

Projektnummer: ---

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

Nenndaten Luftkühlung

Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	166
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	6,6
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	220
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	3822
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	381
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	117
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	4,7

Nenndaten Wasserkühlung

Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	317
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	13,2
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	210
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	6980
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	1205
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	224
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	9,4

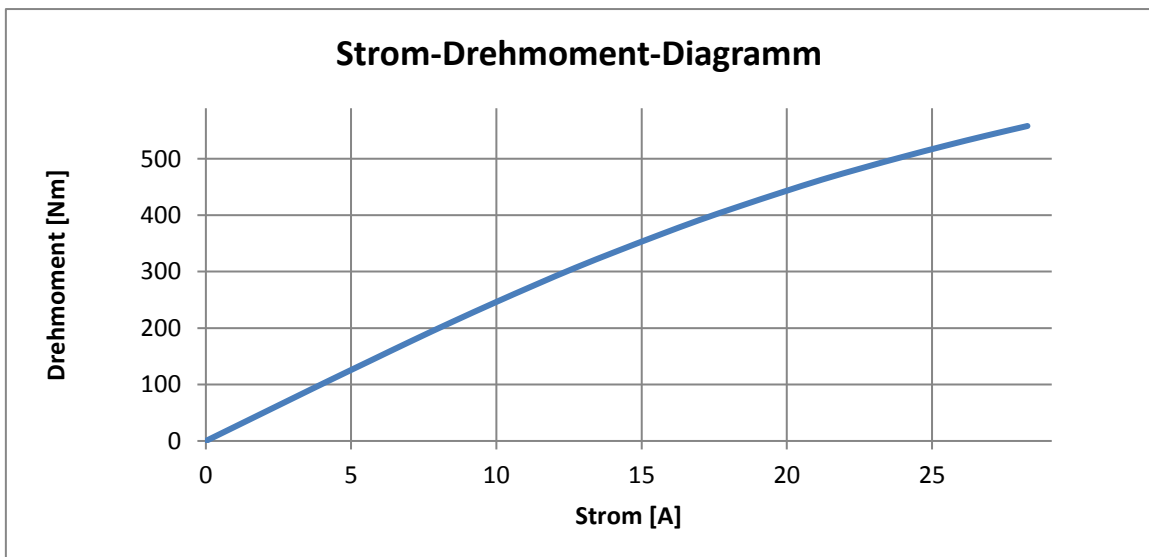
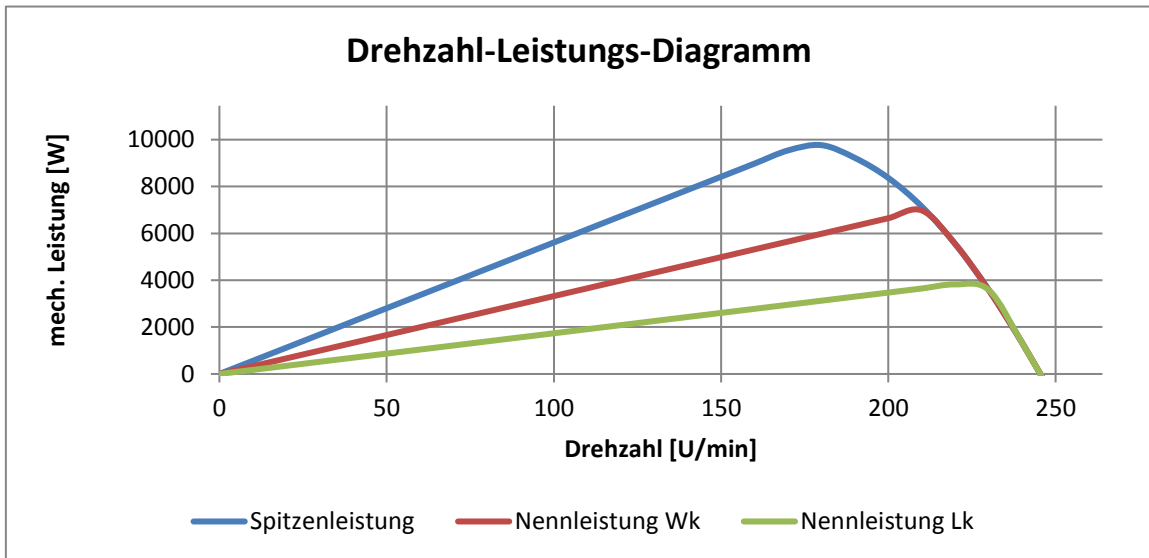
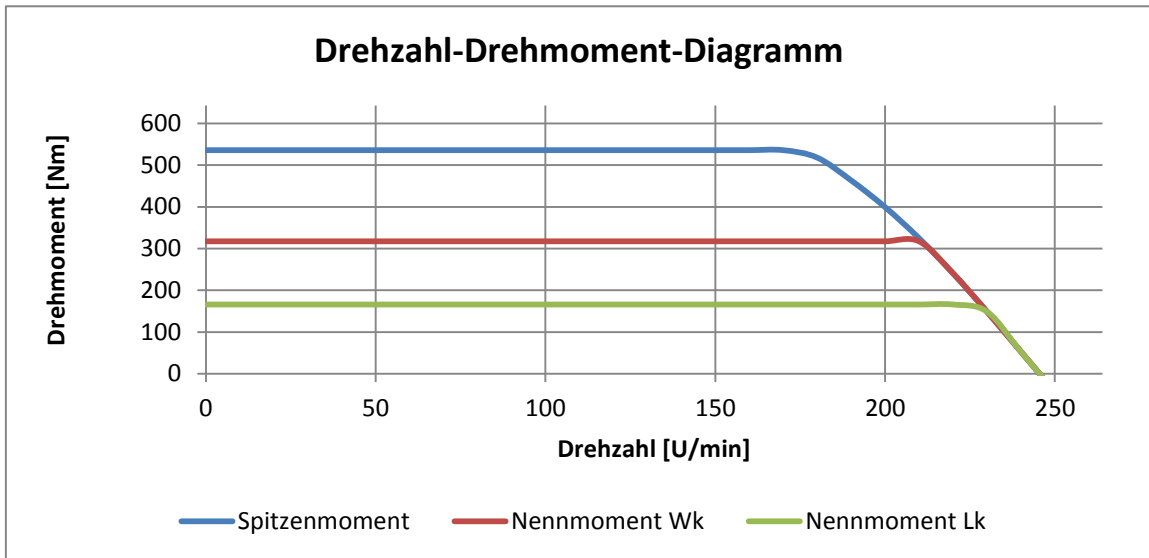
Daten bei Spitzenlast

Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	536
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	26,5
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	170
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	9539
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	4498

Daten

Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A	25,066
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	15,405
		V _{min} /U _{mdr.}	1,613
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	8,495
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	240
max. Frequenz	f _{max}	Hz	100
Zwischenkreisspannung	U _{zk}	V	560
∅ Widerstand pro Phase	R _{Ph20}	Ω	2,104
∅ Induktivität pro Phase	L _{Ph}	mH	17,792
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	8,46
Polpaarzahl	n		25
Drehmasse Rotor	J	kgm ²	0,1627
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	17,9
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	298
Statorinnendurchmesser	d _i	mm	218
Eisenlänge	l	mm	50
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	166
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	6,6
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	220
Nominal Power	P _{NomAC}	W	3822
Power Dissipation	P _{DAC}	W	381
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	117
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	4,7

Rated Data Water cooled			
Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	317
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	13,2
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	210
Nominal Power	P _{NomWC}	W	6980
Power Dissipation	P _{dWC}	W	1205
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	224
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	9,4

Peak Data			
Peak Torque	T _{Peak}	Nm	536
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	26,5
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	170
Peak Power	P _{Peak}	W	9539
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	4498

Data			
Torque Constant	k _t	Nm/A	25,066
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad V _{min} /turn	15,405 1,613
Motor Constant	k _m	Nm/√W	8,495
max. Speed	n _{max}	rpm	240
max. Frequency	f _{max}	Hz	100
DC Bus Voltage	U _{DC}	V	560
∅ Resistance per Phase	R _{Ph20}	Ω	2,104
∅ Inductance per Phase	L _{Ph}	mH	17,792
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	8,46
Number of Polepairs	n		25
Rotor Inertia	J	kgm ²	0,1627
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	17,9
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	298
Inner Stator Diameter	d _I	mm	218
Length of Stator	l	mm	50
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



