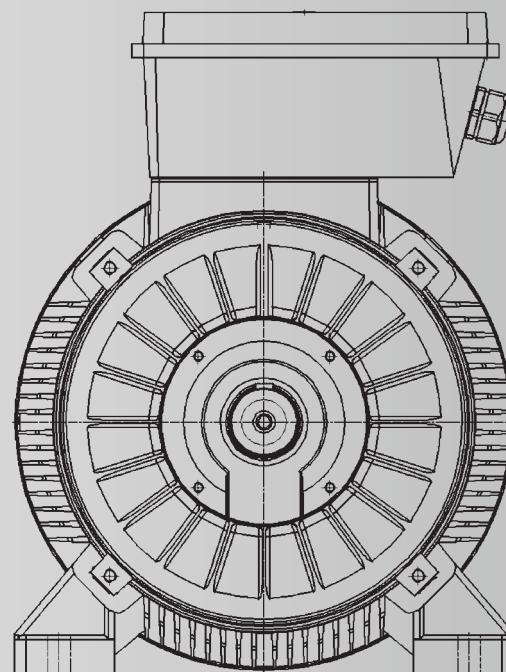


3 FAZLI TAM KAPALI (IP 55) STANDART ASENKRON MOTORLAR

Sayfa

Standartlar ve Tavsiyeler	7
Mekanik Yapım	8...16
Elektriksel Yapım	17...24
Yeni Verim Sınıfları	25
İşletme Değerleri	26...34



STANDARTLAR VE TAVSİYELER

Bu katalog, Türk Standartları Enstitüsü "TS" ve Uluslararası Elektroteknik Komisyonu "IEC" tavsiyelerine uygun olarak 56'dan 450 yapı büyüklüğüne kadar 3 fazlı, kafes rotorlu, tam kapalı, endüstride genel kullanım amacıyla imal edilen asenkron motorların mekanik ve elektriksel değerleri hakkında gerekli bilgileri vermek üzere hazırlanmıştır.

GAMAK asenkron motorları, aşağıda belirtilmiş standart ve tavsiyelere uygun olarak tasarılanır, imal ve kontrol edilir.

TS	IEC	DIN/EN	
TS EN 50 347	*60 072-1	DIN EN 50 347	Ayaklı ve flanslı döner elektrik makinelerinin boyutları ve anma güçleri.
TS 3067	60 034-1	DIN EN 60 034-1	Sınıflandırma ve performans.
TS 3205 EN 60 034-1			
TS 3206 EN 60 034-2	60 034-2-1	DIN EN 60 034-2-1	Döner elektrik makinalarında kayıpların ve verimin deneylerle belirlenmesi için metotlar.
TS 3209 EN 60 034-5	60 034-5	DIN EN 60 034-5	Mahfazanın koruma dereceleri.
TS 3210 EN 60 034-6	60 034-6	DIN EN 60 034-6	Soğutma yöntemleri.
TS 3211 EN 60 034-7	60 034-7	DIN EN 60 034-7	Yapı biçimleri ve kurulma düzenlerinin simgeleri.
TS 3212 EN 60 034-8	60 034-8	DIN EN 60 034-8	Bağlantı uçlarının işaretlenmesi ve dönme yönü.
TS 3213 EN 60 034-9	60 034-9	DIN EN 60 034-9	Gürültü sınırları.
TS 3583	60 034-11	DIN EN 60 034-11	Isıl koruma kuralları.
TS 3067	60 034-12	DIN EN 60 034-12	Yolverme özellikleri.
TS 3067	60 034-14	DIN EN 60 034-14	Mekanik titresim: şiddetin ölçülmesi, değerlendirilmesi ve sınırları.
TS 83 HD 472	60 038	DIN IEC 60 038	Elektrik şebeke gerilimleri.
TS 3336 EN 60 085	60 085	DIN EN 60 085	Elektrik makinelerinin yalıtımda kullanılan malzemelerin işletmedeki isıl kararlılık özelliklerine göre sınıflandırılması.
TS 3067		DIN 42 925	Üç bağlantı kutusu kablo girişleri.
TS EN 50 347	60 072-1	DIN 748-1	Silindirik mil uçları.

* IEC 60 072-1 sırasıyla ayaklı ve flanslı döner elektrik makinelerinin sadece boyutlarını ve anma güçlerini tanımlar, ancak anma güçleri ile yapı büyüklükleri arasında herhangi bir ilişki kurmaz. Buna mukabil TS EN 50 347 ve DIN EN 50 347 sırasıyla ayaklı ve flanslı döner elektrik makinelerinin yapı büyüklüklerine göre boyut ve anma güçlerini tanımladıkları gibi aralarındaki ilişkiyi de belirtir.

MEKANİK YAPIM

Gövde, yatak taşıyıcı kapaklar ve flanslar

Motorların gövdelerinde, yatak taşıyıcı kapaklarında ve flanslarında kullanılan malzemeler yapı büyüklüklerine göre aşağıdaki tabloda verilmiştir.

Yapı Büyüklüğü	Gövde	Kapaklar	Flanslar		
			B5	B14/Küçük	B14/Büyük
56...100	Alüminyum	Alüminyum	Alüminyum	Alüminyum	Alüminyum
112					
132		Alüminyum veya Dökme Demir	Alüminyum veya Dökme Demir	Dökme Demir	Dökme Demir
160					-
180			Dökme Demir		-
200	Dökme Demir			-	-
225...450					

Bütün motorların ayakları gövdeye sabit olarak birlikte dökülmüştür.

132...180 yapı büyülüğündeki motorlarda iki adet kaldırma halkası gövdeye sabit olarak birlikte dökülmüştür. Ayrıca 160...180 yapı büyülüğündeki motorlarda istege bağlı olarak DIN 580'e uygun kaldırma halkası takılabilir.

Yapı büyülüğu 200 ... 450 arasındaki bütün motorlarda kaldırma halkası (DIN 580) vardır.

Mahfaza koruma dereceleri

Koruma derecesi, TS 3209 EN 60 034-5'e uygun olarak "Uluslararası Koruma" kelimelerinin İngilizce baş harfleri olan IP ve iki karakteristik rakamla belirtilir.

Simgesi	Birinci rakam	İkinci rakam
	Rastgele dokunmaya ve yabancı cisim girişine karşı koruma	Suya karşı koruma
IP 55	Mahfazanın içindeki hareketli gerilimli bölgelere rastgele dokunmaya karşı tam koruma. Zarar verici miktarda toz birikimine karşı koruma. Toz girişi tam olarak önlenmemiş olmakla birlikte, motorun çalışmasını etkileyen miktarda tozun mahfazanın içine girmesine engel olunmuştur.	Herhangi bir doğrultudan makinenin üzerine püskürtülen suyun zarar vermesine karşı koruma.
IP 56		Gemi güvertesinde firtınada veya basınçla püskürtülen suyun makinenin içine girerek zarar vermesine karşı koruma.

Not: Bu standart, patlayıcı ortamda çalıştırılması öngörülen makineler ile, nem, korozyona neden olan buharlar, böcek ve mantar gibi olağanüstü işletme koşullarının gerektirdiği özel koruma derecelerini kapsamaz.

GAMAK elektrik motorları tozlu ve nemli ortamlarda çalışabilecek şekilde IP 55 koruma derecesine uygun olarak imal edilir. Bu nedenle motorlar, ılımlı atmosferik şartlara karşı herhangi bir özel önlem almaya gerek olmadan, üstü örtülü dış ortamda işletmeye alınabilir. Motorlar doğrudan gelen güneş ışınlarından korunmalıdır.

Ancak, açık ortamda çalışma, ıslaklık derecesinde nem, korozyon yapıcı kimyasal veya kıyısal atmosfer gibi aşırı sert iklim koşullarına karşı, aşağıda kısaca ifade edilen gerekli koruyucu önlemler alınmalıdır.

- Özel koruyucu boyaya kullanılmalı,
- Koruma derecesi IP 56 öngörmeli,
- Aşırı neme karşı sargı başları özel bir lakkla korunmalı,
- Atmosfere açık her türlü düşey kurulmalarda, mil kenarlarından motorun içine su sızmasına karşı, şu çözümler motorun soğutma düzenini engellemeyecek bir biçimde uygulanmalıdır :
 - Mil ucu aşağıda : Koruyucu ek bir kapakla (Kanopi) örtülmeli,
 - Mil ucu yukarıda : Özel bir koruyucu kapakla örtülmeli veya yatak sızdırmazlık contası takılmalıdır.
- Su yoğunlaşması olayına karşı alınacak önlemler ise şöyledir :

Plastik tapa ile kapatılmış su boşaltma delikleri, motorun yapı biçimini/kurulma düzenine uygun olarak mahfazasının en alt noktasına açılır ve daima temiz tutulmalıdır. Tapalar çıkarılırsa, motor mahfazasının koruma derecesi IP 44 olur.

Bununla beraber tam kapalı motorların gövde içi sıcaklığını daima öngörülen düzeyde tutarak su yoğunlaşmasını önlemek en uygun yöntemdir. Bunun için aşağıdaki uygulamaları tavsiye ederiz.

Motorun ön ve arka sargı başlarına aşağıdaki çizelgede tavsiye edilen toplam güçlerde iki adet ısıtıcı yerleştirilmelidir. Ancak ısıtıcı, motor çalıştırılmadan önce devre dışı bırakılmalıdır.

Tavsiye edilen ısıtıcı güçleri

Yapı büyüklüğü	Isıtıcı	
	Gerilim V	Güç (Toplam) W
56... 71		16
80...100	110	40
112...180	veya	60
200...280	220	80
315...450		120

Diğer bir çözüm, motoru besleyen gerilimin kesilmesinden sonra, bir oto-transformatör vasıtası ile U_1 ve V_1 uçlarına motor besleme geriliminin %5 ... 10'u kadar düşük bir gerilim ve anma akımının %20 ... 30'u kadar bir akım uygulamaktır.

Soğutma (TS 3210 EN 60 034-6)

Yapı büyüklüğü 56 olan motorların soğutma pervanesi yoktur (IC 410), serbest yayılımla soğur.

Yapı büyüklüğü 63...450 olan motorlar, çelik sacdan yapılmış delikli mahfaza kapağı içinde çalışan soğutucu bir pervane ile dış yüzeyden soğutulur (IC 411). Pervane mahfaza tasının arka yüzeyinde, standart deney parmağının koşullarına uygun ve yeteri kadar hava geçişine elverişli delikler açılmıştır. 63...355 yapı büyülüğündeki motorların soğutma pervaneleri yüksek nitelikli güçlendirilmiş Polyamid malzemeden, 400 ve 450 yapı büyülüğünün ise alüminyum alaşımından imal edilir. Soğutma pervanesi, motorun arka tarafındaki mil çıkışına tespit edilmiş olup, dönüş yönüne bağlı olmaksızın çalışır.

Uç bağlantı kutusu

Bütün uç bağlantı kutuları IP 65 koruma derecesine uygun olup, şebeke kablo girişinin her iki taraftan kolayca yapılabilmesi için 180° döndürülebilecek şekilde motorun ön üst kısmına yerleştirilmiştir. Genel yapımda motorlar 6 adet sabit uca sahiptir ve uç bağlantı kutusu içinde gövde ile doğrudan temaslı bir topraklama vidası vardır. 56...180 yapı büyülüğündeki motorların uç bağlantı kutuları yüksek nitelikli güçlendirilmiş Polyamid malzemeden, 200...355 yapı büyülüğünde olanların korozyona dayanıklı basınçlı pres döküm alüminyum alaşımından, 400 ve 450 yapı büyülüğünün ise dökme demirdendir. İstek üzerine 71...132 yapı büyülüğündeki motorların uç bağlantı kutuları korozyona dayanıklı basınçlı pres döküm alüminyum alaşımından imal edilir.

Kablo girişi

Uç bağlantı kutusuna kablo girişleri TS 3067 / DIN 42 925'e uygun olarak ve DIN EN 50 262'ye göre imal edilen rakkorlar veya özel istek halinde Etanj (IP 68) rakkorlar vasıtası ile sağlanır.

Yapı büyüklüğü	56	63	71	80	90	100	112	132	160	180	200	225	250	280	315	355	400	450
Kablo giriş rakkoru	Pg 11		Pg 16		Pg 21		Pg 29		Pg 36		Pg 42		Pg 48		M79	-		
Rakkor sayısı	1																* 4	
En büyük kablo dış çapı mm	11		16		21		29		36		42		48		59		59	
En büyük iletken kesiti Toplam mm ²	1,5		2,5		6		16		50		120		240		400		400	
Bağlantı ucu ölçüsü			M4x12		M5x15		M6x24		M8X28		M10x24		M12x43		M15x55			

* Rakor yerine kablo giriş delikleri vardır. (Ø80 mm)

Yataklar

Motorlarda yüksek nitelikli, ses kontrolü yapılmış sabit bilyalı rulmanlar (DIN 625) veya silindirik makaralı rulmanlar (DIN 5412) kullanılır.

GAMAK elektrik motorlarında tek sıralı sabit bilya rulmanlı tasarım standart olarak sunulur. Aşağıda Şekil 1, 2 ve 3'te gösterilen yataklama düzenindeki standart tasarım rulmanların taşıyabileceği radyal ve eksenel kuvvetler sayfa 12 ve 13'deki çizelgelerde verilmiştir. 132 ve üstü yapı büyülüğündeki motorlarda, motor mil ucuna uygulanan radyal kuvvet sayfa 12'de verilen değerlerin üstündeyse, daha fazla radyal kuvvet taşıma kapasitesine sahip silindirik makara rulmanlı tasarım seçilmelidir (Şekil 4). Eğer, motor mil ucuna uygulanan eksenel kuvvet sayfa 13'de verilen değerlerin üstündeyse, özel tasarım gerekebileceğinden lütfen bize danışınız.

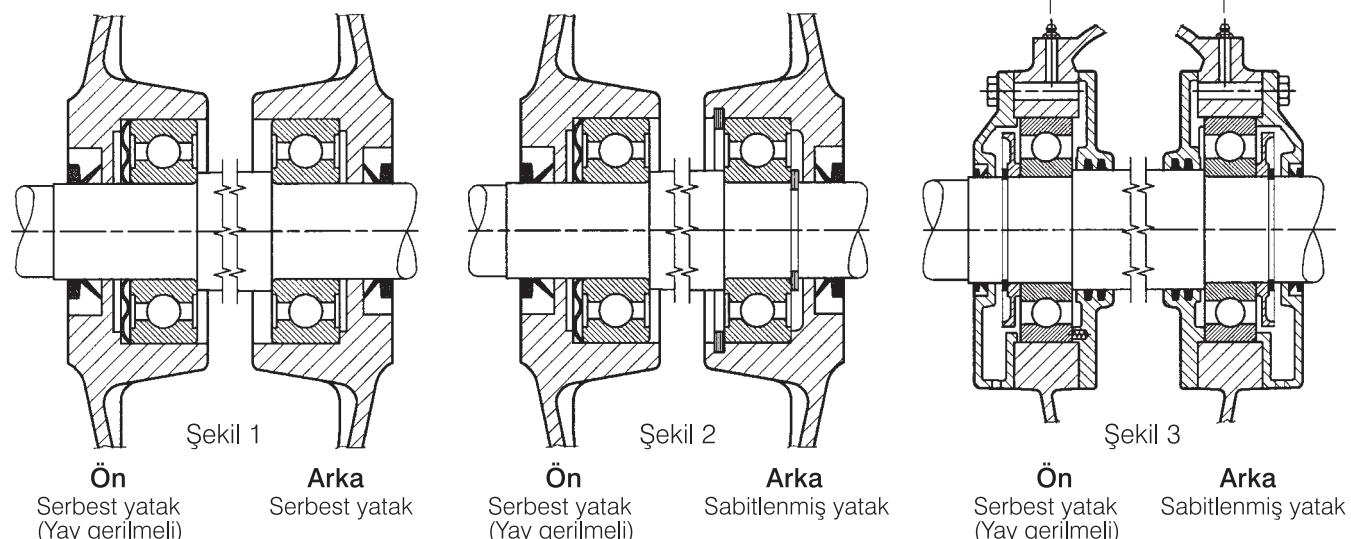
Sabit bilya rulmanlı standart tasarım

Yapı büyülüğu	Kutup sayısı	Ön-rulman	Arka-rulman	Şekil No.
56	2-4	6200 ZZ		1
63	2-4	6201 ZZ		
71	2-4-6-8	6202 ZZ		
80	2-4-6-8	6204 ZZ		
90	2-4-6-8	6205 ZZ		
100-112	2-4-6-8	6206 ZZ		
132	2-4-6-8	6208 ZZ		
160	2-4-6-8	6309 ZZ C3	6209 ZZ C3	
180	2-4-6-8	6310 ZZ C3	6210 ZZ C3	
200	2-4-6-8	6312 ZZ C3	6212 ZZ C3	
225	2-4-6-8	6313 ZZ C3	6213 ZZ C3	

Yapı büyülüğu	Kutup sayısı	Ön-rulman	Arka-rulman	Şekil No.
250	2-4-6-8	6315 ZZ C3	6215 ZZ C3	2
280	2	6315 ZZ C3		
	4-6-8	6316 ZZ C3		
315	2	6316 C3		
	4-6-8	6318 C3		
355	2	6318 C3		
	4-6-8	6321 C3		
400	2	6318 C3		
	4-6-8	6324 C3		
450	2	6320 C3		
	4-6-8	6326 C3		

- Sabit bilya rulmanlı yatakların eksenel boşluğu, öngörülmeli yay (Şekil 1 ve 2) veya helezon yayları (Şekil 3) ile sınırlanır. Böylece, yatak titreşimleri ve gürültüsü en aza indirildiği gibi, rulman ömrü de uzar.

Yataklama düzenleri



56...132 yapı büyülüğündeki motorlarda (Şekil 1) ve 160...280 yapı büyülüğündeki motorlarda (Şekil 2) imalatçısı tarafından عمر boyu yağlanmış, her iki tarafı kapalı (ZZ) sabit bilyalı rulmanlar kullanılır.

56...132 yapı büyülüğündeki motorlarda uygulamanın gerektirdiği hallerde, milin eksenel yönde oynamasını engellemek için, istek üzerine Şekil 2'deki gibi sabitlenmiş yataklama düzeninde imalat yapılır.

315...450 yapı büyülüklерindeki (Şekil 3) motorlarda açık tip sabit bilyalı rulmanlar kullanılmakta olup, işletme esnasında yağlamak için nipeller bulunur. Rulman ile rulman tutucu dış kapak arasındaki yağ tutucu disk, gresi rulman içerisinde tutar.

160...250 yapı büyülüğündeki motorlarda sayfa 13'de belirtilenlerden daha yüksek eksenel kuvvetler için, istek üzerine her iki tarafı kapalı (ZZ) veya açık (yağlama nipelli) sabit bilyalı, eş rulmanlı tasarımında imalat yapılır. İzin verilebilir eksenel dış kuvvetler için bize danışınız.

Ön ve arka kapaklara lastik toz contaları (V-ring) konur. İstek üzerine yağ keçesi öngörülebilir.

Silindirik makara rulmanlı güçlendirilmiş tasarım (Yüksek radyal kuvvetler için)

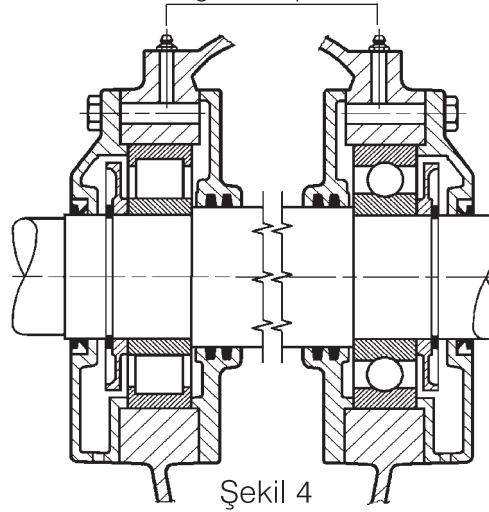
132 ve üstü yapı büyülüğündeki motorlarda kayış/kasnak tahriki kullanılıyorsa, silindirik makara rulmanlı tasarımları seçmeniz gerekebileceğinden lütfen bize danışınız.

Yapı büyüklüğü	Kutup sayısı	Ön rulman	Arka rulman	Şekil No.
132	2-4-6-8	NU 208 E	6208 C3	
160	2-4-6-8	NU 309 E	6309 C3	
180	2-4-6-8	NU 310 E	6310 C3	
200	2-4-6-8	NU 312 E	6312 C3	
225	2-4-6-8	NU 313 E	6313 C3	
250	2-4-6-8	NU 315 E	6315 C3	
280	2	NU 315 E	6315 C3	
	4-6-8	NU 316 E	6316 C3	
315	2	NU 316 E	6316 C3	
	4-6-8	NU 318 E	6318 C3	
355	2	NU 318 E	6318 C3	
	4-6-8	NU 321 E	6321 C3	
400	2	NU 318 E	6318 C3	
	4-6-8	NU 324 E	6324 C3	
450	2	NU 320 E	6320 C3	
	4-6-8	NU 326 E	6326 C3	

4

Yataklama düzeni

Yağlama Nipelleri



Şekil 4

Ön : Makaralı rulman

Arka : Sabitlenmiş yatak

Silindirik makara rulmanlı (NU serisi) tasarımının kullanıldığı motorlarda, işletme esnasında radyal kuvvet çok küçük olursa rulmanın yuvarlanma yüzeyleri ile makaraları arasında kaymalar meydana gelir ki, bu da makaraların kıraklanmasına, dolayısıyla rulman ömrünün kısalmasına neden olur. Eğer radyal kuvvet çok küçükse veya şiddetli şok yükler veya titreşim varsa özel yataklama konstrüksiyonu gerekebileceğinden lütfen bize danışınız.

132...450 yapı büyülüğündeki motorlarda silindirik makara rulmanlı güçlendirilmiş tasarım, yağlama nipelli konstrüksiyonda (Şekil 4) imal edilir. İzin verilebilir radyal kuvvetler sayfa 12'de, eksenel kuvvetler ise sayfa 14'de verilmiştir.

Yatakların bakımı

Rulmanlar, içerisinde oksitlenme ve korozyon önleyici maddeler bulunan, mineral esaslı, lityum sabunlu, viskozite derecesi 3 ve çalışma sıcaklığı -30°C...+140°C olan DIN 51 825'e uygun gresle yağılanır. Ancak motor normal ortam sıcaklık sınırları dışında işletmeye alınacak ise, çalışma koşullarına uygun bir gres seçilmelidir.

Rulmana konulacak gres miktarı, rulman iç boşluk hacminin yaklaşık 1/3'ü kadar olmalıdır. Parmak hesabı ile kullanılacak gresin gram cinsinden miktarı, en az rulman iç çapı (mm) kadar olmalıdır. Yağlama nipelli rulmanlar (Şekil 3 ve 4), İşletme ve Bakım bilgilerinin yer aldığı 95 ve 96. sayfadaki tavsiyelere uygun olarak yağılanmalıdır. Bununla beraber elverişsiz koşullarda çalışan motorlarda rulmanlar en geç 3 yılda bir veya daha kısa aralıklarla yağılanmalıdır.

Kullanılan kavramalar işletme esnasında mile radyal veya eksenel kuvvetler uygulamıyorsa, yatay kurulma içindeki motorların rulman anma ömrü en az 40.000 saatdir. Sayfa 12, 13 ve 14'deki izin verilebilir radyal ve eksenel kuvvetler 20.000 saat anma ömrüne ve 50 Hz'lik şebeke frekansına göre hesap edilmiştir. Pratikte ise rulmanların büyük bir kısmının ortalama gerçek ömrü anma ömründen yaklaşık 5 kat daha uzundur.

İzin verilebilir mekanik kuvvetler

İzin verilebilir eksenel ve radyal kuvvetler, ilgili çizgilerde Newton (N) biriminde verilmektedir. Eğer rulman üzerine gelen eksenel ve radyal kuvvetler verilen değerlerden büyük ise, doğru yatak düzenini seçememiz için motorun yapı büyülüğü, biçim ve kurulma düzeni, işletme şekli, çalışma devri, yük uygulama noktası, yükün özelliği (büyülüğü, yönü, sabit veya değişkenliği), tahrirk edilen makinenin tipi, tahrirk şekli (Kasnak, dişli çark, kavrama v.s. ile) gibi bilgiler siparişte belirtilmelidir.

İzin verilebilir radyal kuvvetler

F_r = Radyal kuvvet (N)

X = Mil faturası ile kuvvet uygulama noktası arasındaki mesafe (mm). X_{max} ölçüsü mil uzunluğuna eşittir.
Kasnak ekseni mil uzunluk ölçüsünün içinde kalmalıdır.

$$F_r = 1,91 \cdot \frac{P \cdot k}{D \cdot n} \cdot 10^7 \quad (\text{N})$$

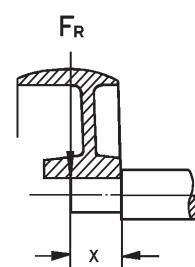
P : Motor gücü (kW)

n : Tam yükteki hız (d/dak)

D : Kasnak çapı (mm)

k : Kayış gerginlik katsayısı (yaklaşık)

- Düz kayış ve avara kasnakla tahrirk için : k=2
- V-kayış ile tahrirk için : k=2,25
- Düz kayış ve çoklu V-kayış ile avara kasnaksız tahrirk için : k=3



Mil ucu

Standart imalatımızda motorların mil ucu tek taraflıdır ve uygun kama takılır (TS EN 50 347 / IEC 60 072-1). Ayrıca mil ucuna DIN 332-2 biçim "D" ye uygun dış çekilir. İstek halinde motorlar her iki tarafında mil ucu bulunacak biçimde imal edilebilir.

Mil ucunun salgısı, flans faturasının eş merkezliliği ve yüzeyinin dikliği TS EN 50 347 / IEC 60 072-1'de belirtilen normal sınıf sınırları içerisindeidir. İstek halinde "Duyarlı sınıf" toleransında da imalat yapılır.

Titreşim

Standart motorlarımızın rotorlarının dinamik balansı DIN EN 60 034-14'de belirtilen normal mekanik titreşim sınıflına uygun olarak, mil ucuna konan YARIM KAMA ile komple yapılır. Bu nedenle motorun mil ucuna takılan kasnak, dişli, kavrama v.b. iletim elemanları ile pervanenin dinamik balansı, kama yuvası açılmadan önce düz bir malafa üzerinde alınmalıdır.

Gürültü düzeyi

Genel amaçlı elektrik makinelerinde gürültü düzeyinin sınırları TS 3213 EN 60 034-9'da belirtilmiştir. GAMAK elektrik motorlarında gürültü düzeyi belirtilen sınırların oldukça altındadır. Gürültünün 3 ana kaynağı vardır :

1. Manyetik kuvvetler : Stator paketini radyal doğrultuda titreşime zorlar.
2. Rulmanlar : Bilya ve makaralar geometrik yapı bozukluğuna bağlı olarak gürültü yaparlar.
3. Soğutma pervanesi : Havalandırma sesi denilen gürültüyü çıkarır.

Bu 3 ana gürültü kaynağı içinde en etkili olanı genellikle pervanedir. Özellikle büyük motorlarda bu durum açıkça hissedilir. İstek halinde gürültüyü azaltmak için özel önlemler alınabilir.

Hava ortamında yayılan gürültü, ses geçirmez ve yanksız deney odasında, DIN EN 21 680-1'e uygun olarak saptanır. dB (A) birimindeki yüzey ses basıncı düzeyi (L_{pA}) motor yüzeyinden 1 m mesafedeki değişik yerlerde yapılan ölçümlerde, ses ölçüm cihazının "A" skaliasında okunan ses basıncı değerlerinin ortalamasıdır. Tolerans +3dB (A).

Aşağıdaki değerler 50 Hz şebeke frekansı için geçerlidir. 60 Hz için değerler yaklaşık 4dB(A) artar.

Yüzey ses-basıncı düzeyi (L_{pA})

Yapı büyüklüğü	2 kutup dB(A)	4 kutup dB(A)	6 kutup dB(A)	8 kutup dB(A)
56	42	42	—	—
63	52	43	—	—
71	50	44	42	40
80	54	46	43	43
90	61	46	46	45
100	62	50	50	48
112	63	52	55	53
132	66	54	61	56
160	70	63	62	61
180	70	64	62	61
200	73	64	61	62
225	73	64	62	63
250	76	67	64	64
280	76	67	65	65
315	79	74	72	70
355	79	75	72	70
400	*	75	73	71
450	*	76	73	71

* Bu değer için lütfen danışınız.

Boya

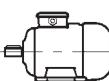
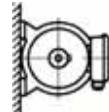
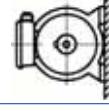
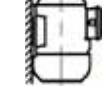
Standart verimli (IE1) ve Yüksek verimli (IE2) motorlar RAL 7031 (DIN 1843) gri renkli koruyucu boyaya ile boyanır. İstek halinde aşırı nemli atmosfere, kimyasal maddelere ve mikro-organizmalara karşı dayanıklı özel bir dış boyası uygulanır.

Depolama

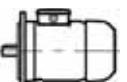
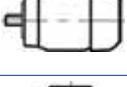
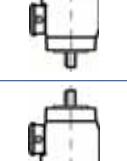
Motorlar uzun müddet depolanacaksa; nemsiz, titreşimsiz, temiz ve iyi havalandırılmış yerlerde muhafaza edilmeli ve işletmeye alınmadan önce yalıtım dirençleri ölçülecek gerekiyorsa sargıları kurulmalıdır. (Bkz. İşletme ve Bakım Bilgileri Sayfa 89...92)

Yapım biçimleri ve kurulma düzenleri (TS 3211 EN 60 034-7)

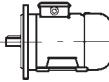
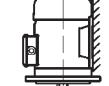
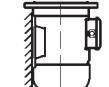
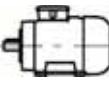
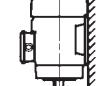
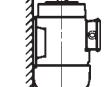
Ayaklı

Şekil	Simge	Açıklama	Yapı Büyüklüğü
	IM B3 IM 1001	Tabana kurulu.	56...450L
	IM B6 IM 1051	Duvara kurulu. Tarihik tarafından bakıldığından ayaklar solda.	56...315M
	IM B7 IM 1061	Duvara kurulu. Tarihik tarafından bakıldığından ayaklar sağda.	56...315M
	IM B8 IM 1071	Tavana kurulu.	56...315M
	IM V5 IM 1011	Duvara kurulu. Mil ucu aşağı doğru.	56...315M
	IM V6 IM 1031	Duvara kurulu. Mil ucu yukarı doğru.	56...315M

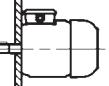
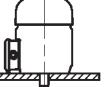
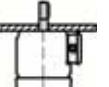
Ayaksız, flanslı

Şekil	Simge	Açıklama	Yapı Büyüklüğü
	IM B5 IM 3001	Flanştan kurulu. Flanş biçimi A, "FF"	56...315M
	IM V1 IM 3011	Alitta flanştan kurulmuş. Flanş biçimi A, "FF" Mil ucu aşağı doğru.	56...450L
	IM V3 IM 3031	Üstte flanştan kurulmuş. Flanş biçimi A, "FF" Mil ucu yukarı doğru.	56...315M
	IM B14 IM 3601	Flanştan kurulmuş. Flanş biçimi C, "FT"	56...160L
	IM V18 IM 3611	Alitta flanştan kurulmuş. Flanş biçimi C, "FT" Mil ucu aşağı doğru.	56...160L
	IM V19 IM 3631	Üstte flanştan kurulmuş. Flanş biçimi C, "FT" Mil ucu yukarı doğru.	56...160L

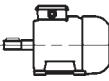
Ayaklı, flanslı

	IM B35 IM 2001	Tabana kurulu, flanştan bağlantılı. Flanş biçimi A, "FF"	56...450L
	IM V15 IM 2011	Duvara kurulmuş, flanştan bağlantılı Flanş biçimi A, "FF" Mil ucu aşağı doğru.	56...315L
	IM V36 IM 2031	Duvara kurulmuş, flanştan bağlantılı Flanş biçimi A, "FF" Mil ucu yukarı doğru.	56...315M
	IM B34 IM 2101	Tabana kurulmuş, flanştan bağlantılı. Flanş biçimi C, "FT"	56...160L
	IM V58 IM 2111	Duvara kurulmuş, flanştan bağlantılı Flanş biçimi C, "FT" Mil ucu aşağı doğru.	56...160L
	IM V69 IM 2131	Duvara kurulmuş, flanştan bağlantılı Flanş biçimi C, "FT" Mil ucu yukarı doğru.	56...160L

Ayaksız, ön kapaksız

	IM B9 IM 9101	Gövde alnından kurulmuş.	56...315M
	IM V8 IM 9111	Gövde alnından kurulmuş. Mil ucu aşağı doğru.	56...450L
	IM V9 IM 9131	Gövde alnından kurulmuş. Mil ucu yukarı doğru.	56...315M

Ayaklı, ön kapaksız

	IM B15 IM 1201	Tabana kurulmuş, gövde alnından bağlantılı.	56...450L
---	-------------------	--	-----------

Anma gücü

Anma gücü P_N motorun plakasında belirtilen ve anma değerlerinde milinde verdiği mekanik güçtür.

Etkin güç P_1 , motorun şebekeden çektiği güç olup, kayıplar nedeni ile milinde verdiği mekanik güçten daha büyuktur.

$$P_1 (W) = \sqrt{3} \cdot U \cdot I \cdot \cos \phi$$

Verim (η), mekanik gücün etkin güç'e bölümüdür. Katalogda verilen verim değerleri IEC 60 034-2-1:2007'ye göre kayıpların toplanması yöntemiyle hesaplanmıştır. (Daha detaylı bilgi için bakınız Sayfa 33)

Bu katalogda verilen anma güçleri, anma gerilim ve frekansında, 40°C ortam sıcaklığında, deniz seviyesinden 1000 m yüksekliğe kadar olan yerlerde ve sürekli işletme (S1) türünde, motorun milinde verdiği mekanik güçtür.

F yalıtım sınıfında imal edilen standart **GAMAK** motorları 40°C'ı aşan ortam sıcaklıklarında ve 1000 m'den daha yüksek yerlerde çalıştırıldıklarında, anma güçleri aşağıdaki oranlarda değişir.

Ortam sıcaklığı	°C	< 30	30..40	45	50	55	60
Anma gücü	%	107	100	95	90	85	80

Yükseklik	m	1000	2000	3000	4000
Anma gücü	%	100	95	90	80

Eğer ortam sıcaklığı ve yüksekliği her ikisi birlikte değişirse, izin verilen yeni gücü bulmak için anma gücünü yükseklik ve sıcaklığa ait katsayılarla çarpınız. Eğer güç azalması % 15'i geçerse, düşük kullanım faktörune bağlı olarak, motorun çalışma özellikleri elverisiz olur. Bu durumda lütfen bize danışınız.

1000 m'nin üstündeki yüksekliklerde 35°C'lik ortam sıcaklığı, her 100 m yükseklik artışı için aşağıdaki miktarlarda düşerse anma gücünde değişiklik olmaz.

F yalıtım sınıfı için 1,0°C

H yalıtım sınıfı için 1,25°C

Aşırı yüklenebilme

Rejim sıcaklığında çalışan standart bir asenkron motordan 15 dakika aralıklarla ve 2 dakika süre ile anma akımının 1,5 katı kadar aşırı akım geçerse motor sargılarına zarar verecek bir sıcaklık yükselmesi meydana gelmez.

Standart asenkron motorlar, anma gerilim ve frekansında çalışırken, anma momentinin 1,6 katına kadar tedrici artan anlık aşırı momentlere 15 saniye süre ile dayanabilir.

Yukarıda tanımlanandan daha uzun süreli aşırı yüklenebilmeler motorun büyülüğu ve sıcaklık artış karakteristiği ile aşırı yükün süresi, sıklığı ve aşırı yüklemenin motor soğuk durumda veya rejim sıcaklığında çalışırken uygulanmasına bağlıdır.

Anma momenti

Motor milinden alınan moment :

$$\text{Anma momenti (Nm)} = 9550 \frac{\text{Anma gücü (kW)}}{\text{Anma hızı (d/dak)}}$$

$$1 \text{ kgf m} = 9,81 \text{ Nm} \approx 10 \text{ Nm}$$

Yolvermede motor momenti, çalıştırılan makinenin karşı momentinin her zaman üstünde olmalıdır.

Yalıtım sınıfı

Standart imalatımız motorlar F sınıfında yalıtlıdır.

Her ne kadar direnç metodu ile F sınıfının izin verilen sıcaklık artış sınırı 105K ise de, **GAMAK** motorları, daha uzun bir عمر ve daha iyi performansa sahip olmaları için B sınıfı sınırı (80K) içinde çalışacak şekilde tasarımılmıştır. Bu husus 160 (dahil) yapı büyülüğine kadar olan motorların 60°C ve daha büyüklerin de 55°C ortam sıcaklıklarına kadar dayanılmasına veya alternatif olarak sırası ile güçlerinin %15 ve %10 artırılmasına veya besleme gerilimindeki zorlu şartlara karşı koyılmasına imkan verir.

İstek üzerine motorlar daha üstün bir yalıtım sınıfı olan H (125K) sınıfında üretilir.

Standart imalatımızda kullanılan yuvarlak bakır emaye bobin teli iki kat (2L) emayeli olarak üretilir. Birinci kat "H" (180°C) termal sınıfındaki polyesterimid ile, ikinci kat ise "C" (200°C) termal sınıfındaki polyamid-imid ile emayelenir.

Motor sargıları, titreşime karşı dayanımı artırmak ve daha üstün bir ısı geçirgenliği sağlamak için H sınıfında sentetik bir verniğe (polyester) daldırılır ve daha sonra pişirilerek kurutulur.

Standart olarak imal ettiğimiz motorların sargıları, tropikal iklim koşullarına uygun biçimde yalıtılmıştır. Böylece, normal iklim koşullarından başka orta nemli yerlerde kullanılabilceği gibi, saldırgan gazlar, buhar ve yağlı ortamlara karşı da dayanıklıdır. İstek halinde %95 bağıl neme dayanacak sargı yalıtımı yapılır.

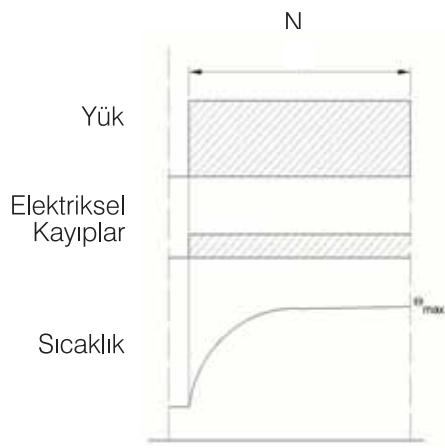
Çalışma türleri

Çalışma rejimi, boşta çalışma ve durma dönemleri ile birlikte motora uygulanan yüklerin uygulanma süreleri ve sırasını da kapsayan bir çalışma programıdır.

Çalışma rejimi türü ise, motorun belirlenen sürelerde değişmeyen bir veya daha çok sayıda belirli yük ile çalışma düzenidir. Elektrik motorları çok çeşitli işletme koşullarına uygun olarak imal edilir. Standart çalışma rejimi türleri TS 3067 / IEC 60 034-1'de sınıflandırılmıştır.

S1 : Sürekli çalışma.

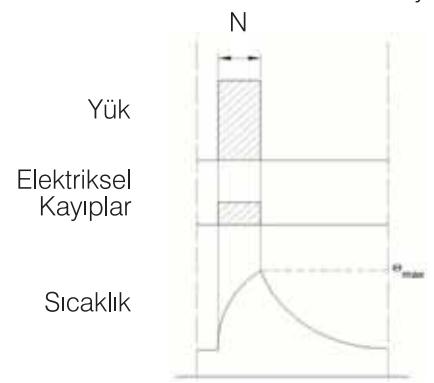
Motorun sabit yük altında ısıl dengeye ulaşana kadar çalışması.



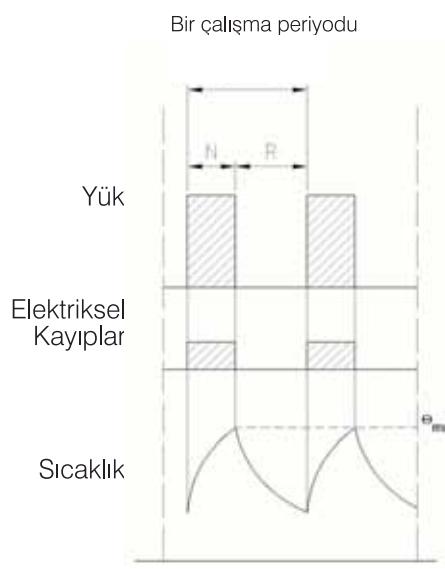
S2 : Kısa süreli çalışma.

S2 : Kısa süreli çalışma.

Motorun sabit yük altında, ısıl dengeye ulaşmasına yetmeyecek bir süreyle çalışma ve ardından ortam ısısına soğuyana kadar durması. Çalışma süresi 10, 30, 60 ve 90 dakika olarak tavsiye edilir.



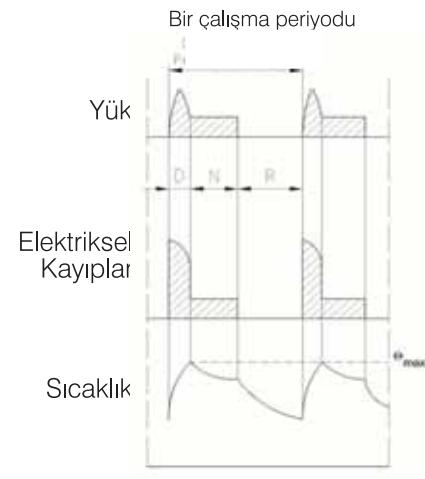
Birbirinin aynı çalışma periyotları dizisinden oluşur. Her periyot iki bölümdür; birincisi sabit yük altında çalışma, diğeri de durma. Kalkış akımı sıcaklık artışı meydana getirmez. Çalışma dönem süresi başkaca bir anlaşma olmadığı takdirde 10 dakikadır. Bağıl çalışma süresi bir periyodun %15, %25, %40 ve %60'ı olarak öngörülür.



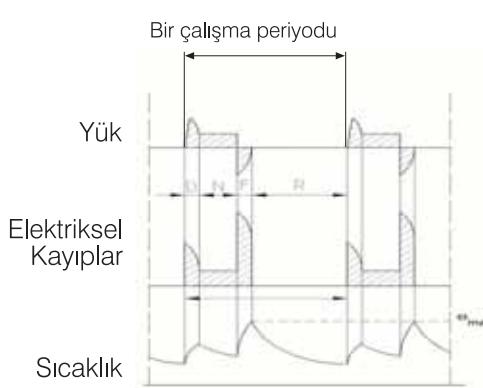
S4 : Yolvermeli, dönemli kesintili çalışma.

S4 : Yolvermeli, dönemli kesintili çalışma.

Birbirinin aynı çalışma periyotları dizisinden oluşur. Her periyot sıcaklık artışı meydana getirecek kadar uzunca bir kalkış, sabit yük altında çalışma ve durma döneminden oluşur. Çalışma periyotları motorun ısıl dengeye ulaşmasına yetmeyecek kadar küçütür. Kalkış yük momenti (N), saatteki kalkış sayısı, yüzde olarak bağıl çalışma süresi ve eylemsizlik moment katsayısı verilmelidir.



S5 : Elektriksel frenlemeli, dönemli kesintili çalışma.

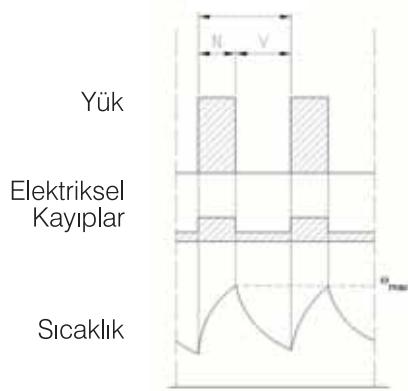


Birbirinin aynı çalışma periyotları dizisinden oluşur. Her periyot sıcaklık artışı meydana getirecek kadar uzunca bir kalkış, sabit yük altında çalışma, anlık elektriksel frenleme ve durma dönemlerinden oluşur. Kalkış/Frenlemede yük momenti (N), saatteki kalkış/frenleme sayıları, yüzde olarak bağıl çalışma süresi ve eylemsizlik moment katsayısı verilmelidir.

S6 : Sürekli dönenmeli çalışma.

Birbirinin aynı çalışma periyotları dizisinden oluşur. Her periyot iki bölümdür; birincisi sabit yük altında, diğeri de yüksüz çalışma. Bu çalışma türünde durma yoktur. Çalışma periyotları ıslı dengeye ulaşamayacak kadar kısadır. Çalışma dönem süresi başka bir anlaşma olmadığı takdirde 10 dakikadır. Bağıl çalışma süresi bir periyodun %15, %25, %40 ve %60'ı olarak öngörülür.

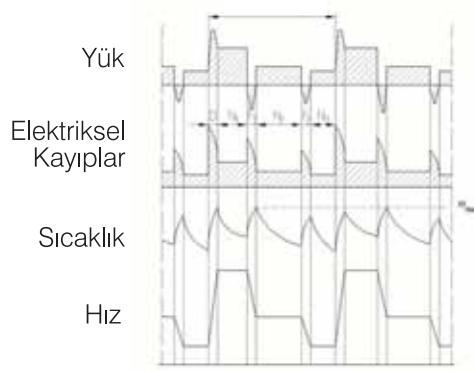
Bir çalışma periyodu



S8 : Dönemli yük-hız değişmeli çalışma.

Birbirinin aynı çalışma periyotları dizisinden oluşur. Her periyot, önceden belirlenmiş bir hızda sabit yük altında çalışma, takiben farklı hızlarda bir veya birden fazla başka bir sabit yük altında çalışmadan oluşur. Bu çalışma türünde durma yoktur. Çalışma periyotları ıslı dengeye ulaşamayacak kadar kısadır. Çalışma dönemindeki her bir hız için, yük ve bağıl çalışma süreleri ile eylemsizlik moment katsayısı verilmelidir.

Bir çalışma periyodu



N : Anma koşullarında çalışma

R : Durma

Bağıl çalışma süresi : Motorun, yolverme ve elektriksel frenleme dönemlerini de kapsayan yükte çalışma süresinin dönem süresine yüzde olarak ifade edilen oranıdır.

$$\text{Eylemsizlik moment katsayısı} = \frac{J_M / J_Z}{J_M}$$

J_M : Motorun eylemsizlik momenti (kgm^2).

J_Z : İş makinesinin ve kavrama gibi bağlantı parçalarının motor miline göre toplam eylemsizlik momenti (kgm^2).

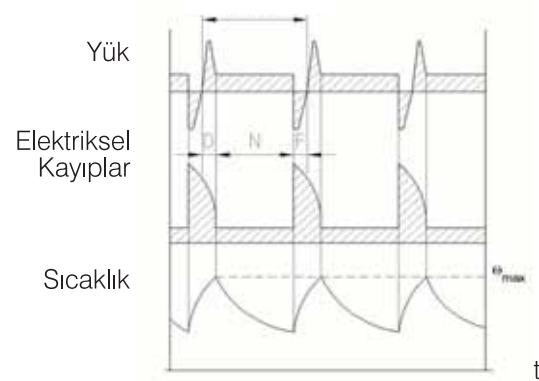
Frenleme türünün mekanik veya elektriksel [doğru akım frenleme veya alternatif akım frenleme (motorun dönüş yönünü değiştirerek)] olduğu hususu da ayrıca belirtilmelidir.

Katalogda verilen çalışma değerleri, sürekli çalışma (S1) türüne aittir. Bununla beraber, standart olarak S1 türünde imal ettiğimiz motorlar, izin verilen en yüksek sıcaklık değerini aşmamak kaydı ile, diğer bütün çalışma türlerinde de çalışabilirler.

S7 : Elektriksel frenlemeli sürekli dönenmeli çalışma.

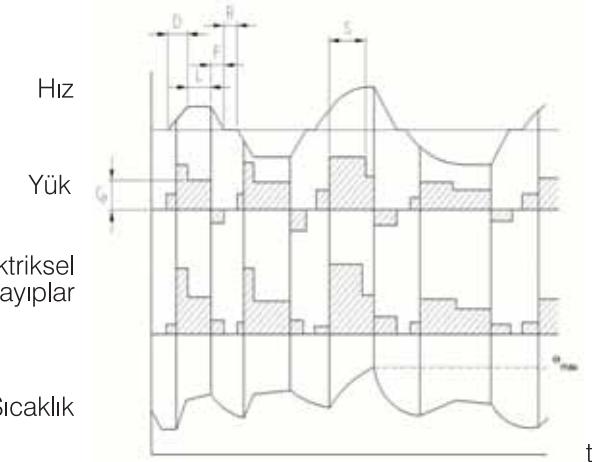
Birbirinin aynı çalışma periyotları dizisinden oluşur. Her periyot sıcaklık artışı meydana getirecek kadar uzunca bir kalkış, sabit yük altında çalışma ve elektriksel frenlemeden oluşur. Bu çalışma türünde durma yoktur. Çalışma periyotları ıslı dengeye ulaşamayacak kadar kısadır. Çalışma döneminindeki yük ve eylemsizlik moment katsayısı verilmelidir.

Bir çalışma periyodu



S9 : Dönemsiz yük-hız değişmeli çalışma.

Öngörülen bir çalışma aralığında yük ve hız periyodik olmayan bir şekilde değişir. Bu çalışma türünde genellikle motor anma gücünün üzerinde aşırı yüklemeler söz konusudur. Her bir hızdaki yük ve eylemsizlik moment katsayısı verilmelidir.



D : Yolverme

V : Boşta çalışma

F : Elektriksel frenleme

S : Aşırı yükte çalışma

L : Değişken yüklerde çalışma

Cp : Tam yük

Kalkış sıklığı

Eğer bir asenkron motor sık kalkış yaparsa, kalkış ısınması belli bir sürede yapabileceği kalkış sayısını sınırlar. Boşta çalışmada saatteki izin verilen kalkış sıklığı değerleri (z_o) **GAMAK** motorları için aşağıdaki çizelgede verilmiştir. İşletmede bir asenkron motorun saatte yapabileceği kalkış sayısı (z) işletme koşullarına bağlıdır ve şu formüle göre bulunur.

$$z = \frac{J_M}{J_M + J_z} \cdot \frac{M_M - M_L}{M_M} \cdot \left[1 - \left(\frac{P}{P_N} \right)^2 \right] \cdot z_o$$

z : Verilen işletme koşullarında saatteki kalkış sıklığı.

z_o : Boşta çalışmada saatteki kalkış sıklığı (çizelgede verilen).

J_M : Motorun eylemsizlik momenti (kgm^2).

J_z : İş makinesinin ve kavrama gibi bağlantı parçalarının motor miline göre toplam eylemsizlik momenti (kgm^2).

M_M : Hızlanma esnasında motorun ortalama momenti (Nm).

M_L : Hızlanma esnasında iş makinesinin ortalama momenti (Nm).

P : Motor anma gücü (kW).

P_N : İş makinesinin gerektirdiği güç (kW).

Eğer bir asenkron motor işletme koşullarında sık kalkış yapar ve durursa izin verilen motor gücü P , anma gücü P_N 'den daha küçütür ve aşağıdaki formüle göre hesaplanır.

$$P = P_N \sqrt{1 - \frac{z}{z_o} \cdot \frac{J_M + J_z}{J_M}} \cdot \frac{M_M}{M_M - M_L}$$

GAMAK motorları için M_M , motor anma momentinin yaklaşık iki katı alınabilir.

Elektriksel yön değişimi kalkışa göre yaklaşık 3,5...4 katı ısı oluşturur, yani bir yön değişimi yaklaşık 4 kalkışa eşittir. Bu nedenle saatteki izin verilen yön değişimi sıklığı, kalkış sıklığı 4'e bölünerek bulunur. Ancak, yön değişimi hesaplarında yük momenti M_L dikkate alınmaz.

Boşta çalışmada, saatteki izin verilen kalkış sıklığı (z_o)

Yapı büyüklüğü	Motor hızı (d/dak)			
	3000	1500	1000	750
* 56	12200	21000	—	—
63	31000	49000	—	—
71	15700	21700	32000	35000
80	9800	18500	29000	33000
90 S	9400	17500	26600	32000
90 L	9100	16800	24500	32000
100 L	6600	11200	14000	19000
112 M	3500	9400	13000	13000
132 S	2200	5100	10000	12300
132 M	—	4900	8000	10500
160 M	1100	3100	4200	—
160 L	1050	3000	3700	9100
180 M	700	2200	—	—
180 L	—	2100	3500	6700
200 L	520	2000	3200	3900
225 S	—	1900	—	—
225 M	450	1800	2300	3400
250 M	350	1000	1900	2400
280 S	230	740	1500	1900
280 M	210	700	1200	1750
315 S	140	460	840	1050
315 M	120	420	700	800
315 L	100	370	600	700
355 M	60	180	300	350
355 L	50	160	250	300
400 L	**	140	200	250
450 L	**	120	150	200

* Soğutma pervanesi yoktur (IC 410, TS 3210 / IEC 60 034-6).

** Bu değer için lütfen danışınız.

Kalkış süresi

Bir asenkron motorun güvenli bir kalkış yapabilmesi için hızlanma esnasında motor momenti, her hız değerinde iş makinesinin yük momentinden yeterince büyük olmalıdır. Özellikle motorun kalkış momentinin iş makinesinin durma halindeki yük momentinden büyük olması gereklidir. Hızlanmada yük momentleri yüksek olan türkler için motor kalkış momentlerini artıran özel rotorlar yapılabilir.

Kalkış süresi elektrik motorunun işletme davranışının bakımından çok önemli bir büyüklüğündür. Her kalkış kafes rotorlu asenkron motoru ısıtılarından, motorun zarar görmemesi için kalkış süresini ve sıklığını sınırlamak gereklidir. Genelde kalkış süresinin hesaplanması karmaşıktır. İlk yaklaşımda aşağıdaki formül uygulanabilir.

$$t_a = \frac{(J_M + J_Z) \cdot n}{9,55 \cdot (M_M - M_L)}$$

t_a : Kalkış süresi (s)

J_M : Motorun eylemsizlik momenti (kgm^2)

J_Z : İş makinesinin ve kavrama gibi bağlantı parçalarının motor miline göre toplam eylemsizlik momenti (kgm^2)

n : Motor işletme hızı (d/dak)

M_M : Hızlanma esnasında motorun ortalama momenti (Nm)

M_L : Hızlanma esnasında iş makinesinin ortalama momenti (Nm)

Bu yoldan elde edilen kalkış süresi **GAMAK** motorları için çizelgedeki izin verilen değerlerden küçük ise, motorun bu kalkışı yapmasında ısınma açısından sakınca yoktur. Kalkış süresinin izin verilen değerleri, motorun kalkışı soğuk durumda veya işletme sıcaklığında yapmasına bağlıdır. Hesaplanan kalkış süresinin izin verilen değeri geçtiği hallerde kalkışı kolaylaştırıcı önlemler alınabilir veya kalkış özellikleri daha elverişli bir motor seçimi yoluna gidilebilir.

Yük momenti hızın karesi ile artan ve eylemsizlik momenti fazla büyük olmayan türklerde kafes rotorlu bir asenkron motor genellikle soğuk durumda 3, işletme sıcaklığında 2 ard arda kalkış yapabilir. Bir sonraki kalkış için soğumasına kadar (yaklaşık yarım saat) beklemek gereklidir. Kritik hallerde lütfen bize danışınız.

Doğrudan yolvermede, izin verilen kalkış süresi (s)

Yapı büyüklüğü	Motor hızı (d/dak)							
	3000		1500		1000		750	
	Soğuk durumda	İşletme sıcaklığında	Soğuk durumda	İşletme sıcaklığında	Soğuk durumda	İşletme sıcaklığında	Soğuk durumda	İşletme sıcaklığında
56	90	35	180	75	—	—	—	—
63	70	28	100	45	—	—	—	—
71	50	20	75	30	140	55	140	55
80	40	15	60	25	90	35	90	35
90	35	13	50	20	65	25	65	25
100	32	12	40	17	50	20	50	20
112	30	11	35	14	40	16	40	16
132	28	10	30	12	32	13	32	13
160	26	9	27	10	28	10	28	10
180	24	8	25	9	25	9	25	9
200	22	8	23	8	23	9	23	9
225	20	7	21	8	22	8	22	8
250	19	7	20	7	21	8	21	8
280	18	6	19	7	20	7	20	7
315	18	6	18	6	19	7	19	7
355	16	5	16	5	17	6	17	6
400	*	*	14	4	15	5	15	5
450	*	*	14	4	15	5	15	5

Y / Δ Yolvermede kalkış süresi, yukarıda verilen doğrudan yolvermedeki kalkış sürelerinin üç katıdır.

* Bu değerler için lütfen danışınız.

Uç bağlama ve yolverme yöntemleri

Standart imalatımızdaki motorların uç bağlama ve yolverme yöntemleri

Kutup sayısı	400 V, 50 Hz'de anma gücü (kW) sınırları 220-240 V (Δ) / 400 V (Y)	400 V (Δ)
2 ve 4	≤ 3 kW	$\geq 3,7$ kW
6	$\leq 2,2$ kW	≥ 3 kW
8	$\leq 1,5$ kW	$\geq 2,2$ kW
Yolverme yöntemleri	Doğrudan	Doğrudan, Y / Δ veya diğerleri

- İstek üzerine motorlarda yukarıdaki çizelgeden farklı sargı bağlaması yapılır.

Doğrudan yolverme

Kafesli bir asenkron motora en kolay yolverme yöntemi, motorun şebekeye doğrudan bağlanmasıdır. Gerekli yolverme donanımı sadece doğrudan yolvericidir. En çok tercih edilen bu yöntemde, yüksek yolverme akımı nedeniyle elektrik idarelerinin kurallarına ve sınırlamalarına dikkat edilmelidir.

Dolaylı yolverme

Motorun yolverme akımı şebeke sınır değerinden büyükse, yıldız üçgen yolverme kullanılabilir. Üçgen bağlamada şebeke faz-faz gerilimine göre sarılmış (örn. 380V, 400V) bir motora yıldız bağlamada yol verilir. Bu yöntemde yol verme akımı ve momenti doğrudan yolverme değerinin yaklaşık 1/3'üne düşer. Yıldızdan üçgene geçişte akım ve moment darbelerini sınırlamak için geçiş, motor hızına olabildiğince yaklaşıncaya (%93...95) gerçekleştirilmelidir.

Bununla beraber büyük motorların yüksek yolverme akımını kademeli yıldız üçgen ($Y / \Delta / \Delta$) bağlama ile bir miktar daha düşürmek mümkündür.

Yumuşak yolverme

Bazı hallerde motorların yumuşak yol olması istenir, yolverme akımı ise önemli değildir. O zaman bir yumuşak yolverici kullanılabilir. Böylece yolverme süresi yumuşak bir yolvermeye göre ayarlanabilir ve motor çalışması sürekli izlenerek voltajın gereksinimine göre ayarlanabilir, dolayısıyla kayıpların en düşük düzeye indirilmesi sağlanabilir. Yumuşak yolverici kullanıldığında, motorun moment özeğrisi iş makinesinin özelliklerine uygun olmalıdır.

Motorların elektriksel korunmaları

Motorlarda sargı sıcaklıklarının öngörülen değerlerin daha üstüne çıkmasına izin verilmemelidir. Dolayısıyla sargıların ısisal korunması işletme koşullarına en uygun olacak biçimde seçilmelidir.

Genelde, motorlar gecikmeli aşırı akım koruması sağlayan bimetal mekanizmalı devre kesiciler veya aşırı yük röleleri ile korunurlar. Ancak bu koruma özellikle kalkış sürecinde etkilidir.

Bundan başka, motorlar herhangi bir sebepten dolayı oluşabilecek aşırı sıcaklık artışlarına karşı sargılarına yerleştirilen bimetal anahtarlar olan termostatlar ve yarı iletken sıcaklık duyguları olan termistörler yardımıyla da korunurlar. Termistörlü koruma, dış etkenlerden ve işletme türünden bağımsız olarak sıcaklığı en kritik nokta olan sargıda kontrol ettiginden, diğer motor koruma düzenlerine göre daha güvenlidir.

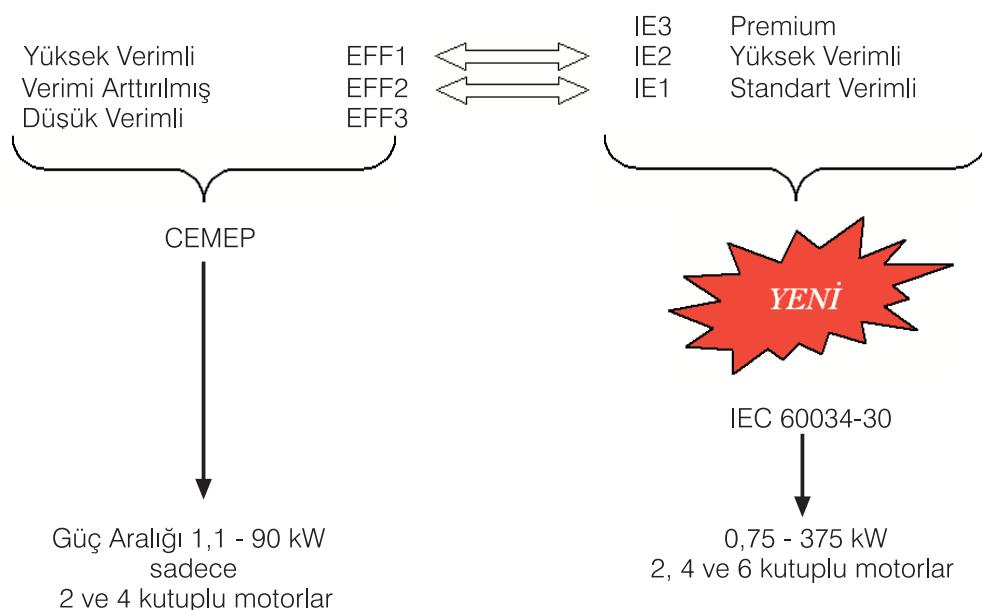
Sigortalar, normal olarak motoru değil, sadece sistemi korurlar.

Toleranslar (IEC 60 034-1)

- Verim (kayıpların toplanması yöntemi ile)
 - 150 kW'a kadar motorlar : $P \leq 150$ kW – 0,15 ($1 - \eta$)
 - 150 kW'tan büyük motorlar : $P > 150$ kW – 0,10 ($1 - \eta$)
- Güç katsayısı ($\cos \varphi$)
 - $\frac{1 - \cos \varphi}{6}$ en az 0,02
en çok 0,07
- Kayma (tam yükte ve çalışma sıcaklığında)
 - ± % 20
 $P < 1$ kW motorlarda, ±%30'a izin verilebilir.
- Kalkış akımı
 - + % 20
- Kalkış momenti
 - % 15'ten + % 25'e kadar
(+ % 25 özel bir anlaşma ile geçilebilir.)
- Devrilme momenti
 - % 10 (Ancak, bu tolerans düşüldükten sonra dahi devrilme momenti anma momentinin en az 1,6 katı kadar olmalıdır.)
- Eylemsizlik momenti
 - ± % 10
- Gürültü sınırı
 - + 3 dB (A)

YENİ VERİM SINIFLARI

Avrupa Elektrik Makinaları ve Güç Elektroniki İmalatçıları Komitesi (CEMEP) tarafından 2001 yılında ilan edilmiş olan verim sınıfları, 2009 yılında kabul edilen yeni IEC standarı ile yer değiştirmektedir. Aşağıdaki tabloda 2001 yılından bugüne kadar kullanılmakta olan CEMEP verim sınıfları ile 2 Nisan 2012 tarihinde yürürlüğe girecek olan yeni IEC 60034-30 standardında belirtilen verim sınıfları arasındaki karşılaştırmayı görebilirsiniz.



Yukarıdaki karşılaştırmadan da görülebileceği gibi yeni standart ile rakamlar yer değiştirmiştir ve artık "1" rakamı yüksek verimliliği değil sadece standart motorları ifade etmektedir. Diğer önemli bir fark ise artık yeni standart ile daha geniş bir güç aralığının ($0,75 - 375$ kW) ve ilaveten 6 kutuplu (1000 d/dak) motorların da kapsanıyor olmasıdır.

Yeni verim sınıflarında düşük verimli motorlar yer almamaktadır. CEMEP listelerinde yer alan EFF2 motorlar yeni standarttaki IE1 verim sınıfına, EFF1 motorlar ise yeni standartta yer alan IE2 verim sınıfına denk gelmektedir.

Verim sınıfları arasındaki bu farklılık dışında CEMEP ile yeni IEC standarı arasında farklılığa neden olan bir diğer önemli konu motor verimlerinin hesaplanma metodudur. Mevcut IEC 60034-2:1996 standarı yerini IEC 60034-2-1:2007 standartına bırakmaktadır. Her iki standartta elektrik motorlarında kayıpların ve verimin belirlenmesi için kullanılacak metodları içerir. Yeni standartta ek kayıpların hesabı için daha hassas ölçüm ve hesap yöntemleri kullanılmaktadır. Dolayısıyla yeni standarda göre yapılan hesaplamalarda aynı tip motor için farklı verim değerleri ortaya çıkmaktadır. Aşağıda her iki standartta belirtilen ölçüm metotları yer almaktadır;

Eski Test Standardı IEC 60 034-2:1996

- Direkt ölçüm metodu
- Endirekt ölçüm metodu
 - Ek kayıplar (P_{LL}) tam yükteki giriş gücünün $\%0,5$ 'i olarak hesaba katılır.
- Stator ve rotor sargı kayıpları 95°C sıcaklığına göre belirlenir.

Yeni Test Standardı IEC 60 034-2-1:2007

- Direkt ölçüm metodu
- Endirekt ölçüm metodu
 - Ek kayıplar (P_{LL}), farklı yük değerlerinde yapılmış olan test sonuçlarına göre belirlenir.
 - Ek kayıplar (PP_{LL}), $0,1$ kW'dan 1000 kW'a kadar motorlardan giriş gücünün $\%2,5$ ila $\%1$ 'i arasında değişen oranlarda hesaba katılır.
 - Ek kayıplar (P_{LL}), matematiksel hesaplamalara dayanır.
- Stator ve rotor sargı kayıpları ($25^{\circ}\text{C} + \text{ölçülen ısısı artışı degeri}$)'ne göre belirlenir.

İşletme Değerleri sayfalarındaki verim değerleri IEC 60034-2-1:2007 standartına uygun olarak endirekt ölçüm metodu ile hesaplanmıştır. Ek kayıplar, doğruluğu en yüksek metod olan, değişken yük değerlerinde yapılmış test sonuçlarına göre belirlenir.

