

Projektnummer: ---

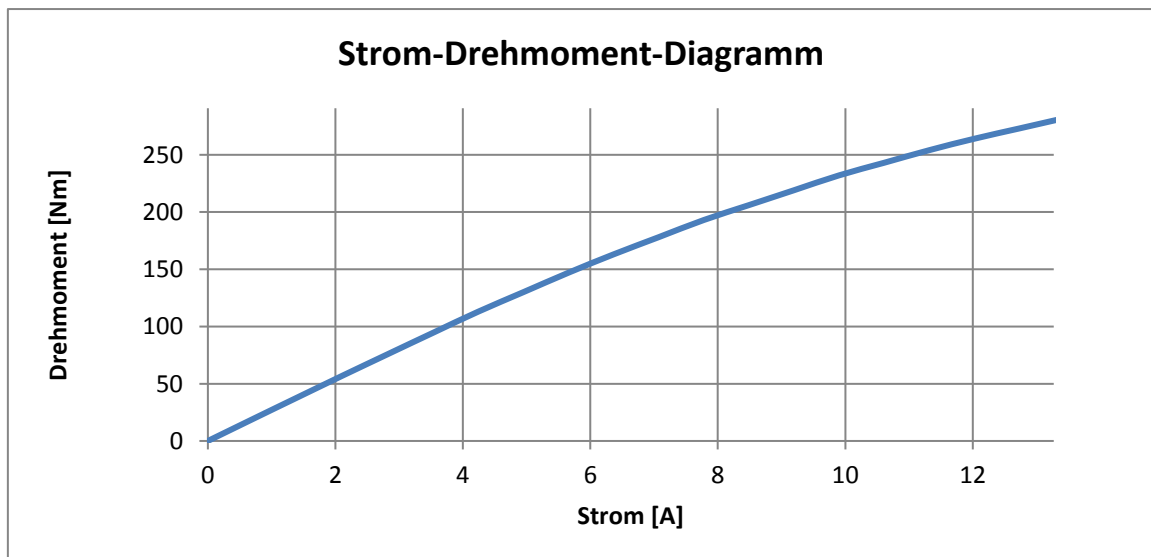
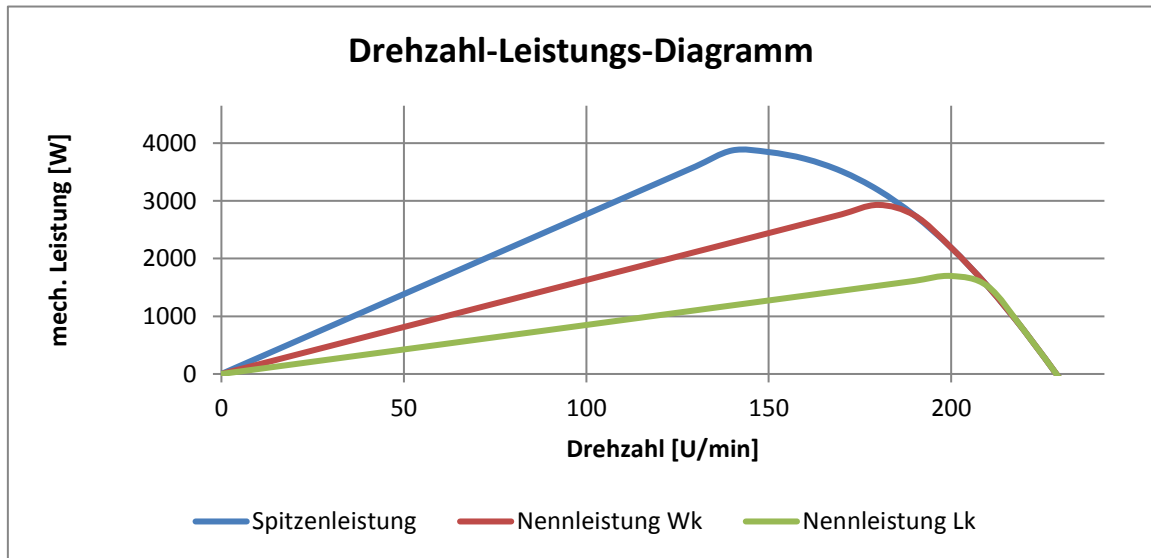
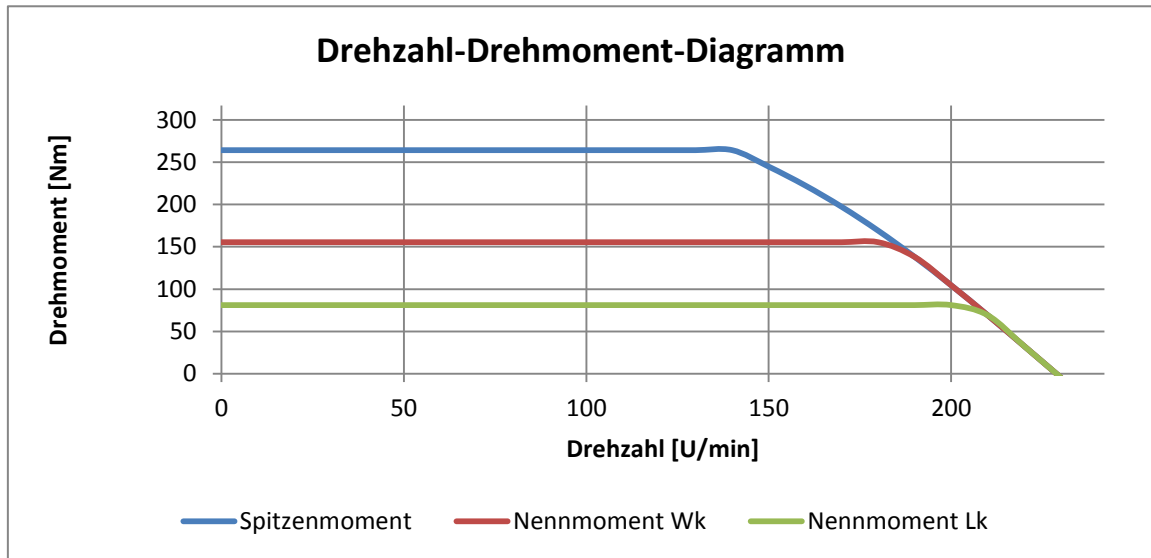
	Zeichen	Einheit	Wert
Nenndaten Luftkühlung			
Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	81
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	3
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	200
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	1698
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	220
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	57
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	2,1

Nenndaten Wasserkühlung			
Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	155
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	6
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	180
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	2930
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	734
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	110
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	4,3

Daten bei Spitzenlast			
Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	264
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	12,1
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	140
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	3874
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	2805

Daten			
Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A	26,890
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	16,523
		V _{min} /U _{mdr.}	1,730
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	5,473
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	220
max. Frequenz	f _{max}	Hz	92
Zwischenkreisspannung	U _{Zk}	V	560
Ø Widerstand pro Phase	R _{Ph20}	Ω	6,361
Ø Induktivität pro Phase	L _{Ph}	mH	42,041
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	6,61
Polpaarzahl	n		25
Drehmasse Rotor	J	kgm ²	0,0814
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	9,5
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	298
Statorinnendurchmesser	d _i	mm	218
Eisenlänge	l	mm	25
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	81
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	3
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	200
Nominal Power	P _{NomAC}	W	1698
Power Dissipation	P _{DAC}	W	220
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	57
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	2,1

Rated Data Water cooled			
Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	155
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	6
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	180
Nominal Power	P _{NomWC}	W	2930
Power Dissipation	P _{dWC}	W	734
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	110
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	4,3

Peak Data			
Peak Torque	T _{Peak}	Nm	264
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	12,1
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	140
Peak Power	P _{Peak}	W	3874
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	2805

Data			
Torque Constant	k _t	Nm/A	26,890
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad V _{min} /turn	16,523 1,730
Motor Constant	k _m	Nm/√W	5,473
max. Speed	n _{max}	rpm	220
max. Frequency	f _{max}	Hz	92
DC Bus Voltage	U _{DC}	V	560
∅ Resistance per Phase	R _{Ph20}	Ω	6,361
∅ Inductance per Phase	L _{Ph}	mH	42,041
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	6,61
Number of Polepairs	n		25
Rotor Inertia	J	kgm ²	0,0814
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	9,5
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	298
Inner Stator Diameter	d _I	mm	218
Length of Stator	l	mm	25
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



