

Projektnummer: ---

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

Nenn Daten Luftkühlung

Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	379
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	13,6
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	200
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	7942
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	715
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	268
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	9,6

Nenn Daten Wasserkühlung

Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	746
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	27,1
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	190
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	14837
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	2173
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	527
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	19,2

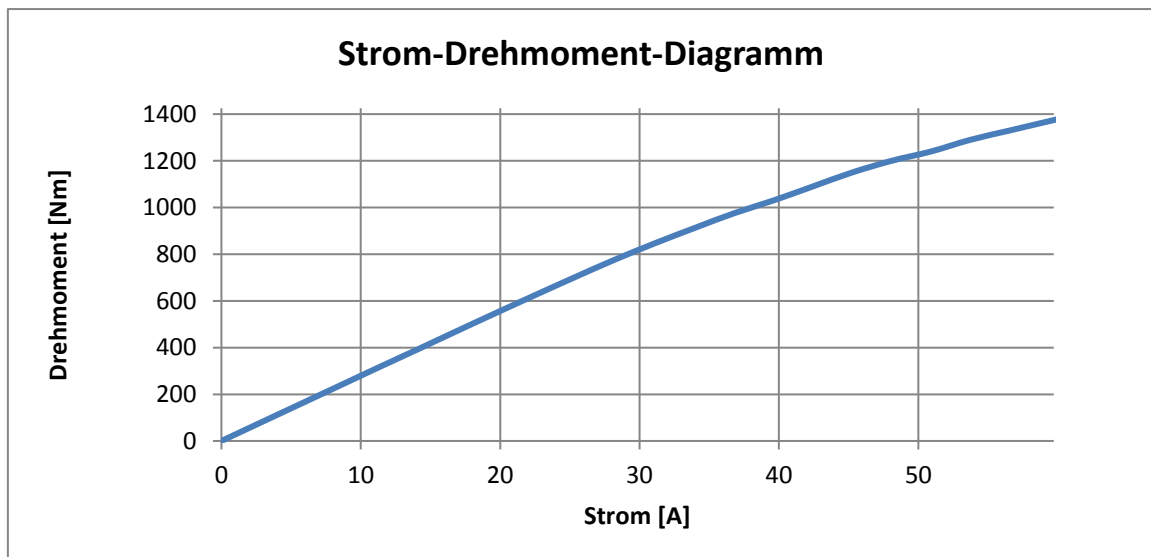
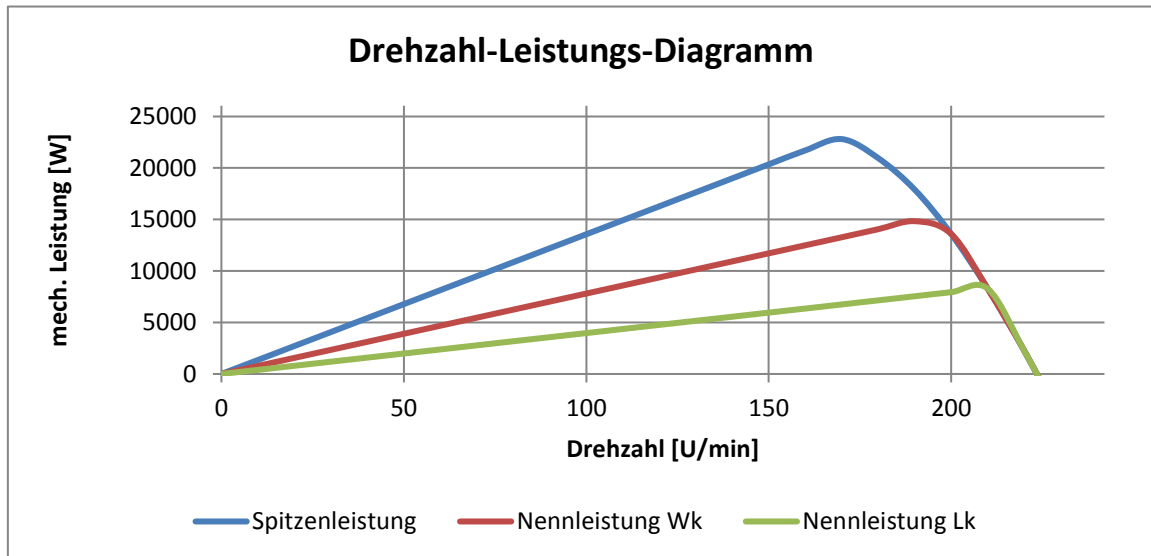
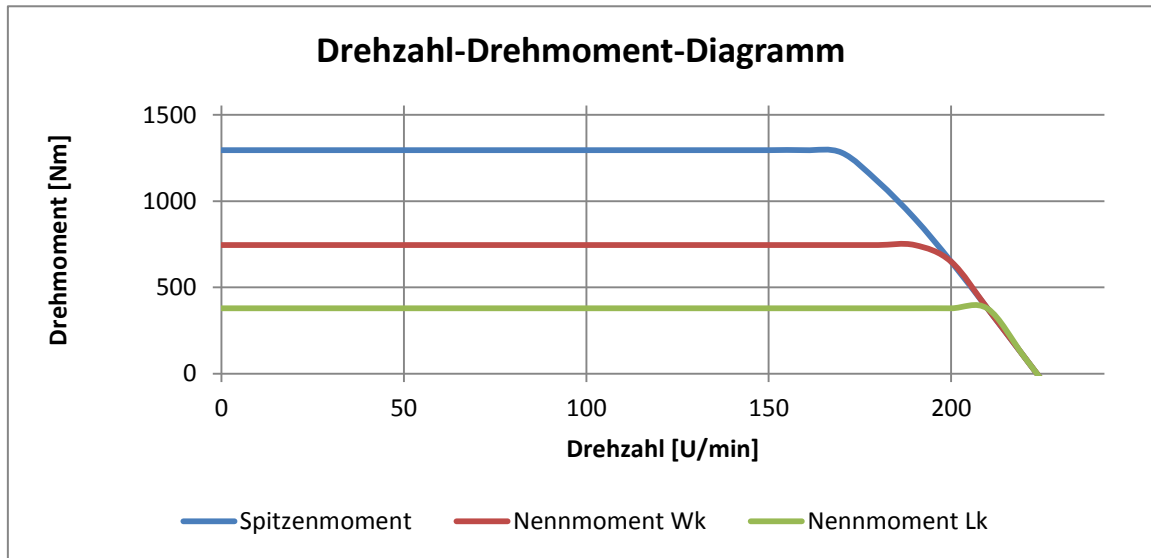
Daten bei Spitzenlast

Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	1296
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	54
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	160
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	21706
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	8024

Daten

Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A	27,943
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	16,916
		V _{min} /U _{mdr.}	1,771
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	14,181
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	220
max. Frequenz	f _{max}	Hz	103
Zwischenkreisspannung	U _{zk}	V	560
Ø Widerstand pro Phase	R _{Ph20}	Ω	0,889
Ø Induktivität pro Phase	L _{Ph}	mH	10,920
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	12,28
Polpaarzahl	n		28
Drehmasse Rotor	J	kgm ²	0,2739
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	34,4
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	330
Statorinnendurchmesser	d _i	mm	250
Eisenlänge	l	mm	100
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	379
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	13,6
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	200
Nominal Power	P _{NomAC}	W	7942
Power Dissipation	P _{DAC}	W	715
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	268
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	9,6

Rated Data Water cooled

Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	746
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	27,1
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	190
Nominal Power	P _{NomWC}	W	14837
Power Dissipation	P _{dWC}	W	2173
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	527
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	19,2

Peak Data

Peak Torque	T _{Peak}	Nm	1296
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	54
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	160
Peak Power	P _{Peak}	W	21706
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	8024

Data

Torque Constant	k _t	Nm/A	27,943
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad V _{min} /turn	16,916 1,771
Motor Constant	k _m	Nm/√W	14,181
max. Speed	n _{max}	rpm	220
max. Frequency	f _{max}	Hz	103
DC Bus Voltage	U _{DC}	V	560
∅ Resistance per Phase	R _{Ph20}	Ω	0,889
∅ Inductance per Phase	L _{Ph}	mH	10,920
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	12,28
Number of Polepairs	n		28
Rotor Inertia	J	kgm ²	0,2739
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	34,4
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	330
Inner Stator Diameter	d _I	mm	250
Length of Stator	l	mm	100
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



