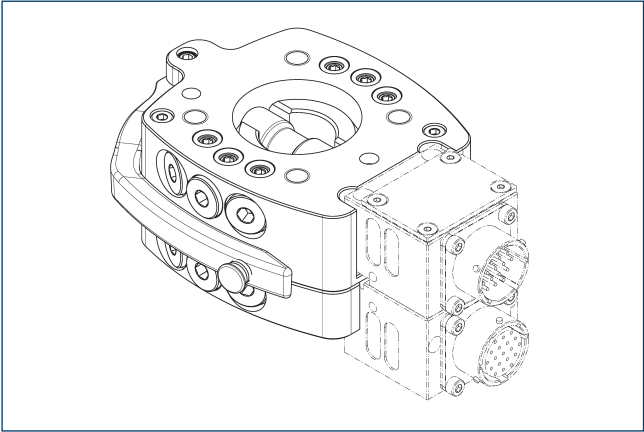
Die Basis-Version ist eine vereinfachte Variante der Grundausführung ohne integrierte Luftdurchführungen und ohne Abfragemöglichkeiten.

SHA-Version (-N)



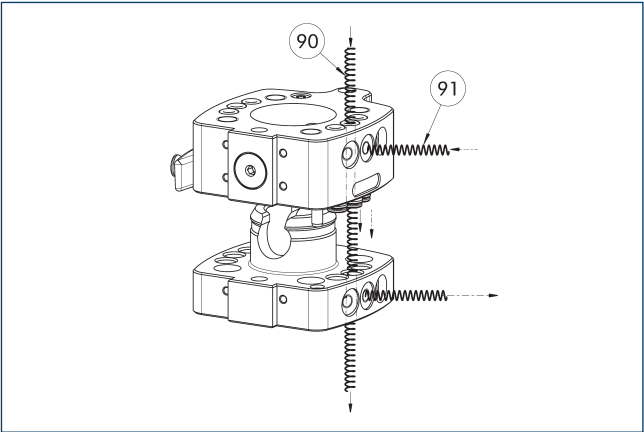
Die SHA-Version hat werkzeugseitig das gleiche Anschraubbild wie das Vorgängerprodukt SHS. Somit können bestehende SHS-Systeme ohne Änderung der Werkzeuge durch das CMS ausgetauscht werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



① Detaillierte Informationen siehe Katalogkapitel „COS“ oder schunk.com.

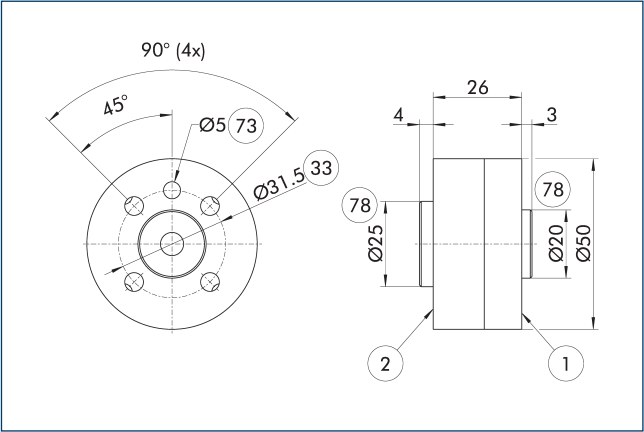
Pneumatikdurchführung



90 Durchführung axial 91 Durchführung radial

Das Wechselsystem besitzt ins Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Adapterplatte ISO-31,5

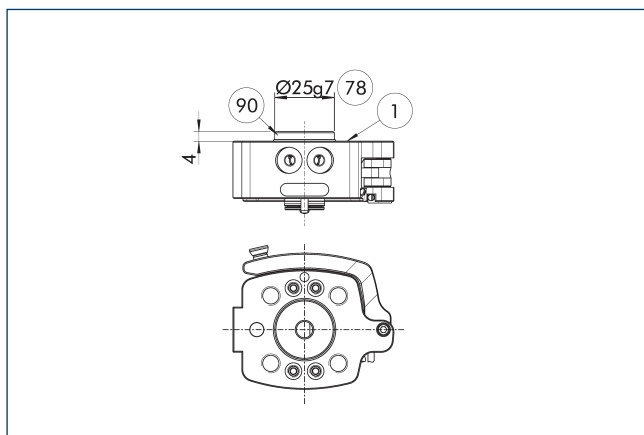


- ① Anschluss roboterseitig 73 Passung für Zentrierstift
- ② Anschluss werkzeugseitig 78 Passung für Zentrierung
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Adapterplatte		
AKO ISO31,5/CMS040K	1644713	

Zentrierbund an CMS-K

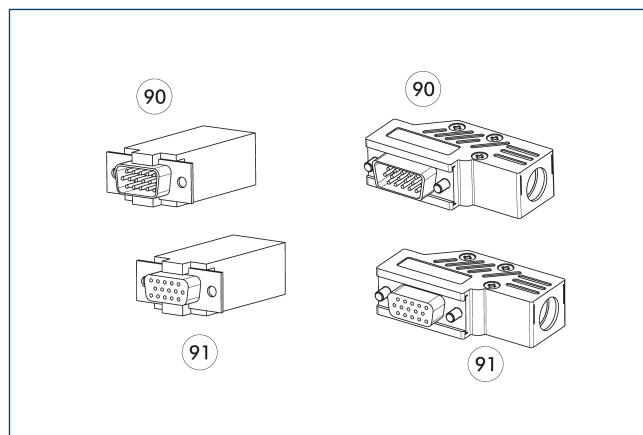


- ① Anschluss roboterseitig 90 Zentrierscheibe
 78 Passung für Zentrierung

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Zentrierbund	
ZB-CMS-040-K ZENTRIERBUND	1574471

- ① Dient als Passbund für die Zentrierung an mechanischen Schnittstellen, z.B. am Roboter.

Kabelstecker

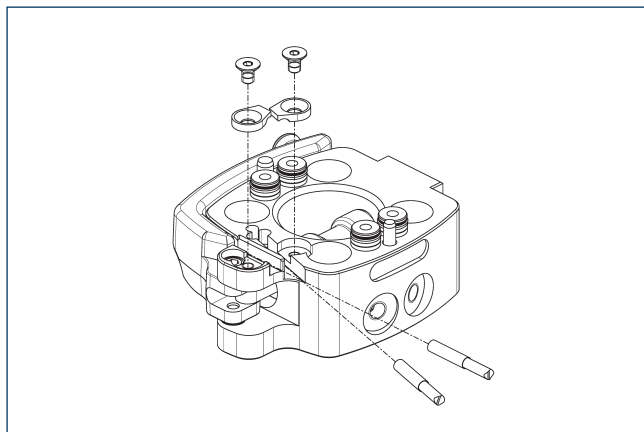


- 90 D-Sub-Stecker 91 D-Sub-Buchse

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig	
KAS-A15-K-90	0301301
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig	
KAS-A15-A-90	0301302
Kabelstecker gerade, roboterseitig	
KAS-A15-K-0	0301264
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig	
KAS-A15-A-0	0301265
Kabelverlängerung	
KA BG08-L 8AP-0500	0302180
KA BW08-L 8AP-0500	0302182
KA SG08-L 8AP-0200	0302181
KA SW08-L 8AP-0200	0302183

- ① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

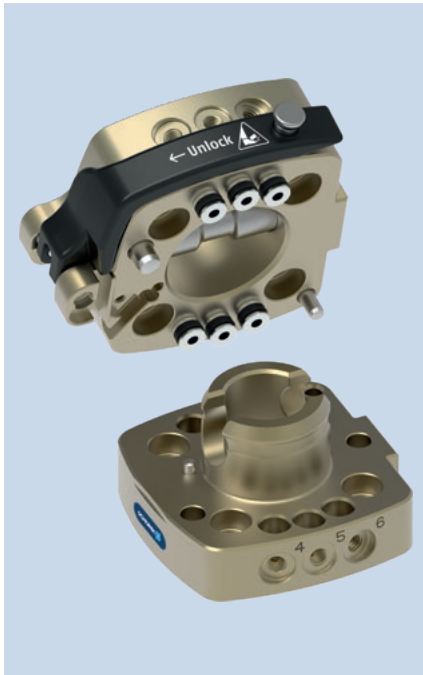
Abfrage über induktive Näherungsschalter



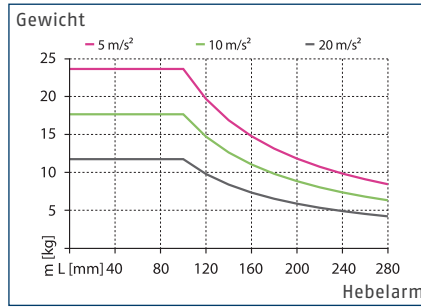
Der CMS-K ist für die Abfrage der Verriegelung sowie der Werkzeuganwesenheit vorbereitet. Dafür wird je ein Anbausatz benötigt. Je Anbausatz sind ein Sensor und ein Klemmhalter inkl. Schraube enthalten.

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
AS-CMS-K-IN30K	1548743

- ① Der Anbausatz ist optional und muss separat als Zubehör bestellt werden.

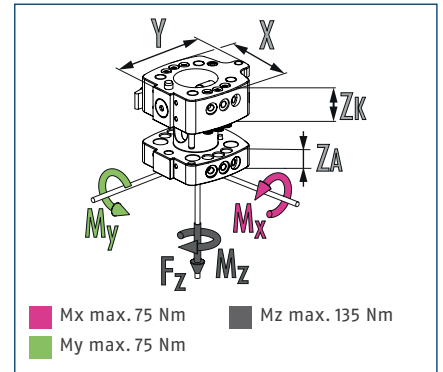


Belastungsdiagramm



Maximales Handlinggewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm (um M_x/M_y). Das Diagramm ersetzt nicht die technische Auslegung.

Dimensionen und max. Belastungen



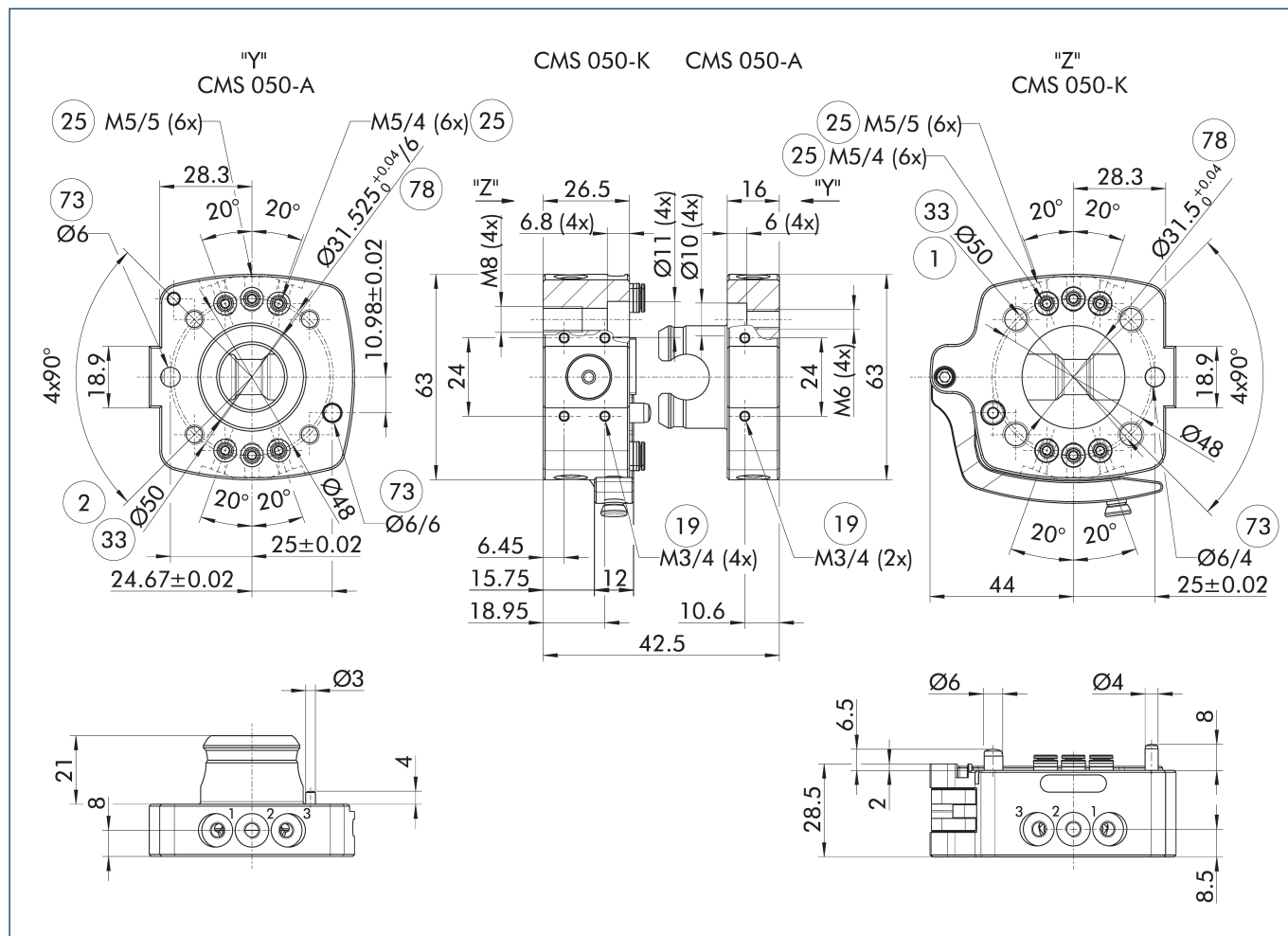
① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		CMS 050-K	CMS 050-A
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		1545289	1545310
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	11	11
Verriegelungsabfrage		optional	
Werkzeuganwesenheitsabfrage		optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	0.27	0.14
Anzahl Pneumatikdurchführungen		6	6
Radial nutzbare Durchführungen		6	6
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung (radial)		M5	M5
Anschlussflansch roboterseitig		ISO 9409-1-50-4-M6	
Anschlussflansch werkzeugseitig			ISO 9409-1-50-4-M6
Abmaße X x Y x Z*	[mm]	63/75.5/26.5	63/63/16
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße Ø D x Z*	[mm]		- x 16
Anschraubbild		S7	S7
max. statische Zugkraft Fz	[N]	900	900
Max. dynamisches Moment Mx/My	[Nm]	35	35
Max. dynamisches Moment Mz	[Nm]	27	27
Optionen und deren Eigenschaften			
Basis-Version		CMS 050-K-B	CMS 050-A-B
Ident.-Nr.		1545314	1545315
Verriegelungsabfrage		nicht möglich	
Eigenmasse	[kg]	0.27	0.15
SHA-Version (-N)			CMS 050-A-N
Ident.-Nr.			1545313
Eigenmasse	[kg]		0.14
Anschluss werkzeugseitig			Ø50, 4xM8

* Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

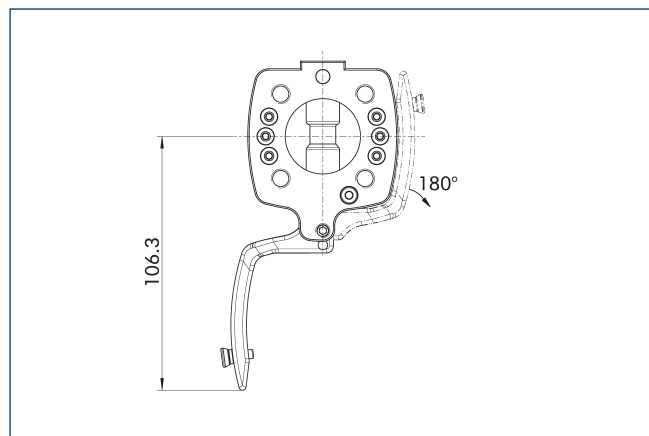
Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

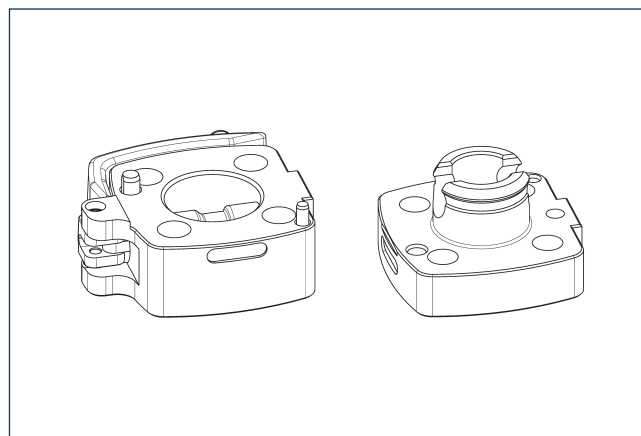
- | | |
|---------------------------------|------------------------------|
| ① Anschluss roboterseitig | ③③ Lochkreis DIN ISO-9409 |
| ② Anschluss werkzeugseitig | ⑦③ Passung für Zentrierstift |
| ①⑨ Anschraubfläche für Optionen | ⑦⑧ Passung für Zentrierung |
| ②⑤ Pneumatikdurchführungen | |

Störkontur beim Ver- und Entriegeln



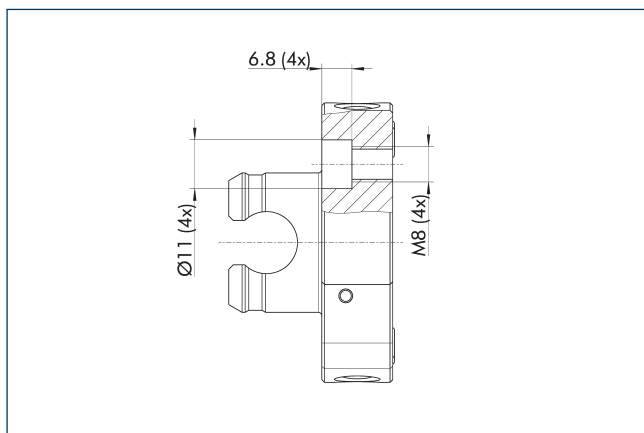
Die Zeichnung stellt die Störkontur beim Ver- und Entriegeln dar. Die angegebenen Werte können je nach Öffnungswinkel des Verriegelungshebels variieren.

Basis-Version (-B)



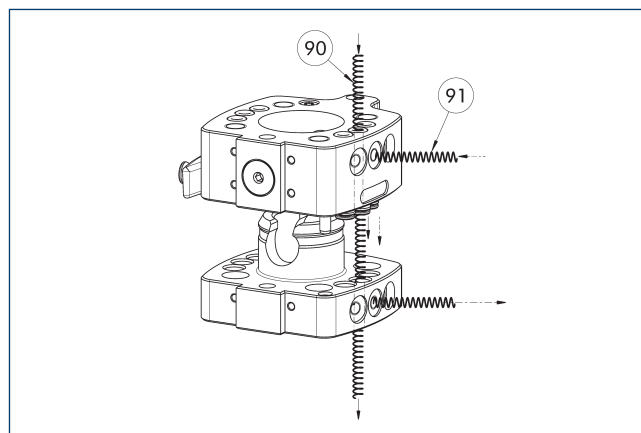
Die Basis-Version ist eine vereinfachte Variante der Grundausführung ohne integrierte Luftdurchführungen und ohne Abfragemöglichkeiten.

SHA-Version (-N)



Die SHA-Version hat werkzeugseitig das gleiche Anschraubbild wie das Vorgängerprodukt SHS. Somit können bestehende SHS-Systeme ohne Änderung der Werkzeuge durch das CMS ausgetauscht werden.

Pneumatikdurchführung

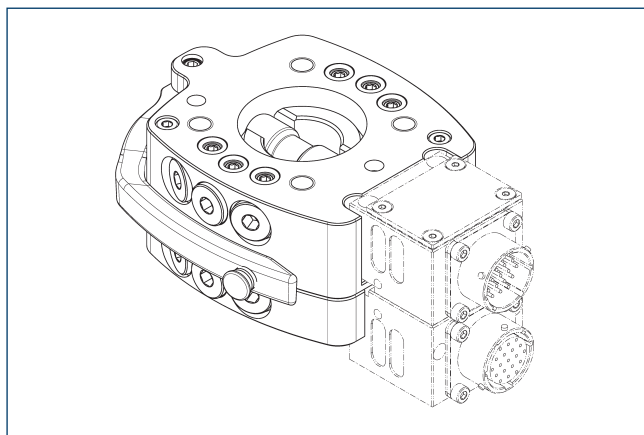


90 Durchführung axial

91 Durchführung radial

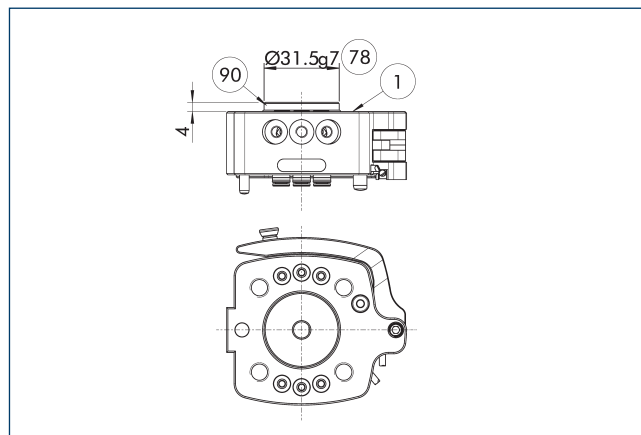
Das Wechselsystem besitzt ins Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



① Detaillierte Informationen siehe Katalogkapitel „COS“ oder schunk.com.

Zentrierbund an CMS-K



1 Anschluss roboterseitig

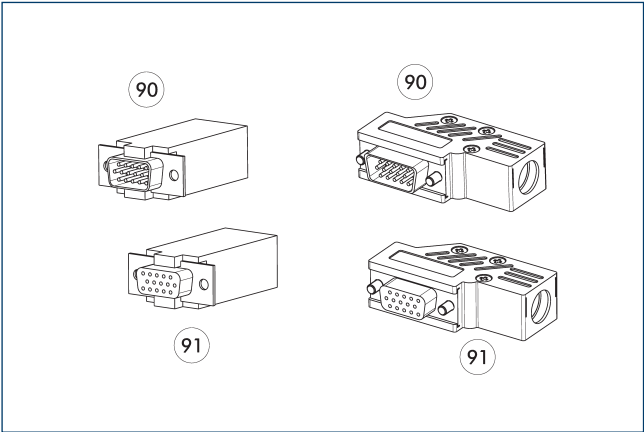
90 Zentrierscheibe

78 Passung für Zentrierung

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Zentrierbund	
ZB-CMS-050-K ZENTRIERBUND	1574472

① Dient als Passbund für die Zentrierung an mechanischen Schnittstellen, z.B. am Roboter.

Kabelstecker



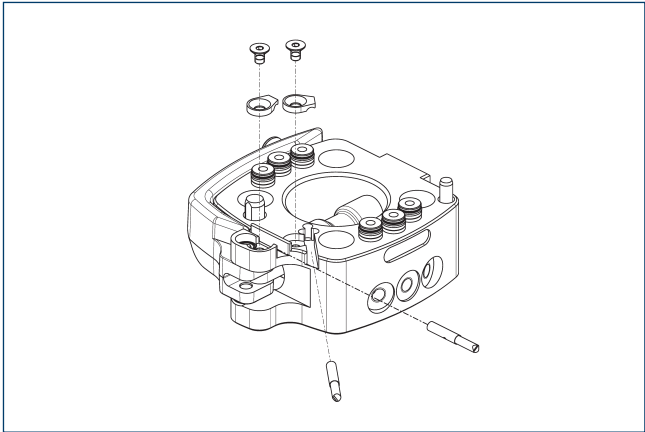
90 D-Sub-Stecker

91 D-Sub-Buchse

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-A15-K-90	0301301	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-A15-A-90	0301302	
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-A15-K-0	0301264	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-A15-A-0	0301265	
Kabelverlängerung		
KA BG08-L 8AP-0500	0302180	
KA BW08-L 8AP-0500	0302182	
KA SG08-L 8AP-0200	0302181	
KA SW08-L 8AP-0200	0302183	

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Abfrage über induktive Näherungsschalter



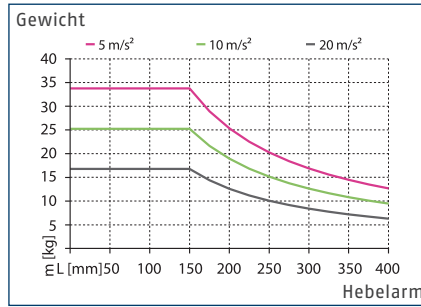
Der CMS-K ist für die Abfrage der Verriegelung sowie der Werkzeuganwesenheit vorbereitet. Dafür wird je ein Anbausatz benötigt. Je Anbausatz sind ein Sensor und ein Klemmhalter inkl. Schraube enthalten.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
AS-CMS-K-IN30K	1548743	

① Der Anbausatz ist optional und muss separat als Zubehör bestellt werden.

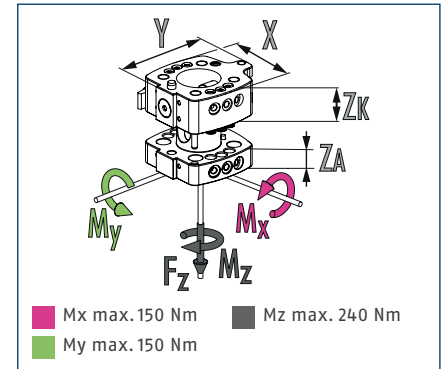


Belastungsdiagramm



Maximales Handlinggewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm (um M_x/M_y). Das Diagramm ersetzt nicht die technische Auslegung.

Dimensionen und max. Belastungen



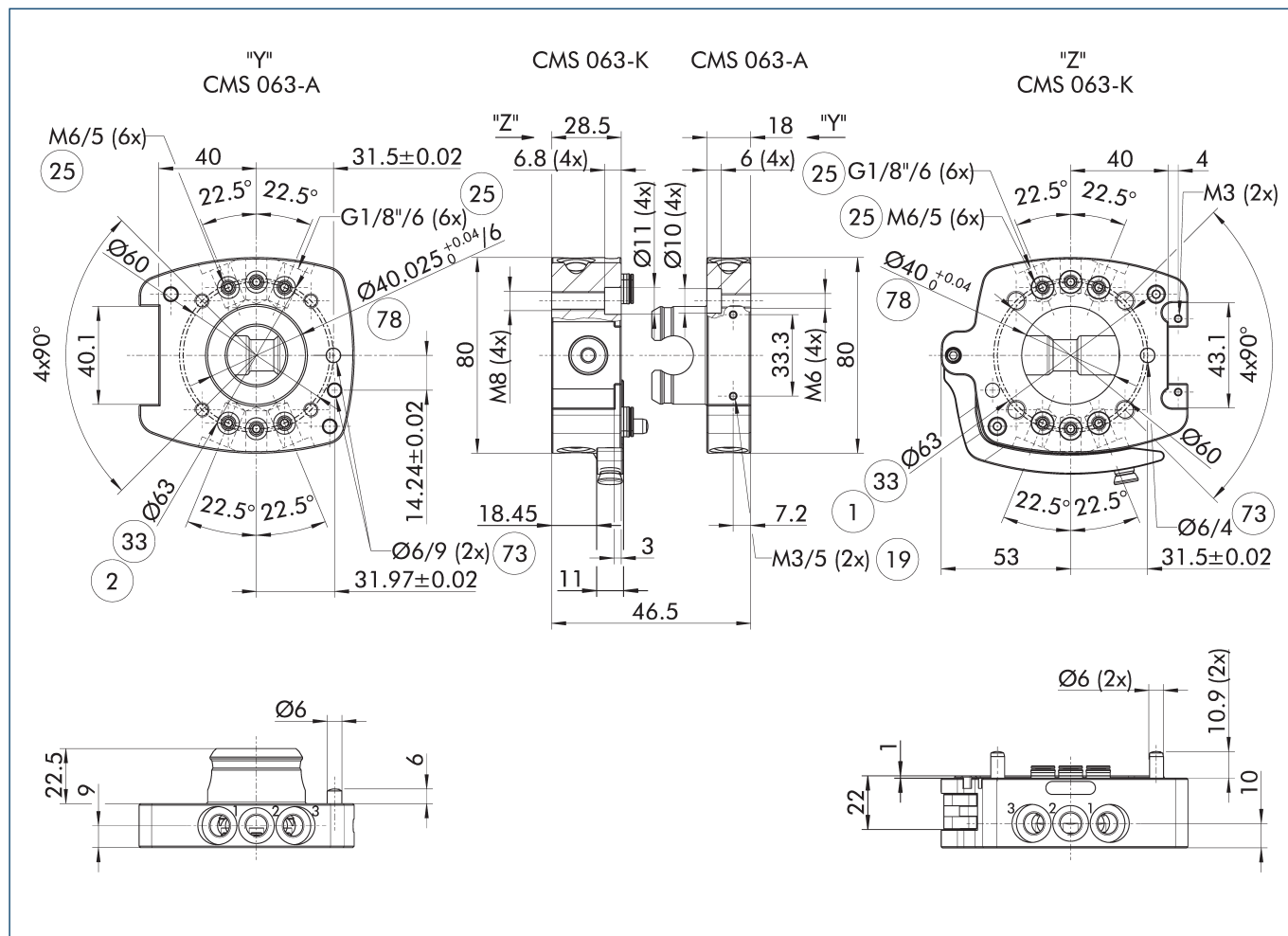
① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		CMS 063-K	CMS 063-A
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		1545316	1545318
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	18	18
Verriegelungsabfrage		optional	
Werkzeuganwesenheitsabfrage		optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	0.49	0.27
Anzahl Pneumatikdurchführungen		6	6
Radial nutzbare Durchführungen		6	6
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung (radial)		G1/8"	G1/8"
Anschlussflansch roboterseitig		ISO 9409-1-63-4-M6	
Anschlussflansch werkzeugseitig			ISO 9409-1-63-4-M6
Abmaße X x Y x Z*	[mm]	80/101/28.5	80/88/18
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße Ø D x Z*	[mm]		- x 18
Anschraubbild		K	K
max. statische Zugkraft F_z	[N]	1000	1000
Max. dynamisches Moment M_x/M_y	[Nm]	75	75
Max. dynamisches Moment M_z	[Nm]	48	48
Optionen und deren Eigenschaften			
Basis-Version		CMS 063-K-B	CMS 063-A-B
Ident.-Nr.		1545321	1545322
Verriegelungsabfrage		nicht möglich	
Eigenmasse	[kg]	0.5	0.3
SHA-Version (-N)			CMS 063-A-N
Ident.-Nr.			1545319
Eigenmasse	[kg]		0.27
Anschluss werkzeugseitig			Ø63, 4xM8

* Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

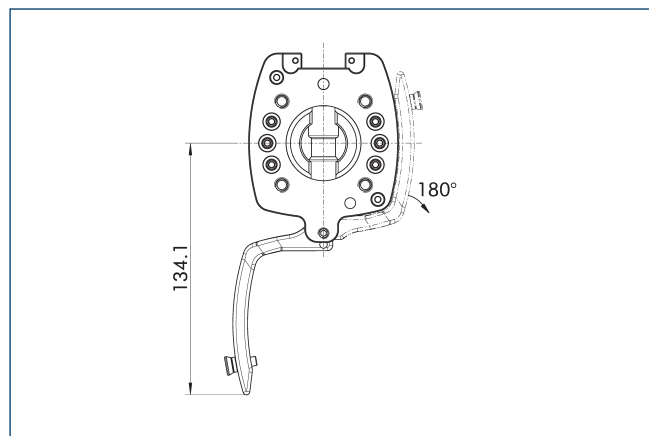
Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

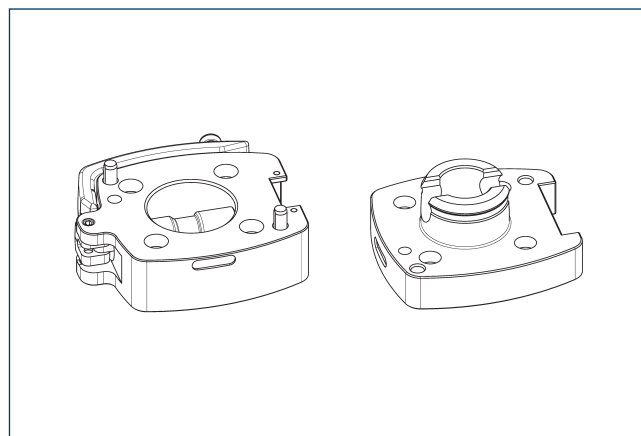
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦ Anschluss werkzeugseitig
- ⑨ Anschraubfläche für Optionen
- ⑪ Pneumatikdurchführungen
- ⑬ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑭ Passung für Zentrierstift
- ⑮ Passung für Zentrierung

Störkontur beim Ver- und Entriegeln



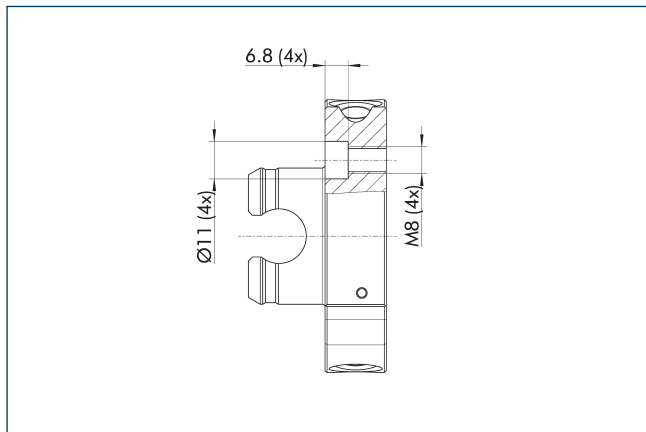
Die Zeichnung stellt die Störkontur beim Ver- und Entriegeln dar. Die angegebenen Werte können je nach Öffnungswinkel des Verriegelungshebels variieren.

Basis-Version (-B)



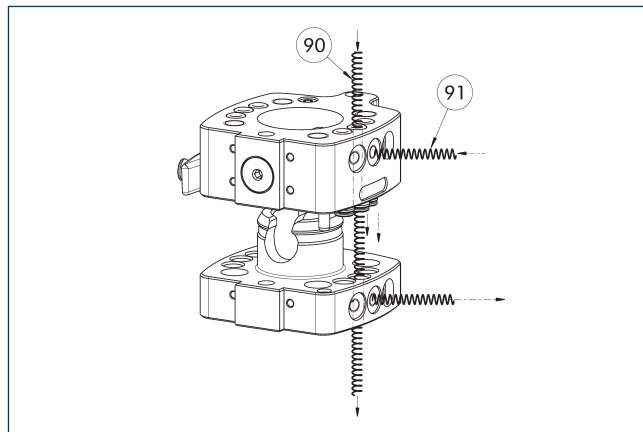
Die Basis-Version ist eine vereinfachte Variante der Grundausführung ohne integrierte Luftdurchführungen und ohne Abfragemöglichkeiten.

SHA-Version (-N)



Die SHA-Version hat werkzeugseitig das gleiche Anschraubbild wie das Vorgängerprodukt SHS. Somit können bestehende SHS-Systeme ohne Änderung der Werkzeuge durch das CMS ausgetauscht werden.

Pneumatikdurchführung

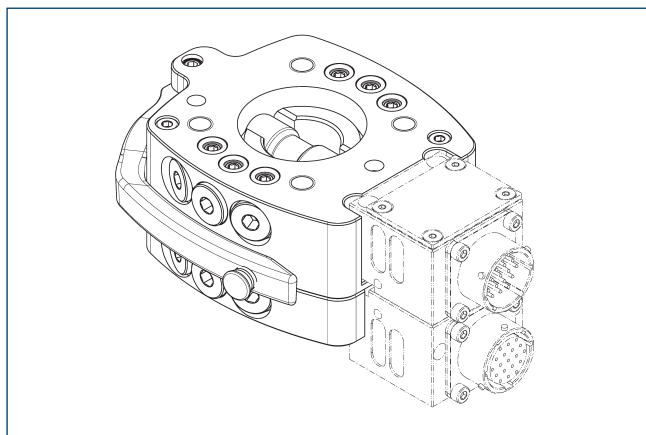


90 Durchführung axial

91 Durchführung radial

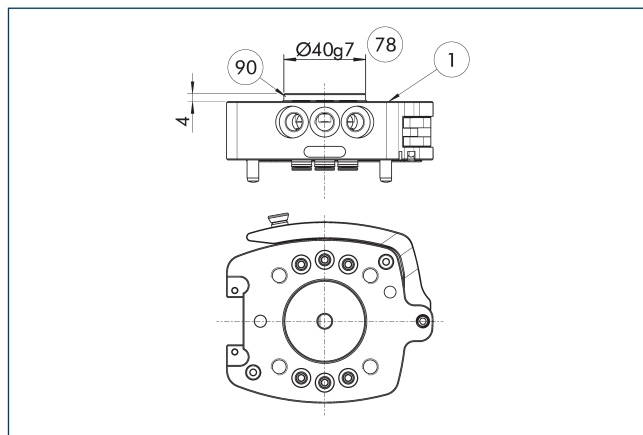
Das Wechselsystem besitzt ins Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



① Detaillierte Informationen siehe Katalogkapitel „COS“ oder schunk.com.

Zentrierbund an CMS-K



① Anschluss roboterseitig

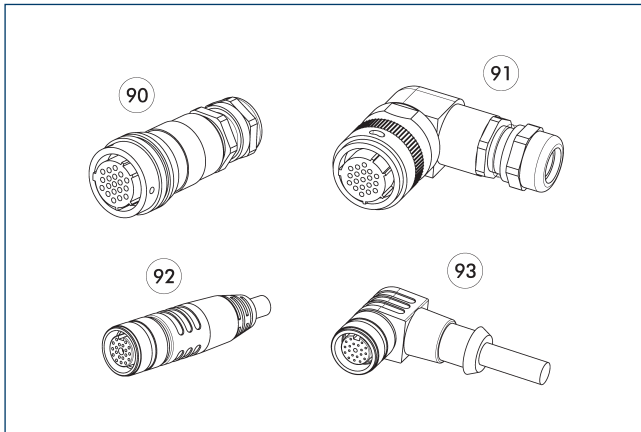
90 Zentrierscheibe

78 Passung für Zentrierung

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Zentrierbund		
ZB-CMS-063-K ZENTRIERBUND	1574473	

① Dient als Passbund für die Zentrierung an mechanischen Schnittstellen, z.B. am Roboter.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



- 90 Stecker/Buchse gerade
91 Stecker/Buchse abgewinkelt

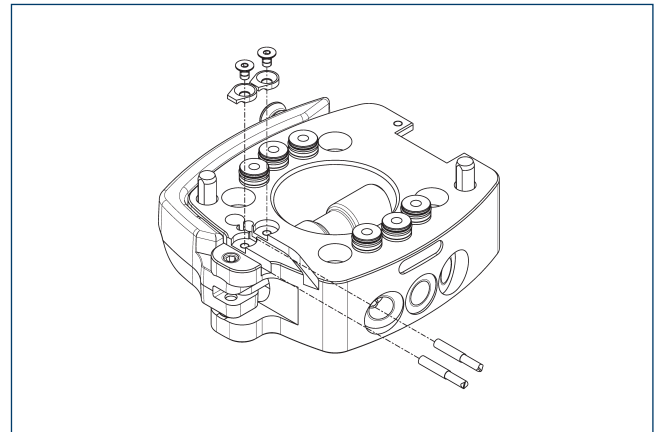
- 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KA BW19B-L 19P-0300	0302179	3
KA BW19B-L 19P-0500	0302190	5
KA BW19F-L 19P-0500	0302172	5
KA BW19F-L 19P-1000	0302173	10
KA BW26B-L 26P-0300	0302185	3
KA BW26B-L 26P-0500	0302186	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KA SW19B-L 19P-0300	0302191	3
KA SW19F-L 19P-0300	0302175	3
KA SW26B-L 26P-0300	0302187	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KA BG19B-L 19P-0300	0302176	3
KA BG19B-L 19P-0500	0302177	5
KA BG19F-L 19P-0500	0302170	5
KA BG19F-L 19P-1000	0302171	10
KA BG26B-L 26P-0300	0302192	3
KA BG26B-L 26P-0500	0302193	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KA SG19B-L 19P-0300	0302178	3
KA SG19F-L 19P-0300	0302174	3
KA SG26B-L 26P-0300	0302184	3
Kabelverlängerung		
KA BG08-L 8AP-0500	0302180	
KA BW08-L 8AP-0500	0302182	
KA SG08-L 8AP-0200	0302181	
KA SW08-L 8AP-0200	0302183	

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

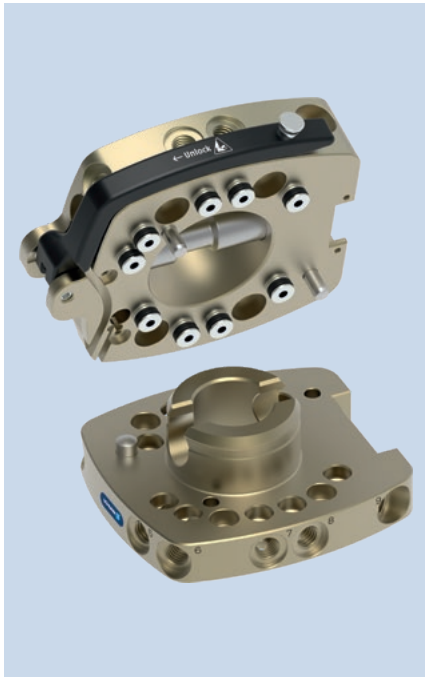
Abfrage über induktive Näherungsschalter



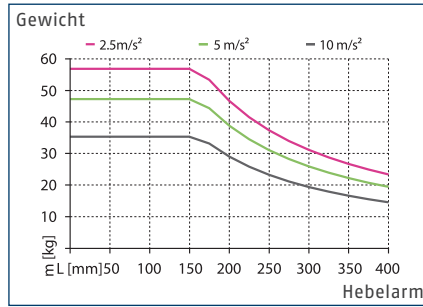
Der CMS-K ist für die Abfrage der Verriegelung sowie der Werkzeuganwesenheit vorbereitet. Dafür wird je ein Anbausatz benötigt. Je Anbausatz sind ein Sensor und ein Klemmhalter inkl. Schraube enthalten.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
AS-CMS-K-IN30K	1548743	

① Der Anbausatz ist optional und muss separat als Zubehör bestellt werden.

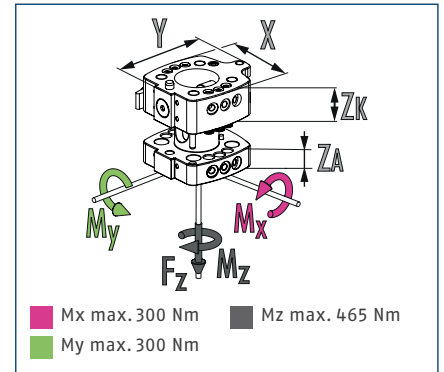


Belastungsdiagramm



Maximales Handlinggewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm (um M_x/M_y). Das Diagramm ersetzt nicht die technische Auslegung.

Dimensionen und max. Belastungen



① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		CMS 080-K	CMS 080-A
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		1545324	1545325
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	36	36
Verriegelungsabfrage		optional	
Werkzeuganwesenheitsabfrage		optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	0.81	0.43
Anzahl Pneumatikdurchführungen		9	9
Radial nutzbare Durchführungen		9	9
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung (radial)		G1/8"	G1/8"
Anschlussflansch roboterseitig		ISO 9409-1-80-6-M8	
Anschlussflansch werkzeugseitig			ISO 9409-1-80-6-M8
Abmaße X x Y x Z*	[mm]	100/123/30	100/108/18
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße Ø D x Z*	[mm]		- x 18
Anschraubbild		K	K
max. statische Zugkraft Fz	[N]	1600	1600
Max. dynamisches Moment Mx/My	[Nm]	115	115
Max. dynamisches Moment Mz	[Nm]	75	75
Optionen und deren Eigenschaften			
Basis-Version		CMS 080-K-B	CMS 080-A-B
Ident.-Nr.		1545360	1545362
Verriegelungsabfrage		nicht möglich	
Eigenmasse	[kg]	0.83	0.47
SHA-Version (-N)			CMS 080-A-N
Ident.-Nr.			1545327
Eigenmasse	[kg]		0.42
Anschluss werkzeugseitig			Ø80, 4xM10

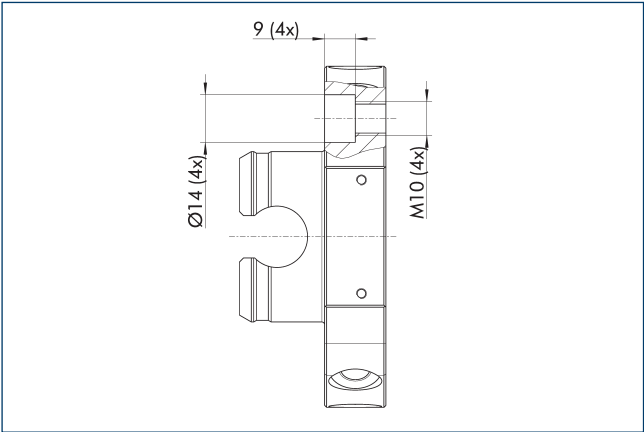
* Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

① Anschluss roboterseitig	③③ Lochkreis DIN ISO-9409
② Anschluss werkzeugseitig	⑦③ Passung für Zentrierstift
①⑨ Anschraubfläche für Optionen	⑦⑧ Passung für Zentrierung
②⑤ Pneumatikdurchführungen	

The image displays two isometric line drawings of a mechanical component. The component has a generally rectangular base with rounded corners and a complex top surface. In the left view, a large circular hole is centered on the top surface, surrounded by several smaller circular features. A raised, ring-like structure is visible on the left side. The right view shows the component from a different angle, highlighting a prominent raised circular feature in the center of the top surface, which appears to be a flange or a mounting point. The overall design suggests a part used for mounting or supporting other components in a mechanical assembly.

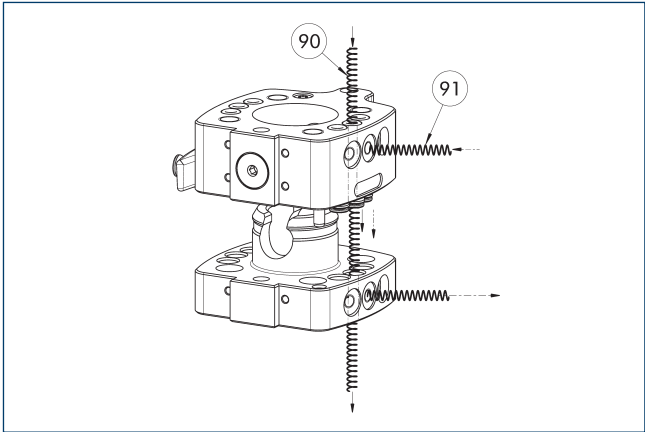


SHA-Version (-N)



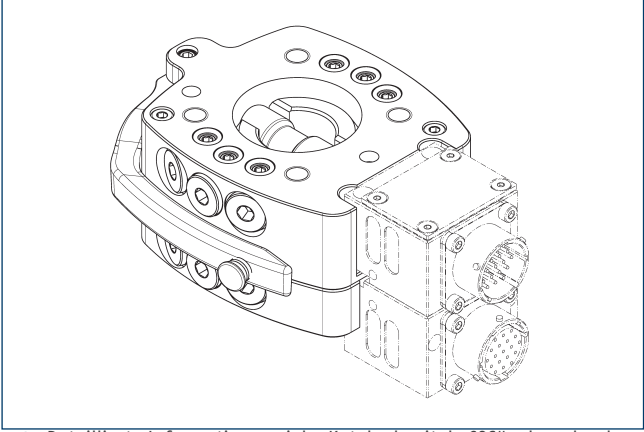
Die SHA-Version hat werkzeugseitig das gleiche Anschraubbild wie das Vorgängerprodukt SHS. Somit können bestehende SHS-Systeme ohne Änderung der Werkzeuge durch das CMS ausgetauscht werden.

Pneumatikdurchführung



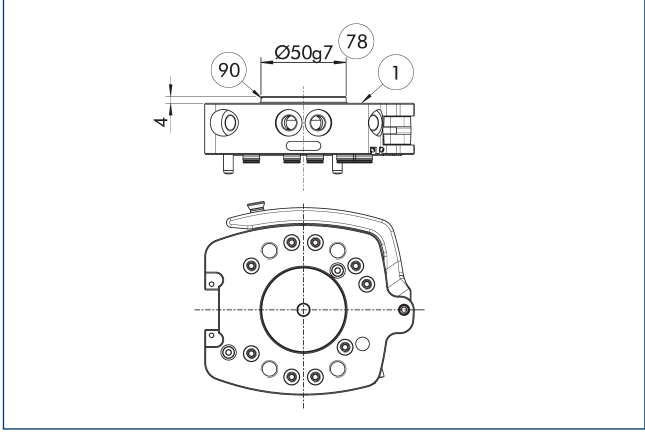
Das Wechselsystem besitzt ins Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



① Detaillierte Informationen siehe Katalogkapitel „COS“ oder schunk.com.

Zentrierbund an CMS-K

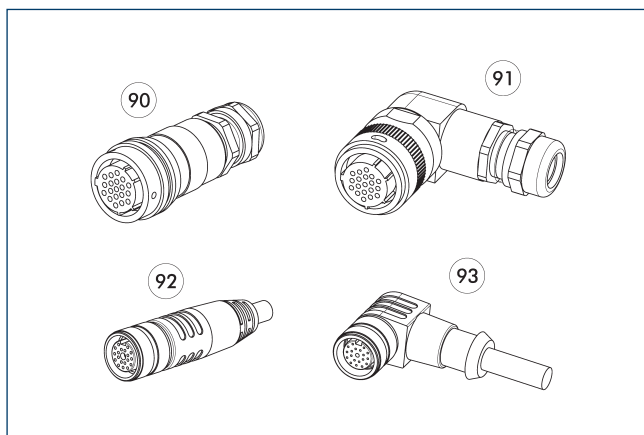


- ① Anschluss roboterseitig
- 78 Passung für Zentrierung
- 90 Zentrierscheibe

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Zentrierbund	
ZB-CMS-080-K ZENTRIERBUND	1574474

① Dient als Passbund für die Zentrierung an mechanischen Schnittstellen, z.B. am Roboter.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



- 90 Stecker/Buchse gerade
 91 Stecker/Buchse abgewinkelt

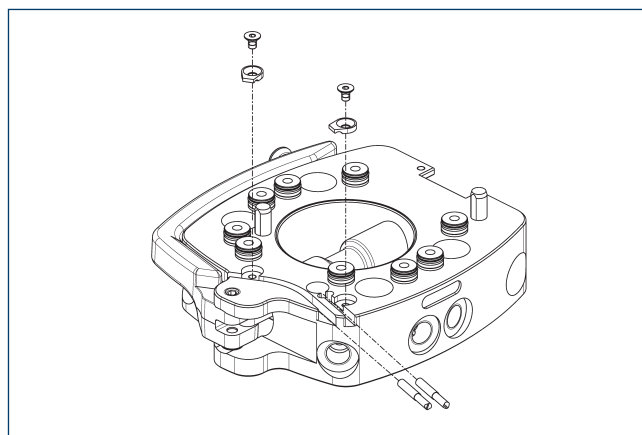
- 92 Stecker/Buchse gerade mit
 Verlängerungskabel
 93 Stecker/Buchse abgewinkelt
 mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KA BW19B-L 19P-0300	0302179	3
KA BW19B-L 19P-0500	0302190	5
KA BW19F-L 19P-0500	0302172	5
KA BW19F-L 19P-1000	0302173	10
KA BW26B-L 26P-0300	0302185	3
KA BW26B-L 26P-0500	0302186	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KA SW19B-L 19P-0300	0302191	3
KA SW19F-L 19P-0300	0302175	3
KA SW26B-L 26P-0300	0302187	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KA BG19B-L 19P-0300	0302176	3
KA BG19B-L 19P-0500	0302177	5
KA BG19F-L 19P-0500	0302170	5
KA BG19F-L 19P-1000	0302171	10
KA BG26B-L 26P-0300	0302192	3
KA BG26B-L 26P-0500	0302193	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KA SG19B-L 19P-0300	0302178	3
KA SG19F-L 19P-0300	0302174	3
KA SG26B-L 26P-0300	0302184	3
Kabelverlängerung		
KA BG08-L 8AP-0500	0302180	
KA BW08-L 8AP-0500	0302182	
KA SG08-L 8AP-0200	0302181	
KA SW08-L 8AP-0200	0302183	

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

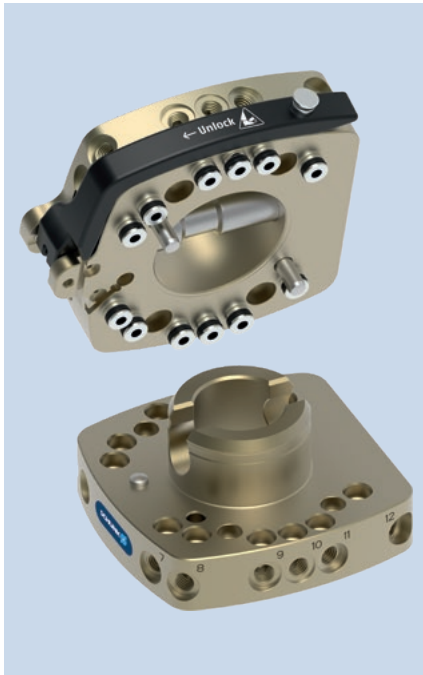
Abfrage über induktive Näherungsschalter



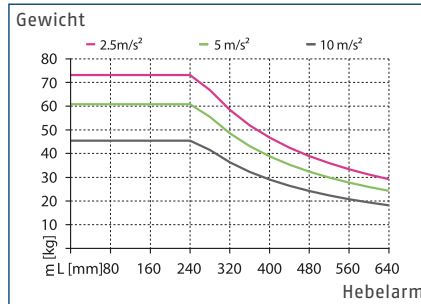
Der CMS-K ist für die Abfrage der Verriegelung sowie der Werkzeuganwesenheit vorbereitet. Dafür wird je ein Anbausatz benötigt. Je Anbausatz sind ein Sensor und ein Klemmhalter inkl. Schraube enthalten.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
AS-CMS-K-IN30K	1548743	

① Der Anbausatz ist optional und muss separat als Zubehör bestellt werden.

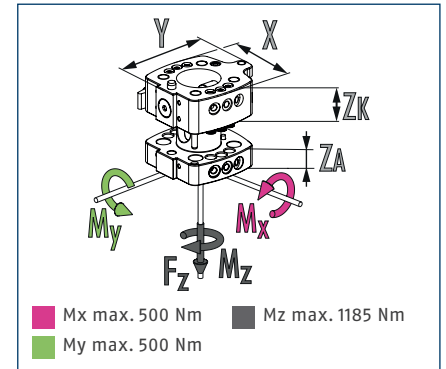


Belastungsdiagramm



Maximales Handlinggewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm (um M_x/M_y). Das Diagramm ersetzt nicht die technische Auslegung.

Dimensionen und max. Belastungen



① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		CMS 100-K	CMS 100-A
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		1545364	1545366
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	43	43
Verriegelungsabfrage		optional	
Werkzeuganwesenheitsabfrage		optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	1.65	1.04
Anzahl Pneumatikdurchführungen		12	12
Radial nutzbare Durchführungen		12	12
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung (radial)		G1/8"	G1/8"
Anschlussflansch roboterseitig		ISO 9409-1-100-6-M8	
Anschlussflansch werkzeugseitig			ISO 9409-1-100-6-M8
Abmaße X x Y x Z*	[mm]	125/142.5/38	125/125/28
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße Ø D x Z*	[mm]		- x 28
Anschraubbild		J	J
max. statische Zugkraft Fz	[N]	1800	1800
Max. dynamisches Moment Mx/My	[Nm]	230	230
Max. dynamisches Moment Mz	[Nm]	230	230
Optionen und deren Eigenschaften			
Basis-Version		CMS 100-K-B	CMS 100-A-B
Ident.-Nr.		1545370	1545387
Verriegelungsabfrage		nicht möglich	
Eigenmasse	[kg]	1.65	1.11
SHA-Version (-N)			CMS 100-A-N
Ident.-Nr.			1545368
Eigenmasse	[kg]		1.03
Anschluss werkzeugseitig			Ø100, 4xM10

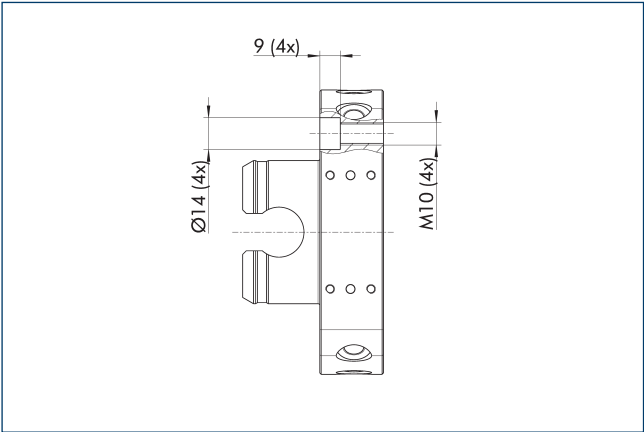
* Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

The technical drawing illustrates the design of CMS 100-K and CMS 100-A valves. It includes three main views: a front view (top left), a side view (center), and an end view (top right). The front view shows a square body with rounded corners, featuring a central circular port and eight peripheral ports arranged in two rows of four. Dimensions include overall width and height of 62.5 mm, corner radii of R15 mm, and various port diameters such as Ø106 mm for the center and Ø8 mm for the periphery. The side view provides a longitudinal section, revealing internal components like the valve stem, seat, and bonnet, along with mounting flange details. Key dimensions here include a total length of 66 mm and various thread specifications like M10/18 (4x) and M8 (4x). The end view shows the valve's profile from the opposite side, highlighting the connection points and additional dimensions like 80 mm and 17 mm.

① Anschluss roboterseitig	③③ Lochkreis DIN ISO-9409
② Anschluss werkzeugseitig	⑦③ Passung für Zentrierstift
①⑨ Anschraubfläche für Optionen	⑦⑧ Passung für Zentrierung
②⑤ Pneumatikdurchführungen	

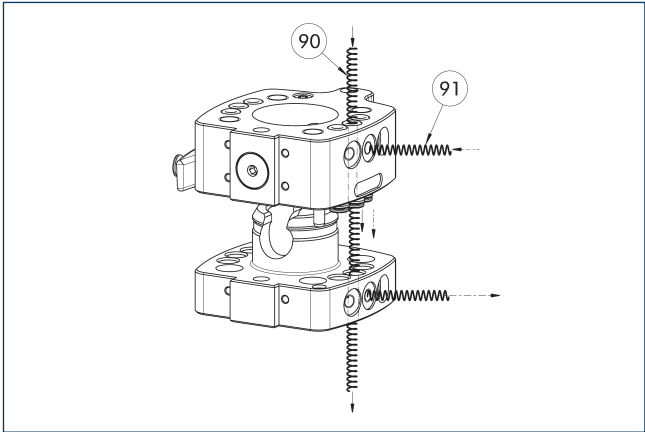


SHA-Version (-N)



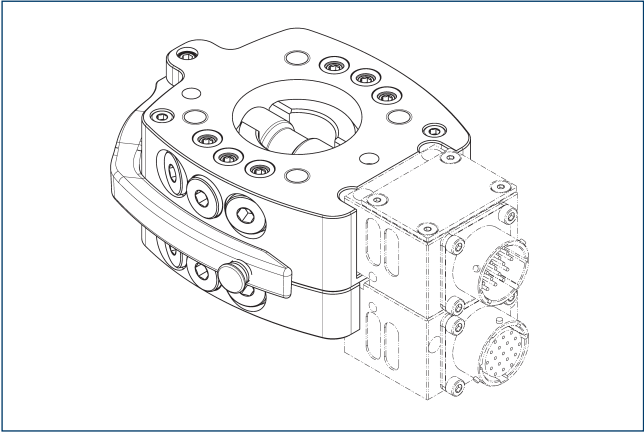
Die SHA-Version hat werkzeugseitig das gleiche Anschraubbild wie das Vorgängerprodukt SHS. Somit können bestehende SHS-Systeme ohne Änderung der Werkzeuge durch das CMS ausgetauscht werden.

Pneumatikdurchführung



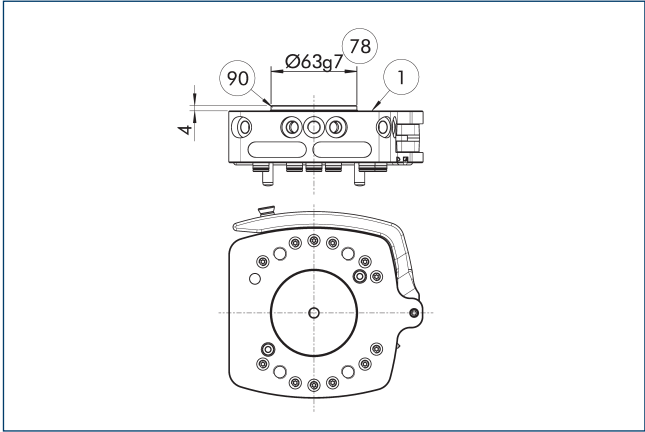
Das Wechselsystem besitzt ins Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



① Detaillierte Informationen siehe Katalogkapitel „COS“ oder schunk.com.

Zentrierbund an CMS-K

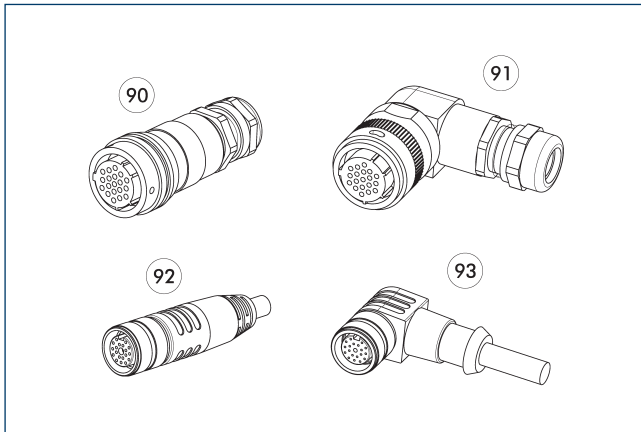


- ① Anschluss roboterseitig
- 78 Passung für Zentrierung
- 90 Zentrierscheibe

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Zentrierbund		
ZB-CMS-100-K ZENTRIERBUND	1574475	

① Dient als Passbund für die Zentrierung an mechanischen Schnittstellen, z.B. am Roboter.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



- 90 Stecker/Buchse gerade
91 Stecker/Buchse abgewinkelt

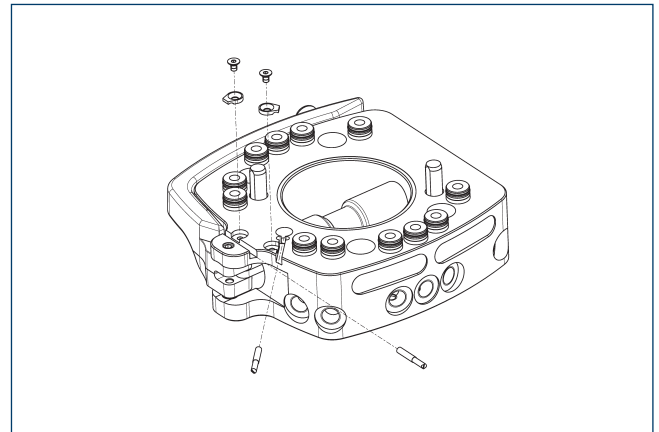
- 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KA BW19B-L 19P-0300	0302179	3
KA BW19B-L 19P-0500	0302190	5
KA BW19F-L 19P-0500	0302172	5
KA BW19F-L 19P-1000	0302173	10
KA BW26B-L 26P-0300	0302185	3
KA BW26B-L 26P-0500	0302186	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KA SW19B-L 19P-0300	0302191	3
KA SW19F-L 19P-0300	0302175	3
KA SW26B-L 26P-0300	0302187	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KA BG19B-L 19P-0300	0302176	3
KA BG19B-L 19P-0500	0302177	5
KA BG19F-L 19P-0500	0302170	5
KA BG19F-L 19P-1000	0302171	10
KA BG26B-L 26P-0300	0302192	3
KA BG26B-L 26P-0500	0302193	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KA SG19B-L 19P-0300	0302178	3
KA SG19F-L 19P-0300	0302174	3
KA SG26B-L 26P-0300	0302184	3
Kabelverlängerung		
KA BG08-L 8AP-0500	0302180	
KA BW08-L 8AP-0500	0302182	
KA SG08-L 8AP-0200	0302181	
KA SW08-L 8AP-0200	0302183	

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Abfrage über induktive Näherungsschalter



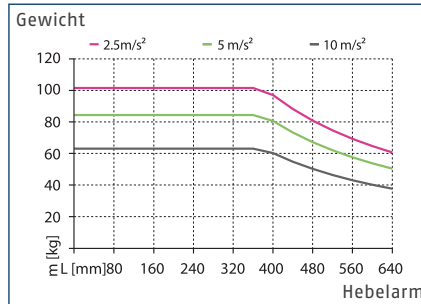
Der CMS-K ist für die Abfrage der Verriegelung sowie der Werkzeuganwesenheit vorbereitet. Dafür wird je ein Anbausatz benötigt. Je Anbausatz sind ein Sensor und ein Klemmhalter inkl. Schraube enthalten.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
AS-CMS-K-IN30K	1548743	

① Der Anbausatz ist optional und muss separat als Zubehör bestellt werden.

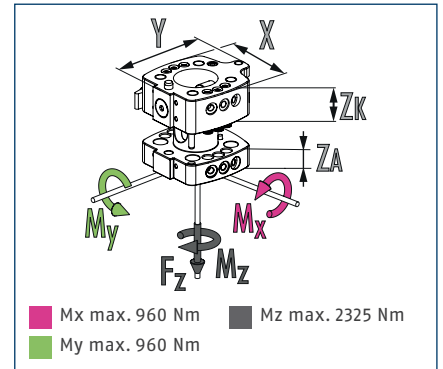


Belastungsdiagramm



Maximales Handlinggewicht in Abhängigkeit von Beschleunigung und Hebelarm (um M_x/M_y). Das Diagramm ersetzt nicht die technische Auslegung.

Dimensionen und max. Belastungen



① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung		CMS 125-K	CMS 125-A
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		1545393	1545397
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	58	58
Verriegelungsabfrage		optional	
Werkzeuganwesenheitsabfrage		optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	3.37	1.7
Anzahl Pneumatikdurchführungen		12	12
Radial nutzbare Durchführungen		12	12
Luftanschlussgewinde Pneumatikdurchführung (radial)		G1/4"	G1/4"
Anschlussflansch roboterseitig		ISO 9409-1-125-6-M10	
Anschlussflansch werkzeugseitig			ISO 9409-1-125-6-M10
Abmaße X x Y x Z*	[mm]	160/183/38	160/160/28
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße Ø D x Z*	[mm]		- x 28
Anschraubbild		J	J
max. statische Zugkraft F_z	[N]	3000	3000
Max. dynamisches Moment M_x/M_y	[Nm]	478	478
Max. dynamisches Moment M_z	[Nm]	465	465
Optionen und deren Eigenschaften			
Basis-Version		CMS 125-K-B	CMS 125-A-B
Ident.-Nr.		1545403	1545404
Verriegelungsabfrage		nicht möglich	
Eigenmasse	[kg]	3.46	1.85
SHA-Version (-N)			CMS 125-A-N
Ident.-Nr.			1545401
Eigenmasse	[kg]		1.7
Anschluss werkzeugseitig			Ø125, 4xM12

* Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

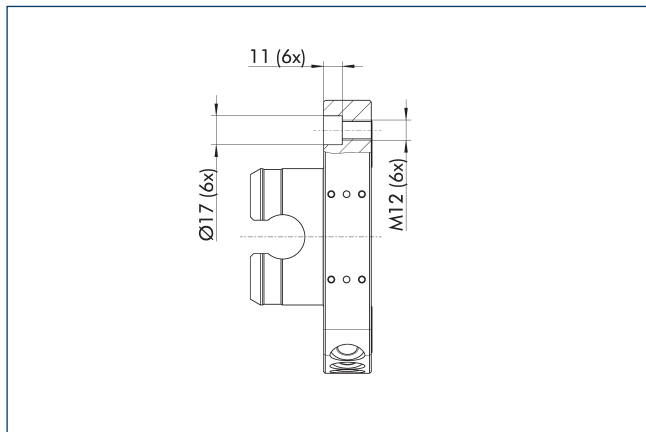
[illegible]

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑬ Anschraubfläche für Optionen
- ⑮ Pneumatikdurchführungen
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung

Technical drawing of a 180° turner. The drawing shows a top-down view of the tool head, which is square-shaped with rounded corners. It features a central mounting bracket with a central hole and four smaller holes. Surrounding this central area are 16 small circular holes arranged in a circular pattern. A dimension line indicates a length of 265.8 mm from the bottom edge of the tool head to the tip of the turner's handle. The handle is curved and has a small rectangular feature near the tip. A curved arrow indicates a 180° rotation of the tool head.

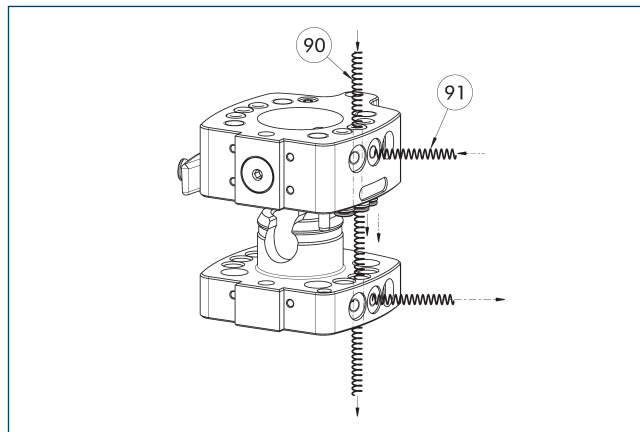


SHA-Version (-N)



Die SHA-Version hat werkzeugseitig das gleiche Anschraubbild wie das Vorgängerprodukt SHS. Somit können bestehende SHS-Systeme ohne Änderung der Werkzeuge durch das CMS ausgetauscht werden.

Pneumatikdurchführung

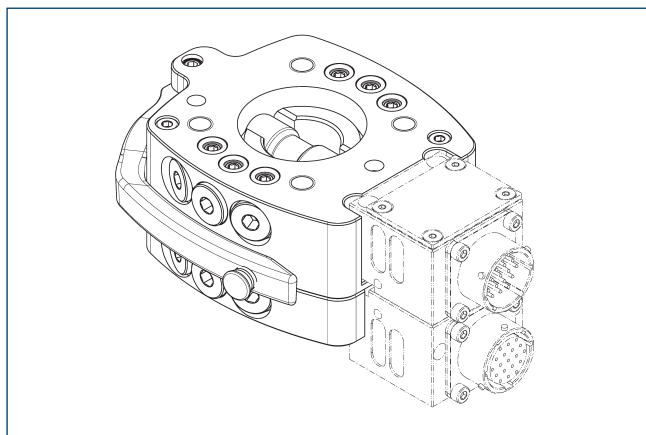


90 Durchführung axial

91 Durchführung radial

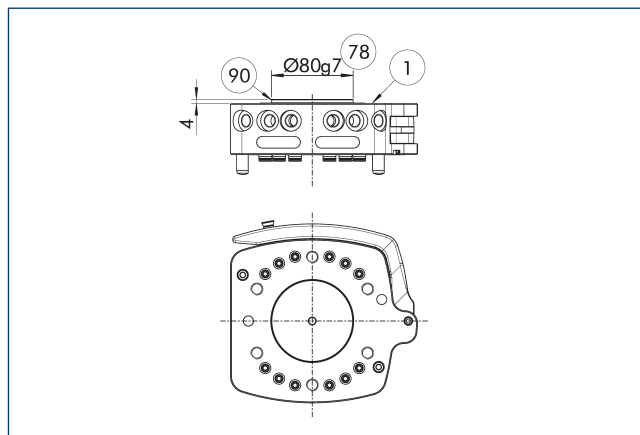
Das Wechselsystem besitzt ins Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



① Detaillierte Informationen siehe Katalogkapitel „COS“ oder schunk.com.

Zentrierbund an CMS-K



1 Anschluss roboterseitig

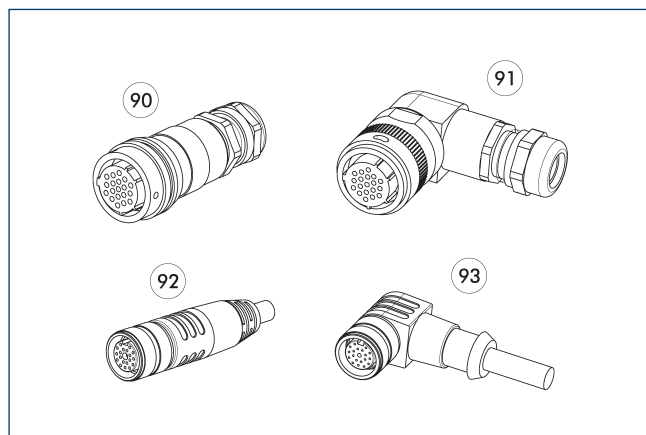
90 Zentrierscheibe

78 Passung für Zentrierung

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Zentrierbund	
ZB-CMS-125-K ZENTRIERBUND	1574477

① Dient als Passbund für die Zentrierung an mechanischen Schnittstellen, z.B. am Roboter.

Kabelstecker/Kabelverlängerung



- 90 Stecker/Buchse gerade
91 Stecker/Buchse abgewinkelt

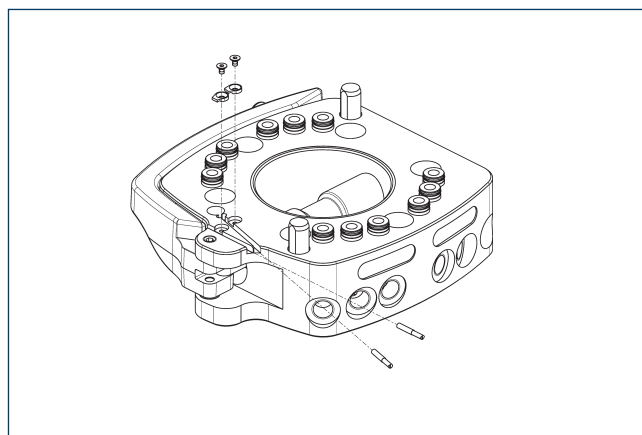
- 92 Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
93 Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig		
KA BW19B-L 19P-0300	0302179	3
KA BW19B-L 19P-0500	0302190	5
KA BW19F-L 19P-0500	0302172	5
KA BW19F-L 19P-1000	0302173	10
KA BW26B-L 26P-0300	0302185	3
KA BW26B-L 26P-0500	0302186	5
Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig		
KA SW19B-L 19P-0300	0302191	3
KA SW19F-L 19P-0300	0302175	3
KA SW26B-L 26P-0300	0302187	3
Kabelstecker gerade, roboterseitig		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig		
KA BG19B-L 19P-0300	0302176	3
KA BG19B-L 19P-0500	0302177	5
KA BG19F-L 19P-0500	0302170	5
KA BG19F-L 19P-1000	0302171	10
KA BG26B-L 26P-0300	0302192	3
KA BG26B-L 26P-0500	0302193	5
Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig		
KA SG19B-L 19P-0300	0302178	3
KA SG19F-L 19P-0300	0302174	3
KA SG26B-L 26P-0300	0302184	3
Kabelverlängerung		
KA BG08-L 8AP-0500	0302180	
KA BW08-L 8AP-0500	0302182	
KA SG08-L 8AP-0200	0302181	
KA SW08-L 8AP-0200	0302183	

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker finden Sie auf schunk.com

Abfrage über induktive Näherungsschalter



Der CMS-K ist für die Abfrage der Verriegelung sowie der Werkzeuganwesenheit vorbereitet. Dafür wird je ein Anbausatz benötigt. Je Anbausatz sind ein Sensor und ein Klemmhalter inkl. Schraube enthalten.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	
Roboterseitig		
AS-CMS-K-IN30K	1548743	

① Der Anbausatz ist optional und muss separat als Zubehör bestellt werden.



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*

