

SERIE VKM per azionamento standard non controllato

Line VKM for uncontrolled starting

Poli Poles	4/24	Giri/1' R. P. M.	1500/250
Tensione Voltage	400V	Classe isolamento Insulation Class	F
Intermittenza Intermittence	40% (4 poli/poles) 15% (24 poli/poles)	Forma costruttiva Mounting	IMB3, IMB9
Frequenza Frequency	50HZ	Protezione Enclosure	IP21

Tipo Type	180 AVV./ORA STARTS/HOUR				240 AVV./ORA STARTS/HOUR				Momento d'inerzia del motore Motor moment of inertia	Peso Weight	IMB3	IMB9		
	Coppia nomin. Rated torque	Potenza nomin. Rated output		Corrente nomin. (400V) Rated current (400V)	Momento d'inerzia applicabile Permissible J	Coppia nomin. Rated torque	Potenza nomin. Rated output						Corrente nomin. (400V) Rated current (400V)	Momento d'inerzia applicabile Permissible J
		Nm	KWsyn				KWsyn	A						
VKM160M.1R	40	5,8	6,3	14	0,61	36	5,2	5,6	12,5	0,52	0,15	110	106	
VKM160M.1	43	6,2	6,7	15	0,65	40	5,8	6,3	14	0,57	0,15	110	106	
VKM160M.2R	45	6,5	7,1	15,5	0,70	43	6,2	6,7	15	0,61	0,17	121	118	
VKM160M.2	48	6,9	7,5	16	0,74	45	6,5	7,1	15,5	0,65	0,17	121	118	
VKM160M.3R	51	7,4	8	17	0,76	48	6,9	7,5	16	0,71	0,19	128	126	
VKM160M.3	54	7,8	8,5	18	0,79	51	7,4	8	17	0,76	0,19	128	126	
VKM160L.1R	57	8,3	9	19	0,82	54	7,8	8,5	18	0,78	0,23	142	140	
VKM160L.1	64	9,2	10	21	0,88	57	8,3	9	19	0,78	0,23	142	140	
VKM160L.2	71	10,3	11,2	23	0,94	64	9,2	10	21	0,94	0,25	145	143	
VKM200S.1	80	11,5	12,5	26	1,05	--	--	--	--	--	0,35	186	186	
VKM200S.2R	84	12,1	13,2	27	1,13	67	9,7	10,5	22	0,83	0,43	213	181	
VKM200S.2	89	12,9	14	29	1,30	71	10,3	11,2	23	0,93	0,43	213	181	
VKM200L.1R	108	15,6	17	34	1,65	84	12,1	13,2	27	1,13	0,48	235	207	
VKM200L.1	115	16,6	18	36	1,73	89	12,9	14	29	1,23	0,48	235	207	
VKM200L.2R	121	17,5	19	38	1,80	95	13,8	15	31	1,30	0,55	263	235	
VKM200L.2	127	18,4	20	40	1,93	102	14,7	16	33	1,40	0,55	263	235	

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%): $KW_{asyn} = T_n \cdot n_0 \cdot 0,92 / 9549$.
- J= momento d'inerzia = $GD^2 / 4$
- 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 = $GD^2 / 4$
- The weights have to be taken as approximate