# Dynamos tachymétriques

## Axe creux non traversant ø16 mm

## Boîtier ø95 mm, version sans palier

## GTR 9



GTR 9

### Points forts

- **Faible temps de réponse**
- **Tension à vide 20...60 mV à 1 t/mn**
- **Axe creux non traversant ø16 mm**
- **Haute qualité du signal grâce à la technologie LongLife brevetée**
- **Sortie connecteur**
- **Ne nécessite aucune source d'énergie auxiliaire**

### Caractéristiques électriques

| | |
|---|---|
| Tolérance de renversement | ≤0,1 % |
| Tolérance de linéarité | ≤0,15 % |
| Coefficient de température | ±0,05 %/K (á 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/min) |
| Constante de temps du rotor | <5 µs |
| Tension à vide | 20...60 mV à 1 t/min |
| Immunité | EN 61000-6-2 |
| Emission | EN 61000-6-3 |
| Certificat | CE |

### Caractéristiques mécaniques

| | |
|---|---|
| Taille (bride) | ø95 mm |
| Type d'axe | ø16 mm (non traversant) |
| Protection DIN EN 60529 | IP 56 |
| Couple | 0,35 Ncm |
| Moment d'inertie rotor | 1,95 kgcm² |
| Matières | Boîtier: inox / plastique<br>Axe: inox |
| Température d'utilisation | -30...+130 °C |
| Résistance | IEC 60068-2-6<br>Vibration 10 g, 10-2000 Hz<br>IEC 60068-2-27<br>Choc 100 g, 6 ms |
| Poids | 1,1 kg |
| Raccordement | Embase mâle |

10.12.2014 Sous réserve d'erreurs, de modifications techniques.

# Dynamos tachymétriques

## Axe creux non traversant ø16 mm

## Boîtier ø95 mm, version sans palier

**GTR 9**

### Références de commande

**GTR9.16L/4** ☐

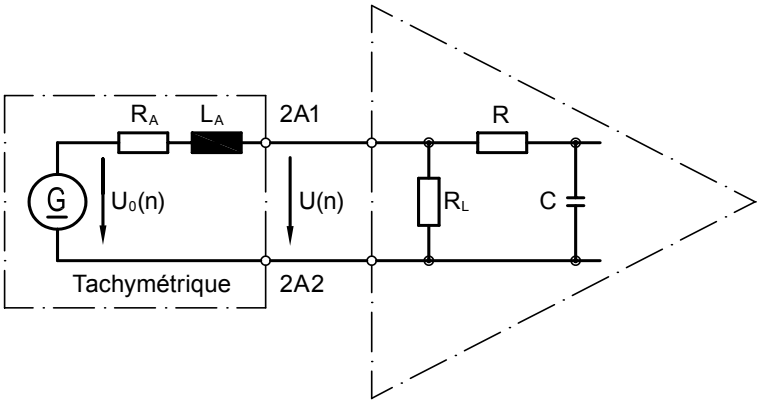
| | Tension à vide |
|---|---|
| 20 | 20 mV par t/min |
| 30 | 30 mV par t/min |
| 40 | 40 mV par t/min |
| 60 | 60 mV par t/min |

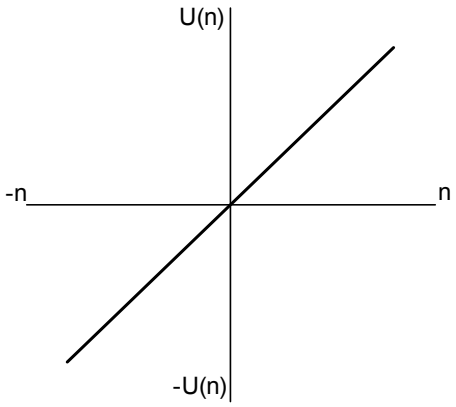
### Caractéristiques

| Type | Tension à vide | 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] | $R_L$ [kΩ] | $R_L$ [kΩ] | $R_L$ [kΩ] | $n_{max}$ [t/min] | $R_A$ (20°C) [Ω] | $L_A$ [mH] |
| GTR9.16L/4**20** | 20 | ≥7 | ≥16 | ≥36 | 9000 | 39 | 31 |
| GTR9.16L/4**30** | 30 | ≥15 | ≥36 | ≥82 | 9000 | 84 | 69 |
| GTR9.16L/4**40** | 40 | ≥27 | ≥64 | ≥144 | 9000 | 165 | 122 |
| GTR9.16L/4**60** | 60 | ≥60 | ≥144 | – | 6000 | 340 | 275 |

Ondulation superposée (pour $\tau_{RC}$ = 0,3 ms): ≤0,4% (crête-crête) ≤0,15% (rms)

### Schéma équivalent




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

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

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

10.12.2014 Sous réserve d´erreurs, de modifications techniques.

# Dynamos tachymétriques

## Axe creux non traversant ø16 mm

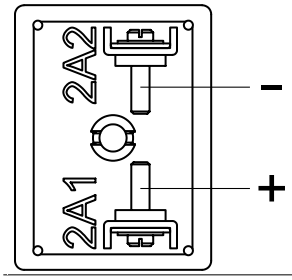
## Boîtier ø95 mm, version sans palier

### GTR 9

**Affectation des bornes**

**Vue A** - Bornes de raccordement

Polarité pour sens de rotation positif



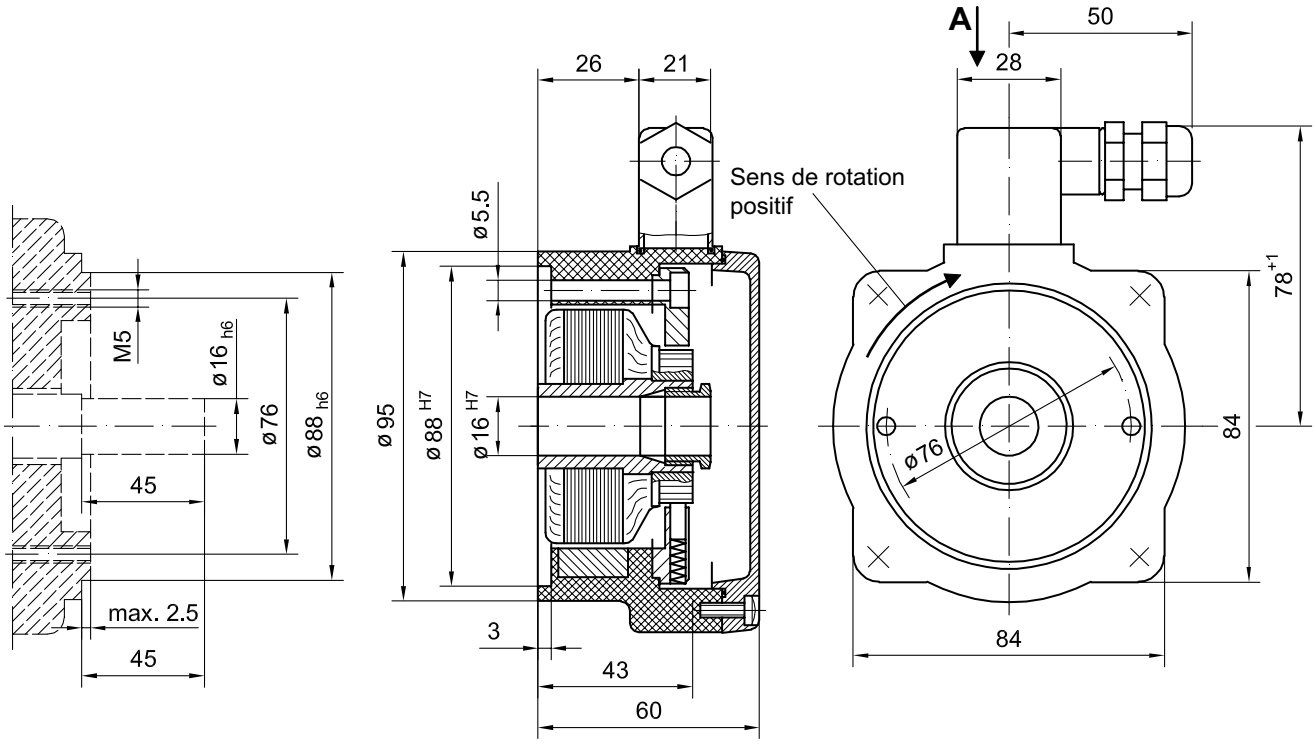

**Accessoires**

Cône de montage

Balais à charbon

**Dimensions**

**GTR 9.16**




HM87M21438



10.12.2014 Sous réserve d'erreurs, de modifications techniques.

10.12.2014 Sous réserve d´erreurs, de modifications techniques.