

ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛИ ДЛЯ ЧАСТОТНО-РЕГУЛИРУЕМОГО ЭЛЕКТРОПРИВОДА

ДВИГАТЕЛЬ АСИНХРОННЫЙ ДЛЯ ЧАСТОТНО-РЕГУЛИРУЕМОГО ЭЛЕКТРОПРИВОДА модификации В

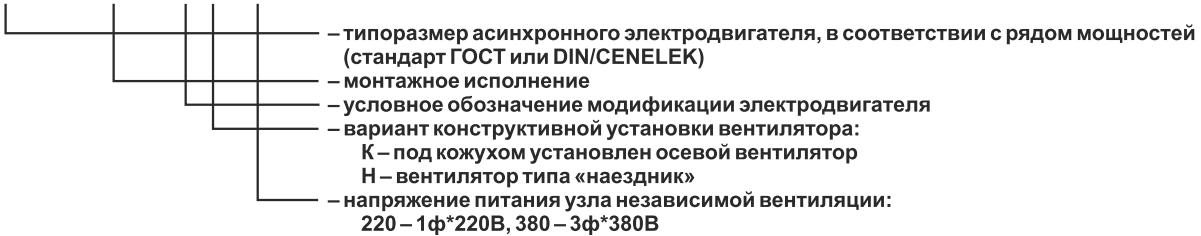
Наличие узла независимой вентиляции позволяет снять ограничения по диапазону рабочих скоростей, в котором эксплуатируется электродвигатель. Узел независимой вентиляции обеспечивает эффективное охлаждение работающего электродвигателя на малых скоростях и не создает дополнительной нагрузки на ротор электродвигателя во «второй зоне» регулирования.

Отсутствие датчика обратной связи (энкодера) ограничивает глубину стабильной регулировки до 1:40.



Формирование заказного референса:

АДЧР 160S4 IM1081 В-К-220



ДВИГАТЕЛЬ АСИНХРОННЫЙ ДЛЯ ЧАСТОТНО-РЕГУЛИРУЕМОГО ЭЛЕКТРОПРИВОДА модификация ТДВ

Наличие узла независимой вентиляции позволяет снять ограничения по диапазону рабочих скоростей, в котором эксплуатируется электродвигатель. Установка датчика обратной связи по скорости позволяет обеспечить: большую глубину регулирования скорости (1:100...1000); точности 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).

Применение тормозного механизма обеспечивает необходимость удержания ротора электродвигателя при отключении питания электродвигателя (в случае остановки механизма, под контролем ПЧ), а также позволяет эксплуатировать электродвигатель в механизмах, требующих повышенной безопасности.



Формирование заказного референса:

АДЧР 160S4 IM1081 ТДВ-С-О-О-200-Т-1024-К-220



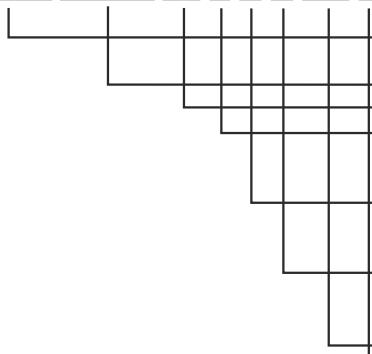
ДВИГАТЕЛЬ АСИНХРОННЫЙ ДЛЯ ЧАСТОТНО-РЕГУЛИРУЕМОГО ЭЛЕКТРОПРИВОДА модификации ТВ

Наличие узла независимой вентиляции позволяет снять ограничения по диапазону рабочих скоростей, а применение тормозного механизма обеспечивает необходимость удержания ротора 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.

Формирование заказного референса:

АДЧР 160S4 IM1081 ТВ-С-О-О-200-К-220



- типоразмер асинхронного электродвигателя, в соответствии с рядом мощностей (стандарт ГОСТ или DIN/CENELEK)
- 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
- вариант конструктивной установки вентилятора:
 - К – под кожухом установлен осевой вентилятор
 - Н – вентилятор типа «наездник»
- напряжение питания узла независимой вентиляции:
 - 220 – 1ф*220В, 380 – 3ф*380В



ДВИГАТЕЛЬ АСИНХРОННЫЙ ДЛЯ ЧАСТОТНО-РЕГУЛИРУЕМОГО ЭЛЕКТРОПРИВОДА модификация ДВ

Тормозной механизм отсутствует. Установка датчика обратной связи по скорости позволяет: обеспечить большую глубину регулирования скорости (1:100...1000); точности поддержания скорости вращения в системах с регулированием момента электродвигателя.

В качестве датчиков обратной связи используются инкрементальные энкодеры производства Schneider Electric.

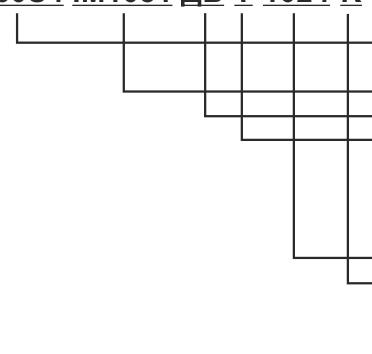
Уровень точности регулирования скорости определяется количеством импульсов за один оборот (инкрементов) на выходе датчика (от 100 до 10000).

Стандартный вариант датчика, применяемого в составе электродвигателей АДЧР – TTL-сигнал (Upit=5В, n=1024 имп/об).



Формирование заказного референса:

АДЧР 160S4 IM1081 ДВ-Т-1024-К-220



- типоразмер асинхронного электродвигателя, в соответствии с рядом мощностей (стандарт ГОСТ или DIN/CENELEK)
- монтажное исполнение
- условное обозначение модификации электродвигателя
- тип выходного сигнала датчика:
 - Т – TTL-логика, 5В
 - Н – HTL-логика, 10...30В
 - Р – резольвер, 7В, 8...10 кГц
 - С – sin/cos, 1В
- 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 – 1ф*220В, 380 – 3ф*380В