



Hand in hand for tomorrow



Fiche technique du produit

Changeur outils manuel SHS

Flexible. Compacte. Intuitif.

Changeur outil manuel SHS

Changeur outils manuel avec passages d'air intégrés, détection du verrouillage et passages électrique optionnels.

Domaines d'application

Parfaitement adapté à une utilisation dans la production flexible de produits avec une vaste gamme de variantes dans lesquelles des changements manuels fiables sont requis.

Avantages – Vos bénéfices

Gamme disponible en six tailles pour une sélection de taille optimale et une large plage d'applications

Passages pneumatiques intégrés pour une alimentation en air fiable des modules de préhension et autres outils

Le levier de verrouillage s'ouvre vers le côté cela permet au changeur outils d'être facilement utilisé, même dans des environnements confinés.

Verrouillage en contrôle de présence en option Sécurité de processus ainsi accrue

Large gamme de modules de signaux, pneumatiques, fluides et de communication pour des possibilités de transmission d'énergie universelles.

Interface de fixation ISO pour le montage aisé sur la plupart des types de robots sans plaques d'adaptation supplémentaires



Tailles
Quantité: 6



Poids manipulé
admissible
9 .. 58 kg



Moment admissible Mx
22.5 .. 478 Nm

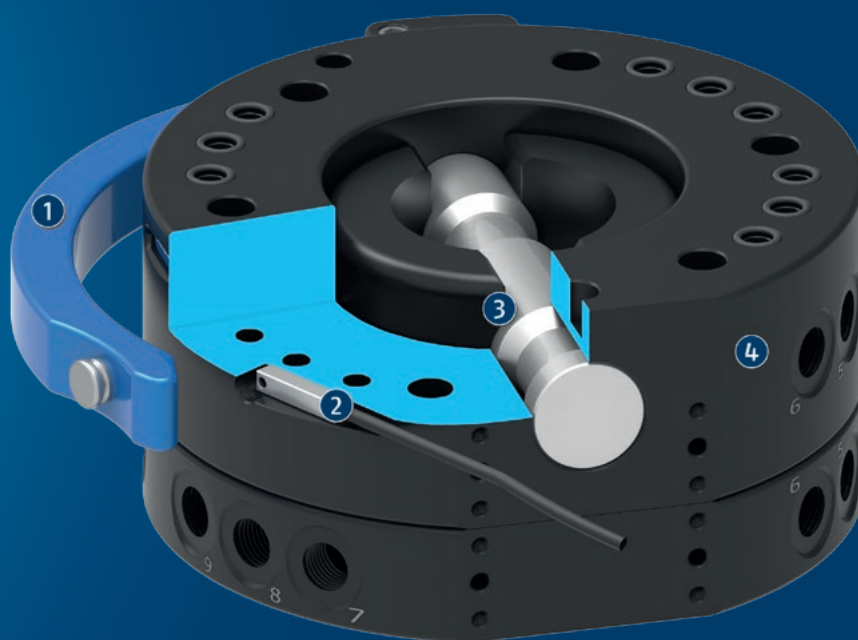


Moment admissible Mz
15 .. 465 Nm

Description du fonctionnement

Le changeur manuel (SHS) se compose d'une tête manuelle (SHK) et d'un adaptateur manuel (SHA). Le changeur outils manuel (SHK) est verrouillé par verrouillage enveloppant avec le changeur manuel côté outil (SHA) et ne présente aucun jeu grâce à un verrouillage breveté. Une goupille est

poussée vers l'avant ou vers l'arrière via un levier de verrouillage pour le verrouillage et le déverrouillage. Des passages pneumatiques intégrés alimentent l'outil en énergie.



① **Levier de verrouillage**
pour l'actionnement manuel

② **Détecteur de verrouillage**
en option, pour la surveillance de l'état de verrouillage

③ **Axe de verrouillage**
en acier sans corrosion pour un verrouillage facile et sûr

④ **Passage d'air**
pas de contour de collision grâce à l'intégration dans le boîtier, convient également pour le vide.

Informations générales concernant la gamme

Actionnement: Manuel par levier de verrouillage

Principe de fonctionnement: la tête et l'adaptateur sont verrouillés et déverrouillés grâce à la rotation du levier de verrouillage.

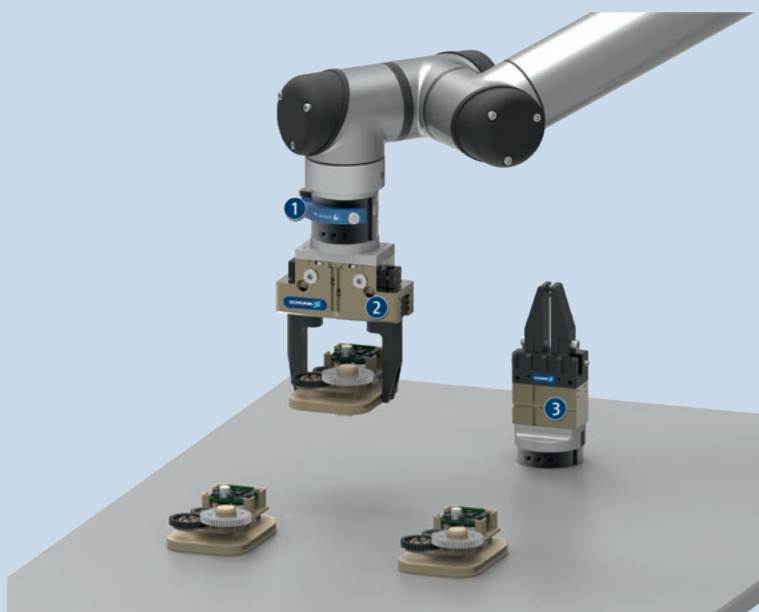
Transmission de fluides: Optionnel via des modules électriques et/ou des modules de fluide Passages pneumatiques déjà intégrés.

Corps: Le corps est en alliage d'aluminium haute résistance et anodisé. Les pièces fonctionnelles sont en acier trempé.

Garantie: 24 mois

Conditions ambiantes extrêmes: Veuillez noter que l'utilisation dans des conditions ambiantes difficiles (ex. dans une zone avec liquide de coupe, poussière de rectification et de fonte...) peut considérablement réduire la durée de vie des produits, et n'est pas couvert par la garantie. Cependant, dans de nombreux cas nous avons une solution. N'hésitez pas à nous contacter.

Charge admissible: correspond au poids de la charge totale appliquée sur le flasque. Au moment de la conception, il est important de prêter une grande attention aux forces et moments autorisés. N'oubliez pas que tout dépassement du poids de manipulation recommandé aura pour effet de raccourcir la durée de vie.



Exemple d'application

Outil de manipulation avec système de changement d'outil manuel pour la préhension des pièces de petite et de moyenne taille.

- ① Changeur outil manuel SHS
- ② Pince parallèle à 2 doigts PGN-plus-P avec doigts de pince spécifiques
- ③ Pince parallèle à 2 doigts MPG-plus avec doigts de pince spécifiques

SCHUNK vous en offre plus ...

Les composants suivants augmentent encore la productivité du produit – pour un maximum de fonctionnalité, flexibilité, fiabilité et suivi de fabrication.



Joint Tournant



Compliance



Capteur de collision et de surcharge



Pince universelle



DéTECTEURS inductifs

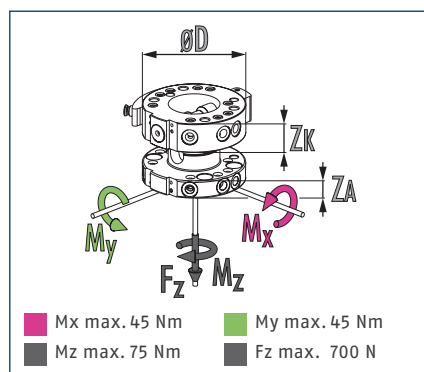


Modules optionnels COS

① Des informations supplémentaires sur ces produits sont disponibles sur les pages produits suivantes ou sur notre site internet schunk.com.



Dimensions et charges max.



① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SHK-040-000-000	SHA-040-000-000
		Changeur manuel côté robot	Changeur manuel côté outil
ID		0310400	0310401
Charge recommandée	[kg]	9	9
Détecteur de verrouillage		en option via kit de fixation	
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02
Poids	[kg]	0.14	0.075
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	1	1
Nombre de passages pneumatiques		4	4
Joints tournants pour utilisation radiale		2	4
Diamètre du cercle des vis de fixation	[mm]	40	40
Interface de fixation		ISO 9409-1-40-4-M6	
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	50 x 24	50 x 15
Schéma de vissage		S5/S7 via plaque interface	S5/S7 via plaque interface
force de traction statique maximale Fz	[N]	700	700
Moment dynamique max. Mx/My	[Nm]	22.5	22.5
Moment dynamique max. Mz	[Nm]	15	15

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

Technical drawing of the SHK 40 and SHA 40 hydraulic cylinders, showing front, side, and detail views with dimensions and part numbers.

SHK 40

SHA 40

"Y"
SHA 40

"X"
SHK 40

"Y"
SHA 40

"X"
SHK 40

Dimensions and part numbers include:

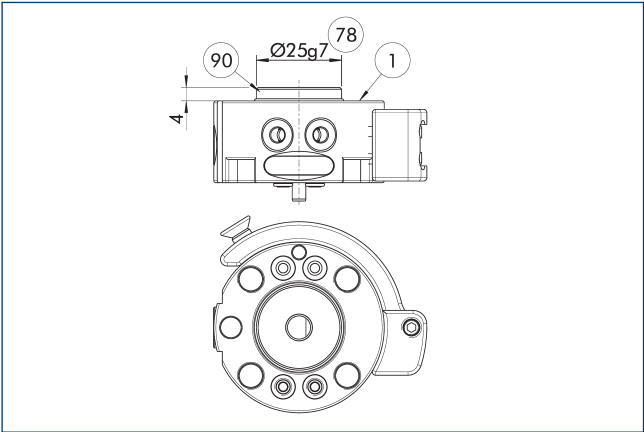
- 25 M5/6 (4x)
- 25 M5/6 (4x)
- 15° 15°
- 22.5
- Ø40
- 33
- 78
- Ø25/6
- Ø36
- 4x90°
- 14
- 20±0.02
- 15° 15°
- Ø6/6
- 73
- 19 M3/5 (2x)
- 73 Ø3/4 (2x)
- 7
- 12
- 0
- 3.7
- 14.5
- 39
- M8 (4x)
- Ø11 (4x)
- 6.8
- 15
- 6.8
- Ø11 (4x)
- M8 (4x)
- 18
- Ø50
- 11
- 5
- 0
- M3/5 (2x)
- 19
- Ø3/4 (2x)
- 73
- 25 M5/6 (2x)
- 25 M5/6 (2x)
- 15° 15°
- 22.5
- Ø25/6
- Ø36
- 4x90°
- 14
- Ø6/6
- 73
- Ø4.2 (2x)
- 37.5
- R31
- 1
- 33
- Ø40
- 21
- 2.5
- 10

① Raccordement côté robot	③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
② Fixation côté outil	⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
①⑨ Face de fixation pour options	⑦⑧ Ajustement pour centrage
②⑤ Passages pneumatiques	

[illegible]

Le changeur outil inclus des passages pneumatiques. Ils peuvent être utilisés sans tuyau au moyen de la plaque interface (en axial) ou avec tuyaux (en radial). Certains des passages pneumatiques peuvent être utilisés uniquement axialement côté robot.

Disque de centrage pour SHK

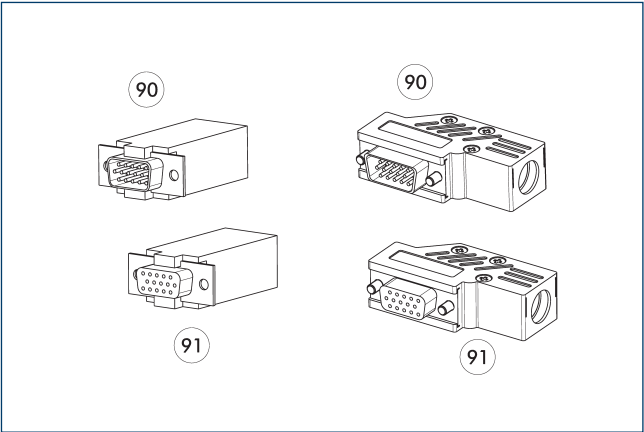


- ① Raccordement côté robot
- ⑨① Disque de centrage
- ⑦⑧ Ajustement pour centrage

Description	ID	
Disque de centrage		
Disque de centrage ZB-CMS-040-K	1574471	

① Sert de collier de fixation pour le centrage sur les interfaces mécaniques, sur le robot par exemple.

Connecteur de câble



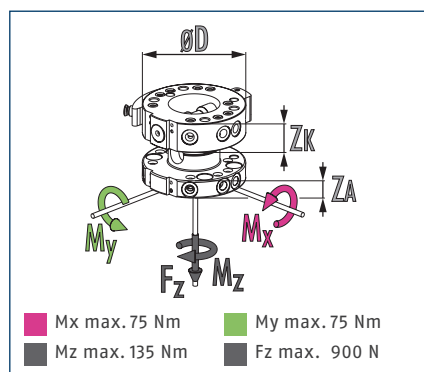
- ⑨① Connecteur D-Sub
- ⑨① Douille D-Sub

Description	ID	
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-A15-K-90	0301301	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-A15-A-90	0301302	
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-A15-K-0	0301264	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-A15-A-0	0301265	

① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.



Dimensions et charges max.



① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SHK-050-000-000	SHA-050-000-000
		Changeur manuel côté robot	Changeur manuel côté outil
ID		0310410	0310411
Charge recommandée	[kg]	11	11
Détecteur de verrouillage		en option via kit de fixation	
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02
Poids	[kg]	0.25	0.1
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	1	1
Nombre de passages pneumatiques		6	6
Joints tournants pour utilisation radiale		3	6
Diamètre du cercle des vis de fixation	[mm]	50	50
Interface de fixation		ISO 9409-1-50-4-M6	
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	63 x 26.5	63 x 16
Schéma de vissage		S5/S7 via plaque interface	S5/S7 via plaque interface
force de traction statique maximale Fz	[N]	900	900
Moment dynamique max. Mx/My	[Nm]	35	35
Moment dynamique max. Mz	[Nm]	27	27

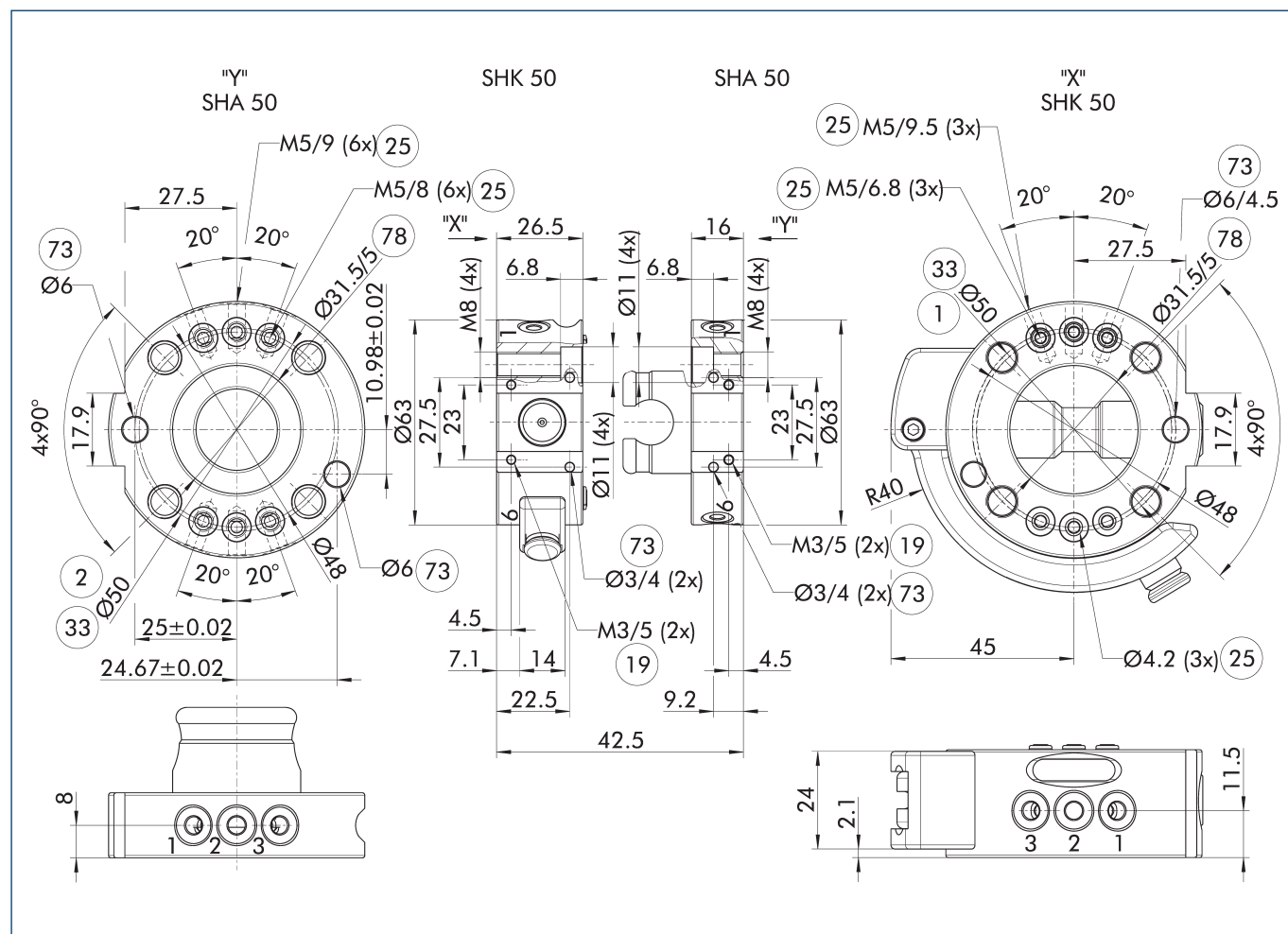
* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

Données techniques pour Universal Robots, Techman Robot, OMRON et Doosan Robotics.

Description		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
		Changeur manuel côté robot	Changeur manuel côté outil	Changeur manuel côté robot	Changeur manuel côté outil	Changeur manuel côté robot	Changeur manuel côté outil
ID		1334788	1334789	1399638	1399639	1399576	1399581
Charge recommandée	[kg]	11	11	11	11	11	11
Détecteur de verrouillage		en option via kit de fixation		en option via kit de fixation		en option via kit de fixation	
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02	0.02
Poids	[kg]	0.35	0.14	0.5	0.14	0.35	0.14
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	1	1	1	1	1	1
Nombre de passages pneumatiques		6	6	6	6	6	6
Joints tournants pour utilisation radiale		3	6	3	6	3	6
Diamètre du cercle des vis de fixation	[mm]	50	50	50	50	50	50
Interface de fixation		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
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60	5/60	5/60	5/60	5/60
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	63 x 26.5	63 x 16	63 x 26.5	63 x 16	63 x 26.5	63 x 16
Schéma de vissage		S5/S7 via plaque interface	S5/S7 via plaque interface	S5/S7 via plaque interface	S5/S7 via plaque interface	S5/S7 via plaque interface	S5/S7 via plaque interface
force de traction statique maximale Fz	[N]	900	900	900	900	900	900
Moment dynamique max. Mx/My	[Nm]	35	35	35	35	35	35
Moment dynamique max. Mz	[Nm]	27	27	27	27	27	27
Passage de fluide							
Type de transmission		Signal	Signal	Signal	Signal	Signal	Signal
Nombre de contacts		8	8	8	8	8	8
Courant nominal	[A]	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
Tension nominale	[V DC]	-/30	-/30	-/30	-/30	-/30	-/30
Raccordement électrique		Prise femelle M8, 8 contacts	Prise mâle M8, 8 contacts	Prise femelle M8, 8 contacts	Prise mâle M8, 8 contacts	Prise femelle M8, 8 contacts	Prise mâle M8, 8 contacts
Sortie raccordement électrique		tangentiel (droite)	tangentiel (gauche)	tangentiel (droite)	tangentiel (gauche)	tangentiel (droite)	tangentiel (gauche)

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

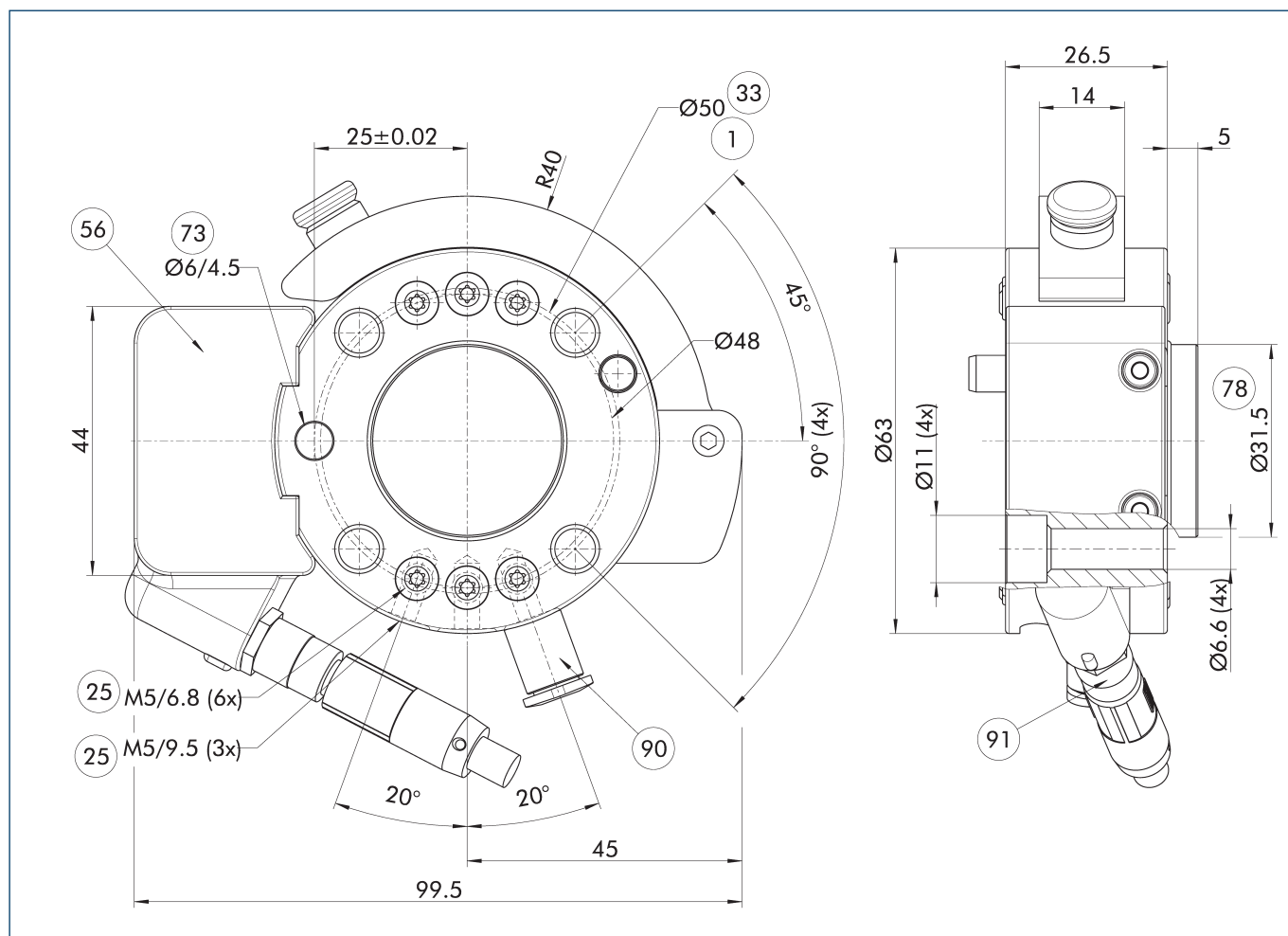
Vue principale



La vue principale représente le module dans sa version de base.

- | | |
|----------------------------------|---|
| ① Raccordement côté robot | ③ Cercle de perçage DIN ISO-9409 |
| ② Fixation côté outil | ⑦ Ajustement pour goupilles de centrage |
| ①⑨ Face de fixation pour options | ⑦⑧ Ajustement pour centrage |
| ②⑤ Passages pneumatiques | |

Vue principale E0A-UR3510-SHK-050

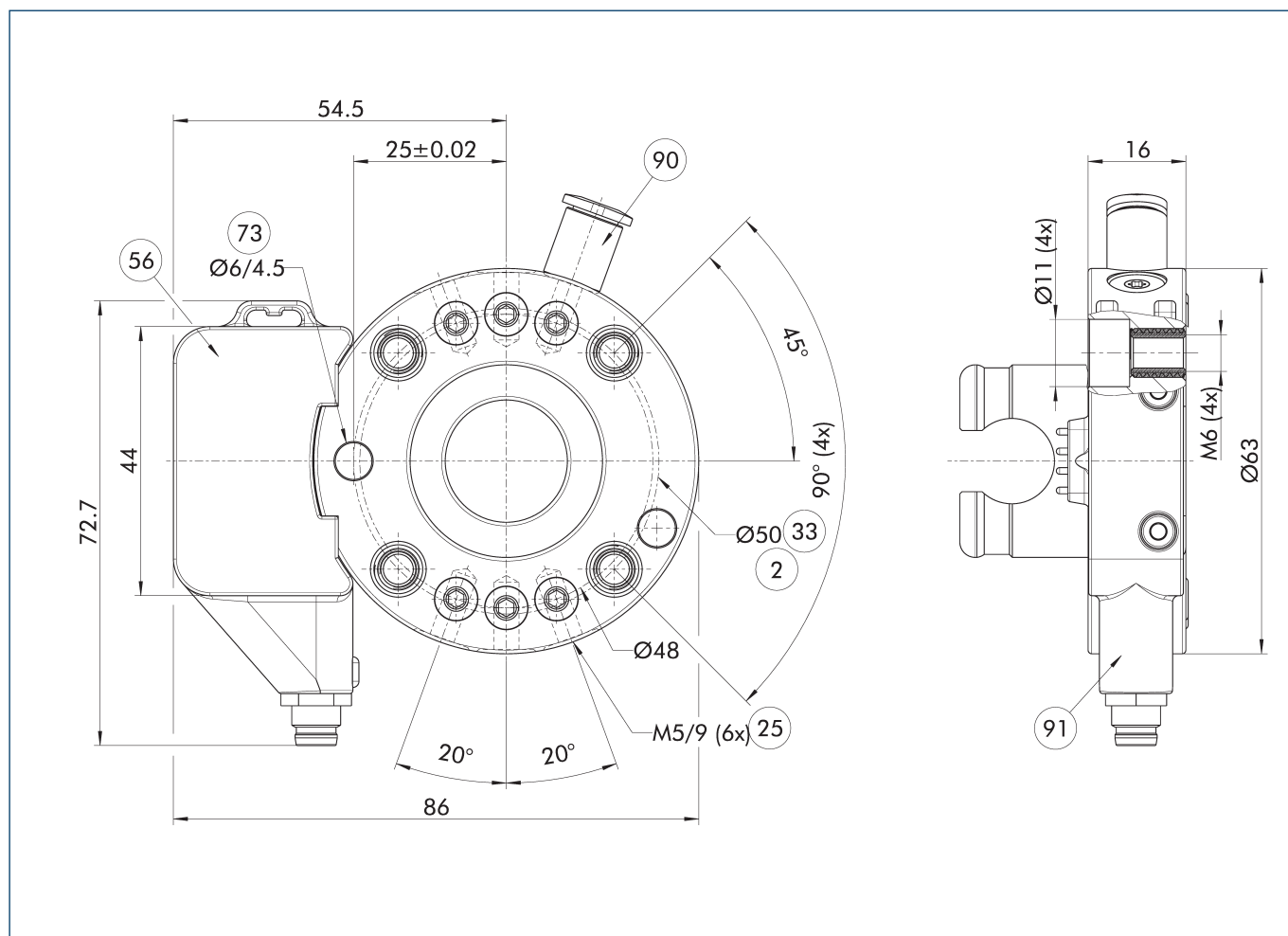


- | | |
|-----------------------------------|--|
| ① Raccordement côté robot | ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage |
| ②⑤ Passages pneumatiques | ⑦⑧ Ajustement pour centrage |
| ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409 | ⑨⑩ Raccordement pneumatique |
| ⑤⑥ Inclus dans la livraison | ⑨① Raccordement électrique |

SHS 050

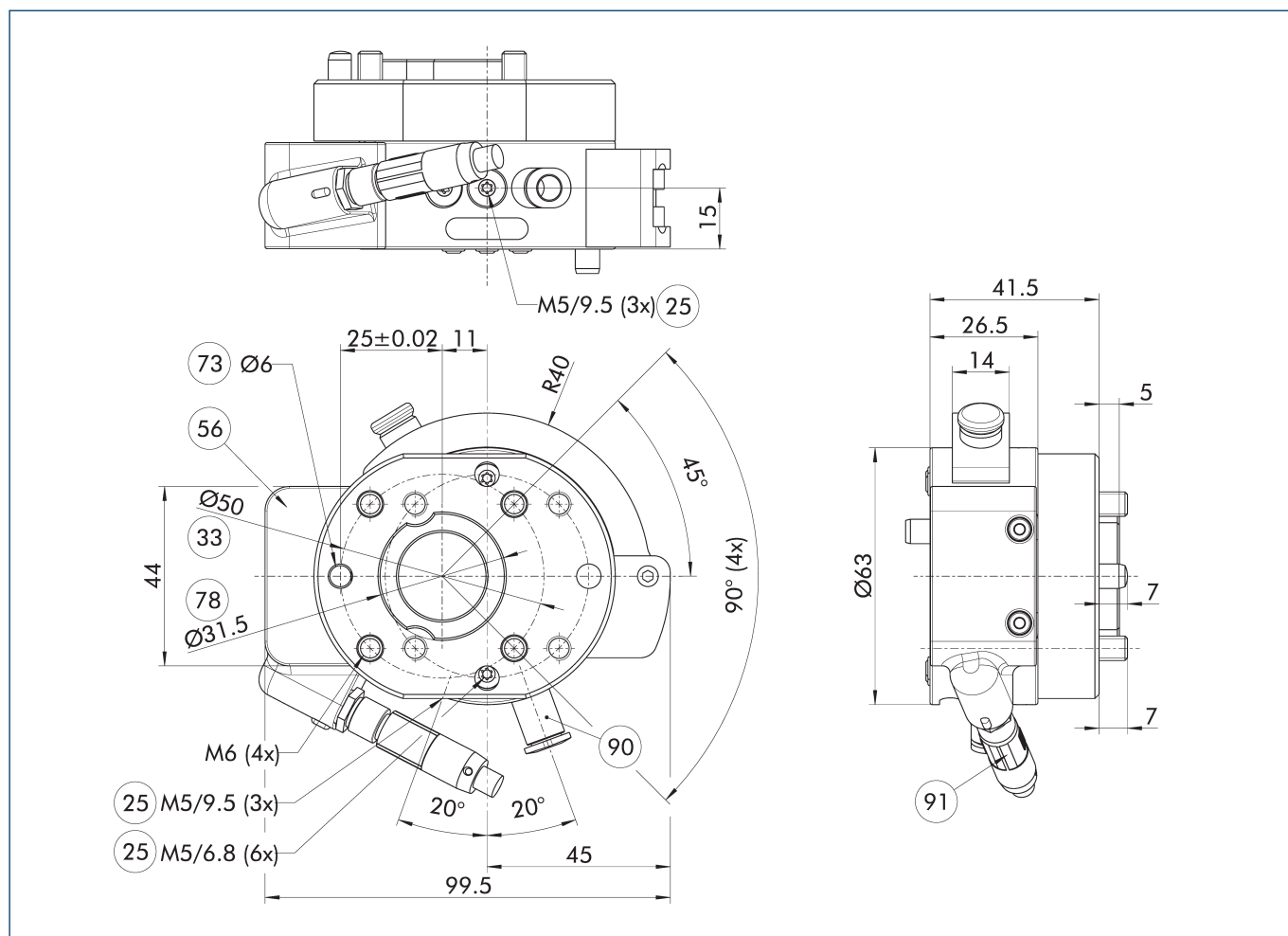
Changeur outils manuel

Vue principale E0A-UR3510-SHA-050



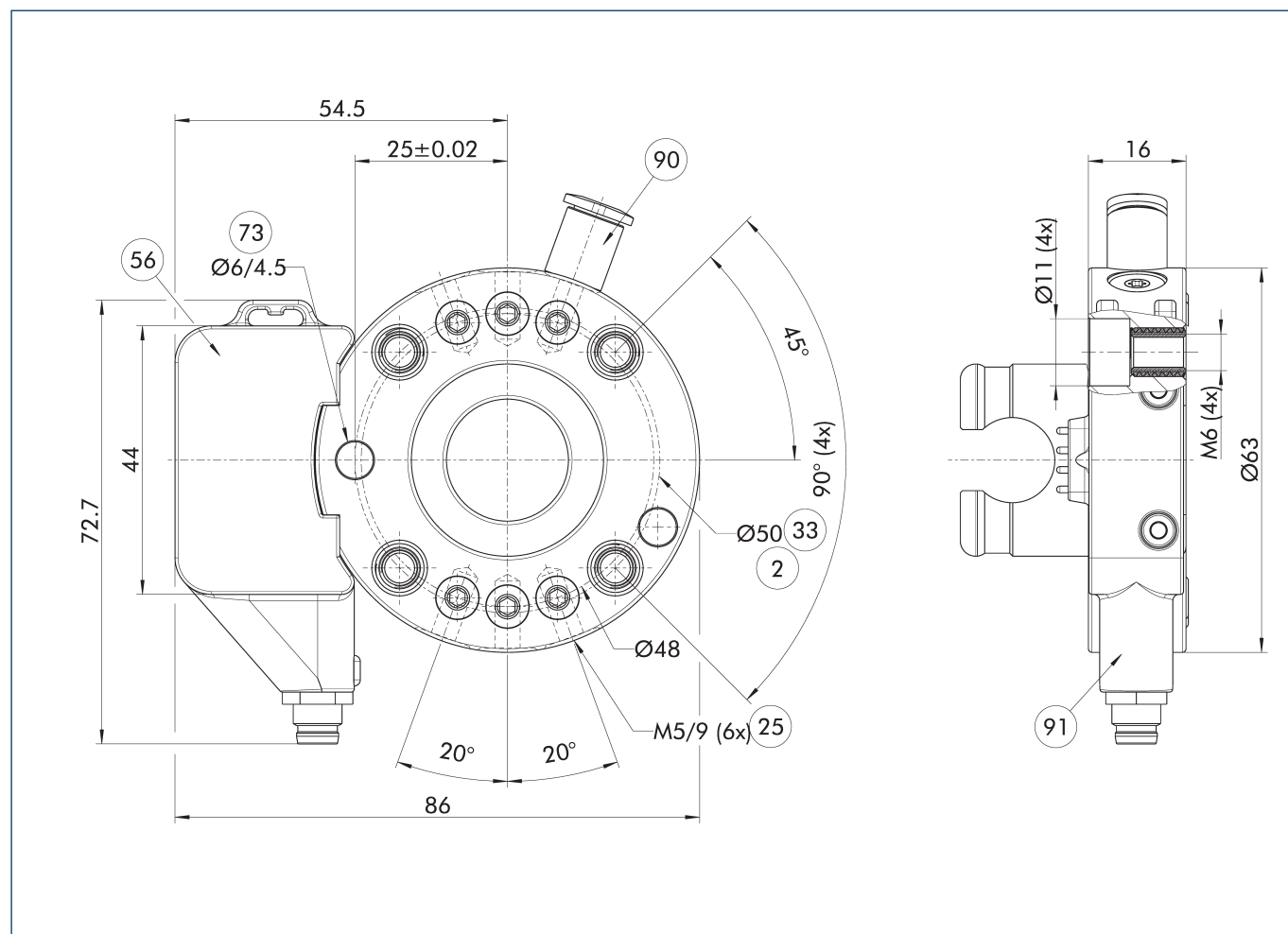
- | | |
|-----------------------------------|--|
| ② Fixation côté outil | ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage |
| ②⑤ Passages pneumatiques | ⑨① Raccordement pneumatique |
| ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409 | ⑨① Raccordement électrique |
| ⑤⑥ Inclus dans la livraison | |

Vue principale E0A-TM51214-SHK-050



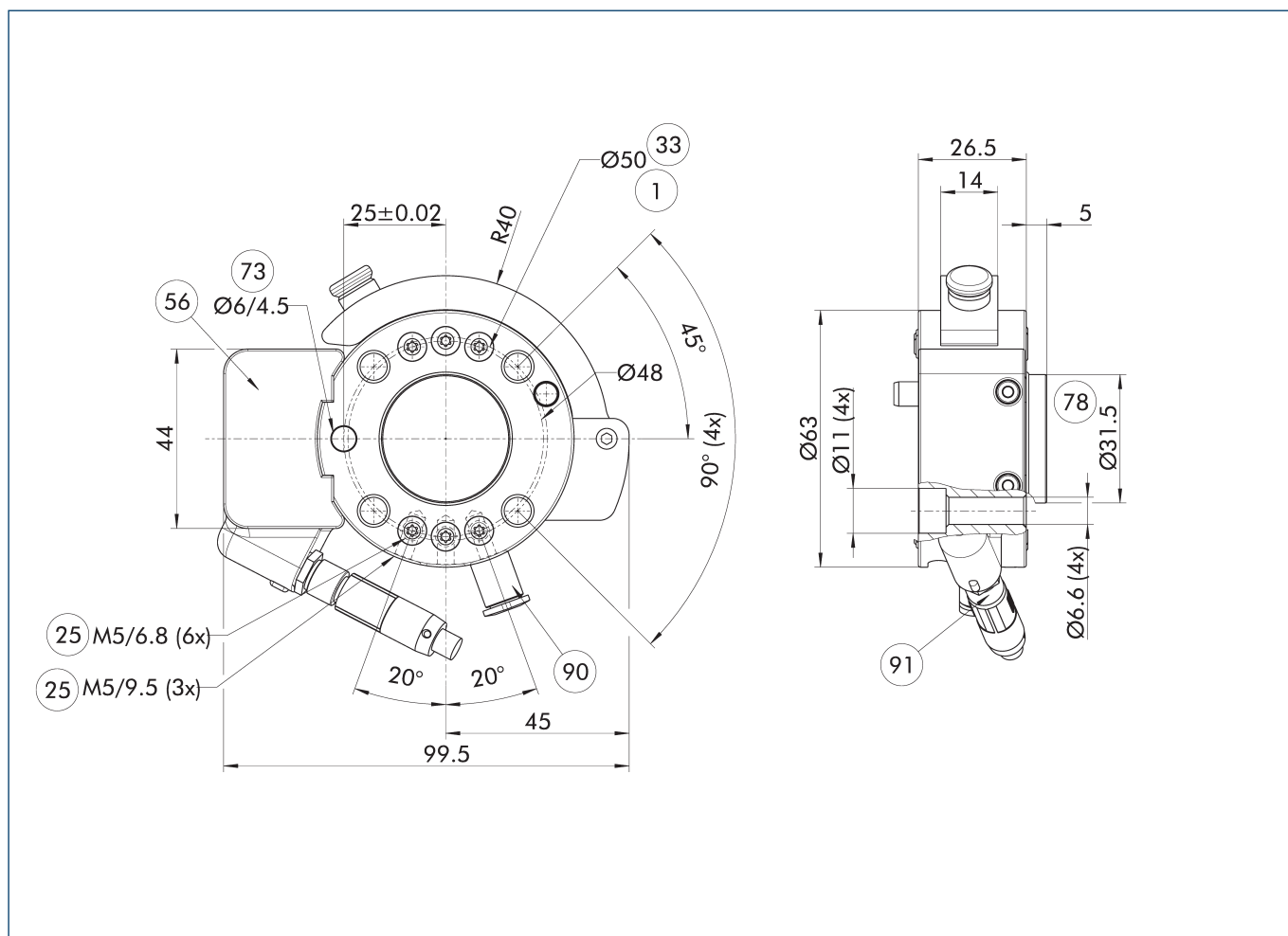
- | | |
|-----------------------------------|--|
| ① Raccordement côté robot | ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage |
| ②⑤ Passages pneumatiques | ⑦⑧ Ajustement pour centrage |
| ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409 | ⑨① Raccordement pneumatique |
| ⑤⑥ Inclus dans la livraison | ⑨② Raccordement électrique |

Vue principale E0A-TM51214-SHA-050



- | | |
|-----------------------------------|--|
| ② Fixation côté outil | ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage |
| ②⑤ Passages pneumatiques | ⑨① Raccordement pneumatique |
| ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409 | ⑨① Raccordement électrique |
| ⑤⑥ Inclus dans la livraison | |

Vue principale E0A-DRM-SHK-050



- | | |
|-----------------------------------|--|
| ① Raccordement côté robot | ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage |
| ②⑤ Passages pneumatiques | ⑦⑧ Ajustement pour centrage |
| ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409 | ⑨⑦ Raccordement pneumatique |
| ⑤⑥ Inclus dans la livraison | ⑨① Raccordement électrique |

Changeur outils manuel

Technical drawing of a circular mechanical component, showing a top view and a side view.

Top View Dimensions:

- Overall diameter: 86
- Distance from center to mounting hole center: 54.5
- Mounting hole diameter: Ø6/4.5
- Mounting hole pitch circle diameter: Ø50
- Mounting hole diameter: Ø48
- Mounting hole thread: M5/9 (6x)
- Distance from center to mounting hole center (radial): 25 ± 0.02
- Angle between mounting holes: 45° (4x), 90° (4x), 20°, 20°
- Callout 90: 90°
- Callout 73: Ø6/4.5
- Callout 56: 56
- Callout 33: Ø50
- Callout 25: M5/9 (6x)
- Callout 2: 2

Side View Dimensions:

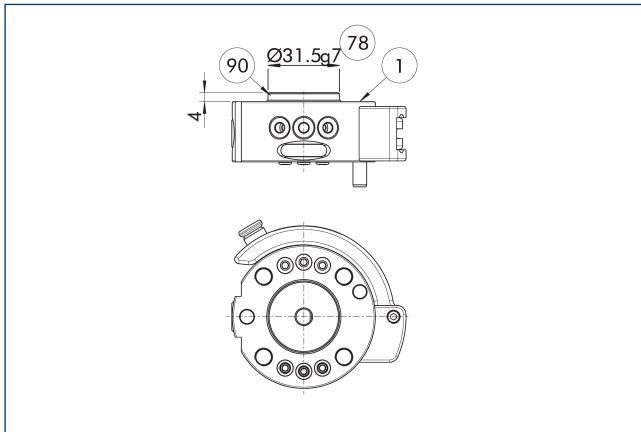
- Overall height: 72.6
- Base diameter: Ø63
- Mounting hole diameter: Ø11 (4x)
- Mounting hole thread: M6 (4x)
- Distance from base to mounting hole center: 16
- Callout 91: 91

- | | | | |
|----|--------------------------------|----|---------------------------------------|
| ② | Fixation côté outil | ⑦③ | Ajustement pour goupilles de centrage |
| ②⑤ | Passages pneumatiques | ⑨① | Raccordement électrique |
| ③③ | Cercle de perçage DIN ISO-9409 | | |
| ⑤⑥ | Inclus dans la livraison | | |

[illegible]

- Le changeur outil inclus des passages pneumatiques. Ils peuvent être utilisés sans tuyau au moyen de la plaque interface (en axial) ou avec tuyaux (en radial). Certains des passages pneumatiques peuvent être utilisés uniquement axialement côté robot.

Disque de centrage pour SHK

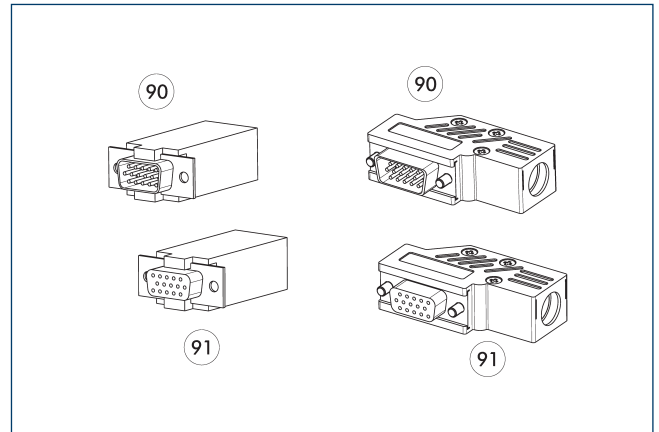


- ① Raccordement côté robot 90 Disque de centrage
 78 Ajustement pour centrage

Description	ID
Disque de centrage	
Disque de centrage ZB-CMS-050-K	1574472

- ① Sert de collier de fixation pour le centrage sur les interfaces mécaniques, sur le robot par exemple.

Connecteur de câble



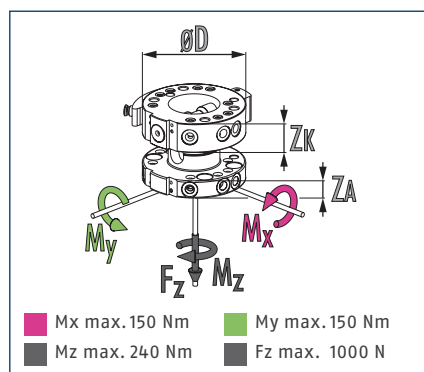
- 90 Connecteur D-Sub 91 Douille D-Sub

Description	ID
Connecteur de câble soudé, côté robot	
KAS-A15-K-90	0301301
Connecteur de câble soudé, côté outil	
KAS-A15-A-90	0301302
Connecteur de câble droit, côté robot	
KAS-A15-K-0	0301264
Connecteur de câble droit, côté outil	
KAS-A15-A-0	0301265

- ① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.



Dimensions et charges max.



① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SHK-063-000-000	SHA-063-000-000
		Changeur manuel côté robot	Changeur manuel côté outil
ID		0310420	0310421
Charge recommandée	[kg]	18	18
Détecteur de verrouillage		en option via kit de fixation	
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02
Poids	[kg]	0.41	0.2
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	1	1
Nombre de passages pneumatiques		6	6
Joints tournants pour utilisation radiale		3	6
Diamètre du cercle des vis de fixation	[mm]	63	63
Interface de fixation		ISO 9409-1-63-4-M6	
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	80 x 28.5	80 x 18
Schéma de vissage		K sur plaque d'adaptation	K sur plaque d'adaptation
force de traction statique maximale Fz	[N]	1000	1000
Moment dynamique max. Mx/My	[Nm]	75	75
Moment dynamique max. Mz	[Nm]	48	48

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

Technical drawing of the SHK 63 and SHA 63 hydraulic cylinders, showing front, side, and detail views with dimensions and callouts.

SHK 63 (Left):

- Front view: Circular head with 12 ports (6x M6/6.5). Dimensions include 25, 37, 22.5°, 31.5±0.02, 78, Ø40/5, 14.2±0.02, 32±0.02, 33, 2, 4x90°, 18, Ø60, 22.5°, 22.5°.
- Side view: Dimensions include 25, 28.5, 6.8, 18, 6.8, 11 (4x), 23, Ø80, 8, 14, 3.5, 9.5, 0, 46.5, 73, 19, M3/6.5 (2x), Ø3/4 (2x).

SHA 63 (Right):

- Front view: Circular head with 12 ports (3x M6/6, 9x M6/6.5). Dimensions include 25, 37, 22.5°, 73, Ø6/6, 18, 4x90°, 33, 1, Ø63, R49.6, 52.5, Ø5 (3x), 25, Ø40/3, 78, 19, M3/6.5 (2x), Ø3/4 (2x), 73.
- Side view: Dimensions include 25, 18, 6.8, 11 (4x), 23, Ø80, 8, 14, 3.5, 9.5, 0, 46.5, 73, 19, M3/6.5 (2x), Ø3/4 (2x).

Details:

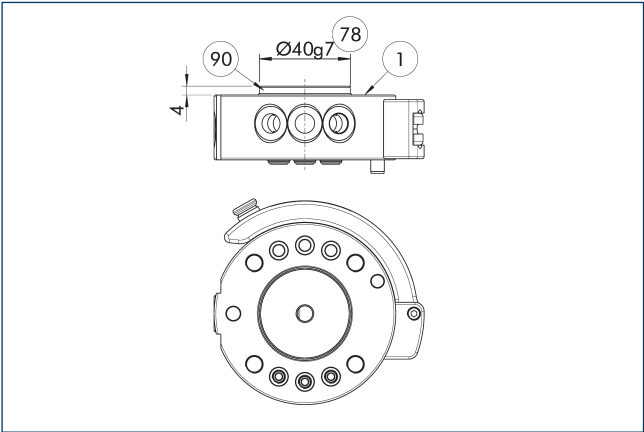
- Bottom left: Detail of the cylinder body with 3 ports, dimensions 9, 1, 2, 3.
- Bottom right: Detail of the cylinder body with 3 ports, dimensions 26, 2, 12.5, 3, 2, 1.

① Raccordement côté robot	③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
② Fixation côté outil	⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
①⑨ Face de fixation pour options	⑦⑧ Ajustement pour centrage
②⑤ Passages pneumatiques	

[illegible]

Le changeur outil inclus des passages pneumatiques. Ils peuvent être utilisés sans tuyau au moyen de la plaque interface (en axial) ou avec tuyaux (en radial). Certains des passages pneumatiques peuvent être utilisés uniquement axialement côté robot.

Disque de centrage pour SHK

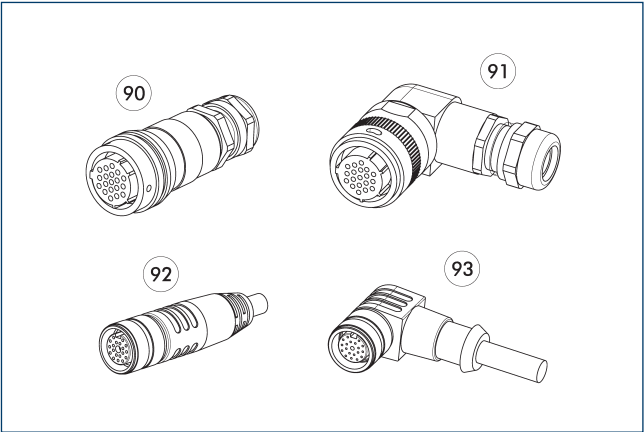


- ① Raccordement côté robot
- ⑦⑧ Ajustement pour centrage
- ⑨⑩ Disque de centrage

Description	ID	
Disque de centrage		
Disque de centrage ZB-CMS-063-K	1574473	

⑩ Sert de collier de fixation pour le centrage sur les interfaces mécaniques, sur le robot par exemple.

Connecteur de câble/rallonge de câble



- ⑨⑩ Fiche/prise droite
- ⑨① Connecteur/prise coudée
- ⑨② Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
- ⑨③ Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

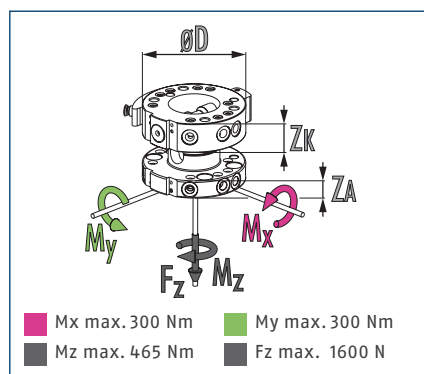
Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur
		[m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KA BW19B-L 19P-0300	0302179	3
KA BW19B-L 19P-0500	0302190	5
KA BW19F-L 19P-0500	0302172	5
KA BW19F-L 19P-1000	0302173	10
KA BW26B-L 26P-0300	0302185	3
KA BW26B-L 26P-0500	0302186	5
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KA SW19B-L 19P-0300	0302191	3
KA SW19F-L 19P-0300	0302175	3
KA SW26B-L 26P-0300	0302187	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KA BG19B-L 19P-0300	0302176	3
KA BG19B-L 19P-0500	0302177	5
KA BG19F-L 19P-0500	0302170	5
KA BG19F-L 19P-1000	0302171	10
KA BG26B-L 26P-0300	0302192	3
KA BG26B-L 26P-0500	0302193	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KA SG19B-L 19P-0300	0302178	3
KA SG19F-L 19P-0300	0302174	3
KA SG26B-L 26P-0300	0302184	3

⑩ Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site [schunk.com](https://www.schunk.com).



Dimensions et charges max.



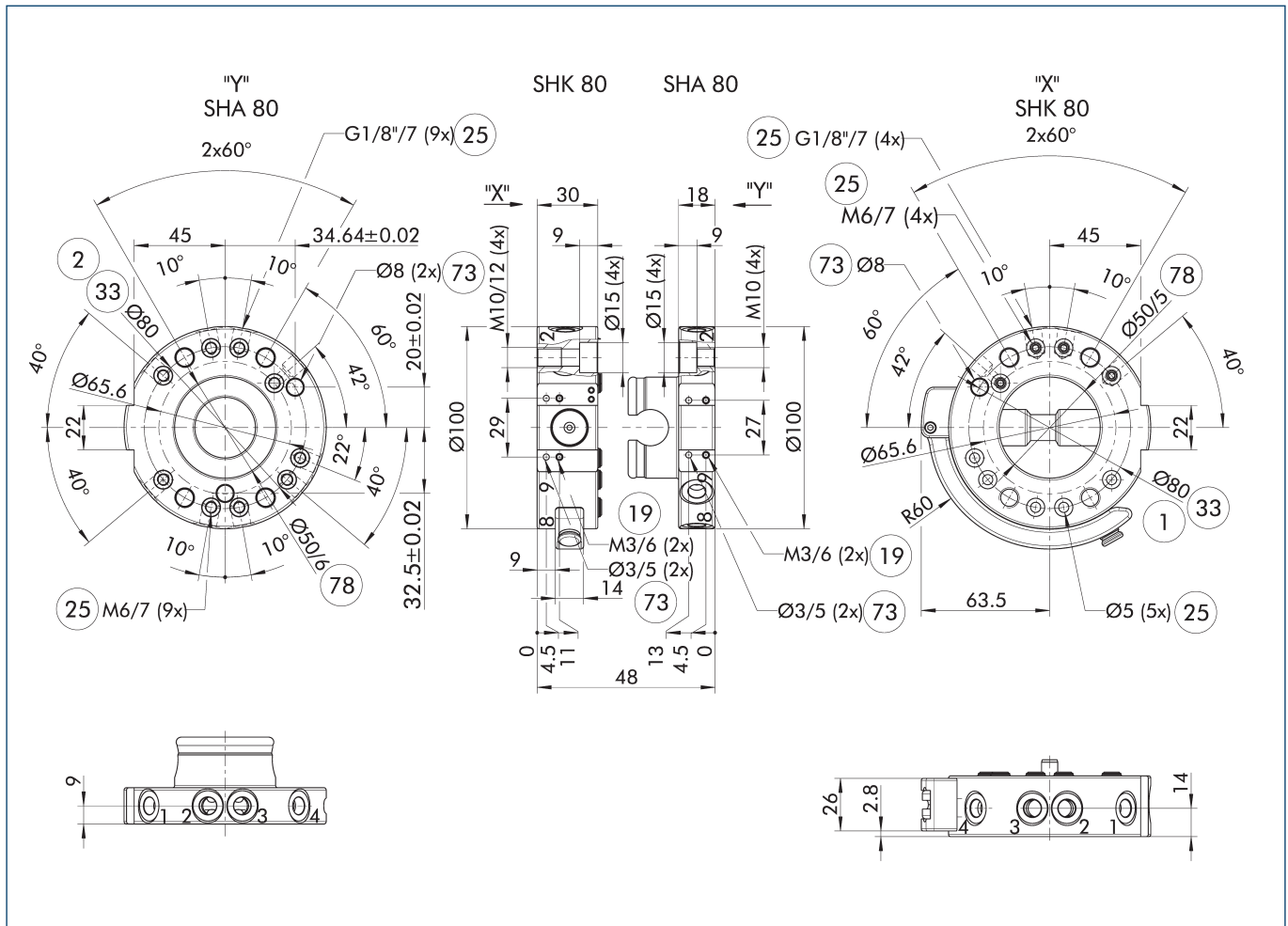
① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SHK-080-000-000	SHA-080-000-000
		Changeur manuel côté robot	Changeur manuel côté outil
ID		0310430	0310431
Charge recommandée	[kg]	36	36
Détecteur de verrouillage		en option via kit de fixation	
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02
Poids	[kg]	0.74	0.35
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	1	1
Nombre de passages pneumatiques		9	9
Joints tournants pour utilisation radiale		4	9
Diamètre du cercle des vis de fixation	[mm]	80	80
Interface de fixation		ISO 9409-1-80-6-M8	
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	100 x 30	100 x 18
Schéma de vissage		K sur plaque d'adaptation	K sur plaque d'adaptation
force de traction statique maximale Fz	[N]	1600	1600
Moment dynamique max. Mx/My	[Nm]	115	115
Moment dynamique max. Mz	[Nm]	75	75

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

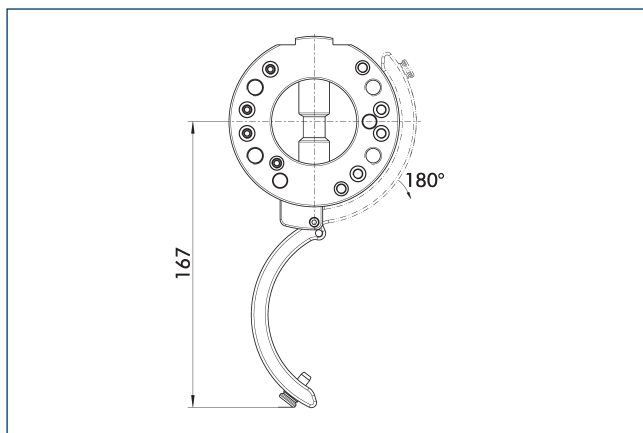
Vue principale



La vue principale représente le module dans sa version de base.

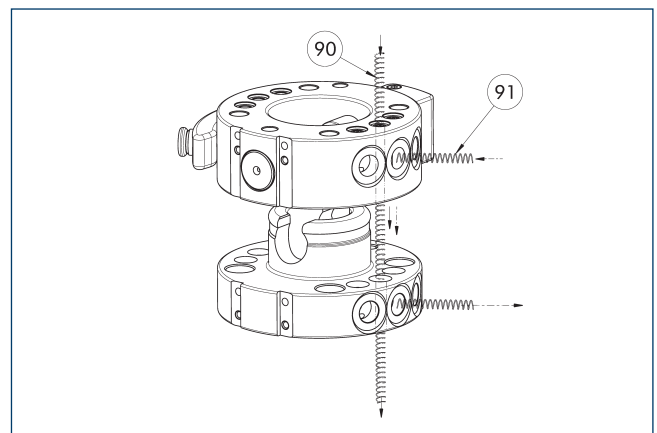
- ① Raccordement côté robot
- ② Fixation côté outil
- ①⑨ Face de fixation pour options
- ②⑤ Passages pneumatiques
- ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
- ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
- ⑦⑧ Ajustement pour centrage

Contour d'interférence lors du verrouillage/déverrouillage



Le dessin montre les contours de collision lors du verrouillage du déverrouillage. Les valeurs indiquées peuvent varier en fonction de l'angle d'ouverture et du levier de verrouillage.

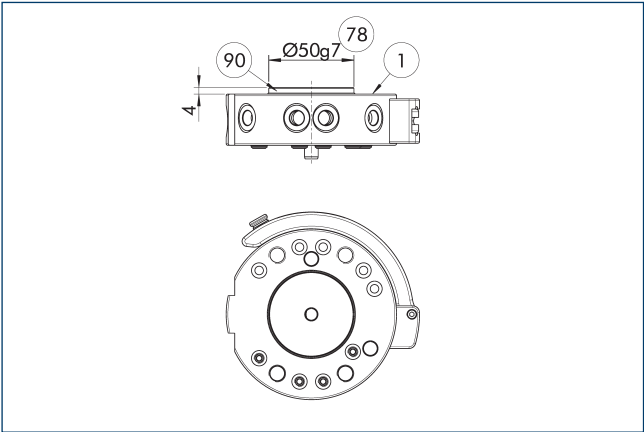
Guidages pneumatiques



- ⑨⑨ Passage pneumatique axial
- ⑨① Passage pneumatique radial

Le changeur outil inclus des passages pneumatiques. Ils peuvent être utilisés sans tuyau au moyen de la plaque interface (en axial) ou avec tuyaux (en radial). Certains des passages pneumatiques peuvent être utilisés uniquement axialement côté robot.

Disque de centrage pour SHK



- 1

Raccordement côté robot
- 90

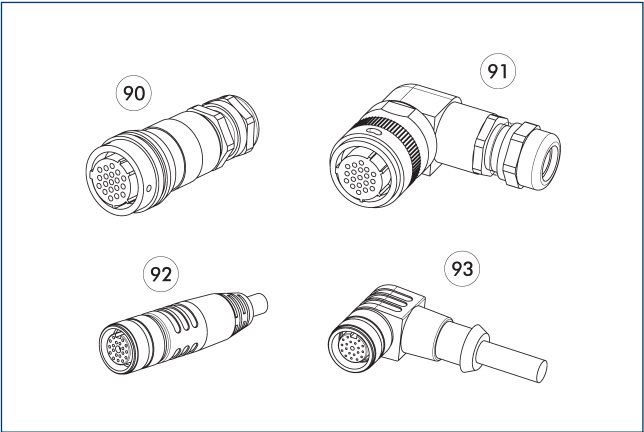
Disque de centrage
- 78

Ajustement pour centrage

Description	ID	
Disque de centrage		
Disque de centrage ZB-CMS-080-K	1574474	

❶ Sert de collier de fixation pour le centrage sur les interfaces mécaniques, sur le robot par exemple.

Connecteur de câble/rallonge de câble



- 90

Fiche/prise droite
- 91

Connecteur/prise coudée
- 92

Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
- 93

Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur
		[m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KA BW19F-L 19P-0500	0302172	5
KA BW19F-L 19P-1000	0302173	10
KA BW26B-L 26P-0300	0302185	3
KA BW26B-L 26P-0500	0302186	5
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KA SW19F-L 19P-0300	0302175	3
KA SW26B-L 26P-0300	0302187	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KA BG19F-L 19P-0500	0302170	5
KA BG19F-L 19P-1000	0302171	10
KA BG26B-L 26P-0300	0302192	3
KA BG26B-L 26P-0500	0302193	5
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KA SG19F-L 19P-0300	0302174	3
KA SG26B-L 26P-0300	0302184	3

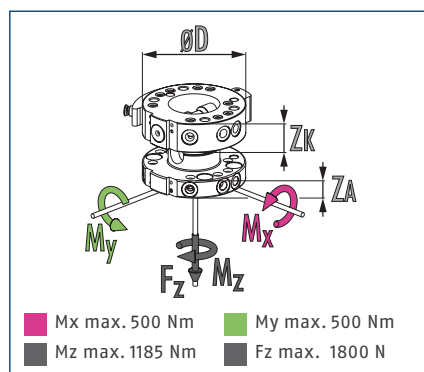
❶ Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site [schunk.com](https://www.schunk.com).

SHS 100

Changeur outils manuel



Dimensions et charges max.



① Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SHK-100-000-000	SHA-100-000-000
		Changeur manuel côté robot	Changeur manuel côté outil
ID		0310440	0310441
Charge recommandée	[kg]	43	43
Détecteur de verrouillage		en option	
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02
Poids	[kg]	1.3	0.55
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	1	1
Nombre de passages pneumatiques		12	12
Joints tournants pour utilisation radiale		6	12
Diamètre du cercle des vis de fixation	[mm]	100	100
Interface de fixation		ISO 9409-1-100-6-M8	
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	125 x 38	125 x 28
Schéma de vissage		J	J
force de traction statique maximale Fz	[N]	1800	1800
Moment dynamique max. Mx/My	[Nm]	230	230
Moment dynamique max. Mz	[Nm]	230	230

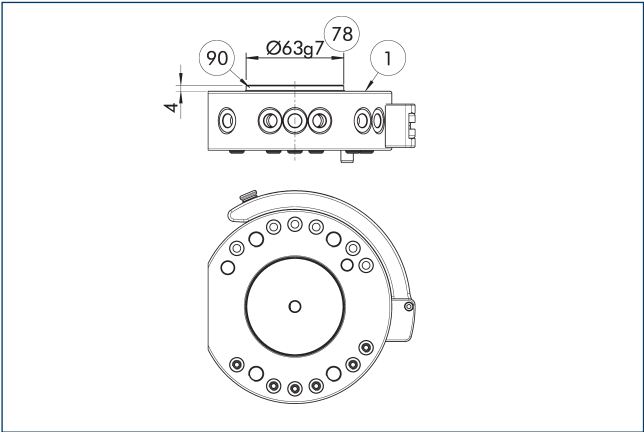
* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

① Raccordement côté robot	③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409
② Fixation côté outil	⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage
①⑨ Face de fixation pour options	⑦⑧ Ajustement pour centrage
②⑤ Passages pneumatiques	

[illegible]

Le changeur outil inclus des passages pneumatiques. Ils peuvent être utilisés sans tuyau au moyen de la plaque interface (en axial) ou avec tuyaux (en radial). Certains des passages pneumatiques peuvent être utilisés uniquement axialement côté robot.

Disque de centrage pour SHK

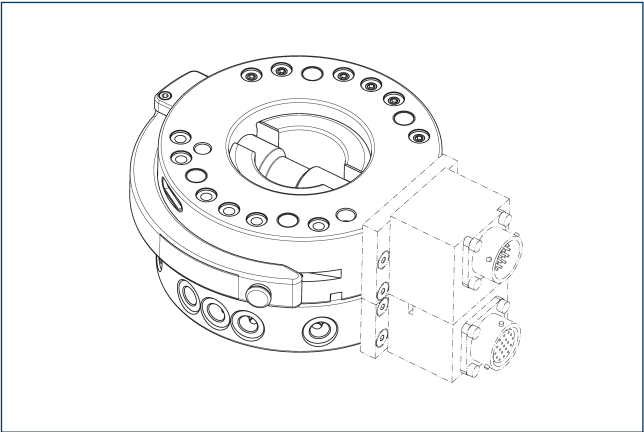


- ① Raccordement côté robot
- 78 Ajustement pour centrage

Description	ID
Disque de centrage	
Disque de centrage ZB-CMS-100-K	1574475

- ① Sert de collier de fixation pour le centrage sur les interfaces mécaniques, sur le robot par exemple.

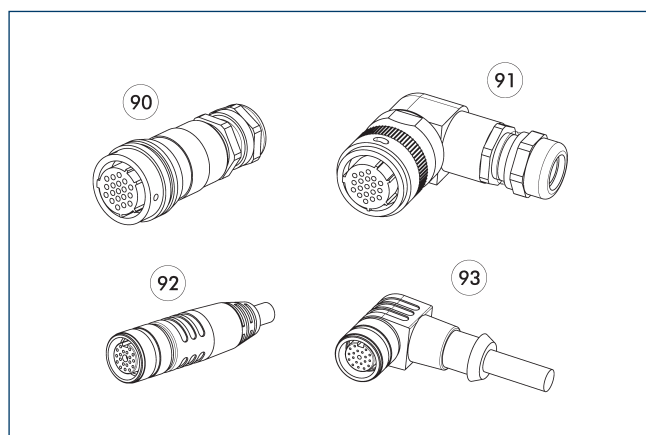
Module de passage de signaux électriques



Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SW0-RE5-A	9957445	
Module pour passage de signaux de puissance côté robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Module pour passage de signaux de puissance côté outil		
SW0-MT8-A	9937158	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
SW0-G19-K	9940649	19
SW0-R19-K	9935815	19
SW0-R26-K	9935819	26
SW0-R32-K	9941387	32
SW0-RF19-K	9948654	19
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-R32-A	9941388	32
SW0-RF19-A	9948657	19

- ① Un système de changement avec plaque d'adaptation ou module de passage est disponible en option et peut être commandé sous forme de groupe complet. N'hésitez pas à nous contacter.

Connecteur de câble/rallonge de câble



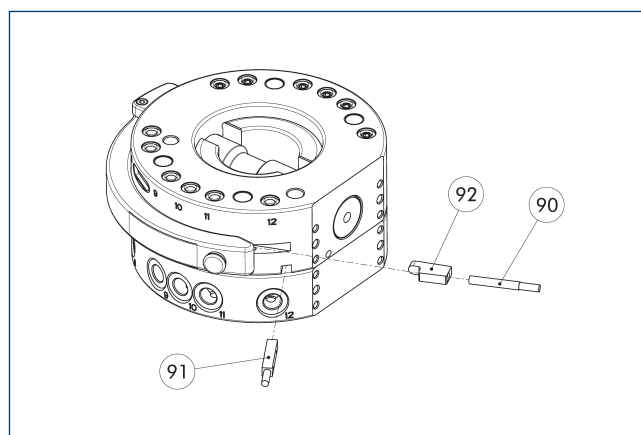
- 90 Fiche/prise droite
 91 Connecteur/prise coudée
 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
 93 Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur
		[m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KA BW19B-L 19P-0300	0302179	3
KA BW19B-L 19P-0500	0302190	5
KA BW19F-L 19P-0500	0302172	5
KA BW19F-L 19P-1000	0302173	10
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KA SW19B-L 19P-0300	0302191	3
KA SW19F-L 19P-0300	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KA BG19B-L 19P-0300	0302176	3
KA BG19B-L 19P-0500	0302177	5
KA BG19F-L 19P-0500	0302170	5
KA BG19F-L 19P-1000	0302171	10
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KA SG19B-L 19P-0300	0302178	3
KA SG19F-L 19P-0300	0302174	3

① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

Détection par des détecteurs de proximité inductifs



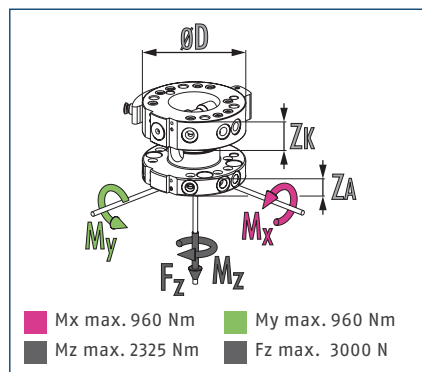
- 90 Détecteur de verrouillage IN 40-S-...
 91 Détecteur de présence pièce IN 5-S-...
 92 Un support de capteur est inclus dans la livraison.

Description	ID	Souvent combiné
Détecteurs inductifs		
IN 40-S-M12	0301574	
IN 40-S-M8	0301474	
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	
Câbles		
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	
Clip pour connecteur/prise		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Rallonge de câble		
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	
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

① Pour de plus amples informations et d'autres rallonges de câble, consultez le catalogue, au chapitre « Accessoires », ou visitez notre site web.



Dimensions et charges max.



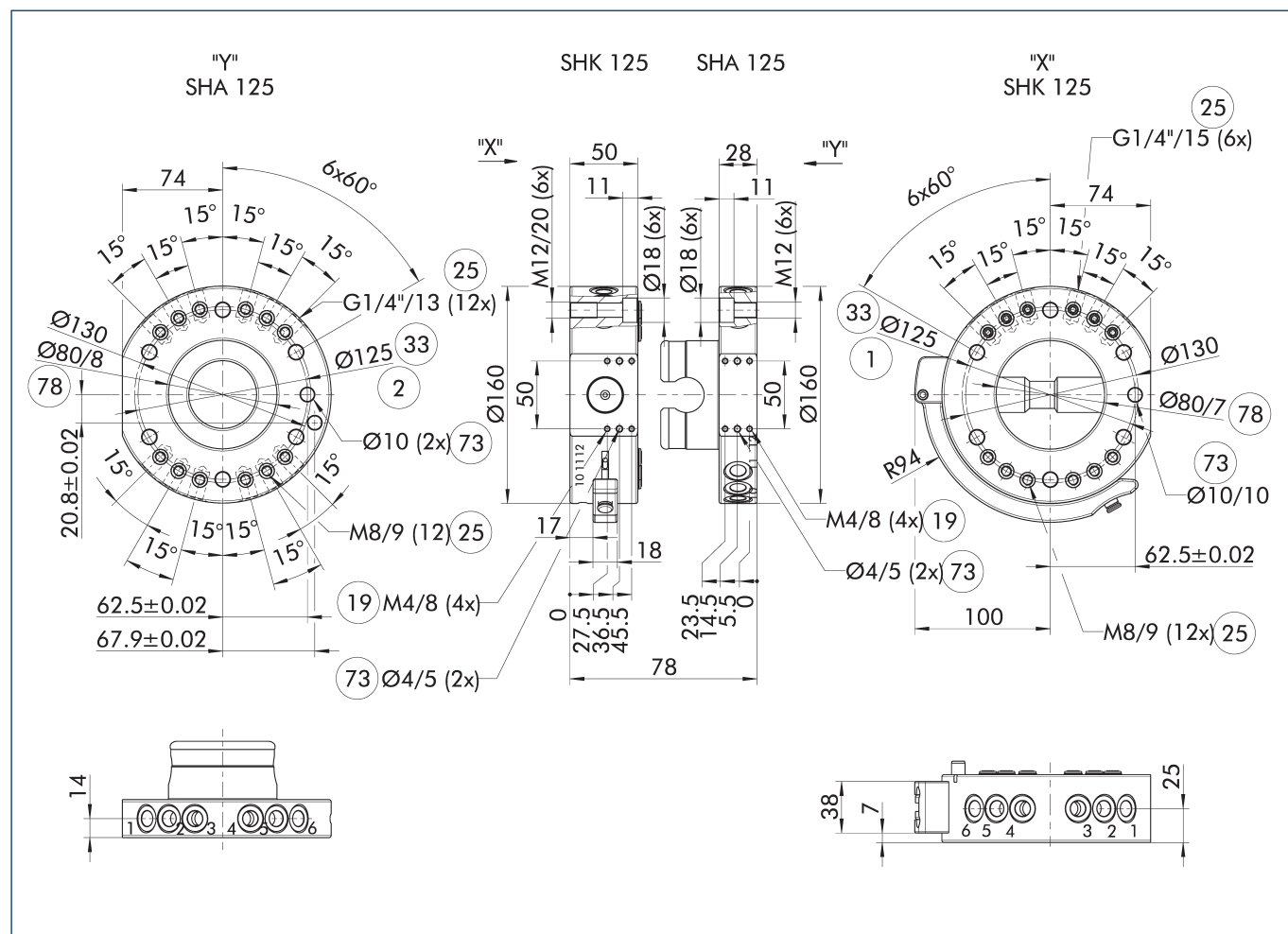
ⓘ Il s'agit des moments max. admissibles pouvant agir sur le changeur outils afin de garantir un fonctionnement correct.

Caractéristiques techniques

Description		SHK-125-000-000	SHA-125-000-000
		Changeur manuel côté robot	Changeur manuel côté outil
ID		0310450	0310451
Charge recommandée	[kg]	58	58
Détecteur de verrouillage		en option	
Répétabilité	[mm]	0.02	0.02
Poids	[kg]	2.8	1.2
Distance max. au moment du verrouillage	[mm]	1	1
Nombre de passages pneumatiques		12	12
Joints tournants pour utilisation radiale		6	12
Diamètre du cercle des vis de fixation	[mm]	125	125
Interface de fixation		ISO 9409-1-125-6-M10	
Température ambiante min./max.	[°C]	5/60	5/60
Dimensions Ø D x Z*	[mm]	160 x 50	160 x 28
Schéma de vissage		J	J
force de traction statique maximale Fz	[N]	3000	3000
Moment dynamique max. Mx/My	[Nm]	478	478
Moment dynamique max. Mz	[Nm]	465	465

* Veuillez noter que les hauteurs du changeur côté robot (ZK) et du changeur côté outil (ZA) sont différentes. La somme représente la hauteur totale du changeur outil couplé.

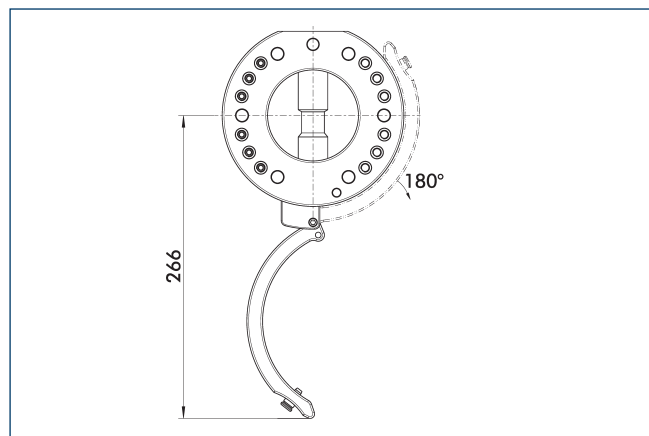
Vue principale



La vue principale représente le module dans sa version de base.

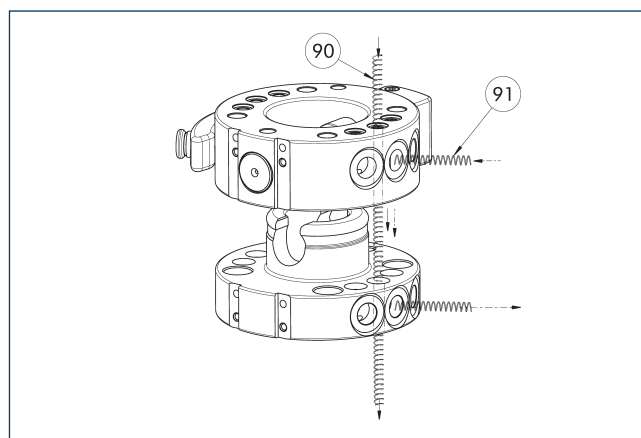
- | | |
|----------------------------------|--|
| ① Raccordement côté robot | ③③ Cercle de perçage DIN ISO-9409 |
| ② Fixation côté outil | ⑦③ Ajustement pour goupilles de centrage |
| ①⑨ Face de fixation pour options | ⑦⑧ Ajustement pour centrage |
| ②⑤ Passages pneumatiques | |

Contour d'interférence lors du verrouillage/déverrouillage



Le dessin montre les contours de collision lors du verrouillage du déverrouillage. Les valeurs indiquées peuvent varier en fonction de l'angle d'ouverture et du levier de verrouillage.

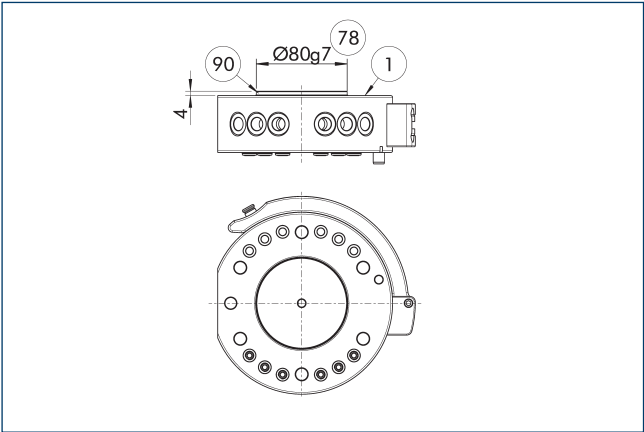
Guidages pneumatiques



- | | |
|------------------------------|-------------------------------|
| ⑨⑨ Passage pneumatique axial | ⑨① Passage pneumatique radial |
|------------------------------|-------------------------------|

Le changeur outil inclus des passages pneumatiques. Ils peuvent être utilisés sans tuyau au moyen de la plaque interface (en axial) ou avec tuyaux (en radial). Certains des passages pneumatiques peuvent être utilisés uniquement axialement côté robot.

Disque de centrage pour SHK

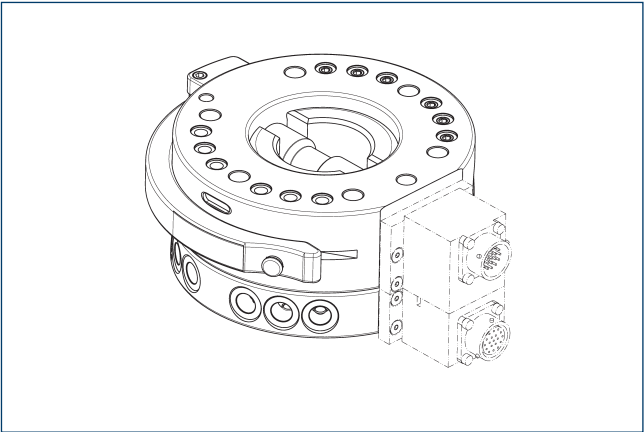


- 1 Raccordement côté robot
- 78 Ajustement pour centrage
- 90 Disque de centrage

Description	ID
Disque de centrage	
Disque de centrage ZB-CMS-125-K	1574477

① Sert de collier de fixation pour le centrage sur les interfaces mécaniques, sur le robot par exemple.

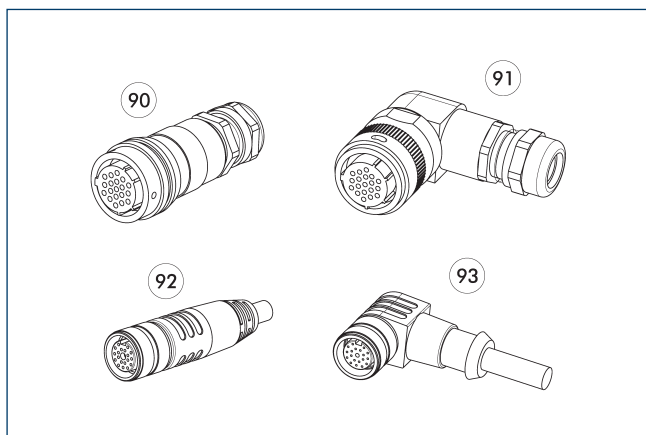
Module de passage de signaux électriques



Description	ID	Nbre de contacts
Module pour passage de signaux de communication côté robot		
SW0-RE5-K	9957444	
Module pour passage de signaux de communication côté outil		
SW0-RE5-A	9957445	
Module pour passage de signaux de puissance côté robot		
SW0-MT8-K	9937157	
Module pour passage de signaux de puissance côté outil		
SW0-MT8-A	9937158	
Module pour passage de signaux électriques côté robot		
SW0-G19-K	9940649	19
SW0-R19-K	9935815	19
SW0-R26-K	9935819	26
SW0-R32-K	9941387	32
SW0-RF19-K	9948654	19
Module pour passage de signaux électriques côté outil		
SW0-G19-A	9940650	19
SW0-R19-A	9935816	19
SW0-R26-A	9935820	26
SW0-R32-A	9941388	32
SW0-RF19-A	9948657	19

① Un système de changement avec plaque d'adaptation ou module de passage est disponible en option et peut être commandé sous forme de groupe complet. N'hésitez pas à nous contacter.

Connecteur de câble/rallonge de câble



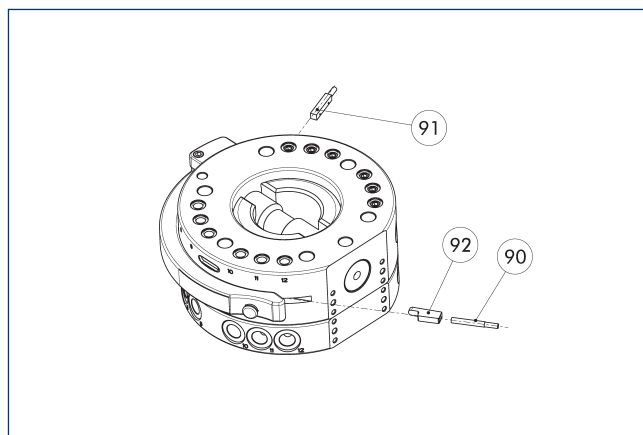
- 90 Fiche/prise droite
 91 Connecteur/prise coudée
 92 Connecteur/prise droite avec câble de rallonge
 93 Connecteur/prise coudée avec câble de rallonge

Autres longueurs de câble sur demande.

Description	ID	Longueur
		[m]
Connecteur de câble coudé, côté robot		
KAS-19B-K-90-C	0301294	
Connecteur de câble coudé, côté outil		
KAS-19B-A-90-C	0301295	
Connecteur de câble coudé avec câble, côté robot		
KA BW19B-L 19P-0300	0302179	3
KA BW19B-L 19P-0500	0302190	5
KA BW19F-L 19P-0500	0302172	5
KA BW19F-L 19P-1000	0302173	10
Connecteur de câble coudé avec câble, côté outil		
KA SW19B-L 19P-0300	0302191	3
KA SW19F-L 19P-0300	0302175	3
Connecteur de câble droit, côté robot		
KAS-19B-K-0-C	0301283	
Connecteur de câble droit, côté outil		
KAS-19B-A-0-C	0301284	
Connecteur de câble droit avec câble, côté robot		
KA BG19B-L 19P-0300	0302176	3
KA BG19B-L 19P-0500	0302177	5
KA BG19F-L 19P-0500	0302170	5
KA BG19F-L 19P-1000	0302171	10
Connecteur de câble droit avec câble, côté outil		
KA SG19B-L 19P-0300	0302178	3
KA SG19F-L 19P-0300	0302174	3

① Des informations détaillées et d'autres connecteurs de câbles sont disponibles sur le site schunk.com.

Détection par des détecteurs de proximité inductifs



- 90 Détecteur de verrouillage IN 40-S-...
 91 Détecteur de présence pièce IN 5-S-...
 92 Un support de capteur est inclus dans la livraison.

Description	ID	Souvent combiné
Détecteurs inductifs		
IN 40-S-M12	0301574	
IN 40-S-M8	0301474	
IN 5-S-M12	0301569	
IN 5-S-M8	0301469	
Câbles		
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	
Clip pour connecteur/prise		
CLI-M12	0301464	
CLI-M8	0301463	
Rallonge de câble		
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	
Répartiteur pour détecteurs		
V2-M12	0301776	●
V2-M8	0301775	●
V4-M8	0301746	
V8-M8	0301751	

① Pour de plus amples informations et d'autres rallonges de câble, consultez le catalogue, au chapitre « Accessoires », ou visitez notre site web.



SCHUNK SE & Co. KG

Spanntechnik

Greiftechnik

Automatisierungstechnik

Bahnhofstr. 106 - 134

D-74348 Lauffen/Neckar

Tel. +49-7133-103-0

Fax +49-7133-103-2399

info@de.schunk.com

schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

