

SERIE ML per azionamento standard non controllato

Line ML for uncontrolled starting

POLI POLES	6/24	Giri/1' R. P. M.	1000/250
Tensione Voltage	400V	Classe isolamento Insulation Class	F
Intermittenza Intermittence	40% (6 poli/poles) 15% (24 poli/poles)	Forma costruttiva Mounting	A4
Frequenza Frequency	50HZ	Protezione Enclosure	IP21

	90 AVV./ORA STARTS/HOUR					120 AVV./ORA STARTS/HOUR						
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 output		Rated current (400V)	Permissible J	Motor moment of inertia	Weight
	Nm	KWsyn	KWsyn	A	Kgm2	Nm	KWsyn	KWsyn	A	Kgm2	Kgm2	Kg
ML280.21	26	2,4	2,6	7,5	0,53	22	2	2,2	6,3	0,45	0,1	--
ML280.22	29	2,8	3	8,5	0,60	25	2,4	2,6	7,5	0,53	0,1	--
ML280.31	32	3	3,3	9,5	0,68	29	2,8	3	8,5	0,60	0,11	--
ML280.32	36	3,4	3,7	10,5	0,75	32	3	3,3	9,5	0,68	0,11	--
ML280.41	38	3,7	4	11,5	0,80	36	3,4	3,7	10,5	0,75	0,14	--
ML280.42	47	4	4,4	12,5	0,88	38	3,7	4	11,5	0,80	0,14	--

Nelle tabelle:

- La potenza sincrona è calcolata come prodotto della coppia nominale per la velocità sincrona: $KW_{syn} = T_n \cdot n_0 / 9549$.
- La potenza asincrona è calcolata come prodotto della coppia nominale per il 92% della velocità sincrona (scorrimento medio 8%):
 $KW_{asin} = T_n \cdot n_0 \cdot 0.92 / 9549$.
- $J =$ 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: $KW_{syn} = T_n \cdot n_0 / 9549$.
- Asynchronous output is calculated as the product of the rated torque multiplied by 92% of the synchronous speed (slip average 8%):
 $KW_{asin} = T_n \cdot n_0 \cdot 0.92 / 9549$.
- $J =$ inertia moment = $GD / 4$
- The weights have to be taken as approximate