

Projektnummer: ---

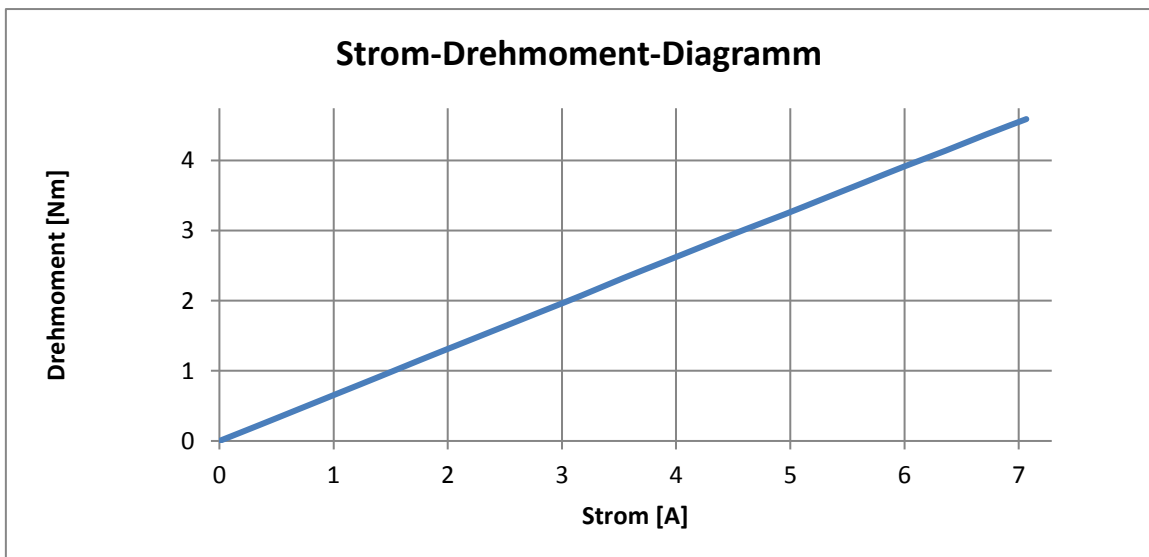
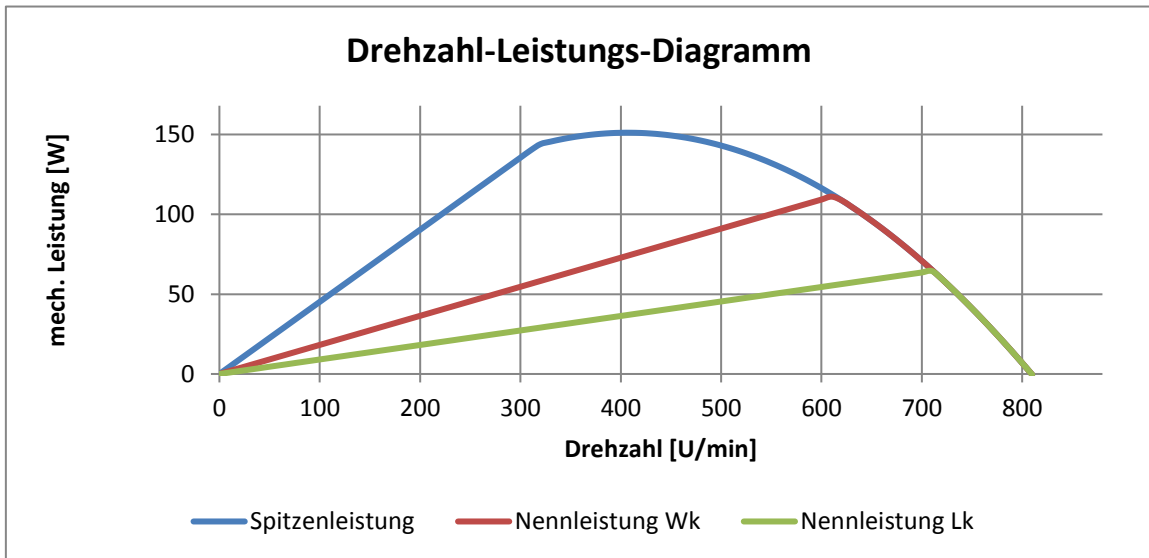
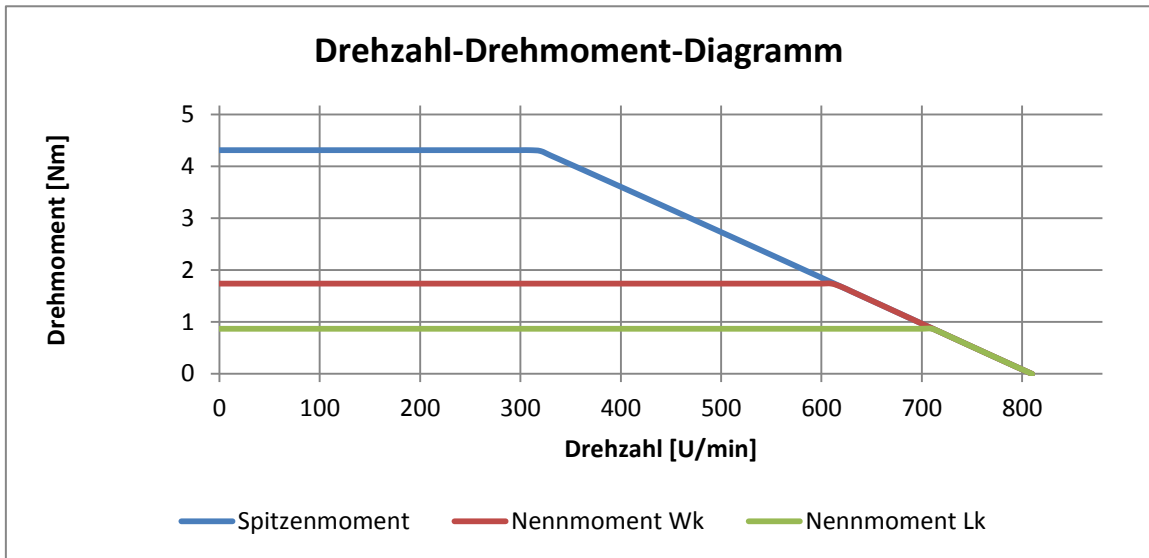
	<b>Zeichen</b>	<b>Einheit</b>	<b>Wert</b>
<b>Nenndaten Luftkühlung</b>			
Nennmoment	M <sub>NennLk</sub>	Nm	0,9
Nennstrom	I <sub>NennLk</sub>	A <sub>eff</sub>	1,3
Nenn Drehzahl	n <sub>NennLk</sub>	U/min	710
abgegebene Wellenleistung	P <sub>NennLk</sub>	W	64
Verlustleistung	P <sub>VNennLk</sub>	W	12,2
Stillstands-/ Haltemoment	M <sub>HaltLk</sub>	Nm	0,6
Stillstands-/ Haltestrom	I <sub>HaltLk</sub>	A <sub>eff</sub>	0,9

<b>Nenndaten Wasserkühlung</b>			
Nennmoment	M <sub>NennWk</sub>	Nm	1,7
Nennstrom	I <sub>NennWk</sub>	A <sub>eff</sub>	2,7
Nenn Drehzahl	n <sub>NennWk</sub>	U/min	610
abgegebene Wellenleistung	P <sub>NennWk</sub>	W	111
Verlustleistung	P <sub>VNennWk</sub>	W	36,1
Stillstands-/ Haltemoment	M <sub>HaltWk</sub>	Nm	1,2
Stillstands-/ Haltestrom	I <sub>HaltWk</sub>	A <sub>eff</sub>	1,9

<b>Daten bei Spitzenlast</b>			
Spitzenmoment	M <sub>Peak</sub>	Nm	4,3
Spitzenstrom	I <sub>Peak</sub>	A <sub>eff</sub>	6,6
Drehzahl bei Spitzenmoment	n <sub>Peak</sub>	U/min	310
abgegebene Wellenleistung	P <sub>Peak</sub>	W	140
Verlustleistung	P <sub>VPeak</sub>	W	206

<b>Daten</b>			
Drehmomentkonstante	k <sub>t</sub>	Nm/A	0,654
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k <sub>e</sub>	Vs/rad	0,400
		V <sub>min</sub> /U <sub>mdr.</sub>	0,042
Motorkonstante	k <sub>m</sub>	Nm/VW	0,248
Leerlaufdrehzahl	n <sub>Leer</sub>	U/min	800
max. Frequenz	f <sub>max</sub>	Hz	107
Zwischenkreisspannung	U <sub>zk</sub>	V	48
Ø Widerstand pro Phase	R <sub>Ph20</sub>	Ω	1,555
Ø Induktivität pro Phase	L <sub>Ph</sub>	mH	1,520
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	0,98
Polpaarzahl	n		8
Drehmasse Rotor	J	kgm <sup>2</sup>	0,372*10 <sup>-3</sup>
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	0,8
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d <sub>A</sub>	mm	50
Statorinnendurchmesser	d <sub>i</sub>	mm	24
Eisenlänge	l	mm	40
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
<b>Rated Data free Air Convection</b>			
Nominal Torque	T <sub>NomAC</sub>	Nm	0,9
Nominal Current	I <sub>NomAC</sub>	A <sub>rms</sub>	1,3
Nominal Speed	n <sub>NomAC</sub>	rpm	710
Nominal Power	P <sub>NomAC</sub>	W	64
Power Dissipation	P <sub>DAC</sub>	W	12,2
Holding Torque	T <sub>HAC</sub>	Nm	0,6
Holding Current	I <sub>HAC</sub>	A <sub>rms</sub>	0,9

**Rated Data Water cooled**

Nominal Torque	T <sub>NomWC</sub>	Nm	1,7
Nominal Current	I <sub>NomWC</sub>	A <sub>rms</sub>	2,7
Nominal Speed	n <sub>NomWC</sub>	rpm	610
Nominal Power	P <sub>NomWC</sub>	W	111
Power Dissipation	P <sub>dWC</sub>	W	36,1
Holding Torque	T <sub>HWC</sub>	Nm	1,2
Holding Current	I <sub>HWC</sub>	A <sub>rms</sub>	1,9

**Peak Data**

Peak Torque	T <sub>Peak</sub>	Nm	4,3
Peak Current	I <sub>Peak</sub>	A <sub>rms</sub>	6,6
Speed at Peak Torque	n <sub>Peak</sub>	rpm	310
Peak Power	P <sub>Peak</sub>	W	140
Power Dissipation	P <sub>DPeak</sub>	W	206

**Data**

Torque Constant	k <sub>t</sub>	Nm/A	0,654
BEMF Constant (Phase - Phase)	k <sub>e</sub>	Vs/rad	0,400
Motor Constant	k <sub>m</sub>	Nm/√W	0,248
max. Speed	n <sub>max</sub>	rpm	800
max. Frequency	f <sub>max</sub>	Hz	107
DC Bus Voltage	U <sub>DC</sub>	V	48
∅ Resistance per Phase	R <sub>Ph20</sub>	Ω	1,555
∅ Inductance per Phase	L <sub>Ph</sub>	mH	1,520
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	0,98
Number of Polepairs	n		8
Rotor Inertia	J	kgm <sup>2</sup>	0,372*10 <sup>-3</sup>
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	0,8
Outer Stator Diameter w/o Housing	d <sub>A</sub>	mm	50
Inner Stator Diameter	d <sub>I</sub>	mm	24
Length of Stator	l	mm	40
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:

22.07.2014



