

K3G630-AB06-03

ЕС центробежный модуль

назад загнутые лопатки, одностороннее всасывание

С несущей платой

ebm-papst Mulfingen GmbH & Co. KG

Bachmühle 2 · D-74673 Mulfingen

Phone +49 7938 81-0

Fax +49 7938 81-110

info1@de.ebmpapst.com

www.ebmpapst.com

Коммандитное товарищество · Юридический адрес Mulfingen

Районный суд Stuttgart · HRA 590344

Совладелец Elektrobau Mulfingen GmbH · Юридический адрес Mulfingen

Районный суд Stuttgart · HRB 590142



Номинальные параметры

Тип	K3G630-AB06-03	
Мотор	M3G150-IF	
Фаза		3~
Номинальное напряжение	VAC	400
Ном. диапазон напряжения	VAC	380 .. 480
Частота	Hz	50/60
Метод опред. данных		мн
Скорость вращения	min ⁻¹	1200
Входная мощность	W	2800
Потребляемый ток	A	4,2
Мин. темп. окр. среды	°C	-25
Макс. темп. окр. среды	°C	50

мн = Макс. нагрузка · мкпд = Макс. КПД · сн = Свободное нагнетание · тк = Требование клиента · ук = Установка клиента
Подлежит изменению

Данные согласно директиве ErP

Категория установки	A
Категория эффективности	Статически
Регулирование частоты вращения	Да
Конкретное соотношение*	1,01

* Конкретное соотношение = $1 + p_{fs} / 100\,000\text{ Pa}$

	факт. знач.	норма 2013	норма 2015
Общий КПД η_{es}	57,9	52,2	56,2
класс эффективности N	63,7	58	62
Входная мощность P_{ed}	kW	2,81	
Расход воздуха q_v	m ³ /h	10005	
Увелич. давления p_{fs}	Pa	555	
Скорость вращения n	min ⁻¹	1210	

Определение оптимально эффективных данных.
Определение данных согласно директиве ErP происходит с задействованием комбинации «двигатель-рабочее колесо» в стандартной системе измерения.



K3G630-AB06-03

ЕС центробежный модуль

назад загнутые лопатки, одностороннее всасывание

С несущей платой

Техническое описание

Вес	55 kg
Размер двигателя	630 mm
Покрытие ротора	С лакокрасочным покрытием черного цвета
Материал корпуса блока электроники	Алюминиевое литье
Материал рабочего колеса	Алюминиевая пластина
Материал несущей платы	Листовая сталь, оцинкованная
Материал дистанционных профилей	Алюминий
Материал диффузора	Листовая сталь, оцинкованная
Количество лопастей	6
Направление вращения	Справа, вид на ротор
Степень защиты	IP 54
Класс изоляции	«F»
Класс защиты от влажности	F4-1
Максимально допустимая темп. окружающей среды электродвигателя (трансп./хранение)	+80 °C
Минимально допустимая темп. окружающей среды электродвигателя (трансп./хранение)	-40 °C
Положение при монтаже	Горизонтальное расположение вала или ротор вниз; ротор вверх — по запросу
Отверстия для отвода конденсата	Со стороны ротора
Режим работы	S1
Устройство подшипников электродвигателя	Шарикоподшипник
Технические характеристики	– Выход 10 VDC, макс. 10 mA – Выход 20 VDC, макс. 50 mA – Выход исполняющего модуля 0-10 V – Вход датчика 0-10 V или 4-20 mA – Сигнальное реле – Встроенный ПИД-регулятор – Ограничение тока э/двигателя – PFC, пассивн. – RS485 ebmBUS – Плавный пуск – Управляющий вход 0-10 VDC/ШИМ – Интерфейсный разъем системы управления с БСНН – Защита от перегрева электроники/двигателя – Распознавание пониженного напряжения/отказа фазы
EMC помехоустойчивость	Согл. EN 61000-6-2 (промышленная сфера)
EMC излучение помех	Согл. EN 61000-6-3 (бытовая сфера)
Контактный ток по IEC 60990 (измерительная схема рис. 4, TN-система)	≤ 3,5 mA
Электрическое подсоединение	Через клеммную коробку
Защита двигателя	Защита от неправильной полярности и блокировки

K3G630-AB06-03

ЕС центробежный модуль

назад загнутые лопатки, одностороннее всасывание

С несущей платой

Класс защиты	I (если защитный провод подключен стороной заказчика)
Соответствие продукта стандартам	EN 61800-5-1; CE
Допуск	ГОСТ; VDE; UL 2111; CSA C22.2 №77

www.ventilatorry.ru

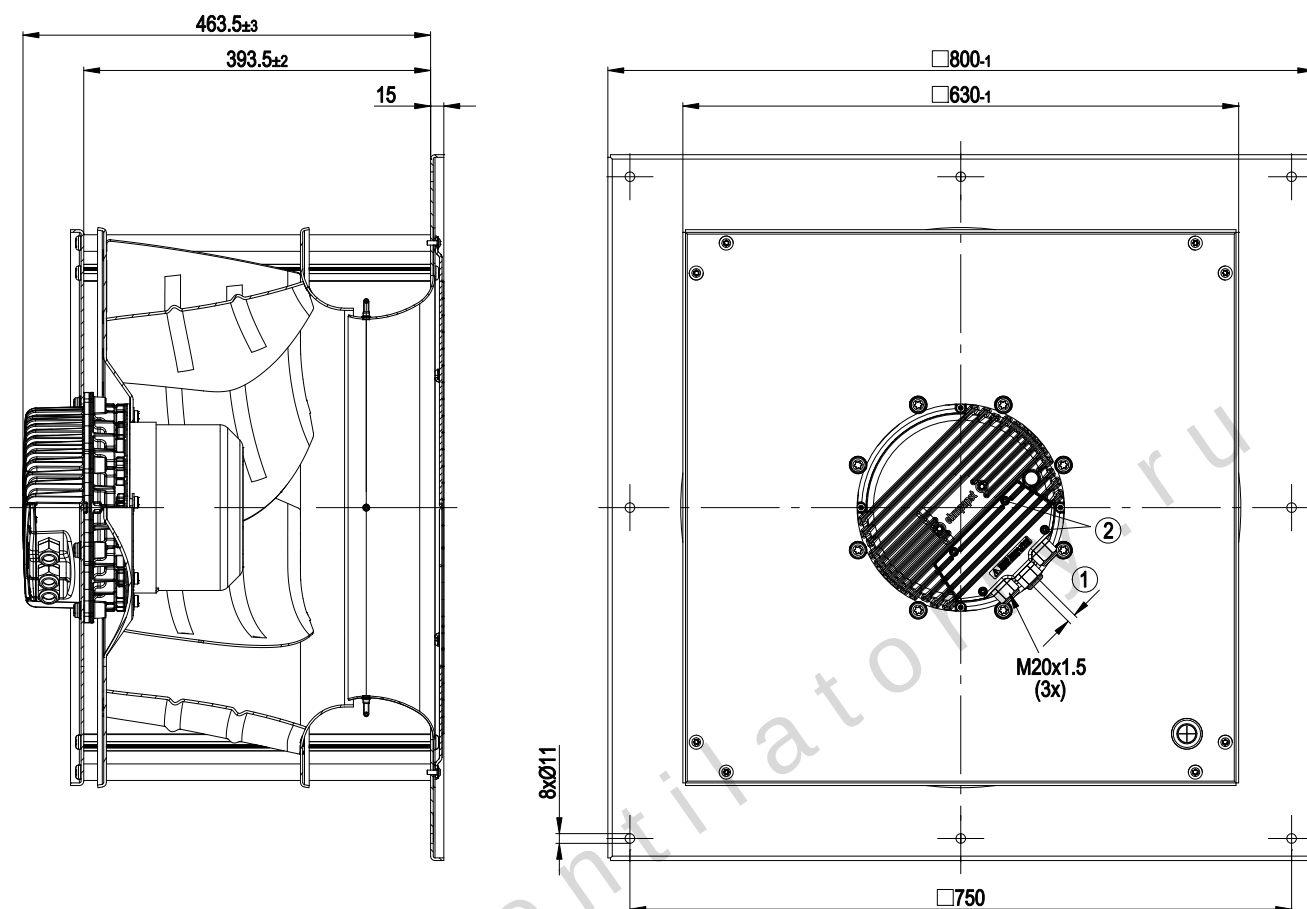
K3G630-AB06-03

ЕС центробежный модуль

назад загнутые лопатки, одностороннее всасывание

С несущей платой

Чертёж изделия



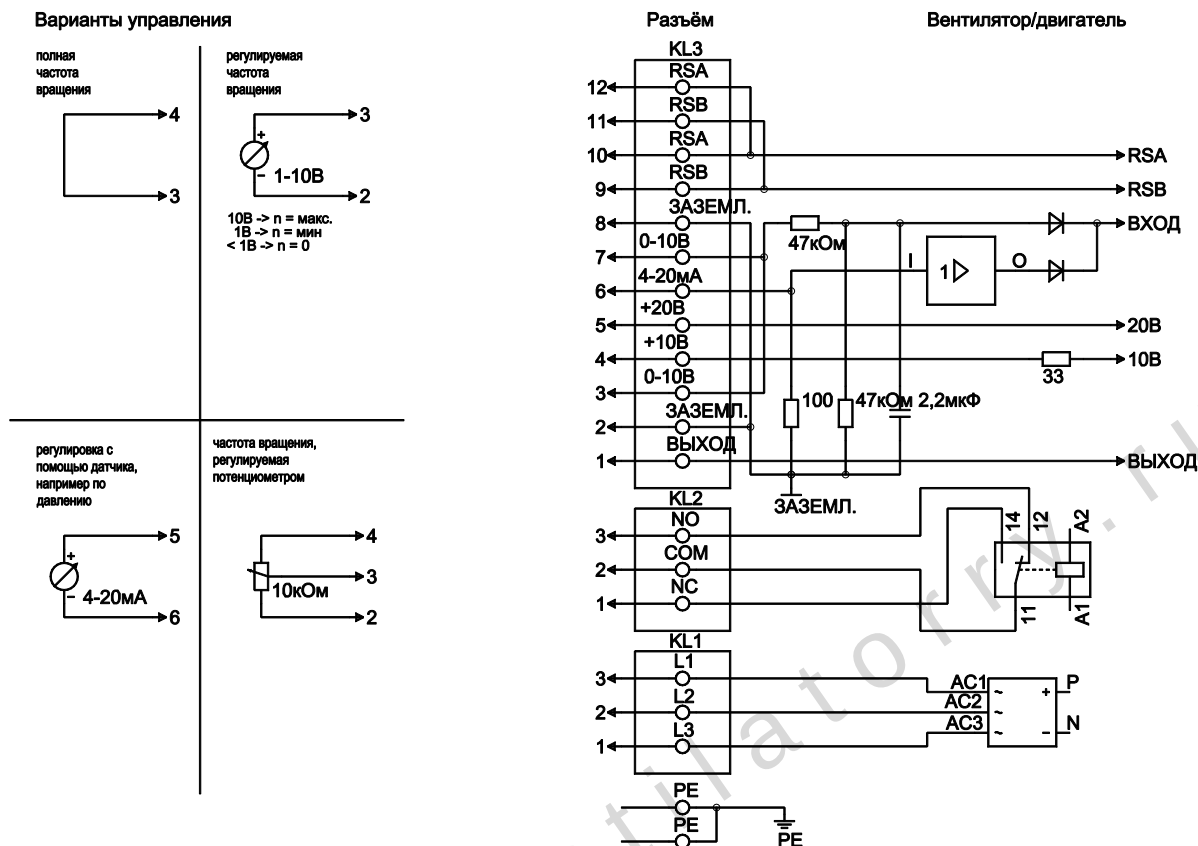
- | | |
|---|--|
| 1 | Диаметр кабеля: мин. 4 мм, макс. 10 мм; момент затяжки $4\pm0,6$ Н•м |
| 2 | Момент затяжки: $3,5\pm0,5$ Н•м |

ЕС центробежный модуль

назад загнутые лопатки, одностороннее всасывание

С несущей платой

Схема подключения



№	Pin	Подсоединение	Функция / назначение
PE		PE	Подключение защитного провода
KL1	1, 2, 3	L1, L2, L3	Питающее напряжение: 50/60 Гц
KL2	1	NC	Беспотенциальный сигнальный контакт, размыкающий контакт в случае ошибки
KL2	2	COM	Беспотенциальный сигнальный контакт, переключающий контакт, совместное подключение (2 А, макс. 250 VAC, мин. 10 mA, AC1)
KL2	3	NO	Беспотенциальный сигнальный контакт, замыкающий контакт в случае ошибки
KL3	1	OUT	Аналоговый выход, 0-10 VDC, макс. 3 mA, БСНН, Вывод текущего рабочего цикла двигателя: 1 В соответствует 10 % рабочего цикла двигателя. 10 В соответствуют 100 % рабочего цикла двигателя.
KL3	2, 8	GND	Исходные параметры интерфейса системы управления, БСНН
KL3	3, 7	0-10 V	Управляющий вход/выход по действительному значению 0-10 VDC, полное сопротивление 100 кΩ, использовать только в виде альтернативы входу 4-20 mA, БСНН
KL3	4	+10 V	Выход по напряжению 10 VDC (+/-3 %), макс. 10 mA, питающее напряжение для внешн. устройств (например, потенциометра), БСНН
KL3	5	+20 V	Выход по напряжению 20 VDC (+25 %/-10 %), макс. 50 mA, питающее напряжение для внешних устройств (например, датчиков), БСНН
KL3	6	4-20 mA	Управляющий вход/выход по действительному значению 4-20 mA, полное сопротивление 100 Ω, использовать только в качестве альтернативы входу 0-10 В, БСНН
KL3	9, 11	RSB	Интерфейсный разъем RS485 для ebmBus, RSB, БСНН

K3G630-AB06-03

ЕС центробежный модуль

назад загнутые лопатки, одностороннее всасывание

С несущей платой

№	Pin	Подсоединение	Функция / назначение
KL3	10, 12	RSA	Интерфейсный разъем RS485 для ebmBus, RSA, БСНН

www.ventilatorry.ru

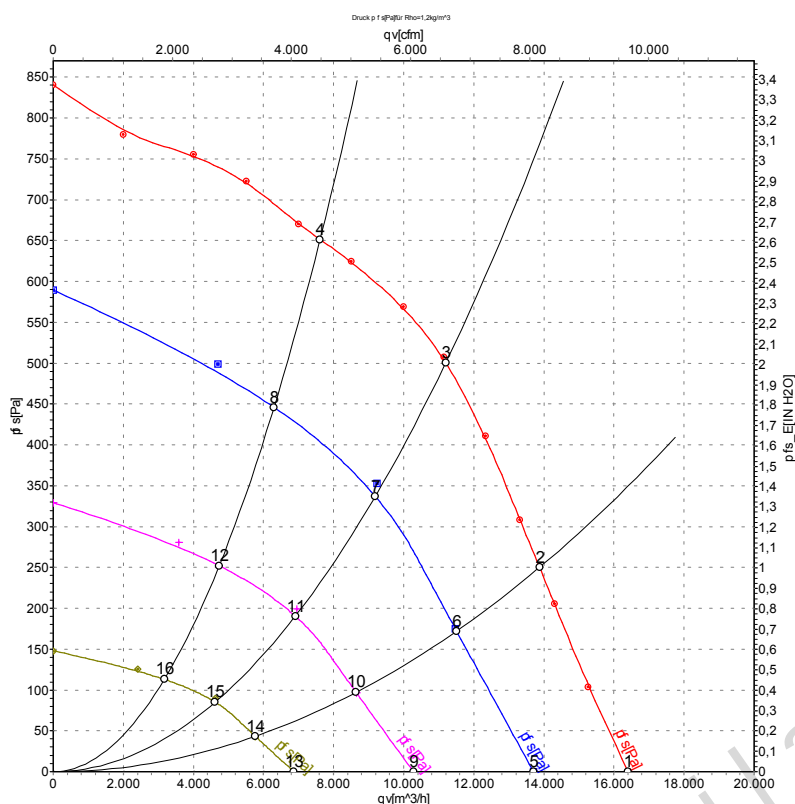
K3G630-AB06-03

ЕС центробежный модуль

назад загнутые лопатки, одностороннее всасывание

С несущей платой

Характеристики: производительность по воздуху 50 Hz



Измерение: LU-109182
Измерение: LU-116038
Измерение: LU-114211
Измерение: LU-114210

Замеры производительности соответствуют ISO 5801 категория А. Для детального уточнения способа замеров, Вам необходимо обратиться к специалистам ebm-papst. Уровень звукового давления со стороны всасывания: LwA по ISO 13347 / LpA с расстоянием 1м от оси вентилятора. Данные действительны только при указанных условиях измерения и могут варьироваться в зависимости от условий установки. При отклонении от стандартной конфигурации, необходимо проверить все значения в собранной установке.

Данные измерений

	Подкл.	U	f	n	P _{ed}	I	LpA _{in}	LwA _{in}	LwA _{out}	qv	p _{fs}
		V	Hz	min ⁻¹	W	A	dB(A)	dB(A)	dB(A)	m³/h	Pa
1	Y	400	50	1200	2020	3,07	78	85	91	16410	0
2	Y	400	50	1200	2458	3,72	74	82	88	13880	250
3	Y	400	50	1200	2800	4,20	72	79	86	11200	500
4	Y	400	50	1200	2629	3,98	73	81	87	7615	650
5	Y	400	50	1000	1103	1,70	72	79	85	13700	0
6	Y	400	50	1000	1315	2,01	69	76	82	11510	171
7	Y	400	50	1000	1520	2,32	67	74	81	9190	354
8	Y	400	50	1000	1338	2,05	68	75	82	6300	447
9	Y	400	50	750	474	0,82	64	71	77	10280	0
10	Y	400	50	750	554	0,92	61	68	74	8645	96
11	Y	400	50	750	654	1,05	59	67	73	6905	200
12	Y	400	50	750	572	0,94	60	67	74	4735	253
13	Y	400	50	500	161	0,35	53	60	66	6870	0
14	Y	400	50	500	179	0,38	50	57	63	5765	43
15	Y	400	50	500	208	0,43	49	57	63	4620	90
16	Y	400	50	500	188	0,40	49	56	63	3170	113

Подкл. = Подключение · U = Напряжение питания · f = Частота · n = Скорость вращения · P_{ed} = Входная мощность · I = Потребляемый ток · LpA_{in} = Уровень звукового давления со стороны всасывания
LwA_{in} = Уровень звуковой мощности со стороны всасывания · LwA_{out} = Уровень звуковой мощности со стороны нагнетания · qv = Расход воздуха · p_{fs} = Увелич. давления