

K3G560-PB31-75

EC-Radialmódulo - RadiPac

álabes hacia atrás, simple aspiración
con soporte tipo araña

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

Sociedad comanditaria · Central Mulfingen

Juzgado de Primera Instancia Stuttgart · HRA 590344

Complementario Elektrobau Mulfingen GmbH · Central Mulfingen

Juzgado de Primera Instancia Stuttgart · HRB 590142

Datos nominales

Tipo	K3G560-PB31-75	
Motor	M3G150-IF	
Fase		3~
Tensión nominal	VAC	400
Tensión nominal rango	VAC	380 .. 480
Frecuencia	Hz	50/60
Tipo de estableci. de datos		mb
Revoluciones	min ⁻¹	1540
Consumo de energía	W	3300
Consumo de corriente	A	5,1
Temperatura ambiente mín.	°C	-25
Temperatura ambiente máx.	°C	50

mb = Carga máx. · mw = Máximo grado de eficiencia · col. = Descarga libre · kv = Especificaciones del cliente · kg = Equipo del cliente
Reservado el derecho a realizar modificaciones

Datos conforme al Reglamento sobre diseño ecológico UE 327/2011

		Actual	Predeter-minado 2015			
01 Eficiencia total η_{es}	%	71	56,9	09 Consumo de energía P_{ed}	kW	3,29
02 Categoría de instalación		A		09 Caudal q_v	m³/h	10515
03 Categoría de eficiencia		Estática		09 Aumento de presión p_{fs}	Pa	759
04 Clase de eficiencia energética N		76,1	62	10 Revoluciones n	min ⁻¹	1535
05 Regulación de las revoluciones		Sí		11 Proporción específica*		1,01

Establecimiento de datos en el punto de eficiencia óptimo.
El cálculo de los datos ErP se realizan con una combinación de rodete-motor y en un sistema de medición estandarizado.

* Proporción específica = $1 + p_g / 100\,000\text{ Pa}$

LU-173841

Descripción técnica

Masa	50 kg
Dimensiones	560 mm
Tamaño del motor	150
Superficie del rotor	Lacado en negro
Material de la carcasa electrónica	Fundición de aluminio
Material del rodete	Chapa de aluminio
Material de la placa de montaje	Chapa de acero, galvanizado
Material del brazo del soporte	Acero, lacado en negro
Material tobera de admisión	Chapa de acero, galvanizado
Número de palas	5
Sentido de giro	Horario, visto desde el rotor
Tipo de protección	IP55
Tipo de aislamiento	"F"
Humedad- (F) / clase de protección del medioambiente (H)	H1
Temperatura ambiente permitida max. admisible motor (transporte/almacenaje)	+80 °C
Temperatura ambiente permitida min. admisible motor (transporte/almacenaje)	-40 °C
Posición de montaje	Véase plano del producto
Taladros agua de condensación	Lado del rotor
Modo de funcionamiento	S1
Rodamiento del motor	Rodamiento de bolas
Características técnicas	- Salida 10 VDC, máx. 10 mA - Mensajes de operativos y de fallo - Entrada externa 24 V (parametrización) - Entrada habilitada externa - Relé de aviso de alarma - Regulador PID integrado - Limitación de corriente del motor - PFC, pasivo - RS485 MODBUS-RTU - Arranque suave - Entrada de control 0-10 VDC/PWM - Interfaz de control con potencial SELV seguro, separado de la red - Electrónica/motor protegidos contra sobret temperatura - Detección de caída de tensión/fallo de fase
Resistencia a interferencias EMC	Conforme a EN 61000-6-2 (sector industrial)
Emisión de Interferencia EMC	Conforme a EN 61000-6-3 (ámbito doméstico), a excepción de EN 61000-3-2 para dispositivos de uso profesional con una potencia nominal total que sea mayor a 1 kW
Tensión de contacto conforme a IEC 60990 (conexiones para medición figura 4, sistema TN)	$\leq 3,5$ mA
Conexión eléctrica	Caja de bornes
Protección del motor	Protección contra polarización inversa y protección de bloqueo
Grado de protección	I (cuando el conductor de protección está conectado por el cliente)
Producto conforme a la norma	EN 61800-5-1; CE

K3G560-PB31-75

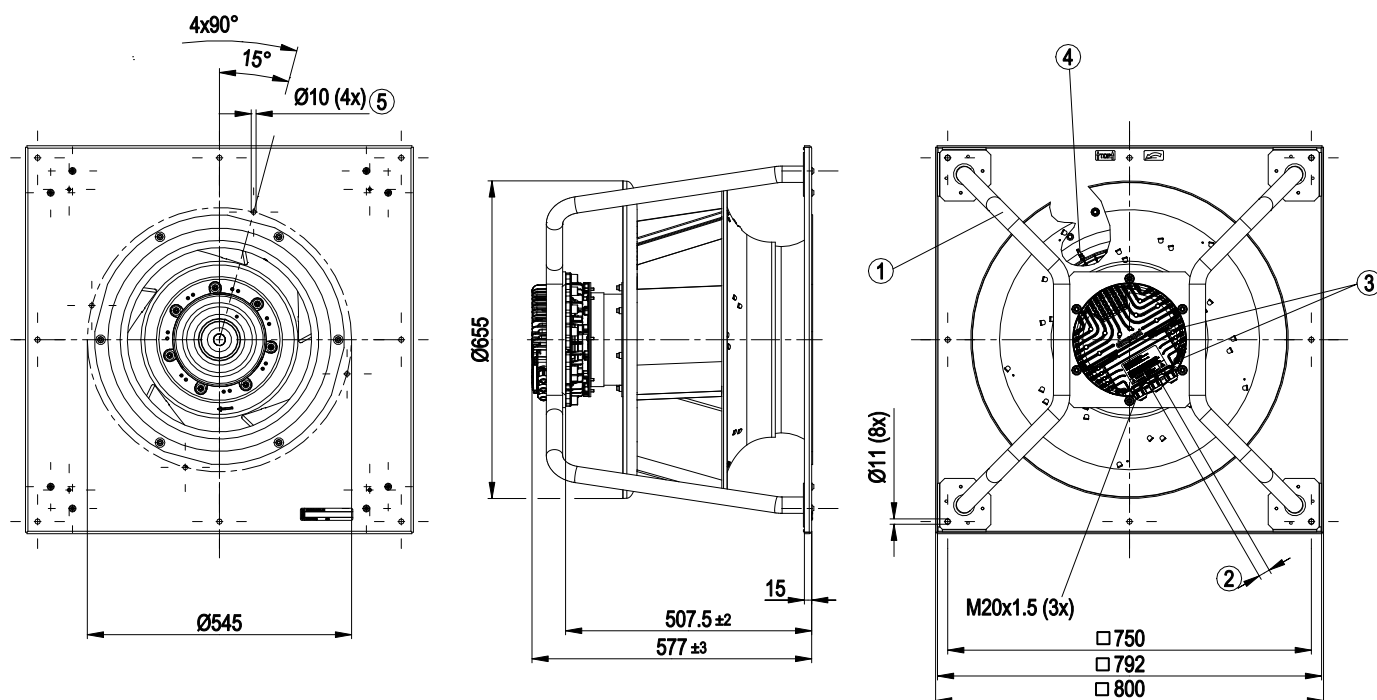
EC-Radialмódulo - RadiPac

álabes hacia atrás, simple aspiración
con soporte tipo araña

Certificación

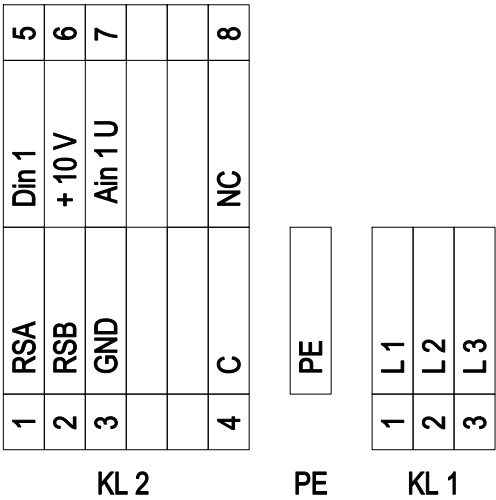
EAC

Dibujo del producto



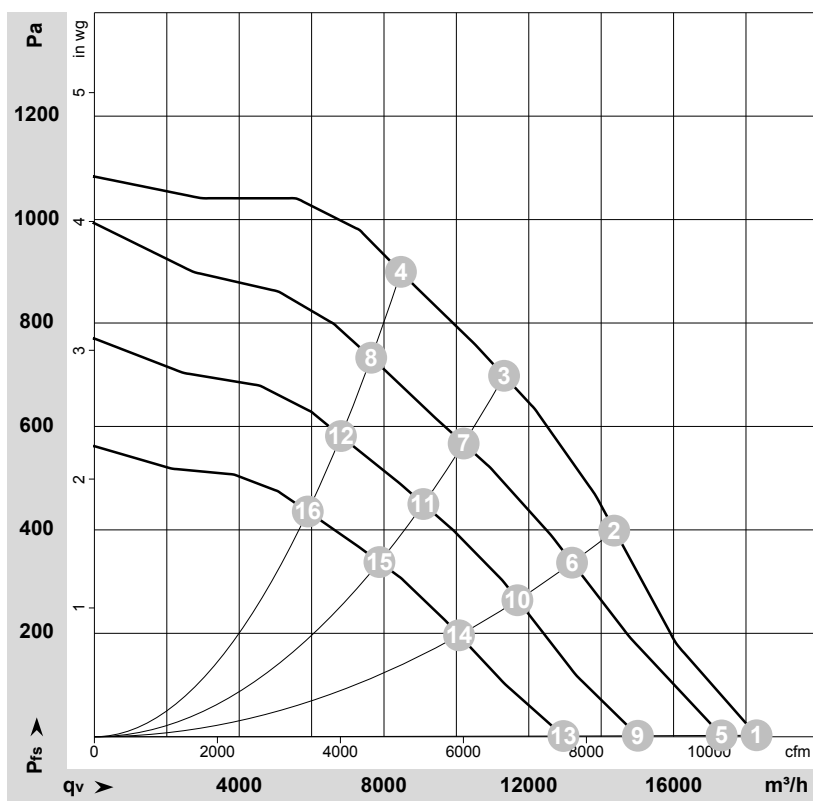
1	Posición de montaje: Eje horizontal (instalar puntales de apoyo solo verticalmente conforme se muestra) o rotor abajo; rotor arriba bajo consulta
2	Diámetro del cable mín. 4 mm, máx. 10 mm, par de apriete 4±0,6 Nm
3	Par de apriete 3,5±0,5 Nm
4	Tobera de entrada con toma de presión (Factor k: 348)
5	Orificios de fijación para FlowGrid

Imagen de conexión



N.º	Conex.	Denominación	Función/asignación
KL 1	1	L1	Conexión a la red, tensión de alimentación 3~380-480 V CA; 50/60 Hz
KL 1	2	L2	Conexión a la red, tensión de alimentación 3~380-480 V CA; 50/60 Hz
KL 1	3	L3	Conexión a la red, tensión de alimentación 3~380-480 V CA; 50/60 Hz
PE		PE	Conexión a tierra, conexión PE
KL 2	1	RSA	Conexión bus RS485; RSA; MODBUS RTU; SELV
KL 2	2	RSB	Conexión bus RS485; RSB; MODBUS RTU; SELV
KL 2	3	GND	Masa de referencia para interfaz de control; SELV
KL2	4	C	Relé de estado; contacto de mensaje de estado libre de potencial; abierto en caso de fallo; capacidad de carga del contacto 250 V CA/máx. 2 A (AC1)/mín. 10 mA
KL 2	5	Din1	Entrada digital 1 autorización del sistema electrónico, autorización: Pin abierto o tensión aplicada 5-50 V CC bloquear: Puente a GND o tens. aplicada <1 V CC función reset: Activación de un reset del software después de un cambio de nivel a <1 V; SELV
KL 2	6	+ 10 V	Salida de tensión fija 10 V CC; + 10 V +/-3 %; máx. 10 mA, resistente a cortocircuito sostenido; tensión de alimentación para equipos ext. (p. ej., Poti); SELV Opcionalmente: entrada de +24 V CC para parametrización a través de MODBUS sin tensión de red
KL 2	7	Ain1 U	Entrada analógica 1 (valor nominal), 0-10 V, Ri= 100 kΩ, curva característica parametrizable; SELV
KL2	8	NC	Relé de estado, contacto libre de potencial; contacto de reposo en caso de fallo

Curvas características: caudal de aire 50 Hz


 $\rho = 1,15 \text{ kg/m}^3 \pm 2 \%$

Medición: LU-173841-1

Caudal medido conforme a ISO 5801
Categoría de instalación A. Para información detallada de la configuración del ensayo, por favor consulte a ebm-papst. Nivel sonoro lado de aspiración: LwA conforme a ISO 13347 / LpA con 1 m distancia medido al eje del ventilador. Los datos solo tienen validez bajo las condiciones de medición especificadas y podrían cambiar al variar las condiciones de montaje. En caso de divergencias con respecto a la construcción estandarizada se tienen que comprobar los valores característicos en la unidad montada.

Valores medidos

	U	f	n	P _{ed}	I	LpA _{in}	LwA _{in}	LwA _{out}	q _v	P _{fs}	q _v	P _{fs}
	V	Hz	min ⁻¹	W	A	dB(A)	dB(A)	dB(A)	m ³ /h	Pa	cfm	in. wg
1	400	50	1540	1834	2,88	91	97	97	18290	0	10765	0,00
2	400	50	1540	2810	4,32	81	88	90	14360	400	8450	1,61
3	400	50	1540	3300	5,10	76	82	86	11320	700	6665	2,81
4	400	50	1540	3230	4,95	76	82	86	8470	900	4985	3,61
5	400	50	1470	1591	2,52	89	96	95	17325	0	10200	0,00
6	400	50	1410	2168	3,37	80	86	88	13195	337	7765	1,35
7	400	50	1385	2389	3,70	71	79	82	10200	567	6005	2,28
8	400	50	1385	2372	3,68	71	78	82	7645	733	4500	2,94
9	400	50	1275	1059	1,77	86	93	93	15015	0	8835	0,00
10	400	50	1250	1524	2,43	75	83	85	11685	265	6880	1,06
11	400	50	1235	1699	2,69	69	75	80	9085	450	5350	1,81
12	400	50	1235	1684	2,66	69	75	80	6810	581	4010	2,33
13	400	50	1110	714	1,31	82	89	90	12955	0	7625	0,00
14	400	50	1080	1001	1,69	72	79	82	10075	196	5930	0,79
15	400	50	1070	1116	1,85	65	72	77	7875	338	4635	1,36
16	400	50	1070	1101	1,83	65	72	77	5895	436	3470	1,75

U = Tensión de alimentación · f = Frecuencia · n = Revoluciones · P_{ed} = Consumo de energía · I = Consumo de corriente · LpA_{in} = Potencia sonora nivel del lado de aspiración
LwA_{in} = Potencia sonora nivel del lado de aspiración · LwA_{out} = Potencia sonora nivel del lado de la impulsión · q_v = Caudal · P_{fs} = Aumento de presión