

1. СТРУКТУРА УСЛОВНОГО ОБОЗНАЧЕНИЯ

1.1 Условное обозначение электродвигателей серии АДЧР

1	2	3	4	5	6		7		8		9		10	11	12		13	14		15		16
АДЧР	315	М	А	6	У2*	-	IM1001	-	1	-	ТДВ	-	1С	1	2	-	Т	02500	-	5	-	001

№ поля		Код обозначения	Расшифровка кода обозначения
1		Обозначение серии	АДЧР
2		Габарит	(-высота оси вращения в мм)
3		Установочный размер по длине	S, M, L
4		Длина сердечника статора	A, B, C, D - (позиция может отсутствовать)
5		Число полюсов	2p=2, 4, 6, 8, 10, 12
6		Климатическое исполнение	по ГОСТ 15150
7		Монтажное исполнение	по ГОСТ 2479
8	позиция может отсутствовать	Исполнение по термозащите	«1»- датчики температурной защиты обмотки статора (РТС) «2» - датчики температурной защиты обмотки статора и датчики температуры подшипников (Pt100) «3»- датчики температурной защиты обмотки статора и антиконденсатный подогрев обмотки статора «4» - датчики температурной защиты обмотки статора, антиконденсатный подогрев и датчики температуры подшипников «5» - датчики температуры обмотки статора (Pt100) и подшипников «6» - датчики температуры обмотки статора (Pt100), подшипников и антиконденсатный подогрев обмотки статора. «7» - датчики температуры обмотки статора (Pt100) и антиконденсатный подогрев
			«О» - двигатели с самовентиляцией; «В» - двигатели с принудительной вентиляцией; «ДВ» - двигатели с датчиком обратной связи (далее - ДОС) и принудительной вентиляцией; «ТВ» - двигатели с электромагнитным тормозом и принудительной вентиляцией; «Т» - двигатели с пристраиваемым электромагнитным тормозом; «ТДВ» - двигатели с тормозом, ДОС и принудительной вентиляцией.
9		Конструктивная модификация двигателя	
10	«Т», «ТВ», «ТДВ»*	Исполнение электромагнитного тормоза	«1С», «2С» - электромагнитный тормоз $1 < Mт/Мдв \leq 1.5$ «1Д» «2Д» - электромагнитный тормоз с увеличенным тормозным моментом $Mт/Мдв > 1.5$ «1Е» - тормоз по техническому заданию (далее- ТЗ)
11		Дополнительное исполнение электромагнитного тормоза	«Х» - отсутствие опций «1» - с контролем срабатывания «2» - с ручным растормаживанием «3» - с контролем срабатывания и ручным растормаживанием
12		Условное обозначение напряжения питания тормоза	«1» - 24 В DC; «2» - 220 В AC (через выпрямитель); «3» - 380В AC (через выпрямитель)
13	«ДВ», «ТДВ»*	Тип сигнала ДОС	«Т» - TTL 5В, «Н» - НТЛ 10-30В, «R» -резольвер 7В 8-10кГц, «S» -sin/cos 1В «Z» - ДОС по ТЗ
14		Разрешающая способность ДОС	«00000-20000» импульсов/оборот
15	«В», «ТДВ» «ТВ», «ДВ»*	Исполнение узла принудительной вентиляции	«1» - встроенный электровентилятор EBM 1ф~ 230 + 10% В 50 Гц; «2» - встроенный электровентилятор EBM 3ф~ 400 + 10% В 50 Гц; «5» - встроенный электровентилятор Zhiell-Abegg 3ф~ 400 + 10% В 50 Гц; «3» -вентилятор с приводным электродвигателем типа АДМ или аналогичным.
16		Код дополнительной модификации (индивидуальные свойства)	«001-999» -служит для обозначения ТЗ, по которому изготавливается двигатель. Присваивается Производителем

* - позиции присутствуют только в указанных модификациях

Пример обозначения электродвигателей типоразмеров:

-АДЧР315МА6 на напряжение 380 В / 660 В частотой 50 Гц, исполнение по способу монтажа IM1001, с принудительной вентиляцией и датчиком обратной связи, вентилятор трехфазный 380 В 50 Гц, встроен в кожух, датчик обратной связи - инкрементальный с выходным сигналом 5 В TTL, 2500 инкр/оборот, со встроенными в обмотку статора датчиками температурной защиты, климатического исполнения У2* при их заказе и в документации других изделий:

Электродвигатель АДЧР315МА6У2*-IM1001-1-ДВ-Т02500-2, 380 В / 660 В, 50 Гц

1.2 Конструктивное исполнение электродвигателей по способу монтажа (табл.1)

Табл.1

Габарит двигателя АДЧР	Конструктивные исполнения по способу монтажа*
355	IM1001, IM2001
315**	IM1001, IM2001
280	IM1001, IM2001, IM3031, IM3011
250	IM1081, IM2081, IM3031, IM3011
225	IM1081, IM2081, IM3031, IM3011
200	IM1081, IM2081, IM3031, IM3011
180	IM1081, IM2081, IM3081
160	IM1081, IM2081, IM3081
132	IM1081, IM2081, IM3081
112	IM1081, IM2081, IM3081
56-100	IM1081, IM2081, IM2181, IM3081, IM3681

Примечания: * - По ТЗ двигатели могут быть изготовлены с коническим концом вала, а также с двумя концами вала.

** - По согласованию с Производителем двигателя монтажного исполнения IM2001 могут устанавливаться в соответствии с монтажным исполнением IM3011.

1.3 Климатические исполнения

1.3.1 Номинальные значения климатических факторов для электродвигателей габаритов 132-355 модификации «О» и «Т» при эксплуатации в рабочем состоянии - по ГОСТ 15150 для изделий вида климатического исполнения У3, У2, ХЛ2, Т2.

13.1.1 Номинальные значения климатических факторов для электродвигателей габаритов 56-112 модификации «О» и «Т» при эксплуатации в рабочем состоянии - по ГОСТ 15150 для изделий вида климатического исполнения У3, У2, Т2.

1.3.2 Номинальные значения климатических факторов для электродвигателей ВОВ 56-355 модификации «В», «ДВ», «ТВ» и «ТДВ» при эксплуатации в рабочем состоянии - по ГОСТ 15150 для изделий вида климатического исполнения У3*, У2*, но при этом нижнее значение температуры окружающего воздуха минус 30 °С и Т2.

1.3.3 По ТЗ возможно изготовление электродвигателей иных климатических исполнений по ГОСТ 15150.

Примечание - При эксплуатации электродвигателей климатического исполнения Т2 при температуре окружающей среды плюс 50°С их номинальная мощность снижается на 10%.

1.4 Характеристики температурной защиты обмотки статора, датчиков для измерения температуры подшипниковых узлов и антиконденсатных подогревателей.

1.4.1 В электродвигателях в качестве датчиков температурной защиты, служащих для аварийного отключения двигателя использованы термодатчики типа Thermik SNM.145 или аналогичные по параметрам, встроенные в каждую фазу обмотки статора и соединенные последовательно.

1.4.2 В двигателях АДЧР200-АДЧР355 в качестве датчиков температуры подшипниковых узлов использованы термопреобразователями сопротивления ТС034-РТ100.А2.20 с НСХ РТ100 или ТС034-50М.В2.20 с НСХ 50М, встроенные в каждый подшипниковый узел.

1.4.3 В качестве антиконденсатных подогревателей в обмотку статора использованы гибкие подогреватели мощностью 100 Вт для АДЧР315 и АДЧР355, 75 Вт для АДЧР280 и 50 Вт для АДЧР250.

1.5 Электромагнитные тормоза

1.5.1 Для электромагнитных тормозов указываются следующие исполнения:

- без контроля срабатывания и ручного растормаживания (исполнение «Х»);
- с контролем срабатывания (исполнение «1»);
- с ручным растормаживанием (исполнение «2»);
- с контролем срабатывания и ручным растормаживанием (исполнение «3»).

1.5.2 Электромагнитный тормоз подключается в цепь постоянного тока напряжением 24 В (условное обозначение напряжения питания тормоза «1») или в однофазную цепь переменного тока напряжением:

- 380 В 50 Гц через одно-полупериодный выпрямитель (условное обозначение напряжения питания тормоза «3»);
- 220 В 50 Гц через двух-полупериодный выпрямитель (условное обозначение напряжения питания тормоза «2»).

Выпрямители входят в комплект поставки.

1.6 Датчик обратной связи (ДОС)

1.6.1 Тип сигнала ДОС указывается следующим образом:

- «Т» - TTL 5 В,
- «Н» - НТЛ 10-30 В,
- «R» - резольвер 7В 8-10 кГц;
- «S» - sin/cos 1 В;
- «Z» - специальное исполнение датчика по ТЗ.

1.6.2 Разрешающая способность датчика обратной связи указывается как 00100 - 20000 импульсов/оборот. Для ДОС исполнения «R» разрешающая способность указывается «00000».

1.7 Специальные исполнения

По всей номенклатуре возможно изготовление электродвигателей по техническим заданиям (ТЗ), согласованным между Заказчиком и Производителем электродвигателей, при этом все дополнительные требования указываются в соответствующих разделах ТЗ.