



Asynchronous AC motor 0.09kW

Torque up to 0.64Nm

CHT56

- 3 phase AC asynchronous motor
- 4 pole motor
- Power supply 230/400V
- Supply frequency 50 Hz
- Insulation class F
- Protection IP55
- Bearings: ball bearings
- Can rotate in both directions
- Rotor: Squirrel cage

New
B14 or B5
mounting
flange

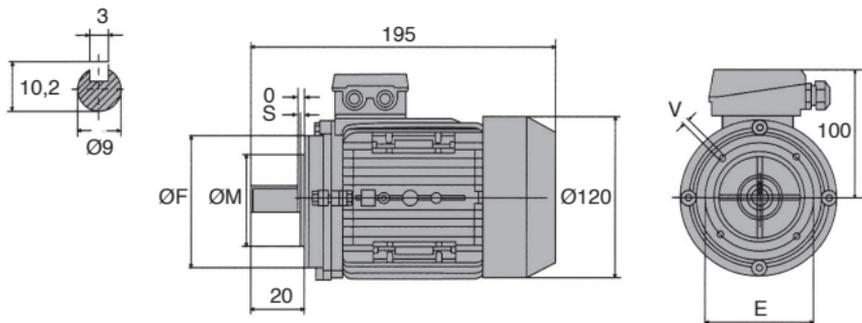


Wiring

- See wiring diagrams N°3 and N°5 on technical information pages (tome 2 p.289)

Accessories

- Gearbox CHM (tome 2 p.291) and gearbox CHB



DISCOUNTS

Qty	1+	2+	4+
Disc.	List	-10%	On request

Part number	Power (kW)	E	ØM	ØF	V	S	Current at 400V (A)	Torque (Nm)	Efficiency	Power factor cos	Weight (kg)	Stock*	Price each
B14 mounting flange													
CHT56B4-B14	0,09	65	50	80	M5	2,5	0,43	0,64	50%	0,61	3,2	-	101,23 €
B5 mounting flange													
CHT56B4-B5	0,09	100	80	120	7	3	0,43	0,64	50%	0,61	3,2	New	

*Depending on availability - Dimensions in mm

Comparaison des deux technologies (AC)

Synchrones et Asynchrones

La gamme des moteurs à courant alternatif utilise les technologies **synchrones** à aimant permanent et **asynchrones** monophasés ou triphasés.

Les moteurs à courant alternatif sont souvent utilisés dans des entraînements à vitesse et à couple fixe, directement alimentés par la tension secteur. Ils offrent une très grande longévité, nécessaire à la plupart des applications.

Moteurs synchrones

Les **moteurs synchrones** permettent de tourner à une vitesse de rotation fixe et précise, indépendante des variations de la charge et de la tension.

Caractéristiques générales :

- Le rotor se compose d'un aimant ou d'un électroaimant.
- Le moteur tourne à la même vitesse que le champ magnétique. On dit que le rotor tourne à la vitesse de synchronisme.

Avantages

- Meilleur rendement que les moteurs asynchrones.
- Vitesse fixe, quelle que soit la charge.

Inconvénient

- Décroche lorsque le couple maximum est dépassé.

Durée de vie

- Elle est liée à l'application et limitée par la durée de vie des paliers des moteur.

Moteurs asynchrones

Les **moteurs asynchrones** sont caractérisés par une vitesse de rotation dépendant de la charge appliquée sur l'axe. La vitesse à vide est liée à la fréquence du réseau d'alimentation monophasé ou triphasé (230/400V-50Hz).

Caractéristiques générales :

- Le rotor est constitué d'anneaux qui forment la cage d'écureuil.
- La vitesse de rotation de l'arbre et le champ magnétique sont décalés. Le rotor tourne moins vite et n'atteint jamais la vitesse de synchronisme.

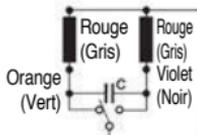
Avantages

- Très résistants.
- Simples à entretenir.
- Moins chers et moins volumineux que les moteurs synchrones.
- Ce sont les moteurs les plus utilisés dans l'industrie.

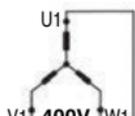
Inconvénient

- Rendement plus faible que les moteurs synchrones.

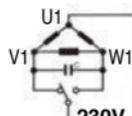
Schéma de câblage



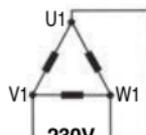
Câblage en 230V mono
Schéma 2



Câblage en 400V triphase
Schéma 3



Câblage en 230V mono
Schéma 4



Câblage en 230V triphasé
Schéma 5