

**14-POLIGER AUSSENLÄUFER
MIT NEODYMMAGNETEN**

**INTEGRIERTER
FREQUENZUMRICHTER**

DREHMOMENTREGELUNG

**INTEGRIERTER SCHUTZ
VOR ÜBERHITZUNG**

**OPTIONALES PROFILGE-
HÄUSE FÜR EINFACHE
MONTAGE UND KÜHLUNG**

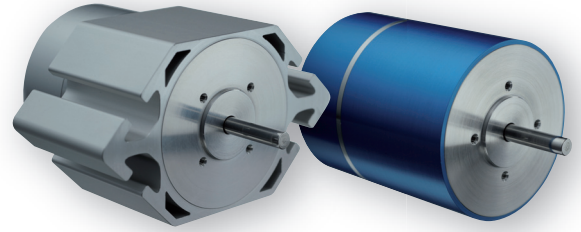
PMI64 / PMI64-P

**PMI: PERMANENTMAGNETMOTOR
MIT INTEGRIERTEM UMRICHTER**

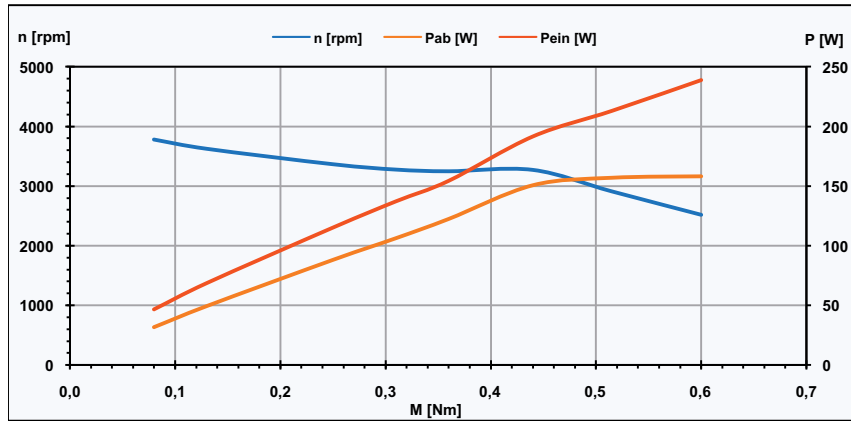
Leistungsdaten		Einheit	PMI64	PMI64-P
Nennspannung	U_n	V	24	24
Leerlaufdrehzahl (+/- 100 min ⁻¹)	n_0	min ⁻¹	4000	4000
Nenn-drehzahl (+/- 100 min ⁻¹)	n_n	min ⁻¹	3300	3300
Nennmoment	M_n	Nm	0,45	0,45
Spitzenmoment	M_{max}	Nm	0,6	0,6
Spez. Drehmoment (Gewicht)	M/kg	Nm/kg	0,85	0,66
Abgabeleistung	P_n	W	155	155
Max. Wirkungsgrad (inkl. Umrichter)	η	%	79	79
Masse	m	kg	0,53	0,68
Wärmewiderstand (Gehäuse - Luft)	R_{th}	K/W	2,6	2,4
max. axiale Belastung	F_A	N	15	15
max. radiale Belastung (6mm vom Flansch)	F_R	N	110	110

PMI64 / PMI64-P

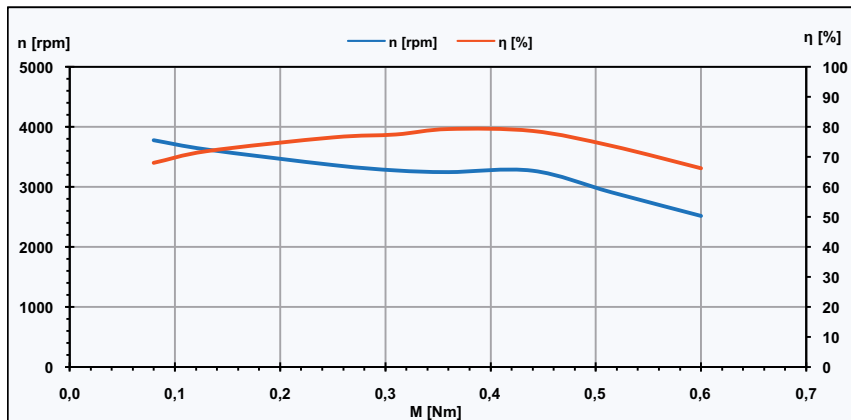
PMI: PERMANENTMAGNETMOTOR MIT INTEGRIERTEM UMRICHTER



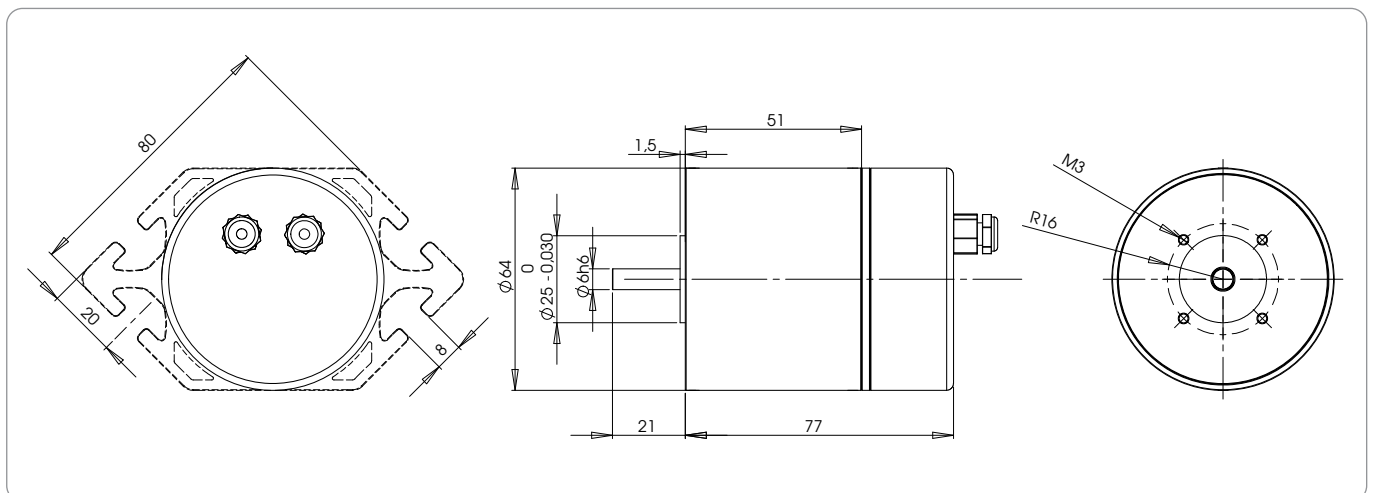
LEISTUNG UND DREHZAHL ÜBER DREHMOMENT



WIRKUNGSGRAD UND DREHZAHL ÜBER DREHMOMENT

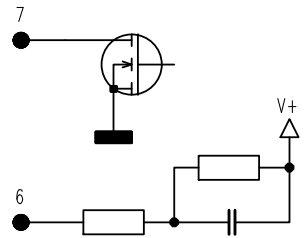


MOTORSKIZZE

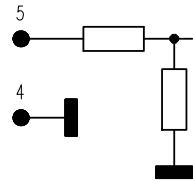


ANSCHLUSSBELEGUNGEN

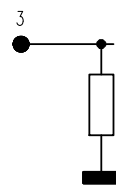
Istfrequenz
Ausgang
open Drain
Umax = 30V
Imax = 10mA
 $n = f \cdot 60 / 14$



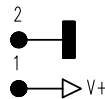
0...10V oder
10V PWM 1kHz
Umax = 30V

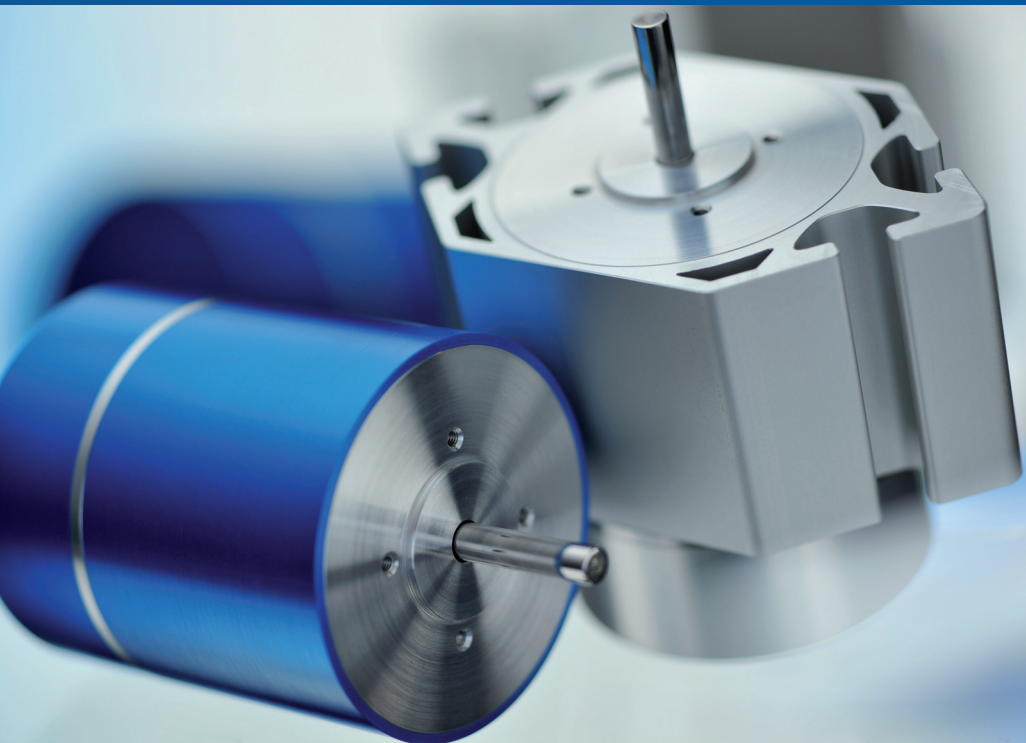


<0,8V Rechtslauf
>2,4 V Linkslauf
Umax = 30V



Minus
+max.30V





14-POLIGER AUSSENLÄUFER
MIT NEODYMMAGNETEN

INTEGRIERTER
FREQUENZUMRICHTER

DREHMOMENTREGELUNG

INTEGRIERTER SCHUTZ
VOR ÜBERHITZUNG

OPTIONALES PROFILGE-
HÄUSE FÜR EINFACHE
MONTAGE UND KÜHLUNG

PMI64 HT / PMI64 HT-P

**High Torque
Ausführung**

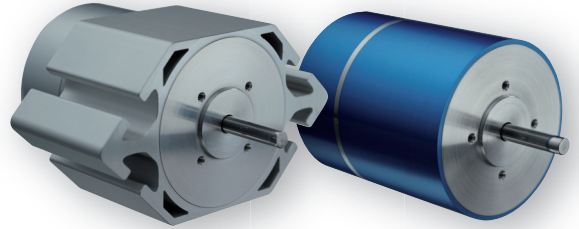
**PMI: PERMANENTMAGNETMOTOR
MIT INTEGRIERTEM UMRICHTER**

Leistungsdaten		Einheit	PMI64 HT	PMI64 HT-P
Nennspannung	U_n	V	24	24
Leerlaufdrehzahl (+/- 100 min ⁻¹)	n_0	min ⁻¹	1500	1500
Nenn-drehzahl (+/- 100 min ⁻¹)	n_n	min ⁻¹	1100	1100
Nennmoment	M_n	Nm	0,6	0,6
Spitzenmoment	M_{max}	Nm	0,8	0,8
Spez. Drehmoment (Gewicht)	M/kg	Nm/kg	1,1	0,9
Abgabeleistung	P_n	W	50	50
Max. Wirkungsgrad (inkl. Umrichter)	η	%	84	84
Masse	m	kg	0,53	0,68
Wärmewiderstand (Gehäuse - Luft)	R_{th}	K/W	2,6	2,4
max. axiale Belastung	F_A	N	15	15
max. radiale Belastung (6mm vom Flansch)	F_R	N	110	110

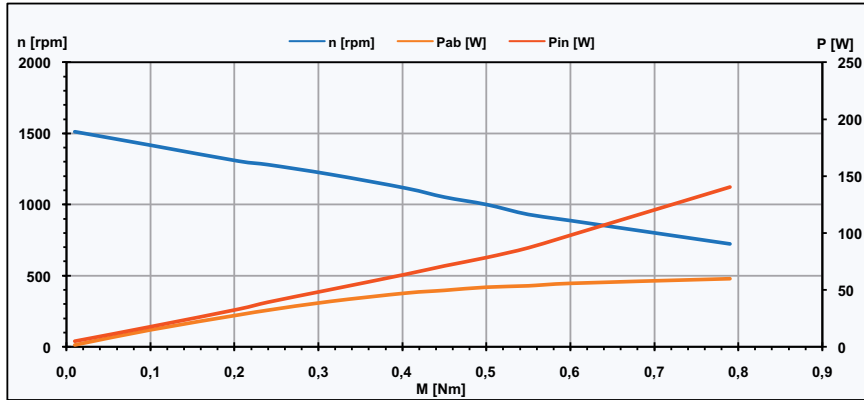
PMI64 HT / PMI64 HT-P

High Torque
Ausführung

PMI: PERMANENTMAGNETMOTOR MIT INTEGRIERTEM UMRICHTER

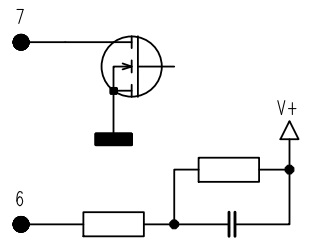


LEISTUNG UND DREHZAHL ÜBER DREHMOMENT



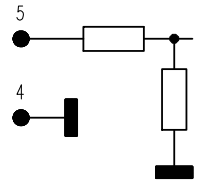
ANSCHLUSSBELEGUNGEN

Istfrequenz
Ausgang
open Drain
 $U_{max} = 30V$
 $I_{max} = 10mA$
 $n = f \cdot 60 / 14$



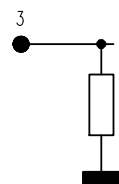
offen = aus
Leistungsteil frei
Strom < 30 µA
Minus = ein

0...10V oder
10V PWM 1kHz
 $U_{max} = 30V$

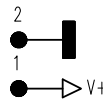


Sollwertminus

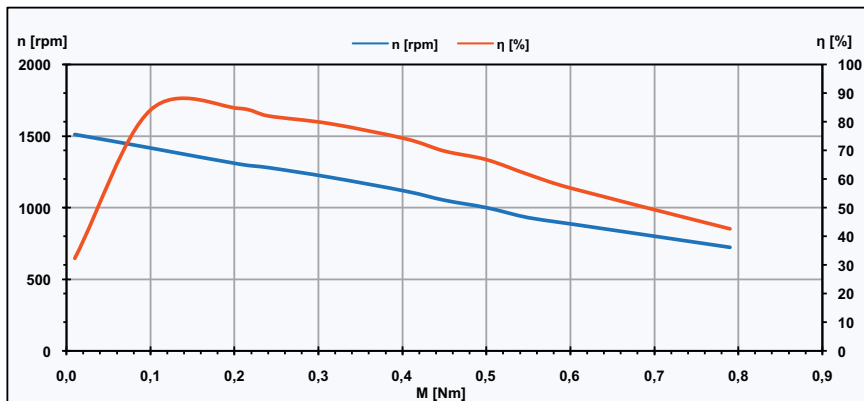
<0,8V Rechtslauf
>2,4 V Linkslauf
 $U_{max} = 30V$



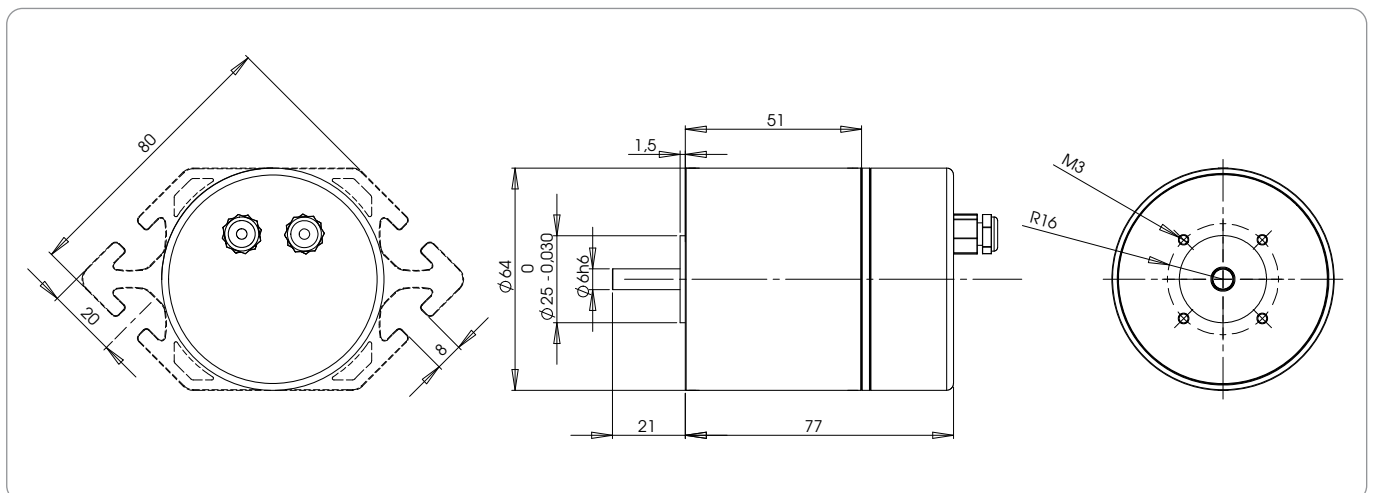
Minus
+max.30V



WIRKUNGSGRAD UND DREHZAHL ÜBER DREHMOMENT



MOTORSKIZZE



GFAS mbH III/2008 · Änderungen vorbehalten!