

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

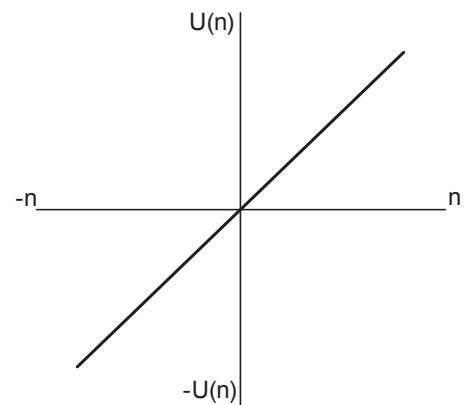
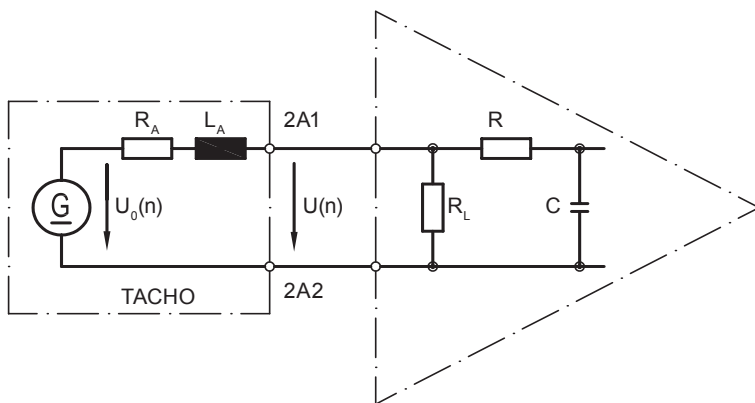
	Tension de sortie
20	20 mV par t/min
30	30 mV par t/min
40	40 mV par t/min
60	60 mV par t/min

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

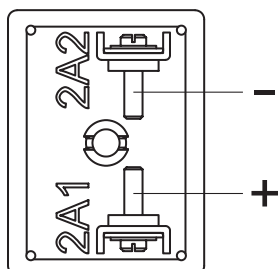
Boîtier $\varnothing 95$ mm, version sans palier

GTR 9

Raccordement

Vue A - Bornes de raccordement

Polarité pour sens de rotation positif



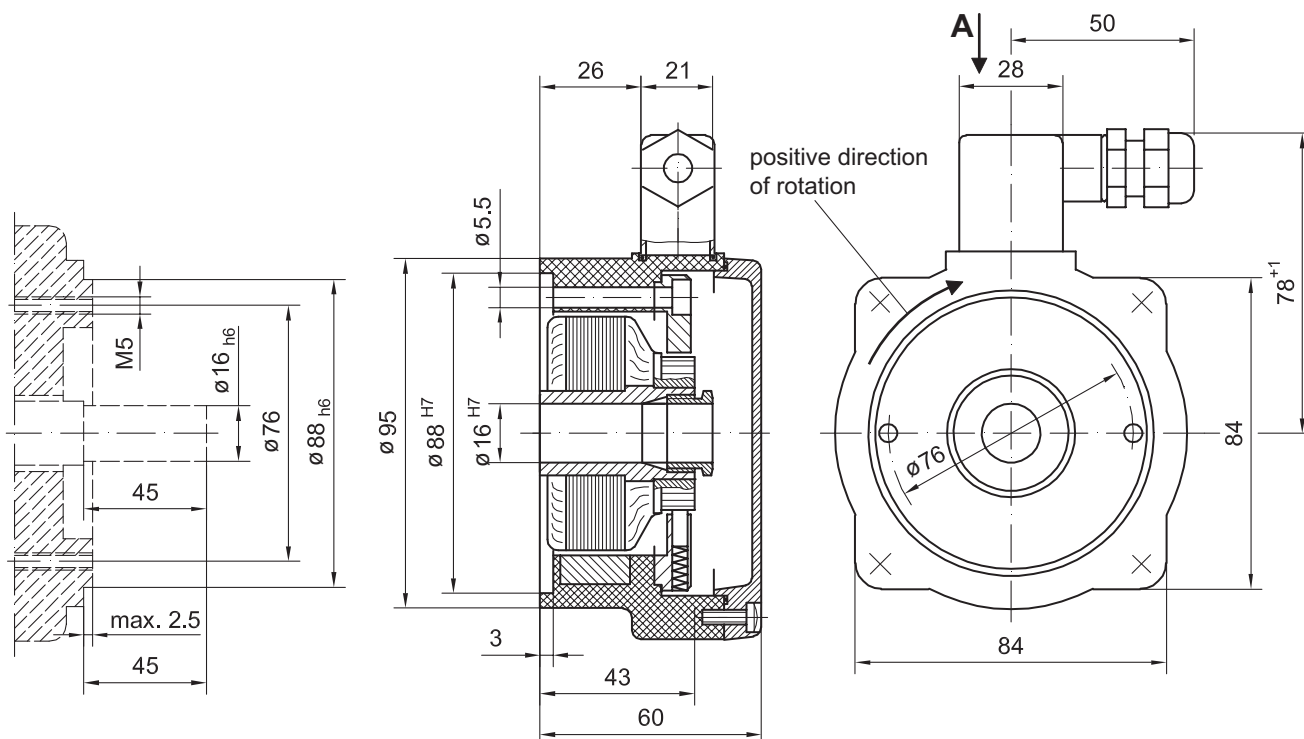
Accessoires

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

Distribué par :



2 rue René Laennec 51500 Taissy France
Fax: 03 26 85 19 08, Tel : 03 26 82 49 29

Email : hvssystem@hvssystem.com
Site web : www.hvssystem.com