

Servomoteur multitours			Moteur									
Type	Vitesse de sortie ¹⁾ [tr/min]	Couple maxi. [Nm]	Type de moteur ²⁾	Puissance nominale ³⁾ P _N [KW]	Vitesse [tr/min]	Courant nominal ⁴⁾ I _N [A]	Courant maxi. ⁵⁾ I _{Max} [A]	Courant de démarrage I _A [A]	cos φ	Réglage disjoncteur [A]	Classe de puissance AUMA pour contacteurs	
TR-M											Contact	Thyristor
30X	4	30	CDX(R)063-4-0,02	0,02	1 400	0,4	0,4	0,9	0,44	0,4	A1	B1
	5,6					0,4	0,4	0,9	0,44	0,4	A1	B1
	8		CDX(R)063-4-0,04	0,04	1 400	0,4	0,4	1,0	0,46	0,4	A1	B1
	11					0,4	0,5	1,0	0,46	0,5	A1	B1
	16		CDX(R)063-2-0,06	0,06	2 800	0,5	0,6	1,7	0,42	0,6	A1	B1
	22					0,5	0,7	1,7	0,42	0,7	A1	B1
	32		BDX(R)063-4-0,10	0,10	1 400	0,9	1,0	2,4	0,42	1,0	A1	B1
	45					0,9	1,0	2,4	0,42	1,0	A1	B1
	63		BDX0063-2-0,20	0,20	2 800	0,8	1,2	4,4	0,54	1,2	A1	B1
	90					0,8	1,3	4,4	0,54	1,3	A1	B1
125	BDX0063-2-0,30	0,30	2 800	0,9	1,6	4,4	0,70	1,6	A1	B1		
180				0,9	1,7	4,4	0,70	1,7	A1	B1		
60X	4	60	CDX(R)063-4-0,03	0,03	1 400	0,4	0,5	1,0	0,43	0,5	A1	B1
	5,6					0,4	0,5	1,0	0,43	0,5	A1	B1
	8		CDX(R)063-4-0,06	0,06	1 400	0,6	0,7	1,6	0,44	0,7	A1	B1
	11					0,6	0,7	1,6	0,44	0,7	A1	B1
	16		CDX(R)063-2-0,12	0,12	2 800	0,7	0,9	2,8	0,52	0,9	A1	B1
	22					0,7	1,0	2,8	0,52	1,0	A1	B1
	32		BDX(R)063-4-0,20	0,20	1 400	1,6	1,9	4,3	0,39	1,9	A1	B1
	45					1,6	2,0	4,3	0,39	2,0	A1	B1
	63		BDX0063-2-0,40	0,40	2 800	1,8	2,3	7,5	0,50	2,3	A1	B1
	90					1,8	2,5	7,5	0,50	2,5	A1	B1
125	BDX0063-2-0,50	0,50	2 800	1,9	3,0	7,5	0,58	3,0	A1	B1		
180				1,9	3,2	7,5	0,58	3,2	A1	B1		
120X	4	120	CDX(R)071-4-0,06	0,06	1 400	0,4	0,6	1,8	0,40	0,6	A1	B1
	5,6					0,4	0,6	1,8	0,40	0,6	A1	B1
	8		CDX(R)071-4-0,12	0,12	1 400	1,0	1,1	3,0	0,40	1,1	A1	B1
	11					1,0	1,2	3,0	0,40	1,2	A1	B1
	16		CDX(R)071-2-0,25	0,25	2 800	1,3	1,5	4,3	0,52	1,5	A1	B1
	22					1,3	1,8	4,3	0,52	1,8	A1	B1
	32		BDX(R)071-4-0,40	0,40	1 400	2,5	2,6	8,5	0,42	2,6	A1	B1
	45					2,5	3,0	8,5	0,42	3,0	A1	B1
	63		BDX0071-2-0,70	0,70	2 800	3,1	4,0	16	0,48	4,0	A1	B1
	90					3,1	4,5	16	0,48	4,5	A1	B1
125	BDX0071-2-1,00	1,00	2 800	3,3	5,4	16	0,60	5,4	A1	B1		
180				3,3	6,0	16	0,60	6,0	A1	B1		
250X	4	250	CDX(R)090-4-0,12	0,12	1 400	0,5	0,9	2,8	0,63	0,9	A1	B1
	5,6					0,5	1,0	2,8	0,63	1,0	A1	B1
	8		CDX(R)090-4-0,25	0,25	1 400	1,0	1,6	4,7	0,62	1,6	A1	B1
	11					1,0	1,7	4,7	0,62	1,7	A1	B1
	16		CDX(R)090-2-0,45	0,45	2 800	1,4	2,7	8,5	0,69	2,7	A1	B1
	22					1,4	3,0	8,5	0,69	3,0	A1	B1
	32		BDX(R)090-4-0,75	0,75	1 400	2,6	4,3	16	0,62	4,3	A1	B1
	45					2,6	5,0	16	0,62	5,0	A1	B1
	63		BDX0090-2-1,40	1,40	2 800	4,7	7,6	34	0,60	7,6	A2	B2
	90					4,7	9,0	34	0,60	9,0	A2	B2
125	BDX0090-2-1,80	1,80	2 800	5,1	12	34	0,69	12	A2	B2		
180				5,1	12	34	0,69	12	A2	B2		
500X	4	500	CDX(R)090-4-0,20	0,20	1 400	0,9	1,5	4,7	0,56	1,5	A1	B1
	5,6					0,9	1,7	4,7	0,56	1,7	A1	B1
	8		CDX(R)090-4-0,40	0,40	1 400	1,8	3,0	9,3	0,52	3,0	A1	B1
	11					1,8	3,5	9,3	0,52	3,5	A1	B1
	16		CDX(R)090-2-0,80	0,80	2 800	3,4	5,0	18	0,54	5,0	A1	B1
	22					3,4	5,5	18	0,54	5,5	A1	B1
	32		BDX(R)090-4-1,60	1,60	1 400	5,3	7,5	32	0,62	7,5	A2	B2
	45					5,3	9,0	32	0,62	9,0	A2	B2
	63		BDX0090-2-3,00	3,00	2 800	8,4	14	68	0,68	14	A2	–
	90					8,4	16	68	0,68	16	A2	–
125	BDX0090-2-3,30	3,30	2 800	8,7	21	68	0,71	21	A2	–		
180				8,7	21	68	0,71	21	A2	–		

Servomoteur multitours			Moteur									
Type	Vitesse de sortie ¹⁾ [tr/min]	Couple maxi. [Nm]	Type de moteur ²⁾	Puissance nominale ³⁾ P _N [KW]	Vitesse [tr/min]	Courant nominal ⁴⁾ I _N [A]	Courant maxi. ⁵⁾ I _{Max} [A]	Courant de démarrage I _A [A]	cos φ	Réglage disjoncteur [A]	Classe de puissance AUMA pour contacteurs	
TR-M											Contact	Thyristor
1000X	4	1 000	CDX(R)112-4-0,40	0,40	1 400	1,4	2,7	10	0,65	2,7	A1	B1
	5,6					1,4	2,9	10	0,65	2,9	A1	B1
	8		CDX(R)112-4-0,80	0,80	1 400	3,0	5,2	22	0,57	5,2	A1	B2
	11					3,0	5,5	22	0,57	5,5	A1	B2
	16		CDX(R)112-2-1,50	1,50	2 800	4,6	8,8	40	0,68	8,8	A2	B2
	22					4,6	10	40	0,68	10	A2	B2
	32	BDX(R)112-4-3,00	3,00	1 400	8,5	15	50	0,67	15	A2	B3	
	45				8,5	17	50	0,67	17	A2	B3	
	63	BDX0112-2-5,00	5,00	2 800	12	25	114	0,80	25	A2	–	
	90				12	30	114	0,80	30	A2	–	
	125	800	BDX0112-2-6,00	6,00	2 800	14	35	114	0,80	35	A2	–
	180					14	45	114	0,80	45	A2	–

- 1) Vitesses de sortie 63 – 180 tr/min pour service TOR uniquement. Des vitesses de sortie supérieures pour service régulation disponibles sur demande.
- 2) Service tout-ou-rien (TOR) : Position 4 = 0 Service régulation : Position 4 = R
- 3) Puissance mécanique appliquée à l'arbre du moteur avec couple de service du servomoteur multitours (env. 35 % du couple maximum). La puissance électrique consommée peut être calculée selon la formule suivante : $P = U \times I \times \cos \varphi \times \sqrt{3}$.
- 4) Courant pour couple de service ou pour couple régulation à 35 % du couple maximum.
- 5) Courant pour couple maximum.

Références relatives à l'installation et à la spécification

Données moteur	Les données moteurs sont des valeurs de référence. Les tolérances de fabrication conventionnelles peuvent causer des déviations par rapport aux valeurs indiquées.
Protection moteur	La protection contre surchauffe se fait à l'aide d'une sonde PTC intégrée dans le bobinage moteur avec protection moteur thermique (TMS).
Tension secteur, fréquence secteur	Variation admissible de la tension secteur : ±10 % Variation admissible de la fréquence secteur : ±5 %
Contacteurs	Le fonctionnement des moteurs de fait à l'aide de contacteurs inverseurs (verrouillage mécanique, électrique ou électronique) ou de thyristors (verrouillage mécanique). Les contacteurs requis des classes de puissance A1 et A2 ou B1 – B3 sont intégrés au sein du servomoteur multitours.