

Projektnummer: ---

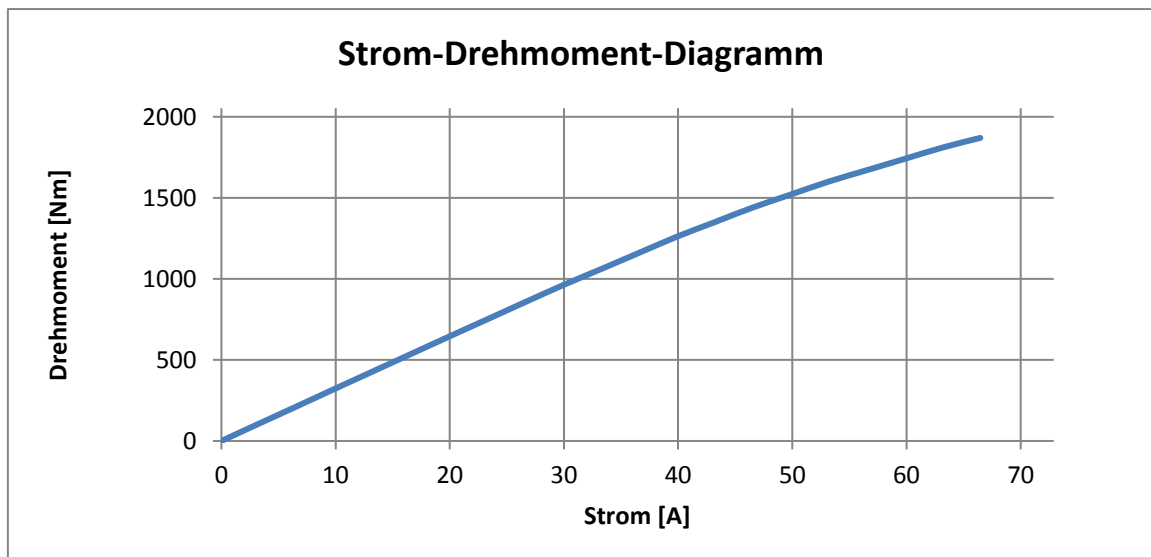
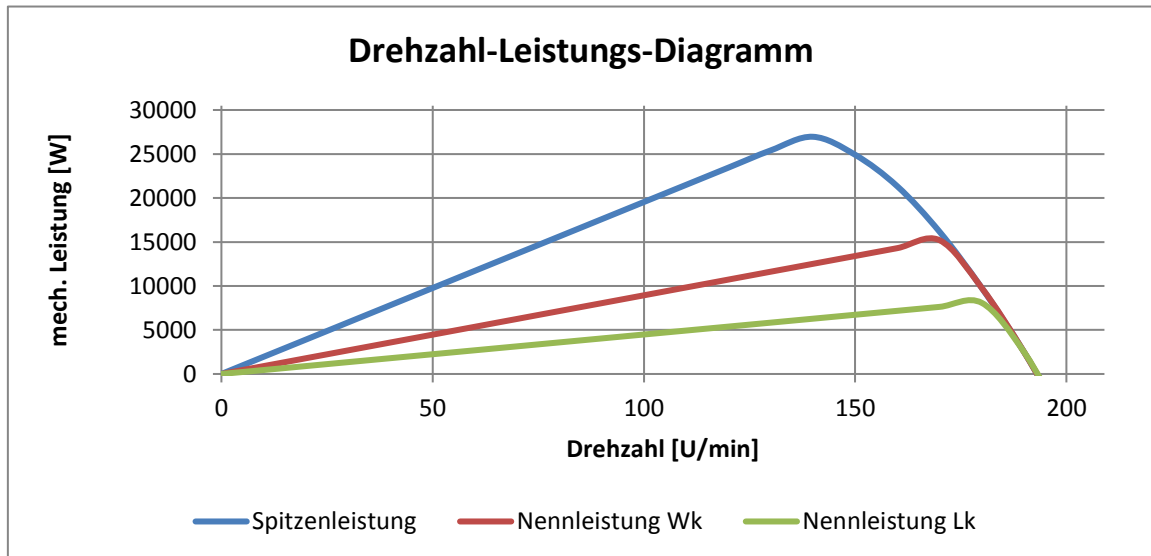
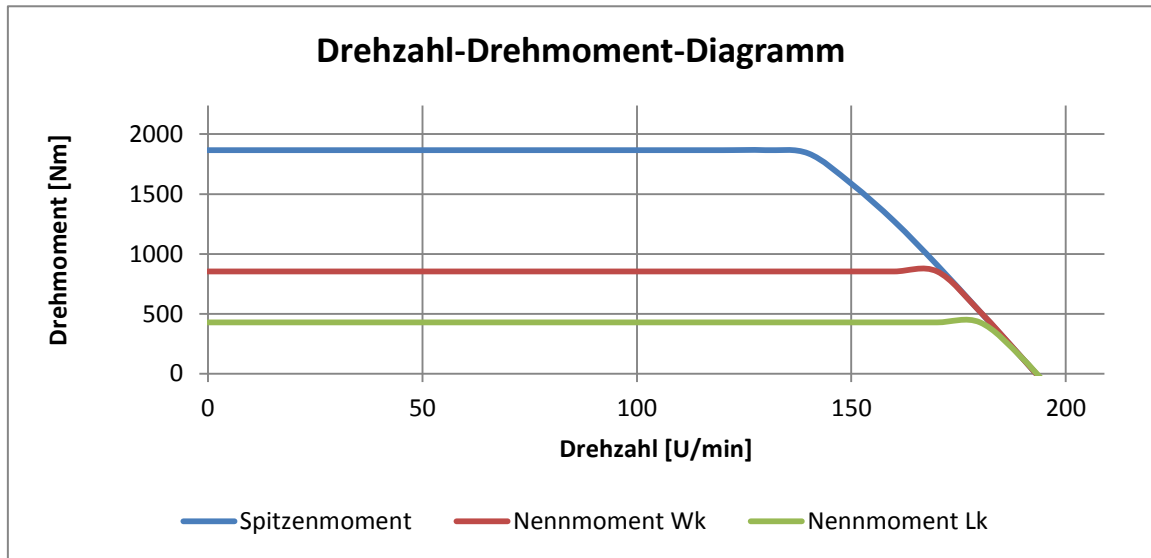
	Zeichen	Einheit	Wert
Nenndaten Luftkühlung			
Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	428
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	13,3
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	180
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	8075
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	657
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	303
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	9,4

Nenndaten Wasserkühlung			
Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	854
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	26,5
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	170
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	15196
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	1969
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	604
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	18,7

Daten bei Spitzenlast			
Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	1866
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	66
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	130
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	25402
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	11207

Daten			
Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A	32,325
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad	19,578
		V _{min} /U _{mdr.}	2,050
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	16,711
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	190
max. Frequenz	f _{max}	Hz	111
Zwischenkreisspannung	U _{Zk}	V	560
∅ Widerstand pro Phase	R _{Ph20}	Ω	0,841
∅ Induktivität pro Phase	L _{Ph}	mH	8,493
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	10,10
Polpaarzahl	n		35
Drehmasse Rotor	J	kgm ²	0,4508
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	37,1
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	410
Statorinnendurchmesser	d _i	mm	325
Eisenlänge	l	mm	75
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	428
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	13,3
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	180
Nominal Power	P _{NomAC}	W	8075
Power Dissipation	P _{DAC}	W	657
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	303
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	9,4

Rated Data Water cooled			
Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	854
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	26,5
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	170
Nominal Power	P _{NomWC}	W	15196
Power Dissipation	P _{dWC}	W	1969
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	604
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	18,7

Peak Data			
Peak Torque	T _{Peak}	Nm	1866
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	66
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	130
Peak Power	P _{Peak}	W	25402
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	11207

Data			
Torque Constant	k _t	Nm/A	32,325
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	Vs/rad V _{min} /turn	19,578 2,050
Motor Constant	k _m	Nm/√W	16,711
max. Speed	n _{max}	rpm	190
max. Frequency	f _{max}	Hz	111
DC Bus Voltage	U _{DC}	V	560
∅ Resistance per Phase	R _{Ph20}	Ω	0,841
∅ Inductance per Phase	L _{Ph}	mH	8,493
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	10,10
Number of Polepairs	n		35
Rotor Inertia	J	kgm ²	0,4508
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	37,1
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	410
Inner Stator Diameter	d _I	mm	325
Length of Stator	l	mm	75
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:

24.07.2014



