motorlift
motori elettrici italiani dal 1984

LA=2.5 IN MCR-IMB3

Motori asincroni trifase a due velocità
Autoventilati - Poli 4/16 – Giri/1′ 1500/375 – 90/120 avv/ora
Three-phase two-speed asynchronous motors
Self-ventilated – Poles 4/16 – rpm 1500/375 – 90/120 starts/hour

SERIE MCR Motori con corrente di avviamento ridotta: Ia=2.5 In +10%

Line MCR Motors with limited starting current: Ia=2.5 In +10%

Poli Poles	4/16	Giri/1´ R. P. M.	1500/375
Tensione Voltage	400V	Classe isolamento Insulation Class	F
Intermittenza Intermittence	40% (4 POLI/POLES) 15% (16 POLI/POLES)	Forma costruttiva Mounting	IMB3, IMB9
Frequenza Frequecy	50HZ	Protezione Enclosure	IP21

	90 AVV./ORA STARTS/HOUR					120 AVV./ORA STARTS/HOUR						IMB3	IMB9
Tipo	**Coppia nomin.**	Potenza nomin.		Corrente nomin. (400V)	Momento d'inerzia applicabile	Coppia nomin.	Potenza nomin.		Corrente nomin. (400V)	Momento d'inerzia applicabile	Momento d'inerzia del motore	Peso	
Type	**Rated torque**	Rated output		Rated current (400V)	Permissible J	**Rated torque**	**Rated torque**		Rated current (400V)	Permissible J	Motor moment of inertia	Weight	
	Nm	KWasyn	KWsyn	A	Kgm2	**Nm**	KWasyn	KWsyn	A	Kgm2	Kgm2	Kg	Kg
MCR160C.1	24	3,4	3,7	9,5	0,34	22	3,1	3,4	9,2	0,3	0,1	-	-
MCR160C.2	30	4	4,5	11,4	0,4	26	3,7	4	10,5	0,36	0,11	-	-
MCR160M.1	34	4,7	5,2	13,3	0,44	31	4,3	4,7	12,1	0,4	0,13	109	104
MCR160M.2	40	5,5	6	15,2	0,5	34	4,7	5,2	13,3	0,48	0,15	113	109
MCR160M.3	44	6	6,7	17	0,55	40	5,5	6	15,5	0,52	0,18	118	118
MCR160L.1	50	7	7,5	19	0,6	44	6	6,7	16,6	0,55	0,22	135,5	134
MCR160L.2	60	8	9	24	0,7	50	7	7,5	19,5	0,6	0,25	139,5	138
MCR200S.1	73	10	11	27,5	0,8	60	8	9	21	0,67	0,33	180	180
MCR200S.2	85	12	13	30,5	0,9	66	9	10	24	0,72	0,4	207	187
MCR200L.1R	92	13	14	34	1	73	10	11	26,5	0,82	0,48	239	211
MCR200L.1	105	15	16	38	1,1	85	12	13	31	0,9	0,48	239	211
MCR200L.2	112	16	17	41	1,2	92	13	14	33,5	1	0,55	254,5	227

Nelle tabelle:
- La potenza sincrona è calcolata come prodotto della coppia nominale per la velocità sincrona: KWsin = Tn *n0 / 9549.
La potenza asincrona è calcolata come prodotto della coppia nominale per il 92% della velocità sincrona (scorrimento medio 8%): KWasin = Tn *n0 *0.92 / 9549.
- J= momento d'inerzia = GD /4
- I pesi sono da ritenersi indicativi

In the tables:
- Synchronous output is calculated as the product of the rated torque multiplied by the synchronous speed: KWsyn = Tn *n0 / 9549.
Asynchronous output is calculated as the product of the rated torque multiplied by 92% of the synchronous speed (slip average 8%): KWasyn = Tn *n0 *0.92 / 9549.
- J= inertia moment = GD /4
- The weight have to be taken as approximate