

Projektnummer: ---

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

Nenndaten Luftkühlung

Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	34,1
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	1,7
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	270
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	965
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	131
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	24,1
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	1,2

Nenndaten Wasserkühlung

Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	66
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	3,4
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	240
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	1663
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	437
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	46,8
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	2,4

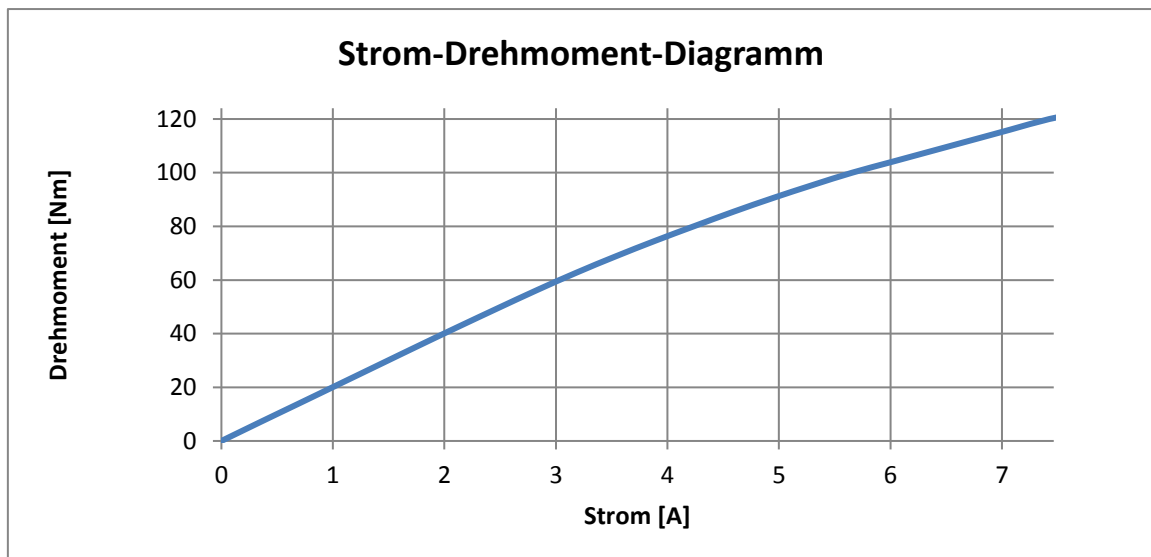
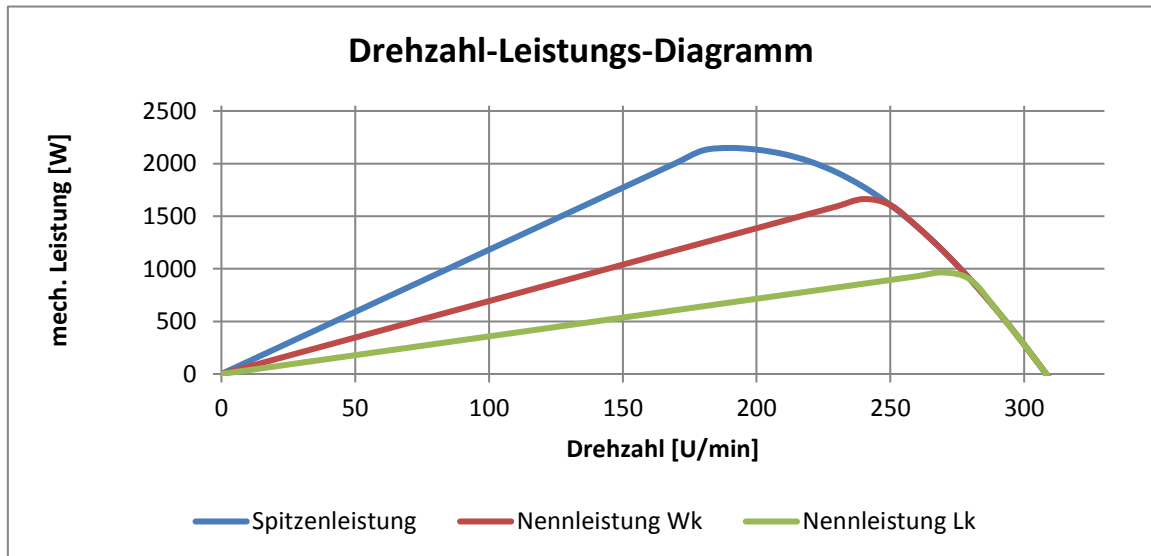
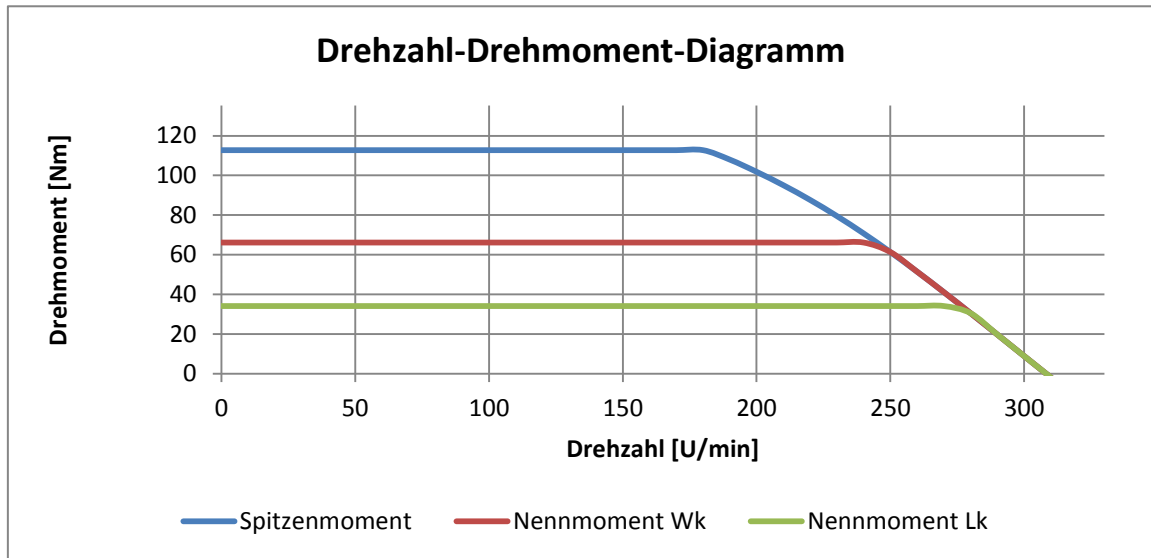
Daten bei Spitzenlast

Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	113
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	6,8
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	180
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	2125
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	1671

Daten

Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A	20,120
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	12,267
		V _{min} /U _{mdr.}	1,285
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	2,984
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	300
max. Frequenz	f _{max}	Hz	105
Zwischenkreisspannung	U _{zk}	V	560
Ø Widerstand pro Phase	R _{Ph20}	Ω	11,980
Ø Induktivität pro Phase	L _{Ph}	mH	74,636
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	6,23
Polpaarzahl	n		21
Drehmasse Rotor	J	kgm ²	0,0125
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	4,6
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	204,04
Statorinnendurchmesser	d _i	mm	134
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	34,1
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	1,7
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	270
Nominal Power	P _{NomAC}	W	965
Power Dissipation	P _{DAC}	W	131
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	24,1
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	1,2

Rated Data Water cooled			
Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	66
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	3,4
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	240
Nominal Power	P _{NomWC}	W	1663
Power Dissipation	P _{dWC}	W	437
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	46,8
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	2,4

Peak Data			
Peak Torque	T _{Peak}	Nm	113
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	6,8
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	180
Peak Power	P _{Peak}	W	2125
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	1671

Data			
Torque Constant	k _t	Nm/A	20,120
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad V _{min} /turn	12,267 1,285
Motor Constant	k _m	Nm/√W	2,984
max. Speed	n _{max}	rpm	300
max. Frequency	f _{max}	Hz	105
DC Bus Voltage	U _{DC}	V	560
∅ Resistance per Phase	R _{Ph20}	Ω	11,980
∅ Inductance per Phase	L _{Ph}	mH	74,636
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	6,23
Number of Polepairs	n		21
Rotor Inertia	J	kgm ²	0,0125
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	4,6
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	204,04
Inner Stator Diameter	d _I	mm	134
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



