

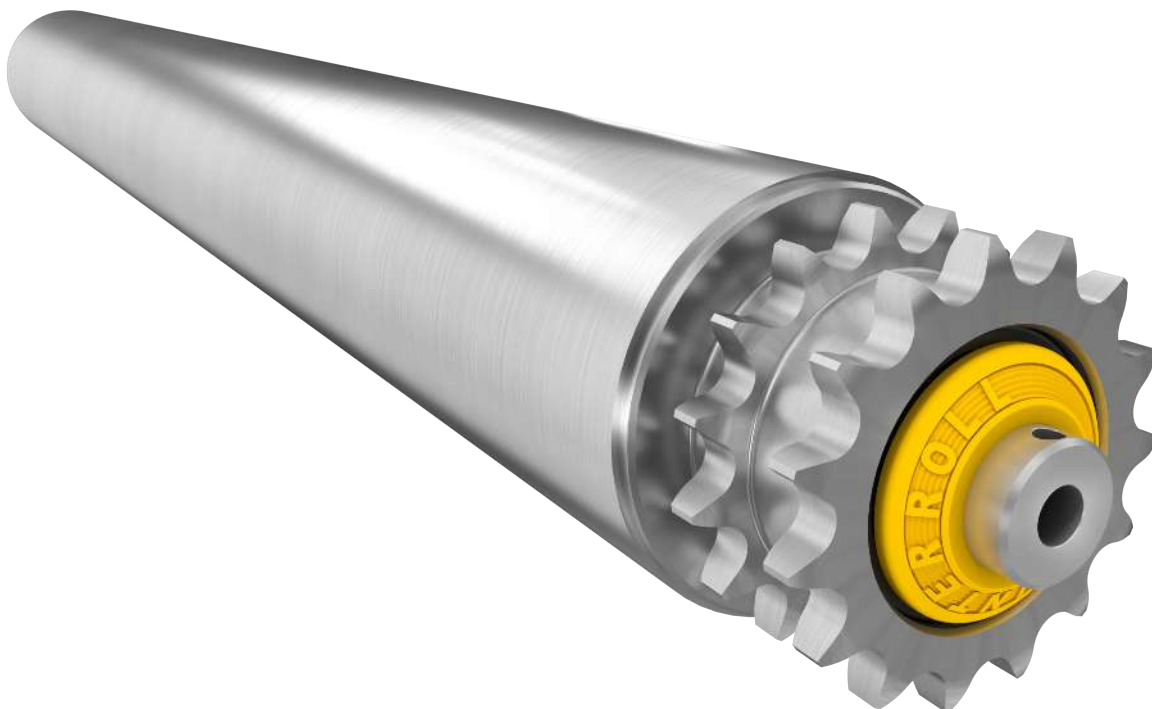
# MOTOTAMBURO SERIE DP PALLET DRIVE 0080 / 0089



Minori ingombri e struttura più semplice per i sistemi di trasporto motorizzati sono ora facilmente realizzabili, grazie al nuovo Pallet Drive Interroll, la migliore soluzione di azionamento a singola posizione per uno sfruttamento intelligente degli spazi.

Il potente motore asincrono è integrato in un rullo standard Interroll della serie 3950 ed è utilizzabile con il suo robusto riduttore planetario multistadio per carichi fino a 1250 kg come azionamento a singola posizione.

La struttura compatta del Pallet Drive facilita molto la progettazione di un trasportatore per pallet: le costose stazioni motore non servono più, i rulli per pallet vengono collegati da rullo a rullo oppure con cinghie dentate. In questo modo, senza elevati costi di progettazione, si ottiene un trasportatore estremamente compatto, esente da manutenzione, con il design di una rulliera a gravità, installabile anche sul pavimento.



# MOTOTAMBURO SERIE DP PALLET DRIVE 0080 / 0089

## Dati tecnici

	DP 0080	DP 0089
<b>Diametro motore</b>	80 mm	89 mm
<b>Velocità max.</b>	fino a 0,2 m/s	fino a 0,22 m/s
<b>Testata di azionamento</b>	Ruota dentata 5/8" z15 e z18	Ruota dentata 5/8" z15 e z18 Cinghia dentata 8 mm z25
<b>EL min./max.</b>	500 – 1500 mm	500 – 1500 mm
<b>Potenza</b>	70 W S3 50%	70 W S3 50%
<b>Momento torcente</b>	22 Nm	22 Nm
<b>Carico</b>	fino a 1250 kg	fino a 1250 kg
<b>Produzione</b>	120 pallet/ora	120 pallet/ora
<b>Temperatura ambientale</b>	da -5 °C fino a +40 °C	da -5 °C fino a +40 °C
<b>Grado di protezione motore</b>	IP54	IP54
<b>Protezione termica</b>	Interruttore a bimetallo	Interruttore a bimetallo

## Dati elettrici per motore asincrono trifase

$P_N$ [W]	$n_p$	$n_N$ [min <sup>-1</sup> ]	$f_N$ [Hz]	$U_N$ [V]	$I_N$ [A]	$\cos\varphi$	$\eta$	$J_R$ [kgcm <sup>2</sup> ]	$I_S/I_N$	$M_S/M_N$	$M_B/M_N$	$M_P/M_N$	$M_N$ [Nm]	$R_M$ [Ω]
70	2	2889	50	400	0,33	0,56	0,54	1,25	4,2	4	4,5	4	0,23	72,7
70	2	2889	50	230	0,57	0,56	0,54	1,25	4,2	4	4,5	4	0,23	72,7

$P_N$  = Potenza nominale  
 $n_p$  = Numero di poli  
 $n_N$  = Velocità nominale rotore  
 $f_N$  = Frequenza nominale  
 $U_N$  = Tensione nominale  
 $I_N$  = Corrente nominale  
 $\cos\varphi$  = Fattore di potenza  
 $\eta$  = Rendimento

$J_R$  = Momento d'inerzia rotore  
 $I_S/I_N$  = Rapporto corrente di spunto – corrente nominale  
 $M_S/M_N$  = Rapporto corrente d'avviamento – coppia nominale  
 $M_B/M_N$  = Rapporto coppia di rovesciamento – coppia nominale  
 $M_P/M_N$  = Rapporto coppia minima all'avviamento – coppia nominale  
 $M_N$  = Coppia nominale rotore  
 $R_M$  = Resistenza di fase

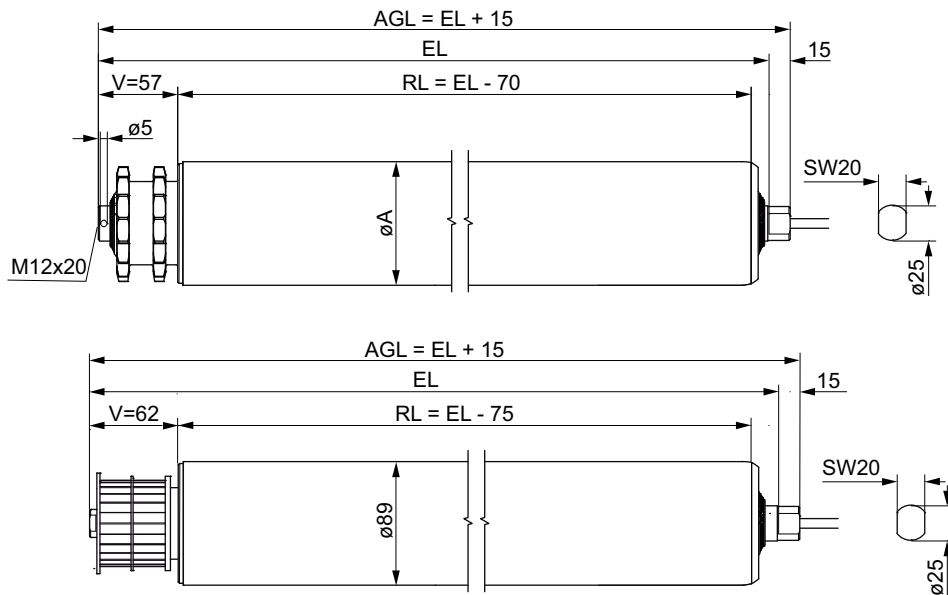
## Varianti di esecuzione e accessori

<b>Opzioni</b>	Freno di arresto elettromagnetico
<b>Certificato</b>	Certificati di sicurezza cULus

# MOTOTAMBURO SERIE DP PALLET DRIVE 0080 / 0089

## Dimensioni

### Pallet Drive



Tipo	A [mm]	EL [mm]	AGL [mm]
DP 0080	80,0	RL+V+13	RL+V+28
DP 0089	89,0	RL+V+13	RL+V+28