

### SERIE VKM per azionamento standard non controllato

Line VKM 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	IMB3, IMB9
Frequenza Frequency	50HZ	Protezione Enclosure	IP21

Tipo	180 AVV./ORA STARTS/HOUR					240 AVV./ORA STARTS/HOUR					Momento d'inerzia del motore	Peso	
	Coppia nomin.	Potenza nomin.		Corrente nomin. (400V)	Momento d'inerzia applicabile	Coppia nomin.	Potenza nomin.		Corrente nomin. (400V)	Momento d'inerzia applicabile			
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	Kg
VKM160C.1R	25	2,4	2,6	6,6	0,53	--	--	--	--	--	0,11	--	--
VKM160C.1	29	2,7	3	7,4	0,60	25	2,4	2,6	6,6	0,53	0,11	--	--
VKM160C.2R	31,5	3	3,3	8,2	0,68	29	2,7	3	7,5	0,60	0,13	--	--
VKM160C.2	35	3,4	3,7	9,3	0,75	31,5	3	3,3	8,2	0,68	0,13	--	--
VKM160M.1R	38	3,7	4	10	0,82	34	3,3	3,55	9	0,70	0,15	110	106
VKM160M.1	43	4,1	4,5	10,8	0,89	38	3,7	4	9,7	0,79	0,15	110	106
VKM160M.2R	48	4,6	5	12	0,99	41	3,9	4,25	10,2	0,82	0,17	121	118
VKM160M.2	51	4,9	5,3	13	1,05	43	4,1	4,5	11	0,86	0,17	121	118
VKM160M.3R	53	5,2	5,6	13,4	1,14	45	4,4	4,75	11,2	0,92	0,19	128	126
VKM160M.3	57	5,5	6	14,2	1,20	48	4,6	5	11,7	0,96	0,19	128	126
VKM160L.1R	64	6,2	6,7	15,6	1,32	57	5,5	6	14	1,16	0,23	142	140
VKM160L.1	68	6,5	7,1	16	1,36	60	5,8	6,3	14,5	1,23	0,23	142	140
VKM160L.2	76	7,4	8	18	1,55	64	6,2	6,7	15,5	1,32	0,25	145	143
VKM200S.1	--	--	--	--	--	68	6,5	7,1	16,3	1,35	0,35	186	186
VKM200S.2R	86	8,3	9	20	1,78	72	6,9	7,5	17	1,43	0,43	213	181
VKM200S.2	95	9,2	10	22,3	1,90	76	7,4	8	18	1,48	0,43	213	181
VKM200L.1R	107	10,3	11,2	24,6	2,03	86	8,3	9	20	1,65	0,48	235	207
VKM200L.1	119	11,5	12,5	27	2,33	95	9,2	10	22	1,78	0,48	235	207
VKM200L.2R	--	--	--	--	--	100	9,7	10,5	23	1,90	0,55	263	235
VKM200L.2	126	12,1	13,2	29	2,45	107	10,3	11,2	24,5	1,95	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%):  $KW_{asin} = T_n \cdot n_0 \cdot 0,92 / 9549$ .
- 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%):  $KW_{asin} = T_n \cdot n_0 \cdot 0,92 / 9549$ .
- J= inertia moment =  $GD^2 / 4$
- The weights have to be taken as approximate