

Projektnummer: ---

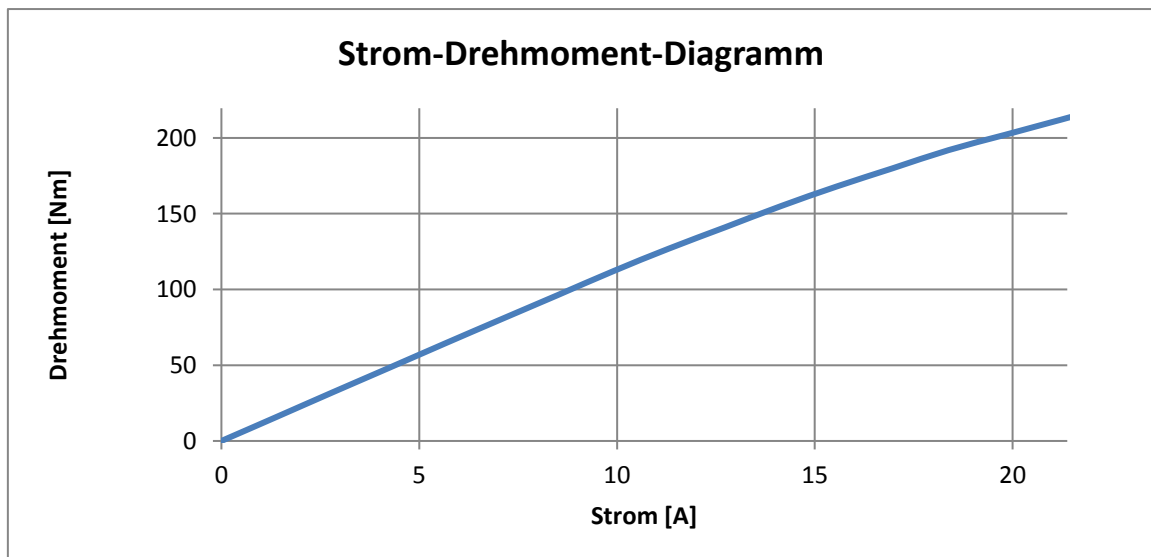
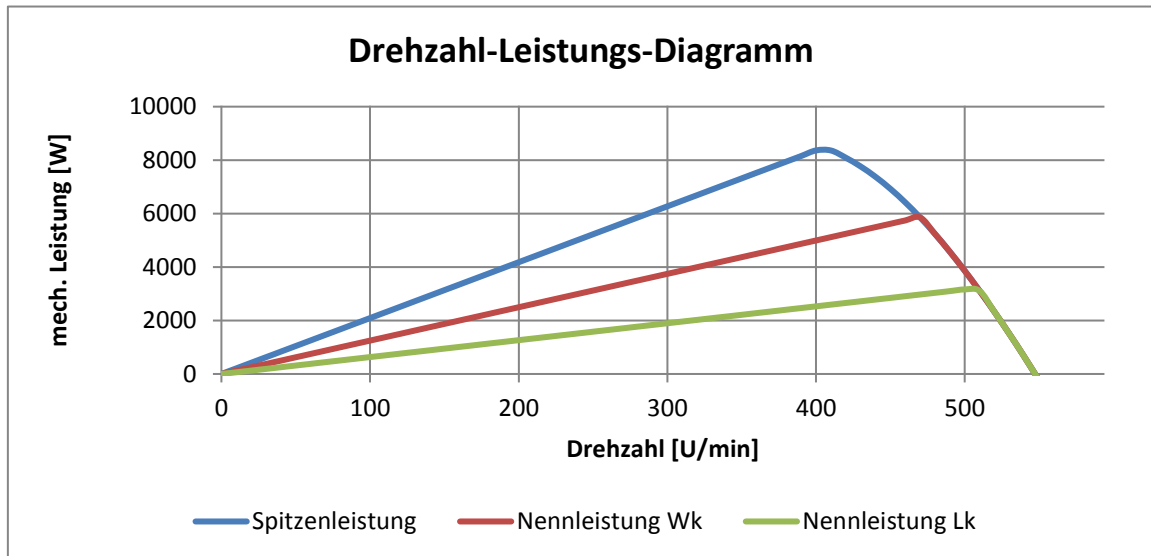
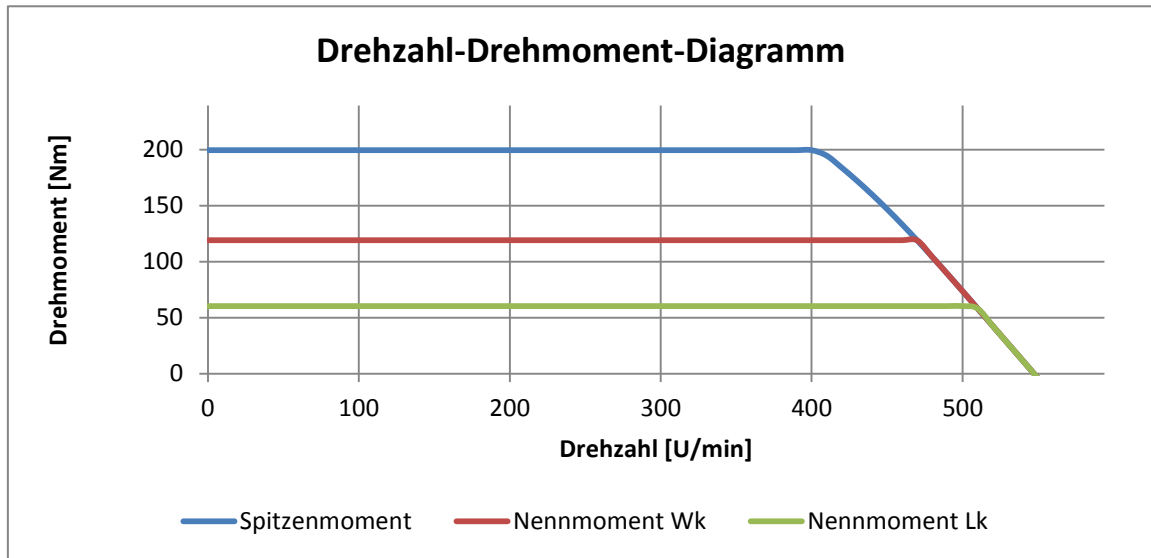
	Zeichen	Einheit	Wert
<b>Nenndaten Luftkühlung</b>			
Nennmoment	M <sub>NennLk</sub>	Nm	60
Nennstrom	I <sub>NennLk</sub>	A <sub>eff</sub>	5,3
Nenn Drehzahl	n <sub>NennLk</sub>	U/min	500
abgegebene Wellenleistung	P <sub>NennLk</sub>	W	3162
Verlustleistung	P <sub>VNennLk</sub>	W	286
Stillstands-/ Haltemoment	M <sub>HaltLk</sub>	Nm	42,7
Stillstands-/ Haltestrom	I <sub>HaltLk</sub>	A <sub>eff</sub>	3,7

<b>Nenndaten Wasserkühlung</b>			
Nennmoment	M <sub>NennWk</sub>	Nm	119
Nennstrom	I <sub>NennWk</sub>	A <sub>eff</sub>	10,6
Nenn Drehzahl	n <sub>NennWk</sub>	U/min	460
abgegebene Wellenleistung	P <sub>NennWk</sub>	W	5743
Verlustleistung	P <sub>VNennWk</sub>	W	948
Stillstands-/ Haltemoment	M <sub>HaltWk</sub>	Nm	84
Stillstands-/ Haltestrom	I <sub>HaltWk</sub>	A <sub>eff</sub>	7,5

<b>Daten bei Spitzenlast</b>			
Spitzenmoment	M <sub>Peak</sub>	Nm	200
Spitzenstrom	I <sub>Peak</sub>	A <sub>eff</sub>	19,4
Drehzahl bei Spitzenmoment	n <sub>Peak</sub>	U/min	400
abgegebene Wellenleistung	P <sub>Peak</sub>	W	8362
Verlustleistung	P <sub>VPeak</sub>	W	3045

<b>Daten</b>			
Drehmomentkonstante	k <sub>t</sub>	Nm/A <sub>eff</sub>	11,393
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k <sub>e</sub>	V <sub>eff</sub> /(rad/s)	6,908
		V <sub>eff</sub> /(U/min)	0,723
Motorkonstante	k <sub>m</sub>	Nm/VW	3,570
Leerlaufdrehzahl	n <sub>Leer</sub>	U/min	540
max. Frequenz	f <sub>max</sub>	Hz	99
Zwischenkreisspannung	U <sub>Zk</sub>	V <sub>DC</sub>	560
Ø Widerstand pro Phase (nur Wicklung)	R <sub>Ph20</sub>	Ω	2,646
Ø Induktivität pro Phase (nur Wicklung)	L <sub>Ph</sub>	mH	23,795
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	8,99
Polpaarzahl	n		11
Drehmasse Rotor (Einbausatz)	J	kgm <sup>2</sup>	0,0107
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	14,8
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d <sub>A</sub>	mm	175
Luftspaltdurchmesser	d <sub>LS</sub>	mm	119
Eisenlänge	l	mm	125
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
<b>Rated Data free Air Convection</b>			
Nominal Torque	T <sub>NomAC</sub>	Nm	60
Nominal Current	I <sub>NomAC</sub>	A <sub>rms</sub>	5,3
Nominal Speed	n <sub>NomAC</sub>	rpm	500
Nominal Power	P <sub>NomAC</sub>	W	3162
Power Dissipation	P <sub>DAC</sub>	W	286
Holding Torque	T <sub>HAC</sub>	Nm	42,7
Holding Current	I <sub>HAC</sub>	A <sub>rms</sub>	3,7

<b>Rated Data Water cooled</b>			
Nominal Torque	T <sub>NomWC</sub>	Nm	119
Nominal Current	I <sub>NomWC</sub>	A <sub>rms</sub>	10,6
Nominal Speed	n <sub>NomWC</sub>	rpm	460
Nominal Power	P <sub>NomWC</sub>	W	5743
Power Dissipation	P <sub>dWC</sub>	W	948
Holding Torque	T <sub>HWC</sub>	Nm	84
Holding Current	I <sub>HWC</sub>	A <sub>rms</sub>	7,5

<b>Peak Data</b>			
Peak Torque	T <sub>Peak</sub>	Nm	200
Peak Current	I <sub>Peak</sub>	A <sub>rms</sub>	19,4
Speed at Peak Torque	n <sub>Peak</sub>	rpm	400
Peak Power	P <sub>Peak</sub>	W	8362
Power Dissipation	P <sub>DPeak</sub>	W	3045

<b>Data</b>			
Torque Constant	k <sub>t</sub>	Nm/A	11,393
BEMF Constant (Phase - Phase)	k <sub>e</sub>	Vs/rad V <sub>min</sub> /turn	6,908 0,723
Motor Constant	k <sub>m</sub>	Nm/√W	3,570
max. Speed	n <sub>max</sub>	rpm	540
max. Frequency	f <sub>max</sub>	Hz	99
DC Bus Voltage	U <sub>DC</sub>	V	560
∅ Resistance per Phase	R <sub>Ph20</sub>	Ω	2,646
∅ Inductance per Phase	L <sub>Ph</sub>	mH	23,795
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	8,99
Number of Polepairs	n		11
Rotor Inertia	J	kgm <sup>2</sup>	0,0107
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	14,8
Outer Stator Diameter w/o Housing	d <sub>A</sub>	mm	175
Airgap Diameter	d <sub>Ag</sub>	mm	119
Length of Stator	l	mm	125
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:

03.03.2014



