

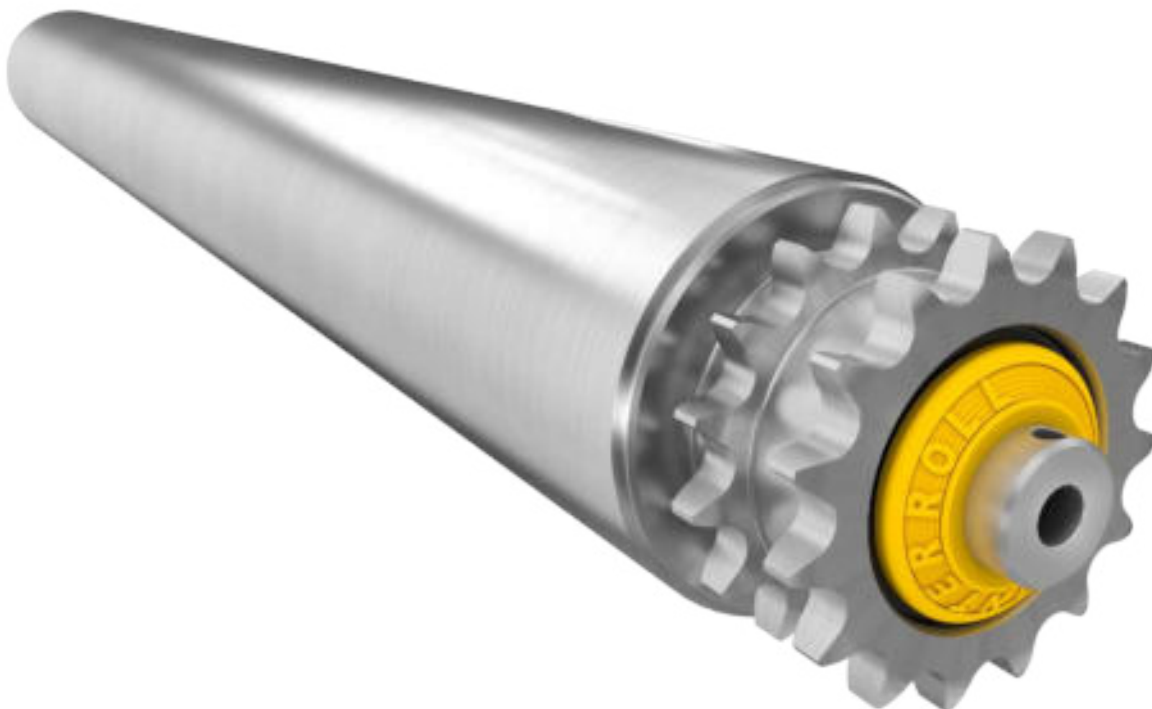
# MOTOTAMBOR SERIE DP PALLET DRIVE 0080 / 0089



Ahora es posible ahorrar espacio y montar de manera más sencilla sistemas transportadores de paletas motorizados, ya que el nuevo Interroll Pallet Drive constituye la mejor solución de accionamiento monopuesto para el aprovechamiento eficiente del espacio.

El potente motor asíncrono está integrado en un rodillo estándar de Interroll de la serie 3950 y, con su robusto reductor de varias etapas de engranajes planetarios, se puede utilizar como accionamiento monopuesto para cargas de hasta 1250 kg.

Gracias a la construcción compacta del Pallet Drive se puede diseñar de modo muy sencillo un transportador de paletas: Adiós a las complejas estaciones motorizadas, los rodillos de las paletas se unen bien rodillo con rodillo o mediante una correa dentada. De este modo, sin una gran complejidad de ingeniería, se crea un transportador exento de mantenimiento extremadamente compacto en el diseño de un camino de rodillos de gravedad, también montable sobre el pavimento.



# MOTOTAMBOR SERIE DP PALLET DRIVE 0080 / 0089

## Datos técnicos

	DP 0080	DP 0089
Diámetro de motor	80 mm	89 mm
Velocidad máx.	hasta 0,2 m/s	hasta 0,22 m/s
Cabezal de accionamiento	Rueda dentada 5/8", z15 y z18	Rueda dentada 5/8", z15 y z18 Correa dentada 8 mm z25
EL mín./máx.	500 – 1500 mm	500 – 1500 mm
Potencia	70 W S3 50 %	70 W S3 50 %
Par motor	22 Nm	22 Nm
Carga	hasta 1250 kg	hasta 1250 kg
Capacidad productiva	120 paletas/hora	120 paletas/hora
Temperatura ambiente	-5 °C hasta +40 °C	-5 °C hasta +40 °C
Grado de protección del motor	IP54	IP54
Protección térmica	Interruptor bimetalico	Interruptor bimetalico

## Datos eléctricos para motor asíncrono trifásico

$P_N$ [kW]	$n_p$	$n_N$ [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]
0,07	2	2889	50	400	0,33	0,56	0,54	1,25	4,2	4	4,5	4	0,23	72,7
0,07	2	2889	50	230	0,57	0,56	0,54	1,25	4,2	4	4,5	4	0,23	72,7

$P_N$	= Potencia nominal	$J_R$	= Momento de inercia rotor
$n_p$	= Número de polos	$I_s/I_N$	= Relación corriente de arranque/corriente nominal
$n_N$	= Velocidad nominal del rotor	$M_s/M_N$	= Relación par de arranque/par nominal
$f_N$	= Frecuencia nominal	$M_B/M_N$	= Relación par de pérdida de estabilidad/par nominal
$U_N$	= Tensión nominal	$M_p/M_N$	= Relación par de alcance de estabilidad/par nominal
$I_N$	= Corriente nominal	$M_N$	= Par motor nominal del rotor
$\cos\varphi$	= Factor de potencia	$R_M$	= Resistencia de fase
$\eta$	= Rendimiento		

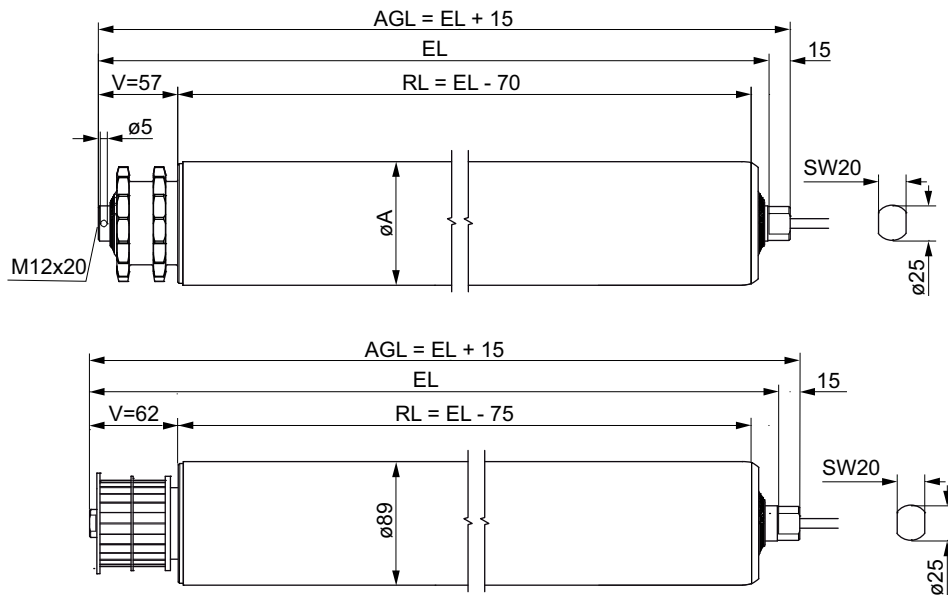
## Variantes de ejecución y accesorios

Opciones	Freno electromagnético de parada
Certificado	Certificados de seguridad cULus

# MOTOTAMBOR SERIE DP PALLET DRIVE 0080 / 0089

## Dimensiones

### 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