



Zubehör...

Universelles Adapterstück für Kameras an unsere Gelenkarme

Mit Standard-Kugelgelenk zum Anschluss an Kamera- gewinde 1/4" UNC, mit Leitungsdurchführung für Kameraleitung bzw. Stromversorgung. Leitungen können durch den Gelenkarm verlegt werden.

Material:

- Adapter: Feinpolyamid PA2200
- Kugelkopf: Aluminium

Universal adapter piece for cameras on our articulated arms

With standard ball and socket joint to connect with camera thread 1/4" UNC, with cable feedthrough for camera cable or power supply. Cables can be laid through the articulated arm.

Material:

- Adapter: Fine grade polyamide PA2200
- Ball head: Aluminium



Bestellnummer Part number	Beschreibung description	I1	I2	dT	dM
RL-50-CAD01	mit Kugelkopf with ball head	51,5	98,5	26	45
RL-50-CAD02	ohne Kugelkopf without ball head	51,5	98,5	26	45

* Standardrohrlänge = 100 mm; andere Längen möglich
* Standard tube length = 100 mm; other lengths available



Lieferbar Available
ab Lager, 24-48 Std.
from stock, 24-48h



online finden & berechnen
find online & calculate



Neu

gratis Software.

Jetzt Gratis-Software für robolink®-Gelenkbaukasten

Mit unserem robolink®-Baukasten können Sie kostengünstig, frei und individuell Ihre Ideen und Konzepte umsetzen, egal ob mit 1, 2, 3, 4, 5 oder 6 Achsen.

- Kostenlos
- Intuitiv programmieren
- Für alle Gelenkarmvarianten
- 1-6 DOF (Freiheitsgrade)
- Einfache Steuerungssoftware

Now: free software for the robolink® joint construction kit

You can use our robolink® construction kit to cost-effectively, freely and individually implement your ideas and concepts, be it with 1, 2, 3, 4, 5 or 6 axes.

- For free use
- Programming intuitively
- For all versions of articulated arms
- 1-6 DOF (degree of freedom)
- Simple control software





Neu

2 DOF...

robolink® 2-Achsgelenk

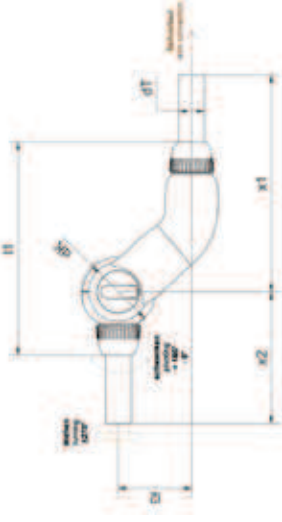
– optional mit Winkelsensorik

- Gewicht: 400 g
- max. Last: schwenken 12 Nm, drehen 5 Nm
- Schwenkwinkel: 180° (+180°/0°)
- Drehwinkel: 340° (± 170°)

robolink® 2-axis joint

– optional with angle sensors

- Weight: 400 g
- Max. load: Pivoting 12 Nm, Rotating 5 Nm
- Pivot angle: 180° (+180°/0°)
- Angle of rotation: 340° (± 170°)



Bestellnummer Part number	Beschreibung description	x1	x2	I1	I2	dK	dT
RL-50-003	Schwenk-Drehgelenk +180°/0° Rotating pivot joint +180°/0°	221	134	218	75	76	26
RL-50-003-WS	mit Winkelsensoren +180°/0° With angle sensors +180°/0°	221	134	218	75	76	26

* Standardrohrlänge = 100 mm; andere Längen möglich

* Standard tube length = 100 mm; other lengths available



Lieferbar Available
ab Lager, 24-48 Std.
from stock, 24-48h



online finden & berechnen
find online & calculate



...E-Greifer...

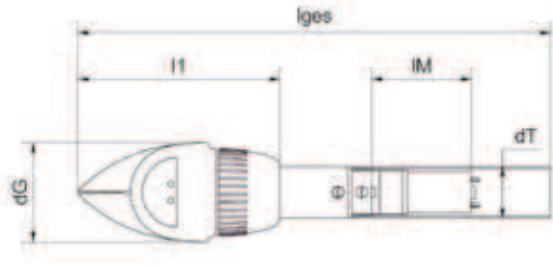
Andere Greifer adaptierbar Other grippers can be adapted

robolink® E-Greifer
● mit integriertem DC Motor

robolink® E-gripper
● with integrated DC Motor



Neu



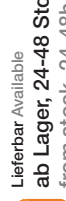
Bestellnummer Part number	dT	I1	dG	IM	Iges
RL-50-GRI-01-W*	26	102	50	-	-
RL-50-GRI-01-E*	26	102	50	50	238

* W = Seilzuggreifer, E = Elektromotor

* W = Wire gripper, E = electronic motor



Lieferbar Available
ab Lager, 24-48 Std.
from stock, 24-48h



online finden & berechnen
find online & calculate

Neu



Neu



neue Gelenkeinheiten...

Hauptziel der Weiterentwicklung des robolink® Gelenkbaukastens:

- 1 Erreichen einer klassischen 6 DOF Kinematik (R-S-S-R-S-R),
 - 2 mechanische Erhöhung der Basis zur Steigerung der möglichen Belastungen (abgestufte Gelenkgrößen).
- ▲ Entwicklung eines neuen Basisgelenkes mit größeren Wirkdurchmessern RL-90-BL 1. Durchmesser der Seilführung Schwenk = 90mm, Rotation = 110 mm, außerdem vergrößerter Stangendurchmesser zwischen erstem und zweitem Gelenk d = 40 mm.

The primary objective of updating the robolink® joint construction kit:

- Attaining classic 6 DOF kinematics (R-S-S-R-S-R),
 - mechanical upgrade of the standard to increase load options (stepped joint sizes).
- ▲ Development of a new standard joint with larger effective diameters - RL-90-BL 1. Diameter of the rope guide, pivot = 90mm, rotation = 110 mm, and also increased rod diameter between first and second joint to d = 40 mm.



Lieferbar Available
5 Tage
5 days

 **online finden & berechnen**
find online & calculate

robolink®-Basisgelenk

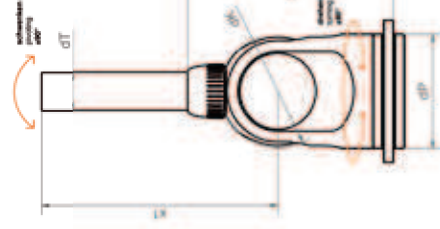
– optional mit Winkelsensorik

Gleitring Rotation auf Basis von PRT-01-50
iglidur® J-Gleitelemente rotieren auf Alu HC
Gewicht: 1.250 g
max. Last: schwenken 20 Nm, drehen 10 Nm
Schwenkwinkel: 180° (± 90°), Drehwinkel: 180° (± 90°)

robolink® Basic joint

– optional with angle sensors

Bearing ring rotation on the basis of PRT-01-50
iglidur® J gliding elements rotate on aluminum HC
Weight: 1.250 g
Max. load: Pivoting 20 Nm, Rotating 10 Nm
Pivot angle: 180° (± 90°), Angle of rotation: 180° (± 90°)

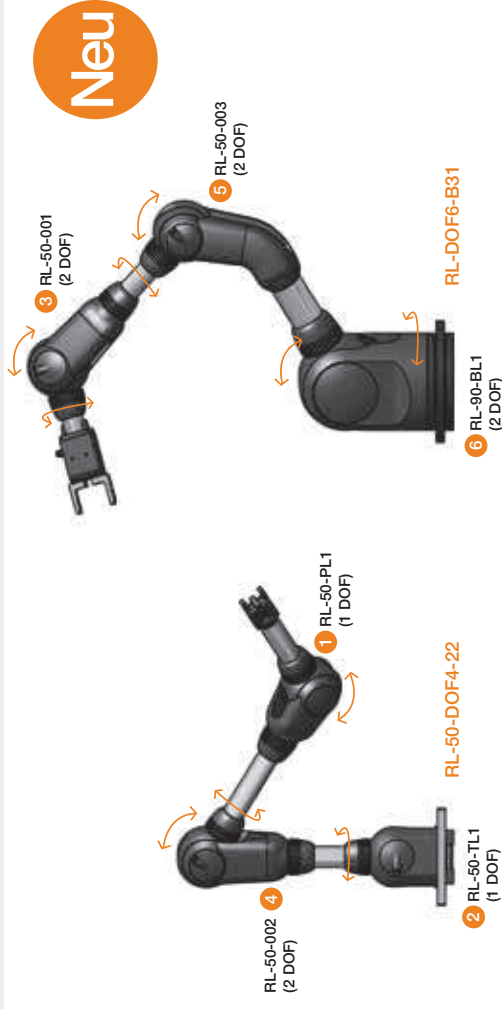
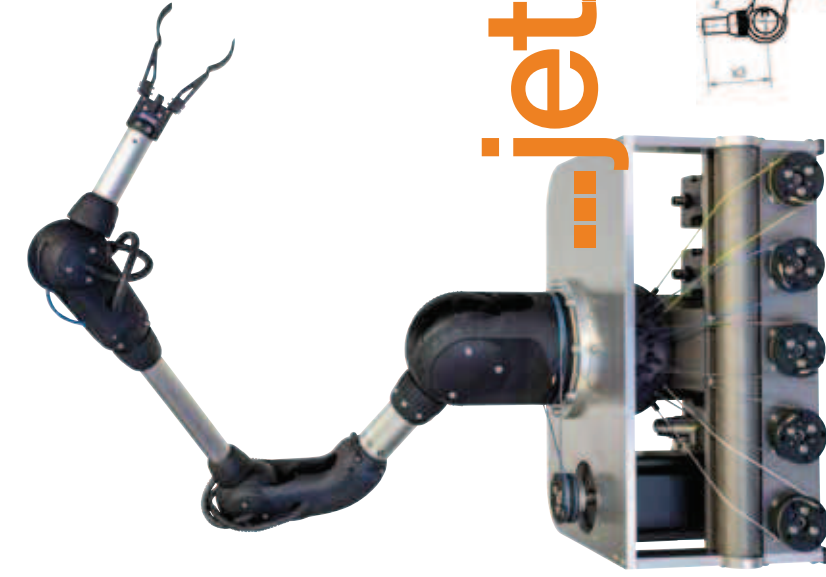


Bestellnummer Part number	Beschreibung description	l1	dK	dT	dP	d1	d2	d3	x1
RL-90-BL1	Basisgelenk ± 90° Pivoting joint ± 90°	217	120	40	120	150	135	6,6	Standard 150
RL-90-BL1-WS	Basisgelenk ± 90° Pivoting joint ± 90°	217	120	40	120	150	135	6,6	150

* Standardrohrlänge = 100 mm; andere Längen möglich.
Standard tube length = 100 mm; other lengths available.

 Lieferbar Available
ab Lager, 24-48 Std.
from stock, 24-48h

 **online finden & berechnen**
find online & calculate



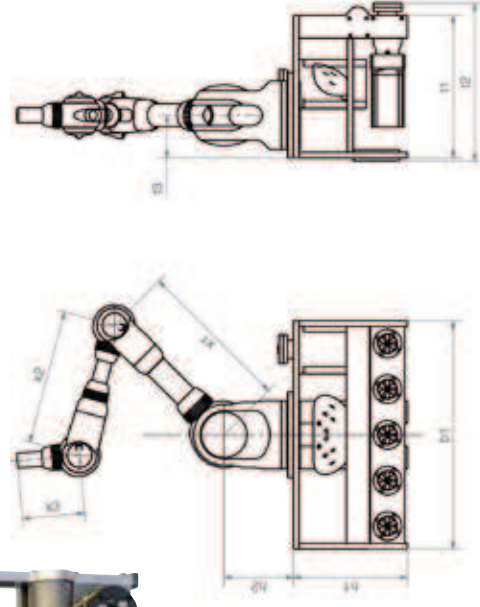
jetzt auch mit 6 Achsen...

Antriebsinheit für bis zu 6 DOF:

- Armlängen frei wählbar
- Antrieb durch igus®-Schrittmotoren
- 6-Achs-Einheit komplett montiert auf stabilem Aluminium Untergestell

Drive unit for up to 6 DOF:

- Freely selectable stroke lengths
- Drive with igus® step motors
- 6-axis unit, completely assembled on a rugged aluminum sub-frame



Bestellnummer Part number	b1	h1	h2	t1	t2	t3	x1 standard	x2	x3
RL-DOF6-B21-AE23	400	200	121	250	277	75	250	207	134

Bestellnummer Part number	Anzahl Seile Number of ropes	eigener Antrieb On-board drive	mögliche Durchführung Optional feed-through	Schwenk-/Drehwinkel Pivot / Angle of rotation	Gewicht Weight	max. Last Max. load
			Standard (with stop dog)	Standard (with stop dog)	[gr]	[Nm]
1 Pivoting joint RL-50-PL1	2	4	180° (±90°)	-	235	12
2 Rotating joint RL-50-TL1	2	8	-	340° (±170°)	245	5
3 2-axis joint RL-50-001	4	4	180° (±90°)	340° (±170°)	345	5
4 2-axis joint RL-50-002	4	4	180° (+130°/-50°)	340° (±170°)	345	5
5 2-axis joint RL-50-003	4	4	180° (+180°/0°)	340° (±170°)	400	5
6 Basic joint RL-90-BL1	4	8	180° (±90°)	180° (±90°)	1.250	20

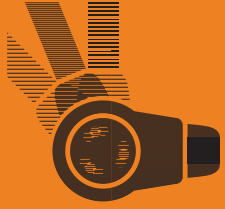
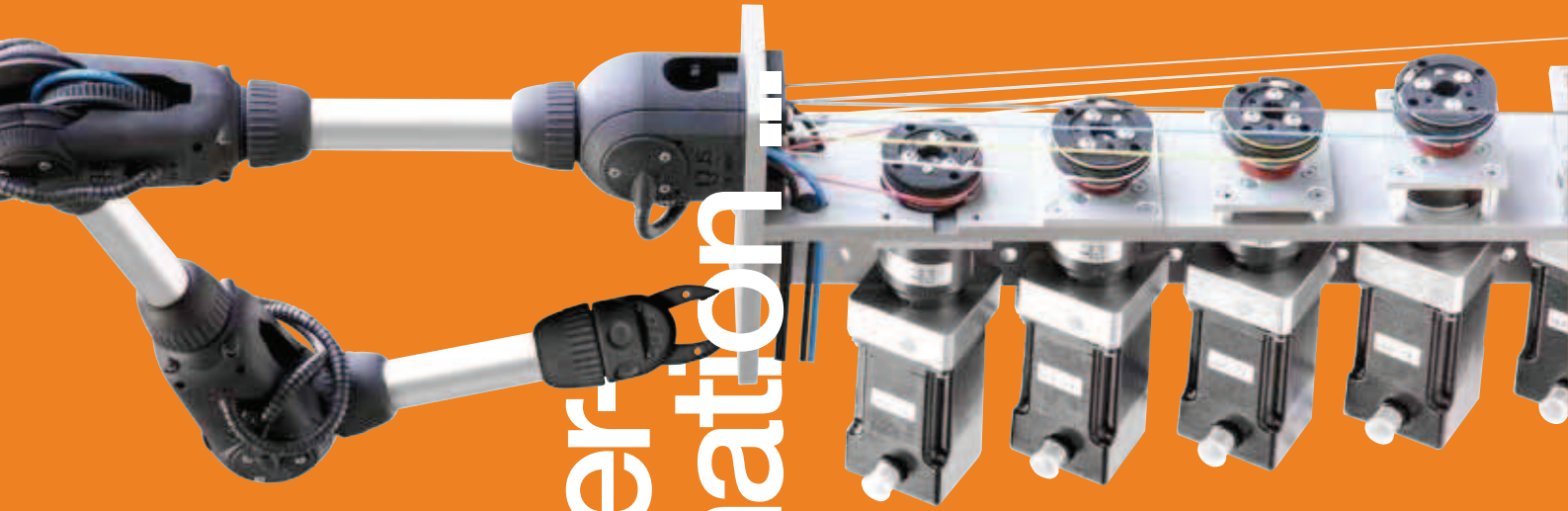


Lieferbar Available
Auf Anfrage
on request



online finden & berechnen
find online & calculate

... Polymer- Automation



118

6 Freiheitsgrade

6 degrees of freedom

Neue Antriebseinheit New drive unit

120

Gelenkbaukasten

Construction kit

robolink® Basisgelenk | 2-Achsgelenk | E-Greifer

robolink® basic joint | 2-axis-joint | E-gripper

125

Service

Service

Steuerungssoftware

Control software