



Hand in hand for tomorrow

SCHUNK ®

Hoja de datos del producto

Sistema de cambio manual CMS

Flexible. Compacto. Intuitivo.

Sistema de cambio manual CMS

Sistema de cambio manual fácil de usar con una amplia gama de complementos

Campo de aplicación

Se adapta de forma ideal para el uso en la producción flexible y el montaje de productos con un rango completo de variantes en las que son necesarios cambios manuales fiables. El sistema es adecuado tanto para robots como para aplicaciones estacionarias.

Ventajas y beneficios

Serie con seis tamaños para la selección óptima del tamaño y un amplio campo de aplicaciones

Patrón de montaje ISO para el montaje fácil en la mayoría de robots, sin placas adaptadoras adicionales

Amplia gama de módulos de señales, neumáticos, de fluidos y de comunicación puede atornillarse directamente para opciones de transmisión de energía universales

Mecanismo de bloqueo y control de presencia opcionales integrado en la carcasa para todos los tamaños

Pasos de aire integrados para una fuente de alimentación fiable de los módulos de manipulación y herramientas con neumática y vacío, puede utilizarse radial y axialmente

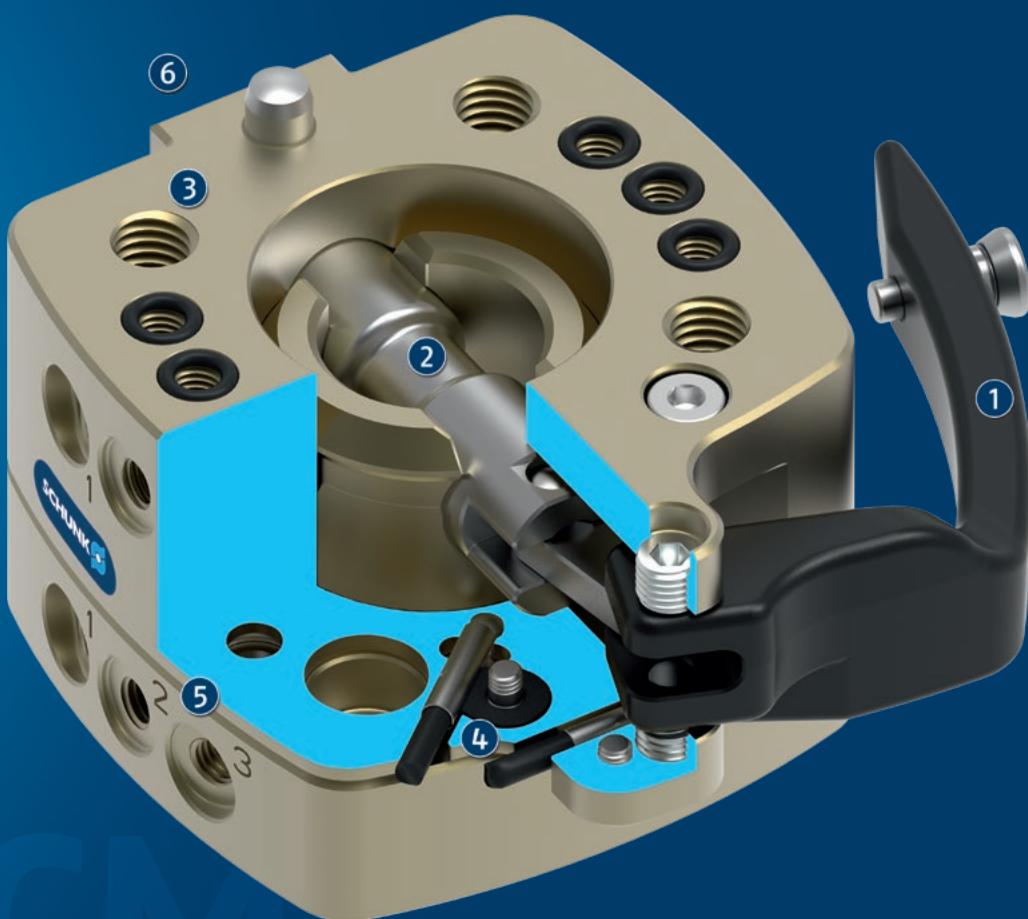
Versión básica sin paso de aire integrado ni opción de sensor disponible para aplicaciones sencillas y de bajo coste



Descripción de funcionamiento

El sistema de cambio manual (CWS) se compone de un cabezal de cambio (CMS-K) y un adaptador de cambio (CMS-A). Cerrando la palanca manual se bloquea el cabezal de cambio en unión positiva y sin juego con el adaptador de cambio mediante un bulón y sin necesidad de utilizar herramientas. Abriendo la palanca manual se desbloquea el sistema, permitiendo que se pueda retirar el adaptador

de cambio. Los efectores finales pueden alimentarse con aire comprimido o con vacío a través de pasos neumáticos integrados. Además, existe una variante de construcción idéntica sin pasos neumáticos y sin posibilidad de consulta (CMS-B). En ambas variantes de producto, la herramienta puede alimentarse con otros medios, como señales eléctricas o fluidos, a través de módulos opcionales.



① Palanca de bloqueo

Tecnología de eficacia probada para el accionamiento manual sin herramientas adicionales

② Perno de bloqueo

fabricado con acero inoxidable para un bloqueo fácil y seguro

③ Patrón de montaje ISO

Lado del adaptador y del cabezal para el montaje sencillo en la mayoría de tipos de robots, sin necesidad de placas adaptadoras adicionales

④ Control de presencia del bloqueo y de la herramienta integrado

opcional, para un proceso fiable de detección del estado de bloqueo y de la presencia de herramientas

⑤ Paso neumático integrado

todas pueden utilizarse radial y axialmente para neumática y vacío.

⑥ Superficie atornillable estandarizada para el montaje directo de módulos eléctricos, neumáticos y de fluidos

Permite la transmisión de energía versátil para controlar una amplia gama de herramientas

Información general sobre la serie

Accionamiento: Manual, mediante palanca de bloqueo

Principio de funcionamiento: El cabezal y el adaptador se bloquean y se desbloquean mediante un bulón accionando la palanca manual.

Carcasa: La carcasa se ha fabricado con una aleación de aluminio anodizado duro y altamente resistente. Los componentes funcionales están hechos de acero inoxidable templado.

Garantía: 24 meses

Condiciones ambientales extremas: Tenga en cuenta que el uso en condiciones ambientales extremas (p. ej.: en la zona del refrigerante, con polvo de fundición o de pulido) puede acortar considerablemente la vida útil de estas unidades y, por lo tanto, no podemos asumir la garantía. Sin embargo, en muchos casos disponemos de la solución adecuada. Si necesita ayuda, póngase en contacto con nosotros.

Peso de manipulación: es el peso de la carga total colocada en la brida. Durante el diseño, debe prestarse atención a las fuerzas y los momentos admisibles. Tenga en cuenta que exceder el peso de manipulación recomendado acortará su vida útil.



Ejemplo de aplicación

Herramienta para la manipulación y el montaje de piezas pequeñas y medianas, compuesta por un sistema de cambio manual y un gripper.

- ① Sistema de cambio manual CMS
- ② Pinza paralela de 2 dedos PGN-plus-P con dedos prensores personalizados

- ③ Pinza paralela de 2 dedos MPG-plus con dedos prensores personalizados

SCHUNK le ofrece más...

Estos componentes consiguen una mayor rentabilidad del producto. La integración adecuada para la máxima funcionalidad, flexibilidad, fiabilidad y producción controlada.



Distribuidor rotatorio



Unidad de compensación



Sensor anticolisión y contra sobrecarga



Pinza universal



Sensor inductivo de proximidad



Módulos opcionales COS

ⓘ Encontrará más información sobre estos productos en las siguientes páginas o en www.schunk.com.

Opciones e información especial

Versión básica: versión simplificada sin canales de aire integrados y sin posibilidades de consulta para la máxima economía.

Versión SHA (-N): con el mismo esquema de uniones roscadas en el lado de la herramienta que el producto predecesor SHA.

Permite la sustitución sencilla de los sistemas SHS existentes por el CMS sin cambiar las herramientas específicas del cliente. La versión SHA solo difiere del diseño básico en el lado del adaptador (CMS-A).

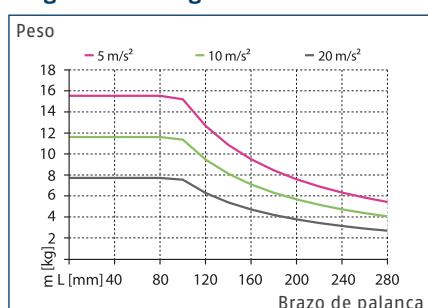
Lubricación de calidad alimentaria: El producto contiene de serie lubricantes aptos para uso alimentario. Los requisitos de la norma EN 1672-2:2020 no se cumplen en su totalidad. Los certificados NSF correspondientes están disponibles en <https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp> utilizando la información sobre lubricantes que figura en el manual de instrucciones.

CMS 040

Sistema de cambio manual

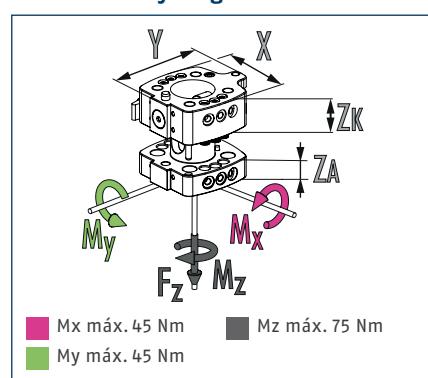


Diagrama de carga



Máximo peso de manipulación en función de la aceleración y del brazo de palanca (por M_x/M_y). El diagrama no sustituye al diseño técnico.

Dimensiones y cargas máximas



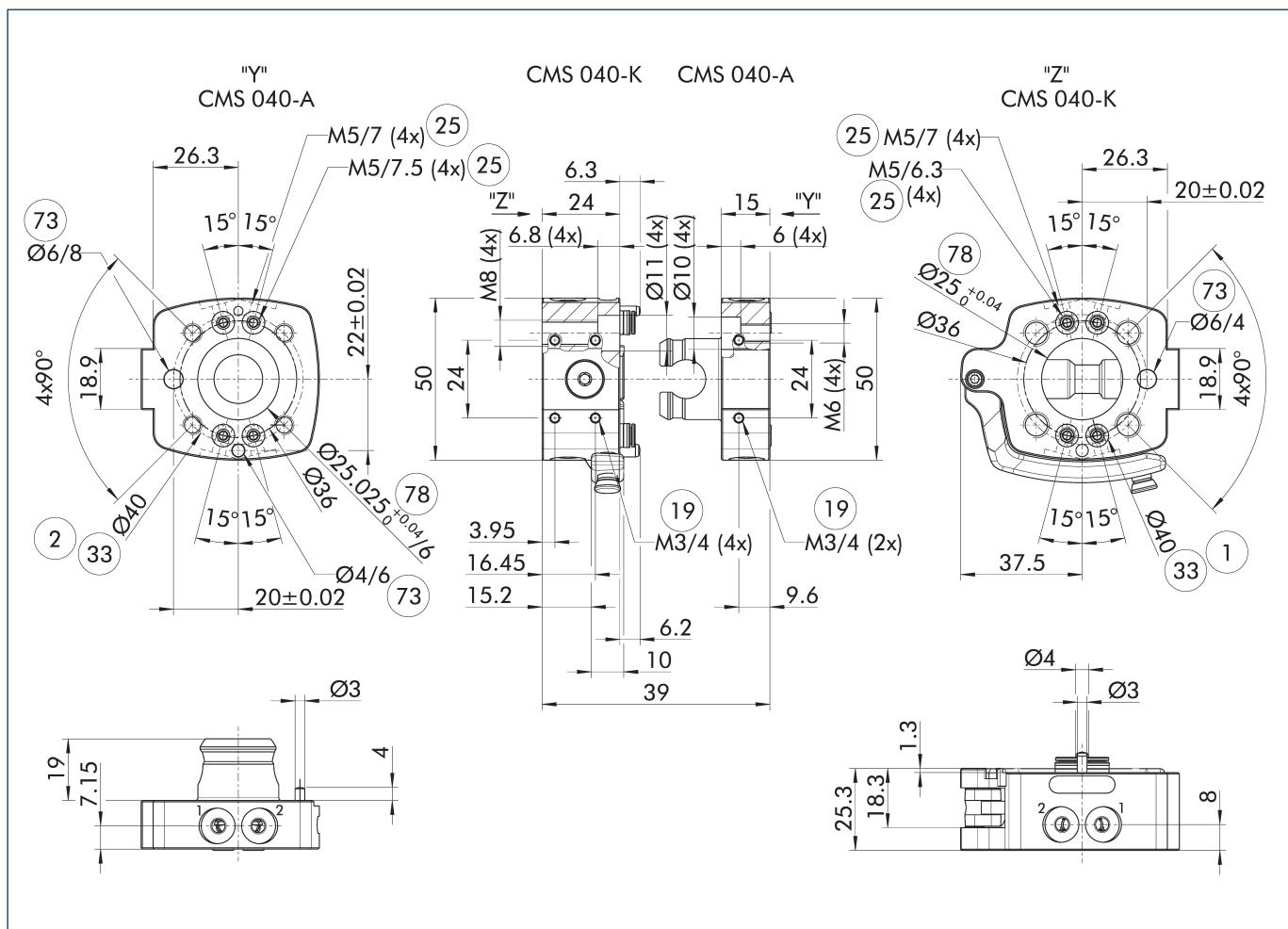
ⓘ Esta es la suma de todas las cargas estáticas cuya acción está permitida sobre el sistema de cambio para garantizar un funcionamiento libre de errores.

Datos técnicos

| Denominación | CMS 040-K | CMS 040-A |
|---|-------------------------------------|---------------------------------------|
| ID | Cabezal de cambio manual 1545243 | Adaptador de cambio manual 1545265 |
| Peso de la pieza recomendado | [kg] 9 | 9 |
| Detección de bloqueo | opcional | |
| Consulta de presencia de herramienta | opcional | |
| Precisión de repetición | [mm] 0.02 | 0.02 |
| Peso | [kg] 0.16 | 0.09 |
| Número de pasos neumáticos | 4 | 4 |
| Pasos de alimentación para uso radial | 4 | 4 |
| Rosca de conexión de aire del paso neumático (radial) | M5 | M5 |
| Brida de conexión en el lado del robot | ISO 9409-1-40-4-M6 | |
| Brida de acoplamiento, lado de la herramienta | | ISO 9409-1-40-4-M6 |
| Dimensiones X x Y x Z* | [mm] 50/67.5/24 | 50/55/15 |
| Temperatura ambiente mín./máx. | [°C] 5/60 | 5/60 |
| Dimensiones Ø D x Z* | [mm] | - x 15 |
| Esquema de conexión de los tornillos | S7 | S7 |
| máx. fuerza de tensión estática Fz | [N] 700 | 700 |
| Momento dinámico máx. Mx/My | [Nm] 22.5 | 22.5 |
| Momento dinámico máx. Mz | [Nm] 15 | 15 |
| Opciones y características | | |
| Versión básica | CMS 040-K-B | CMS 040-A-B |
| ID | 1545285 | 1545287 |
| Detección de bloqueo | no posible | |
| Peso | [kg] 0.16 | 0.09 |
| Versión SHA (-N) | | CMS 040-A-N |
| ID | | 1545281 |
| Peso | [kg] | 0.09 |
| Conexión del lado herramienta | | Ø40, 4xM8 |

* Téngase en cuenta que las alturas del cabezal de cambio (ZK) y el adaptador de cambio (ZA) son diferentes. La suma representa la altura total de un sistema de cambio acoplado.

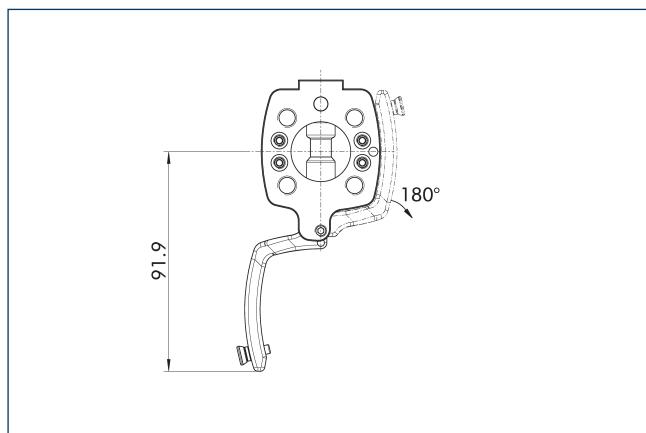
Vista principal



Detección de la posición bloqueada

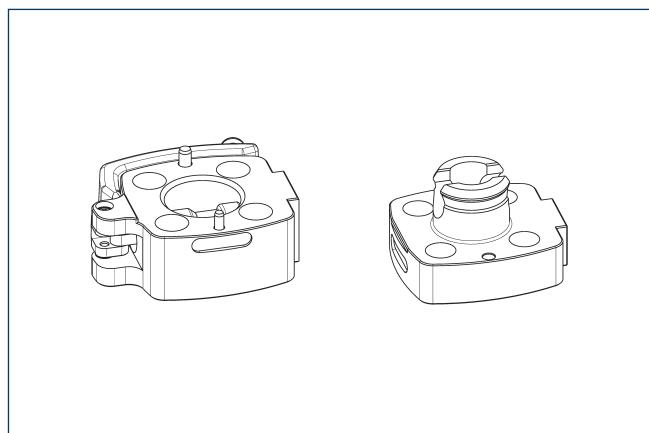
- | | |
|---|-------------------------------------|
| ① Conexión del lado del robot | ⑬ Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ② Conexión del lado herramienta | ⑭ Ajuste para pasador de centrage |
| ⑯ Superficie de atornillado para opciones | ⑮ Ajuste para el centrage |
| ㉕ Pasos neumáticos | |

Contorno perturbante al bloquear o desbloquear



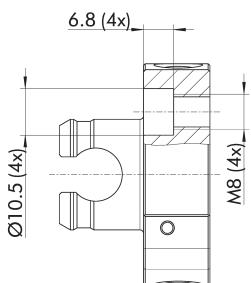
La imagen muestra el contorno con interferencias durante los procesos de bloqueo y desbloqueo. Los valores indicados pueden variar en función del ángulo de apertura de la palanca de bloqueo.

Versión básica (-B)



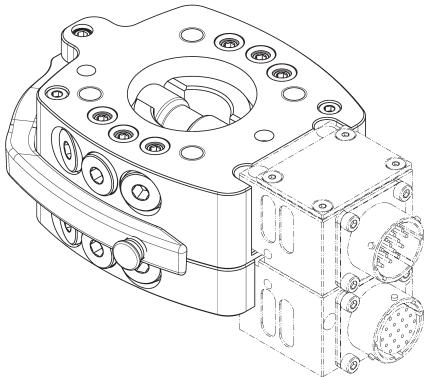
La versión básica es una variante simplificada del diseño básico sin pasos de aire integrados y sin posibilidades de consulta.

Versión SHA (-N)



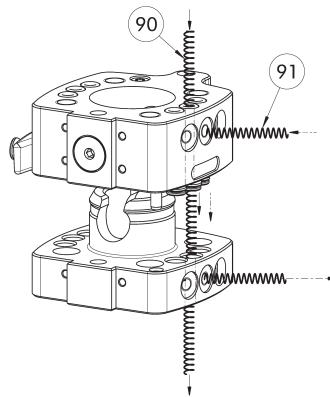
La versión SHA tiene el mismo patrón de atornillado en el lado de la herramienta que el producto predecesor SHS. De este modo, los sistemas SHS existentes pueden ser sustituidos por el CMS sin cambiar las herramientas.

Módulo de paso eléctrico



① Para obtener información detallada, consulte el capítulo "COS" del catálogo o visite schunk.com.

Paso neumático

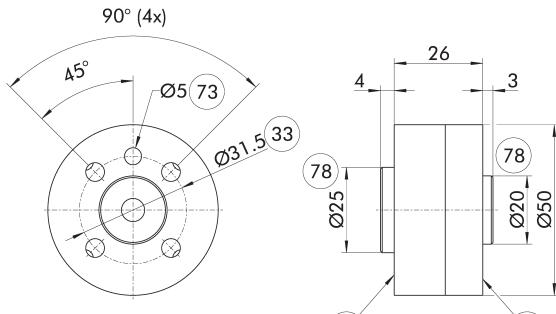


⑩ Paso de alimentación axial

⑪ Paso de alimentación radial

El sistema de cambio presenta conducciones para la neumática o vacío integrados en la carcasa. Pueden utilizarse sin mangueras mediante la placa adaptadora (axial) o con una manguera (radial).

Placa adaptadora ISO-31,5



① Conexión del lado del robot

② Conexión del lado herramienta

③ Círculo de orificios DIN
ISO-9409

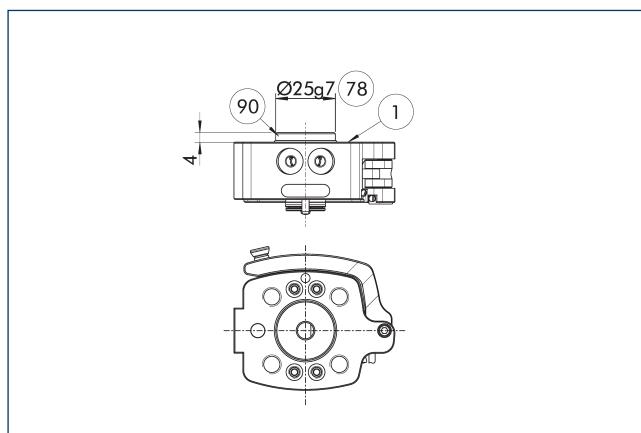
⑦ Ajuste para pasador de
centraje

⑧ Ajuste para el centraje

Placa adaptadora del lado del robot

| Denominación | ID |
|---------------------|---------|
| Placa adaptadora | |
| AKO ISO31,5/CMS040K | 1644713 |

Collar de centraje en CMS-K

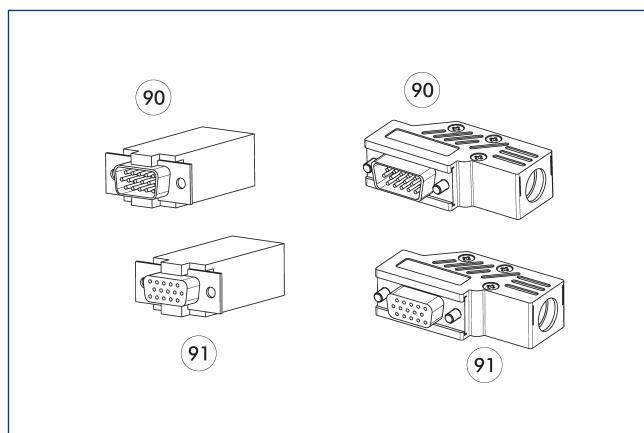


- ① Conexión del lado del robot ⑨⓪ Disco de centraje
⑦❸ Ajuste para el centraje

| Denominación | ID |
|---------------------------------|---------|
| Disco de centraje | |
| ZB-CMS-040-K COLLAR DE CENTRADO | 1574471 |

ⓘ Sirve como anillo de ajuste para el centrado en interfaces mecánicas, por ejemplo, en el robot

Conector del cable

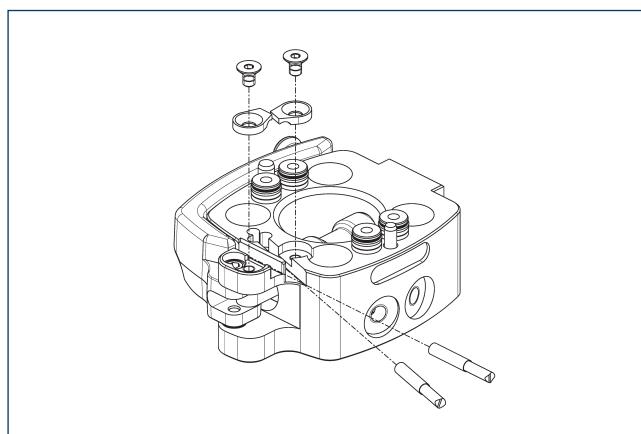


- ⑨⓪ Conector Sub-D ⑨❻ Conector Sub-D

| Denominación | ID |
|---|---------|
| Conector de cable angular, lado del robot | |
| KAS-A15-K-90 | 0301301 |
| Conector de cable angular, lado de la herramienta | |
| KAS-A15-A-90 | 0301302 |
| Conector de cable recto, lado del robot | |
| KAS-A15-K-0 | 0301264 |
| Conector de cable recto, lado de la herramienta | |
| KAS-A15-A-0 | 0301265 |
| Prolongaciones de cable | |
| KA BG08-L 8AP-0500 | 0302180 |
| KA BW08-L 8AP-0500 | 0302182 |
| KA SG08-L 8AP-0200 | 0302181 |
| KA SW08-L 8AP-0200 | 0302183 |

ⓘ Encontrará información detallada y más conectores de cables en schunk.com

Supervisión mediante interruptores de proximidad inductivos



El CMS-K está preparado para la detección del mecanismo de bloqueo y para la presencia de herramientas. Para es necesario un juego de montaje respectivamente. Cada juego de montaje incluye un sensor y un soporte, incl. un tornillo.

| Denominación | ID |
|----------------|---------|
| Lado robot | |
| AS-CMS-K-IN3OK | 1548743 |

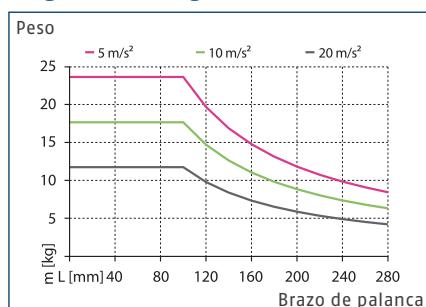
ⓘ El juego de montaje es opcional y se debe solicitar por separado como un accesorio.

CMS 050

Sistema de cambio manual

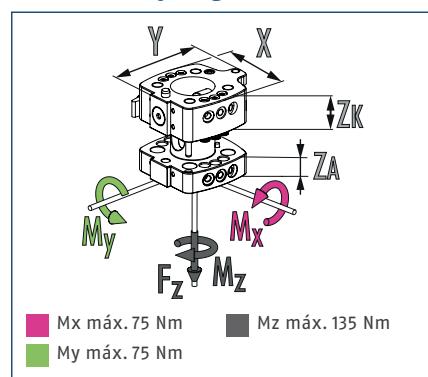


Diagrama de carga



Máximo peso de manipulación en función de la aceleración y del brazo de palanca (por M_x/M_y). El diagrama no sustituye al diseño técnico.

Dimensiones y cargas máximas

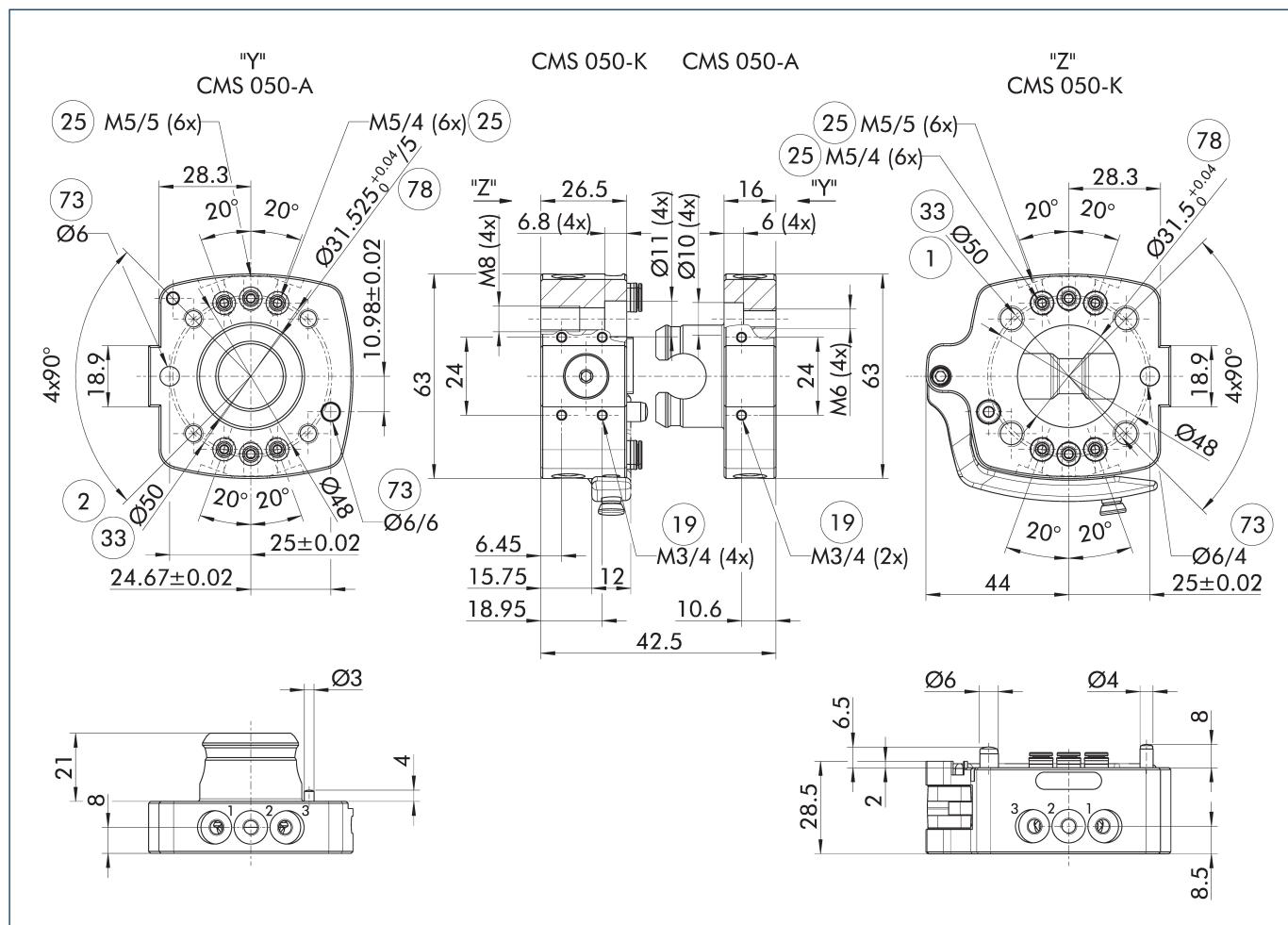


ⓘ Esta es la suma de todas las cargas estáticas cuya acción está permitida sobre el sistema de cambio para garantizar un funcionamiento libre de errores.

Datos técnicos

| Denominación | CMS 050-K | CMS 050-A |
|---|-------------------------------------|---------------------------------------|
| ID | Cabezal de cambio manual 1545289 | Adaptador de cambio manual 1545310 |
| Peso de la pieza recomendado | [kg] 11 | 11 |
| Detección de bloqueo | opcional | |
| Consulta de presencia de herramienta | opcional | |
| Precisión de repetición | [mm] 0.02 | 0.02 |
| Peso | [kg] 0.27 | 0.14 |
| Número de pasos neumáticos | 6 | 6 |
| Pasos de alimentación para uso radial | 6 | 6 |
| Rosca de conexión de aire del paso neumático (radial) | M5 | M5 |
| Brida de conexión en el lado del robot | ISO 9409-1-50-4-M6 | |
| Brida de acoplamiento, lado de la herramienta | | ISO 9409-1-50-4-M6 |
| Dimensiones X x Y x Z* | [mm] 63/75.5/26.5 | 63/63/16 |
| Temperatura ambiente mín./máx. | [°C] 5/60 | 5/60 |
| Dimensiones Ø D x Z* | [mm] | - x 16 |
| Esquema de conexión de los tornillos | S7 | S7 |
| máx. fuerza de tensión estática Fz | [N] 900 | 900 |
| Momento dinámico máx. Mx/My | [Nm] 35 | 35 |
| Momento dinámico máx. Mz | [Nm] 27 | 27 |
| Opciones y características | | |
| Versión básica | CMS 050-K-B | CMS 050-A-B |
| ID | 1545314 | 1545315 |
| Detección de bloqueo | no posible | |
| Peso | [kg] 0.27 | 0.15 |
| Versión SHA (-N) | | CMS 050-A-N |
| ID | | 1545313 |
| Peso | [kg] | 0.14 |
| Conexión del lado herramienta | | Ø50, 4xM8 |

* Téngase en cuenta que las alturas del cabezal de cambio (ZK) y el adaptador de cambio (ZA) son diferentes. La suma representa la altura total de un sistema de cambio acoplado.

Vista principal

Detección de la posición bloqueada

① Conexión del lado del robot

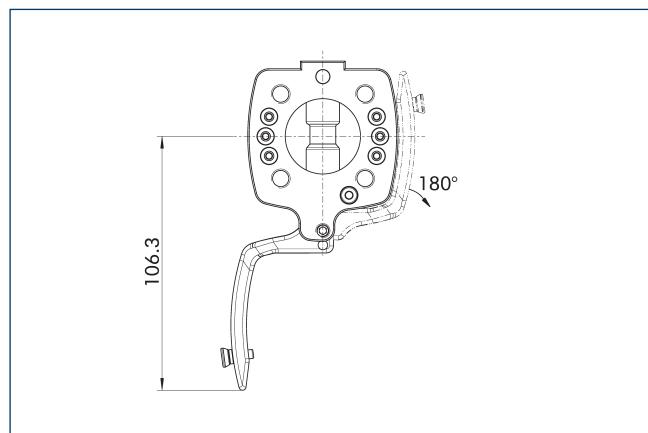
② Conexión del lado herramienta

⑯ Superficie de atornillado para opciones

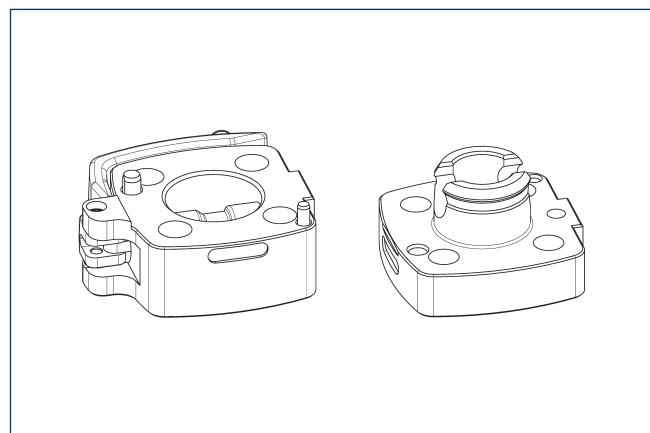
㉕ Pasos neumáticos

㉓ Círculo de orificios DIN
ISO-9409㉗ Ajuste para pasador de
centraje

㉘ Ajuste para el centraje

Contorno perturbante al bloquear o desbloquear

La imagen muestra el contorno con interacciones durante los procesos de bloqueo y desbloqueo. Los valores indicados pueden variar en función del ángulo de apertura de la palanca de bloqueo.

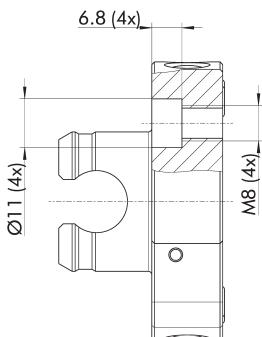
Versión básica (-B)

La versión básica es una variante simplificada del diseño básico sin pasos de aire integrados y sin posibilidades de consulta.

CMS 050

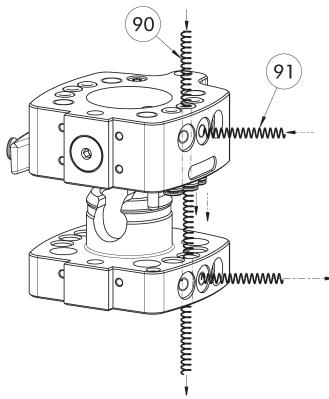
Sistema de cambio manual

Versión SHA (-N)



La versión SHA tiene el mismo patrón de atornillado en el lado de la herramienta que el producto predecesor SHS. De este modo, los sistemas SHS existentes pueden ser sustituidos por el CMS sin cambiar las herramientas.

Paso neumático

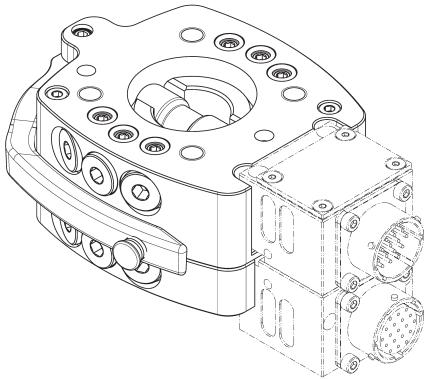


⑩ Paso de alimentación axial

⑪ Paso de alimentación radial

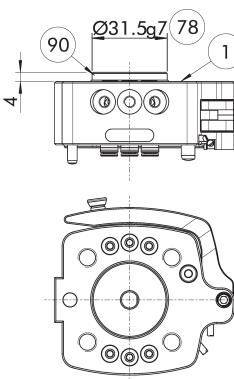
El sistema de cambio presenta conducciones para la neumática o vacío integrados en la carcasa. Pueden utilizarse sin mangueras mediante la placa adaptadora (axial) o con una manguera (radial).

Módulo de paso eléctrico



① Para obtener información detallada, consulte el capítulo "COS" del catálogo o visite schunk.com.

Collar de centraje en CMS-K



① Conexión del lado del robot

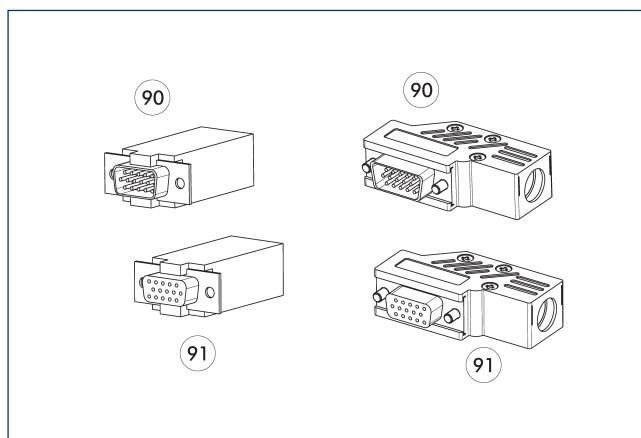
⑩ Disco de centraje

⑧ Ajuste para el centraje

| Denominación | ID |
|---------------------------------|---------|
| Disco de centraje | |
| ZB-CMS-050-K COLLAR DE CENTRADO | 1574472 |

① Sirve como anillo de ajuste para el centrado en interfaces mecánicas, por ejemplo, en el robot

Conector del cable



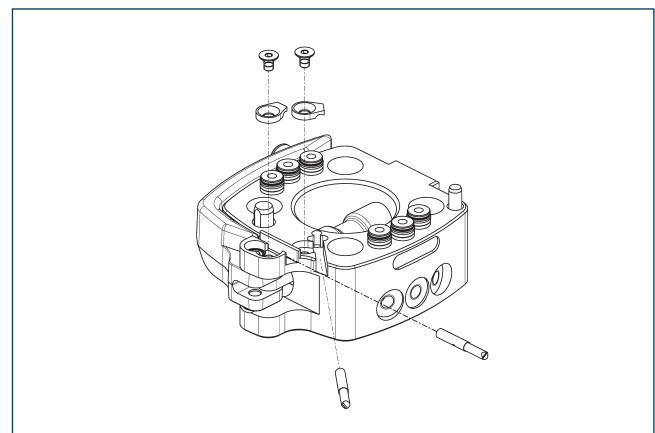
⑩ Conector Sub-D

⑪ Conector Sub-D

| Denominación | ID | |
|---|---------|--|
| Conector de cable angular, lado del robot | | |
| KAS-A15-K-90 | 0301301 | |
| Conector de cable angular, lado de la herramienta | | |
| KAS-A15-A-90 | 0301302 | |
| Conector de cable recto, lado del robot | | |
| KAS-A15-K-0 | 0301264 | |
| Conector de cable recto, lado de la herramienta | | |
| KAS-A15-A-0 | 0301265 | |
| Prolongaciones de cable | | |
| KA BG08-L 8AP-0500 | 0302180 | |
| KA BW08-L 8AP-0500 | 0302182 | |
| KA SG08-L 8AP-0200 | 0302181 | |
| KA SW08-L 8AP-0200 | 0302183 | |

ⓘ Encontrará información detallada y más conectores de cables en schunk.com

Supervisión mediante interruptores de proximidad inductivos



El CMS-K está preparado para la detección del mecanismo de bloqueo para la presencia de herramientas. Para es necesario un juego de montaje respectivamente. Cada juego de montaje incluye un sensor y un soporte, incl. un tornillo.

| Denominación | ID | |
|----------------|---------|--|
| Lado robot | | |
| AS-CMS-K-IN30K | 1548743 | |

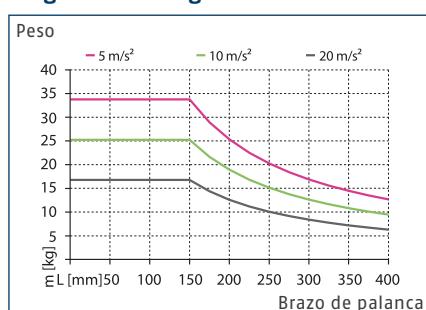
ⓘ El juego de montaje es opcional y se debe solicitar por separado como un accesorio.

CMS 063

Sistema de cambio manual

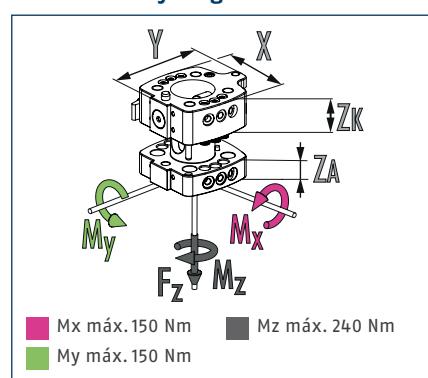


Diagrama de carga



Máximo peso de manipulación en función de la aceleración y del brazo de palanca (por M_x/M_y). El diagrama no sustituye al diseño técnico.

Dimensiones y cargas máximas

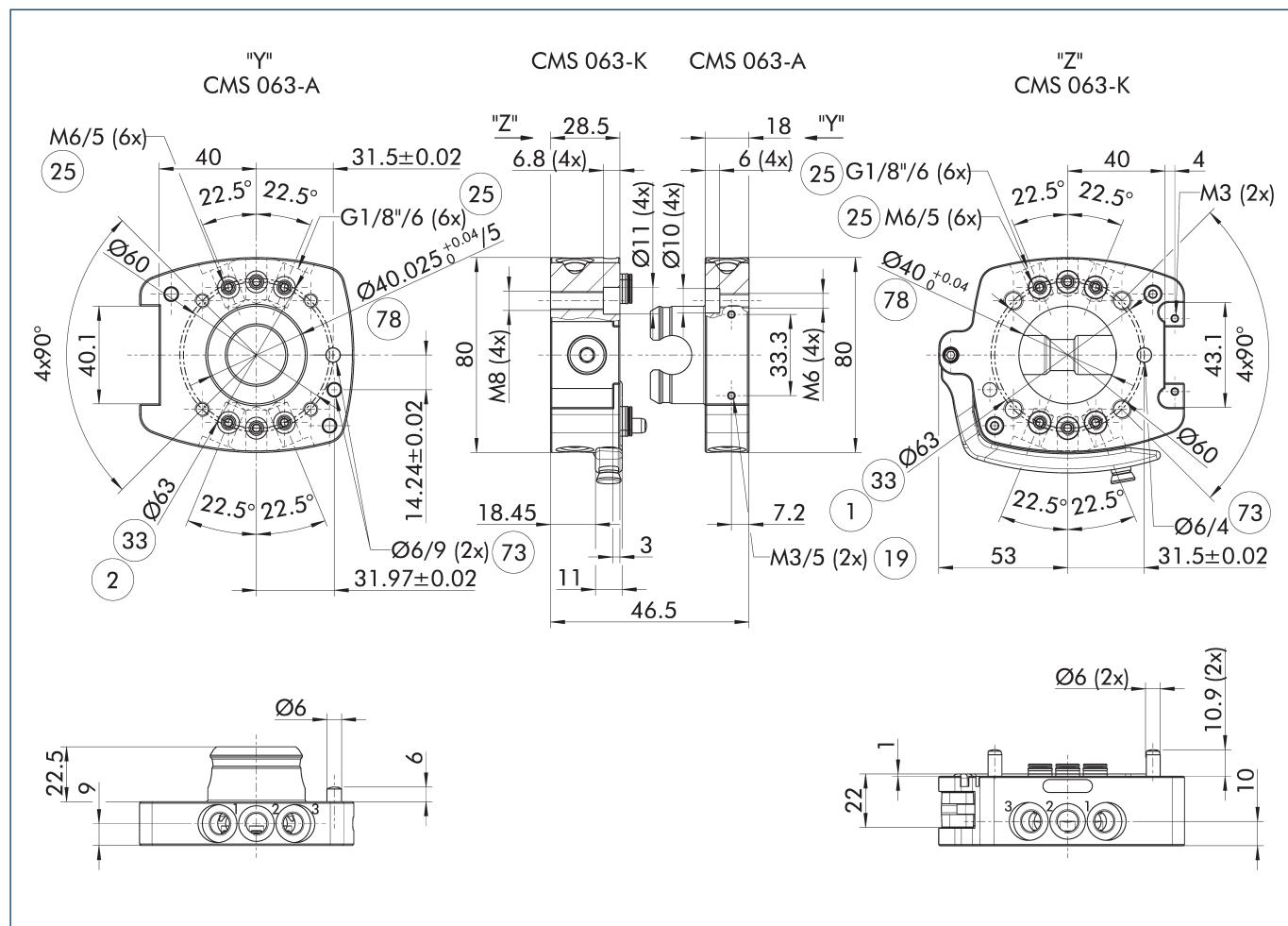


ⓘ Esta es la suma de todas las cargas estáticas cuya acción está permitida sobre el sistema de cambio para garantizar un funcionamiento libre de errores.

Datos técnicos

| Denominación | CMS 063-K | CMS 063-A |
|---|-------------------------------------|---------------------------------------|
| ID | Cabezal de cambio manual 1545316 | Adaptador de cambio manual 1545318 |
| Peso de la pieza recomendado | [kg] 18 | 18 |
| Detección de bloqueo | opcional | |
| Consulta de presencia de herramienta | opcional | |
| Precisión de repetición | [mm] 0.02 | 0.02 |
| Peso | [kg] 0.49 | 0.27 |
| Número de pasos neumáticos | 6 | 6 |
| Pasos de alimentación para uso radial | 6 | 6 |
| Rosca de conexión de aire del paso neumático (radial) | G1/8" | G1/8" |
| Brida de conexión en el lado del robot | ISO 9409-1-63-4-M6 | |
| Brida de acoplamiento, lado de la herramienta | | ISO 9409-1-63-4-M6 |
| Dimensiones X x Y x Z* | [mm] 80/101/28.5 | 80/88/18 |
| Temperatura ambiente mín./máx. | [°C] 5/60 | 5/60 |
| Dimensiones Ø D x Z* | [mm] | - x 18 |
| Esquema de conexión de los tornillos | K | K |
| máx. fuerza de tensión estática Fz | [N] 1000 | 1000 |
| Momento dinámico máx. Mx/My | [Nm] 75 | 75 |
| Momento dinámico máx. Mz | [Nm] 48 | 48 |
| Opciones y características | | |
| Versión básica | CMS 063-K-B | CMS 063-A-B |
| ID | 1545321 | 1545322 |
| Detección de bloqueo | no posible | |
| Peso | [kg] 0.5 | 0.3 |
| Versión SHA (-N) | | CMS 063-A-N |
| ID | | 1545319 |
| Peso | [kg] | 0.27 |
| Conexión del lado herramienta | | Ø63, 4xM8 |

* Téngase en cuenta que las alturas del cabezal de cambio (ZK) y el adaptador de cambio (ZA) son diferentes. La suma representa la altura total de un sistema de cambio acoplado.

Vista principal

Detección de la posición bloqueada

① Conexión del lado del robot

② Conexión del lado herramienta

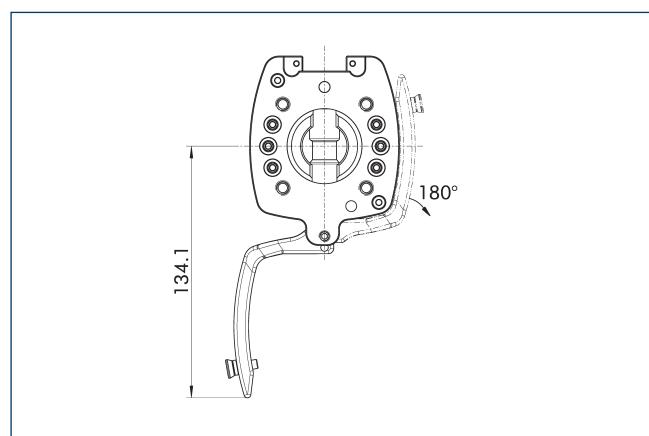
⑯ Superficie de atornillado para opciones

㉕ Pasos neumáticos

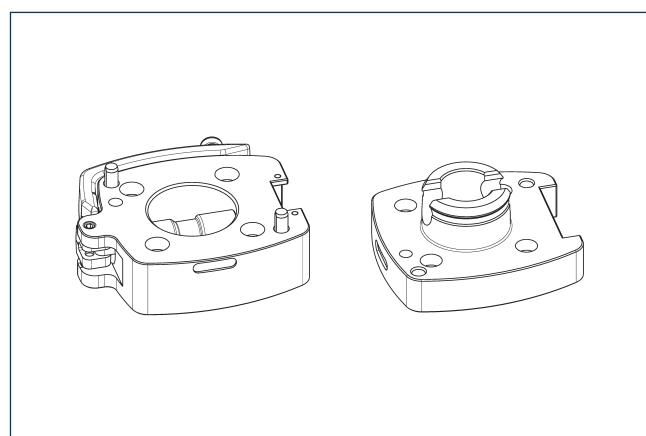
㉓ Círculo de orificios DIN
ISO-9409

㉗ Ajuste para pasador de centrage

㉘ Ajuste para el centrage

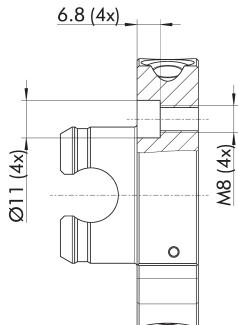
Contorno perturbante al bloquear o desbloquear

La imagen muestra el contorno con interferencias durante los procesos de bloqueo y desbloqueo. Los valores indicados pueden variar en función del ángulo de apertura de la palanca de bloqueo.

Versión básica (-B)

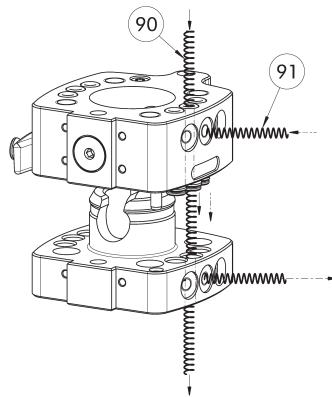
La versión básica es una variante simplificada del diseño básico sin pasos de aire integrados y sin posibilidades de consulta.

Versión SHA (-N)



La versión SHA tiene el mismo patrón de atornillado en el lado de la herramienta que el producto predecesor SHS. De este modo, los sistemas SHS existentes pueden ser sustituidos por el CMS sin cambiar las herramientas.

Paso neumático

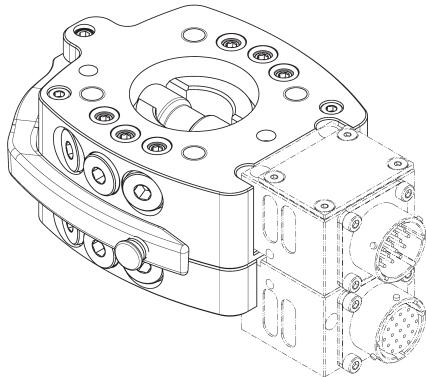


⑩ Paso de alimentación axial

⑪ Paso de alimentación radial

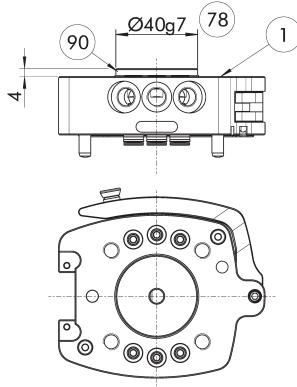
El sistema de cambio presenta conducciones para la neumática o vacío integrados en la carcasa. Pueden utilizarse sin mangueras mediante la placa adaptadora (axial) o con una manguera (radial).

Módulo de paso eléctrico



① Para obtener información detallada, consulte el capítulo "COS" del catálogo o visite schunk.com.

Collar de centraje en CMS-K



① Conexión del lado del robot

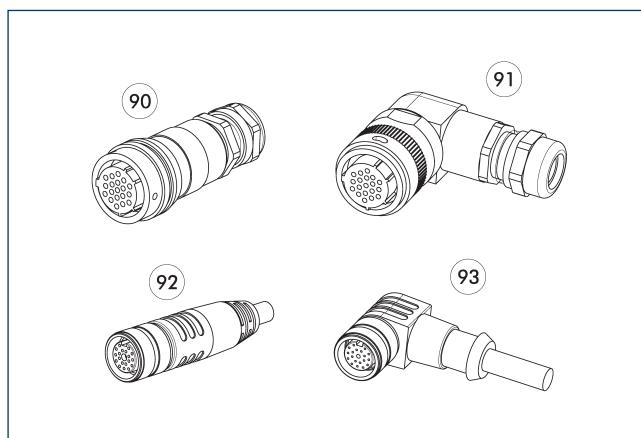
⑩ Disco de centraje

⑧ Ajuste para el centraje

| Denominación | ID |
|---------------------------------|---------|
| Disco de centraje | |
| ZB-CMS-063-K COLLAR DE CENTRADO | 1574473 |

① Sirve como anillo de ajuste para el centrado en interfaces mecánicas, por ejemplo, en el robot

Conector de cable/prolongaciones de cable



90 Conector/enchufe recto
91 Conector/enchufe acodado

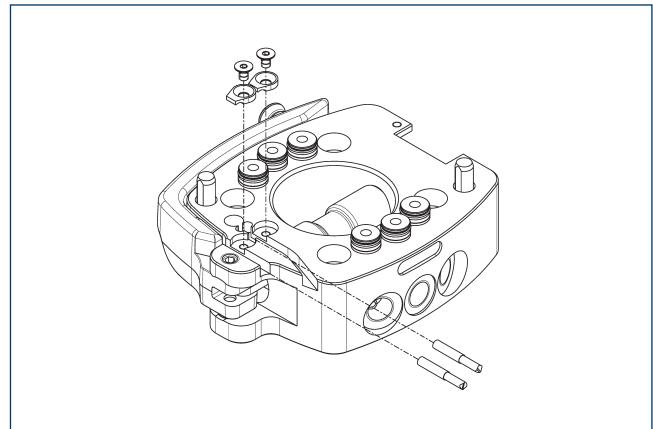
92 Conector/enchufe recto con cable de extensión
93 Conector/enchufe acodado con cable de extensión

Otras longitudes de cables, bajo consulta.

| Denominación | ID | Longitud |
|--|---------|----------|
| | | [m] |
| Conector de cable angular, lado del robot | | |
| KAS-19B-K-90-C | 0301294 | |
| Conector de cable angular, lado de la herramienta | | |
| KAS-19B-A-90-C | 0301295 | |
| Conector de cable angular con cable, lado robot | | |
| 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 |
| Conector de cable angular con cable, lado herramienta | | |
| KA SW19B-L 19P-0300 | 0302191 | 3 |
| KA SW19F-L 19P-0300 | 0302175 | 3 |
| KA SW26B-L 26P-0300 | 0302187 | 3 |
| Conector de cable recto, lado del robot | | |
| KAS-19B-K-0-C | 0301283 | |
| Conector de cable recto, lado de la herramienta | | |
| KAS-19B-A-0-C | 0301284 | |
| Conector de cable recto con cable, lado robot | | |
| 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 |
| Conector de cable recto con cable, lado herramienta | | |
| KA SG19B-L 19P-0300 | 0302178 | 3 |
| KA SG19F-L 19P-0300 | 0302174 | 3 |
| KA SG26B-L 26P-0300 | 0302184 | 3 |
| Prolongaciones de cable | | |
| KA BG08-L 8AP-0500 | 0302180 | |
| KA BW08-L 8AP-0500 | 0302182 | |
| KA SG08-L 8AP-0200 | 0302181 | |
| KA SW08-L 8AP-0200 | 0302183 | |

ⓘ Encontrará información detallada y más conectores de cables en schunk.com

Supervisión mediante interruptores de proximidad inductivos



El CMS-K está preparado para la detección del mecanismo de bloqueo y para la presencia de herramientas. Para es necesario un juego de montaje respectivamente. Cada juego de montaje incluye un sensor y un soporte, incl. un tornillo.

| Denominación | ID |
|----------------|---------|
| Lado robot | |
| AS-CMS-K-IN30K | 1548743 |

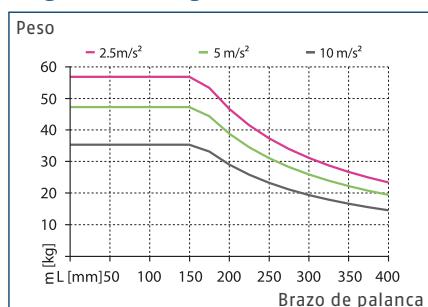
ⓘ El juego de montaje es opcional y se debe solicitar por separado como un accesorio.

CMS 080

Sistema de cambio manual

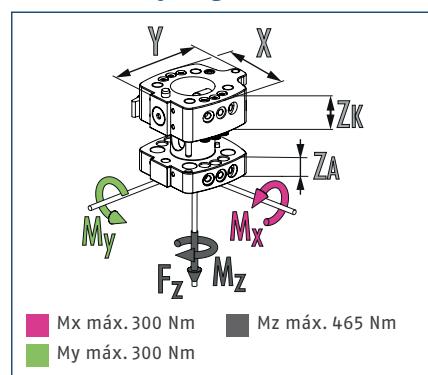


Diagrama de carga



Máximo peso de manipulación en función de la aceleración y del brazo de palanca (por M_x/M_y). El diagrama no sustituye al diseño técnico.

Dimensiones y cargas máximas



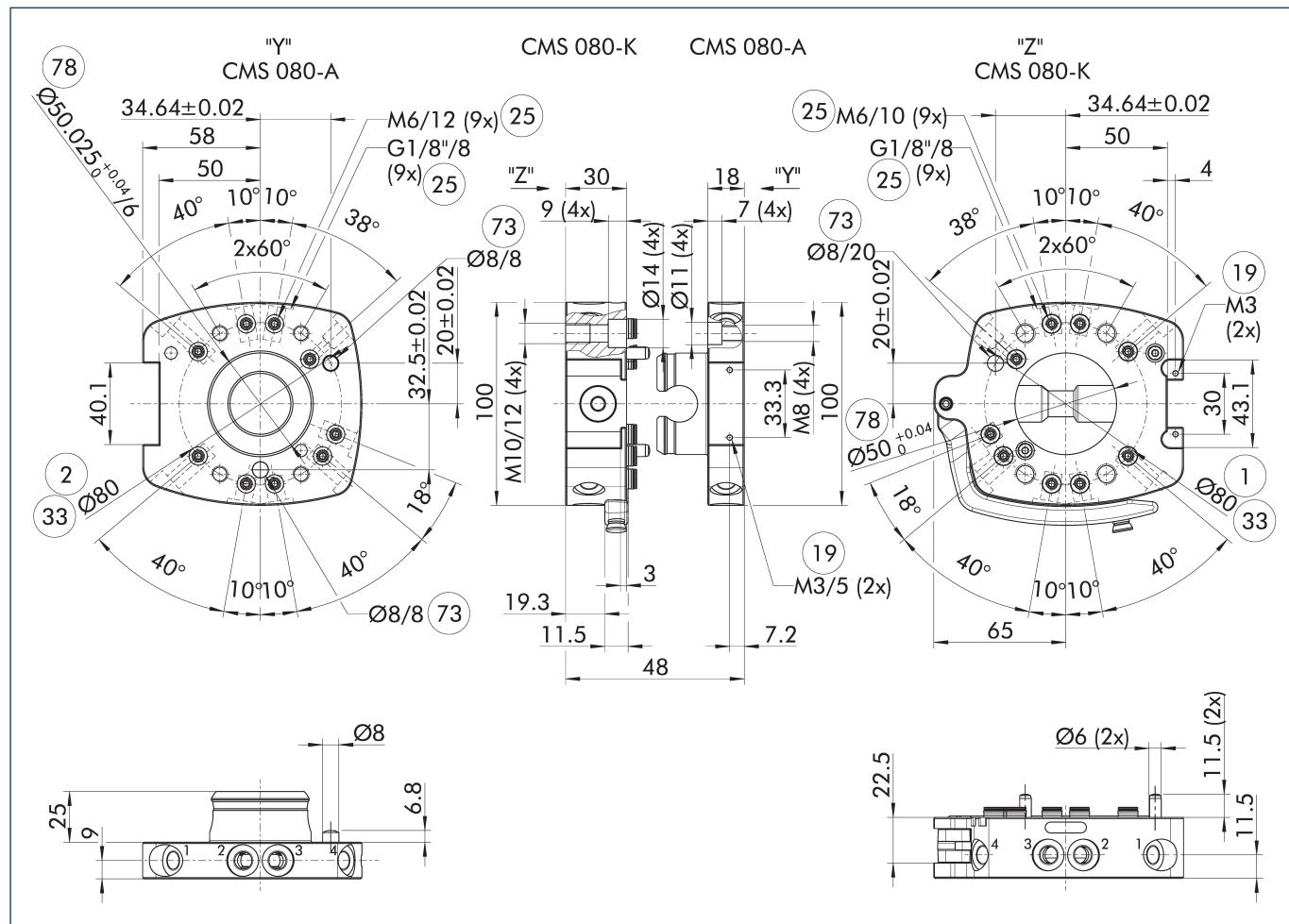
ⓘ Esta es la suma de todas las cargas estáticas cuya acción está permitida sobre el sistema de cambio para garantizar un funcionamiento libre de errores.

Datos técnicos

| Denominación | CMS 080-K | CMS 080-A |
|---|-------------------------------------|---------------------------------------|
| ID | Cabezal de cambio manual 1545324 | Adaptador de cambio manual 1545325 |
| Peso de la pieza recomendado | [kg] 36 | 36 |
| Detección de bloqueo | opcional | |
| Consulta de presencia de herramienta | opcional | |
| Precisión de repetición | [mm] 0.02 | 0.02 |
| Peso | [kg] 0.81 | 0.43 |
| Número de pasos neumáticos | 9 | 9 |
| Pasos de alimentación para uso radial | 9 | 9 |
| Rosca de conexión de aire del paso neumático (radial) | G1/8" | G1/8" |
| Brida de conexión en el lado del robot | ISO 9409-1-80-6-M8 | |
| Brida de acoplamiento, lado de la herramienta | | ISO 9409-1-80-6-M8 |
| Dimensiones X x Y x Z* | [mm] 100/123/30 | 100/108/18 |
| Temperatura ambiente mín./máx. | [°C] 5/60 | 5/60 |
| Dimensiones Ø D x Z* | [mm] | - x 18 |
| Esquema de conexión de los tornillos | K | K |
| máx. fuerza de tensión estática Fz | [N] 1600 | 1600 |
| Momento dinámico máx. Mx/My | [Nm] 115 | 115 |
| Momento dinámico máx. Mz | [Nm] 75 | 75 |
| Opciones y características | | |
| Versión básica | CMS 080-K-B | CMS 080-A-B |
| ID | 1545360 | 1545362 |
| Detección de bloqueo | no posible | |
| Peso | [kg] 0.83 | 0.47 |
| Versión SHA (-N) | | CMS 080-A-N |
| ID | | 1545327 |
| Peso | [kg] | 0.42 |
| Conexión del lado herramienta | | Ø80, 4xM10 |

* Téngase en cuenta que las alturas del cabezal de cambio (ZK) y el adaptador de cambio (ZA) son diferentes. La suma representa la altura total de un sistema de cambio acoplado.

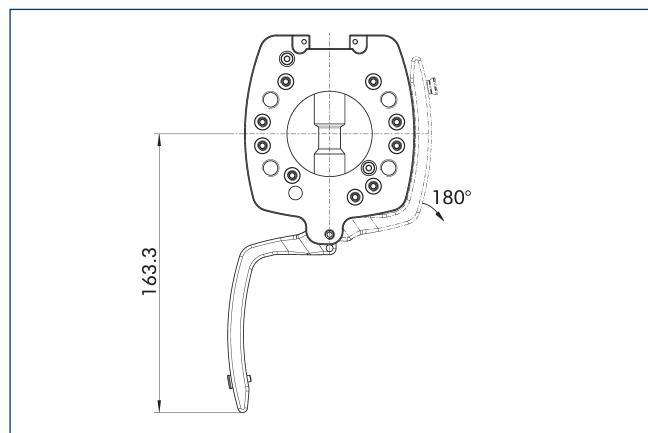
Vista principal



Detección de la posición bloqueada

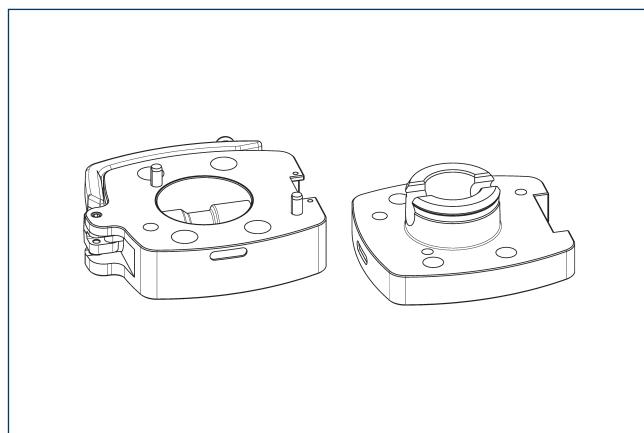
- | | |
|---|-------------------------------------|
| ① Conexión del lado del robot | ⑬ Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ② Conexión del lado herramienta | ⑭ Ajuste para pasador de centrage |
| ⑯ Superficie de atornillado para opciones | ⑮ Ajuste para el centrage |
| ㉕ Pasos neumáticos | |

Contorno perturbante al bloquear o desbloquear



La imagen muestra el contorno con interferencias durante los procesos de bloqueo y desbloqueo. Los valores indicados pueden variar en función del ángulo de apertura de la palanca de bloqueo.

Versión básica (-B)

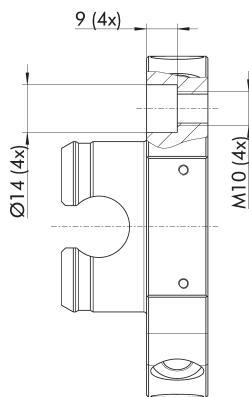


La versión básica es una variante simplificada del diseño básico sin pasos de aire integrados y sin posibilidades de consulta.

CMS 080

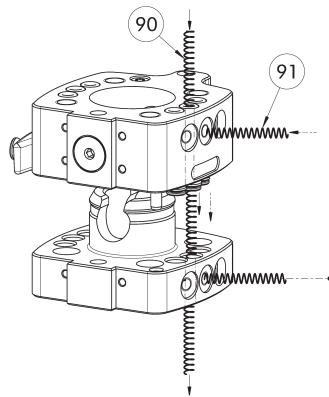
Sistema de cambio manual

Versión SHA (-N)



La versión SHA tiene el mismo patrón de atornillado en el lado de la herramienta que el producto predecesor SHS. De este modo, los sistemas SHS existentes pueden ser sustituidos por el CMS sin cambiar las herramientas.

Paso neumático

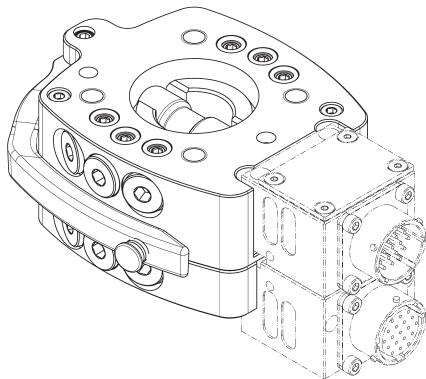


⑩ Paso de alimentación axial

⑪ Paso de alimentación radial

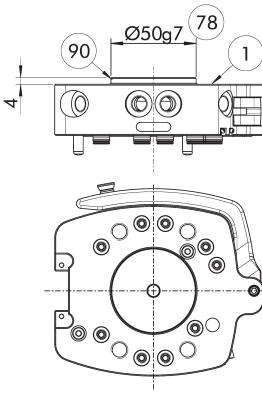
El sistema de cambio presenta conducciones para la neumática o vacío integrados en la carcasa. Pueden utilizarse sin mangueras mediante la placa adaptadora (axial) o con una manguera (radial).

Módulo de paso eléctrico



① Para obtener información detallada, consulte el capítulo "COS" del catálogo o visite schunk.com.

Collar de centraje en CMS-K



① Conexión del lado del robot

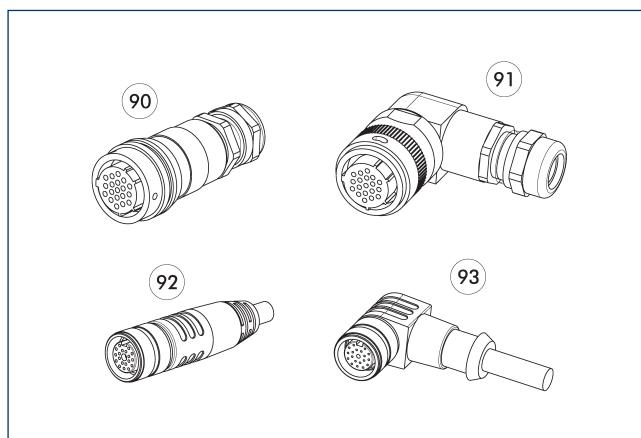
⑩ Disco de centraje

⑧ Ajuste para el centraje

| Denominación | ID |
|---------------------------------|---------|
| Disco de centraje | |
| ZB-CMS-080-K COLLAR DE CENTRADO | 1574474 |

① Sirve como anillo de ajuste para el centrado en interfaces mecánicas, por ejemplo, en el robot

Conector de cable/prolongaciones de cable



90 Conector/enchufe recto
91 Conector/enchufe acodado

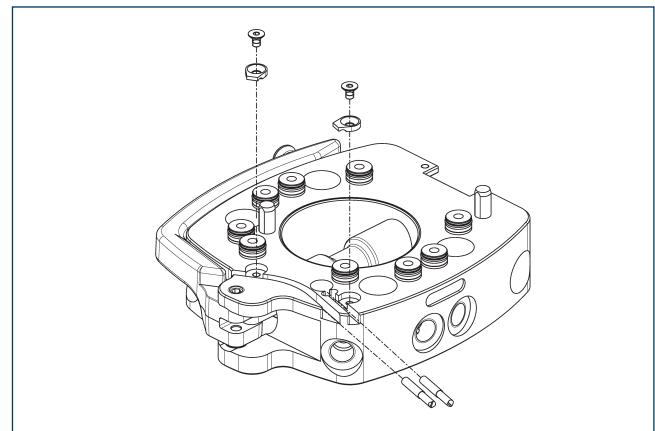
92 Conector/enchufe recto con cable de extensión
93 Conector/enchufe acodado con cable de extensión

Otras longitudes de cables, bajo consulta.

| Denominación | ID | Longitud |
|--|---------|----------|
| | | [m] |
| Conector de cable angular, lado del robot | | |
| KAS-19B-K-90-C | 0301294 | |
| Conector de cable angular, lado de la herramienta | | |
| KAS-19B-A-90-C | 0301295 | |
| Conector de cable angular con cable, lado robot | | |
| 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 |
| Conector de cable angular con cable, lado herramienta | | |
| KA SW19B-L 19P-0300 | 0302191 | 3 |
| KA SW19F-L 19P-0300 | 0302175 | 3 |
| KA SW26B-L 26P-0300 | 0302187 | 3 |
| Conector de cable recto, lado del robot | | |
| KAS-19B-K-0-C | 0301283 | |
| Conector de cable recto, lado de la herramienta | | |
| KAS-19B-A-0-C | 0301284 | |
| Conector de cable recto con cable, lado robot | | |
| 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 |
| Conector de cable recto con cable, lado herramienta | | |
| KA SG19B-L 19P-0300 | 0302178 | 3 |
| KA SG19F-L 19P-0300 | 0302174 | 3 |
| KA SG26B-L 26P-0300 | 0302184 | 3 |
| Prolongaciones de cable | | |
| KA BG08-L 8AP-0500 | 0302180 | |
| KA BW08-L 8AP-0500 | 0302182 | |
| KA SG08-L 8AP-0200 | 0302181 | |
| KA SW08-L 8AP-0200 | 0302183 | |

ⓘ Encontrará información detallada y más conectores de cables en schunk.com

Supervisión mediante interruptores de proximidad inductivos



El CMS-K está preparado para la detección del mecanismo de bloqueo para la presencia de herramientas. Para es necesario un juego de montaje respectivamente. Cada juego de montaje incluye un sensor y un soporte, incl. un tornillo.

| Denominación | ID |
|----------------|---------|
| Lado robot | |
| AS-CMS-K-IN30K | 1548743 |

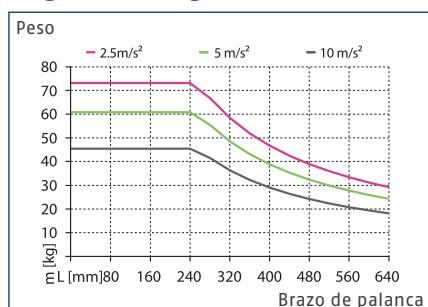
ⓘ El juego de montaje es opcional y se debe solicitar por separado como un accesorio.

CMS 100

Sistema de cambio manual

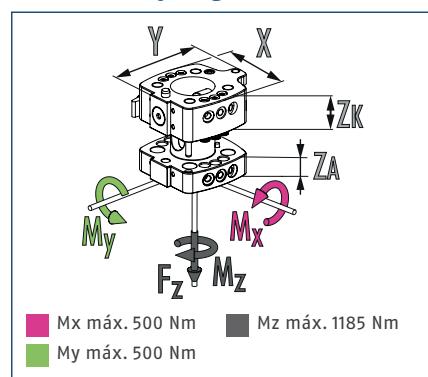


Diagrama de carga



Máximo peso de manipulación en función de la aceleración y del brazo de palanca (por M_x/M_y). El diagrama no sustituye al diseño técnico.

Dimensiones y cargas máximas



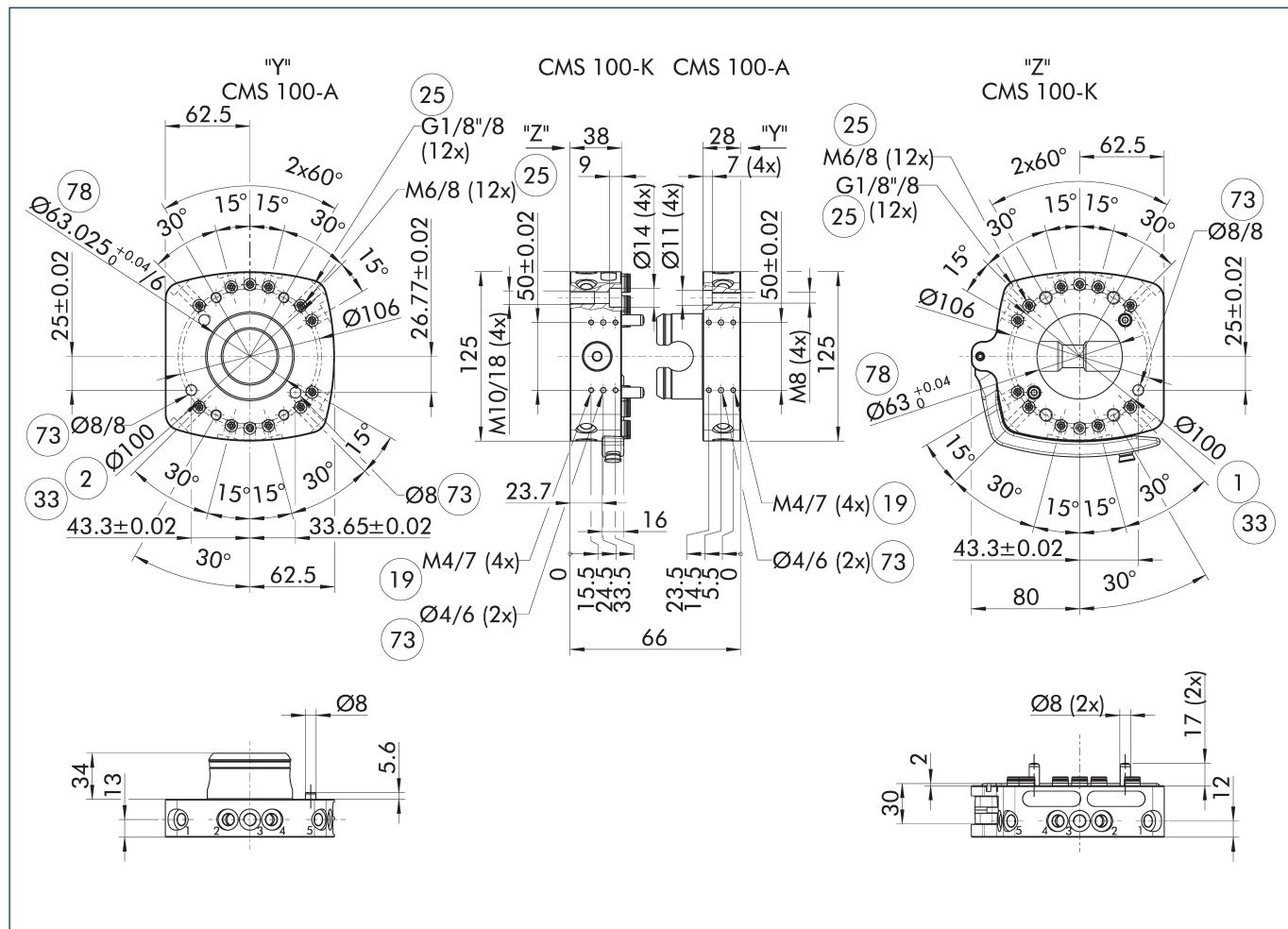
ⓘ Esta es la suma de todas las cargas estáticas cuya acción está permitida sobre el sistema de cambio para garantizar un funcionamiento libre de errores.

Datos técnicos

| Denominación | CMS 100-K | CMS 100-A |
|---|-------------------------------------|---------------------------------------|
| ID | Cabezal de cambio manual 1545364 | Adaptador de cambio manual 1545366 |
| Peso de la pieza recomendado | [kg] 43 | 43 |
| Detección de bloqueo | opcional | |
| Consulta de presencia de herramienta | opcional | |
| Precisión de repetición | [mm] 0.02 | 0.02 |
| Peso | [kg] 1.65 | 1.04 |
| Número de pasos neumáticos | 12 | 12 |
| Pasos de alimentación para uso radial | 12 | 12 |
| Rosca de conexión de aire del paso neumático (radial) | G1/8" | G1/8" |
| Brida de conexión en el lado del robot | ISO 9409-1-100-6-M8 | |
| Brida de acoplamiento, lado de la herramienta | | ISO 9409-1-100-6-M8 |
| Dimensiones X x Y x Z* | [mm] 125/142.5/38 | 125/125/28 |
| Temperatura ambiente mín./máx. | [°C] 5/60 | 5/60 |
| Dimensiones Ø D x Z* | [mm] | - x 28 |
| Esquema de conexión de los tornillos | J | J |
| máx. fuerza de tensión estática Fz | [N] 1800 | 1800 |
| Momento dinámico máx. Mx/My | [Nm] 230 | 230 |
| Momento dinámico máx. Mz | [Nm] 230 | 230 |
| Opciones y características | | |
| Versión básica | CMS 100-K-B | CMS 100-A-B |
| ID | 1545370 | 1545387 |
| Detección de bloqueo | no posible | |
| Peso | [kg] 1.65 | 1.11 |
| Versión SHA (-N) | | CMS 100-A-N |
| ID | | 1545368 |
| Peso | [kg] | 1.03 |
| Conexión del lado herramienta | | Ø100, 4xM10 |

* Téngase en cuenta que las alturas del cabezal de cambio (ZK) y el adaptador de cambio (ZA) son diferentes. La suma representa la altura total de un sistema de cambio acoplado.

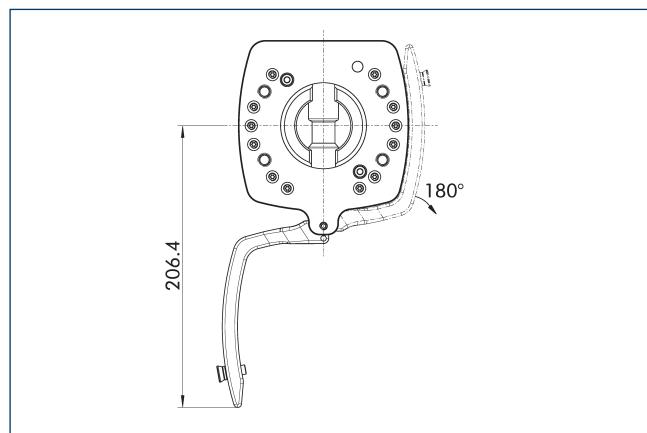
Vista principal



Detección de la posición bloqueada

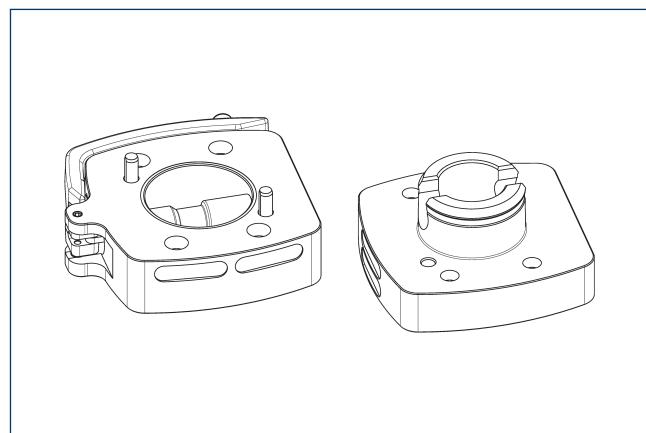
- | | |
|---|-------------------------------------|
| ① Conexión del lado del robot | ⑳ Círculo de orificios DIN ISO-9409 |
| ② Conexión del lado herramienta | ⑷ Ajuste para pasador de centrado |
| ⑯ Superficie de atornillado para opciones | ⑸ Ajuste para el centrado |
| ㉕ Pasos neumáticos | |

Contorno perturbante al bloquear o desbloquear



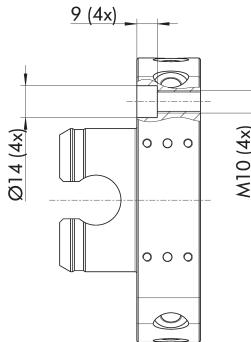
La imagen muestra el contorno con interferencias durante los procesos de bloqueo y desbloqueo. Los valores indicados pueden variar en función del ángulo de apertura de la palanca de bloqueo.

Versión básica (-B)



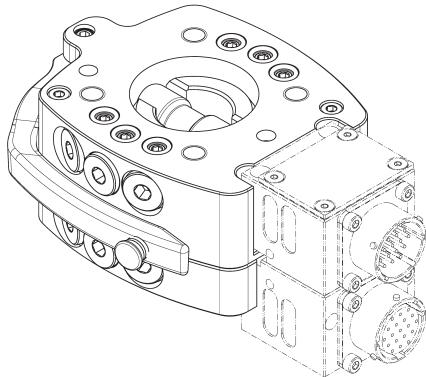
La versión básica es una variante simplificada del diseño básico sin pasos de aire integrados y sin posibilidades de consulta.

Versión SHA (-N)



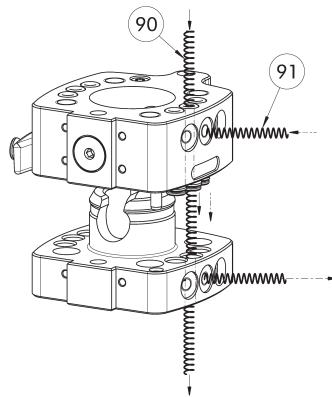
La versión SHA tiene el mismo patrón de atornillado en el lado de la herramienta que el producto predecesor SHS. De este modo, los sistemas SHS existentes pueden ser sustituidos por el CMS sin cambiar las herramientas.

Módulo de paso eléctrico



① Para obtener información detallada, consulte el capítulo "COS" del catálogo o visite schunk.com.

Paso neumático

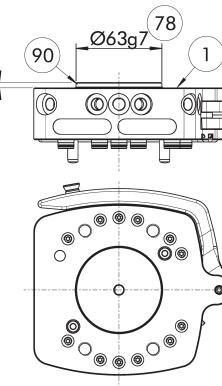


⑩ Paso de alimentación axial

⑪ Paso de alimentación radial

El sistema de cambio presenta conducciones para la neumática o vacío integrados en la carcasa. Pueden utilizarse sin mangueras mediante la placa adaptadora (axial) o con una manguera (radial).

Collar de centraje en CMS-K



① Conexión del lado del robot

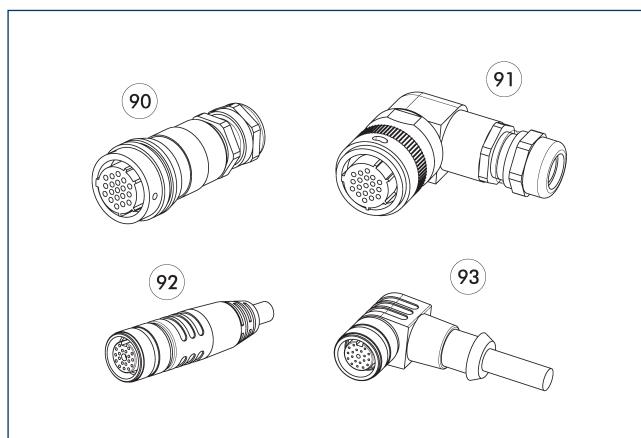
⑩ Disco de centraje

⑧ Ajuste para el centraje

| Denominación | ID |
|---------------------------------|---------|
| Disco de centraje | |
| ZB-CMS-100-K COLLAR DE CENTRADO | 1574475 |

① Sirve como anillo de ajuste para el centrado en interfaces mecánicas, por ejemplo, en el robot

Conector de cable/prolongaciones de cable



90 Conector/enchufe recto
91 Conector/enchufe acodado

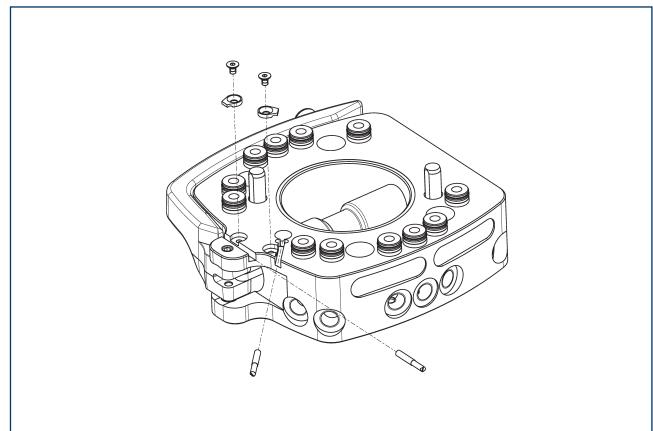
92 Conector/enchufe recto con
cable de extensión
93 Conector/enchufe acodado con
cable de extensión

Otras longitudes de cables, bajo consulta.

| Denominación | ID | Longitud |
|--|---------|----------|
| | | [m] |
| Conector de cable angular, lado del robot | | |
| KAS-19B-K-90-C | 0301294 | |
| Conector de cable angular, lado de la herramienta | | |
| KAS-19B-A-90-C | 0301295 | |
| Conector de cable angular con cable, lado robot | | |
| 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 |
| Conector de cable angular con cable, lado herramienta | | |
| KA SW19B-L 19P-0300 | 0302191 | 3 |
| KA SW19F-L 19P-0300 | 0302175 | 3 |
| KA SW26B-L 26P-0300 | 0302187 | 3 |
| Conector de cable recto, lado del robot | | |
| KAS-19B-K-0-C | 0301283 | |
| Conector de cable recto, lado de la herramienta | | |
| KAS-19B-A-0-C | 0301284 | |
| Conector de cable recto con cable, lado robot | | |
| 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 |
| Conector de cable recto con cable, lado herramienta | | |
| KA SG19B-L 19P-0300 | 0302178 | 3 |
| KA SG19F-L 19P-0300 | 0302174 | 3 |
| KA SG26B-L 26P-0300 | 0302184 | 3 |
| Prolongaciones de cable | | |
| KA BG08-L 8AP-0500 | 0302180 | |
| KA BW08-L 8AP-0500 | 0302182 | |
| KA SG08-L 8AP-0200 | 0302181 | |
| KA SW08-L 8AP-0200 | 0302183 | |

ⓘ Encontrará información detallada y más conectores de cables en schunk.com

Supervisión mediante interruptores de proximidad inductivos



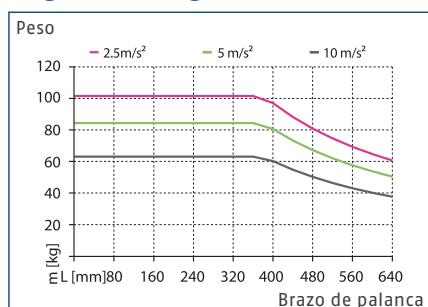
El CMS-K está preparado para la detección del mecanismo de bloqueo y para la presencia de herramientas. Para es necesario un juego de montaje respectivamente. Cada juego de montaje incluye un sensor y un soporte, incl. un tornillo.

| Denominación | ID |
|----------------|---------|
| Lado robot | |
| AS-CMS-K-IN30K | 1548743 |

ⓘ El juego de montaje es opcional y se debe solicitar por separado como un accesorio.

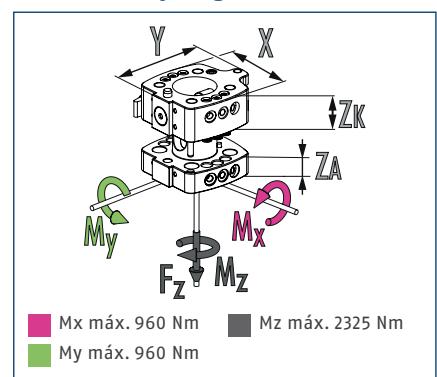


Diagrama de carga



Máximo peso de manipulación en función de la aceleración y del brazo de palanca (por M_x/M_y). El diagrama no sustituye al diseño técnico.

Dimensiones y cargas máximas

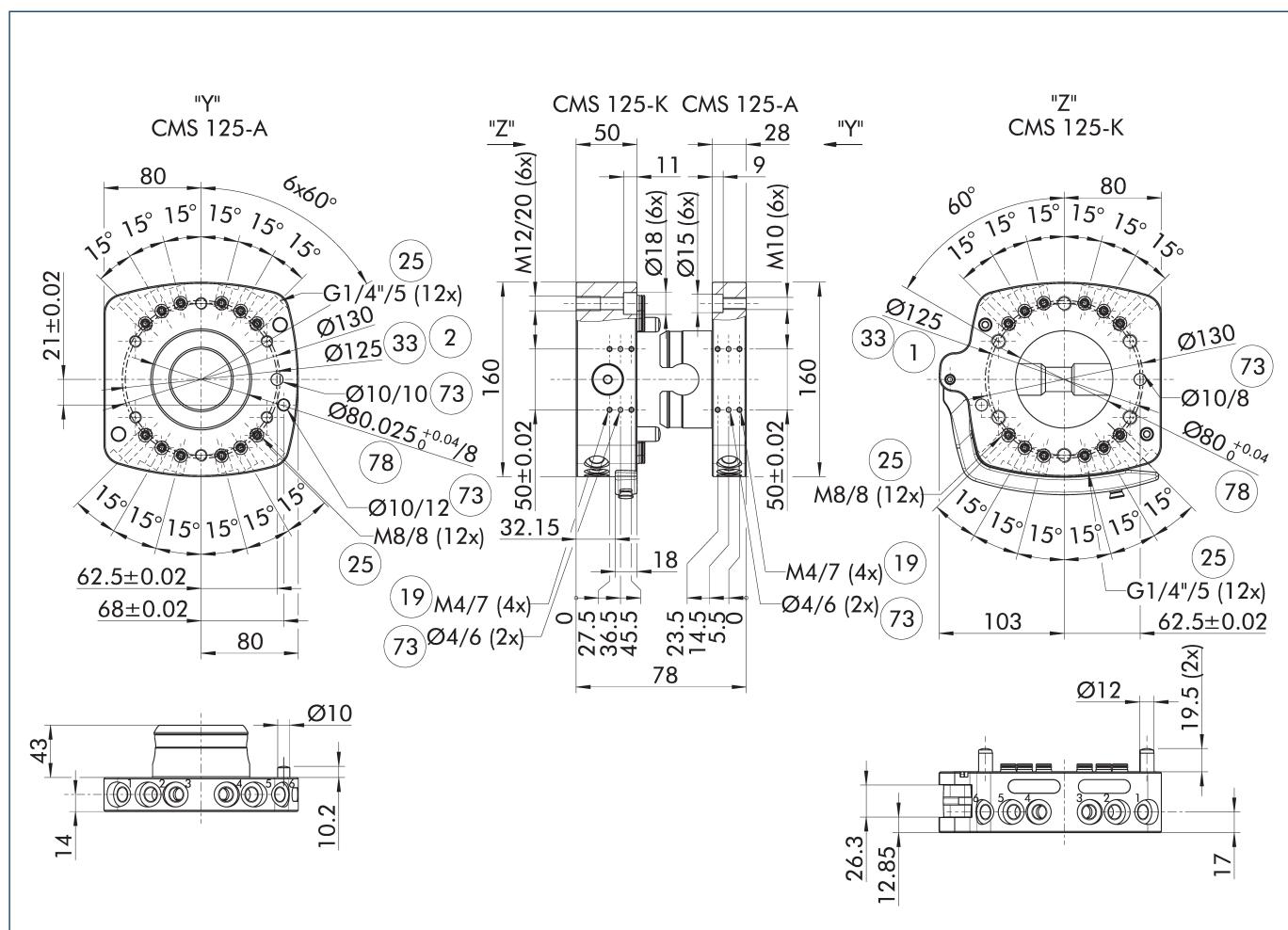


ⓘ Esta es la suma de todas las cargas estáticas cuya acción está permitida sobre el sistema de cambio para garantizar un funcionamiento libre de errores.

Datos técnicos

| Denominación | CMS 125-K | CMS 125-A |
|---|-------------------------------------|---------------------------------------|
| ID | Cabezal de cambio manual 1545393 | Adaptador de cambio manual 1545397 |
| Peso de la pieza recomendado | [kg] 58 | 58 |
| Detección de bloqueo | opcional | |
| Consulta de presencia de herramienta | opcional | |
| Precisión de repetición | [mm] 0.02 | 0.02 |
| Peso | [kg] 3.37 | 1.7 |
| Número de pasos neumáticos | 12 | 12 |
| Pasos de alimentación para uso radial | 12 | 12 |
| Rosca de conexión de aire del paso neumático (radial) | G1/4" | G1/4" |
| Brida de conexión en el lado del robot | ISO 9409-1-125-6-M10 | |
| Brida de acoplamiento, lado de la herramienta | | ISO 9409-1-125-6-M10 |
| Dimensiones X x Y x Z* | [mm] 160/183/38 | 160/160/28 |
| Temperatura ambiente mín./máx. | [°C] 5/60 | 5/60 |
| Dimensiones Ø D x Z* | [mm] | - x 28 |
| Esquema de conexión de los tornillos | J | J |
| máx. fuerza de tensión estática Fz | [N] 3000 | 3000 |
| Momento dinámico máx. Mx/My | [Nm] 478 | 478 |
| Momento dinámico máx. Mz | [Nm] 465 | 465 |
| Opciones y características | | |
| Versión básica | CMS 125-K-B | CMS 125-A-B |
| ID | 1545403 | 1545404 |
| Detección de bloqueo | no posible | |
| Peso | [kg] 3.46 | 1.85 |
| Versión SHA (-N) | | CMS 125-A-N |
| ID | | 1545401 |
| Peso | [kg] | 1.7 |
| Conexión del lado herramienta | | Ø125, 4xM12 |

* Téngase en cuenta que las alturas del cabezal de cambio (ZK) y el adaptador de cambio (ZA) son diferentes. La suma representa la altura total de un sistema de cambio acoplado.

Vista principal

Detección de la posición bloqueada

① Conexión del lado del robot

② Conexión del lado herramienta

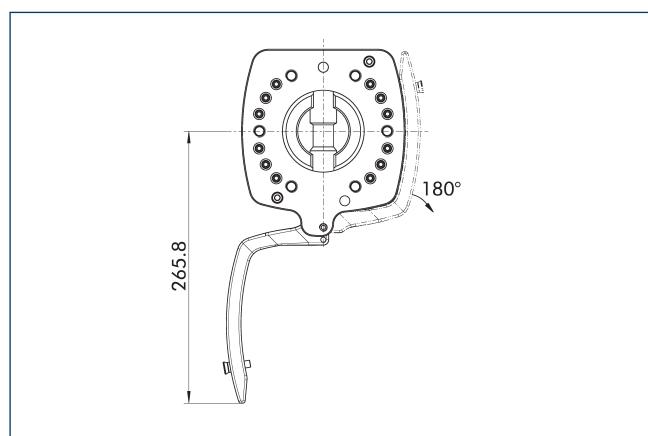
⑯ Superficie de atornillado para opciones

㉕ Pasos neumáticos

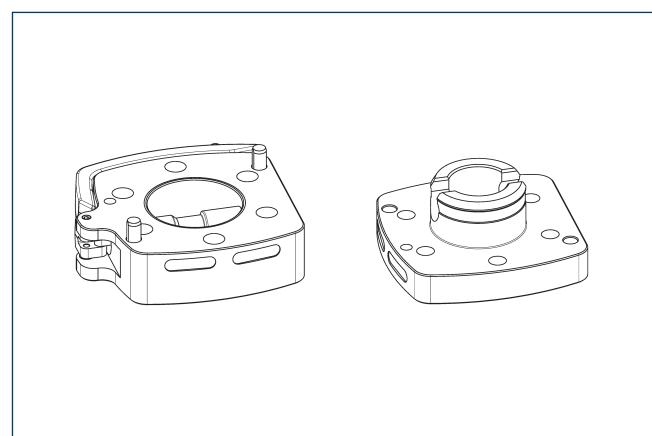
㉓ Círculo de orificios DIN
ISO-9409

㉗ Ajuste para pasador de centrage

㉘ Ajuste para el centrage

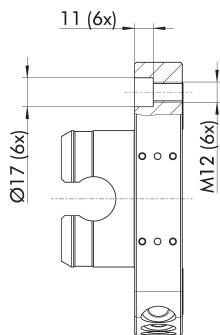
Contorno perturbante al bloquear o desbloquear

La imagen muestra el contorno con interferencias durante los procesos de bloqueo y desbloqueo. Los valores indicados pueden variar en función del ángulo de apertura de la palanca de bloqueo.

Versión básica (-B)

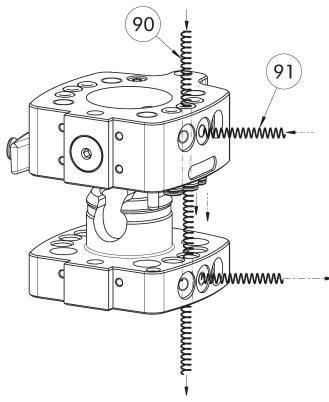
La versión básica es una variante simplificada del diseño básico sin pasos de aire integrados y sin posibilidades de consulta.

Versión SHA (-N)



La versión SHA tiene el mismo patrón de atornillado en el lado de la herramienta que el producto predecesor SHS. De este modo, los sistemas SHS existentes pueden ser sustituidos por el CMS sin cambiar las herramientas.

Paso neumático

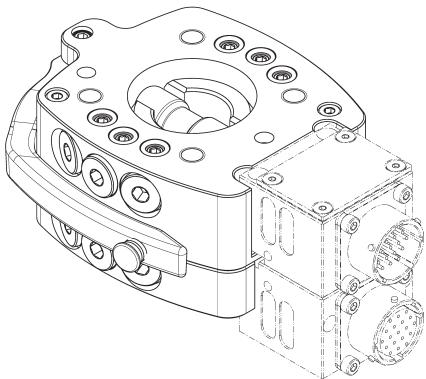


⑩ Paso de alimentación axial

⑪ Paso de alimentación radial

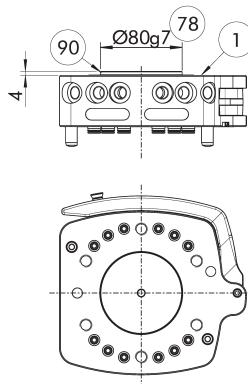
El sistema de cambio presenta conducciones para la neumática o vacío integrados en la carcasa. Pueden utilizarse sin mangueras mediante la placa adaptadora (axial) o con una manguera (radial).

Módulo de paso eléctrico



① Para obtener información detallada, consulte el capítulo "COS" del catálogo o visite schunk.com.

Collar de centraje en CMS-K



① Conexión del lado del robot

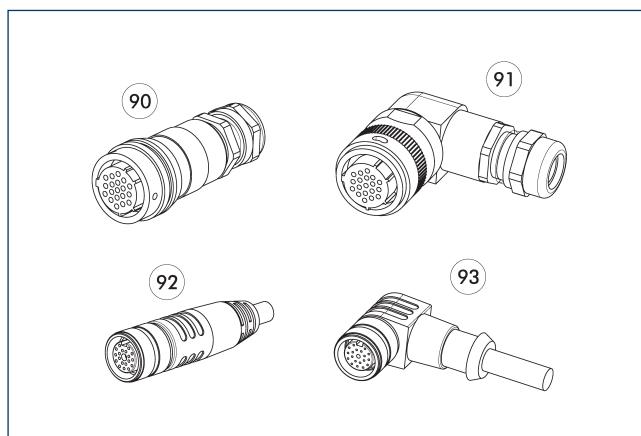
⑩ Disco de centraje

⑧ Ajuste para el centraje

| Denominación | ID |
|---------------------------------|---------|
| Disco de centraje | |
| ZB-CMS-125-K COLLAR DE CENTRADO | 1574477 |

① Sirve como anillo de ajuste para el centrado en interfaces mecánicas, por ejemplo, en el robot

Conector de cable/prolongaciones de cable



90 Conector/enchufe recto
91 Conector/enchufe acodado

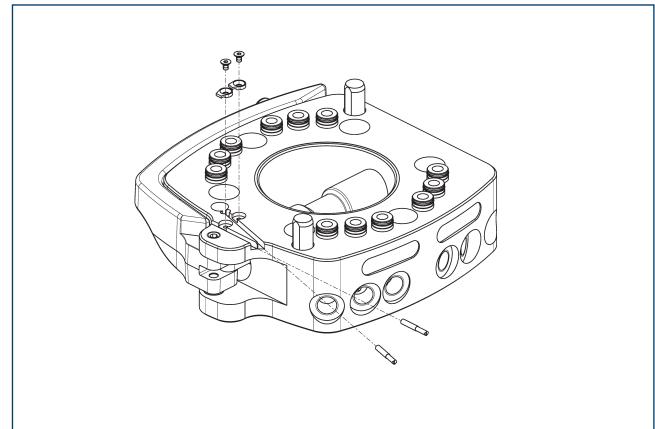
92 Conector/enchufe recto con cable de extensión
93 Conector/enchufe acodado con cable de extensión

Otras longitudes de cables, bajo consulta.

| Denominación | ID | Longitud |
|---|---------|----------|
| | | [m] |
| Conector de cable angular, lado del robot | | |
| KAS-19B-K-90-C | 0301294 | |
| Conector de cable angular, lado de la herramienta | | |
| KAS-19B-A-90-C | 0301295 | |
| Conector de cable angular con cable, lado robot | | |
| 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 |
| Conector de cable angular con cable, lado herramienta | | |
| KA SW19B-L 19P-0300 | 0302191 | 3 |
| KA SW19F-L 19P-0300 | 0302175 | 3 |
| KA SW26B-L 26P-0300 | 0302187 | 3 |
| Conector de cable recto, lado del robot | | |
| KAS-19B-K-0-C | 0301283 | |
| Conector de cable recto, lado de la herramienta | | |
| KAS-19B-A-0-C | 0301284 | |
| Conector de cable recto con cable, lado robot | | |
| 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 |
| Conector de cable recto con cable, lado herramienta | | |
| KA SG19B-L 19P-0300 | 0302178 | 3 |
| KA SG19F-L 19P-0300 | 0302174 | 3 |
| KA SG26B-L 26P-0300 | 0302184 | 3 |
| Prolongaciones de cable | | |
| KA BG08-L 8AP-0500 | 0302180 | |
| KA BW08-L 8AP-0500 | 0302182 | |
| KA SG08-L 8AP-0200 | 0302181 | |
| KA SW08-L 8AP-0200 | 0302183 | |

ⓘ Encontrará información detallada y más conectores de cables en schunk.com

Supervisión mediante interruptores de proximidad inductivos



El CMS-K está preparado para la detección del mecanismo de bloqueo y para la presencia de herramientas. Para es necesario un juego de montaje respectivamente. Cada juego de montaje incluye un sensor y un soporte, incl. un tornillo.

| Denominación | ID |
|----------------|---------|
| Lado robot | |
| AS-CMS-K-IN30K | 1548743 |

ⓘ El juego de montaje es opcional y se debe solicitar por separado como un accesorio.



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*

