

Projektnummer: ---

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

Nenndaten Luftkühlung

Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	486
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	19,1
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	220
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	11201
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	970
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	344
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	13,5

Nenndaten Wasserkühlung

Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	933
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	38,2
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	210
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	20508
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	2921
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	659
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	27

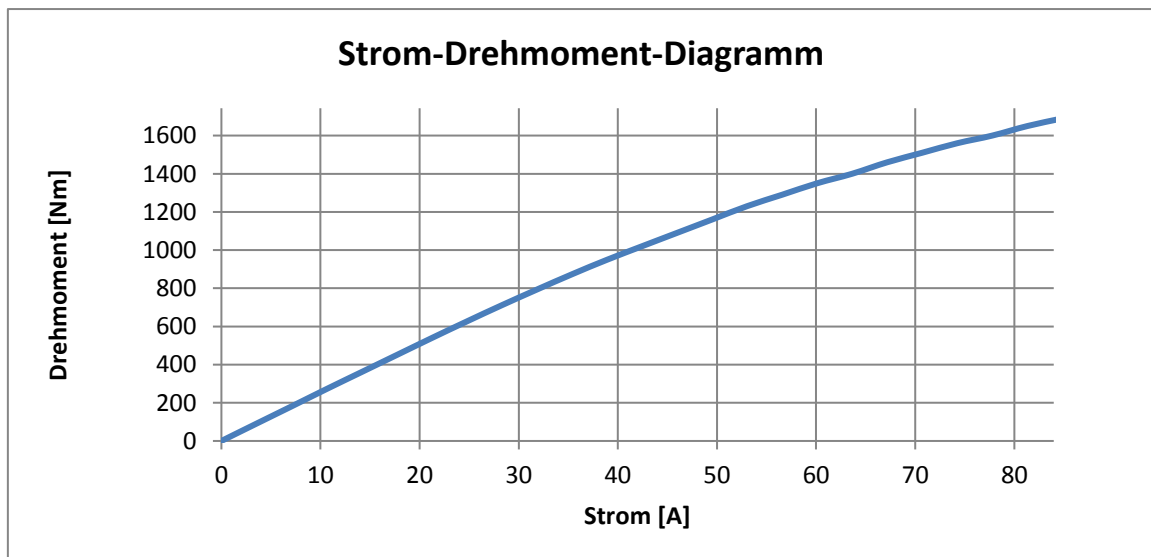
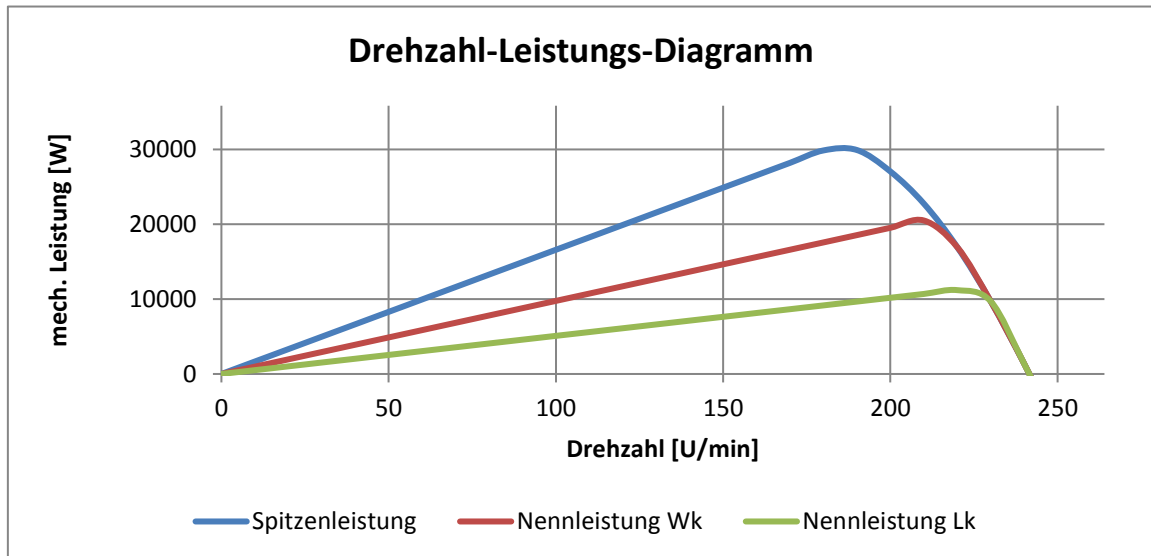
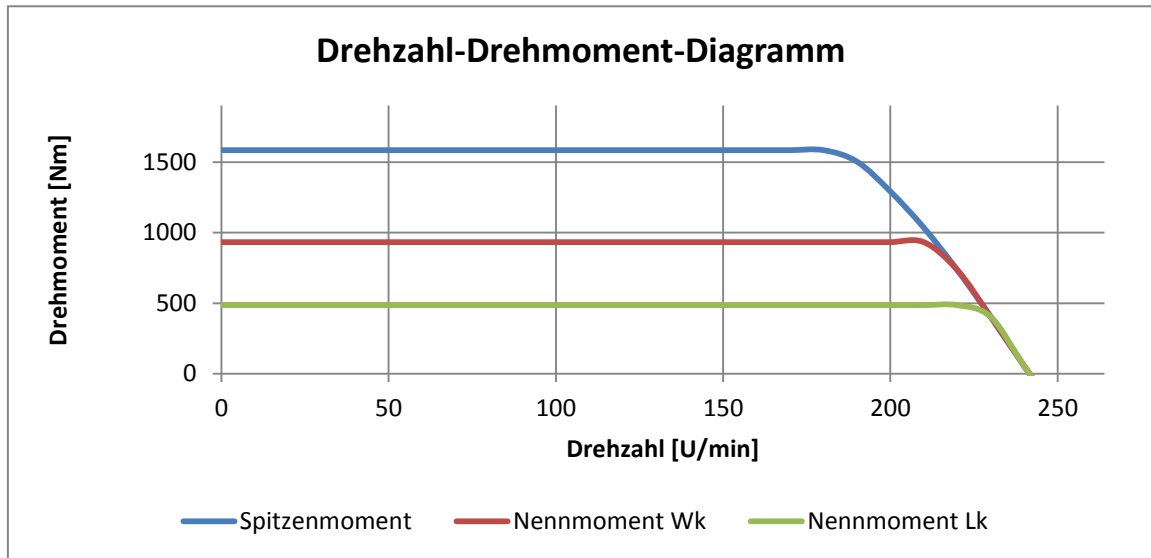
Daten bei Spitzenlast

Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	1585
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	76
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	180
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	29868
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	10743

Daten

Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A	25,476
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	15,654
		V _{min} /U _{mdr.}	1,639
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	15,611
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	240
max. Frequenz	f _{max}	Hz	100
Zwischenkreisspannung	U _{zk}	V	560
Ø Widerstand pro Phase	R _{Ph20}	Ω	0,601
Ø Induktivität pro Phase	L _{Ph}	mH	6,024
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	10,03
Polpaarzahl	n		25
Drehmasse Rotor	J	kgm ²	0,4881
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	51,2
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	298
Statorinnendurchmesser	d _i	mm	218
Eisenlänge	l	mm	150
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	486
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	19,1
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	220
Nominal Power	P _{NomAC}	W	11201
Power Dissipation	P _{DAC}	W	970
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	344
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	13,5

Rated Data Water cooled

Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	933
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	38,2
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	210
Nominal Power	P _{NomWC}	W	20508
Power Dissipation	P _{dWC}	W	2921
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	659
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	27

Peak Data

Peak Torque	T _{Peak}	Nm	1585
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	76
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	180
Peak Power	P _{Peak}	W	29868
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	10743

Data

Torque Constant	k _t	Nm/A	25,476
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	15,654
Motor Constant	k _m	Vmin/turn	1,639
max. Speed	n _{max}	Nm/vW	15,611
max. Frequency	f _{max}	rpm	240
DC Bus Voltage	U _{DC}	Hz	100
∅ Resistance per Phase	R _{Ph20}	V	560
∅ Inductance per Phase	L _{Ph}	Ω	0,601
electr. Time Constant τ=L/R	τ	mH	6,024
Number of Polepairs	n	ms	10,03
Rotor Inertia	J		25
Weight of Motor w/o Housing	m	kgm ²	0,4881
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	kg	51,2
Inner Stator Diameter	d _I	mm	298
Length of Stator	l	mm	218
Winding Connection		mm	150
			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



