

Projektnummer: ---

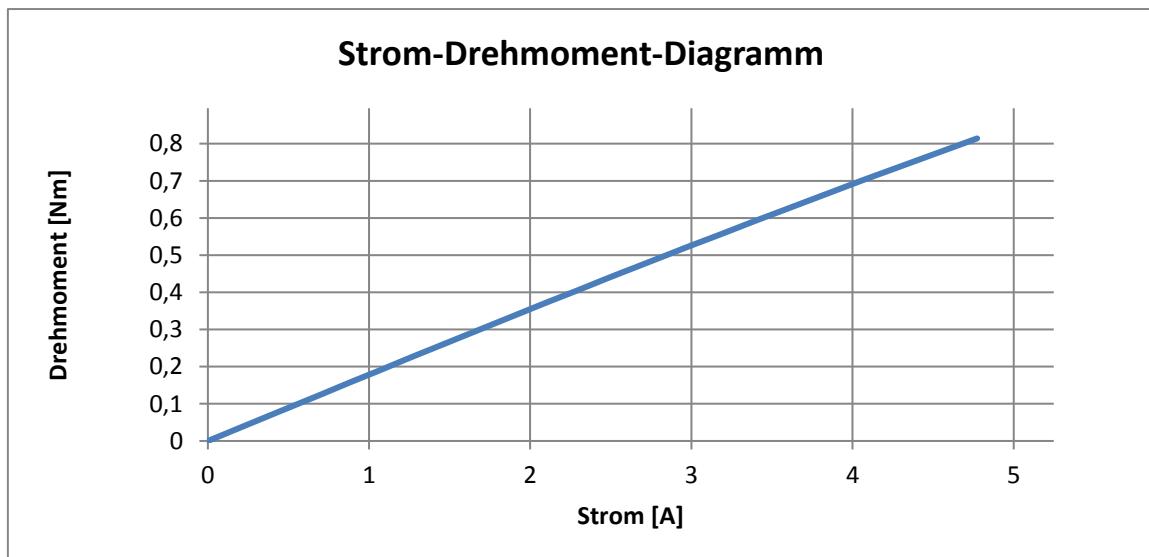
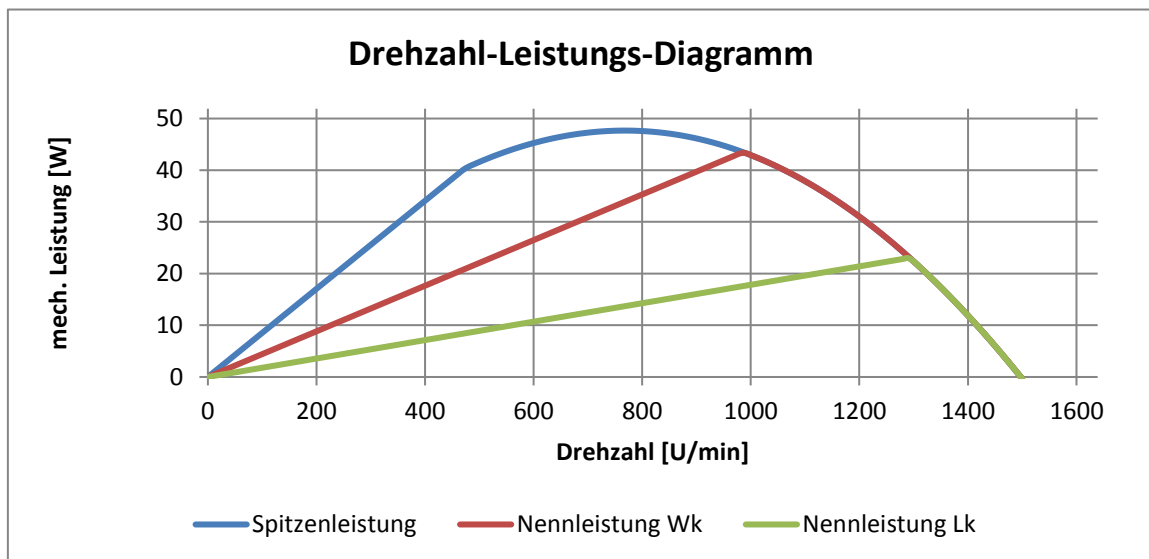
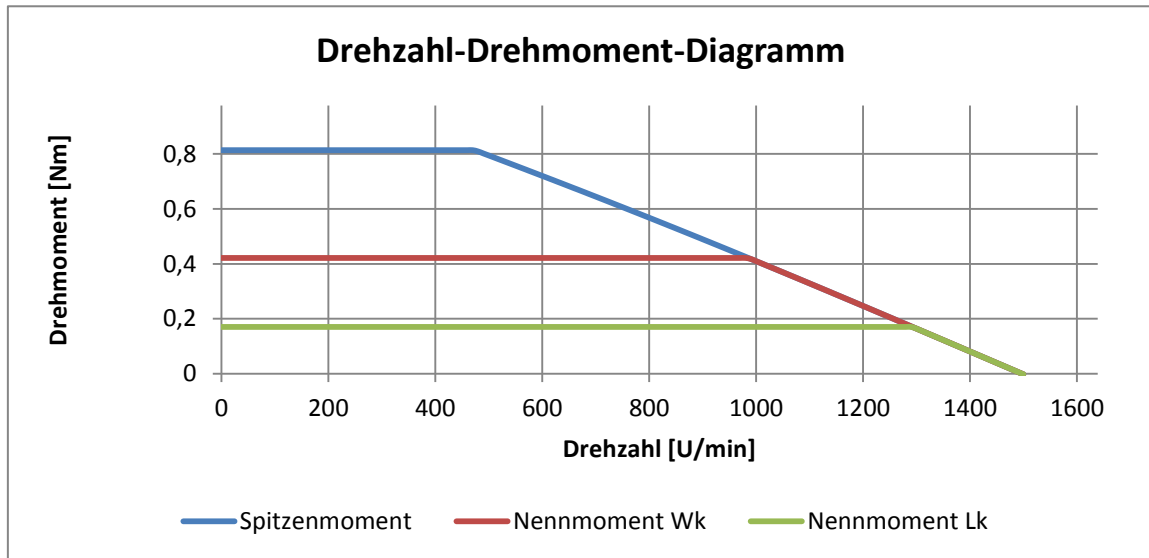
	Zeichen	Einheit	Wert
Nenndaten Luftkühlung			
Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	0,17
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	0,95
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	1290
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	23,01
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	4,25
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	0,12
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	0,67

Nenndaten Wasserkühlung			
Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	0,42
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	2,39
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	980
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	43,25
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	21,37
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	0,3
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	1,69

Daten bei Spitzenlast			
Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	0,81
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	4,77
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	470
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	40,05
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	83

Daten			
Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A _{eff}	0,178
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	V _{eff} /(rad/s)	0,108
		V _{eff} /(U/min)	0,011
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	0,083
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	1490
max. Frequenz	f _{max}	Hz	174
Zwischenkreisspannung	U _{Zk}	V _{DC}	24
Ø Widerstand pro Phase (nur Wicklung)	R _{Ph20}	Ω	1,216
Ø Induktivität pro Phase (nur Wicklung)	L _{Ph}	mH	1,079
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	0,89
Polpaarzahl	n		7
Drehmasse Rotor (Einbausatz)	J	kgm ²	0,54*10 ⁻⁵
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	0,2
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	38,16
Luftspaltdurchmesser	d _{LS}	mm	23,7
Eisenlänge	l	mm	30
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	0,17
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	0,95
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	1290
Nominal Power	P _{NomAC}	W	23,01
Power Dissipation	P _{DAC}	W	4,25
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	0,12
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	0,67

Rated Data Water cooled			
Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	0,42
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	2,39
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	980
Nominal Power	P _{NomWC}	W	43,25
Power Dissipation	P _{DWC}	W	21,37
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	0,3
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	1,69

Peak Data			
Peak Torque	T _{Peak}	Nm	0,81
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	4,77
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	470
Peak Power	P _{Peak}	W	40,05
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	83

Data			
Torque Constant	k _t	Nm/A _{rms}	0,178
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	V _{rms} /(rad/s) V _{rms} /rpm	0,108 0,011
Motor Constant	k _m	Nm/√W	0,083
max. Speed	n _{max}	rpm	1490
max. Frequency	f _{max}	Hz	174
DC Bus Voltage	U _{DC}	V _{DC}	24
∅ Resistance per Phase (Winding only)	R _{Ph20}	Ω	1,216
∅ Inductance per Phase (Winding only)	L _{Ph}	mH	1,079
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	0,89
Number of Polepairs	n		7
Rotor Inertia (assembly set)	J	kgm ²	0,54*10 ⁻⁵
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	0,2
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	38,16
Airgap Diameter	d _{Ag}	mm	23,7
Length of Stator	l	mm	30
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:

01.03.2014



