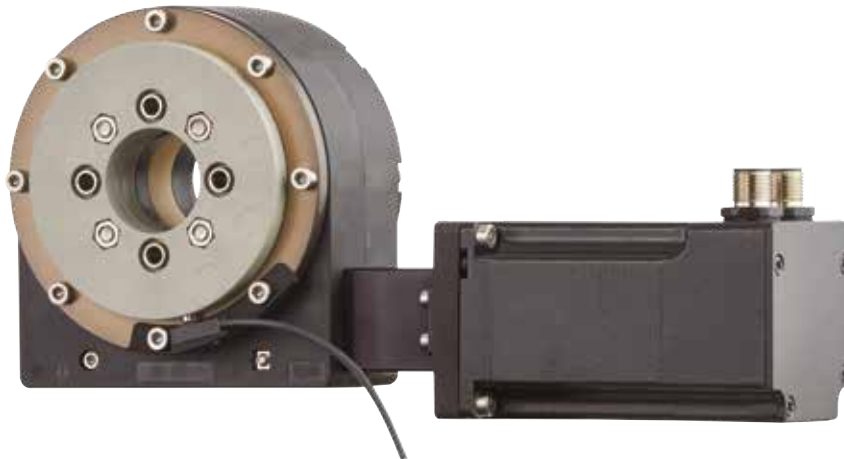


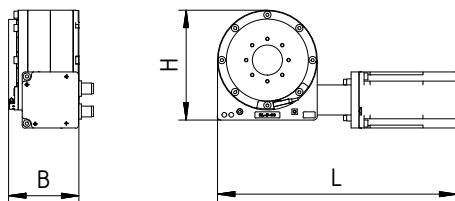
Stückliste			
OBJEKT	Anz.	Artikelnr.	Bezeichnung
1	2	RL-D-20-A0162	RL-D-20...01000 / MK-N17-02 / IK
2	1	RL-D-30-A0101	RL-D-30...01035 / MK-N23-02 / IK
3	1	RL-D-30-A0107	RL-D-30...01000 / MK-N23-02 / IK
4	1	RL-DC-20-20-240-AA	Connection part 240mm
5	1	RL-DC-30-20-270-AA	Connection part 270mm
6	1	RL-DC-30-30-T-01	Connection part 30-30
7	1	RL-DC-BL-30-BX-AA-02	Connection part Base-30
8	1	RL-DC-CBK-3322-MEI-01	Chain/Cable Kit

Freigabe	Datum:	Name:	Unterschrift:								
Für Entscheidungen über die Geeignetheit der von igus® zu liefernden Produkte für bestimmte Anwendungsfälle und Konstruktionen, in die die igus®-Produkte einbezogen sind, ist ausschließlich der Kunde verantwortlich. Die ausschließliche Verantwortung des Kunden für die Konstruktion und/oder Verwendung liegt auch dann beim Kunden, wenn igus in die Entwicklung eines vom Kunden geschaffenen Produktes einbezogen wird und dabei, etwa durch Ratschläge oder Empfehlungen, mitwirkt.			Schutzvermerk nach DIN ISO 16016 beachten								
Werkstoff:											
mit <input type="text"/> gekennzeichnete Maße sind Prüfmaße		Maßstab:	Zulässige Abweichung für Maße ohne Toleranzangabe								
Zeichnungsänderungen:		Bauteilvolumen:	Nennmaßbereich	über bis	0,5 bis 6	6 bis 30	30 bis 120	120 bis 315	315 bis 1000	1000 bis 2000	2000 bis 4000
			DIN ISO 2768-m		± 0,1	± 0,2	± 0,3	± 0,5	± 0,8	± 1,2	± 2
		Zeichnungsstand:		Zeichnungsnummer: RL-10511							
		04.05.2017		Assembly RL-D							
		Datum Name		30-30-20-20							
		erstellt 04.05.2017 F. Berger									
		geprüft									
		Spicher Str. 1a 51147 Köln www.igus.de Plastics for longer life ©		Artikelnummer:				Blatt			
				RL-D-RBT-3322-BC				1			
								A3			
Index	Änderung	Datum	Name	Dateiname: RL-D-RBT-3322-BC - RL-10511.idw							

Baugruppe RL-D-30-A0101



Gewicht	2,1 kg
Max. Abtriebsmoment	20 Nm
Max. Geschwindigkeit (bei max. Last)	9 rpm



... Abmessungen [mm]

B	L	H
70,5	240	110

... bestehend aus folgenden Einzelkomponenten

1. Motor-Kit **RL-D-30-MK-C-N23-02**
2. Robotergelenk **RL-D-30-102-50-01035**
3. INI-Kit (Option) **RL-D-30-IK-001**

Motor-Kit RL-D-30-MK-C-N23-02



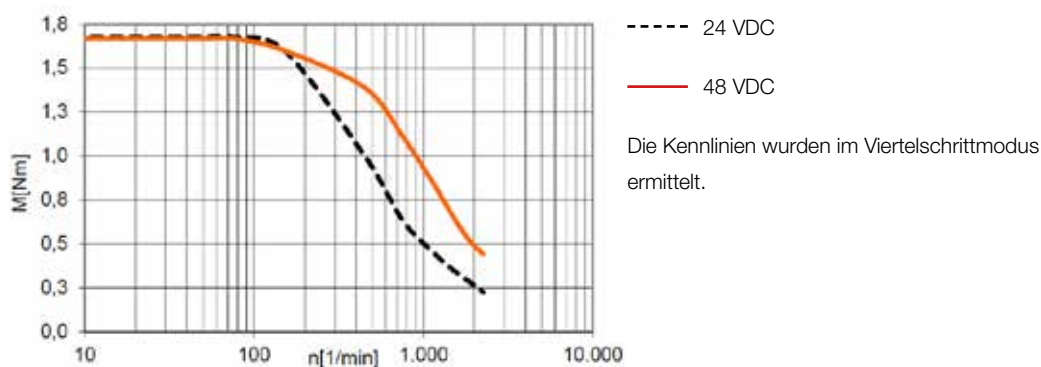
... für Flanschmaß

56 (Nema23)

Maximalspannung	60 VDC
Nennspannung	24-48 VDC
Nennstrom	4,2 A
Haltemoment	2 Nm
Rastmoment	0,068 Nm
Schrittwinkel	1,8 ± 5%
Widerstand/ Phase	0,5 ± 10%
Induktivität/ Phase	2,2 ± 20%
Massenträgheitsmoment Rotor	0,48 kgcm ²
Wellenbelastung, axial	15 N
Wellenbelastung, radial (20 mm)	52 N

... Motorkennzeichnung

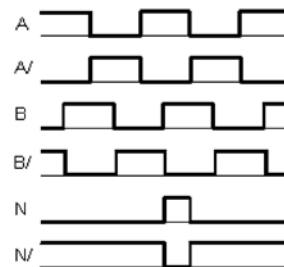
MOT-AN-S-060-020-056-M-C-AAAC



... Motorencoder

Betriebsspannung	5 V
Impulse/ Umdrehung	500
Line Treiber	RS422 protocol
Nullimpuls/ Index	ja

Signalverlauf
 (im Uhrzeigersinn)



... Motorengewichte

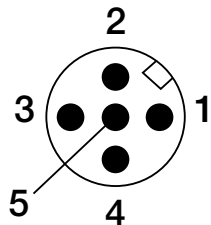
Litzen	1,04 kg
Stecker	1,12 kg
Encoder	1,14 kg
Encoder und Bremse	1,36 kg

... Betriebsdaten

CE	EMV guideline
Isolationsklasse	B
Max. Luftfeuchtigkeit	85 %
Schutzklasse Motorgehäuse	IP65 (Wellenabdichtung IP52), Litzenmotor IP40
Temperaturanstieg max. zulässig	80 °C
Umgebungstemperatur max.	+50 °C
Umgebungstemperatur min.	-10 °C

... Steckerbelegung Schrittmotor

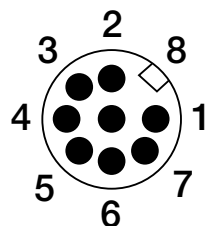
Flanschmaß: 42, 56, 60 (Nema17, 23, 23XL)



PIN	Signal	Phase	Farbe
1	A/	1	braun
2	A	1	weiß
3	B	2	blau
4	B/	2	schwarz
5	PE	–	grün-gelb
Gehäuse	Schirmung	–	–

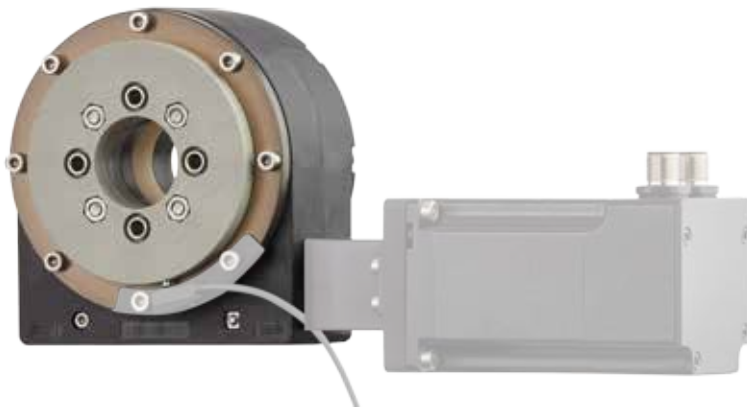
... Steckerbelegung Encoder

Flanschmaß: 42, 56, 60 (Nema17, 23, 23XL)



PIN	Signal	Farbe
1	A	weiß
2	A/	braun
3	B	grün
4	B/	gelb
5	0V	grau
6	N/	rosa
7	N	blau
8	5V DC	rot
Gehäuse	Schirmung	–

Robotergelenk RL-D-30-102-50-01035

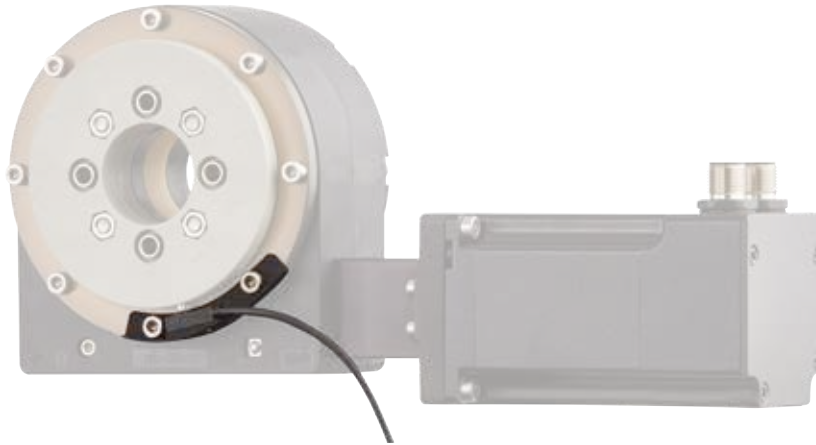


... Technische Daten

Max. Abtriebsdrehmoment dyn., periodischer Einsatz (<30% duty)	20 Nm
Max. axiale stat. Belastung bei horizontaler Montage	< 700 N
Max. radiales Drehmoment (dauerhaft)	10 Nm
Wirkungsgrad	< 0,45
Übersetzung	50:1
Achsabstand	40 mm
Umkehrspiel	< 0,5 °
Losbrechmoment	< 7 cNm

Typ			Abmessungen [mm]		
RL-	D-	30-	102-	50-	01035
robotlink®	Typ	Baugröße	Bauform	Untersetzung	Variante

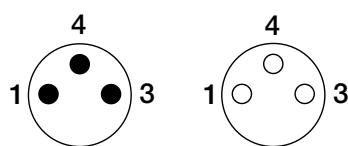
INI-Kit (Option) RL-D-30-IK-001



... Technische Daten

igus® Artikel Nr.	INI-AB-I-025-A-AA
Anschluss	M8x1
Schaltausgang	PNP
Schaltfunktion	NO (Schließer)
Betriebsspannung	10...30 V DC
Bemessungsbetriebsstrom	100 mA
Schutzklasse	IP67

... Steckerbelegung INI-Kit



PIN	Signal	Farbe
1	24V	braun
3	0V	blau
4	Signal	schwarz



Kontakt:

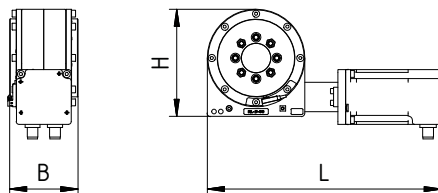
Martin Raak
Product Manager roboLink®

Tel. +49 2203 9649 409
Fax +49 2203 9698 409
mraak@igus.de

Baugruppe RL-D-30-A0107



Gewicht	2 kg
Max. Abtriebsmoment	20 Nm
Max. Geschwindigkeit (bei max. Last)	9 rpm



... Abmessungen [mm]

B	L	H
70	240	110

... bestehend aus folgenden Einzelkomponenten

1. Motor-Kit **RL-D-30-MK-C-N23-02**
2. Robotergelenk **RL-D-30-101-50-01000**
3. INI-Kit (Option) **RL-D-30-IK-001**

Motor-Kit RL-D-30-MK-C-N23-02



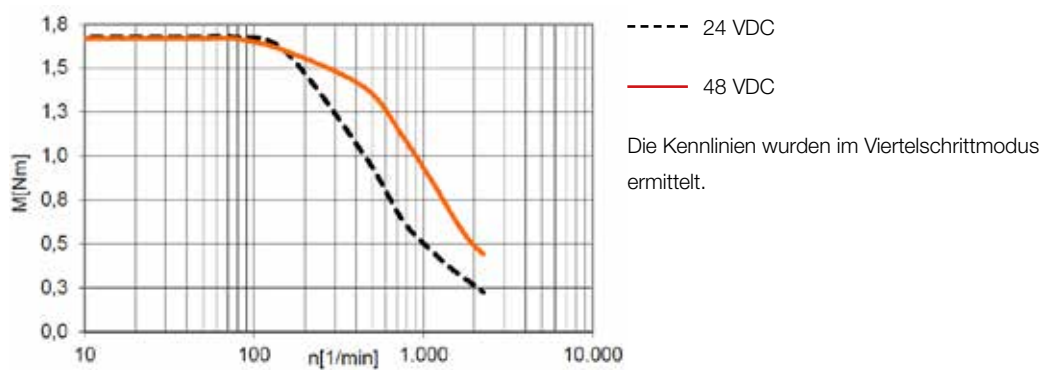
... für Flanschmaß

56 (Nema23)

Maximalspannung	60 VDC
Nennspannung	24-48 VDC
Nennstrom	4,2 A
Haltemoment	2 Nm
Rastmoment	0,068 Nm
Schrittwinkel	1,8 ± 5%
Widerstand/ Phase	0,5 ± 10%
Induktivität/ Phase	2,2 ± 20%
Massenträgheitsmoment Rotor	0,48 kgcm ²
Wellenbelastung, axial	15 N
Wellenbelastung, radial (20 mm)	52 N

... Motorkennzeichnung

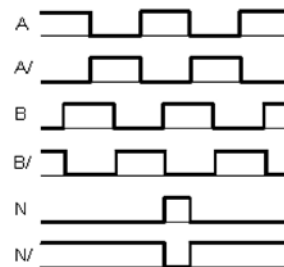
MOT-AN-S-060-020-056-M-C-AAAC



... Motorencoder

Betriebsspannung	5 V
Impulse/ Umdrehung	500
Line Treiber	RS422 protocol
Nullimpuls/ Index	ja

Signalverlauf
 (im Uhrzeigersinn)



... Motorengewichte

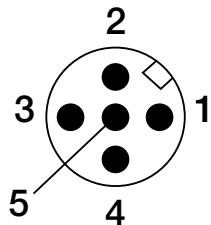
Litzen	1,04 kg
Stecker	1,12 kg
Encoder	1,14 kg
Encoder und Bremse	1,36 kg

... Betriebsdaten

CE	EMV guideline
Isolationsklasse	B
Max. Luftfeuchtigkeit	85 %
Schutzklasse Motorgehäuse	IP65 (Wellenabdichtung IP52), Litzenmotor IP40
Temperaturanstieg max. zulässig	80 °C
Umgebungstemperatur max.	+50 °C
Umgebungstemperatur min.	-10 °C

... Steckerbelegung Schrittmotor

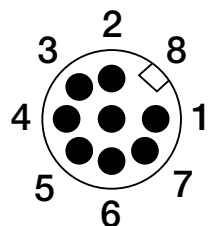
Flanschmaß: 42, 56, 60 (Nema17, 23, 23XL)



PIN	Signal	Phase	Farbe
1	A/	1	braun
2	A	1	weiß
3	B	2	blau
4	B/	2	schwarz
5	PE	–	grün-gelb
Gehäuse	Schirmung	–	–

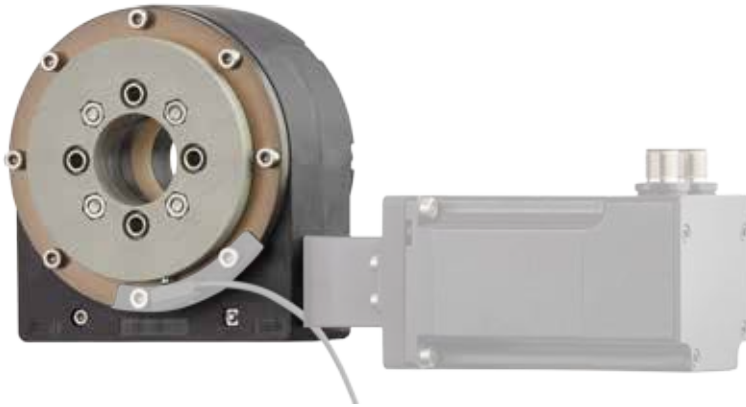
... Steckerbelegung Encoder

Flanschmaß: 42, 56, 60 (Nema17, 23, 23XL)



PIN	Signal	Farbe
1	A	weiß
2	A/	braun
3	B	grün
4	B/	gelb
5	0V	grau
6	N/	rosa
7	N	blau
8	5V DC	rot
Gehäuse	Schirmung	–

Robotergelenk RL-D-30-101-50-01000

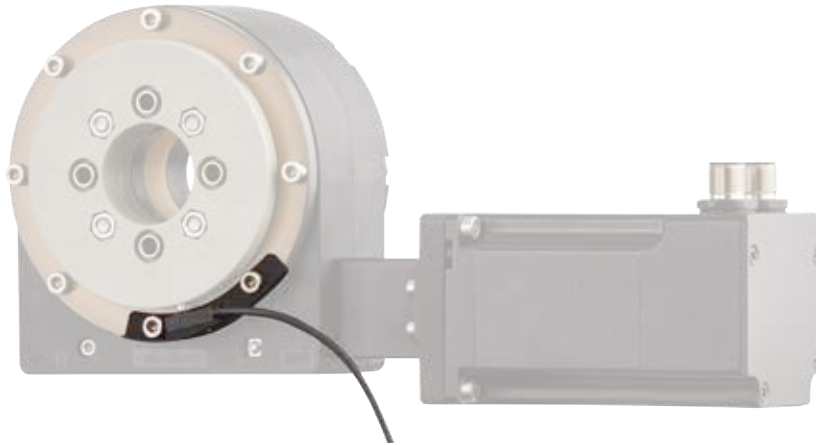


... Technische Daten

Max. Abtriebsdrehmoment dyn., periodischer Einsatz (<30% duty)	20 Nm
Max. axiale stat. Belastung bei horizontaler Montage	< 700 N
Max. radiales Drehmoment (dauerhaft)	10 Nm
Wirkungsgrad	< 0,35
Übersetzung	50:1
Achsabstand	40 mm
Umkehrspiel	< 0,5 °
Losbrechmoment	< 7 cNm

Typ			Abmessungen [mm]		
RL-	D-	30-	101-	50-	01000
robolink®	Typ	Baugröße	Bauform	Untersetzung	Variante

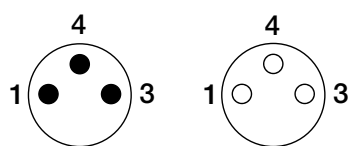
INI-Kit (Option) RL-D-30-IK-001



... Technische Daten

igus® Artikel Nr.	INI-AB-I-025-A-AA
Anschluss	M8x1
Schaltausgang	PNP
Schaltfunktion	NO (Schließer)
Betriebsspannung	10...30 V DC
Bemessungsbetriebsstrom	100 mA
Schutzklasse	IP67

... Steckerbelegung INI-Kit



PIN	Signal	Farbe
1	24V	braun
3	0V	blau
4	Signal	schwarz



Kontakt:

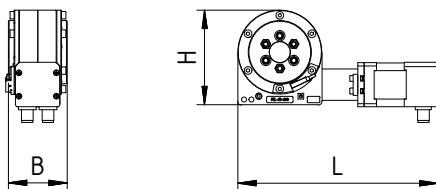
Martin Raak
Product Manager roboLink®

Tel. +49 2203 9649 409
Fax +49 2203 9698 409
mraak@igus.de

Baugruppe RL-D-20-A0162



Gewicht	0,9 kg
Max. Abtriebsmoment	7 Nm
Max. Geschwindigkeit (bei max. Last)	12 rpm



... Abmessungen [mm]

B	L	H
56	191	90

... bestehend aus folgenden Einzelkomponenten

1. Motor-Kit **RL-D-20-MK-C-N17-02**
2. Robotergelenk **RL-D-20-101-38-01000**
3. INI-Kit (Option) **RL-D-20-IK-001**

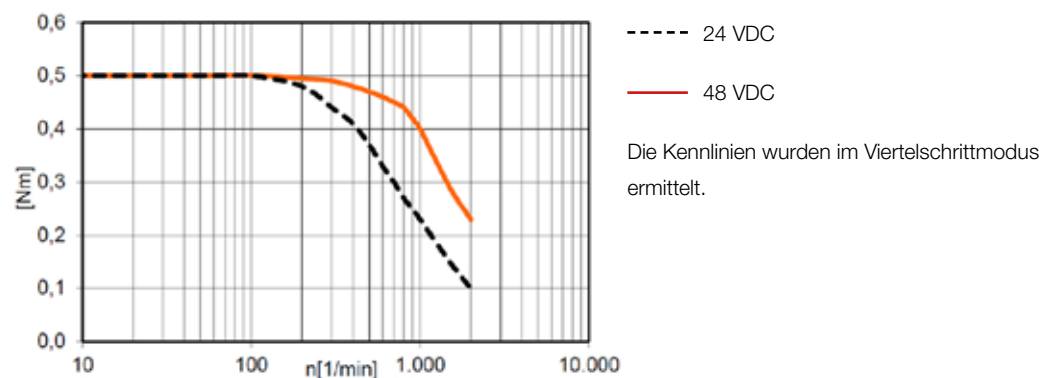
Motor-Kit RL-D-20-MK-C-N17-02



... für Flanschmaß 42 (Nema17)

Maximalspannung	60 VDC
Nennspannung	24-48
Nennstrom	1,8 A
Haltemoment	0,5 Nm
Rastmoment	0,022 Nm
Schrittwinkel	1,8 ±5 %
Widerstand/ Phase	1,75 ±10 %
Induktivität/ Phase	3,30 ±20 %
Massenträgheitsmoment Rotor	0,082 kgcm ²
Wellenbelastung, axial	7 N
Wellenbelastung, radial (20 mm)	20 N

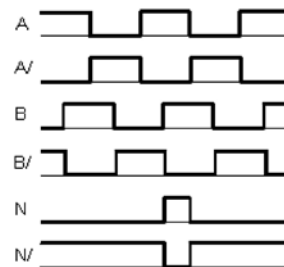
... Motorkennzeichnung MOT-AN-S-060-005-042-M-C-AAAC



... Motorencoder

Betriebsspannung	5 V
Impulse/ Umdrehung	500
Line Treiber	RS422 protocol
Nullimpuls/ Index	ja

Signalverlauf
 (im Uhrzeigersinn)



... Motorengewichte

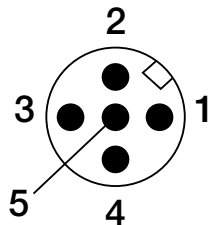
Litzen	0,38 kg
Stecker	0,43 kg
Encoder	0,45 kg
Encoder und Bremse	0,58 kg

... Betriebsdaten

CE	EMV guideline
Isolationsklasse	B
Max. Luftfeuchtigkeit	85 %
Schutzklasse Motorgehäuse	IP65 (Wellenabdichtung IP52), Litzenmotor IP40
Temperaturanstieg max. zulässig	80 °C
Umgebungstemperatur max.	+50 °C
Umgebungstemperatur min.	-10 °C

... Steckerbelegung Schrittmotor

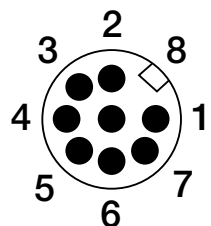
Flanschmaß: 42, 56, 60 (Nema17, 23, 23XL)



PIN	Signal	Phase	Farbe
1	A/	1	braun
2	A	1	weiß
3	B	2	blau
4	B/	2	schwarz
5	PE	–	grün-gelb
Gehäuse	Schirmung	–	–

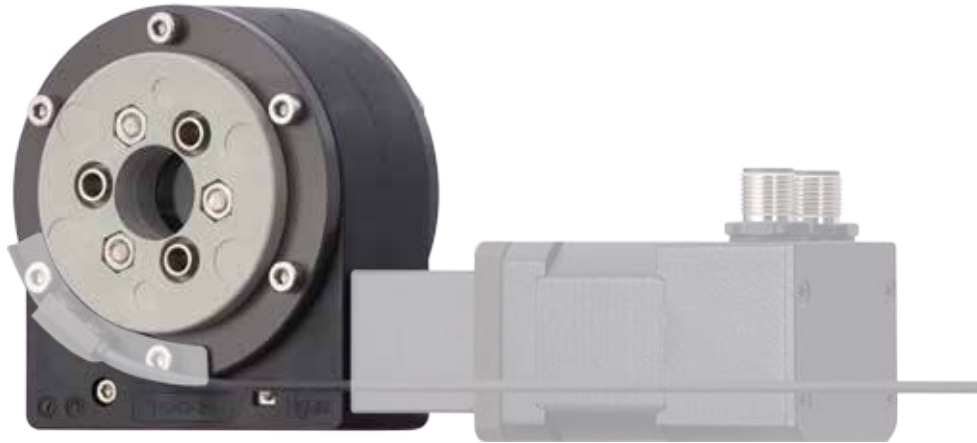
... Steckerbelegung Encoder

Flanschmaß: 42, 56, 60 (Nema17, 23, 23XL)



PIN	Signal	Farbe
1	A	weiß
2	A/	braun
3	B	grün
4	B/	gelb
5	0V	grau
6	N/	rosa
7	N	blau
8	5V DC	rot
Gehäuse	Schirmung	–

Robotergelenk RL-D-20-101-38-01000

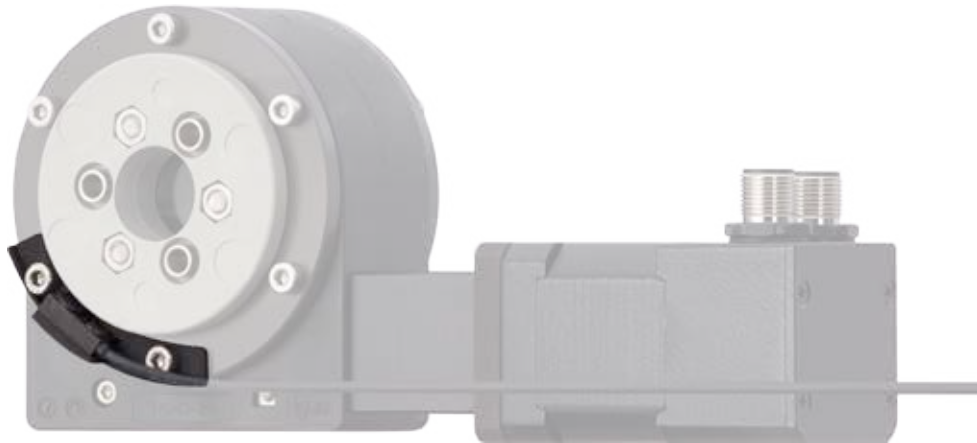


... Technische Daten

Max. Abtriebsdrehmoment dyn., periodischer Einsatz (<30% duty)	10 Nm
Max. axiale stat. Belastung bei horizontaler Montage	< 500 N
Max. radiales Drehmoment (dauerhaft)	5 Nm
Wirkungsgrad	< 0,4
Übersetzung	38:1
Achsabstand	31 mm
Umkehrspiel	< 0,5 °
Losbrechmoment	< 5 cNm

Typ			Abmessungen [mm]		
RL-	D-	20-	101-	38-	01000
robolink®	Typ	Baugröße	Bauform	Untersetzung	Variante

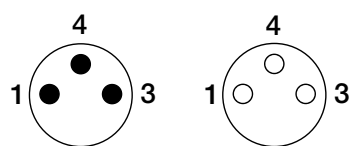
INI-Kit (Option) RL-D-20-IK-001



... Technische Daten

igus® Artikel Nr.	INI-AB-I-025-A-AA
Anschluss	M8x1
Schaltausgang	PNP
Schaltfunktion	NO (Schließer)
Betriebsspannung	10...30 V DC
Bemessungsbetriebsstrom	100 mA
Schutzklasse	IP67

... Steckerbelegung INI-Kit



PIN	Signal	Farbe
1	24V	braun
3	0V	blau
4	Signal	schwarz



Kontakt:

Martin Raak
Product Manager roboLink®

Tel. +49 2203 9649 409
Fax +49 2203 9698 409
mraak@igus.de