

	Zeichen	Einheit	Wert
<b>Nenndaten S1</b>			
Nennmoment	M <sub>NennLk</sub>	Nm	21,6
Nennstrom	I <sub>NennLk</sub>	A <sub>eff</sub>	15
Nennzahl	n <sub>NennLk</sub>	U/min	4200
abgegebene Wellenleistung	P <sub>NennLk</sub>	kW	9,7

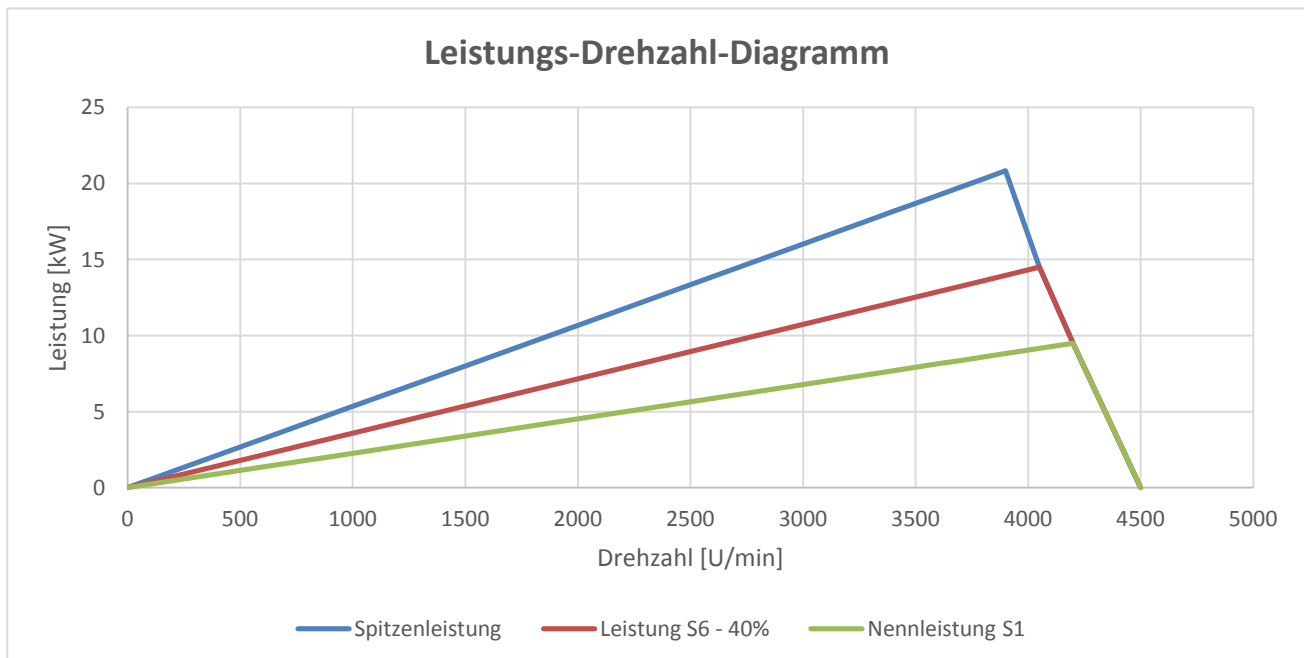
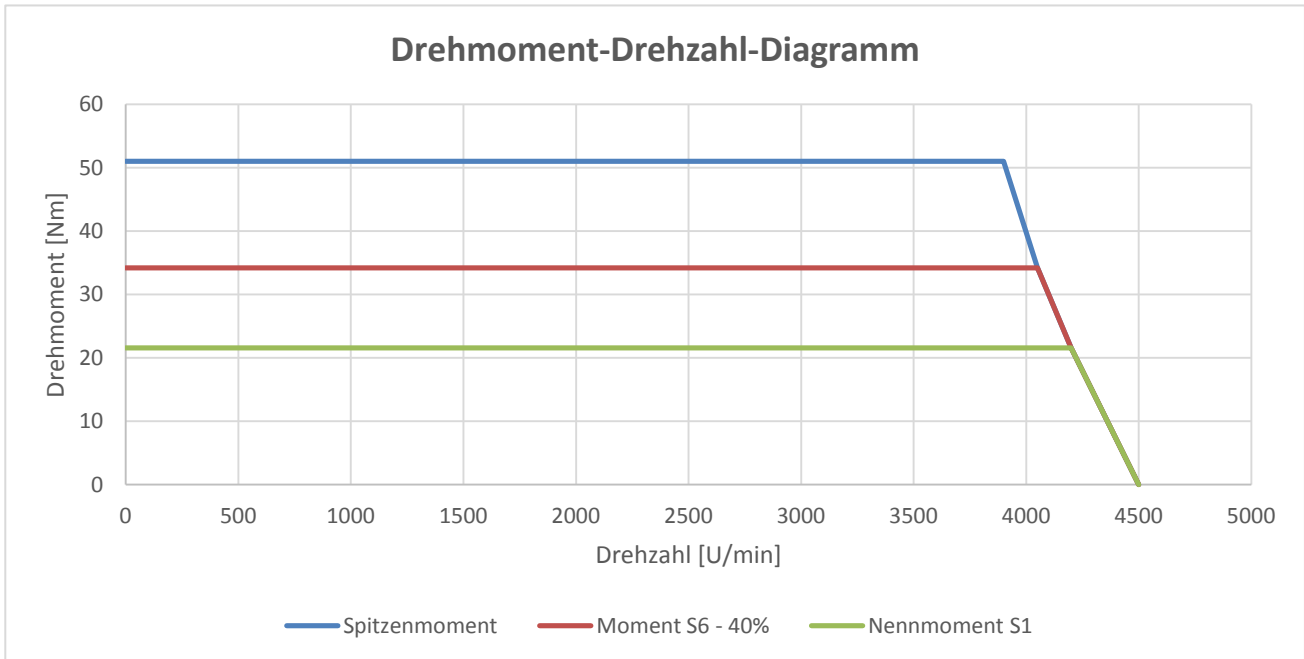
<b>Daten S6 - 40%</b>			
Drehmoment	M <sub>S6 - 40%</sub>	Nm	34,2
Strom	I <sub>S6 - 40%</sub>	A <sub>eff</sub>	22
Drehzahl	n <sub>S6 - 40%</sub>	U/min	4050
abgegebene Wellenleistung	P <sub>S6 - 40%</sub>	kW	14,5

<b>Daten bei Spitzenlast</b>			
Spitzenmoment	M <sub>Peak</sub>	Nm	51
Strom	I <sub>Peak</sub>	A <sub>eff</sub>	35
Drehzahl	n <sub>Peak</sub>	U/min	3900
abgegebene Wellenleistung	P <sub>Peak</sub>	kW	20,8

<b>Daten</b>			
Drehmomentkonstante	k <sub>t</sub>	Nm/A <sub>eff</sub>	1,500
Spannungskonstante (Phase - Phase)	k <sub>e</sub>	V <sub>eff</sub> /(rad/s)	0,754
		V <sub>eff</sub> /(U/min)	0,079
Motorkonstante	k <sub>m</sub>	Nm/√W	1,406
Leerlaufzahl	n <sub>Leer</sub>	U/min	4500
max. Frequenz	f <sub>max</sub>	Hz	300
Zwischenkreisspannung	U <sub>Zk</sub>	V <sub>dc</sub>	560
∅ Widerstand pro Phase (nur Wicklung)	R <sub>Ph20</sub>	Ω	0,350
∅ Induktivität pro Phase (nur Wicklung)	L <sub>Ph</sub>	mH	1,400
elektr. Zeitkonstante τ=L/R	τ	ms	4,00
Polpaarzahl	n		4
Drehmasse Rotor	J	kgm <sup>2</sup>	0,07
Motorgewicht	m	kg	30,5
Schaltung			Stern
Schutzart	IP		54

**Achten Sie darauf, dass Ihr Regler den Motornenn- und Spitzenstrom bereitstellen kann.**





	Symbol	Unit	Value
<b>Rated Data S1</b>			
Nominal Torque	M <sub>NomAC</sub>	Nm	21,6
Nominal Current	I <sub>NomAC</sub>	A <sub>rms</sub>	15
Nominal Speed	n <sub>NomAC</sub>	rpm	4200
Nominal Power	P <sub>NomAC</sub>	kW	9,7

<b>Data S6 - 40%</b>			
Torque	M <sub>S6 - 40%</sub>	Nm	34,2
Current	I <sub>S6 - 40%</sub>	A <sub>rms</sub>	22
Speed	n <sub>S6 - 40%</sub>	rpm	4050
Power	P <sub>S6 - 40%</sub>	kW	14,5

<b>Peak Data</b>			
Peak Torque	T <sub>Peak</sub>	Nm	51
Peak Current	I <sub>Peak</sub>	A <sub>rms</sub>	35
Peak Speed	n <sub>Peak</sub>	rpm	3900
Peak Power	P <sub>Peak</sub>	kW	20,8

<b>Data</b>			
Torque Constant	k <sub>t</sub>	Nm/A <sub>rms</sub>	1,500
BEMF Constant (Phase - Phase)	k <sub>e</sub>	V <sub>rms</sub> /(rad/s)	0,754
		V <sub>rms</sub> /rpm	0,079
Motor Constant	k <sub>m</sub>	Nm/√W	1,406
max. Speed	n <sub>max</sub>	rpm	4500
max. Frequency	f <sub>max</sub>	Hz	300
DC Bus Voltage	U <sub>DC</sub>	V <sub>DC</sub>	560
∅ Resistance per Phase (Winding only)	R <sub>Ph20</sub>	Ω	0,350
∅ Inductance per Phase (Winding only)	L <sub>Ph</sub>	mH	1,400
electr. Time Constant τ=L/R	τ	ms	4,00
Number of Polepairs	n		4
Rotor Inertia (assembly set)	J	kgm <sup>2</sup>	0,07
Weight of Motor w/o Housing	m	kg	30,5
Winding Connection			Stern
Protection class	IP		54

**Ensure that your servo drive can handle the Nominal- and Peakcurrent of the Motor.**



