

SERIE MCR Motori con corrente di avviamento ridotta:  $I_a=2.5 I_n +10\%$

Line MCR Motors with limited starting current:  $I_a=2.5 I_n +10\%$

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

Tipo	180 AVV./ORA STARTS/HOUR					240 AVV./ORA STARTS/HOUR					IMB3	IMB9	
	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
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	KW <sub>asyn</sub>	KW <sub>syn</sub>	A	Kgm <sup>2</sup>	Nm	KW <sub>asyn</sub>	KW <sub>syn</sub>	A	Kgm <sup>2</sup>	Kgm <sup>2</sup>	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	113	108
MCR160M.2	40	5,5	6	15,2	0,5	34	4,7	5,2	13,3	0,48	0,15	117	114
MCR160M.3	44	6	6,7	17	0,55	40	5,5	6	15,5	0,52	0,18	123	123
MCR160L.1	50	7	7,5	19	0,6	44	6	6,7	16,6	0,55	0,22	140	138
MCR160L.2	60	8	9	24	0,7	50	7	7,5	19,5	0,6	0,25	144	142
MCR200S.1	73	10	11	27,5	0,8	60	8	9	21	0,67	0,33	188	188
MCR200S.2	85	12	13	30,5	0,9	66	9	10	24	0,72	0,4	215	195
MCR200L.1R	92	13	14	34	1	73	10	11	26,5	0,82	0,48	247	219
MCR200L.1	105	15	16	38	1,1	85	12	13	31	0,9	0,48	247	219
MCR200L.2	112	16	17	41	1,2	92	13	14	33,5	1	0,55	263	235

Nelle tabelle:

- La potenza sincrona è calcolata come prodotto della coppia nominale per la velocità sincrona:  $KW_{sin} = T_n \cdot n_0 / 9549$ .

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%):  $KW_{asyn} = T_n \cdot n_0 \cdot 0.92 / 9549$ .

- J= inertia moment =  $GD / 4$

- The weight have to be taken as approximate