

Projektnummer: ---

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

Nenn Daten Luftkühlung

Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	434
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	13,2
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	170
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	7730
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	706
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	307
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	9,4

Nenn Daten Wasserkühlung

Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	860
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	26,5
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	160
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	14407
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	2156
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	608
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	18,7

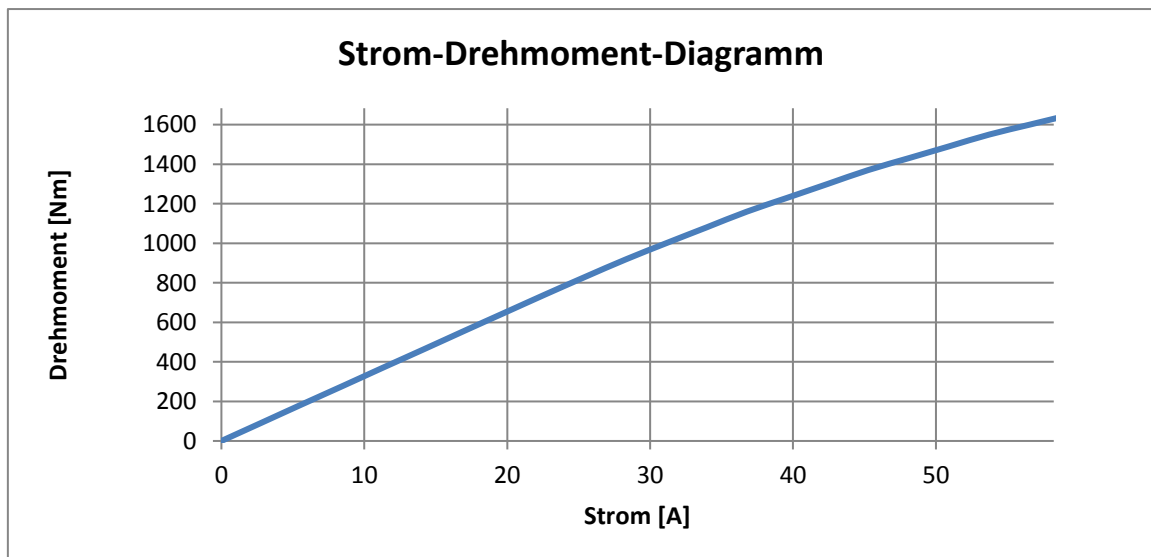
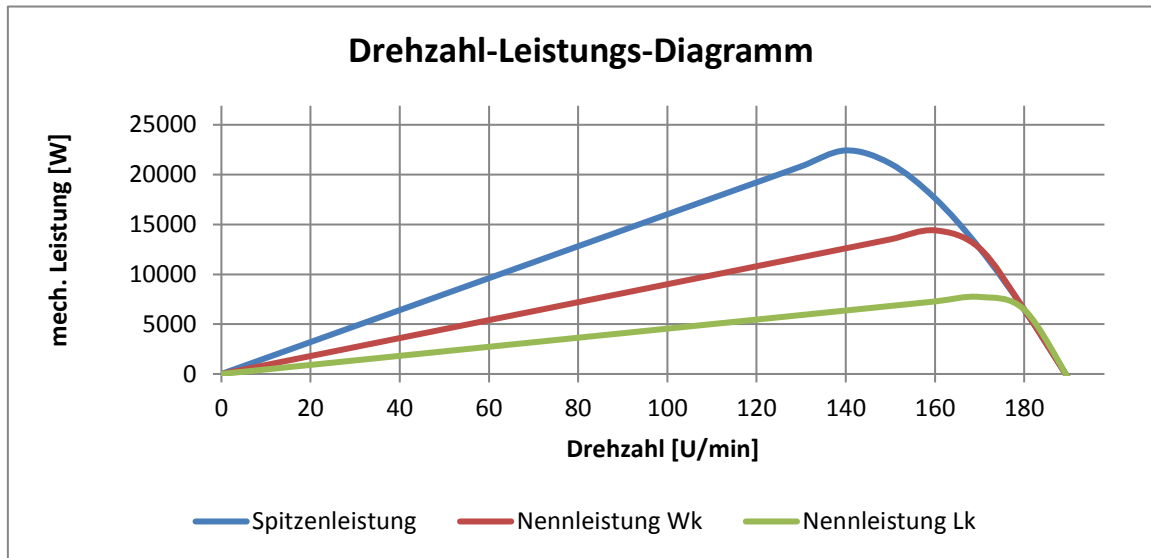
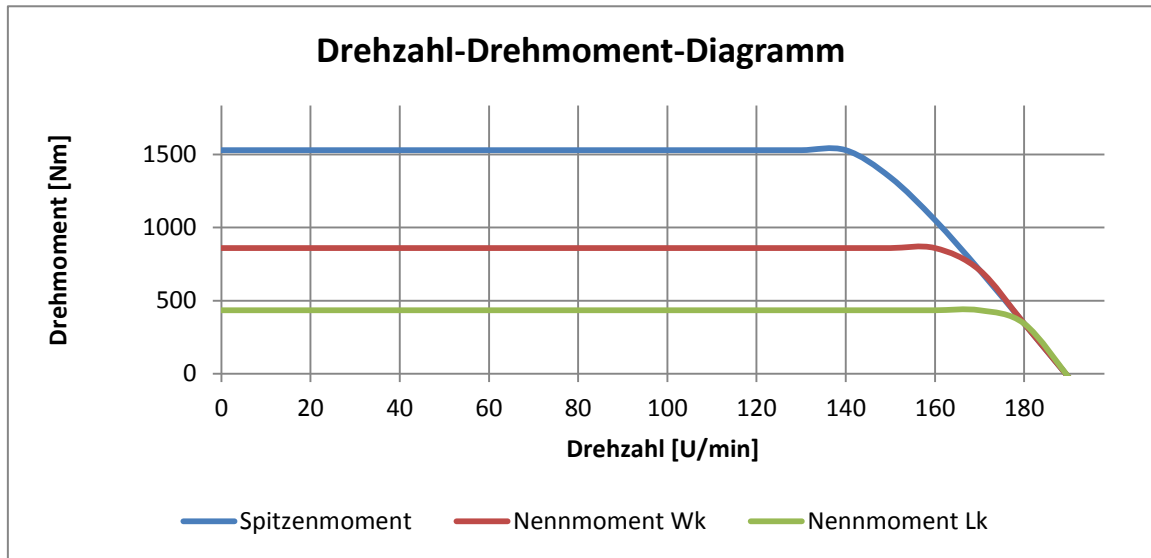
Daten bei Spitzenlast

Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	1530
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	53
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	140
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	22427
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	7995

Daten

Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A	32,806
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	19,974
		V _{min} /U _{mdr.}	2,092
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	16,340
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	180
max. Frequenz	f _{max}	Hz	105
Zwischenkreisspannung	U _{zk}	V	560
Ø Widerstand pro Phase	R _{Ph20}	Ω	0,931
Ø Induktivität pro Phase	L _{Ph}	mH	9,476
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	10,17
Polpaarzahl	n		35
Drehmasse Rotor	J	kgm ²	0,4375
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	40,5
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	360
Statorinnendurchmesser	d _i	mm	280
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	434
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	13,2
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	170
Nominal Power	P _{NomAC}	W	7730
Power Dissipation	P _{DAC}	W	706
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	307
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	9,4

Rated Data Water cooled			
Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	860
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	26,5
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	160
Nominal Power	P _{NomWC}	W	14407
Power Dissipation	P _{dWC}	W	2156
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	608
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	18,7

Peak Data			
Peak Torque	T _{Peak}	Nm	1530
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	53
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	140
Peak Power	P _{Peak}	W	22427
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	7995

Data			
Torque Constant	k _t	Nm/A	32,806
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad V _{min} /turn	19,974 2,092
Motor Constant	k _m	Nm/√W	16,340
max. Speed	n _{max}	rpm	180
max. Frequency	f _{max}	Hz	105
DC Bus Voltage	U _{DC}	V	560
∅ Resistance per Phase	R _{Ph20}	Ω	0,931
∅ Inductance per Phase	L _{Ph}	mH	9,476
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	10,17
Number of Polepairs	n		35
Rotor Inertia	J	kgm ²	0,4375
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	40,5
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	360
Inner Stator Diameter	d _I	mm	280
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



