

Projektnummer: ---

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

Nenndaten Luftkühlung

Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	332
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	13,3
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	230
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	7999
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	698
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	235
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	9,4

Nenndaten Wasserkühlung

Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	636
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	26,5
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	210
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	13986
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	2097
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	450
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	18,7

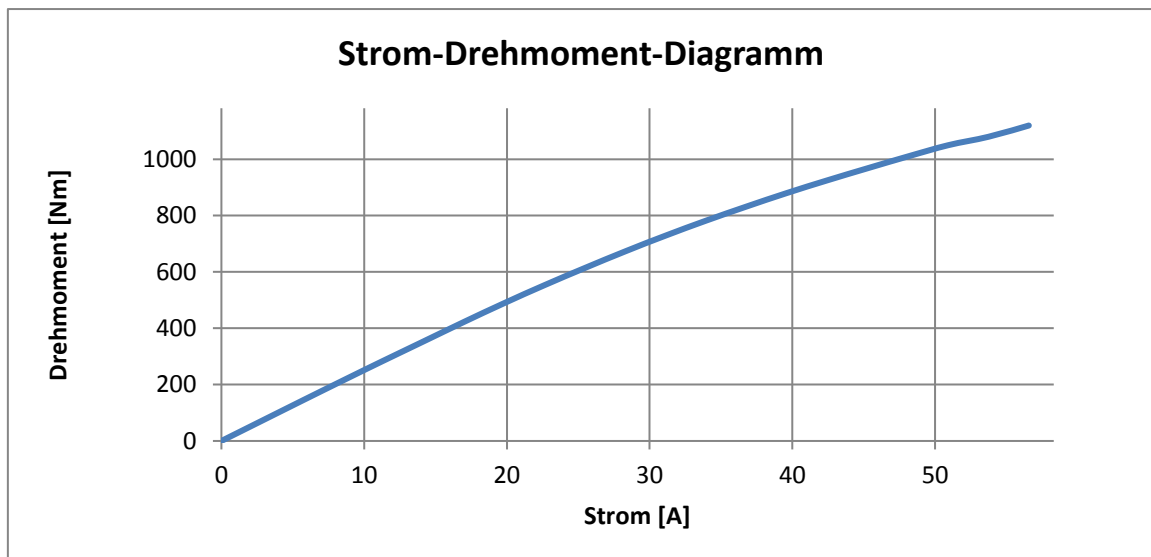
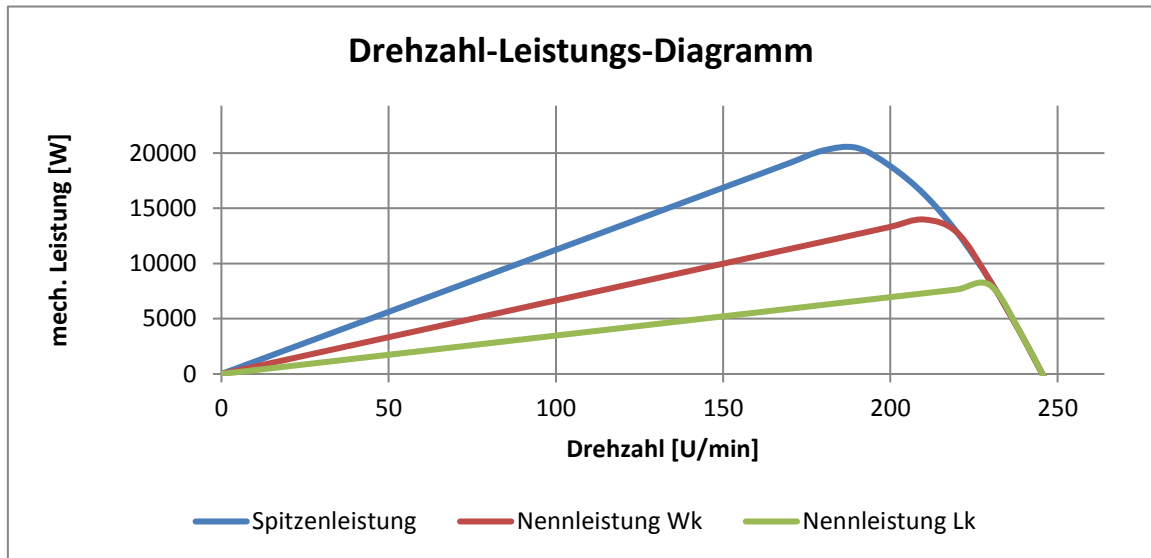
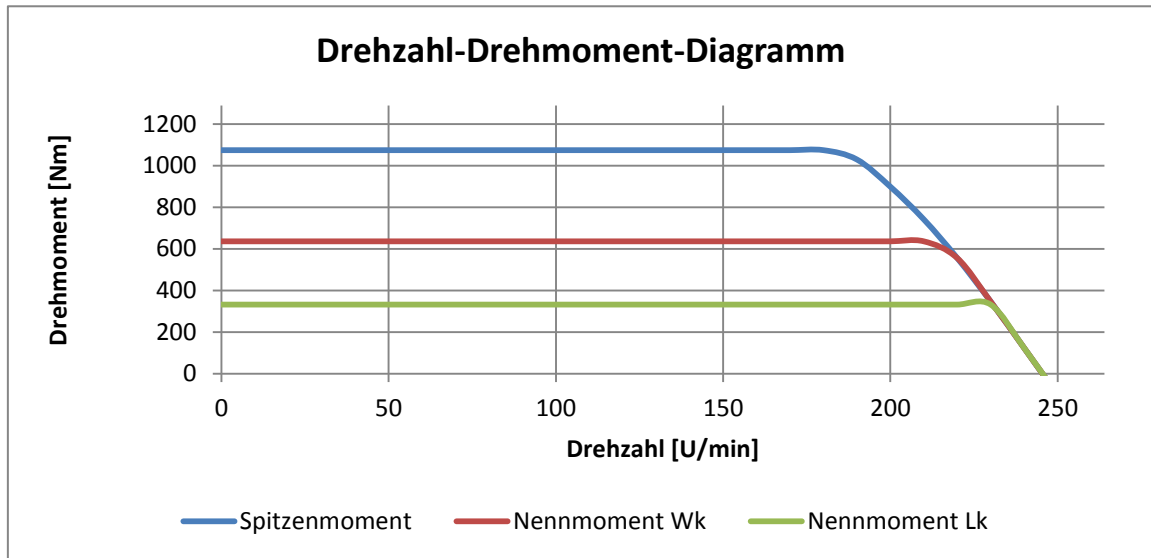
Daten bei Spitzenlast

Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	1074
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	53
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	180
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	20242
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	7759

Daten

Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A	25,061
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	15,405
		V _{min} /U _{mdr.}	1,613
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	12,576
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	240
max. Frequenz	f _{max}	Hz	100
Zwischenkreisspannung	U _{zk}	V	560
Ø Widerstand pro Phase	R _{Ph20}	Ω	0,901
Ø Induktivität pro Phase	L _{Ph}	mH	8,781
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	9,74
Polpaarzahl	n		25
Drehmasse Rotor	J	kgm ²	0,3254
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	34,7
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	298
Statorinnendurchmesser	d _i	mm	218
Eisenlänge	l	mm	100
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	332
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	13,3
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	230
Nominal Power	P _{NomAC}	W	7999
Power Dissipation	P _{DAC}	W	698
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	235
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	9,4

Rated Data Water cooled			
Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	636
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	26,5
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	210
Nominal Power	P _{NomWC}	W	13986
Power Dissipation	P _{dWC}	W	2097
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	450
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	18,7

Peak Data			
Peak Torque	T _{Peak}	Nm	1074
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	53
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	180
Peak Power	P _{Peak}	W	20242
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	7759

Data			
Torque Constant	k _t	Nm/A	25,061
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad V _{min} /turn	15,405 1,613
Motor Constant	k _m	Nm/√W	12,576
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	0,901
∅ Inductance per Phase	L _{Ph}	mH	8,781
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	9,74
Number of Polepairs	n		25
Rotor Inertia	J	kgm ²	0,3254
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	34,7
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	298
Inner Stator Diameter	d _I	mm	218
Length of Stator	l	mm	100
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



