



Superior Clamping and Gripping



Informazioni sul prodotto

Sistema di cambio manuale SHS

Flessibile. Compatto. Intuitivo.

Sistema di cambio manuale SHS

Sistema di cambio manuale utensili con passante aria integrato, monitoraggio del bloccaggio e passante elettrico opzionale.

Campi di applicazione

Perfettamente adatta per l'utilizzo nella produzione flessibile con un'ampia gamma di varianti in cui sono necessari cambi manuali affidabili.

Vantaggi – I tuoi benefici

Serie con sei dimensioni Per una selezione ottimale della dimensione e un'ampia gamma di applicazioni

Passante integrato per linee pneumatiche Per l'alimentazione sicura di energia dei moduli di manipolazione e degli utensili

La leva di bloccaggio è aperta lateralmente questo consente di comandare facilmente il cambiautensili, anche in spazi ristretti

Monitoraggio opzionale di bloccaggio e presenza quindi maggiore sicurezza del processo

Ampia gamma di moduli elettrici, pneumatici e moduli idraulici Per possibilità svariate di trasmissione dell'energia

Schema di montaggio ISO Per il facile montaggio su quasi tutti i tipi di robot senza piastre adattatrici supplementari



Dimensioni
Quantità: 6



Peso di
movimentazione
9 .. 58 kg



Carico di coppia Mx
15 .. 320 Nm

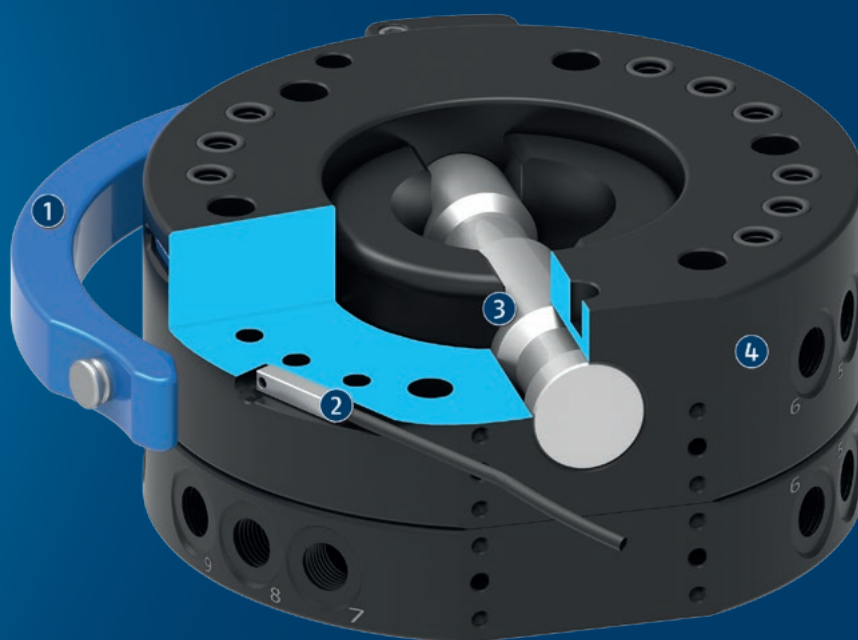


Carico di coppia Mx
25 .. 775 Nm

Descrizione del funzionamento

Il sistema di cambio manuale (SHS) è costituito da una testa di cambio manuale (SHK) e da un apposito adattatore (SHA). La testa di cambio manuale (SHK) viene bloccata ad accoppiamento geometrico con l'adattatore di cambio manuale (SHA) e, grazie al dispositivo di bloccaggio

brevettato, è senza gioco. Un perno viene spinto in avanti o indietro mediante una leva di bloccaggio per il bloccaggio o lo sbloccaggio. L'utensile è alimentato da passanti pneumatici integrati.



① **Leva di bloccaggio**
Per l'azionamento manuale

② **Rilevamento blocco**
Opzionale, per l'interrogazione dello stato di bloccaggio in modo da garantire la sicurezza del processo

③ **Perno di bloccaggio**
in acciaio inossidabile per un bloccaggio facile e sicuro

④ **Passante aria**
Nessun profilo d'ingombro mediante l'integrazione nel corpo, ideale anche per il vuoto. Adatto anche ad applicazioni a vuoto.

Informazioni generali sulla serie

Azionamento: Manuale attraverso la leva di bloccaggio

Principio di funzionamento: Ruotando la leva manuale si bloccano e sbloccano la testa e l'adattatore

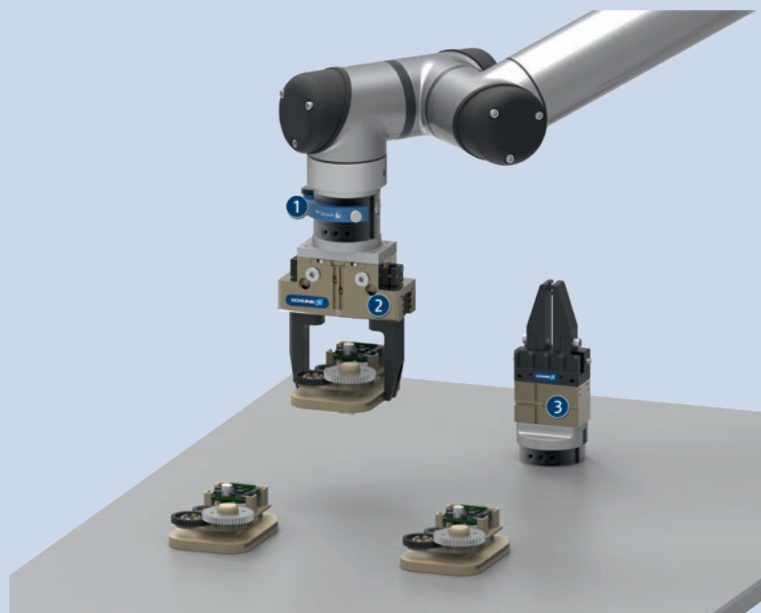
Trasmissione di energia: Opzionale con moduli elettrici e /o moduli idraulici. Passante pneumatico già integrato.

Corpo: Il corpo è costituito in lega in alluminio ad alta resistenza e con rivestimento duro. I componenti funzionali sono realizzati in acciaio inossidabile temprato.

Garanzia: 24 mesi

Condizioni ambientali estreme: Tenere presente che l'impiego in condizioni ambientali estreme (ad es. nella zona del refrigerante, in presenza di pulviscolo di fusione o di rettifica) può ridurre notevolmente la durata di questi prodotti e invalidare la garanzia SCHUNK. In molti casi però abbiamo una soluzione pronta. Consultateci pure al riguardo.

Peso di movimentazione: è il peso del carico totale applicato sulla flangia. Al momento della progettazione, è necessario prestare attenzione alle forze e alle coppie. Si prega di notare che il superamento del peso consigliato di movimentazione, ridurrà la vita utile.



Applicazione d'esempio

Manipolazione utensile con sistema manuale di cambio utensile per afferrare parti medie e piccole

- 1 Sistema di cambio manuale SHS
- 2 Pinza parallela a 2 griffe PGN-plus-P con griffe della pinza personalizzate
- 3 Pinza parallela a 2 griffe MPG-plus con griffe della pinza personalizzate

SCHUNK offre di più ...

I componenti seguenti rendono il prodotto ancora più produttivo: il giusto completamento per la massima funzionalità, flessibilità, affidabilità e produzione controllata.



Distributori rotanti



Unità di compensazione



Sensore anticollisione e di sovraccarico



Pinza universale



Sensore induttivo di prossimità

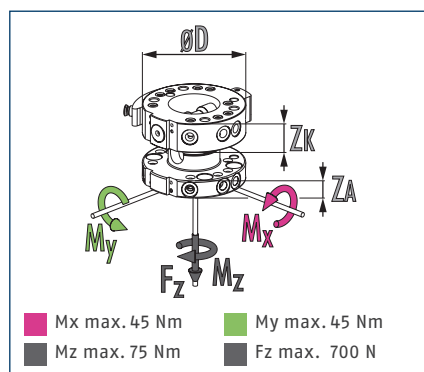


Modulo elettronico

① Per maggiori informazioni su questi prodotti consultare le pagine di prodotto successive o il sito schunk.com.



Dimensioni e carichi massimi



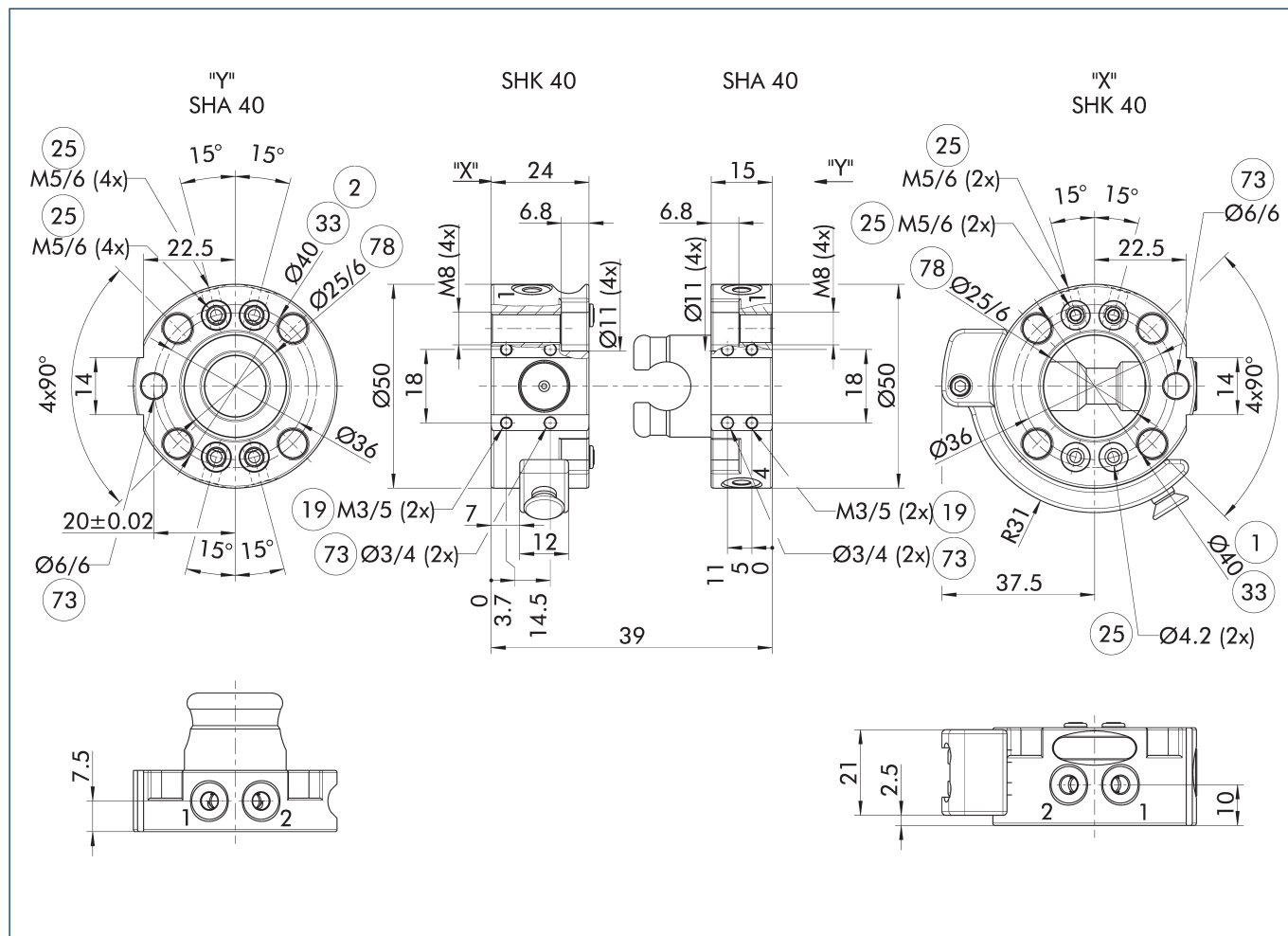
ⓘ Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

Dati tecnici

Descrizione		SHK-040-000-000	SHA-040-000-000
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		0310400	0310401
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	9	9
Rilevamento blocco		opzionale con set di montaggio	
Ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	0.14	0.075
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	1	1
Numero dei passanti pneumatici		4	4
Passanti per utilizzo radiale		2	4
Diametro circonferenza primitiva	[mm]	40	40
Flangia di raccordo conforme a		ISO 9409-1-40-4-M6	
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	50 x 24	50 x 15
Diagramma di collegamento viti		S5/S7 via piastra di adattamento	S5/S7 via piastra di adattamento

* Si noti che le altezze del master di cambio (ZK) e dell'adattatore di cambio (ZA) possono variare. La somma rappresenta l'altezza totale di un sistema di cambio accoppiato.

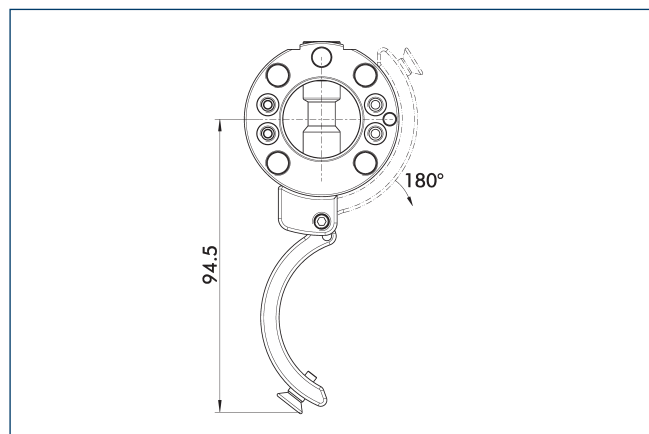
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

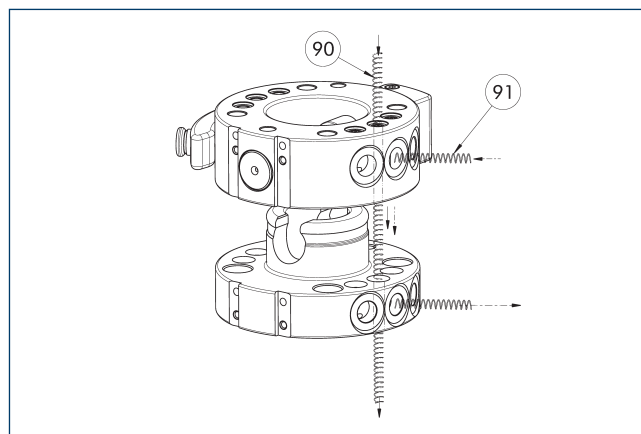
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ⑬ Superficie di avvitamento per opzioni
- ⑭ Passanti pneumatici
- ⑳ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ㉑ Accoppiamento per spine di centraggio
- ㉒ Sede per centraggio

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

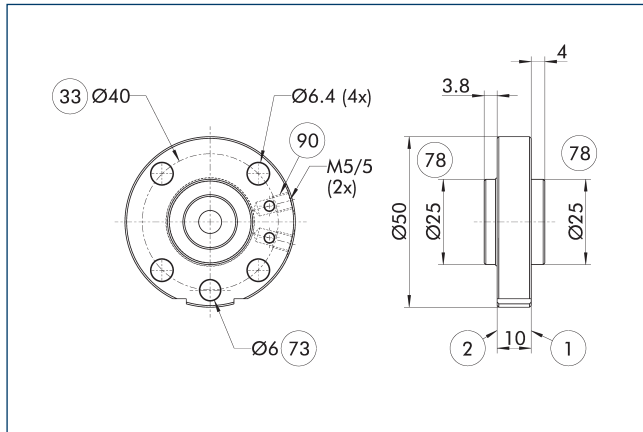
Passanti pneumatici



- ㉓ Passante assiale
- ㉔ Passante radiale

Il sistema di carico è dotato di passanti pneumatici. Sono utilizzabili senza tubi flessibili mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale). Alcuni passanti sono utilizzabili assialmente.

Piastra di adattamento ISO-A040-P-radiale



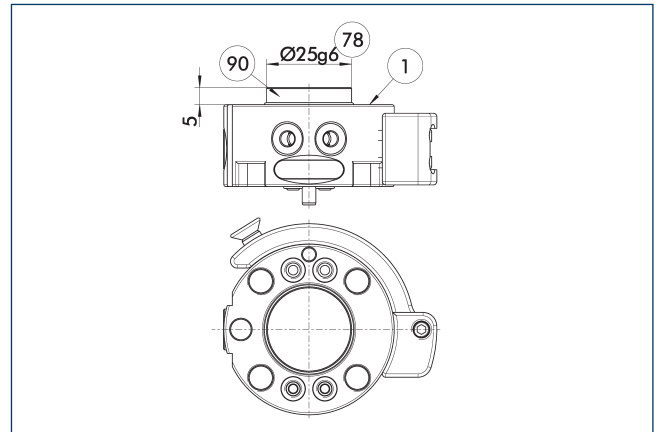
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑦⑧ Sede per centraggio
- ⑨⑩ Collegamenti per l'immissione di aria radiale

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID
Lato robot	
A-SHK-040-P-RADIAL	1391534

- ① Piastra di adattamento con collegamenti dell'aria radiali per l'utilizzo dei collegamenti dell'aria assiali integrati di SHK.

Disco di centraggio per SHK

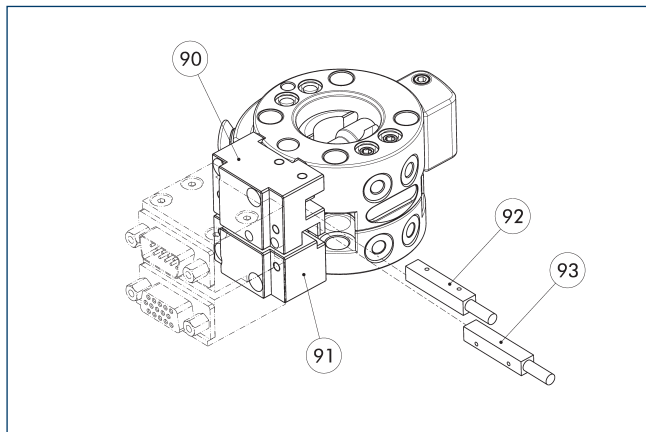


- ① Collegamento lato robot
- ⑦⑧ Sede per centraggio
- ⑨⑩ Disco di centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
A-HWK-040-BOSS	0302742

- ① Serve da anello di montaggio per il centraggio su interfacce meccaniche, ad esempio sul robot.

Accessori

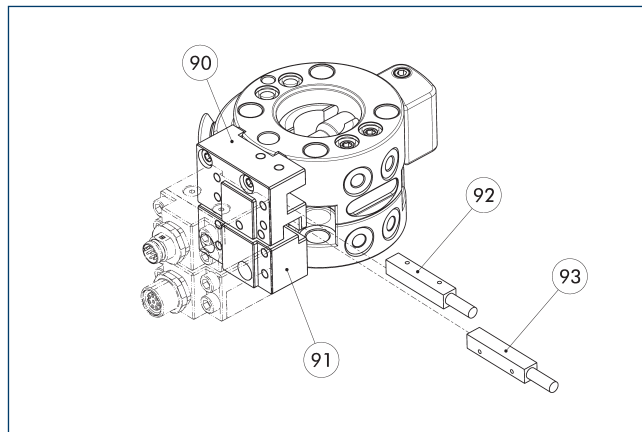


- 90 Piastra adattatrice lato robot 92 Sensore di bloccaggio
 91 Piastra adattatrice lato 93 Sensore presenza lato utensile
 utensile

Descrizione	ID	Descrizione
Lato robot		
SHK-040-AK0-S7	1304690	Piastra adattatrice
Lato uscita		
SHA-040-AK0-S7	1304691	Piastra adattatrice
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SW0-A15-K	9936357	
SW0-E10-011-K	9935801	
SW0-E20-011-K	9936525	
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-A15-A	9936356	
SW0-E10-011-A	9935802	
SW0-E20-011-A	9936526	
Sensore induttivo di prossimità		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

- ① È possibile ordinare opzionalmente come gruppo completo un sistema di cambio con piastra adattatrice o modulo passante. Consultateci pure al riguardo.

Accessori

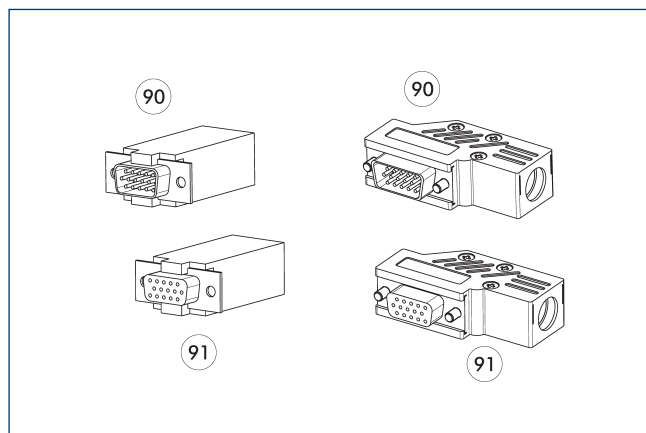


- 90 Piastra adattatrice lato robot 92 Sensore di bloccaggio
 91 Piastra adattatrice lato 93 Sensore presenza lato utensile
 utensile

Descrizione	ID	Descrizione
Lato robot		
SHK-040-AK0-S5	1304684	Piastra adattatrice
Lato uscita		
SHA-040-AK0-S5	1304688	Piastra adattatrice
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SW0-E3A-K	9941631	
SW0-EM8-005-K	9966150	
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SW0-E3A-A	9941632	
SW0-EM8-005-A	9966151	
Sensore induttivo di prossimità		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

- ① È possibile ordinare opzionalmente come gruppo completo un sistema di cambio con piastra adattatrice o modulo passante. Consultateci pure al riguardo.

Connettore per cavo



90 Spina D-Sub

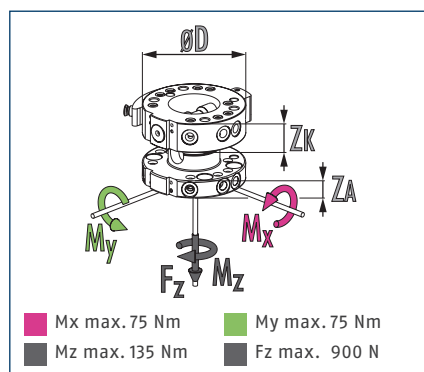
91 Connettore D-Sub

Descrizione	ID
Connettore per cavo angolato, lato robot	
KAS-A15-K-90	0301301
Connettore per cavo angolato, lato utensile	
KAS-A15-A-90	0301302
Connettore per cavo diritto, lato robot	
KAS-A15-K-0	0301264
Connettore per cavo diritto, lato utensile	
KAS-A15-A-0	0301265

① Per maggiori informazioni e altre spine per cavi, consultare il capitolo "opzioni" del catalogo o visitare il nostro sito web.



Dimensioni e carichi massimi



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

Dati tecnici

Descrizione		SHK-050-000-000	SHA-050-000-000
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		0310410	0310411
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	11	11
Rilevamento blocco		opzionale con set di montaggio	
Ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	0.25	0.1
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	1	1
Numero dei passanti pneumatici		6	6
Passanti per utilizzo radiale		3	6
Diametro circonferenza primitiva	[mm]	50	50
Flangia di raccordo conforme a		ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	63 x 26.5	63 x 16
Diagramma di collegamento viti		S5/S7 via piastra di adattamento	S5/S7 via piastra di adattamento

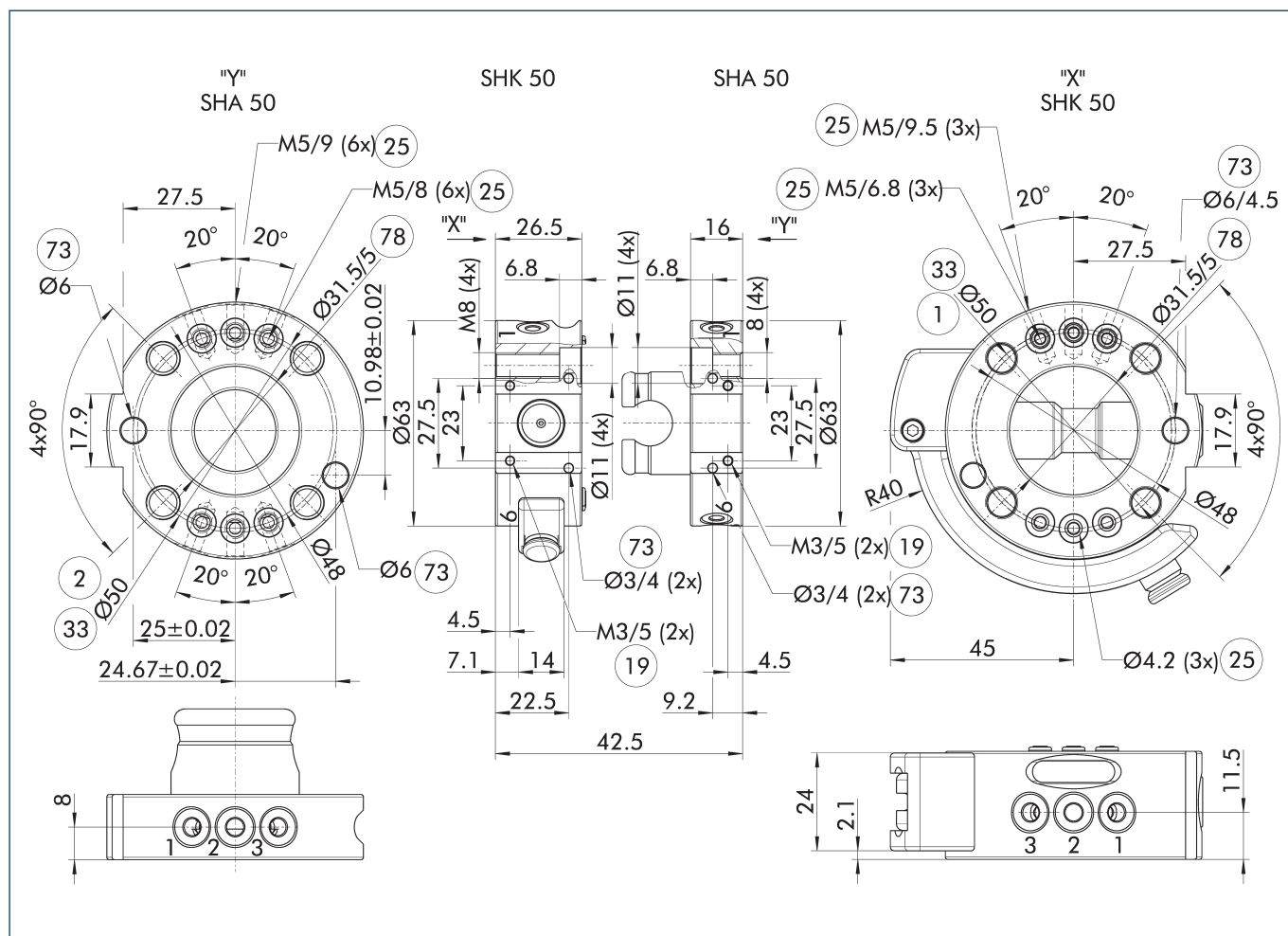
* Si noti che le altezze del master di cambio (ZK) e dell'adattatore di cambio (ZA) possono variare. La somma rappresenta l'altezza totale di un sistema di cambio accoppiato.

Dati tecnici per Universal Robots, Techman Robot, OMRON e Doosan Robotics

Descrizione		EOA-UR3510-SHK-050-E08-000	EOA-UR3510-SHA-050-E08-000	EOA-TM51214-SHK-050-E08-000	EOA-TM51214-SHA-050-E08-000	EOA-DRM-SHK-050-E08-000	EOA-DRM-SHA-050-E08-000
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale	Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale	Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		1334788	1334789	1399638	1399639	1399576	1399581
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	11	11	11	11	11	11
Rilevamento blocco		opzionale con set di montaggio		opzionale con set di montaggio		opzionale con set di montaggio	
Ripetibilità	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Peso	[kg]	0.35	0.14	0.5	0.14	0.35	0.14
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	1	1	1	1	1	1
Numero dei passanti pneumatici		6	6	6	6	6	6
Passanti per utilizzo radiale		3	6	3	6	3	6
Diametro circonferenza primitiva	[mm]	50	50	50	50	50	50
Flangia di raccordo conforme a		ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60	5/60	5/60	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	63 x 26.5	63 x 16	63 x 26.5	63 x 16	63 x 26.5	63 x 16
Diagramma di collegamento viti		S5/S7 via piastra di adattamento	S5/S7 via piastra di adattamento	S5/S7 via piastra di adattamento	S5/S7 via piastra di adattamento	S5/S7 via piastra di adattamento	S5/S7 via piastra di adattamento
Passante per fluidi							
Tipo di trasmissione		Segnale	Segnale	Segnale	Segnale	Segnale	Segnale
Numero di contatti pin		8	8	8	8	8	8
Corrente nominale	[A]	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
Tensione nominale	[V DC]	-/30	-/30	-/30	-/30	-/30	-/30
Collegamento elettronica		Pres a M8, 8 poli	Connettore M8, 8 poli	Pres a M8, 8 poli	Connettore M8, 8 poli	Pres a M8, 8 poli	Connettore M8, 8 poli
Pres a di collegamento elettrico		tangenziale (destra)	tangenziale (sinistra)	tangenziale (destra)	tangenziale (sinistra)	tangenziale (destra)	tangenziale (sinistra)

* Si noti che le altezze del master di cambio (ZK) e dell'adattatore di cambio (ZA) possono variare. La somma rappresenta l'altezza totale di un sistema di cambio accoppiato.

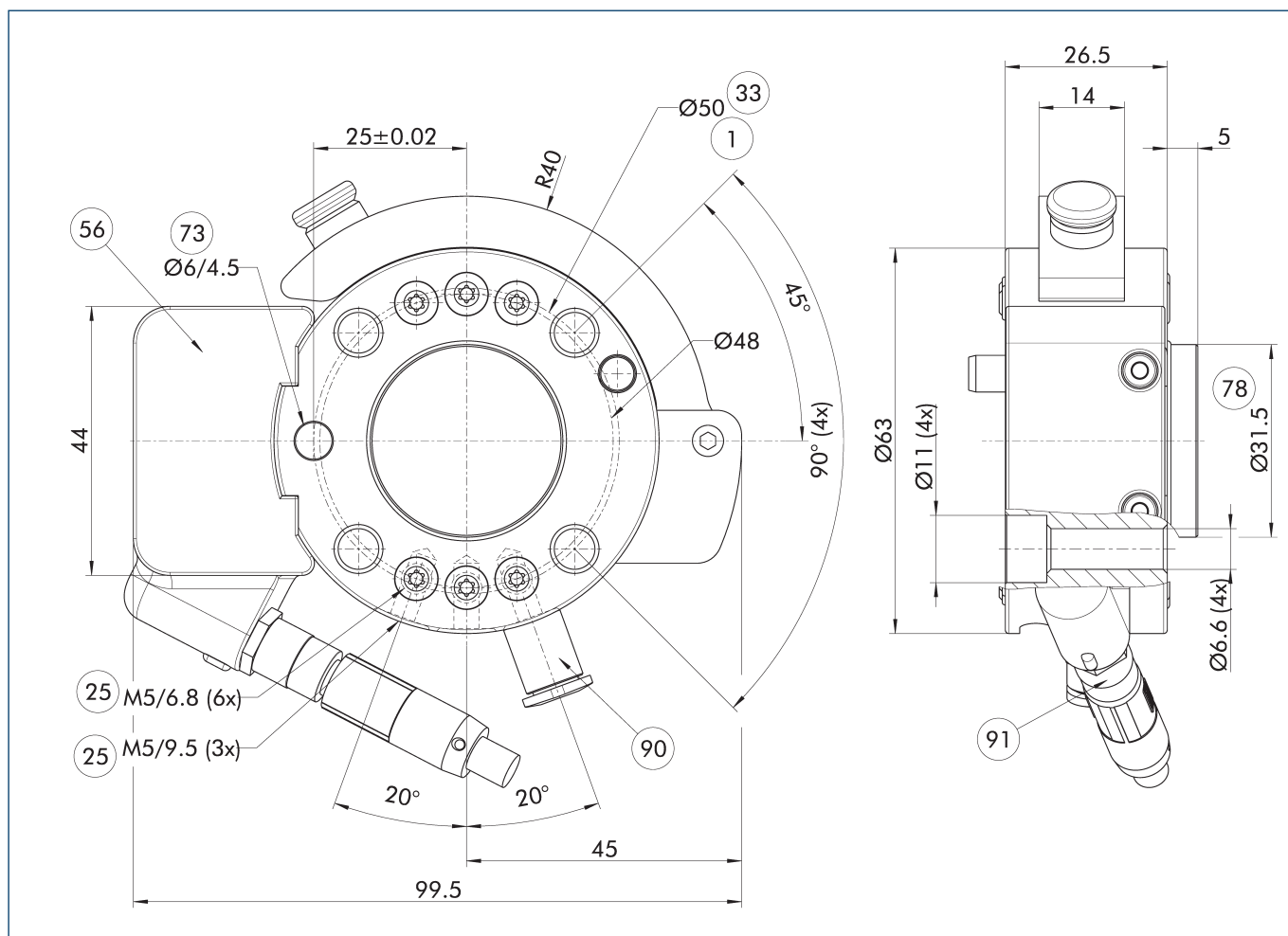
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

- | | |
|--|--|
| ① Collegamento lato robot | ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ② Collegamento lato utensile | ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio |
| ①⑨ Superficie di avvitamento per opzioni | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ②⑤ Passanti pneumatici | |

Vista principale E0A-UR3510-SHK-050

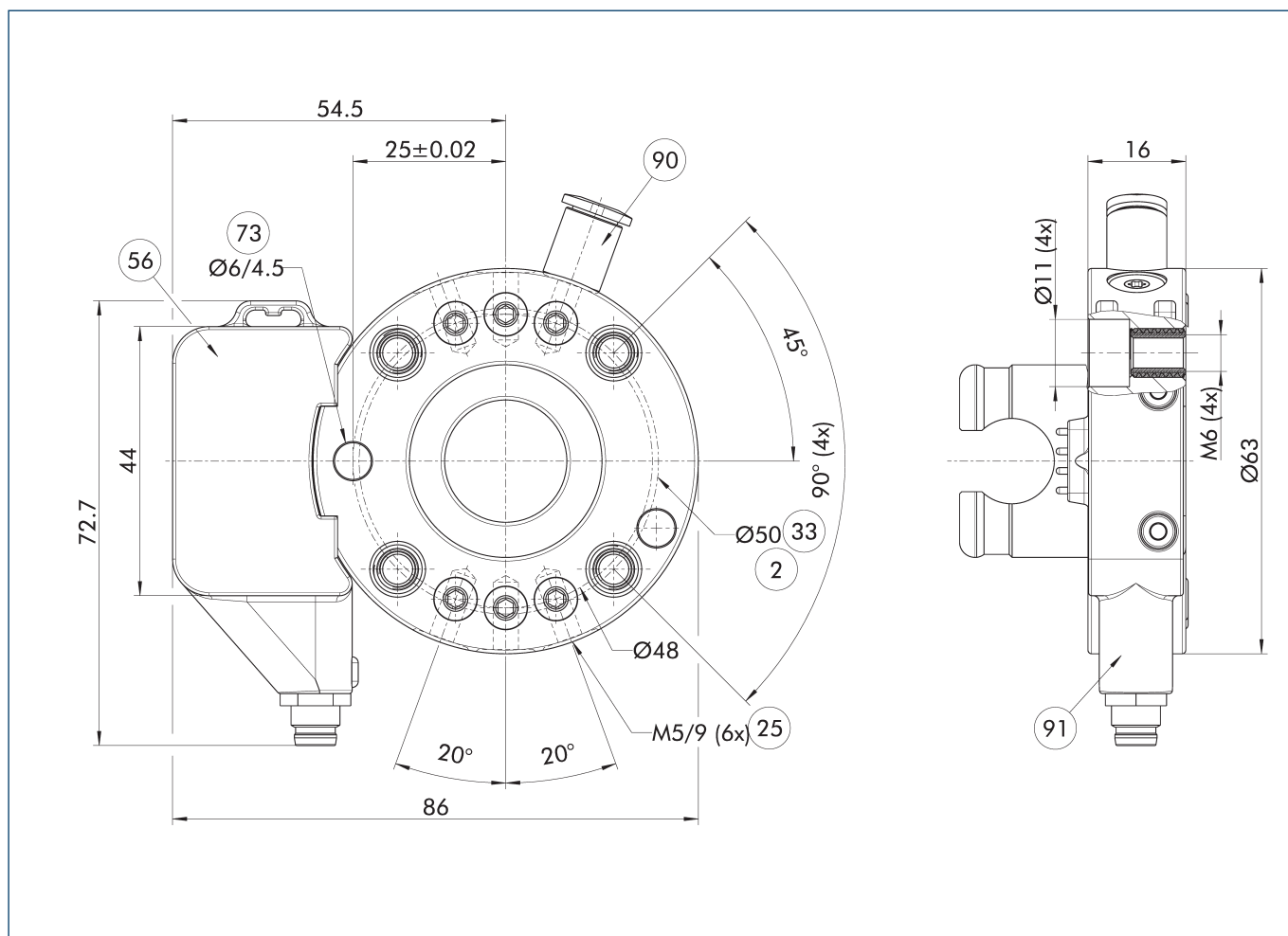


- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Collegamento lato robot | ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio |
| ②⑤ Passanti pneumatici | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409 | ⑨⑩ Collegamento dell'aria |
| ⑤⑥ Contenuto nella fornitura | ⑨① Collegamento elettronica |

SHS 050

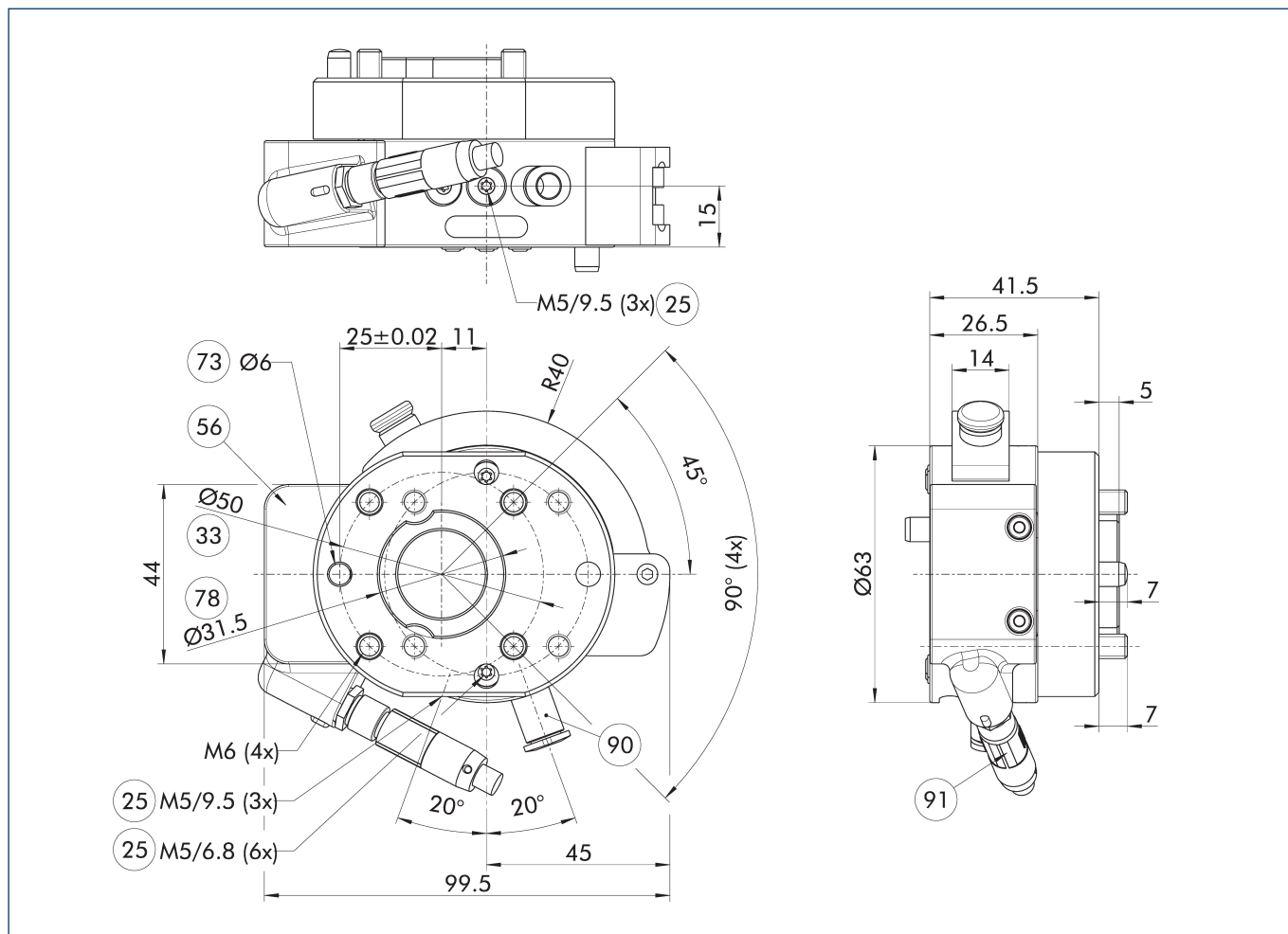
Sistema di cambio manuale

Vista principale E0A-UR3510-SHA-050



- | | | | |
|----|---------------------------------|----|---------------------------------------|
| ② | Collegamento lato utensile | ⑦③ | Accoppiamento per spine di centraggio |
| ②⑤ | Passanti pneumatici | ⑨① | Collegamento dell'aria |
| ③③ | Circonferenza fori DIN ISO-9409 | | |
| ⑤⑥ | Contenuto nella fornitura | | |

Vista principale E0A-TM51214-SHK-050

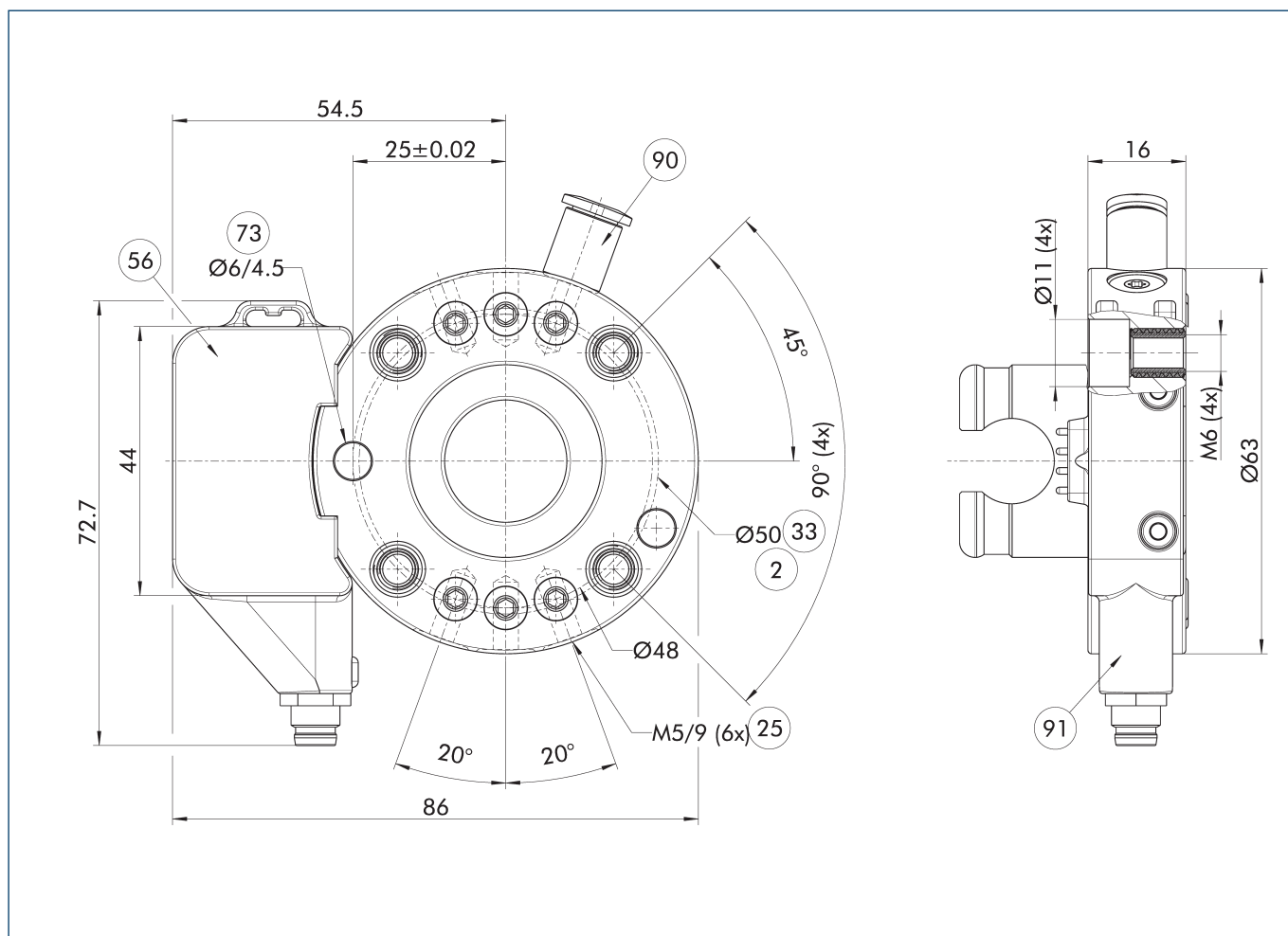


- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Collegamento lato robot | ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio |
| ②⑤ Passanti pneumatici | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409 | ⑨⑦ Collegamento dell'aria |
| ⑤⑥ Contenuto nella fornitura | ⑨① Collegamento elettronica |

SHS 050

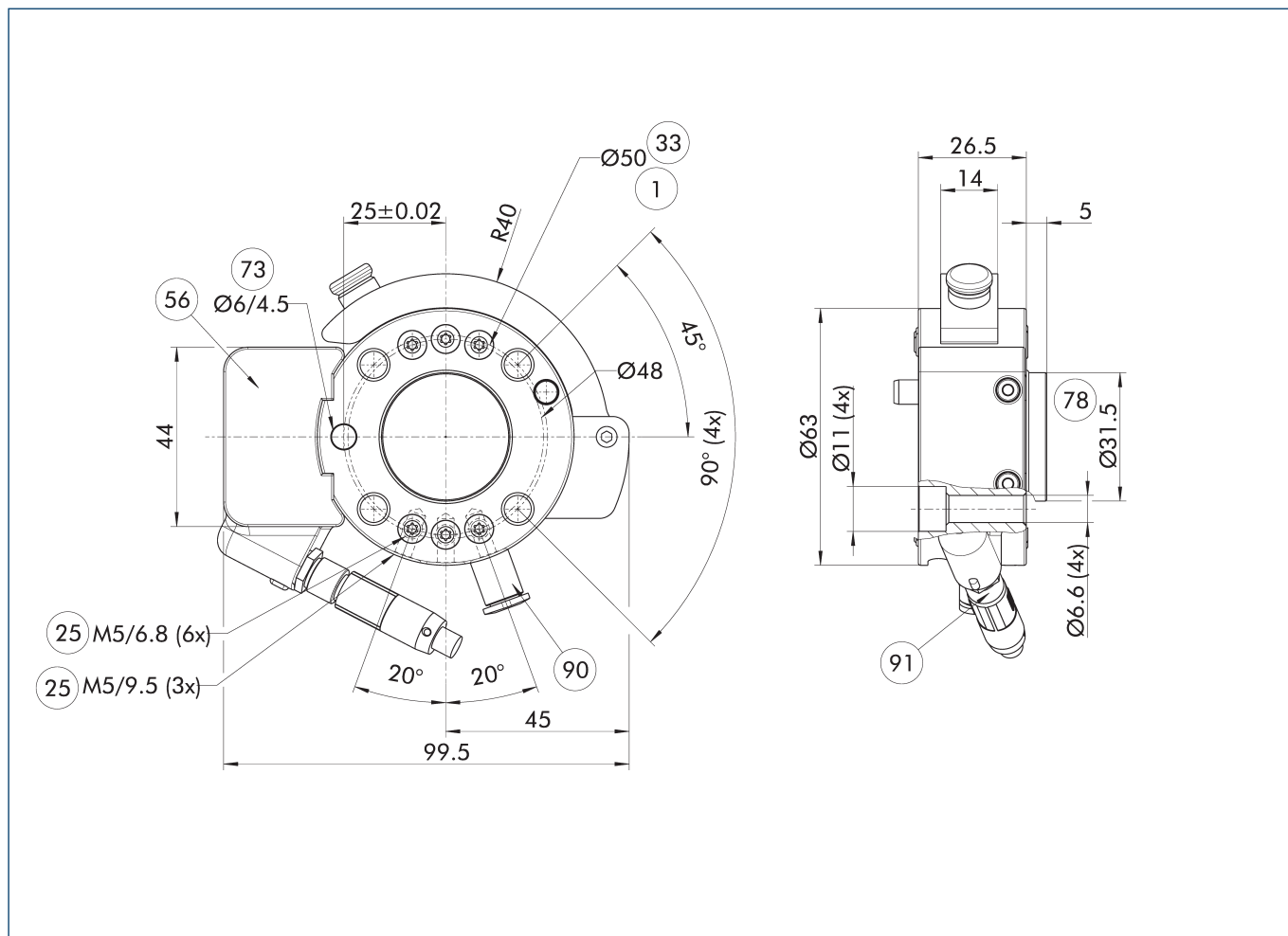
Sistema di cambio manuale

Vista principale E0A-TM51214-SHA-050



- | | |
|------------------------------------|--|
| ② Collegamento lato utensile | ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio |
| ②⑤ Passanti pneumatici | ⑨⑩ Collegamento dell'aria |
| ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409 | ⑨① Collegamento elettronica |
| ⑤⑥ Contenuto nella fornitura | |

Vista principale E0A-DRM-SHK-050

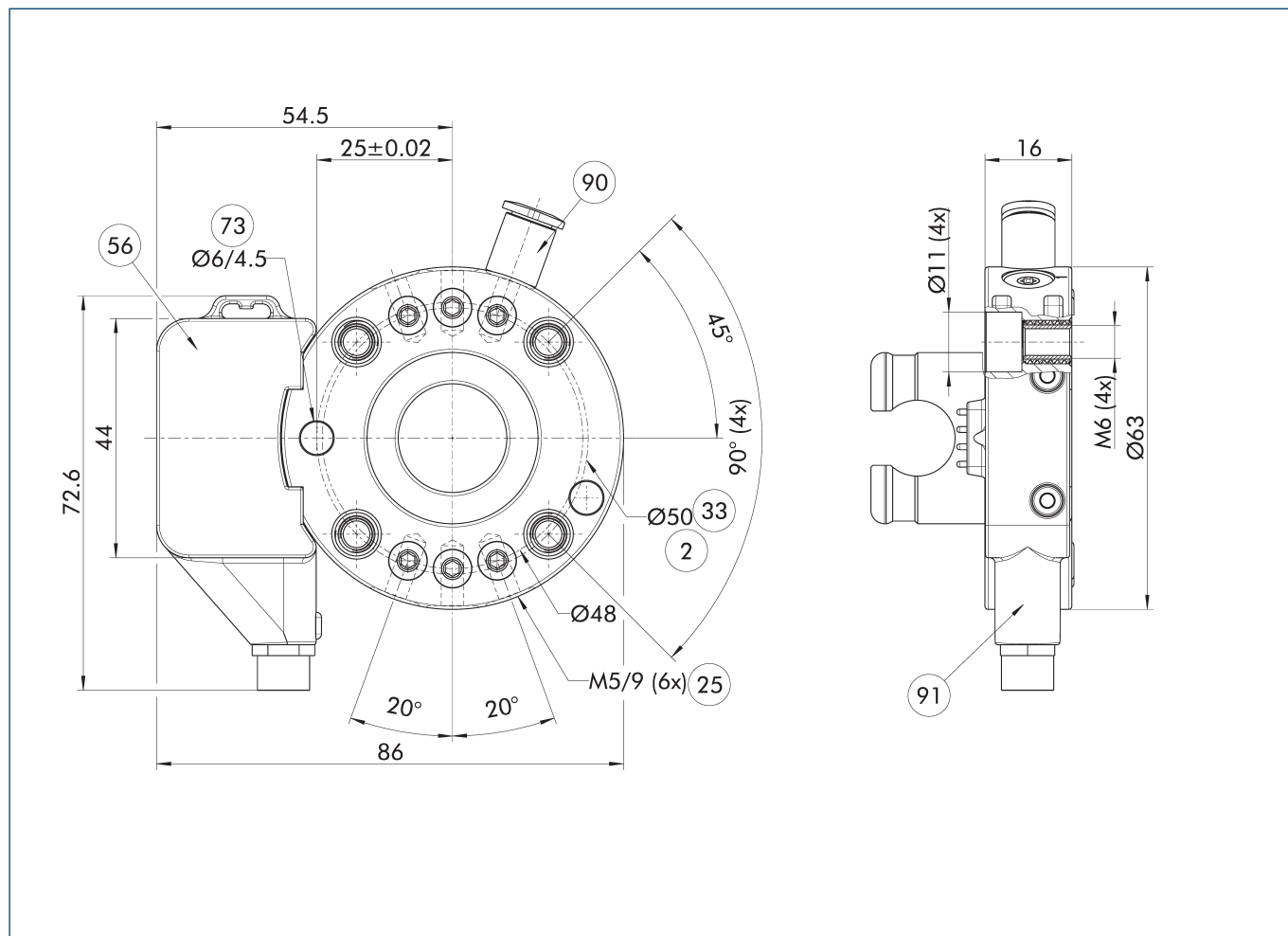


- | | |
|------------------------------------|--|
| ① Collegamento lato robot | ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio |
| ②⑤ Passanti pneumatici | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409 | ⑨⑩ Collegamento dell'aria |
| ⑤⑥ Contenuto nella fornitura | ⑨① Collegamento elettronica |

SHS 050

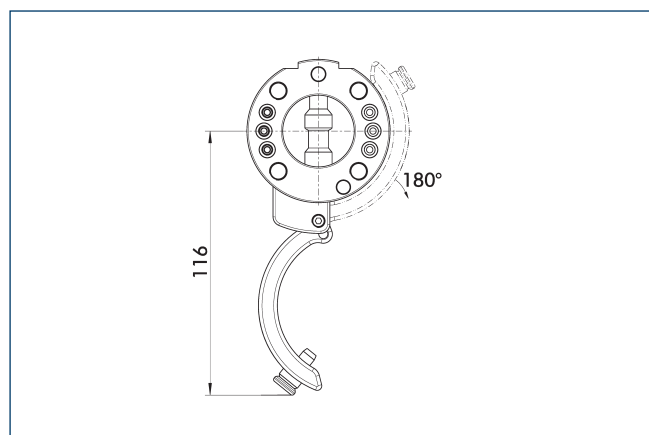
Sistema di cambio manuale

Vista principale E0A-DRM-SHA-050



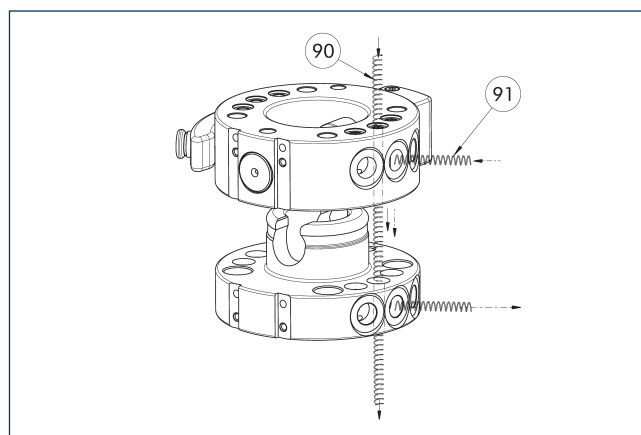
- | | |
|------------------------------------|--|
| ② Collegamento lato utensile | ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio |
| ②⑤ Passanti pneumatici | ⑨⑦③ Collegamento dell'aria |
| ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409 | ⑨⑦③ Collegamento elettronica |
| ⑤⑥ Contenuto nella fornitura | |

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

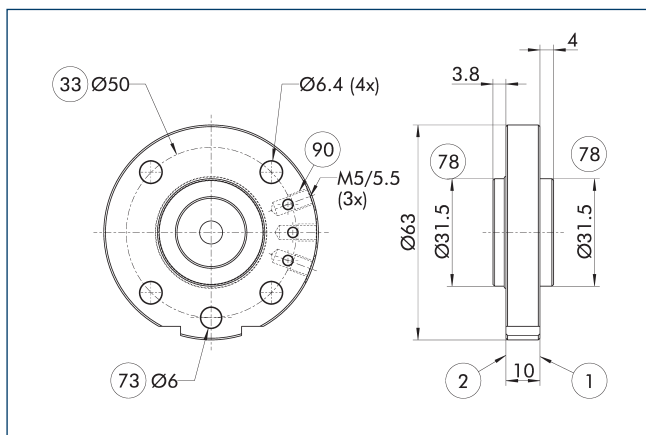
Passanti pneumatici



- | | |
|----------------------|----------------------|
| ⑨⑦③ Passante assiale | ⑨⑦③ Passante radiale |
|----------------------|----------------------|

Il sistema di carico è dotato di passanti pneumatici. Sono utilizzabili senza tubi flessibili mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale). Alcuni passanti sono utilizzabili assialmente.

Piastra di adattamento ISO-A050-P-radiale



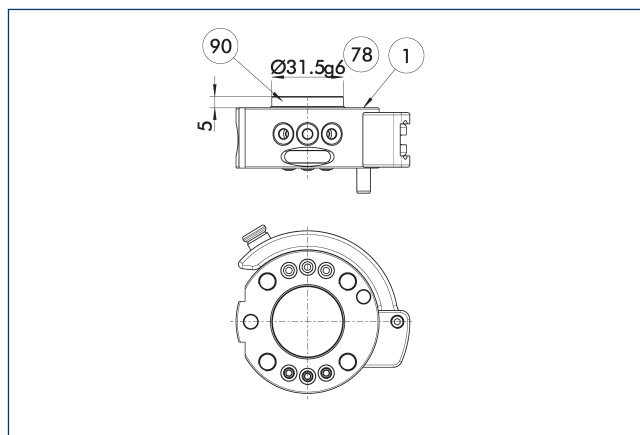
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑦⑧ Sede per centraggio
- ⑨⑩ Collegamenti per l'immissione di aria radiale

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID
Lato robot	
A-SHK-050-P-RADIAL	1391557

- ① Piastra di adattamento con collegamenti dell'aria radiali per l'utilizzo dei collegamenti dell'aria assiali integrati di SHK.

Disco di centraggio per SHK

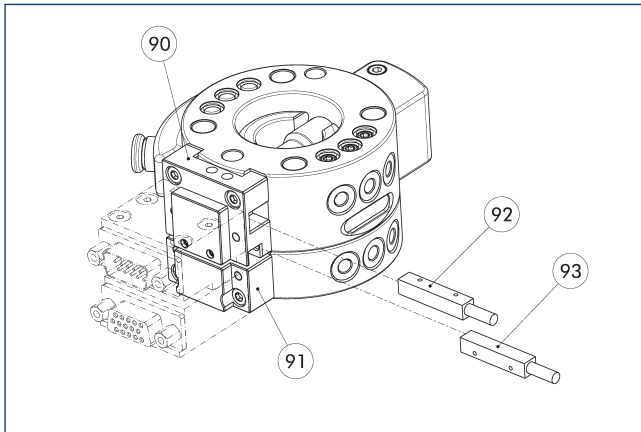


- ① Collegamento lato robot
- ⑦⑧ Sede per centraggio
- ⑨⑩ Disco di centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
A-HWK-050-BOSS	0302752

- ① Serve da anello di montaggio per il centraggio su interfacce meccaniche, ad esempio sul robot.

Accessori

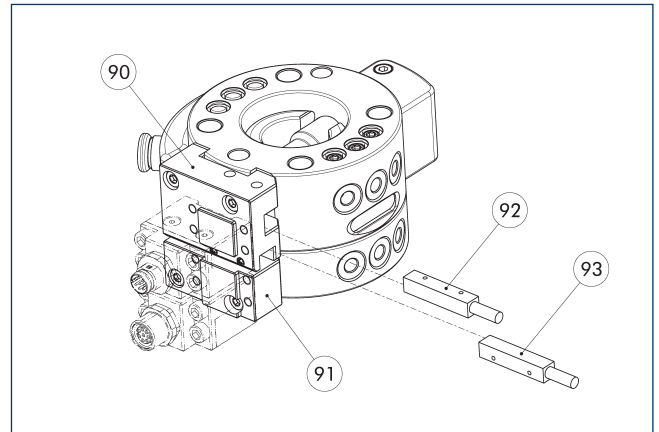


- 90 Piastra adattatrice lato robot
- 91 Piastra adattatrice lato utensile
- 92 Sensore di bloccaggio
- 93 Sensore presenza lato utensile

Descrizione	ID	Descrizione
Lato robot		
SHK-050-AKO-S7	1304734	Piastra adattatrice
Lato uscita		
SHA-050-AKO-S7	1304738	Piastra adattatrice
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SWO-A15-K	9936357	
SWO-E10-011-K	9935801	
SWO-E20-011-K	9936525	
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SWO-A15-A	9936356	
SWO-E10-011-A	9935802	
SWO-E20-011-A	9936526	
Sensore induttivo di prossimità		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

- ① È possibile ordinare opzionalmente come gruppo completo un sistema di cambio con piastra adattatrice o modulo passante. Consultateci pure al riguardo.

Accessori

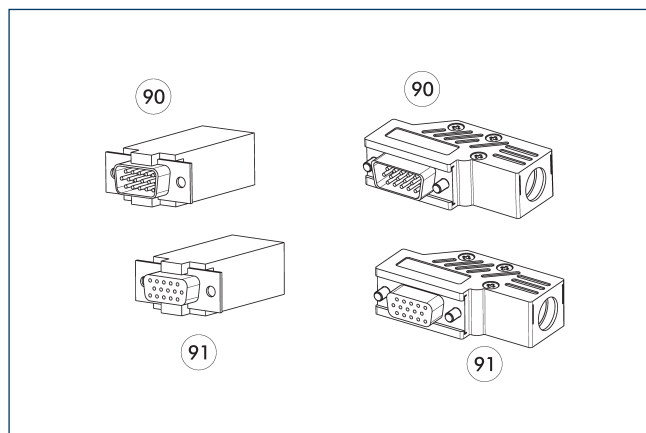


- 90 Piastra adattatrice lato robot
- 91 Piastra adattatrice lato utensile
- 92 Sensore di bloccaggio
- 93 Sensore presenza lato utensile

Descrizione	ID	Descrizione
Lato robot		
SHK-050-AKO-S5	1304699	Piastra adattatrice
Lato uscita		
SHA-050-AKO-S5	1304710	Piastra adattatrice
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SWO-E3A-K	9941631	
SWO-EM8-005-K	9966150	
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SWO-E3A-A	9941632	
SWO-EM8-005-A	9966151	
Sensore induttivo di prossimità		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

- ① È possibile ordinare opzionalmente come gruppo completo un sistema di cambio con piastra adattatrice o modulo passante. Consultateci pure al riguardo.

Connettore per cavo



90 Spina D-Sub

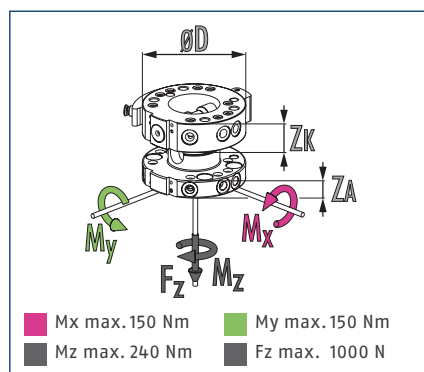
91 Connettore D-Sub

Descrizione	ID
Connettore per cavo angolato, lato robot	
KAS-A15-K-90	0301301
Connettore per cavo angolato, lato utensile	
KAS-A15-A-90	0301302
Connettore per cavo diritto, lato robot	
KAS-A15-K-0	0301264
Connettore per cavo diritto, lato utensile	
KAS-A15-A-0	0301265

① Per maggiori informazioni e altre spine per cavi, consultare il capitolo "opzioni" del catalogo o visitare il nostro sito web.



Dimensioni e carichi massimi



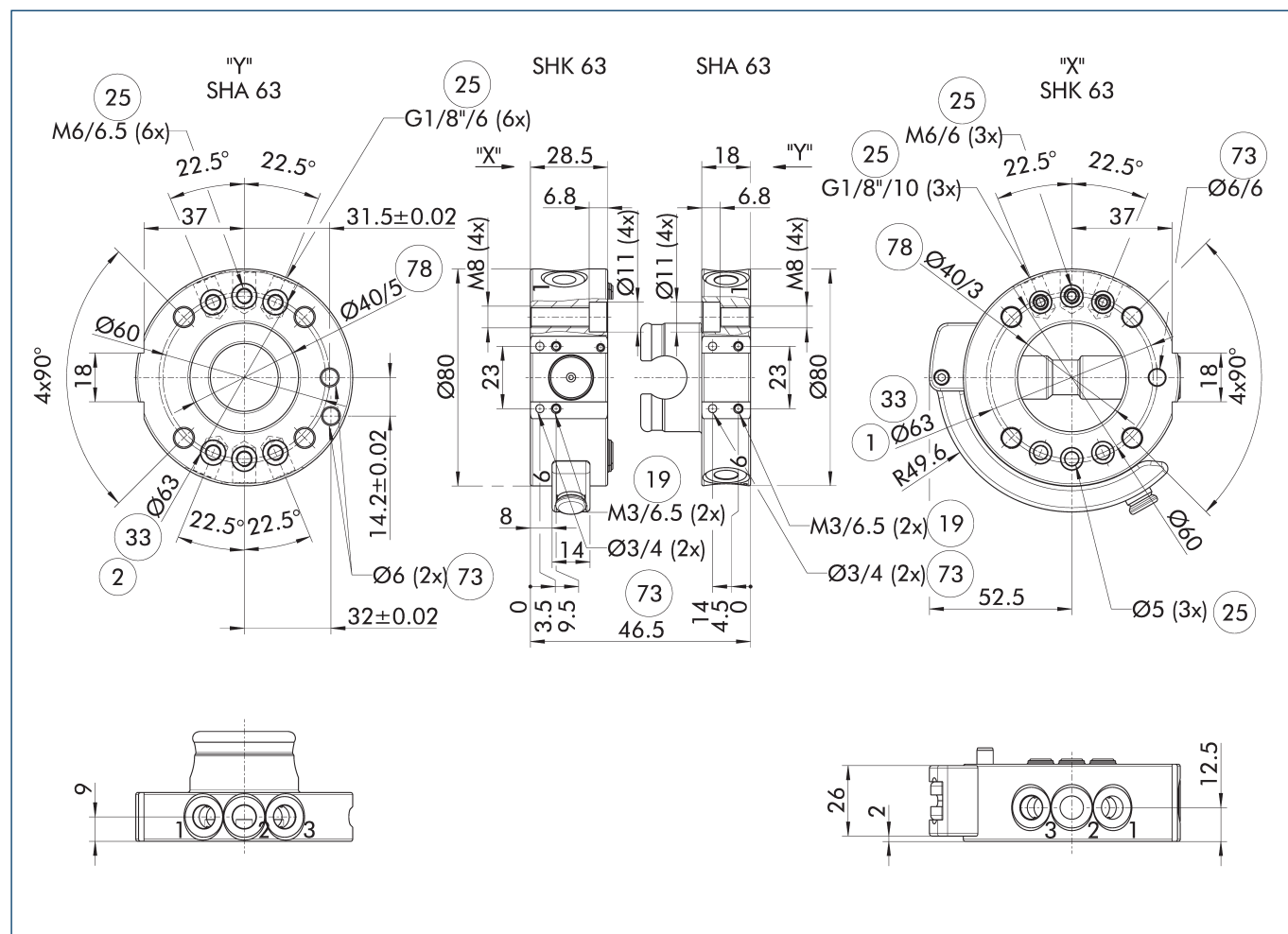
ⓘ Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

Dati tecnici

Descrizione		SHK-063-000-000	SHA-063-000-000
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		0310420	0310421
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	18	18
Rilevamento blocco		opzionale con set di montaggio	
Ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	0.41	0.2
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	1	1
Numero dei passanti pneumatici		6	6
Passanti per utilizzo radiale		3	6
Diametro circonferenza primitiva	[mm]	63	63
Flangia di raccordo conforme a		ISO 9409-1-63-4-M6	
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	80 x 28.5	80 x 18
Diagramma di collegamento viti		K sulla piastra adattatrice	K sulla piastra adattatrice

* Si noti che le altezze del master di cambio (ZK) e dell'adattatore di cambio (ZA) possono variare. La somma rappresenta l'altezza totale di un sistema di cambio accoppiato.

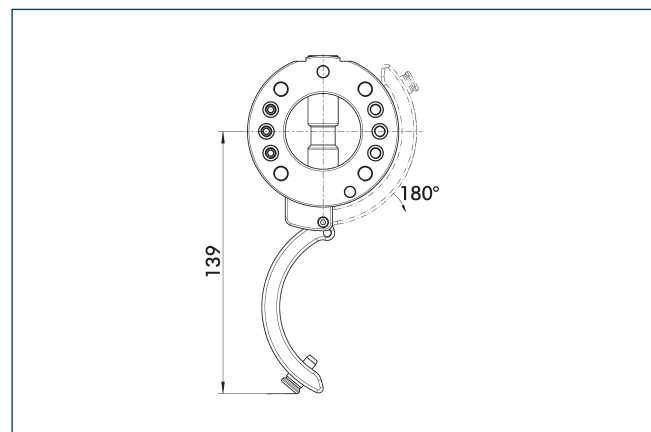
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

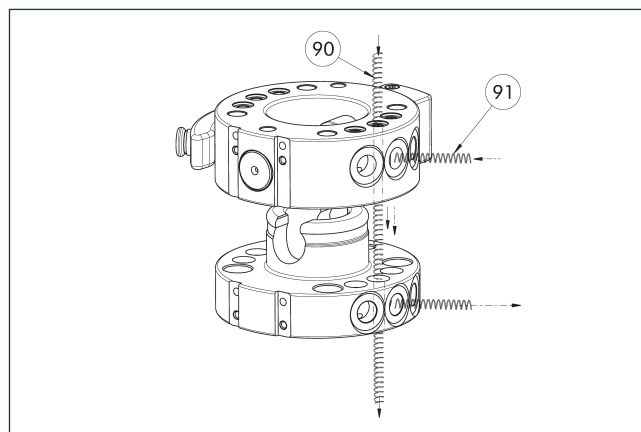
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ⑬ Superficie di avvitamento per opzioni
- ⑮ Passanti pneumatici
- ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑦⑧ Sede per centraggio

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

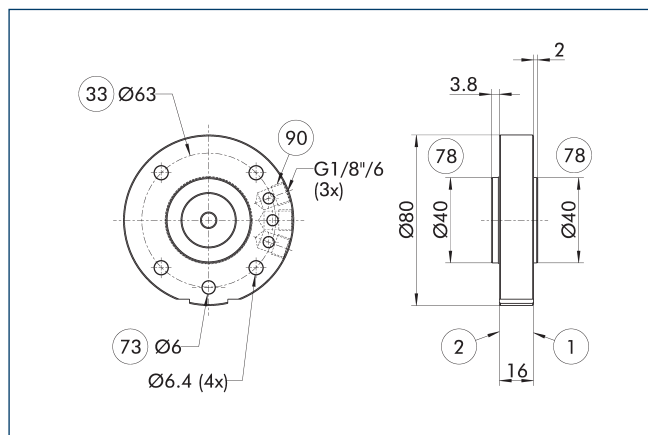
Passanti pneumatici



- ⑨⑩ Passante assiale
- ⑨① Passante radiale

Il sistema di carico è dotato di passanti pneumatici. Sono utilizzabili senza tubi flessibili mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale). Alcuni passanti sono utilizzabili assialmente.

Piastra di adattamento ISO-A063-P-radiale



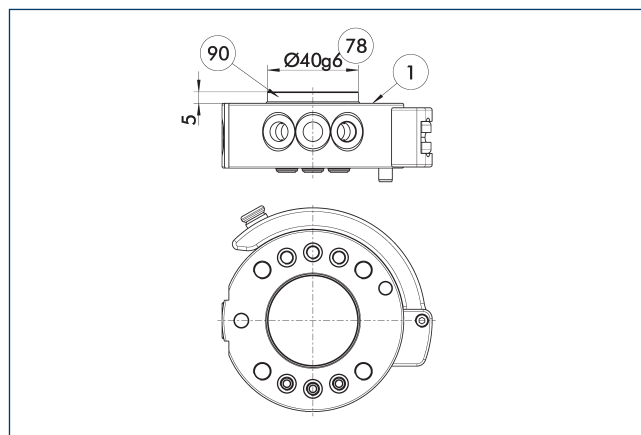
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑦3 Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑦8 Sede per centraggio
- ⑨0 Collegamenti per l'immissione di aria radiale

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID
Lato robot	
A-SHK-063-P-RADIAL	1391562

- ① Piastra di adattamento con collegamenti dell'aria radiali per l'utilizzo dei collegamenti dell'aria assiali integrati di SHK.

Disco di centraggio per SHK

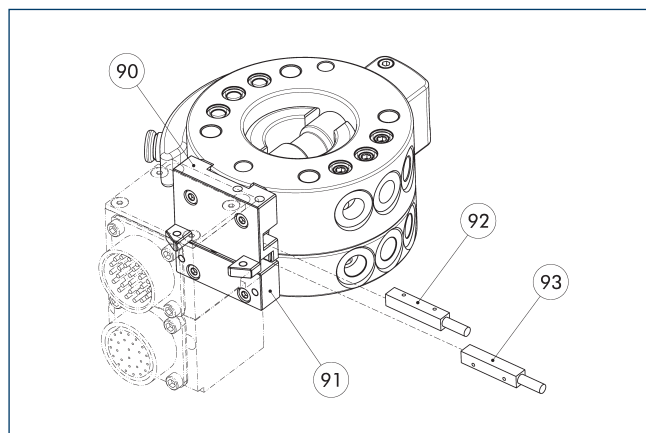


- ① Collegamento lato robot
- ⑦8 Sede per centraggio
- ⑨0 Disco di centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
A-HWK-063-BOSS	0302765

- ① Serve da anello di montaggio per il centraggio su interfacce meccaniche, ad esempio sul robot.

Accessori

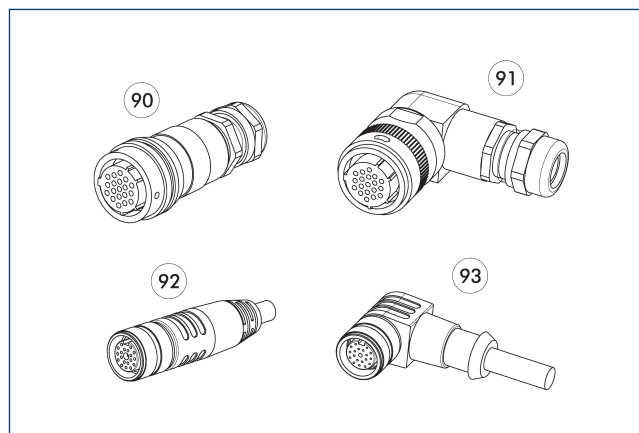


- 90 Piastra adattatrice lato robot 92 Sensore di bloccaggio
 91 Piastra adattatrice lato utensile 93 Sensore presenza lato utensile

Descrizione	ID	Descrizione
Lato robot		
SHK-063-AK0-K	1304742	Piastra adattatrice
Lato uscita		
SHA-063-AK0-K	1304745	Piastra adattatrice
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SWO-KE7-K	9960993	
SWO-KF6-K	9965143	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SWO-KE7-A	9960994	
SWO-KF6-A	9965144	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SWO-KM14-K	9940812	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SWO-KM14-A	9941480	
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SWO-K12-K	9948701	
SWO-K19-K	9937328	
SWO-K26-K	9937798	
SWO-KF19-K	9959886	
SWO-KG19-K	9950140	
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SWO-K10-A	9960543	
SWO-K12-A	9948702	
SWO-K14-A	9954959	
SWO-K19-A	9937329	
SWO-K21-A	9958100	
SWO-K26-A	9937799	
SWO-KF10-A	9961308	
SWO-KF14-A	9961307	
SWO-KF19-A	9959887	
SWO-KG19-A	9950144	
Sensore induttivo di prossimità		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

- ⓘ È possibile ordinare opzionalmente come gruppo completo un sistema di cambio con piastra adattatrice o modulo passante. Consultateci pure al riguardo.

Spina del cavo/prolunga del cavo



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

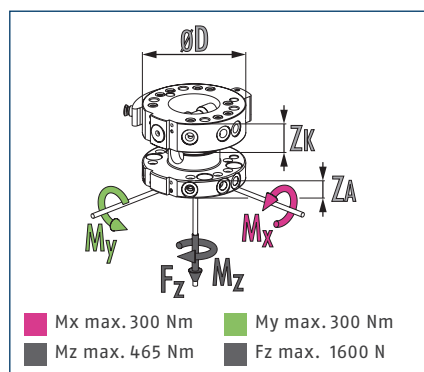
Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza [m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-10-SWK-19F-90	0302173	10
KV-3-SWK-19B-90	0302179	3
KV-3-SWK-26B-90	0302185	3
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
KV-5-SWK-26B-90	0302186	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
KV-3-SWA-26B-90	0302187	3
Connettore per cavo dritto, lato robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-10-SWK-19F-0	0302171	10
KV-3-SWK-19B-0	0302176	3
KV-3-SWK-26B-0	0302192	3
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
KV-5-SWK-26B-0	0302193	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3
KV-3-SWA-26B-0	0302184	3

- ⓘ Per maggiori informazioni e altre spine per cavi, consultare il capitolo "opzioni" del catalogo o visitare il nostro sito web.



Dimensioni e carichi massimi



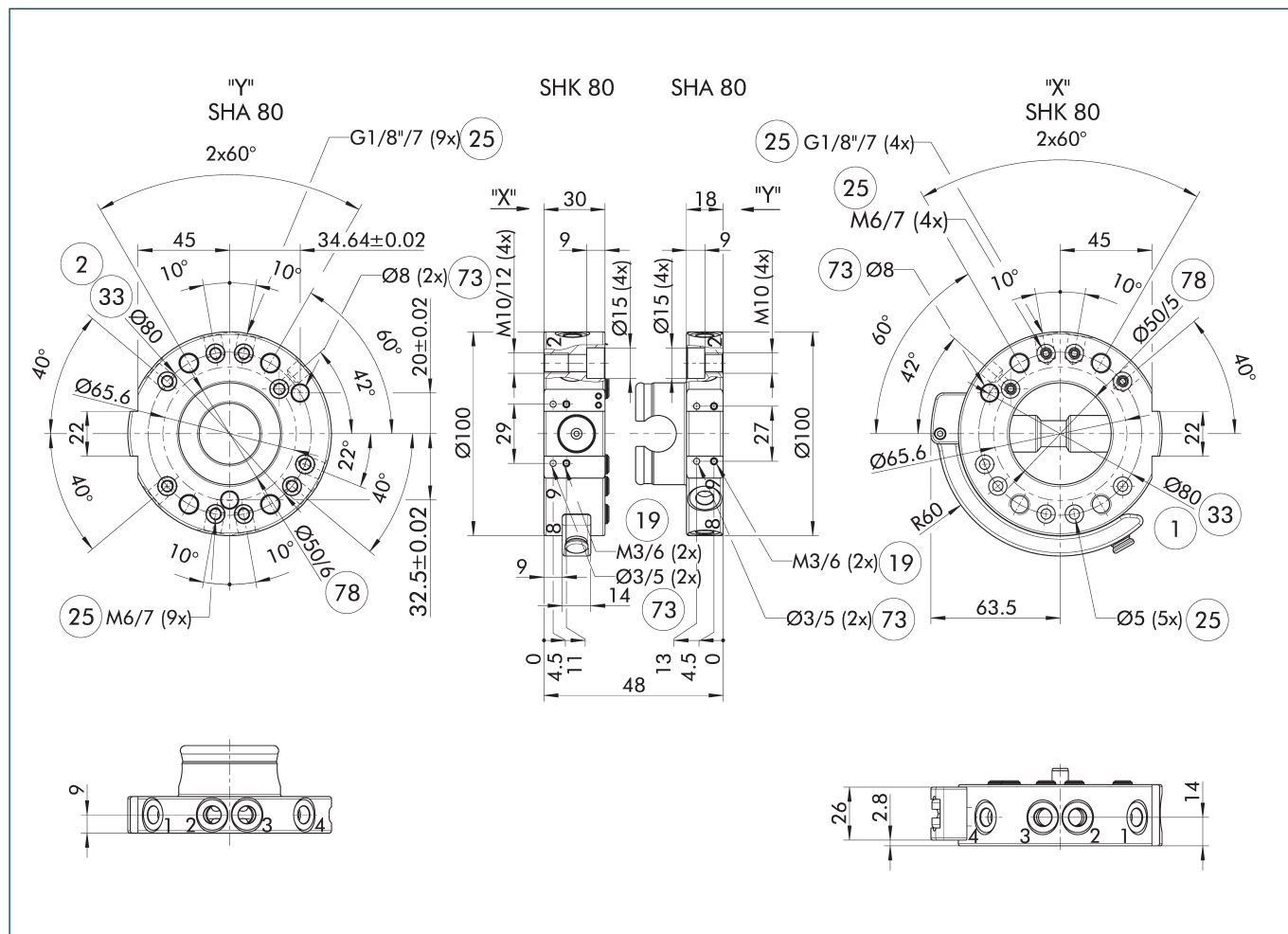
ⓘ Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

Dati tecnici

Descrizione		SHK-080-000-000	SHA-080-000-000
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		0310430	0310431
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	36	36
Rilevamento blocco		opzionale con set di montaggio	
Ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	0.74	0.35
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	1	1
Numero dei passanti pneumatici		9	9
Passanti per utilizzo radiale		4	9
Diametro circonferenza primitiva	[mm]	80	80
Flangia di raccordo conforme a		ISO 9409-1-80-6-M8	
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	100 x 30	100 x 18
Diagramma di collegamento viti		K sulla piastra adattatrice	K sulla piastra adattatrice

* Si noti che le altezze del master di cambio (ZK) e dell'adattatore di cambio (ZA) possono variare. La somma rappresenta l'altezza totale di un sistema di cambio accoppiato.

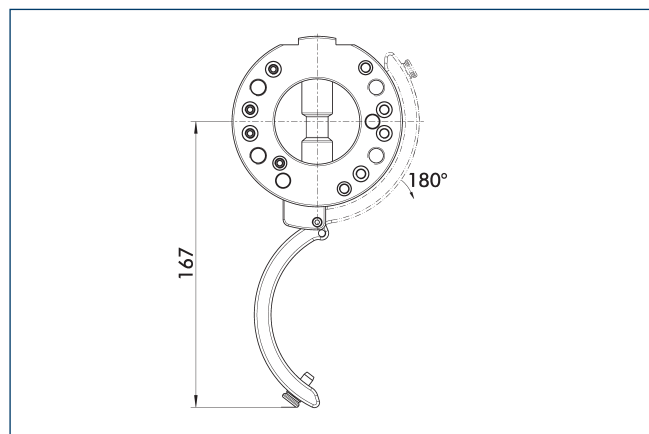
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

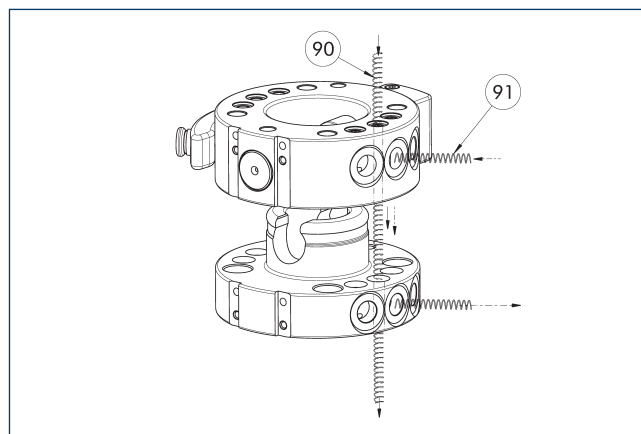
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ⑬ Superficie di avvitarmento per opzioni
- ⑮ Passanti pneumatici
- ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑦⑧ Sede per centraggio

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

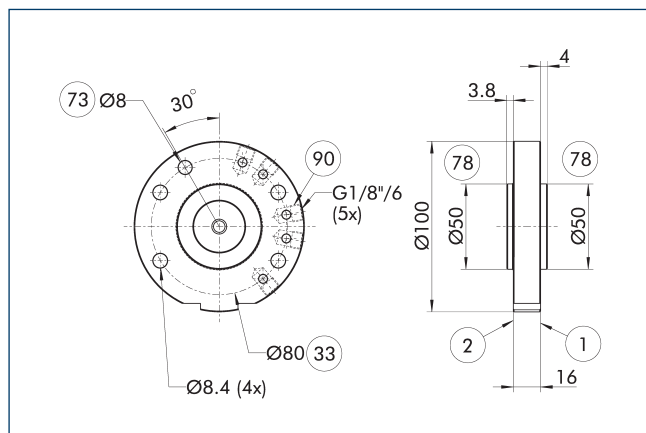
Passanti pneumatici



- ⑨① Passante assiale
- ⑨② Passante radiale

Il sistema di carico è dotato di passanti pneumatici. Sono utilizzabili senza tubi flessibili mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale). Alcuni passanti sono utilizzabili assialmente.

Piastra di adattamento ISO-A080-P-radiale



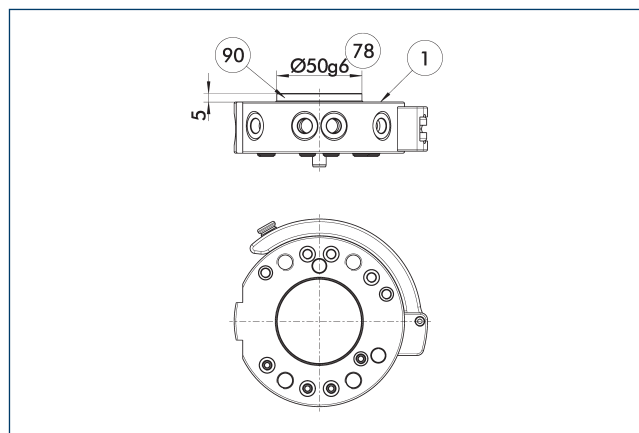
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑦⑧ Sede per centraggio
- ⑨⑩ Collegamenti per l'immissione di aria radiale

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID
Lato robot	
A-SHK-080-P-RADIAL	1391564

- ① Piastra di adattamento con collegamenti dell'aria radiali per l'utilizzo dei collegamenti dell'aria assiali integrati di SHK.

Disco di centraggio per SHK

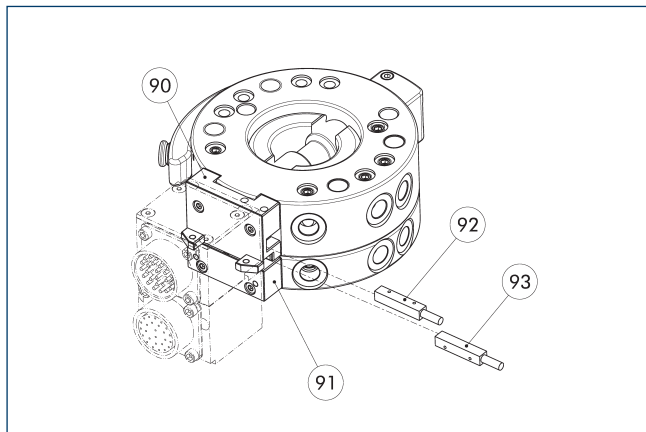


- ① Collegamento lato robot
- ⑦⑧ Sede per centraggio
- ⑨⑩ Disco di centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
A-HWK-080-BOSS	0302782

- ① Serve da anello di montaggio per il centraggio su interfacce meccaniche, ad esempio sul robot.

Accessori

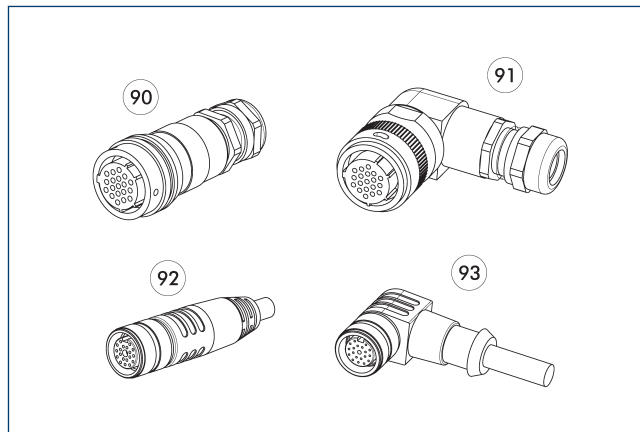


- 90 Piastra adattatrice lato robot 92 Sensore di bloccaggio
 91 Piastra adattatrice lato 93 Sensore presenza lato utensile
 utensile

Descrizione	ID	Descrizione
Lato robot		
SHK-080-AK0-K	1304759	Piastra adattatrice
Lato uscita		
SHA-080-AK0-K	1304762	Piastra adattatrice
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SWO-KE7-K	9960993	
SWO-KF6-K	9965143	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SWO-KE7-A	9960994	
SWO-KF6-A	9965144	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SWO-KM14-K	9940812	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SWO-KM14-A	9941480	
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SWO-K12-K	9948701	
SWO-K19-K	9937328	
SWO-K26-K	9937798	
SWO-KF19-K	9959886	
SWO-KG19-K	9950140	
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SWO-K10-A	9960543	
SWO-K12-A	9948702	
SWO-K14-A	9954959	
SWO-K19-A	9937329	
SWO-K21-A	9958100	
SWO-K26-A	9937799	
SWO-KF10-A	9961308	
SWO-KF14-A	9961307	
SWO-KF19-A	9959887	
SWO-KG19-A	9950144	
Sensore induttivo di prossimità		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

- ⓘ È possibile ordinare opzionalmente come gruppo completo un sistema di cambio con piastra adattatrice o modulo passante. Consultateci pure al riguardo.

Spina del cavo/prolunga del cavo



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

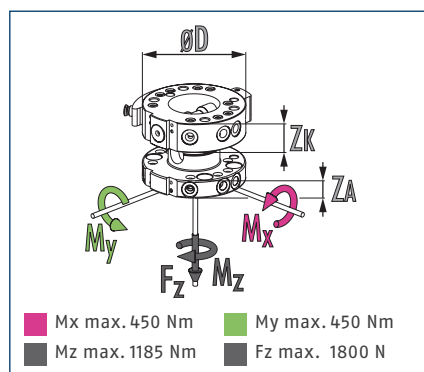
Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza
		[m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-10-SWK-19F-90	0302173	10
KV-3-SWK-26B-90	0302185	3
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
KV-5-SWK-26B-90	0302186	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
KV-3-SWA-26B-90	0302187	3
Connettore per cavo dritto, lato robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-10-SWK-19F-0	0302171	10
KV-3-SWK-26B-0	0302192	3
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
KV-5-SWK-26B-0	0302193	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3
KV-3-SWA-26B-0	0302184	3

- ⓘ Per maggiori informazioni e altre spine per cavi, consultare il capitolo "opzioni" del catalogo o visitare il nostro sito web.



Dimensioni e carichi massimi



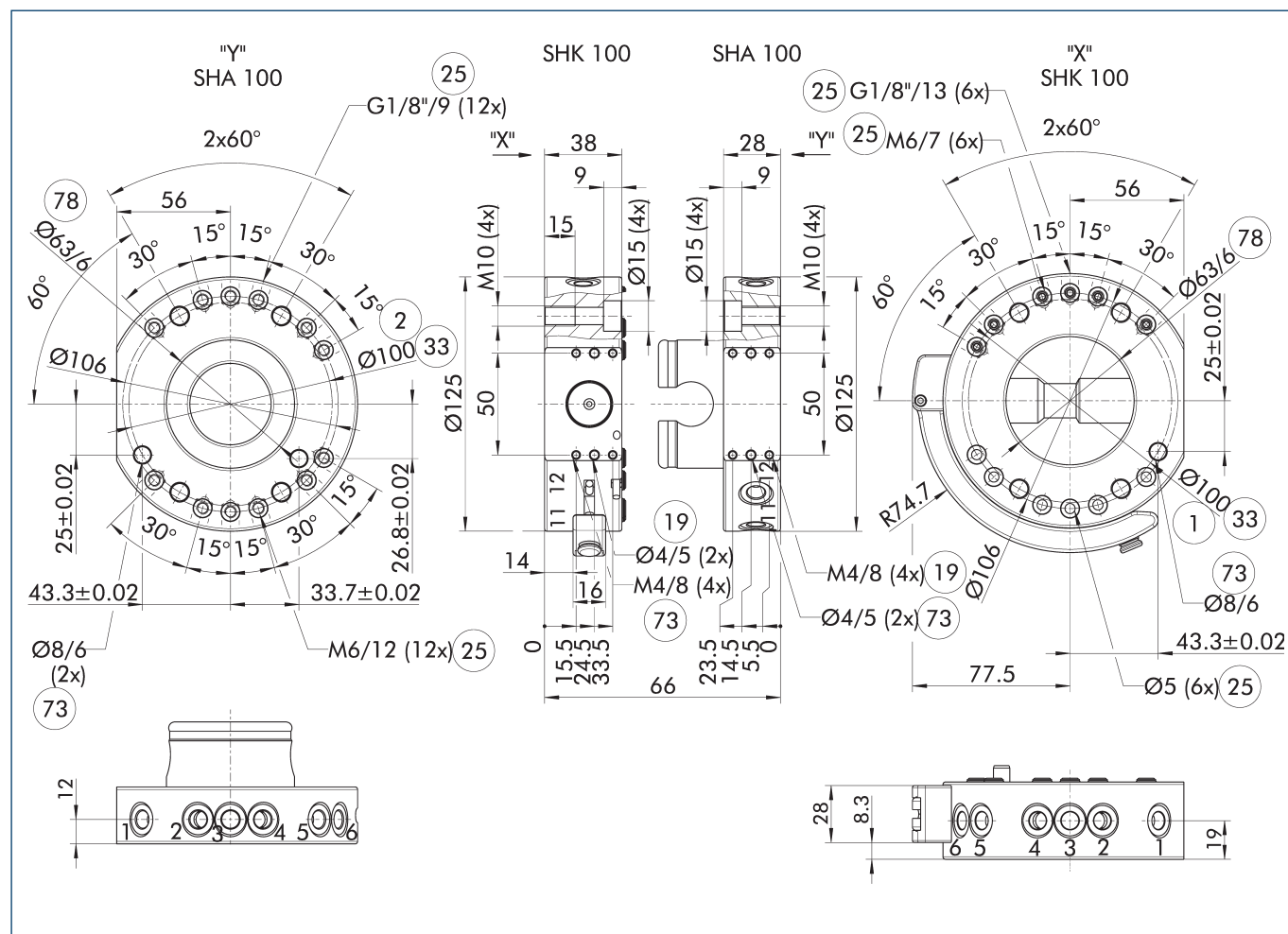
ⓘ Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

Dati tecnici

Descrizione		SHK-100-000-000	SHA-100-000-000
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		0310440	0310441
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	43	43
Rilevamento blocco		Opzionale	
Ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	1.3	0.55
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	1	1
Numero dei passanti pneumatici		12	12
Passanti per utilizzo radiale		6	12
Diametro circonferenza primitiva	[mm]	100	100
Flangia di raccordo conforme a		ISO 9409-1-100-6-M8	
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	125 x 38	125 x 28
Diagramma di collegamento viti		J	J

* Si noti che le altezze del master di cambio (ZK) e dell'adattatore di cambio (ZA) possono variare. La somma rappresenta l'altezza totale di un sistema di cambio accoppiato.

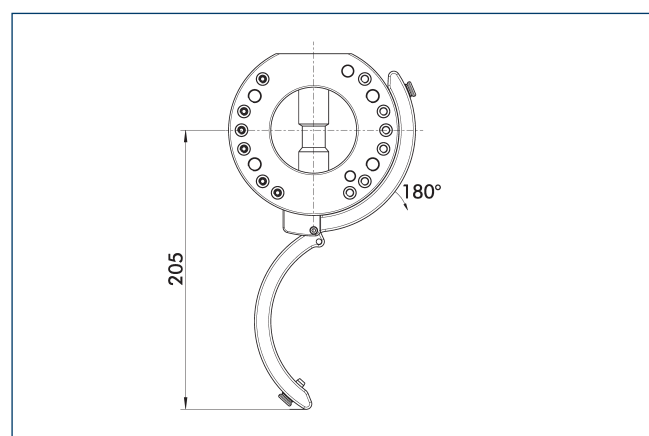
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

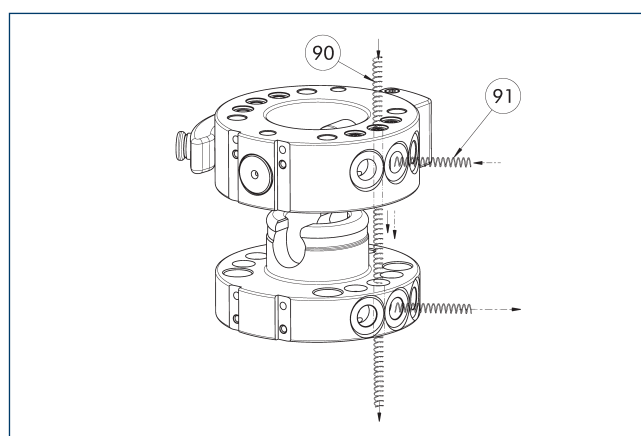
- | | |
|--|--|
| ① Collegamento lato robot | ③③ Circonferenza fori DIN ISO-9409 |
| ② Collegamento lato utensile | ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio |
| ⑱ Superficie di avvitarmento per opzioni | ⑦⑧ Sede per centraggio |
| ⑫⑫ Passanti pneumatici | |

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

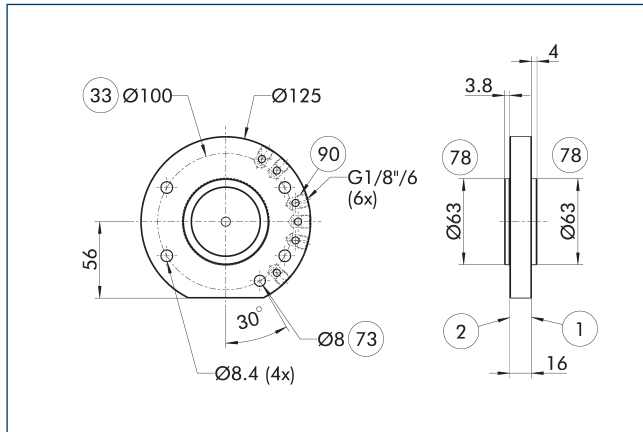
Passanti pneumatici



- | | |
|---------------------|---------------------|
| ⑨⑩ Passante assiale | ⑨① Passante radiale |
|---------------------|---------------------|

Il sistema di carico è dotato di passanti pneumatici. Sono utilizzabili senza tubi flessibili mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale). Alcuni passanti sono utilizzabili assialmente.

Piastra di adattamento ISO-A100-P-radiale



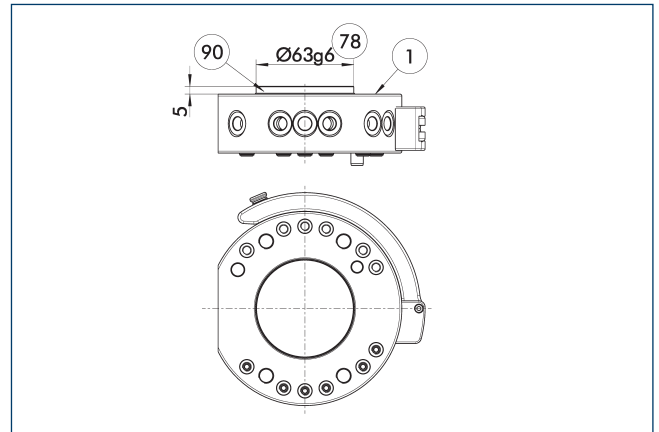
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑦⑧ Sede per centraggio
- ⑨⑩ Collegamenti per l'immissione di aria radiale

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID
Lato robot	
A-SHK-100-P-RADIAL	1391567

- ① Piastra di adattamento con collegamenti dell'aria radiali per l'utilizzo dei collegamenti dell'aria assiali integrati di SHK.

Disco di centraggio per SHK

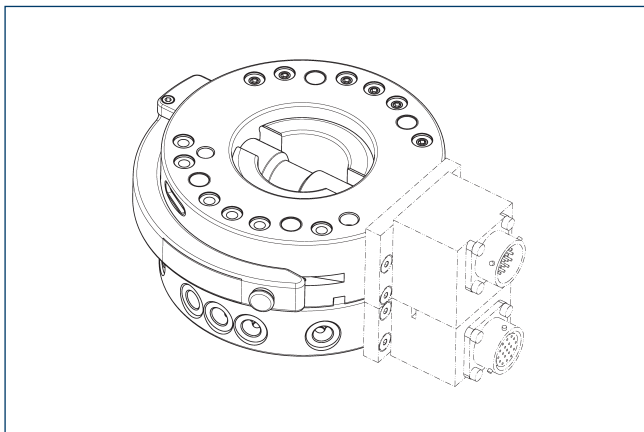


- ① Collegamento lato robot
- ⑦⑧ Sede per centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
A-HWK-100-BOSS	0302802

- ① Serve da anello di montaggio per il centraggio su interfacce meccaniche, ad esempio sul robot.

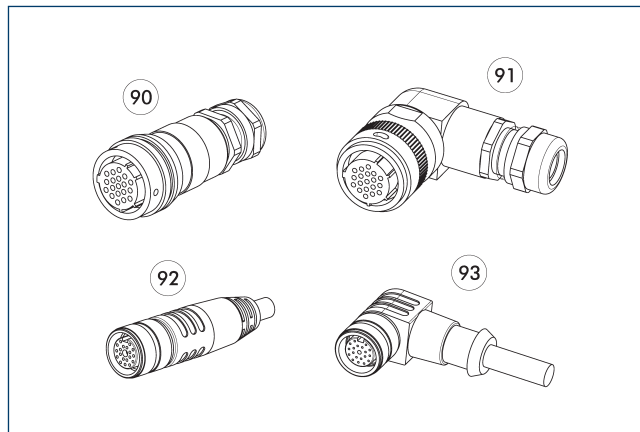
Modulo elettrico passante



Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SWO-RE5-K	9957444	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SWO-RE5-A	9957445	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SWO-MT8-K	9937157	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SWO-MT8-A	9937158	
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SWO-G19-K	9940649	19
SWO-R19-K	9935815	19
SWO-R26-K	9935819	26
SWO-R32-K	9941387	32
SWO-RF19-K	9948654	19
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SWO-G19-A	9940650	19
SWO-R19-A	9935816	19
SWO-R26-A	9935820	26
SWO-R32-A	9941388	32
SWO-RF19-A	9948657	19

① È possibile ordinare opzionalmente come gruppo completo un sistema di cambio con piastra adattatrice o modulo passante. Consultateci pure al riguardo.

Spina del cavo/prolunga del cavo



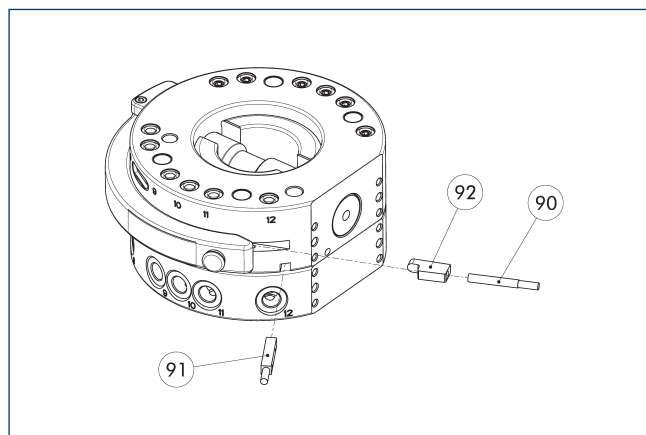
- ⑨⑩ Spina/presa dritta
- ⑨① Spina/presa angolare
- ⑨② Spina/presa dritta con cavo di prolunga
- ⑨③ Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza [m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-10-SWK-19F-90	0302173	10
KV-3-SWK-19B-90	0302179	3
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-10-SWK-19F-0	0302171	10
KV-3-SWK-19B-0	0302176	3
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Per maggiori informazioni e altre spine per cavi, consultare il capitolo "opzioni" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Monitoraggio grazie a sensori di prossimità induttivi



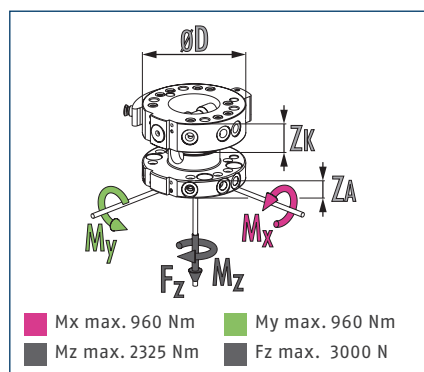
- 90 Sensore di bloccaggio IN 40-S-...
 91 Sensore di presenza del pezzo IN 5-S-...
 92 Un supporto sensore è contenuto nella fornitura

Descrizione	ID	Spesso combinato
Sensore induttivo di prossimità		
IN 40-S-M12	0301574	
IN 40-S-M8	0301474	
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	
Cavo di connessione		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
gancio per spina/presa		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Prolunga per cavo		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Distributori per sensori		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

- ① Per maggiori informazioni e altre prolunghe per cavi, consultare il capitolo "accessori" del catalogo o visitare il nostro sito web.



Dimensioni e carichi massimi



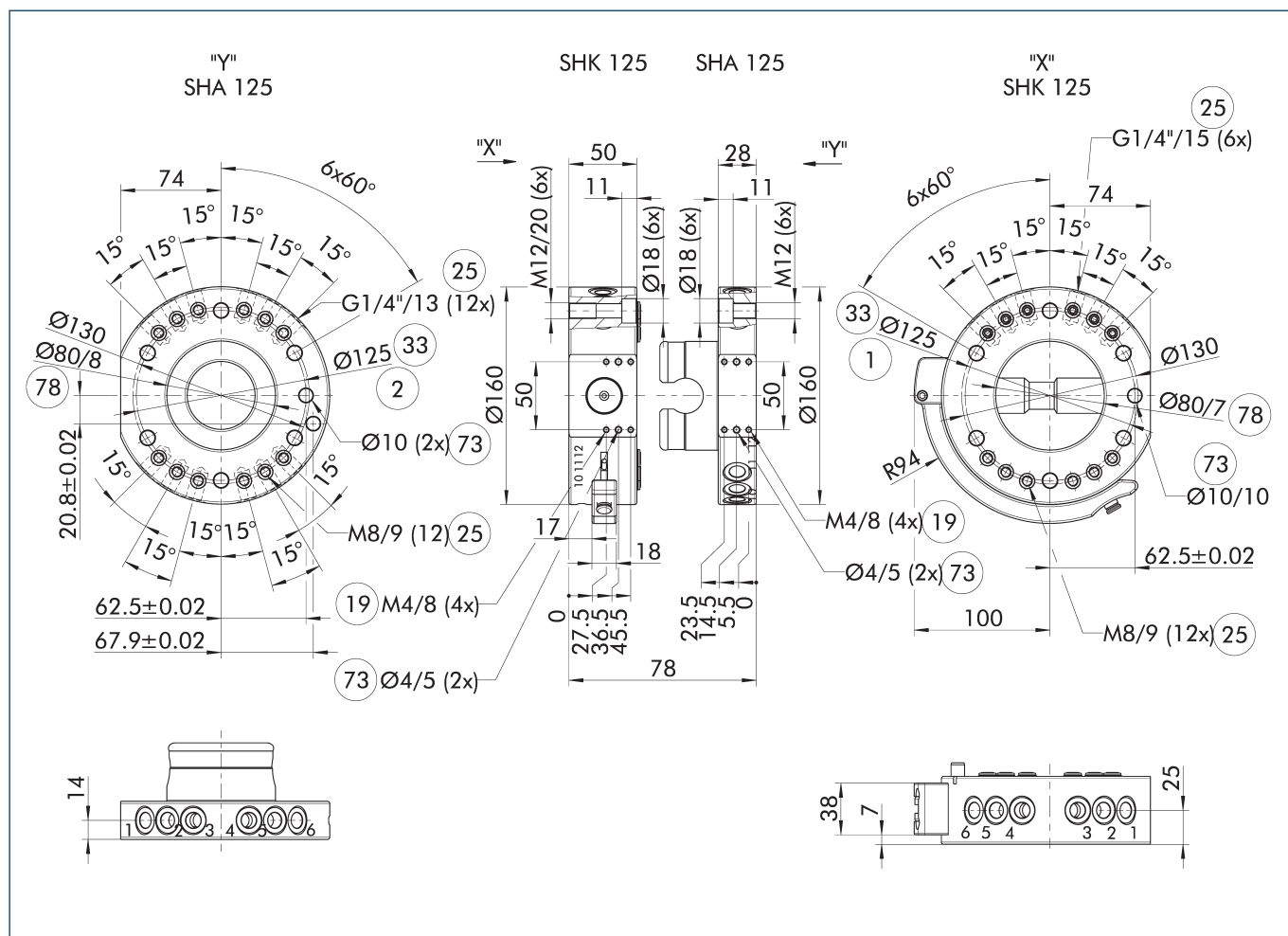
ⓘ Si tratta della somma massima di tutti i carichi che possono agire sul sistema di cambio senza che il perfetto funzionamento ne risenta.

Dati tecnici

Descrizione		SHK-125-000-000	SHA-125-000-000
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		0310450	0310451
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	58	58
Rilevamento blocco		Opzionale	
Ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	2.8	1.2
Distanza max. nel bloccaggio	[mm]	1	1
Numero dei passanti pneumatici		12	12
Passanti per utilizzo radiale		6	12
Diametro circonferenza primitiva	[mm]	125	125
Flangia di raccordo conforme a		ISO 9409-1-125-6-M10	
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]	160 x 50	160 x 28
Diagramma di collegamento viti		J	J

* Si noti che le altezze del master di cambio (ZK) e dell'adattatore di cambio (ZA) possono variare. La somma rappresenta l'altezza totale di un sistema di cambio accoppiato.

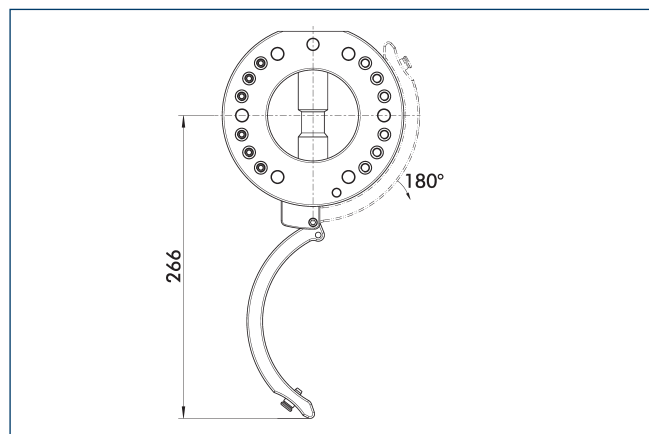
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

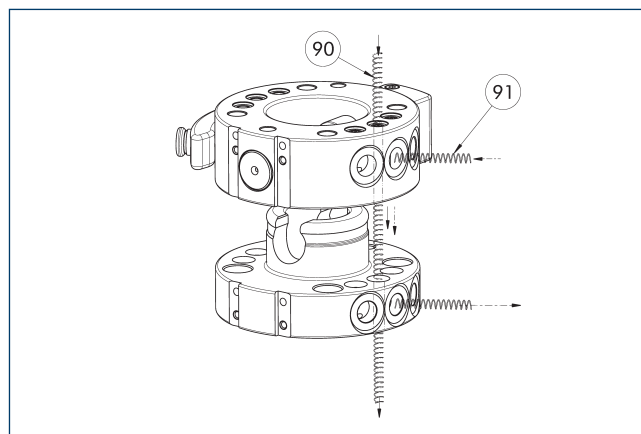
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ④ Superficie di avvitamento per opzioni
- ⑤ Passanti pneumatici
- ⑥ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑦ Sede per centraggio

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

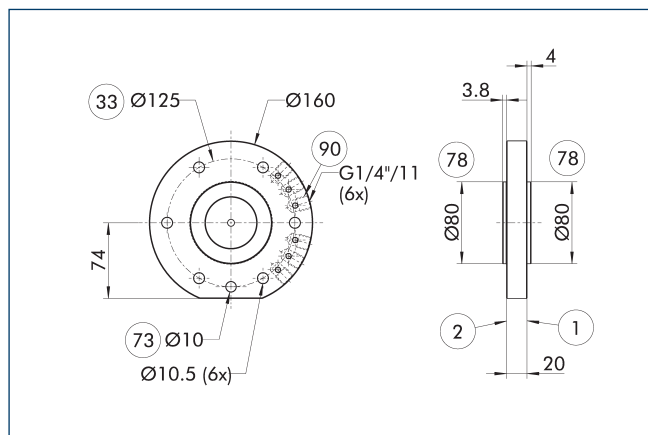
Passanti pneumatici



- ⑨⑩ Passante assiale
- ⑨① Passante radiale

Il sistema di carico è dotato di passanti pneumatici. Sono utilizzabili senza tubi flessibili mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale). Alcuni passanti sono utilizzabili assialmente.

Piastra di adattamento ISO-A125-P-radiale



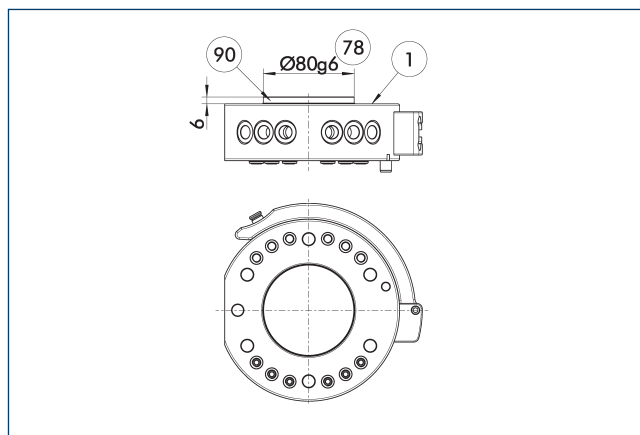
- ① Collegamento lato robot
- ② Collegamento lato utensile
- ③ Circonferenza fori DIN ISO-9409
- ⑦③ Accoppiamento per spine di centraggio
- ⑦⑧ Sede per centraggio
- ⑨⑩ Collegamenti per l'immissione di aria radiale

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID
Lato robot	
A-SHK-125-P-RADIAL	1391576

- ① Piastra di adattamento con collegamenti dell'aria radiali per l'utilizzo dei collegamenti dell'aria assiali integrati di SHK.

Disco di centraggio per SHK

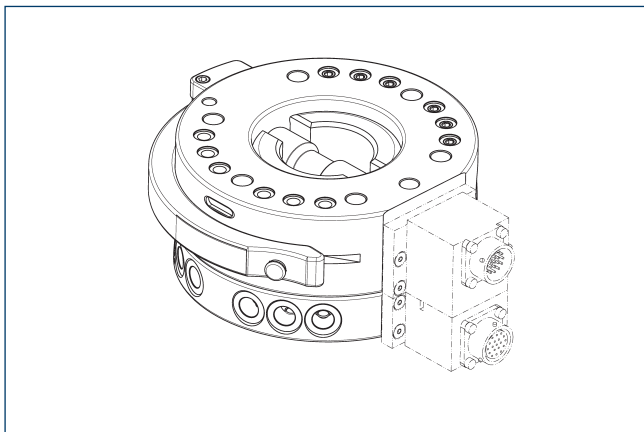


- ① Collegamento lato robot
- ⑦⑧ Sede per centraggio
- ⑨⑩ Disco di centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
A-HWK-125-BOSS	0302827

- ① Serve da anello di montaggio per il centraggio su interfacce meccaniche, ad esempio sul robot.

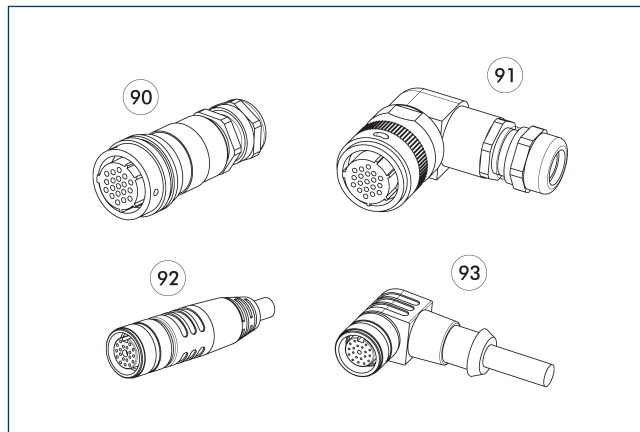
Modulo elettrico passante



Descrizione	ID	Num. Pin
Modulo passante per comunicazione sul lato robot		
SWO-RE5-K	9957444	
Modulo passante per comunicazione sul lato strumento		
SWO-RE5-A	9957445	
Modulo passante per alimentazione sul lato robot		
SWO-MT8-K	9937157	
Modulo passante per alimentazione sul lato strumento		
SWO-MT8-A	9937158	
Modulo passante per segnale sul lato robot		
SWO-G19-K	9940649	19
SWO-R19-K	9935815	19
SWO-R26-K	9935819	26
SWO-R32-K	9941387	32
SWO-RF19-K	9948654	19
Modulo passante per segnale sul lato strumento		
SWO-G19-A	9940650	19
SWO-R19-A	9935816	19
SWO-R26-A	9935820	26
SWO-R32-A	9941388	32
SWO-RF19-A	9948657	19

① È possibile ordinare opzionalmente come gruppo completo un sistema di cambio con piastra adattatrice o modulo passante. Consultateci pure al riguardo.

Spina del cavo/prolunga del cavo



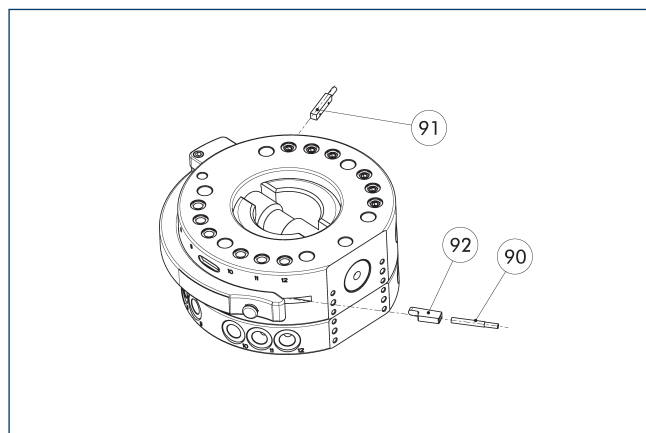
- ⑨⑩ Spina/presa dritta
- ⑨① Spina/presa angolare
- ⑨② Spina/presa dritta con cavo di prolunga
- ⑨③ Spina/presa angolare con cavo di prolunga

Altri diametri del gambo su richiesta.

Descrizione	ID	Lunghezza [m]
Connettore per cavo angolato, lato robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Connettore per cavo angolato, lato utensile		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Connettore per cavo angolato con cavo, lato robot		
KV-10-SWK-19F-90	0302173	10
KV-3-SWK-19B-90	0302179	3
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
Connettore per cavo angolato con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
Connettore per cavo dritto, lato robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Connettore per cavo dritto, lato utensile		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Connettore per cavo dritto con cavo, lato robot		
KV-10-SWK-19F-0	0302171	10
KV-3-SWK-19B-0	0302176	3
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
Connettore per cavo dritto con cavo, lato utensile		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Per maggiori informazioni e altre spine per cavi, consultare il capitolo "opzioni" del catalogo o visitare il nostro sito web.

Monitoraggio grazie a sensori di prossimità induttivi



- 90 Sensore di bloccaggio IN 40-S-...
- 91 Sensore di presenza del pezzo IN 5-S-...
- 92 Un supporto sensore è contenuto nella fornitura

Descrizione	ID	Spesso combinato
Sensore induttivo di prossimità		
IN 40-S-M12	0301574	
IN 40-S-M8	0301474	
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	
Cavo di connessione		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
gancio per spina/presa		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Prolunga per cavo		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
Distributori per sensori		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

- ① Per maggiori informazioni e altre prolunghe per cavi, consultare il capitolo "accessori" del catalogo o visitare il nostro sito web.



SCHUNK GmbH & Co. KG
Spann- und Greiftechnik

Bahnhofstr. 106 - 134
D-74348 Lauffen/Neckar
Tel. +49-7133-103-0
Fax +49-7133-103-2399
info@de.schunk.com
schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

