



Hand in hand for tomorrow

SCHUNK ®

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

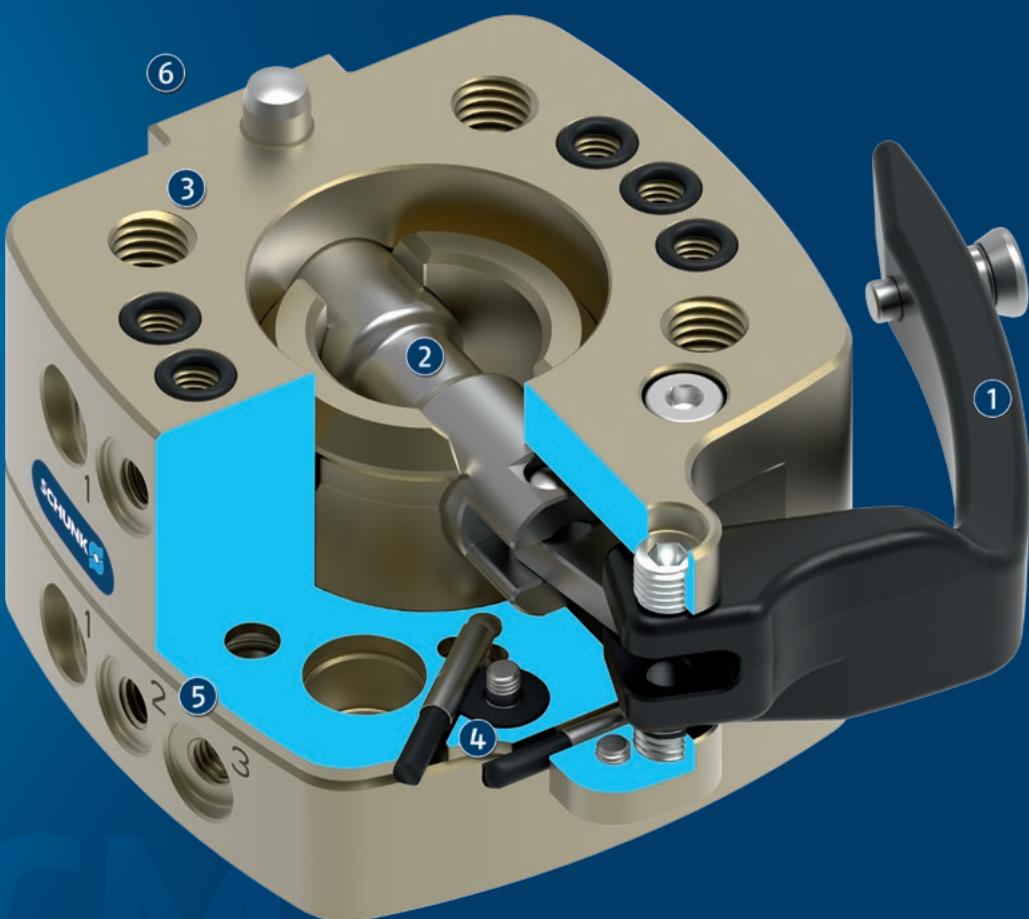
Basisvariante ohne integrierte Luftdurchführung und Sensorikoption für einfache und kostensensitive Applikationen erhältlich



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

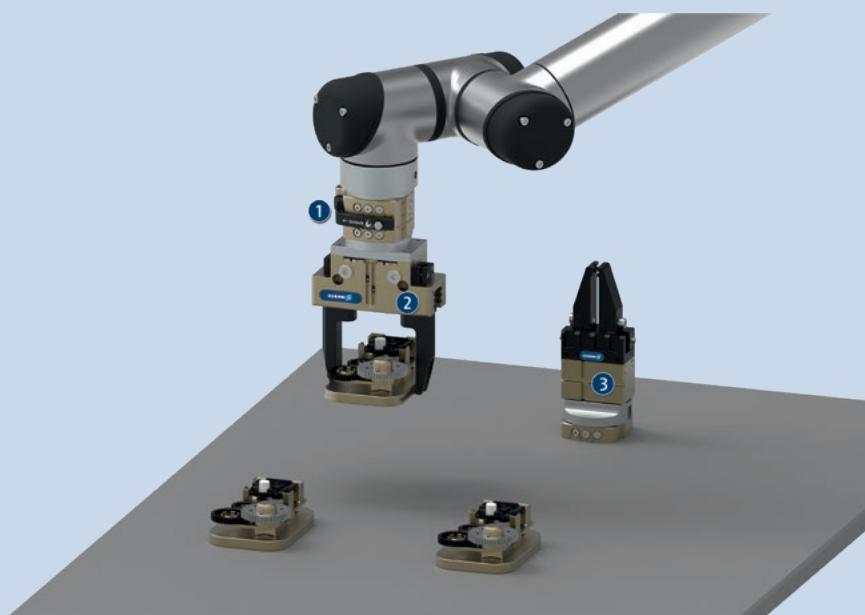
Wirkprinzip: Durch das Betätigen des Handhebels werden Kopf und Adapter über einen Bolzen ver- und entriegelt.

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

ⓘ Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter schunk.com.

Optionen und spezielle Informationen

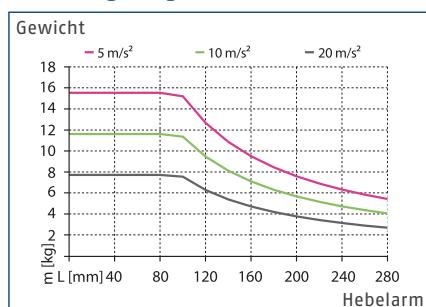
Basis-Version: vereinfachte Variante ohne integrierte Luftdurchführungen und ohne Abfragemöglichkeiten für ein Maximum an Wirtschaftlichkeit.

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.

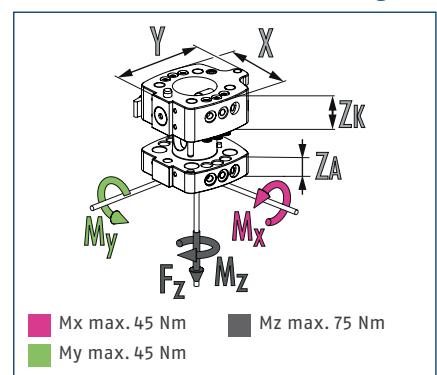


Belastungsdiagramm



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

Dimensionen und max. Belastungen

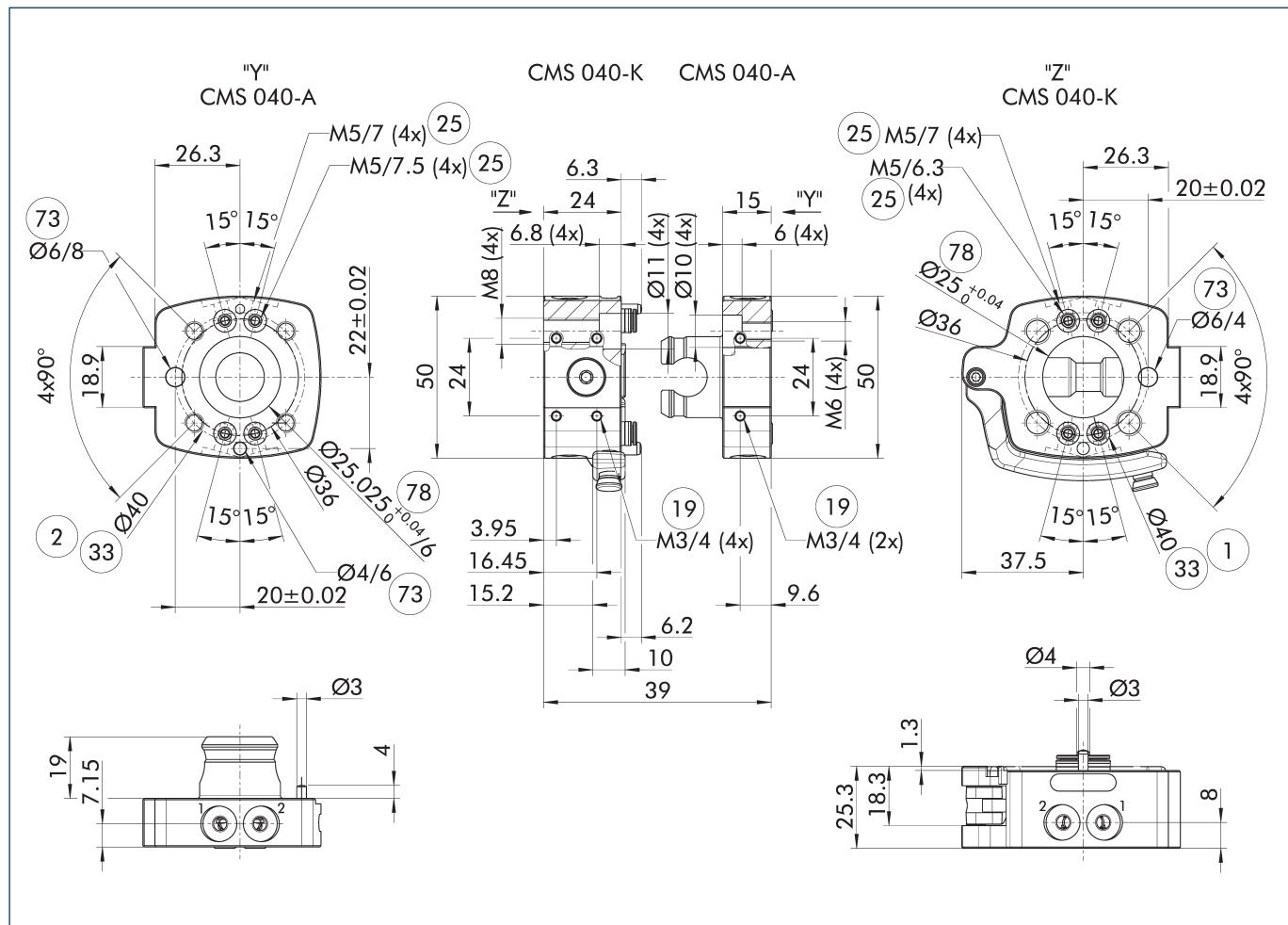


① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

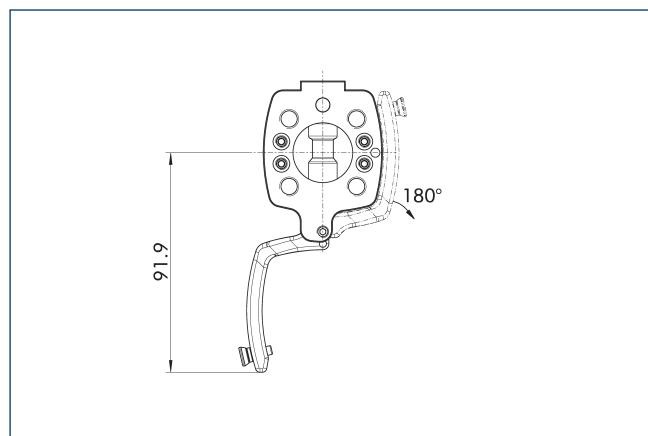
Bezeichnung	CMS 040-K	CMS 040-A
Ident.-Nr.	Handwechselkopf 1545243	Handwechseladapter 1545265
Empfohlenes Handlungsgewicht	[kg] 9	9
Verriegelungsabfrage	optional	
Werkzeuganwesenheitsabfrage	optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm] 0.02	0.02
Eigenmasse	[kg] 0.16	0.09
Anzahl Pneumatikdurchführungen	4	4
Radial 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
Anschaubild	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.

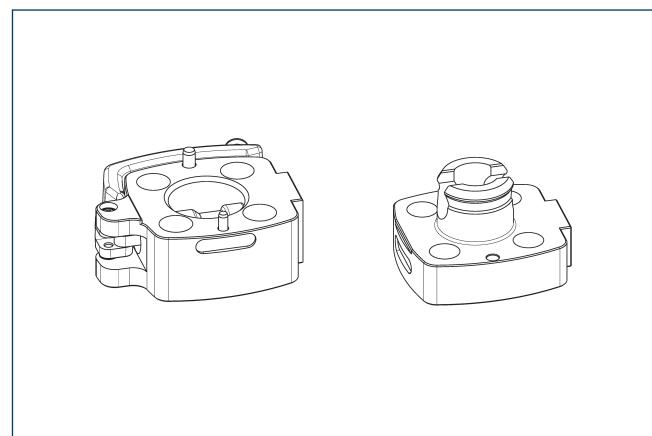
Hauptansicht

Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑯ Anschraubfläche für Optionen
- ㉓ Lochkreis DIN ISO-9409
- ㉔ Passung für Zentrierstift
- ㉕ Passung für Zentrierung
- ㉖ Pneumatikdurchführungen

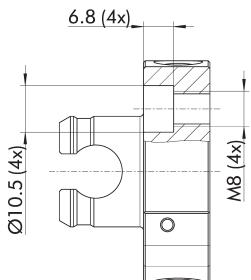
Störkontur beim Ver- und Entriegeln

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

Basis-Version (-B)

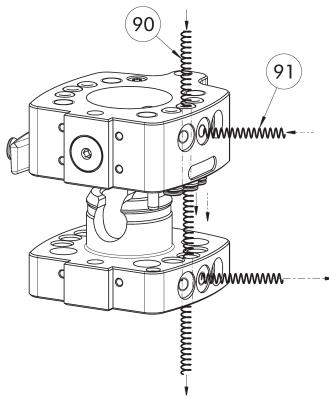
Die Basis-Version ist eine vereinfachte Variante der Grundausführung ohne integrierte Luftdurchführungen und ohne Abfragemöglichkeiten.

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

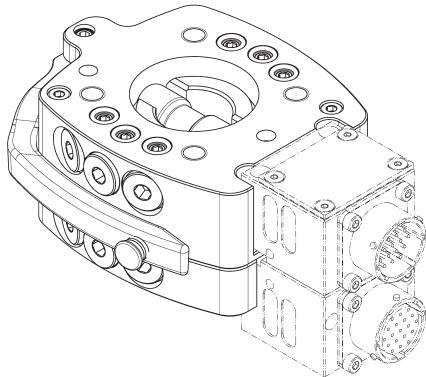


⑩ Durchführung axial

⑪ Durchführung radial

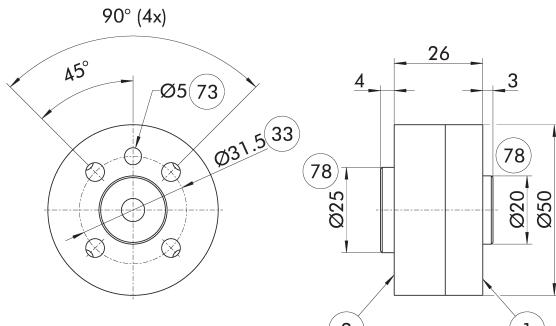
Das Wechselsystem besitzt im Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



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

Adapterplatte ISO-31,5



① Anschluss roboterseitig

② Anschluss werkzeugseitig

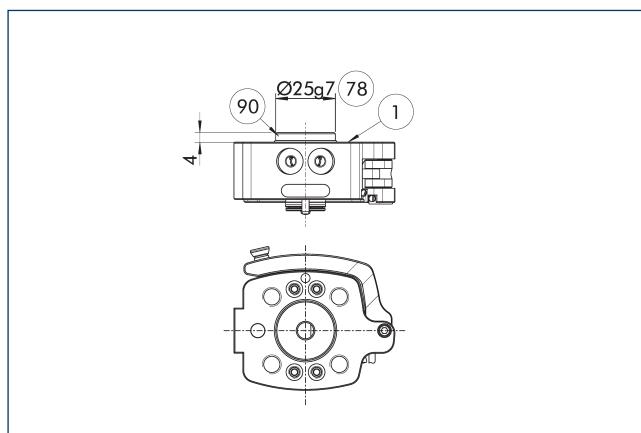
③ Lochkreis DIN ISO-9409

④ Passung für Zentrierstift

⑤ Passung für Zentrierung

Roboterseitige Adapterplatte

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

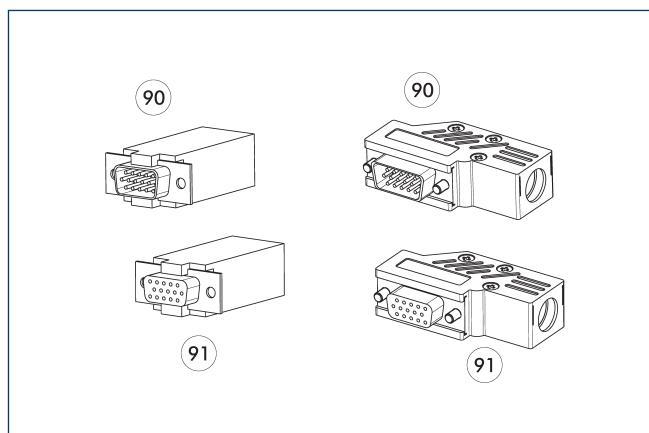
Zentrierbund an CMS-K

① Anschluss roboterseitig
⑦ Passung für Zentrierung

⑨ Zentrierscheibe

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

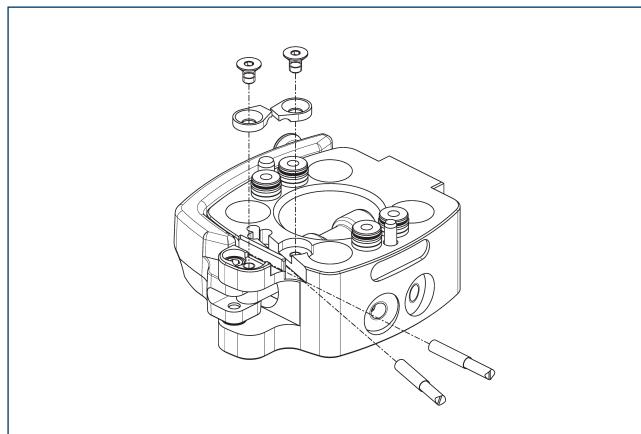
ⓘ Dient als Passbund für die Zentrierung an mechanischen Schnittstellen, z.B. am Roboter.

Kabelstecker

⑩ D-Sub-Stecker ⑪ 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

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

Abfrage über induktive Näherungsschalter

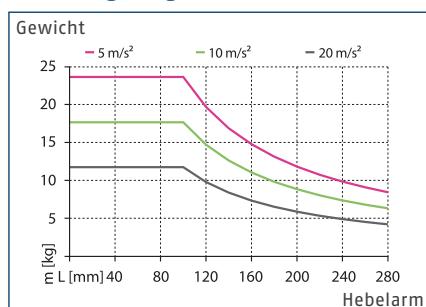
Der CMS-K ist für die Abfrage der Verriegelung sowie der Werkzeuganwesenheit vorbereitet. Dafür wird je ein Anbausatz benötigt. Je Anbausatz sind ein Sensor und ein Klemmhalter inkl. Schraube enthalten.

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

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

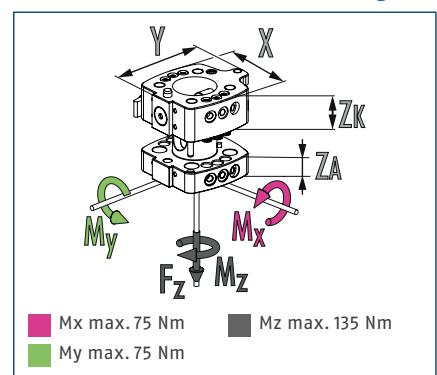


Belastungsdiagramm



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

Dimensionen und max. Belastungen

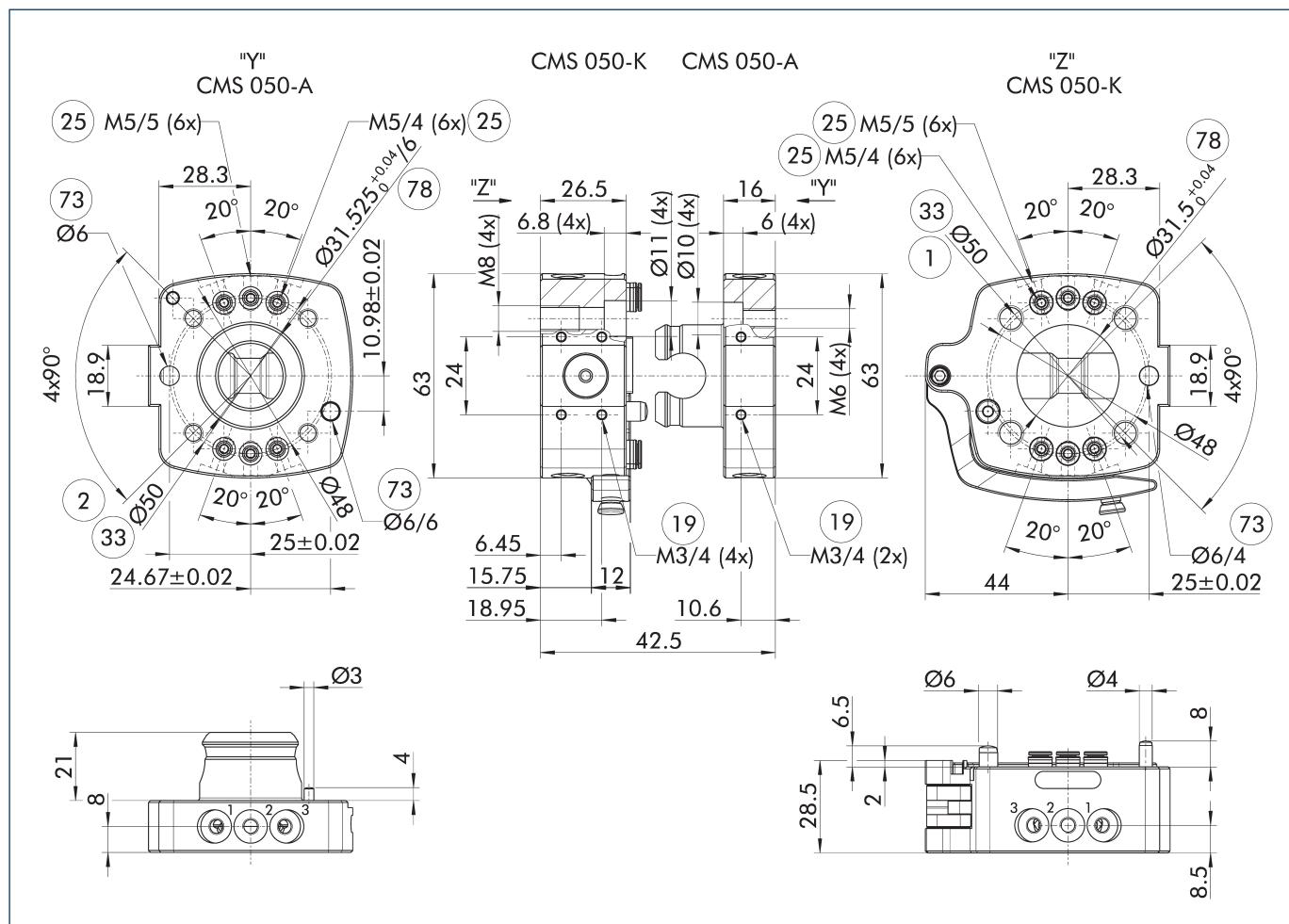


① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

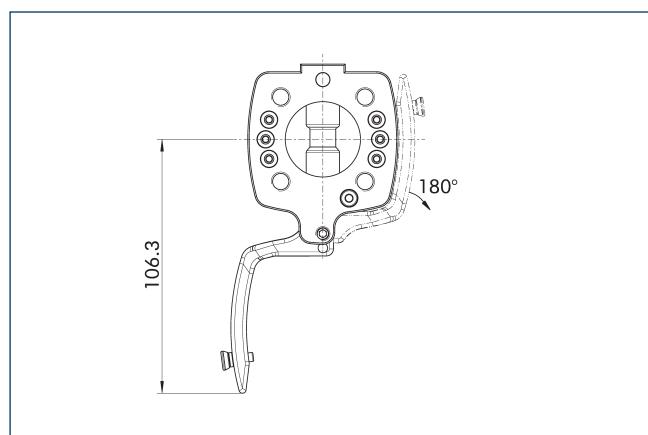
Bezeichnung	CMS 050-K	CMS 050-A
Ident.-Nr.	Handwechselkopf 1545289	Handwechseladapter 1545310
Empfohlenes Handlungsgewicht	[kg] 11	11
Verriegelungsabfrage	optional	
Werkzeuganwesenheitsabfrage	optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm] 0.02	0.02
Eigenmasse	[kg] 0.27	0.14
Anzahl Pneumatikdurchführungen	6	6
Radial nutzbare Durchführungen	6	6
Luftanschlussgewinde Pneumatik-durchführung (radial)	M5	M5
Anschlussflansch roboterseitig	ISO 9409-1-50-4-M6	
Anschlussflansch werkzeugeitig		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
Anschaubild	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 werkzeugeitig		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.

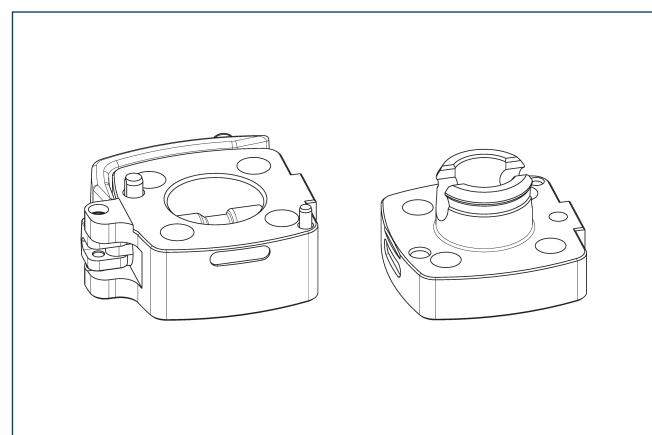
Hauptansicht

Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑯ Anschraubfläche für Optionen
- ㉕ Pneumatikdurchführungen
- ㉓ Lochkreis DIN ISO-9409
- ㉗ Passung für Zentrierstift
- ㉘ 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.

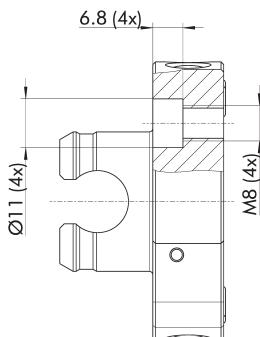
Basis-Version (-B)

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

CMS 050

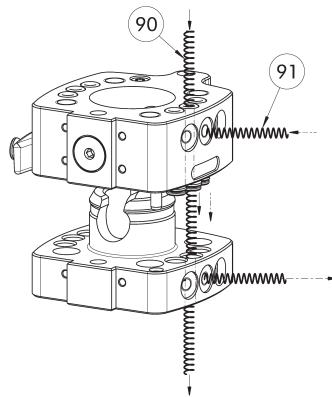
Manuelles Wechselsystem

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

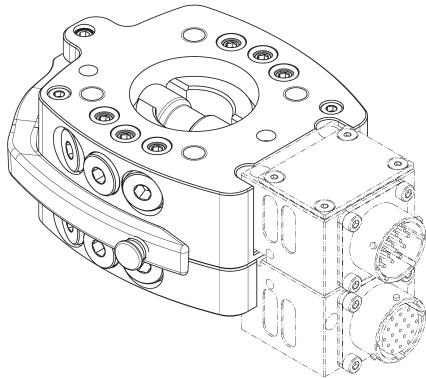


⑩ Durchführung axial

⑪ Durchführung radial

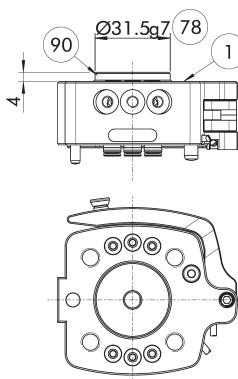
Das Wechselsystem besitzt ins Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



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

Zentrierbund an CMS-K



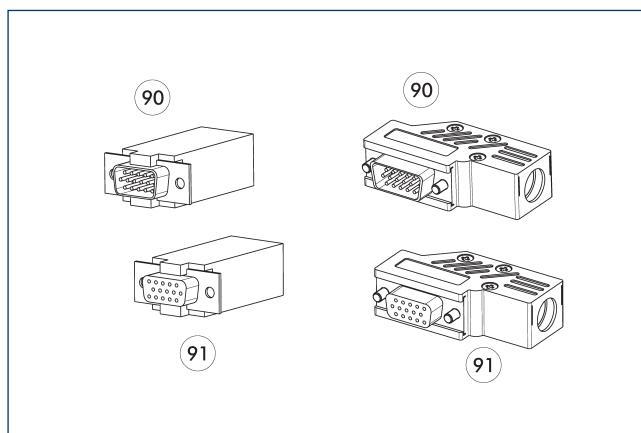
① Anschluss roboterseitig

⑩ Zentrierscheibe

⑧ 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.

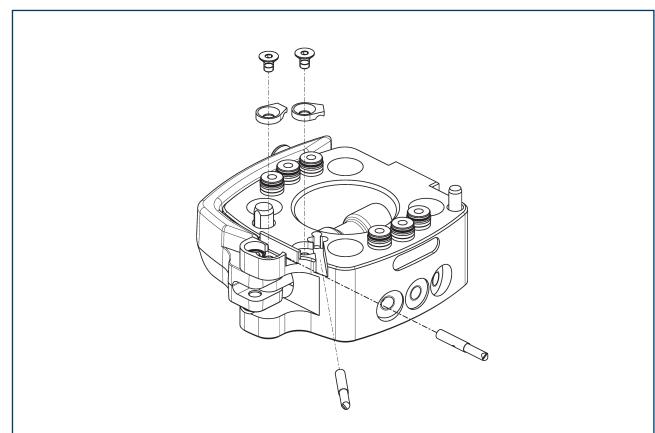
Kabelstecker

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	

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

Abfrage über induktive Näherungsschalter

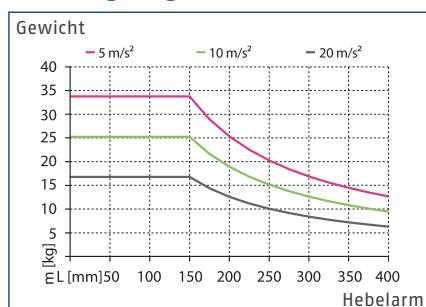
Der CMS-K ist für die Abfrage der Verriegelung sowie der Werkzeuganwesenheit vorbereitet. Dafür wird je ein Anbausatz benötigt. Je Anbausatz sind ein Sensor und ein Klemmhalter inkl. Schraube enthalten.

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

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

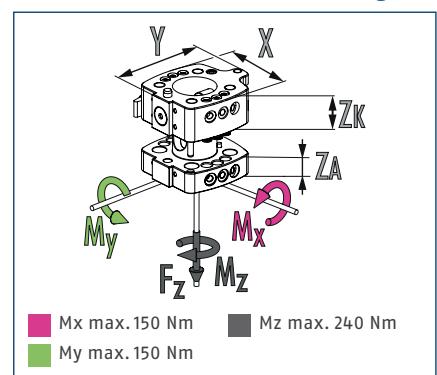


Belastungsdiagramm



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

Dimensionen und max. Belastungen

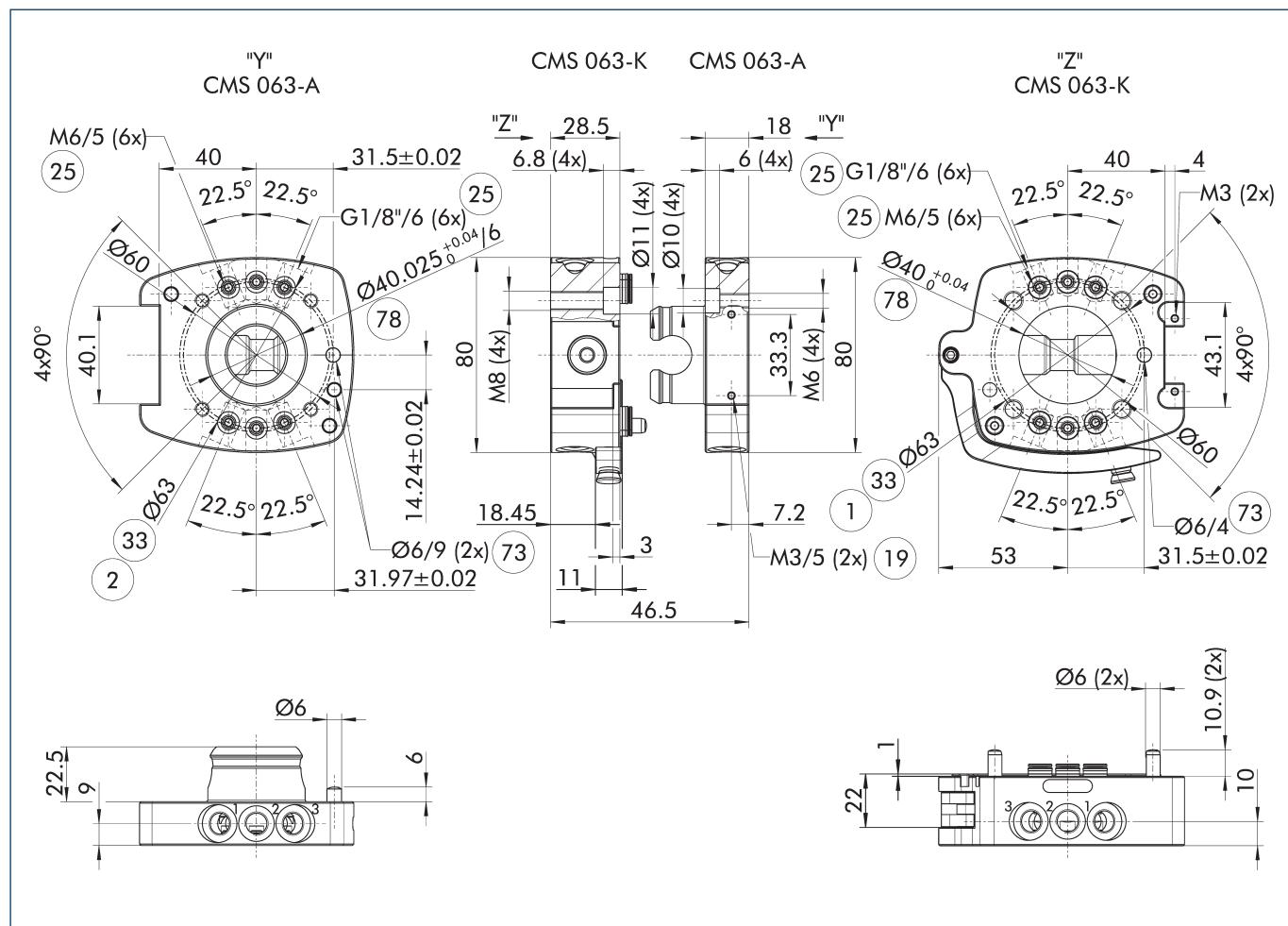


① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

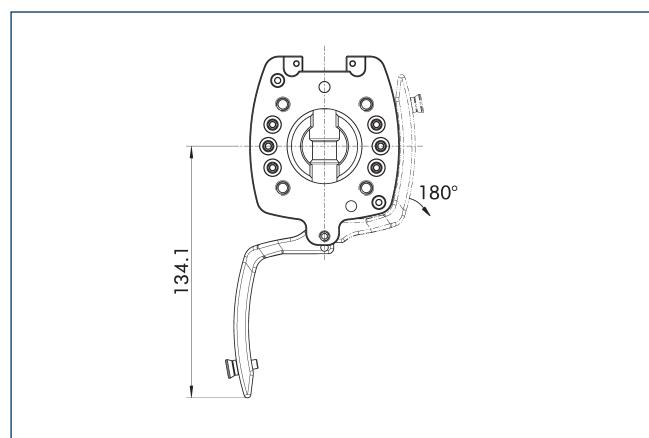
Bezeichnung	CMS 063-K	CMS 063-A
Ident.-Nr.	Handwechselkopf 1545316	Handwechseladapter 1545318
Empfohlenes Handlungsgewicht	[kg] 18	18
Verriegelungsabfrage	optional	
Werkzeuganwesenheitsabfrage	optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm] 0.02	0.02
Eigenmasse	[kg] 0.49	0.27
Anzahl Pneumatikdurchführungen	6	6
Radial nutzbare Durchführungen	6	6
Luftanschlussgewinde Pneumatik-durchführung (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
Anschaubild	K	K
max. statische Zugkraft Fz	[N] 1000	1000
Max. dynamisches Moment Mx/My	[Nm] 75	75
Max. dynamisches Moment Mz	[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.

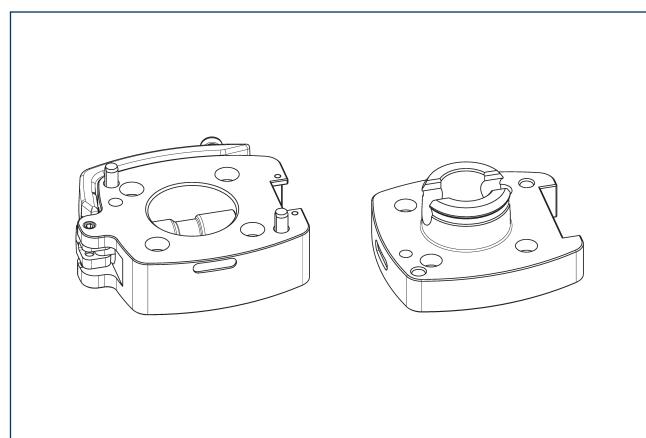
Hauptansicht

Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑯ Anschraubfläche für Optionen
- ㉕ Pneumatikdurchführungen
- ㉓ Lochkreis DIN ISO-9409
- ㉗ Passung für Zentrierstift
- ㉘ Passung für Zentrierung

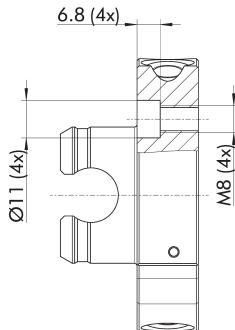
Störkontur beim Ver- und Entriegeln

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

Basis-Version (-B)

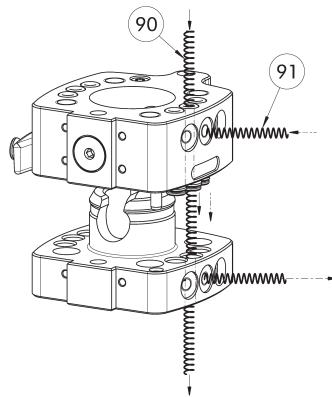
Die Basis-Version ist eine vereinfachte Variante der Grundausführung ohne integrierte Luftdurchführungen und ohne Abfragemöglichkeiten.

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

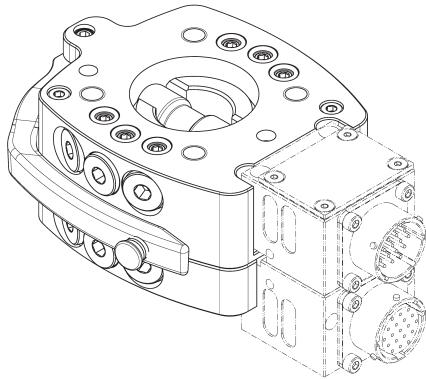


⑩ Durchführung axial

⑪ Durchführung radial

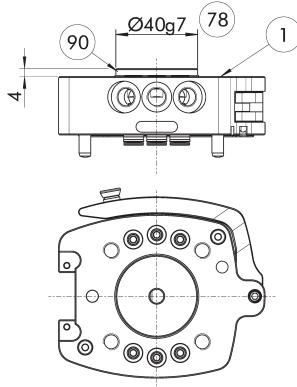
Das Wechselsystem besitzt ins Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



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

Zentrierbund an CMS-K



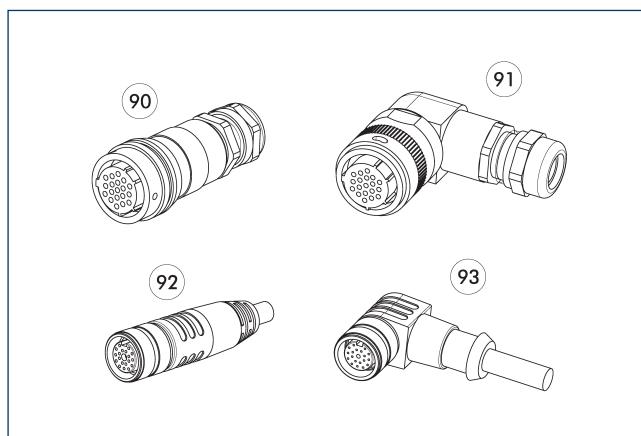
① Anschluss roboterseitig

⑩ Zentrierscheibe

⑧ 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

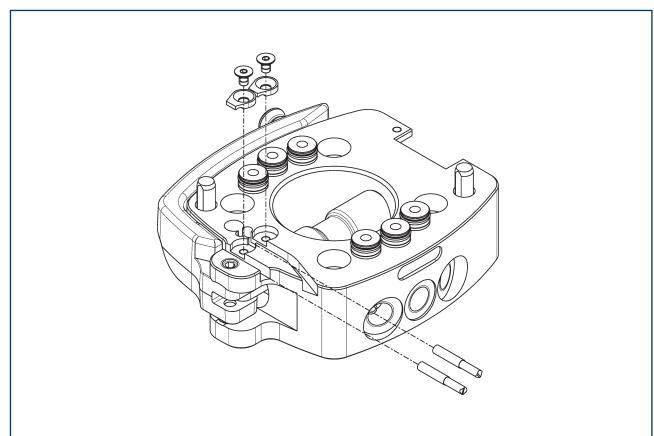
- 90 Stecker/Buchse gerade
91 Stecker/Buchse abgewinkelt

- 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	

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

Abfrage über induktive Näherungsschalter

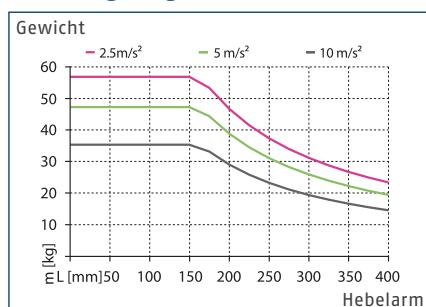
Der CMS-K ist für die Abfrage der Verriegelung sowie der Werkzeuganwesenheit vorbereitet. Dafür wird je ein Anbausatz benötigt. Je Anbausatz sind ein Sensor und ein Klemmhalter inkl. Schraube enthalten.

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

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

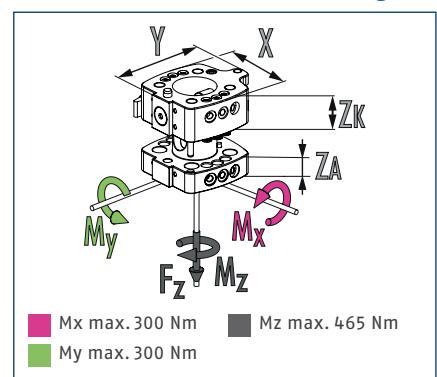


Belastungsdiagramm



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

Dimensionen und max. Belastungen



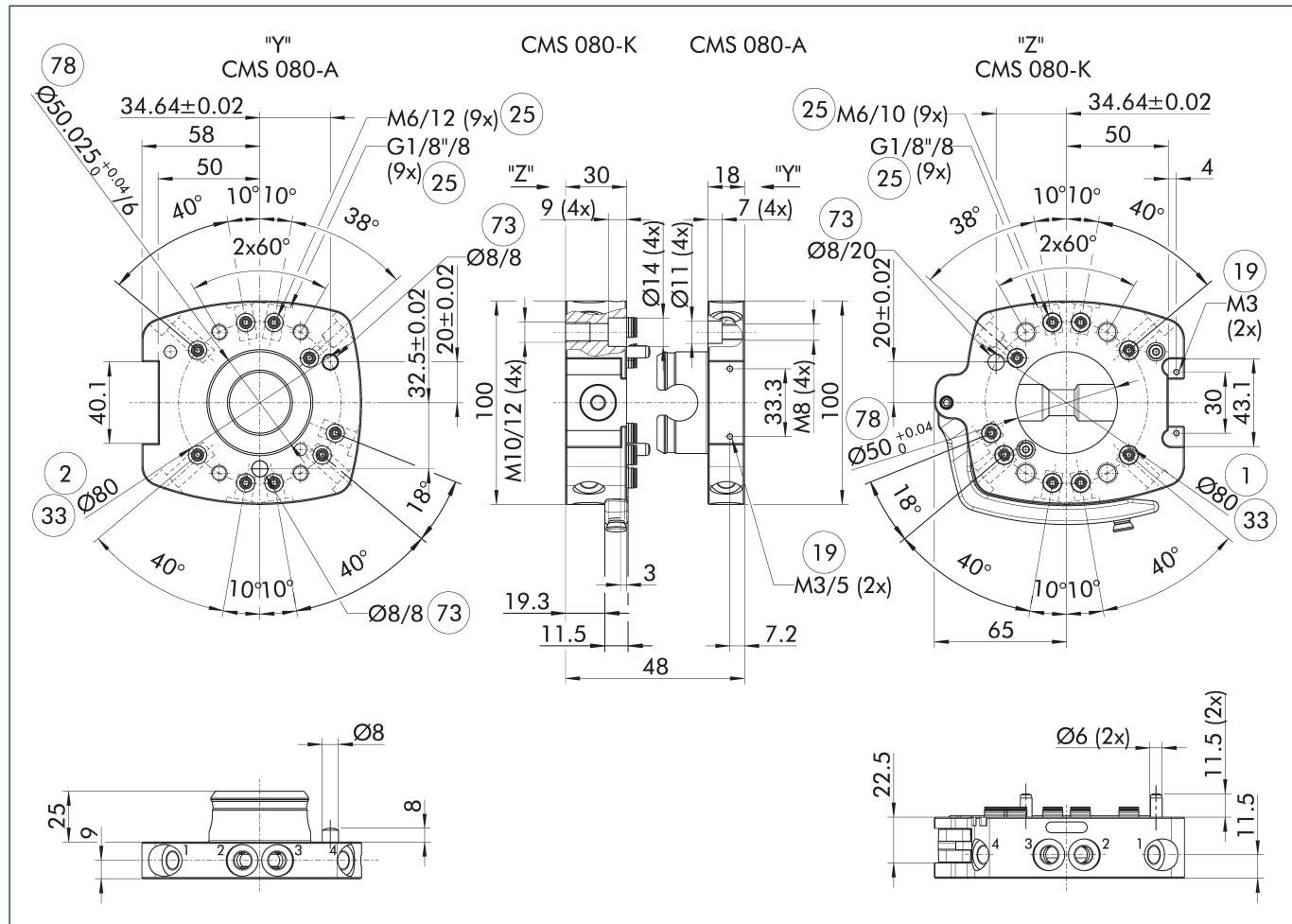
① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung	CMS 080-K	CMS 080-A
Ident.-Nr.	Handwechselkopf 1545324	Handwechseladapter 1545325
Empfohlenes Handlungsgewicht	[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 Pneumatik-durchführung (radial)	G1/8"	G1/8"
Anschlussflansch roboterseitig	ISO 9409-1-80-6-M8	
Anschlussflansch werkzeugeitig		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
Anschaubild	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 werkzeugeitig		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.

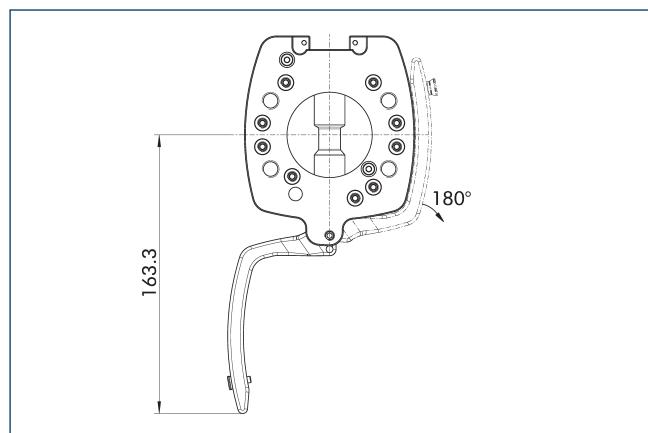
Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

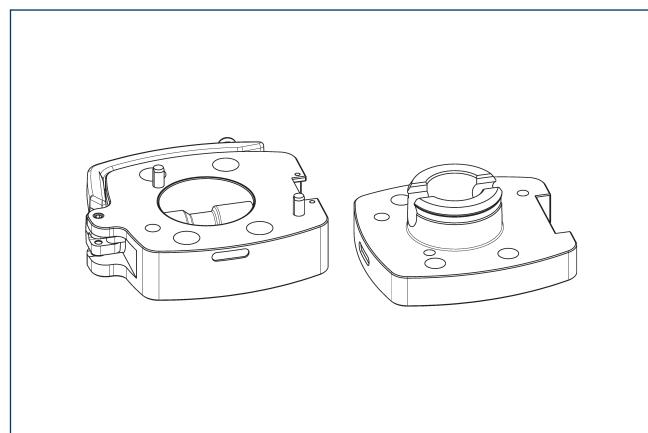
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑯ Anschraubfläche für Optionen
- ㉓ Lochkreis DIN ISO-9409
- ㉔ Passung für Zentrierstift
- ㉕ Passung für Zentrierung
- ㉖ Pneumatikdurchführungen

Störkontur beim Ver- und Entriegeln



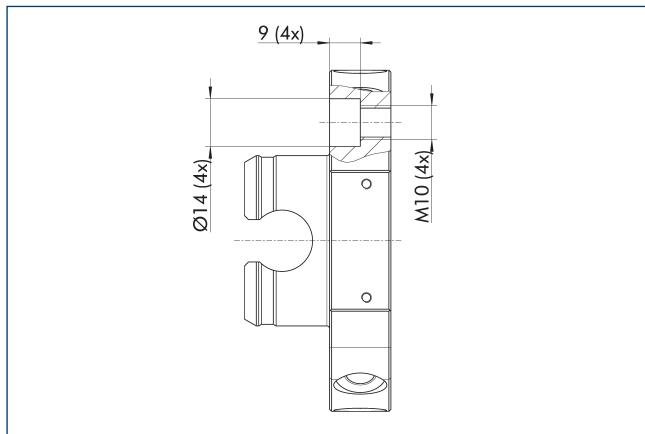
Die Zeichnung stellt die Störkontur beim Ver- und Entriegeln dar. Die angegebenen Werte können je nach Öffnungswinkel des Verriegelungshebels variieren.

Basis-Version (-B)



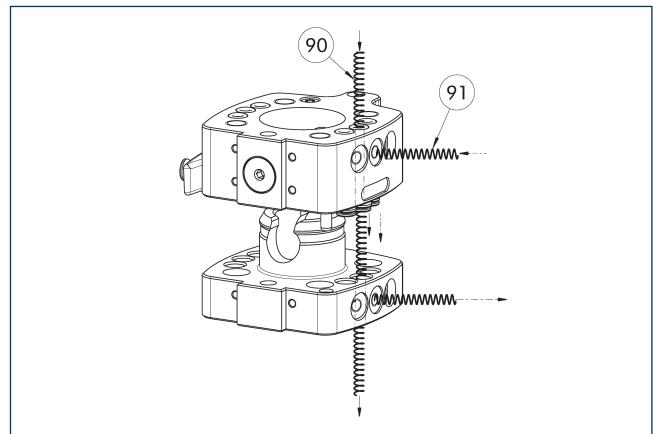
Die Basis-Version ist eine vereinfachte Variante der Grundausführung ohne integrierte Luftdurchführungen und ohne Abfragemöglichkeiten.

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

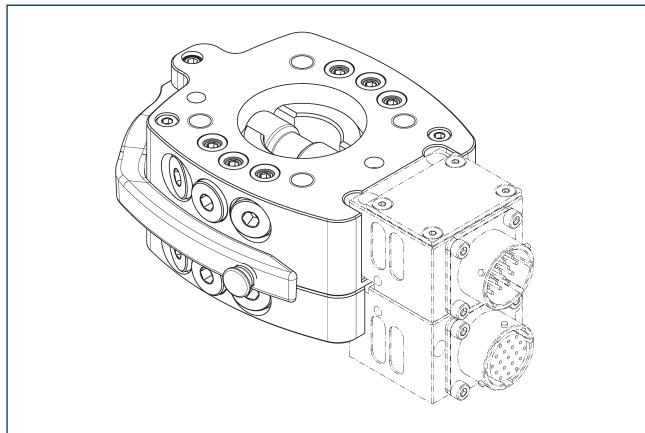


⑨ Durchführung axial

⑩ Durchführung radial

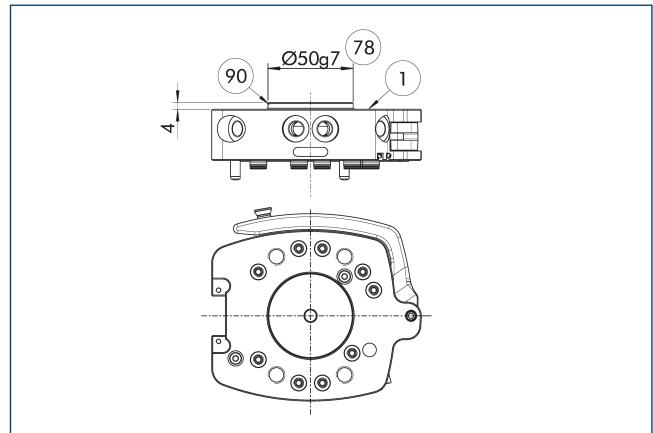
Das Wechselsystem besitzt ins Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



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

Zentrierbund an CMS-K



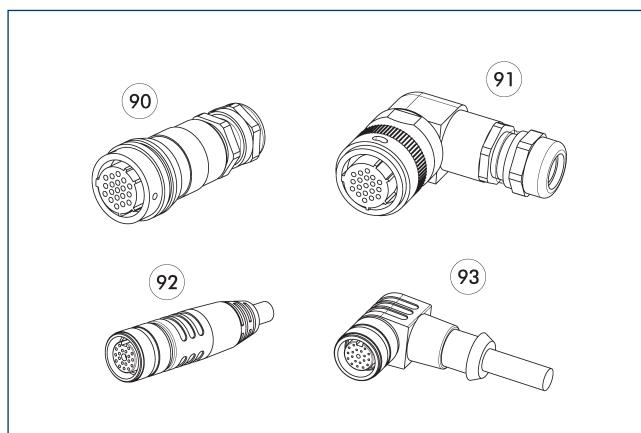
① Anschluss roboterseitig

⑦ Passung für Zentrierung

⑨ 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

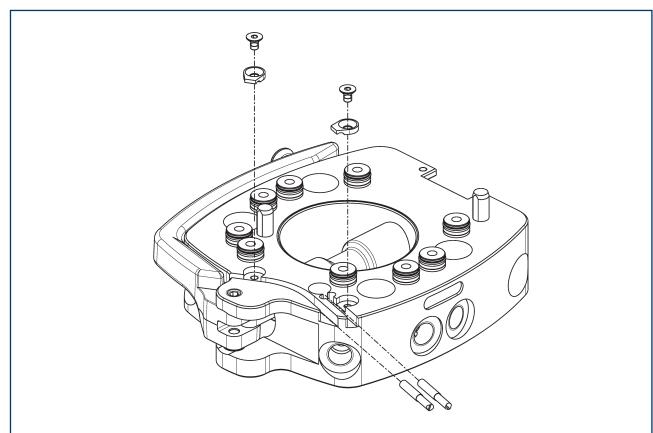
- 90 Stecker/Buchse gerade
91 Stecker/Buchse abgewinkelt

- 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		

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

Abfrage über induktive Näherungsschalter

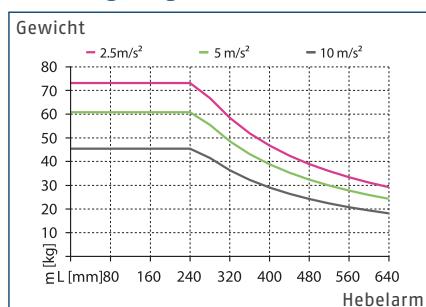
Der CMS-K ist für die Abfrage der Verriegelung sowie der Werkzeuganwesenheit vorbereitet. Dafür wird je ein Anbausatz benötigt. Je Anbausatz sind ein Sensor und ein Klemmhalter inkl. Schraube enthalten.

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

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

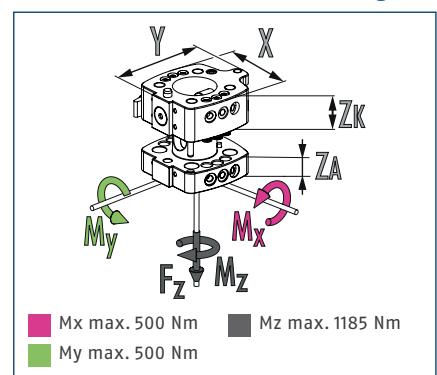


Belastungsdiagramm



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

Dimensionen und max. Belastungen



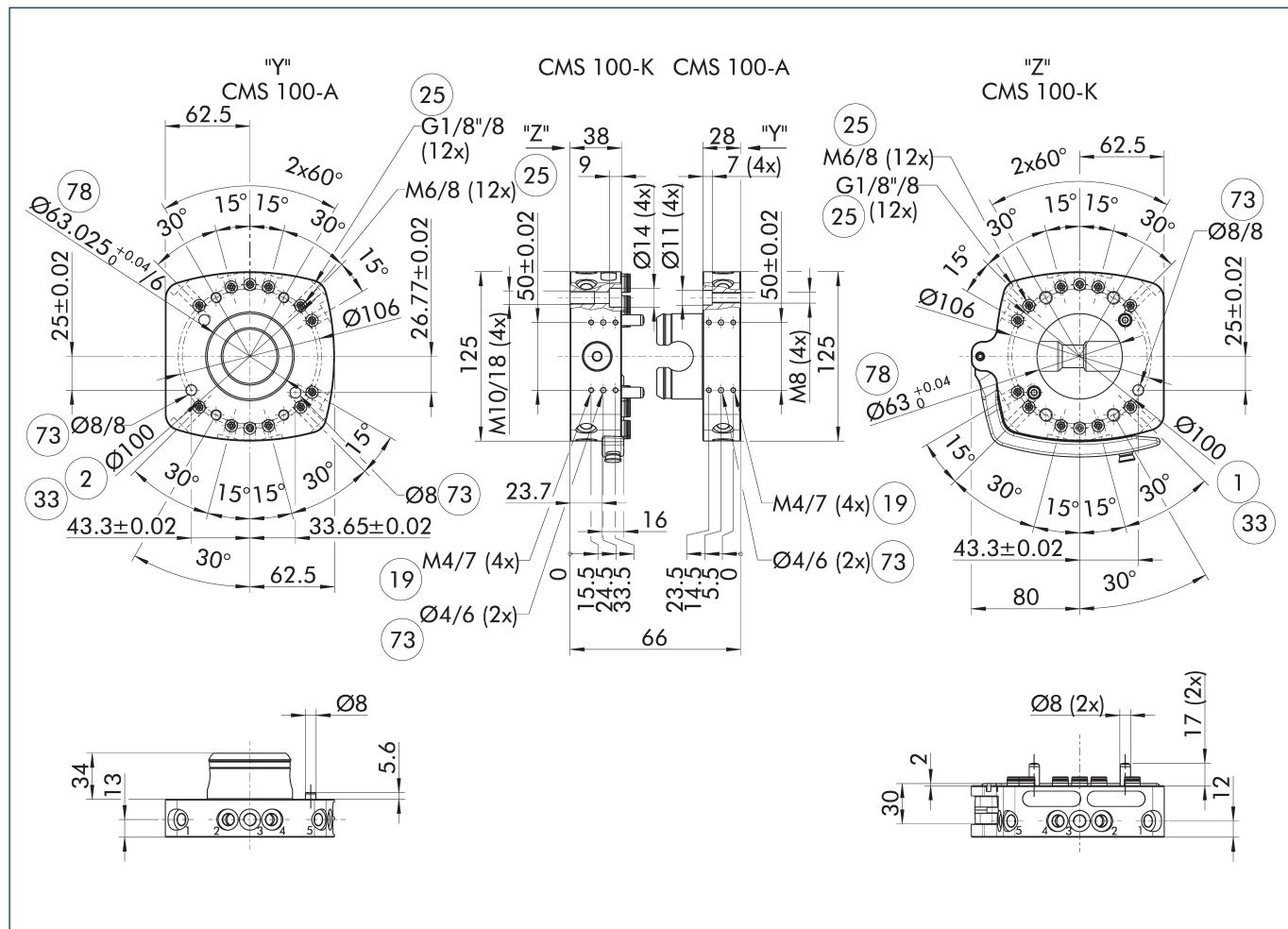
① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

Bezeichnung	CMS 100-K	CMS 100-A
Ident.-Nr.	Handwechselkopf 1545364	Handwechseladapter 1545366
Empfohlenes Handlungsgewicht	[kg] 43	[kg] 43
Verriegelungsabfrage	optional	
Werkzeuganwesenheitsabfrage	optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm] 0.02	[mm] 0.02
Eigenmasse	[kg] 1.65	[kg] 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 werkzeugeitig		ISO 9409-1-100-6-M8
Abmaße X x Y x Z*	[mm] 125/142.5/38	[mm] 125/125/28
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C] 5/60	[°C] 5/60
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	- x 28
Anschaubild	J	J
max. statische Zugkraft Fz	[N] 1800	[N] 1800
Max. dynamisches Moment Mx/My	[Nm] 230	[Nm] 230
Max. dynamisches Moment Mz	[Nm] 230	[Nm] 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	[kg] 1.11
SHA-Version (-N)		CMS 100-A-N
Ident.-Nr.		1545368
Eigenmasse	[kg]	[kg] 1.03
Anschluss werkzeugeitig		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.

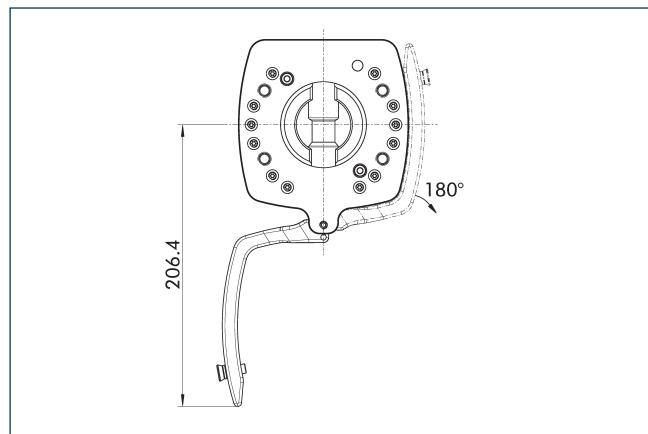
Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

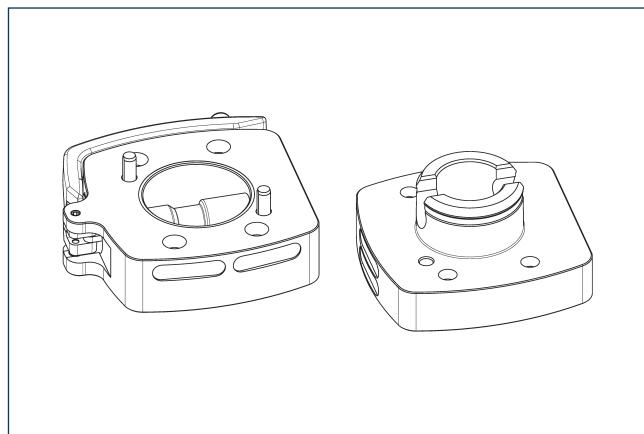
- | | |
|---------------------------------|------------------------------|
| 1 Anschluss roboterseitig | 33 Lochkreis DIN ISO-9409 |
| 2 Anschluss werkzeugseitig | 73 Passung für Zentrierstift |
| 19 Anschraubfläche für Optionen | 78 Passung für Zentrierung |
| 25 Pneumatikdurchführungen | |

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)

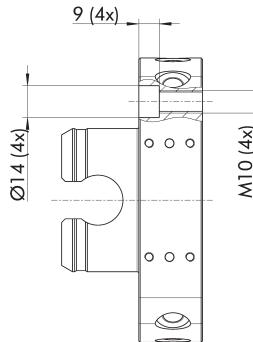


Die Basis-Version ist eine vereinfachte Variante der Grundausführung ohne integrierte Luftdurchführungen und ohne Abfragemöglichkeiten.

CMS 100

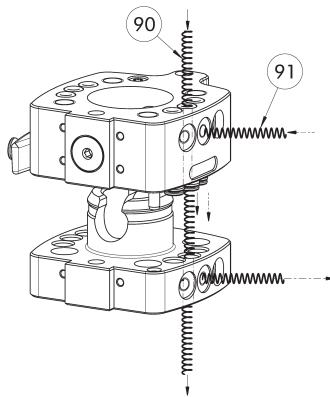
Manuelles Wechselsystem

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

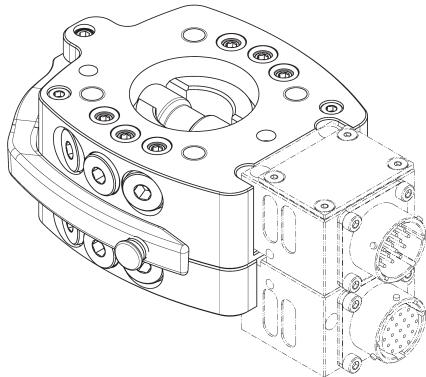


⑩ Durchführung axial

⑪ Durchführung radial

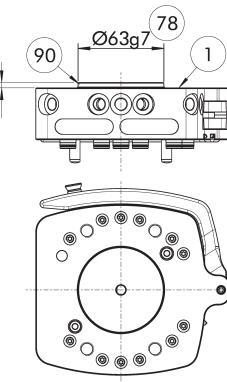
Das Wechselsystem besitzt ins Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



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

Zentrierbund an CMS-K



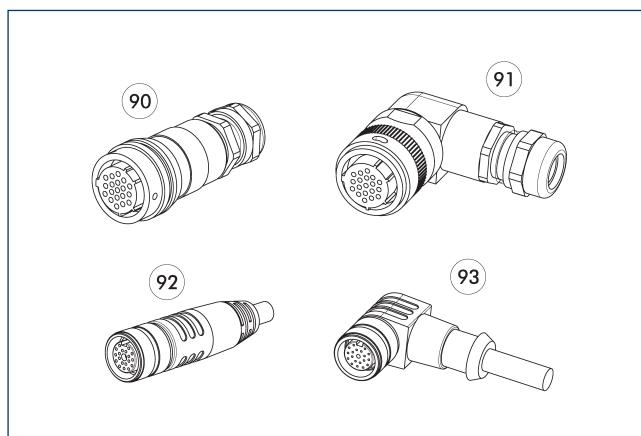
① Anschluss roboterseitig

⑩ Zentrierscheibe

⑧ Passung für Zentrierung

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

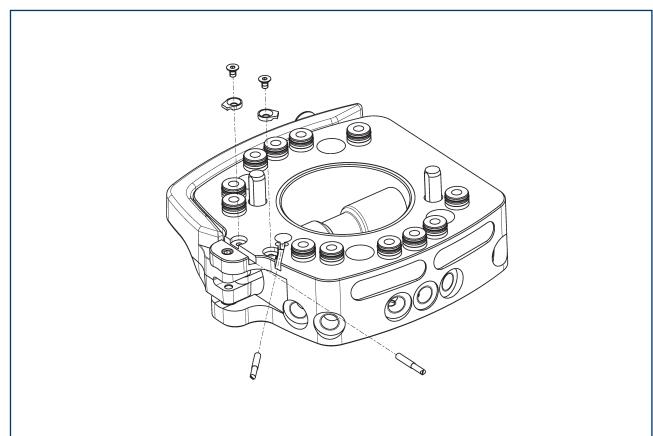
- 90 Stecker/Buchse gerade
91 Stecker/Buchse abgewinkelt

- 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	

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

Abfrage über induktive Näherungsschalter

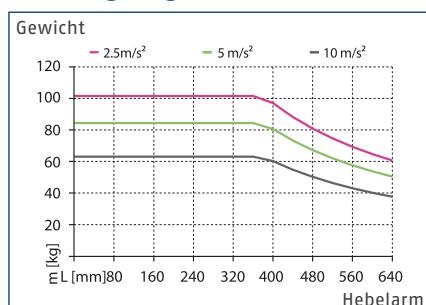
Der CMS-K ist für die Abfrage der Verriegelung sowie der Werkzeuganwesenheit vorbereitet. Dafür wird je ein Anbausatz benötigt. Je Anbausatz sind ein Sensor und ein Klemmhalter inkl. Schraube enthalten.

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

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

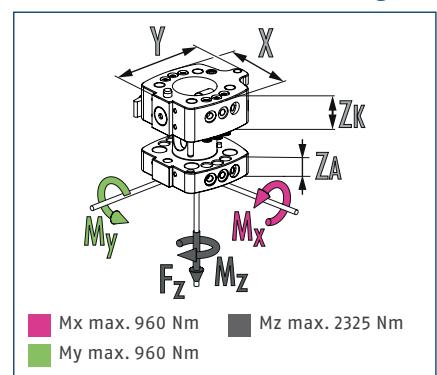


Belastungsdiagramm



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

Dimensionen und max. Belastungen

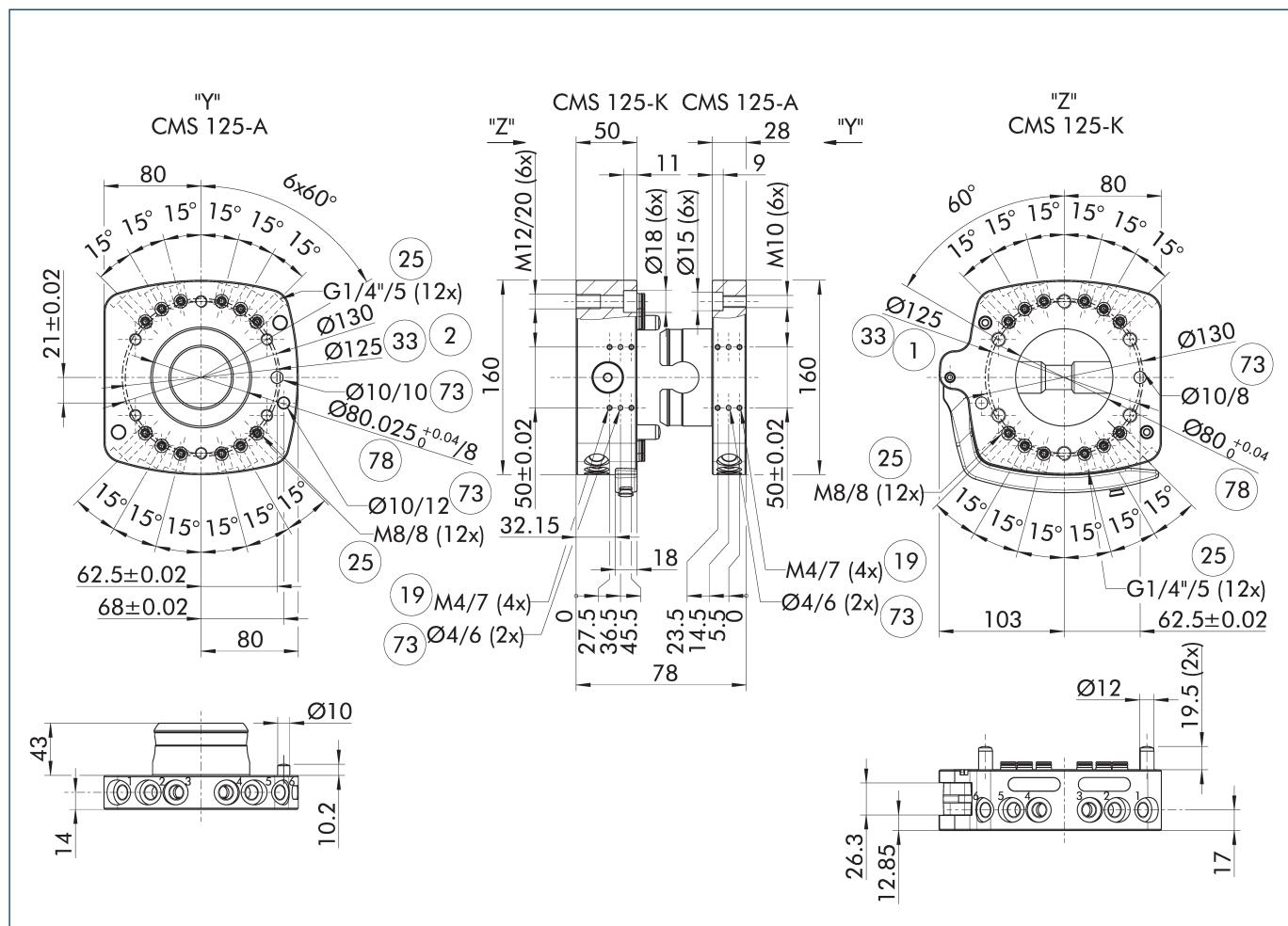


① Es handelt sich hierbei um die Summe aller statischen Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

Technische Daten

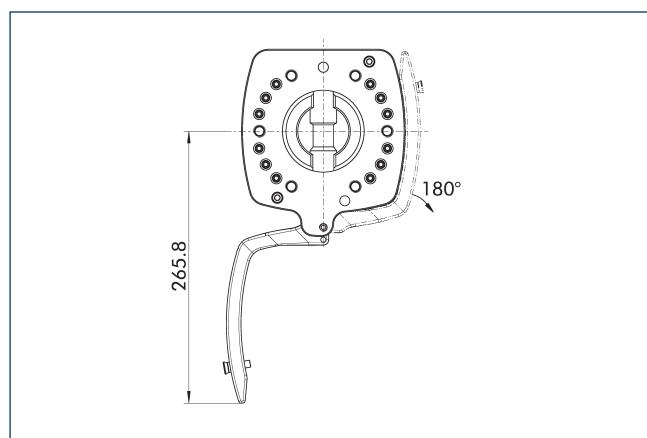
Bezeichnung	CMS 125-K	CMS 125-A
Ident.-Nr.	Handwechselkopf 1545393	Handwechseladapter 1545397
Empfohlenes Handlungsgewicht	[kg] 58	58
Verriegelungsabfrage	optional	
Werkzeuganwesenheitsabfrage	optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm] 0.02	0.02
Eigenmasse	[kg] 3.37	1.7
Anzahl Pneumatikdurchführungen	12	12
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
Anschaubild	J	J
max. statische Zugkraft Fz	[N] 3000	3000
Max. dynamisches Moment Mx/My	[Nm] 478	478
Max. dynamisches Moment Mz	[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.

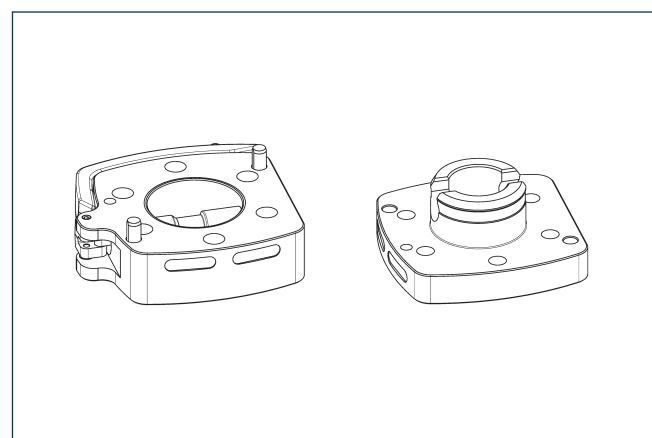
Hauptansicht

Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ⑯ Anschraubfläche für Optionen
- ㉕ Pneumatikdurchführungen
- ㉓ Lochkreis DIN ISO-9409
- ㉗ Passung für Zentrierstift
- ㉘ Passung für Zentrierung

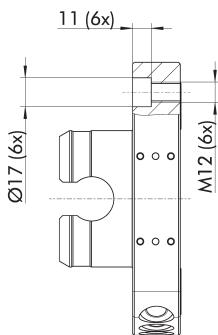
Störkontur beim Ver- und Entriegeln

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

Basis-Version (-B)

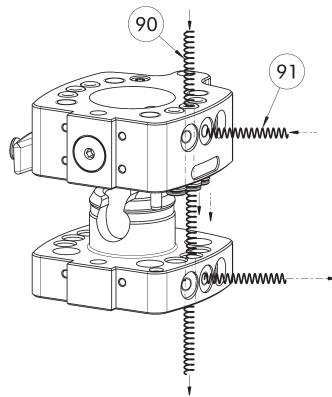
Die Basis-Version ist eine vereinfachte Variante der Grundausführung ohne integrierte Luftdurchführungen und ohne Abfragemöglichkeiten.

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

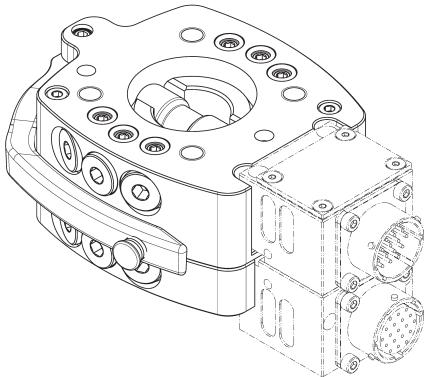


⑩ Durchführung axial

⑪ Durchführung radial

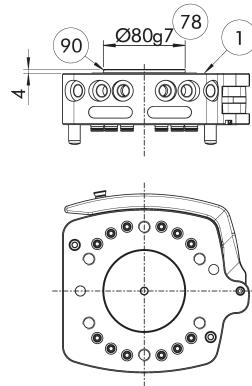
Das Wechselsystem besitzt ins Gehäuse integrierte Durchführungen für Pneumatik oder Vakuum. Diese können schlauchlos über eine Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden.

Elektrisches Durchführungsmodul



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

Zentrierbund an CMS-K



① Anschluss roboterseitig

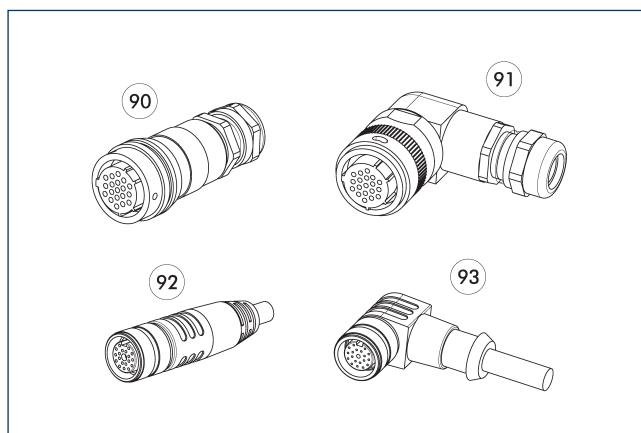
⑦ Passung für Zentrierung

⑩ Zentrierscheibe

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



- ⑩ Stecker/Buchse gerade
 ⑪ Stecker/Buchse abgewinkelt

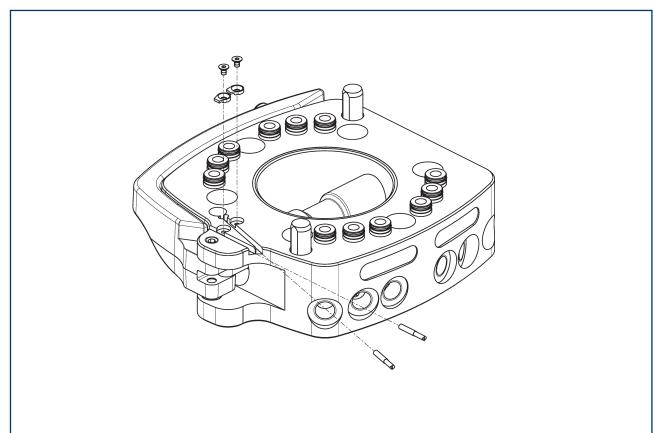
- ⑫ Stecker/Buchse gerade mit Verlängerungskabel
 ⑬ Stecker/Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

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	

ⓘ 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

ⓘ 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*

