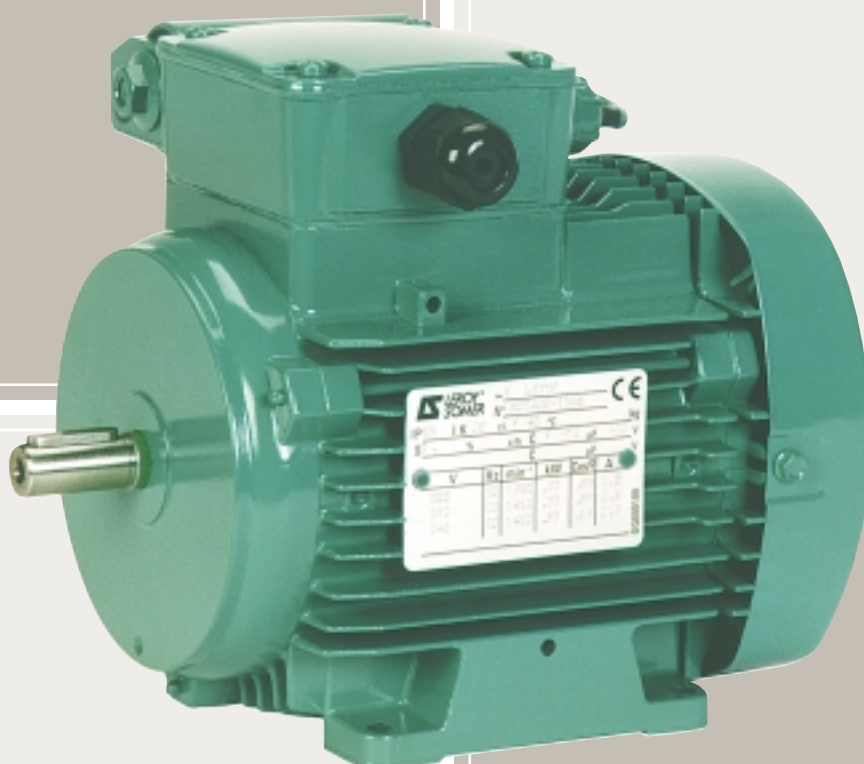




LS

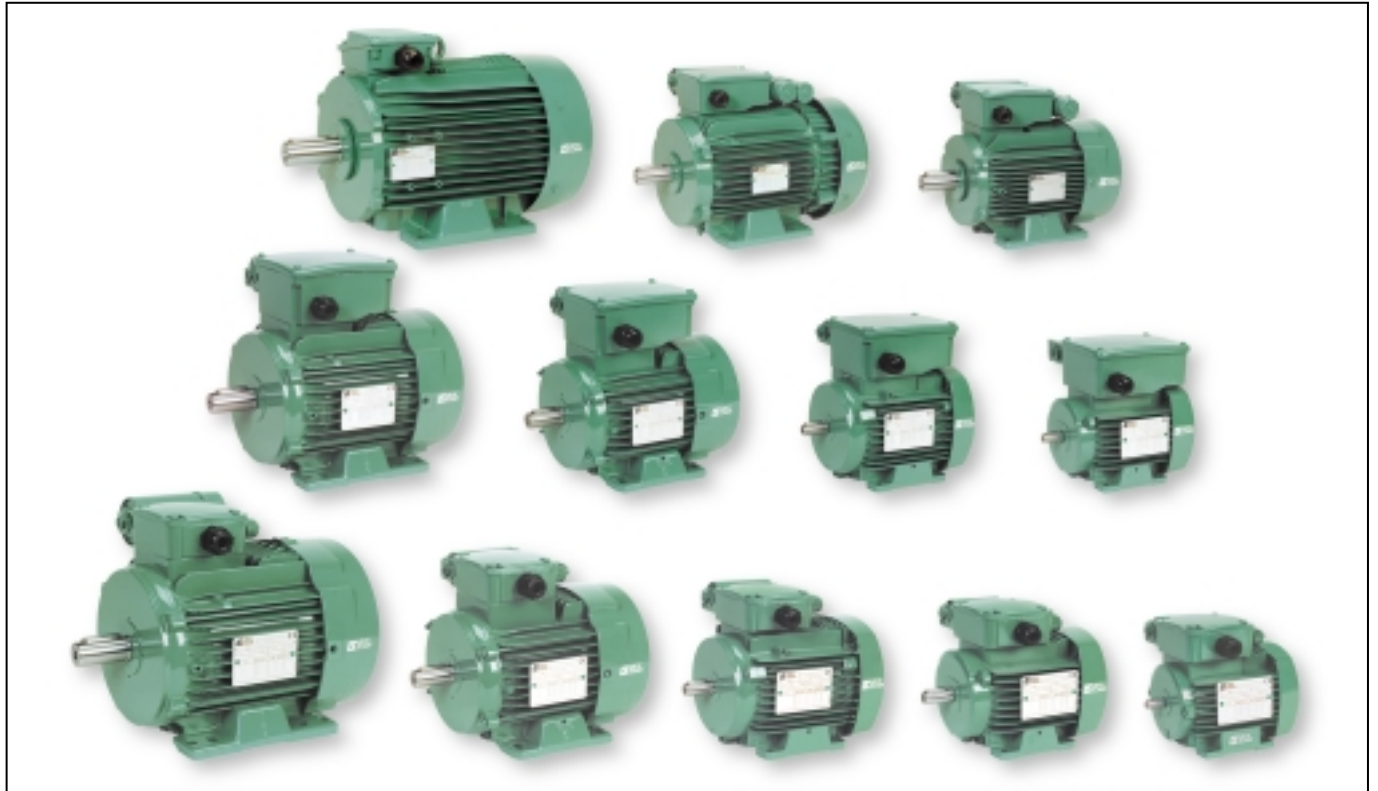
Moteurs asynchrones monophasés fermés
Carter alliage d'aluminium - 0,06 à 5,5 kW
Catalogue technique

Moteurs asynchrones fermés

Carter alliage d'aluminium

0,06 à 5,5 kW

Gamme moteurs monophasés LEROY-SOMER



Autres gammes moteurs LEROY-SOMER



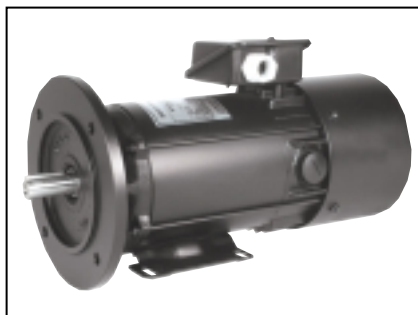
Moteur asynchrone triphasé



Moteur carter fonte



Moteur à vitesse variable VARMECA



Moteur à courant continu
ouvert ou fermé



Moteur pour systèmes d'entraînement
à vitesse variable

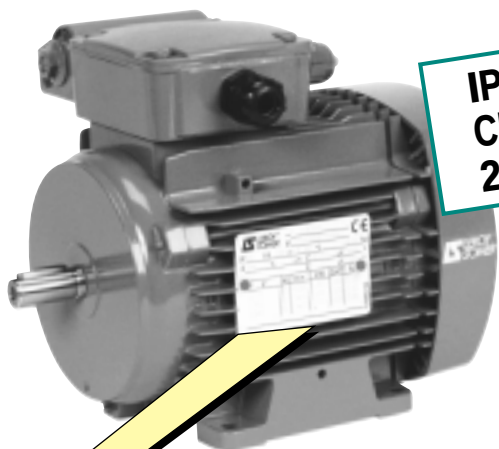


Moteur autosynchrone triphasé

Moteurs asynchrones monophasés fermés

Carter alliage d'aluminium

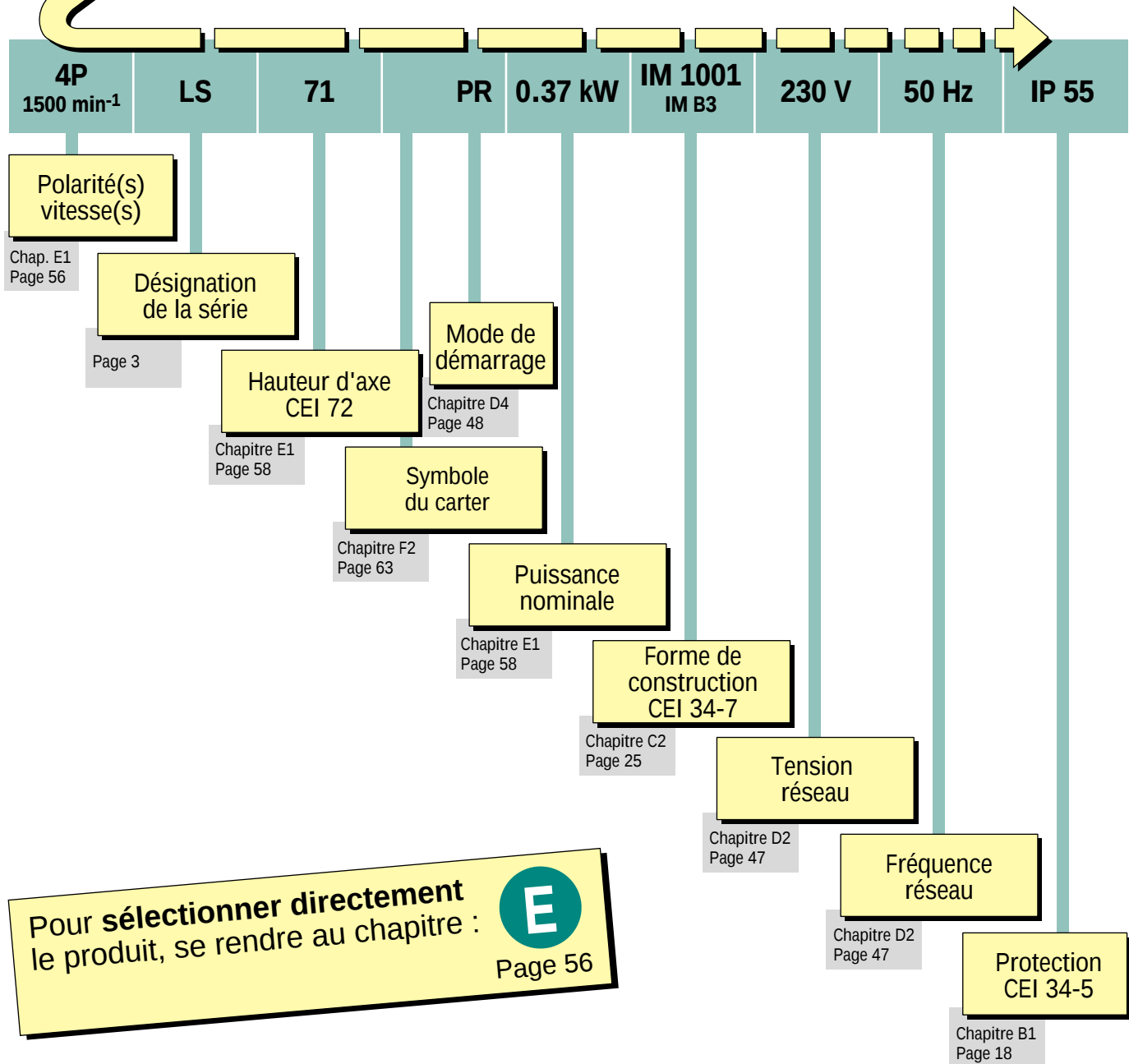
0,06 à 5,5 kW



IP 55
Cl. F
230 V

La **désignation** complète du moteur décrite ci-dessous permettra de passer **commande** du matériel souhaité.

La méthode de sélection consiste à suivre le libellé de l'appellation.



Les produits et matériels présentés dans ce document sont à tout moment susceptibles d'évolution ou de modifications, tant au plan technique et d'aspect que d'utilisation. Leur description ne peut en aucun cas revêtir un aspect contractuel.

Moteurs asynchrones monophasés fermés

Carter alliage d'aluminium

0,06 à 5,5 kW

Pour la **disponibilité des produits**, LEROY-SOMER propose à ses clients de fixer eux-mêmes la date d'expédition sans consultation préalable.

Les informations concernant cette disponibilité sont contenues dans ce catalogue spécialisé ►



**DISPONIBILITÉ
GARANTIE**

Pour hauteur d'axe ≤ 90 mm

LES DATES
D'EXPÉDITION
SONT GARANTIES

SERVICE PERSONNALISÉ

**Fixez vous-même
la date d'EXPÉDITION**

JOUR MOIS

SERVICE RAPIDE

**Expédition
le jour même**

Si commande passée avant midi

En option

PRODUIT RENDU CLIENT

24 heures garanties
à partir de l'expédition

**CENTRE DE MONTAGE
RAPIDE**

SERVICE RAPIDE

**Expédition
sous 48 heures**

Si commande passée avant midi

SERVICE PERSONNALISÉ

**Fixez vous-même
la date d'EXPÉDITION**

JOUR MOIS

Moteurs asynchrones monophasés fermés

Carter alliage d'aluminium

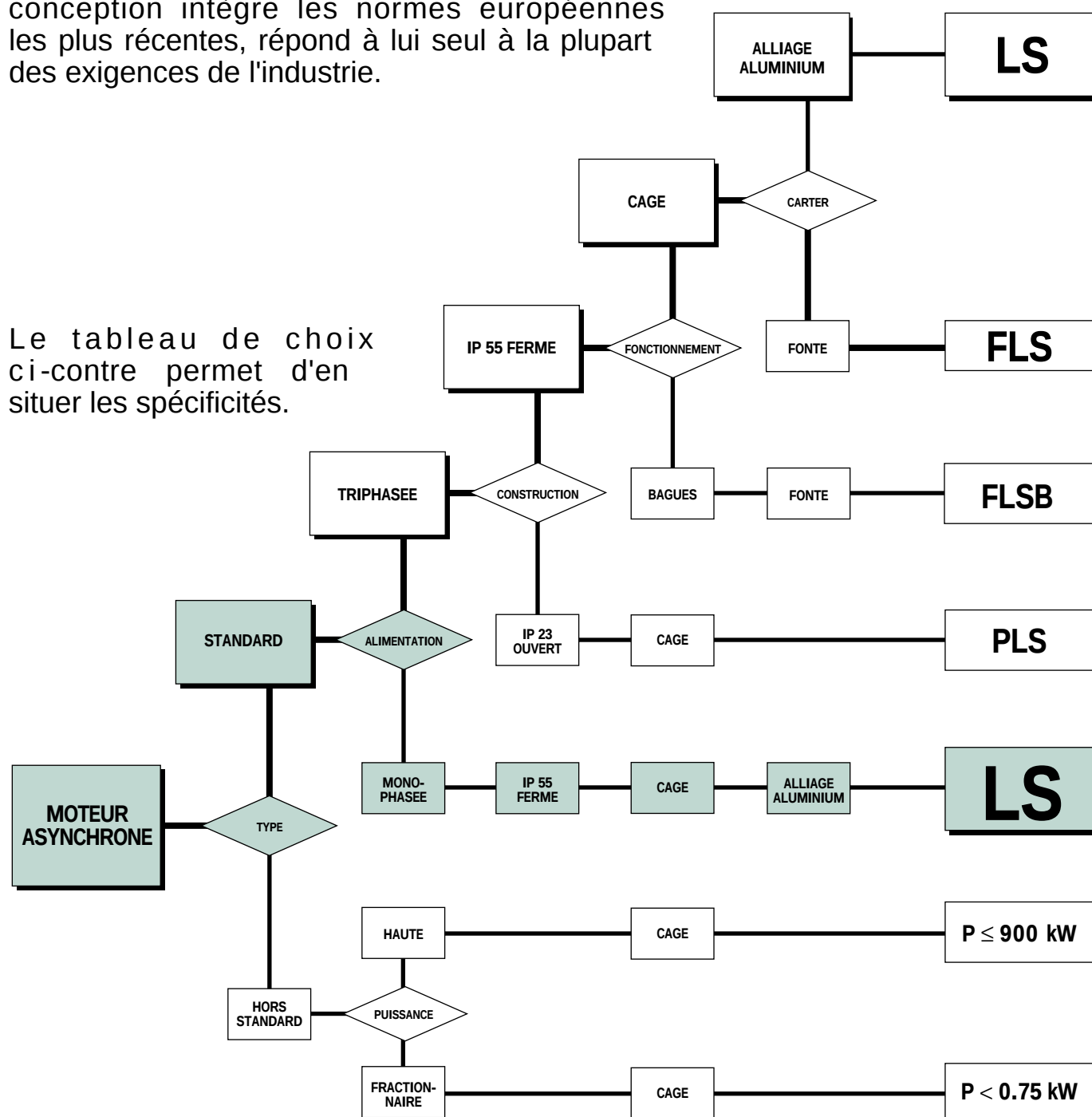
0,06 à 5,5 kW

LEROY-SOMER décrit dans ce catalogue

le moteur asynchrone LS monophasé de 0,06 à 5,5 kW

Ce moteur à carter en alliage d'aluminium dont la conception intègre les normes européennes les plus récentes, répond à lui seul à la plupart des exigences de l'industrie.

Le tableau de choix ci-contre permet d'en situer les spécificités.



Moteurs asynchrones monophasés

Sommaire

	PAGES		PAGES
A - INFORMATIONS GENERALES	7	C - CONSTRUCTION	24
A1 - La qualité normalisée	7	C1 - Pièces constitutives	24
A2 - Normes et agréments	8	C2 - Formes de construction et positions de fonctionnement	25
A3 - Tolérances des grandeurs principales	11	C2.1 - Formes de construction	25
A4 - Unités et formules simples	12	C2.2 - Modes de fixation et positions	26
A4.1 - Electricité et électromagnétisme	12	C3 - Roulements et graissage	27
A4.2 - Thermique	13	C3.1 - Détermination des roulements et durée de vie	27
A4.3 - Bruits et vibrations	13	C3.2 - Type et principe de montage standard des roulements	28
A4.4 - Dimensions.....	13	C3.3 - Lubrification et entretien des roulements	34
A4.5 - Mécanique et mouvement	14	C4 - Mode de refroidissement	35
A5 - Conversions d'unités	15	C4.1 - Indices standard	36
A6 - Formules simples utilisées en électrotechnique	16	C4.2 - Ventilation	37
A6.1 - Formulaire mécanique	16	C5 - Raccordement au réseau	38
A6.2 - Formulaire électrique	17	C5.1 - La boîte à bornes	38
B - ENVIRONNEMENT	18	C5.2 - Tableau des boîtes à bornes et presse-étoupe.....	39
B1 - Définition des indices de protection (IP)	18	C5.3 - Les planchettes à bornes - Sens de rotation	40
B2 - Contraintes liées à l'environnement	19	C5.4 - Schémas de branchement	40
B2.1 - Conditions normales d'utilisation	19	C5.5 - Borne de masse	40
B2.2 - Conditions normales de stockage	19	C6 - Couplage des moteurs	41
B2.3 - Humidité relative et absolue	19	D - FONCTIONNEMENT	44
B2.4 - Trous d'évacuation	19	D1 - Définition des services types	44
B2.5 - Tôles parapluie	19	D2 - Tension d'alimentation	47
B3 - Imprégnation et protection renforcée	20	D2.1 - Règlements et normes	47
B3.1 - Pression atmosphérique normale	20	D3 - Classe d'isolation	48
B3.2 - Influence de la pression atmosphérique	21	D4 - Puissance - Couple - Rendement - Cos ϕ	48
B4 - Réchauffage	22	D4.1 - Définitions	48
B4.1 - Réchauffage par résistances additionnelles	22	D4.2 - Influence de la charge moteur sur le cos ϕ et le rendement	48
B5 - Peinture	23	D4.3 - Courbes de couple en fonction de la vitesse	49
		D4.4 - Calcul du couple accélérateur et temps de démarrage	50
		D4.5 - Détermination de la puissance nominale P _n en fonction des services.....	51

Les produits et matériels présentés dans ce document sont à tout moment susceptibles d'évolution ou de modifications, tant au plan technique et d'aspect que d'utilisation. Leur description ne peut en aucun cas revêtir un aspect contractuel.

Moteurs asynchrones monophasés

Sommaire

	PAGES		PAGES
D5 - Bruits et vibrations	52	G - EQUIPEMENTS OPTIONNELS	68
D5.1 - Niveaux de bruit des machines	52	G1 - Brides non normalisées	68
D5.2 - Niveaux de vibration des machines - Equilibrage ..	54	G2 - Tôles parapluie	69
D6 - Optimisation de l'utilisation	55		
D6.1 - Protection thermique	55	H - MAINTENANCE / INSTALLATION	70
E - CARACTERISTIQUES ELECTRIQUES	56	H1 - Chute de tension dans les câbles (norme NFC 15 100)	70
E1 - Grilles de sélection : MONOVITESSE	58	H2 - Poids et dimensions des emballages	71
2 pôles - 3000 - 3600 min ⁻¹	58 - 59	H3 - Position des anneaux de levage	72
4 pôles - 1500 - 1800 min ⁻¹	60 - 61	H4 - Identification, vues éclatées et nomenclature	73
6 pôles - 1000 - 1200 min ⁻¹	60 - 61	H5 - Maintenance	78
F - DIMENSIONS	62		
F1 - Dimensions des bouts d'arbre	62		
F2 - Pattes de fixation	63		
F3 - Pattes et bride de fixation à trous lisses	64		
F4 - Bride de fixation à trous lisses	65		
F5 - Pattes et bride de fixation à trous taraudés	66		
F6 - Bride de fixation à trous taraudés	67		
F7 - Armoire électrique pour LS 132	67		

Moteurs asynchrones monophasés

Index

	PAGES		PAGES
AFAQ	7	Maintenance	78
AFNOR/UTE	8	Montage standard	28
Agréments	8	Multitension	47
Altitude	19	Monovitesse	56
Boîte à bornes	38	NEMA	8
Bornes de masse	40	Niveaux de bruit	53
Branchement	40	Niveaux de vibration	54
Brides	64 à 69	Nomenclature	74-75
Bruits	52	Non ventilés	37
Câbles	70	Normes	8
Capot de ventilation	24	Numéro du moteur	73
Caractéristiques électriques	56 à 61	Peintures	23
Carter à ailettes		Planchettes à bornes	40
CEI	8	Plaques signalétiques	73
Charge axiale admissible	29 à 31	Positions de fonctionnement	25
Charge radiale admissible	32-33	Presse-étoupe	39
Chute de tension	70	Protections thermiques	55
Classe d'isolation	48	Puissance	48
Construction	24 à 37	Qualité	7
Conversion d'unités	15	Raccordement	38
Cos ϕ	48	Réchauffage	22
Couplage	41 à 43	Refroidissement	35
Couple	48	Rendement	48
Courbes de couple	49	Rotor	24
Dimensions	62 à 67	Roulements	24-27
DIN/VDE	8	Schémas de branchement	40
Echauffement	48	Sens de rotation	40
Emballages	71	Services intermittents	51
EN	10	Services types	44 à 46
Environnement	19	Stator	24
Equilibrage	54	Température ambiante	19
Flasques et paliers	24	Temps de démarrage	50
Formes de construction	25	Tension d'alimentation	47
Formules	16-17	Tolérances	11
Graisse	34	Tôles parapluie	19, 69
Homologation	9	Trous d'évacuation	19
Humidité	19	UL/CSA	9
Identification	73	Unités	12
Imprégnation	20	Variateur de fréquence	76
Indices de protection	18	Varmeca	76
ISO 9001	7	Ventilation	37
Isolation	48	Vibration	52
JIS	8	Vues éclatées	74-75
Lubrification des roulements	34		

Moteurs asynchrones monophasés

Informations générales

A1 - La qualité normalisée

Les entreprises industrielles évoluent dans un environnement de plus en plus compétitif. Le taux d'engagement des équipements industriels a une incidence considérable sur la productivité. LEROY-SOMER répond complètement à cette exigence en proposant des moteurs qui correspondent à des standards très précis.

L'approche qualité de la performance d'un produit commence toujours par la **mesure du niveau de satisfaction des clients**.

L'étude attentive et volontariste de cet indice donne une évaluation très précise des points à surveiller, améliorer et contrôler.

Depuis la démarche administrative de passation de commande, jusqu'à l'étape de mise en route en passant par les études, les méthodes de lancement et de production, tout est étudié de façon à décrire très clairement les processus engagés.

Les processus font l'objet d'amélioration continue par des hoshin, des reengineering. Les personnels impliqués participent à des analyses de fonctionnement des processus, à des cycles de formation ou de perfectionnement dans l'exécution de leurs tâches. Mieux armés pour pratiquer leur métier, ils accroissent très largement leur motivation.

Il est important que LEROY-SOMER fasse connaître à ses clients son exigence qualité pour les satisfaire.

LEROY-SOMER a confié la certification de son savoir-faire à des organismes internationaux.

Cette certification est accordée par des auditeurs professionnels et indépendants qui constatent le bon fonctionnement du **système assurance qualité de l'entreprise**.

L'ensemble des activités, contribuant à l'élaboration du produit, est ainsi officiellement certifié ISO 9001.

Les produits sont également homologués par des organismes officiels vérifiant leurs performances techniques par rapport aux différentes normes. Cette exigence est la base nécessaire pour une entreprise servant des clients internationaux.



ATTESTATION



Moteurs asynchrones monophasés

Informations générales

A2 - Normes et agréments

STRUCTURE DES ORGANISMES DE NORMALISATION

Organismes Internationaux :

Niveau Mondial 	Normalisation Générale ISO Organisation Internationale de Normalisation TC Comités Techniques SC Sous comités GT Groupes de travail	Normalisation Electronique / Electrotechnique CEI Commission Electrotechnique Internationale TC Comités Techniques SC Sous comités GT Groupes de travail
Niveau Européen 	CEN Comité Européen de Normalisation ECISS Comité Européen de Normalisation du Fer et de l'Acier TC Comités Techniques	CENELEC Comité Européen de Normalisation Electrotechnique TC Comités Techniques SC Sous comités GAH Groupes Ad-hoc
Niveau Français 	AFNOR Association Française de Normalisation CG Commis. Générales CN Commis. Normal. GE Groupes d'études	UTE Union Technique de l'Electricité COM Commis. GE Groupes d'études CEF Comité Electronique Français Groupes UTE / CEF

Pays	Sigle	Appellation
ALLEMAGNE	DIN / VDE	Verband Deutscher Elektrotechniker
ARABIE SAOUDITE	SASO	Saudi Arabian Standards Organization
AUSTRALIE	SAA	Standards Association of Australia
BELGIQUE	IBN	Institut Belge de Normalisation
DANEMARK	DS	Dansk Standardiseringsraad
ESPAGNE	UNE	Una Norma Española
FINLANDE	SFS	Suomen Standardisoimisliitto
FRANCE	AFNOR dont UTE	Association Française de Normalisation dont : Union Technique de l'Electricité
GRANDE BRETAGNE	BSI	British Standard Institution
HOLLANDE	NNI	Nederlands Normalisatie - Instituut
ITALIE	CEI	Comitato Electrotechnico Italiano
JAPON	JIS	Japanese Industrial Standard
NORVEGE	NFS	Norges Standardiseringsforbund
SUEDE	SIS	Standardiseringskommissionen i Sverige
SUISSE	SEV ou ASE	Schweizerischer Elektrotechnischer Verein
CEI (ex URSS)	GOST	Gosudarstvenne Komitet Standartov
USA	ANSI dont NEMA	American National Standards Institute dont : National Electrical Manufacturers

Moteurs asynchrones monophasés

Informations générales

Homologations :

Certains pays imposent ou conseillent l'obtention d'agréments auprès d'organismes nationaux.
Les produits certifiés devront porter la marque reconnue sur la plaque signalétique.

Pays	Sigle	Organisme
USA	UL ou FJ	Underwriters Laboratories
CANADA	CSA	Canadian Standards Association
etc...		



Certification des moteurs LEROY-SOMER (constructions dérivées de la construction standard) :

Pays	Sigle	N° de certificat	Application
CANADA	CSA	LR 57 008	Gamme standard ou adaptée
USA	FJ	E 68554	Systèmes d'isolation
ARABIE SAOUDITE	SASO	R 200835	Gamme standard

Correspondances des normes Internationales et Nationales :

Normes Internationales de référence		Normes Nationales				
CEI	Titre (résumé)	FRANCE	ALLEMAGNE	ANGLETERRE	ITALIE	SUISSE
34-1	Caractéristiques assignées et caractéristiques de fonctionnement	NFEN 60034-1 NEC 51 120 NEC 51 200	DIN/VDE 0530	BS 4999	CEI 2.3.VI.	SEV 3009
34-2	Détermination des pertes et du rendement	NFC 51 112		BS 4999		
34-5	Classification des degrés de protection	NFEN 60034-5	DIN/IEC 34-5	BS 4999	UNEL B 1781	
34-6	Modes de refroidissement		DIN/IEC 34-6	BS 4999		
34-7	Formes de construction et disposition de montage	NFEN 60034-7	DIN/IEC 34-7	BS 4999		
34-8	Marques d'extrémité et sens de rotation	NFC 51 118	DIN/VDE 0530 Teil 8	BS 4999		
34-9	Limites de bruit	NFEN 60034-9	DIN/VDE 0530 Teil 9	BS 4999		
72-1	Dimensions et séries de puissances des machines entre 56 et 400 et des brides entre 55 et 1080.	NFC 51 104 NFC 51 105	DIN 748 (-) DIN 42672 DIN 42673 DIN 42631 DIN 42676 DIN 42677	BS 4999		
85	Evaluation et classification thermique de l'isolation électrique	NFC 26206	DIN/VDE 0530			SEV 3009

Nota : Les tolérances de la DIN 748 ne sont pas conformes à la CEI 72.1

Moteurs asynchrones monophasés

Informations générales

Liste des normes citées dans ce document

Les moteurs LS sont conformes
aux normes citées dans ce catalogue

Référence		Date	Normes Internationales
CEI 34-1	NF EN 60034-1	1996	Machines électriques tournantes : caractéristiques assignées et caractéristiques de fonctionnement.
CEI 34-5	NF EN 60034-5	1991	Machines électriques tournantes : classification des degrés de protection procurés par les enveloppes des machines tournantes.
CEI 34-6	EN 60034-6	1991	Machines électriques tournantes (sauf traction) : modes de refroidissement.
CEI 34-7	NF EN 60034-7	1995	Machines électriques tournantes (sauf traction) : symbole pour les formes de construction et les dispositions de montage.
CEI 34-8	NFC 51 118	1990	Machines électriques tournantes : marques d'extrémités et sens de rotation.
CEI 34-9	NF EN 60034-9	1995	Machines électriques tournantes : limites de bruit.
CEI 38		1994	Tensions normales de la CEI.
CEI 72-1		1991	Dimensions et séries de puissances des machines électriques tournantes : désignation des carcasses entre 56 et 400 et des brides entre 55 et 1080.
CEI 85	NFC 26 206	1984	Evaluation et classification thermique de l'isolation électrique.
CEI 529	EN 60529	1989	Degrés de protection procurés par les enveloppes.
CEI 721-2-1		1987	Classification des conditions d'environnement dans la nature. Température et humidité.
CEI 1000 2-1 et 2		1990	Compatibilité électromagnétique (CEM) : environnement.
Guide 106 CEI		1989	Guide pour la spécification des conditions d'environnement pour la fixation des caractéristiques de fonctionnement des matériels.
ISO 281		1990	Roulements - Charges dynamiques de base et durée nominale.
ISO 1680-1 et 2	EN 21680-1 et 2	1986	Acoustique - Code d'essai pour la mesure de bruit aérien émis par les machines électriques tournantes : méthode d'expertise pour les conditions de champ libre au-dessus d'un plan réfléchissant.
ISO 8821		1989	Vibrations mécaniques - Equilibrage. Conventions relatives aux clavettes d'arbre et aux éléments rapportés.
	EN 50102	1992	Degré de protection procuré par les enveloppes électriques contre les impacts mécaniques extrêmes

Référence		Date	Normes Nationales
FRANCE			
NFEN 60034-1	CEI 34-1	1981	Règles d'établissement des machines électriques tournantes.
NFC 51-120		1980	Moteurs asynchrones triphasés d'usage général de faible et moyenne puissance : cotes de fixation, raccordement, connexions internes.
NFC 68-311		1985	Presse étoupe en matière plastique : règles particulières.
NFC 68-312		1985	Presse étoupe en matière métallique : règles particulières.
NFS 31-026		1978	Détermination de la puissance acoustique émise par les sources de bruit : méthode de laboratoire en salle anéchoïque ou semi-anéchoïque.
ALLEMAGNE			
DIN 40050		1980	IP Schutzarten ; Berührungs - Fedkörper - und Wasserschutz für elektrische Betriebsmittel.
DIN 46294		1985	Einführungen in den Klemmenkasten für Drehstrommotoren mit Nennspannungen 380 bis 650 V.

Moteurs asynchrones monophasés

Informations générales

A3 - Tolérance des grandeurs principales

Tolérances des caractéristiques électromécaniques :

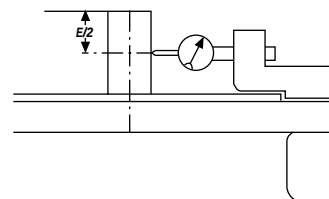
La norme CEI 34-1 précise les tolérances des caractéristiques électromécaniques.

Grandeurs	Tolérances
Rendement machines P < 50 kW	- 15 % (1 - η)
Cos ϕ	-1/6 (1 - cos ϕ) (min 0.02 - max 0.07)
Glissement $\left\{ \begin{array}{l} \text{machines P < 1 kW} \\ \text{machines P > 1 kW} \end{array} \right.$	± 30 % ± 20 %
Couple rotor bloqué	- 15 %, + 25 % du couple annoncé
Appel de courant au démarrage	+ 20 %
Couple minimal pendant le démarrage	- 15 % du couple annoncé
Couple maximal	- 10 % du couple annoncé > 1.5 M _N
Moment d'inertie	± 10 %
Bruit	+ 3 dB (A)
Vibrations	+ 10 % de la classe garantie

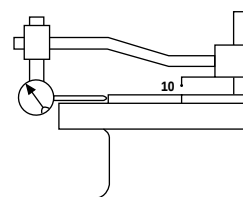
Tolérances et ajustements :

Les tolérances, normalisées et reprises ci-dessous sont applicables aux valeurs des caractéristiques mécaniques publiées dans les catalogues. Elles sont en conformité avec les exigences de la norme CEI 72 - 1.

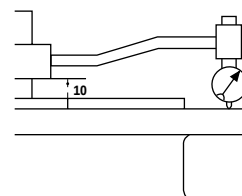
Caractéristiques	Tolérances
Hauteur d'axe H < 250	0, — 0.5 mm
Diamètre Ø du bout d'arbre :	j6 k6
- de 11 à 28 mm	
- de 32 à 48 mm	
Diamètre N des emboîtements des brides :	j6 jusqu'à FF 500, js6 pour FF 600 et plus
Largeur des clavettes :	h9
Largeur de la rainure de la clavette dans l'arbre : (clavetage normal)	N9
Hauteur des clavettes :	h9
- de section carrée	
- de section rectangulaire	h 11
① Mesure de battement ou faux-ronde du bout d'arbre des moteurs à bride (classe normale)	
- diamètre > 10 jusqu'à 18 mm	0.035 mm
- diamètre > 18 jusqu'à 30 mm	0.040 mm
- diamètre > 30 jusqu'à 50 mm	0.050 mm
② Mesure de la concentricité du diamètre d'emboîtement et	
③ mesure de la perpendicularité de la face d'appui de la bride par rapport à l'arbre (classe normale)	
Désignation de la bride (FF ou FT):	
- F 55 à F 115	0.08 mm
- F 130 à F 265	0.10 mm
- FF 300 à FF 500	0.125 mm



① Mesure de battement ou faux-ronde du bout d'arbre des moteurs à bride



② Mesure de la concentricité du diamètre d'emboîtement



③ Mesure de la perpendicularité de la face d'appui de la bride par rapport à l'arbre

Moteurs asynchrones monophasés

Informations générales

A4 - Unités et formules simples

A4.1 - ELECTRICITE ET ELECTROMAGNETISME

A

Grandeurs				Unités		Grandeurs et unités d'emploi déconseillé
Nom français	Nom anglais	Symbole	Définition	SI	Non SI, mais admises	conversions
Fréquence	Frequency	f	$f = \frac{1}{T}$	Hz (hertz)		
Période						
Courant électrique (intensité de)	Electric current	I		A (ampère)		
Potentiel électrique	Electric potential	V		V (volt)		
Tension	Voltage	U				
Force électromotrice	Electromotive force	E				
Déphasage	Phase angle	φ	$U = Um \cos \omega t$ $i = im \cos (\omega t - \varphi)$	rad	° degré	
Facteur de puissance	Power factor	$\cos \varphi$				
Réactance	Reactance	X	$Z = Z j^\varphi$	Ω (ohm)		j est défini comme $j^2 = -1$ ω pulsation = $2 \pi \cdot f$
Résistance	Resistance	R	$= R + jX$			
Impédance	Impedance	Z	$ Z = \sqrt{R^2 + X^2}$ $X = L\omega - \frac{1}{C\omega}$			
Inductance propre (self)	Self inductance	L	$L = \frac{\Phi}{I}$	H (henry)		
Capacité	Capacitance	C	$C = \frac{Q}{V}$	F (farad)		μF (microfarad)
Charge électrique, Quantité d'électricité	Quantity of electricity	Q	$Q = \int Idt$	C (coulomb)	A.h 1 A.h = 3600 C	
Résistivité	Resistivity	ρ	$\rho = \frac{R \cdot S}{l}$	$\Omega \cdot m$		Ω / m
Conductance	Conductance	G	$G = \frac{1}{R}$	S (siemens)		$1 / \Omega = 1 S$
Nombre de tours, (spires) de l'enroulement	N° of turns (coil)	N				
Nombre de phases	N° of phases	m				
Nombre de paires de pôles	N° of pairs of poles	p				
Champ magnétique	Magnetic field	H		A/m		
Différence de potentiel magnétique	Magnetic potential difference	Um		A		l'unité AT (ampère tour) est impropre car elle suppose le tour comme unité
Force magnétomotrice	Magnetomotive force	F, Fm	$F = \oint H_s ds$			
Solénation, courant totalisé		H	$H = NI$			
Induction magnétique, Densité de flux magnétique	Magnetic induction Magnetic flux density	B		T (tesla) = Wb/m^2		(gauss) $1 G = 10^{-4} T$
Flux magnétique, Flux d'induction magnétique	Magnetic flux	Φ	$\Phi = \oint f_s Bn ds$	Wb (weber)		(maxwell) $1 \text{ max} = 10^{-8} Wb$
Potentiel vecteur magnétique	Magnetic vector potential	A		Wb/m		
Perméabilité d'un milieu	Permeability	$\mu = \mu_0 \mu_r$	$B = \mu H$	H/m		
Perméabilité du vide	Permeability of vacuum	μ_0	$\mu_0 = 4\pi 10^{-7} H/m$			
Permittivité	Permittivity	$\epsilon = \epsilon_0 \epsilon_r$	$\epsilon_0 = \frac{1}{36 \pi 10^9} F/m$	F/m		

Moteurs asynchrones monophasés

Informations générales

A4.2 - THERMIQUE

Grandeurs				Unités		Grandeurs et unités d'emploi déconseillé
Nom français	Nom anglais	Symbole	Définition	SI	Non SI, mais admises	conversions
Température Thermodynamique	Temperature Thermodynamic	T		K (kelvin)	température Celsius, t , °C $T = t + 273.15$	°C : Degré Celsius t_C : temp. en °C t_F : temp. en °F f température Fahrenheit °F $t = \frac{f - 32}{1,8}$ $t_C = \frac{t_F - 32}{1,8}$
Ecart de température	Temperature rise	ΔT		K	°C	1 °C = 1 K
Densité de flux thermique	Heat flux density	q, φ	$q = \frac{\Phi}{A}$	W/m ²		
Conductivité thermique	Thermal conductivity	λ		W/m.K		
Coefficient de transmission thermique global	Total heat transmission coefficient thermal capacity	K	$\varphi = K (T_{r2} - T_{r1})$	W/m ² .K		
Capacité thermique	Heat capacity	C	$C = \frac{dQ}{dT}$	J/K		
Capacité thermique massique	Specific heat capacity	c	$c = \frac{C}{m}$	J/kg.K		
Energie interne	Internal energy	U		J		

A4.3 - BRUITS ET VIBRATIONS

Grandeurs				Unités		Grandeurs et unités d'emploi déconseillé
Nom français	Nom anglais	Symbole	Définition	SI	Non SI, mais admises	conversions
Niveau de puissance acoustique	Sound power level	L_w	$L_w = 10 \lg (P/P_0)$ ($P_0 = 10^{-12} \text{ W}$)	dB (décibel)		lg logarithme à base 10 lg10 = 1
Niveau de pression acoustique	Sound pressure level	L_p	$L_p = 20 \lg (P/P_0)$ ($P_0 = 2 \times 10^{-5} \text{ Pa}$)	dB		

A4.4 - DIMENSIONS

Grandeurs				Unités		Grandeurs et unités d'emploi déconseillé
Nom français	Nom anglais	Symbole	Définition	SI	Non SI, mais admises	conversions
Angle (angle plan)	Angle (plane angle)	$\alpha, \beta, T, \varphi$		rad	degré : ° minute : ' seconde : ''	180° : π rad ≈ 3.14 rad
Longueur Largeur Hauteur Rayon Longueur curviligne	Length Breadth Height Radius	l b h r s		m (mètre)	micromètre	cm, dm, dam, hm 1 inch = 1" = 25.4 mm 1 foot = 1' = 304.8 mm μm micron μ angström : $\text{\AA} = 0.10 \text{ nm}$
Aire, superficie	Area	A, S		m ²		1 square inch = $6.45 \cdot 10^{-4} \text{ m}^2$
Volume	Volume	V		m ³	litre : l liter : L	galon UK = $4.546 \cdot 10^{-3} \text{ m}^3$ galon US = $3.785 \cdot 10^{-3} \text{ m}^3$

Moteurs asynchrones monophasés

Informations générales

A4.5 - MECANIQUE ET MOUVEMENT

A

Grandeurs				Unités		Grandeurs et unités d'emploi déconseillé
Nom français	Nom anglais	Symbole	Définition	SI	Non SI, mais admises	conversions
Temps	Time	t				
Intervalle de temps, durée					minute : min	
Période (durée d'un cycle)	Period (periodic time)	T		s (seconde)	heure : h jour : d	Les symboles ' et " sont réservés aux angles. minute ne s'écrit pas mn
Vitesse angulaire	Angular velocity	ω	$\omega = \frac{d\varphi}{dt}$	rad/s		
Pulsation	Circular frequency					
Accélération angulaire	Angular acceleration	α	$\alpha = \frac{d\omega}{dt}$	rad/s ²		
Vitesse	Speed	$u, v, w,$	$v = \frac{ds}{dt}$		1 km/h = 0.277778 m/s	
Célérité	Velocity	c		m/s	1 m/min = 0.0166 m/s	
Accélération	Acceleration	a	$a = \frac{dv}{dt}$	m/s ²		
Accélération de la pesanteur	Acceleration of free fall	$g = 9.81 \text{ m/s}^2$ à Paris				
Vitesse de rotation	Revolution per minute	N		s ⁻¹	min ⁻¹	tr/mn, RPM, TM...
Masse	Mass	m		kg (kilogramme)	tonne : t 1 t = 1000 kg	kilo, kgs, KG... 1 pound : 1 lb = 0.4536 kg
Masse volumique	Mass density	ρ	$\rho = \frac{dm}{dV}$	kg/m ³		
Masse linéique	Linear density	ρ_e	$\rho_e = \frac{dm}{dL}$	kg/m		
Masse surfacique	Surface mass	ρ_A	$\rho_A = \frac{dm}{dS}$	kg/m ²		
Quantité de mouvement	Momentum	P	$p = m.v$	kg.m/s		
Moment d'inertie	Moment of inertia	J, I	$I = \sum m.r^2$	kg.m ²		$J = \frac{MD^2}{4}$ kg.m ² livre pied carré = 1 lb.ft ² = 42.1 x 10 ⁻³ kg.m ²
Force	Force	F		N (newton)		kgf = kgp = 9.81 N
Poids	Weight	G	$G = m.g$			pound force = lbf = 4.448 N
Moment d'une force	Moment of force, Torque	M, T	$M = Fr$	N.m		mdaN, mkg, m.N 1 mkg = 9.81 N.m 1 ft.lbf = 1.356 N.m 1 in.lbf = 0.113 N.m
Pression	Pressure	p	$p = \frac{F}{S} = \frac{F}{A}$	Pa (pascal)	bar 1 bar = 10 ⁵ Pa	1 kgf/cm ² = 0.981 bar 1 psi = 6894 N/m ² = 6894 Pa 1 psi = 0.06894 bar 1 atm = 1.013 x 10 ⁵ Pa
Contrainte normale	Normal stress	σ		Pa		kg/mm ² , 1 daN/mm ² = 10 MPa
Contrainte tangentielle, Cission	Shear stress	τ		Pa on utilise le MPa = 10 ⁶ Pa		psi = pound per square inch 1 psi = 6894 Pa
Facteur de frottement	Friction coefficient	μ				improprement = coefficient de frottement f
Travail	Work	W	$W = F.l$			1 N.m = 1 W.s = 1 J
Energie	Energy	E			Wh = 3600 J (wattheure)	1 kJ = 9.81 J
Energie potentielle	Potential energy	E_p		J (joule)		(calorie) 1 cal = 4.18 J
Energie cinétique	Kinetic energy	E_k				1 Btu = 1055 J
Quantité de chaleur	Quantity of heat	Q				(British thermal unit)
Puissance	Power	P	$P = \frac{W}{t}$	W (watt)		1 ch = 736 W 1 HP = 746 W
Débit volumique	Volumetric flow	q_v	$q_v = \frac{dV}{dt}$	m ³ /s		
Rendement	Efficiency	η		< 1		%
Viscosité dynamique	Dynamic viscosity	η, μ		Pa.s		poise, 1 P = 0.1 Pa.s
Viscosité cinématique	Kinematic viscosity	ν	$\nu = \frac{\eta}{\rho}$	m ² /s		stokes, 1 St = 10 ⁻⁴ m ² /s

Moteurs asynchrones monophasés

Informations générales

A5 - Conversions d'unités

Unités	MKSA (système international SI)	AGMA (système US)
Longueur	1 m = 3.2808 ft 1 mm = 0.03937 in	1 ft = 0.3048 m 1 in = 25.4 mm
Masse	1 kg = 2.2046 lb	1 lb = 0.4536 kg
Couple ou moment	1 Nm = 0.7376 lb.ft 1 N.m = 141.6 oz.in	1 lb.ft = 1.356 N.m 1 oz.in = 0.00706 N.m
Force	1 N = 0.2248 lb	1 lb = 4.448 N
Moment d'inertie	1 kg.m ² = 23.73 lb.ft ²	1 lb.ft ² = 0.04214 kg.m ²
Puissance	1 kW = 1.341 HP	1 HP = 0.746 kW
Pression	1 kPa = 0.14505 psi	1 psi = 6.894 kPa
Flux magnétique	1 T = 1 Wb / m ² = 6.45210 ⁴ line / in ²	1 line / in ² = 1.55010 ⁻⁵ Wb / m ²
Pertes magnétiques	1 W / kg = 0.4536 W / lb	1 W / lb = 2.204 W / kg

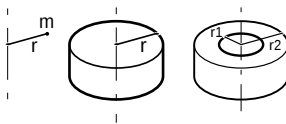
Multiples et sous-multiples		
Facteur par lequel l'unité est multipliée	Préfixe à placer avant le nom de l'unité	Symbole à placer avant celui de l'unité
10 ¹⁸ ou 1 000 000 000 000 000 000	exa	E
10 ¹⁵ ou 1 000 000 000 000 000	peta	P
10 ¹² ou 1 000 000 000 000	téra	T
10 ⁹ ou 1 000 000 000	giga	G
10 ⁶ ou 1 000 000	méga	M
10 ³ ou 1 000	kilo	k
10 ² ou 100	hecto	h
10 ¹ ou 10	déca	da
10 ⁻¹ ou 0,1	déci	d
10 ⁻² ou 0,01	centi	c
10 ⁻³ ou 0,001	milli	m
10 ⁻⁶ ou 0,000 001	micro	μ
10 ⁻⁹ ou 0,000 000 001	nano	n
10 ⁻¹² ou 0,000 000 000 001	pico	p
10 ⁻¹⁵ ou 0,000 000 000 000 001	femto	f
10 ⁻¹⁸ ou 0,000 000 000 000 000 001	atto	a

Moteurs asynchrones monophasés

Informations générales

A6 - Formules simples utilisées en électrotechnique

A6.1 - FORMULAIRE MECANIQUE

Titres	Formules	Unités	Définitions / Commentaires
Force	$F = m \cdot \gamma$	F en N m en kg γ en m/s^2	Une force F est le produit d'une masse m par une accélération γ
Poids	$G = m \cdot g$	G en N m en kg $g = 9.81 m/s^2$	
Moment	$M = F \cdot r$	M en Nm F en N r en m	Le moment M d'une force par rapport à un axe est le produit de cette force par la distance r du point d'application de F par rapport à l'axe.
Puissance - En rotation - En linéaire	$P = M \cdot \omega$ $P = F \cdot V$	P en W M en Nm ω en rad/s P en W F en N V en m/s	La puissance P est la quantité de travail fournie par unité de temps $\omega = 2\pi N/60$ avec N vitesse de rotation en min^{-1} V = vitesse linéaire de déplacement
Temps d'accélération	$t = J \cdot \frac{\omega}{M_a}$	t en s J en $kg.m^2$ ω en rad/s M_a en Nm	J moment d'inertie du système M_a moment d'accélération Nota : Tous les calculs se rapportent à une seule vitesse de rotation ω . Les inerties à la vitesse ω' sont ramenées à la vitesse ω par la relation : $J_{\omega} = J_{\omega'} \cdot \left(\frac{\omega'}{\omega}\right)^2$
Moment d'inertie Masse ponctuelle Cylindre plein autour de son axe Cylindre creux autour de son axe	$J = m \cdot r^2$ $J = m \cdot \frac{r^2}{2}$ $J = m \cdot \frac{r_1^2 + r_2^2}{2}$	J en $kg.m^2$ m en kg r en m	
Inertie d'une masse mouvement linéaire	$J = m \cdot \left(\frac{V}{\omega}\right)^2$	J en $kg.m^2$ m en kg v en m/s ω en rad/s	Moment d'inertie d'une masse en mouvement linéaire ramené à un mouvement de rotation.

Moteurs asynchrones monophasés

Informations générales

A6.2 - FORMULAIRE ELECTRIQUE

A

Titres	Formules	Unités	Définitions / Commentaires
Moment d'accélération (couple)	$M_a = \frac{M_D + 2 M_A + 2 M_M + M_N}{6} - M_r$ Formule générale : $M_a = \frac{1}{N_N} \int_0^{N_N} (M_{mot} - M_r) dN$	Nm	Le couple d'accélération M_a est la différence entre le couple moteur (estimation), et le couple résistant M_r (M_D, M_A, M_M, M_N , voir courbe ci-dessous) N = vitesse instantanée N_N = vitesse nominale
Puissance exigée par la machine	$P = \frac{M \cdot \omega}{\eta_A}$	P en W M en Nm ω en rad/s η_A sans unité	η_A exprime le rendement des mécanismes de la machine entraînée. M moment exigé par la machine entraînée.
Puissance active absorbée par le moteur	$P = U \cdot I \cdot \cos \varphi$	P en W U en V I en A	φ déphasage courant / tension. U tension entre phases. I courant de ligne.
Puissance réactive absorbée par le moteur	$Q = U \cdot I \cdot \sin \varphi$	Q en VAR	
Puissance apparente	$S = U \cdot I$ $S = \sqrt{P^2 + Q^2}$	S en VA	
Puissance fournie par le moteur	$P = U \cdot I \cdot \cos \varphi \cdot \eta$		η exprime le rendement du moteur au point de fonctionnement considéré.
Glissement	$g = \frac{N_S - N}{N_S}$		Le glissement est l'écart relatif de la vitesse réelle N à la vitesse de synchronisme N_S .
Vitesse de synchronisme	$N_S = \frac{120 \cdot f}{p}$	N_S en min^{-1} f en Hz	p = nombre de pôles. f = fréquence du réseau.

Grandeurs	Symboles	Unités	Courbe de moment et d'intensité en fonction de la vitesse
Courant de démarrage Courant nominal Courant à vide	I_D I_N I_O	A	Le graphique illustre la relation entre la vitesse (N) et les caractéristiques électriques d'un moteur. L'axe vertical est partagé : la partie supérieure mesure l'intensité (I) et la partie inférieure mesure le moment (M). L'axe horizontal mesure la vitesse (N), avec des points clés marqués : N_N (vitesse nominale) et N_S (vitesse de synchronisme). La courbe d'intensité (noire) décroît de I_D à I_O. La courbe de moment (bleue) augmente de M_D jusqu'à un maximum M_M avant de décroître vers 0. Les points de fonctionnement sont notés : (I_D, M_D) au démarrage, (I_N, M_N) à la vitesse nominale, et $(I_O, 0)$ à la vitesse de synchronisme.
Couple de démarrage Couple d'accrochage	M_D M_A	Nm	
Couple maximal ou de décrochage	M_M		
Couple nominal	M_N		
Vitesse nominale Vitesse de synchronisme	N_N N_S	min^{-1}	

Moteurs asynchrones monophasés

Environnement

B1 - Définition des indices de protection (IP)

Indices de protection des enveloppes des matériels électriques

Selon norme CEI 34-5 - EN 60034-5 (IP) - EN 50102 (IK)

Les moteurs LS sont en configuration standard IP 55 / IK 07

1 ^{er} chiffre : protection contre les corps solides			2 ^e chiffre : protection contre les liquides			protection mécanique		
IP	Tests	Définition	IP	Tests	Définition	IK	Tests	Définition
0		Pas de protection	0		Pas de protection	00		Pas de protection
1		Protégé contre les corps solides supérieurs à 50 mm (exemple : contacts involontaires de la main)	1		Protégé contre les chutes verticales de gouttes d'eau (condensation)	01		Energie de choc : 0.15 J
2		Protégé contre les corps solides supérieurs à 12 mm (exemple : doigt de la main)	2		Protégé contre les chutes de gouttes d'eau jusqu'à 15° de la verticale	02		Energie de choc : 0.20 J
3		Protégé contre les corps solides supérieurs à 2.5 mm (exemples : outils, fils)	3		Protégé contre l'eau en pluie jusqu'à 60° de la verticale	03		Energie de choc : 0.37 J
4		Protégé contre les corps solides supérieurs à 1 mm (exemples : outils fin, petits fils)	4		Protégé contre les projections d'eau de toutes directions	04		Energie de choc : 0.50 J
5		Protégé contre les poussières (pas de dépôt nuisible)	5		Protégé contre les jets d'eau de toutes directions à la lance	05		Energie de choc : 0.70 J
			6		Protégé contre les projections d'eau assimilables aux paquets de mer	06		Energie de choc : 1 J
			7		Protégé contre les effets de l'immersion entre 0.15 et 1 m	07		Energie de choc : 2 J
			8		Protégé contre les effets prolongés de l'immersion sous pression	08		Energie de choc : 5 J
						09		Energie de choc : 10 J
						10		Energie de choc : 20 J

Exemple :

Cas d'une machine IP 55

IP : Indice de protection

- 5** : Machine protégée contre la poussière et contre les contacts accidentels.
Sanction de l'essai : **pas d'entrée de poussière** en quantité nuisible, aucun contact direct avec des pièces en rotation. L'essai aura une durée de 2 heures (sanction de l'essai : pas d'entrée de talc pouvant nuire au bon fonctionnement de la machine).
- 5** : Machine protégée contre les projections d'eau dans toutes les directions provenant d'une lance de débit 12.5l/min sous 0.3 bar à une distance de 3 m de la machine. L'essai aura une durée de 3 minutes (sanction de l'essai : **pas d'effet nuisible de l'eau projetée sur la machine**).

Moteurs asynchrones monophasés

Environnement

B2 - Contraintes liées à l'environnement

B2.1 - CONDITIONS NORMALES D'UTILISATION

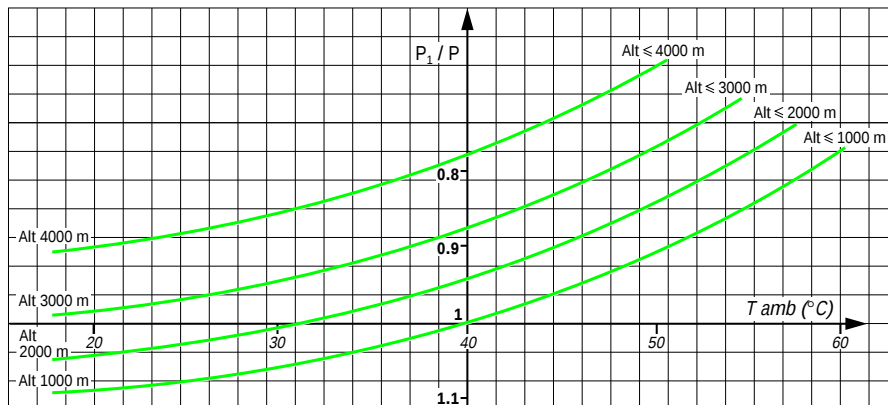
a / Selon la norme CEI 34-1, les moteurs peuvent fonctionner dans les conditions normales suivantes :

- température ambiante comprise entre - 16 et + 40 °C,
- altitude inférieure à 1 000 m,
- pression atmosphérique : 1 050 hPa (mbar) = (750 mm Hg)

b / **Facteur de correction de puissance :**
Pour des conditions d'emploi différentes, on appliquera le coefficient de correction de la puissance indiquée sur l'abaque ci-contre **en conservant la réserve thermique**, en fonction de l'altitude et de la température ambiante du lieu de fonctionnement.

La correction dans le sens de l'augmentation de la puissance utile ne pourra se faire qu'après contrôle de l'aptitude du moteur à démarrer sa charge.

▼ Table des coefficients de correction.



B2.2 - CONDITIONS NORMALES DE STOCKAGE

Il s'effectue à une température ambiante comprise entre - 16° et + 40°C et à une humidité relative inférieure à 90%.

Pour le remise en route, voir notice de mise en service.

B2.3 - HUMIDITE RELATIVE ET ABSOLUE

Mesure de l'humidité :

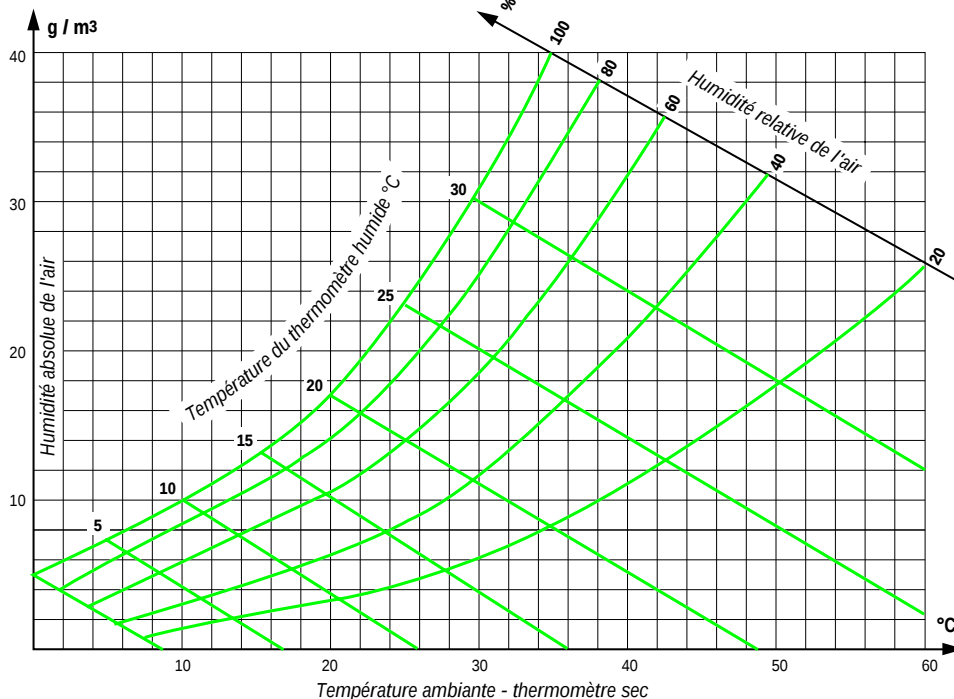
La mesure de l'humidité est faite habituellement à l'aide d'un hygromètre composé de deux thermomètres précis et ventilés, l'un étant sec, l'autre humide.

L'humidité absolue, fonction de la lecture des deux thermomètres, est déterminée à partir de la figure ci-contre, qui permet également de déterminer l'humidité relative.

Il est important de fournir un débit d'air suffisant pour atteindre des lectures stables et de lire soigneusement les thermomètres afin d'éviter des erreurs excessives dans la détermination de l'humidité.

Dans la construction des moteurs aluminium, le choix des matières des différents composants en contact a été réalisé pour minimiser leur détérioration par effet galvanique ; les couples de métaux en présence, (fonte-acier ; fonte-aluminium ; acier-aluminium ; acier-étain) ne présentent pas de potentiels suffisants à la détérioration.

Dans les climats tempérés, l'humidité relative est comprise entre 50 et 70 %. Pour les valeurs d'ambiances particulières, se reporter au tableau de la page suivante qui fait la relation entre l'humidité relative et les niveaux d'imprégnation. ▼



B2.4 - TROUS D'EVACUATION

Pour l'élimination des condensats lors du refroidissement des machines, des trous d'évacuation ont été placés au point bas des enveloppes, selon leur position de fonctionnement (IM...).

L'obturation des trous peut être réalisée de différentes façons :

- en standard : avec bouchons plastiques,

- sur demande spécifique : avec vis, siphon ou aérateur plastique.

L'ouverture périodique des trous doit faire partie des procédures de maintenance.

Dans des conditions très particulières, il est conseillé de laisser ouverts en permanence les trous d'évacuation (fonctionnement en ambiance condensante).

B2.5 - TOILES PARAPLUIE

Pour les machines fonctionnant à l'extérieur en position bout d'arbre vers le bas, il est conseillé de protéger les machines des chutes d'eau et des poussières par une toile parapluie. Le montage n'étant pas systématique, la commande devra préciser cette variante de construction.

L'encombrement est indiqué dans les tableaux de dimensions.

Moteurs asynchrones monophasés

Environnement

B3 - Imprégnation et protection renforcée

Les moteurs LS sont en configuration standard T

B

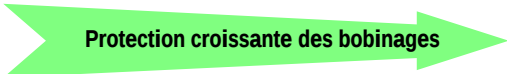
B3.1 - PRESSION ATMOSPHERIQUE NORMALE (750 mm Hg)

Le tableau de sélection ci-dessous permet de choisir le mode de construction le mieux adapté à des fonctionnements dans des ambiances dont la température et l'humidité relative (voir une méthode de détermination de l'humidité relative ou absolue, page précédente) varient dans de larges proportions.

Les symboles utilisés recouvrent des associations de composants, de matériaux, des modes d'imprégnation, et des finitions (verniss ou peinture).

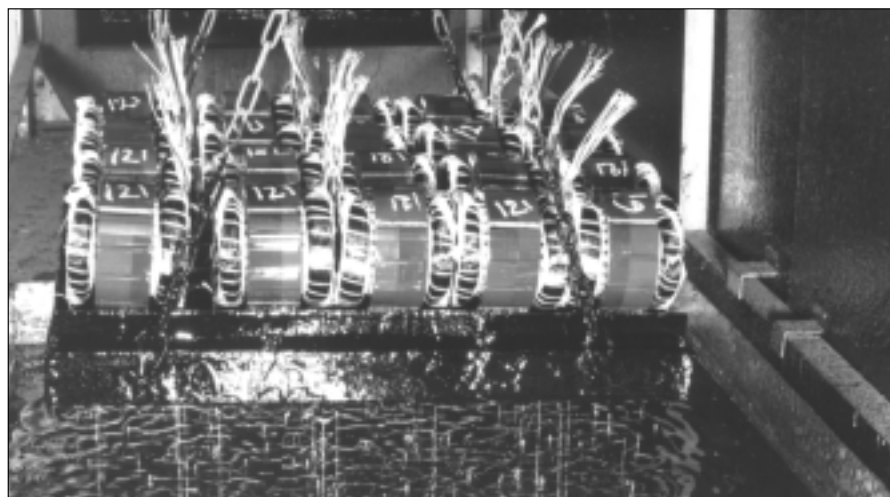
La protection du bobinage est généralement décrite sous le terme "tropicalisation".

Pour des ambiances à humidité condensante, nous préconisons l'utilisation du réchauffage des enroulements (voir § B4.1).

	Hauteur d'axe 56 à 132			
Humidité relative	HR < 90 %	HR de 90 à 98 %*	HR > 98 %*	Influence sur la construction
Température ambiante				
- 16 à + 40 °C	T Standard ou T0	TR Standard ou TR0	TC Standard ou TC0	 Déclassement croissant
- 16 à + 65 °C	T2	TR2	TC2	
Repère plaqué	T	TR	TC	
Influence sur la construction	 Protection croissante des bobinages			

* atmosphère non condensante

Imprégnation standard



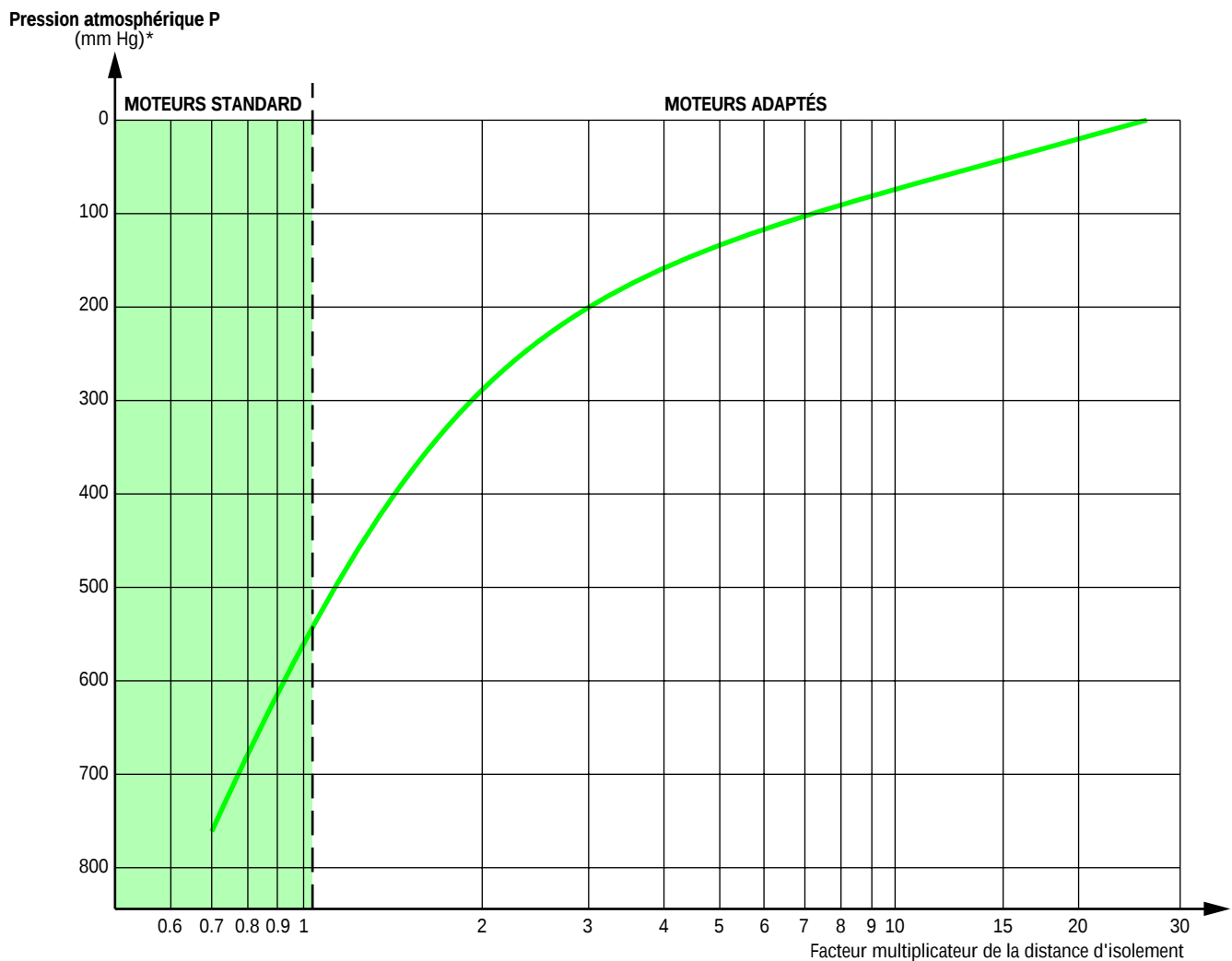
Moteurs asynchrones monophasés

Environnement

B3.2 - INFLUENCE DE LA PRESSION ATMOSPHERIQUE

Plus la pression atmosphérique diminue, plus les particules d'air se raréfient et plus le milieu ambiant devient conducteur.

La courbe ci-dessous montre, en fonction de la pression atmosphérique, l'augmentation nécessaire de la distance d'isolement.



* 1 mm Hg = 1,333 mbar = $1,333 \times 10^2$ Pa

Solutions pour des applications permanentes : offres sur cahier des charges

- $P > 550$ mm Hg : Imprégnation standard selon tableau précédent - Déclassement éventuel ou ventilation forcée.
- $P > 200$ mm Hg : Enrobage des enroulements - Sorties par câbles jusqu'à une zone à $P \sim 750$ mm Hg - Déclassement pour tenir compte d'une ventilation insuffisante - Ventilation forcée.
- $P < 200$ mm Hg : Construction spéciale sur cahier des charges.

Dans tous les cas, ces problèmes doivent être résolus à partir d'une offre particulière établie à partir d'un cahier des charges.

Moteurs asynchrones monophasés

Environnement

B4 - Réchauffage

B4.1 - RECHAUFFAGE PAR RESISTANCES ADDITIONNELLES

Des conditions climatiques sévères, par exemple $T_{amb} < -40\text{ °C}$, $HR > 95\%$..., peuvent conduire à l'utilisation de résistances de réchauffage (frettées autour d'un ou des deux chignons de bobinage) permettant de maintenir la température moyenne du moteur, autorisant un démarrage sans problème, et / ou d'éliminer les problèmes dus aux condensations (perte d'isolement des machines).

Les fils d'alimentation des résistances sont ramenés à un domino placé dans la boîte à bornes du moteur. Les résistances doivent être mises hors-circuit pendant le fonctionnement du moteur.

Type de moteur	Polarité	Puissance : P (W)
LS 100 à LS 132	2 - 4	25

Les résistances de réchauffage sont alimentées en 200/240V, monophasé, 50 ou 60 Hz.

B

Moteurs asynchrones monophasés

Environnement

B5 - Peinture

Les moteurs LS sont conformes à la prescription Système Ia

Les moteurs LEROY-SOMER sont protégés contre les agressions de l'environnement. Des préparations adaptées à chaque support permettent de rendre la protection homogène.

Préparation des supports

SUPPORTS	PIECES	TRAITEMENT DES SUPPORTS
Fonte	Paliers	Grenaillage + Couche primaire d'attente
Acier	Accessoires	Phosphatation + Couche primaire d'attente
	Boîtes à bornes - Capots	Cataphorèse ou poudre Epoxy
Alliage d'aluminium	Carters - Boîtes à bornes - Paliers	Grenaillage
Polymère	Capots - Boîtes à bornes	Néant, mais absence de corps gras, d'agents de démoulage, de poussière incompatible avec la mise en peinture.

Définition des ambiances

Une ambiance est dite CORROSIVE lorsque l'attaque des composants est faite par l'oxygène. Elle est dite AGRESSIVE lorsque l'attaque des composants est faite par des bases, des acides ou des sels.

Mise en peinture - Les systèmes

PRODUITS	AMBIANCE	SYSTEME	APPLICATIONS	TENUE AU BROUILLARD SALIN selon norme NFX 41002
standard h.a. 56 à 90 mm	Peu et non agressive	I	1 couche finition nitrosynthétique 15/20 µm	70 heures
standard h.a. 110 à 132 mm	Peu et non agressive (int., rural, indust.).	Ia	1 couche finition polyuréthane 25/30 µm	72 heures
option	Moyennement corrosive : humide et extérieur (climat tempéré).	IIa	1 couche apprêt époxy 35/40 µm 1 couche finition polyuréthane 25/30 µm	150 heures
option	Corrosive : bord de mer, très humide (climat tropical).	IIIa	1 couche apprêt époxy avant montage à l'intérieur et extérieur des pièces fonte 35/40 µm 1 couche intermédiaire époxy 35/40 µm 1 couche finition polyuréthane 25/30 µm	300 heures
option	Système de peinture pour l'eau et l'environnement non au contact de produits chlorés ou soufrés.	IIIe	1 couche apprêt époxy 50/60 µm 1 couche intermédiaire époxy 50/60 µm 1 couche finition époxy 35/40 µm	500 heures

Les systèmes I et Ia s'appliquent au groupement de climats modérés et le système IIa au groupement de climats généraux, au titre de la norme NFC 20000 (ou CEI 721.2.1). Exposition au brouillard salin selon la norme NFX 41002 (5% de NaCl à 6 < pH < 7,5 à 35° et 1 bar).

Référence de couleur de la peinture standard LEROY-SOMER :

RAL 6000

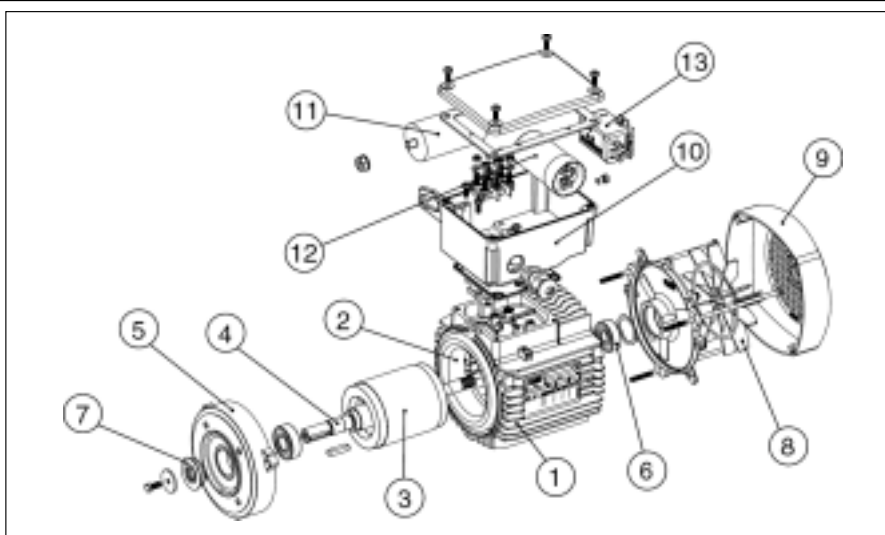
Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C1 - Pièces constitutives

Descriptif des moteurs monophasés standard LS

Désignations	Matières	Commentaires
1 Carter à ailettes	Alliage d'aluminium	- avec pattes monobloc ou vissées, ou sans pattes - fonderie sous pression pour hauteur d'axe ≤ 132 • 4 ou 6 trous de fixation pour les carter à pattes • anneaux de levage, option en 132 et 112 - borne de masse en option
2 Stator	Tôle magnétique isolée à faible taux de carbone Cuivre électrolytique	- le faible taux de carbone garantit dans le temps la stabilité des caractéristiques - tôles assemblées - encoches semi-fermées - système d'isolation classe F
3 Rotor	Tôle magnétique isolée à faible taux de carbone Aluminium ou alliage d'aluminium	- encoches inclinées - cage rotorique coulée sous pression en aluminium (ou alliages pour applications particulières) - montage fretté à chaud sur l'arbre - rotor équilibré dynamiquement (1/2 clavette)
4 Arbre	Acier	- pour hauteur d'axe < 132 : • trou de centre équipé d'une vis et d'une rondelle de bout d'arbre • clavette d'entraînement à bouts ronds, prisonnière
5 Flasques paliers	Alliage d'aluminium	- LS 56 à 90
	Fonte	- LS 71 - LS 80 - 90 avant (avant et arrière en option) - LS 100 à 132 avant et arrière
6 Roulements et graissage		- roulements à billes - graissés à vie jusqu'au 132 inclus - roulements arrière préchargés
7 Chicane Joints d'étanchéité	Technopolymère ou acier Caoutchouc de synthèse	- joint ou déflecteur à l'avant pour tous les moteurs à bride - joint, déflecteur ou chicane pour moteur à pattes
8 Ventilateur	Matériau composite	- 2 sens de rotation : pales droites
9 Capot de ventilation	Matériau composite ou tôle d'acier	- équipé, sur demande, d'une tôle parapluie pour les fonctionnements en position verticale, bout d'arbre dirigé vers le bas
10 Boîte à bornes	Alliage d'aluminium	- IP 55 - à l'opposé des pattes - équipée d'une planchette à bornes acier en standard - boîte à bornes livrée équipée de presse-étoupe (sans presse-étoupe en option) - 1 borne de masse dans toutes les boîtes à bornes
11 Condensateur permanent		- extérieur à boîte à bornes (intérieur en option)
12 Condensateur de démarrage		- intérieur à boîte à bornes
13 Relais de tension		- bi-fréquence 50/60 Hz

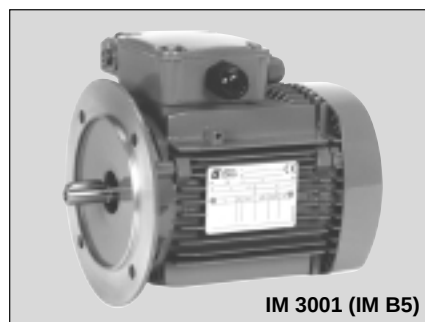
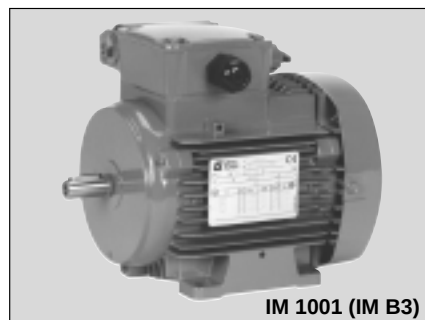


Moteurs asynchrones monophasés

Construction

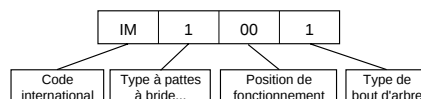
C2 - Formes de construction et positions de fonctionnement

C2.1 - FORMES DE CONSTRUCTION



Les différentes formes de construction des machines sont définies par la norme CEI 34-7. On trouvera ci-après un extrait permettant d'établir une correspondance entre les appellations normalisées courantes.

Construction du code



Code I	Code II
IM B 3	IM 1001
IM V 5	IM 1011
IM V 6	IM 1031
IM B 6	IM 1051
IM B 7	IM 1061
IM B 8	IM 1071
IM B 20	IM 1101
IM B 15	IM 1201
IM B 35	IM 2001
IM V 15	IM 2011
IM V 36	IM 2031
IM B 34	IM 2101
IM B 5	IM 3001
IM V 1	IM 3011
IM V 21	IM 3051
IM V 3	IM 3031
IM V 4	IM 3211
IM V 2	IM 3231
IM B 14	IM 3601
IM V 18	IM 3611
IM V 19	IM 3631
IM B 10	IM 4001
IM V 10	IM 4011
IM V 14	IM 4031
IM V 16	IM 4131
IM B 9	IM 9101
IM V 8	IM 9111
IM V 9	IM 9131
IM B 30	IM 9201
IM V 30	IM 9211
IM V 31	IM 9231

Les codes I et II peuvent être utilisés indifféremment. Il faut cependant noter que la liste des codes ci-dessus n'est pas exhaustive et qu'il faut se reporter à la norme CEI 34-7 pour les autres cas d'application. Nous avons représenté à la page suivante les cas les plus fréquemment rencontrés avec une figure et l'explication du symbole normalisé.

Possibilités de montage en fonction de la hauteur d'axe

Certaines positions de fonctionnement sont interdites en moteur de série.

Choisissez dans le tableau ci-dessous les configurations possibles pour l'implantation de la machine.

En cas de difficulté, nous consulter.

Hauteur d'axe	Position de montage											
	IM 1001	IM 1051	IM 1061	IM 1071	IM 1011	IM 1031	IM 3001	IM 3011	IM 3031	IM 2001	IM 2011	IM 2031
56 à 132	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

● : positions possibles.

Moteurs asynchrones monophasés

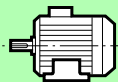
Construction

C2.2 - MODES DE FIXATION ET POSITIONS (selon Norme EN 60034-7)

Moteurs à pattes de fixation

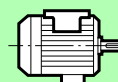
IM 1001 (IM B3)

- Arbre horizontal
- Pattes au sol



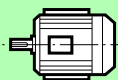
IM 1071 (IM B8)

- Arbre horizontal
- Pattes en haut



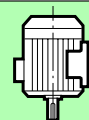
IM 1051 (IM B6)

- Arbre horizontal
- Pattes au mur à gauche
vue du bout d'arbre



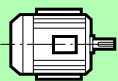
IM 1011 (IM V5)

- Arbre vertical vers le bas
- Pattes au mur



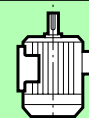
IM 1061 (IM B7)

- Arbre horizontal
- Pattes au mur à droite
vue du bout d'arbre



IM 1031 (IM V6)

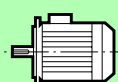
- Arbre vertical vers le haut
- Pattes au mur



Moteurs à bride (FF) de fixation à trous lisses

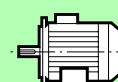
IM 3001 (IM B5)

- Arbre horizontal



IM 2001 (IM B35)

- Arbre horizontal
- Pattes au sol



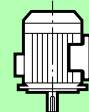
IM 3011 (IM V1)

- Arbre vertical en bas



IM 2011 (IM V15)

- Arbre vertical en bas
- Pattes au mur



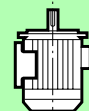
IM 3031 (IM V3)

- Arbre vertical en haut



IM 2031 (IM V36)

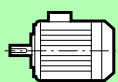
- Arbre vertical en haut
- Pattes au mur



Moteurs à bride (FT) de fixation à trous taraudés

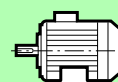
IM 3601 (IM B14)

- Arbre horizontal



IM 2101 (IM B34)

- Arbre horizontal
- Pattes au sol



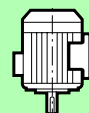
IM 3611 (IM V18)

- Arbre vertical en bas



IM 2111 (IM V58)

- Arbre vertical en bas
- Pattes au mur



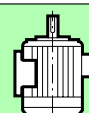
IM 3631 (IM V19)

- Arbre vertical en haut



IM 2131 (IM V69)

- Arbre vertical en haut
- Pattes au mur

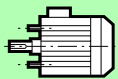


Moteurs sans palier avant

Attention : la protection (IP) plaquée des moteurs IM B9 et IM B15 est assurée lors du montage du moteur par le client.

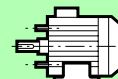
IM 9101 (IM B9)

- A tiges filetées
de fixation
- Arbre horizontal



IM 1201 (IM B15)

- A pattes de fixation
et tiges filetées
- Arbre horizontal



Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C3 - Roulements et graissage

C3.1 - DETERMINATION DES ROUEMENTS ET DUREE DE VIE

Rappel - Définitions

Charges de base

- Charge statique de base C_0 :

c'est la charge pour laquelle la déformation permanente au contact d'un des chemins de roulement et de l'élément roulant le plus chargé atteint 0.01 % du diamètre de cet élément roulant.

- Charge dynamique de base C :

c'est la charge (constante en intensité et direction) pour laquelle la durée de vie nominale du roulement considéré atteint 1 million de tours.

La charge statique de base C_0 et dynamique de base C sont obtenues pour chaque roulement suivant la méthode ISO 281.

Durée de vie

On appelle durée de vie d'un roulement le nombre de tours (ou le nombre d'heures de fonctionnement à vitesse constante) que celui-ci peut effectuer avant l'apparition des premiers signes de fatigue (écaillage) sur une bague ou élément roulant.

- Durée de vie nominale L_{10h}

Conformément aux recommandations de l'ISO, la durée de vie nominale est la durée atteinte ou dépassée par 90 % des roulements apparemment identiques fonctionnant dans les conditions indiquées par le constructeur.

Nota : La majorité des roulements ont une durée supérieure à la durée nominale ; la durée moyenne atteinte ou dépassée par 50 % des roulements est environ 5 fois la durée nominale.

Détermination de la durée de vie nominale

Cas de charge et vitesse de rotation constante

La durée de vie nominale d'un roulement exprimée en heures de fonctionnement L_{10h} , la charge dynamique de base C exprimée en daN et les charges appliquées (charges radiale F_r et axiale F_a) sont liées par la relation :

$$L_{10h} = \frac{1000\ 000}{60 \cdot N} \cdot \left(\frac{C}{P}\right)^p$$

où N = vitesse de rotation (min^{-1})

P ($P = X F_r + Y F_a$) : charge dynamique équivalente (F_r , F_a , P en daN)

p : exposant qui est fonction du contact entre pistes et éléments roulants

$p = 3$ pour les roulements à billes

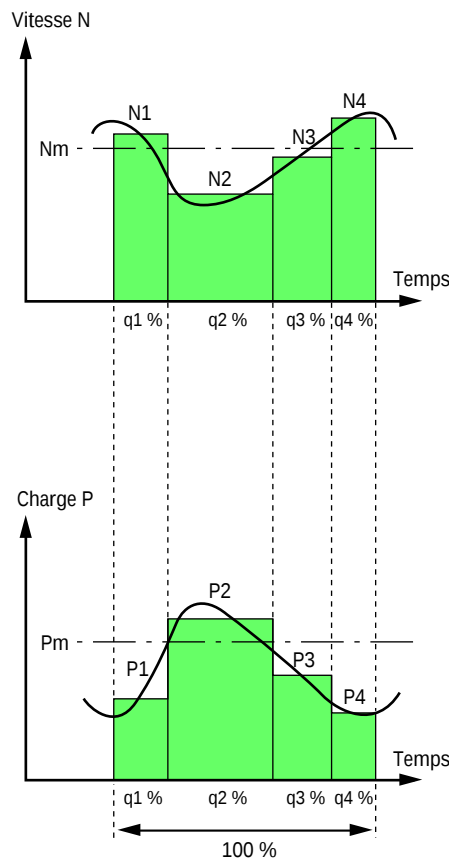
$p = 10/3$ pour les roulements à rouleaux

Les formules permettant le calcul de la charge dynamique équivalente (valeurs des coefficients X et Y) pour les différents types de roulements peuvent être obtenues auprès des différents constructeurs de roulements.

Cas de charge et vitesse de rotation variable

Pour les paliers dont la charge et la vitesse varient périodiquement la durée de vie nominale est donnée par la relation :

$$L_{10h} = \frac{1000\ 000}{60 \cdot N_m} \cdot \left(\frac{C}{P_m}\right)^p$$



N_m : vitesse moyenne de rotation

$$N_m = N_1 \cdot \frac{q_1}{100} + N_2 \cdot \frac{q_2}{100} + \dots (\text{min}^{-1})$$

P_m : charge dynamique équivalente moyenne

$$P_m = \sqrt[p]{P_1^p \cdot \left(\frac{N_1}{N_m}\right)^{\frac{q_1}{100}} + P_2^p \cdot \left(\frac{N_2}{N_m}\right)^{\frac{q_2}{100}} + \dots (\text{daN})}$$

avec $q_1, q_2, \dots$ en %

La durée de vie nominale L_{10h} s'entend pour des roulements en acier à roulements et des conditions de service normales (présence d'un film lubrifiant, absence de pollution, montage correct, etc.).

Toutes les situations et données qui diffèrent de ces conditions conduisent à une réduction ou une prolongation de la durée par rapport à la durée de vie nominale.

Durée de vie nominale corrigée

Les recommandations ISO (DIN ISO 281) permettent d'intégrer, dans le calcul de durée, des améliorations des aciers à roulements, des procédés de fabrication ainsi que l'effet des conditions de fonctionnement.

Dans ces conditions la durée de vie théorique avant fatigue L_{nah} se calcule à l'aide de la formule :

$$L_{nah} = a_1 a_2 a_3 L_{10h}$$

avec :

a_1 : facteur de probabilité de défaillance.

a_2 : facteur permettant de tenir compte des qualités de la matière et de son traitement thermique.

a_3 : facteur permettant de tenir compte des conditions de fonctionnement (qualité du lubrifiant, température, vitesse de rotation...).

Dans des conditions normales d'utilisation pour les moteurs série LS, la durée de vie nominale corrigée, calculée avec un facteur de probabilité de défaillance $a_1 = 1$ (L_{10ah}), est supérieure à la durée L_{10h} .

Moteurs asynchrones monophasés

Construction

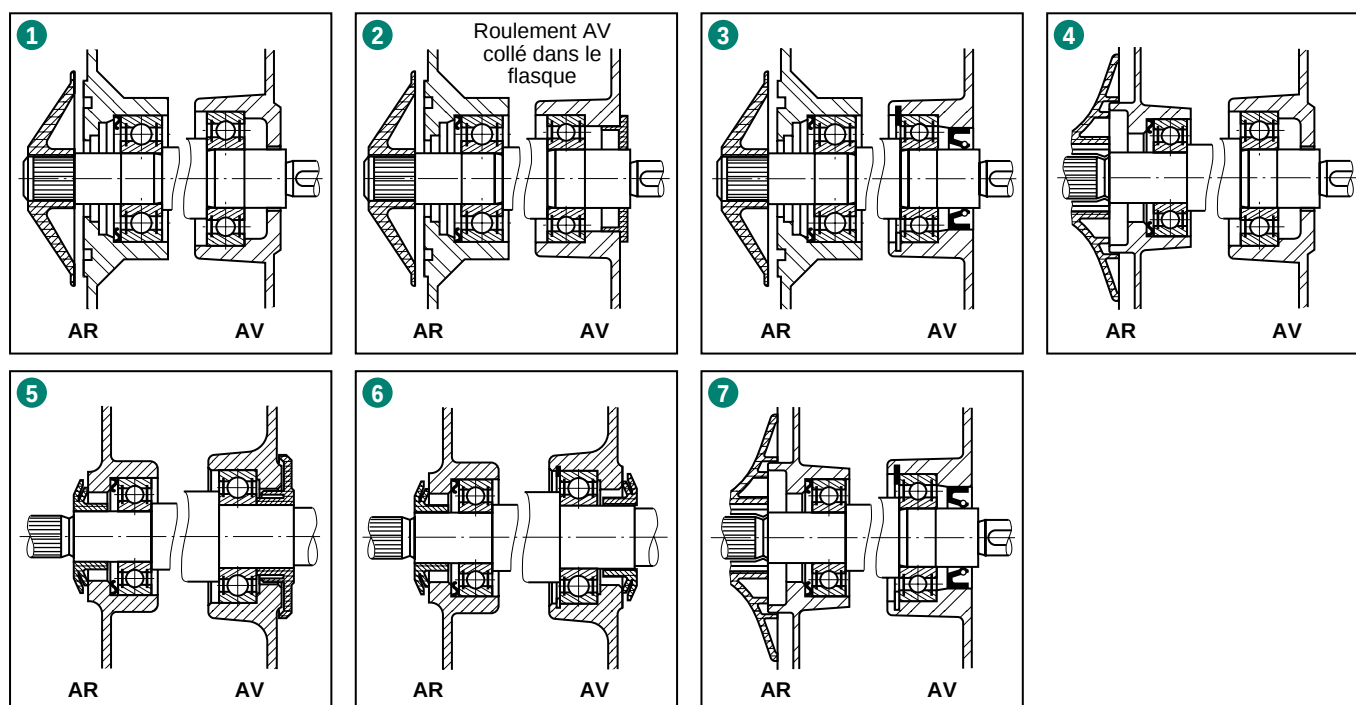
C3.2 - TYPE ET PRINCIPE DE MONTAGE STANDARD DES ROULEMENTS

		Arbre horizontal	Arbre vertical	
			B.A en bas	B.A en haut
Moteurs à pattes de fixation	Forme de construction	B3 / B6 / B7 / B8	V5	V6
	en montage standard	Le roulement AV est : - en butée AV pour HA ≤ 132	Le roulement AV est : - en butée AV pour HA ≤ 132	Le roulement AV est : - bloqué pour HA ≥ 100
	sur demande	Roulement AV bloqué	Roulement AV bloqué	
Moteurs à bride de fixation (ou pattes et bride)	Forme de construction	B5 / B35 / B14 / B34	V1 / V15 / V18 / V58	V3 / V36 / V19 / V69
	en montage standard	Le roulement AV est bloqué	Le roulement AV est bloqué	Le roulement AV est bloqué

Important : Lors de la commande, bien préciser les modes de fixation et positions (voir chapitre C1).

Moteur		Polarité	Montage standard			
Hauteur d'axe	Appellation LEROY-SOMER		Roulement arrière (N.D.E)	Roulement avant (D.E)	Référence schémas de montage	
					Moteurs à pattes de fixation	Moteurs à bride (ou pattes et bride) de fixation
56	LS 56	2 ; 4	6201 2RS C3	6201 ZZ C3	❶	❸
63	LS 63	2 ; 4	6201 2RS C3	6202 ZZ C3	❶	❸
71	LS 71	2 ; 4 ; 6	6201 2RS C3	6202 2RS C3	❶	❷
80	LS 80	2 ; 4 ; 6	6203 2RS C3	6204 ZZ C3	❹	❷
90	LS 90	2 ; 4	6204 2RS C3	6205 ZZ C3	❶	❸
100	LS 100 L	2 ; 4	6205 ZZ C3	6206 ZZ C3	❺	❻
112	LS 112 MG	2 ; 4	6205 ZZ C3	6206 ZZ C3	❺	❻
132	LS 132 M-SM	2 ; 4	6207 ZZ C3	6308 ZZ C3	❺	❻

C3.2.1 - Schémas de montage



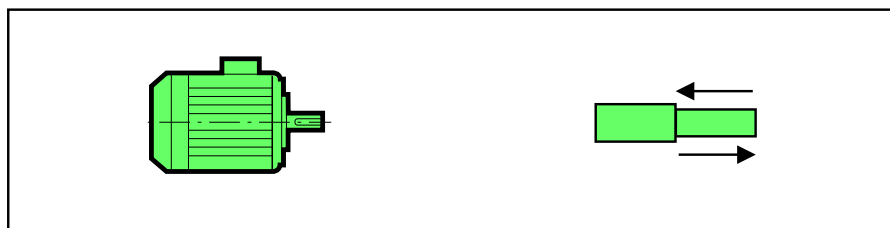
Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C3.2.2 - Charge axiale admissible (en daN) sur le bout d'arbre principal pour montage standard des roulements

Moteur horizontal

Durée de vie nominale L_{10h}
des roulements : 25 000 heures.



Moteur		2 pôles $N = 3\,000\text{ min}^{-1}$		4 pôles $N = 1\,500\text{ min}^{-1}$		6 pôles $N = 1\,000\text{ min}^{-1}$	
Hauteur d'axe	Type	→	←	→	←	→	←
		IM B3 / B6	IM B3 / B6	IM B3 / B6	IM B3 / B6	IM B3 / B6	IM B3 / B6
		IM B7 / B8	IM B7 / B8	IM B7 / B8	IM B7 / B8	IM B7 / B8	IM B7 / B8
		IM B5 / B35	IM B5 / B35	IM B5 / B35	IM B5 / B35	IM B5 / B35	IM B5 / B35
		IM B14 / B34	IM B14 / B34	IM B14 / B34	IM B14 / B34	IM B14 / B34	IM B14 / B34
56	LS 56	7	(28)*	14	(35)*	-	-
63	LS 63	13	(34)*	18	(39)*	-	-
71	LS 71	13	(34)*	18	(39)*	26	(47)*
80	LS 80	23	(61)*	37	(75)*	45	(83)*
90	LS 90	19	(69)*	35	(85)*	-	-
100	LS 100 L	34	(90)*	57	(113)*		
112	LS 112 M-MG	32	(88)*	46	(102)*		
132	LS 132 SM-M	86	(188)*	125	(227)*		

* Les charges axiales indiquées ci-dessus pour les formes IM B3 / B6 / B7 / B8 de hauteur d'axe ≤ 132 sont les charges axiales admissibles pour roulement avant bloqué (moteurs à bride).

Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C3.2.2 - Charge axiale admissible (en daN) sur le bout d'arbre principal pour montage standard des roulements

Moteur vertical
Bout d'arbre en bas

Durée de vie nominale L_{10h}
des roulements : 25 000 heures.



Moteur		2 pôles $N = 3\,000 \text{ min}^{-1}$		4 pôles $N = 1\,500 \text{ min}^{-1}$		6 pôles $N = 1\,000 \text{ min}^{-1}$	
Hauteur d'axe	Type	↓	↑	↓	↑	↓	↑
		IM V5 IM V1/V15 IM V18/V58..	IM V5 IM V1/V15 IM V18/V69..	IM V5 IM V1/V15 IM V18/V69..	IM V5 IM V1/V15 IM V18/V69..	IM V5 IM V1/V15 IM V18/V69..	IM V5 IM V1/V15 IM V18/V69..
56	LS 56	6	(24)*	13	(36)*	-	-
63	LS 63	11	(36)*	16	(41)*	-	-
71	LS 71	11	(36)*	16	(41)*	24	(49)*
80	LS 80	22	(63)*	35	(79)*	42	(89)*
90	LS 90	17	(73)*	31	(91)*	-	-
100	LS 100 L	32	(94)*	54	(119)*		
112	LS 112 M-MG	29	(93)*	41	(111)*		
132	LS 132 SM-M	73	(207)*	110	(251)*		

* Les charges axiales indiquées ci-dessus pour la forme IM V5 de hauteur d'axe ≤ 132 sont les charges axiales admissibles pour roulement avant bloqué (moteurs à bride).

Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C3.2.2 - Charge axiale admissible (en daN) sur le bout d'arbre principal pour montage standard des roulements

Moteur vertical
Bout d'arbre en haut

Durée de vie nominale L_{10h}
des roulements : 25 000 heures.



Moteur		2 pôles $N = 3\,000 \text{ min}^{-1}$		4 pôles $N = 1\,500 \text{ min}^{-1}$		6 pôles $N = 1\,000 \text{ min}^{-1}$	
Hauteur d'axe	Type	↓	↑	↓	↑	↓	↑
		IM V6 IM V3/V36 IM V19/V69	IM V6 IM V3/V36 IM V19/V69	IM V6 IM V3/V36 IM V19/V69	IM V6 IM V3/V36 IM V19/V69	IM V6 IM V3/V36 IM V19/V69	IM V6 IM V3/V36 IM V19/V69
56	LS 56	8	27	15	34	-	-
63	LS 63	15	32	20	37	-	-
71	LS 71	15	32	20	37	28	45
80	LS 80	60	25	73	41	80	51
90	LS 90	67	23	81	41	-	-
100	LS 100 L	88	38	110	63		
112	LS 112 M-MG	85	37	97	55		
132	LS 132 SM-M	175	105	212	149		

Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C3.2.3 - Charge radiale admissible sur le bout d'arbre principal

Dans le cas d'accouplement par poulie-courroie, le bout d'arbre moteur portant la poulie est soumis à un effort radial F_{pr} appliqué à une distance X (mm) de l'appui du bout d'arbre de longueur E .

● Effort radial agissant sur le bout d'arbre moteur : F_{pr}

L'effort radial F_{pr} agissant sur le bout d'arbre exprimé en daN est donné par la relation.

$$F_{pr} = 1.91 \cdot 10^6 \frac{P_N \cdot k}{D \cdot N_N} \pm P_P$$

avec :

P_N = puissance nominale du moteur (kW)

D = diamètre primitif de la poulie moteur (mm)

N_N = vitesse nominale du moteur (min^{-1})

k = coeff. dépendant du type de transmission

P_P = poids de la poulie (daN)

Le poids de la poulie est à prendre en compte avec le signe + lorsque ce poids agit dans le même sens que l'effort de tension des courroies (avec le signe - lorsque ce poids agit dans le sens contraire à l'effort de tension des courroies).

Ordre de grandeur du coefficient $k^{(*)}$

- courroies crantées $k = 1$ à 1.5

- courroies trapézoïdales $k = 2$ à 2.5

- courroies plates

• avec enrouleur $k = 2.5$ à 3

• sans enrouleur $k = 3$ à 4

(*) Une valeur plus précise du coefficient k peut être obtenue auprès du fournisseur de la transmission.

● Effort radial admissible sur le bout d'arbre moteur

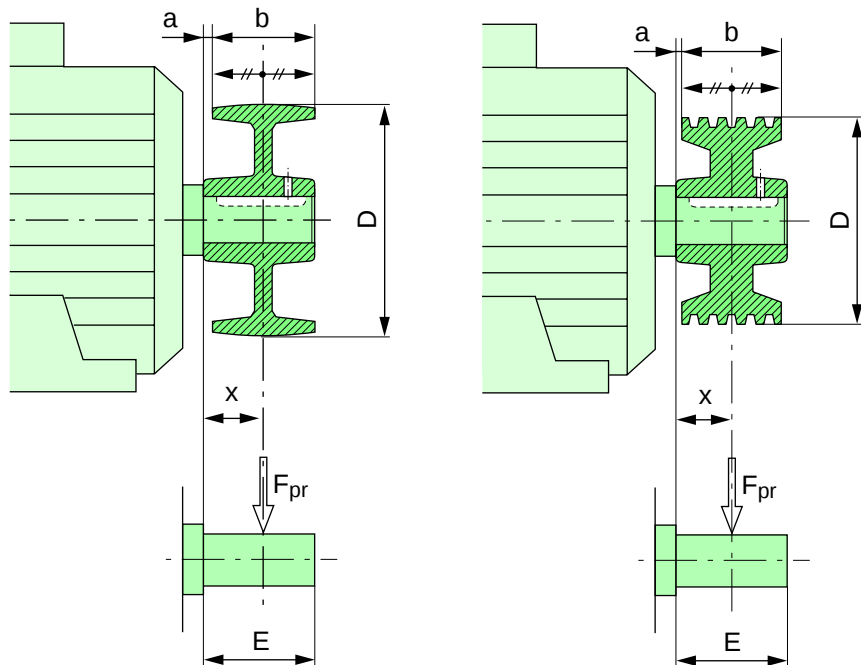
Les abaques des pages suivantes indiquent, suivant le type de moteur, l'effort radial F_R en fonction de X admissible sur le bout d'arbre côté entraînement, pour une durée de vie des roulements L_{10h} de 25000 H.

Nota : Pour les hauteurs d'axe ≥ 315 M, les abaques sont valables pour moteur installé avec un arbre horizontal.

● Evolution de la durée de vie des roulements en fonction du coefficient de charge radiale

Pour une charge radiale F_{pr} ($F_{pr} \neq F_R$), appliquée à la distance X , la durée de vie L_{10h} des roulements évolue, en première approximation, en fonction du rapport k_R , ($k_R = F_{pr} / F_R$) comme indiqué sur l'abaque ci-contre, pour les montages standard.

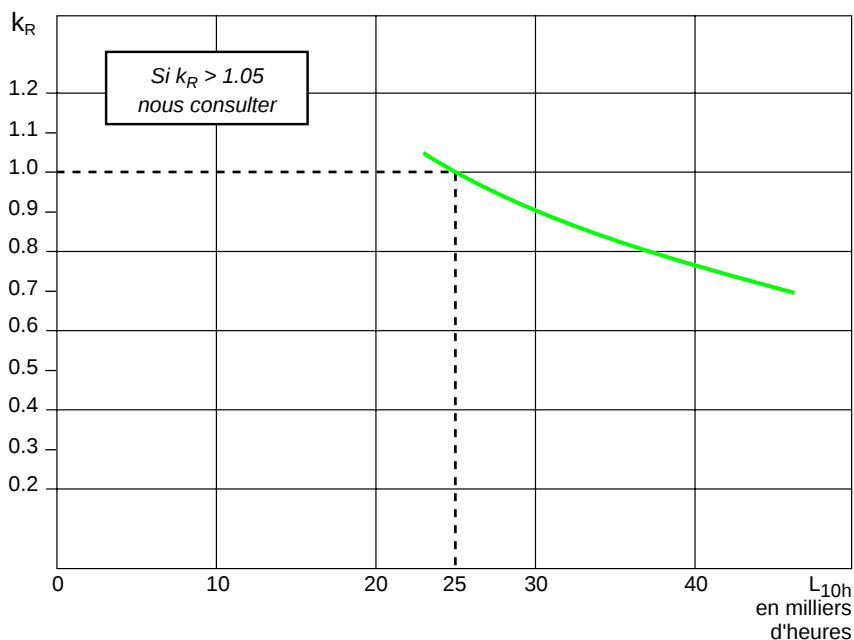
Dans le cas où le coefficient de charge k_R est supérieur à 1.05, il est nécessaire de consulter les services techniques en indiquant les positions de montage et les directions des efforts avant d'opter pour un montage spécial.



$$\begin{cases} x = a + \frac{b}{2} \\ \text{avec} \\ x \leq E \end{cases}$$

$$\begin{cases} x = a + \frac{b}{2} \\ \text{avec} \\ x \leq E \end{cases}$$

▼ Evolution de la durée de vie L_{10h} des roulements en fonction du coefficient de charge radiale k_R pour les montages standard.

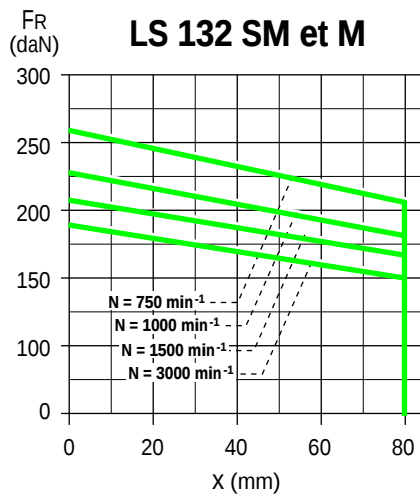
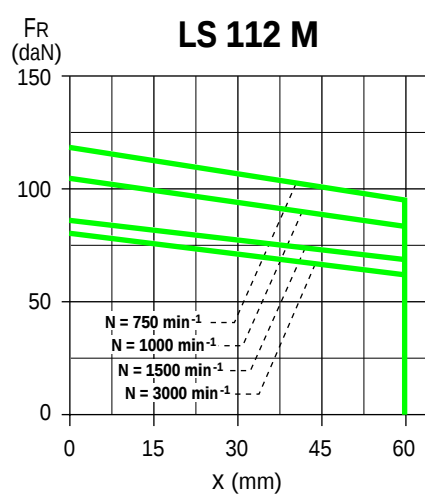
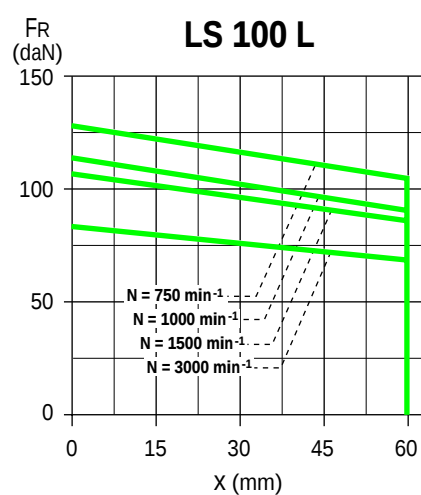
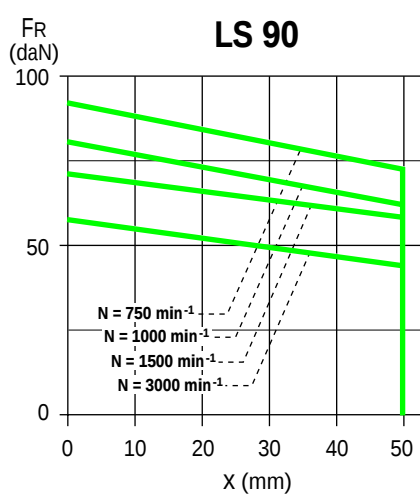
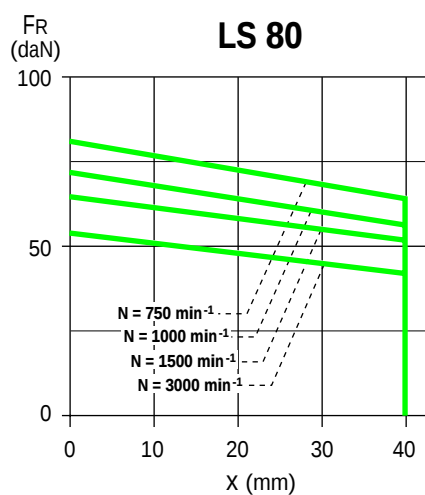
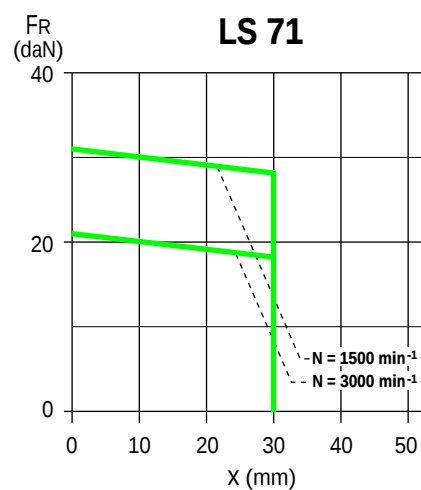
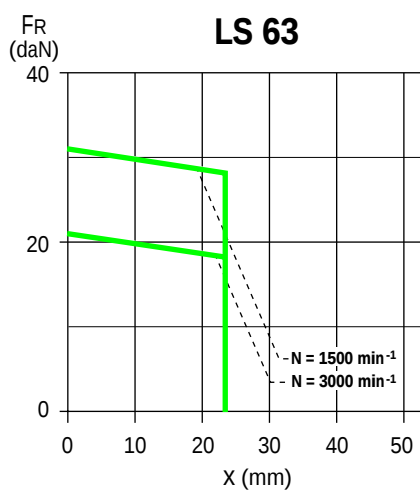
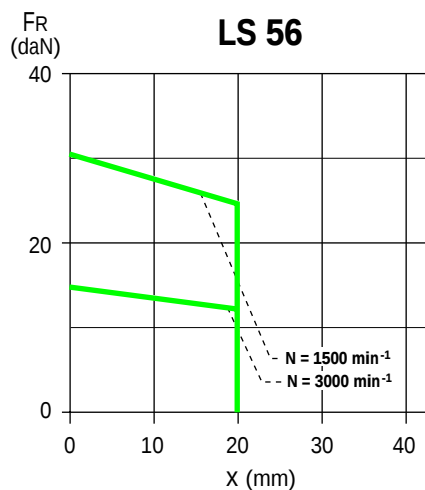


Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C3.2.3 - Montage standard

Charge radiale admissible sur le bout d'arbre principal, pour une durée de vie L_{10h} des roulements de 25 000 heures.



Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C3.3 - LUBRIFICATION ET ENTRETIEN DES ROULEMENTS

Durée de vie de la graisse

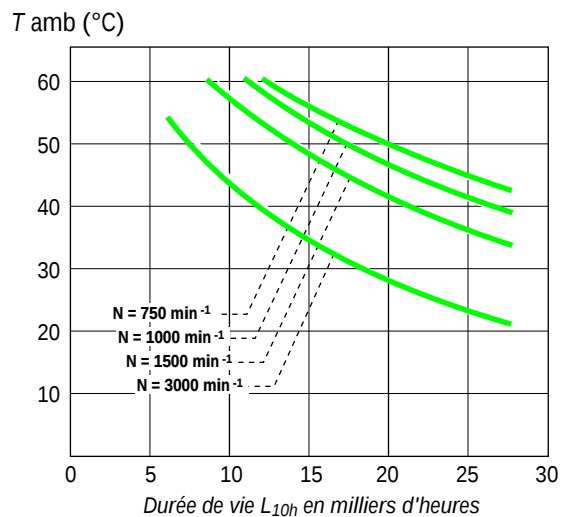
La durée de vie d'une graisse lubrifiante dépend :

- des caractéristiques de la graisse (nature du savon, de l'huile de base, etc.)
- des contraintes d'utilisation (type et taille du roulement, vitesse de rotation, température de fonctionnement etc.)
- des facteurs de pollution.

Paliers à roulements graissés à vie

Le type et la taille des roulements permettent des durées de vie de graisse importantes et donc un graissage à vie des machines. La durée de vie L_{10h} de la graisse en fonction des vitesses de rotation et de la température ambiante est indiquée par l'abaque ci-contre.

▼ Durée de vie L_{10h} de la graisse en milliers d'heures.



Moteurs asynchrones monophasés

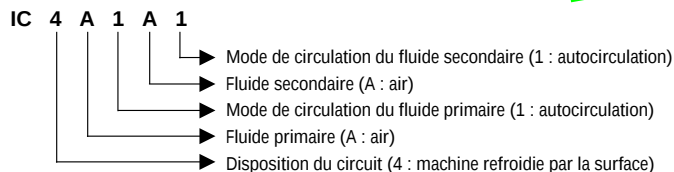
Construction

C4 - Mode de refroidissement

Les moteurs LS sont en configuration standard IC 411

Nouveau système de désignation du mode de refroidissement code IC (International Cooling) de la norme EN 60034-6.

La norme autorise 2 désignations (formule générale et formule simplifiée) comme indiqué dans l'exemple ci-contre.



Note : la lettre A peut être supprimée si aucune confusion n'est introduite. La formule ainsi contractée devient la formule simplifiée.
Forme simplifiée : IC 411

Disposition du circuit			Fluide de refroidissement	
Chiffre caractéristique	Désignation abrégée	Description	Lettre caractéristique	Nature du fluide
0 ⁽¹⁾	Libre circulation	Le fluide de refroidissement pénètre dans la machine et en sort <i>librement</i> . Il est prélevé dans le fluide environnant la machine et y est rejeté.	A	Air
1 ⁽¹⁾	Machine à une canalisation d'aspiration	Le fluide de refroidissement est prélevé dans un milieu autre que le fluide entourant la machine, conduit vers la machine à l'aide d'une <i>canalisation d'aspiration</i> et évacué librement dans le fluide entourant la machine.	F	Fréon
2 ⁽¹⁾	Machine à une canalisation de refoulement	Le fluide de refroidissement est prélevé dans le fluide entourant la machine, librement aspiré par celle-ci, conduit à partir de la machine à l'aide d'une <i>canalisation de refoulement</i> et rejeté dans un milieu différent de celui entourant la machine.	H	Hydrogène
3 ⁽¹⁾	Machine à deux canalisations (aspiration et refoulement)	Le fluide de refroidissement est prélevé dans un milieu autre que le fluide entourant la machine, conduit vers la machine à l'aide d'une <i>canalisation d'aspiration</i> , puis conduit à partir de la machine à l'aide d'une <i>canalisation de refoulement</i> et rejeté dans un milieu différent de celui entourant la machine.	N	Azote
4	Machine refroidie par la surface et utilisant le fluide entourant la machine	Le fluide de refroidissement primaire circule en circuit fermé et cède sa chaleur au fluide secondaire, qui est celui entourant la machine, à travers la surface de l'enveloppe de la machine. Cette surface est soit lisse, soit nervurée pour améliorer la transmission de la chaleur.	C	Dioxyde de carbone
5 ⁽²⁾	Echangeur incorporé (utilisant le milieu environnant)	Le fluide de refroidissement primaire circule en circuit fermé et cède sa chaleur au fluide secondaire, qui est celui entourant la machine, dans un échangeur de chaleur incorporé à la machine et formant une partie intégrante de celle-ci.	W	Eau
6 ⁽²⁾	Echangeur monté sur la machine (utilisant le milieu environnant)	Le fluide de refroidissement primaire circule en circuit fermé et cède sa chaleur au fluide secondaire, qui est le fluide entourant la machine, dans un échangeur de chaleur constituant un ensemble indépendant, mais monté sur la machine.	U	Huile
7 ⁽²⁾	Echangeur incorporé (n'utilisant pas le milieu environnant)	Le fluide de refroidissement primaire circule en circuit fermé et cède sa chaleur au fluide secondaire, qui n'est pas le fluide entourant la machine, dans un échangeur de chaleur qui est incorporé et formant une partie intégrante de la machine.	S	Tout autre fluide (doit être identifié séparément)
8 ⁽²⁾	Echangeur monté sur la machine (n'utilisant pas le milieu environnant)	Le fluide de refroidissement primaire circule en circuit fermé et cède sa chaleur au fluide secondaire, qui n'est pas le fluide entourant la machine, dans un échangeur de chaleur formant un ensemble indépendant, mais monté sur la machine.	Y	Le fluide n'a pas été choisi (utilisée temporairement)
9 ⁽²⁾ (3)	Echangeur séparé (utilisant ou non le milieu environnant)	Le fluide de refroidissement primaire circule en circuit fermé et cède sa chaleur au fluide secondaire dans un échangeur constituant un ensemble indépendant et monté séparément de la machine.		

Mode de circulation		
Chiffre caractéristique	Désignation abrégée	Description
0	Libre convection	Seules les différences de température assurent la circulation du fluide. La ventilation due au rotor est négligeable.
1	Autoterculation	La circulation du fluide de refroidissement dépend de la vitesse de rotation de la machine principale, soit par action du rotor seul, soit par un dispositif monté directement dessus.
2, 3, 4		Réservé pour utilisation ultérieure.
5 ⁽⁴⁾	Dispositif intégré et indépendant	La circulation du fluide de refroidissement est obtenue par un dispositif intégré dont la puissance est indépendante de la vitesse de rotation de la machine principale.
6 ⁽⁴⁾	Dispositif indépendant monté sur la machine	La circulation du fluide de refroidissement est obtenue par un dispositif monté sur la machine dont la puissance est indépendante de la vitesse de rotation de la machine principale.
7 ⁽⁴⁾	Dispositif séparé et indépendant ou pression du système de circulation de fluide de refroidissement	La circulation du fluide de refroidissement est obtenue par un dispositif séparé, électrique ou mécanique, non monté sur la machine et indépendant de celle-ci, ou bien obtenue par la pression du système de circulation du fluide de refroidissement.
8 ⁽⁴⁾	Déplacement relatif	La circulation du fluide de refroidissement résulte d'un mouvement relatif entre la machine et le fluide de refroidissement, soit par déplacement de la machine par rapport au fluide, soit par écoulement du fluide environnant.
9	Tous autres dispositifs	La circulation du fluide de refroidissement est obtenue par une méthode autre que celles définies ci-dessus : elle doit être totalement décrite.

(1) Des filtres, labyrinthes pour le dépoussiérage ou contre le bruit, peuvent être montés dans l'enveloppe ou dans les canalisations. Les premiers chiffres caractéristiques 0 à 3 s'appliquent également aux machines dans lesquelles le fluide de refroidissement est prélevé à la sortie d'un hydroréfrigérant destiné à abaisser la température de l'air ambiant ou refoulé à travers un tel réfrigérant pour ne pas élever la température ambiante.

(2) La nature des éléments échangeurs de chaleur n'est pas spécifiée (tubes lisses ou à ailettes, parois ondulées, etc.)

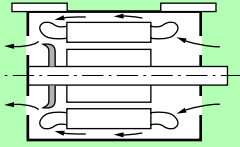
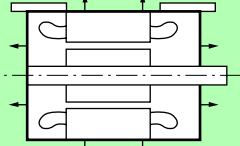
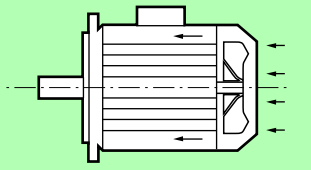
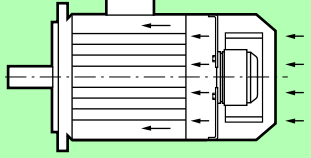
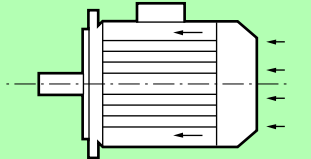
(3) Un échangeur de chaleur séparé peut être installé à côté ou éloigné de la machine. Un fluide de refroidissement secondaire gazeux peut être ou non le milieu environnant.

(4) L'utilisation d'un tel dispositif n'exclut pas l'action de ventilation du rotor ou l'existence d'un ventilateur supplémentaire monté directement sur le rotor.

Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C4.1 - INDICES STANDARD

IC 01	Machine ouverte autorefroidie. Ventilateur monté sur l'arbre.	
IC 410	Machine fermée, refroidissement par la surface par convection naturelle et radiation. Pas de ventilateur externe.	
IC 411	Machine fermée. Carcasse ventilée lisse ou à nervures. Ventilateur externe, monté sur l'arbre.	
IC 416	Machine fermée. Carcasse fermée lisse ou à nervures. Ventilateur motorisé externe axial (A) fourni avec la machine.	
IC 418	Machine fermée. Carcasse lisse ou à nervures. Pas de ventilation externe. Ventilation assurée par flux d'air provenant du système entraîné.	

Application des modes de refroidissement à la gamme LEROY-SOMER

Hauteur d'axe	IC 410/IC 418	IC 411	IC 416
56	●	○	
63	●	○	
71	●	○	
80	●	○	●
90	●	○	●
100	●	○	●
112	●	○	●
132	●	○	●

● : réalisable ○ : construction standard

Autres modes de refroidissement (sur demande)

- immersion complète du moteur dans l'huile
- circulation d'eau à l'intérieur du carter
- moteur étanche immergé dans l'eau

Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C4.2 - VENTILATION

C4.2.1 - Ventilation des moteurs

Selon la norme EN 60034-6, les moteurs de ce catalogue sont refroidis selon le mode IC 411, c'est-à-dire "machine refroidie par sa surface, en utilisant le fluide ambiant (air) circulant le long de la machine".

Le refroidissement est réalisé par un ventilateur monté à l'arrière du moteur, à l'intérieur d'un capot de ventilation, assurant la protection contre tout contact direct (contrôle selon EN 60034-5). L'air aspiré à travers la grille du capot est soufflé le long des ailettes du carter par le ventilateur assurant un équilibre thermique identique dans les deux sens de rotation (à l'exception des moteurs 2 pôles de hauteur d'axe 315).

Nota : l'obturation - même accidentelle - de la grille du capot est très préjudiciable au refroidissement du moteur (capot plaqué contre une paroi ou colmaté).

C4.2.2 - Applications non ventilées en service continu

Les moteurs peuvent être livrés en version non ventilée ; leur dimension dépend alors de l'application.

a) Mode de refroidissement IC 418

Placés dans le flux d'air d'un ventilateur, ces moteurs seront capables de fournir leur puissance nominale si la vitesse d'air entre les ailettes du carter et le débit global entre les ailettes, respectent les données du tableau ci-contre.

Hauteur d'axe	2 pôles		4 pôles		6 pôles et plus	
	débit m³/h	vitesse m/s	débit m³/h	vitesse m/s	débit m³/h	vitesse m/s
56	37	8	16	3.5	-	-
63	50	7.5	23	4	-	-
71	82	7.5	39	4.5	24	2
80	120	7.5	60	4	40	2.5
90	200	11.5	75	5.5	-	-
100	300	15	130	7.5		
112	460	18	200	9		
132	570	21	300	10.5		

Ces flux d'air s'entendent pour des conditions normales d'utilisation décrites chapitre B2.1a page 19.

Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C5 - Raccordement au réseau

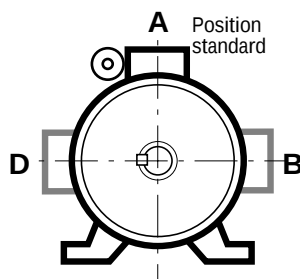
C5.1 - LA BOÎTE A BORNES

Placée en standard sur le dessus et à l'avant du moteur, elle est de protection IP 55 et équipée de presse-étoupe selon le tableau de la page ci-contre.

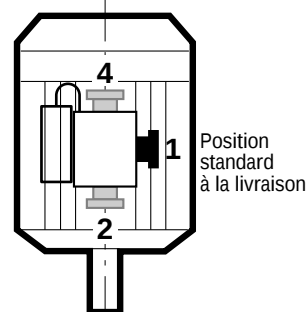
La position standard du presse-étoupe est à droite vue du bout d'arbre moteur.

Sur demande particulière, la position de la boîte à bornes et du presse-étoupe pourra être modifiée.

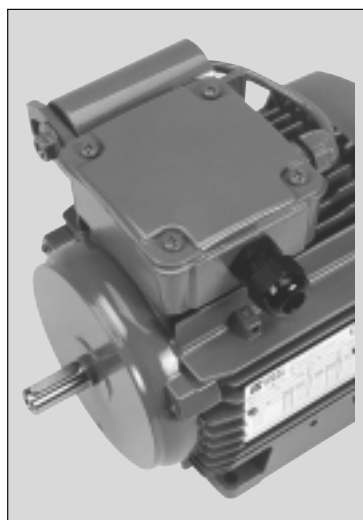
▼ Positions de la boîte à bornes par rapport au bout d'arbre moteur



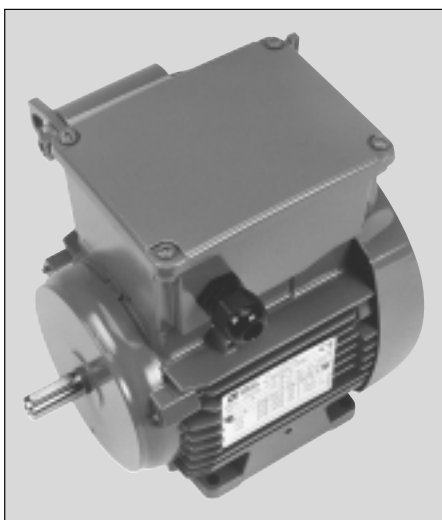
▼ Positions du presse étoupe par rapport au bout d'arbre moteur



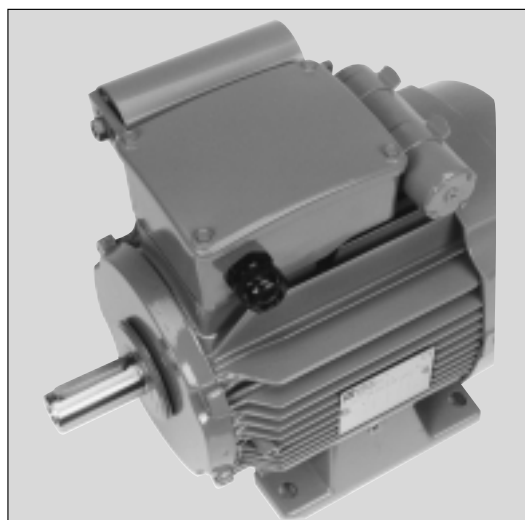
Position 2 peu recommandée et irréalisable sur moteur standard à bride à trous lisses (FF)



Type de boîte à bornes version P



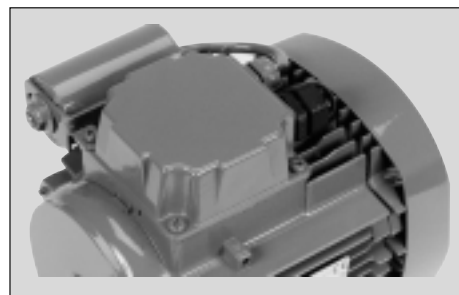
Type de boîte à bornes version PR
hauteur d'axe ≤ 90 mm



Type de boîte à bornes version PR
hauteur d'axe ≥ 100 mm

Sortie directe par câble

Sur cahier des charges, les moteurs peuvent être équipés de sortie directe par fils ou par câbles multiconducteurs. La demande devra préciser les caractéristiques du câble (type et fournisseur, section, longueur, nombre de conducteurs), la méthode de raccordement (sur têtes de bobines du stator, ou sur planchette), le montage (orientation) du presse-étoupe.



Option en version P pour hauteur d'axe ≤ 90 mm
couvre-bornes plastique

Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C5.2 - TABLEAU DES BOITES A BORNES ET PRESSE-ETOUPE POUR TENSION NOMINALE D'ALIMENTATION 230 V

Hauteur d'axe	Matériau de la boîte à bornes	Taille presse-étoupe	presse-étoupe pour accessoires : PTO / PTF / ...
56	Aluminium	PE 11	PE 9
63	Aluminium	PE 11	PE 9
71	Aluminium	PE 11	PE 9
80	Aluminium	PE 13	PE 9
90	Aluminium	PE 13	PE 9
100	Aluminium	PE 16	PE 9
112 / 132	Aluminium	PE 16	PE 9
132	Aluminium	PE 21	PE 9

Capacité de serrage des presse-étoupe (Normes NFC 68311 et 68312)

Type de presse-étoupe	Capacité de serrage	
	Ø mini du câble (mm)	Ø maxi du câble (mm)
PE 9	5	8
PE 11	7	10
PE 13	9	12
PE 16	10	14
PE 21	12	18

Matériau du PE standard = plastique (sur demande, laiton).

Sur demande, les boîtes à bornes peuvent être livrées percées, sans presse-étoupe.

Moteurs asynchrones monophasés

Construction

C5.3 - LES PLANCHETTES A BORNES - SENS DE ROTATION

Les moteurs standard sont équipés d'une planchette à 6 bornes.

Lorsque le moteur comporte des accessoires (protection thermique ou résistance de réchauffage), ceux-ci sont raccordés sur des dominos à vis par des fils repérés.

Les moteurs standard sont réalisés pour obtenir deux sens de rotation.

Sur demande, ils peuvent être réalisés pour obtenir un seul sens de rotation, à préciser vu du bout d'arbre.

Hauteur d'axe	Moteur monophasé 1 vitesse	
	Nombre de pôles	Bornes
56 à 71	2 - 4 - 6	M4
80 à 90	2 - 4 - 6	M4
100	2 - 4	M5
112 à 132	2 - 4	M6

Couple de serrage sur les écrous des planchettes à bornes. ►

Borne	M4	M5	M6
Couple N.m	2	3.2	5

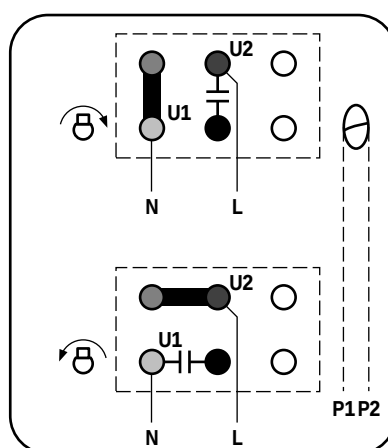
C5.4 - SCHEMAS DE BRANCHEMENT

Tous les moteurs standard sont livrés avec un schéma de branchement placé dans la boîte à bornes.

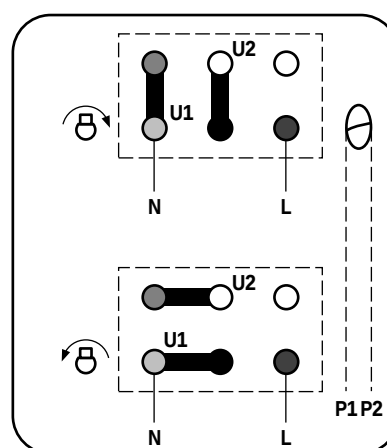
Nous reproduisons ci-contre les schémas usuels.

On trouvera dans les pages suivantes, les différents schémas de principe et les raccordements internes et externes.

Moteur monophasé à condensateur permanent



Moteur monophasé à condensateur permanent + condensateur démarrage



C5.5 - BORNE DE MASSE

Elle est située sur un bossage à l'intérieur de la boîte à bornes. Composée d'une vis à tête hexagonale (et d'un cavalier sur demande) ou d'une vis à empreinte TORX T20 (pour les moteurs LS 56 à LS 90), elle permet le raccordement de câbles de section au moins égale à la section des conducteurs de phase.

Elle est repérée par le sigle :  situé dans l'empreinte de la boîte à bornes.

Sur demande, une seconde borne de masse peut être implantée sur une patte ou une ailette du carter.



Moteurs asynchrones monophasés

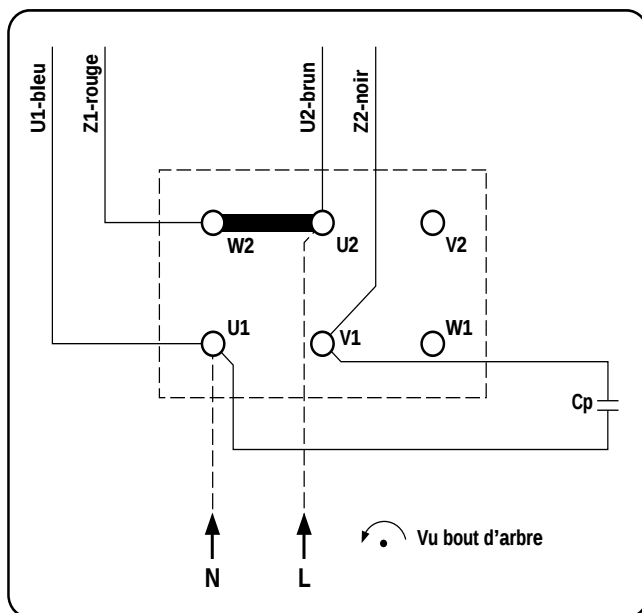
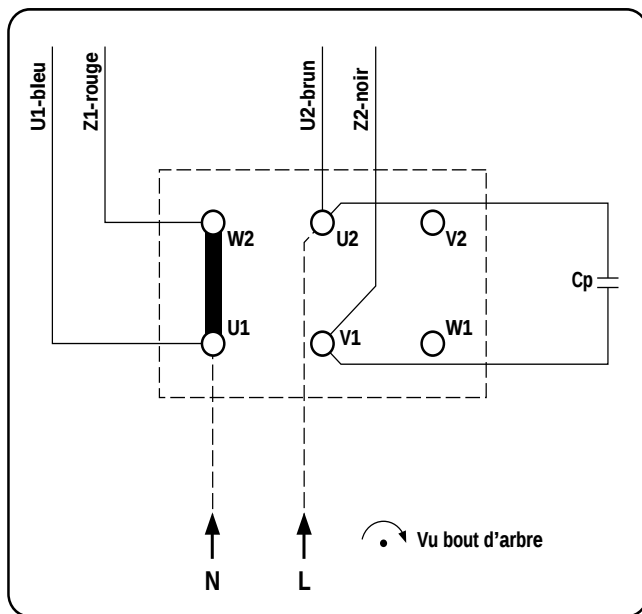
Construction

C6 - Couplage des moteurs

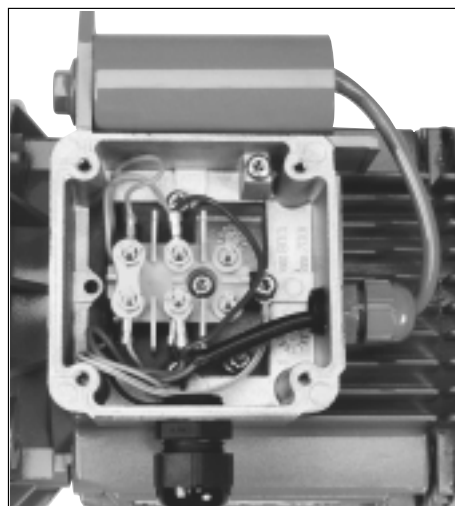
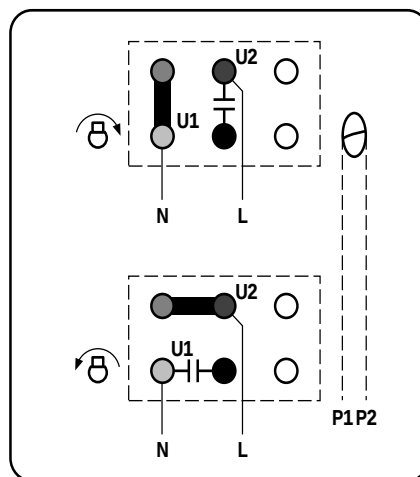
MONOPHASÉ 1 TENSION - 2 SENS - 1 VITESSE

Version "P" à condensateur permanent

BOBINAGE STANDARD 4 FILS



Cp = Condensateur permanent

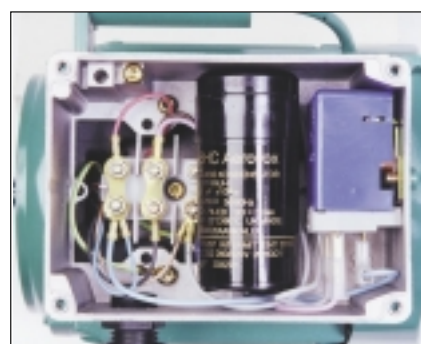
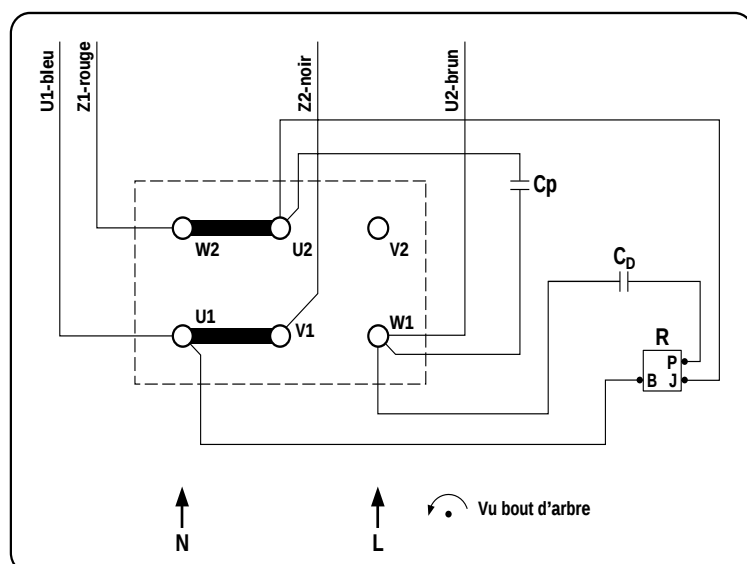
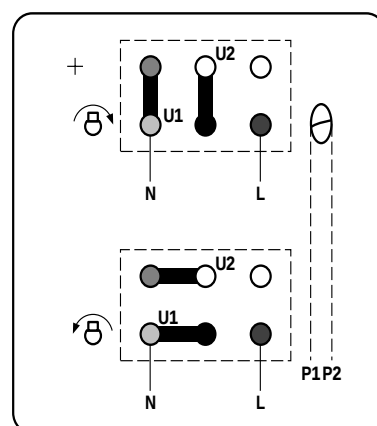
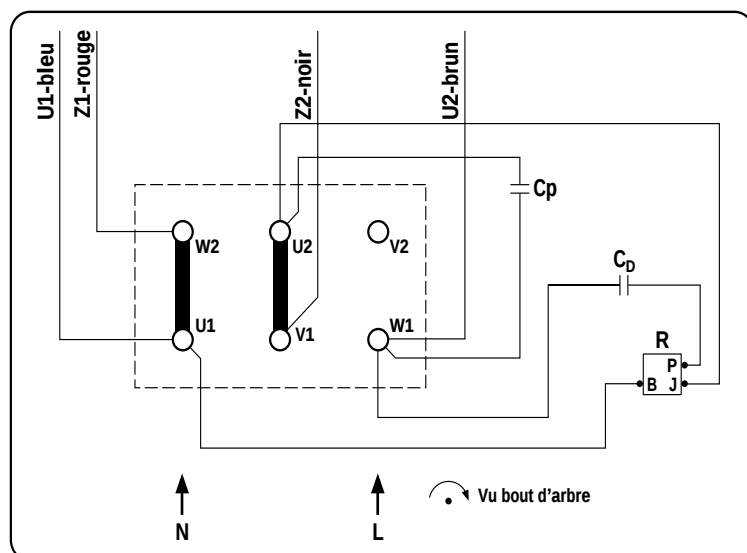


Moteurs asynchrones monophasés

Construction

MONOPHASÉ 1 TENSION - 2 SENS - 1 VITESSE

Version "PR" à condensateur permanent et condensateur de démarrage



Cp = Condensateur permanent
 Cd = Condensateur de démarrage
 R = Relais de tension

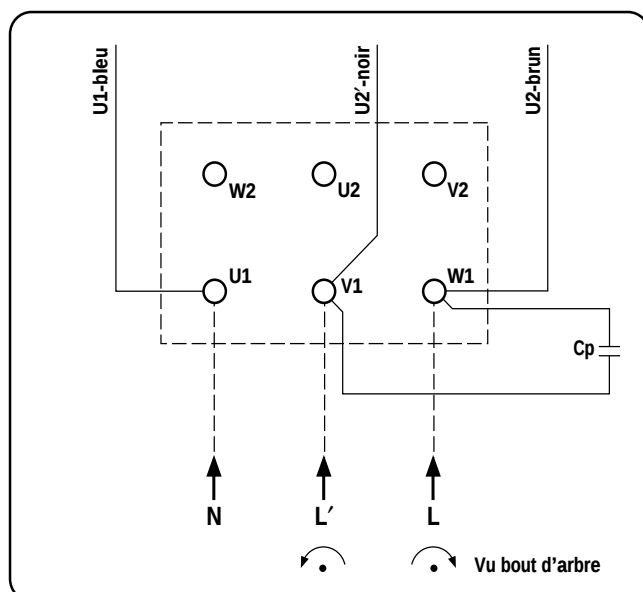
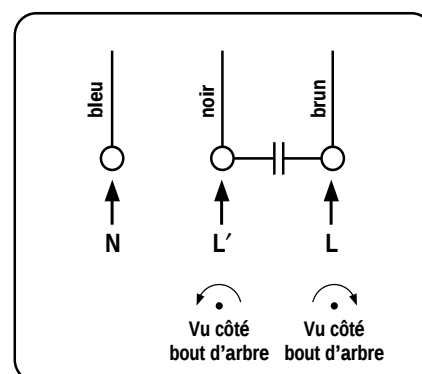
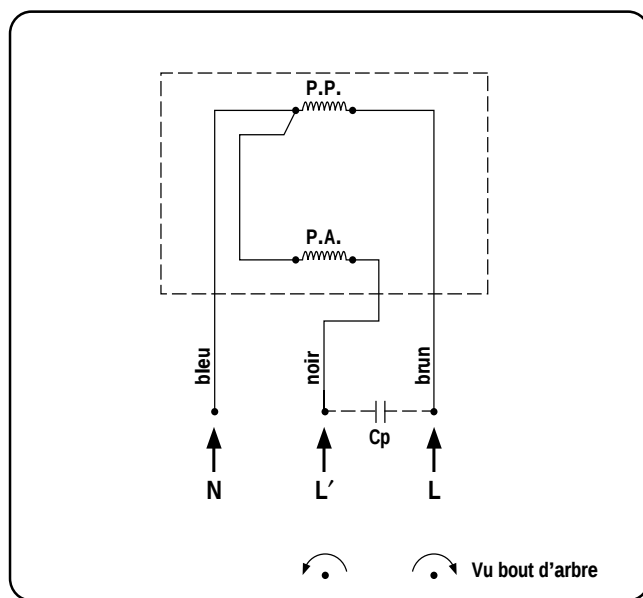
Moteurs asynchrones monophasés

Construction

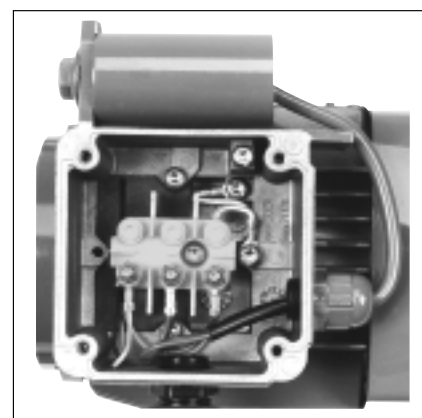
MONOPHASÉ 1 TENSION - 2 SENS - 1 VITESSE

Version "P" à condensateur permanent

BOBINAGE BIPHASÉ 3 FILS



Cp = Condensateur permanent



Moteurs asynchrones monophasés

Fonctionnement

D1 - Définition des services types

Services types (selon CEI 34-1)

Les services types sont les suivants :

1 - Service continu - Service type S1

Fonctionnement à charge constante d'une durée suffisante pour que l'équilibre thermique soit atteint (voir figure 1).

2 - Service temporaire - Service type S2

Fonctionnement à charge constante pendant un temps déterminé, moindre que celui requis pour atteindre l'équilibre thermique, suivi d'un repos d'une durée suffisante pour rétablir à 2 K près l'égalité de température entre la machine et le fluide de refroidissement (voir figure 2).

3 - Service intermittent périodique - Service type S3

Suite de cycles de service identiques comprenant chacun une période de fonctionnement à charge constante et une période de repos (voir figure 3). Dans ce service, le cycle est tel que le courant de démarrage n'affecte pas l'échauffement de façon significative (voir figure 3).

4 - Service intermittent périodique à démarrage - Service type S4

Suite de cycles de service identiques comprenant une période appréciable de démarrage, une période de fonctionnement à charge constante et une période de repos (voir figure 4).

5 - Service intermittent périodique à freinage électrique - Service type S5

Suite de cycles de service périodiques comprenant chacun une période de démarrage, une période de fonctionnement à charge constante, une période de freinage électrique rapide et une période de repos (voir figure 5).

6 - Service ininterrompu périodique à charge intermittente - Service type S6

Suite de cycles de service identiques comprenant chacun une période de fonctionnement à charge constante et une période de fonctionnement à vide. Il n'existe pas de période de repos (voir figure 6).

7 - Service ininterrompu périodique à freinage électrique - Service type S7

Suite de cycles de service identiques comprenant chacun une période de démarrage, une période de fonctionnement à charge constante et une période de freinage électrique. Il n'existe pas de période de repos (voir figure 7).

8 - Service ininterrompu périodique à changements liés de charge et de vitesse - Service type S8

Suite de cycles de service identiques comprenant chacun une période de fonctionnement à charge constante correspondant à une vitesse de rotation prédéterminée, sui-

vie d'une ou plusieurs périodes de fonctionnement à d'autres charges constantes correspondant à différentes vitesses de rotation (réalisées par exemple par changement du nombre de pôles dans le cas des moteurs à induction). Il n'existe pas de période de repos (voir figure 8).

9 - Service à variations non périodiques de charge et de vitesse - Service type S9

Service dans lequel généralement la charge et la vitesse ont une variation non périodique dans la plage de fonctionnement admissible. Ce service inclut fréquemment des surcharges appliquées qui peuvent être largement supérieures à la pleine charge (ou aux pleines charges) (voir figure 9).

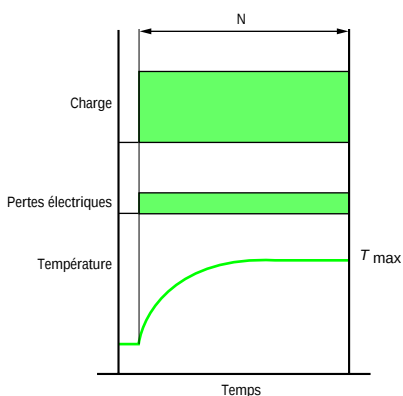
Note. - Pour ce service type, des valeurs appropriées à pleine charge devront être considérées comme bases du concept de surcharge.

10 - Service à régimes constants distincts - Service type S10

Service comprenant au plus quatre valeurs distinctes de charges (ou charges équivalentes), chaque valeur étant appliquée pendant une durée suffisante pour que la machine atteigne l'équilibre thermique. La charge minimale pendant un cycle de charge peut avoir la valeur zéro (fonctionnement à vide ou temps de repos) (voir figure 10).

Note : Au chapitre D4.6, on trouve une méthode de dimensionnement des machines en service intermittent.

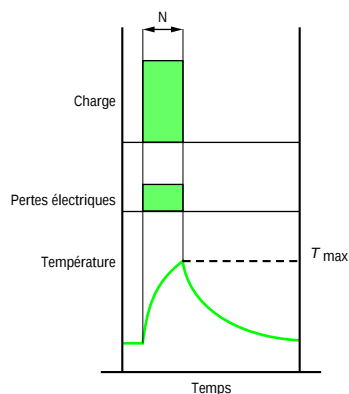
▼ Fig. 1. - Service continu. Service type S1.



N = fonctionnement à charge constante

T_{max} = température maximale atteinte

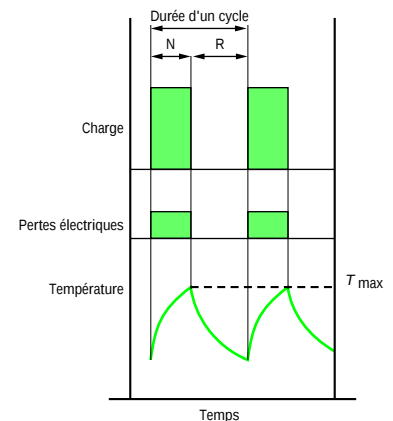
▼ Fig. 2. - Service temporaire. Service type S2.



N = fonctionnement à charge constante

T_{max} = température maximale atteinte

▼ Fig. 3. - Service intermittent périodique. Service type S3.



N = fonctionnement à charge constante

R = repos

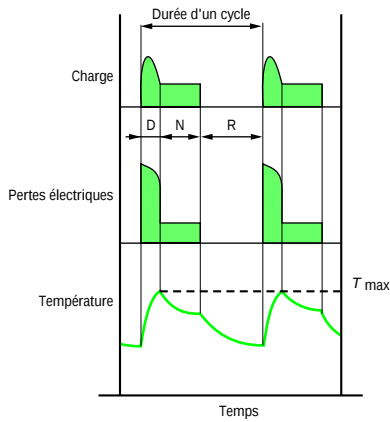
T_{max} = température maximale atteinte

$$\text{Facteur de marche (\%)} = \frac{N}{N + R} \cdot 100$$

Moteurs asynchrones monophasés

Fonctionnement

▼ Fig. 4. - Service intermittent périodique à démarrage. Service type S4.



D = démarrage

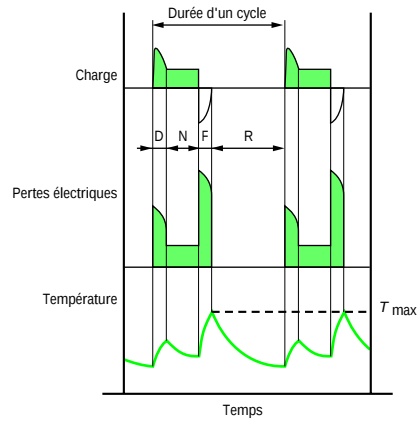
N = fonctionnement à charge constante

R = repos

T_{max} = température maximale atteinte au cours du cycle

$$\text{Facteur de marche (\%)} = \frac{D + N}{N + R + D} \cdot 100$$

▼ Fig. 5. - Service intermittent périodique à freinage électrique. Service type S5.



D = démarrage

N = fonctionnement à charge constante

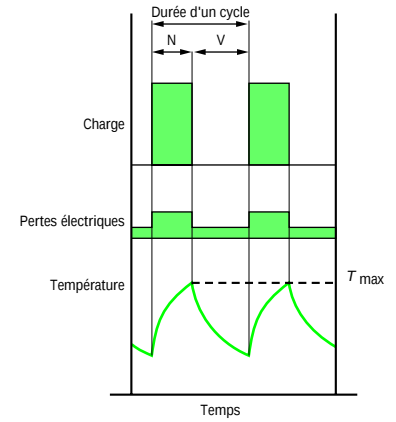
F = freinage électrique

R = repos

T_{max} = température maximale atteinte au cours du cycle

$$\text{Facteur de marche (\%)} = \frac{D + N + F}{D + N + F + R} \cdot 100$$

▼ Fig. 6. - Service ininterrompu périodique à charge intermittente. Service type S6.



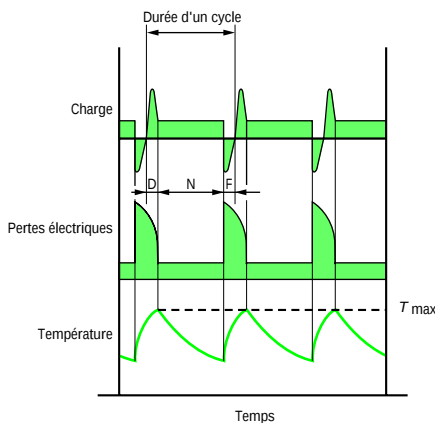
N = fonctionnement à charge constante

V = fonctionnement à vide

T_{max} = température maximale atteinte au cours du cycle

$$\text{Facteur de marche (\%)} = \frac{N}{N + V} \cdot 100$$

▼ Fig. 7. - Service ininterrompu périodique à freinage électrique. Service type S7.



D = démarrage

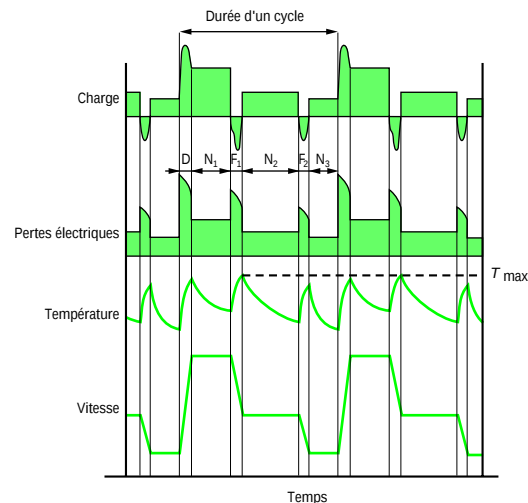
N = fonctionnement à charge constante

F = freinage électrique

T_{max} = température maximale atteinte au cours du cycle

Facteur de marche = 1

▼ Fig. 8. - Service ininterrompu périodique à changements liés de charge et de vitesse. Service type S8.



$F_1 F_2$ = freinage électrique

D = démarrage

$N_1 N_2 N_3$ = fonctionnement à charges constantes.

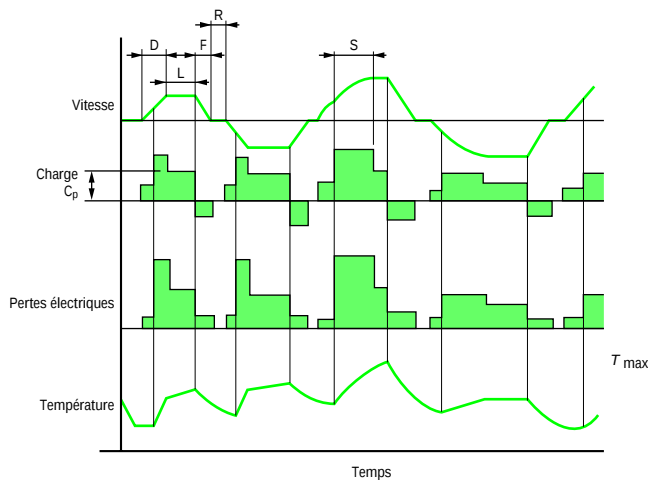
T_{max} = température maximale atteinte au cours du cycle

$$\begin{aligned} \text{Facteur de marche} &= \frac{D + N_1}{D + N_1 + F_1 + N_2 + F_2 + N_3} \cdot 100\% \\ &= \frac{F_1 + N_2}{D + N_1 + F_1 + N_2 + F_2 + N_3} \cdot 100\% \\ &= \frac{F_2 + N_3}{D + N_1 + F_1 + N_2 + F_2 + N_3} \cdot 100\% \end{aligned}$$

Moteurs asynchrones monophasés

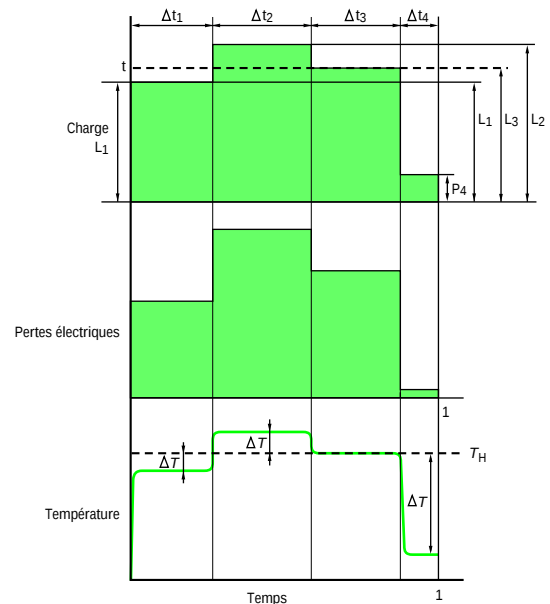
Fonctionnement

▼ Fig. 9. - Service à variations non périodiques de charge et de vitesse.
Service type S9.



- D = démarrage.
L = fonctionnement sous des charges variables.
F = freinage électrique.
R = repos.
S = fonctionnement sous surcharge.
 C_p = pleine charge.
 T_{max} = température maximale atteinte.

▼ Fig. 10. - Service à régimes constants distincts.
Service type S10.



- L = charge.
N = puissance nominale pour le service type S1.
 $p = p / \frac{L}{N}$ = charge réduite.
t = temps.
 T_p = durée d'un cycle de régimes.
 t_i = durée d'un régime à l'intérieur d'un cycle.
 $\Delta t_i = t_i / T_p$ = durée relative (p.u.) d'un régime à l'intérieur d'un cycle.
 P_u = pertes électriques.
 H_N = température à puissance nominale pour un service type S1.
 ΔH_i = augmentation ou diminution de l'échauffement lors du ième régime du cycle.

Note : Détermination des puissances, selon les services, traitée au § D4.6.

Moteurs asynchrones monophasés

Fonctionnement

D2 - Tension d'alimentation

D2.1 - REGLEMENTS ET NORMES

Selon l'arrêté ministériel français du 29 mai 1986, repris par la norme C 00-230 de mai 1986, "les tensions nominales de 1^{re} catégorie des réseaux de distribution en courant alternatif (hors traction) sont de 230/400 V, soit 230 V en monophasé et 400 V en triphasé".

Dans un délai maximal de 10 ans, les tensions aux lieux de livraison devront être

maintenues entre les valeurs extrêmes suivantes :

• Courant monophasé : 207 à 244 V

La norme CEI 38 qui a servi de base à l'arrêté ci-dessus indique que la tension de référence européenne est de 230/400 V en triphasé et de 230 V en monophasé avec tolérance + 6 % à - 10 % jusqu'en l'an 2003 et de ± 10 % ensuite.

Concernant la plage de la tension d'alimentation, dans des conditions normales d'utilisation, il est recommandé que les variations de tension au point de livraison ne diffèrent pas de la tension nominale du réseau de plus de ± 10 %.

Conformément à la norme CEI 34-1, les plages de tension des moteurs monophasés sont de ± 5 % de la tension assignée.

SECTION DEUX - TABLEAUX DES TENSIONS NORMALISÉES

Tableau I

Réseaux à courant alternatif dont la tension nominale est comprise entre 100 V et 1 000 V inclus et matériel associé

Dans le tableau ci-dessous, les réseaux triphasés à quatre fils et les réseaux monophasés à trois fils comportent les circuits monophasés (branchements, dérivations, etc.) connectés à ces réseaux.

Les valeurs inférieures de la première et de la seconde colonne désignent les tensions entre phase et neutre, et les valeurs supérieures les tensions entre phases. Lorsqu'une seule valeur est indiquée, elle se rapporte aux réseaux à trois fils et spécifie la tension entre phases. La valeur inférieure de la troisième colonne désigne la tension entre phase et neutre, et la valeur supérieure la tension entre lignes.

Les tensions dépassant 230/400 V sont destinées exclusivement aux applications de l'industrie lourde et aux grands immeubles à usage commercial.

Réseaux triphasés à trois ou quatre fils		Réseaux monophasés à trois fils
Tension nominale		Tension nominale
V		V
50 Hz	60 Hz	60 Hz
–	120/208	120/240
–	240	–
230/400 ¹	277/480	–
400/690 ¹	480	–
–	347/600	–
1 000	600	–

1. La tension nominale des réseaux existants à 220/380 V et à 240/415 V doit évoluer vers la valeur recommandée 230/400 V. Il convient que la période de transition soit la plus brève possible et ne dépasse pas l'an 2003. Au cours de cette période, comme première étape, il est recommandé que les distributeurs d'électricité des pays ayant des réseaux à 220/380 V ramènent la tension dans la plage 230/400 V + 6 %, – 10 % et ceux des pays ayant des réseaux à 240/415 V ramènent la tension dans la plage 230/400 V + 10 %, – 6 %. A la fin de cette période de transition, il convient que la tolérance de 230/400 V ± 10 % soit atteinte ; après cela, la réduction de cette plage sera prise en considération. Toutes ces considérations s'appliquent aussi à la valeur actuelle 370/600 V par rapport à la valeur recommandée 400/690 V.

230 V

D

Moteurs asynchrones monophasés

Fonctionnement

D3 - Classe d'isolation

Classe d'isolation

Les machines de ce catalogue sont conçues avec un système d'isolation des enroulements de classe F.

La classe thermique F autorise à la tension nominale des échauffements (mesurés par la méthode de variation de résistance) de 105 K et des températures maximales aux points chauds de la machine de 155 °C (réf. CEI 85 et EN 60034-1).

L'imprégnation globale dans un vernis tropicalisé de classe thermique 180 °C confère une protection contre les nuisances de l'ambiance : humidité relative de l'air jusqu'à 90 %, parasites...

En exécutions spéciales, le bobinage est réalisé en classe H et imprégné avec des vernis sélectionnés permettant le fonctionnement en ambiance à température élevée où l'humidité relative de l'air peut atteindre 100 %.

Le contrôle de l'isolation des bobinages se fait de 2 façons :

a - Contrôle diélectrique consistant à vérifier le courant de fuite, sous une tension appliquée de $(2U + 1000)$ V, dans les conditions conformes à la norme EN 60034-1 (essai systématique).

b - Contrôle de la résistance d'isolement des bobines entre elles et des bobines par rapport à la masse (essai par prélèvement) sous une tension de 500 V ou de 1 000 V en courant continu.



Échauffement (ΔT^*) et températures maximales des points chauds ($T_{\max}$) selon les classes d'isolation (norme EN 60034-1).

	ΔT^*	$T_{\max}$
Classe F	105 K	155 °C
Classe H	125 K	180 °C

* Mesure réalisée selon la méthode de la variation de résistance des enroulements.

D4 - Puissance - Couple - Rendement - Cos ϕ

D4.1 - DEFINITIONS

La puissance utile (P_U) sur l'arbre du moteur est liée au couple (M) par la relation :

$$P_U = M \cdot \omega$$

où P_U en W, M en N.m, ω en rad/s et où ω s'exprime en fonction de la vitesse de rotation N en min^{-1} par la relation :

$$\omega = 2\pi \cdot N / 60$$

La puissance active (P), absorbée sur le réseau, s'exprime en fonction des puissances apparente (S) et réactive (Q) par la relation :

$$S = \sqrt{P^2 + Q^2} = U \cdot I$$

(S en VA, P en W et Q en VAR)

La puissance apparente au démarrage s'exprime aussi par :

$$S = U \cdot I_D$$

permet le calibrage des appareils de raccordement et/ou la détermination de la puissance de court-circuit des alternateurs.

La puissance P, absorbée sur le réseau, est liée à la puissance P_U par la relation :

$$P = \frac{P_U}{\eta}$$

où η est le rendement de la machine.

La puissance utile P_U sur l'arbre moteur s'exprime en fonction de la tension entre phase du réseau (U en volts) et du courant de ligne absorbée (I en ampères) par la relation :

$$P_U = U \cdot I \cdot \cos \phi \cdot \eta$$

où $\cos \phi$ est le facteur de puissance dont la valeur est trouvée en faisant le rapport :

$$\cos \phi = \frac{P}{S} = \frac{P}{U \cdot I}$$

D4.2 - INFLUENCE DE LA CHARGE MOTEUR SUR LE COS ϕ ET LE RENDEMENT

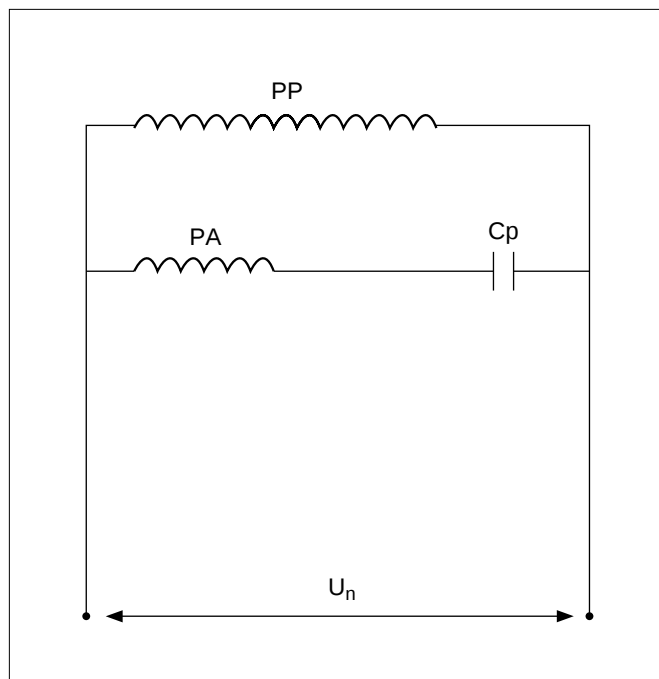
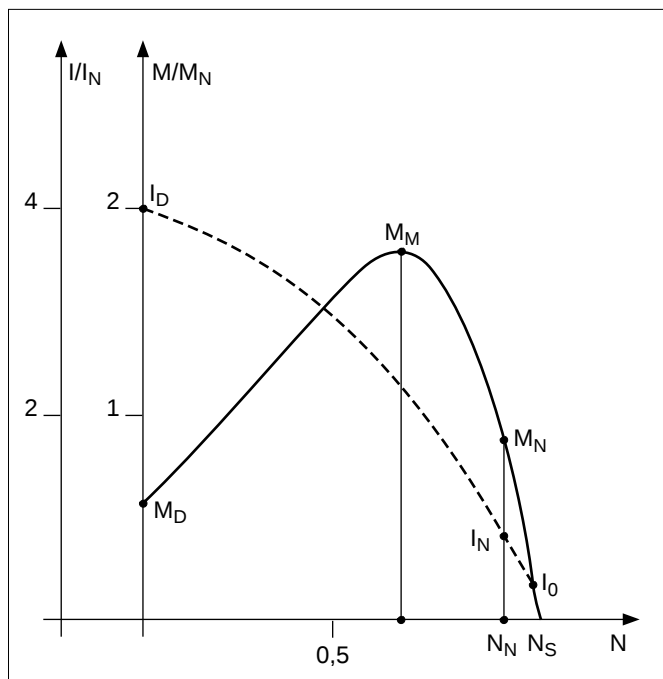
Les rendements et les $\cos \phi$ évoluent en fonction de la charge du moteur.

Moteurs asynchrones monophasés

Fonctionnement

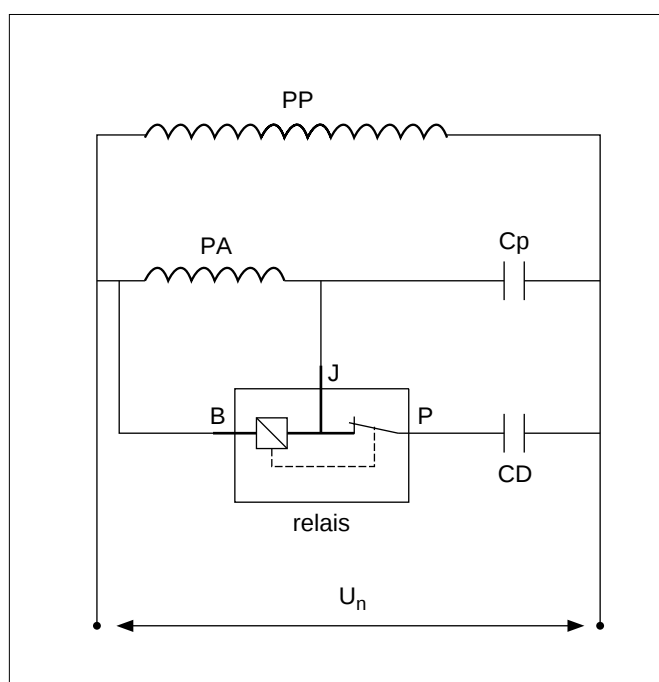
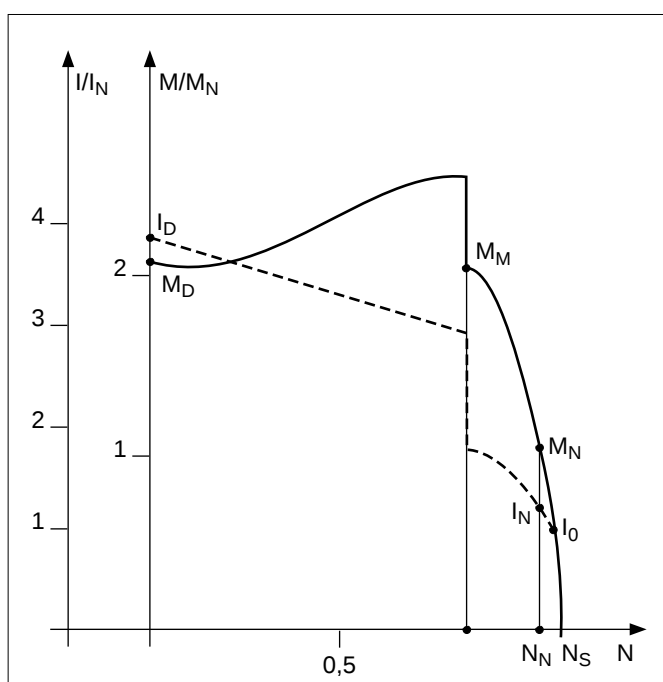
D4.3 - COURBES DE COUPLE EN FONCTION DE LA VITESSE

Version "P" à condensateur permanent



D

Version "PR" à condensateur permanent et condensateur de démarrage



Moteurs asynchrones monophasés

Fonctionnement

D4.4 - CALCUL DU COUPLE ACCELERATEUR ET DU TEMPS DE DEMARRAGE

La mise en vitesse se fera en un temps que l'on peut calculer par la formule simplifiée :

$$t_d = \frac{\pi}{30} \frac{N \cdot J_N}{M_a}, \text{ où :}$$

t_d : temps de mise en vitesse en secondes ;
 J_N = moment d'inertie en kg.m^2 de l'ensemble ramené s'il y a lieu à la vitesse de l'arbre développant M_a ;

N : vitesse finale en min^{-1} ;

M_a ou M_{acc} = couple accélérateur moyen en N.m (c'est le couple moyen développé par le moteur durant le démarrage diminué du couple résistant moyen pendant la même période), en général, pour les machines centrifuges, on peut écrire avec une bonne approximation :

$$M_a = \frac{M_D + 2M_A + 2M_M + M_N}{6} - M_r$$

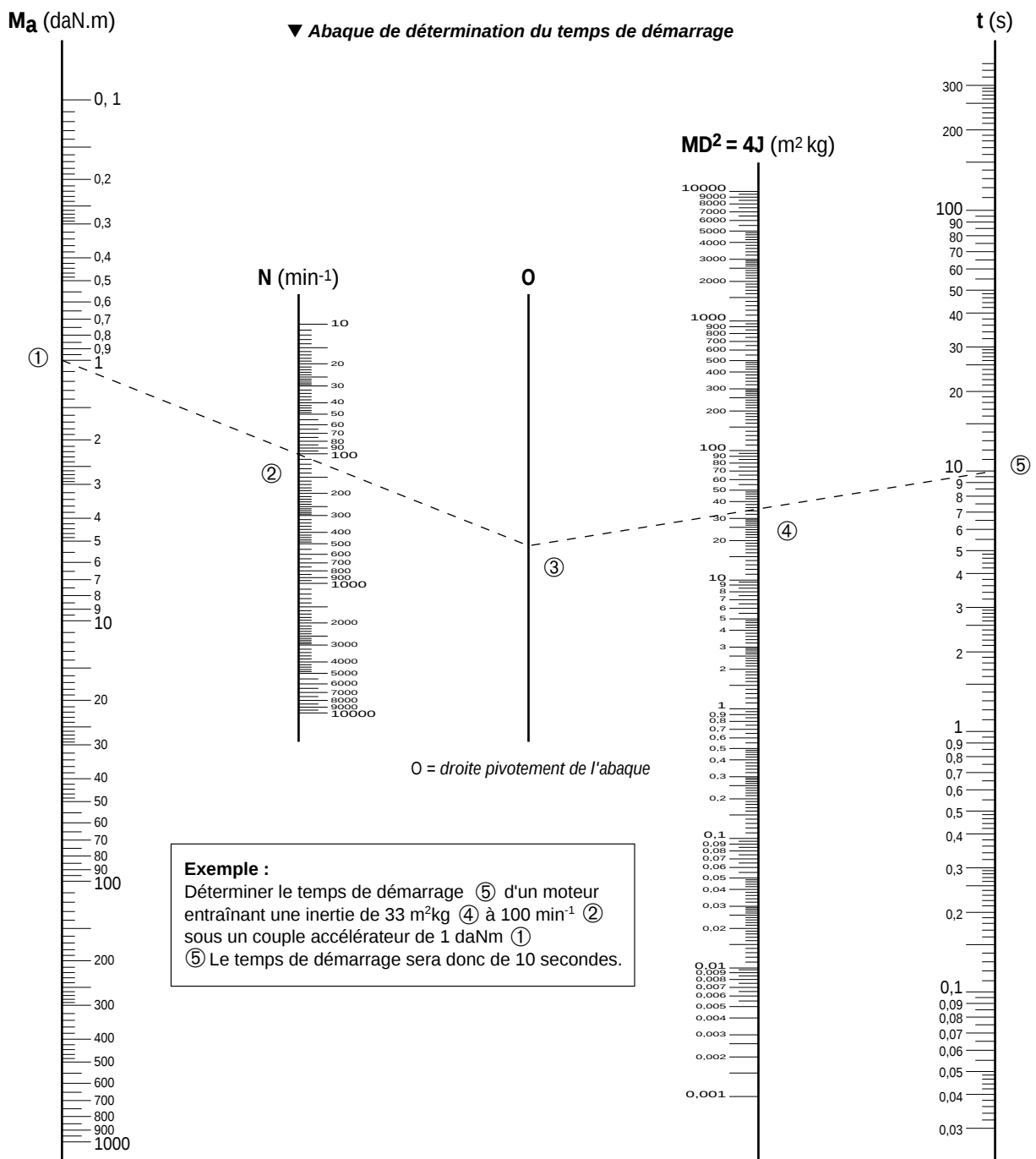
On peut aussi utiliser l'abaque ci-dessous :

Exemple : Une masse dont le moment d'inertie est $J = 9.6 \text{ kg.m}^2$ est accélérée par un couple de 10 N.m jusqu'à une vitesse de 100 min^{-1} .

Le temps d'accélération sera :
 $t = 10 \text{ secondes}$

Rappelons la formule permettant de ramener le moment d'inertie de la machine entraînée tournant à une vitesse N' , à la vitesse N du moteur.

$$J_N = J_{N'} \left(\frac{N'}{N} \right)^2$$



Moteurs asynchrones monophasés

Fonctionnement

D4.5 - DETERMINATION DE LA PUISSANCE NOMINALE P_N EN FONCTION DES SERVICES

D4.5.1 - Règles générales pour moteurs standard

$$P_n = \sqrt{\frac{n \times t_d \times [I_D / I_n \times P]^2 + (3600 - n t_d) P_u^2}{3600}} \times \text{fdm}$$

Calcul itératif qui doit être fait avec :

- t_d (s) temps de démarrage réalisé avec moteur de puissance $P(w)$
- n nombre de démarrages (équivalents) par heure
- fdm facteur de marche (décimal)
- I_D / I_n appel de courant du moteur de puissance P
- P_u (w) puissance utile du moteur pendant le cycle d'utilisation fdm (en décimal), facteur de marche
- P (w) puissance nominale du moteur choisi pour le calcul

Nota : n et fdm sont définis au § D4.5.2.

CdC = cahier des charges

S1	$\text{fdm} = 1 ; n \leq 6$
S2	$n = 1$ durée de fonctionnement déterminée par CdC
S3	fdm selon CdC ; $n \sim 0$ (pas d'effet du démarrage sur l'échauffement)
S4	fdm selon CdC ; n selon CdC ; t_d, P_u, P selon CdC (remplacer n par $4n$ dans la formule ci-dessus)
S5	fdm selon CdC ; $n = n$ démarrages + $3 n$ freinages = $4 n$; t_d, P_u, P selon CdC (remplacer n par $4 n$ dans la formule ci-dessus)
S6	$P = \sqrt{\frac{\sum (P_i^2 \cdot t_i)}{\sum t_i}}$
S7	même formule qu'en S5 mais $\text{fdm} = 1$
S8	en grande vitesse, même formule qu'en S1 en petite vitesse, même formule qu'en S5
S9	formule du service S8 après description complète du cycle avec fdm sur chaque vitesse
S10	même formule qu'en S6

Voir en outre les précautions à prendre ci-après. Tenir compte aussi des variations de la tension et/ou de la fréquence qui peuvent être supérieures à celles normalisées. Tenir compte aussi des applications (générales à couple constant, centrifuges à couple quadratique...).

D4.5.2 - Détermination de la puissance en régime intermittent pour moteur adapté

Puissance efficace du service intermittent
C'est la puissance nominale absorbée par la machine entraînée, généralement déterminée par le constructeur.

Si la puissance absorbée par la machine est variable au cours d'un cycle, on détermine la puissance efficace P par la relation :

$$P = \sqrt{\frac{\sum_1^n (P_i^2 \cdot t_i)}{\sum_1^n t_i}} = \sqrt{\frac{P_1^2 \cdot t_1 + P_2^2 \cdot t_2 + \dots + P_n^2 \cdot t_n}{t_1 + t_2 + \dots + t_n}}$$

si pendant le temps de marche d'un cycle, les puissances absorbées sont :

- P_1 pendant le temps t_1
- P_2 pendant le temps t_2
-
- P_n pendant le temps t_n

On remplacera les valeurs de puissance inférieures à $0.5 P_N$ par $0.5 P_N$ dans le calcul de la puissance efficace P (cas particulier des fonctionnements à vide).

Il restera en outre à vérifier que pour le moteur de puissance P_N choisi :

- le temps de démarrage réel est au plus égal à cinq secondes ;
- la puissance maximale du cycle n'ex-cède pas deux fois la puissance utile nominale P ;
- le couple accélérateur reste toujours suffisant pendant la période de démarrage.

Facteur de charge (FC)

Il s'agit du rapport, exprimé en %, de la durée de fonctionnement en charge pendant le cycle à la durée totale de mise sous tension pendant le cycle.

Facteur de marche (fdm)

Il s'agit du rapport, exprimé en %, de la durée de mise sous tension du moteur pendant le cycle à la durée totale du cycle, à condition que celle-ci soit inférieure à 10 minutes.

Classe de démarrages

Classe : $n = n_0 + k \cdot n_f + k' \cdot n_i$

n_0 nombre de démarrages complets dans l'heure ;

n_f nombre de freinages électriques dans l'heure.

Par freinage électrique, on entend tout freinage qui fait intervenir, de façon directe, le bobinage stator ou le bobinage rotor :

- freinage hypersynchrone (avec changeur de fréquence, moteur à plusieurs polarités, etc.) ;
 - freinage par contre-courant (le plus fréquemment utilisé) ;
 - freinage par injection de courant continu.
- n_i nombre d'impulsions (démarrages incomplets jusqu'au tiers de la vitesse au maximum) dans l'heure.

k et k' constantes déterminées comme suit :

	k	k'
Moteurs à cage	3	0.5

- Une inversion du sens de rotation comporte un freinage (généralement électrique) et un démarrage.

- Le freinage par frein électromécanique LEROY-SOMER, comme par tout autre frein indépendant du moteur, n'est pas un freinage électrique au sens indiqué ci-dessus.

Traitement d'un déclassement par la méthode analytique

- Critères d'entrée (charge)
 - Puissance efficace pendant le cycle = P
 - Moment d'inertie entraînée ramenée à la vitesse du moteur : J_e
 - Facteur de Marche = FM
 - Classe de démarrages/heure = n
 - Couple résistant pendant le démarrage M_r
- Choix dans le catalogue
 - puissance nominale du moteur = P_N
 - courant de démarrage $I_d, \cos \phi_D$
 - Moment d'inertie rotor J_r
 - Couple moyen de démarrage M_{mot}
 - Rendement à P_N (η_{P_N}) et à P (η_P)

Calculs

- Temps de démarrage :

$$t_d = \frac{\pi}{30} \cdot N \cdot \frac{(J_e + J_r)}{M_{mot} - M_r}$$

- Durée cumulée de démarrage dans l'heure : $n \times t_d$

- Energie à dissiper par heure pendant les démarrages = somme de l'énergie dissipée dans le rotor (= énergie de mise en vitesse de l'inertie) et de l'énergie dissipée dans le stator, pendant le temps de démarrage cumulée par heure :

$$E_d = \frac{1}{2} (J_e + J_r) \left(\frac{\pi \cdot N}{30} \right)^2 \times n + n t_d \sqrt{3} U_l I_d \cos \phi_d$$

- Energie à dissiper en fonctionnement

$$E_f = P \cdot (1 - \eta_P) \cdot (FM \times 3600 - n t_d)$$

- Energie que le moteur peut dissiper à puissance nominale avec le facteur de marche du Service intermittent.

$$E_m = (FM) 3600 \cdot P_N \cdot (1 - \eta_{P_N})$$

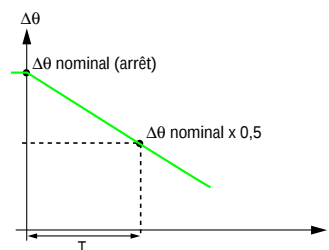
(on néglige les calories dissipées lorsque le moteur est à l'arrêt).

Le dimensionnement est correct si la relation suivante est vérifiée = $E_m \geq E_d + E_f$

au cas où le calcul de $E_d + E_f$ est inférieur à $0.75 E_m$ vérifier si un moteur de puissance immédiatement inférieure peut convenir.

D4.5.3 - Constante thermique équivalente

La constante thermique équivalente permet de prédéterminer le temps de refroidissement des machines.



$$\text{Constante thermique} = \frac{T}{\ln 2} = 1,44 T$$

Courbe de refroidissement $\Delta \theta = f(t)$

avec $\Delta \theta$ = échauffement en service S1

T = durée nécessaire pour passer de l'échauffement nominal à la moitié de sa valeur

t = temps

$\ln$ = logarithme népérien

Moteurs asynchrones monophasés

Fonctionnement

D5 - Bruits et vibrations

D5.1 - NIVEAUX DE BRUIT DES MACHINES

D5.1.1 - Bruit émis par les machines tournantes

Les vibrations mécaniques d'un corps élastique créent, dans un milieu compressible, des ondes de pression caractérisées par leur amplitude et leur fréquence. Les ondes de pression correspondent à un bruit audible si leur fréquence est située entre 16 et 16 000 Hz.

La mesure du bruit se fait à l'aide d'un microphone relié à un analyseur de fréquence. Elle se fait en chambre sourde sur des machines à vide et permet d'établir un niveau de pression acoustique L_p ou un niveau de puissance acoustique L_w . Elle se fait aussi in situ sur des machines pouvant être en charge par la méthode d'insonnification acoustique qui permet de séparer l'origine des sources et de restituer à la machine testée sa seule émission acoustique.

La notion de bruit est liée à la sensation auditive. La détermination de la sensation sonore produite est effectuée en intégrant les composantes fréquentielles pondérées par des courbes isosoniques (sensation de niveau sonore constant) en fonction de leur intensité.

La pondération est réalisée sur les sonomètres par des filtres dont les bandes passantes tiennent compte, dans une certaine mesure, des propriétés physiologiques de l'oreille :

Filtre A : utilisé en niveaux acoustiques faibles et moyens. Forte atténuation, faible bande passante.

Filtre B : utilisé en niveaux acoustiques très élevés. Bande passante élargie.

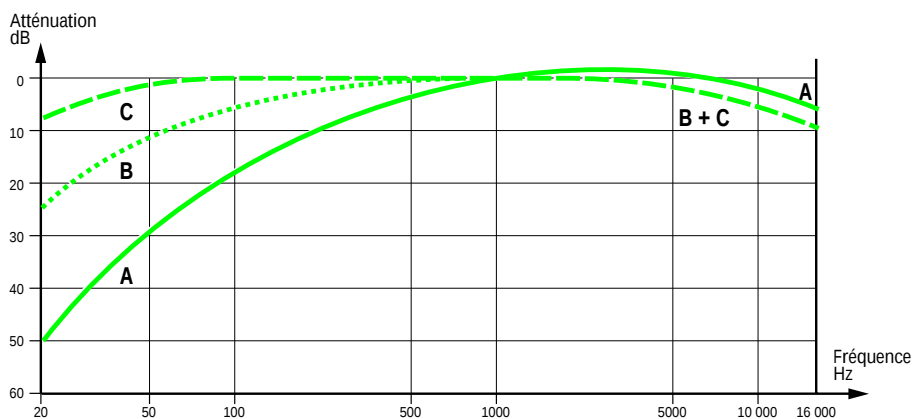
Filtre C : très faible atténuation sur toute la plage de fréquence audible. Le filtre A est le plus fréquemment utilisé pour les niveaux sonores des machines tournantes. C'est avec lui que sont établies les caractéristiques normalisées.

Quelques définitions de base :
Unité de référence bel, sous-multiple le décibel dB, utilisé ci-après.

Niveau de pression acoustique (dB)
 $L_p = 20 \log_{10} \left(\frac{P}{P_0} \right)$ avec $P_0 = 2 \cdot 10^{-5}$ Pa

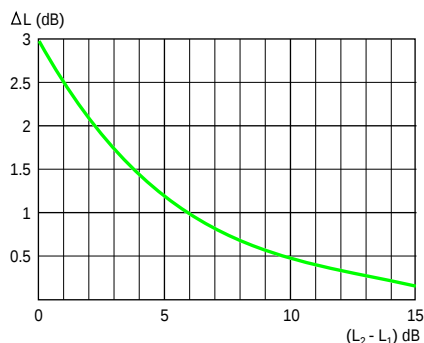
Niveau de puissance acoustique (dB)
 $L_w = 10 \log_{10} \left(\frac{P}{P_0} \right)$ avec $P_0 = 10^{-12}$ W

Niveau d'intensité acoustique (dB)
 $L_w = 10 \log_{10} \left(\frac{I}{I_0} \right)$ avec $I_0 = 10^{-12}$ W/m²



Corrections des mesures

Pour des écarts de niveaux inférieurs à 10 dB entre 2 sources ou avec le bruit de fond, on peut réaliser des corrections par addition ou soustraction selon les règles suivantes :

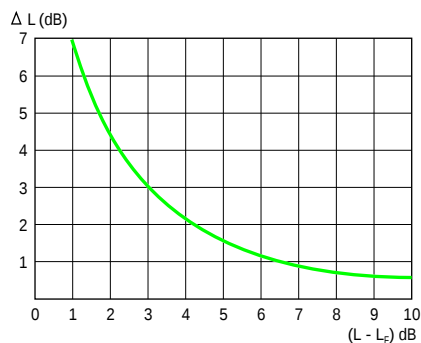


Addition de niveaux

Si L_1 et L_2 sont les niveaux mesurés séparément ($L_2 > L_1$), le niveau acoustique L_R résultant sera obtenu par la relation :

$$L_R = L_2 + \Delta L$$

ΔL étant obtenu par la courbe ci-dessus ▲



Soustraction de niveaux*

L'application la plus courante correspond à l'élimination du bruit de fond d'une mesure effectuée en ambiance "bruyante".

Si L est le niveau mesuré, L_F le niveau du bruit de fond, le niveau acoustique réel L_R sera obtenu par la relation :

$$L_R = L - \Delta L$$

ΔL étant obtenu par la courbe ci-dessus ▲

*Cette méthode est utilisée pour les mesures classiques de niveau de pression et de puissance acoustique. La méthode de mesure de niveau d'intensité acoustique intègre cette méthode par principe.

Moteurs asynchrones monophasés

Fonctionnement

Selon la norme CEI 34-9, les valeurs garanties sont données pour une machine fonctionnant à vide sous les conditions nominales d'alimentation (CEI 34-1), dans la position de fonctionnement prévue en service réel, éventuellement dans le sens de rotation de conception.

Dans ces conditions, les limites de niveaux de puissance acoustique normalisées sont indiquées en regard des valeurs obtenues pour les machines définies dans ce catalogue. (Les mesures étant réalisées conformément aux exigences des normes ISO 1680-1 et 1680-2.)

Niveau de bruit pondéré [dB(A)] des moteurs en position IM 1001 alimentés en 50 Hz

Exprimés en puissance acoustique (Lw) selon la norme, les niveaux de bruit sont aussi indiqués en pression acoustique (Lp) dans le tableau ci-dessous :

Type de moteur	2 pôles		4 pôles		6 pôles	
	LS	LS	LS	LS	LS	LS
	Puissance LwA	Pression LpA	Puissance LwA	Pression LpA	Puissance LwA	Pression LpA
LS 56	68	60	58	50	-	-
LS 63	66	58	64	56	-	-
LS 71	70	62	69	61	69	61
LS 80	75	67	68	60	68	60
LS 90	80	72	77	69	-	-

La tolérance maximale sur toutes ces valeurs est de + 3 dB(A)

Moteurs asynchrones monophasés

Fonctionnement

D5.2 - NIVEAUX DE VIBRATION DES MACHINES - EQUILIBRAGE

Les dissymétries de construction (magnétique, mécanique et aéraulique) des machines conduisent à des vibrations sinusoïdales (ou pseudo-sinusoïdales) réparties dans une large bande de fréquences. D'autres sources de vibrations viennent perturber le fonctionnement : mauvaise fixation du bâti, accouplement incorrect, désalignement des paliers, etc.

On s'intéressera en première approche aux vibrations émises à la fréquence de rotation, correspondant au balourd mécanique dont l'amplitude est prépondérante sur toutes celles des autres fréquences et pour laquelle l'équilibrage dynamique des masses en rotation a une influence déterminante.

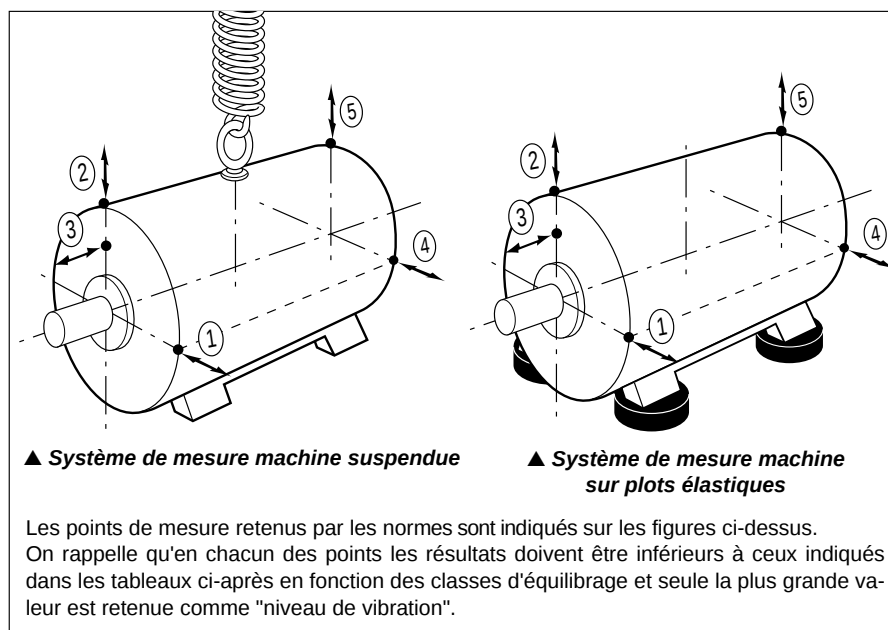
Selon la norme ISO 8821, les machines tournantes peuvent être équilibrées avec ou sans clavette ou avec une demi-clavette sur le bout d'arbre.

Selon les termes de la norme ISO 8821, le mode d'équilibrage est repéré par un marquage sur le bout d'arbre :

- équilibrage demi-clavette : lettre H
- équilibrage clavette entière : lettre F
- équilibrage sans clavette : lettre N.

Les machines LS de ce catalogue sont en configuration standard classe N

Les machines de ce catalogue sont équilibrées dans la classe N - Les classes R et S peuvent être réalisées sur demande particulière.



Grandeur mesurée

La vitesse de vibration peut être retenue comme grandeur mesurée. C'est la vitesse avec laquelle la machine se déplace autour de sa position de repos. Elle est mesurée en mm/s.

Puisque les mouvements vibratoires sont complexes et non harmoniques, c'est la moyenne quadratique (valeur efficace) de la vitesse de vibration qui sert de critère d'appréciation du niveau de vibration.

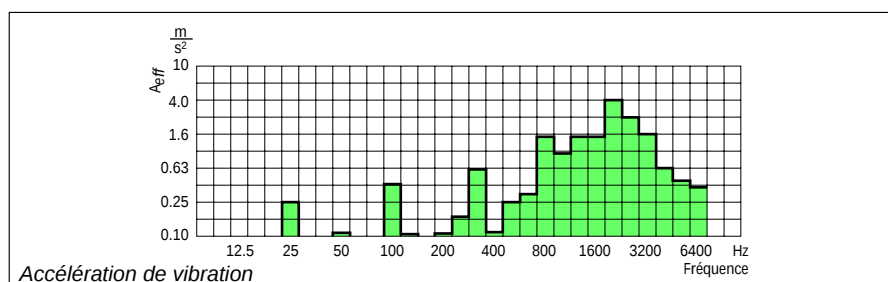
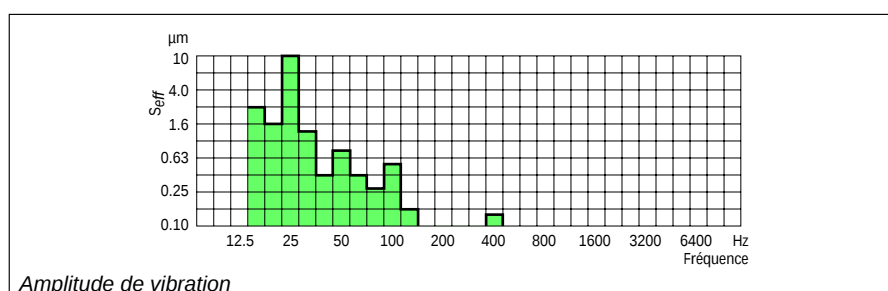
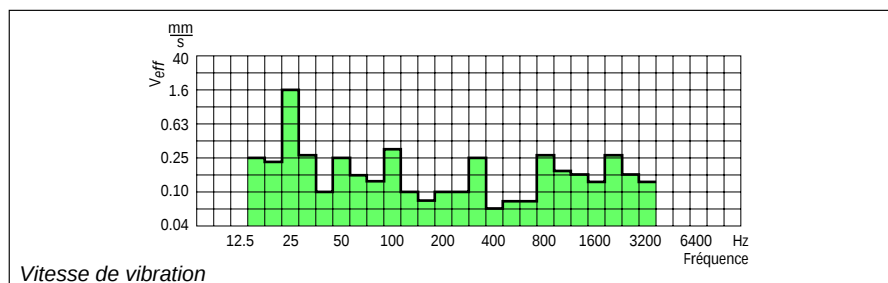
On peut également choisir, comme grandeur mesurée, l'amplitude de déplacement vibratoire (en μm) ou l'accélération vibratoire (en m/s^2).

Si l'on mesure le déplacement vibratoire en fonction de la fréquence, la valeur mesurée décroît avec la fréquence : les phénomènes vibratoires à haute fréquence n'étant pas mesurés.

Si l'on mesure l'accélération vibratoire, la valeur mesurée croît avec la fréquence : les phénomènes vibratoires à basse fréquence (balourds mécanique) n'étant ici pas mesurés.

La vitesse efficace de vibration a été retenue comme grandeur mesurée par les normes.

Cependant, selon les habitudes, on gardera le tableau des amplitudes de vibration (pour le cas des vibrations sinusoïdales et assimilées).



Moteurs asynchrones monophasés

Fonctionnement

D6 - Optimisation de l'utilisation

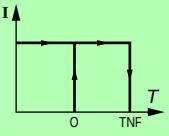
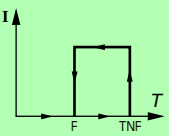
D6.1 - PROTECTION THERMIQUE

La protection des moteurs est assurée par un disjoncteur magnéto-thermique à commande manuelle ou automatique, placé entre le sectionneur et le moteur. Ce disjoncteur peut être accompagné de fusibles. Ces équipements de protection assurent une protection globale des moteurs contre

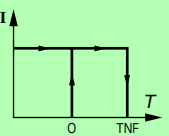
les surcharges à variation lente. Si l'on veut diminuer le temps de réaction, si l'on veut détecter une surcharge instantanée, si l'on veut suivre l'évolution de la température aux "points chauds" du moteur ou à des points caractéristiques pour la maintenance de l'installation, il est conseillé d'installer des son-

des de protection thermique placées aux points sensibles. Leur type et leur description font l'objet du tableau ci-après. Il faut souligner qu'en aucun cas, ces sondes ne peuvent être utilisées pour réaliser une régulation directe des cycles d'utilisation des moteurs.

Détections thermiques incorporées

Type	Principe du fonctionnement	Courbe de fonctionnement	Pouvoir de coupure (A)	Protection assurée	Montage Nombre d'appareils*
Protection thermique à ouverture PTO	bilame à chauffage indirect avec contact à ouverture (O) 		2,5 A sous 250 V à cos φ 0,4	surcharges lentes	Montage dans circuit de commande 1 ou 2 en série
Protection thermique à fermeture PTF	bilame à chauffage indirect avec contact à fermeture (F) 		2,5 A sous 250 V à cos φ 0,4	surcharges lentes	Montage dans circuit de commande 1 ou 2 en parallèle

Protections thermiques directes incorporées

Type	Principe du fonctionnement	Courbe de fonctionnement	Pouvoir de coupure (A)	Protection assurée	Montage Nombre d'appareils*
Protection thermique à ouverture PTO à réarmement automatique ou manuel	bilame à chauffage direct avec contact à ouverture (O) 		Calibrage suivant puissance et conditions de fonctionnement	surcharges lentes et/ou surcharges rapides	Montage dans circuit de puissance 1 en série avec le bobinage

Moteurs asynchrones monophasés

Caractéristiques électriques

PAGES

E1 - Grilles de sélection : MONOVITESSE

58

2 pôles - 3 000 min ⁻¹	58 - 59
4 pôles - 1 500 min ⁻¹	60 - 61
6 pôles - 1 000 min ⁻¹	60 - 61

E

Pour les dimensions, se reporter au chapitre

F

Moteurs asynchrones monophasés

Caractéristiques électriques

Version "P"

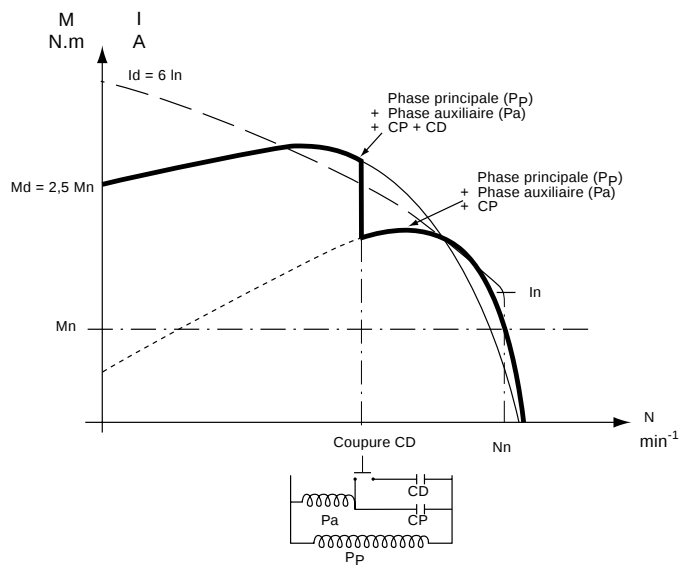
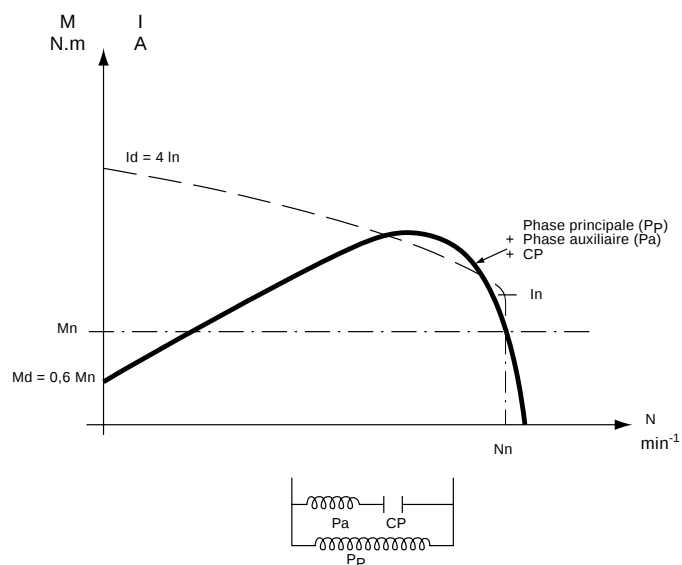
Version "PR"

**MOTEURS ASYNCHRONES
MONOPHASÉ À ROTOR COURT-CIRCUIT**

**MOTEURS ASYNCHRONES
MONOPHASÉ À ROTOR COURT-CIRCUIT**

DÉMARRAGE AVEC CONDENSATEUR PERMANENT (CP)

**DÉMARRAGE AVEC CONDENSATEUR PERMANENT (CP)
ET CONDENSATEUR DE DÉMARRAGE (CD)**



E

Moteurs asynchrones monophasés

Caractéristiques électriques

E1 - Grilles de sélection : MONOVITESSE

2
pôles
3000 min⁻¹

IP 55 - S1
Cl. F
MULTITENSION

RESEAU 230 V

50 Hz

Type	Puissance nominale à 50 Hz P_N kW	Vitesse nominale N_N min ⁻¹	Couple nominal C_N Nm	Intensité nominale I_N A	Facteur de puissance* $\cos \varphi$	Rendement* η %	Courant démarrage / Courant nominal** I_D / I_N	Couple démarrage / Couple nominal** M_D / M_N	Couple maximal / Couple nominal M_M / M_N	CP 400 V MF	CD 250 V MF	Masse IM B3 kg
LS 56 P	0.09	2790	0.31	0.90	0.85	50	3.2	0.8	2.4	4	-	3.5
LS 56 P	0.12	2810	0.42	1.15	0.85	54	3.5	0.7	2.4	5	-	4
LS 63 P	0.12	2820	0.42	1.00	0.90	57	4	1	2.5	6	-	4
LS 63 P	0.18	2820	0.61	1.40	0.90	62	4.5	0.9	2.3	8	-	4.5
LS 63 P	0.25	2830	0.84	2.00	0.90	62	4.5	0.9	2.5	10	-	5
LS 71 P	0.25	2780	0.86	1.95	0.90	61	3.5	0.6	2	8	-	5.5
LS 71 P	0.37	2850	1.24	2.70	0.85	70	4.7	0.5	2.3	10	-	7
LS 71 P	0.55	2770	1.90	3.50	0.95	72	4.5	0.6	2.2	16	-	7.5
LS 80 P	0.55	2730	1.93	3.80	0.98	64	4	0.5	2	16	-	8.5
LS 80 P	0.75	2780	2.60	4.85	0.95	70	4.2	0.6	2.2	25	-	9
LS 80 P	1.10	2760	3.80	6.60	0.98	73	4.1	0.5	2	32	-	11
LS 80 P	1.10	2700	3.90	7.50	0.90	73	4.6	0.5	2.2	25	-	14
LS 90 P	1.50	2780	5.15	9.10	0.95	76	4.8	0.7	2.8	50	-	16.5
LS 63 PR	0.18	2900	0.60	1.40	0.85	66	6.3	3.2	2.8	6	30	5
LS 63 PR	0.25	2890	0.83	1.80	0.95	66	6	3	2.6	10	30	5.5
LS 71 PR	0.25	2900	0.83	2.00	0.85	65	5.5	2.4	3	8	30	6
LS 71 PR	0.37	2920	1.20	2.80	0.85	68	6.6	2.3	3.2	12	40	7.5
LS 71 PR	0.55	2900	1.80	3.70	0.85	74	6.6	2.5	2.9	16	60	8
LS 80 PR	0.55	2860	1.83	3.80	0.98	67	5.4	2	2.5	16	60	9
LS 80 PR	0.75	2880	2.50	4.90	0.90	74	6	2.7	2.8	20	100	9.5
LS 80 PR	1.10	2860	3.70	6.60	0.90	77	5.8	1.8	2.6	25	100	11
LS 90 PR	1.50	2860	5.00	8.60	0.98	76	6	2.2	2.4	32	160	14.5
LS 90 PR	1.80	2870	6.00	10.50	0.98	76	6.3	1.9	2.4	40	160	17
LS 100 LPR	2.20	2900	7.50	14.20	0.92	74	6.4	2	2.1	30/450V	200/290V	-
LS 112 MPR	3.00	2870	10.00	16.80	0.98	77	6	1.6	1.8	40/450V	200/290V	-
LS 112 MGPR	4.00	2940	13.20	22.00	0.98	80	6.1	1.4	2.1	60/450V	400/290V	-
LS 132 MPR	5.50	2900	18.70	33.00	0.93	78	5.5	1.9	1.8	60/450V	600/290V	-

Moteur en Disponibilité Garantie.

Moteurs asynchrones monophasés

Caractéristiques électriques



Type	RESEAU 220 V 50 Hz				RESEAU 240 V 50 Hz				RESEAU 230 V 60 Hz							
	Puissance nominale à 50 Hz	Vitesse nominale	Intensité nominale	Facteur de puissance*	Vitesse nominale	Intensité nominale	Facteur de puissance*		Puissance nominale à 60 Hz	Vitesse nominale	Couple nominal	Intensité nominale	Facteur de puissance*	Rendement *	CP 400 V	CD 250 V
	P_N kW	N_N min ⁻¹	I_N A	$\cos \varphi$	N_N min ⁻¹	I_N A	$\cos \varphi$		P_N kW	N_N min ⁻¹	C_N Nm	I_N A	$\cos \varphi$	η %	MF	MF
LS 56 P	0.09	2770	0.85	0.90	2810	1.00	0.80		0.09	3360	0.26	0.80	0.98	52	4	-
LS 56 P	0.12	2790	1.10	0.90	2820	1.25	0.80		0.12	3380	0.34	0.95	0.98	56	5	-
LS 63 P	0.12	2800	1.00	0.95	2830	1.10	0.90		0.12	3370	0.34	1.10	0.98	49	6	-
LS 63 P	0.18	2790	1.45	0.95	2830	1.55	0.85		0.18	3400	0.50	1.35	0.98	59	8	-
LS 63 P	0.25	2790	1.90	0.95	2830	2.10	0.85		0.25	3420	0.70	1.90	0.98	60	10	-
LS 71 P	0.25	2760	1.90	0.95	2800	2.00	0.90		0.25	3340	0.72	1.90	0.98	58	8	-
LS 71 P	0.37	2840	2.60	0.90	2860	2.90	0.80		0.37	3360	1.06	2.60	0.98	66	10	-
LS 71 P	0.55	2750	3.50	0.98	2790	3.80	0.90		0.55	3370	1.57	3.60	0.98	70	16	-
LS 80 P	0.55	2700	4.00	0.98	2770	3.80	0.95		0.55	3310	1.59	3.80	0.98	65	16	-
LS 80 P	0.75	2760	4.90	0.95	2800	5.10	0.90		0.75	3360	2.10	5.00	0.98	66	20	-
LS 80 P	1.10	2750	7.00	0.98	2800	6.90	0.95		1.10	3360	3.13	7.00	0.98	71	25	-
LS 90 P	1.10	2690	7.50	0.90	2750	7.50	0.85		1.10	3340	3.10	7.00	0.98	70	25	-
LS 90 P	1.50	2750	9.50	0.95	2800	9.00	0.90		1.50	3330	4.30	9.00	0.98	73	32	-
LS 63 PR	0.18	2880	1.40	0.90	2900	1.50	0.80		0.18	3470	0.50	1.35	0.98	58	6	30
LS 63 PR	0.25	2870	1.75	0.95	2890	1.95	0.90		0.25	3480	0.68	2.00	0.98	55	10	30
LS 71 PR	0.25	2890	1.85	0.90	2910	2.10	0.80		0.25	3480	0.69	1.80	0.98	63	8	30
LS 71 PR	0.37	2910	2.60	0.90	2920	3.00	0.80		0.37	3510	1.00	2.40	0.98	67	12	40
LS 71 PR	0.55	2890	3.60	0.90	2910	3.90	0.80		0.55	3390	1.55	3.60	0.98	68	16	60
LS 80 PR	0.55	2850	3.80	0.98	2880	3.80	0.90		0.55	3450	1.53	3.60	0.98	67	16	60
LS 80 PR	0.75	2850	5.00	0.95	2880	5.15	0.85		0.75	3480	2.00	4.40	0.98	74	20	100
LS 80 PR	1.10	2850	6.90	0.95	2880	6.50	0.90		1.10	3480	3.00	6.50	0.98	75	25	100
LS 90 PR	1.50	2850	8.90	0.98	2880	8.50	0.95		1.50	3480	4.10	9.00	0.98	75	32	160
LS 90 PR	1.80	2860	11.00	0.98	2880	10.00	0.98		1.80	3450	5.00	11.00	0.98	74	40	160



Moteurs asynchrones monophasés

Caractéristiques électriques

4
pôles
1500 min⁻¹

IP 55 - S1
Cl. F
MULTITENSION

RESEAU 230 V

50 Hz

Type	Puissance nominale à 50 Hz P_N kW	Vitesse nominale N_N min ⁻¹	Couple nominal C_N Nm	Intensité nominale I_N A	Facteur de puissance* $\cos \varphi$	Rendement* η %	Courant démarrage / Courant nominal** I_D / I_N	Couple démarrage / Couple nominal** M_D / M_N	Couple maximal / Couple nominal M_M / M_N	CP 400 V MF	CD 250 V MF	Masse IM B3 kg
LS 56 P	0.06	1420	0.40	0.72	0.90	39	2.7	1.3	2.3	6	-	3.5
LS 63 P	0.09	1380	0.62	0.75	0.95	55	2.4	0.7	1.4	6	-	4
LS 63 P	0.12	1400	0.82	1.00	0.95	55	2.9	0.9	1.8	8	-	4.5
LS 63 P	0.18	1370	1.25	1.30	0.95	61	2.7	0.7	1.5	10	-	5
LS 71 P	0.18	1430	1.20	1.80	0.75	57	3.9	0.6	2.6	8	-	6
LS 71 P	0.25	1430	1.66	2.10	0.80	63	4.3	0.6	2.3	10	-	6.5
LS 71 P	0.37	1410	2.50	2.80	0.85	66	4	0.5	1.9	12	-	7.5
LS 80 P	0.37	1340	2.66	2.90	0.85	63	3.1	0.4	1.5	10	-	8
LS 80 P	0.55	1370	3.90	4.20	0.85	67	3.6	0.4	1.6	16	-	8.5
LS 80 P	0.75	1370	5.20	5.40	0.85	69	3.9	0.4	1.7	20	-	10.5
LS 90 P	0.75	1370	5.20	4.80	0.90	72	3.9	0.4	1.7	20	-	14.5
LS 90 P	1.10	1420	7.45	7.00	0.95	71	5	0.6	2.4	40	-	16
LS 63 PR	0.12	1430	0.82	1.05	0.90	57	4.2	2.2	1.9	5	16	5
LS 63 PR	0.18	1410	1.22	1.50	0.85	60	3.7	1.7	1.7	5	16	5.5
LS 71 PR	0.18	1460	1.20	1.70	0.75	59	5	2.7	2.8	8	30	6
LS 71 PR	0.25	1460	1.65	2.20	0.75	66	4.9	2.3	2.5	8	30	7
LS 71 PR	0.37	1440	2.45	2.80	0.85	68	4.7	2.1	2.2	12	40	8
LS 80 PR	0.37	1420	2.45	2.80	0.85	65	4.2	2	1.8	10	40	8.5
LS 80 PR	0.55	1420	3.70	4.20	0.90	65	4.5	1.9	1.9	16	60	9
LS 80 PR	0.75	1430	5.00	5.20	0.85	73	5	2.7	1.9	20	80	10.5
LS 90 PR	0.75	1440	5.00	4.70	0.90	73	5.3	2	2.3	20	80	13
LS 90 PR	1.10	1420	7.36	6.90	0.95	71	4.9	1.9	1.9	25	120	14
LS 90 PR	1.50	1430	10.00	8.60	0.98	76	5.5	1.8	2	40	160	17
LS 100 LPR	2.20	1445	15.00	14.00	0.93	74	5	1.4	1.7	50/450V	200/290V	-
LS 112 MPR	3.00	1430	20.00	19.30	0.90	74	4	1.3	1.6	50/450V	200/290V	-
LS 132 SMPR	4.00	1455	27.00	22.00	0.97	81	7	1.8	2.1	120/450V	600/290V	-
LS 132 MPR	5.50	1455	37.00	33.20	0.90	80	7	1.8	1.8	120/450V	800/290V	-

Moteur en Disponibilité Garantie.

6
pôles
1000 min⁻¹

IP 55 - S1
Cl. F
MULTITENSION

RESEAU 230 V

50 Hz

Type	Puissance nominale à 50 Hz P_N kW	Vitesse nominale N_N min ⁻¹	Couple nominal C_N Nm	Intensité nominale I_N A	Facteur de puissance* $\cos \varphi$	Rendement* η %	Courant démarrage / Courant nominal** I_D / I_N	Couple démarrage / Couple nominal** M_D / M_N	Couple maximal / Couple nominal M_M / M_N	CP 400 V MF	CD 250 V MF	Masse IM B3 kg
LS 71 P	0.12	900	1.26	1.00	0.95	52	2.5	0.8	1.4	8	-	7
LS 80 P	0.37	920	3.81	3.00	0.98	53	2.8	0.9	1.9	25	-	10

Moteur en Disponibilité Garantie.

Moteurs asynchrones monophasés

Caractéristiques électriques

4
pôles
1800 min⁻¹

RESEAU 220 V 50 Hz				RESEAU 240 V 50 Hz				RESEAU 230 V 60 Hz							
Type	P_N kW	Vitesse nominale	Intensité nominale	Facteur de puissance*	Vitesse nominale	Intensité nominale	Facteur de puissance*	P_N kW	Vitesse nominale	Couple nominal	Intensité nominale	Facteur de puissance*	Rendement *	CP 400 V	CD 250 V
		N_N min ⁻¹	I_N A	$\cos \varphi$	N_N min ⁻¹	I_N A	$\cos \varphi$		N_N min ⁻¹	C_N Nm	I_N A	$\cos \varphi$	η %	MF	MF
LS 56 P	0.06	1410	0.68	0.95	1420	0.77	0.90	-	-	-	-	-	-	-	-
LS 63 P	0.09	1360	0.75	0.95	1390	0.75	0.95	-	-	-	-	-	-	-	-
LS 63 P	0.12	1390	1.00	0.95	1410	1.00	0.95	0.12	1700	0.70	1.10	0.95	51	8	-
LS 63 P	0.18	1340	1.35	0.95	1380	1.30	0.95	0.18	1660	1.03	1.50	0.98	53	10	-
LS 71 P	0.18	1420	1.70	0.80	1440	2.00	0.75	0.18	1740	1.00	1.35	0.95	59	8	-
LS 71 P	0.25	1420	2.00	0.85	1440	2.20	0.80	0.25	1730	1.40	1.90	0.98	61	10	-
LS 71 P	0.37	1390	2.80	0.85	1420	2.90	0.80	0.37	1700	2.10	2.60	0.98	65	12	-
LS 80 P	0.37	1330	3.05	0.85	1380	2.90	0.80	0.37	1640	2.16	2.60	0.98	64	10	-
LS 80 P	0.55	1360	4.30	0.85	1390	4.30	0.80	0.55	1680	3.10	3.60	0.98	67	16	-
LS 80 P	0.75	1350	5.50	0.85	1380	5.50	0.80	0.75	1690	4.20	4.60	0.98	72	20	-
LS 90 P	0.75	1370	5.00	0.90	1400	4.70	0.90	0.75	1670	4.30	4.80	0.98	70	20	-
LS 90 P	1.10	1410	7.10	0.95	1430	6.90	0.90	1.10	1720	6.10	7.50	0.95	69	40	-
LS 63 PR	0.12	1420	1.05	0.90	1440	1.10	0.85	0.12	1710	0.67	1.00	0.98	52	5	16
LS 63 PR	0.18	1390	1.50	0.90	1420	1.50	0.85	0.18	1690	1.02	1.40	0.9	62	4	16
LS 71 PR	0.18	1450	1.60	0.80	1460	1.90	0.75	0.18	1750	1.00	1.40	0.95	59	8	30
LS 71 PR	0.25	1450	2.10	0.80	1460	2.35	0.70	0.25	1750	1.37	1.80	0.9	68	8	30
LS 71 PR	0.37	1430	2.75	0.85	1450	2.90	0.80	0.37	1730	2.05	2.60	0.98	65	12	40
LS 80 PR	0.37	1410	2.80	0.90	1430	2.90	0.80	0.37	1720	2.00	2.40	0.98	70	10	40
LS 80 PR	0.55	1410	4.20	0.90	1430	4.20	0.85	0.55	1730	3.00	3.40	0.98	72	16	60
LS 80 PR	0.75	1420	5.20	0.90	1440	5.40	0.80	0.75	1730	4.10	4.60	0.98	73	20	80
LS 90 PR	0.75	1430	4.80	0.95	1450	4.95	0.90	0.75	1740	4.10	4.60	0.98	72	20	80
LS 90 PR	1.10	1410	7.2	0.98	1430	6.70	0.95	1.10	1720	6.20	6.50	0.98	74	25	120
LS 90 PR	1.50	1420	9.00	0.98	1440	8.50	0.98	1.50	1740	8.30	8.80	0.95	77	40	160

E

6
pôles
1200 min⁻¹

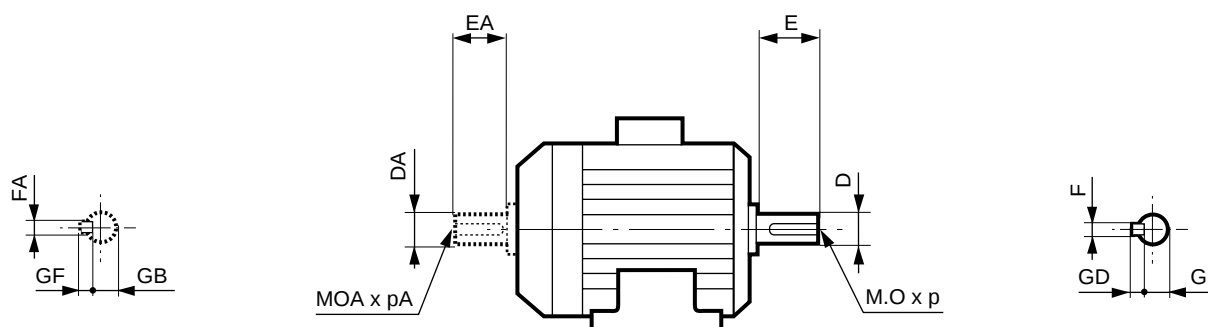
RESEAU 220 V 50 Hz				RESEAU 240 V 50 Hz				RESEAU 230 V 60 Hz							
Type		Vitesse nominale	Intensité nominale	Facteur de puissance*	Vitesse nominale	Intensité nominale	Facteur de puissance*		Vitesse nominale	Couple nominal	Intensité nominale	Facteur de puissance*	Rendement *	CP 400 V	CD 250 V
	P_N kW	N_N min ⁻¹	I_N A	$\cos \varphi$	N_N min ⁻¹	I_N A	$\cos \varphi$	P_N kW	N_N min ⁻¹	C_N Nm	I_N A	$\cos \varphi$	η %	MF	MF
LS 71 P	0.12	890	0.92	0.98	910	1.00	0.98	0.12	1090	1.05	0.84	0.98	58	6	-
LS 80 P	0.37	910	3.00	0.98	930	3.20	0.98	-	-	-	-	-	-	-	-

Moteurs asynchrones monophasés

Dimensions

F1 - Dimensions des bouts d'arbre

Dimensions en millimètres



Type	Bouts d'arbre principal						
	2, 4 et 6 pôles						
	F	GD	D	E	G	O	p
LS 56	3	3	9j6	20	7	4	10
LS 63	4	4	11j6	23	8.5	4	10
LS 71	5	5	14j6	30	11	5	15
LS 80	6	6	19j6	40	15.5	6	16
LS 90	8	7	24j6	50	20	8	19
LS 100 L PR	8	7	28j6	60	24	10	22
LS 112 M/MG PR	8	7	28j6	60	24	10	22
LS 132 S/M PR	10	8	38k6	80	33	12	28

Type	Bouts d'arbre secondaire						
	2, 4 et 6 pôles						
	FA	GF	DA	GB	EA	OA	pA
LS 56	3	3	9j6	7	20	4	10
LS 63	4	4	11j6	8.5	23	4	10
LS 71	5	5	14j6	11	30	5	15
LS 80	5	5	14j6	11	30	5	15
LS 90	6	6	19j6	15.5	40	6	16
LS 100 L PR	8	7	24j6	20	50	8	19
LS 112 M/MG PR	8	7	24j6	20	50	8	19
LS 132 S/M PR	8	7	28j6	24	60	10	22

Moteurs asynchrones monophasés

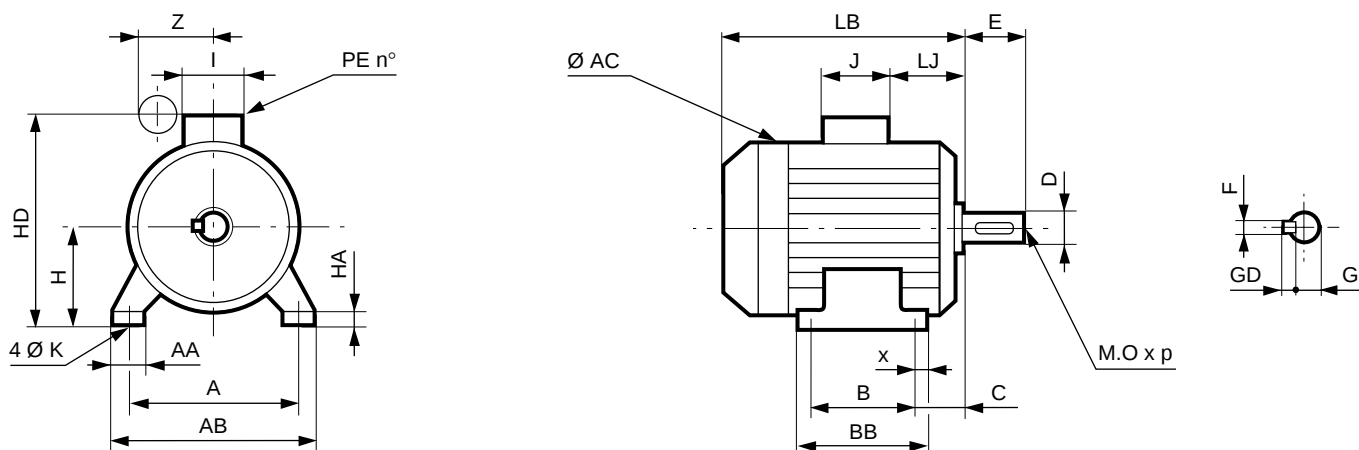
Dimensions

F2 - Pattes de fixation IM B3 (IM 1001)

Cotes d'encombrement des moteurs asynchrones monophasés fermés LS - IP 55 Rotor à cage

- à pattes de fixation

Dimensions en millimètres



Le condensateur permanent est monté à l'extérieur de la boîte à bornes.
Le condensateur de démarrage est logé à l'intérieur de la boîte à bornes.

Type	Moteurs																	Bout d'arbre						
	A	AB	B	BB	C	AA	S	HD	Z max.	H	LJ	HA	x	LB	AC	J	I	F	GD	D	E	G	O	p
LS 56 P	90	104	71	87	36	24	6	148	90	56	8	7	8	156	110	86	88	3	3	9 j6	20	7.2	4	10
LS 63 P ¹	100	115	80	97	40	24.5	7	160	90	63	18	8	8.5	172	126	86	88	4	4	11 j6	23	8.5	4	10
LS 63 PR ¹	100	115	80	97	40	24.5	7	182	100	63	21.5	8	8.5	172	126	138	105	4	4	11 j6	23	8.5	4	10
LS 71 P ²	112	126	90	106	45	23	7	178	90	71	18	9	8	185	140	86	88	5	5	14 j6	30	11	5	12.5
LS 71 PR ²	112	126	90	106	45	23	7	200	100	71	21.5	9	8	185	140	138	105	5	5	14 j6	30	11	5	12.5
LS 80 P	125	157	100	120	50	37	9	201	100	80	24.5	10	10	215	162	86	88	6	6	19 j6	40	15.5	6	15
LS 80 PR	125	157	100	120	50	37	9	223	115	80	24.5	10	10	215	162	138	105	6	6	19 j6	40	15.5	6	15
LS 90 P	140	172	125	162	56	30	9	221	108	90	24.5	11	27.5	245	182	86	88	8	7	24 j6	50	20	8	20
LS 90 PR	140	172	125	162	56	30	9	243	115	90	24.5	11	27.5	245	182	138	105	8	7	24 j6	50	20	8	20
LS 100 LPR	160	196	140	165	63	40	12	259	100	100	26	13	12	290	200	138	104	8	7	28 j6	60	24	10	22
LS 112 MPR	190	220	140	165	70	45	12	271	100	112	26	14	12	290	200	138	104	8	7	28 j6	60	24	10	22
LS 112 MGPR	190	220	140	165	70	52	12	280	140	112	36	14	12	315	235	138	104	8	7	28 j6	60	24	10	22
LS 132 SM/MPR ³	216	250	178	208	89	59	12	307	-	132	25	18	16	387	280	110	130	10	8	38 k6	80	33	12	28

- Les moteurs LS 63 sont en plus prévus avec un bout d'arbre Ø14 x 30 (hors normes).
Moteurs LS 63 P, 2 P, 0,25 kW et LS 63 P, 4 P, 0,18 kW : modification de la cote LB = 187
Moteurs LS 63 PR, 2 P, 0,25 kW et LS 63 PR, 4 P, 0,18 kW : modification de la cote LB = 187
- Moteurs LS 71 P, 2 P, 0,55 kW et LS 71 P, 4 P, 0,37 kW : modification de la cote LB = 193.
- Moteurs livrés avec armoire électrique séparée.

- symbole du carter : non renseigné pour les hauteurs d'axe 56 à 90 mm.

Moteurs asynchrones monophasés

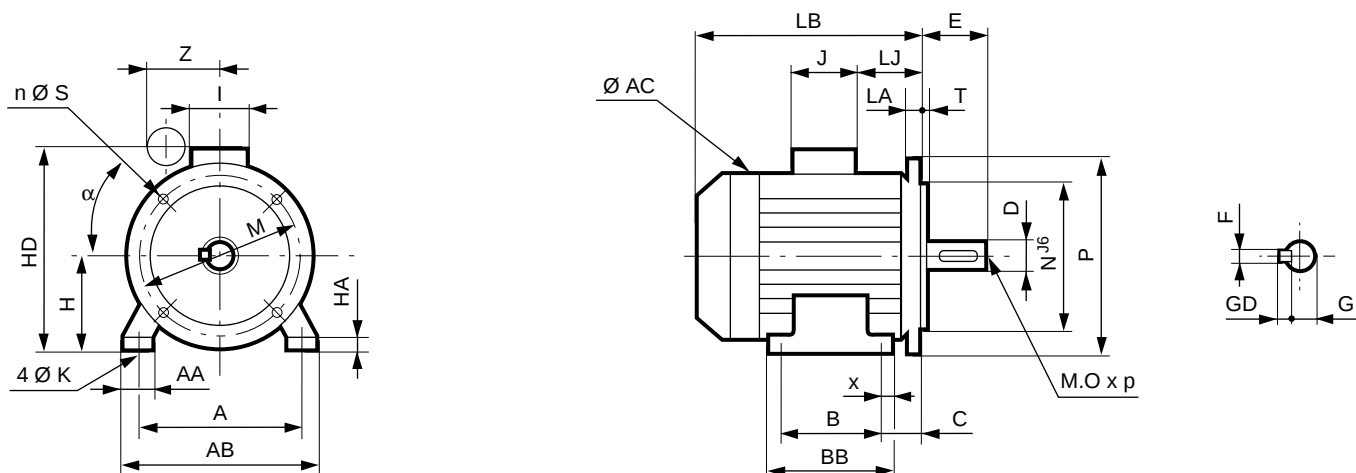
Dimensions

F3 - Pattes et bride de fixation à trous lisses IM B35 (IM 2001)

Cotes d'encombrement des moteurs asynchrones monophasés fermés LS - IP 55 Rotor à cage

- à pattes et bride (FF) de fixation à trous lisses

Dimensions en millimètres



Le condensateur permanent est monté à l'extérieur de la boîte à bornes.
Le condensateur de démarrage est logé à l'intérieur de la boîte à bornes.

F

Type	Moteurs																	
	A	AA	AB	C	B	BB	H	HA	x	HD	K	HJ	Z max	LJ	LB	AC	J	I
LS 56 P	90	24	104	36	71	87	56	7	8	148	6	92	90	8	156	110	86	88
LS 63 P ¹	100	24,5	115	40	80	97	63	8	8,5	160	7	97	90	18	172	126	86	88
LS 63 PR ¹	100	24,5	115	40	80	97	63	8	8,5	182	7	119	100	21,5	172	126	138	105
LS 71 P ²	112	23	126	45	90	106	71	9	8	178	7	107	90	18	185	140	86	88
LS 71 PR ²	112	23	126	45	90	106	71	9	8	200	7	129	100	21,5	185	140	138	105
LS 80 P	125	37	157	50	100	120	80	10	10	201	9	121	100	24,5	215	162	86	88
LS 80 PR	125	37	157	50	100	120	80	10	10	223	9	143	115	24,5	215	162	138	105
LS 90 P	140	30	172	56	125	162	90	11	27,5	221	9	131	108	24,5	265	182	86	88
LS 90 PR	140	30	172	56	125	162	90	11	27,5	243	9	153	115	24,5	265	182	138	105
LS 100 LPR	160	40	196	63	140	165	100	13	12	259	12	159	100	26	290	200	138	104
LS 112 MPR	190	45	220	70	140	165	112	14	12	271	12	159	100	26	290	200	138	104
LS 112 MGPR	190	52	220	70	140	165	112	14	12	280	12	168	140	36	315	235	138	104
LS 132 SM/MPR ³	216	59	250	89	178	208	132	18	16	307	12	175	-	25	387	280	110	130

1. Les moteurs LS 63 sont en plus prévus avec un bout d'arbre $\varnothing 14 \times 30$ (hors normes).

Moteurs LS 63 P, 2 P, 0,25 kW et LS 63 P, 4 P, 0,18 kW : modification de la cote $LB = 187$

Moteurs LS 63 PR, 2 P, 0,25 kW et LS 63 PR, 4 P, 0,18 kW : modification de la cote $LB = 187$

2. Moteurs LS 71 P, 2 P, 0,55 kW et LS 71 P, 4 P, 0,37 kW : modification de la cote $LB = 193$.

3. Moteurs livrés avec armoire électrique séparée.

Moteurs asynchrones monophasés

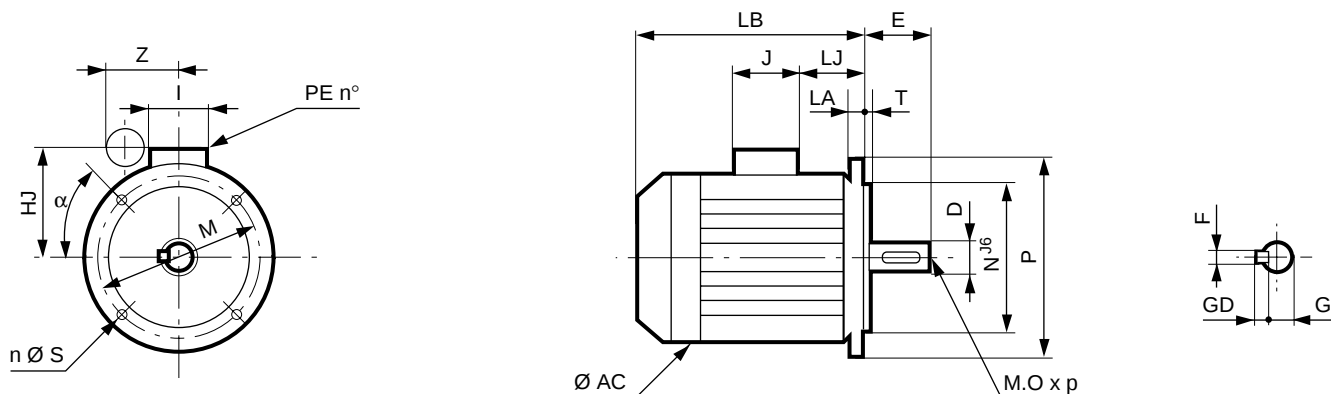
Dimensions

F4 - Bride de fixation à trous lisses IM B5 (IM 3001)

Cotes d'encombrement des moteurs asynchrones monophasés fermés LS - IP 55 Rotor à cage

- à bride (FF) de fixation à trous lisses

Dimensions en millimètres



Le condensateur permanent est monté à l'extérieur de la boîte à bornes.
Le condensateur de démarrage est logé à l'intérieur de la boîte à bornes.

Type	Brides								Bout d'arbre						
	Symb.	M	N	P	LA	α	T	S	F	GD	D	E	G	O	p
LS 56 P	FF 100	100	80	120	8	45 °	3	7	3	3	9 j6	20	7.2	4	10
LS 63 P ¹	FF 115	115	95	140	10	45 °	3	9	4	4	11 j6	23	8.5	4	10
LS 63 PR ¹	FF 115	115	95	140	10	45 °	3	9	4	4	11 j6	23	8.5	4	10
LS 71 P ²	FF 130	130	110	160	8	45 °	3.5	9	5	5	14 j6	30	11	5	12.5
LS 71 PR ²	FF 130	130	110	160	8	45 °	3.5	9	5	5	14 j6	30	11	5	12.5
LS 80 P	FF 165	165	130	200	10	45 °	3.5	11	6	6	19 j6	40	15.5	6	15
LS 80 PR	FF 165	165	130	200	10	45 °	3.5	11	6	6	19 j6	40	15.5	6	15
LS 90 P	FF 165	165	130	200	10	45 °	3.5	11	8	7	24 j6	50	20	8	20
LS 90 PR	FF 165	165	130	200	10	45 °	3.5	11	8	7	24 j6	50	20	8	20
LS 100 LPR	FF 215	215	180	250	12	45 °	4	14.5	8	7	28 j6	60	24	10	22
LS 112 MPR	FF 215	215	180	250	12	45 °	4	14.5	8	7	28 j6	60	24	10	22
LS 112 MGPR	FF 215	215	180	250	12	45 °	4	14.5	8	7	28 j6	60	24	10	22
LS 132 SM/MPR ³	FF 265	265	230	300	14	45 °	4	14.5	10	8	38 k6	80	33	12	28

- Les moteurs LS 63 sont en plus prévus avec un bout d'arbre Ø14 x 30 (hors normes).
Moteurs LS 63 P, 2 P, 0,25 kW et LS 63 P, 4 P, 0,18 kW : modification de la cote LB = 187
Moteurs LS 63 PR, 2 P, 0,25 kW et LS 63 PR, 4 P, 0,18 kW : modification de la cote LB = 187
- Moteurs LS 71 P, 2 P, 0,55 kW et LS 71 P, 4 P, 0,37 kW : modification de la cote LB = 193.
- Moteurs livrés avec armoire électrique séparée.

Moteurs asynchrones monophasés

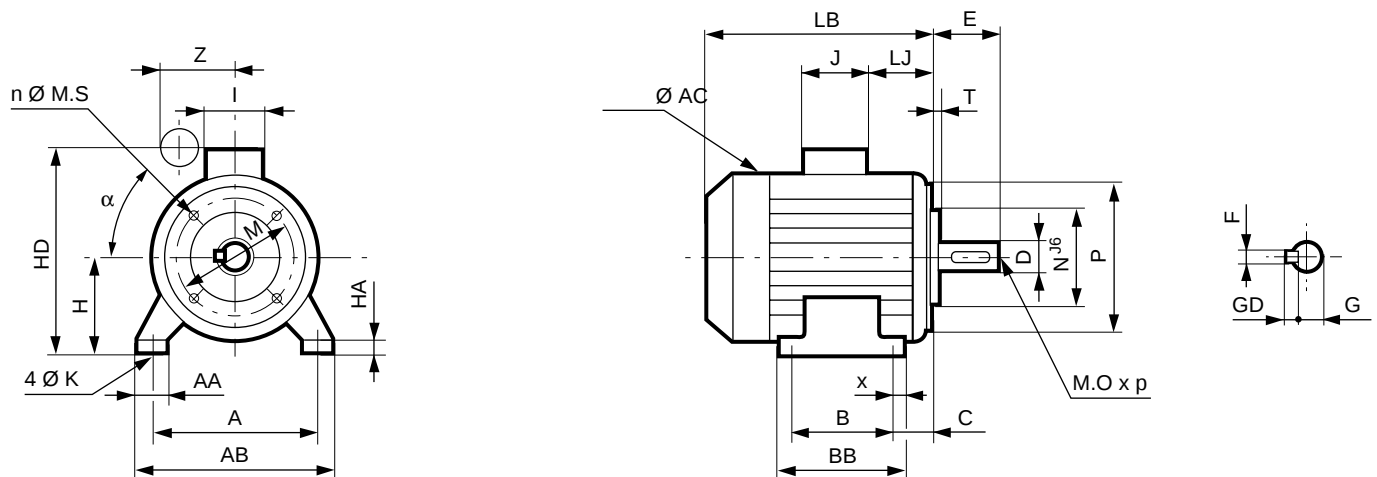
Dimensions

F5 - Pattes et bride de fixation à trous taraudés IM B34 (IM 2101)

Cotes d'encombrement des moteurs asynchrones monophasés fermés LS - IP 55 Rotor à cage

- à pattes et bride (FT) de fixation à trous taraudés

Dimensions en millimètres



Le condensateur permanent est monté à l'extérieur de la boîte à bornes.
Le condensateur de démarrage est logé à l'intérieur de la boîte à bornes.

F

Type	Moteurs																
	A	AA	AB	B	BB	H	HA	x	HD	K	HJ	Z max	LJ	LB	AC	J	I
LS 56 P	90	24	104	71	87	56	7	8	148	6	92	90	8	156	110	86	88
LS 63 P ¹	100	24.5	115	80	97	63	8	8.5	160	7	97	90	18	172	126	86	88
LS 63 PR ¹	100	24.5	115	80	97	63	8	8.5	182	7	119	100	21.5	172	126	138	105
LS 71 P ²	112	23	126	90	106	71	9	8	178	7	107	90	18	185	140	86	88
LS 71 PR ²	112	23	126	90	106	71	9	8	200	7	128	100	21.5	185	140	138	105
LS 80 P	125	37	157	100	120	80	10	10	201	9	121	100	24.5	215	162	86	88
LS 80 PR	125	37	157	100	120	80	10	10	223	9	143	115	24.5	215	162	138	105
LS 90 P	140	30	172	125	162	90	11	27.5	221	9	131	108	24.5	245	182	86	88
LS 90 PR	140	30	172	125	162	90	11	27.5	243	9	153	115	24.5	245	182	138	105
LS 100 LPR	160	40	196	140	165	100	13	12	259	12	159	100	26	290	200	138	104
LS 112 MPR	190	45	220	140	165	112	14	12	271	12	159	100	26	290	200	138	104
LS 112 MGPR	190	52	220	140	165	112	14	12	280	12	168	140	36	315	235	138	104
LS 132 SM/MPR ³	216	59	250	178	208	132	18	16	307	12	175	-	25	387	280	110	130

- Les moteurs LS 63 sont en plus prévus avec un bout d'arbre Ø14 x 30 (hors normes).
Moteurs LS 63 P, 2 P, 0,25 kW et LS 63 P, 4 P, 0,18 kW : modification de la cote LB = 187
Moteurs LS 63 PR, 2 P, 0,25 kW et LS 63 PR, 4 P, 0,18 kW : modification de la cote LB = 187
- Moteurs LS 71 P, 2 P, 0,55 kW et LS 71 P, 4 P, 0,37 kW : modification de la cote LB = 193.
- Moteurs livrés avec armoire électrique séparée.

Moteurs asynchrones monophasés

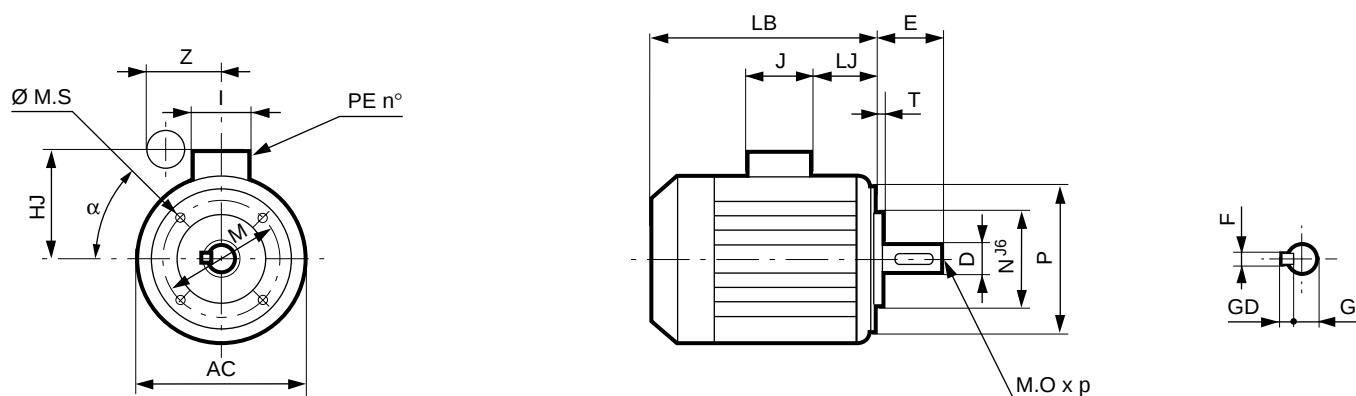
Dimensions

F6 - Bride de fixation à trous taraudés IM B14 (IM 3601)

Cotes d'encombrement des moteurs asynchrones monophasés fermés LS - IP 55 Rotor à cage

- à bride (FT) de fixation à trous taraudés

Dimensions en millimètres



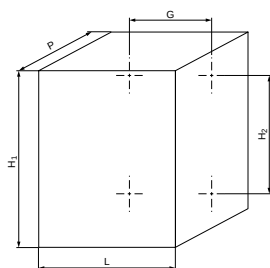
Le condensateur permanent est monté à l'extérieur de la boîte à bornes.
Le condensateur de démarrage est logé à l'intérieur de la boîte à bornes.

Type	Brides							Bout d'arbre						
	Symb.	M	N	P	α	T	M-S	F	GD	D	E	G	O	p
LS 56 P	FT 65	65	50	80	45°	2.5	5	3	3	9 j6	20	7.2	4	10
LS 63 P ¹	FT 75	75	60	90	45°	2.5	5	4	4	11 j6	23	8.5	4	10
LS 63 PR ¹	FT 75	75	60	90	45°	2.5	5	4	4	11 j6	23	8.5	4	10
LS 71 P ²	FT 85	85	70	105	45°	2.5	6	5	5	14 j6	30	11	5	12.5
LS 71 PR ²	FT 85	85	70	105	45°	2.5	6	5	5	14 j6	30	11	5	12.5
LS 80 P	FT 100	100	80	120	45°	3	6	6	6	19 j6	40	15.5	6	15
LS 80 PR	FT 100	100	80	120	45°	3	6	6	6	19 j6	40	15.5	6	15
LS 90 P	FT 115	115	95	140	45°	3	8	8	7	24 j6	50	20	8	20
LS 90 PR	FT 115	115	95	140	45°	3	8	8	7	24 j6	50	20	8	20
LS 100 LPR	FT 130	130	110	160	45°	3.5	8	8	7	28 j6	6	24	10	22
LS 112 MPR	FT 130	130	110	160	45°	3.5	8	8	7	28 j6	6	24	10	22
LS 112 MGPR	FT 130	130	110	160	45°	3.5	8	8	7	28 j6	60	24	10	22
LS 132 SM/MPR ³	FT 215	215	180	250	45°	4	10	10	8	38 k6	80	33	12	28

- Les moteurs LS 63 sont en plus prévus avec un bout d'arbre Ø14 x 30 (hors normes).
Moteurs LS 63 P, 2 P, 0,25 kW et LS 63 P, 4 P, 0,18 kW : modification de la cote LB = 187
Moteurs LS 63 PR, 2 P, 0,25 kW et LS 63 PR, 4 P, 0,18 kW : modification de la cote LB = 187
- Moteurs LS 71 P, 2 P, 0,55 kW et LS 71 P, 4 P, 0,37 kW : modification de la cote LB = 193.
- Moteurs livrés avec armoire électrique séparée.

F7 - Armoire électrique pour LS 132

Dimensions en millimètres



L	P	H1	H2	G	Masse maxi en kg
250	150	400	325	175	12

Moteurs asynchrones monophasés

Equipements optionnels

G1 - Brides non normalisées

Les moteurs LEROY-SOMER peuvent, en option, être dotés de brides de dimensions supérieures ou inférieures à la bride normalisée. Cette possibilité permet de nombreuses adaptations sans qu'il soit nécessaire de faire des modifications onéreuses.

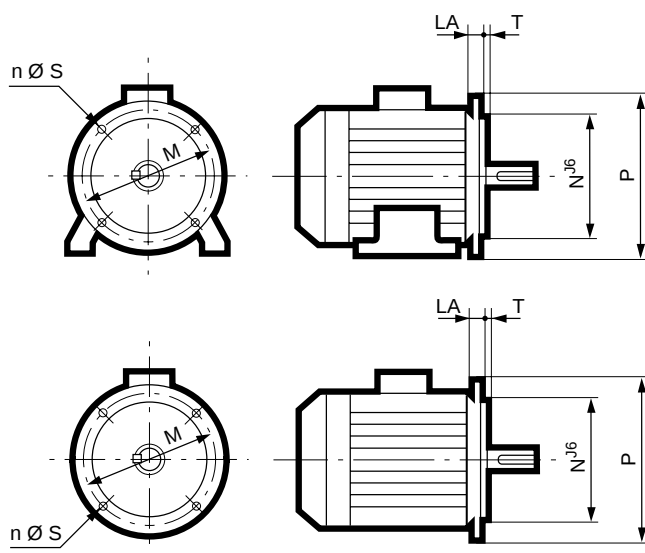
Les tableaux ci-dessous donnent, d'une part, les cotes des brides et, d'autre part, la compatibilité bride-moteur.

Le roulement de série est conservé ainsi que le bout d'arbre de la hauteur d'axe.

DIMENSIONS PRINCIPALES DES BRIDES

Brides à trous lisses (FF)

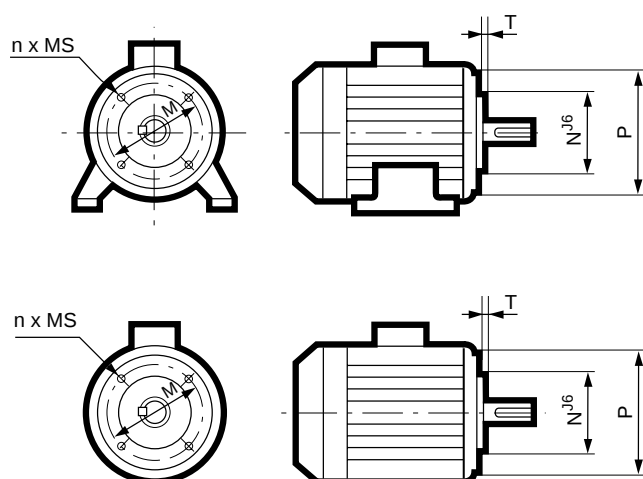
Dimensions en millimètres



Symbole CEI	Cotes des brides						
	M	N	P	T	n	S	LA
FF 100	100	80	120	3	4	7	5
FF 115	115	95	140	3	4	10	10
FF 130	130	110	160	3.5	4	10	10
FF 165	165	130	200	3.5	4	12	10
FF 215	215	180	250	4	4	14.5	12
FF 265	265	230	300	4	4	14.5	14
FF 300	300	250	350	5	4	18.5	14

Brides à trous taraudés (FT)

Dimensions en millimètres



Symbole CEI	Cotes des brides					
	M	N	P	T	n	M.S
FT 65	65	50	80	2.5	4	M5
FT 75	75	60	90	2.5	4	M5
FT 85	85	70	105	2.5	4	M6
FT 100	100	80	120	3	4	M6
FT 115	115	95	140	3	4	M8
FT 130	130	110	160	3.5	4	M8
FT 165	165	130	200	3.5	4	M10
FT 215	215	180	250	4	4	M12
FT 265	265	230	300	4	4	M12

Moteurs asynchrones monophasés

Equipements optionnels

Brides à trous lisses (FF)

Type moteur \ Type bride	FF 100	FF 115	FF 130	FF 165	FF 215	FF 265	FF 300
LS 56	●						
LS 63	○	●	★				
LS 71	○	○	●	★			
LS 80		○	○	●	★		
LS 90		★	★	●	★		
LS 90 (Pattes)		○	○	○	○		
LS 100		○	○	○	●		
LS 112		○	○	○	●		
LS 112 MG			○	○	●	★	
LS 132 SM/M				○	○	●	○

● Standard B3

○ Arbre adapté

★ Adaptable sans modifications de l'arbre

Brides à trous taraudés (FT)

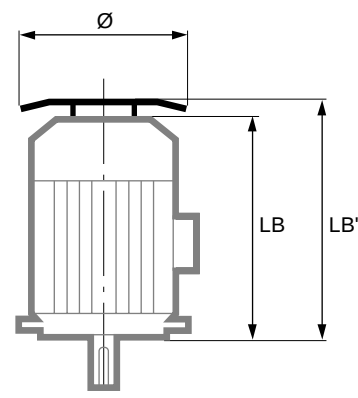
FT 65	FT 75	FT 85	FT 100	FT 115	FT 130	FT 165	FT 215	FT 265
●	★	★	★					
★	●	★	★	★				
★	★	●	★	★	★			
		★	●	★	★	★		
			★	●	★	○		
				★	●	★	★	
				★	●	★	★	
				★	●	★	★	
						★	●	★

G2 - Tôles parapluie

Dimensions en millimètres

Tôle parapluie pour fonctionnement en position verticale, bout d'arbre vers le bas

Type	LB' = LB +	Ø
56	20	115
63	20	125
71	20	140
80	20	145
90	20	185
100	20	185
112	20	185
112 MG	25	210
132	30	240



Moteurs asynchrones monophasés

Maintenance / Installation

H1 - Chute de tension dans les câbles (Norme NFC 15100)

Les chutes de tension sont déterminées à l'aide de la formule :

$$u = b \left(\rho_1 \frac{L}{S} \cos \varphi + \lambda L \sin \varphi \right) I_s$$

u étant la chute de tension en volts,

b étant un coefficient égal à 2 pour les circuits monophasés.

ρ_1 étant la résistivité des conducteurs en service normal, prise égale à la résistivité à la température en service normal, soit 1.25 fois la résistivité à 20°C, soit 0.0225 $\Omega\text{mm}^2/\text{m}$ pour le cuivre et 0.036 $\Omega\text{mm}^2/\text{m}$ pour l'aluminium.

L étant la longueur simple de la canalisation, en mètres.

S étant la section des conducteurs, en mm^2 .

$\cos \varphi$ étant le facteur de puissance : en l'absence d'indications précises, le facteur de puissance est pris à 0.8 ($\sin \varphi = 0.6$).

λ étant la réactance linéique des conducteurs, prise égale, en absence d'autres indications, à 0.08 $\text{m}\Omega / \text{m}$.

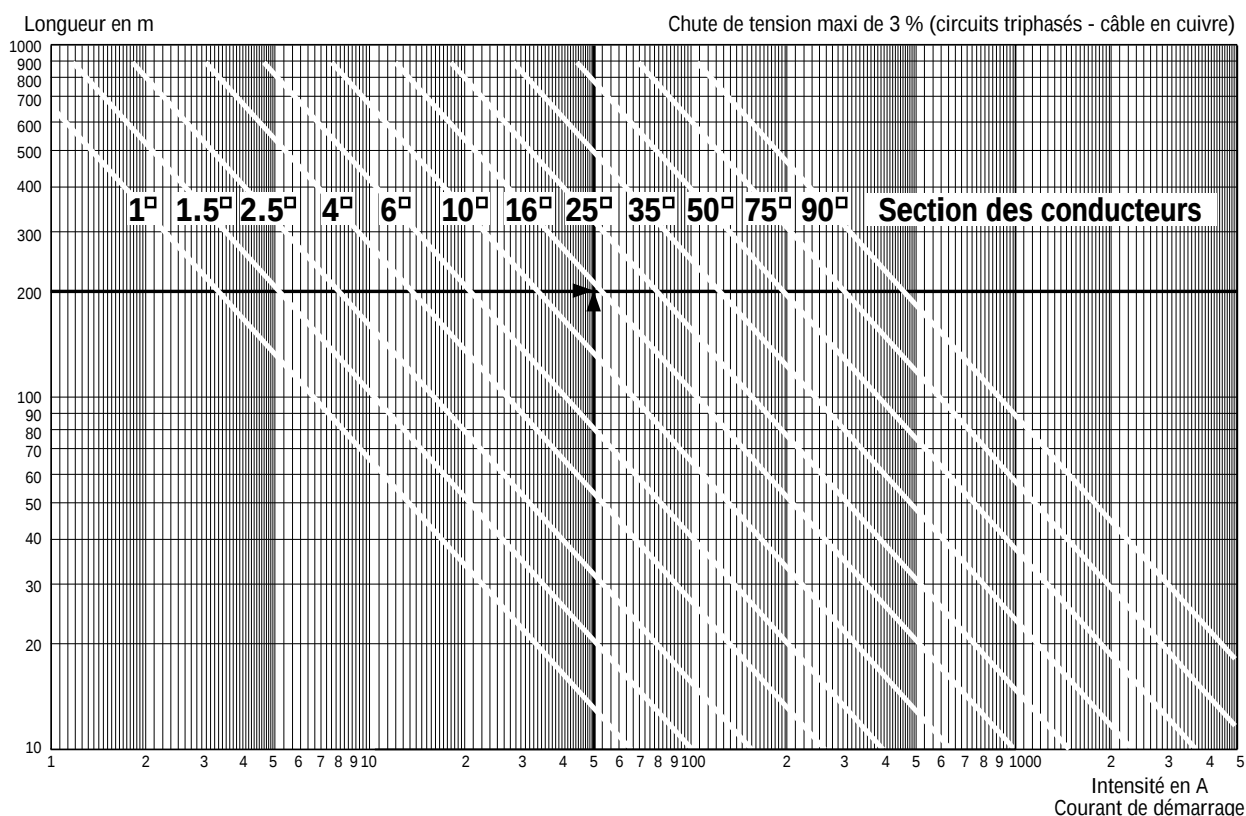
I_s étant le courant d'emploi, en ampères.

La chute de tension sera d'autant plus importante que le courant sera élevé. On fera donc le calcul pour la valeur du courant de démarrage et l'acceptation se fera en fonction de l'application. Si le critère le plus important est le couple de démarrage (ou le temps de démarrage) on devra limiter la chute de tension à 3 % maxi* (qui correspondra à une chute de couple de l'ordre de 6 à 8 %).

* la chute de tension relative (en %) est égale à :

$$\Delta u = 100 \frac{u}{U_0}$$

U_0 étant la tension entre phase et neutre



Puissance maximale des moteurs alimentés directement

L'extrait de norme NFC 15100 suivant indique les limites tolérées pour le démarrage direct de moteur raccordé au réseau d'alimentation.

Limitation des troubles dus au démarrage des moteurs

Pour la conservation de l'installation, il convient que soit évité tout échauffement notable des canalisations, tout en s'assurant que les dispositifs de protection n'interviennent pas pendant le démarrage.

Les troubles apportés au fonctionnement des autres appareils reliés à la même source dus à la chute de tension provoquée par l'appel de courant qui, au démarrage, peut être multiple important du courant absorbé par le moteur à pleine charge.

▼ Puissance maximale des moteurs alimentés directement (kW)

Types de moteurs		Monophasé 230 (220) V
Locaux		
Locaux d'habitation		1.4
Autres locaux	} Réseau aérien réseau souterrain	3
		5.5

Les autres locaux comprennent des locaux tels que ceux du secteur tertiaire, du secteur industriel, des services généraux du bâtiment d'habitation, du secteur agricole, ...

L'examen préalable par le distributeur d'énergie est nécessaire dans les cas de moteurs entraînant une machine à forte inertie, de moteurs à lent démarrage, de moteurs à freinage ou inverseur de marche par contre-courant.

Moteurs asynchrones monophasés

Maintenance / Installation

H2 - Poids et dimensions des emballages

Dimensions en millimètres

Hauteur d'axe	TRANSPORTS ROUTIERS			
	IM B3		IM B5 - IM V1	
	Tare (kg)	Dimensions en mm (L x l x H)	Tare (kg)	Dimensions en mm (L x l x H)
Caisse carton				
56	0.3	230 x 120 x 170	0.3	230 x 120 x 170
63	0.3	230 x 120 x 170	0.3	230 x 120 x 170
71	0.4	305 x 155 x 170	0.4	305 x 155 x 170
80	0.7	320 x 200 x 240	0.7	320 x 200 x 240
90	0.85	365 x 200 x 265	0.85	300 x 200 x 265
100	1.4	430 x 255 x 310	1.4	430 x 255 x 310
112	1.4	430 x 255 x 310	1.4	430 x 255 x 310
132	2.5	535 x 305 x 362	2.5	535 x 305 x 362

Hauteur d'axe	CAISSES MARITIMES			
	IM B3		IM B5 - IM V1	
	Tare (kg)	Dimensions en mm (L x l x H)	Tare (kg)	Dimensions en mm (L x l x H)
Caisses barrées à panneaux contre-plaqué				
56	sur demande		sur demande	
63	sur demande		sur demande	
71	sur demande		sur demande	
80	sur demande		sur demande	
90	sur demande		sur demande	
100	21	740 x 480 x 610	24	740 x 480 x 610
112	21	740 x 480 x 610	24	740 x 480 x 610
132	21	740 x 480 x 610	24	740 x 480 x 610

- Ces valeurs sont données pour des emballages individuels

- Emballages groupés pour hauteur d'axe jusqu'à 132 en containers cartons sur base palette normalisée 1200 x 800

Moteurs asynchrones monophasés

Maintenance / Installation

H3 - Position des anneaux de levage

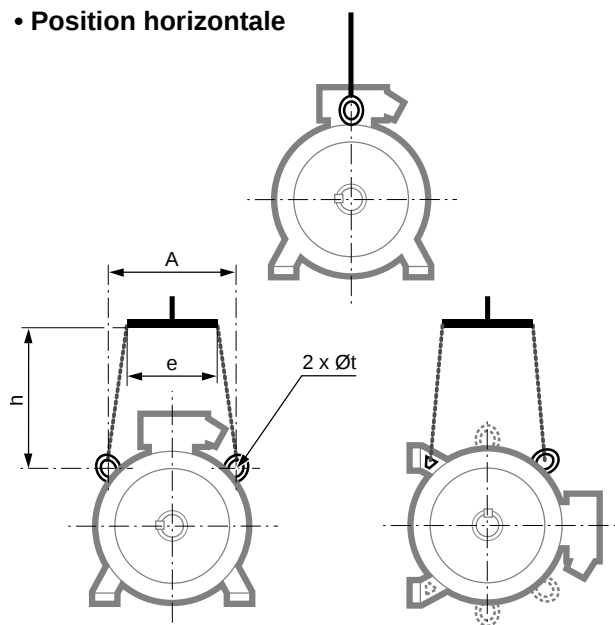
Position des anneaux de levage pour levage du moteur seul (non accouplé à la machine)

Le Code du travail spécifie que au-delà de 25 kg, toute charge doit être équipée d'organes de levage facilitant sa manutention. Nous précisons ci-dessous la position des

anneaux de levage et les dimensions minimum des barres d'élinguage afin de vous aider à préparer la manutention des moteurs. Sans ces précautions, il existe un risque de déformer ou de casser par écrasement certains équipements tels que boîte à bornes, capôt et tôle parapluie.

IMPORTANT : des moteurs destinés à être utilisés en position verticale peuvent être livrés sur palette en position horizontale. Lors du basculement du moteur, l'arbre ne doit en aucun cas toucher le sol sous peine de destruction des roulements.

• Position horizontale



Type	Position horizontale			
	A	e mini	h mini	Øt
100	120	200	150	9
112	120	200	150	9
132	160	200	150	9



Moteurs asynchrones monophasés

Maintenance / Installation

H4 - Identification, vues éclatées et nomenclature

H4.1 - PLAQUES SIGNALÉTIQUES

* LEROY SOMER		~ 1 LS90PR		CE	
IP55 IK07		N° 902382-1999		17 kg	
S1		cl. F 40 °C		400 V	
		C D 160 µF		250 V	
V	Hz	min ⁻¹	kW	Cosφ	A
220	50	2860	1.8	.95	11
230	50	2870	1.8	.95	10.5
240	50	2880	1.8	.95	10

Marquage CE des produits

La matérialisation de la conformité des moteurs aux exigences essentielles des Directives se traduit par l'apposition de la marque CE sur les plaques signalétiques et/ou sur les emballages et sur la documentation.

* D'autres logos peuvent être réalisés en option :
une entente préalable à la commande est impérative.

▼ Définition des symboles des plaques signalétiques

Hauteur d'axe < 100

CE Repère légal de la conformité
du matériel aux exigences
des Directives Européennes.

MOT 1 ~ : Moteur monophasé alternatif
LS : Série
90 : Hauteur d'axe
PR : Mode de démarrage
T : Repère d'imprégnation

N° moteur

902382 : Numéro série moteur
1999 : Année de production

kg : Masse

IP55 IK08 : Indice de protection
(I) cl. F : Classe d'isolation F
40 °C : Température d'ambiance
contractuelle
de fonctionnement

S : Service
% : Facteur de marche
c/h : Nombre de cycles par heure
V : Tension d'alimentation
Hz : Fréquence d'alimentation
min⁻¹ : Nombre de tours par minute
kW : Puissance nominale
cos φ : Facteur de puissance
A : Intensité nominale

CP : Condensateur permanent

CD : Condensateur démarrage

Informations à rappeler pour toute
commande de pièces détachées.

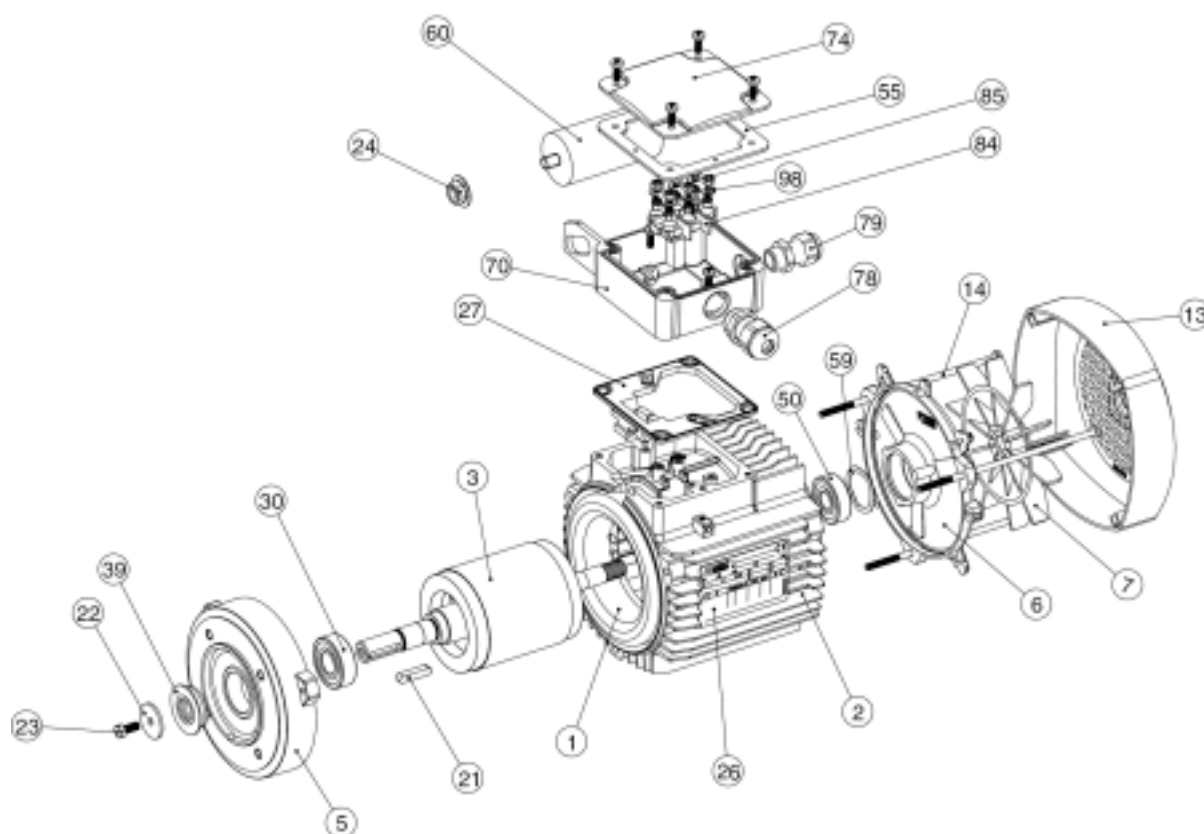
Moteurs asynchrones monophasés

Maintenance / Installation

H4 - Identification, vues et nomenclature

H4.2 - HAUTEUR D'AXE : 56 à 132

Version "P" à condensateur permanent



Hauteur d'axe : 56 à 132

Rep.	Désignation	Rep.	Désignation	Rep.	Désignation
1	Stator bobiné	22	Rondelle de bout d'arbre	59	Rondelle de précharge
2	Carter	23	Vis de bout d'arbre	60	Condensateur permanent
3	Rotor	24	Ecrou du condensateur	70	Corps de boîte à bornes
5	Flasque côté accouplement	26	Plaque signalétique	74	Couvercle de boîte à bornes
6	Flasque arrière	27	Joint d'embase	78	Presse-étoupe alimentation
7	Ventilateur	30	Roulement côté accouplement	79	Presse-étoupe du condensateur
13	Capot de ventilation	39	Joint côté accouplement	84	Planchette à bornes
14	Tiges de montage	50	Roulement arrière	85	Vis de planchette
21	Clavette de bout d'arbre	55	Joint de couvercle	98	Barrettes de connexions

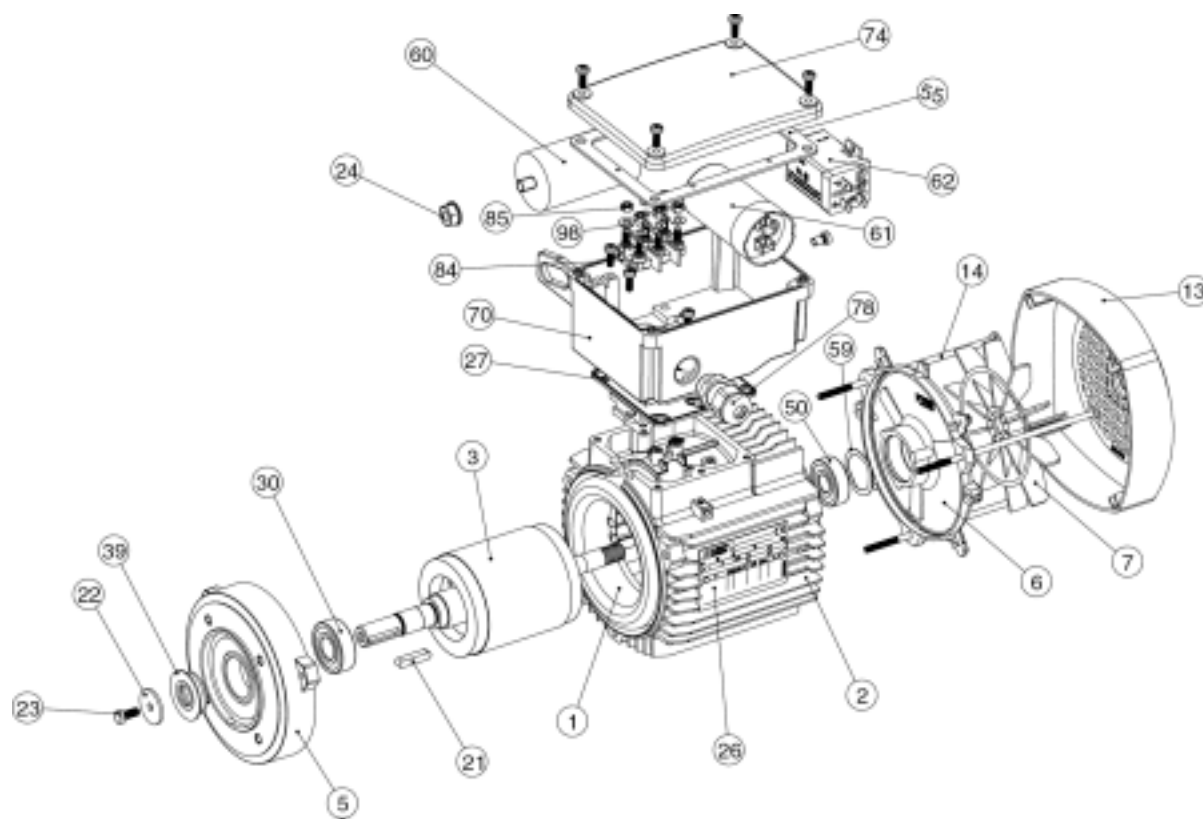
Moteurs asynchrones monophasés

Maintenance / Installation

H4 - Identification, vues et nomenclature

H4.3 - HAUTEUR D'AXE : 56 à 132

Version "PR" à condensateur permanent et condensateur de démarrage



Hauteur d'axe : 56 à 132					
Rep.	Désignation	Rep.	Désignation	Rep.	Désignation
1	Stator bobiné	23	Vis de bout d'arbre	61	Condensateur de démarrage
2	Carter	24	Ecrou du condensateur	62	Relais de tension
3	Rotor	26	Plaque signalétique	70	Corps de boîte à bornes
5	Flasque côté accouplement	27	Joint d'embase	74	Couvercle de boîte à bornes
6	Flasque arrière	30	Roulement côté accouplement	78	Presse-étoupe alimentation
7	Ventilateur	39	Joint côté accouplement	84	Planchette à bornes
13	Capot de ventilation	50	Roulement arrière	85	Vis de planchette
14	Tiges de montage	55	Joint de couvercle	98	Barrettes de connexions
21	Clavette de bout d'arbre	59	Rondelle de précharge		
22	Rondelle de bout d'arbre	60	Condensateur permanent		

Moteurs à vitesse variable

Si l'on dispose d'une alimentation monophasée 230 V $\pm$ 10 % 50/60 Hz, il est possible de contrôler l'accélération ou la vitesse de rotation d'un moteur qui ne sera pas dans ce cas alimenté lui-même en monophasé.

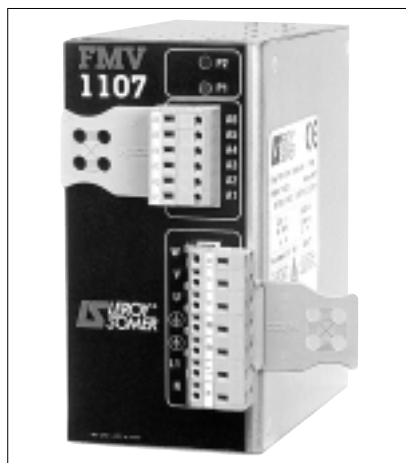


1.1 Vitesse variable intégrée : VARMECA

Le variateur alimenté en courant monophasé est intégré dans une boîte à bornes spéciale. Il est fixé sur un moteur à courant alternatif triphasé connecté en Tri 230 V 50 Hz (triangle).

Caractéristiques :

- Puissance : 0,25 à 0,37 kW
- Vitesse en 4 pôles : 320 à 2 250 min⁻¹
- Couple constant
- Cos ϕ proche de 1



1.2 Variateur séparé

1.2.1 Avec moteur asynchrone : FMV 1107

Le variateur alimenté en courant monophasé doit être intégré dans une armoire (non fournie). Il permet de piloter un moteur à courant alternatif triphasé connecté en Tri 230 V 50 Hz (triangle).

Caractéristiques :

- Puissance : 0,18 kW à 0,37 kW
- Vitesse en 4 pôles : 285 à 2 850 min⁻¹
- Couple constant
- Cos ϕ proche de 1



1.2.2 Avec moteur à courant continu : MVE

Le variateur est alimenté en courant monophasé. Il permet de piloter un moteur à courant continu 190 V CC - 3000 min⁻¹.

Caractéristiques :

- Puissance : 0,075 à 0,37 kW
- Vitesse : 200 à 3 000 min⁻¹
- Couple constant
- Cos ϕ proche de 1

Le contrôle des machines électriques

Les tests les plus souvent préconisés par les différentes normes relatives au contrôle des appareillages électriques concernent les mesures de diélectrique, d'isolement, de continuité du circuit de masse, de temps de décharge et de courant de fuite. Les valeurs d'essais variant d'une norme à une autre, il est impossible de les passer toutes en revue. La nouvelle Directive "machines" EN 60201-1 réglemente la sécurité des "machines industrielles", neuves ou installées. Elle offre aussi l'intérêt d'imposer des tests tout à fait représentatifs de ceux préconisés pour l'ensemble des appareillages électriques en général.

L'ESSAI DIÉLECTRIQUE

L'essai de rigidité diélectrique permet de vérifier la qualité du système d'isolation de la machine.

* Méthode de mesure

L'application de la tension doit s'effectuer entre les conducteurs et le circuit PE (masse). L'essai doit être réalisé sous 2 fois la tension nominale, avec un minimum de 1000 V + 20 %, sous 500 VA, pendant 1 seconde.

L'ESSAI D'ISOLEMENT

Vérifier la qualité de l'isolement entre les parties sous tension et celles hors tension permet de surveiller le vieillissement progressif du matériel et prévient les risques de défauts.

* Méthode de mesure

La mesure est réalisée entre les conducteurs du circuit de puissance et le circuit de masse. Sous une tension de 500 V DC, la résistance d'isolement doit être au minimum de 1 MΩ.

LA MESURE DE CONTINUITÉ

Les courants de défaut doivent s'écouler facilement à la terre. La mesure de continuité vérifie la faible résistance du circuit de masse pour assurer une protection efficace.

* Méthode de mesure

Le contrôle s'effectue entre la borne PE (extrémité du câble de masse) et les différents points du circuit de masse. La chute de tension, avec un courant d'au moins 10 A AC pendant plus de 10 secondes, ne doit pas excéder certains seuils, fonction de la section du conducteur de masse : 3,3 V pour

une section de 1 mm² ; 2,6 V pour 1,5 mm² ; 1,9 V pour 2,5 mm² ; etc.

LA MESURE DU TEMPS DE DÉCHARGE

Suite à une coupure intentionnelle ou accidentelle de l'alimentation de la machine, celle-ci ne doit plus présenter de tension dangereuse sur ses parties accessibles (ex. : bornes d'alimentation) ou sur ses parties internes. Cette mesure permet de vérifier que la machine se "décharge" correctement.

* Méthode de mesure

La détection de la coupure de l'alimentation enclenche le comptage du temps nécessaire à la décharge. Celle-ci doit être effective (U < 60 V) en moins de 1 seconde pour les parties accessibles, et 5 secondes pour les parties internes.



Moteurs asynchrones monophasés

Maintenance / Installation

H5 - Maintenance

LEROY-SOMER met à disposition des utilisateurs des notices d'installation et de maintenance, relatives à chaque produit ou familles de produits.

Ces notices qui accompagnent généralement le produit sont aussi disponibles sur demande auprès des réseaux technico-commerciaux LEROY-SOMER.

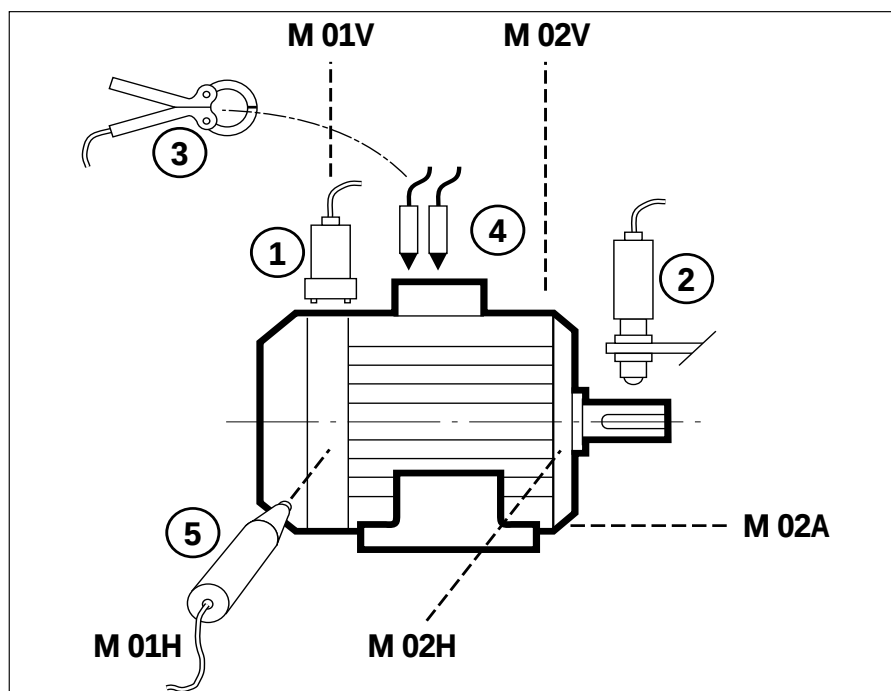
Pour obtenir facilement ces notices, il est recommandé de rappeler la désignation complète du produit.

LEROY-SOMER propose, à travers son réseau **Maintenance Industrie Services**, un système de maintenance préventive.

Ce système permet la prise de données sur site des différents points et paramètres décrits dans le tableau ci-dessous.

Une analyse sur support informatique fait suite à ces mesures et donne un rapport de comportement de l'installation.

Ce bilan met, entre autres, en évidence les balourds, les désalignements, l'état des roulements, les problèmes de structure, les problèmes électriques, ...



Type d'appareil de mesure	Position des points de mesures									
	M 01V	M 01H	M 02V	M 02H	M 02A	Arbre	E01	E02	E03	E04
① Accéléromètre : mesures vibratoires	●	●	●	●	●					
② Cellule photoélectrique : mesures de vitesse et phase (équilibre)						●				
③ Pinces ampèremétriques : mesures d'intensité (triphasé et continu)							●	●	●	
④ Pointes de touche : mesures de tension							●	●	●	
⑤ Sonde infrarouge : mesures de température	●		●							
⑥ Capacimètre : contrôle de l'état des condensateurs										●

Conditions générales de vente

I - CHAMP D'APPLICATION

L'acceptation de nos offres ou toute commande entraîne l'acceptation, sans exception ni réserve, des présentes conditions qui régiront nos ventes à l'exclusion de toutes stipulations pouvant figurer sur les bons de commande du client, ses conditions générales d'achat ou tout autre document émanant de lui et/ou de tiers.

Si la vente porte sur des pièces de fonderie, celle-ci, par dérogation aux présentes Conditions Générales de Vente, sera soumise aux Conditions Générales de Vente des Fonderies Européennes, dernière édition.

II - COMMANDES

Tous les ordres, même ceux pris par nos agents et représentants, quel que soit le mode de transmission, ne nous engagent qu'après acceptation écrite de notre part.

Nous nous réservons la faculté de modifier les caractéristiques de nos matériels sans avis. Toutefois, le client conserve la possibilité de spécifier les caractéristiques auxquelles il subordonne son engagement. En l'absence d'une telle spécification expresse, le client ne pourra refuser la livraison du nouveau matériel modifié.

Notre société ne sera pas responsable d'un mauvais choix de matériel si ce mauvais choix résulte de conditions d'utilisation incomplètes et/ou erronées, ou non communiquées au vendeur par le client.

Sauf stipulation contraire, nos offres et devis ne sont valables que trente jours à compter de la date de leur établissement.

Lorsque le matériel doit satisfaire à des normes, réglementations particulières et/ou être réceptionné par des organismes ou bureaux de contrôle, la demande de prix doit être accompagnée du cahier des charges, aux clauses et conditions duquel nous devons souscrire. Il en est fait mention sur le devis. Les frais de réception et de vacation sont toujours à la charge du client.

III - PRIX

Nos prix et tarifs sont indiqués hors taxes, et sont révisables sans préavis.

Nos prix sont, soit réputés fermes pour la validité précisée sur le devis, soit assujettis à une formule de révision jointe à l'offre, et comportant, selon la réglementation, des paramètres matières, produits, services divers et salaires, dont les indices sont publiés au B.O.C.C.R.F. (Bulletin Officiel de la Concurrence, de la Consommation et de la Répression des Fraudes).

Pour chaque commande de matériel hors catalogue, nécessitant une mise en fabrication particulière, il sera facturé, pour frais de lancement, une somme forfaitaire minimale de FRF.H.T. 600,00 (Six cents Francs Français Hors Taxes), taxe en sus, s'il y a lieu, à la charge du client.

Tous les frais annexes, notamment frais de visas, contrôles spécifiques, etc., sont comptés en supplément.

En tant que de besoin, il est rappelé que le franc français (ou une autre devise) sera remplacé par la monnaie unique européenne en application de la réglementation communautaire. Conformément aux principes généraux du droit monétaire les références au franc seront alors de plein droit considérées comme des références à l'euro. Cette substitution sera effectuée à la date et dans les conditions définies par la réglementation communautaire.

IV - LIVRAISON

Nos ventes à l'exportation sont régies par les INCOTERMS publiés par la Chambre de Commerce Internationale (« I.C.C. INCOTERMS »), dernière édition en vigueur.

Le matériel est expédié selon les conditions indiquées sur notre accusé-réception de commande, émis pour toute commande de matériel et/ou de prestations.

Hors mentions particulières, nos prix s'entendent matériel mis à disposition en nos usines, emballage de base inclus.

Sauf stipulation contraire, les matériels voyagent toujours aux risques et périls du destinataire. Dans tous les cas, il appartient au destinataire, dans les formes et délais légaux, auprès du transporteur, toute réclamation concernant l'état ou le nombre de colis réceptionnés et de nous faire parvenir concomitamment copie de cette déclaration. Le non-respect de cette procédure nous exonère de toute responsabilité.

S'agissant de ventes type CIF (Cost, Insurance & Freight / Coût, Assurance et transport), ou CIP (Carriage & Insurance Paid to / Port payé, Assurance comprise, Jusqu'à) etc. en cas de dommage, notre responsabilité ne sera engagée que si les réserves et constats d'usage ont été effectués dans les délais requis, et elle ne pourra excéder le montant des indemnités reçues de nos assureurs.

Si les dispositions concernant l'expédition sont modifiées, nous nous réservons le droit de facturer les frais supplémentaires pouvant en résulter.

Les emballages ne sont pas repris.

Au cas où la livraison du matériel serait retardée, pour un motif non imputable au vendeur, le stockage du matériel dans nos locaux sera assuré aux risques et périls exclusifs du client moyennant la facturation de frais de stockage au taux de 1 % (un pour cent) du montant total de la commande, par semaine commencée, sans franchise, à compter de la date de mise à disposition prévue au contrat. Passé un délai de trente jours à compter de cette date, le vendeur pourra disposer librement du matériel et convenir avec le client d'une nouvelle date de livraison desdits matériels. En tout état de cause, les acomptes perçus restent acquis au vendeur à titre d'indemnité sans préjudice d'autres actions en dommages et intérêts que pourra intenter le vendeur.

V - DELAIS

Les délais d'exécution sont communiqués à titre indicatif, et s'entendent mois d'août exclu.

Les délais de livraison ne courent qu'à compter de la date d'émission de l'accusé-réception par le vendeur, et sous réserve de la réalisation des contraintes prévues sur l'accusé de réception, notamment encaissement de l'acompte à la commande, notification d'ouverture d'un crédit documentaire irrévocable, conforme en tous points à la demande du vendeur (spécialement quant au montant, la devise, validité, licence, etc.). L'acceptation des conditions de paiement assorties de la mise en place des garanties éventuellement requises etc. Dans tous les cas, le dépassement des délais n'ouvre pas droit à des dommages et intérêts et/ou pénalités en faveur du client.

Sauf stipulation contraire, nous nous réservons le droit d'effectuer des livraisons partielles.

Les délais de livraison sont suspendus de plein droit et sans formalité, et la responsabilité du vendeur dégagée en cas de survenance d'événements de Force Majeure, ou d'événements hors du contrôle du vendeur ou de ses fournisseurs, tels que retard, saturation, ou indisponibilité des moyens prévus en matière de transport, d'énergie, de matières premières etc., accidents graves tels qu'incendies, explosions, grèves de toutes sortes, manifestations sociales, dispositions prises par les Autorités, intervenant après la conclusion du contrat et empêchant son exécution dans des conditions normales. De même, les délais sont interrompus de plein droit et sans formalité, par tout manquement ou retard de paiement du client.

VI - ESSAIS

Les matériels fabriqués, contrôlés par le vendeur sont essayés avant leur sortie des ateliers, conformément à la certification ISO 9001 de nos usines. Nos clients peuvent assister à ces essais : il leur suffit de le préciser sur la commande.

Les essais et/ou tests spécifiques de même que les réceptions, demandés par le client, qu'ils soient réalisés chez celui-ci, dans nos usines, sur site, ou par des organismes de contrôle, doivent être mentionnés sur la commande et sont toujours à la charge du client.

Le matériel spécialement développé pour un client devra faire l'objet d'une homologation par ce dernier avant toute livraison des matériels de série, et ce, par la signature de la Fiche d'Homologation Produit référencée Q1. T.034.

Au cas où le client exigerait d'être livré sans avoir préalablement signé cette fiche, les matériels seront alors toujours considérés comme des prototypes et le client assumera seul la responsabilité de les utiliser ou les livrer à ses propres clients.

VII - CONDITIONS DE PAIEMENT

Toutes nos ventes sont considérées comme réalisées et payables au siège social du vendeur, sans dérogation possible, quels que soient le mode de paiement, le lieu de conclusion du contrat et de livraison.

Lorsque le client est situé sur le Territoire français, nos factures sont payables au comptant dès leur réception, ou bien par traite ou L.C.R. (« Lettre de Change - relevé »), à trente jours fin de mois, date de facture, net et sans escompte.

Lorsque le client est situé hors du Territoire français, nos factures sont payables au comptant contre remise des documents d'expédition, ou par crédit documentaire irrévocable et confirmé par une banque française de premier ordre, tous frais à la charge du client.

Les paiements doivent impérativement être effectués dans la devise de facturation.

En application de la Loi N° 92.1442 du 31 décembre 1992, le non-paiement d'une facture à son échéance donnera lieu, après mise en demeure, d'une part à une pénalité forfaitaire égale à une fois et demie (1,5) le taux de l'intérêt légal, d'autre part au paiement d'intérêts de retard au taux de base bancaire majoré de cinq points, le tout calculé, si la facture supporte une T.V.A. (Taxe à la Valeur Ajoutée), sur le montant T.T.C. (Toutes Taxes Comprises) des sommes restant dues, et ce à compter de la date d'échéance. La mise en recouvrement desdites sommes par voie contentieuse entraîne une majoration de 15 % (quinze pour cent) de la somme réclamée.

De plus, le non-paiement d'une facture ou d'une quelconque échéance, quelle que soit le mode de paiement prévu, entraîne l'exigibilité immédiate de l'ensemble des sommes restant dues au vendeur (y compris ses filiales, sociétés-sœurs ou apparentées, françaises ou étrangères) pour toutes livraisons ou prestations, quelle que soit leur date d'échéance initiale. Nonobstant toutes conditions de règlement particulières prévues entre les parties, le vendeur se réserve le droit d'exiger :

- le paiement comptant, avant départ usine, de toutes les commandes en cours d'exécution, en cas d'incident de paiement, ou si la situation financière du client le justifie,
- le versement d'acomptes à la commande.

Sauf défaillance de notre part, tout versement d'acompte nous reste définitivement acquis, sans préjudice de notre droit à demander des dommages et intérêts.

Tout paiement anticipé par rapport au délai fixé donnera lieu à un escompte de 0,2 % par mois du montant concerné de la facture.

VIII - CLAUSE DE COMPENSATION

Hors interdiction légale, le vendeur et le client admettent expressément, l'un vis-à-vis de l'autre, le jeu de la compensation entre leurs dettes et créances nées au titre de leurs relations commerciales, alors même que les conditions définies par la loi pour la compensation légale ne sont pas toutes réunies.

Pour l'application de cette clause, on entend par vendeur toute société du groupe LEROY SOMER.

IX - TRANSFERT DE RISQUES - RESERVE DE PROPRIETE

Le transfert des risques intervient à la mise à disposition du matériel, selon conditions de livraison convenues à la commande.

Le transfert au client de la propriété du matériel vendu intervient lors du paiement de l'intégralité du prix en principal et accessoires.

Ne constitue pas paiement libératoire la remise d'un titre de paiement créant une obligation de payer (lettre de change ou autre).

Aussi longtemps que le prix n'a pas été intégralement payé, le client est tenu d'informer le vendeur, sous vingt-quatre heures, de la saisie, réquisition ou confiscation des matériels au profit d'un tiers, et de prendre toutes mesures de sauvegarde pour faire connaître et respecter notre droit de propriété en cas d'interventions de créanciers.

Le défaut de paiement, total ou partiel, du prix, à l'échéance, pour quelque cause et à quelque titre que ce soit, autorise le vendeur à exiger, de plein droit et sans formalité, la restitution des matériels, quel que soit leur lieu de situation, et ce, aux frais, risques et périls du client.

La restitution des matériels n'équivaut pas à la résolution de la vente. Nous nous réservons toutefois la possibilité d'appliquer concomitamment la clause résolutoire expresse contenue dans les présentes conditions générales de vente.

X - CONFIDENTIALITE

Le vendeur et le client s'engagent à garder confidentielles les informations de nature technique, commerciale ou autre, recueillies à l'occasion de la négociation et/ou de l'exécution de toute commande.

XI - PROPRIETE INDUSTRIELLE & INTELLECTUELLE

Les résultats, données, études, informations brevetables ou non, ou logiciels développés par le vendeur à l'occasion de l'exécution de toute commande, et remis au client, sont la propriété exclusive du vendeur.

Excepté les notices d'utilisation, d'entretien et de maintenance, les études et documents de toute nature que nous remettons à nos clients restent notre propriété et doivent nous être rendus sur demande, quand bien même aurait-il été facturé une participation aux frais d'étude, et ils ne peuvent être communiqués à des tiers ou utilisés sans l'accord préalable et écrit du vendeur.

XII - CLAUSE RESOLUTOIRE DE VENDEUR

Nous nous réservons la faculté de résoudre immédiatement, de plein droit et sans formalité, la vente de notre matériel en cas de non-paiement d'une quelconque fraction du prix, à son échéance, ou en cas de tout manquement à l'une quelconque des obligations contractuelles à la charge du client. Dans ce cas, le matériel devra immédiatement nous être retourné, aux frais, risques et périls du client, sous astreinte égale à 10 % (dix pour cent) de sa valeur par semaine de retard. Les acomptes et échéances déjà payés nous resteront acquis à titre d'indemnité, sans préjudice de notre droit à réclamer des dommages et intérêts.

XIII - GARANTIE

Le vendeur garantit les matériels contre tout vice de fonctionnement, provenant d'un défaut de matière, ou de fabrication pendant douze mois à compter de leur mise à disposition, aux conditions définies ci-dessous.

Certains matériels à applications spéciales, ou les matériels utilisés jour et nuit, ont une durée de garantie automatiquement réduite de moitié.

D'autre part, les pièces ou accessoires de provenance extérieure, et portant une marque propre, ne sont compris dans notre garantie que dans la limite des garanties accordées par les fournisseurs de ces pièces.

Notre garantie ne pourra être mise en jeu que dans la mesure où les matériels auront été stockés, utilisés et entretenus conformément aux instructions et aux notices du vendeur. Elle est exclue lorsque le vice résulte notamment :

- d'un défaut de surveillance, d'entretien ou de stockage adapté,
- de l'usure normale du matériel,
- d'une intervention, modification sur le matériel sans l'autorisation préalable et écrite du vendeur,
- d'une utilisation anormale ou non conforme à la destination du matériel,
- d'une installation défectueuse chez le client et/ou l'utilisateur final,
- de la non-communication, par le client, de la destination ou des conditions d'utilisation du matériel,
- de la non-utilisation de pièces de rechange d'origine,
- d'un événement de force majeure ou de tout événement échappant au contrôle du vendeur,
- etc.

Dans tous les cas, la garantie est limitée au remplacement ou à la réparation des pièces ou matériels reconnus défectueux par nos services techniques. Si la réparation est confiée à un tiers elle ne sera effectuée qu'après acceptation, par le vendeur, du devis de remise en état.

Tout retour de matériel doit faire l'objet d'une autorisation préalable et écrite du vendeur.

Le matériel à réparer doit être expédié en port payé, à l'adresse indiquée par le vendeur. Si le matériel n'est pas pris en garantie, sa réexpédition sera facturée au client ou à l'acheteur final.

La présente garantie s'applique sur notre matériel rendu accessible et ne couvre donc pas les frais de dépose et repose dudit matériel dans l'ensemble dans lequel il est intégré.

La réparation, la modification ou le remplacement des pièces ou matériels pendant la période de garantie ne peut avoir pour effet de prolonger la durée de la garantie.

Les dispositions du présent article constituent la seule obligation du vendeur concernant la garantie des matériels livrés.

XIV - RESPONSABILITE

Le vendeur sera responsable, dans les conditions du droit commun, des dommages corporels occasionnés par son matériel ou ses personnels.

La réparation des dommages matériels imputables au vendeur est expressément limitée à une somme qui ne saurait excéder la valeur du matériel incriminé, objet de la commande.

De convention expresse, le vendeur et le client renoncent mutuellement à se réclamer réparation des dommages indirects et immatériels de toute nature, tels que pertes d'exploitation, de profit, frais de retrait ou de rappel, frais de dépose et repose de matériels, perte de contrats futurs, etc.

XV - PIECES DE RECHANGE ET ACCESSOIRES

Les pièces de rechange et accessoires sont fournis sur demande, dans la mesure du disponible. Les frais annexes (frais de port, et autres frais éventuels) sont toujours facturés en sus.

Nous nous réservons le droit d'exiger un minimum de quantité ou de facturation par commande.

XVI - NULLITE PARTIELLE

Toute clause et/ou disposition des présentes conditions générales réputée et/ou devenue nulle ou caduque n'engendre pas la nullité ou la caducité du contrat mais de la seule clause et/ou disposition concernée.

XVII - LITIGES

LE PRESENT CONTRAT EST SOUMIS AU DROIT FRANCAIS. TOUT LITIGE RELATIF A NOS VENTES, MEME EN CAS D'APPEL EN GARANTIE OU DE PLURALITE DE DEFENDEURS, SERA, A DEFAUT D'ACCORD AMIABLE ET NONOBSANT TOUTE CLAUSE CONTRAIRE, DE LA COMPETENCE DES TRIBUNAUX D'ANGOULEME (FRANCE).

Notes

Notes

Notes

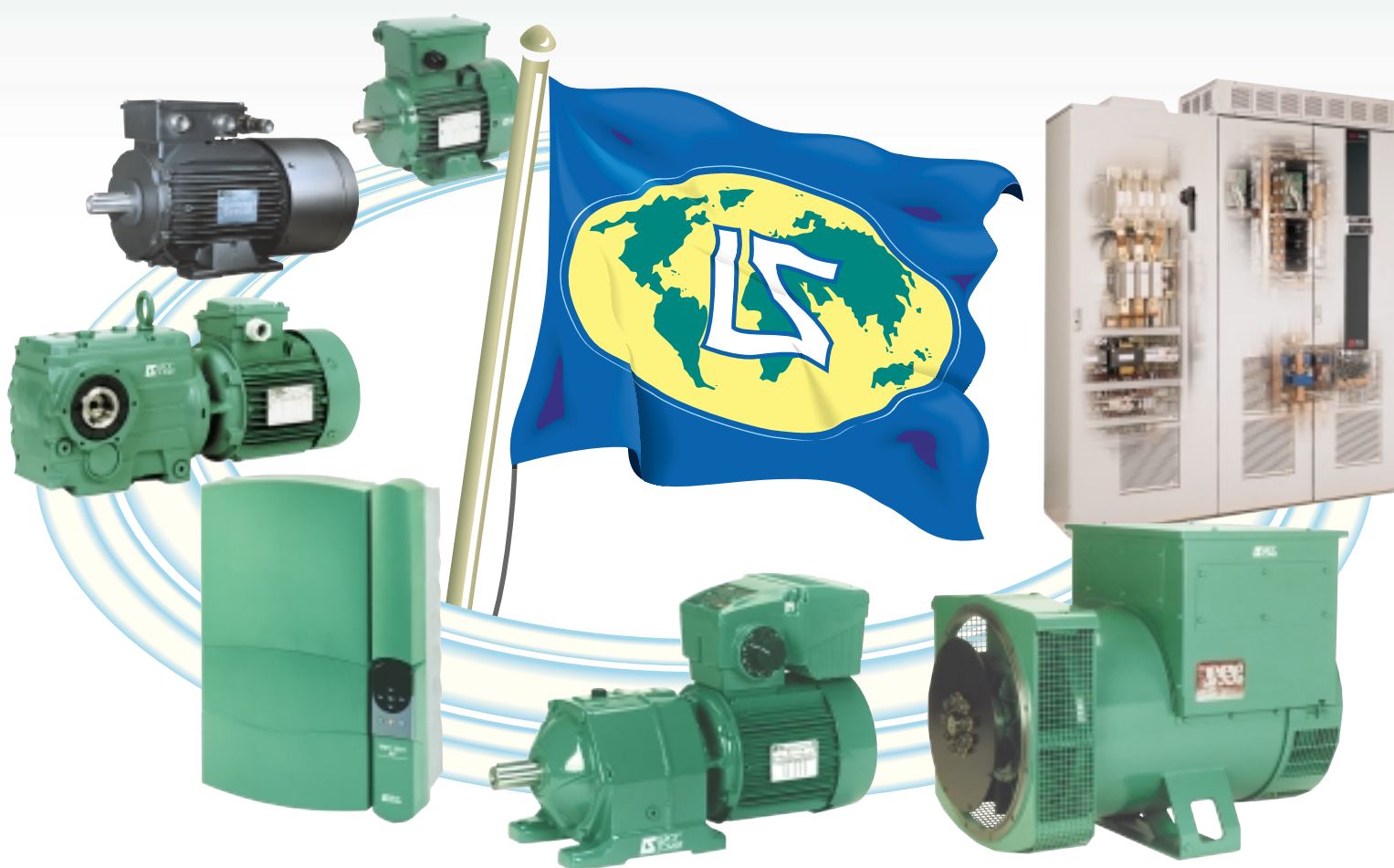


SYSTÈMES D'ENTRAÎNEMENT

MOTEURS ÉLECTRIQUES - ÉLECTROMÉCANIQUE - ÉLECTRONIQUE

ÉNERGIE

ALTERNATEURS - GÉNÉRATRICES ASYNCHRONES et COURANT CONTINU



**Leader européen en
systèmes d'entraînements
industriels**

**Leader mondial
en alternateurs**

UNE PRÉSENCE MONDIALE

34 USINES / 470 AGENCES et CENTRES DE SERVICE dans le MONDE

MOTEURS LEROY-SOMER - Boulevard Marcellin Leroy - 16015 ANGOULEME Cedex - FRANCE
Tél. (33) 05 45 64 45 64 - Fax (33) 05 45 64 45 04



MOTEURS LEROY-SOMER 16015 ANGOULÊME CEDEX-FRANCE