



Fonctionnel, évolutif et ultra sophistiqué : le nouveau tambour moteur DM 0080 facilite la construction d'un système de convoyage parfaitement individualisé. Il est conçu pour répondre aux applications industrielles dont les exigences sont les plus poussées et pour répondre au cahier des charges radiales par les fabricants de bandes.

Avec un spectre de vitesses plus étendu, le DM 0080 couvre tous les domaines d'application. La solution de connexion « Plug-and-Play » intelligente simplifie l'installation. Chaque moteur est éprouvé et contrôlé et présente un tel niveau de modularité qu'il peut être produit et livré dans le monde entier dans de très brefs délais.

La construction modulaire du DM 0080 permet d'associer librement les différents groupes de composants tels que l'axe, le flasque d'extrémité, la virole, le réducteur en acier ou en technopolymère, la bobine de moteur asynchrone ou synchrone, et de répondre ainsi parfaitement aux exigences d'une application donnée. De plus, différentes options sont disponibles : codeurs, freins, dispositif antiretour, revêtements, etc., ainsi que différents accessoires.

Le concept de plateforme du DM 0080 lui permet de couvrir toutes les applications de logistique interne pour l'agroalimentaire ainsi que les applications industrielles, la distribution ou encore les aéroports.



Caractéristiques techniques

	Moteur asynchrone	Moteur synchrone à aimant permanent CA
Classe d'isolation du bobinage moteur	Classe F, IEC 34 (VDE 0530)	Classe F, IEC 34 (VDE 0530)
Tension	230/400 V ±5 % (IEC 34/38) La plupart des tensions et fréquences internationales sont disponibles sur demande.	230 ou 400 V
Fréquence	50 Hz	200 Hz
Joint d'axe, interne	NBR	NBR
Classe de protection Moteur*	IP69K	IP69K
Protection thermique	Commutateur bimétallique	Commutateur bimétallique
Mode de fonctionnement	S1	S1
Température ambiante, moteur triphasé	+2 à +40 °C Plages de températures inférieures sur demande	+2 à +40 °C Plages de températures inférieures sur demande
Température ambiante, moteur triphasé pour applications avec bandes à entraînement positif ou sans bande	+2 à +25 °C	+2 à +40 °C

* Le type de protection des presse-étoupes peut varier.

Variantes et accessoires

Revêtements synthétiques	Revêtement synthétique pour bandes à entraînement par friction Revêtement synthétique pour bandes en plastique modulaires Revêtement pour bandes thermoplastiques à entraînement positif
Pignons à chaîne	Pignons à chaîne uniquement sur demande
Options	Dispositif antiretour Frein d'arrêt électromagnétique et redresseur* Codeur* Équilibrage Connexion par connecteur
Huiles	Huiles de qualité alimentaire (UE, FDA)
Certificat	Certificats de sécurité cULus
Accessoires	Tambour de renvoi ; rouleaux de manutention ; paliers-supports de montage ; câbles ; convertisseurs

Il n'est pas possible de combiner frein d'arrêt et codeur. Également, il n'est pas techniquement judicieux d'associer un dispositif antiretour à un moteur synchrone.

* En fonction de la puissance et de la vitesse, le moteur est rallongé de 50–70 mm.

Variantes de matériaux

Pour le tambour moteur et le raccordement électrique, les composants suivants sont disponibles. L'association des composants dépend des matériaux utilisés.

Composants	Variante	Aluminium	Acier doux	Acier inoxydable	Laiton/nickel	Technopolymère
Virole	Bombée		●	●		
	Cylindrique		●	●		
	Cylindrique + clavette pour pignons à chaîne		●	●		
Flasques d'extrémité	Standard	●		●		
Axe	Standard			●		
	Filetage traversant			●		
Réducteur	Réducteur planétaire		●			●
Raccordement électrique	Connexion électrique droite			●	●	●
	Raccord vissé hygiénique droit			●		
	Connexion électrique coudée			●		●
	Boîte à bornes	●		●		
	Connexion par fiche droite			●		
	Fiche 90°			●		
	Vissage hygiénique 90°			●		
Bobinage du moteur	Moteur asynchrone					
	Moteur synchrone					
Joint externe	PTFE					

Variantes de moteurs

Données mécaniques pour moteurs synchrones avec réducteur en acier

P _N [W]	np	gs	i	v [m/s]	n _A [min ⁻¹]	M _A [Nm]	F _N [N]	M _{MAX} /M _A	FW _{MIN} [mm]	SL _{MIN} [mm]
145	8	3	164,23	0,078	18,3	65,0	1595	1,4	211	204
145	8	3	119,83	0,11	25,0	47,4	1164	2,1	211	204
145	8	3	103,89	0,12	28,9	41,1	1009	2,5	211	204
145	8	3	85,34	0,15	35,2	33,8	829	3,0	211	204
145	8	2	62,7	0,20	47,8	26,0	637	2,2	192	185
145	8	2	53,63	0,24	55,9	22,2	545	2,5	192	185
145	8	2	42,28	0,30	71,0	17,5	430	3,0	192	185
145	8	2	38,5	0,33	77,9	15,9	392	3,0	192	185
145	8	2	31,35	0,41	95,7	13,0	319	3,0	192	185
145	8	2	26,94	0,48	111,4	11,2	274	3,0	192	185
145	8	2	20,27	0,63	148,0	8,4	206	3,0	192	185
145	8	2	14,44	0,89	207,8	6,0	147	3,0	192	185
145	8	2	11,23	1,14	267,1	4,6	115	3,0	192	185
145	8	1	8,25	1,55	363,6	3,6	89	3,0	192	185
145	8	1	4,71	2,72	636,9	2,1	51	3,0	192	185
298	8	2	53,63	0,24	55,9	45,9	1126	1,2	222	215
298	8	2	42,28	0,30	71,0	36,1	888	1,5	222	215
298	8	2	38,5	0,33	77,9	32,9	808	1,6	222	215
298	8	2	31,35	0,41	95,7	26,8	658	3,0	222	215
298	8	2	26,94	0,48	111,4	23,0	566	3,0	222	215
298	8	2	20,27	0,63	148,0	17,3	426	3,0	222	215
298	8	2	14,44	0,89	207,8	12,3	303	3,0	222	215
298	8	2	11,23	1,14	267,1	9,6	236	3,0	222	215
298	8	1	8,25	1,55	363,6	7,4	183	3,0	222	215
298	8	1	4,71	2,72	636,9	4,3	105	3,0	222	215

P_N [W]	np	gs	i	v [m/s]	n_A [min ⁻¹]	M_A [Nm]	F_N [N]	M_{MAX}/M_A	FW_{MIN} [mm]	SL_{MIN} [mm]
425	8	2	38,5	0,33	77,9	46,8	1148	1,2	252	245
425	8	2	31,35	0,41	95,7	38,1	935	2,6	252	245
425	8	2	26,94	0,48	111,4	32,7	804	3,0	252	245
425	8	2	20,27	0,63	148,0	24,6	605	3,0	252	245
425	8	2	14,44	0,89	207,8	17,5	431	3,0	252	245
425	8	2	11,23	1,14	267,1	13,6	335	3,0	252	245
425	8	1	8,25	1,55	363,6	10,6	260	2,5	252	245
425	8	1	4,71	2,72	636,9	6,0	149	3,0	252	245
700	8	2	38,5	0,5	116,9	51,6	1267	1,1	252	245
700	8	2	31,35	0,62	143,5	42,0	1032	2,3	252	245
700	8	2	26,94	0,72	167,0	36,1	887	2,7	252	245
700	8	2	20,27	0,95	222,0	27,2	667	3,0	252	245
700	8	2	14,44	1,33	311,6	19,4	475	3,0	252	245
700	8	2	11,23	1,71	400,7	15,1	370	3,0	252	245
700	8	1	8,25	2,33	545,5	11,7	287	2,3	252	245

- P_N = puissance nominale
- np = nombre de pôles
- gs = trains des réducteurs
- i = rapport de réduction
- v = vitesse nominale linéaire
- n_A = vitesse de rotation nominale de la virole
- M_A = couple nominal du tambour moteur
- F_N = force tangentielle nominale du tambour moteur
- M_{MAX}/M_A = rapport entre le couple d'accélération max. et le couple nominal
- FW_{MIN} = longueur de tambour minimale
- SL_{MIN} = longueur de virole minimale

Données électriques pour moteurs synchrones

P_N [W]	np	U_N [V]	I_N [A]	I_0 [A]	I_{MAX} [A]	f_N [Hz]	η	n_N [trs./min]	J_R [kgcm ²]	M_N [Nm]	M_0 [Nm]	M_{MAX} [Nm]	R_M [Ω]	L_{SD} [mH]	L_{SQ} [mH]	k_e [V/krpm]	T_e [ms]	k_{TN} [Nm/A]	U_{SH} [V]
145	8	230	0,81	0,81	2,43	200	0,85	3000	0,14	0,46	0,46	1,38	21,6	45,60	53,70	41,57	4,97	0,57	25
145	8	400	0,47	0,47	1,41	200	0,83	3000	0,14	0,46	0,46	1,38	62,5	130,7	138,0	72,23	4,41	0,98	36
298	8	230	1,30	1,30	3,90	200	0,86	3000	0,28	0,95	0,95	2,85	10,2	27,80	29,30	47,46	5,75	0,73	19
298	8	400	0,78	0,78	2,34	200	0,87	3000	0,28	0,95	0,95	2,85	29,1	81,90	94,10	83,09	6,48	1,22	32
425	8	230	2,30	2,30	6,90	200	0,87	3000	0,42	1,35	1,35	4,05	5,66	16,26	19,42	45,81	6,86	0,59	19
425	8	400	1,32	1,32	3,96	200	0,86	3000	0,42	1,35	1,35	4,05	17,6	49,80	59,00	80,80	6,70	1,02	33
700	8	400	2,52	2,52	6,78	300	0,87	4500	0,42	1,49	1,49	4,0	5,66	16,26	19,42	45,81	6,86	0,59	??

- P_N = puissance nominale
- np = nombre de pôles
- U_N = tension nominale
- I_N = intensité nominale
- I_0 = courant à l'arrêt
- I_{MAX} = courant maximum
- f_N = fréquence nominale
- η = rendement
- n_N = vitesse de rotation nominale du rotor
- J_R = moment d'inertie du rotor
- M_N = couple nominal du rotor
- M_0 = couple à l'arrêt
- M_{MAX} = couple maximum
- R_M = résistance phase-phase
- L_{SD} = inductance axe d
- L_{SQ} = inductance axe q
- k_e = FCEM (constante de force contre électromotrice) phase à phase, effective
- T_e = constante de temps électrique
- k_{TN} = constante de couple
- U_{SH} = tension de chauffage

Données mécaniques pour moteur asynchrone triphasé avec réducteur en acier

P_N [W]	n_p	g_s	i	v [m/s]	n_A [min ⁻¹]	M_A [Nm]	F_N [N]	FW_{MIN} [mm]	SL_{MIN} [mm]
40	4	3	164,23	0,03	7,8	42,4	1040	219	212
40	4	3	119,83	0,05	10,7	30,9	759	219	212
40	4	3	103,89	0,05	12,3	26,8	658	219	212
40	4	3	85,34	0,06	15,0	22,0	541	219	212
40	4	2	62,70	0,09	20,4	16,9	416	200	193
40	4	2	53,63	0,10	23,8	14,5	356	200	193
40	4	2	42,28	0,13	30,2	11,4	281	200	193
40	4	2	38,50	0,14	33,2	10,4	256	200	193
40	4	2	31,35	0,17	40,8	8,5	208	200	193
40	4	2	26,94	0,20	47,4	7,3	179	200	193
40	4	2	20,27	0,27	63,0	5,5	135	200	193
40	4	2	14,44	0,38	88,5	3,9	96	200	193
40	4	2	11,23	0,49	113,8	3,0	75	200	193
40	4	1	8,25	0,66	154,9	2,4	58	200	193
40	4	1	4,71	1,16	271,3	1,3	33	200	193
75	2	3	164,23	0,07	16,2	38,1	936	219	212
75	2	3	119,83	0,10	22,2	27,8	683	219	212
75	2	3	103,89	0,11	25,6	24,1	592	219	212
75	2	3	85,34	0,13	31,2	19,8	486	219	212
75	2	2	62,70	0,18	42,4	15,2	374	200	193
75	2	2	53,63	0,21	49,6	13,0	320	200	193
75	2	2	42,28	0,27	62,9	10,3	252	200	193
75	2	2	38,50	0,30	69,1	9,4	230	200	193
75	2	2	31,35	0,36	84,8	7,6	187	200	193
75	2	2	26,94	0,42	98,7	6,5	161	200	193
75	2	2	20,27	0,56	131,2	4,9	121	200	193
75	2	2	14,44	0,79	184,1	3,5	86	200	193
75	2	2	11,23	1,01	236,8	2,7	67	200	193
75	2	1	8,25	1,38	322,3	2,1	52	200	193
75	2	1	4,71	2,41	564,5	1,2	30	200	193
80	4	3	119,83	0,05	10,9	59,8	1467	269	262
80	4	3	103,89	0,05	12,6	51,8	1272	269	262

P_N [W]	n_p	g_s	i	v [m/s]	n_A [min ⁻¹]	M_A [Nm]	F_N [N]	FW_{MIN} [mm]	SL_{MIN} [mm]
80	4	3	85,34	0,07	15,3	42,6	1045	269	262
80	4	2	62,70	0,09	20,9	32,7	804	250	243
80	4	2	53,63	0,10	24,4	28,0	687	250	243
80	4	2	42,28	0,13	30,9	22,1	542	250	243
80	4	2	38,50	0,15	34,0	20,1	494	250	243
80	4	2	31,35	0,18	41,7	16,4	402	250	243
80	4	2	26,94	0,21	48,6	14,1	345	250	243
80	4	2	20,27	0,28	64,5	10,6	260	250	243
80	4	2	14,44	0,39	90,6	7,5	185	250	243
80	4	2	11,23	0,50	116,5	5,9	144	250	243
80	4	1	8,25	0,68	158,5	4,5	112	250	243
80	4	1	4,71	1,18	277,7	2,6	64	250	243
140	2	3	119,83	0,10	23,0	50,5	1239	269	262
140	2	3	103,89	0,11	26,5	43,8	1074	269	262
140	2	3	85,34	0,14	32,3	36,0	883	269	262
140	2	2	62,70	0,19	43,9	27,7	679	250	243
140	2	2	53,63	0,22	51,3	23,7	580	250	243
140	2	2	42,28	0,28	65,1	18,6	458	250	243
140	2	2	38,50	0,31	71,5	17,0	417	250	243
140	2	2	31,35	0,38	87,8	13,8	339	250	243
140	2	2	26,94	0,44	102,2	11,9	292	250	243
140	2	2	20,27	0,58	135,8	8,9	219	250	243
140	2	2	14,44	0,81	190,7	6,4	156	250	243
140	2	2	11,23	1,05	245,1	5,0	122	250	243
140	2	1	8,25	1,42	333,7	3,8	94	250	243
140	2	1	4,71	2,49	584,5	2,2	54	250	243

Des moteurs à charge partielle optimisée NSF sont disponibles sur demande.

- | | | | |
|-------|-----------------------------|------------|---|
| P_N | = puissance nominale | n_A | = vitesse de rotation nominale de la virole |
| n_p | = nombre de pôles | M_A | = couple nominal du tambour moteur |
| g_s | = trains des réducteurs | F_N | = force tangentielle nominale du tambour moteur |
| i | = rapport de réduction | FW_{MIN} | = longueur de tambour minimale |
| v | = vitesse nominale linéaire | SL_{MIN} | = longueur de virole minimale |

Données mécaniques pour moteur asynchrone triphasé avec réducteur en technopolymère

P_N [W]	n_p	g_s	i	v [m/s]	n_A [min ⁻¹]	M_A [Nm]	F_N [N]	FW_{MIN} [mm]	SL_{MIN} [mm]
40	4	3	78,55	0,07	16,3	20,3	498	239	232
40	4	3	71,56	0,08	17,9	18,5	454	239	232
40	4	3	63,51	0,09	20,1	16,4	403	239	232
40	4	3	52,92	0,10	24,1	13,7	336	239	232
40	4	3	48,79	0,11	26,2	12,6	309	239	232
40	4	3	43,3	0,13	29,5	11,2	275	239	232
40	4	2	19,2	0,28	66,6	5,2	128	239	232
40	4	2	16	0,34	79,9	4,3	106	239	232
40	4	2	13,09	0,42	97,6	3,5	87	239	232
75	2	3	78,55	0,14	33,9	18,2	448	239	232
75	2	3	71,56	0,16	37,2	16,6	408	239	232
75	2	3	63,51	0,18	41,9	14,7	362	239	232
75	2	3	52,92	0,21	50,2	12,3	302	239	232
75	2	3	48,79	0,23	54,5	11,3	278	239	232
75	2	3	43,3	0,26	61,4	10,1	247	239	232
75	2	2	19,2	0,59	138,5	4,7	114	239	232
75	2	2	16	0,71	166,2	3,9	95	239	232
75	2	2	13,09	0,87	203,1	3,2	78	239	232

Pour les applications à bandes à entraînement positif ou les applications sans bande, cette combinaison moteur-réducteur n'est pas recommandée.

P_N = puissance nominale	n_A = vitesse de rotation nominale de la virole
n_p = nombre de pôles	M_A = couple nominal du tambour moteur
g_s = trains des réducteurs	F_N = force tangentielle nominale du tambour moteur
i = rapport de réduction	FW_{MIN} = longueur de tambour minimale
v = vitesse nominale linéaire	SL_{MIN} = longueur de virole minimale

Données électriques pour moteur asynchrone triphasé

P_N [W]	n_p	n_N [min ⁻¹]	f_N [Hz]	U_N [V]	I_N [A]	$\cos\varphi$	η	J_R [kgcm ²]	I_s/I_N	M_s/M_N	M_p/M_N	M_B/M_N	M_N [Nm]	R_M [Ω]	$U_{SH\Delta}$ [V]	U_{SHY} [V]
40	4	1319	50	230	0,34	0,71	0,42	0,67	1,93	1,31	1,31	1,51	0,29	294,5	35,4	-
40	4	1319	50	400	0,20	0,71	0,42	0,67	1,93	1,31	1,31	1,51	0,29	294,5	-	61,4
75	2	2730	50	230	0,39	0,83	0,58	0,67	3,04	1,48	1,48	1,70	0,26	164,4	26,4	-
75	2	2730	50	400	0,22	0,83	0,58	0,67	3,04	1,48	1,48	1,70	0,26	164,4	-	45,8
80	4	1331	50	230	0,58	0,67	0,51	1,25	2,20	1,46	1,46	1,65	0,57	132,5	25,9	-
80	4	1331	50	400	0,34	0,67	0,51	1,25	2,20	1,46	1,46	1,65	0,57	132,5	-	44,8
140	2	2796	50	230	0,65	0,79	0,67	1,25	3,86	1,88	1,88	2,03	0,48	72,7	19,0	-
140	2	2796	50	400	0,38	0,79	0,67	1,25	3,86	1,88	1,88	2,03	0,48	72,7	-	32,9

P_N = puissance nominale	I_s/I_N = rapport courant de démarrage/intensité nominale
n_p = nombre de pôles	M_s/M_N = rapport couple de démarrage/couple nominal
n_N = vitesse nominale du rotor	M_B/M_N = rapport couple de décrochage/couple nominal
f_N = fréquence nominale	M_p/M_N = rapport couple min. pendant le démarrage/couple nominal
U_N = tension nominale	M_N = couple nominal du rotor
I_N = intensité nominale	R_M = résistance de conducteur
$\cos\varphi$ = facteur de puissance	$U_{SH\Delta}$ = tension de chauffage en montage en triangle
η = rendement	U_{SHY} = tension de chauffage en montage en étoile
J_R = moment d'inertie du rotor	

Données mécaniques pour moteur asynchrone monophasé avec réducteur en acier

P_N [W]	np	gs	i	v [m/s]	n_A [1/min]	M_A [Nm]	F_N [N]	FW_{MIN} [mm]	SL_{MIN} [mm]
25	4	3	119,83	0,05	11,0	18,5	455	269	262
25	4	3	103,89	0,05	12,7	16,1	395	269	262
25	4	3	85,34	0,07	15,5	13,2	324	269	262
25	4	2	62,7	0,09	21,1	10,2	249	250	243
25	4	2	53,63	0,11	24,6	8,7	213	250	243
25	4	2	42,28	0,13	31,2	6,8	168	250	243
25	4	2	38,5	0,15	34,3	6,2	153	250	243
25	4	2	31,35	0,18	42,1	5,1	125	250	243
25	4	2	26,94	0,21	49,0	4,4	107	250	243
25	4	2	20,27	0,28	65,1	3,3	81	250	243
25	4	2	14,44	0,39	91,4	2,3	57	250	243
25	4	2	11,23	0,50	117,5	1,8	45	250	243
25	4	1	8,25	0,68	160,0	1,4	35	250	243
25	4	1	4,71	1,20	280,3	0,8	20	250	243
75	2	3	119,83	0,10	22,9	26,8	658	269	262
75	2	3	103,89	0,11	26,5	23,2	570	269	262
75	2	3	85,34	0,14	32,2	19,1	468	269	262
75	2	2	62,7	0,19	43,9	14,7	360	250	243
75	2	2	53,63	0,22	51,3	12,5	308	250	243
75	2	2	42,28	0,28	65,0	9,9	243	250	243
75	2	2	38,5	0,31	71,4	9,0	221	250	243
75	2	2	31,35	0,37	87,7	7,3	180	250	243
75	2	2	26,94	0,44	102,1	6,3	155	250	243
75	2	2	20,27	0,58	135,7	4,7	116	250	243
75	2	2	14,44	0,81	190,4	3,4	83	250	243
75	2	2	11,23	1,04	244,9	2,6	64	250	243
75	2	1	8,25	1,42	333,3	2,0	50	250	243
75	2	1	4,71	2,49	583,9	1,2	29	250	243
85	2	3	119,83	0,10	22,9	30,9	759	269	262
85	2	3	103,89	0,11	26,5	26,8	658	269	262
85	2	3	85,34	0,14	32,2	22,0	540	269	262
85	2	2	62,7	0,19	43,9	16,9	415	250	243

P_N [W]	np	gs	i	v [m/s]	n_A [1/min]	M_A [Nm]	F_N [N]	FW_{MIN} [mm]	SL_{MIN} [mm]
85	2	2	53,63	0,22	51,3	14,5	355	250	243
85	2	2	42,28	0,28	65,0	11,4	280	250	243
85	2	2	38,5	0,31	71,4	10,4	255	250	243
85	2	2	31,35	0,37	87,7	8,5	208	250	243
85	2	2	26,94	0,44	102,1	7,3	178	250	243
85	2	2	20,27	0,58	135,7	5,5	134	250	243
85	2	2	14,44	0,81	190,4	3,9	96	250	243
85	2	2	11,23	1,04	244,9	3,0	74	250	243
85	2	1	8,25	1,42	333,3	2,4	58	250	243
85	2	1	4,71	2,49	583,9	1,3	33	250	243
110	2	3	119,83	0,10	23,0	39,2	961	269	262
110	2	3	103,89	0,11	26,5	34,0	833	269	262
110	2	3	85,34	0,14	32,2	27,9	684	269	262
110	2	2	62,7	0,19	43,9	21,4	526	250	243
110	2	2	53,63	0,22	51,3	18,3	450	250	243
110	2	2	42,28	0,28	65,0	14,5	355	250	243
110	2	2	38,5	0,31	71,4	13,2	323	250	243
110	2	2	31,35	0,37	87,7	10,7	263	250	243
110	2	2	26,94	0,44	102,1	9,2	226	250	243
110	2	2	20,27	0,58	135,7	6,9	170	250	243
110	2	2	14,44	0,81	190,5	4,9	121	250	243
110	2	2	11,23	1,05	244,9	3,8	94	250	243
110	2	1	8,25	1,42	333,4	3,0	73	250	243
110	2	1	4,71	2,49	583,9	1,7	42	250	243

Des moteurs à charge partielle optimisée NSF sont disponibles sur demande.

- P_N = puissance nominale
- np = nombre de pôles
- gs = trains des réducteurs
- i = rapport de réduction
- v = vitesse nominale linéaire
- n_A = vitesse de rotation nominale de la virole
- M_A = couple nominal du tambour moteur
- F_N = force tangentielle nominale du tambour moteur
- M_{MAX}/M_A = rapport entre le couple d'accélération max. et le couple nominal
- FW_{MIN} = longueur de tambour minimale
- SL_{MIN} = longueur de virole minimale

Données mécaniques pour moteur asynchrone monophasé avec réducteur en technopolymère

P_N [W]	np	gs	i	v [m/s]	n_A [1/min]	M_A [Nm]	F_N [N]	FW_{MIN} [mm]	SL_{MIN} [mm]
25	4	3	115,2	0,05	11,5	17,8	436	287	280
25	4	3	96	0,06	13,8	14,8	364	287	280
25	4	3	78,55	0,07	16,8	12,1	297	287	280
25	4	3	71,56	0,08	18,4	11	271	287	280
75	2	3	96	0,12	28,6	21,4	525	287	280
75	2	3	78,55	0,15	35	17,5	430	287	280
75	2	3	71,56	0,16	38,4	16	391	287	280
75	2	3	63,51	0,19	43,3	14,2	347	287	280
85	2	3	78,55	0,15	35	20,2	496	287	280
85	2	3	71,56	0,16	38,4	18,4	452	287	280
85	2	3	63,51	0,19	43,3	16,3	401	287	280
110	2	3	63,51	0,19	43,3	20,7	508	287	280
110	2	3	52,92	0,22	52	17,2	423	287	280
110	2	3	48,79	0,24	56,4	15,9	390	287	280
110	2	3	43,3	0,27	63,5	14,1	346	287	280
110	2	2	19,2	0,61	143,2	6,6	162	287	280
110	2	2	16	0,73	171,9	5,5	135	287	280
110	2	2	13,09	0,90	210,1	4,5	110	287	280

Pour les applications à bandes à entraînement positif ou les applications sans bande, cette combinaison moteur-réducteur n'est pas recommandée.

P_N	= puissance nominale	M_A	= couple nominal du tambour moteur
np	= nombre de pôles	F_N	= force tangentielle nominale du tambour moteur
gs	= trains des réducteurs	M_{MAX}/M_A	= rapport entre le couple d'accélération max. et le couple nominal
i	= rapport de réduction	FW_{MIN}	= longueur de tambour minimale
v	= vitesse nominale linéaire	SL_{MIN}	= longueur de virole minimale
n_A	= vitesse de rotation nominale de la virole		

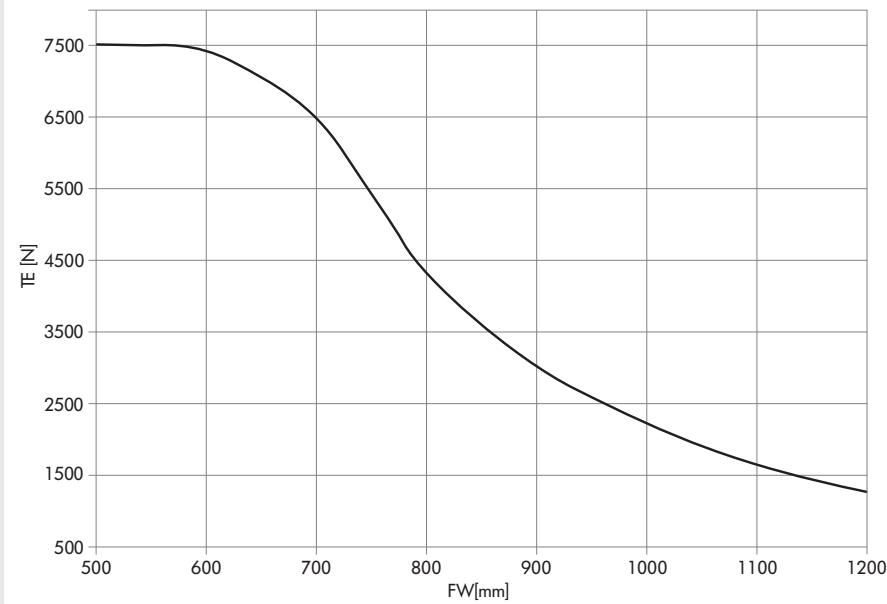
Données électriques pour moteur asynchrone monophasé

P_N [W]	np	U_N [V]	I_N [A]	cosφ	η	J_R [kgcm ²]	I_s/I_N	M_s/M_N	M_b/M_N	M_p/M_N	R_M [Ω]	U_{SH-} [V DC]	C_R [μF]
25	4	230	0,39	1,00	0,28	1,2	2,2	1,11	1,37	1,11	150,0	44	3
50	2	230	0,54	1,00	0,4	0,9	3,1	0,94	1,71	0,94	82,0	33	3
75	2	230	0,68	1,00	0,48	1,0	3,2	0,74	1,37	0,74	66,0	34	4
85	2	230	0,73	0,98	0,53	1,3	5,2	0,93	1,6	0,93	52,0	28	6
110	2	230	0,94	1,00	0,51	1,2	2,0	0,73	1,15	0,73	51,0	36	8

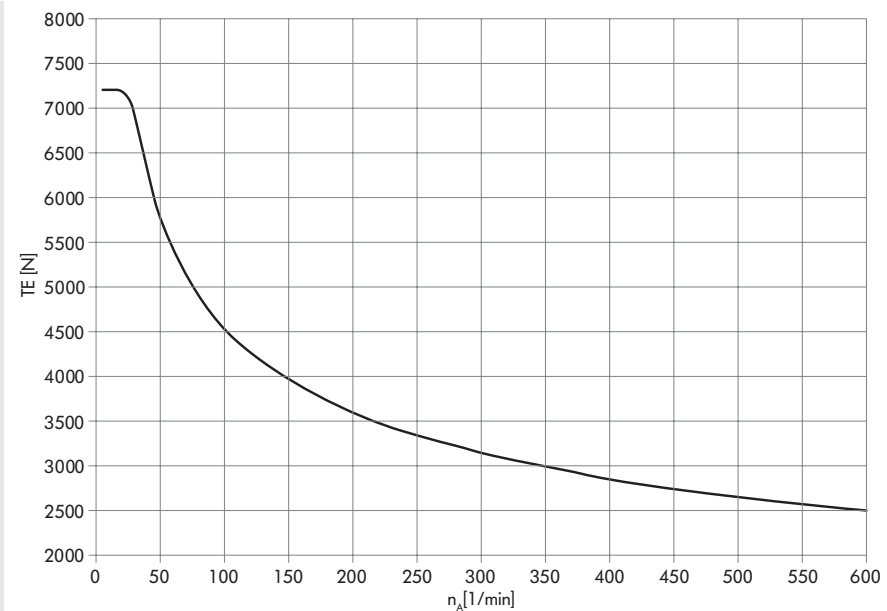
P_N	= puissance nominale	I_s/I_N	= rapport courant de démarrage/intensité nominale
np	= nombre de pôles	M_s/M_N	= rapport couple de démarrage/couple nominal
U_N	= tension nominale	M_b/M_N	= rapport couple de décrochage/couple nominal
I_N	= intensité nominale	M_p/M_N	= rapport couple min. pendant le démarrage/couple nominal
cosφ	= facteur de puissance	R_M	= résistance de conducteur
η	= rendement	U_{SH-}	= tension de chauffage en monophasé
J_R	= moment d'inertie du rotor	C_R	= taille du condensateur

Diagrammes des charges radiales

Charge radiale en fonction de la longueur de tambour



Charge radiale en fonction de la vitesse de rotation nominale de la virole

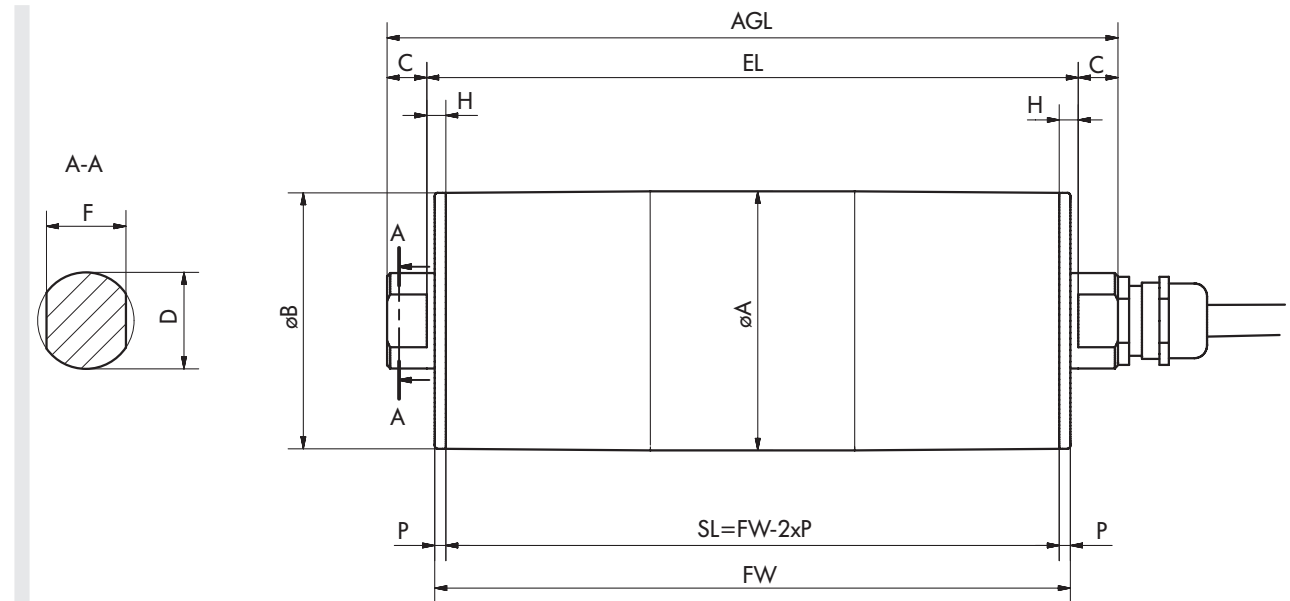


Remarque : la valeur exacte de la charge radiale maximale admissible se calcule à l'aide de la vitesse de rotation du tambour moteur. Lors du choix d'un moteur, vérifier que la valeur TE maximale admissible de la longueur de tambour souhaitée (FW) convient à l'application.

TE = charge radiale
n_n = vitesse de rotation nominale de la virole
FW = longueur de tambour

Dimensions

Tambour moteur



Type	A [mm]	B [mm]	C [mm]	D [mm]	F [mm]	H [mm]	P [mm]	SL [mm]	EL [mm]	AGL [mm]
DM 0080 bombée	81,5	80,5	12,5	30	25	6	3,5	FW - 7	FW + 5	FW + 30
	81,5	80,5	12,5	25	20	6	3,5	FW - 7	FW + 5	FW + 30
	81,5	80,5	12,5	17	13,5	6	3,5	FW - 7	FW + 5	FW + 30
DM 0080 cylindrique	81	81	12,5	30	25	6	3,5	FW - 7	FW + 5	FW + 30
	81	81	12,5	25	20	6	3,5	FW - 7	FW + 5	FW + 30
	81	81	12,5	17	13,5	6	3,5	FW - 7	FW + 5	FW + 30
DM 0080 cylindrique + clavette	81,7	81,7	12,5	30	25	6	3,5	FW - 7	FW + 5	FW + 30
	81,7	81,7	12,5	25	20	6	3,5	FW - 7	FW + 5	FW + 30
	81,7	81,7	12,5	17	13,5	6	3,5	FW - 7	FW + 5	FW + 30

Vue d'ensemble des câbles

Raccords de câbles

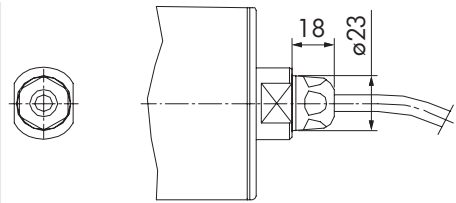


Fig.: Raccord vissé hygiénique droit, IP69k, acier inoxydable

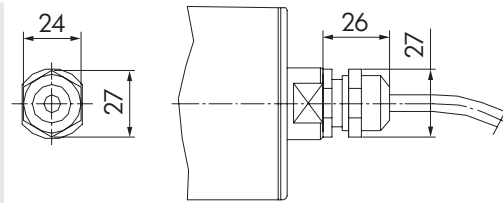


Fig.: Connexion électrique droite, laiton ou acier inoxydable

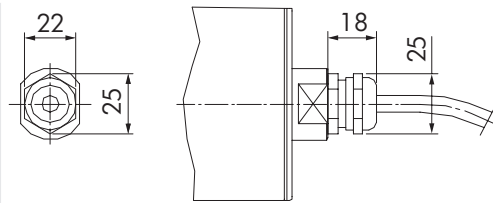


Fig.: Connexion électrique droite CEM, laiton/nickel ou acier inoxydable

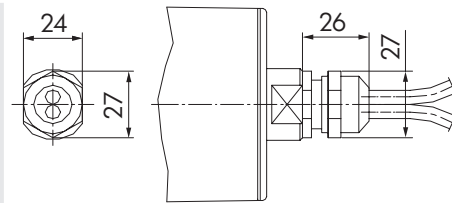


Fig.: Connexion électrique droite pour codeur, laiton ou acier inoxydable

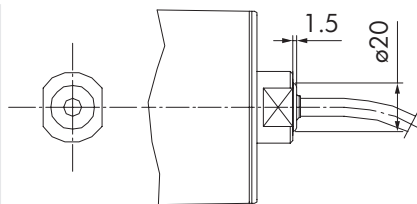


Fig.: Cache de protection en PU

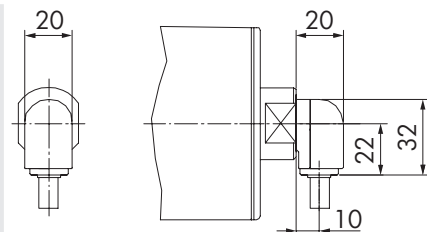


Fig.: Vissage coudé, technopolymère

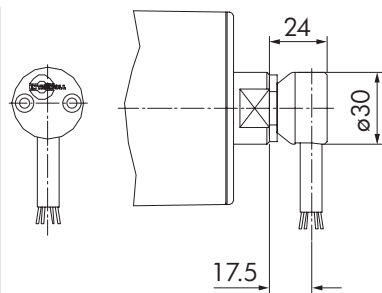


Fig.: Connexion électrique coudée, acier inoxydable, également pour codeur

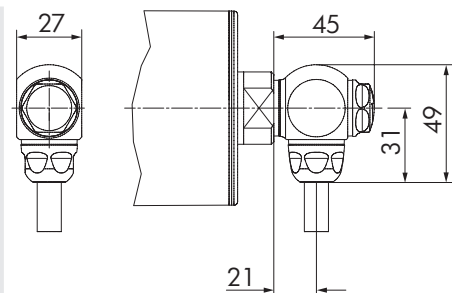


Fig.: Vissage hygiénique 90°

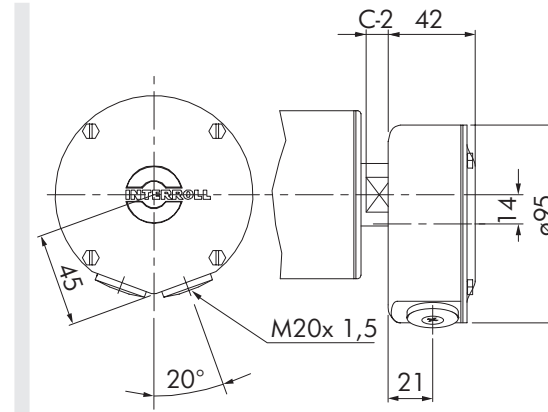


Fig.: Boîte à bornes, acier inoxydable

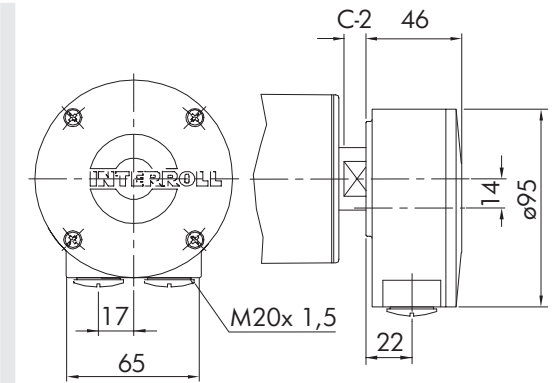


Fig.: Boîte à bornes, aluminium

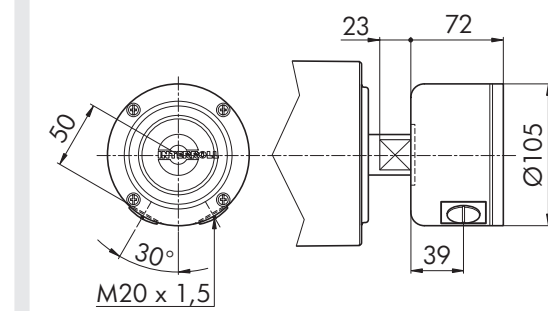


Fig.: DM 0113, DN 0138 boîte à bornes, technopolymère

Spécification du câble : page 51
Longueurs de câble disponibles : 1 m, 3 m, 5 m, 10 m

Toutes les dimensions des presse-étoupes sont approximatives.