



Superior Clamping and Gripping



## Produktinformation

Manuelles Wechselsystem SHS

## Flexibel. Kompakt. Intuitiv.

# Manuelles Wechselsystem SHS

Manuelles Werkzeugwechselsystem mit integrierter Luftdurchführung, Verriegelungsabfrage und optionaler Elektrodurchführung

## Einsatzgebiet

Bestens geeignet für den Einsatz in der flexiblen Fertigung von Produkten mit großer Variantenvielfalt in der zuverlässigen manuellen Wechselsystem gefordert ist.

## Vorteile – Ihr Nutzen

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

**Integrierte Pneumatikdurchführung** zur sicheren Energieversorgung der Handhabungsmodule und Werkzeuge

**Der Verriegelungshebel wird zur Seite hin geöffnet** damit lässt sich der Wechsler auch in beengten Räumen komfortabel bedienen

**Optionale Abfrage der Verriegelung sowie Anwesenheitskontrolle** und dadurch eine gesteigerte Prozesssicherheit

**Breites Sortiment an Elektro-, Pneumatik- und Fluidmodulen** für vielfältige Energie-Übertragungsmöglichkeiten

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



Baugrößen  
Anzahl: 6



Handhabungsgewicht  
9 .. 58 kg



Momentenbelastung  
Mx  
15 .. 320 Nm

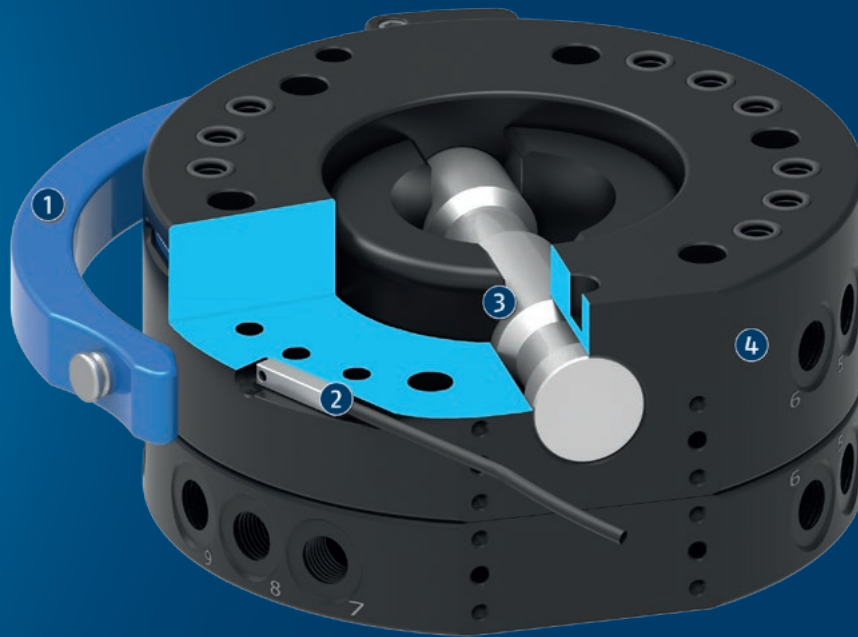


Momentenbelastung  
Mz  
25 .. 775 Nm

## Funktionsbeschreibung

Das manuelle Handwechselsystem (SHS) besteht aus einem Handwechselkopf (SHK) und einem Handwechseladapter (SHA). Der Handwechselkopf (SHK) wird mit dem Handwechseladapter (SHA) durch die Verriegelung spielfrei und

formschlüssig verriegelt. Ein Bolzen wird über einen Verriegelungshebel vor oder zurück geschoben zur Verriegelung bzw. Entriegelung. Integrierte pneumatische Durchführungen versorgen das Werkzeug mit Energie.



- ① **Verriegelungshebel**  
zur manuellen Betätigung
- ② **Verriegelungsabfrage**  
optional, zurprozesssicheren Abfrage des Verriegelungszustandes
- ③ **Verriegelungsbolzen**  
aus korrosionsfreiem Stahl zur einfachen und sicheren Verriegelung
- ④ **Luftdurchführung**  
keine Störkontur durch Integration ins Gehäuse, auch für Vakuum geeignet

## Allgemeine Informationen zur Baureihe

**Betätigung:** Manuell über Verriegelungshebel

**Wirkprinzip:** durch Drehen des Verriegelungshebel werden Kopf und Adapter ver- und entriegelt

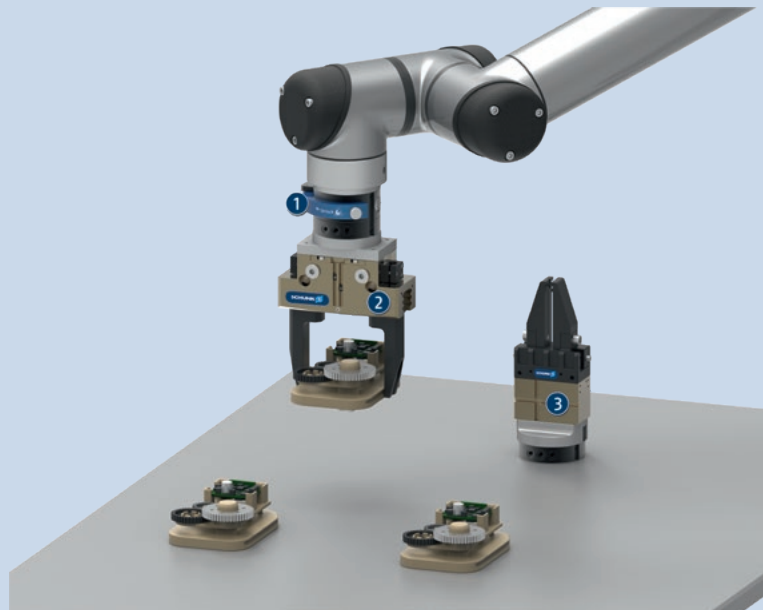
**Energieübertragung:** Optional über Elektromodule und/ oder Fluidmodule. Pneumatikdurchführung bereits integriert.

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

**Gewährleistung:** 24 Monate

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

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



## Anwendungsbeispiel

Handhabungswerkzeug mit manuellem Wechselsystem für Greifer, geeignet für mittelgroße bis kleine Werkstücke.

- ① Manuelles Wechselsystem SHS
- ② 2-Finger-Parallelgreifer PGN-plus-P mit kundenspezifischen Greiferfinger
- ③ 2-Finger-Parallelgreifer MPG-plus mit kundenspezifischen Greiferfinger

## SCHUNK bietet mehr ...

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



Drehdurchführung



Ausgleichseinheit



Kollisions- und  
Überlastsensor



Universalgreifer



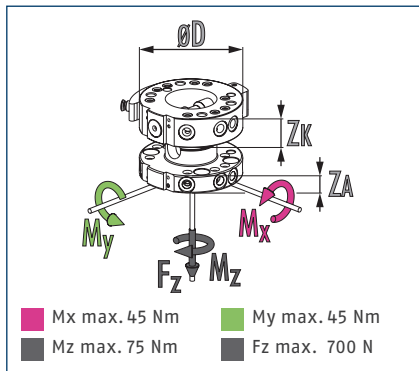
Induktiver Näherungsschalter



Elektromodul

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

### Dimensionen und max. Belastungen



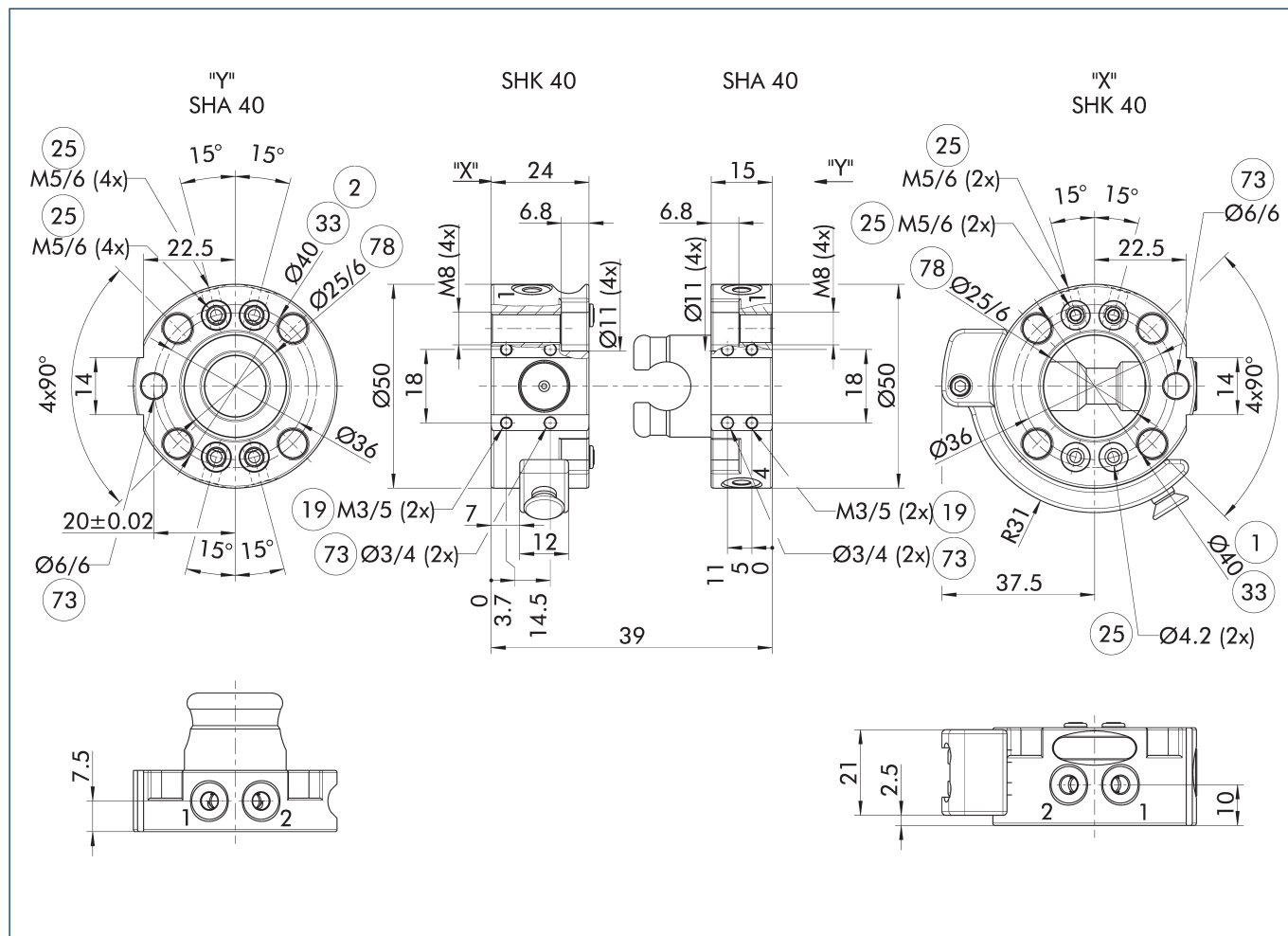
ⓘ Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

### Technische Daten

Bezeichnung		SHK-040-000-000	SHA-040-000-000
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		0310400	0310401
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	9	9
Verriegelungsabfrage		optional über Anbausatz	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	0.14	0.075
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1	1
Anzahl Pneumatikdurchführungen		4	4
Radial nutzbare Durchführungen		2	4
Teilkreisdurchmesser	[mm]	40	40
Anschlussflansch nach		ISO 9409-1-40-4-M6	
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße $\varnothing D \times Z^*$	[mm]	50 x 24	50 x 15
Anschraubbild		S5/S7 über Adapterplatte	S5/S7 über Adapterplatte

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

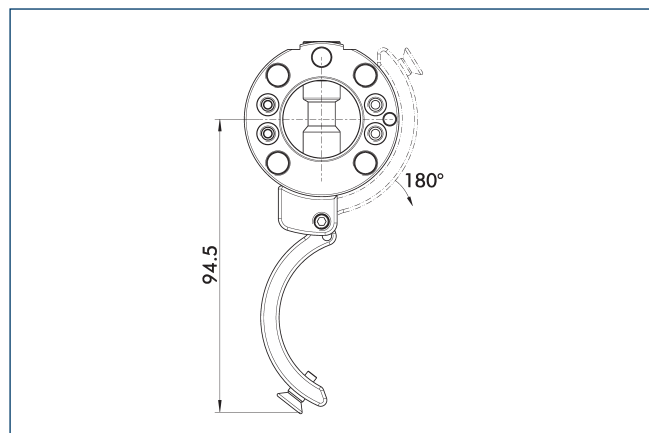
## Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

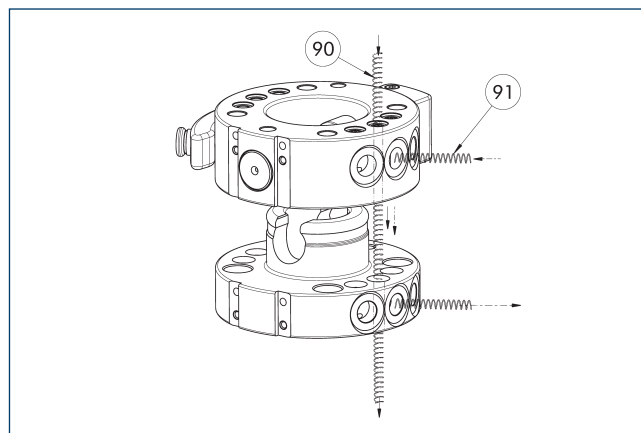
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ④ Passung für Zentrierstift
- ⑤ Anschraubfläche für Optionen
- ⑥ Passung für Zentrierung
- ⑦ Pneumatikdurchführungen

## Störkontur beim Ver- und Entriegeln



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

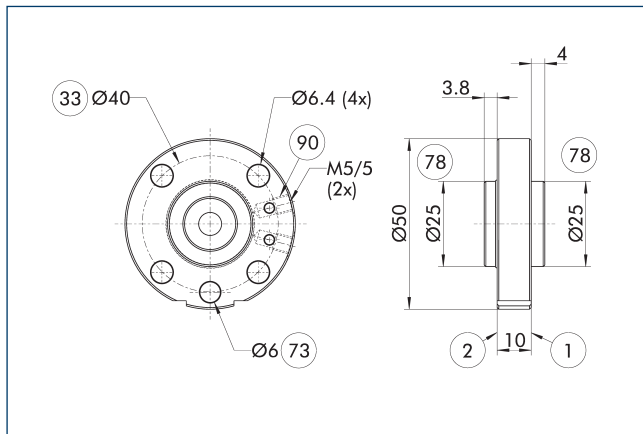
## Pneumatikdurchführung



- ⑨⑩ Durchführung axial
- ⑨⑪ Durchführung radial

Das Wechselsystem besitzt pneumatische Durchführungen. Diese können schlauchlos über die Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden. Ein Teil der Durchführungen ist nur axial nutzbar.

## Adapterplatte ISO-A040-P-Radial



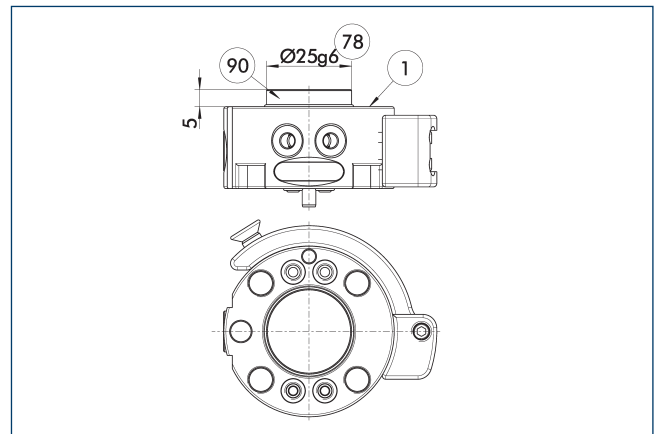
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SHK-040-P-RADIAL	1391534

- ① Adapterplatte mit radialen Luftanschlüssen zur Nutzung der integrierten axialen Luftanschlüsse des SHK.

## Zentrierbund an SHK



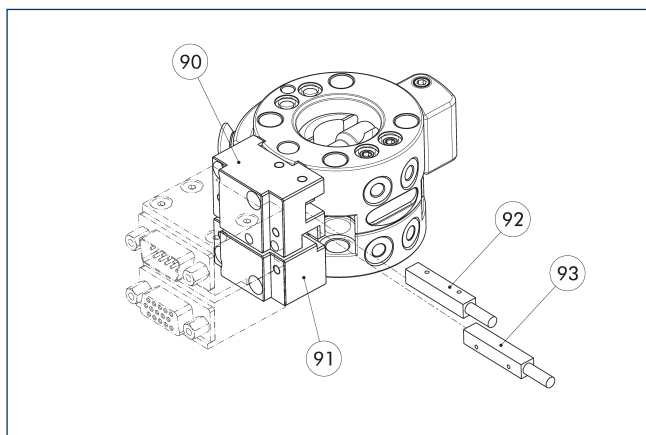
- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Zentrierscheibe

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Zentrierbund	
A-HWK-040-BOSS	0302742

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



## Anbauzubehör

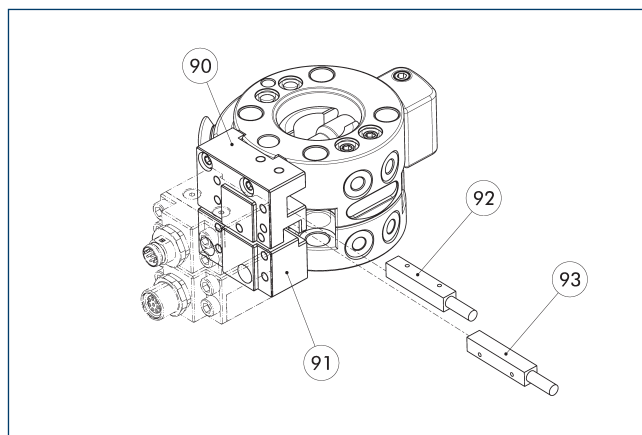


- 90 Roboterseitige Adapterplatte    92 Verriegelungssensor  
 91 Werkzeugseitige Adapterplatte    93 Werkzeuganwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
<b>Roboterseitig</b>		
SHK-040-AK0-S7	1304690	Adapterplatte
<b>Werkzeugseitig</b>		
SHA-040-AK0-S7	1304691	Adapterplatte
<b>Durchführungsmodul Signal roboterseitig</b>		
SWO-A15-K	9936357	
SWO-E10-011-K	9935801	
SWO-E20-011-K	9936525	
<b>Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig</b>		
SWO-A15-A	9936356	
SWO-E10-011-A	9935802	
SWO-E20-011-A	9936526	
<b>Induktiver Näherungsschalter</b>		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

- ① Ein Wechselsystem mit Adapterplatte oder Durchführungsmodul kann optional als komplette Baugruppe bestellt werden. Bitte sprechen Sie uns an.

## Anbauzubehör

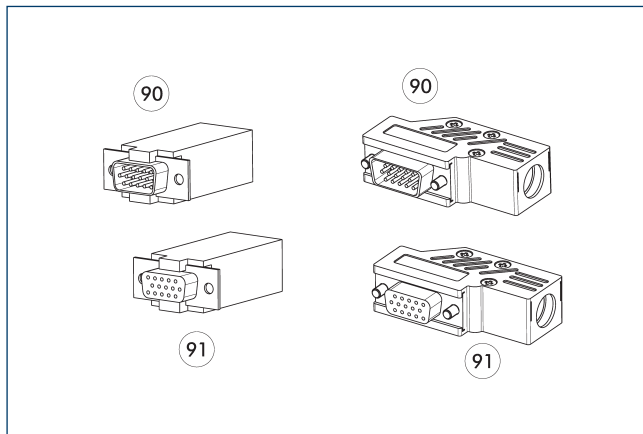


- 90 Roboterseitige Adapterplatte    92 Verriegelungssensor  
 91 Werkzeugseitige Adapterplatte    93 Werkzeuganwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
<b>Roboterseitig</b>		
SHK-040-AK0-S5	1304684	Adapterplatte
<b>Werkzeugseitig</b>		
SHA-040-AK0-S5	1304688	Adapterplatte
<b>Durchführungsmodul Signal roboterseitig</b>		
SWO-E3A-K	9941631	
SWO-EM8-005-K	9966150	
<b>Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig</b>		
SWO-E3A-A	9941632	
SWO-EM8-005-A	9966151	
<b>Induktiver Näherungsschalter</b>		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

- ① Ein Wechselsystem mit Adapterplatte oder Durchführungsmodul kann optional als komplette Baugruppe bestellt werden. Bitte sprechen Sie uns an.

### Kabelstecker



90 D-Sub-Stecker

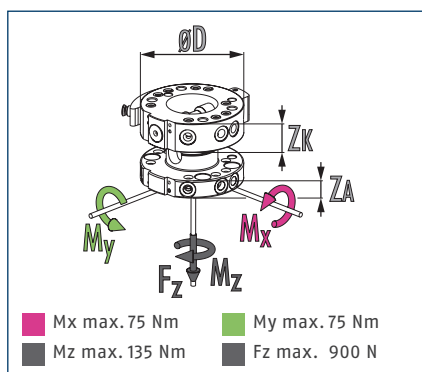
91 D-Sub-Buchse

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig	
KAS-A15-K-90	0301301
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig	
KAS-A15-A-90	0301302
Kabelstecker gerade, roboterseitig	
KAS-A15-K-0	0301264
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig	
KAS-A15-A-0	0301265

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.



### Dimensionen und max. Belastungen



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

### Technische Daten

Bezeichnung		SHK-050-000-000	SHA-050-000-000
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		0310410	0310411
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	11	11
Verriegelungsabfrage		optional über Anbausatz	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	0.25	0.1
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1	1
Anzahl Pneumatikdurchführungen		6	6
Radial nutzbare Durchführungen		3	6
Teilkreisdurchmesser	[mm]	50	50
Anschlussflansch nach		ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	63 x 26.5	63 x 16
Anschraubbild		S5/S7 über Adapterplatte	S5/S7 über Adapterplatte

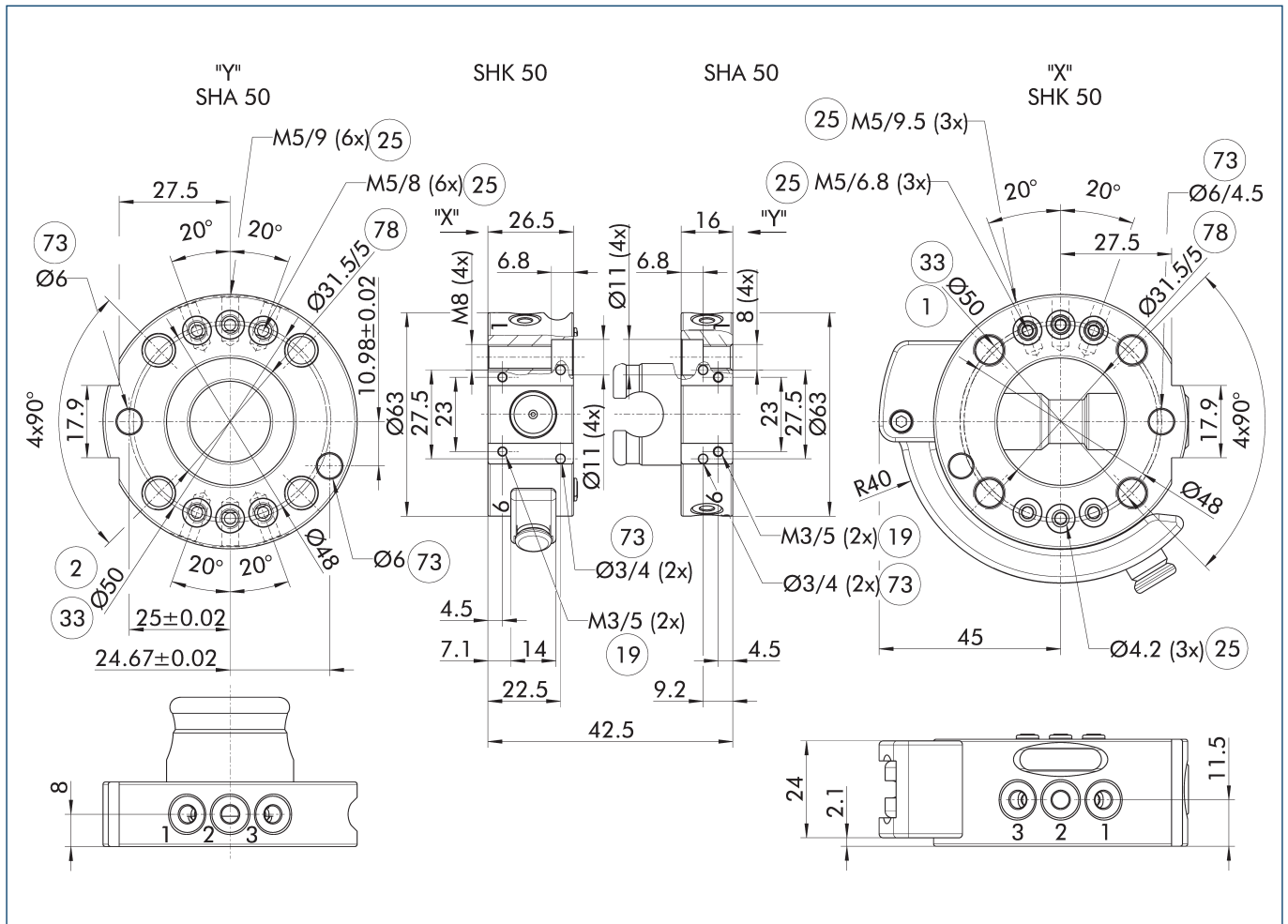
\* Bitte beachten Sie, dass die Höhe von Wechselkopf (ZK) und Wechseladapter (ZA) unterschiedlich sind. Die Summe stellt die Gesamthöhe eines gekoppelten Wechselsystems dar.

## Technische Daten für Universal Robots, Techman Robot, OMRON und Doosan Robotics

Bezeichnung		EOA-UR3510-SHK-050-E08-000	EOA-UR3510-SHA-050-E08-000	EOA-TM51214-SHK-050-E08-000	EOA-TM51214-SHA-050-E08-000	EOA-DRM-SHK-050-E08-000	EOA-DRM-SHA-050-E08-000
		Handwechsellkopf	Handwechsellad- adapter	Handwechsellkopf	Handwechsellad- adapter	Handwechsellkopf	Handwechsellad- adapter
Ident.-Nr.		1334788	1334789	1399638	1399639	1399576	1399581
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	11	11	11	11	11	11
Verriegelungsabfrage		optional über Anbausatz		optional über Anbausatz		optional über Anbausatz	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	0.35	0.14	0.5	0.14	0.35	0.14
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1	1	1	1	1	1
Anzahl Pneumatikdurchführungen		6	6	6	6	6	6
Radial nutzbare Durchführungen		3	6	3	6	3	6
Teilkreisdurchmesser	[mm]	50	50	50	50	50	50
Anschlussflansch nach		ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6	ISO 9409-1-50-4-M6
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60	5/60	5/60	5/60	5/60
Abmaße $\emptyset D \times Z^*$	[mm]	63 x 26.5	63 x 16	63 x 26.5	63 x 16	63 x 26.5	63 x 16
Anschraubbild		S5/S7 über Adapterplatte	S5/S7 über Adapterplatte	S5/S7 über Adapterplatte	S5/S7 über Adapterplatte	S5/S7 über Adapterplatte	S5/S7 über Adapterplatte
<b>Mediendurchführung</b>							
Übertragungsart		Signal	Signal	Signal	Signal	Signal	Signal
Anzahl Pin-Kontakte		8	8	8	8	8	8
Nennstrom	[A]	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
Nennspannung	[V DC]	-/30	-/30	-/30	-/30	-/30	-/30
Elektrischer Anschluss		M8-Buchse, 8-polig	M8-Stecker, 8-polig	M8-Buchse, 8-polig	M8-Stecker, 8-polig	M8-Buchse, 8-polig	M8-Stecker, 8-polig
Abgang elektrischer Anschluss		tangential (rechts)	tangential (links)	tangential (rechts)	tangential (links)	tangential (rechts)	tangential (links)

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

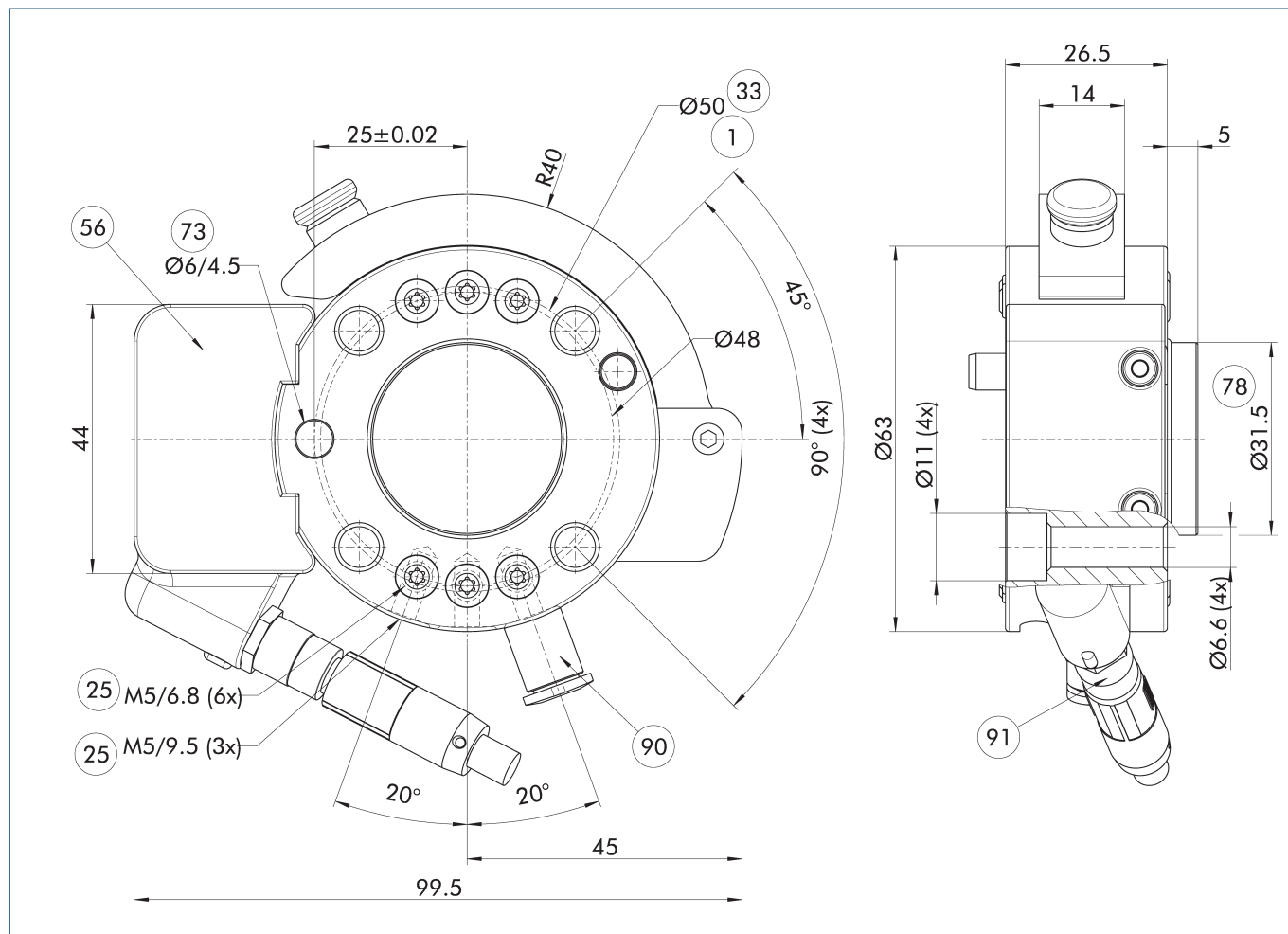
## Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

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

## Hauptansicht EOA-UR3510-SHK-050

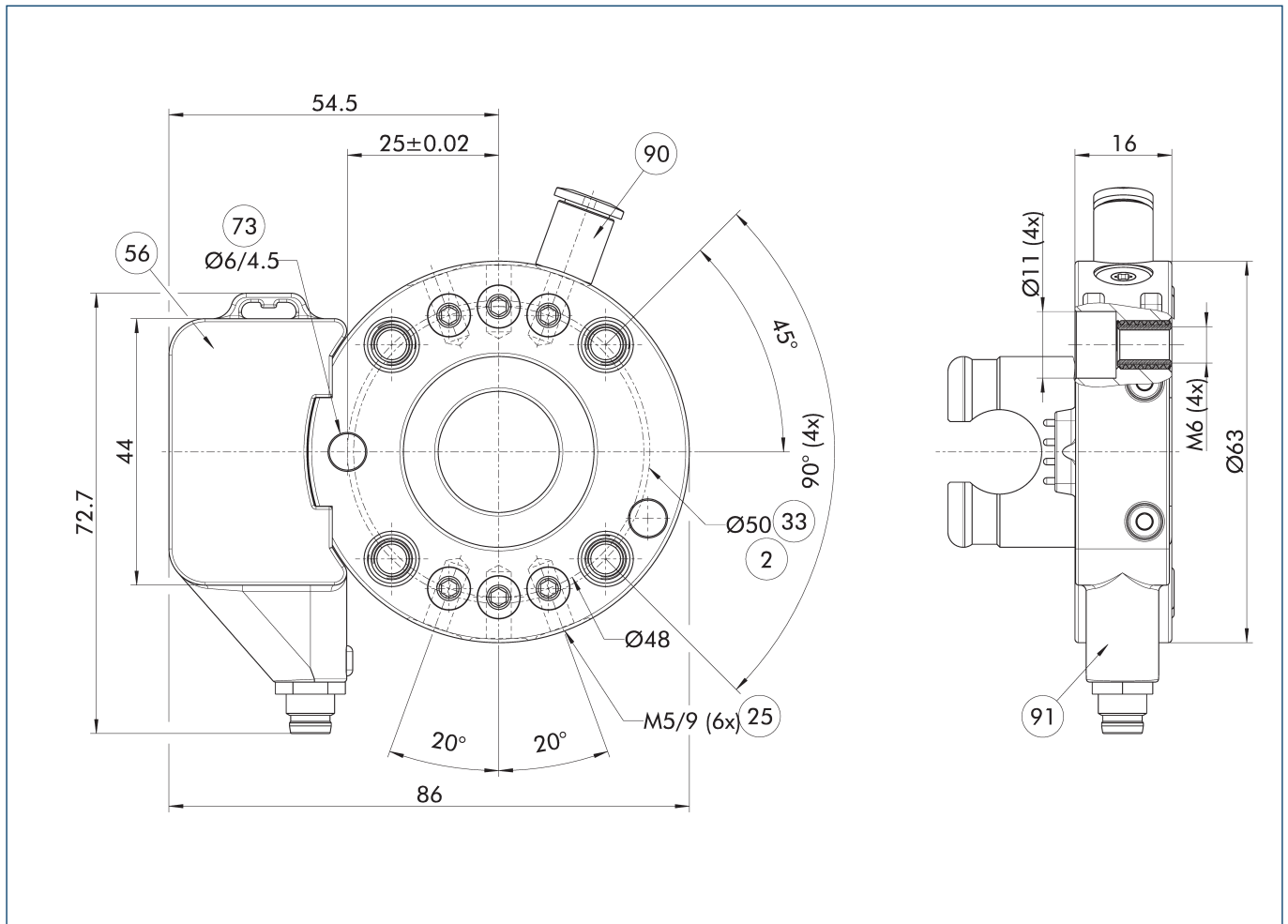


- |                              |                              |
|------------------------------|------------------------------|
| ① Anschluss roboterseitig    | ⑦③ Passung für Zentrierstift |
| ②⑤ Pneumatikdurchführungen   | ⑦⑧ Passung für Zentrierung   |
| ③③ Lochkreis DIN ISO-9409    | ⑨⑩ Luftanschluss             |
| ⑤⑥ Im Lieferumfang enthalten | ⑨① Elektrischer Anschluss    |

# SHS 050

Manuelles Wechselsystem

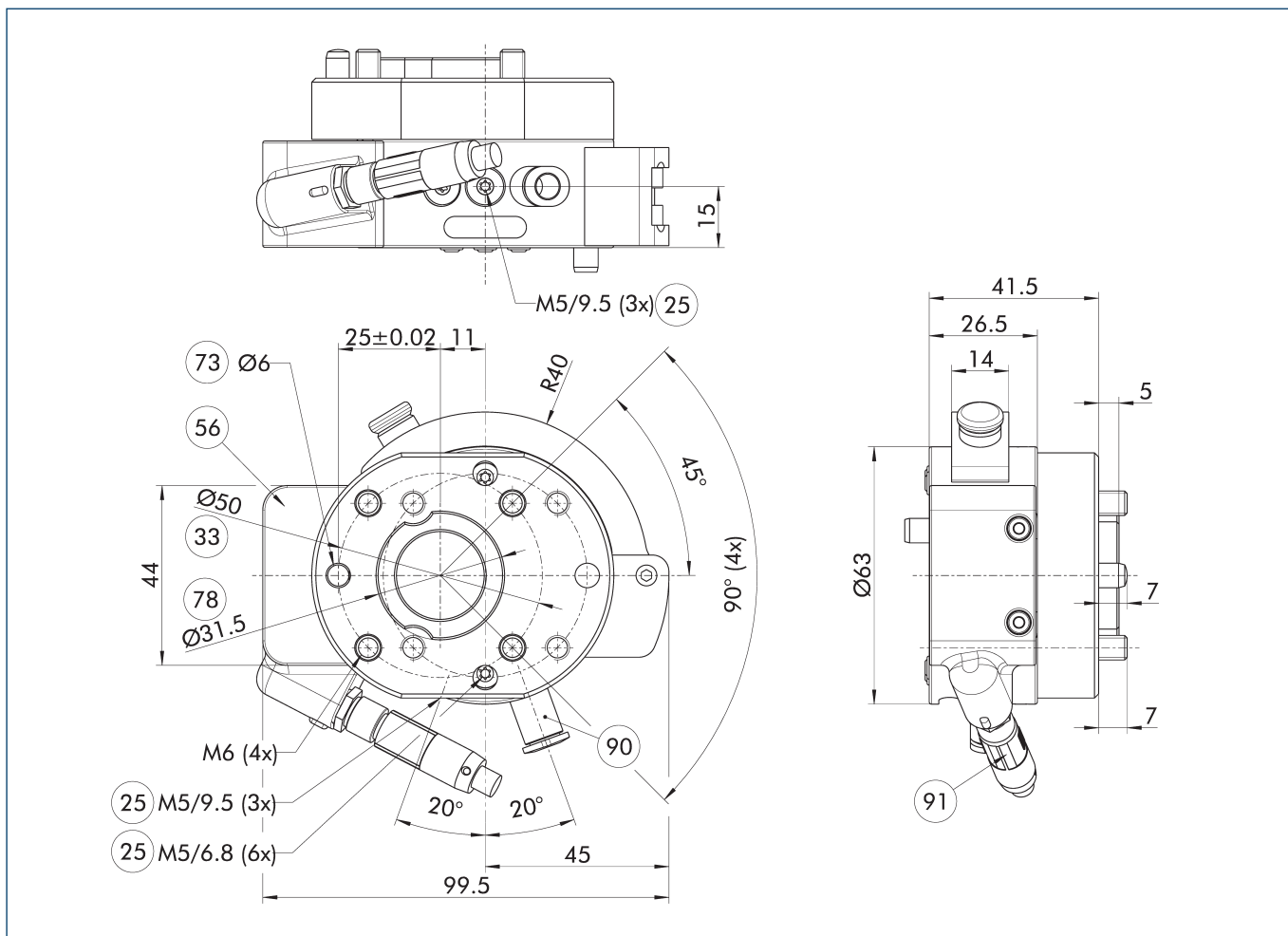
## Hauptansicht EOA-UR3510-SHA-050



- |                              |                              |
|------------------------------|------------------------------|
| ② Anschluss werkzeugseitig   | ⑦③ Passung für Zentrierstift |
| ②⑤ Pneumatikdurchführungen   | ⑨⑩ Luftanschluss             |
| ③③ Lochkreis DIN ISO-9409    | ⑨① Elektrischer Anschluss    |
| ⑤⑥ Im Lieferumfang enthalten |                              |



## Hauptansicht E0A-TM51214-SHK-050

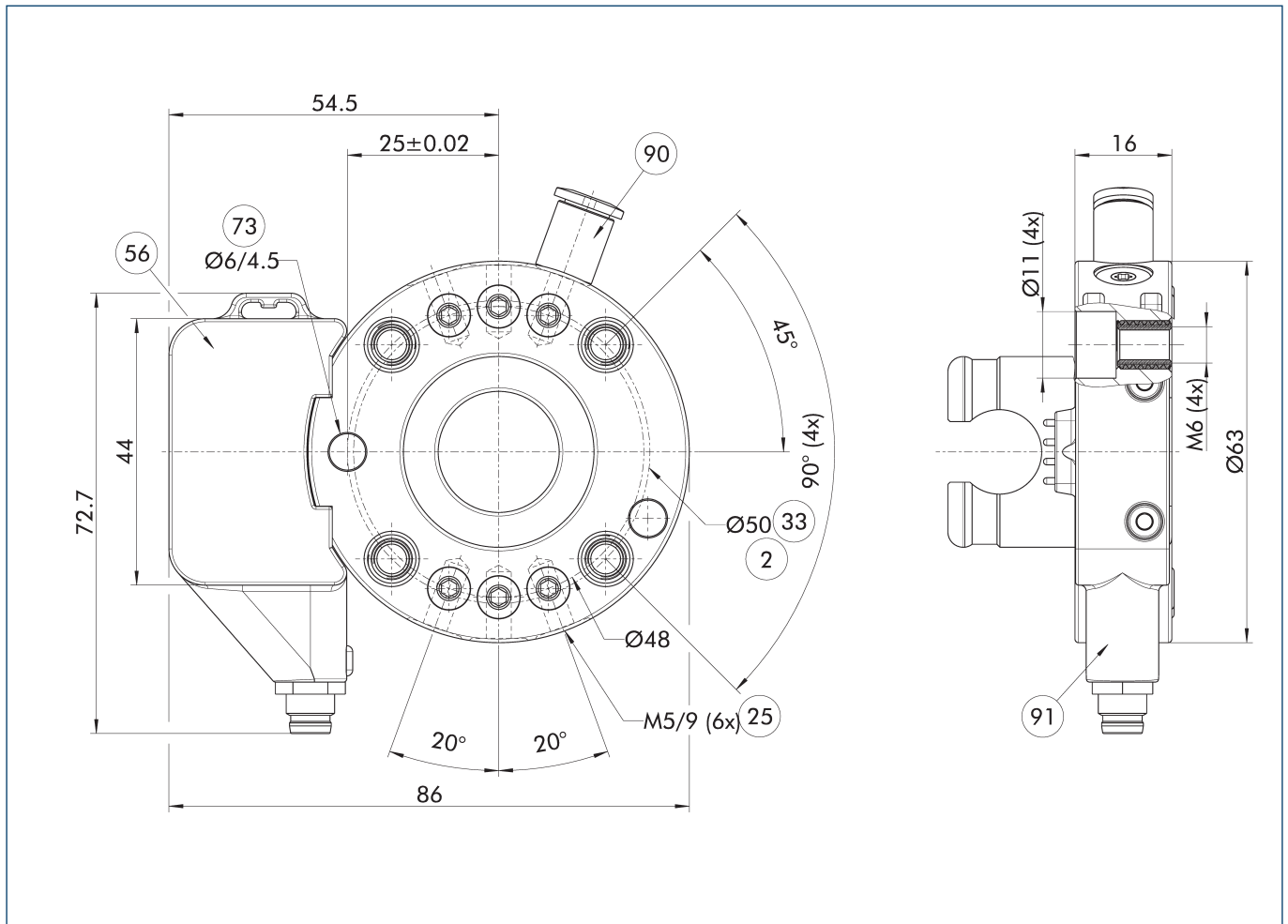


- |                              |                              |
|------------------------------|------------------------------|
| ① Anschluss roboterseitig    | ⑦③ Passung für Zentrierstift |
| ②⑤ Pneumatikdurchführungen   | ⑦⑧ Passung für Zentrierung   |
| ③③ Lochkreis DIN ISO-9409    | ⑨⑩ Luftanschluss             |
| ⑤⑥ Im Lieferumfang enthalten | ⑨① Elektrischer Anschluss    |

# SHS 050

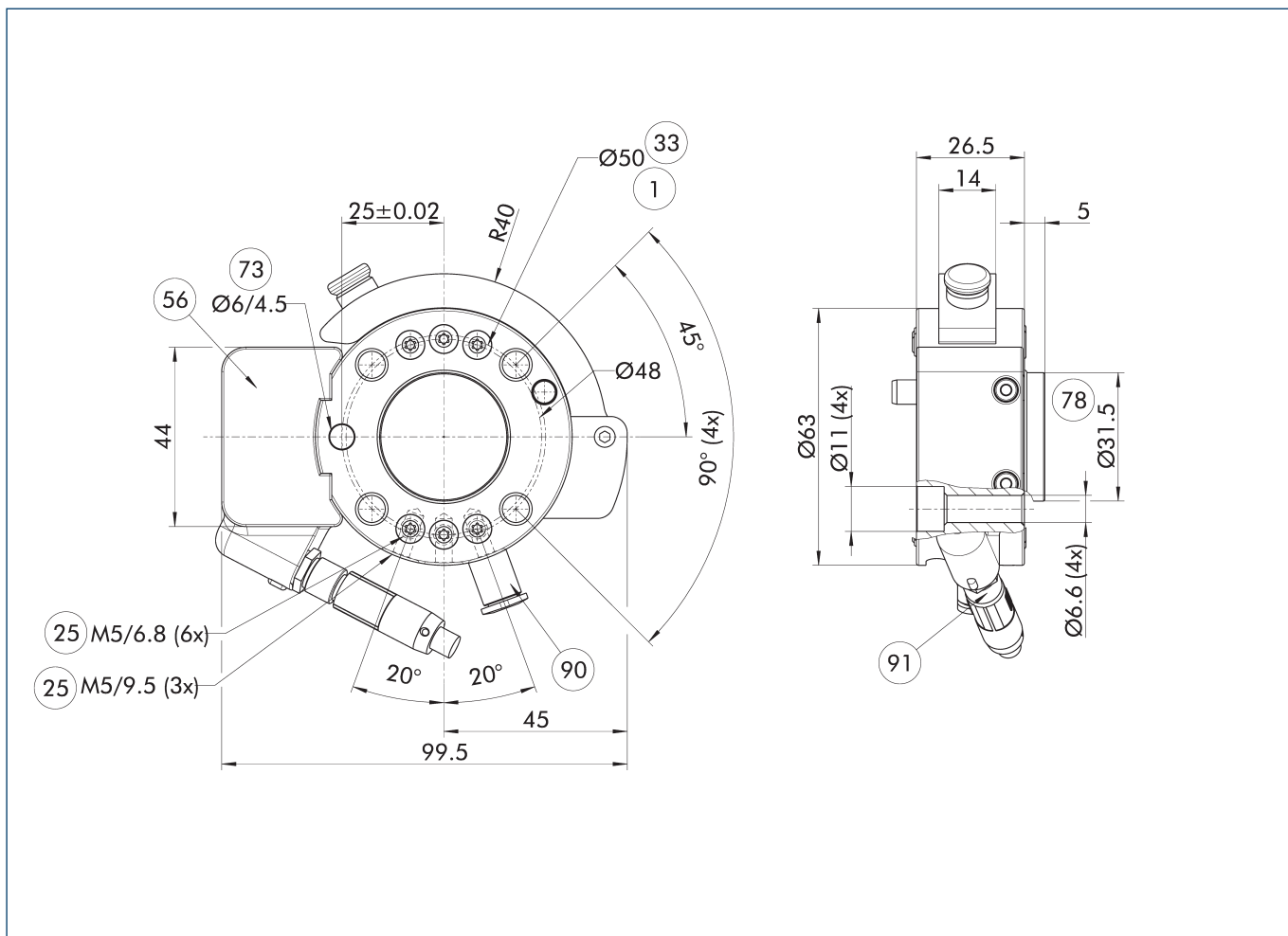
Manuelles Wechselsystem

## Hauptansicht EOA-TM51214-SHA-050



- |                              |                              |
|------------------------------|------------------------------|
| ② Anschluss werkzeugseitig   | ⑦③ Passung für Zentrierstift |
| ②⑤ Pneumatikdurchführungen   | ⑨⑩ Luftanschluss             |
| ③③ Lochkreis DIN ISO-9409    | ⑨① Elektrischer Anschluss    |
| ⑤⑥ Im Lieferumfang enthalten |                              |

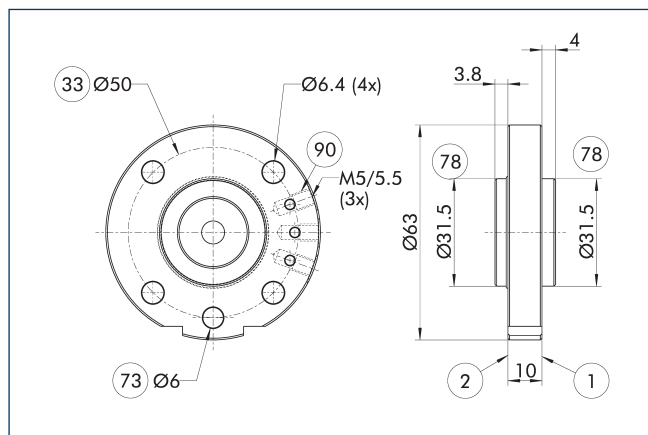
## Hauptansicht EOA-DRM-SHK-050



- |                              |                              |
|------------------------------|------------------------------|
| ① Anschluss roboterseitig    | ⑦③ Passung für Zentrierstift |
| ②⑤ Pneumatikdurchführungen   | ⑦⑧ Passung für Zentrierung   |
| ③③ Lochkreis DIN ISO-9409    | ⑨⑩ Luftanschluss             |
| ⑤⑥ Im Lieferumfang enthalten | ⑨① Elektrischer Anschluss    |



## Adapterplatte ISO-A050-P-Radial



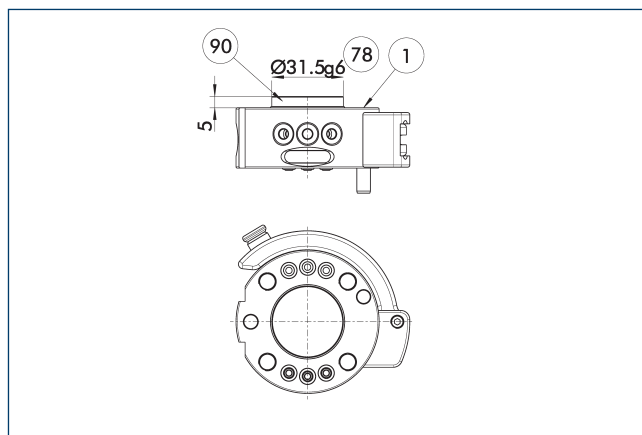
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SHK-050-P-RADIAL	1391557

- ① Adapterplatte mit radialen Luftanschlüssen zur Nutzung der integrierten axialen Luftanschlüsse des SHK.

## Zentrierbund an SHK

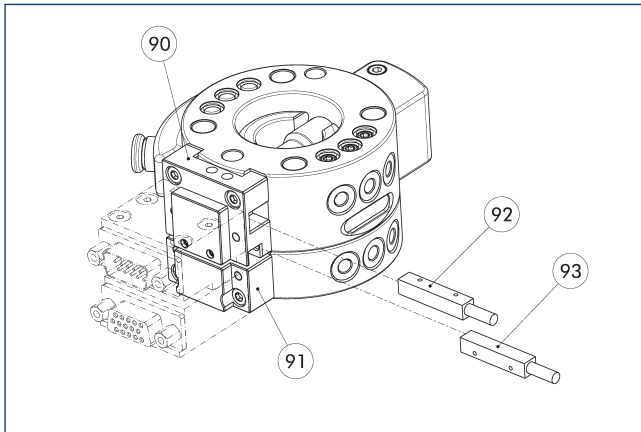


- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Zentrierscheibe

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Zentrierbund	
A-HWK-050-BOSS	0302752

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

### Anbauzubehör

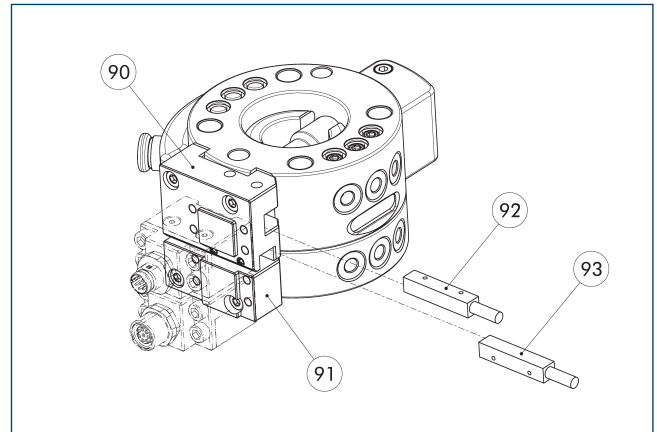


- ⑨⑩ Roboterseitige Adapterplatte      ⑨② Verriegelungssensor
- ⑨① Werkzeugseitige Adapterplatte    ⑨③ Werkzeuganwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
<b>Roboterseitig</b>		
SHK-050-AK0-S7	1304734	Adapterplatte
<b>Werkzeugseitig</b>		
SHA-050-AK0-S7	1304738	Adapterplatte
<b>Durchführungsmodul Signal roboterseitig</b>		
SWO-A15-K	9936357	
SWO-E10-011-K	9935801	
SWO-E20-011-K	9936525	
<b>Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig</b>		
SWO-A15-A	9936356	
SWO-E10-011-A	9935802	
SWO-E20-011-A	9936526	
<b>Induktiver Näherungsschalter</b>		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

① Ein Wechselsystem mit Adapterplatte oder Durchführungsmodul kann optional als komplette Baugruppe bestellt werden. Bitte sprechen Sie uns an.

### Anbauzubehör

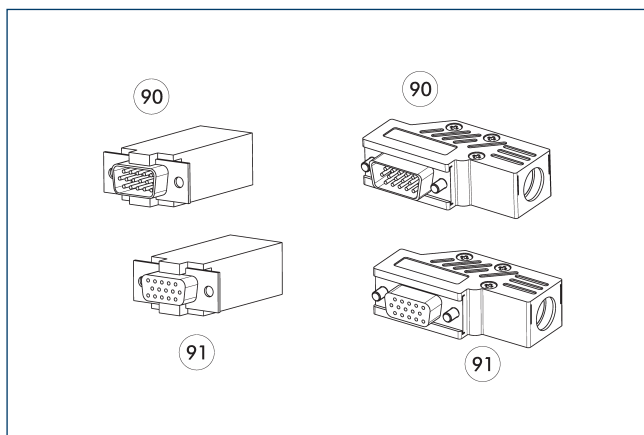


- ⑨⑩ Roboterseitige Adapterplatte      ⑨② Verriegelungssensor
- ⑨① Werkzeugseitige Adapterplatte    ⑨③ Werkzeuganwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
<b>Roboterseitig</b>		
SHK-050-AK0-S5	1304699	Adapterplatte
<b>Werkzeugseitig</b>		
SHA-050-AK0-S5	1304710	Adapterplatte
<b>Durchführungsmodul Signal roboterseitig</b>		
SWO-E3A-K	9941631	
SWO-EM8-005-K	9966150	
<b>Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig</b>		
SWO-E3A-A	9941632	
SWO-EM8-005-A	9966151	
<b>Induktiver Näherungsschalter</b>		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

① Ein Wechselsystem mit Adapterplatte oder Durchführungsmodul kann optional als komplette Baugruppe bestellt werden. Bitte sprechen Sie uns an.

## Kabelstecker



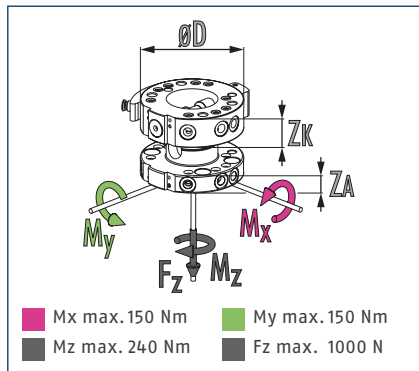
90 D-Sub-Stecker

91 D-Sub-Buchse

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig	
KAS-A15-K-90	0301301
Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig	
KAS-A15-A-90	0301302
Kabelstecker gerade, roboterseitig	
KAS-A15-K-0	0301264
Kabelstecker gerade, werkzeugseitig	
KAS-A15-A-0	0301265

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

### Dimensionen und max. Belastungen



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

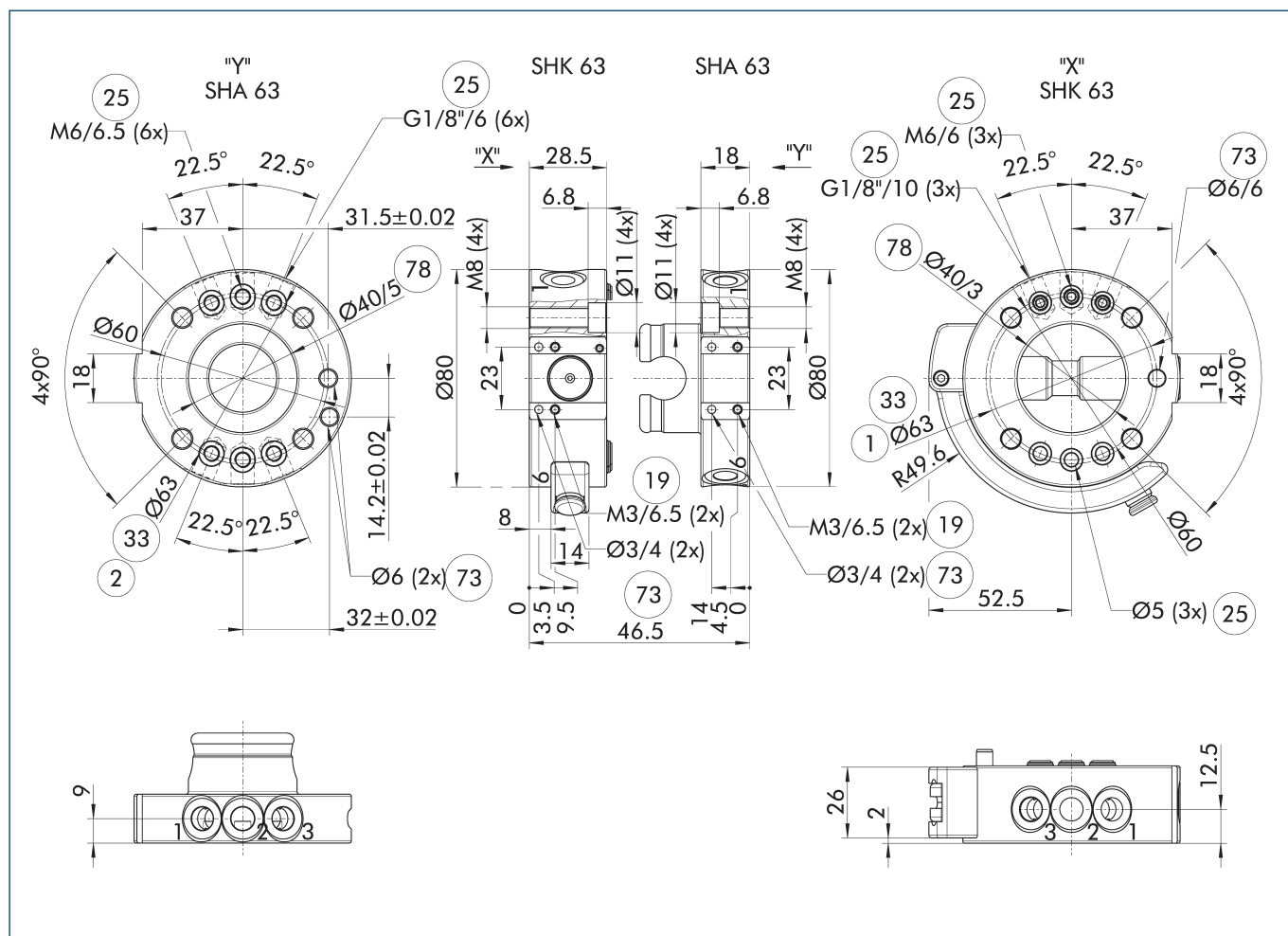
### Technische Daten

Bezeichnung		SHK-063-000-000	SHA-063-000-000
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		0310420	0310421
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	18	18
Verriegelungsabfrage		optional über Anbausatz	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	0.41	0.2
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1	1
Anzahl Pneumatikdurchführungen		6	6
Radial nutzbare Durchführungen		3	6
Teilkreisdurchmesser	[mm]	63	63
Anschlussflansch nach		ISO 9409-1-63-4-M6	
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße $\varnothing D \times Z^*$	[mm]	80 x 28.5	80 x 18
Anschraubbild		K über Adapterplatte	K über Adapterplatte

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



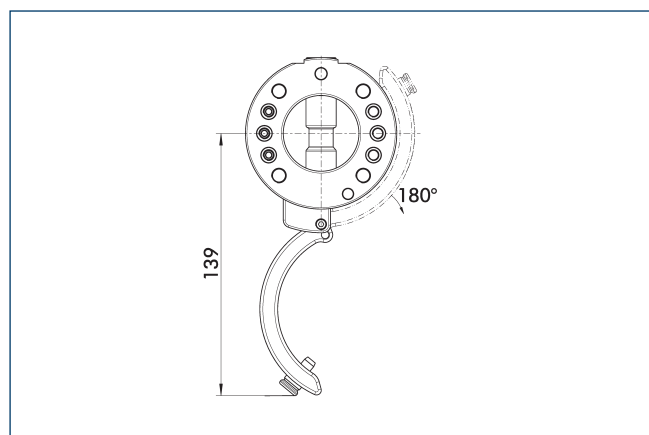
## Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

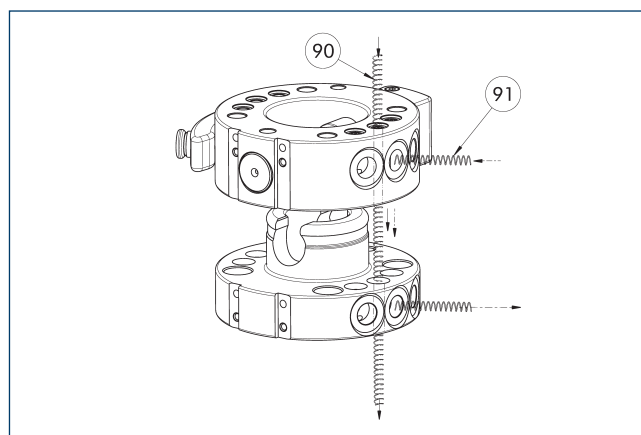
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦ Passung für Zentrierstift
- ⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨ Anschluss roboterseitig
- ⑩ Anschluss werkzeugseitig
- ⑪ Anschraubfläche für Optionen
- ⑫ Pneumatikdurchführungen

## Störkontur beim Ver- und Entriegeln



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

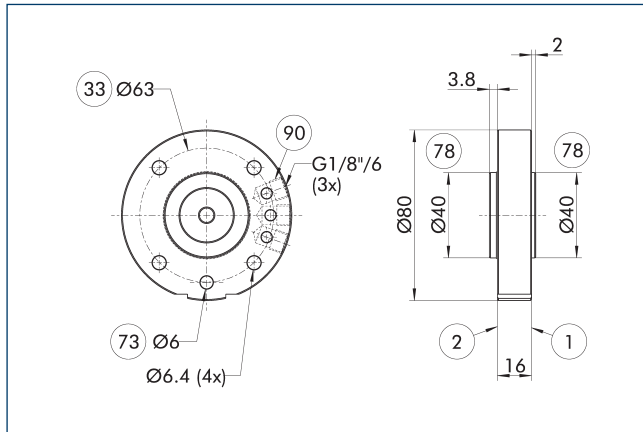
## Pneumatikdurchführung



- ⑨ Durchführung axial
- ⑩ Durchführung radial

Das Wechselsystem besitzt pneumatische Durchführungen. Diese können schlauchlos über die Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden. Ein Teil der Durchführungen ist nur axial nutzbar.

### Adapterplatte ISO-A063-P-Radial



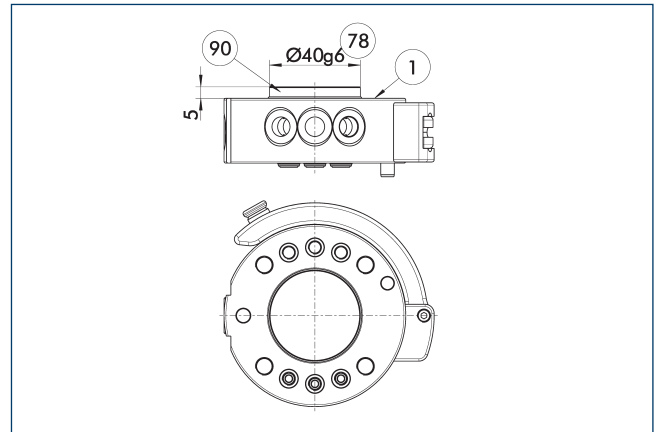
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SHK-063-P-RADIAL	1391562

- ① Adapterplatte mit radialen Luftanschlüssen zur Nutzung der integrierten axialen Luftanschlüsse des SHK.

### Zentrierbund an SHK

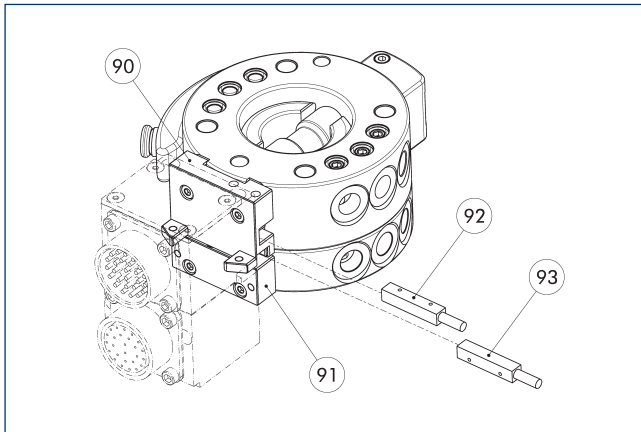


- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Zentrierscheibe

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Zentrierbund	
A-HWK-063-BOSS	0302765

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

## Anbauzubehör

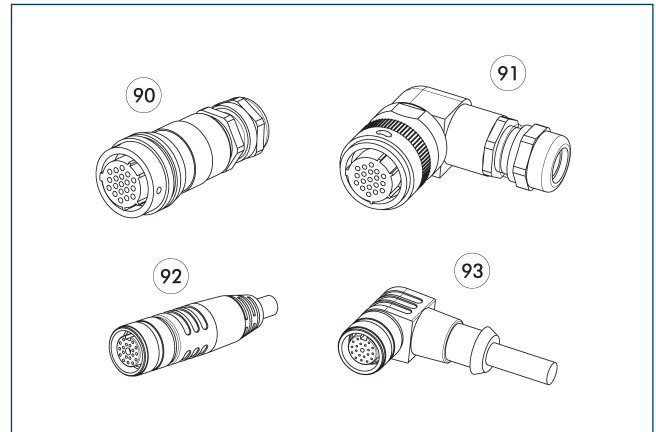


- 90 Roboterseitige Adapterplatte    92 Verriegelungssensor  
 91 Werkzeugseitige Adapterplatte    93 Werkzeuaganwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
<b>Roboterseitig</b>		
SHK-063-AK0-K	1304742	Adapterplatte
<b>Werkzeugseitig</b>		
SHA-063-AK0-K	1304745	Adapterplatte
<b>Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig</b>		
SWO-KE7-K	9960993	
SWO-KF6-K	9965143	
<b>Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig</b>		
SWO-KE7-A	9960994	
SWO-KF6-A	9965144	
<b>Durchführungsmodul Leistung roboterseitig</b>		
SWO-KM14-K	9940812	
<b>Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig</b>		
SWO-KM14-A	9941480	
<b>Durchführungsmodul Signal roboterseitig</b>		
SWO-K12-K	9948701	
SWO-K19-K	9937328	
SWO-K26-K	9937798	
SWO-KF19-K	9959886	
SWO-KG19-K	9950140	
<b>Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig</b>		
SWO-K10-A	9960543	
SWO-K12-A	9948702	
SWO-K14-A	9954959	
SWO-K19-A	9937329	
SWO-K21-A	9958100	
SWO-K26-A	9937799	
SWO-KF10-A	9961308	
SWO-KF14-A	9961307	
SWO-KF19-A	9959887	
SWO-KG19-A	9950144	
<b>Induktiver Näherungsschalter</b>		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

① Ein Wechselsystem mit Adapterplatte oder Durchführungsmodul kann optional als komplette Baugruppe bestellt werden. Bitte sprechen Sie uns an.

## Kabelstecker / Kabelverlängerung



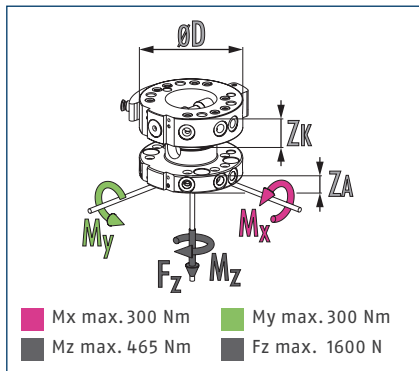
- 90 Stecker / Buchse gerade    92 Stecker / Buchse gerade mit  
 91 Stecker / Buchse abgewinkelt    Verlängerungskabel  
 93 Stecker / Buchse abgewinkelt  
 mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
<b>Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig</b>		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
<b>Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig</b>		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
<b>Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig</b>		
KV-10-SWK-19F-90	0302173	10
KV-3-SWK-19B-90	0302179	3
KV-3-SWK-26B-90	0302185	3
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
KV-5-SWK-26B-90	0302186	5
<b>Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig</b>		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
KV-3-SWA-26B-90	0302187	3
<b>Kabelstecker gerade, roboterseitig</b>		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
<b>Kabelstecker gerade, werkzeugseitig</b>		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
<b>Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig</b>		
KV-10-SWK-19F-0	0302171	10
KV-3-SWK-19B-0	0302176	3
KV-3-SWK-26B-0	0302192	3
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
KV-5-SWK-26B-0	0302193	5
<b>Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig</b>		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3
KV-3-SWA-26B-0	0302184	3

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

### Dimensionen und max. Belastungen



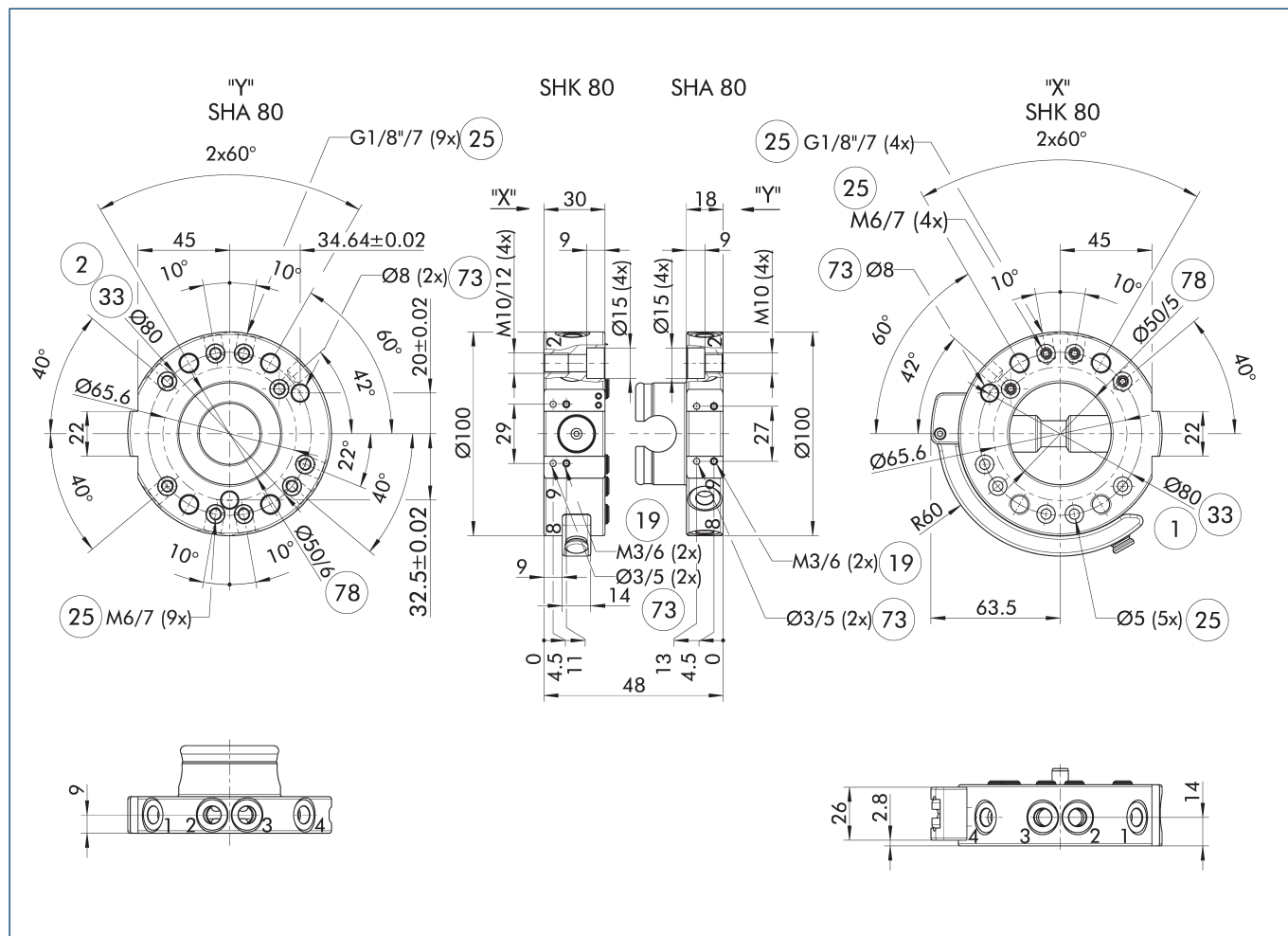
ⓘ Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

### Technische Daten

Bezeichnung		SHK-080-000-000	SHA-080-000-000
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		0310430	0310431
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	36	36
Verriegelungsabfrage		optional über Anbausatz	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	0.74	0.35
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1	1
Anzahl Pneumatikdurchführungen		9	9
Radial nutzbare Durchführungen		4	9
Teilkreisdurchmesser	[mm]	80	80
Anschlussflansch nach		ISO 9409-1-80-6-M8	
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße Ø D x Z*	[mm]	100 x 30	100 x 18
Anschraubbild		K über Adapterplatte	K über Adapterplatte

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

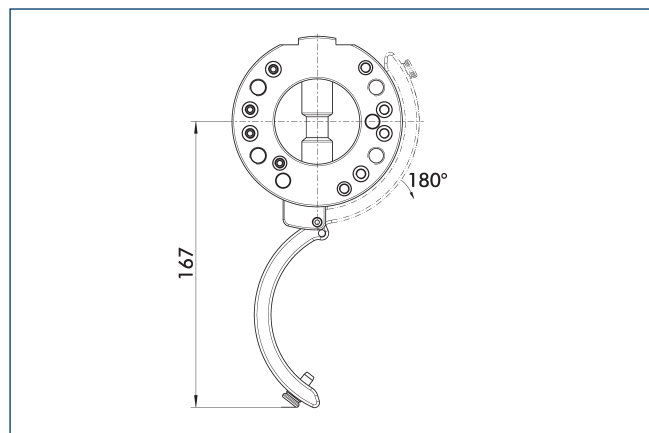
Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

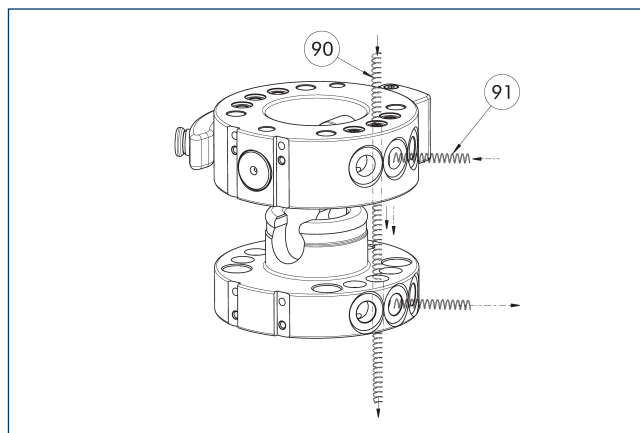
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ④ Anschluss werkzeugseitig
- ⑤ Pneumatikdurchführungen
- ⑥ Anschluss roboterseitig
- ⑦ Anschluss werkzeugseitig
- ⑧ Anschluss werkzeugseitig
- ⑨ Anschluss werkzeugseitig
- ⑩ Anschluss werkzeugseitig
- ⑪ Anschluss werkzeugseitig
- ⑫ Anschluss werkzeugseitig
- ⑬ Anschluss werkzeugseitig
- ⑭ Anschluss werkzeugseitig
- ⑮ Anschluss werkzeugseitig
- ⑯ Anschluss werkzeugseitig
- ⑰ Anschluss werkzeugseitig
- ⑱ Anschraubfläche für Optionen
- ⑲ Anschraubfläche für Optionen
- ⑳ Anschraubfläche für Optionen
- ㉑ Anschraubfläche für Optionen
- ㉒ Anschraubfläche für Optionen
- ㉓ Anschraubfläche für Optionen
- ㉔ Anschraubfläche für Optionen
- ㉕ Anschraubfläche für Optionen
- ㉖ Anschraubfläche für Optionen
- ㉗ Anschraubfläche für Optionen
- ㉘ Anschraubfläche für Optionen
- ㉙ Anschraubfläche für Optionen
- ㉚ Anschraubfläche für Optionen
- ㉛ Anschraubfläche für Optionen
- ㉜ Anschraubfläche für Optionen
- ㉝ Anschraubfläche für Optionen
- ㉞ Anschraubfläche für Optionen
- ㉟ Anschraubfläche für Optionen
- ㊱ Anschraubfläche für Optionen
- ㊲ Anschraubfläche für Optionen
- ㊳ Anschraubfläche für Optionen
- ㊴ Anschraubfläche für Optionen
- ㊵ Anschraubfläche für Optionen
- ㊶ Anschraubfläche für Optionen
- ㊷ Anschraubfläche für Optionen
- ㊸ Anschraubfläche für Optionen
- ㊹ Anschraubfläche für Optionen
- ㊺ Anschraubfläche für Optionen
- ㊻ Anschraubfläche für Optionen
- ㊼ Anschraubfläche für Optionen
- ㊽ Anschraubfläche für Optionen
- ㊾ Anschraubfläche für Optionen
- ㊿ Anschraubfläche für Optionen
- 73 Passung für Zentrierstift
- 78 Passung für Zentrierung

Störkontur beim Ver- und Entriegeln



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

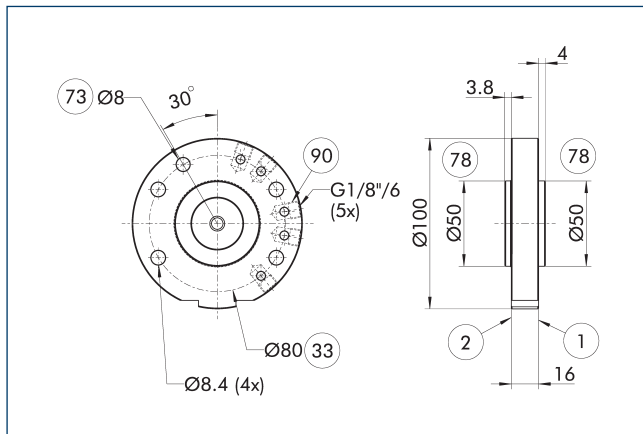
Pneumatikdurchführung



- 90 Durchführung axial
- 91 Durchführung radial

Das Wechselsystem besitzt pneumatische Durchführungen. Diese können schlauchlos über die Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden. Ein Teil der Durchführungen ist nur axial nutzbar.

## Adapterplatte ISO-A080-P-Radial



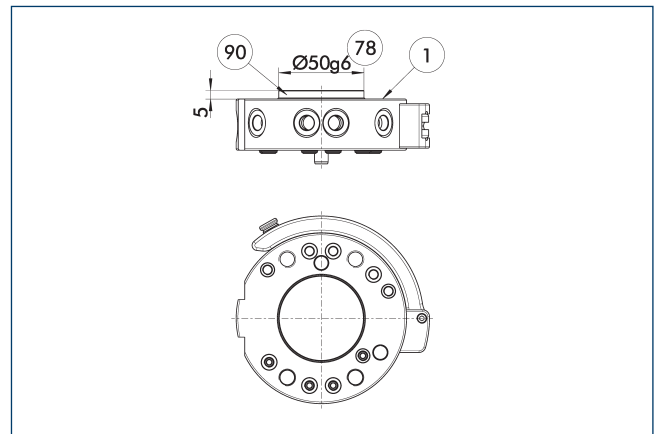
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SHK-080-P-RADIAL	1391564

- ① Adapterplatte mit radialen Luftanschlüssen zur Nutzung der integrierten axialen Luftanschlüsse des SHK.

## Zentrierbund an SHK

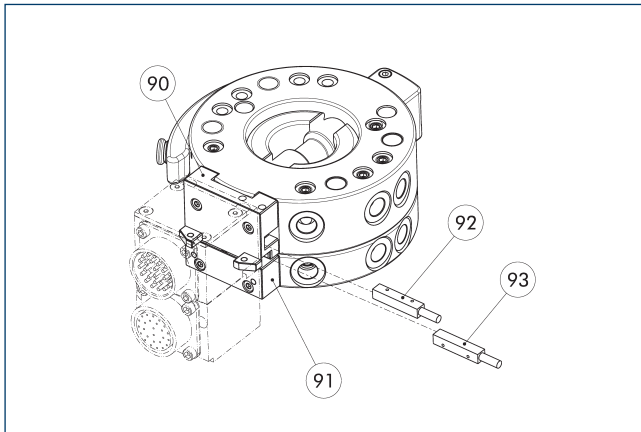


- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Zentrierscheibe

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Zentrierbund	
A-HWK-080-BOSS	0302782

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

## Anbauzubehör

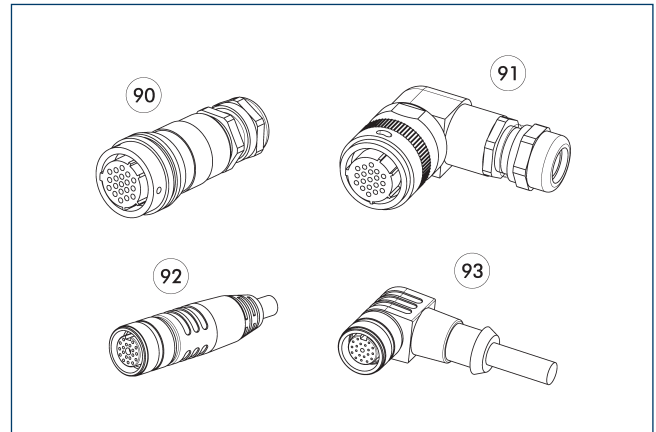


- 90 Roboterseitige Adapterplatte    92 Verriegelungssensor  
 91 Werkzeugseitige Adapterplatte    93 Werkzeuanwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
<b>Roboterseitig</b>		
SHK-080-AK0-K	1304759	Adapterplatte
<b>Werkzeugseitig</b>		
SHA-080-AK0-K	1304762	Adapterplatte
<b>Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig</b>		
SWO-KE7-K	9960993	
SWO-KF6-K	9965143	
<b>Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig</b>		
SWO-KE7-A	9960994	
SWO-KF6-A	9965144	
<b>Durchführungsmodul Leistung roboterseitig</b>		
SWO-KM14-K	9940812	
<b>Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig</b>		
SWO-KM14-A	9941480	
<b>Durchführungsmodul Signal roboterseitig</b>		
SWO-K12-K	9948701	
SWO-K19-K	9937328	
SWO-K26-K	9937798	
SWO-KF19-K	9959886	
SWO-KG19-K	9950140	
<b>Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig</b>		
SWO-K10-A	9960543	
SWO-K12-A	9948702	
SWO-K14-A	9954959	
SWO-K19-A	9937329	
SWO-K21-A	9958100	
SWO-K26-A	9937799	
SWO-KF10-A	9961308	
SWO-KF14-A	9961307	
SWO-KF19-A	9959887	
SWO-KG19-A	9950144	
<b>Induktiver Näherungsschalter</b>		
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	

- ⓘ Ein Wechselsystem mit Adapterplatte oder Durchführungsmodul kann optional als komplette Baugruppe bestellt werden. Bitte sprechen Sie uns an.

## Kabelstecker / Kabelverlängerung



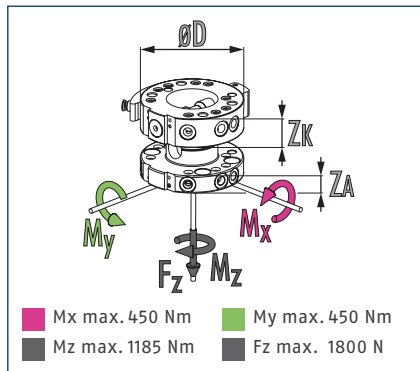
- 90 Stecker / Buchse gerade    92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel  
 91 Stecker / Buchse abgewinkelt    93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
<b>Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig</b>		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
<b>Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig</b>		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
<b>Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig</b>		
KV-10-SWK-19F-90	0302173	10
KV-3-SWK-26B-90	0302185	3
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
KV-5-SWK-26B-90	0302186	5
<b>Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig</b>		
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
KV-3-SWA-26B-90	0302187	3
<b>Kabelstecker gerade, roboterseitig</b>		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
<b>Kabelstecker gerade, werkzeugseitig</b>		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
<b>Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig</b>		
KV-10-SWK-19F-0	0302171	10
KV-3-SWK-26B-0	0302192	3
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
KV-5-SWK-26B-0	0302193	5
<b>Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig</b>		
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3
KV-3-SWA-26B-0	0302184	3

- ⓘ Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

### Dimensionen und max. Belastungen



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

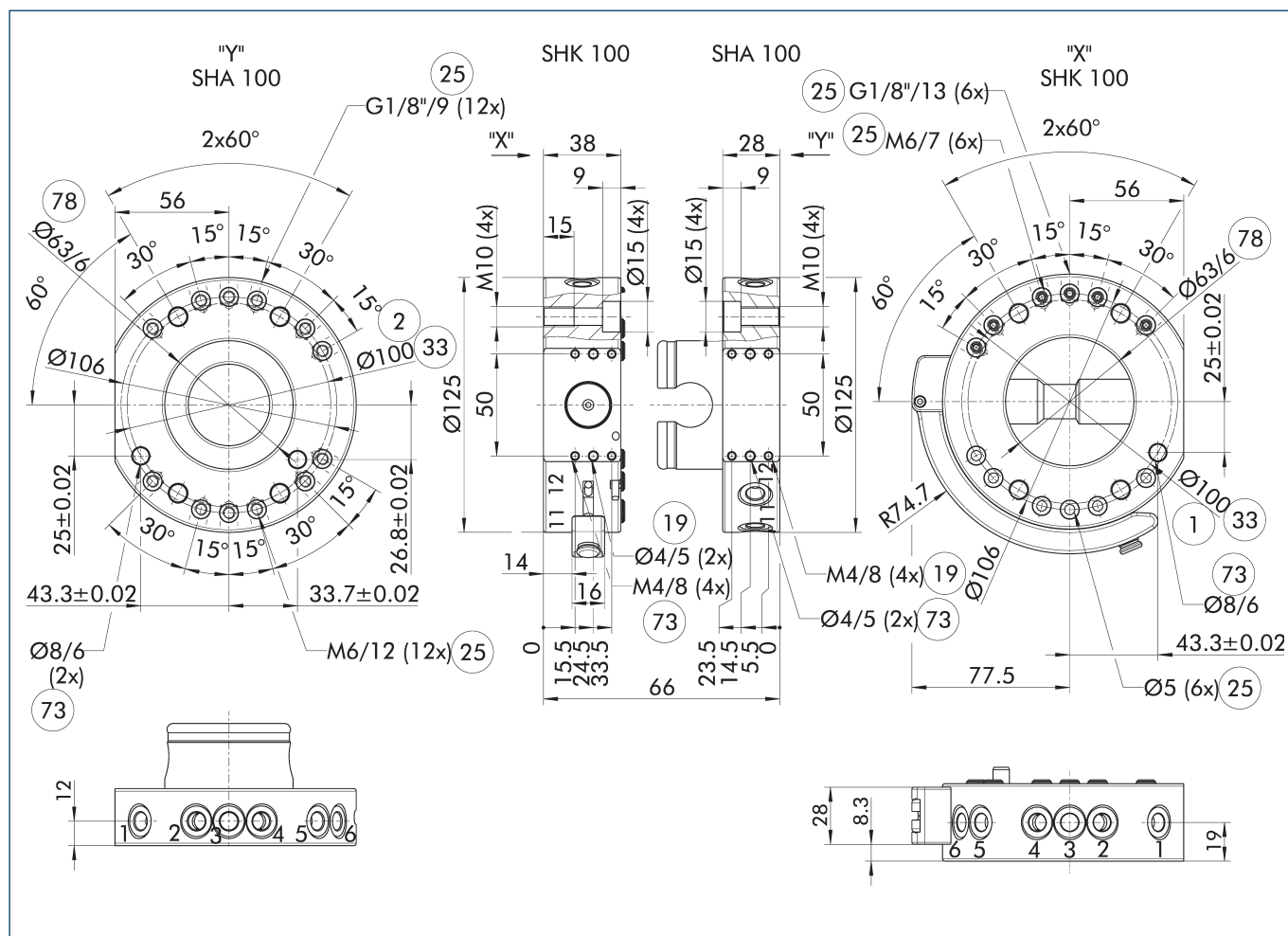
### Technische Daten

Bezeichnung		SHK-100-000-000	SHA-100-000-000
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		0310440	0310441
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	43	43
Verriegelungsabfrage		optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	1.3	0.55
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1	1
Anzahl Pneumatikdurchführungen		12	12
Radial nutzbare Durchführungen		6	12
Teilkreisdurchmesser	[mm]	100	100
Anschlussflansch nach		ISO 9409-1-100-6-M8	
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße $\varnothing D \times Z^*$	[mm]	125 x 38	125 x 28
Anschraubbild		J	J

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



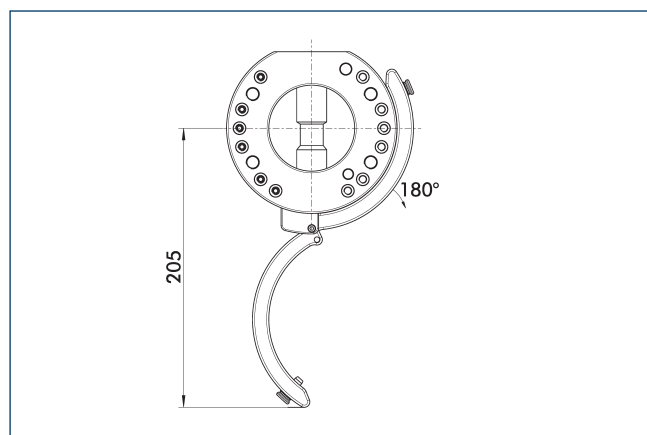
## Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

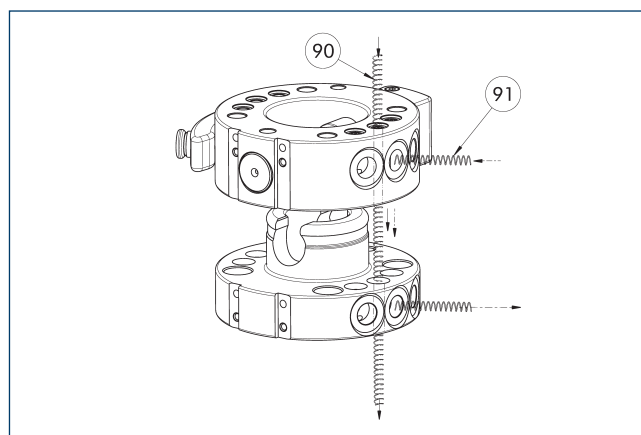
- |                                |                              |
|--------------------------------|------------------------------|
| ① Anschluss roboterseitig      | ③③ Lochkreis DIN ISO-9409    |
| ② Anschluss werkzeugseitig     | ⑦③ Passung für Zentrierstift |
| ⑱ Anschraubfläche für Optionen | ⑦⑧ Passung für Zentrierung   |
| ⑫⑮ Pneumatikdurchführungen     |                              |

## Störkontur beim Ver- und Entriegeln



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

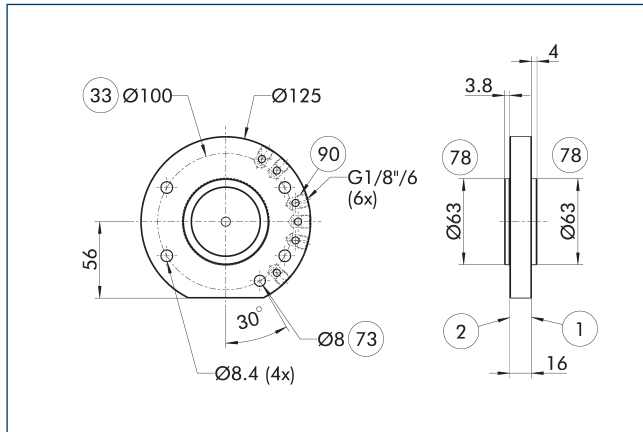
## Pneumatikdurchführung



- |                       |                        |
|-----------------------|------------------------|
| ⑨① Durchführung axial | ⑨① Durchführung radial |
|-----------------------|------------------------|

Das Wechselsystem besitzt pneumatische Durchführungen. Diese können schlauchlos über die Adapterplatte (axial) oder per Schlauch (radial) genutzt werden. Ein Teil der Durchführungen ist nur axial nutzbar.

### Adapterplatte ISO-A100-P-Radial



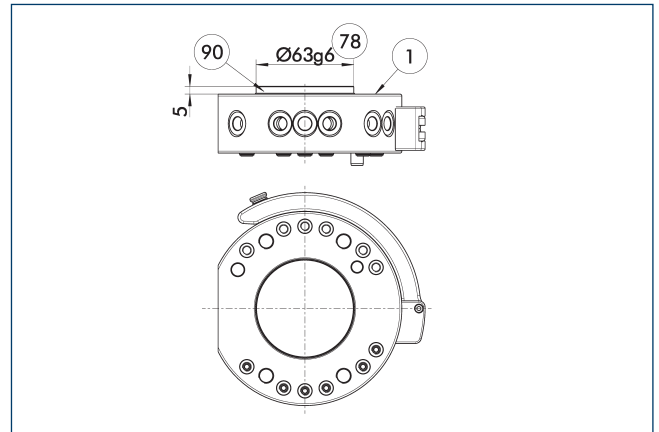
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SHK-100-P-RADIAL	1391567

- ① Adapterplatte mit radialen Luftanschlüssen zur Nutzung der integrierten axialen Luftanschlüsse des SHK.

### Zentrierbund an SHK

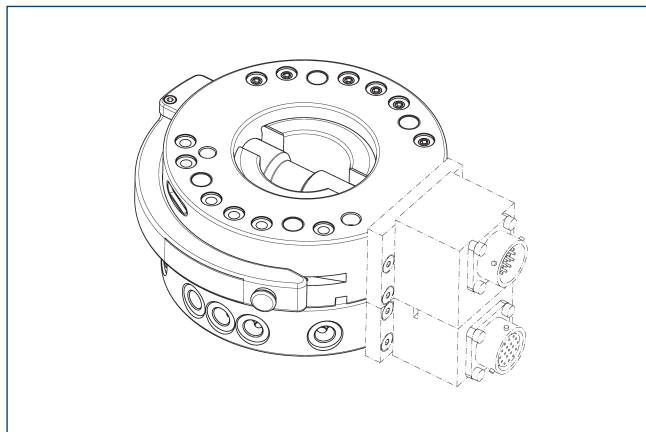


- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Zentrierbund	
A-HWK-100-BOSS	0302802

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

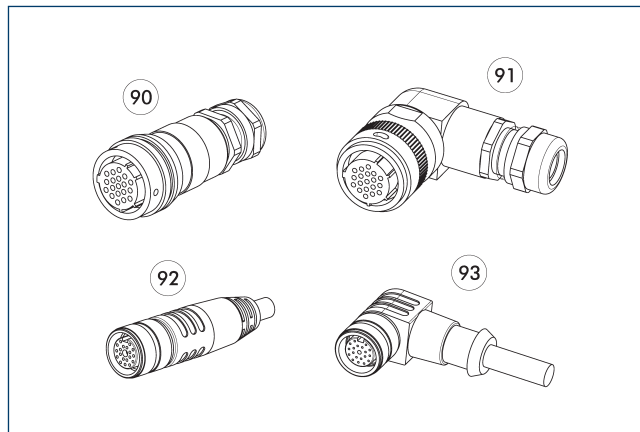
## Elektrisches Durchführungsmodul



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
<b>Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig</b>		
SWO-RE5-K	9957444	
<b>Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig</b>		
SWO-RE5-A	9957445	
<b>Durchführungsmodul Leistung roboterseitig</b>		
SWO-MT8-K	9937157	
<b>Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig</b>		
SWO-MT8-A	9937158	
<b>Durchführungsmodul Signal roboterseitig</b>		
SWO-G19-K	9940649	19
SWO-R19-K	9935815	19
SWO-R26-K	9935819	26
SWO-R32-K	9941387	32
SWO-RF19-K	9948654	19
<b>Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig</b>		
SWO-G19-A	9940650	19
SWO-R19-A	9935816	19
SWO-R26-A	9935820	26
SWO-R32-A	9941388	32
SWO-RF19-A	9948657	19

① Ein Wechselsystem mit Adapterplatte oder Durchführungsmodul kann optional als komplette Baugruppe bestellt werden. Bitte sprechen Sie uns an.

## Kabelstecker / Kabelverlängerung



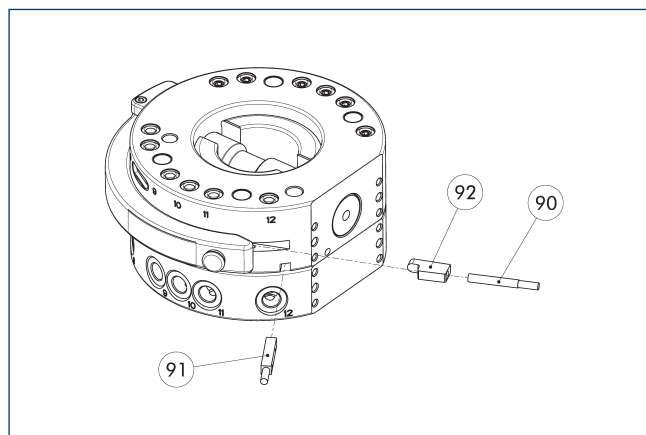
- 90 Stecker / Buchse gerade  
 91 Stecker / Buchse abgewinkelt  
 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel  
 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
<b>Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig</b>		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
<b>Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig</b>		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
<b>Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig</b>		
KV-10-SWK-19F-90	0302173	10
KV-3-SWK-19B-90	0302179	3
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
<b>Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig</b>		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
<b>Kabelstecker gerade, roboterseitig</b>		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
<b>Kabelstecker gerade, werkzeugseitig</b>		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
<b>Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig</b>		
KV-10-SWK-19F-0	0302171	10
KV-3-SWK-19B-0	0302176	3
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
<b>Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig</b>		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

### Abfrage über induktive Näherungsschalter



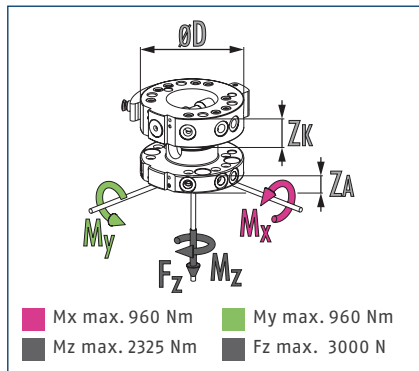
- 90 Verriegelungssensor IN 40-S-...    92 Sensorhalter im Lieferumfang  
 91 Werkzeuganwesenheitssensor    enthalten  
     IN 5-S-...

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
<b>Induktiver Näherungsschalter</b>		
IN 40-S-M12	0301574	
IN 40-S-M8	0301474	
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	
<b>Anschlusskabel</b>		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
<b>Clip für Stecker / Buchse</b>		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
<b>Kabelverlängerung</b>		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
<b>Sensor-Verteiler</b>		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

- ⓘ Detaillierte Informationen und weitere Kabelverlängerungen siehe  
 Katalogkapitel „Zubehör“ oder online.



### Dimensionen und max. Belastungen



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

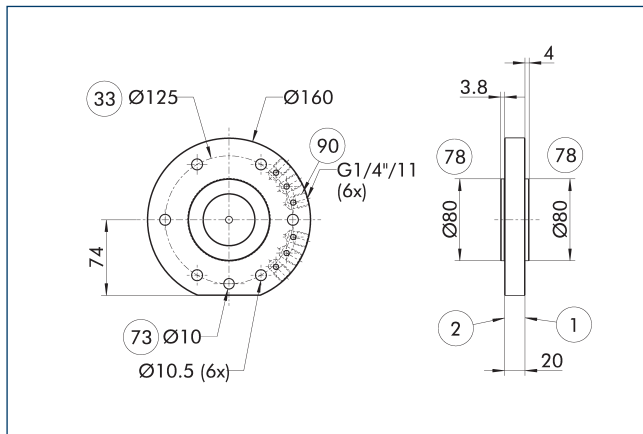
### Technische Daten

Bezeichnung		SHK-125-000-000	SHA-125-000-000
		Handwechselkopf	Handwechseladapter
Ident.-Nr.		0310450	0310451
Empfohlenes Handlinggewicht	[kg]	58	58
Verriegelungsabfrage		optional	
Wiederholgenauigkeit	[mm]	0.02	0.02
Eigenmasse	[kg]	2.8	1.2
Max. Abstand beim Verriegeln	[mm]	1	1
Anzahl Pneumatikdurchführungen		12	12
Radial nutzbare Durchführungen		6	12
Teilkreisdurchmesser	[mm]	125	125
Anschlussflansch nach		ISO 9409-1-125-6-M10	
Min./max. Umgebungstemperatur	[°C]	5/60	5/60
Abmaße $\varnothing D \times Z^*$	[mm]	160 x 50	160 x 28
Anschraubbild		J	J

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



### Adapterplatte ISO-A125-P-Radial



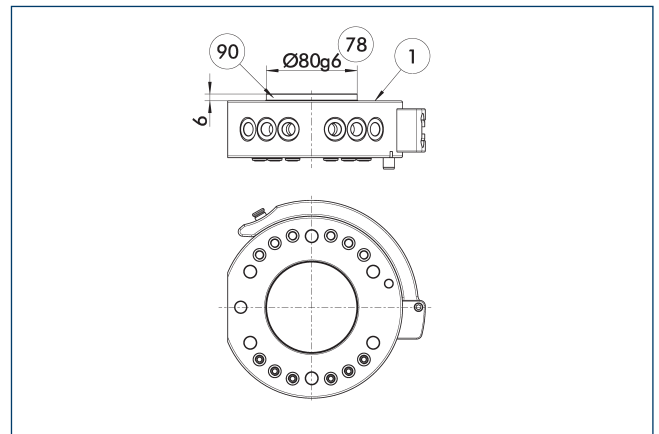
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

Roboterseitige Adapterplatte

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Roboterseitig	
A-SHK-125-P-RADIAL	1391576

- ① Adapterplatte mit radialen Luftanschlüssen zur Nutzung der integrierten axialen Luftanschlüsse des SHK.

### Zentrierbund an SHK



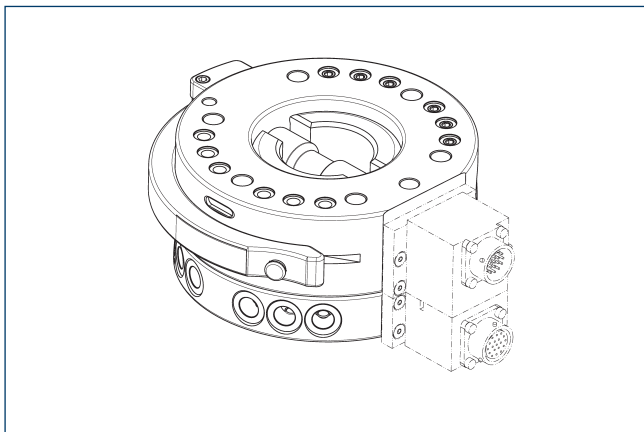
- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Zentrierscheibe

Bezeichnung	Ident.-Nr.
Zentrierbund	
A-HWK-125-BOSS	0302827

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



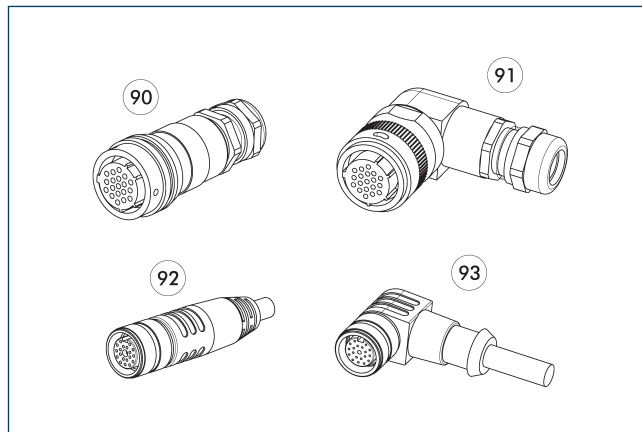
## Elektrisches Durchführungsmodul



Bezeichnung	Ident.-Nr.	Anz. Pins
<b>Durchführungsmodul Kommunikation roboterseitig</b>		
SWO-RE5-K	9957444	
<b>Durchführungsmodul Kommunikation werkzeugseitig</b>		
SWO-RE5-A	9957445	
<b>Durchführungsmodul Leistung roboterseitig</b>		
SWO-MT8-K	9937157	
<b>Durchführungsmodul Leistung werkzeugseitig</b>		
SWO-MT8-A	9937158	
<b>Durchführungsmodul Signal roboterseitig</b>		
SWO-G19-K	9940649	19
SWO-R19-K	9935815	19
SWO-R26-K	9935819	26
SWO-R32-K	9941387	32
SWO-RF19-K	9948654	19
<b>Durchführungsmodul Signal werkzeugseitig</b>		
SWO-G19-A	9940650	19
SWO-R19-A	9935816	19
SWO-R26-A	9935820	26
SWO-R32-A	9941388	32
SWO-RF19-A	9948657	19

- ① Ein Wechselsystem mit Adapterplatte oder Durchführungsmodul kann optional als komplette Baugruppe bestellt werden. Bitte sprechen Sie uns an.

## Kabelstecker / Kabelverlängerung



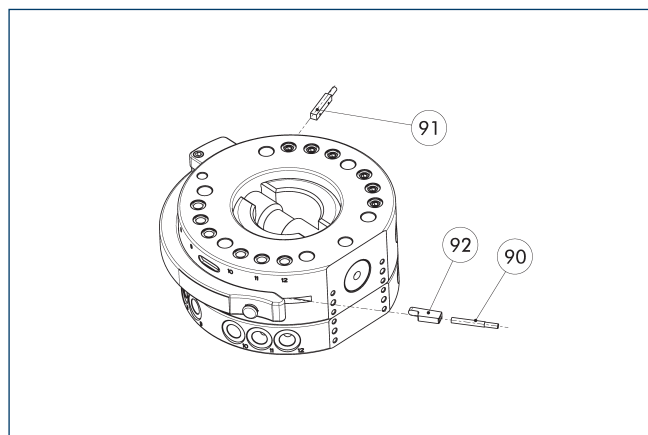
- 90 Stecker / Buchse gerade  
 91 Stecker / Buchse abgewinkelt  
 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel  
 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

Weitere Kabellängen auf Anfrage.

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Länge
		[m]
<b>Kabelstecker abgewinkelt, roboterseitig</b>		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
<b>Kabelstecker abgewinkelt, werkzeugseitig</b>		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
<b>Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, roboterseitig</b>		
KV-10-SWK-19F-90	0302173	10
KV-3-SWK-19B-90	0302179	3
KV-5-SWK-19B-90	0302190	5
KV-5-SWK-19F-90	0302172	5
<b>Kabelstecker abgewinkelt mit Kabel, werkzeugseitig</b>		
KV-3-SWA-19B-90	0302191	3
KV-3-SWA-19F-90	0302175	3
<b>Kabelstecker gerade, roboterseitig</b>		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
<b>Kabelstecker gerade, werkzeugseitig</b>		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
<b>Kabelstecker gerade mit Kabel, roboterseitig</b>		
KV-10-SWK-19F-0	0302171	10
KV-3-SWK-19B-0	0302176	3
KV-5-SWK-19B-0	0302177	5
KV-5-SWK-19F-0	0302170	5
<b>Kabelstecker gerade mit Kabel, werkzeugseitig</b>		
KV-3-SWA-19B-0	0302178	3
KV-3-SWA-19F-0	0302174	3

- ① Detaillierte Informationen und weitere Kabelstecker siehe Katalogkapitel „Optionen“ oder online.

### Abfrage über induktive Näherungsschalter



- 90 Verriegelungssensor IN 40-S-...    92 Sensorhalter im Lieferumfang  
 91 Werkzeuganwesenheitssensor    enthalten  
 IN 5-S-...

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Oft kombiniert
<b>Induktiver Näherungsschalter</b>		
IN 40-S-M12	0301574	
IN 40-S-M8	0301474	
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	
<b>Anschlusskabel</b>		
KA BG08-L 3P-0300-PNP	0301622	●
KA BG08-L 3P-0500-PNP	0301623	
KA BG12-L 3P-0500-PNP	30016369	
KA BW08-L 3P-0300-PNP	0301594	
KA BW08-L 3P-0500-PNP	0301502	
KA BW12-L 3P-0300-PNP	0301503	
KA BW12-L 3P-0500-PNP	0301507	
<b>Clip für Stecker / Buchse</b>		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
<b>Kabelverlängerung</b>		
KV BG12-SG12 3P-0030-PNP	0301999	
KV BG12-SG12 3P-0060-PNP	0301998	
KV BW08-SG08 3P-0030-PNP	0301495	
KV BW08-SG08 3P-0100-PNP	0301496	
KV BW08-SG08 3P-0200-PNP	0301497	●
KV BW12-SG12 3P-0030-PNP	0301595	
KV BW12-SG12 3P-0100-PNP	0301596	
KV BW12-SG12 3P-0200-PNP	0301597	
<b>Sensor-Verteiler</b>		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

- ⓘ Detaillierte Informationen und weitere Kabelverlängerungen siehe  
 Katalogkapitel „Zubehör“ oder online.





**SCHUNK GmbH & Co. KG**  
**Spann- und Greiftechnik**

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

Folgen Sie uns | *Follow us*

