

Электрические характеристики многооборотных приводов с трехфазным двигателем переменного тока для работы в режиме регулирования
Кратковременный режим S4 – 25 %, 380 В/50 Гц

SAR 07.2 – SAR 16.2

Многооборотный привод			Электродвигатель									
Тип	Скор-ть об/мин	Крут. мом-т макс. Нм	Тип	Мощ-ть ¹⁾ PN (кВт)	Скорость об/мин	Номинал. ток ²⁾ I _N (А)	Ток прибл. ³⁾ I _{макс} (А)	Пусковой ток I _A (А)	cos	Значение токового авт. выкл. (А)	Класс мощ-ти AUMA	
											Контактор ⁴⁾	Тиристор ⁴⁾
SAR 07.2	4	30	VD0R063-4-0.02	0,02	1 400	0,4	0,3	1,1	0,40	0,3	A1	B1
	5,6		VD0R063-4-0.02	0,02	1 400	0,4	0,4	1,1	0,40	0,4	A1	B1
	8		VD0R063-4-0.04	0,04	1 400	0,4	0,4	1,1	0,50	0,4	A1	B1
	11		VD0R063-4-0.04	0,04	1 400	0,4	0,5	1,1	0,50	0,5	A1	B1
	16		VD0R063-2-0.06	0,06	2 800	0,6	0,6	2,0	0,57	0,6	A1	B1
	22		VD0R063-2-0.06	0,06	2 800	0,6	0,7	2,0	0,57	0,7	A1	B1
	32		AD0R063-4-0.10	0,10	1 400	1,0	1,0	2,5	0,42	1,0	A1	B1
	45		AD0R063-4-0.10	0,10	1 400	1,0	1,1	2,5	0,42	1,1	A1	B1
SAR 07.6	4	60	VD0R063-4-0.03	0,03	1 400	0,4	0,4	1,1	0,43	0,4	A1	B1
	5,6		VD0R063-4-0.03	0,03	1 400	0,4	0,5	1,1	0,43	0,5	A1	B1
	8		VD0R063-4-0.06	0,06	1 400	0,6	0,7	1,7	0,38	0,7	A1	B1
	11		VD0R063-4-0.06	0,06	1 400	0,6	0,7	1,7	0,38	0,7	A1	B1
	16		VD0R063-2-0.12	0,12	2 800	0,7	0,9	3,2	0,52	0,9	A1	B1
	22		VD0R063-2-0.12	0,12	2 800	0,7	1,1	3,2	0,52	1,1	A1	B1
	32		AD0R063-4-0.20	0,20	1 400	1,7	2,0	4,8	0,42	2,0	A1	B1
	45		AD0R063-4-0.20	0,20	1 400	1,7	2,1	4,8	0,42	2,1	A1	B1
SAR 10.2	4	120	VD0R071-4-0.06	0,06	1 400	0,5	0,6	2,1	0,40	0,6	A1	B1
	5,6		VD0R071-4-0.06	0,06	1 400	0,5	0,6	2,1	0,40	0,6	A1	B1
	8		VD0R071-4-0.12	0,12	1 400	1,1	1,2	3,2	0,40	1,2	A1	B1
	11		VD0R071-4-0.12	0,12	1 400	1,1	1,3	3,2	0,40	1,3	A1	B1
	16		VD0R071-2-0.25	0,25	2 800	1,4	1,6	4,7	0,52	1,6	A1	B1
	22		VD0R071-2-0.25	0,25	2 800	1,4	1,9	4,7	0,52	1,9	A1	B1
	32		AD0R071-4-0.40	0,40	1 400	2,6	2,7	8,9	0,42	2,7	A1	B1
	45		AD0R071-4-0.40	0,40	1 400	2,6	3,2	8,9	0,42	3,2	A1	B1
SAR 14.2	4	250	VD0R090-4-0.12	0,12	1 400	0,5	0,8	2,9	0,60	0,8	A1	B1
	5,6		VD0R090-4-0.12	0,12	1 400	0,5	1,1	2,9	0,60	1,1	A1	B1
	8		VD0R090-4-0.25	0,25	1 400	1,1	1,7	5,5	0,60	1,7	A1	B1
	11		VD0R090-4-0.25	0,25	1 400	1,1	1,8	5,5	0,60	1,8	A1	B1
	16		VD0R090-2-0.45	0,45	2 800	1,6	3,2	9,5	0,64	3,2	A1	B1
	22		VD0R090-2-0.45	0,45	2 800	1,6	3,7	9,5	0,64	3,7	A1	B1
	32		AD0R090-4-0.75	0,75	1 400	2,6	4,2	17	0,62	4,2	A1	B1
	45		AD0R090-4-0.75	0,75	1 400	2,6	5,3	17	0,62	5,3	A1	B1
SAR 14.6	4	500	VD0R090-4-0.20	0,20	1 400	0,9	0,9	5,5	0,54	0,9	A1	B1
	5,6		VD0R090-4-0.20	0,20	1 400	0,9	1,1	5,5	0,54	1,1	A1	B1
	8		VD0R090-4-0.40	0,40	1 400	1,8	3,2	9,8	0,56	3,2	A1	B1
	11		VD0R090-4-0.40	0,40	1 400	1,8	3,7	9,8	0,56	3,7	A1	B1
	16		VD0R090-2-0.80	0,80	2 800	3,8	5,3	19	0,51	5,3	A1	B2
	22		VD0R090-2-0.80	0,80	2 800	3,8	5,8	19	0,51	5,8	A1	B2
	32		AD0R090-4-1.60	1,60	1 400	5,6	7,9	40	0,57	7,9	A2	B2
	45		AD0R090-4-1.60	1,60	1 400	5,6	9,5	40	0,57	9,5	A2	B2
SAR 16.2	4	1 000	VD0R112-4-0.40	0,40	1 400	1,5	2,8	11	0,65	2,8	A1	B1
	5,6		VD0R112-4-0.40	0,40	1 400	1,5	3,1	11	0,65	3,1	A1	B1
	8		VD0R112-4-0.80	0,80	1 400	2,9	5,3	23	0,57	5,3	A1	B2
	11		VD0R112-4-0.80	0,80	1 400	2,9	5,8	23	0,57	5,8	A1	B2
	16		VD0R112-2-1.50	1,50	2 800	5,1	9,2	42	0,60	9,2	A2	B2
	22		VD0R112-2-1.50	1,50	2 800	5,1	11	42	0,60	11	A2	B2
	32		AD0R112-4-3.00	3,00	1 400	8,9	14	63	0,71	14	A2	B3
	45		AD0R112-4-3.00	3,00	1 400	8,9	17	63	0,71	17	A2	B3
	63		AD0R112-2-5.00	5,00	2 800	12	26	120	0,80	26	A3	-
	90		AD0R112-2-5.00	5,00	2 800	12	32	120	0,80	27	A3	-

1) Механическая мощность на валу электродвигателя при рабочем моменте (соответствует приблизит. 35 % от максимального момента).
 Потребляемую электрическую мощность можно рассчитать по формуле: $P = U \times I \times \cos \varphi \times \sqrt{3}$
 2) Ток при номинальном моменте
 3) Ток при максимальном моменте. Рекомендуется подбирать коммутационную аппаратуру исходя из этих значений.
 4) Выбор контакторов при использовании блоков управления AUMA MATIC и AUMATIC. В случае использования версии NORM см. примечания на стр. 2

Мы оставляем за собой право внесения изменений при усовершенствовании продукции. С появлением этого издания все предыдущие становятся недействительными.

Данные по электродвигателю являются приблизительными. Возможны отклонения от указанных значений в пределах допусков изготовления.

Допустимое колебание напряжения $\pm 10\%$. Если напряжение падает еще ниже, снижается номинальный выходной крутящий момент.

Для защиты от перегрева в обмотку электродвигателя встроены термовыключатели или PTC термисторы. При отсутствии блоков управления (исполнение AUMA NORM) они должны быть подключены к внешней цепи управления (см. схему подключения). Если термовыключатели или PTC термисторы не подключены, гарантия на электродвигатель становится недействительной.

Номинальная мощность термовыключателей:

пост.ток		перем.ток	
250 В, 50 – 60 Гц		60 В	1,0 А
cos = 1	2,5 А	42 В	1,2 А
cos = 0,6	1,6 А	24 В	1,5 А

Дополнительная информация содержится в «Технических характеристиках многооборотных приводов SAR 07.2 – SAR 16.2 с трехфазным электродвигателем переменного тока для режима регулирования».

Выбор контакторов для исполнения NORM (без блоков управления AUMA)

Рекомендуется подбирать коммутационную аппаратуру в соответствии с ее номинальной мощностью или мощностью электродвигателей с учетом присвоенного класса мощности.

Класс мощности AUMA	Контактор с ном. мощностью по IEC AC-3	Контактор по мощности электродвигателя по UL/CSA для	
		480 В~	600 В~
	400 В~		
A1	4,0 кВт	5,0 л.с.	5,0 л.с.
A2	7,5 кВт	10 л.с.	10 л.с.
A3	15 кВт	20 л.с.	25 л.с.
A4	30 кВт	60 л.с.	60 л.с.
A5	55 кВт	75 л.с.	100 л.с.

Мы оставляем за собой право внесения изменений при усовершенствовании продукции. С появлением этого издания все предыдущие становятся недействительными.