

Lance MONITOR-INOX GP 10000 DN200 à commande électrique

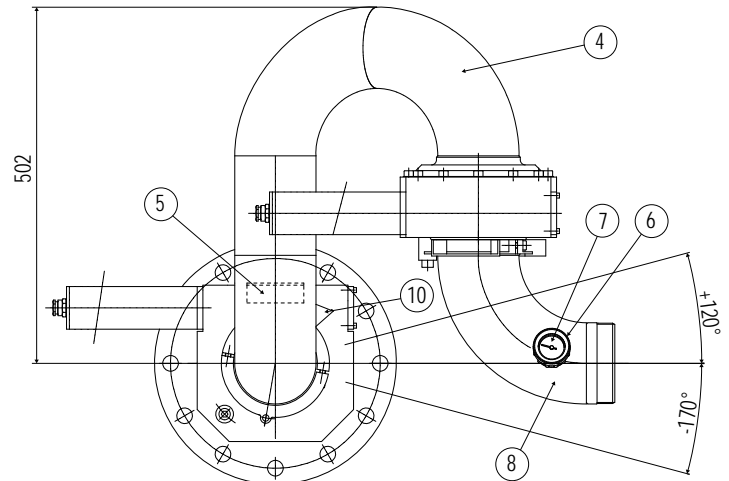
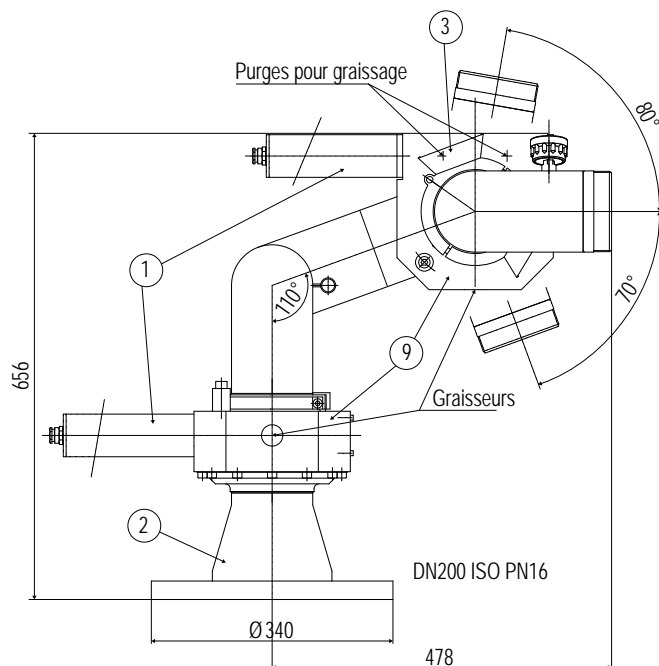
DESCRIPTION

Lance MONITOR-INOX GP 10000 entrée à bride, orientable en site et en azimut, télécommandable par moto-réducteurs électriques. Paliers de giration sans entretien particulier, munis de graisseurs. L'intérieur du corps de la lance comporte des redresseurs de jets destinés à réduire les pertes de charges et les turbulences. Manomètre de contrôle de la pression à bain de glycérine, gradué de 0 à 25 bar. Pression maximale de service : 16 bar.

CONSTRUCTION

Acier inoxydable avec finition par polissage électrolytique, insensible à la corrosion atmosphères marines, chimiques...).

Paliers de giration en alliage d'aluminium avec protection par anodisation noire.

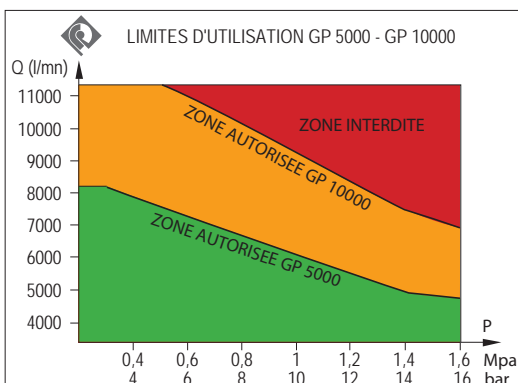


CARACTÉRISTIQUES ET PERFORMANCES

Bride d'entrée	Dimensions (mm) Ø de passage	Sortie	Code article	Poids	Angles de débattement	
					En site	En azimut
ISO PN 16 DN 200	100	FM G 4 B	3458.835PN1	68	de -70° à +80°	de +120° à -170°



VEILLER À TOUJOURS RESPECTER LES LIMITES D'UTILISATION FIGURANT SUR L'ÉTIQUETTE APPOSÉE SUR LA LANCE.



Repère	Quantité	Désignation
1	2	Moto-réducteur
2	1	Ensemble bas DN200 ISO PN16
3	1	Ensemble butée haut
4	1	Ensemble coude 180°
5	1	Platine de fixation du coffret
6	1	Manchon de protection du manomètre
7	1	Manomètre Ø 40, 25 bar FM G ¼ à bain de glycérine
8	1	Ensemble coude haut
9	2	Palier
10	1	Ensemble butée bas

Lance MONITOR-INOX GP 1000 DN200 à commande électrique

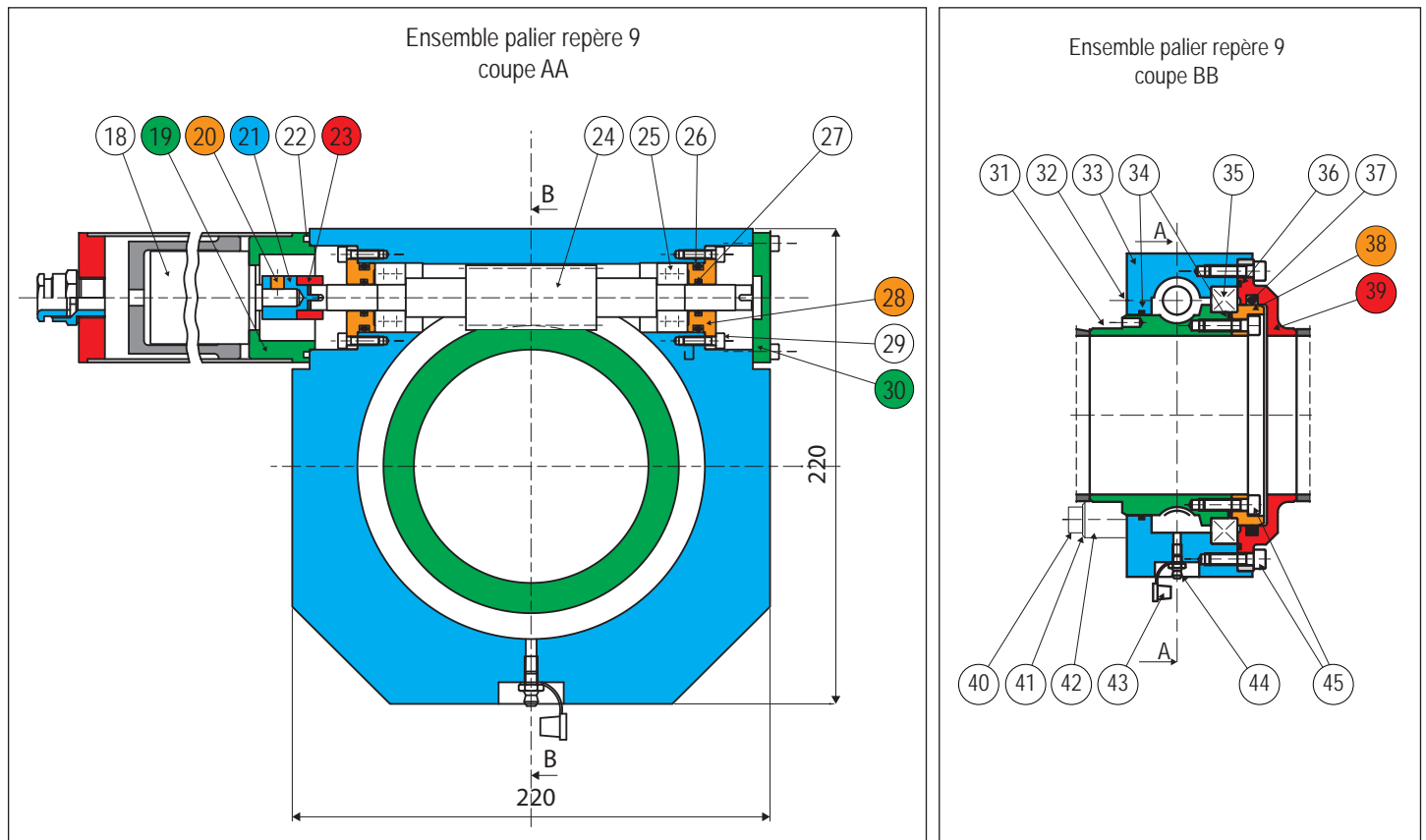
INSTALLATION

Raccorder la bride d'entrée de la lance à la canalisation d'alimentation.

- S'assurer que le réseau des canalisations d'alimentation en eau sous pression est bien purgé afin de ne pas provoquer de coups de bélier à l'ouverture des vannes de sectionnement.
- Si cette opération de purge n'a pas été effectuée, soumettre le réseau des canalisations d'alimentation en eau à une pression de **3 bar maximum**.
- Effectuer l'opération de purge.
- Monter ensuite la pression jusqu'à la valeur désirée.

ENTRETIEN

- Effectuer un graissage des paliers de la lance au minimum 2 fois par an, sans oublier de dévisser les vis de purge.
- Utiliser de la graisse «EPEXELF MO2».
- Effectuer plusieurs manoeuvres en site et en azimut en allant jusqu'aux butées, sans forcer sur celles-ci, afin de bien faire circuler la graisse dans les paliers.



Repère	Quantité	Désignation
18	1	Moto-réducteur
19	1	Support moteur
20	1	Vis sans tête HC, M6-6, PL, A4-80
21	1	Accouplement moteur
22	1	Bague I 52x47x2,5
23	1	Bague de renfort de vis sans fin
24	1	Vis sans fin
25	2	Roulement 32x12x14 INA 4201
26	2	Bague R18
27	2	Bague R10
28	2	Chapeau de vis sans fin
29	24	Vis CHC, M4-15, A4-80
30	1	Bouchon de protection

Repère	Quantité	Désignation
31	1	Rotor
32	2	Vis ST HC M8-8 bout plat
33	1	Corps palier
34	2	Bague I 137x3
35	1	Roulement INA SX01 1828
36	1	Joint torique 174,5x3
37	1	Bague R65
38	1	Bague de roulement
39	1	Chapeau à souder
40	1	Vis CHC M10-40 A4-80
41	1	Rondelle M10 N
42	1	Tampon ELAPID D25 -10,5 L32
43	1	Chapeau protection graisseur
44	1	Graisseur droit 6/100
45	24	Vis CHC M8-30 A4-80

Les pièces détachées sont repérées en caractères gras italique.



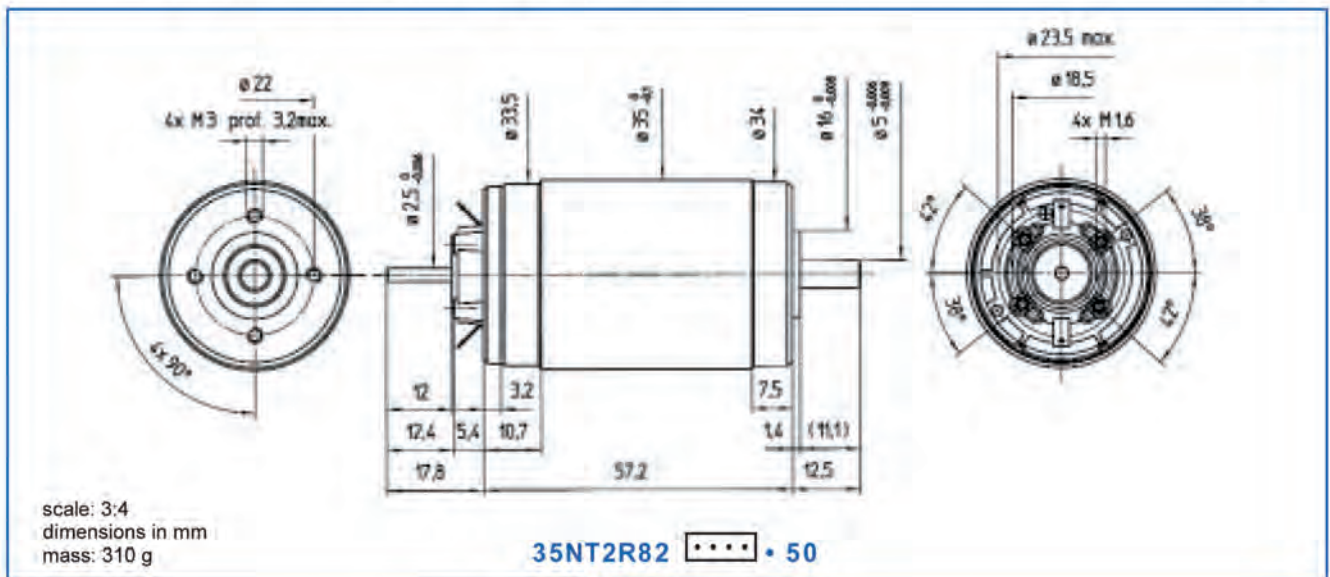
Lance MONITOR-INOX GP 10000 DN200 à commande électrique

escap 35NT2R82

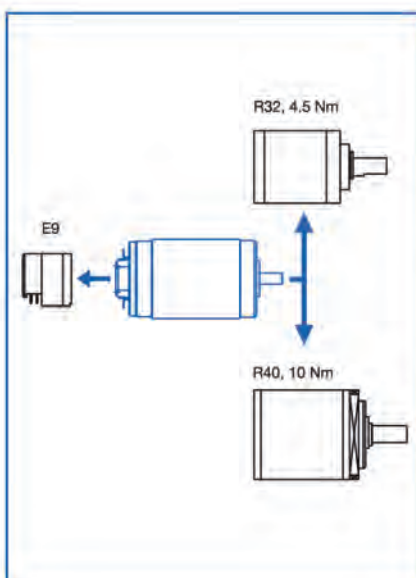
MOTEUR

D.C. Motor
90 Watt

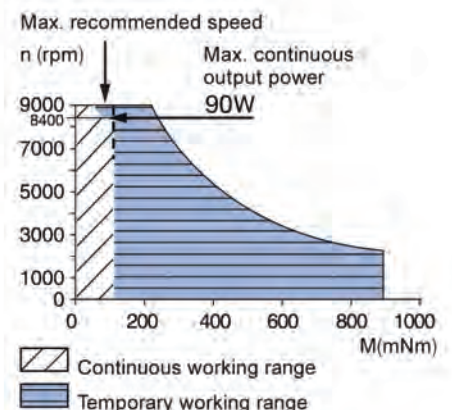
Graphite/copper commutation system - 13 segments



Winding types	[]	-426SP
Measured values		
1 Measuring voltage	V	32
2 No-load speed	rpm	5900
3 Stall torque	mNm (oz-in)	756 (107)
4 Average no-load current	mA	802
5 Typical starting voltage	V	-
Max. recommended values		
6 Max. continuous current	A	2.3
7 Max. continuous torque	mNm (oz-in)	115 (16.3)
8 Max. angular acceleration	10 ³ rad/s ²	64
Intrinsic parameters		
9 Back-EMF constant	V/1000 rpm	5.40
10 Torque constant	mNm/A (oz-in/A)	52 (7.3)
11 Terminal resistance	ohm	2.20
12 Motor regulation R/k ²	10 ³ /Nms	0.83
13 Rotor inductance	mH	0.4
14 Rotor inertia	kgm ² ·10 ⁻⁷	71.4
15 Mechanical time constant	ms	6



- Thermal resistance:
rotor-body: 4°C/W
body-ambient: 8°C/W
- Thermal time constant - rotor / stator:
40 s / 920 s
- Max. rated coil temperature: 155°C
- Recom. ambient temperature range:
-55°C to +125°C (-131°F to +257°F)
- Max. axial static force for press-fit: 100 N
- shaft supported: 1000 N
- End play: negligible
Radial play: negligible
Shaft runout: ≤ 10 µm
- Max. side load at 10 mm from mounting face:
- ball bearings: 35 N
- Motor fitted with ball bearings



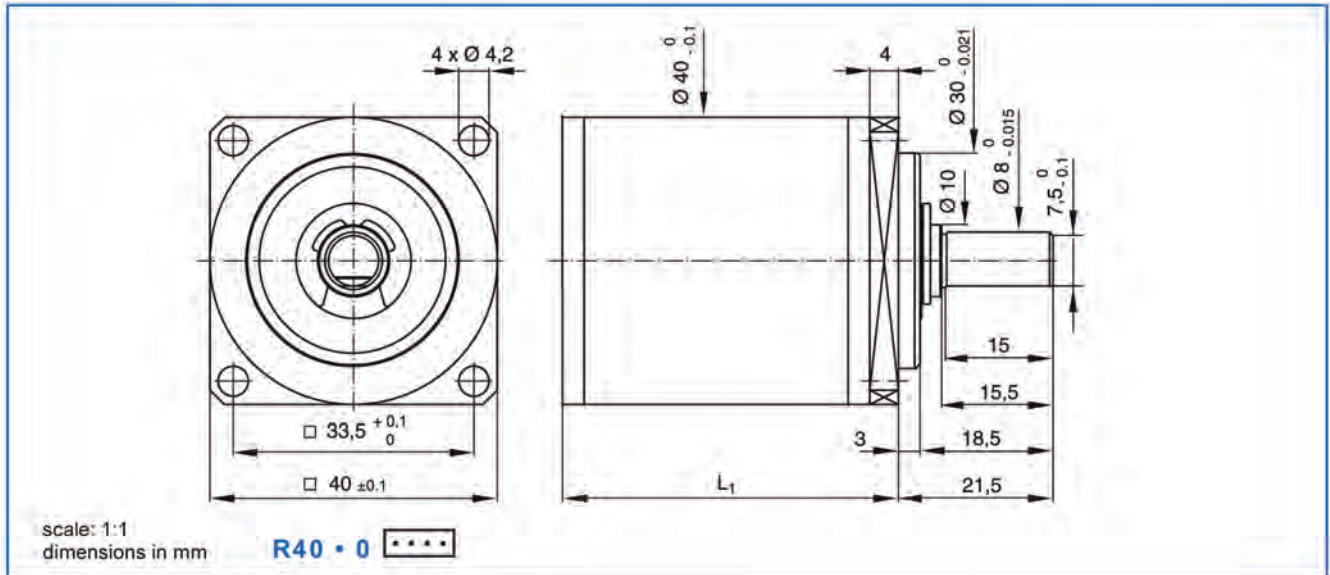
MONITOR GP 1000 DN200- Lance Monitor inox - 6 bar à commande électrique

escap R40

Planetary gearbox

RÉDUCTEUR

Gearbox
10 Nm



Ratio	[]	24	54.2	134	478
1 No. of gear stages		2	3	3	4
2 Dir. of rotation		=	=	=	=
3 Efficiency		0.7	0.6	0.6	0.5
4 L1 (mm)		46.8	55.3	55.3	63.8
5 Mass (g)		285	340	340	400
6 Available with motor		L2- length with motor (mm)			
28DT2R12 • 98		111.4	119.9	119.9	128.4
35NT2R82 • 50		109.7	118.2	118.2	126.7

Motor + gearbox = L2



Characteristics	R40 • 0	
7 Bearing type		ball bearings
8 Max. static torque	Nm (oz-in)	40 (5700)
9 Max. radial force at 8 mm from mounting face	N (lb)	600 (135)
10 Max. axial force	N (lb)	400 (90)
11 Force for press-fit	N (lb)	600 (135)
12 Average backlash at no-load		1°
13 Average backlash at 0.3 Nm		1.3°
14 Radial play	µm	≤ 10
15 Axial play	µm	≤ 10
16 Max. recom. input speed	rpm	6000
17 Operating temperature range	°C (°F)	-30...+85 (-22...+185)

