



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



**Handhabungs-**  
**gewicht**  
9 .. 58 kg



**Momenten-**  
**belastung  $M_x$**   
15 .. 320 Nm

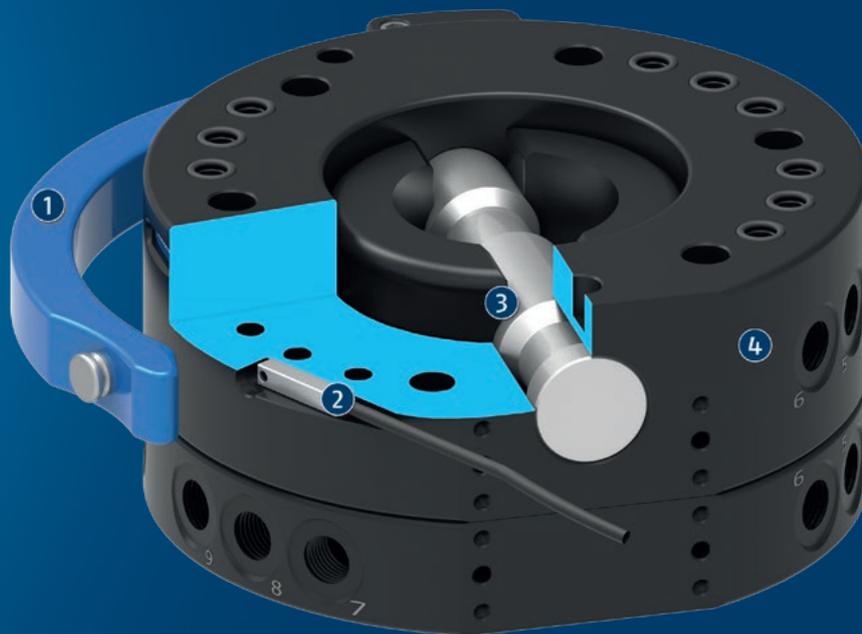


**Momenten-**  
**belastung  $M_z$**   
25 .. 775 Nm

## 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, zur prozesssicheren 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

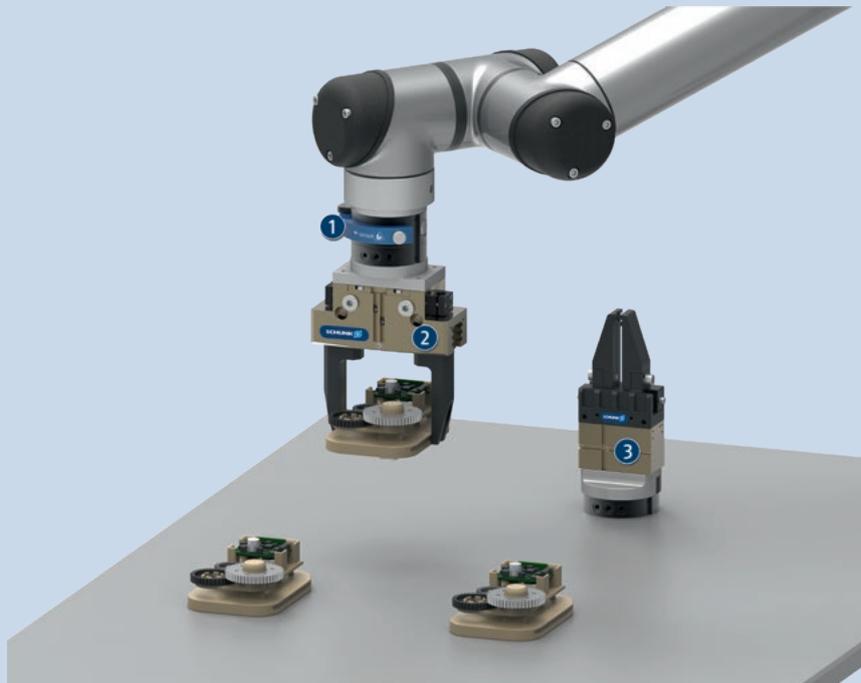
**Energieübertragung:** Optional über Elektromodule und/ oder Fluidmodule. Pneumatikdurchführung bereits integriert.

**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 SHS noch produktiver – die passende Ergänzung für höchste Funktionalität, Flexibilität, Zuverlässigkeit und Prozesssicherheit.



Drehdurchführung



Ausgleichseinheit



Kollisions- und Überlastsensor



Universalgreifer



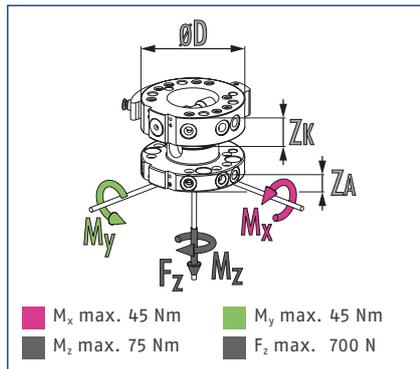
Induktiver Näherungsschalter



Elektromodul

① Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter [schunk.com](http://schunk.com). Sprechen Sie uns an: SCHUNK Technik Hotline +49-7133-103-2696

### Dimensionen und max. Belastungen



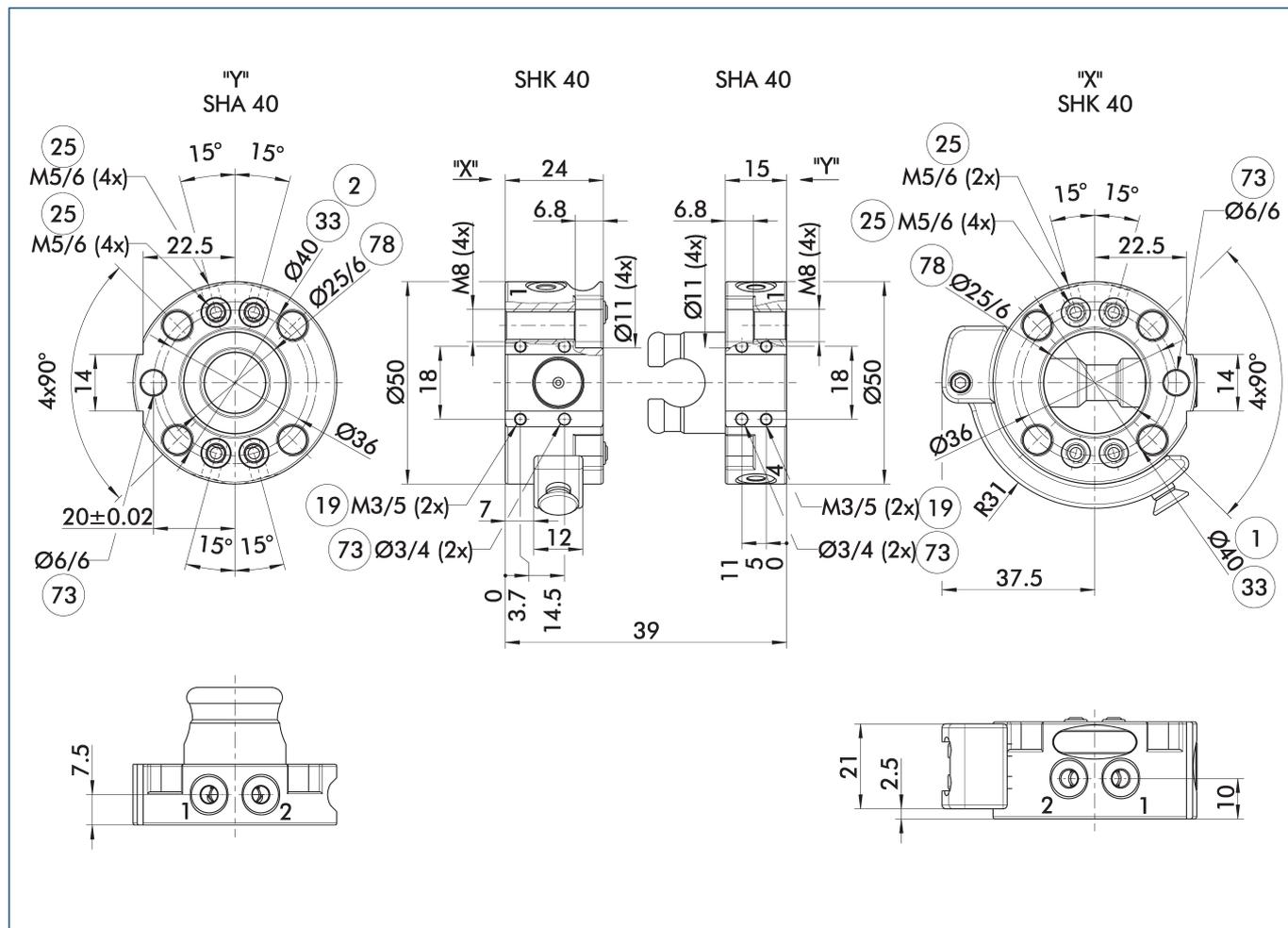
ⓘ Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

### 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.

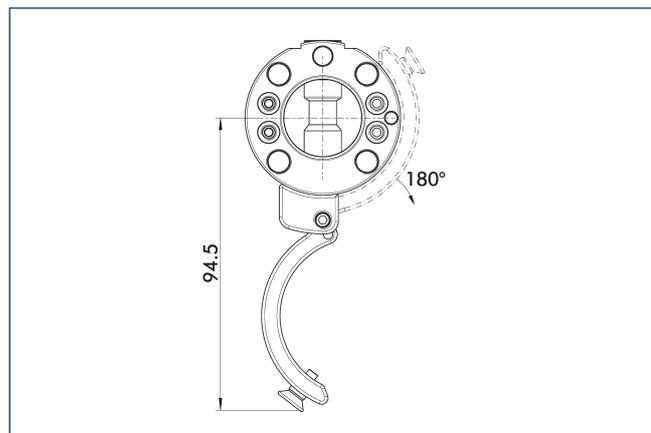
## Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

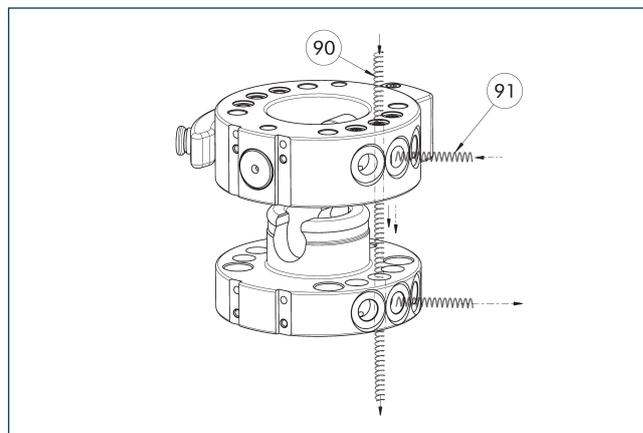
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ④ Passung für Zentrierstift
- ⑤ Anschraubfläche für Optionen
- ⑥ Passung für Zentrierung
- ⑦ Pneumatikdurchführungen

## 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.

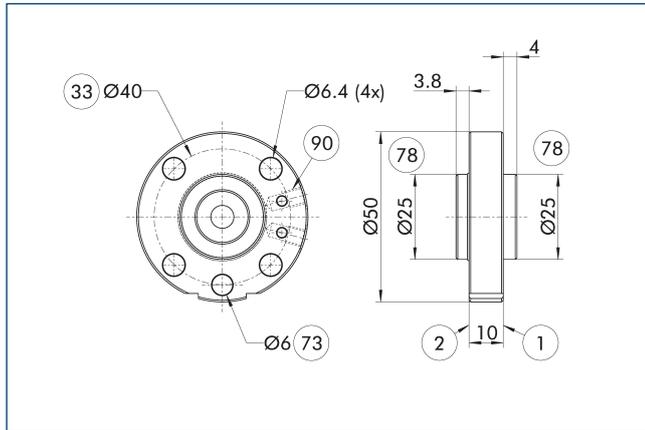
## Pneumatikdurchführung



- 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



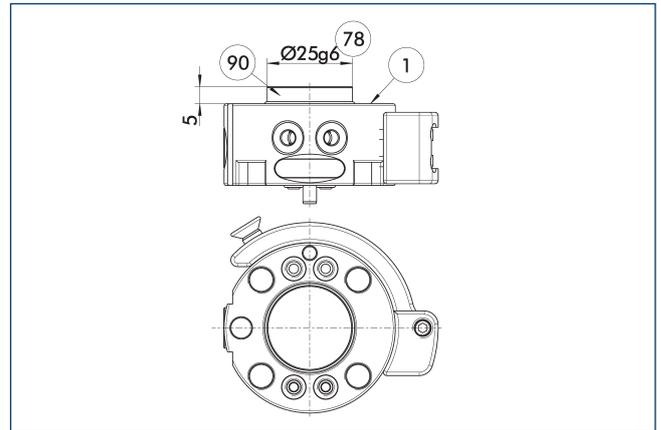
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

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

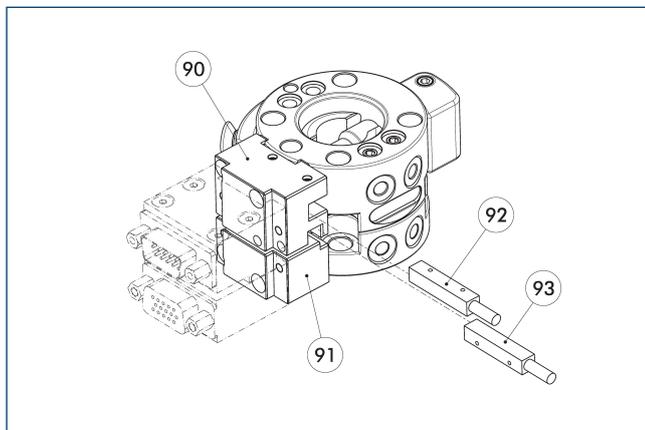


- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Zentrierscheibe

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

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

### Anbauzubehör

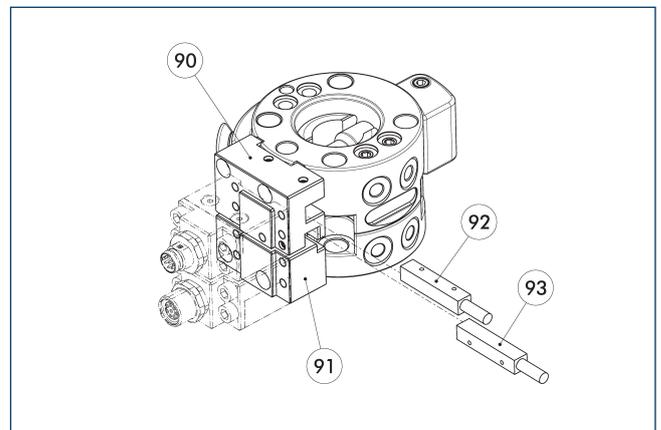


- ⑨⑩ Roboterseitige Adapterplatte
- ⑨① Werkzeugseitige Adapterplatte
- ⑨② Verriegelungssensor
- ⑨③ Werkzeuganwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
Roboterseitig		
SHK-040-AKO-S7	1304690	Adapterplatte
Werkzeugseitig		
SHA-040-AKO-S7	1304691	Adapterplatte
Induktiver Näherungsschalter		
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

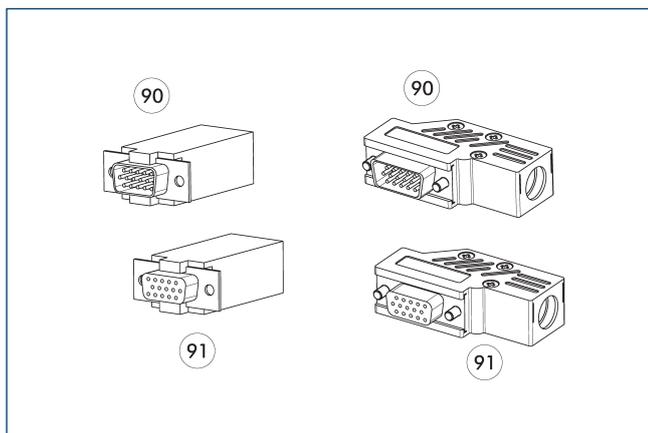


- ⑨⑩ Roboterseitige Adapterplatte
- ⑨① Werkzeugseitige Adapterplatte
- ⑨② Verriegelungssensor
- ⑨③ Werkzeuganwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
Roboterseitig		
SHK-040-AKO-S5	1304684	Adapterplatte
Werkzeugseitig		
SHA-040-AKO-S5	1304688	Adapterplatte
Induktiver Näherungsschalter		
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



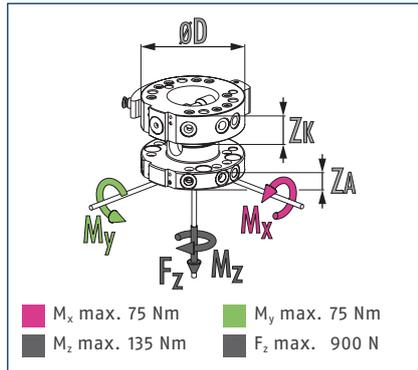
90 D-Sub-Stecker

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



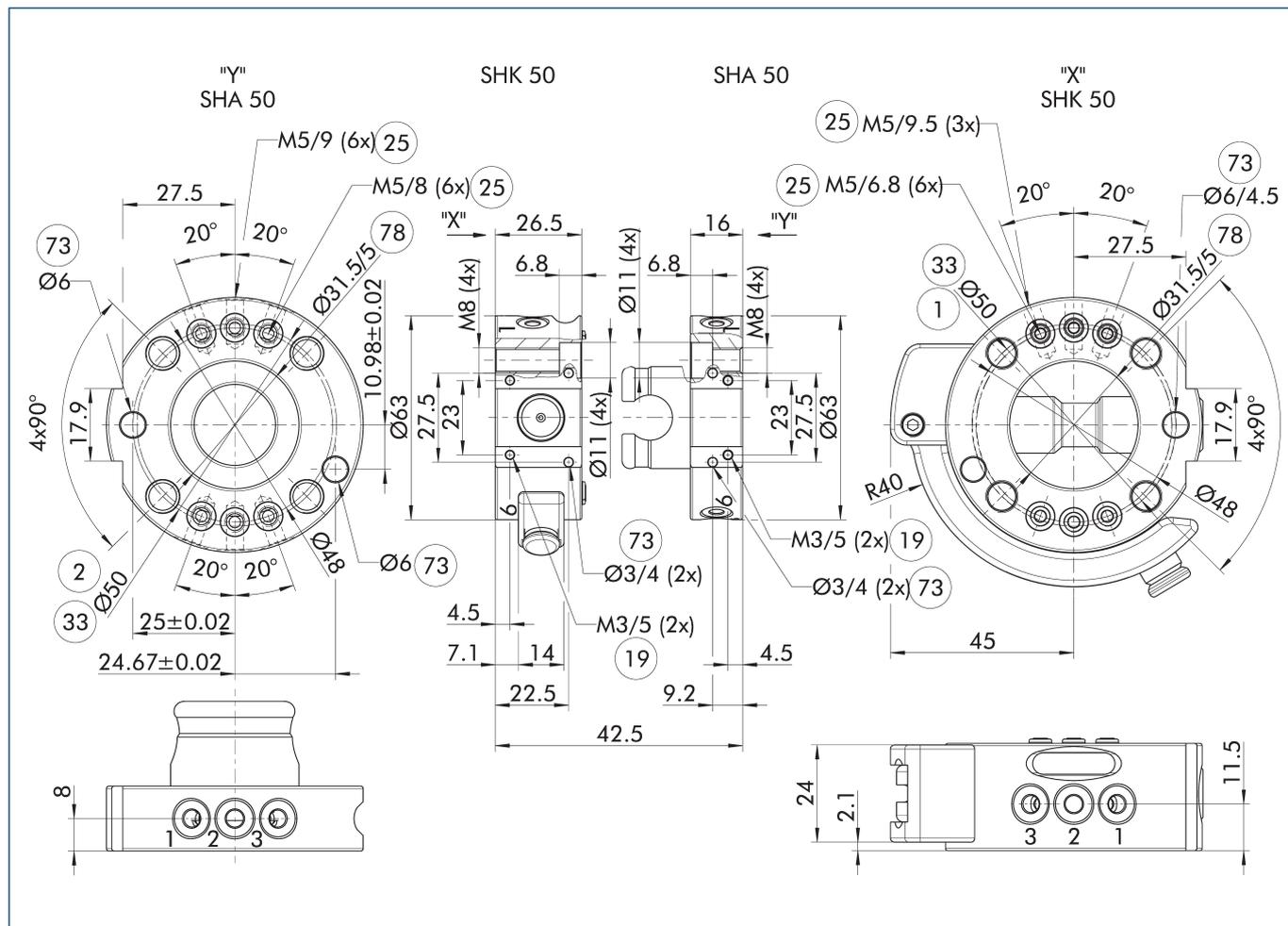
ⓘ Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

### 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	
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.

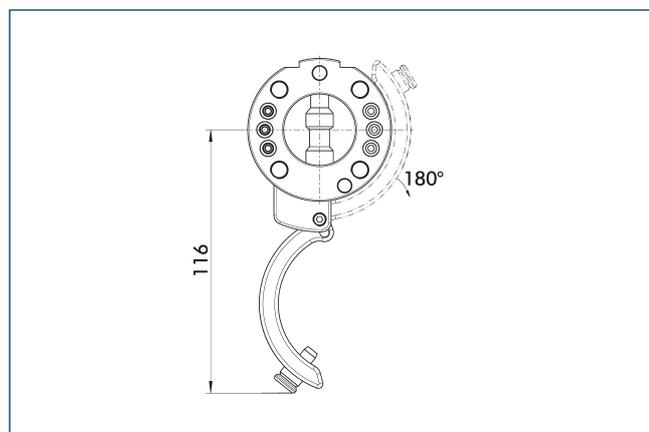
## Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

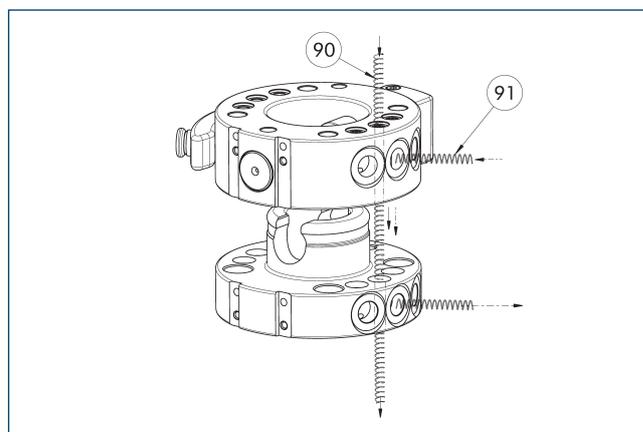
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦3 Passung für Zentrierstift
- ①9 Anschraubfläche für Optionen
- ⑦8 Passung für Zentrierung
- ②5 Pneumatikdurchführungen

## 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.

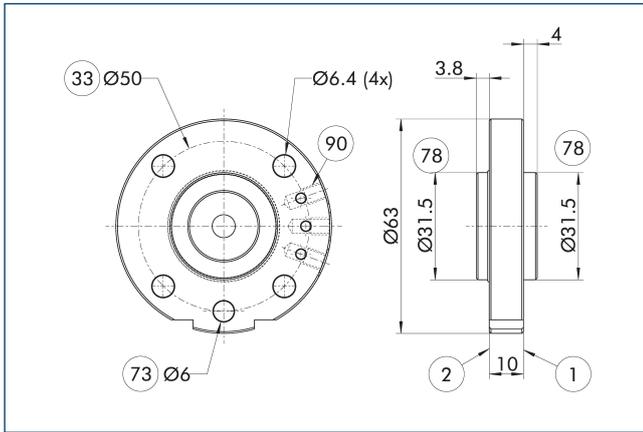
## Pneumatikdurchführung



- 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-A050-P-Radial



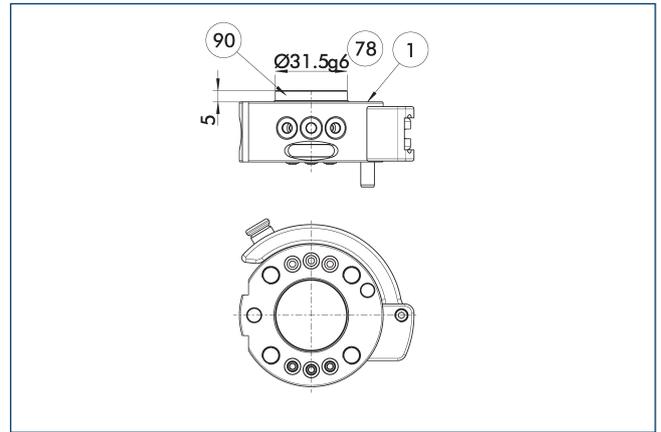
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

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

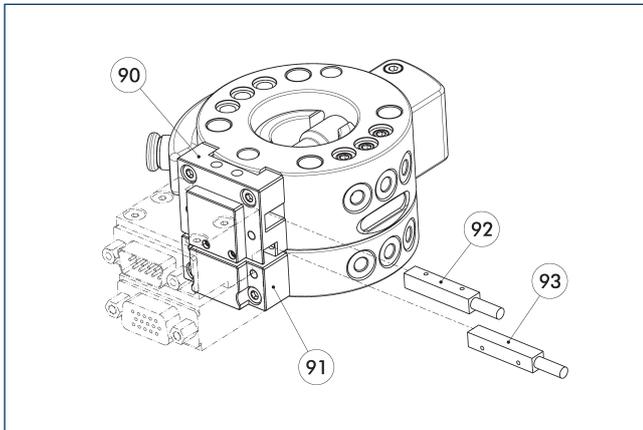


- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Zentrierscheibe

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

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

### Anbauzubehör

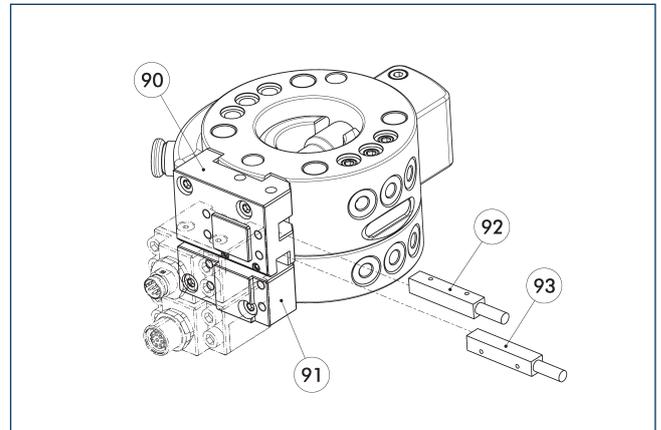


- ⑨⑩ Roboterseitige Adapterplatte
- ⑨① Werkzeugseitige Adapterplatte
- ⑨② Verriegelungssensor
- ⑨③ Werkzeuganwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
Roboterseitig		
SHK-050-AK0-S7	1304734	Adapterplatte
Werkzeugseitig		
SHA-050-AK0-S7	1304738	Adapterplatte
Induktiver Näherungsschalter		
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

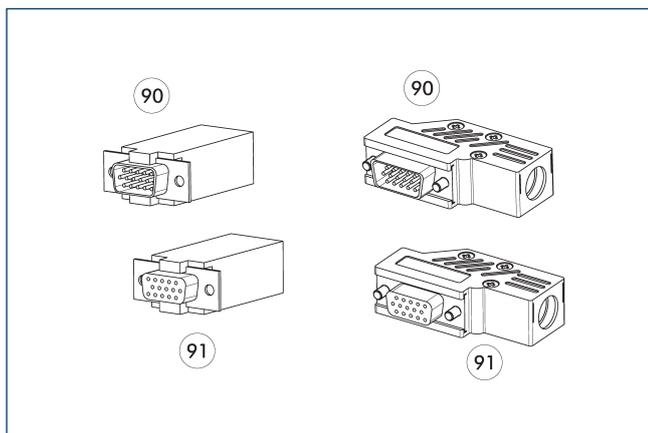


- ⑨⑩ Roboterseitige Adapterplatte
- ⑨① Werkzeugseitige Adapterplatte
- ⑨② Verriegelungssensor
- ⑨③ Werkzeuganwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
Roboterseitig		
SHK-050-AK0-S5	1304699	Adapterplatte
Werkzeugseitig		
SHA-050-AK0-S5	1304710	Adapterplatte
Induktiver Näherungsschalter		
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



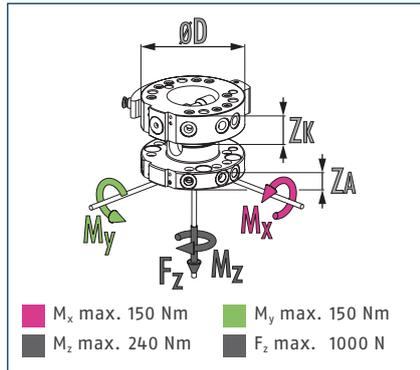
90 D-Sub-Stecker

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



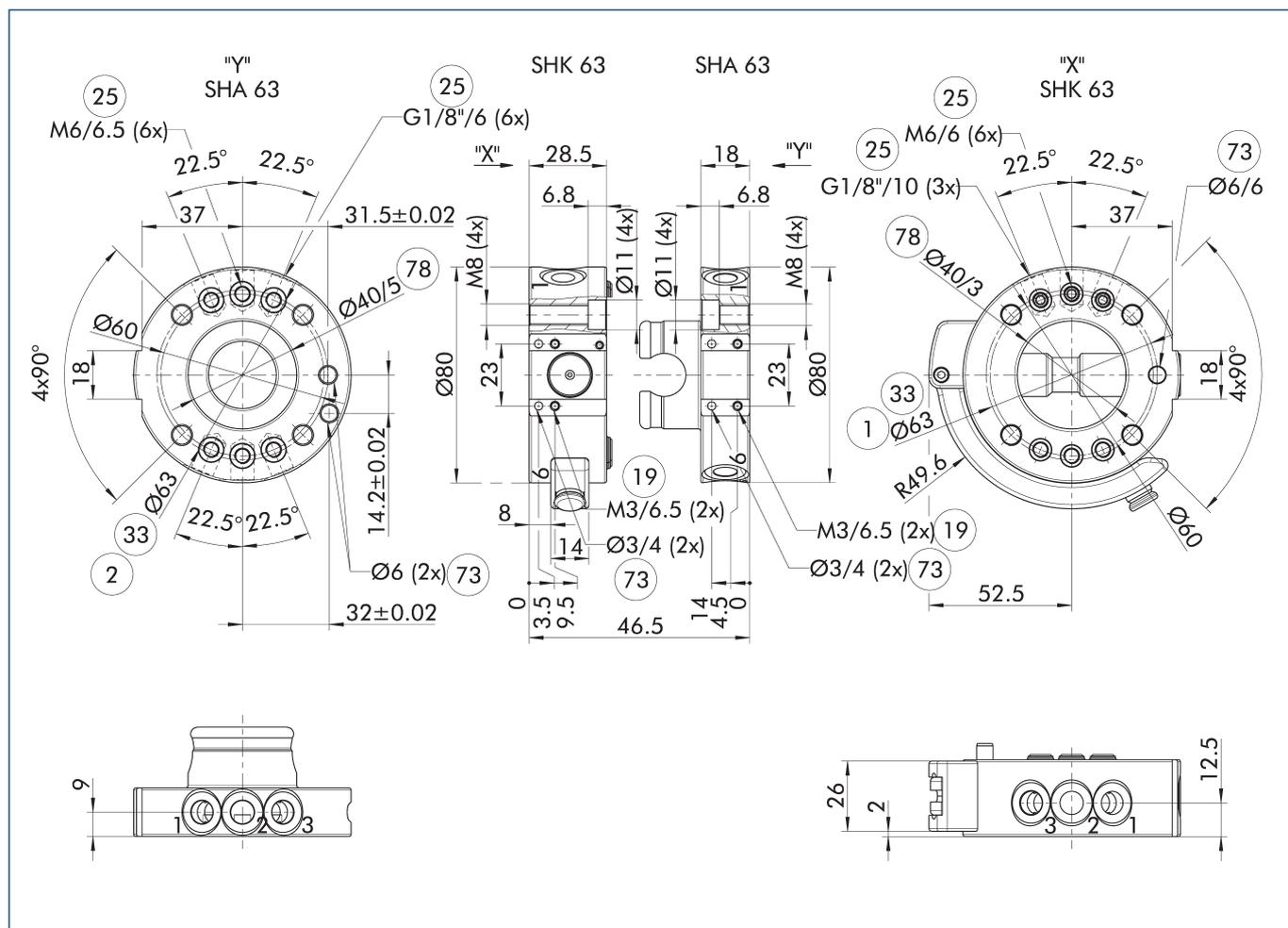
ⓘ Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

### 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.

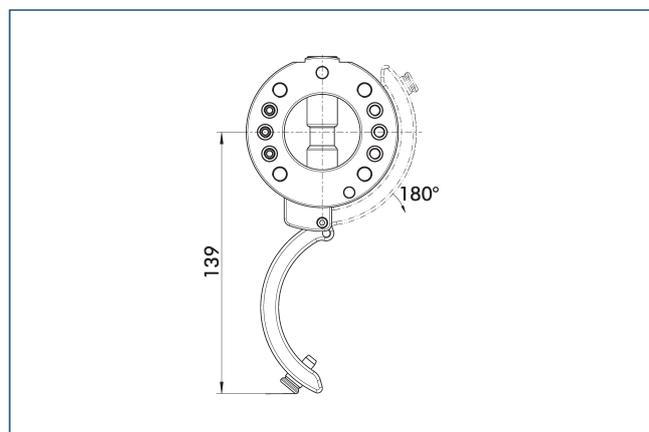
## Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

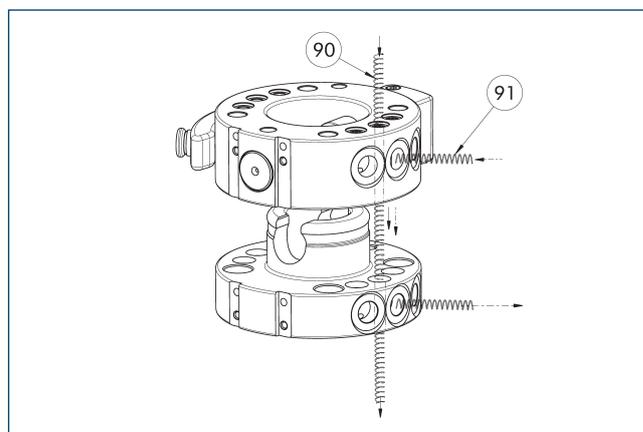
- |                                 |                              |
|---------------------------------|------------------------------|
| ① Anschluss roboterseitig       | ③③ Lochkreis DIN ISO-9409    |
| ② Anschluss werkzeugseitig      | ⑦③ Passung für Zentrierstift |
| ①⑨ Anschraubfläche für Optionen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

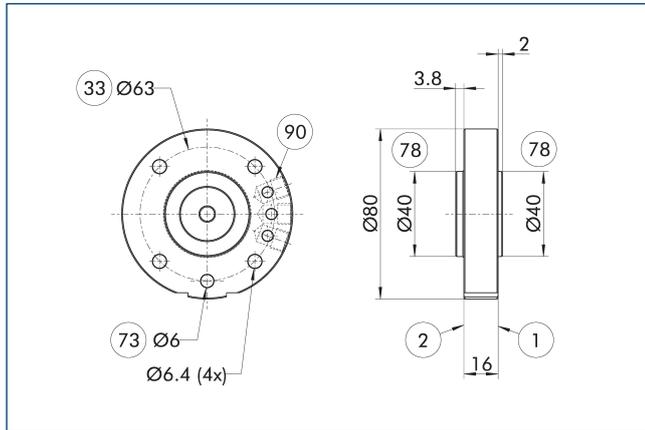
## Pneumatikdurchführung



- |                       |                        |
|-----------------------|------------------------|
| 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-A063-P-Radial



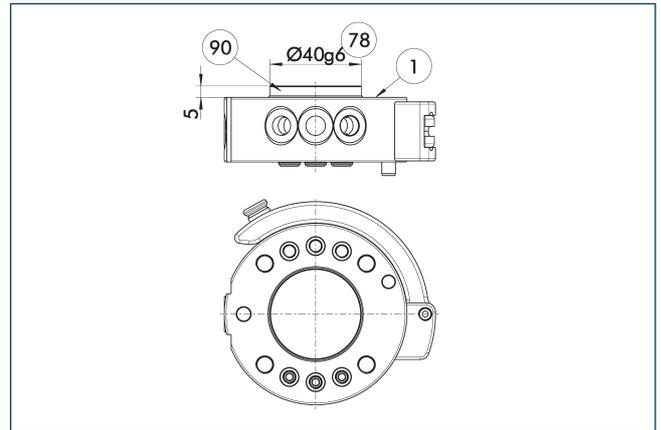
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

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

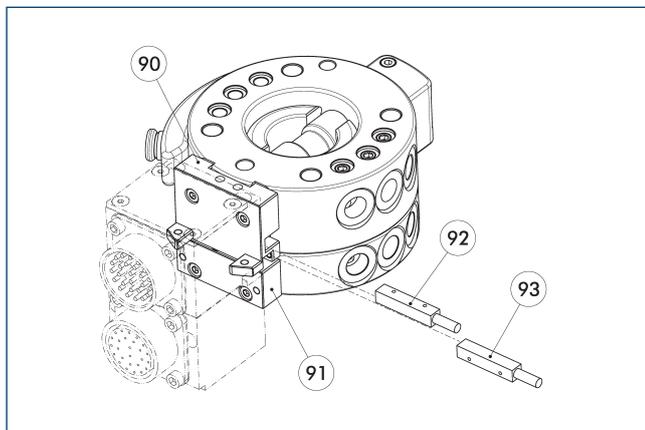


- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Zentrierscheibe

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

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

### Anbauzubehör

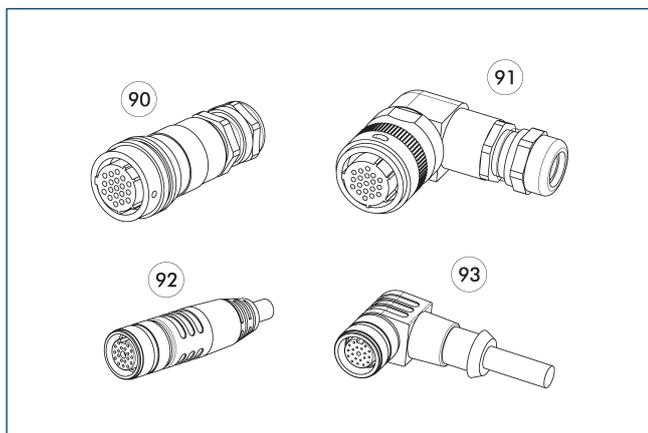


- ⑨⑩ Roboterseitige Adapterplatte
- ⑨① Werkzeugseitige Adapterplatte
- ⑨② Verriegelungssensor
- ⑨③ Werkzeuganwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
Roboterseitig		
SHK-063-AK0-K	1304742	Adapterplatte
Werkzeugseitig		
SHA-063-AK0-K	1304745	Adapterplatte
Induktiver Näherungsschalter		
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



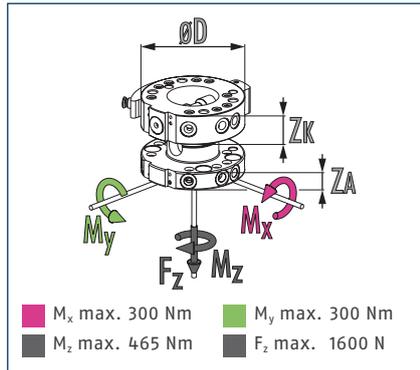
- 90 Stecker / Buchse gerade  
 91 Stecker / Buchse abgewinkelt  
 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel  
 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

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-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.

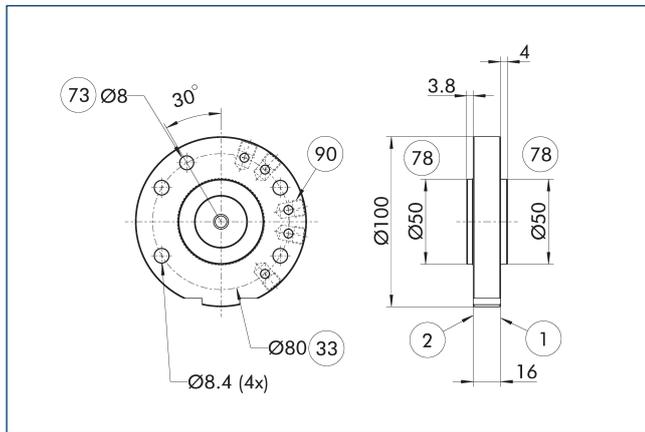
### Technische Daten

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 $\varnothing D \times Z^*$	[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.



### Adapterplatte ISO-A080-P-Radial



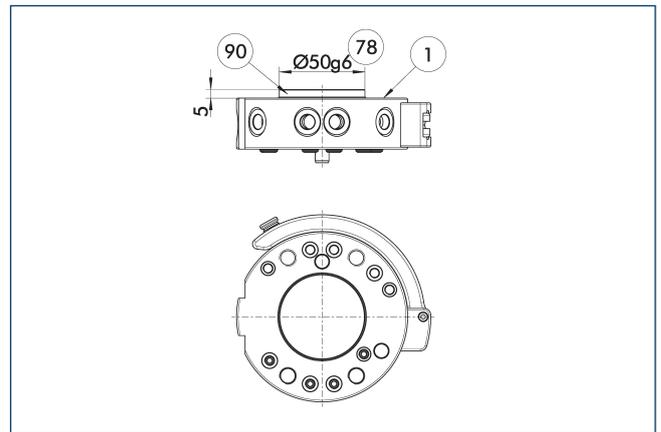
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨① Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

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

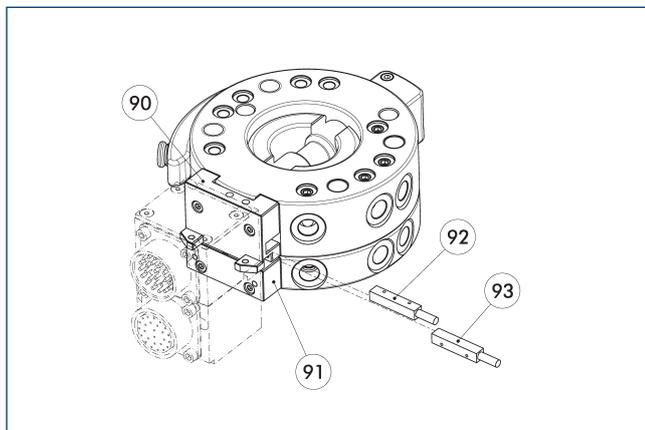


- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨① Zentrierscheibe

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

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

### Anbauzubehör

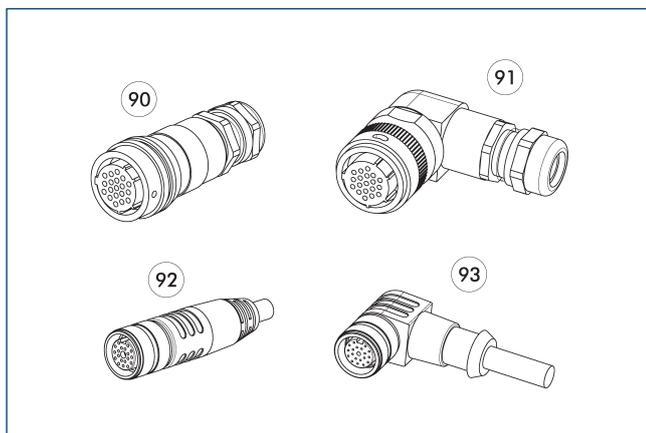


- ⑨① Roboterseitige Adapterplatte
- ⑨② Verriegelungssensor
- ⑨① Werkzeugseitige Adapterplatte
- ⑨③ Werkzeuganwesenheitssensor

Bezeichnung	Ident.-Nr.	Beschreibung
Roboterseitig		
SHK-080-AKO-K	1304759	Adapterplatte
Werkzeugseitig		
SHA-080-AKO-K	1304762	Adapterplatte
Induktiver Näherungsschalter		
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



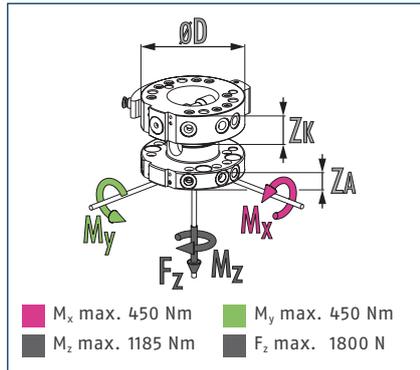
- 90 Stecker / Buchse gerade  
 91 Stecker / Buchse abgewinkelt  
 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel  
 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

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-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

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

### Dimensionen und max. Belastungen



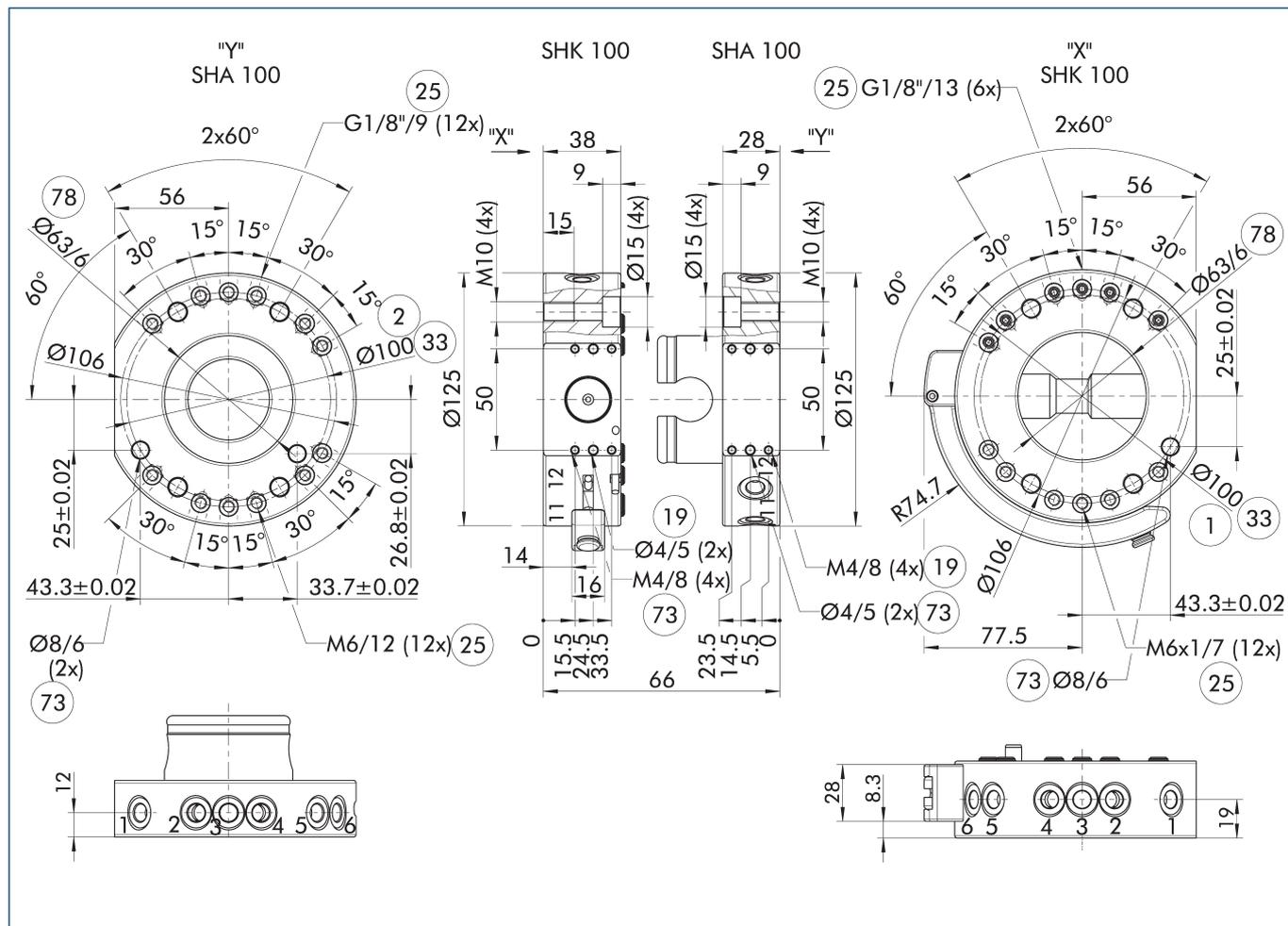
ⓘ Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

### Technische Daten

Bezeichnung		SHK-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.

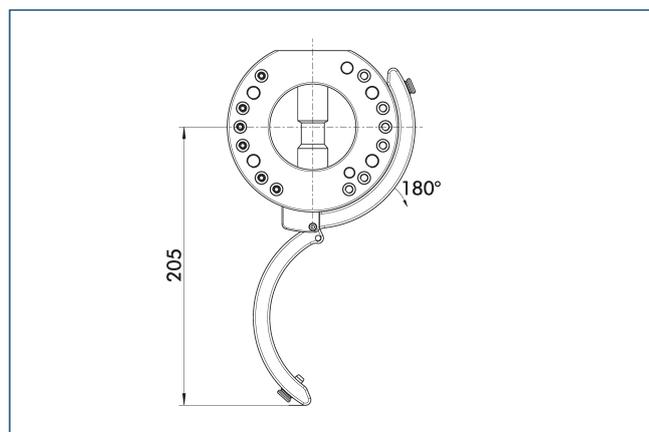
## Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

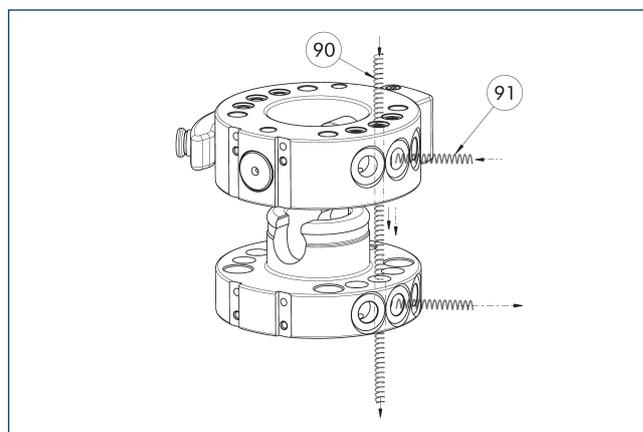
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦3 Passung für Zentrierstift
- ①9 Anschraubfläche für Optionen
- ⑦8 Passung für Zentrierung
- ②5 Pneumatikdurchführungen

## 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.

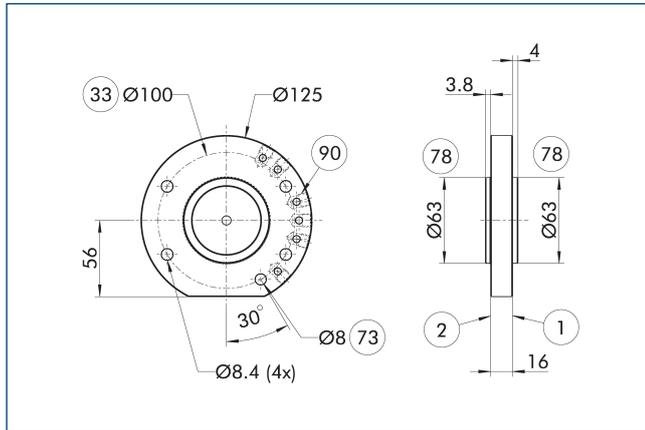
## Pneumatikdurchführung



- 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-A100-P-Radial



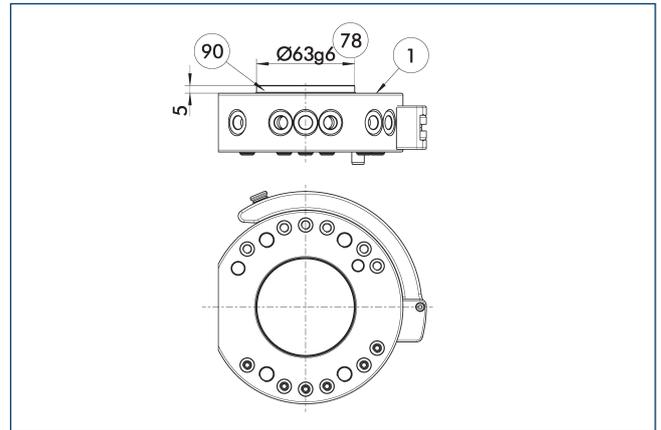
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

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

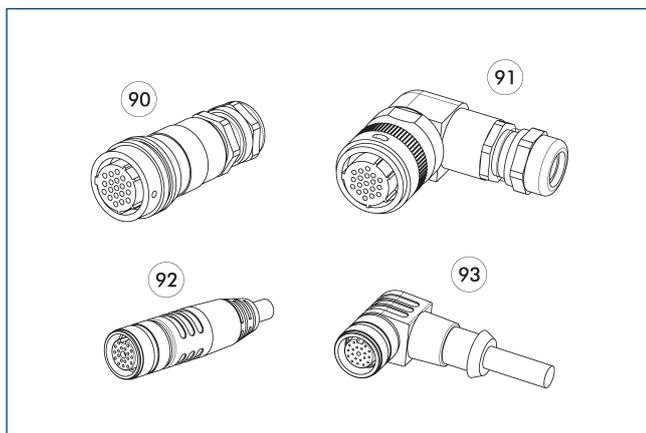


- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung

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

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

## Kabelstecker / Kabelverlängerung



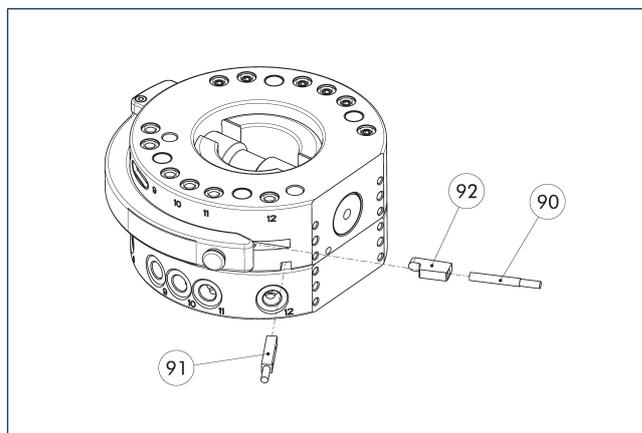
- 90 Stecker / Buchse gerade  
 91 Stecker / Buchse abgewinkelt  
 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel  
 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

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

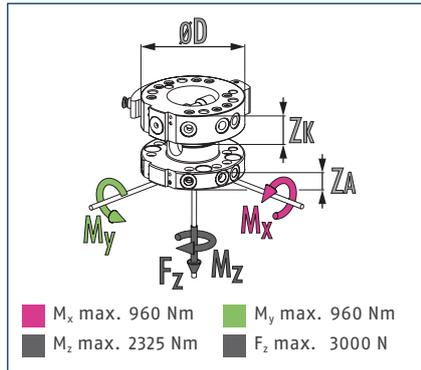


- 90 Verriegelungssensor IN 40-S-...  
 91 Werkzeuganwesenheitssensor IN 5-S-...  
 92 Sensorhalter im Lieferumfang enthalten

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-M12	0301747	
V4-M8	0301746	
V8-M12	0301752	
V8-M8	0301751	

① Detaillierte Informationen und weitere Kabelverlängerungen siehe Katalogkapitel „Zubehör“ oder online.

### Dimensionen und max. Belastungen



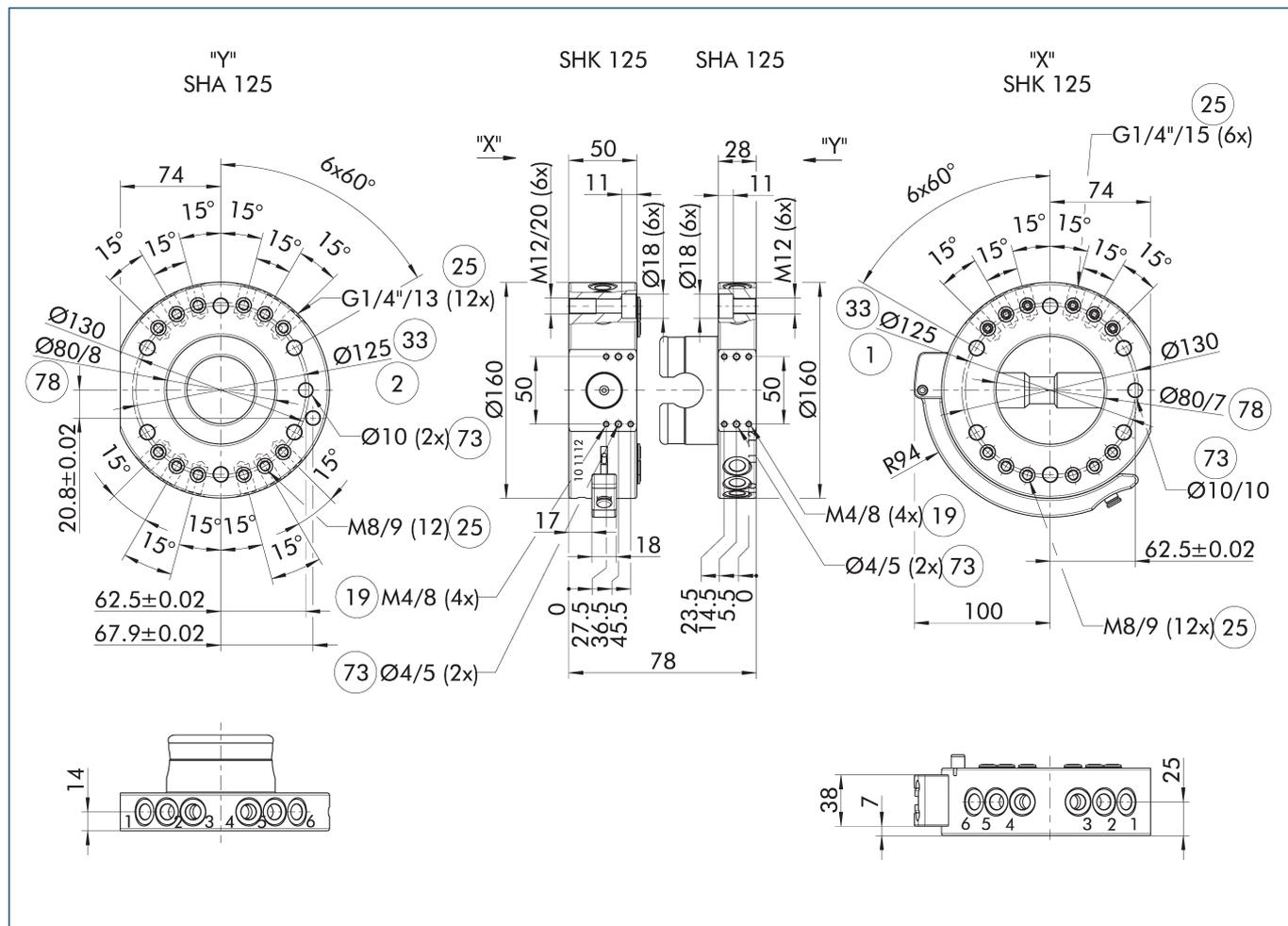
ⓘ Es handelt sich hierbei um die max. Summe aller Belastungen, die auf das Wechselsystem wirken dürfen, um eine fehlerfreie Funktion zu gewährleisten.

### 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.

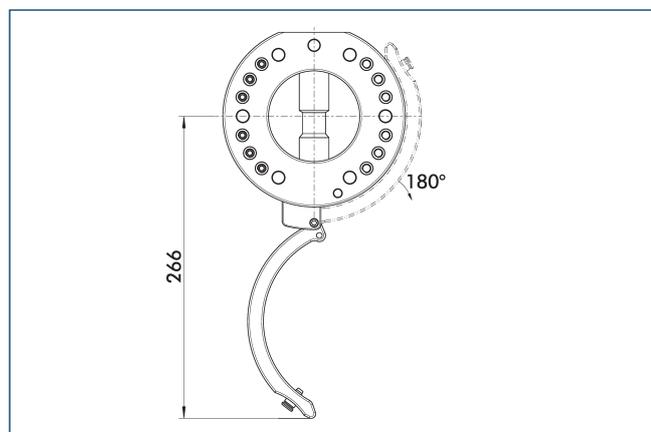
## Hauptansicht



Die Hauptansicht zeigt die Einheit in ihrer Grundausführung.

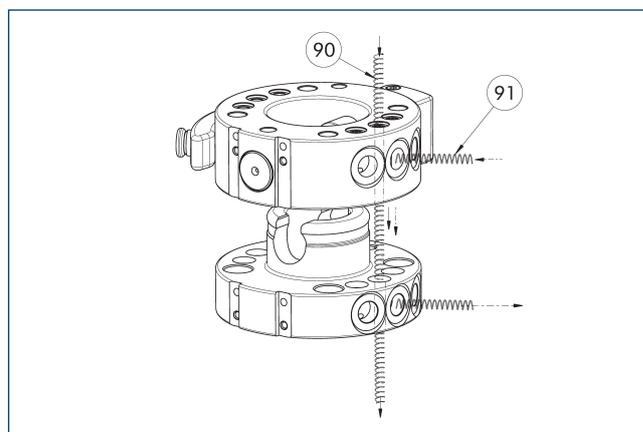
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ④ Anschraubfläche für Optionen
- ⑤ Pneumatikdurchführungen
- ⑥ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦ Passung für Zentrierstift
- ⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨ Passung für Zentrierung
- ⑩ Passung für Zentrierung

## 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.

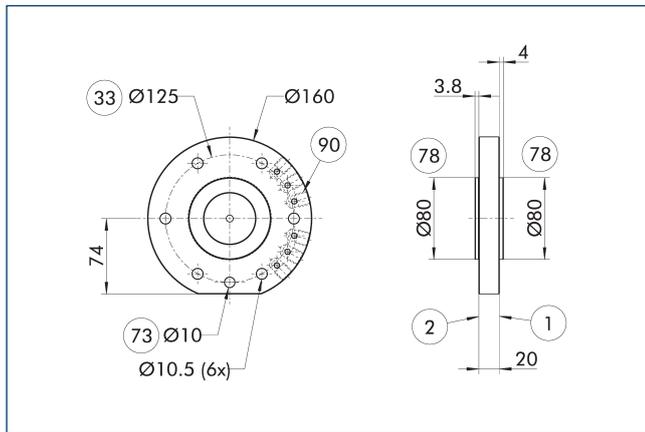
## Pneumatikdurchführung



- 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-A125-P-Radial



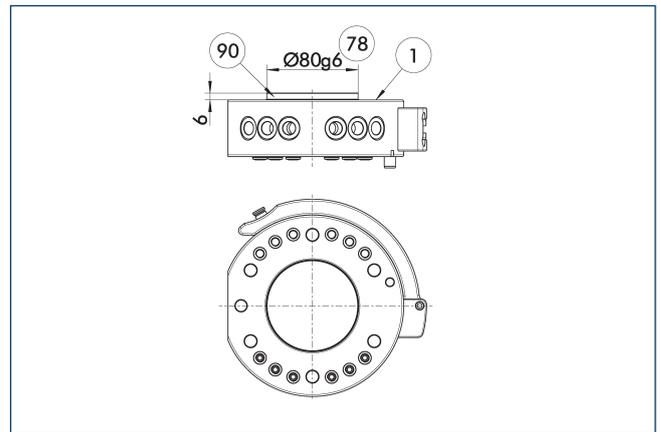
- ① Anschluss roboterseitig
- ② Anschluss werkzeugseitig
- ③ Lochkreis DIN ISO-9409
- ⑦③ Passung für Zentrierstift
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Anschlüsse für radiale Luftdurchführung

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

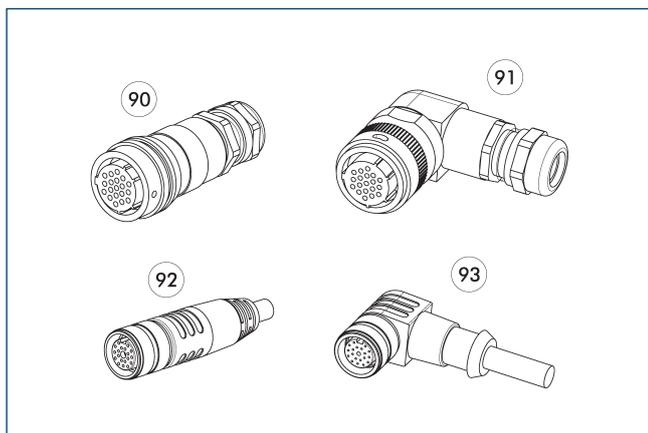


- ① Anschluss roboterseitig
- ⑦⑧ Passung für Zentrierung
- ⑨⑩ Zentrierscheibe

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

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

## Kabelstecker / Kabelverlängerung



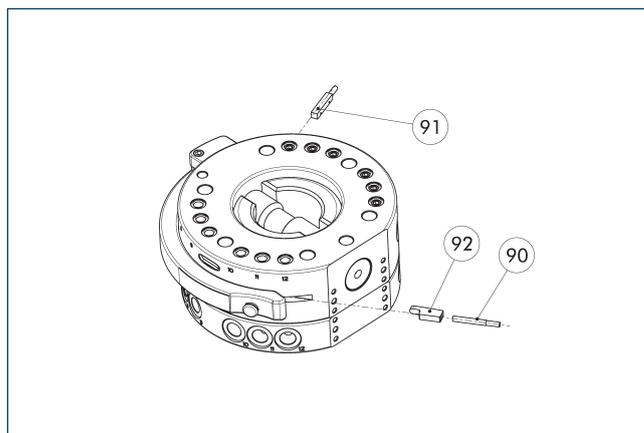
- 90 Stecker / Buchse gerade  
 91 Stecker / Buchse abgewinkelt  
 92 Stecker / Buchse gerade mit Verlängerungskabel  
 93 Stecker / Buchse abgewinkelt mit Verlängerungskabel

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

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-M12	0301747	
V4-M8	0301746	
V8-M12	0301752	
V8-M8	0301751	

① 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



*J. Lehmann*

Jens Lehmann, deutsche Torwartlegende, seit 2012 SCHUNK-Markenbotschafter für sicheres, präzises Greifen und Halten.  
[schunk.com/Lehmann](https://schunk.com/Lehmann)