



VERSATILE SOLUTIONS. IMPROVED.

## IT

**Chi Siamo**

BERNATI è parte di un gruppo aziendale costituito nel 1981. Dalla sua fondazione, il gruppo ha concentrato le sue attività nelle componenti di trasmissione ad alta precisione.

Con il nuovo piano strategico preparato per il XXI secolo, abbiamo deciso di dividere le attività del gruppo in 3 dipartimenti:

- Design & Sviluppo
- Produzione & Logistica
- Commerciale

Da quel momento, questa strategia ha compreso dei seri investimenti in impianti moderni, macchinari e tecnologie dello stato dell'arte.

Oggi abbiamo team specializzati e dedicati in Europa ed Asia che gestiscono questi 3 dipartimenti e che si assicurano di fornire ai nostri clienti i prodotti più innovativi e competitivi.

**Disclaimer**

Il presente catalogo non contiene solamente le informazioni tecniche dei prodotti BERNATI, ma anche le considerazioni tecniche su sistemi di trasmissione di energia e motori a bassa tensione per applicazioni generali.

Infatti, dopo l'introduzione tecnica viene mostrata la gamma di motori elettrici BERNATI, con le rispettive possibili configurazioni, i codici prodotti utilizzati per gli ordini e le schede tecniche di prodotto.

Ulteriori informazioni su altri prodotti BERNATI possono essere reperite su cataloghi separati.

BERNATI si impegna costantemente per mantenere l'accuratezza e la qualità delle informazioni fornite in questo catalogo. Ad ogni modo, non possiamo garantire né assumerci la responsabilità legale per l'accuratezza o la completezza delle informazioni fornite, in particolar modo riguardo a errori di battitura o di stampa.

Le informazioni contenute nel presente catalogo hanno il solo scopo di indicazione generale. Dato che l'applicazione della nostra apparecchiatura può variare in base a circostanze particolari, è necessario richiedere una consulenza professionale su tali circostanze.

## EN

**Introduction**

BERNATI is part of a business group established in 1981. Since its foundation, the group has focused its activities in the production and development of components, transmission and precision industrial equipment.

With a new strategic plan prepared for the 21st century, we decided to divide the group's activities in 3 departments:

- Design & Development
- Production & Logistics
- Commercial

Since then, this strategy has involved serious investments in modern plants, machinery and state of the art technology.

Today we have specialized and dedicated teams in Europe and Asia, running these 3 departments and making sure we offer our customers the most competitive and innovative products.

**Legal notice**

This catalogue contains not only technical information of BERNATI products, but also technical considerations on power transmission systems and low voltage motors for general application.

Indeed, after the technical introduction we showcase BERNATI's electric motor range, its possible configurations, product codes used for orders, and product datasheets.

Information on other BERNATI products is available in independent catalogues.

BERNATI goes to any extent to ensure the accuracy and quality of the information provided in this catalogue. However, BERNATI cannot guarantee and therefore assumes no legal liability or responsibility for the accuracy or completeness of the information provided, especially due to typing or printing errors.

The information contained in this catalogue is for general guidance only. Given that the application of our equipment may vary depending on particular circumstances, you should take appropriate and professional advice for such circumstances.

## IT

**Introduzione**

Chi siamo

Disclaimer

BERNATI - Motori elettrici

Specifiche generali

**Caratteristiche tecniche**

Posizione dei supporti e della morsettiera

IP - Grado di protezione

Raffreddamento del motore

Isolamento e avvolgimento

Classi di efficienza

Protezione termica

Spiegazione del codice prodotto

Dischi motore

Transporto e stoccaggio

Prima di avviare il motore

Cassetta collegamenti

• Schemi di cablaggio

Manutenzione dei motori

Cuscinetti

• Grandezze/Lubrificazione

Calcolo dei carichi radiali a 50 Hz

Carichi radial ammessi sui cuscinetti

Carichi radiali e assiali ammessi a 50 Hz

Alimentazione

Influenza dell'altitudine e della temperatura ambiente

Sovraccarico

Avviamento

Vibrazioni

Rumore

Caratteristiche nominali e tolleranze

12

**Serie BMT - Carcassa in alluminio**

**Serie BMT**

**Serie BCT - Carcassa in ghisa**

**Serie BCT**

**Esploso**

**Serie BCL - Gabbia autofrenanti**

**Serie BCL**

• Principio di funzionamento

• Regolazione del traferro

• Rilascio manuale con leva

• Parti di ricambio

**Serie BMM/BDM - Monofase**

**Motori monofase**

**Serie BMM**

Doppio condensatore, motori monofase

**Serie BDM**

**Possibili malfunzionamenti**

## EN

**Introduction**

About us

Legal notice

BERNATI - Electric motors

General specifications

**Technical data**

Mountings and terminal box position

IP - Ingress protection

Motor cooling

Insulation and winding

Efficiency classes

Thermal protection

Explanation of the product code

Motor plates

Transport and storage

Before starting the motor

**BMT Series - Aluminum frame**

**BMT Series**

**BCT Series - Cast iron frame**

**BCT Series**

**Exploded view**

**BCL Series - Brake motors**

**BCL Series**

• Operating principle

• Adjustment of the air gap

• Hand release with lever

• Spare parts

**BMM/BDM Series - Single phase**

**Single phase motors**

**BMM Series**

Dual capacitor, single phase motors

**BDM Series**

**Possible failures**

## IT

## BERNATI - Motori elettrici

La gamma dei motori BERNATI arriva fino a 200kW.  
I motori BERNATI sono progettati e adeguati per qualsiasi applicazione industriale in conformità con le rispettive caratteristiche tecniche.

Le varie gamme hanno una classe di protezione IP55 e una classe di isolamento F. Sono adatti per essere utilizzati con inverter di frequenza, dato che in questi casi la fornitura di ventilazione forzata è opzionale.

La gamma dei motori BERNATI include:

- BMT – Motori trifase con carcassa in alluminio
- BCT – Motore trifase con carcassa in ghisa
- BCL – Motori trifase a gabbia autorennanti
- BMM – Motori monofase con carcassa in alluminio
- BDM – Motori monofase con doppio condensatore e carcassa in alluminio

## Specifiche generali

- Rotore a gabbia di scoiattolo con costruzione chiusa e ventilazione esterna
- Classe di isolamento: F
- Classe IP: IP55
- Classificazione IEC del ciclo di servizio: S1 – continuo
- Direttiva europea ROHS 2002/95/CE
- Separatore di fase
- Grandezza motore da 56 fino a 315
- Tensioni speciali su richiesta
- Progettazione, costruzione e test in conformità con le seguenti norme internazionali:

## EN

## BERNATI - Electric motors

BERNATI's range of motors is available as standard up to 200kW. BERNATI motors are designed and adequate for all industrial applications in compliance with their technical characteristics.

The different ranges have ingress protection (IP) class IP55, and insulation class F. They are suitable for use with frequency inverters, as the supply of forced ventilation is an option in these cases.

The BERNATI motor range comprises:

- BMT – Three phase motors with aluminum frame
- BCT – Three phase motors with cast-iron frame
- BCL – Three phase brake motors with aluminum frame
- BMM – Single phase motors with aluminum frame
- BDM – Single phase motors with double capacitor and aluminum frame

## General specifications

- Squirrel-cage rotor motors with enclosed construction and external ventilation
- Insulation class: F
- Ingress protection class: IP55
- IEC Duty cycle rating: S1 – continuous
- European directive ROHS 2002/95/CE
- Phase separator
- Motor frame size from 56 up to 315
- Special voltage on request
- Design, construction and test in compliance with the following international standards:

Motori elettrici  
Electric motors

Motori elettrici  
Electric motors

## IT

## Posizione dei supporti e della morsettiera

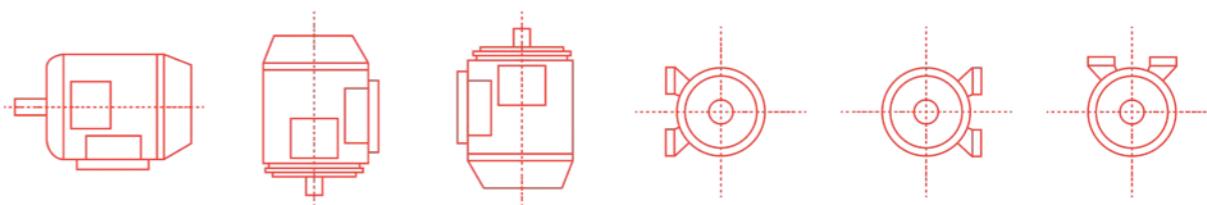
La forma costruttiva e le posizioni di montaggio sono disponibili secondo IEC 60034-7.

## EN

## Mountings and terminal box position

The construction form and mounting positions are available in accordance with IEC 60034-7.

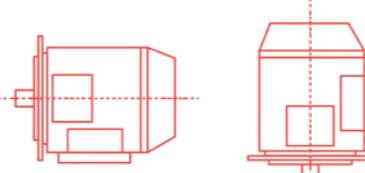
## Foot-mounted motor



Code I	IM B3	IM V5 (2)	IM V6 (2)	IM B6 (2)	IM B7 (2)	IM B8 (2)
--------	-------	-----------	-----------	-----------	-----------	-----------

Code II	IM 1001	IM 1011	IM 1031	IM 1051	IM 1061	IM 1071
---------	---------	---------	---------	---------	---------	---------

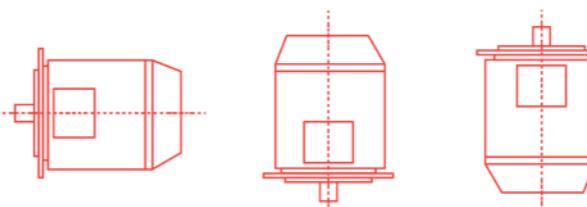
## Foot-mounted motor, with large flange



Code I	IM B35	IM V15 (2)
--------	--------	------------

Code II	IM 2001	IM 2011
---------	---------	---------

## Flange-mounted motor, large flange



Code I	IM B5 (1)	IM V1	IM V3 (2)
--------	-----------	-------	-----------

Code II	IM 3001	IM 3011	IM 3031
---------	---------	---------	---------

Electrical	
Rating and performance	IEC 60034-1
Terminal markings and direction of rotation	IEC 60034-8
Electrical insulation – Thermal classification	IEC 60085
Mechanical	
Degrees of protection, IP code	IEC 60034-5
Methods of cooling, IC code	IEC 60034-6
Construction type classification, mounting arrangements and terminal box position, IM Code	IEC 60034-7
Noise limits	IEC 60034-9
Mechanical vibration, Measurement, evaluation and limits of vibration severity	IEC 60034-14
Dimensions and output	IEC 60072

IT

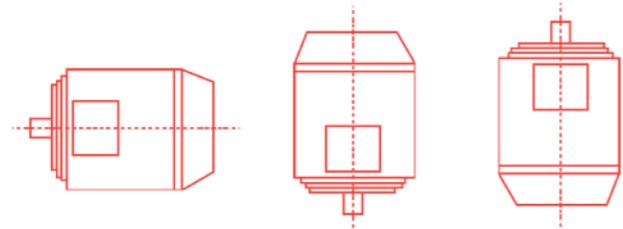
EN

Flange-mounted motor, small flange			
Code I	IM 14 (3)	IM V18	IM V19
Code II	IM 3601	IM 3611	IM 3631

(1) Standard sizes include frames 56-250. Frame sizes 280-315 available on request.

(2) Standard sizes include frames 56-160. Frame sizes 180-315 available on request.

(3) Standard sizes include frames 56-160.



IT

**IP - Grado di protezione**

Il grado di protezione IP55 è lo standard dei motori BERNATI. Si tratta di motori completamente chiusi e ventilati, che sono protetti contro la penetrazione della polvere e spruzzi d'acqua provenienti da ogni direzione.

La scatola morsetti può avere un grado di protezione IP55 o IP56. La ventola esterna è coperta da una copertura della ventola con grado di protezione IP20 (viene evitato il contatto fisico con le dita).

EN

**IP - Ingress protection**

BERNATI motors have ingress protection IP55 as a standard. These are totally enclosed, fan-cooled motors, which are thus protected against the penetration of dust and water splashes coming from any direction.

The terminal box has an IP55 or IP56 ingress protection rating. The external fan is covered by a fan cover with an IP20 protection rating (physical contact with fingers is avoided).

Ingress protection	Level of protection regarding human beings and motors parts inside the enclosure	Degree of protection ensured by the motor enclosure
IP	5 (1)	5 (2)

(1) First digit	(2) Second digit
2 Motors protected against solid objects greater than 12mm	3 Motors protected against spraying water
4 Motors protected against solid objects greater than 1mm	4 Motors protected against splashing water
5 Dust-protected motors	5 Motors protected against water jets
6 Dust-tight motors	6 Motors protected against heavy seas

**Raffreddamento del motore**

Il titolo del metodo di raffreddamento del motore è dato dal codice IC, secondo la norma IEC60034-6. I motori in esecuzione standard sono equipaggiati con sistemi di raffreddamento IC411, che includono una ventola bidirezionale.

Su richiesta, è possibile fornire il sistema di raffreddamento IC 416 per tutte le grandezze motore. In tal caso viene inserita una ventola adeguata all'interno della copertura della ventola (adeguatamente rinforzata) in modo da garantire la ventilazione, non tenendo conto della velocità di rotazione.

**Motor cooling**

The designation of the motor cooling method is given by the IC code, according to IEC60034-6. Motors in standard execution are supplied with IC411 cooling systems, incorporating a bi-directional fan.

All motor sizes can be supplied with IC416 cooling system on request. In this case a proper fan is fitted inside the fan cover (suitably reinforced) in order to ensure ventilation, disregarding the rotation speed.

## IT

## Isolamento e Avvolgimento

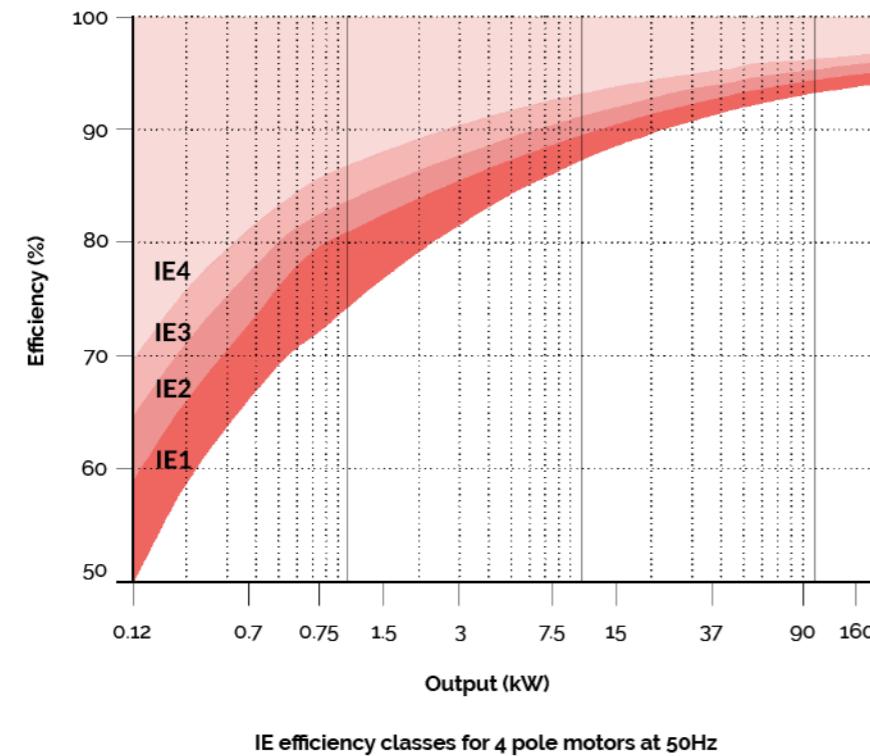
I motori di BERNATI vengono prodotti con classe di isolamento F. Il cavo elettrolitico morbido in rame viene isolato utilizzando uno speciale rivestimento in vernice (doppio smalto). Tale vernice è classificata come classe di isolamento H.

Tutti i materiali di isolamento utilizzati per produrre i motori hanno una classe di isolamento F o H.

Oltre a quanto predetto, i motori BERNATI con classe di efficienza IE3 e IE4 sono dotati di un termistore a coefficiente di temperatura positivo (PTC). Infatti, la resistenza aumenta a mano a mano che la temperatura della bobina raggiunge i valori definiti dalla classe di isolamento F. Questa variazione nella resistenza invia un segnale all'unità di controllo del motore.

## Classi di efficienza

La norma IEC/EN 60034-30-1:2014 definisce le classi di efficienza per i motori elettrici. Come definito da questa norma, i normali motori elettrici con potenza inferiore a 0,75 kW devono essere conformi ai requisiti della classe di efficienza IE1. I motori elettrici con potenze uguali o superiori a 0,75 kW devono essere conformi almeno ai requisiti IE3, come mostrato nel diagramma in basso.



## EN

## Insulation and Winding

BERNATI's standard motors are manufactured with insulation class F. The soft copper electrolytic wire is insulated by using a special varnish coating (double enamel). Such varnish is classified as H insulation class.

All insulating materials used to produce motors are in F or H insulation class.

In addition to the above mentioned, BERNATI motors IE3 and IE4 efficiency classes come equipped with a positive temperature coefficient (PTC) thermistor. Indeed, when resistance increases as coil temperature reaches values defined by the insulation class F, a signal is sent to the motor's control unit in order to protect the motor and increase its operating lifetime.

## Efficiency classes

The IEC/EN 60034-30-1:2014 sets the efficiency classes for electric motors. As defined by this standard, regular electric motors with powers under 0.75 kW should comply with IE1 efficiency class requirements. Electric motors with power outputs equal or above 0.75 kW should comply with, at least, IE3 requirements, as shown in the diagram below.

## IT

## Protezione termica

Tutti i motori BERNATI IE3 e IE4 sono dotati di un termistore a coefficiente di temperatura positivo (PTC, Positive Temperature Coefficient). Su richiesta, i termistri PTC possono essere installati su tutte le altre grandezze nelle quali questa protezione non è già prevista.

La resistenza del PTC per la temperatura operativa nominale (TK), varierà secondo i seguenti valori:

- < 250 Ohm da -20°C a TK-20°C
- < 550 Ohm a TK-5°C
- > 1330 Ohm a TK+5°C
- > 4000 Ohm a TK+15°C

In conformità con le norme, il termistore PTC installato viene disattaccato quando i valori di resistenza si trovano tra 1650 Ohm e 4000 Ohm. Sono installati in serie 3 termistri PTC, e sono disattaccati da TK-5°C a TK+5°C.

In basso si trova la variazione di resistenza caratteristica in funzione della temperatura dei termistri PTC:

## EN

## Thermal protection

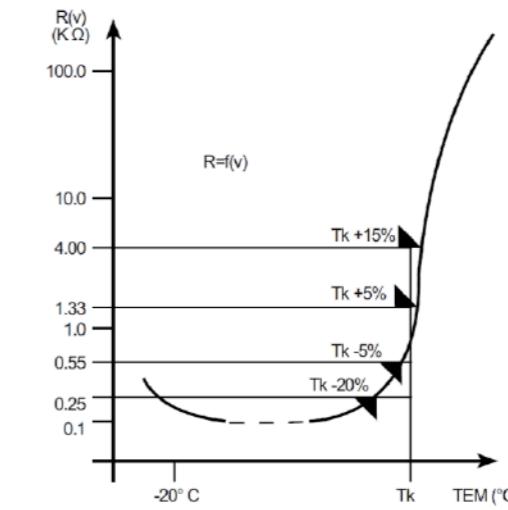
All BERNATI IE3 and IE4 motors possess a positive temperature coefficient thermistor PTC. Upon request, the PTC thermistors can be installed in all other ranges where this protection is not standard.

Resistance of PTC, for nominal operating temperature (TK), will satisfy the following value:

- < 250 Ohm from temperature from -20°C to TK-20°C
- < 550 Ohm at a temperature of TK-5°C
- > 1330 Ohm at a temperature of TK+5°C
- > 4000 Ohm at a temperature of TK+15°C

In line with the standards, PTC installed disengaged for resistance value from 1650 Ohm to 4000 Ohm. In our case, installed n. 3 PTC in series, disengaged takes in the temperature range from TK-5°C to TK+5°C.

Below, the characteristic resistance / temperature of the PTC thermistors:



I valori di TK relativi alla classe di isolamento sono i seguenti:

Values of TK related with the class of insulation are the following:

Class of insulation	Operating temperature limit of the insulation (°C)	TK (°C)
A	105	95 - 100
E	120	110 - 115
B	130	120 - 125
F	155	145 - 150
H	180	170 - 175

## IT

## Spiegazione del codice prodotto

Al momento dell'ordine, specificare il tipo di motore, la taglia e il codice prodotto secondo l'esempio seguente.

Position	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
	Range	Efficiency class	Output	.	Frame size	Variant	Number of poles	Mounting positions	.	IP rating	Frequency	Voltage
Product code (example)	BMT	1	009	.	05	B	2	34	.	1	1	

BMT1009.05B234.11

1 Range	
BMT	3-phase, aluminium frame motor series
BCT	3-phase, cast-iron frame motor series
BCL	3-phase, DC brake aluminium frame motor series
BMM	Single-phase, aluminium frame motor series
BDM	Single-phase, double capacitor motor series
2 Efficiency class	
1	IE1 Standard efficiency
3	IE3 Premium efficiency
4	IE4 Super premium efficiency
0	(not applicable)
3 Power output	
009	0.09 kW
012	0.12 kW
018	0.18 kW
025	0.25 kW
037	0.37 kW
055	0.55 kW
075	0.75 kW
110	1.1 kW
150	1.5 kW
180	1.8 kW
220	2.2 kW
300	3 kW
370	3.7 kW
400	4 kW
550	5.5 kW
750	7.5 kW
920	9.2 kW
110	11 kW
150	15 kW
185	18.5 kW
220	22 kW
300	30 kW
370	37 kW
450	45 kW
550	55 kW
750	75 kW
110	110 kW
132	132 kW
160	160 kW
200	200 kW
4 Full stop "	
5 Frame size	
05	56
06	63
07	71
08	80
09	90
10	100

11	
11	112
13	132
16	160
18	180
20	200
22	225
25	250
28	280
31	315
6 Variant	
A	0
B	1
C	2
D	3
E	4
A	S
B	S1
C	S2
D	M
E	M1
F	M2
G	M3
H	L
I	L1
J	L2
K	L3
7 Number of poles	
2	2 poles (3000 rpm)
4	4 poles (1500 rpm)
6	6 poles (1000 rpm)
8	8 poles (750 rpm)
8 Mounting positions	
03	B3
05	B5
14	B14
35	B3/B5
34	B3/B14
9 Full stop "	
10 IP rating	
1	IP55
2	IP56
X	Other IP rating
11 Frequency	
1	50 Hz
2	60 Hz
X	Other frequency
12 Voltage	
"	Standard voltage
X	Other rated voltage, 690V maximum

## IT

## Dischi motore

Tutti i motori in esecuzione standard vengono forniti con targhe in alluminio.

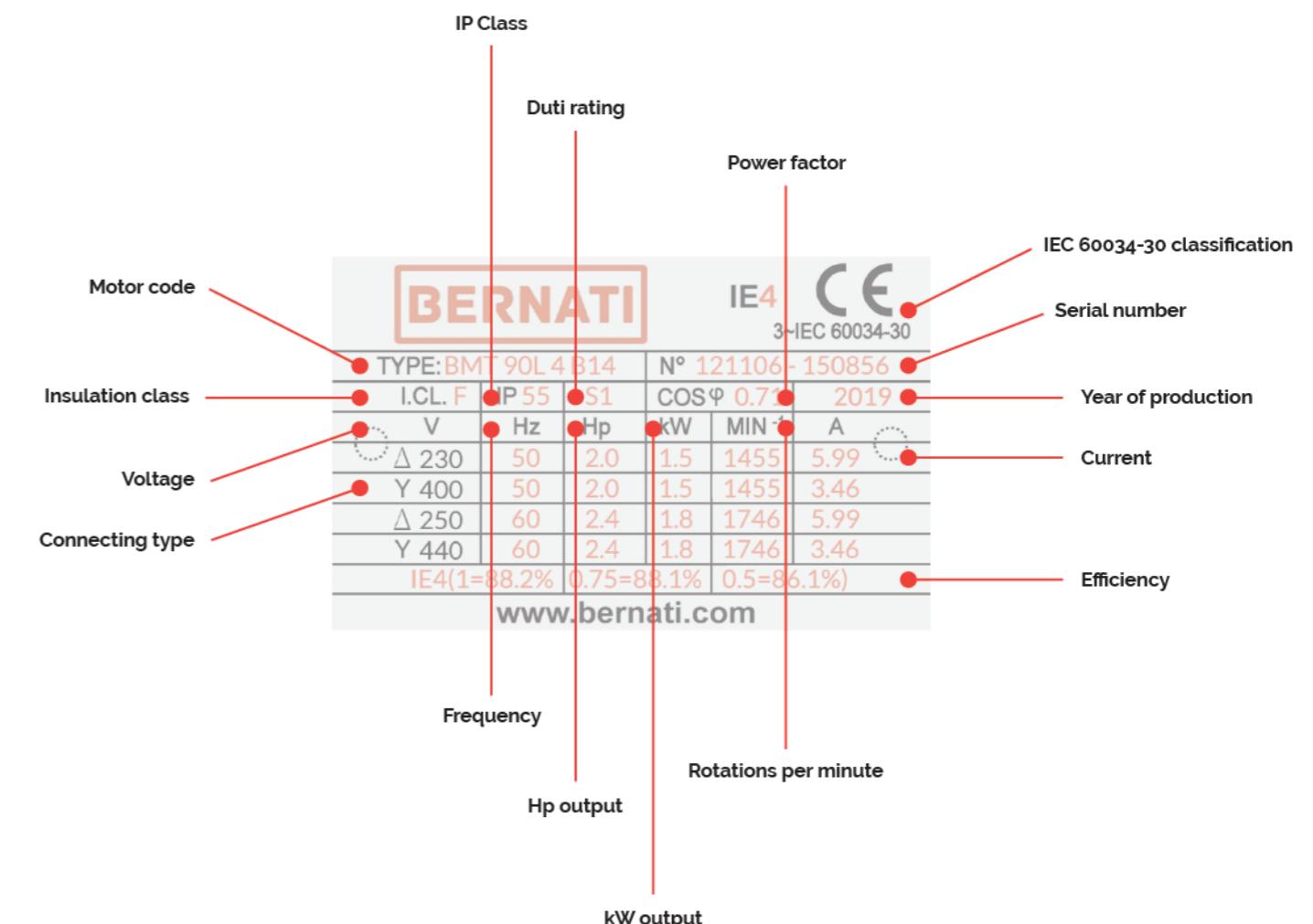
Tutte le targhe contengono i dati distintivi della macchina elettrica secondo le norme di riferimento.

## EN

## Motor plates

All motors in standard execution are supplied with aluminium rating plates.

All rating plates contain distinctive data of the electric machine according to the reference standards.



## IT

### Trasporto e Stoccaggio

I motori devono essere trasportati su una superficie piatta adeguata, in posizione orizzontale, evitando impatti. Quando vengono trasportati da gru o altri apparecchi di sollevamento, dovrebbero essere sollevati o abbassati molto lentamente, senza urti o scossoni. Durante lo stoccaggio e il trasporto, i motori devono essere tenuti in un ambiente freddo e secco e al riparo dalla pioggia, in modo da evitare che si formi umidità nell'avvolgimento. I motori non devono essere stoccati in aree potenzialmente esposte a gas corrosivo.

### Prima di avviare il motore

#### 1. Verifica della resistenza dell'isolamento:

Prima di mettere il motore in funzionamento e/o dopo lunghi periodi di inattività o stoccaggio, la resistenza dell'isolamento tra gli avvolgimenti e tra questi e il cavo della messa a terra deve essere verificata con un Megohmmeter. Il valore di resistenza deve essere maggiore di  $5\text{ M}\Omega$  a una temperatura ambientale di  $25^\circ\text{C}$ . Se non fosse possibile ottenere questo valore, significa che l'avvolgimento è umido e deve essere asciugato da una società idonea.

#### 2. Collegamento elettrico:

Collegare il motore secondo tutte le norme di sicurezza. Controllare se i dati sulla targhetta sono conformi alle specifiche di circuito a cui il motore verrà collegato. Collegare il motore seguendo gli schemi di cablaggio presenti su questo manuale.

#### 3. Protezione del motore:

I motori devono essere protetti da cortocircuiti, dall'operare in sovraccarico o in monofase. Per fare ciò, installare un interruttore calibrato adatto, fornito con un relè temperatura e calibrato per la corrente nominale. Su richiesta, in caso di carichi particolarmente pesanti, per assicurare un funzionamento sicuro, i sensori di temperatura possono essere installati sugli avvolgimenti.

#### 4. Verifica dell'ambiente:

I motori devono avere intorno abbastanza spazio per assicurare la ventilazione e la dissipazione del calore.

#### 5. Verifica della messa a terra:

La carcassa del motore deve essere collegata a terra per garantire la sicurezza.

#### 6. Condizioni di rotazione del motore:

Prima di avviare il motore, verificare manualmente se l'albero del motore ruota liberamente in entrambe le direzioni, senza alcun rumore che possa indicare una qualsiasi interferenza tra lo statore-rotore o nei cuscinetti. Quando si avvia il motore, assicurarsi che gli elementi di trasmissione siano correttamente installati e allineati, specialmente quando viene accoppiato direttamente alla macchina da azionare.

#### 7. Collegamento elettrico:

Prima di avviare il motore, controllare accuratamente i cablaggi. Il motore può essere avviato solo quando i cablaggi rispettano lo schema di cablaggio fornito sulla scatola morsetti. I motori possono funzionare indifferentemente in entrambe le direzioni di rotazione. Se i morsetti U1, V1 e W1 sono collegati alle reti e se la sequenza di connessione delle fasi della rete è 1, 2, 3, il motore gira in senso orario (osservandolo dal lato accoppiamento). La direzione della rotazione può essere invertita cambiando una coppia qualsiasi dei tre cavi che sono connessi al motore.

## EN

### Transport and Storage

The motors must be transported in proper flat surface, in the horizontal position, avoiding impacts. When transported by cranes or other lifting devices, they should be lifted or lowered very slowly without bumps or jolts. During storage and transport, motors must be kept in a cool and dry environment and safe from rain in order to avoid humidity in the windings. Motors should not be stored in areas with potentially corrosive gas.

### Before starting the motor

#### 1. Insulation resistance verification:

Before putting the motor into operation and/or after long periods of inactivity or storage, the insulation resistance between the windings and between these and the earth cable must be verified with a Megohmmeter. The resistance value must be higher than  $5\text{ M}\Omega$  at  $25^\circ\text{C}$  ambient temperature. If this value cannot be obtained, the winding is damp and must be dried by a suitable company.

#### 2. Electric connection:

Connect the motor in accordance with all safety standards. Check if the data on the nameplate is in accordance with the circuit features to which the motor will be connected. Connect the motor following the wiring diagrams present on this manual.

#### 3. Motor protection:

Motors must be protected against short circuits, operating in overload or in single-phase. In order to do so, install a suitably sized switch, provided with a temperature relay and calibrated for the rated current. In case of particularly heavy duties, in order to ensure safe operation, temperature sensors may be installed in the windings, upon request.

#### 4. Environment verification:

Motors should have enough space around them to ensure ventilation and heat dissipation.

#### 5. Verification of ground connection:

The frame of the motor should be grounded to ensure safety.

#### 6. Motor rotating conditions:

Before starting the motor, manually verify if the motor's shaft rotates freely to either side, without any noise which might indicate any interference between stator-rotor or in the bearings. When starting the motor, ensure that the transmission elements are correctly installed and aligned, particularly when coupled directly to the driven machine.

#### 7. Electrical Connection:

Before starting the motor, carefully verify the wiring connections. The motor can be started only when the wiring connections are in accordance with the wiring diagram given on the terminal box. Standard motors may run in both rotation directions indifferently. If terminals U1 V1 W1 are connected to the mains and if the connecting phase sequence of the mains is 1,2,3, the motor runs clockwise (seen from the driving end). The rotation direction can be reversed by exchanging any two of the three leads which are connected to the motor.

## IT

### Cassetta collegamenti

La morsettiera dei motori BERNATI è normalmente dotata di sei morsetti.

Pertanto, in caso di motori con connessione a triangolo, è possibile effettuare l'avviamento stella-triangolo (se questo è consentito dalle caratteristiche della macchina azionata).

La morsettiera è realizzata con materiale non igroscopico e antimuffa. La cassetta collegamenti ha un grado di protezione IP55 o IP56, presumendo che il cablaggio dell'alimentazione sia realizzato a dovere.

La scatola morsetti è in genere posizionata sopra ai motori e l'uscita dei cavi può essere aperta su ogni lato della scatola. Su richiesta, la scatola morsetti può anche essere posizionata sul lato destro o sinistro del motore, osservando la macchina dal lato dell'albero.

Il morsetto della messa a terra si trova all'interno della scatola morsetti. Un altro morsetto della messa a terra si trova all'esterno della scatola morsetti, direttamente sulla carcassa motore.

## EN

### Connecting box

The terminal block for BERNATI motors is normally provided with six terminals.

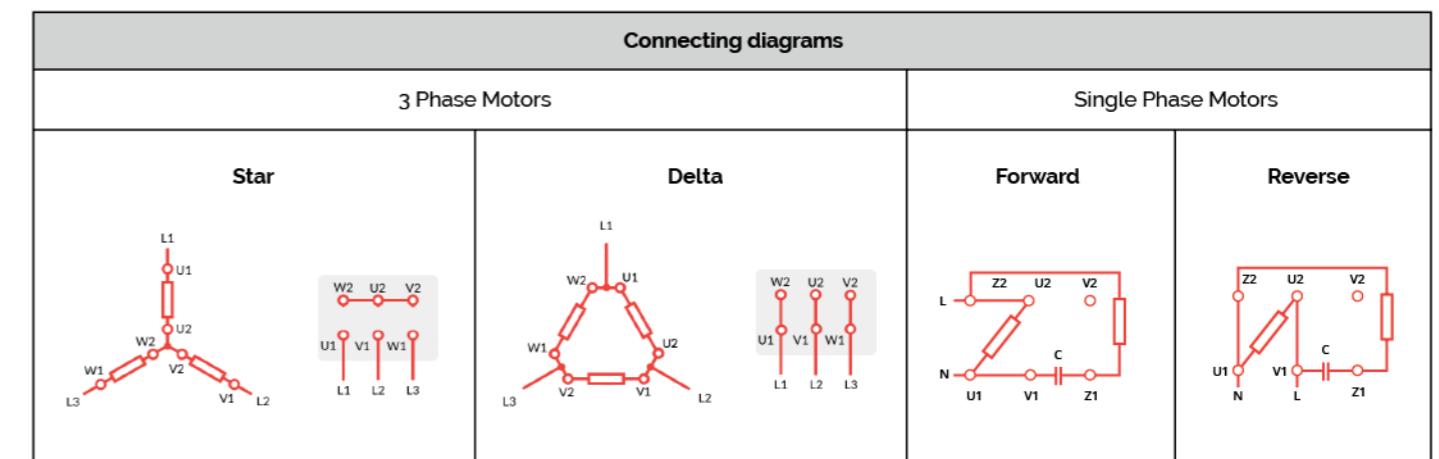
Therefore, in case of motors with delta connection, it is possible to perform the start-delta starting (if this is allowed by the features of the driven machine).

The terminal block is made with non hygroscopic and anti-mould material.

The connection box has IP55 or IP56 protection degree, provided that the supply cable connections are properly made.

The terminal box is normally positioned on the top of the motors and the cable exit can be made in each side of the box. Upon request the terminal box can also be positioned on the right or on the left of the motor, as seen from the shaft.

The grounding terminal is located inside the terminal box. Another grounding terminal is located outside the terminal box, directly on the motor frame.



### Manutenzione dei motori

Qualsiasi intervento sui motori deve essere eseguito da personale qualificato e effettuato quando l'apparecchiatura è disconnessa dall'alimentazione.

#### 1. Pulizia giornaliera:

Quando in uso, il motore deve essere sempre mantenuto pulito. Non si deve permettere che gocce d'acqua, detriti o altri elementi entrino all'interno della carcassa dei motori.

#### 2. Controllo del consumo di corrente:

Quando il motore è in funzione, va controllato che il consumo sia sempre al disotto del valore nominale indicato nella targhetta.

#### 3. Rumori durante il funzionamento:

Durante il funzionamento, non si dovrebbero verificare rumori ciclici o casuali. Qualora vi fossero dei rumori, il motore deve essere fermato e potrà essere rimesso in funzione solo dopo l'eliminazione dei detti rumori.

#### 4. Temperatura:

Quando il motore è in funzione, la temperatura dei cuscinetti del motore deve essere inferiore a  $95^\circ\text{C}$ .

### Manutenzione

Per garantire il corretto funzionamento del motore nel tempo, devono essere svolti interventi di manutenzione a intervalli regolari. Il periodo di tempo tra ogni intervento di manutenzione non deve essere superiore a un anno.

### Maintenance of motors

Any intervention on the motors should be performed by qualified personnel and executed with the equipment disconnected from the power supply.

#### 1. Daily cleaning:

When in use, the motor should always be kept clean. No water drops, debris or other elements should be allowed to get into the interior of motors.

#### 2. Checking the current consumption:

While the motor is in operation, we should check that the consumption is always below the rated value indicated in the nameplate.

#### 3. Noises during operation:

During operation, there should not be any cyclic or random noises. If they exist, the motor should be stopped and it could only be put back into operation after the elimination of the noises.

#### 4. Temperature:

Of the motor bearings should be inferior to  $95^\circ\text{C}$  when the motor is operating.

### Overhaul

In order to ensure proper operation of the motor over time, maintenance operations should be carried out at regular intervals. The time period between each maintenance operation must not be more than a year.

## IT

## Cuscinetti:

## Grandezze/Lubrificazione

I motori BERNATI hanno cuscinetti a sfera (radiali o angolari) o cuscinetti a rulli.

Le grandezze da 56 a 250 hanno dei cuscinetti lubrificati sigillati con abbastanza grasso per l'intera vita utile del cuscinetto (indicativamente 20.000 di funzionamento a condizioni normali).

Le grandezze da 180 a 315 hanno dei cuscinetti a sfera (radiali o angolari), lubrificati a grasso con lubrificatori su entrambi i lati.

Si raccomanda l'uso di grassi a base di litio, tipo 2, secondo gli intervalli per la lubrificazione descritti nella tabella in basso.

Le forme e le dimensioni delle coperture esterne permettono al grasso espulso di accumularsi (10-12 lubrificazioni) e sono dotate di tappo di scarico.

Va notato che gli intervalli per la lubrificazione dipendono dall'ambiente di funzionamento. In condizioni di funzionamento con alte temperature, inquinamento, umidità, con carichi elevati sui cuscinetti o con livelli di vibrazione eccessivi, si raccomanda di accorciare gli intervalli di lubrificazione.

## EN

## Bearings:

## Dimensions/Lubrication

BERNATI motors have ball cage bearings (radial or angular) or roller bearings.

Sizes 56 to 250 have sealed lubricated bearings with enough grease to the ball bearings useful life (approx. 20.000 hours of functioning in normal conditions).

Sizes 180 to 315 have ball cage bearings (radial or angular), grease lubricated with lubricators in both sides.

We recommend the use of lithium greases, type 2, according with the lubrication intervals described in the table below.

The forms and dimensions of the external covers allow expelled grease to accumulate (10-12 lubrications) and are supplied with a drain plug.

It should be noted that these lubrication intervals depends on the motor operational environment. In operating conditions with high temperatures, pollution, humidity, with higher loads in the bearings or with excessive vibration levels, we recommend the lubrication intervals to be shortened.

## IT

## Standard execution bearing

Range	Motor frame size	Poles	Drive end	Non drive end	Bearings lifetime & Relubrication				
					Quantity	3000 rpm	1500 rpm	1000 rpm	750 rpm
BMM/ BDM	56	2-6	6201 2RZ C3	6201 2RZ C3	20 000 h Lubricated for Life				
	63	2-6	6201 2RZ C3	6201 2RZ C3					
	71	2-6	6202 2RZ C3	6202 2RZ C3					
	80	2-6	6204 2RZ C3	6204 2RZ C3					
	90	2-6	6205 2RZ C3	6205 2RZ C3					
	100	2-6	6206 2RZ C3	6206 2RZ C3					
	112	2-6	6306 2RZ C3	6206 2RZ C3					
BCL	63	2-6	6201 2RZ C3	6201 2RZ C3	20 000 h Lubricated for Life				
	71	2-6	6202 2RZ C3	6202 2RZ C3					
	80	2-6	6204 2RZ C3	6204 2RZ C3					
	90	2-6	6205 2RZ C3	6205 2RZ C3					
	100	2-6	6206 2RZ C3	6206 2RZ C3					
	112	2-6	6306 2RZ C3	6206 2RZ C3					

Standard execution bearing									
Range	Motor frame size	Poles	Drive end	Non drive end	Bearings lifetime & Relubrication				
					Quantity	3000 rpm	1500 rpm	1000 rpm	750 rpm
BMT	56	2-8	6201 2RZ C3	6201 2RZ C3	20 000 h Lubricated for Life				
	63	2-8	6201 2RZ C3	6201 2RZ C3					
	71	2-8	6202 2RZ C3	6202 2RZ C3					
	80	2-8	6204 2RZ C3	6204 2RZ C3					
	90	2-8	6205 2RZ C3	6205 2RZ C3					
	100	2-8	6206 2RZ C3	6206 2RZ C3					
	112	2-8	6306 2RZ C3	6206 2RZ C3					
	132	2-8	6308 2RZ C3	6208 2RZ C3					
	160	2-8	6309 2RZ C3	6209 2RZ C3					
BCT	80	2-8	6204 2RZ C3	6204 2RZ C3	20 000 h Lubricated for Life				
	90	2-8	6205 2RZ C3	6205 2RZ C3					
	100	2-8	6206 2RZ C3	6206 2RZ C3					
	112	2-8	6306 2RZ C3	6306 2RZ C3					
	132	2-8	6308 2RZ C3	6308 2RZ C3					
	160	2-8	6309 C3	6309 C3					
	180	2-6	6311 C3	6311 C3	18	2150	3750	5150	-
	8					-	-	-	6180
	200	2-6	6312 C3	6312 C3	20	2000	3500	5000	-
	8					-	-	-	5950
	225	2-6	6313 C3	6313 C3	25	1750	3250	4400	-
	8					-	-	-	5250
	250	2-6	6314 C3	6314 C3	28	1500	3000	3750	-
	8					-	-	-	4500
	280	2	6316 C3	6316 C3	28	1500	-	-	-
	4-6					-	2500	3500	-
	8				37	-	-	-	4200
	315	2	6317 C3	6317 C3	37	1250	-	-	-
	4-6		NU319	6319 C3	45	-	1150	1750	-
	8					-	-	-	2100

## IT

**Calcolo dei carichi radiali a 50Hz  
IM B3**

I valori dei carichi assiali vengono forniti per entrambi i carichi applicati all'estremità dell'albero ( $X_{max}$ ) e in corrispondenza del mozzo dell'albero ( $X_0$ ). I carichi radiali possono essere applicati in modo lineare, variando con il cambio del punto di applicazione, pertanto per i carichi posizionati a una distanza  $X$  dalla battuta dell'albero ( $X_0$ ), il carico massimo che può essere applicato viene fornito dalla seguente espressione:

$$Fra_X = \frac{C_{x_0} - C_{x_{max}}}{X_{max}} \times X + C_{x_{max}}$$

Fra = Carico radiale ammesso al punto X  
 Cxo = Carico radiale ammesso al punto Xo  
 Cxmax = Carico radiale ammesso al punto Xmax  
 Xmax = Estremità dell'albero  
 X = Distanza dal punto di applicazione del carico radiale alla battuta dell'albero

Per verificare che la trazione del nastro non superi il valore massimo consentito, può essere utilizzata la seguente formula:

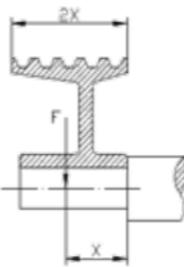
$$F = \frac{19100 \times P \times K}{n \times D}$$

F = Forza radiale in N  
 P = Potenza trasmessa in kW  
 n = Numero di rivoluzioni per minuto  
 D = Diametro della puleggia in metri  
 K = 2 per puleggia piatta con tenditore  
 K = 2.25 per pulegge con nastro "V"  
 K = 2.5÷3 per nastri piatti senza tenditore, o per carichi pesanti con qualsiasi tipo di puleggia.

## EN

**Calculation of radial loads at 50Hz  
IM B3**

The radial loads values are given both for loads applied to the shaft extension ( $X_{max}$ ) and in correspondence to the face on the shaft hub ( $X_0$ ). Radial loads that can be applied linearly, change with the change of the application point, therefore for loads placed at a distance  $X$  from the shaft face ( $X_0$ ), the maximum load that can be applied is given by the following expression:



Fra = Permitted radial load at point X  
 Cxo = Permitted radial load at point Xo  
 Cxmax = Permitted radial load at point Xmax  
 Xmax = Shaft extension  
 X = Distance from the application point of the radial load to the shaft face

To verify that the belt pull does not exceed the maximum value allowed the following formula can be used:

## IT

**Carichi radiali ammessi sui cuscinetti**

La durata di base teorica a fatica dei cuscinetti è calcolata secondo quanto previsto dalla norma ISO R 281-1.

La durata è calcolata nell'ipotesi che i motori operino in condizioni ambientali normali, senza vibrazioni anomale, senza carichi assiali o radiali oltre quelli indicati nelle tabelle successive e con temperature operative dei cuscinetti comprese tra -30°C e +85°C.

La durata così calcolata viene definita durata di base (L10h) espressa in ore di funzionamento.

Il 50% dei cuscinetti raggiunge una durata pari a cinque volte la durata di base risultante dal calcolo.

Nelle tabelle seguenti sono indicati i massimi carichi assiali e radiali ammessi per una durata di base (L10h), calcolata secondo quanto previsto dalle norme ISO, pari a 20.000 e 40.000 ore di funzionamento.

La prossima sezione introduce il calcolo dei carichi radiali quando questi non vengono applicati simmetricamente sull'albero motore.

## EN

**Permissible radial loads on bearings**

The theoretical basic fatigue life for bearings is calculated according to the ISO R 281-1 Standard.

Life is calculated assuming that motors are running under normal ambient conditions, without abnormal vibrations, axial or radial loads beyond the ones mentioned in the following tables and in operating temperatures of the bearings between -30 and +85 °C.

Life calculated this way is called basic life (L10h), expressed in hours of operation.

50% of bearings reaches a life equal to five times more the basic life resulting from the calculation.

The next tables show the maximum permitted axial and radial loads for a basic life (L10h), calculated according to the provisions of the ISO Standards, equal to 20.000 and 40.000 hours of operation.

The next section introduces the calculus of radial loads when these are not symmetrically applied on the motor shaft.









## IT

## Alimentazione

I motori BERNATI sono conformi ai requisiti della norma IEC 60034-30. La tensione più bassa si ottiene con un collegamento a triangolo e la tensione massima si ottiene con un collegamento a stella. Ovviamente l'avviamento stella-triangolo è possibile solo con un'alimentazione che corrisponda alla tensione che può essere ottenuta con la connessione a triangolo.

## Funzionamento a 60Hz

I motori Bernati sono progettati per funzionare con variazioni di tensione di circa il 10% e con variazioni di frequenza di circa il 5%, con una variazione combinata massima del 10% e un aumento di temperatura secondo le norme IEC.

Synch. speed		
Poles	50 Hz (RPM)	60 Hz (RPM)
2	3000	3600
4	1500	1800
6	1000	1200
8	750	900

## Influenza dell'altitudine e della temperatura ambiente

Le schede e i dati tecnici presenti in questo catalogo fanno riferimento a una temperatura ambiente di 40°C e un'altitudine fino a 1000 metri sopra il livello del mare.

In diverse condizioni ambientali le potenze nominali variano e vengono ottenute applicando i fattori indicati nella tabella in basso, mantenendo l'aumento di temperatura previsto per la classe di isolamento.

Altitude	Ambient temperature (°C)					
	30°C	30°C - 40°C	45°C	50°C	55°C	60°C
≤1000m	1.17	1.12	1.09	1.06	1.03	1
1500m	1.15	1.10	1.07	1.04	1.01	0.97
2000m	1.13	1.07	1.04	1.01	0.98	0.95
3000m	1.08	1.02	0.99	0.96	0.93	0.89
4000m	1.04	0.97	0.94	0.91	0.87	0.84

## EN

## Power supply

BERNATI motors are in compliance with the requirements of the IEC 60034-30 standard. The lowest voltage is attained with a delta connection and the highest voltage is obtained via a star connection. Obviously, the star-delta starting is only possible on a power supply corresponding to the voltage that can be obtained with the delta connection.

## Operation at 60Hz

BERNATI motors are prepared to operate with voltage variations of around 10% and frequency variations of around 5%, with a maximum combined variation of 10% and temperature rising in compliance with IEC Standards.

Voltage and frequency		
Phases	≤ 3kW	≥ 4kW
3~	Δ 220-240V 50Hz Δ 250-280V 60Hz Δ 440-480V 60Hz	Δ 380-415V 50Hz Δ 440-480V 60Hz
	Y 380-415V 50Hz Y 440-480V 60Hz	Y 660-690V 50Hz
1~	220-230V 50Hz	-

Motori elettrici  
Electric motorsMotori elettrici  
Electric motors

## IT

## Sovraccarico

In condizioni di funzionamento in sovraccarico, i valori di temperatura potrebbero aumentare fino a 10° oltre i limiti della classe di isolamento. Tuttavia, questi valori sono compresi nei limiti della classe di isolamento F per il menzionato sovraccarico. I motori a servizio continuo (S1) possono resistere ai sovraccarichi descritti nella tabella in basso.

Overload	Duration (Min.)	Interval (Min.)
10%	10	15
20%	6	15
30%	4	15
40%	3	15
50%	2	15

## Avviamento

I motori BERNATI possono essere avviati con:

- collegamento diretto
- Stella - Triangolo
- un autotrasformatore
- un inverter
- un soft-starter (1)

## Starting

BERNATI motors can be started with:

- direct connection
- Star - Delta
- an autotransformer
- an inverter
- a soft-starter (1)

(1) Una volta avviato il motore, il soft-starter deve essere bypassato. Se non fosse possibile, è necessario utilizzare un motore con avvolgimento con isolamento rinforzato.

## Vibrazioni

I motori BERNATI sono dinamicamente equilibrati con una mezza lingua applicata all'estremità dell'albero secondo la norma IEC 60034-14 a un livello di gravità di vibrazioni B in esecuzione standard.

La seguente tabella mostra i massimi gradi di vibrazione per le varie grandezze.

Per una serie di fattori possono verificarsi delle vibrazioni maggiori sui motori, come in caso di fondamenta non adeguate o reazioni causate dal carico azionato.

In tali casi deve essere controllato ogni singolo elemento dell'installazione.

BERNATI motors are dynamically balanced with a half key applied to the shaft extension in compliance with the IEC 60034-14 standard to vibration severity grade B in standard execution.

The following table shows the maximum vibration grades for the different frame sizes.

Larger vibrations may occur on motors due to various factors, such as unsuitable foundations or reactions caused by the driven load. In such cases every element of the installation must be verified.

Vibration grade	Mounting	Frame size 56 ≤ H < 132			Frame size 132 ≤ H < 280			Frame size > 280		
		μm	m/sec2	mm/s	μm	m/sec2	mm/s	μm	m/sec2	mm/s
A	Free suspension	25	160	2.50	35	2.20	3.50	45	2.80	4.40
	Rigid mounting	21	130	2.00	29	1.80	2.80	37	2.30	3.60
B	Free suspension	11	0.70	1.10	18	1.10	1.70	29	1.80	2.80
	Rigid mounting	-	-	-	14	0.90	1.40	24	1.50	2.4

## IT

## Rumore

Le tabelle tecniche contengono i valori di rumorosità, misurati a un metro di distanza. I livelli di rumore vengono misurati in condizioni senza carico e hanno una tolleranza di 3 dB(A).

## EN

## Noise

The technical tables contains the noise values, measured at a one meter distance. Sound levels are measured in no-load conditions and have tolerances of 3 dB(A).

Frame size	A-sound pressure level (LpA) A-sound power level (LwA) db (A)							
	2 Poles		4 Poles		6 Poles		8 Poles	
	LpA	LwA	LpA	LwA	LpA	LwA	LpA	LwA
56	69	78	63	72	58	67	54	63
63	75	84	67	76	61	70	58	67
71	75	84	67	76	61	70	58	67
80	75	84	70	79	63	72	61	70
90	75	85	70	80	66	76	66	76
100	77	87	70	80	66	76	66	76
112	78	88	73	83	66	76	66	76
132	69	78	63	72	58	67	54	63
160	75	84	67	76	61	70	58	67
180	75	84	67	76	61	70	58	67
200	75	84	70	79	63	72	61	70
225	75	85	70	80	66	76	66	76
250	77	87	70	80	66	76	66	76
280	78	88	73	83	66	76	66	76
315	80	90	77	87	73	83	69	79
355	86	97	84	96	82	94	79	91

## IT

## Caratteristiche nominali e tolleranze

Le potenze e i dati indicati nelle tabelle tecniche sono relativi al servizio continuo (S1) a una temperatura ambiente di 40°C, altitudine massima di 1000 metri s.l.m., con un'alimentazione di 3x400V-50Hz.

Le caratteristiche di funzionamento sono garantite con le tolleranze definite dalle norme CEI EN 60034-1 e dalle raccomandazioni IEC 60034-1, indicate nella tabella.

## EN

## Ratings and tolerances

Power and data mentioned in the Technical Data Tables are for continuous duty (S1) at an ambient temperature of 40° C, max. altitude 1000 above sea level, with power a supply of 3x400V-50Hz.

The operating characteristics are guaranteed with the tolerances defined by the CEI EN 60034-1 Standards and the IEC 60034-1 recommendations, mentioned in the table.

	Efficienza Efficiency	Fattore di potenza Power factor	Corrente di spunto Locked rotor current	Coppia di spunto Locked rotor torque	Coppia massima Pull-out torque	Livello di rumorosità Noise level
$P_N$ (kW) ≤ 50	-15% of (1-η)	1/6 (1-cos φ)	-20% of guaranteed value	-15% +25% of guaranteed value	-10% of guaranteed value	3dB (A)
$P_N$ (kW) > 50	-10% of (1-η)					

	Scorrimento Slip
$P_N$ (kW) < 1	±30% of guaranteed value
$P_N$ (kW) ≥ 1	±20% of guaranteed value

I - **BMT Series - Aluminum frame**

I - **Serie BMT - Carcassa in alluminio**

I - EN

I - IT









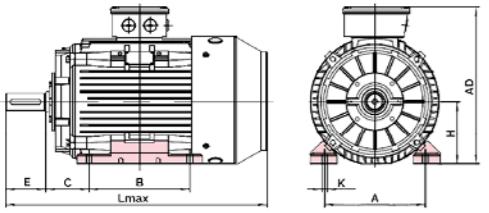
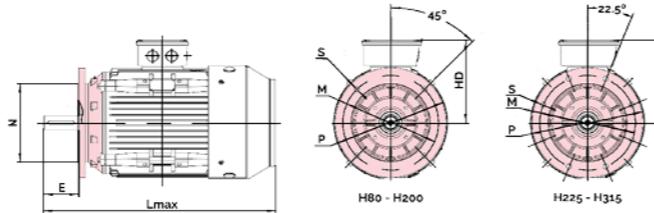
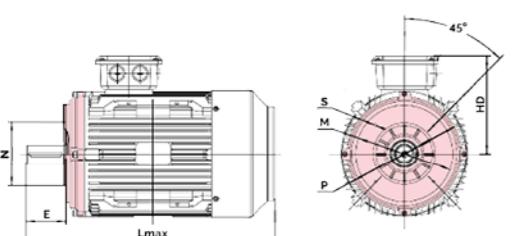
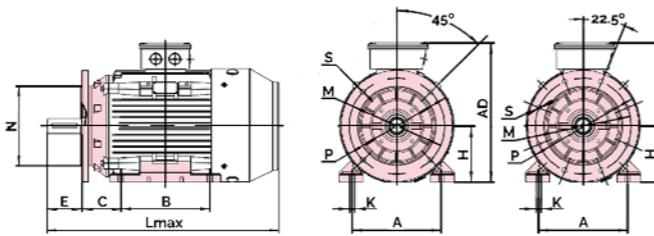
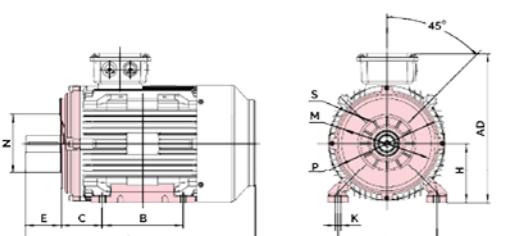
I - **BCT Series** - Cast iron frame

I - **Serie BCT - Carcassa in ghisa**

## IT

Dimensioni di ingombro

**Serie BCT – Carcassa in ghisa**  
**Classe di rendimento – IE3 & IE4**  
 2, 4, 6 & 8 poli

**B3****B5****B14****B3/B5****B3/B14****SHAFT**

## EN

Mounting dimensions

**BCT Series – Cast iron frame**  
**Efficiency rating – IE3 & IE4**  
 2, 4, 6 & 8 poles

## IT

## EN



Three phase, cast iron frame motors

Frame size	Poles	B3												B5				B14			
		D	G	F	E	Lmax	HD	H	A	B	C	AD	K	M	N	P	S	M	N	P	S
80	2-8	19	15.50	6	40	290	134	80	125	100	50	214	9	165	130	200	4'12	100	80	120	M6
90 S	2-8	24	20	8	50	320	141	90	140	100	56	231	10	165	130	200	4'12	115	95	140	M8
90 L	2-8	24	20	8	50	345	141	90	140	125	56	231	10	165	130	200	4'12	115	95	140	M8
100	2-8	28	24	8	60	385	151	100	160	140	63	252	12	215	180	250	4'15	130	110	160	M8
112	2-8	28	24	8	60	405	180	112	190	140	70	292	12	215	180	250	4'15	130	110	160	M8
132 S	2-8	38	33	10	80	467	200	132	216	140	89	332	12	265	230	300	4'15	165	130	200	M10
132 M	2-8	38	33	10	80	505	200	132	216	178	89	332	12	265	230	300	4'15	165	130	200	M10
160 M	2-8	42	37	12	110	605	244	160	254	210	108	404	15	300	250	350	4'19	215	180	250	M12
160 L	2-8	42	37	12	110	650	244	160	254	254	108	404	15	300	250	350	4'19	215	180	250	M12
180 M	2-8	48	42.50	14	110	687	265	180	279	241	121	445	15	300	250	350	4'19	-	-	-	-
180 L	2-8	48	42.50	14	110	725	265	180	279	279	121	445	15	300	250	350	4'19	-	-	-	-
200	2-8	55	49	16	110	769	300	200	318	305	133	500	19	350	300	400	4'19	-	-	-	-
225 S	4-8	60	53	18	140	810	333	225	356	286	149	558	19	400	350	450	8'19	-	-	-	-
225 M	2	55	49	16	110	805	333	225	356	311	149	558	19	400	350	450	8'19	-	-	-	-
225 M	4-8	60	53	18	140	835	333	225	356	311	149	558	19	400	350	450	8'19	-	-	-	-
250 M	2	60	53	18	140	915	366	250	406	349	168	616	24	500	450	550	8'19	-	-	-	-
250 M	4-8	65	58	18	140	915	366	250	406	349	168	616	24	500	450	550	8'19	-	-	-	-
280 S	2	65	58	18	140	984	395	280	457	386	190	675	24	500	450	550	8'19	-	-	-	-
280 S	4-8	75	67.50	20	140	984	395	280	457	368	190	675	24	500	450	550	8'19	-	-	-	-
280 M	2	65	58	18	140	1035	395	280	457	419	190	675	24	500	450	550	8'19	-	-	-	-
280 M	4-8	75	67.50	20	140	1035	395	280	457	419	190	675	24	500	450	550	8'19	-	-	-	-
315 S	2	65	58	18	140	1205	510	315	508	406	216	825	28	600	550	660	8'24	-	-	-	-
315 S	4-8	80	71	22	170	1235	510	315	508	406	216	825	28	600	550	660	8'24	-	-	-	-
315 M	2	65	58	18	140	1355	510	315	508	457	216	825	28	600	550	660	8'24	-	-	-	-
315 M	4-8	80	71	22	170	1355	510	315	508	457	216	825	28	600	550	660	8'24	-	-	-	-
315 L	2	65	58	18	140	1355	510	315	508	508	216	825	28	600	550	660	8'24	-	-	-	-
315 L	4-8	80	71	22	170	1355	510	315	508	508	216	825	28	600	550	660	8'24	-	-	-	-

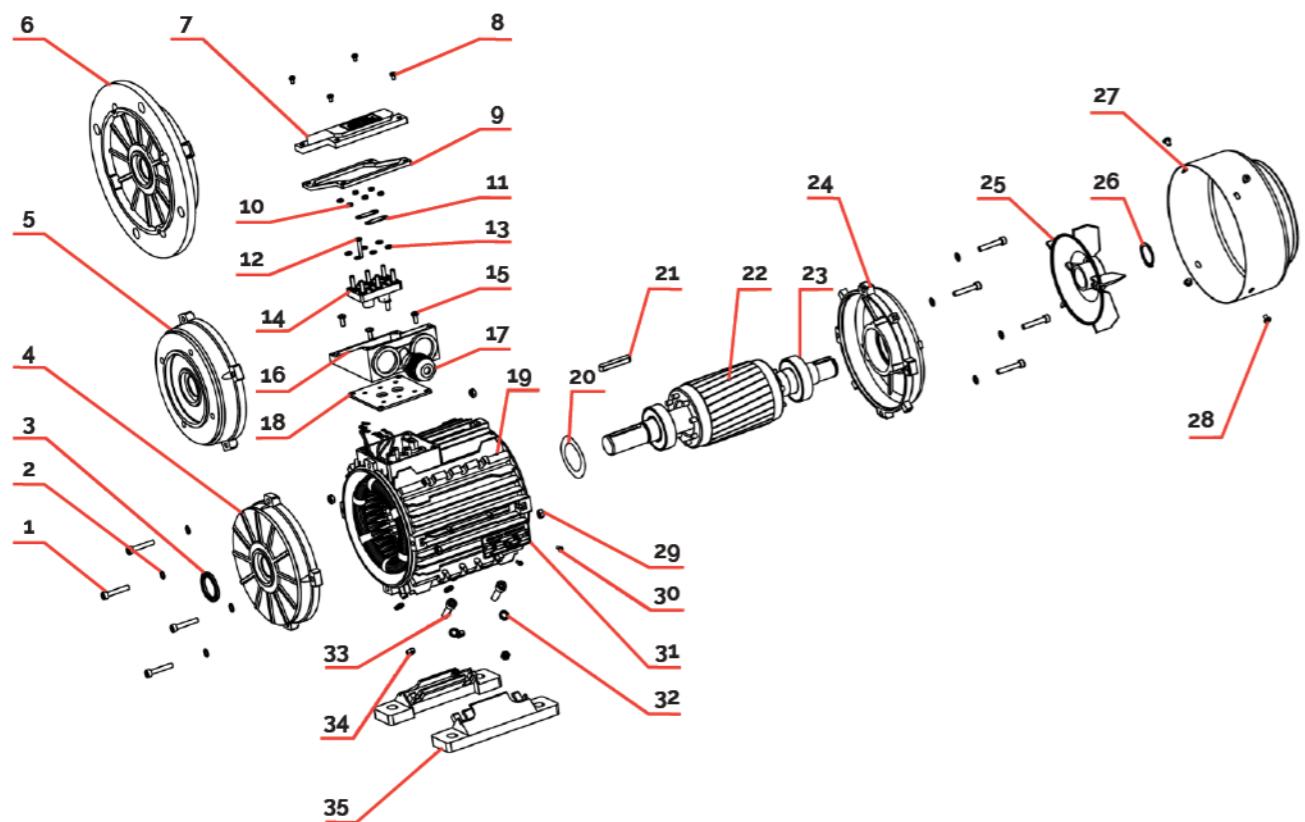






IT

Esploso



EN

Exploded view

IT

Esploso

EN

Exploded view

- 1. Viti
- 2. Rondella
- 3. Paraolio
- 4. Scudo lato frontale
- 5. Flangia B14
- 6. Flangia B5
- 7. Copertura scatola morsetti
- 8. Viti di fissaggio scatola morsetti
- 9. Guarnizione superiore della scatola morsetti
- 10. Dado di fissaggio della morsettiera
- 11. Deviatore
- 12. Perno morsettiera
- 13. Rondella morsettiera
- 14. Morsettiera
- 15. Viti di fissaggio scatola morsetti
- 16. Scatola morsetti
- 17. Bocchettone pressacavo
- 18. Guarnizione inferiore della scatola morsetti
- 19. Carcassa
- 20. Molla di precarico
- 21. Linguetta
- 22. Rotore
- 23. Cuscinetti
- 24. Scudo lato posteriore
- 25. Ventola di raffreddamento
- 26. Anello di sicurezza della ventola
- 27. Copertura della ventola
- 28. Rondella di fissaggio della copertura della ventola
- 29. Viti di fissaggio della copertura della ventola
- 30. Dado di fissaggio della copertura della ventola
- 31. Rivetto
- 32. Targhetta
- 33. Dado di fissaggio piede
- 34. Viti di fissaggio piede
- 35. Piedi

- 1. Screws
- 2. Washer
- 3. Oil seal
- 4. Front end shield
- 5. B14 Flange
- 6. B5 Flange
- 7. Terminal box cover
- 8. Terminal box fixing screws
- 9. Terminal box upper gasket
- 10. Terminal board fixing nut
- 11. Shunt
- 12. Terminal pin
- 13. Terminal washer
- 14. Terminal board
- 15. Terminal box fixing screws
- 16. Terminal box
- 17. Cable gland
- 18. Terminal box bottom gasket
- 19. Frame
- 20. Preload washer
- 21. Key
- 22. Rotor
- 23. Bearing
- 24. Backend shield
- 25. Cooling fan
- 26. Fan circlip
- 27. Fan cover
- 28. Fan cover fixing washer
- 29. Fan cover fixing screws
- 30. Fan cover fixing nut
- 31. Rivet
- 32. Nameplate
- 33. Foot fixing nut
- 34. Foot fixing screws
- 35. Feet

I EN **BCL Series - Brake motors**

I IT **Serie BCL - Gabbia autofrenanti**

## IT

Serie BCL – Motori con freno CC, carcassa in alluminio  
2, 4 & 6 poli

La gamma BCL è il risultato dell'accoppiamento di un motore asincrono trifase e un'unità di frenaggio CC elettromagnetica. Grazie alla loro affidabilità e sicurezza, così come il loro breve tempo di frenaggio (tempo di partenza e arresto= 5~80 millisecondi) sono adatti per una grande varietà di applicazioni, come:

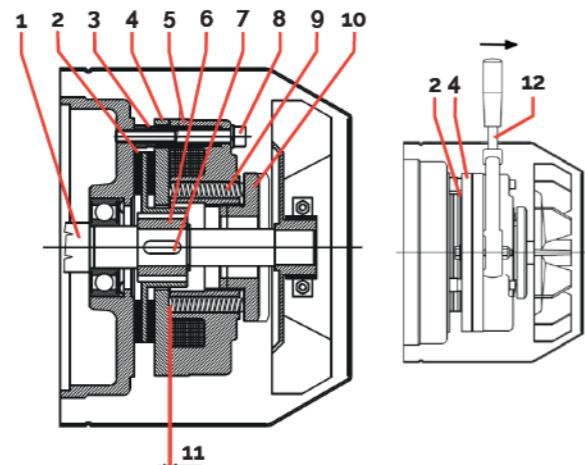
- Frenaggio di carichi o coppie sull'albero motore
- Frenaggio di masse rotanti per ridurre i tempi persi
- Operazioni di frenaggio per aumentare la precisione di arresto
- Frenaggio di parti di macchine, secondo le regole sulla sicurezza

## Principio di funzionamento

Il freno CC è alimentato tramite un circuito elettrico con ponte di diodi (raddrizzatore) posizionato all'interno della scatola morsetti. Quando si alimenta l'elettromagnete (5), l'elemento mobile (4) viene attratto ad esso, caricando così le molle di frenatura della coppia (9) e permettendo al disco (2), dotato di guarnizione di frizione e montato sul mozzo scanalato (6) per girare solidamente l'albero motore (1) per mezzo di una linguetta (7). Interrompendo l'alimentazione, l'ancora mobile (4), spinto dalle molle di frenatura della coppia (9), esercita pressione sulla superficie di frizione del disco (2), facendolo così fermare.

## Regolazione del traferro

Il traferro (11) è la distanza tra l'elettromagnete (5) e l'ancora mobile (9). Il traferro deve essere controllato regolarmente, poiché tende ad aumentare per via dell'attrito della guarnizione (2). Non agire sul regolatore del freno (3) dopo aver allentato le viti (8) per portare il traferro al valore richiesto. Agire sulla ghiera (10) che agisce sulle molle di frenatura della coppia (9) per regolare la coppia di frenata. Si prega di contattare il nostro reparto tecnico per informazioni sulla regolazione del traferro.



## Rilascio manuale con leva

Su richiesta, è possibile fornire un rilascio manuale con leva. In caso di blackout, agire sulla leva (12) connessa con l'ancora mobile (4) esclude la pressione della molla e separa l'ancora mobile dalla guarnizione del disco di frizione (2), permettendo all'albero di girare.

## EN

BCL Series – DC brake motors, aluminum frame  
2, 4 & 6 poles

The BCL range results from coupling an asynchronous three-phase motor and an electromagnetic DC brake unit. Due to their reliability and operating safety, as well as their quick braking time (connection & disconnection time = 5~80 milliseconds) they are suitable for a great variety of applications, such as:

- Braking of loads or torques on the driving shaft
- Braking of rotating masses to reduce any lost-time
- Braking operations to increase the set-up precision
- Braking of machine parts, according to safety rules

## Operating principle

The DC brake is fed by means of an electronic circuit with diode bridge (rectifier) located inside the terminal box. When feeding the electromagnet (5), the movable element (4) is attracted towards it, thus loading the braking torque springs (9) and allowing the disc (2), equipped with friction packing and fitted onto the groove hub (6) to turn solidly the motor shaft (1) by means of a key (7). By interrupting the feeding, the movable anchor (4), pushed by the braking torque springs (9), exerts a pressure upon the friction surface of the disc (2), thus causing its stopping.

## Adjustment of the air gap

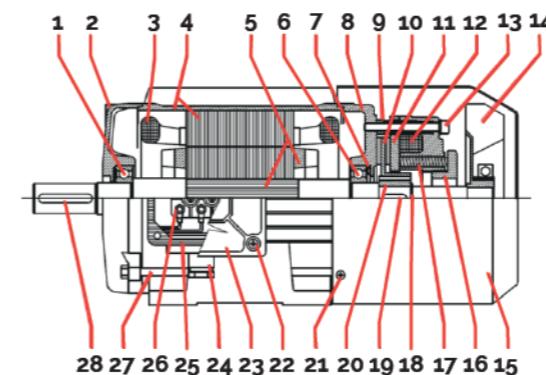
The air gap (11) is the distance between the electromagnet (5) and the movable anchor (9). The air gap has to be regularly checked, since due to the wear of the packing (2) it tends to increase. Act on the brake adjuster (3) after having unloosen the screws (8) to bring the air gap to the required value. Act on the ring nut (10) which acts on the braking torque springs (9) to adjust the braking torque. Please contact our technical department for information on the air gap adjustment values.

## IT

Motori elettrici  
Electric motors

## IT

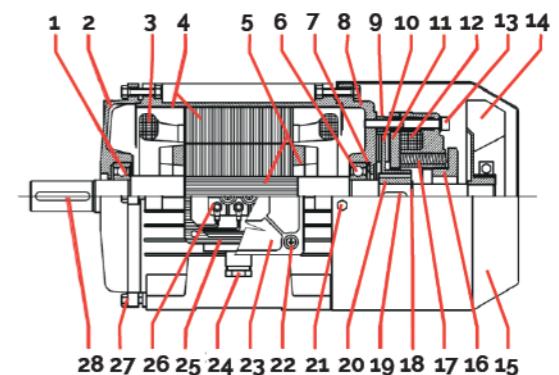
Serie BCL – Motori con freno CC, carcassa in alluminio  
2, 4 & 6 poli



Grandezza BCL 63-160, montaggio B3

## EN

BCL Series – DC brake motors, aluminum frame  
2, 4 & 6 poles



BCL frame size 63-160, B3 mounting

## Parti di ricambio

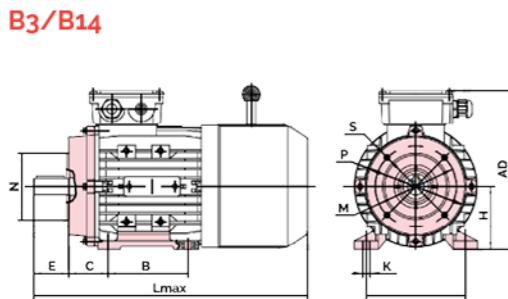
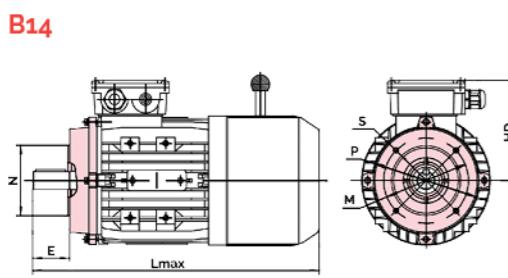
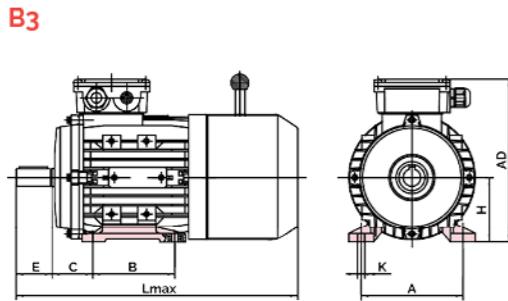
1. Cuscinetto frontale
2. Copertura frontale
3. Avvolgimento
4. Carcassa con gabbia dello stator
5. Albero con rotore
6. Cuscinetto posteriore
7. Molla
8. Copertura posteriore
9. Boccolla di regolazione
10. Disco freno
11. Ancora mobile
12. Bobina elettromagnete con diodo
13. Viti di fissaggio del freno
14. Ventola di raffreddamento
15. Copriventola
16. Ghiera
17. Molla
18. Anello Seeger
19. Linguetta lato freno
20. Pignone dentato
21. Vite di fissaggio del copriventola
22. Vite di fissaggio scatola morsetti
23. Scatola morsetti
24. Passacavo
25. Guarnizione
26. Morsettiera
27. Tirante
28. Linguetta lato accoppiamento

Brake data	Frame size	Brake type	Brake torque (speed 100r/min) (Nm)	Brake rated power (20°C) (W)	Delay time when power on (ms)	Brake time (ms)	Pick in time when power off (ms)
	56-71	06	4	20	15	30	40
	80	08	8	25	15	32	50
	90	10	16	30	25	45	69
	100	12	32	40	26	56	108
	112	14	60	50	27	57	190
	132	16	80	55	30	60	200
	160	18	150	85	35	78	260

IT

## Dimensioni di ingombro

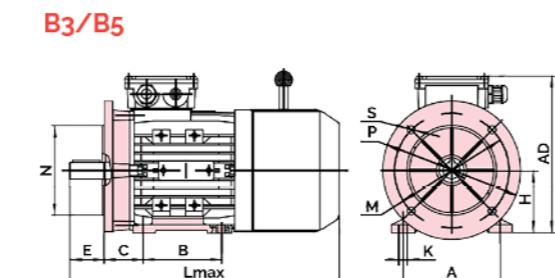
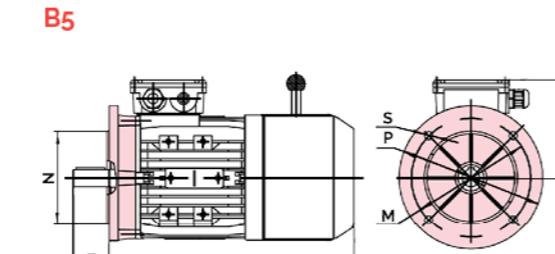
**Serie BCL** - Motori con freno CC, carcassa in alluminio  
2, 4 & 6 poli



EN

## Mounting dimensions

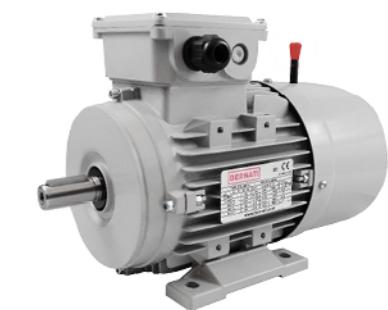
**BCL Series** - DC brake motors, aluminum frame  
2, 4 & 6 poles



IT

## Three phase, DC brake motors

Frame size	Poles							B3				B5				B14				
		D	G	F	E	L <sub>max</sub>	H	A	B	C	AD	K	M	N	P	S	M	N	P	S
63	2-6	11	8.50	4	23	265	106	63	100	80	40	169	7'10	115	95	140	10	75	60	M5
71"	2-6	14	11	5	30	287	113	71	112	90	45	184	7'10	130	110	160	10	85	70	M6
71"	2-6	14	11	5	30	301	113	71	112	90	45	184	7'10	130	110	160	10	85	70	M6
80	2-6	19	15.50	6	40	340	131	80	125	100	50	211	10'13	165	130	200	12	100	80	M6
90 S	2-6	24	20	8	50	356	138	90	140	100	56	228	10'13	165	130	200	12	115	95	M8
90 L1	2-6	24	20	8	50	381	381	90	140	125	56	228	10'13	165	130	200	12	115	95	M8
90 L2	2-6	24	20	8	50	411	381	90	140	125	56	228	10'13	165	130	200	12	115	95	M8
100"	2-6	28	24	8	60	434	148	100	160	140	63	248	12'15	215	180	250	15	130	110	M8
100"	2-6	28	24	8	60	452	148	100	160	140	63	248	12'15	215	180	250	15	130	110	M8
112	2-6	28	24	8	60	465	166	112	190	140	70	278	12'15	215	180	250	15	130	110	M8
132 S	2-6	38	33	10	80	518	184	132	216	140	89	316	12'15	265	230	300	15	165	130	M10
132 M	2-6	38	33	10	80	556	184	132	216	178	89	316	12'15	265	230	300	15	165	130	M10
132 L	2-6	38	33	10	80	582	184	132	216	178	89	316	12'15	265	230	300	15	165	130	M10
160 M	2-6	42	37	12	110	701	222	160	254	210	108	282	15'19	300	250	350	19	215	180	M12
160 L	2-6	42	37	12	110	701	222	160	254	254	108	282	15'19	300	250	350	19	215	180	M12



## SHAFT





I Serie BMM/BDM Series - Single phase

I Serie BMM/BDM - Monofase





I - **Possible failures**

I - **Possible malfunctions**

I - IT

## IT

## Possibili malfunzionamenti

La tabella seguente presenta alcuni dei possibili guasti che i motori possono avere e le rispettive cause e soluzioni.

## EN

## Possible failures

The table below presents some of the possible failures that motors may have and the respective causes and measures.

Failure	Possible causes	Measures
Power interrupt	-	Check wiring and correct if needed
Fuse fusing	-	Replace the fuse
Motor protection device has action	-	Check motor protective device. If settings are correct, discharge failure
Motor contactor action, not in the control system failure	-	Check motor contactor control, replace it, if needed
Motor does not start	Motor should be delta connection, but it is on a star connection	Correct wiring way
Motor not starting or starting with difficulty	Voltage or frequency gravely deviates from the rating when starting at least	Try to improve the power supply. Check the power cord section
Direction of rotation error	Motor wiring error	Swapping two phase line
Rumble and current consumption	Damaged winding	Motor must be sent to professional shop repair, or replace it
	Rotor windings touch	
	Conductor short circuit	Short circuit eliminate
	Motor short circuit	Professional shop repair to discharge failure
Fuse fusing or motor protective device immediately action	Connection wires error	Correct connection mode
	Electrical grounding short circuit	Professional shop repair the discharge failure
Motor rotor stucked	Roller bearings failure	Replace roller bearings
	Check for parts between rotor and stator	Disassemble rotor and remove those parts
	Rotor is welded to stator	Professional shop repair the discharge failure or replace the motor

## IT

## Note:

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

## EN

## Notes:

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

**IT****Note:**

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

**EN****Notes:**

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

**IT****Note:**

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

**EN****Notes:**

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

IT

**Note:**

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

EN

**Notes:**

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---