

## SERIE MCV per azionamento ACVV a tensione variabile

Line MCV for ACVV driver

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 Frequency	50HZ	Protezione Enclosure	IP21

	180	AVV./ORA STARTS/HOUR			240	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
MCV132M.1	25,5	3,7	4	8,8	0,4	22	3,2	3,5	7,9	0,35	0,06	78	74
MCV132M.2	31	4,5	5	10,7	0,5	29	4	4,5	10	0,45	0,08	84	80
MCV160C.2	38	5,5	6	12,8	0,6	31	4,5	5	10,5	0,5	0,13	-	-
MCV160M.1	41	6	6,5	13,8	0,65	38	5,5	6	12,8	0,6	0,16	113	108
MCV160M.2	45	6,5	7	14,5	0,7	41	6	6,5	13,8	0,65	0,17	117	114
MCV160M.3	51	7,3	8	16,2	0,8	45	6,5	7	15	0,7	0,19	123	123
MCV160L.1	57	8,2	9	18	0,9	51	7,3	8	16	0,8	0,22	140	138
MCV160L.2	64	9,2	10	20,3	1	57	8,2	9	18,4	0,9	0,23	144	142
MCV200S.1	77	11	12	24	1,2	64	9,2	10	20	1	0,32	188	188
MCV200S.2	90	13	14	28	1,4	77	11	12	24	1,2	0,42	215	195
MCV200L.1	107	15,5	17	33	1,7	90	13	15	28	1,5	0,48	247	219
MCV200L.2	121	17,5	19	37	1,9	107	15,5	17	33	1,7	0,55	263	235

Nelle tabelle:

- La potenza sincrona è calcolata come prodotto della coppia nominale per la velocità sincrona:  $KW_{sin} = T_n * n_0 / 9549$ .
- La potenza asincrona è calcolata come prodotto della coppia nominale per il 92% della velocità sincrona (scorrimento medio 8%):  $KW_{asyn} = T_n * n_0 * 0.92 / 9549$ .
- $J$ = momento d'inerzia =  $GD / 4$
- I pesi sono da intendersi indicativi

In the tables:

- Synchronous output is calculated as the product of the rated torque multiplied by the synchronous speed:  $KW_{syn} = T_n * n_0 / 9549$ .
- Asynchronous output is calculated as the product of the rated torque multiplied by 92% of the synchronous speed (slip average 8%):  $KW_{asyn} = T_n * n_0 * 0.92 / 9549$ .
- $J$ = inertia moment =  $GD / 4$
- The weight have to be taken as approximate