

Dynamos tachymétriques

Axe creux non traversant $\varnothing 16$ mm

Boîtier $\varnothing 95$ mm, version sans palier

GTR 9



GTR 9

Caractéristiques électriques

| | |
|-----------------------------|---|
| Tolérance de renversement | $\leq 0,1$ % |
| Tolérance de linéarité | $\leq 0,15$ % |
| Coefficient de température | $\pm 0,05$ %/K (à vide), Option: $0,005$ %/K |
| Classe d'isolation | B |
| Tolérance de calibration | ± 5 % |
| Essais climatiques | Humidité chaude, constante (IEC 60068-2-3, Ca) |
| Puissance | 0,9 W (Vitesse > 5000 t/mn) |
| Constante de temps du rotor | < 5 μ s |
| Tension de sortie | 20...60 mV à 1 t/min |

Points forts

- Temps de réponse rapide
- Tension de sortie 20...60 mV à 1 t/mn
- Axe creux non traversant $\varnothing 16$ mm
- Qualité du signal élevée grâce à la technologie LongLife brevetée
- Sortie connecteur
- Reconnaissance du sens de rotation
- Ne nécessite aucune source d'énergie auxiliaire

Caractéristiques mécaniques

| | |
|--------------------------------------|---|
| Boîtier | $\varnothing 95$ mm |
| Axe | $\varnothing 16$ mm non traversant |
| Classe de protection DIN EN 60529 | IP 56 |
| Matière | Boîtier : inox / plastique Axe : inox |
| Température d'utilisation | -30...+130 °C |
| Résistance | DIN EN 60068-2-6 Vibration 10 g, 10-2000 Hz DIN EN 60068-2-27 Choc 100 g, 6 ms |
| Poids | 1,1 kg |
| Raccordement | Embase mâle |
| Couple | 0,35 Ncm |
| Moment d'inertie | 1,95 kgcm ² |

Dynamos tachymétriques

Axe creux non traversant $\varnothing 16$ mm

Boîtier $\varnothing 95$ mm, version sans palier

GTR 9

Références de commande

GTB 9.16 L / 4

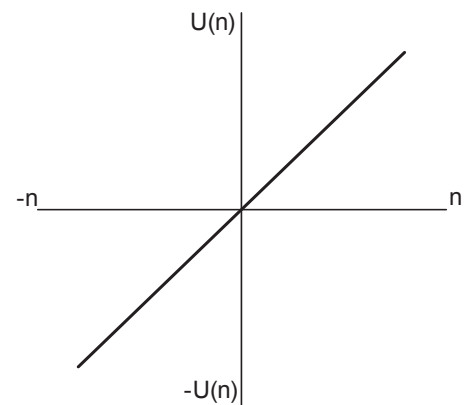
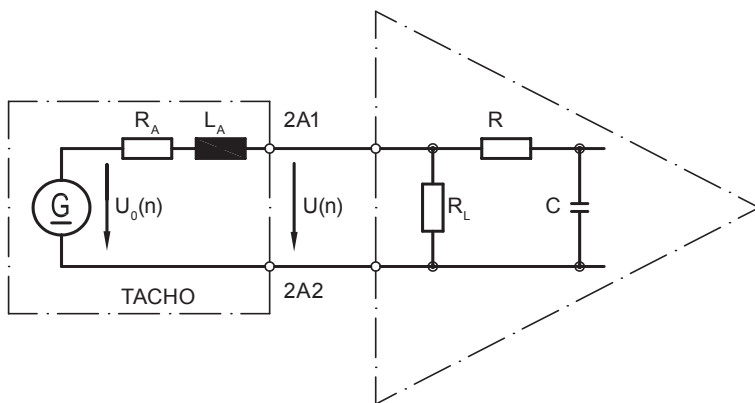
| | |
|----|-------------------|
| | Tension de sortie |
| 20 | 20 mV par t/min |
| 30 | 30 mV par t/min |
| 40 | 40 mV par t/min |
| 60 | 60 mV par t/min |

Caractéristiques

| Type | Tension à vide | Impédance de charge mini relative à la plage de vitesse [min ⁻¹] | | | Vitesse maxi | Impédance d'induit | Inductance d'induit |
|------------------|---|--|------------------------|------------------------|--|------------------------------|------------------------|
| | | 0 - 3.000 | 0 - 6.000 | 0 - n _{max} | | | |
| | U ₀ [mV/min ⁻¹] | R _L [kΩ] | R _L [kΩ] | R _L [kΩ] | n _{max} [min ⁻¹] | R _A (20°C) [Ω] | L _A [mH] |
| GTR 9.16 L / 420 | 20 | ≥7 | ≥16 | ≥36 | 9.000 | 39 | 31 |
| GTR 9.16 L / 430 | 30 | ≥15 | ≥36 | ≥82 | 9.000 | 84 | 69 |
| GTR 9.16 L / 440 | 40 | ≥27 | ≥64 | ≥144 | 9.000 | 165 | 122 |
| GTR 9.16 L / 460 | 60 | ≥60 | ≥144 | ---- | 6.000 | 340 | 275 |

Ondulation résiduelle (pour $\tau_{RC} = 0,3$ ms): $\leq 0,4$ % (crête-crête) $\leq 0,15$ % (effective)

Schéma équivalent



$$\tau_{RC} \approx R \cdot C \quad \tau_A \approx \frac{L_A}{R_L}$$

$$U(n) = U_0(n) \frac{R_L}{R_A + R_L} \approx U_0(n) \text{ für } R > R_L \gg R_A$$

Polarité pour sens de rotation positif: 2A1: + 2A2: - (VDE)

Dynamos tachymétriques

Axe creux non traversant $\varnothing 16$ mm

Boîtier $\varnothing 95$ mm, version sans palier

GTR 9

Raccordement

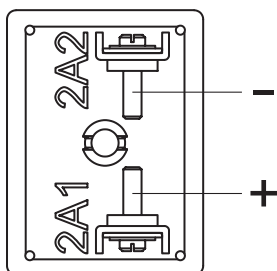
Vue A - Bornes de raccordement

Polarité pour sens de rotation positif

Accessoires

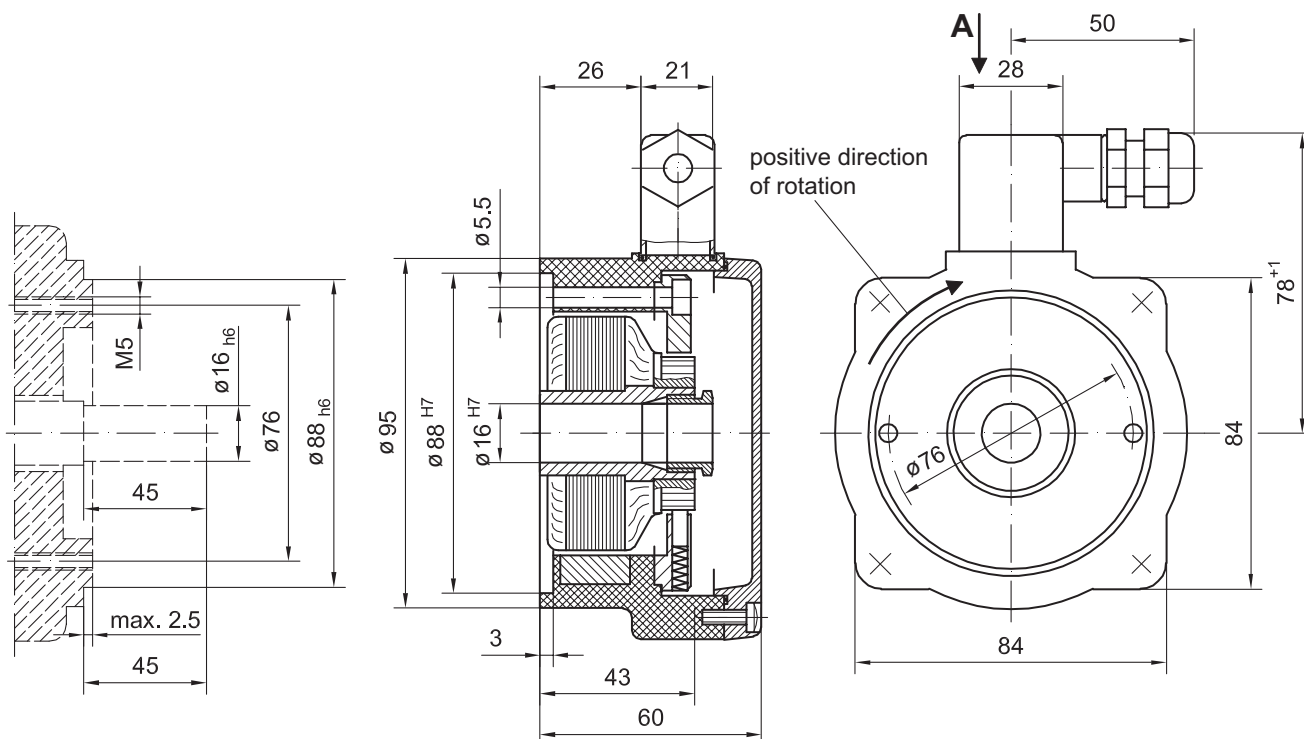
Cône de montage

Balais à charbon



Dimension

GTR 9.16



HM87M21438

Dynamos tachymétriques

Axe creux non traversant $\varnothing 16$ mm

Boîtier $\varnothing 95$ mm, version sans palier

GTR 9
