

Projektnummer: ---

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

Nenndaten Luftkühlung

Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	5,8
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	0,7
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	350
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	212
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	37,5
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	4,1
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	0,5

Nenndaten Wasserkühlung

Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	11,6
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	1,3
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	300
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	363
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	126
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	8,2
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	0,9

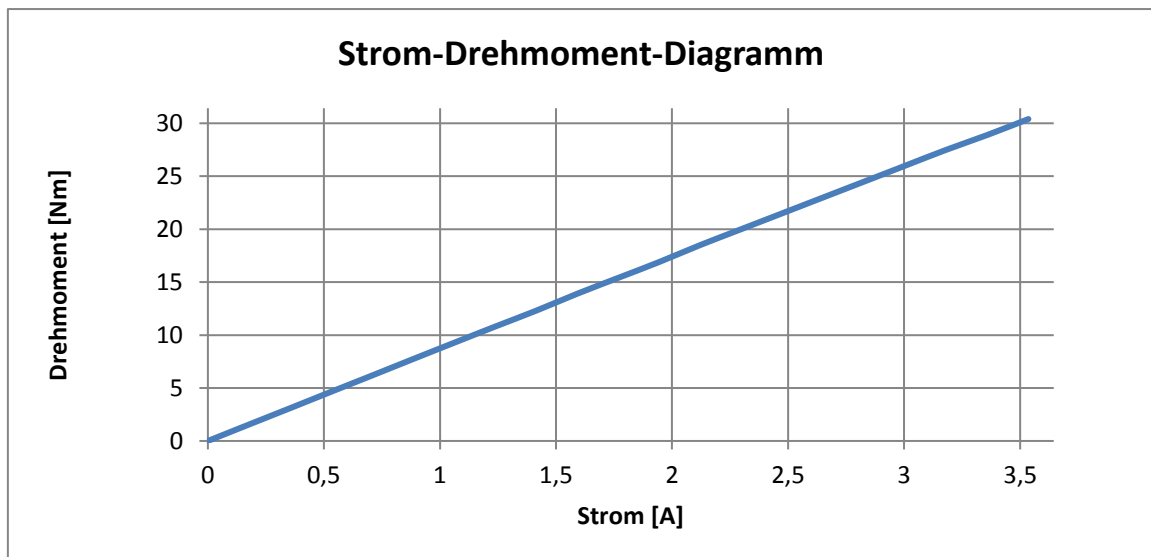
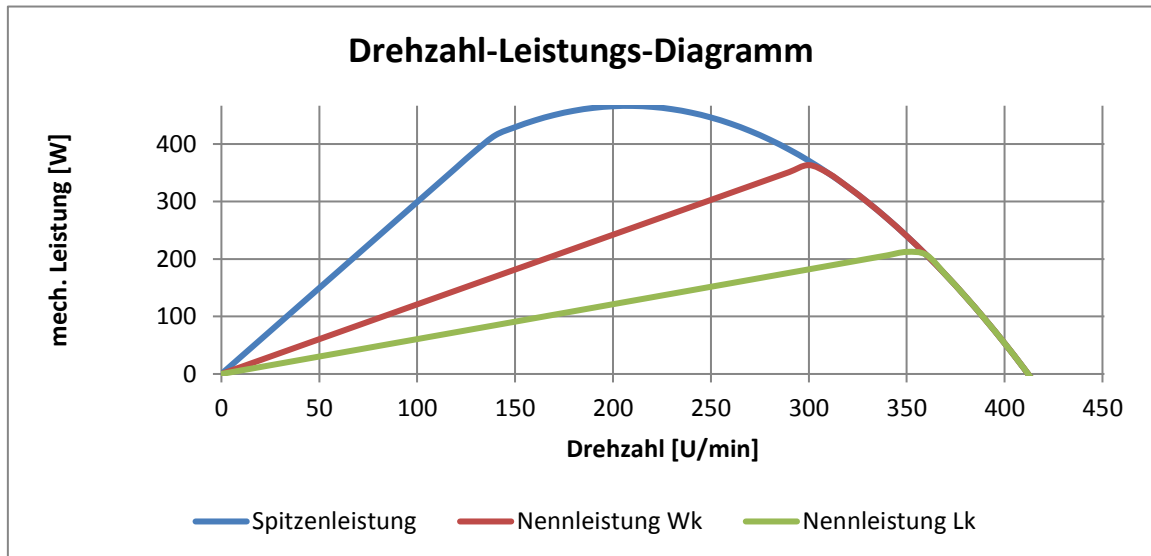
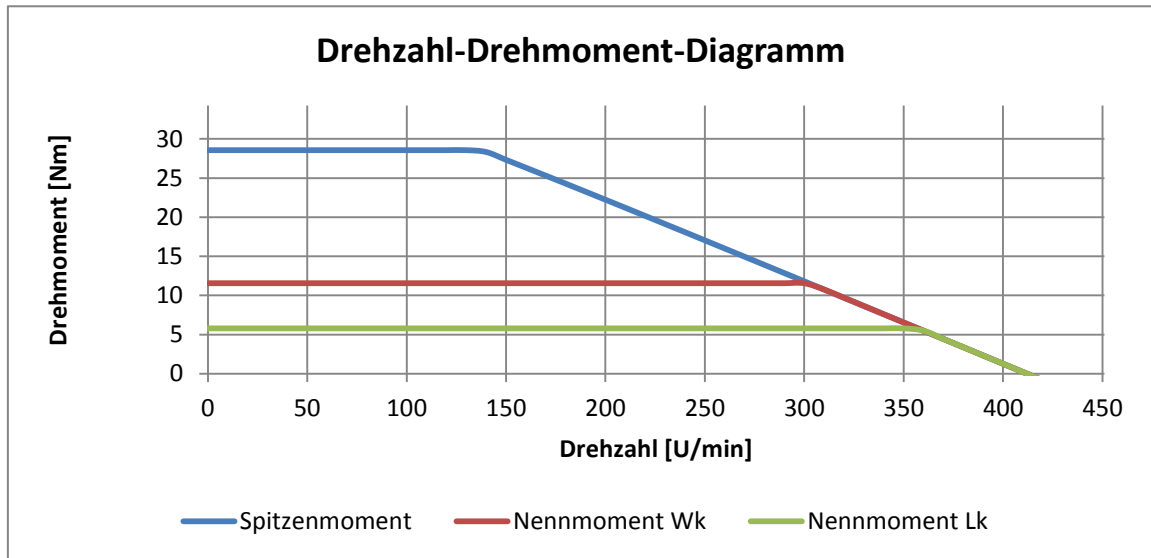
Daten bei Spitzenlast

Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	28,6
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	3,3
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	130
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	389
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	751

Daten

Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A	8,742
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	5,244
		V _{min} /U _{mdr.}	0,549
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	0,946
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	410
max. Frequenz	f _{max}	Hz	96
Zwischenkreisspannung	U _{zk}	V	320
∅ Widerstand pro Phase	R _{Ph20}	Ω	22,737
∅ Induktivität pro Phase	L _{Ph}	mH	56,588
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	2,49
Polpaarzahl	n		14
Drehmasse Rotor	J	kgm ²	0,433*10 ⁻²
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	2,1
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	124
Statorinnendurchmesser	d _i	mm	84
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	5,8
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	0,7
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	350
Nominal Power	P _{NomAC}	W	212
Power Dissipation	P _{DAC}	W	37,5
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	4,1
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	0,5

Rated Data Water cooled			
Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	11,6
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	1,3
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	300
Nominal Power	P _{NomWC}	W	363
Power Dissipation	P _{dWC}	W	126
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	8,2
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	0,9

Peak Data			
Peak Torque	T _{Peak}	Nm	28,6
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	3,3
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	130
Peak Power	P _{Peak}	W	389
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	751

Data			
Torque Constant	k _t	Nm/A	8,742
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	5,244
		V _{min} /turn	0,549
Motor Constant	k _m	Nm/√W	0,946
max. Speed	n _{max}	rpm	410
max. Frequency	f _{max}	Hz	96
DC Bus Voltage	U _{DC}	V	320
∅ Resistance per Phase	R _{Ph20}	Ω	22,737
∅ Inductance per Phase	L _{Ph}	mH	56,588
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	2,49
Number of Polepairs	n		14
Rotor Inertia	J	kgm ²	0,433*10 ⁻²
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	2,1
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	124
Inner Stator Diameter	d _I	mm	84
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



