



ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛИ ДЛЯ ЧАСТОТНО-РЕГУЛИРУЕМОГО ЭЛЕКТРОПРИВОДА



Электродвигатели серии АДЧР – асинхронные двигатели для частотного регулирования относятся к классу специальных электродвигателей, применяемых в составе регулируемого электропривода посредством преобразователя частоты. Регулируемый по скорости, а в некоторых технологических процессах, и по моменту электродвигатель должен обладать рядом функциональных особенностей, отвечающих требованиям технологического режима работы установки:

- широкий диапазон регулирования скорости вращения;
- точность поддержания скорости во всем рабочем диапазоне скоростей;
- обеспечение безопасной эксплуатации установки в целом и электродвигателя в частности.

ОСНОВНЫЕ МОДИФИКАЦИИ ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЕЙ СЕРИИ АДЧР

МОДИФИКАЦИЯ ТС

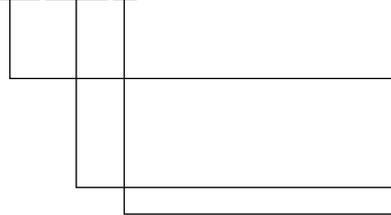
(ТЕРМОДАТЧИК)

Двигатели базового исполнения с термодатчиком. Прочие опции (электромагнитный тормоз, энкодер, принудительная вентиляция) отсутствуют.

По регулировке частоты вращения допускается снижение не более чем вдвое от номинальной.

По запросу клиента вместе с двигателем в комплекте может поставляться термисторное реле для установки в шкаф управления.

160S4 IM1081 TC



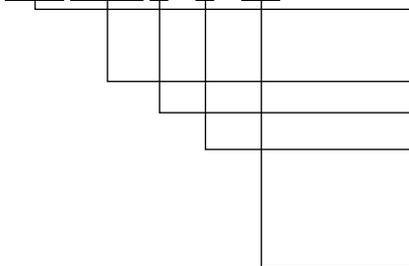
- типоразмер асинхронного электродвигателя в соответствии с рядом мощностей (стандарт ГОСТ или DIN/CENELEKC).
 - монтажное исполнение.
 - условное обозначение модификации электродвигателя
- ТС - термодатчик:
- PTC - датчик;
 - pt100 - датчик;
 - биметаллический датчик.

МОДИФИКАЦИЯ В

(УЗЕЛ НЕЗАВИСИМОЙ ВЕНТИЛЯЦИИ)

Наличие узла независимой вентиляции позволяет снять ограничения по диапазону рабочих скоростей, в котором эксплуатируется электродвигатель. Узел независимой вентиляции обеспечивает эффективное охлаждение работающего электродвигателя на малых скоростях и не создает дополнительной нагрузки на ротор электродвигателя при работе на скоростях выше 50 Гц. Отсутствие датчика обратной связи (энкодера) ограничивает глубину стабильной регулировки до 1:40.

160S4 IM1081 B K - 220



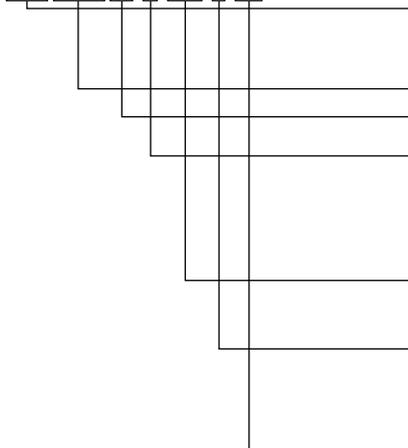
- типоразмер асинхронного электродвигателя в соответствии с рядом мощностей (стандарт ГОСТ или DIN/CENELEKC).
 - монтажное исполнение.
 - условное обозначение модификации электродвигателя.
 - вариант конструктивной установки вентилятора:
- K – под кожухом установлен осевой вентилятор;
 - H – вентилятор типа «наездник».
- напряжение питания узла независимой вентиляции: 220 – 1фх220 В, 380 – 3фх380 В.

МОДИФИКАЦИЯ ДВ

(ДАТЧИК ОБРАТНОЙ СВЯЗИ; УЗЕЛ НЕЗАВИСИМОЙ ВЕНТИЛЯЦИИ)

Тормозной механизм отсутствует. Установка датчика обратной связи по скорости позволяет обеспечить: большую глубину регулирования скорости (1:100...1000); точность поддержания скорости вращения в системах с регулированием момента электродвигателя. Уровень точности регулирования скорости определяется количеством импульсов за один оборот (инкрементов) на выходе датчика (от 100 до 10000). Стандартный вариант датчика, применяемого в составе электродвигателей АДЧР – TTL-сигнал (Uпит=5 В, n=2500 имп/об).

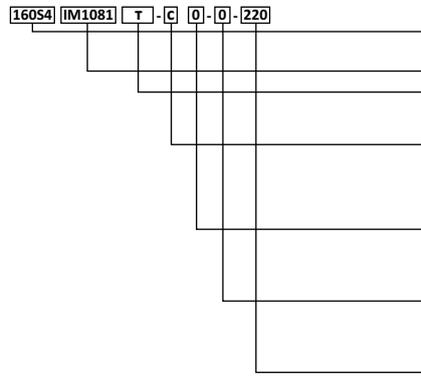
160S4 IM1081 AB T 2500 R 220



- типоразмер асинхронного электродвигателя в соответствии с рядом мощностей (стандарт ГОСТ или DIN/CENELEKC).
 - монтажное исполнение.
 - условное обозначение модификации электродвигателя.
 - тип выходного сигнала датчика:
- T – TTL-логика, 5 В;
 - H – HTL-логика, 10...30 В;
 - R – резольвер, 7 В, 8...10 кГц;
 - S – sin/cos, 1 В.
- количество импульсов (инкрементов) датчика.
 - на один оборот вала двигателя вариант конструктивной установки вентилятора:
- K – под кожухом установлен осевой вентилятор;
 - H – вентилятор типа «наездник».
- напряжение питания узла независимой вентиляции: 220 – 1фх220 В, 380 – 3фх380 В.

МОДИФИКАЦИЯ Т (УСТАНОВКА ТОРМОЗНОГО МЕХАНИЗМА)

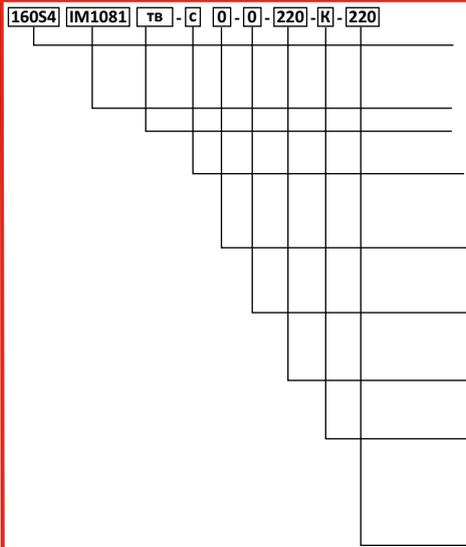
Двигатели с термодатчиком и электромагнитным тормозом. Применение тормозного механизма обеспечивает необходимость удержания ротора электродвигателя при отключенном питании, а также позволяет эксплуатировать электродвигатель в механизмах, требующих повышенной безопасности.



- типоразмер асинхронного электродвигателя в соответствии с рядом мощностей (стандарт ГОСТ или DIN/CENELEKC).
- монтажное исполнение.
- условное обозначение модификации электродвигателя.
- тип тормоза:
С – статический тормоза;
Д – динамический тормоз.
- контроль срабатывания тормоза:
0 – нет контроля;
1 – контроль присутствует;
- ручное растормаживание:
0 – без ручного растормаживания;
Р – ручка растормаживания.
- напряжение питания тормоза (питание выпрямителя).

МОДИФИКАЦИЯ ТВ (ТОРМОЗНОЙ МЕХАНИЗМ; УЗЕЛ НЕЗАВИСИМОЙ ВЕНТИЛЯЦИИ)

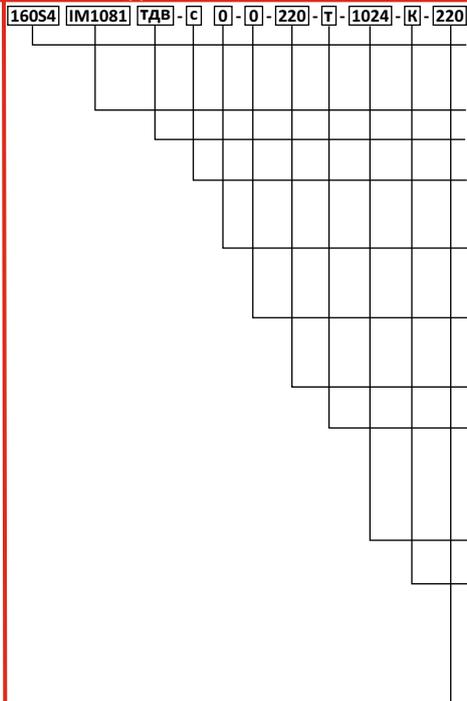
Наличие узла независимой вентиляции позволяет снять ограничения по диапазону рабочих скоростей, а применение тормозного механизма обеспечивает необходимость удержания оборота электродвигателя при отключении питания, а также позволяет эксплуатировать электродвигатель в механизмах, требующих повышенной безопасности. Однако, отсутствие датчика обратной связи (энкодера) ограничивает глубину стабильной регулировки до 1:40.



- типоразмер асинхронного электродвигателя в соответствии с рядом мощностей (стандарт ГОСТ или DIN/CENELEKC).
- монтажное исполнение.
- условное обозначение модификации электродвигателя.
- тип тормоза:
С – статический тормоз;
Д – динамический тормоз.
- контроль срабатывания тормоза:
0 – нет контроля;
1 – контроль присутствует.
- ручное растормаживание:
0 – без ручного растормаживания;
Р – ручка растормаживания.
- напряжение питания тормоза (питание выпрямителя).
- вариант конструктивной установки вентилятора:
К – под кожухом установлен осевой вентилятор;
Н – вентилятор типа «наездник».
- напряжение питания узла независимой вентиляции:
220 – 1фх220 В, 380 – 3фх380.

МОДИФИКАЦИЯ ТДВ (ТОРМОЗНОЙ МЕХАНИЗМ; ДАТЧИК ОБРАТНОЙ СВЯЗИ; УЗЕЛ НЕЗАВИСИМОЙ ВЕНТИЛЯЦИИ)

Наличие узла независимой вентиляции позволяет снять ограничения по диапазону рабочих скоростей. Установка датчика обратной связи по скорости позволяет обеспечить большую глубину регулирования скорости. Уровень точности регулирования скорости определяется количеством импульсов за один оборот. Применение тормозного механизма обеспечивает необходимость удержания ротора электродвигателя при отключенном питании, а также позволяет эксплуатировать электродвигатель в механизмах, требующих повышенной безопасности.



- типоразмер асинхронного электродвигателя в соответствии с рядом мощностей (стандарт ГОСТ или DIN/CENELEKC).
- монтажное исполнение.
- условное обозначение модификации электродвигателя.
- тип тормоза:
С – статический тормоз;
Д – динамический тормоз.
- контроль срабатывания тормоза:
0 – нет контроля;
1 – контроль присутствует.
- ручное растормаживание:
0 – без ручного растормаживания;
Р – ручка растормаживания.
- напряжение питания тормоза (питание выпрямителя).
- тип выходного сигнала датчика:
Т – TTL-логика, 5В;
Н – HTL_логика, 10...30 В;
R – резольвер, 7 В, 8...10 кГц;
S – sin/cos, 1 В.
- количество импульсов (инкрементов) датчика на один оборот вала двигателя.
- вариант конструктивной установки вентилятора:
К – под кожухом установлен осевой вентилятор;
Н – вентилятор типа «наездник».
- напряжение питания узла независимой вентиляции:
220 – 1фх220 В, 380 – 3фх380 В.

