

Projektnummer: ---

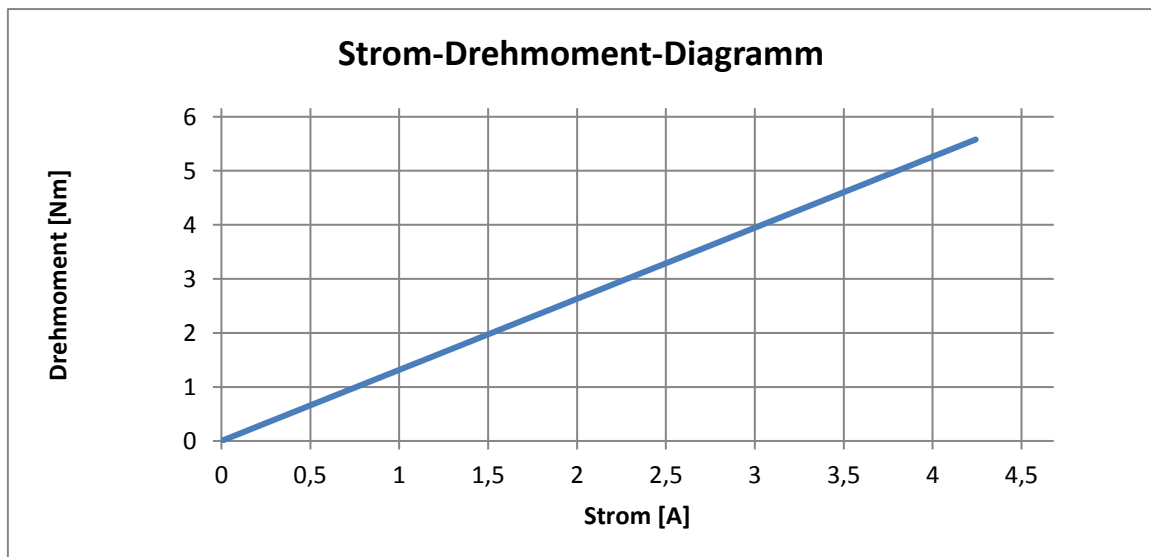
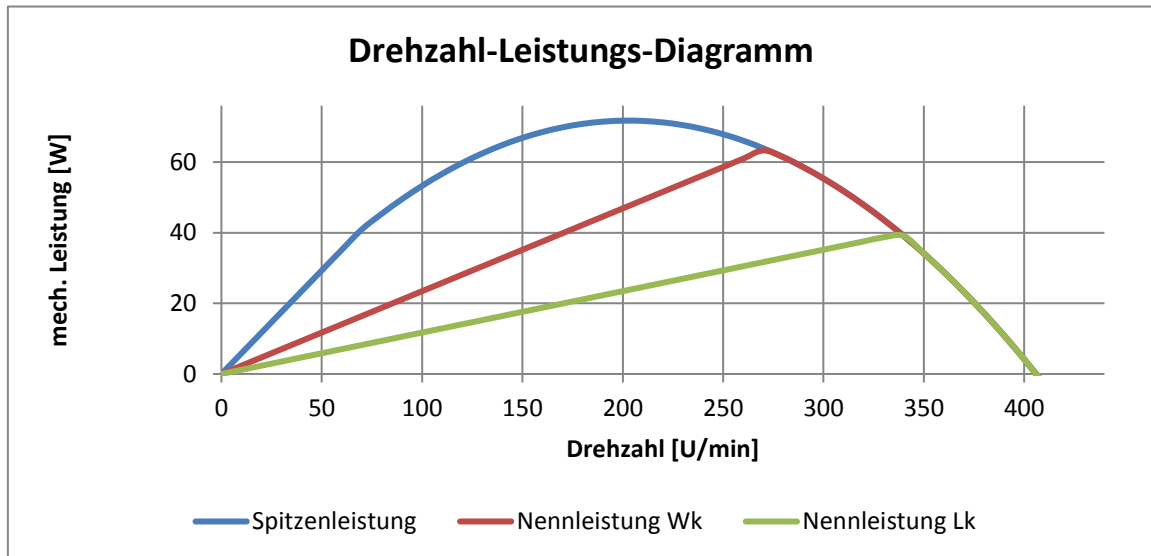
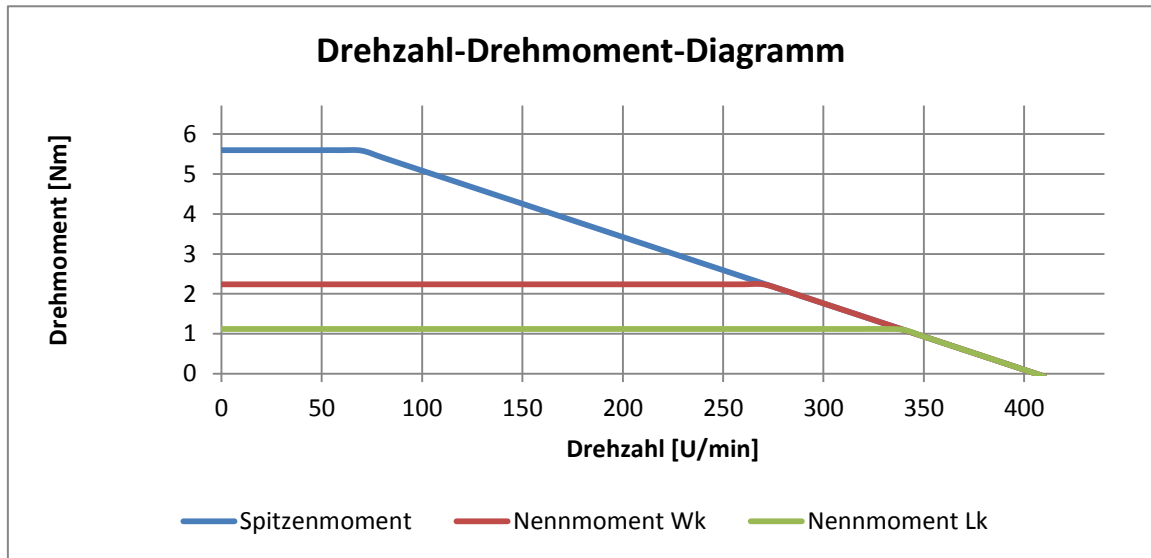
	Zeichen	Einheit	Wert
Nenndaten Luftkühlung			
Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	1,1
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	0,9
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	330
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	38,7
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	9,1
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	0,8
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	0,6

Nenndaten Wasserkühlung			
Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	2,2
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	1,7
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	270
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	63
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	30,2
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	1,6
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	1,2

Daten bei Spitzenlast			
Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	5,6
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	4,3
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	60
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	35,2
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	180

Daten			
Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A	1,316
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	0,798
		V _{min} /U _{mdr.}	0,084
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	0,372
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	400
max. Frequenz	f _{max}	Hz	100
Zwischenkreisspannung	U _{zk}	V	48
Ø Widerstand pro Phase	R _{Ph20}	Ω	3,307
Ø Induktivität pro Phase	L _{Ph}	mH	3,131
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	0,95
Polpaarzahl	n		15
Drehmasse Rotor	J	kgm ²	0,371*10 ⁻³
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	0,6
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	82,8
Statorinnendurchmesser	d _i	mm	57
Eisenlänge	l	mm	20
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	1,1
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	0,9
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	330
Nominal Power	P _{NomAC}	W	38,7
Power Dissipation	P _{DAC}	W	9,1
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	0,8
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	0,6

Rated Data Water cooled			
Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	2,2
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	1,7
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	270
Nominal Power	P _{NomWC}	W	63
Power Dissipation	P _{dWC}	W	30,2
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	1,6
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	1,2

Peak Data			
Peak Torque	T _{Peak}	Nm	5,6
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	4,3
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	60
Peak Power	P _{Peak}	W	35,2
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	180

Data			
Torque Constant	k _t	Nm/A	1,316
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad V _{min} /turn	0,798 0,084
Motor Constant	k _m	Nm/√W	0,372
max. Speed	n _{max}	rpm	400
max. Frequency	f _{max}	Hz	100
DC Bus Voltage	U _{DC}	V	48
∅ Resistance per Phase	R _{Ph20}	Ω	3,307
∅ Inductance per Phase	L _{Ph}	mH	3,131
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	0,95
Number of Polepairs	n		15
Rotor Inertia	J	kgm ²	0,371*10 ⁻³
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	0,6
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	82,8
Inner Stator Diameter	d _I	mm	57
Length of Stator	l	mm	20
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



