

Dynamos tachymétriques

Axe creux non traversant $\varnothing 12...16$ mm ou axe conique $\varnothing 17$ mm (1:10)

Boîtier $\varnothing 95$ mm, version sans palier

GTB 9



GTB 9

Points forts

- Faible temps de réponse
- Tension à vide 10...60 mV à 1 t/mn
- Axe creux non traversant $\varnothing 12...16$ mm ou axe conique $\varnothing 17$ mm (1:10)
- Haute qualité du signal grâce à la technologie LongLife brevetée
- Haute protection IP 68
- Sortie connecteur
- Ne nécessite aucune source d'énergie auxiliaire

Caractéristiques électriques

Tolérance de renversement	$\leq 0,1$ %
Tolérance de linéarité	$\leq 0,15$ %
Coefficient de température	$\pm 0,05$ %/K (à vide)
Classe d'isolation	B
Tolérance de calibration	± 5 %
Essais climatiques	Humidité chaude, constante (IEC 60068-2-3, Ca)
Puissance	0,3 W (Vitesse ≥ 5000 t/min)
Constante de temps du rotor	< 9 μ s
Tension à vide	GTB 9.06: 10...20 mV à 1 t/min GTB 9.16: 60 mV par t/min
Immunité	EN 61000-6-2
Emission	EN 61000-6-3
Certificat	CE

Caractéristiques mécaniques

Taille (bride)	$\varnothing 95$ mm
Type d'axe	$\varnothing 12...16$ mm (non traversant) $\varnothing 17$ mm (axe conique 1:10)
Protection DIN EN 60529	IP 68
Couple	0,35 Ncm
Moment d'inertie rotor	0,95 kgcm ²
Matières	Boîtier: inox / plastique Axe: inox
Température d'utilisation	-30...+130 °C
Résistance	IEC 60068-2-6 Vibrations 10 g, 10-2000 Hz IEC 60068-2-27 Choc 100 g, 6 ms
Poids	0,7 kg
Raccordement	Embase mâle

Dynamos tachymétriques

Axe creux non traversant $\varnothing 12...16$ mm ou axe conique $\varnothing 17$ mm (1:10)

Boîtier $\varnothing 95$ mm, version sans palier

GTB 9

Références de commande

GTB9

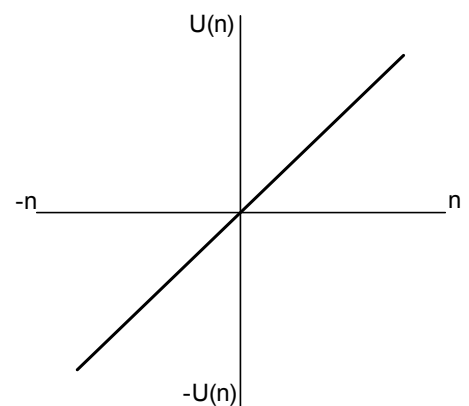
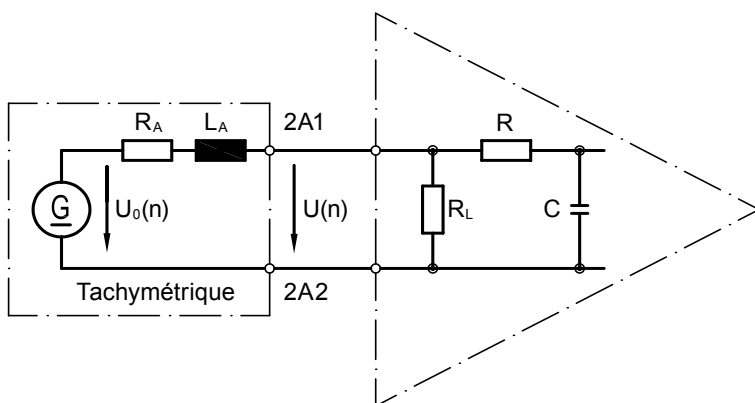
	Exécution
-	Axe cylindrique
K	Axe conique
.06L/410	Tension à vide 10 mV par t/min
.06L/420	20 mV par t/min
.16L/460	60 mV par t/min

Caractéristiques

Type	Tension à vide	Charge minimum dépend de la vitesse de rotation [t/min]			Vitesse maximum de rotation	Résistance d'induit	Inductance d'induit
		0-3000	0-6000	0- n_{max}			
	U_0 [mV/t/min]	R_L [k Ω]	R_L [k Ω]	R_L [k Ω]	n_{max} [t/min]	R_A (20°C) [Ω]	L_A [mH]
GTB9.06L/410	10	≥ 5	≥ 12	≥ 27	9000	105	40
GTB9.06L/420	20	≥ 20	≥ 48	≥ 108	9000	370	169
GTB9.16L/460	60	≥ 60	≥ 144	-	6000	340	275

Ondulation superposée (pour $\tau_{RC} = 0,3$ ms): $\leq 0,5\%$ (crête-crête) $\leq 0,25\%$ (rms)

Schéma équivalent



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

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

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

Dynamos tachymétriques

Axe creux non traversant $\varnothing 12...16$ mm ou axe conique $\varnothing 17$ mm (1:10)

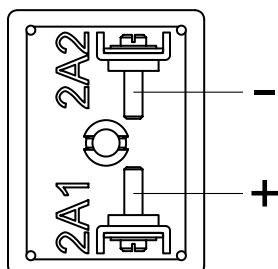
Boîtier $\varnothing 95$ mm, version sans palier

GTB 9

Affectation des bornes

Vue A - Bornes de raccordement

Polarité pour sens de rotation positif



Accessoires

Cône de montage

Balais à charbon

Dynamos tachymétriques

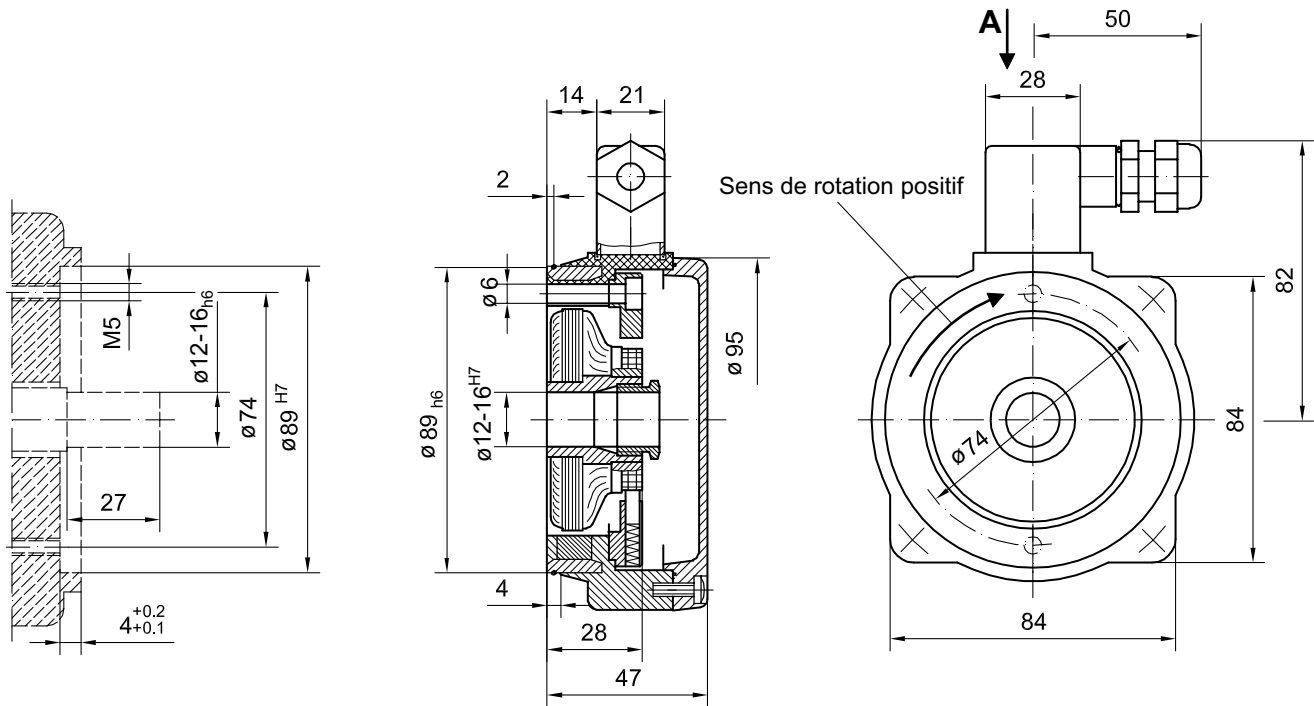
Axe creux non traversant $\varnothing 12...16$ mm ou axe conique $\varnothing 17$ mm (1:10)

Boîtier $\varnothing 95$ mm, version sans palier

GTB 9

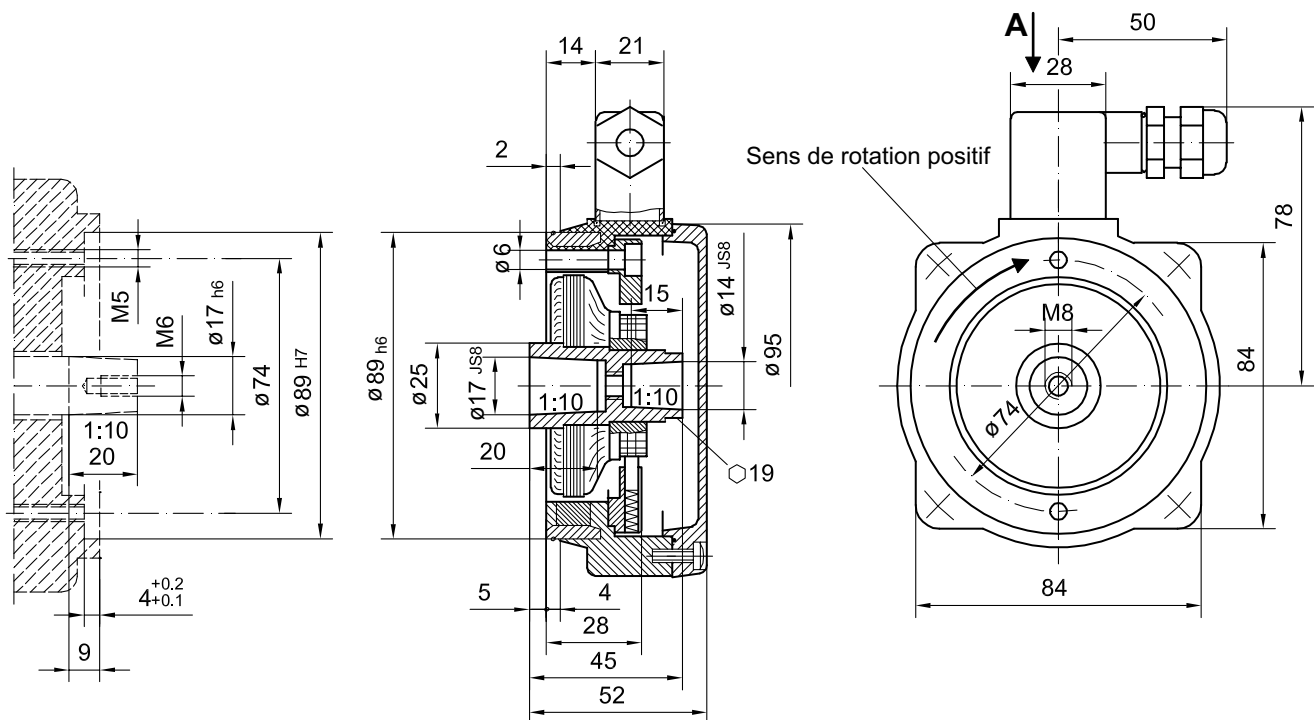
Dimensions

Version avec axe creux traversant



HM85M20491

Version avec axe conique



HM85M20484