Bezeichnung	RB300-L06E-R2030-Q2K-EA-YK		
Oxni Code	9A15D	Servomotor mit Integriertem Regler	

Für Soforthilfe info@oxni.ch, +41 52 551 00 40

Für Reparaturen Oxni GmbH, Klosterstrasse 34, 8406 Winterthur

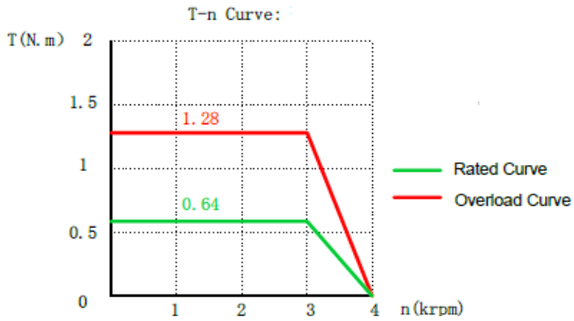
Es müssen die Hinweise aus dem mitgelieferten Produktehandbuch beachtet werden!

Stecker	Y	0.18	m Kabel	
Bremse (2)		1.5	Nm Haltebremse	
Feedback	Q	17-Bit	Tamagawa magnetisch	1 Umdrehungen
Umgebung	5..+40°C	-1000 m.ü.M.		
Kabel	Leistung	<150pF/m		
Kommunikation	EtherCat			

Technische Daten

Stillstandsmoment		0.64	Nm	
Stillstandsstrom		11.96	A	
Nominal Moment		0.64	Nm	
Nominal Geschwindigkeit		3000	rpm	
Nominal Leistung		200	W	
Nominal Spannung		24	V	
Spitzenstrom		23.92	A	
Spitzenmoment		1.28	Nm	
Maximale Geschwindigkeit		4000	rpm	
Drehmomentkonstante		0.06	Nm/A	
Spannungskonstante		3.8	mVmin	
Wicklungswiderstand			Ω	
Wicklungsinduktivität			mH	
Rotor Trägheitsmoment		0.102	kgcm²	
Motorpole		10	-	Polpaare 5
Gewicht		1.1	kg	

Drehmomentkurve



Speisung	1	**24Vdc**	Rot
	2	-	
	3	-	
	4	**GND**	Schwarz

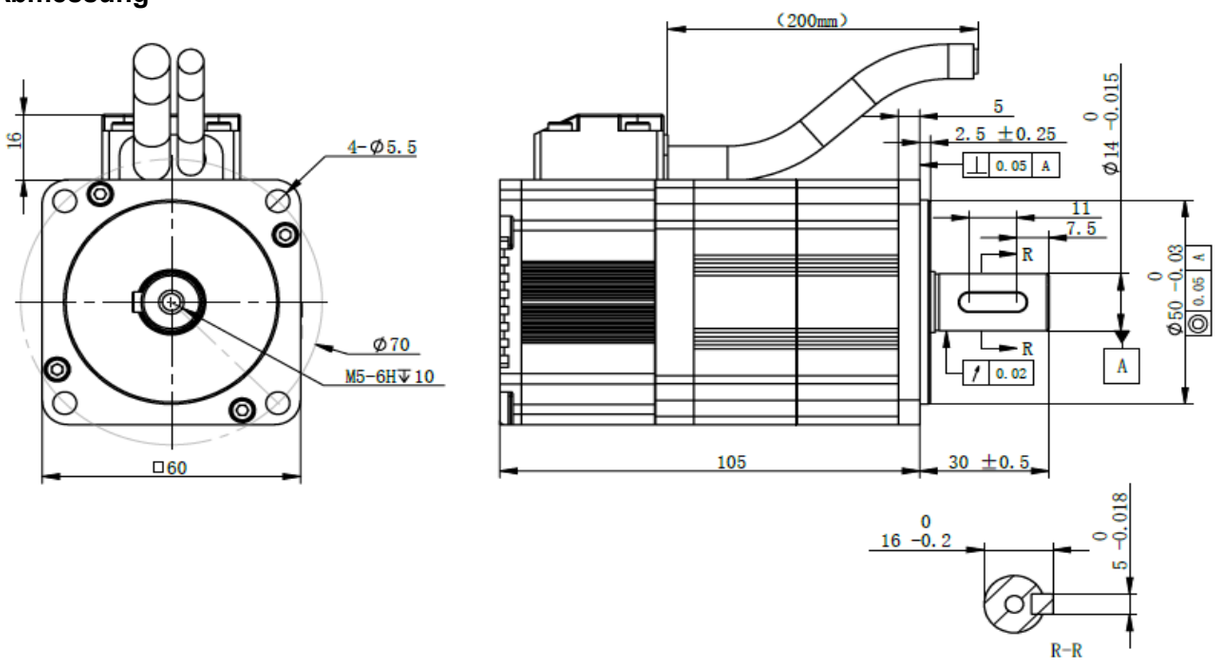
IO	1	RS485A	Schwarz	6	DO1	Blau
	2	RS485B	Braun	7	GND_Out	Violett
	3	DI2	Rot	8	Brake+	Grau
	4	DI1	Orange	9	Brake-	Weiss
	5	GND_In	Gelb	10		Schirm

PNP oder NPN: Bezugspotential auf GND_In/Out legen, Versorgung extern
Brake- (9) mit 0V Potential versorgen um die Bremse manuell zu lüften

ECAT In	1	RD-	Rosa
	2	RD+	Blau/Schwarz
	3	TD-	Braun/Rosa
	4	TD+	Gelb/Weiss
	5	GND	Schirm

ECAT Out	1	RD-	Hellblau
	2	RD+	grün
	3	TD-	grau/braun
	4	TD+	rosa/rot
	5	GND	Schirm

Abmessung



Linksammlung

RB300	3D Zeichnung	Link	
RB300	Betriebsanleitung	Link	Vorab Version. Grafiken noch nicht übersetzt
RB300	EtherCat	Link	
RB300	CE Konformität	Link	
RB300	Software	Link	Projekt speicher Pfad muss angepasst werden! C:\ProgramData\Veichi Servo programming
RB300	Shop	Link	
Oxni	WEEE/ElektroG	Link	