

Projektnummer: ---

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

Nenn Daten Luftkühlung

Nennmoment	M _{NennLk}	Nm	366
Nennstrom	I _{NennLk}	A _{eff}	11,8
Nenn Drehzahl	n _{NennLk}	U/min	180
abgegebene Wellenleistung	P _{NennLk}	W	6897
Verlustleistung	P _{VNennLk}	W	656
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltLk}	Nm	259
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltLk}	A _{eff}	8,4

Nenn Daten Wasserkühlung

Nennmoment	M _{NennWk}	Nm	913
Nennstrom	I _{NennWk}	A _{eff}	29,6
Nenn Drehzahl	n _{NennWk}	U/min	160
abgegebene Wellenleistung	P _{NennWk}	W	15298
Verlustleistung	P _{VNennWk}	W	3346
Stillstands-/ Haltemoment	M _{HaltWk}	Nm	646
Stillstands-/ Haltestrom	I _{HaltWk}	A _{eff}	20,9

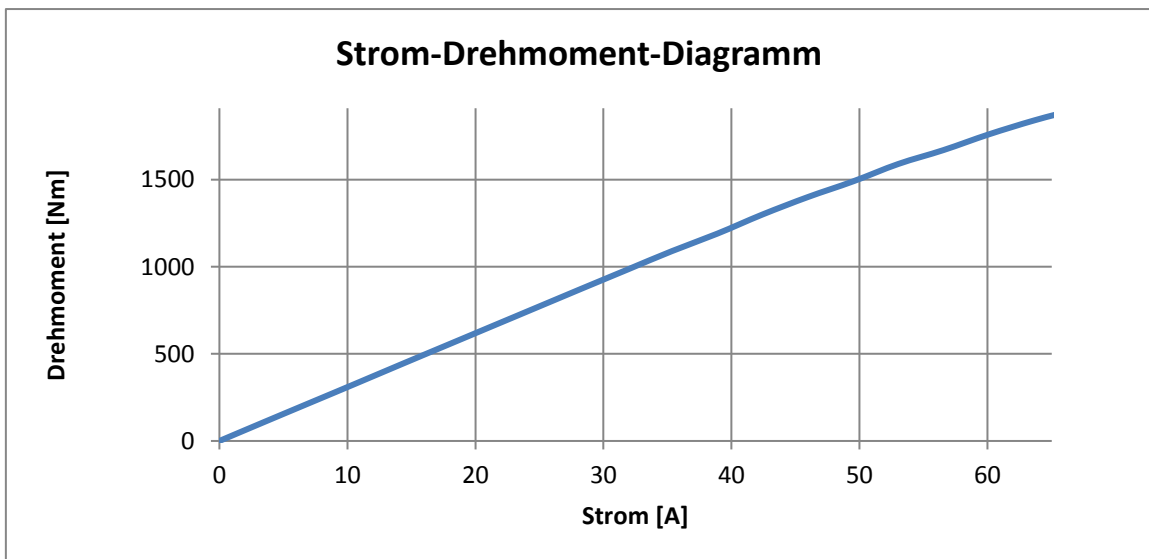
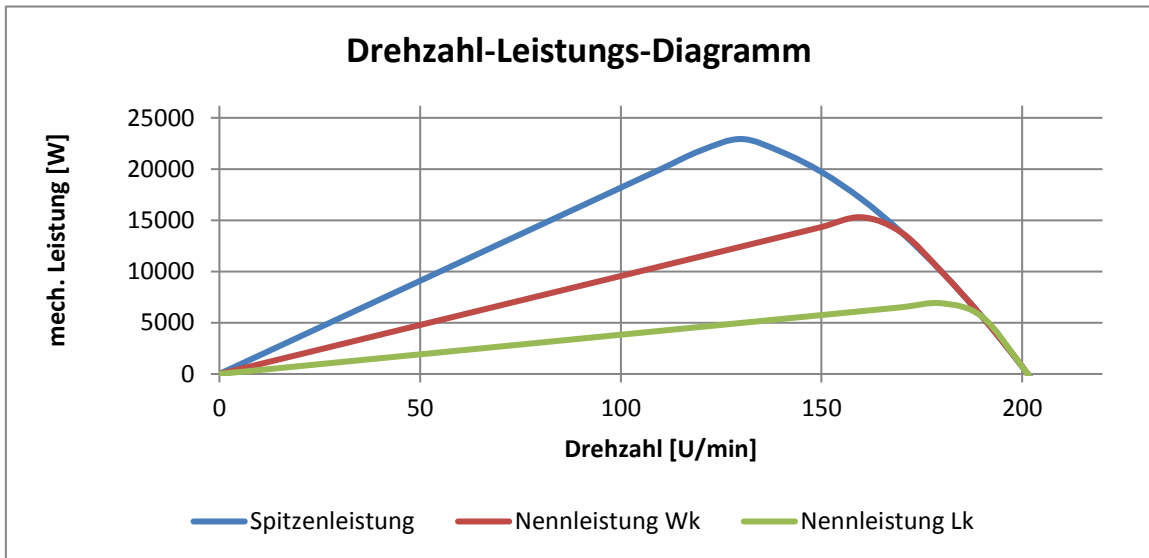
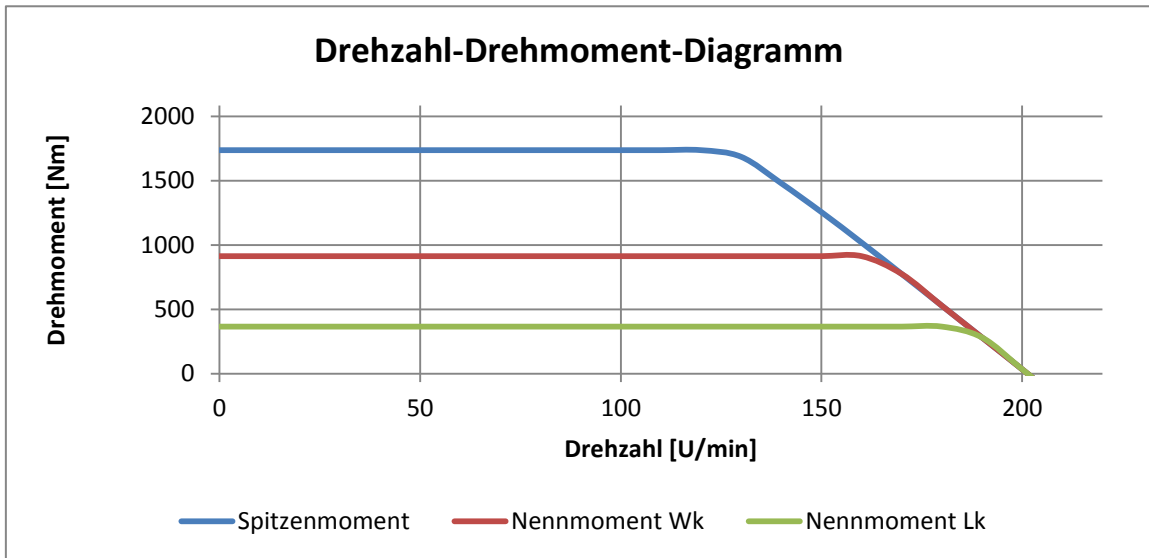
Daten bei Spitzenlast

Spitzenmoment	M _{Peak}	Nm	1736
Spitzenstrom	I _{Peak}	A _{eff}	59
Drehzahl bei Spitzenmoment	n _{Peak}	U/min	120
abgegebene Wellenleistung	P _{Peak}	W	21819
Verlustleistung	P _{VPeak}	W	12992

Daten

Drehmomentkonstante	k _t	Nm/A _{eff}	30,954
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k _e	V _{eff} /(rad/s)	18,777
		V _{eff} /(U/min)	1,966
Motorkonstante	k _m	Nm/VW	14,284
Leerlaufdrehzahl	n _{Leer}	U/min	200
max. Frequenz	f _{max}	Hz	93
Zwischenkreisspannung	U _{Zk}	V _{DC}	560
Ø Widerstand pro Phase (nur Wicklung)	R _{Ph20}	Ω	1,232
Ø Induktivität pro Phase (nur Wicklung)	L _{Ph}	mH	9,354
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	7,59
Polpaarzahl	n		28
Drehmasse Rotor (Einbausatz)	J	kgm ²	0,2276
Motorgewicht ohne Gehäuse	m	kg	44,2
Statoraußendurchmesser ohne Gehäuse	d _A	mm	325
Luftspaltdurchmesser	d _{LS}	mm	271
Eisenlänge	l	mm	175
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	366
Nominal Current	I _{NomAC}	A _{rms}	11,8
Nominal Speed	n _{NomAC}	rpm	180
Nominal Power	P _{NomAC}	W	6897
Power Dissipation	P _{DAC}	W	656
Holding Torque	T _{HAC}	Nm	259
Holding Current	I _{HAC}	A _{rms}	8,4

Rated Data Water cooled			
Nominal Torque	T _{NomWC}	Nm	913
Nominal Current	I _{NomWC}	A _{rms}	29,6
Nominal Speed	n _{NomWC}	rpm	160
Nominal Power	P _{NomWC}	W	15298
Power Dissipation	P _{dWC}	W	3346
Holding Torque	T _{HWC}	Nm	646
Holding Current	I _{HWC}	A _{rms}	20,9

Peak Data			
Peak Torque	T _{Peak}	Nm	1736
Peak Current	I _{Peak}	A _{rms}	59
Speed at Peak Torque	n _{Peak}	rpm	120
Peak Power	P _{Peak}	W	21819
Power Dissipation	P _{DPeak}	W	12992

Data			
Torque Constant	k _t	Nm/A _{rms}	30,954
BEMF Constant (Phase - Phase)	k _e	V _{rms} /(rad/s) V _{rms} /rpm	18,777 1,966
Motor Constant	k _m	Nm/√W	14,284
max. Speed	n _{max}	rpm	200
max. Frequency	f _{max}	Hz	93
DC Bus Voltage	U _{DC}	V _{DC}	560
∅ Resistance per Phase (Winding only)	R _{Ph20}	Ω	1,232
∅ Inductance per Phase (Winding only)	L _{Ph}	mH	9,354
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	7,59
Number of Polepairs	n		28
Rotor Inertia (assembly set)	J	kgm ²	0,2276
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	44,2
Outer Stator Diameter w/o Housing	d _A	mm	325
Airgap Diameter	d _{Ag}	mm	271
Length of Stator	l	mm	175
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:

04.03.2014



