Bezeichnung	RB300-M13G-1R530-R2K-CA		
Oxni Code	9A19E	Servomotor mit Integriertem Regler	

Für Soforthilfe	info@oxni.ch +41 52 551 00 40	**Für Reparaturen**	Oxni GmbH Klosterstrasse 34 8406 Winterthur

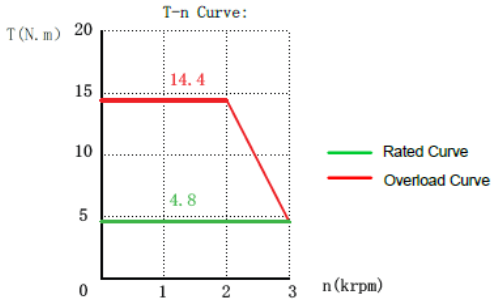
Es müssen die Hinweise aus dem mitgelieferten Produktehandbuch beachtet werden!

Stecker			0.18	m Kabel	
Bremse (2)			16	Nm Haltebremse	
Feedback	R	17-Bit	Tamagawa magnetisch	65536	Umdrehungen
Umgebung	5..+40°C	-1000 m.ü.M.			
Kabel	Leistung	<150pF/m			
Kommunikation	CANOpen				

Technische Daten

Stillstandsmoment	4.8	Nm		
Stillstandsstrom	31	A		
Nominal Moment	4.8	Nm		
Nominal Geschwindigkeit	3000	rpm		
Nominal Leistung	1500	W		
Nominal Spannung	48	V		
Spitzenstrom	93	A		
Spitzenmoment	14.4	Nm		
Maximale Geschwindigkeit	3000	rpm		
Drehmomentkonstante	0.15	Nm/A		
Spannungskonstante	10	mVmin		
Wicklungswiderstand	0.0378	Ω		
Wicklungsinduktivität	0.22	mH		
Rotor Trägheitsmoment	12.65	kgcm²		
Motorpole	10	-	Polpaare	5
Gewicht	7	kg		

Drehmomentkurve



Speisung	1	**48Vdc**	Rot
	2	-	
	3	-	
	4	**GND**	Schwarz

IO	1		Braun	6	DO1	Gelb
	2	DI3	Braun/Schwarz	7	GND_Out	Gelb/Schwarz
	3	DI2	Rot	8	Brake+	Grün
	4	DI1	Rot/Schwarz	9	Brake-	Grün/Schwarz
	5	GND_In	Orange	10		Schirm

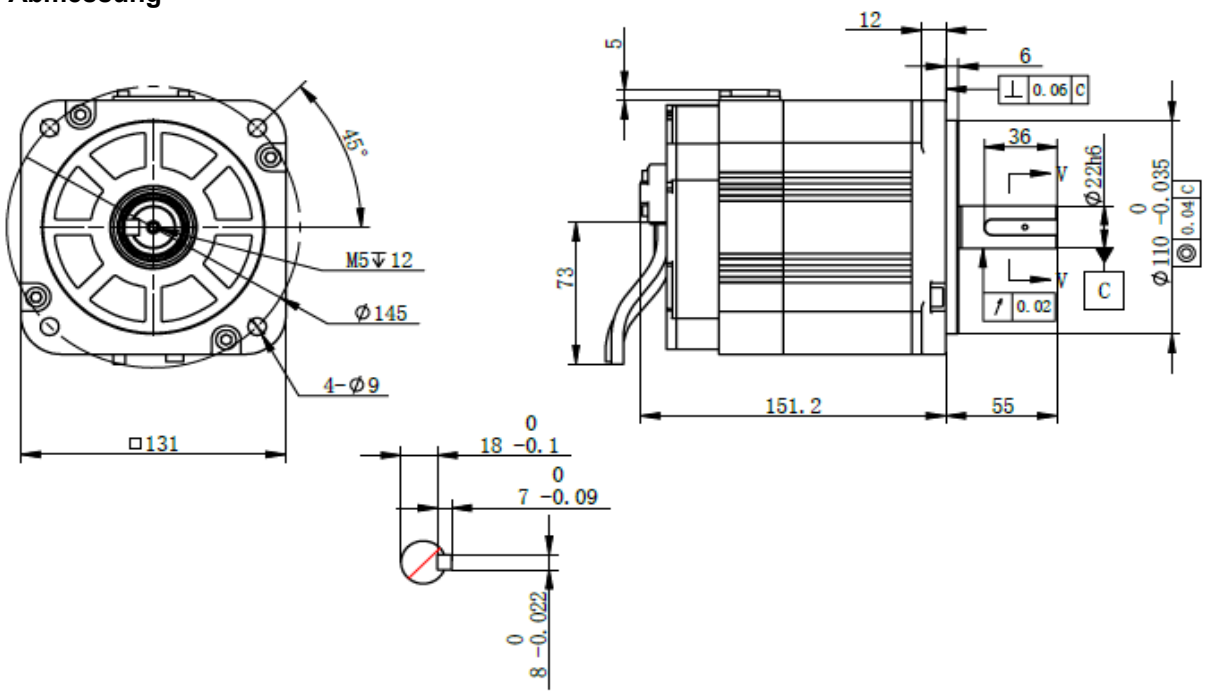
PNP oder NPN: Bezugspotential auf GND_In/Out legen, Versorgung extern
9 mit **GND** oder 8/9 mit 24V versorgen um die Bremse manuell zu lüften

Encoder - Batterie	1	+5V	Rot
	2	0V	Schwarz

CAN In	1	CAN High	Grau
	2	CAN Low	Grau/Schwarz
	3	RS485 A	Weiss
	4	RS485 B	Weiss/Schwarz
	5	Ground	Schirm

CAN Out	1	CAN High	Blau
	2	CAN Low	Blau/Schwarz
	3	RS485 A	Violett
	4	RS485 B	Violett/Schwarz
	5	Ground	Schirm

Abmessung



Linksammlung

RB300	3D Zeichnung	Link	
RB300	Betriebsanleitung	Link	Vorab Version. Grafiken noch nicht übersetzt
RB300	CAN	Link	
RB300	RoHS	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	