

Projektnummer: ---

	Zeichen	Einheit	Wert
--	---------	---------	------

Nenndaten Luftkühlung

Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	122
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	4,3
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	190
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	2429
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	271
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	86
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	3

Nenndaten Wasserkühlung

Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	244
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	8,5
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	180
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	4599
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	874
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	173
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	6

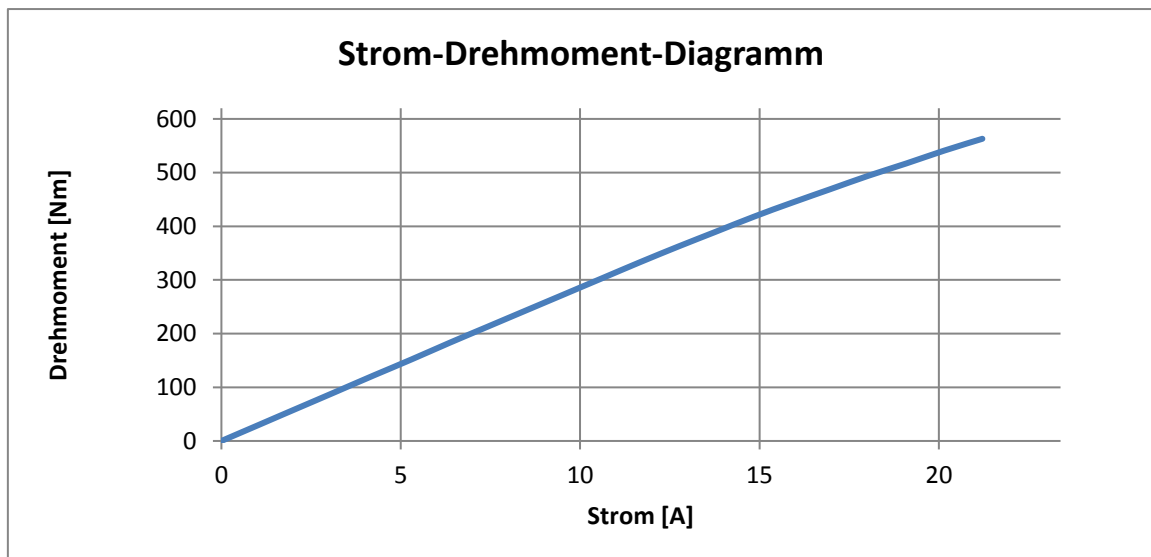
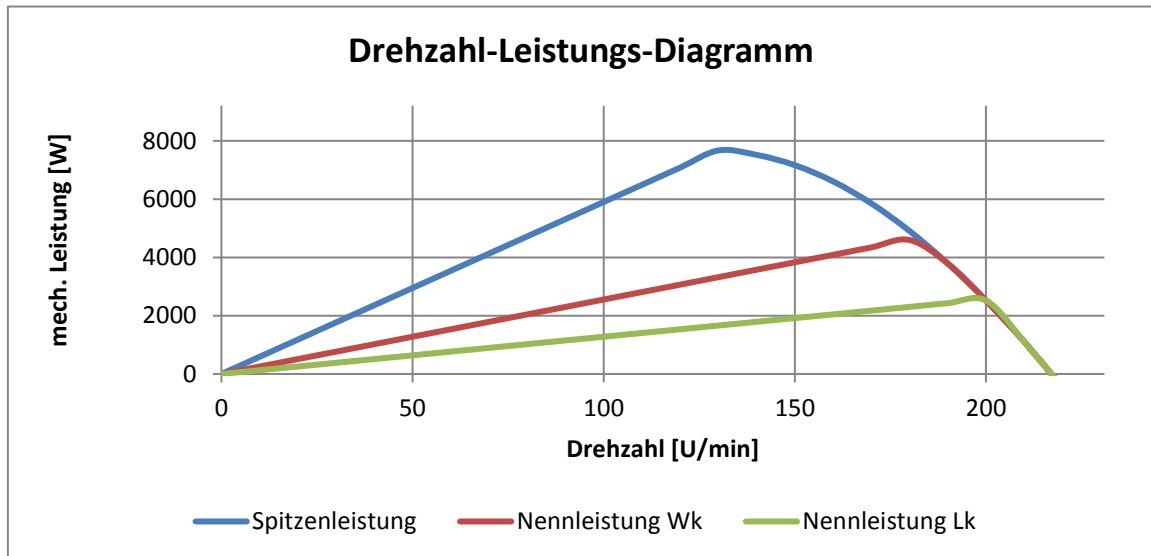
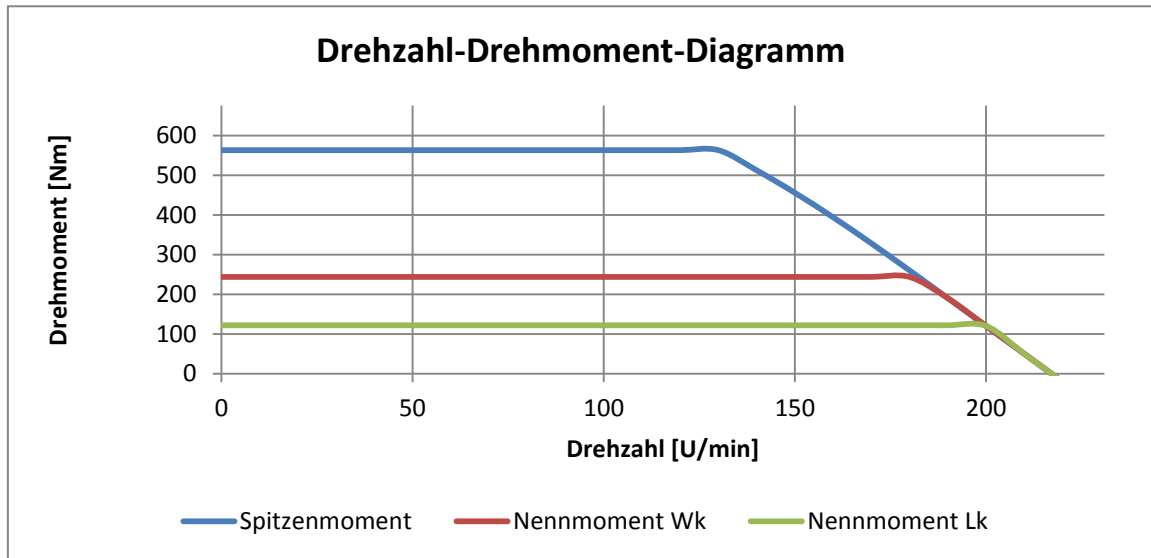
Daten bei Spitzenlast

Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	564
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	21,3
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	130
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	7671
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	5103

Daten

Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A	28,704
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	17,411
		V _{min} /U _{mdr.}	1,823
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	7,416
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	210
max. Frequenz	f _{max}	Hz	98
Zwischenkreisspannung	U _{zk}	V	560
Ø Widerstand pro Phase	R _{Ph20}	Ω	3,731
Ø Induktivität pro Phase	L _{Ph}	mH	22,451
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	6,02
Polpaarzahl	n		28
Drehmasse Rotor	J	kgm ²	0,1122
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	18,1
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	256
Statorinnendurchmesser	d _i	mm	192
Eisenlänge	l	mm	75
Schaltung			Stern

Achten Sie darauf, dass Ihr Regler den Motornenn- und Spitzenstrom bereitstellen kann.
Eine Anpassung der Drehzahl kann nach Rücksprache erfolgen.
Auf Anfrage sind andere Zwischenkreisspannungen möglich.

Project-No.: ---

	Symbol	Unit	Value
Rated Data free Air Convection			
Nominal Torque	T _{NomAC}	Nm	122
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	4,3
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	190
Nominal Power	P _{NomAC}	W	2429
Power Dissipation	P _{DAC}	W	271
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	86
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	3

Rated Data Water cooled			
Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	244
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	8,5
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	180
Nominal Power	P _{NomWC}	W	4599
Power Dissipation	P _{dWC}	W	874
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	173
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	6

Peak Data			
Peak Torque	T _{Peak}	Nm	564
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	21,3
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	130
Peak Power	P _{Peak}	W	7671
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	5103

Data			
Torque Constant	k _t	Nm/A	28,704
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	17,411
		V _{min} /turn	1,823
Motor Constant	k _m	Nm/√W	7,416
max. Speed	n _{max}	rpm	210
max. Frequency	f _{max}	Hz	98
DC Bus Voltage	U _{DC}	V	560
∅ Resistance per Phase	R _{Ph20}	Ω	3,731
∅ Inductance per Phase	L _{Ph}	mH	22,451
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	6,02
Number of Polepairs	n		28
Rotor Inertia	J	kgm ²	0,1122
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	18,1
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	256
Inner Stator Diameter	d _I	mm	192
Length of Stator	l	mm	75
Winding Connection			Star

Ensure that your servo drive can handle the Nominal- and Peakcurrent of the Motor.
An adjustment of the Speed can be done after consultation.
By request, other DC Bus Voltages are possible.

Date:

23.07.2014



