

Scheda tecnica di prodotto CMS

Sistema di cambio manuale

Hand in hand for tomorrow

Flessibile. Compatto. Intuitivo.

Sistema di cambio rapido manuale CMS

Sistema di cambio manuale di facile utilizzo con un ampio portafoglio complementare

Campi di applicazione

Perfettamente adatto per l'utilizzo nella produzione flessibile con un'ampia gamma di varianti in cui sono necessari cambi manuali particolarmente affidabili. Il sistema è adatto per l'uso su robot e per applicazioni fisse.

Vantaggi – I tuoi benefici

- **Serie con sei dimensioni**
  Per una selezione ottimale della dimensione e un'ampia gamma di applicazioni
- **Schema di montaggio ISO**
  Per il facile montaggio su quasi tutti i tipi di robot senza piastre adattatrici supplementari
- **Ampia gamma di moduli di segnale, pneumatici, fluidi e comunicazione**
  può essere avvitato direttamente per opzioni di trasmissione di energia universali
- **Monitoraggio opzionale di bloccaggio e presenza**
  integrato nell'alloggiamento per tutte le dimensioni
- **Passanti pneumatici integrati**
  per un'alimentazione elettrica affidabile dei moduli di manipolazione e degli utensili con sistema pneumatico e del vuoto, può essere utilizzato in modo radiale e assiale
- **Versione base senza distribuzione aria integrata e opzione sensore**
  disponibile per applicazioni semplici ed efficienti in termini di costi



Dimensioni
Quantità: 6

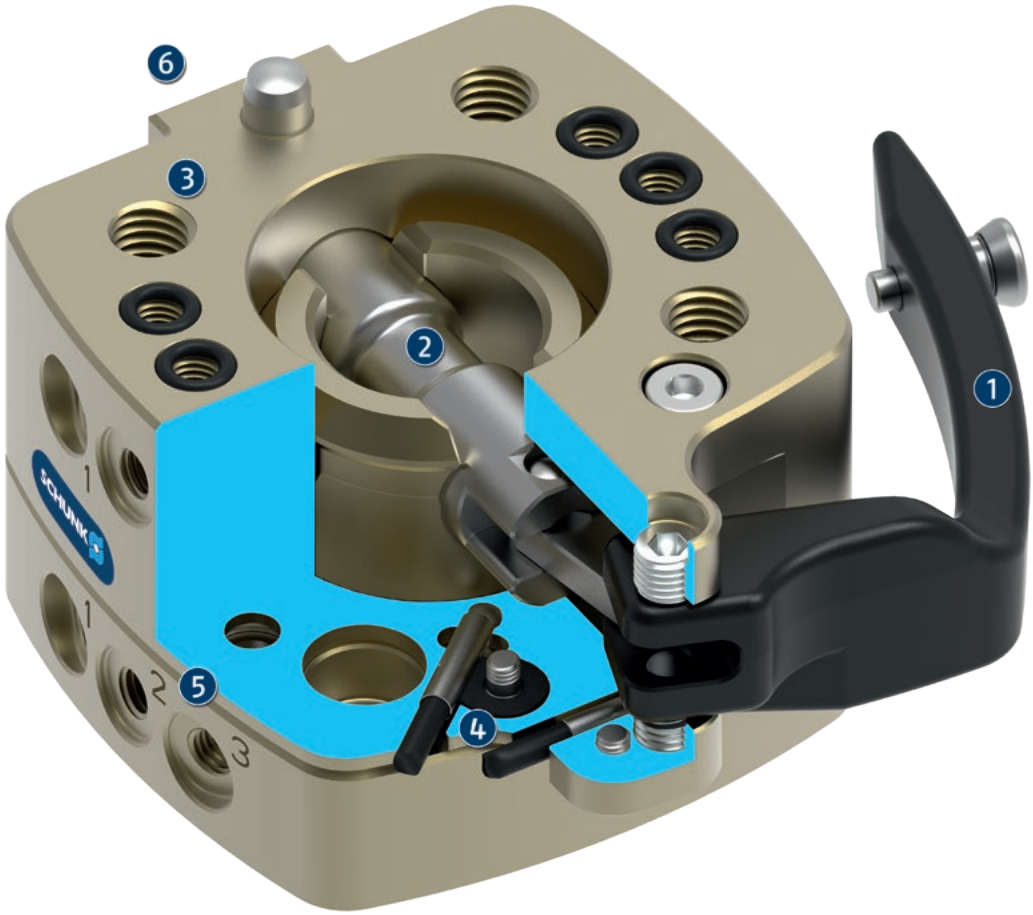
Peso di movimentazione
9 .. 58 kg

Carico di coppia M_x
22.5 .. 478 Nm

Carico di coppia M_z
15 .. 465 Nm

Descrizione del funzionamento

Il sistema di cambio manuale (CMS) è costituito da una testa di cambio (CMS-K) e da un adattatore di cambio (CMS-A). La chiusura della leva manuale fornisce un blocco ad accoppiamento geometrico privo di gioco tra la testina di cambio e l'adattatore di cambio tramite un perno e senza dover usare attrezzi aggiuntivi. L'apertura della leva manuale sblocca il sistema, consentendo la rimozione dell'adattatore di cambio. Gli attuatori finali possono essere alimentati con aria compressa o sistema del vuoto tramite distributori pneumatici integrati. Inoltre, esiste una variante costruttiva identica senza distributori pneumatici e senza opzione di monitoraggio (CMS-B). In entrambe le varianti di prodotto, lo strumento può essere fornito con altri mezzi come segnali elettrici o fluidi tramite moduli opzionali.



1. **Leva di bloccaggio**
   Tecnologia collaudata per l'azionamento manuale senza strumenti aggiuntivi
2. **Perno di bloccaggio**
   in acciaio inossidabile per un bloccaggio facile e sicuro
3. **Schema di montaggio ISO**
   Lato master e adattatore per il facile montaggio su quasi tutti i tipi di robot senza piastre adattatrici supplementari
4. **Bloccaggio integrato e rilevamento della presenza dell'utensile**
   opzionale, per l'interrogazione dello stato di bloccaggio in modo da garantire la sicurezza del processo e la presenza dell'utensile
5. **Passante pneumatico integrato**
   tutte utilizzabili radialmente e assialmente per pneumatica e vuoto.
6. **Superficie avvitabile standardizzata per il fissaggio diretto di moduli elettrici, pneumatici e dei fluidi**
   Consente una trasmissione di energia versatile per il controllo di un'ampia gamma di utensili

Informazioni generali sulla serie

Azionamento: Manuale attraverso la leva di bloccaggio

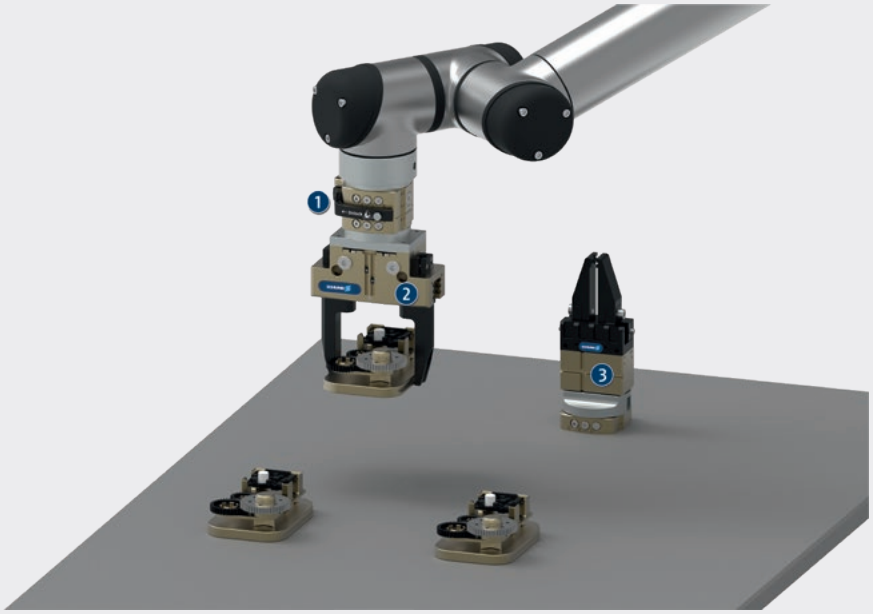
Principio di funzionamento: Azionando la leva manuale, con un perno si bloccano e sbloccano la testa e l'adattatore.

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 esemplificativa

Strumento per la manipolazione e l'assemblaggio di pezzi di piccole e medie dimensioni, composto da sistema di cambio manuale e pinza.

1. **Sistema di cambio rapido manuale CMS**
2. **Pinza parallela a 2 dita PGN-plus-P con griffe della pinza personalizzate**
3. **Pinza parallela a 2 dita 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.





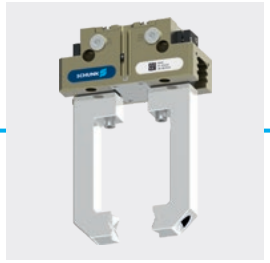
Distributori rotanti



Unità di compensazione



Sensore anticollisione e di sovraccarico



Pinza universale



Sensore induttivo di prossimità



Moduli opzionali COS

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

Opzioni ed informazioni speciali

Versione base: versione semplificata senza condotti dell'aria integrati e senza opzioni di monitoraggio per la massima economia.
Versione SHA (-N): con lo stesso schema di collegamento a vite lato utensile del prodotto precedente SHA. Consente la semplice sostituzione degli attuali sistemi SHS con il CMS senza modificare gli utensili specifici del cliente. La versione SHA differisce dal modello base solo per il lato adattatore (CMS-A).
Lubrificazione conforme alle norme alimentari: Il prodotto contiene di serie lubrificanti adatti agli alimenti. I requisiti della EN 1672-2:2020 non sono completamente soddisfatti. I relativi certificati NSF sono disponibili su https://info.nsf.org/USDA/Listings.asp utilizzando le informazioni sui lubrificanti nelle istruzioni per l'uso.

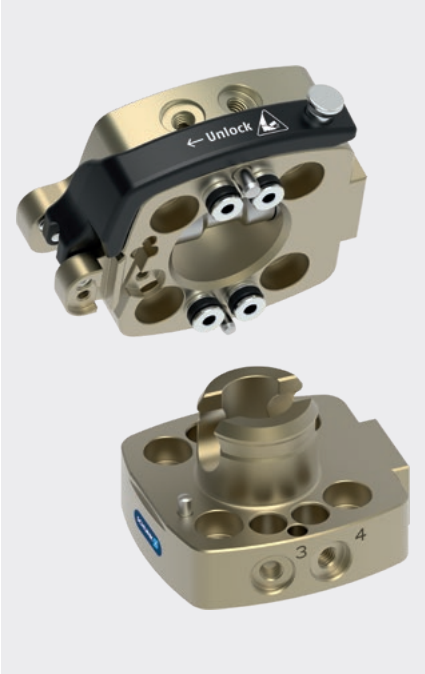
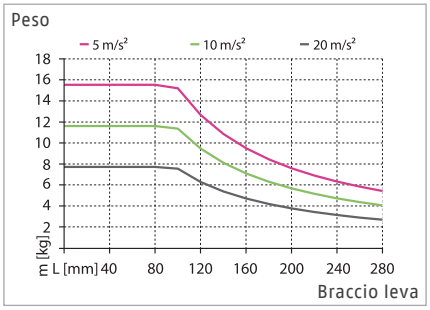
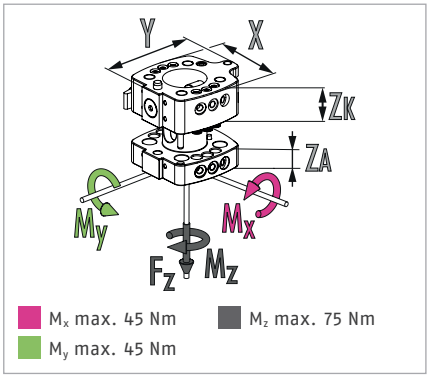


Diagramma di carico



Peso massimo di manipolazione in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva (con M_x/M_y). Lo schema non sostituisce il disegno tecnico.

Dimensioni e carichi massimi



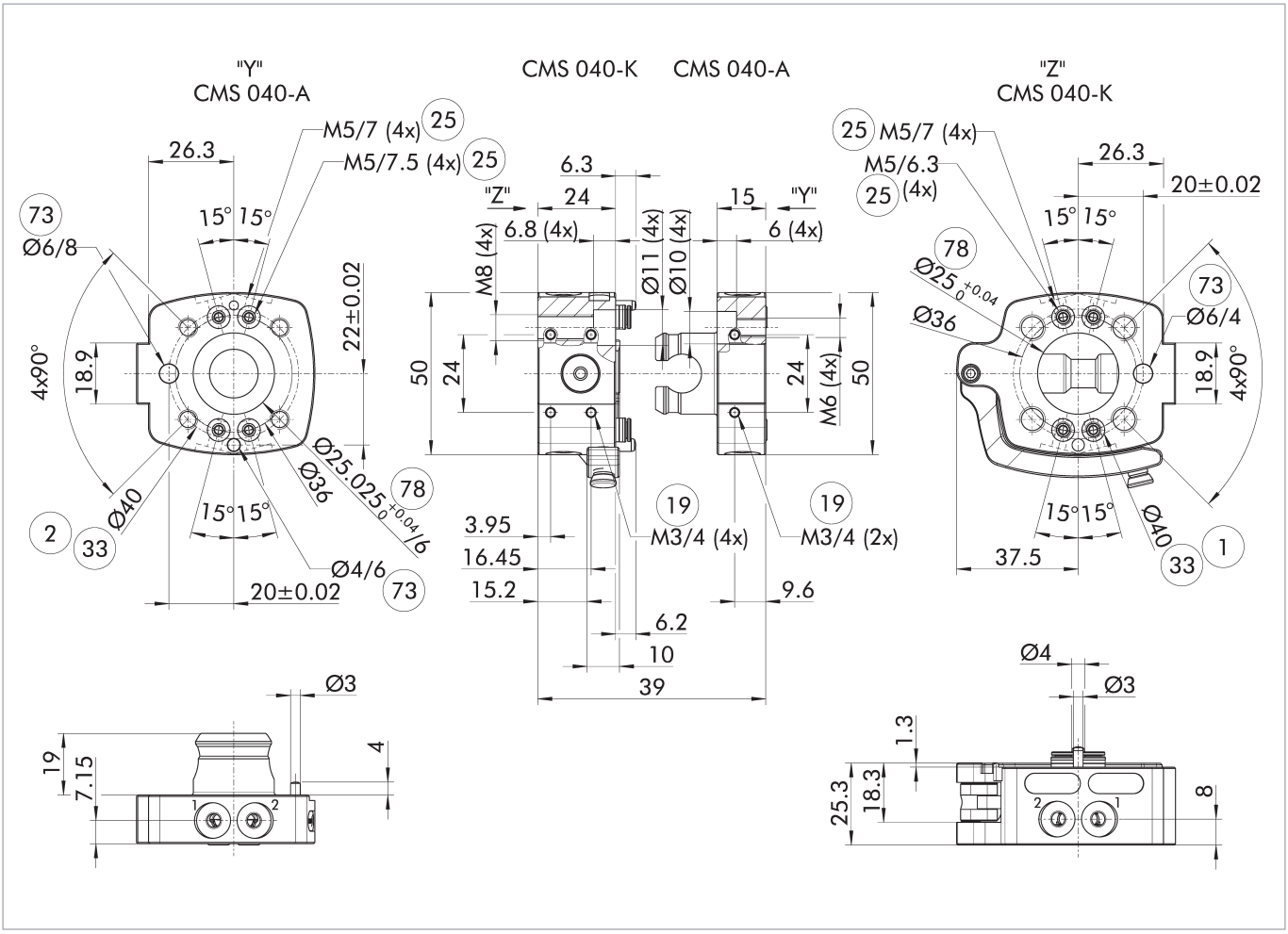
ⓘ È la somma di tutti i carichi statici che possono agire sul sistema di stoccaggio per garantire un funzionamento privo di errori.

Dati tecnici

Descrizione		CMS 040-K	CMS 040-A
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		*1545243*	*1545265*
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	9	9
Rilevamento blocco		Opzionale	
Controllo della presenza dell'utensile		Opzionale	
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	0.16	0.09
Numero dei passanti pneumatici		4	4
Passanti per utilizzo radiale		4	4
Filettatura del collegamento dell'aria del distributore pneumatico (radiale)		M5	M5
Flangia di accoppiamento lato robot		ISO 9409-1-40-4-M6	
Flangia di accoppiamento, lato utensile			ISO 9409-1-40-4-M6
Dimensioni X x Y x Z*	[mm]	50/67.5/24	50/55/15
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]		- x 15
Diagramma di collegamento viti		S7	S7
forza di trazione statica massima F_z	[N]	700	700
Coppia dinamica max M_x/M_y	[Nm]	22.5	22.5
Coppia dinamica max M_z	[Nm]	15	15
Opzioni e loro caratteristiche			
Versione base		CMS 040-K-B	CMS 040-A-B
ID		*1545285*	*1545287*
Rilevamento blocco		impossibile	
Peso	[kg]	0.16	0.09
Versione SHA (-N)			CMS 040-A-N
ID			*1545281*
Peso	[kg]		0.09
Collegamento lato utensile			Ø40, 4xM8

* 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.

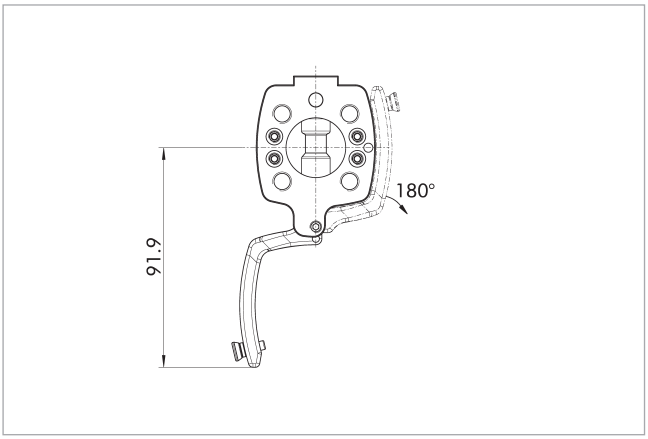
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

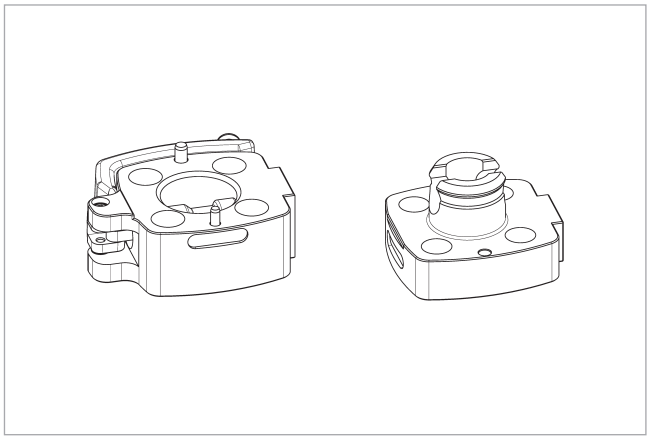
1. Collegamento lato robot
2. Collegamento lato utensile
19. Superficie di avvitamento per opzioni
25. Passanti pneumatici
33. Circonferenza fori DIN ISO-9409
73. Accoppiamento per spine di centraggio
78. Sede per centraggio

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



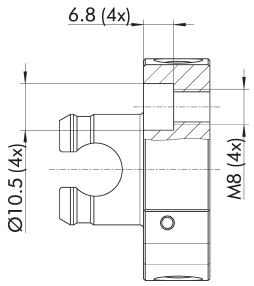
Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

Versione base (-B)



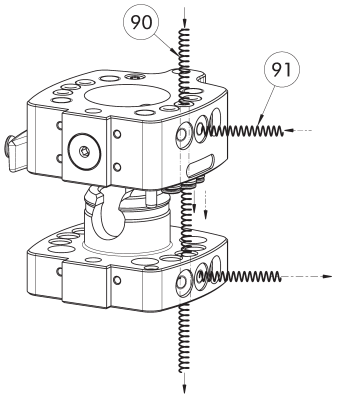
La versione base è una variante costruttiva di base semplificata priva di distributori aria integrati e di opzioni di monitoraggio.

Versione SHA (-N)



La versione SHA ha lo stesso modello di avvitamento sul lato dell'utensile del prodotto precedente SHS. Pertanto, gli attuali sistemi SHS si possono sostituire con CMS senza modificare gli utensili.

Passanti pneumatici

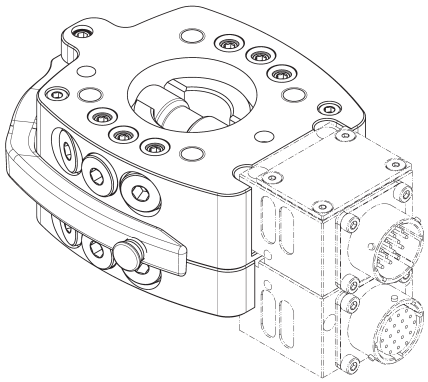


90 Passante assiale

91 Passante radiale

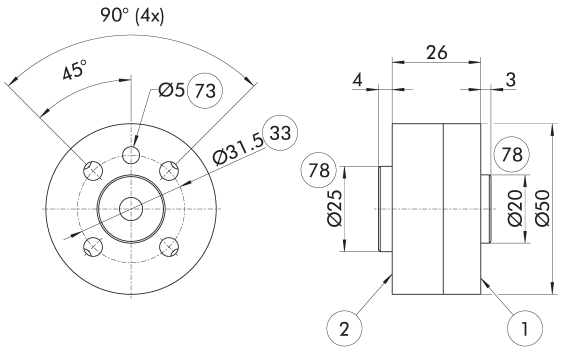
Il sistema di cambio dispone di distributori per la pneumatica o il vuoto integrati nell'alloggiamento. Sono utilizzabili senza tubo flessibile mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale).

Modulo elettrico passante



ⓘ Per informazioni dettagliate, consultare il capitolo "COS" nel catalogo o visitare il sito schunk.com.

Piastra adattatrice ISO-31,5



1 Collegamento lato robot

2 Collegamento lato utensile

33 Circonferenza fori DIN ISO-9409

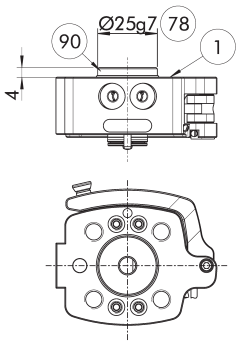
73 Accoppiamento per spine di centraggio

78 Sede per centraggio

Piastra adattatrice lato robot

Descrizione	ID
Piastra adattatrice	
AKO ISO31,5/CMS040K	*1644713*

Collare di centraggio su CMS-K

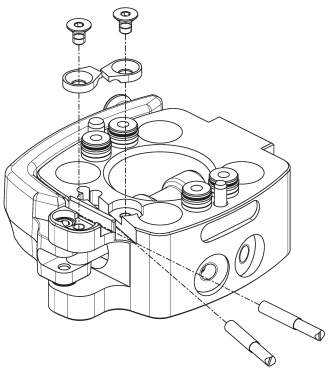


(1) Collegamento lato robot
(90) Disco di centraggio
(78) Sede per centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
ZB-CMS-040-K COLLARE DI CENTRAGGIO	*1574471*

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

Monitoraggio grazie a sensori di prossimità induttivi



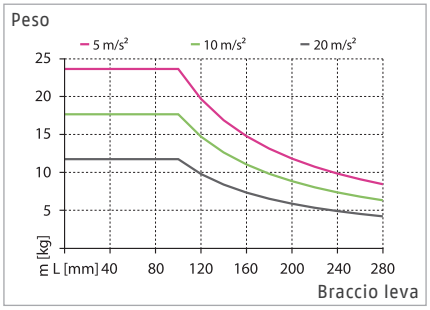
Il CMS-K è predisposto per il monitoraggio del bloccaggio e per la presenza dell'utensile. È necessario un set di montaggio. In ogni set di montaggio sono compresi un sensore e una staffa, con una vite.

Descrizione	ID
Lato robot	
AS-CMS-K-IN3OK	*1548743*

ⓘ Il set di montaggio è opzionale e deve essere ordinato separatamente come accessorio.

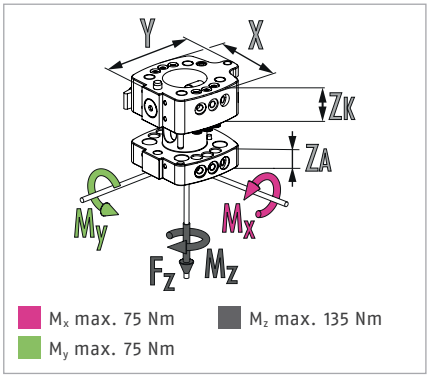


Diagramma di carico



Peso massimo di manipolazione in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva (con M_x/M_y). Lo schema non sostituisce il disegno tecnico.

Dimensioni e carichi massimi



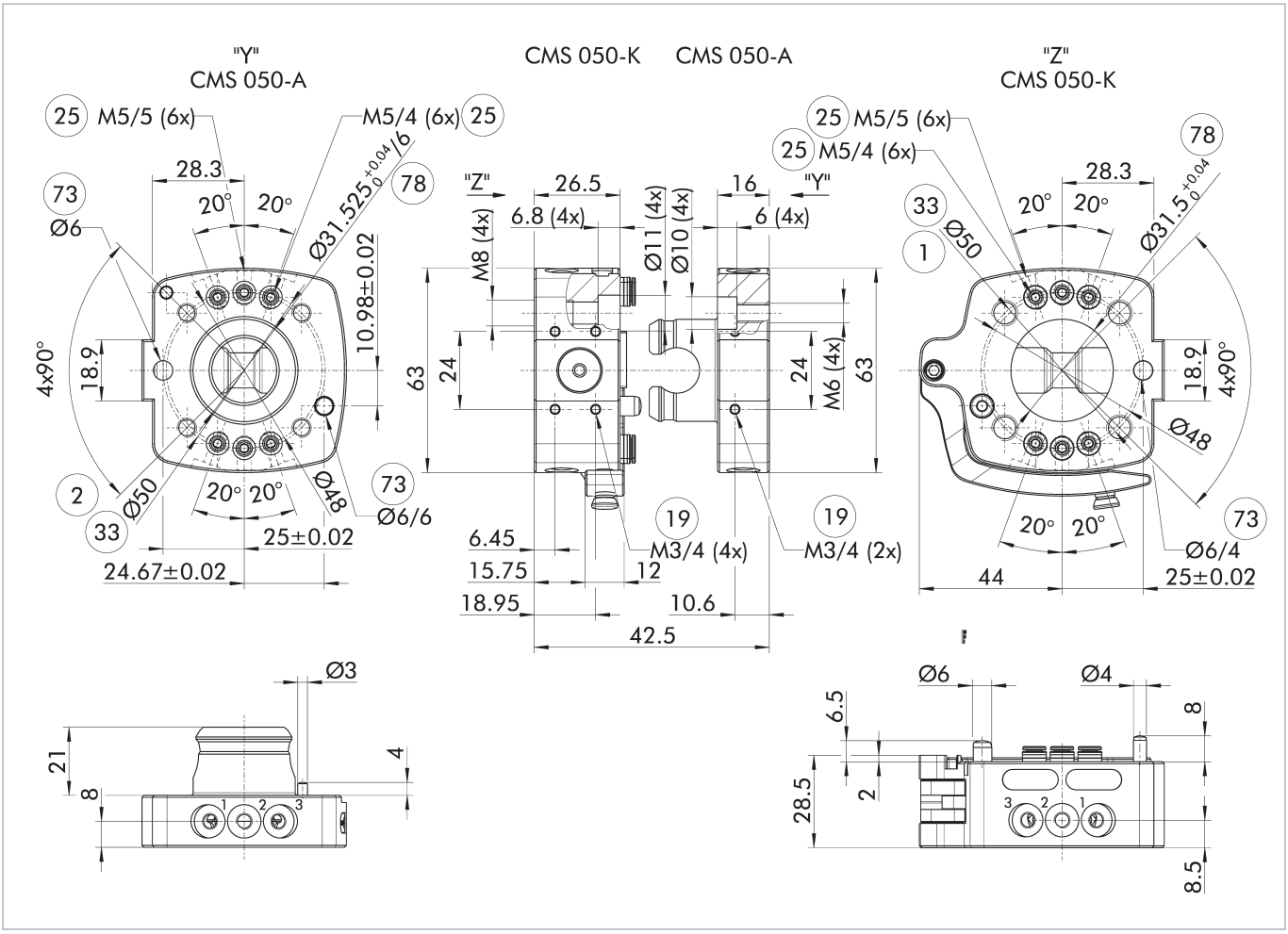
ⓘ È la somma di tutti i carichi statici che possono agire sul sistema di stoccaggio per garantire un funzionamento privo di errori.

Dati tecnici

Descrizione		CMS 050-K	CMS 050-A
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		*1545289*	*1545310*
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	11	11
Rilevamento blocco		Opzionale	
Controllo della presenza dell'utensile		Opzionale	
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	0.27	0.14
Numero dei passanti pneumatici		6	6
Passanti per utilizzo radiale		6	6
Filettatura del collegamento dell'aria del distributore pneumatico (radiale)		M5	M5
Flangia di accoppiamento lato robot		ISO 9409-1-50-4-M6	
Flangia di accoppiamento, lato utensile			ISO 9409-1-50-4-M6
Dimensioni X x Y x Z*	[mm]	63/75.5/26.5	63/63/16
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]		- x 16
Diagramma di collegamento viti		S7	S7
forza di trazione statica massima F_z	[N]	900	900
Coppia dinamica max M_x/M_y	[Nm]	35	35
Coppia dinamica max M_z	[Nm]	27	27
Opzioni e loro caratteristiche			
Versione base		CMS 050-K-B	CMS 050-A-B
ID		*1545314*	*1545315*
Rilevamento blocco		impossibile	
Peso	[kg]	0.27	0.15
Versione SHA (-N)			CMS 050-A-N
ID			*1545313*
Peso	[kg]		0.14
Collegamento lato utensile			Ø50, 4xM8

* 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.

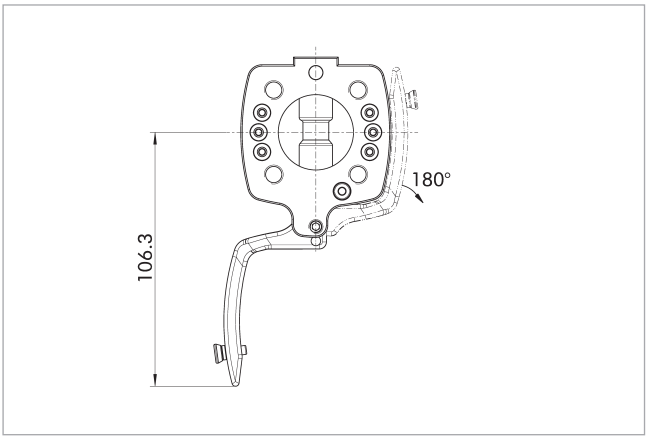
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

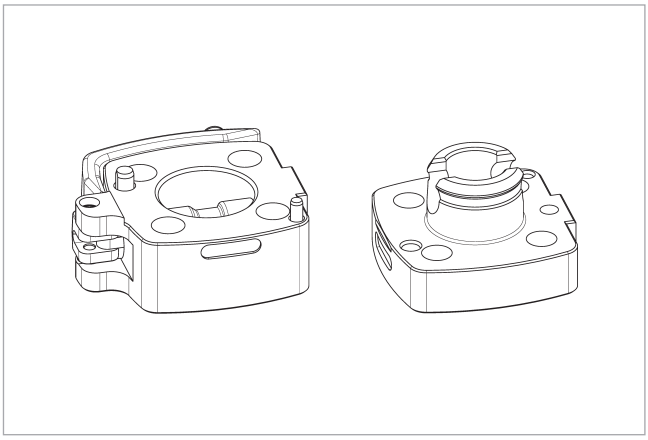
1. Collegamento lato robot
2. Collegamento lato utensile
19. Superficie di avvitamento per opzioni
25. Passanti pneumatici
33. Circonferenza fori DIN ISO-9409
73. Accoppiamento per spine di centraggio
78. Sede per centraggio

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



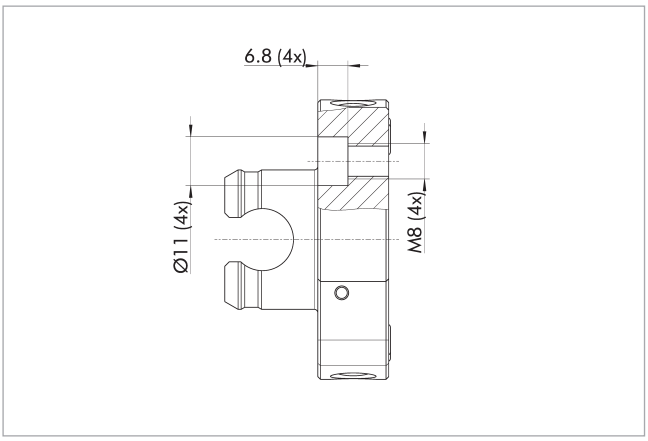
Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

Versione base (-B)



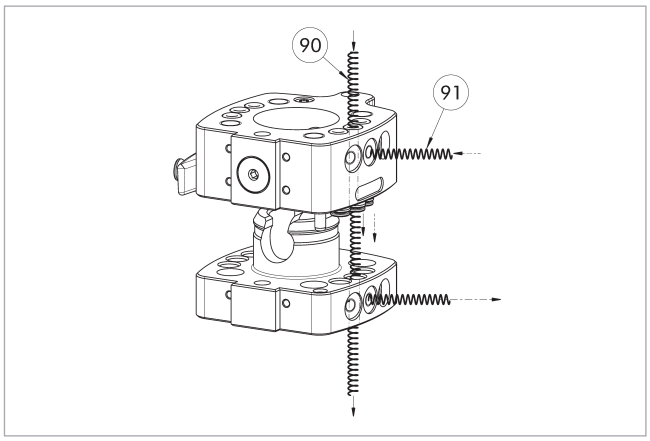
La versione base è una variante costruttiva di base semplificata priva di distributori aria integrati e di opzioni di monitoraggio.

Versione SHA (-N)



La versione SHA ha lo stesso modello di avvitamento sul lato dell'utensile del prodotto precedente SHS. Pertanto, gli attuali sistemi SHS si possono sostituire con CMS senza modificare gli utensili.

Passanti pneumatici

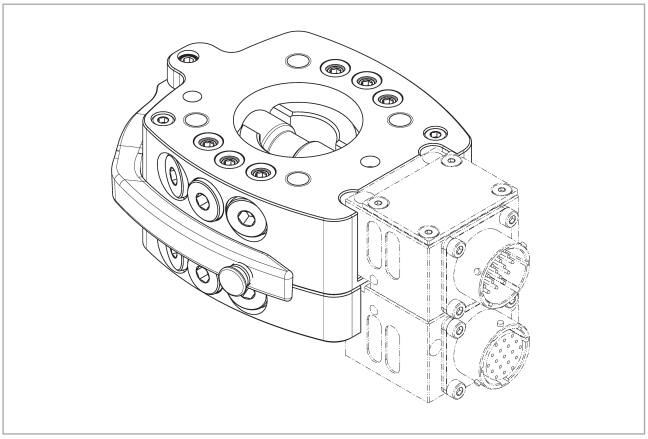


(90) Passante assiale

(91) Passante radiale

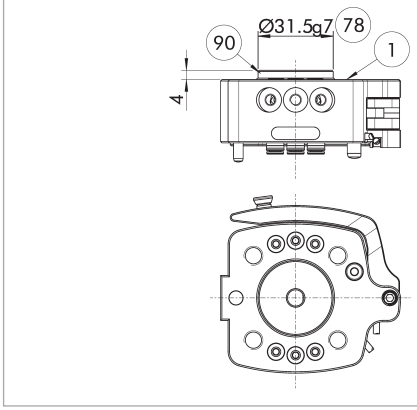
Il sistema di cambio dispone di distributori per la pneumatica o il vuoto integrati nell'alloggiamento. Sono utilizzabili senza tubo flessibile mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale).

Modulo elettrico passante



ⓘ Per informazioni dettagliate, consultare il capitolo "COS" nel catalogo o visitare il sito schunk.com.

Collare di centraggio su CMS-K



(1) Collegamento lato robot

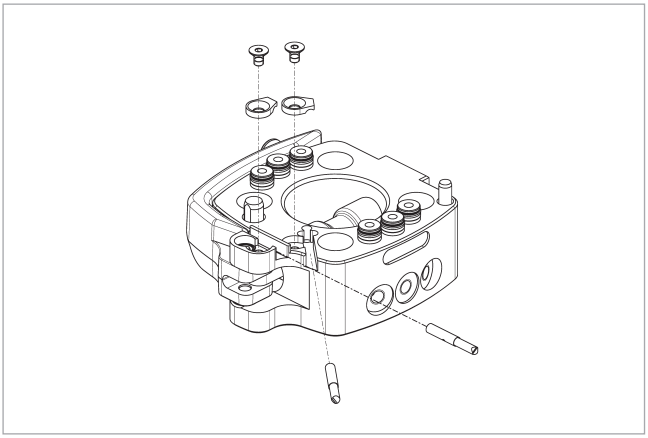
(90) Disco di centraggio

(78) Sede per centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
ZB-CMS-050-K COLLARE DI CENTRAGGIO	*1574472*

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

Monitoraggio grazie a sensori di prossimità induttivi



Il CMS-K è predisposto per il monitoraggio del bloccaggio e per la presenza dell'utensile. È necessario un set di montaggio. In ogni set di montaggio sono compresi un sensore e una staffa, con una vite.

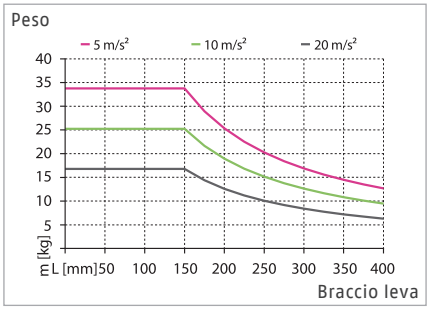
Descrizione	ID
Lato robot	
AS-CMS-K-IN30K	*1548743*

ⓘ Il set di montaggio è opzionale e deve essere ordinato separatamente come accessorio.

CMS 063
Sistema di cambio manuale

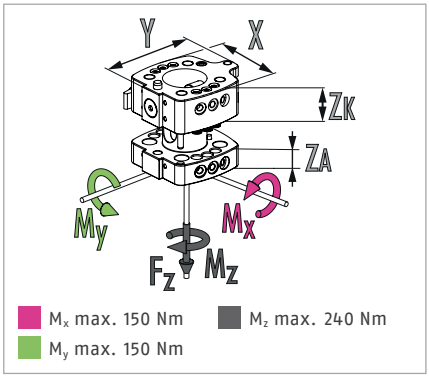


Diagramma di carico



Peso massimo di manipolazione in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva (con M_x/M_y). Lo schema non sostituisce il disegno tecnico.

Dimensioni e carichi massimi



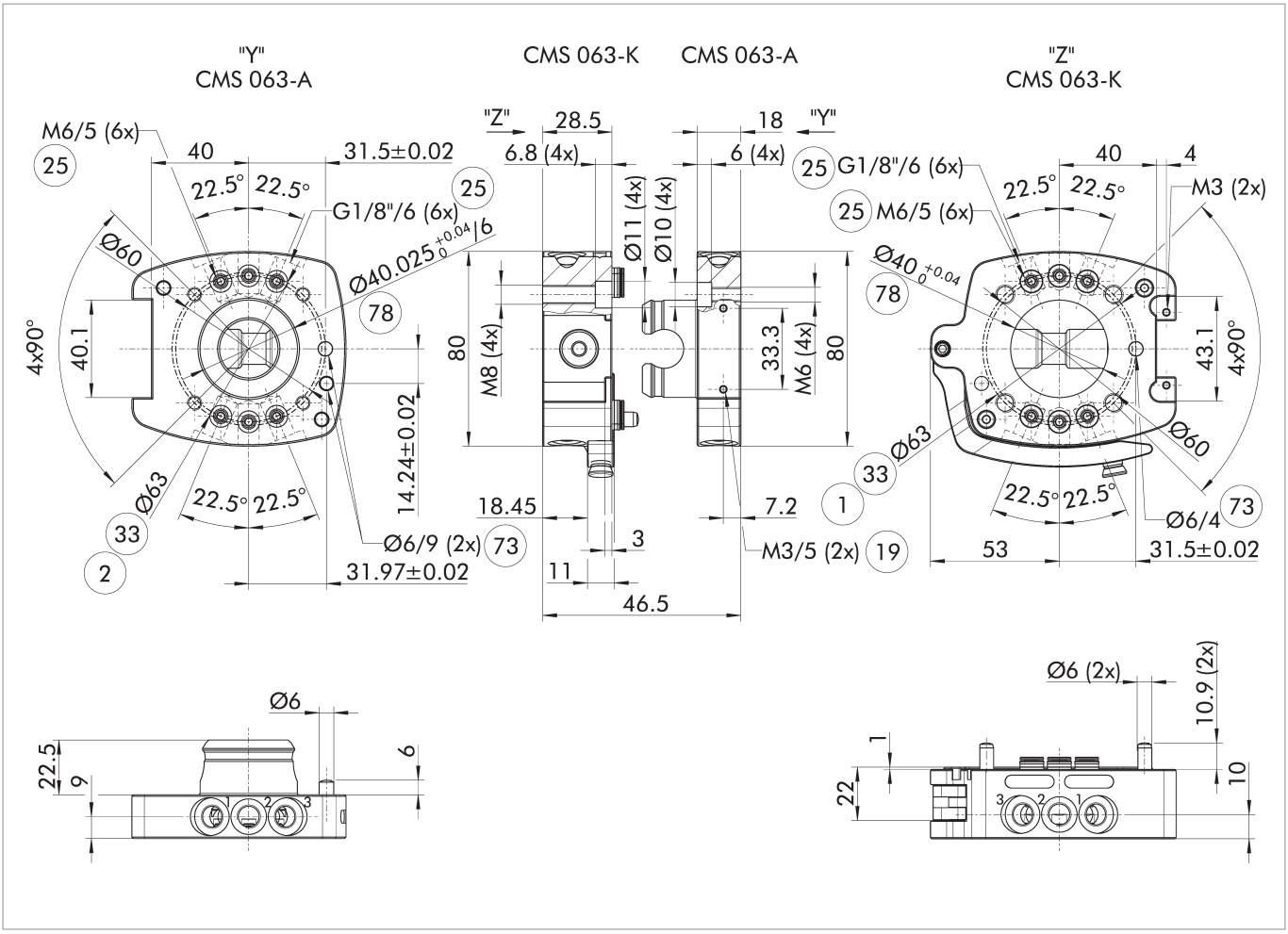
ⓘ È la somma di tutti i carichi statici che possono agire sul sistema di stoccaggio per garantire un funzionamento privo di errori.

Dati tecnici

Descrizione		CMS 063-K	CMS 063-A
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		*1545316*	*1545318*
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	18	18
Rilevamento blocco		Opzionale	
Controllo della presenza dell'utensile		Opzionale	
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	0.49	0.27
Numero dei passanti pneumatici		6	6
Passanti per utilizzo radiale		6	6
Filettatura del collegamento dell'aria del distributore pneumatico (radiale)		G1/8"	G1/8"
Flangia di accoppiamento lato robot		ISO 9409-1-63-4-M6	
Flangia di accoppiamento, lato utensile			ISO 9409-1-63-4-M6
Dimensioni X x Y x Z*	[mm]	80/101/28.5	80/88/18
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]		- x 18
Diagramma di collegamento viti		K	K
forza di trazione statica massima F_z	[N]	1000	1000
Coppia dinamica max M_x/M_y	[Nm]	75	75
Coppia dinamica max M_z	[Nm]	48	48
Opzioni e loro caratteristiche			
Versione base		CMS 063-K-B	CMS 063-A-B
ID		*1545321*	*1545322*
Rilevamento blocco		impossibile	
Peso	[kg]	0.5	0.3
Versione SHA (-N)			CMS 063-A-N
ID			*1545319*
Peso	[kg]		0.27
Collegamento lato utensile			Ø63, 4xM8

* 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.

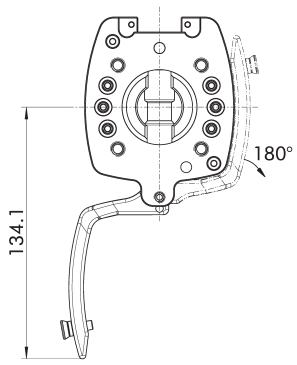
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

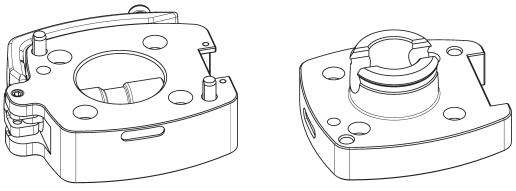
1. Collegamento lato robot
2. Collegamento lato utensile
19. Superficie di avvitamento per opzioni
25. Passanti pneumatici
33. Circonferenza fori DIN ISO-9409
73. Accoppiamento per spine di centraggio
78. Sede per centraggio

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



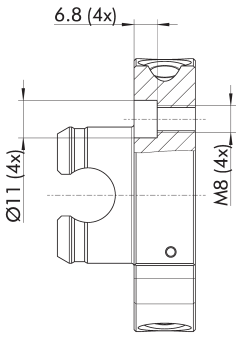
Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

Versione base (-B)



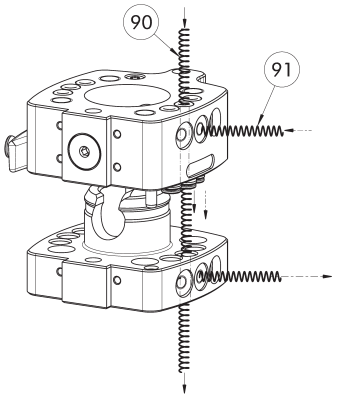
La versione base è una variante costruttiva di base semplificata priva di distributori aria integrati e di opzioni di monitoraggio.

Versione SHA (-N)



La versione SHA ha lo stesso modello di avvitamento sul lato dell'utensile del prodotto precedente SHS. Pertanto, gli attuali sistemi SHS si possono sostituire con CMS senza modificare gli utensili.

Passanti pneumatici

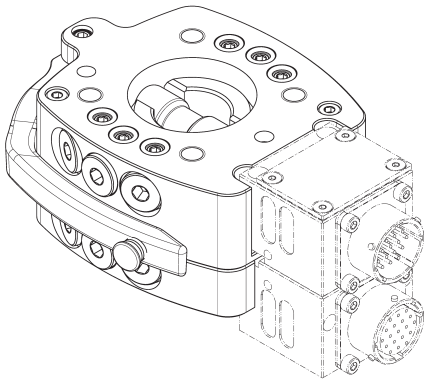


(90) Passante assiale

(91) Passante radiale

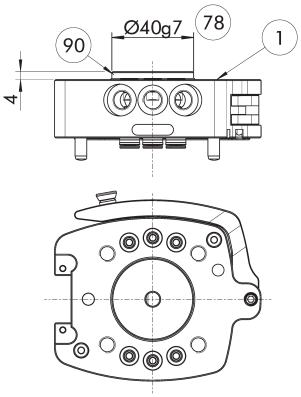
Il sistema di cambio dispone di distributori per la pneumatica o il vuoto integrati nell'alloggiamento. Sono utilizzabili senza tubo flessibile mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale).

Modulo elettrico passante



ⓘ Per informazioni dettagliate, consultare il capitolo "COS" nel catalogo o visitare il sito schunk.com.

Collare di centraggio su CMS-K



(1) Collegamento lato robot

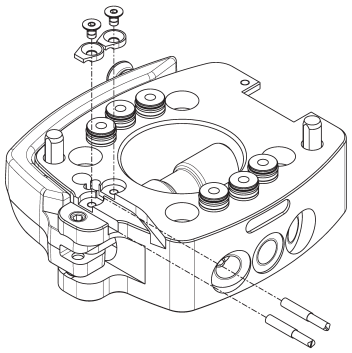
(90) Disco di centraggio

(78) Sede per centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
ZB-CMS-063-K COLLARE DI CENTRAGGIO	*1574473*

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

Monitoraggio grazie a sensori di prossimità induttivi



Il CMS-K è predisposto per il monitoraggio del bloccaggio e per la presenza dell'utensile. È necessario un set di montaggio. In ogni set di montaggio sono compresi un sensore e una staffa, con una vite.

Descrizione	ID
Lato robot	
AS-CMS-K-IN30K	*1548743*

ⓘ Il set di montaggio è opzionale e deve essere ordinato separatamente come accessorio.

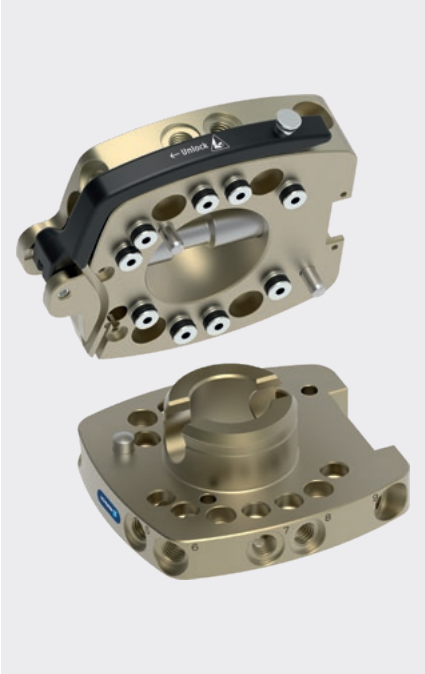
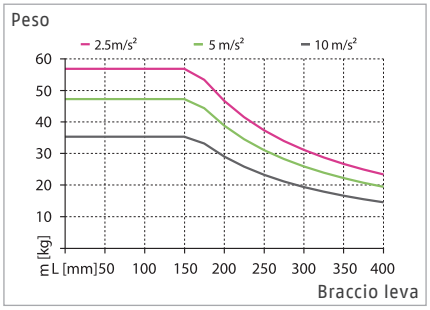
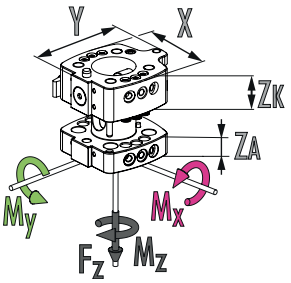


Diagramma di carico



Peso massimo di manipolazione in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva (con M_x/M_y). Lo schema non sostituisce il disegno tecnico.

Dimensioni e carichi massimi



M_x max. 300 Nm
M_z max. 465 Nm
M_y max. 300 Nm

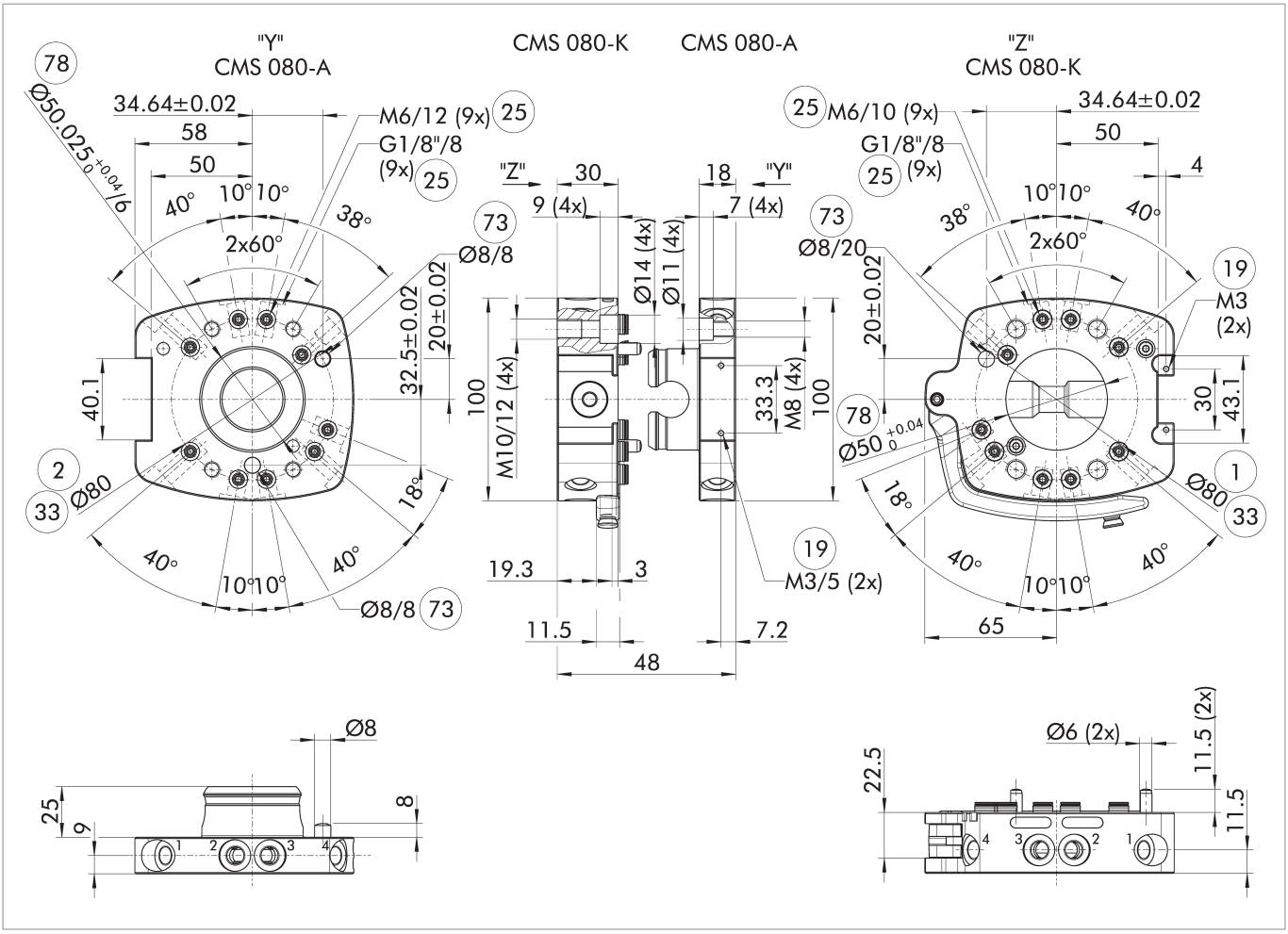
ⓘ È la somma di tutti i carichi statici che possono agire sul sistema di stoccaggio per garantire un funzionamento privo di errori.

Dati tecnici

Descrizione		CMS 080-K	CMS 080-A
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		*1545324*	*1545325*
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	36	36
Rilevamento blocco		Opzionale	
Controllo della presenza dell'utensile		Opzionale	
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	0.81	0.43
Numero dei passanti pneumatici		9	9
Passanti per utilizzo radiale		9	9
Filettatura del collegamento dell'aria del distributore pneumatico (radiale)		G1/8"	G1/8"
Flangia di accoppiamento lato robot		ISO 9409-1-80-6-M8	
Flangia di accoppiamento, lato utensile			ISO 9409-1-80-6-M8
Dimensioni X x Y x Z*	[mm]	100/123/30	100/108/18
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]		- x 18
Diagramma di collegamento viti		K	K
forza di trazione statica massima F_z	[N]	1600	1600
Coppia dinamica max M_x/M_y	[Nm]	115	115
Coppia dinamica max M_z	[Nm]	75	75
Opzioni e loro caratteristiche			
Versione base		CMS 080-K-B	CMS 080-A-B
ID		*1545360*	*1545362*
Rilevamento blocco		impossibile	
Peso	[kg]	0.83	0.47
Versione SHA (-N)			CMS 080-A-N
ID			*1545327*
Peso	[kg]		0.42
Collegamento lato utensile			Ø80, 4xM10

* 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.

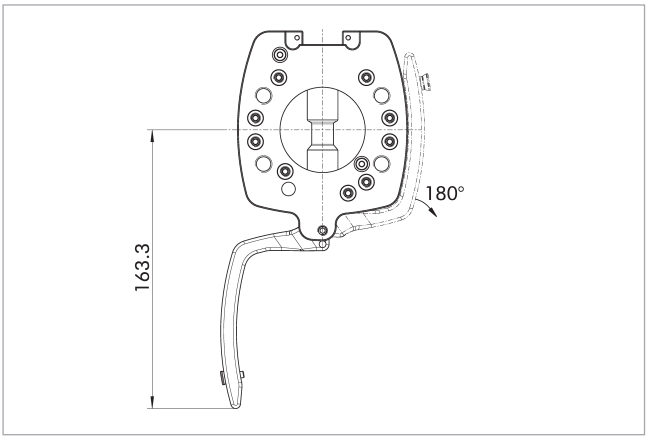
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

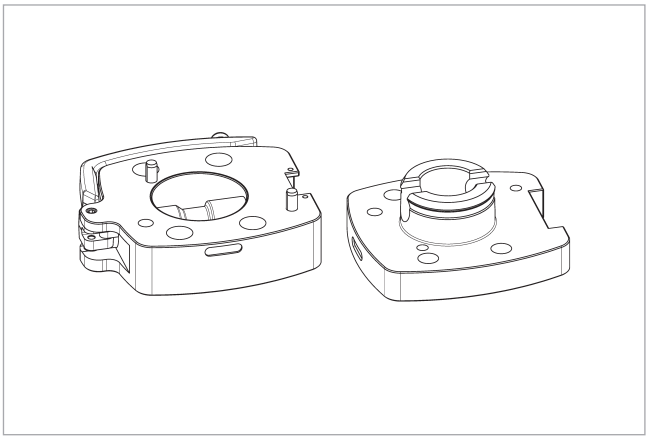
1. Collegamento lato robot
2. Collegamento lato utensile
19. Superficie di avvitamento per opzioni
25. Passanti pneumatici
33. Circonferenza fori DIN ISO-9409
73. Accoppiamento per spine di centraggio
78. Sede per centraggio

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



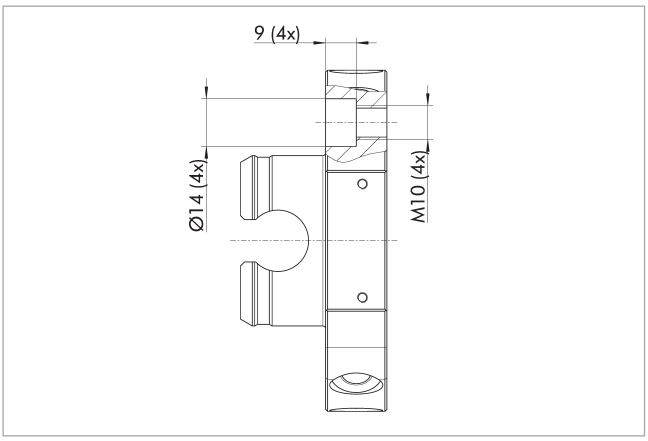
Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

Versione base (-B)



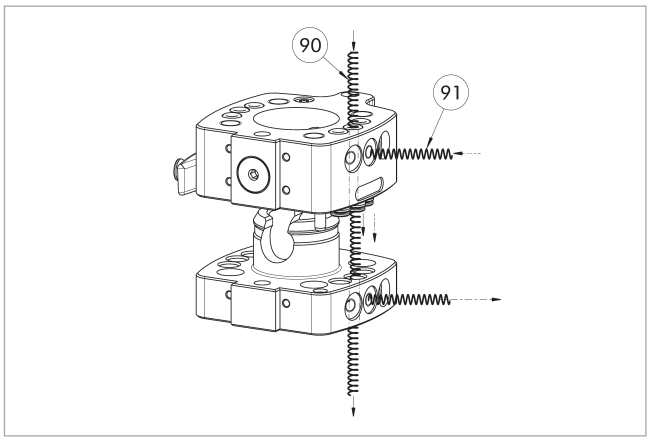
La versione base è una variante costruttiva di base semplificata priva di distributori aria integrati e di opzioni di monitoraggio.

Versione SHA (-N)



La versione SHA ha lo stesso modello di avvitamento sul lato dell'utensile del prodotto precedente SHS. Pertanto, gli attuali sistemi SHS si possono sostituire con CMS senza modificare gli utensili.

Passanti pneumatici

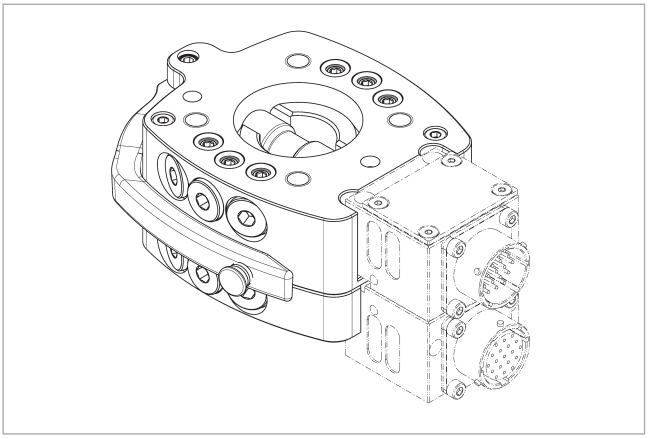


90 Passante assiale

91 Passante radiale

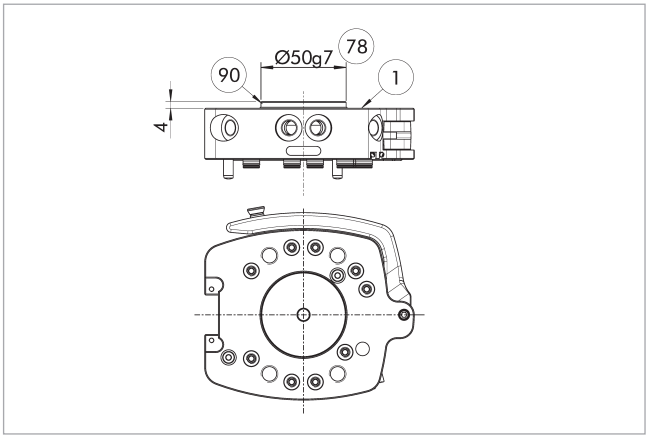
Il sistema di cambio dispone di distributori per la pneumatica o il vuoto integrati nell'alloggiamento. Sono utilizzabili senza tubo flessibile mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale).

Modulo elettrico passante



ⓘ Per informazioni dettagliate, consultare il capitolo "COS" nel catalogo o visitare il sito schunk.com.

Collare di centraggio su CMS-K



1 Collegamento lato robot

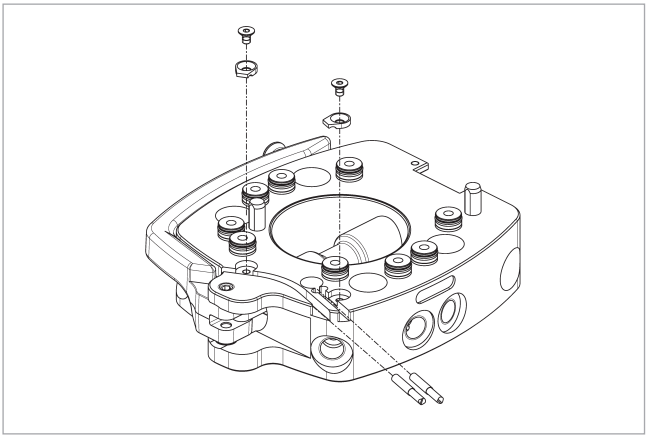
90 Disco di centraggio

78 Sede per centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
ZB-CMS-080-K COLLARE DI CENTRAGGIO	1574474

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

Monitoraggio grazie a sensori di prossimità induttivi



Il CMS-K è predisposto per il monitoraggio del bloccaggio e per la presenza dell'utensile. È necessario un set di montaggio. In ogni set di montaggio sono compresi un sensore e una staffa, con una vite.

Descrizione	ID
Lato robot	
AS-CMS-K-IN30K	*1548743*

ⓘ Il set di montaggio è opzionale e deve essere ordinato separatamente come accessorio.

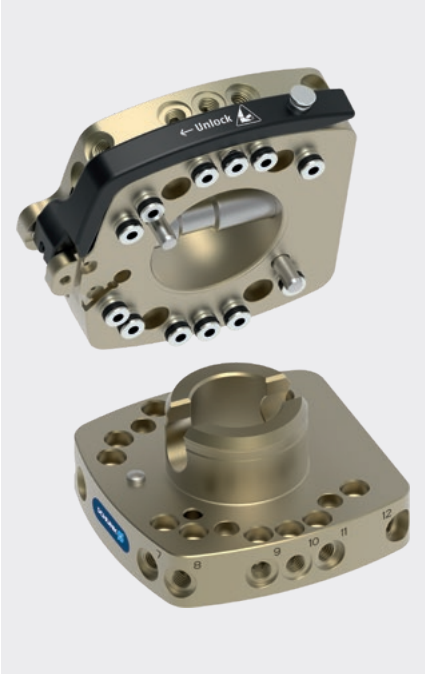
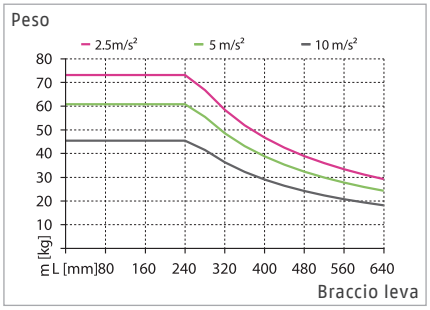
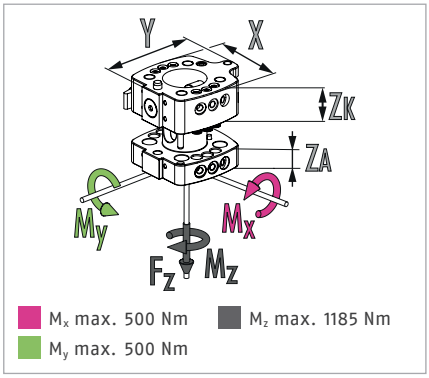


Diagramma di carico



Peso massimo di manipolazione in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva (con M_x/M_y). Lo schema non sostituisce il disegno tecnico.

Dimensioni e carichi massimi



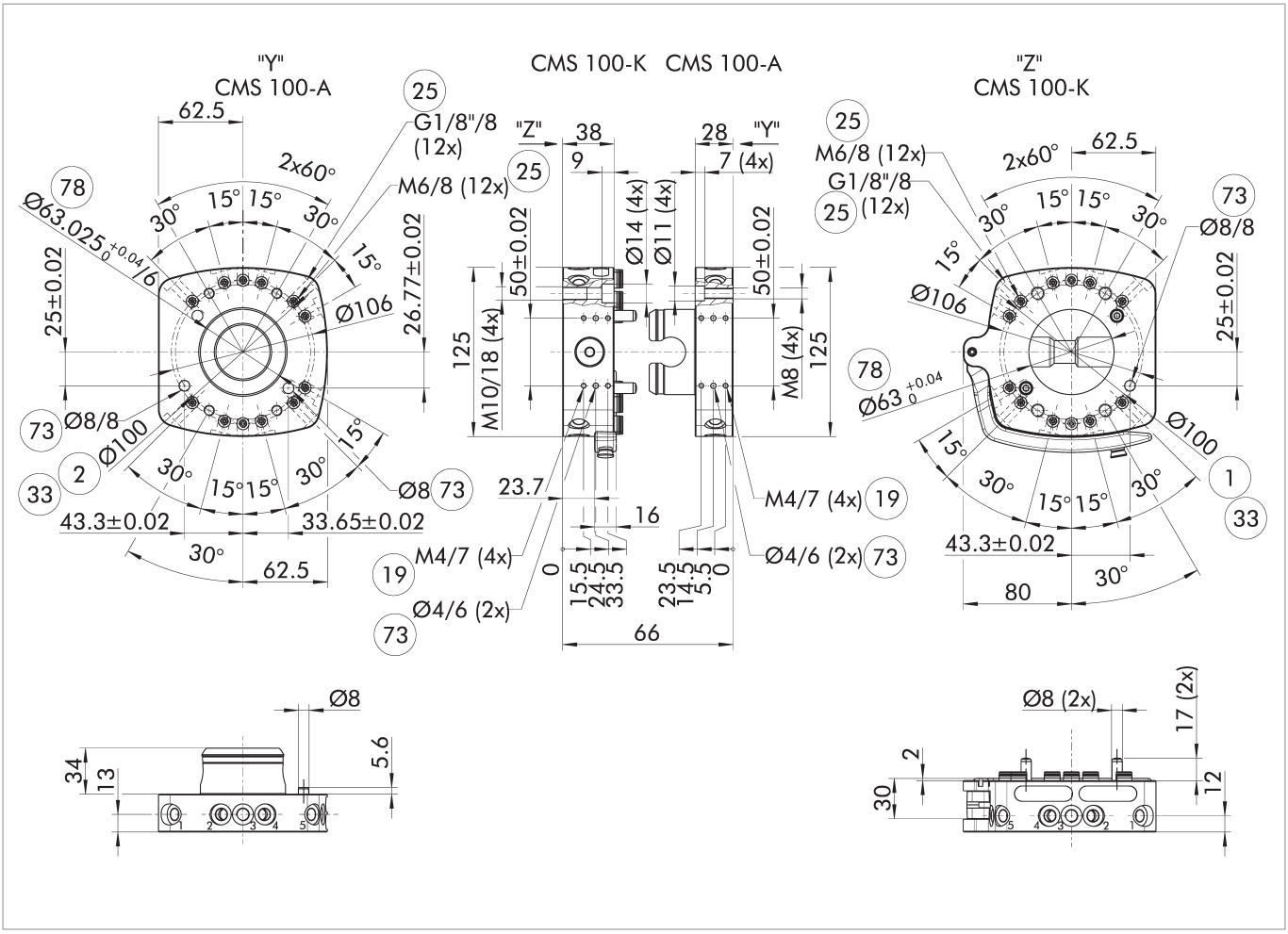
ⓘ È la somma di tutti i carichi statici che possono agire sul sistema di stoccaggio per garantire un funzionamento privo di errori.

Dati tecnici

Descrizione		CMS 100-K	CMS 100-A
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		*1545364*	*1545366*
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	43	43
Rilevamento blocco		Opzionale	
Controllo della presenza dell'utensile		Opzionale	
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	1.65	1.04
Numero dei passanti pneumatici		12	12
Passanti per utilizzo radiale		12	12
Filettatura del collegamento dell'aria del distributore pneumatico (radiale)		G1/8"	G1/8"
Flangia di accoppiamento lato robot		ISO 9409-1-100-6-M8	
Flangia di accoppiamento, lato utensile			ISO 9409-1-100-6-M8
Dimensioni X x Y x Z*	[mm]	125/142.5/38	125/125/28
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]		- x 28
Diagramma di collegamento viti		J	J
forza di trazione statica massima F_z	[N]	1800	1800
Coppia dinamica max M_x/M_y	[Nm]	230	230
Coppia dinamica max M_z	[Nm]	230	230
Opzioni e loro caratteristiche			
Versione base		CMS 100-K-B	CMS 100-A-B
ID		*1545370*	*1545387*
Rilevamento blocco		impossibile	
Peso	[kg]	1.65	1.11
Versione SHA (-N)			CMS 100-A-N
ID			*1545368*
Peso	[kg]		1.03
Collegamento lato utensile			Ø100, 4xM10

* 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.

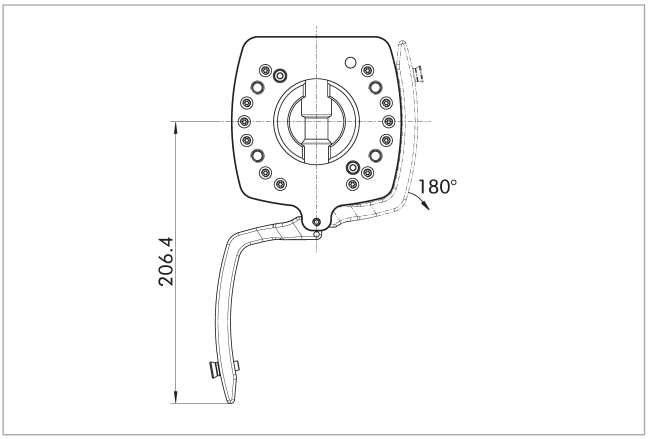
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

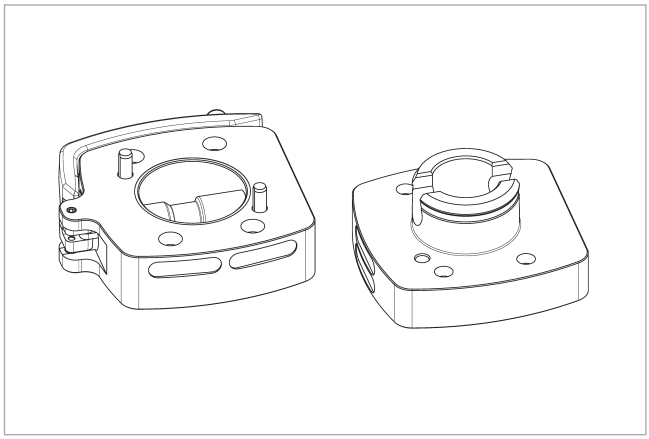
1. Collegamento lato robot
2. Collegamento lato utensile
19. Superficie di avvitamento per opzioni
25. Passanti pneumatici
33. Circonferenza fori DIN ISO-9409
73. Accoppiamento per spine di centraggio
78. Sede per centraggio

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



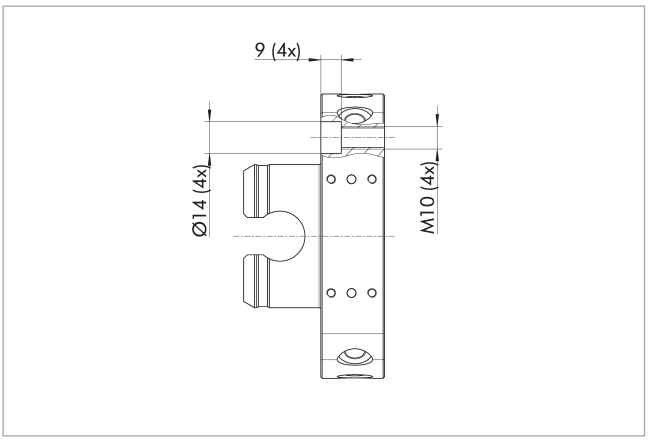
Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

Versione base (-B)



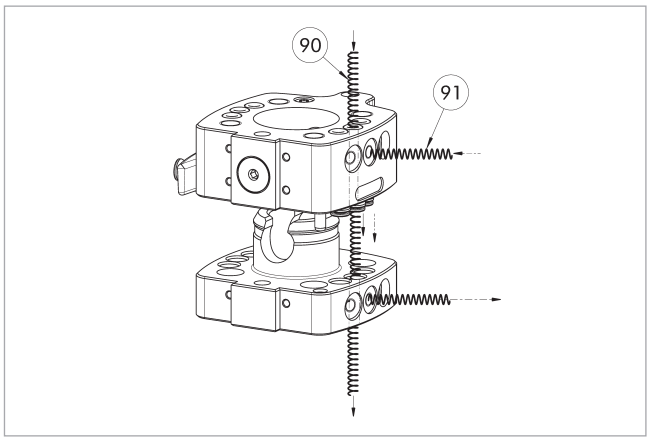
La versione base è una variante costruttiva di base semplificata priva di distributori aria integrati e di opzioni di monitoraggio.

Versione SHA (-N)



La versione SHA ha lo stesso modello di avvitamento sul lato dell'utensile del prodotto precedente SHS. Pertanto, gli attuali sistemi SHS si possono sostituire con CMS senza modificare gli utensili.

Passanti pneumatici

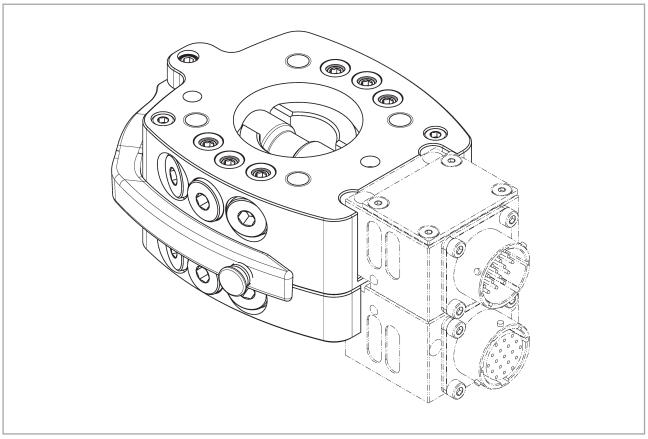


(90) Passante assiale

(91) Passante radiale

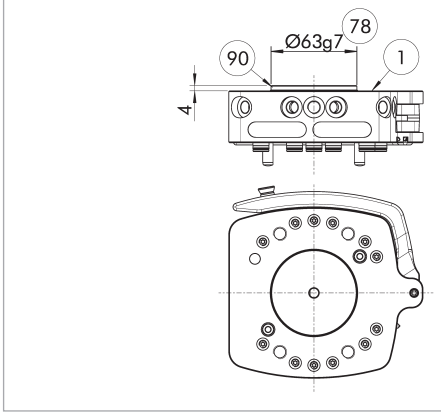
Il sistema di cambio dispone di distributori per la pneumatica o il vuoto integrati nell'alloggiamento. Sono utilizzabili senza tubo flessibile mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale).

Modulo elettrico passante



ⓘ Per informazioni dettagliate, consultare il capitolo "COS" nel catalogo o visitare il sito schunk.com.

Collare di centraggio su CMS-K



(1) Collegamento lato robot

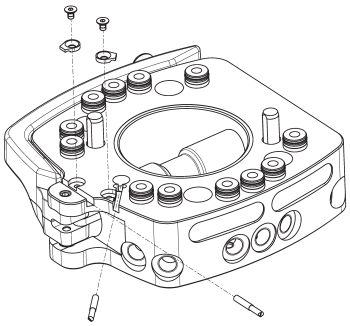
(90) Disco di centraggio

(78) Sede per centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
ZB-CMS-100-K COLLARE DI CENTRAGGIO	1574475

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

Monitoraggio grazie a sensori di prossimità induttivi



Il CMS-K è predisposto per il monitoraggio del bloccaggio e per la presenza dell'utensile. È necessario un set di montaggio. In ogni set di montaggio sono compresi un sensore e una staffa, con una vite.

Descrizione	ID
Lato robot	
AS-CMS-K-IN30K	*1548743*

ⓘ Il set di montaggio è opzionale e deve essere ordinato separatamente come accessorio.

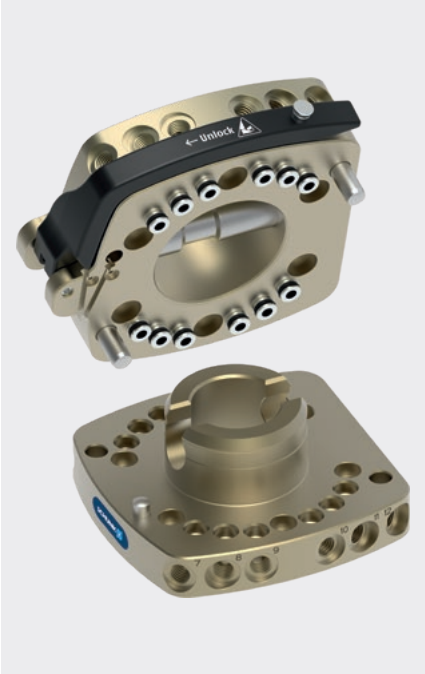
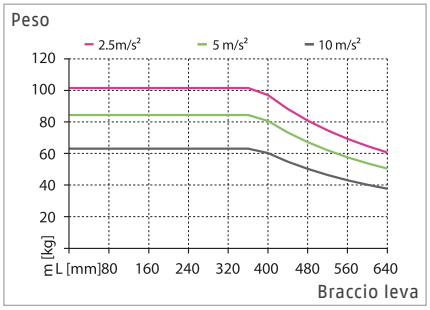
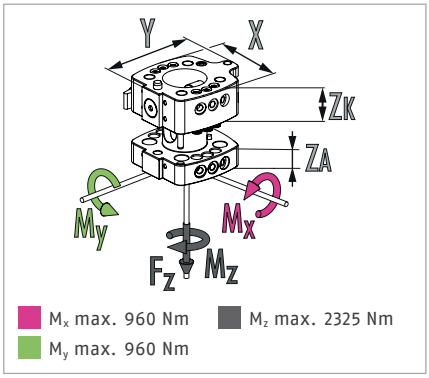


Diagramma di carico



Peso massimo di manipolazione in funzione dell'accelerazione e del braccio di leva (con M_x/M_y). Lo schema non sostituisce il disegno tecnico.

Dimensioni e carichi massimi



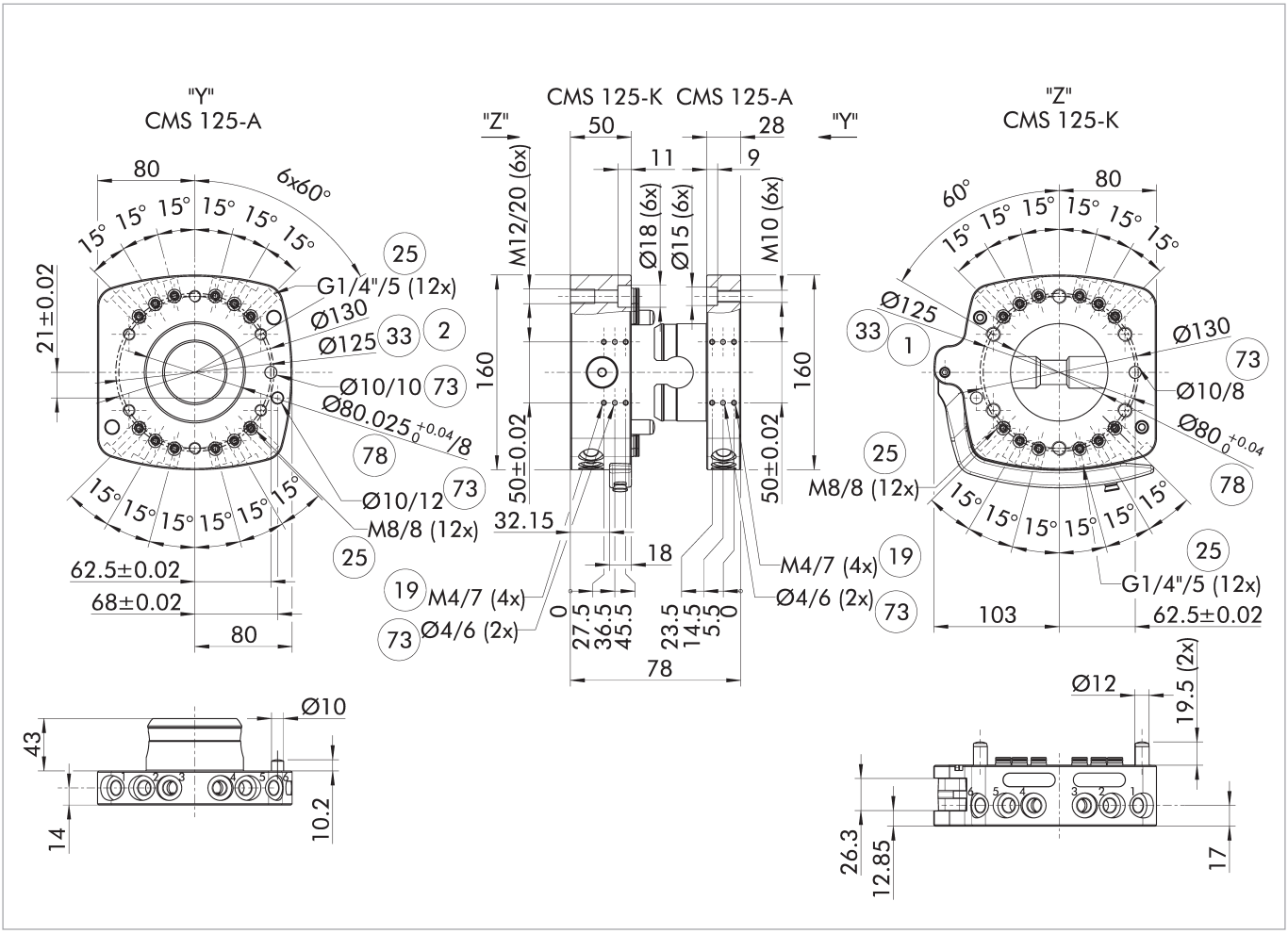
ⓘ È la somma di tutti i carichi statici che possono agire sul sistema di stoccaggio per garantire un funzionamento privo di errori.

Dati tecnici

Descrizione		CMS 125-K	CMS 125-A
		Testa di cambio manuale	Adattatore di cambio manuale
ID		*1545393*	*1545397*
Peso consigliato di movimentazione	[kg]	58	58
Rilevamento blocco		Opzionale	
Controllo della presenza dell'utensile		Opzionale	
Precisione di ripetibilità	[mm]	0.02	0.02
Peso	[kg]	3.37	1.7
Numero dei passanti pneumatici		12	12
Passanti per utilizzo radiale		12	12
Filettatura del collegamento dell'aria del distributore pneumatico (radiale)		G1/4"	G1/4"
Flangia di accoppiamento lato robot		ISO 9409-1-125-6-M10	
Flangia di accoppiamento, lato utensile			ISO 9409-1-125-6-M10
Dimensioni X x Y x Z*	[mm]	160/183/38	160/160/28
Temperatura ambiente min/max	[°C]	5/60	5/60
Dimensioni Ø D x Z*	[mm]		- x 28
Diagramma di collegamento viti		J	J
forza di trazione statica massima F_z	[N]	3000	3000
Coppia dinamica max M_x/M_y	[Nm]	478	478
Coppia dinamica max M_z	[Nm]	465	465
Opzioni e loro caratteristiche			
Versione base		CMS 125-K-B	CMS 125-A-B
ID		*1545403*	*1545404*
Rilevamento blocco		impossibile	
Peso	[kg]	3.46	1.85
Versione SHA (-N)			CMS 125-A-N
ID			*1545401*
Peso	[kg]		1.7
Collegamento lato utensile			Ø125, 4xM12

* 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.

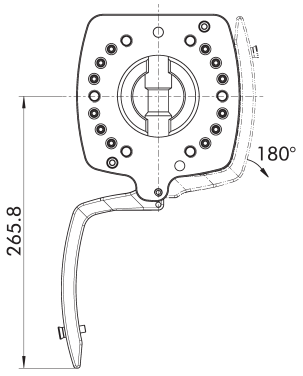
Vista principale



La vista principale mostra il modello base del modulo.

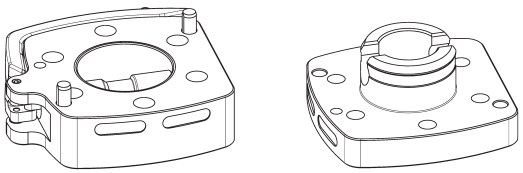
1. Collegamento lato robot
2. Collegamento lato utensile
19. Superficie di avvitamento per opzioni
25. Passanti pneumatici
33. Circonferenza fori DIN ISO-9409
73. Accoppiamento per spine di centraggio
78. Sede per centraggio

Profilo di ingombro in caso di bloccaggio/sboccaggio



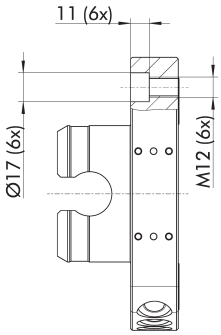
Il disegno mostra il profilo d'ingombro nel bloccaggio e nello sbloccaggio. I valori specificati possono variare a seconda dell'angolo di apertura della leva manuale.

Versione base (-B)



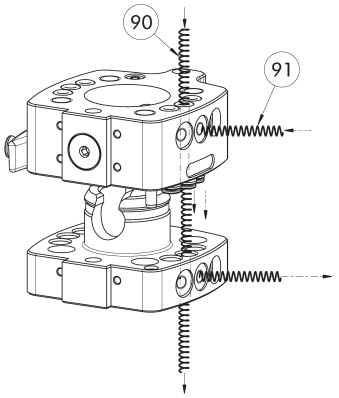
La versione base è una variante costruttiva di base semplificata priva di distributori aria integrati e di opzioni di monitoraggio.

Versione SHA (-N)



La versione SHA ha lo stesso modello di avvitamento sul lato dell'utensile del prodotto precedente SHS. Pertanto, gli attuali sistemi SHS si possono sostituire con CMS senza modificare gli utensili.

Passanti pneumatici

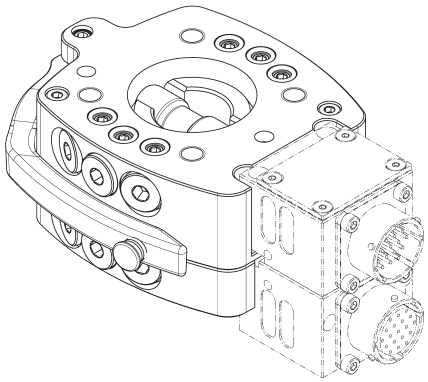


(90) Passante assiale

(91) Passante radiale

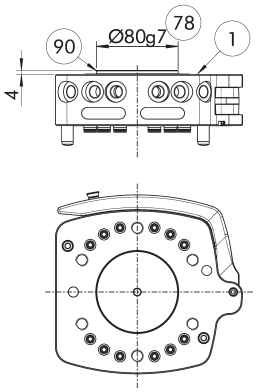
Il sistema di cambio dispone di distributori per la pneumatica o il vuoto integrati nell'alloggiamento. Sono utilizzabili senza tubo flessibile mediante la piastra adattatrice (assiale) o con un tubo flessibile (radiale).

Modulo elettrico passante



ⓘ Per informazioni dettagliate, consultare il capitolo "COS" nel catalogo o visitare il sito schunk.com.

Collare di centraggio su CMS-K



(1) Collegamento lato robot

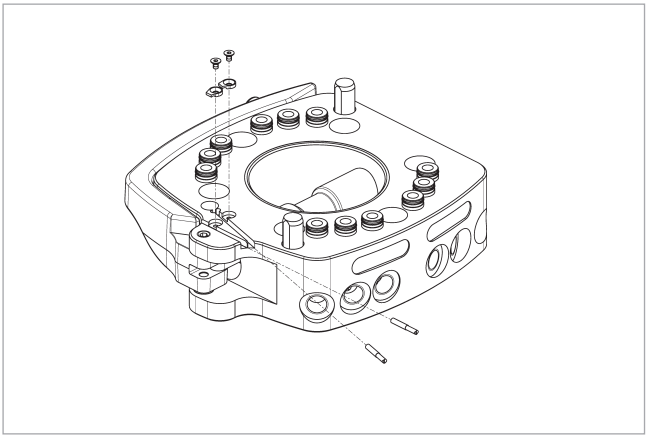
(90) Disco di centraggio

(78) Sede per centraggio

Descrizione	ID
Disco di centraggio	
ZB-CMS-125-K COLLARE DI CENTRAGGIO	1574477

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

Monitoraggio grazie a sensori di prossimità induttivi



Il CMS-K è predisposto per il monitoraggio del bloccaggio e per la presenza dell'utensile. È necessario un set di montaggio. In ogni set di montaggio sono compresi un sensore e una staffa, con una vite.

Descrizione	ID
Lato robot	
AS-CMS-K-IN30K	*1548743*

ⓘ Il set di montaggio è opzionale e deve essere ordinato separatamente come accessorio.

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

Seguici

2026-08-19