

# Fiche technique moteur à cage INNOMOTICS



Type de moteur : 1AV3164C

IGP - 160 L - IM B14 - 6p

Numéro de commande client	N° Item	Numéro d'offre
Numéro de commande	Numéro de soumission	Projet

Remarque

## Caractéristiques électriques

Safe Area

U [V]	$\Delta / Y$	f [Hz]	P [kW]	P [hp]	I [A]	n [1/min]	M [Nm]	$\eta^{(3)}$			$\cos\phi^{(3)}$			$I_A/I_N$	$M_A/M_N$	$M_R/M_N$	IE-CL
								4/4	3/4	2/4	4/4	3/4	2/4	$I_V/I_N$	$T_I/T_N$	$T_B/T_N$	
<b>Fonctionnement sur réseau (S1) - 155(F) selon 130(B)</b>																	
380	$\Delta$	50	11,00	-/-	23,00	980	107,0	90,3	90,7	89,8	0,80	0,75	0,64	6,8	2,9	2,8	IE3
660	Y	50	11,00	-/-	13,30	980	107,0	90,3	90,7	89,8	0,80	0,75	0,64	6,8	2,9	2,8	IE3

IM B14 / IM 3601	FS 160 L	IP55	UKCA	IEC/EN 60034	IEC, DIN, ISO, VDE, EN
Conditions ambiantes : -20 °C - +40 °C / 1000 m			locked rotor time (hot / cold) : 17.90 s   25.40 s		

## Caractéristiques mécaniques

Niveau sonore (LpA/LwA) à 50 Hz/60 Hz	66.0 / 74.0 dB(A) <sub>2)3)</sub>	73.0 / 81.0 dB(A) <sup>2)</sup> <sub>3)</sub>	Niveau d'intensité vibratoire	A
Moment d'inertie	0,1200 kg m <sup>2</sup>		Classe thermique	F
Roulement CA   COA	6209 2Z C3	6209 2Z C3	Service type	S1
<b>Durée de vie des roulements</b>			Sens de rotation	bi-directionnel
L <sub>10mh</sub> F <sub>Rad</sub> min. pour système à accouplement 50/60Hz <sup>1)</sup>	40000 h	32000 h	Matière de la carcasse	aluminium
Système de graissage	Non		Poids net du moteur (IM B3)	115 kg
Graisneur	-/-		Peinture	Peinture normale C2
Roulement bloqué	Palier fixe côté N		Couleur	RAL7030
Trous de purge	NON		Protection thermique moteur	A
Borne de mise à la terre externe	NON		Méthode de refroidissement	IC411 - autoventilé, à refroidissement superficiel
			Empreinte carbone (sans options)	568kg

## Boîte à bornes

Position de la boîte à bornes	en haut	Section maximale du conducteur	16.0 mm <sup>2</sup>
Matière de la boîte à bornes	aluminium	Entrée de câble principale	2xM40x1.5
Type de boîte à bornes	TB1 J00	Presse-étoupe principal	2 bouchons
Pas de vis de la borne de raccordement	6xM5		

$I_A/I_N$  = courant rotor bloqué / courant nominal  
 $M_A/M_N$  = couple rotor bloqué / couple nominal  
 $M_R/M_N$  = couple de décrochage / couple nominal  
<sup>1)</sup> L<sub>10mh</sub> selon la norme DIN ISO 281 10/2010  
<sup>2)</sup> pour puissance assignée / à pleine charge  
<sup>3)</sup> Valable uniquement pour les opérations DOL à vitesse fixe avec IC411

Toute communication ou reproduction, diffusion et/ou modification de ce document ainsi que toute exploitation ou communication de son contenu sont interdites, sauf autorisation expresse. Tout manquement à cette règle est illicite et expose son auteur au versement de dommages et intérêts. Tous les droits sont réservés en cas de délivrance d'un brevet, d'enregistrement d'un modèle d'utilité ou d'un modèle de design.

Service responsable IN LVM	Référence technique	Créé par IPC	Approuvé par	<i>Nous nous réservons le droit de modifier les données techniques. Des différences sont possibles entre les données calculées et celles de la plaque signalétique!</i>	
<b>INNOMOTICS</b>	Type de document Fiche technique	État du document Débloqué		Numéro de document TDS-250919-133611	
	Titre <b>1LE1003-1DC43-3KA4</b>	Rév. AA	Date de création 2025-09-19	Langue fr	Page 1/1
Restreint © Innomotics 2025					