

Caractéristiques techniques des électro-aimants rotatifs proportionnels série G DR

G DR X		035					050					075				
Tension U_N	(V)	=== 24														
Facteur de marche F_M	(%)	100	40	25	15	5	100	40	25	15	5	100	40	25	15	5
Puissance nominale P_{20}	(W)	6,9	15,6	24,6	37	80	11	21	40	65	144	25	50	82	146	331
Couple M_d	(Ncm)	2,1	3,3	4,1	5,1	7,2	6	8,6	11,6	16	23	24	35	48	61	85
Température de réf. δ_{11}	(°C)	35														
Angle de rotation	(°)	110														
Poids de l'électro	(kg)	0,156					0,425					1,42				
Moment d'inertie du noyau	(kgm ²)	$1,9 \cdot 10^{-6}$					$1,1 \cdot 10^{-5}$					$1,1 \cdot 10^{-4}$				

Caractéristiques techniques du capteur de position de l'angle de rotation

caractéristiques techniques capteur de position sur l'électro proportionnel		G DR X 035 X 20 A 61 G DR X 050 X 20 A 61 G DR X 075 X 20 A 61	
Champs de mesure (α)	(°)	± 55	
Tension d'alimentation	(V)	4,5... 6	
Consommation	(mA)	< 14	
Tension de sortie	(V)	1,8... 3,1	Par ex. Pour U d'aliment. = 5 V
Tension en position médiane	(V)	$2,5 \pm 0,25$	
Sensibilité	(mV/1°)	11 ± 1	
Tolérance de linéarité	(%)	± 1	
Fréquence limite	(kHz)	23	
Température de réf.	(°C)	0... 50	
Variation de la température	(%/°C)	0,05	
Résistance initiale	(Ω)	50	
Sensibilité: la sensibilité est la variation du signal de sortie par rapport au déplacement de mesure en mV/1°.			
Défaut de linéarité: le défaut de linéarité indique l'écart en % du signal de départ par rapport à la droite idéale.			
Variation de température: la variation de température indique l'écart en % du signal de départ par degré de changement de température en % C.			
Fréquence limite: par rapport au capacité du capteur.			

Performances:

Les couples de rotation s'entendent à 90 % de la tension nominale ($U_N = 24$ V) et à l'état chaud. A d'autres tensions, des variations du couple peuvent apparaître. Les valeurs des couples peuvent varier d'environ ± 10 % par suite de dispersions naturelles.

Tension nominale 24 V, autres tensions sur demande.

L'état chaud est obtenu dans les conditions suivantes:

- montage sur une base formant écran thermique
- tension nominale 24 V
- facteur de marche 5 à 100 % – voir notice G XX paragr. 4
- température de référence 35° C

Facteur de conversion:

1 N = 0,102 kp
1 Ncm = 0,102 kpcm \approx 0,1 kpcm

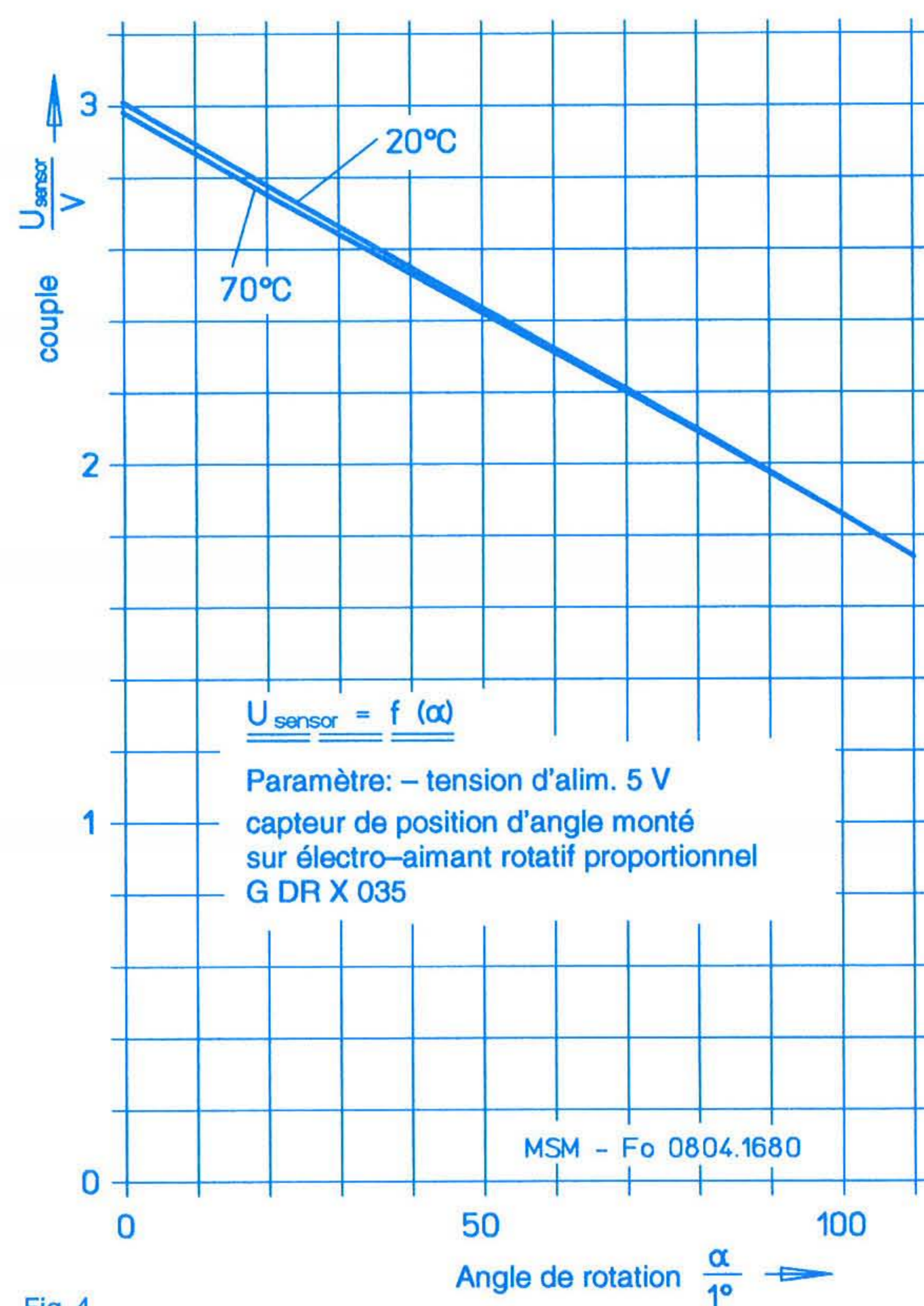


Fig. 4

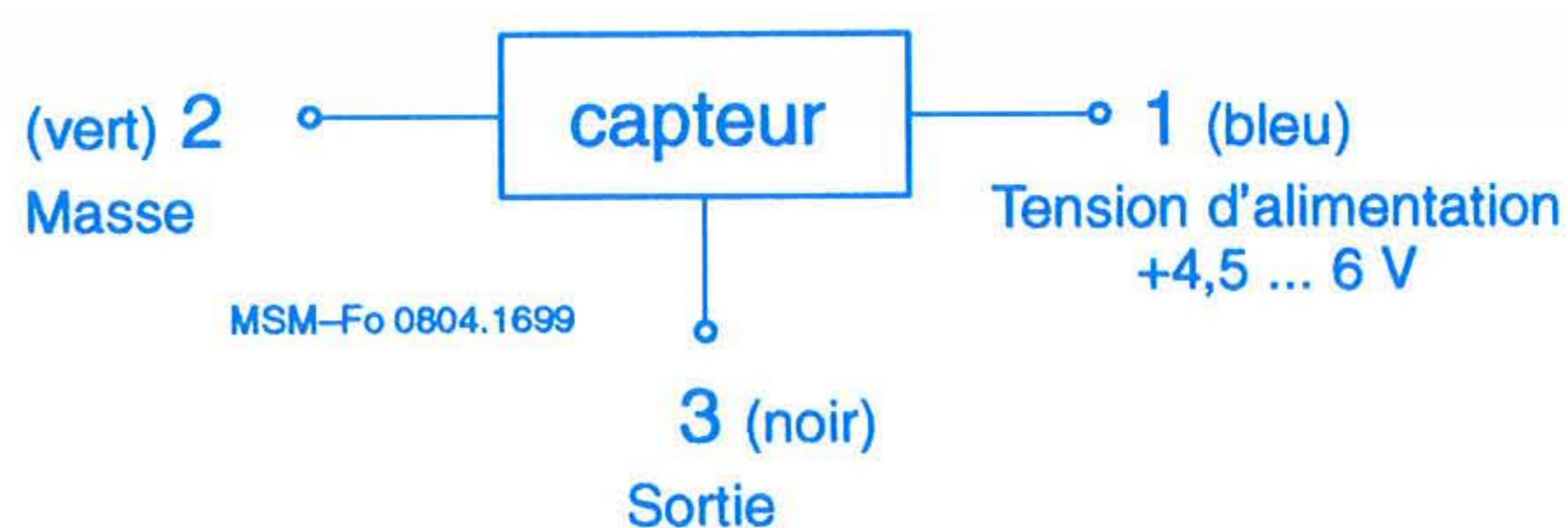


Fig. 5
schéma de branchement

Type G DR X 035

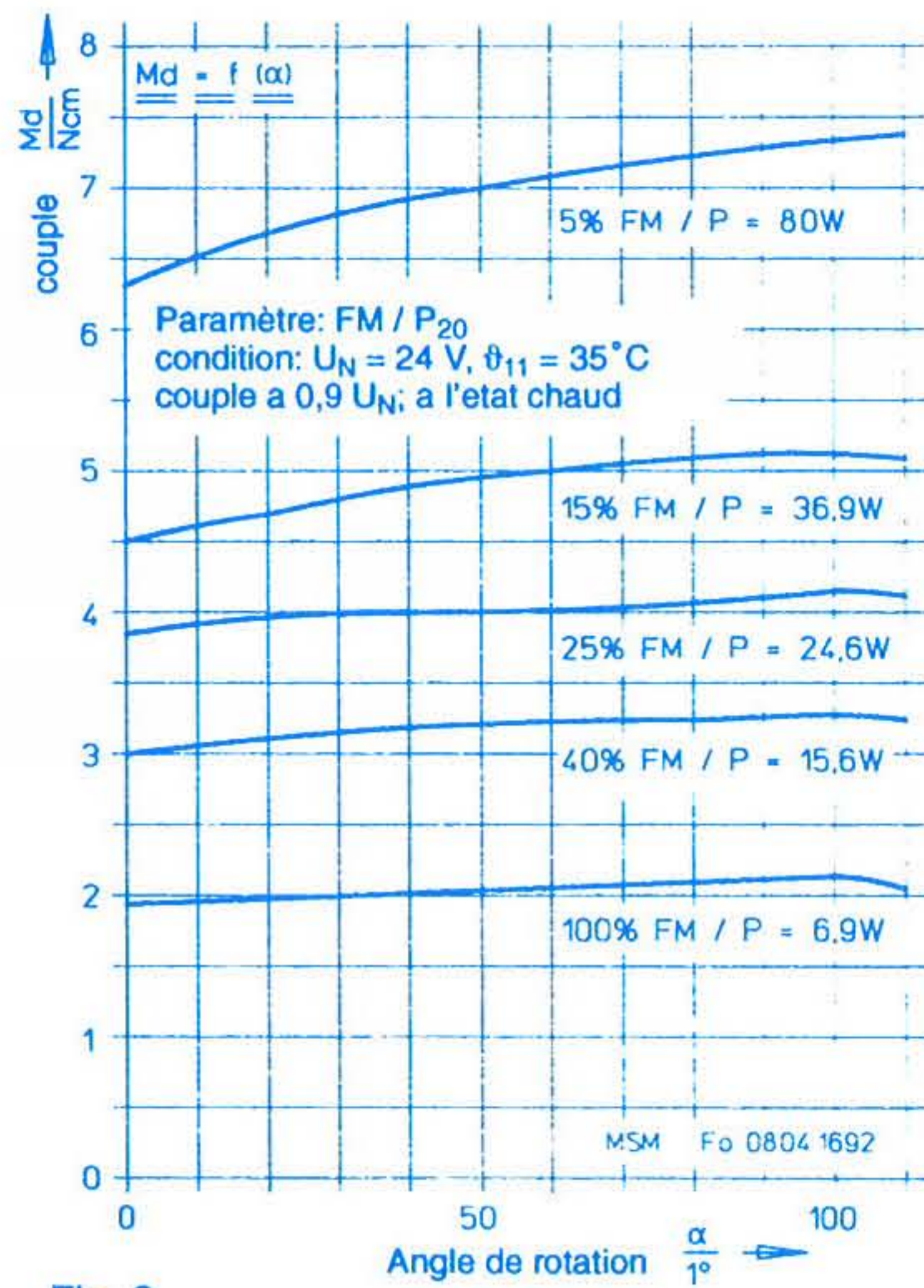


Fig. 6
courbes caract. $M_d = f(\alpha)$
type G DR X 035

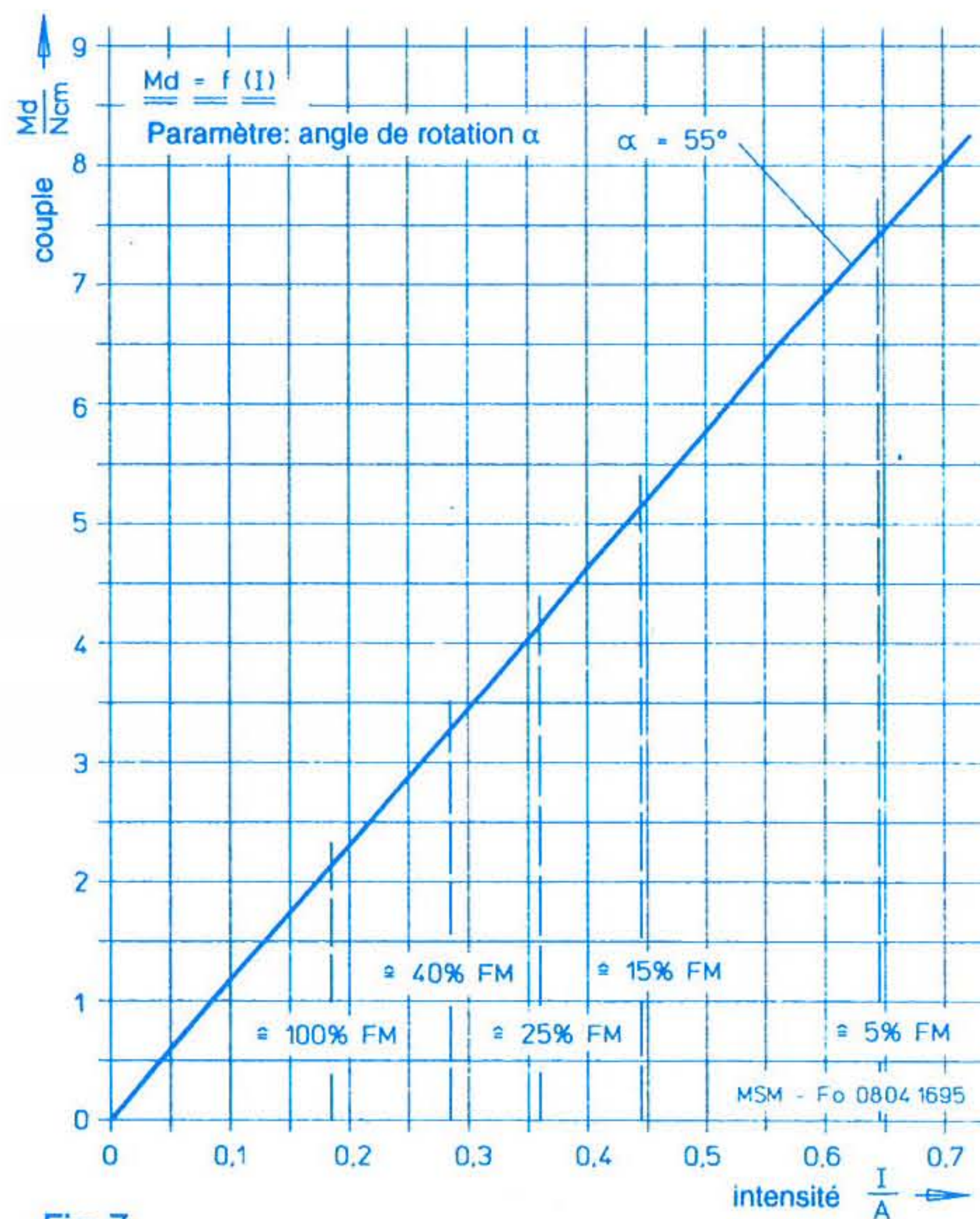


Fig. 7
courbes caract. $M_d = f(I)$
type G DR X 035

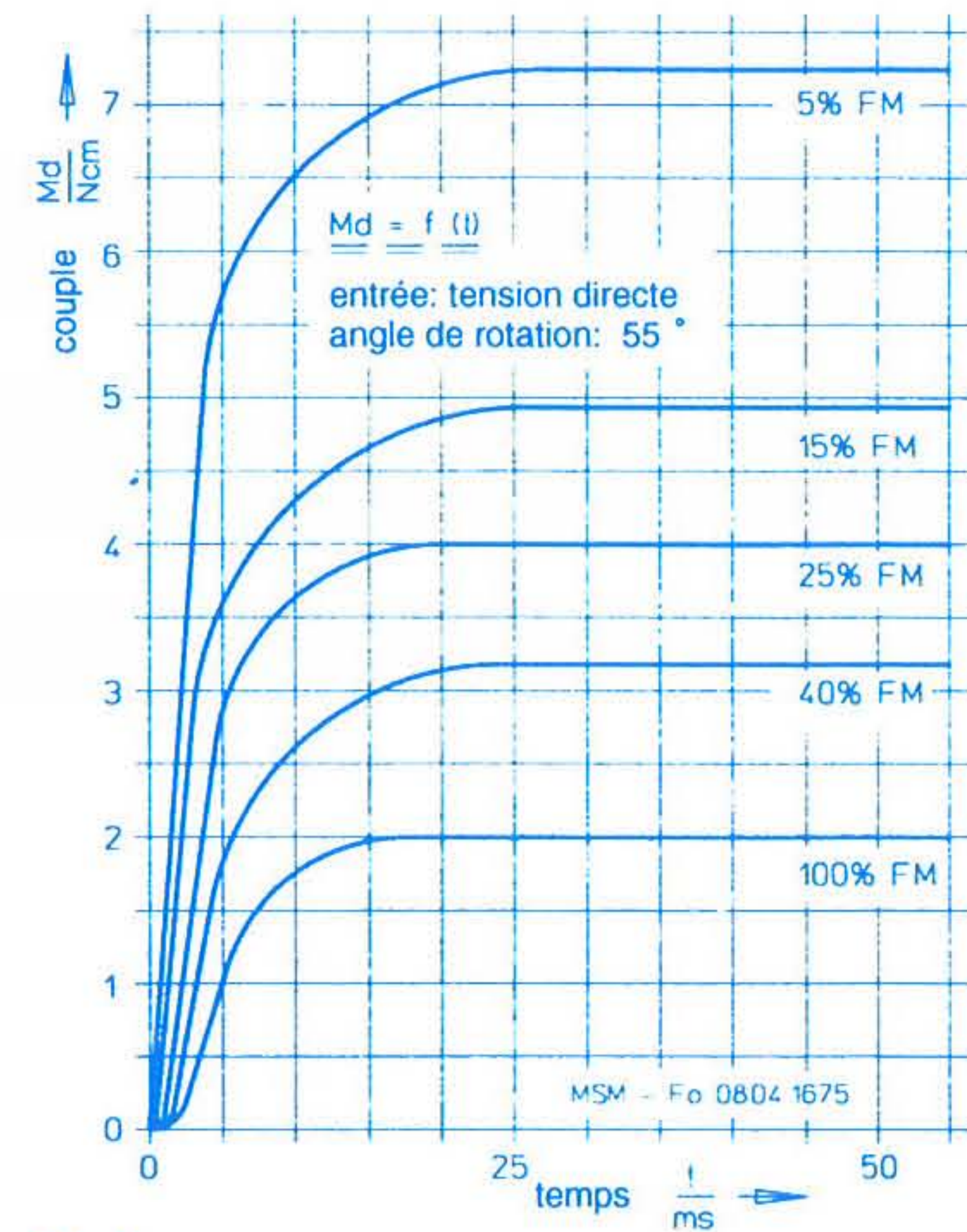


Fig. 8
courbes caract. $M_d = f(t)$
type G DR X 035

Type G DR X 050

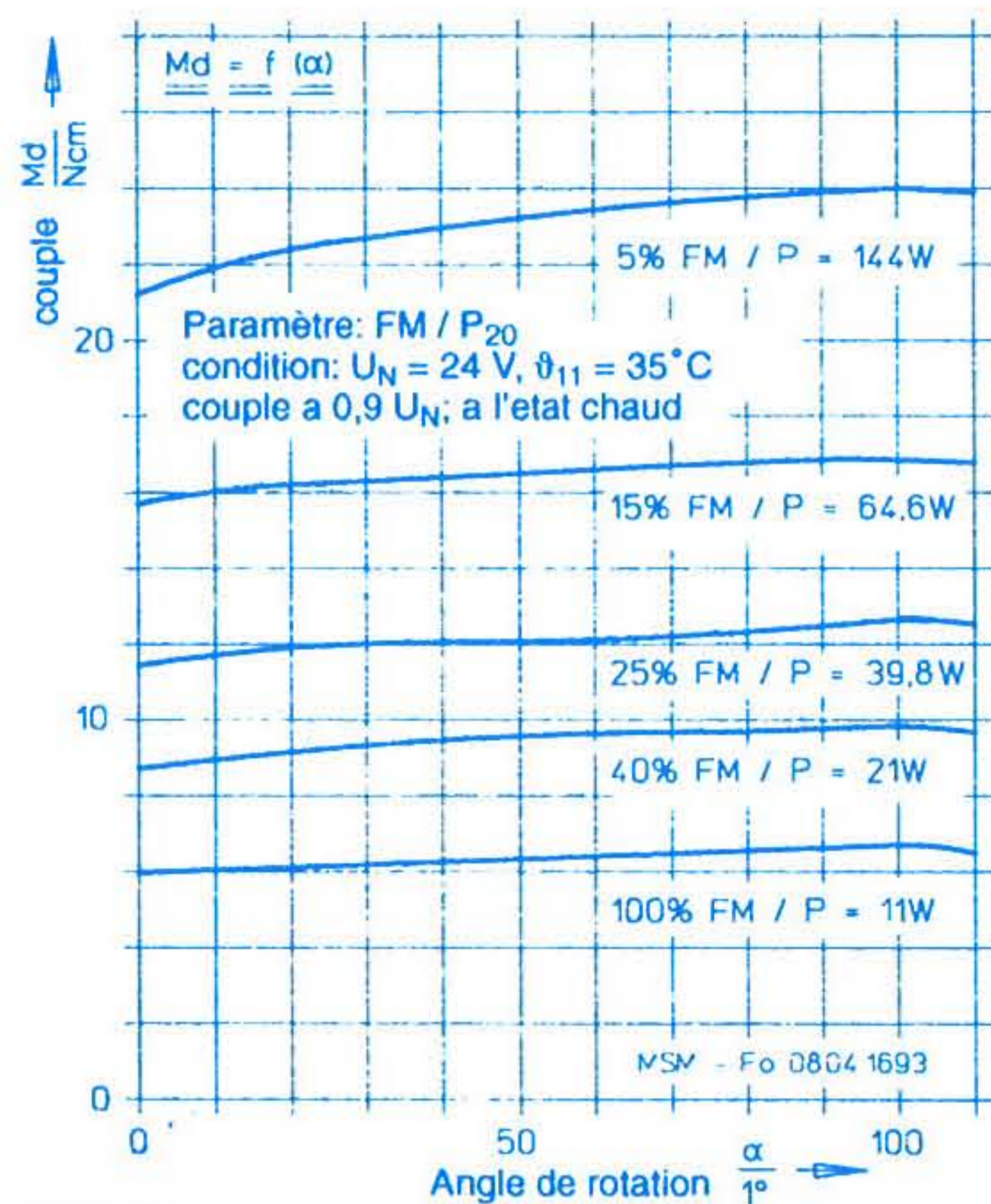


Fig. 9
courbes caract. $M_d = f(\alpha)$
type G DR X 050

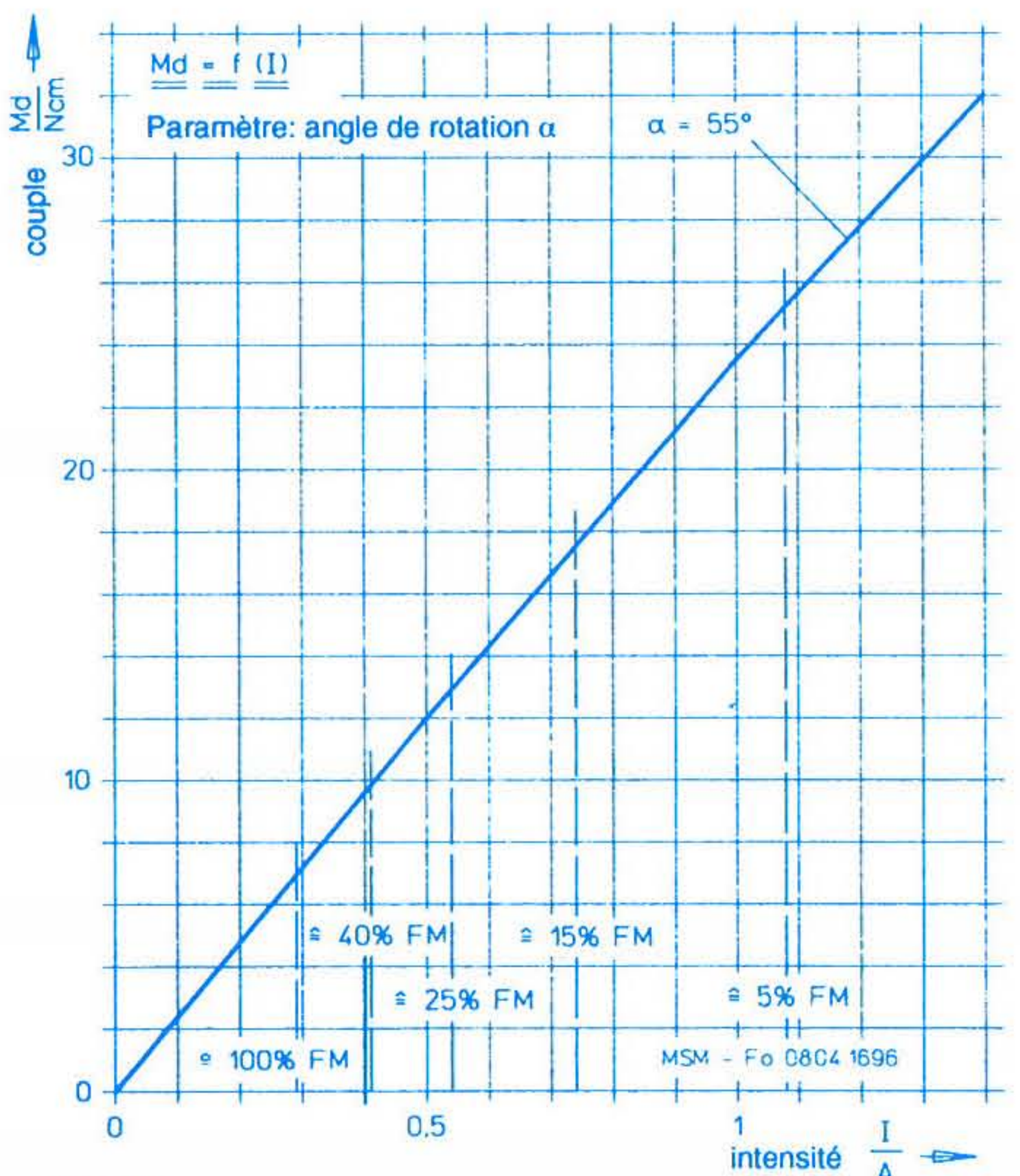


Fig. 10
courbes caract. $M_d = f(I)$
type G DR X 050

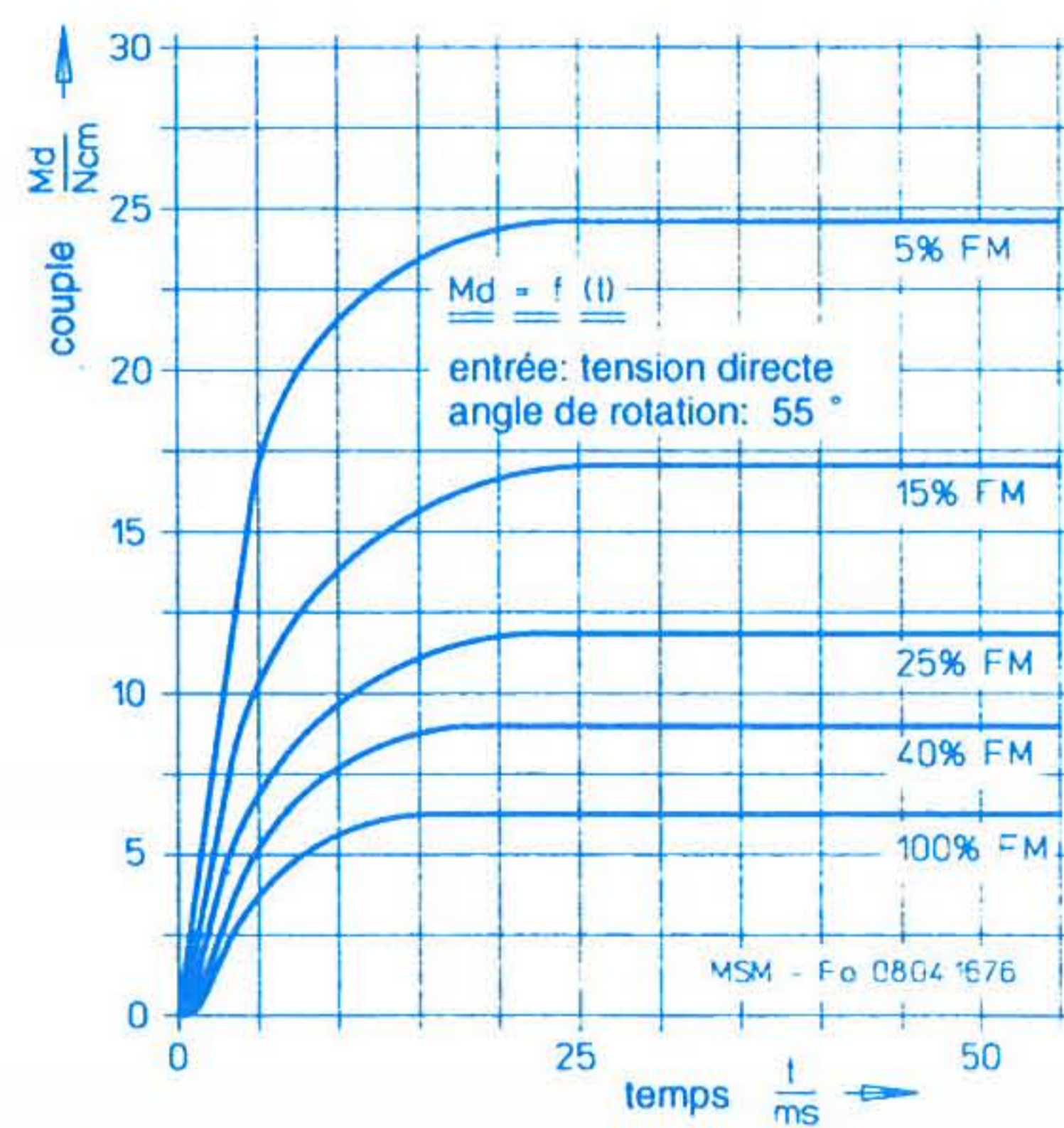


Fig. 11
courbes caract. $M_d = f(t)$
type G DR X 050

Type G DR X 075

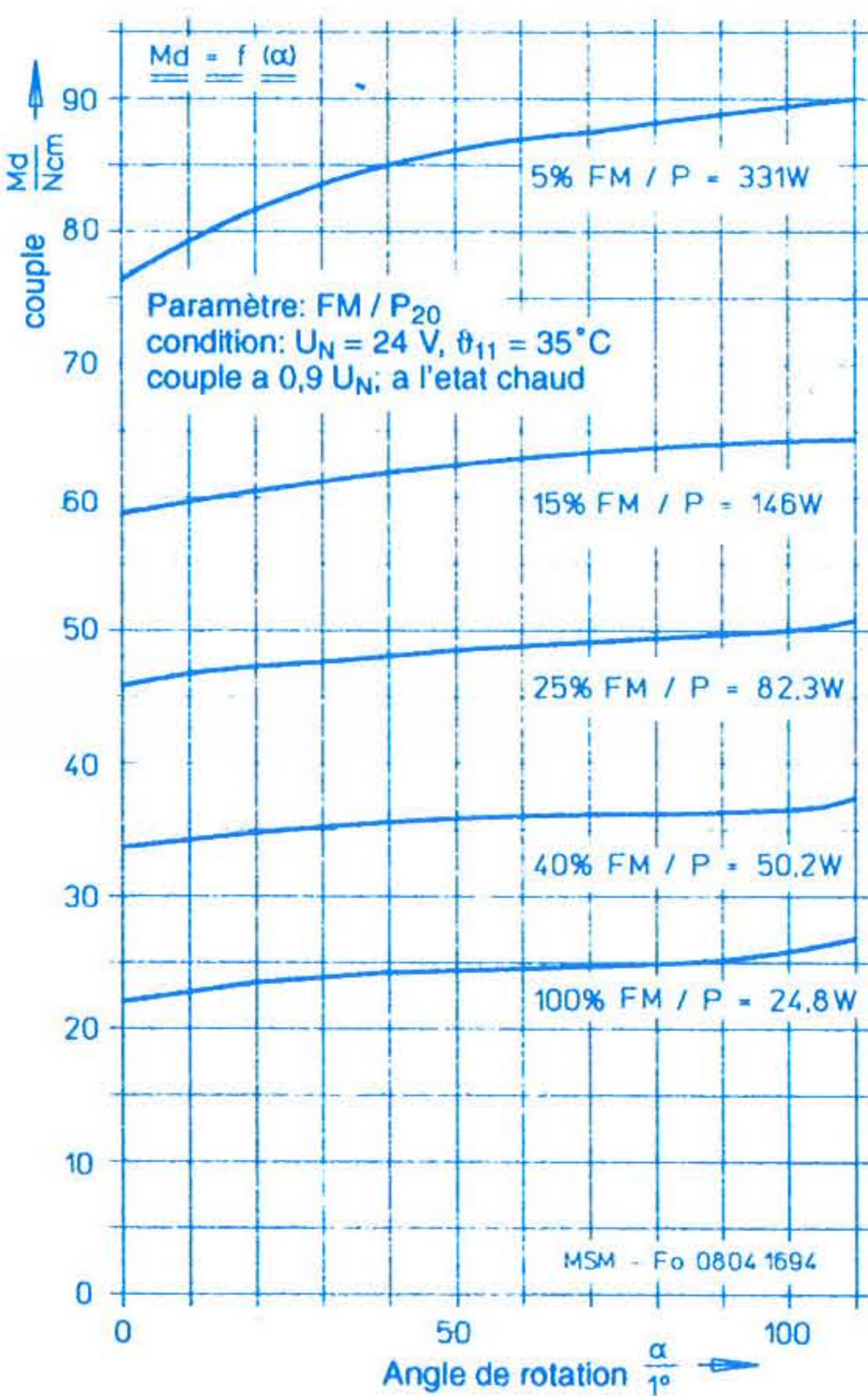


Fig. 12
courbes caract. $M_d = f(\alpha)$
type G DR X 075

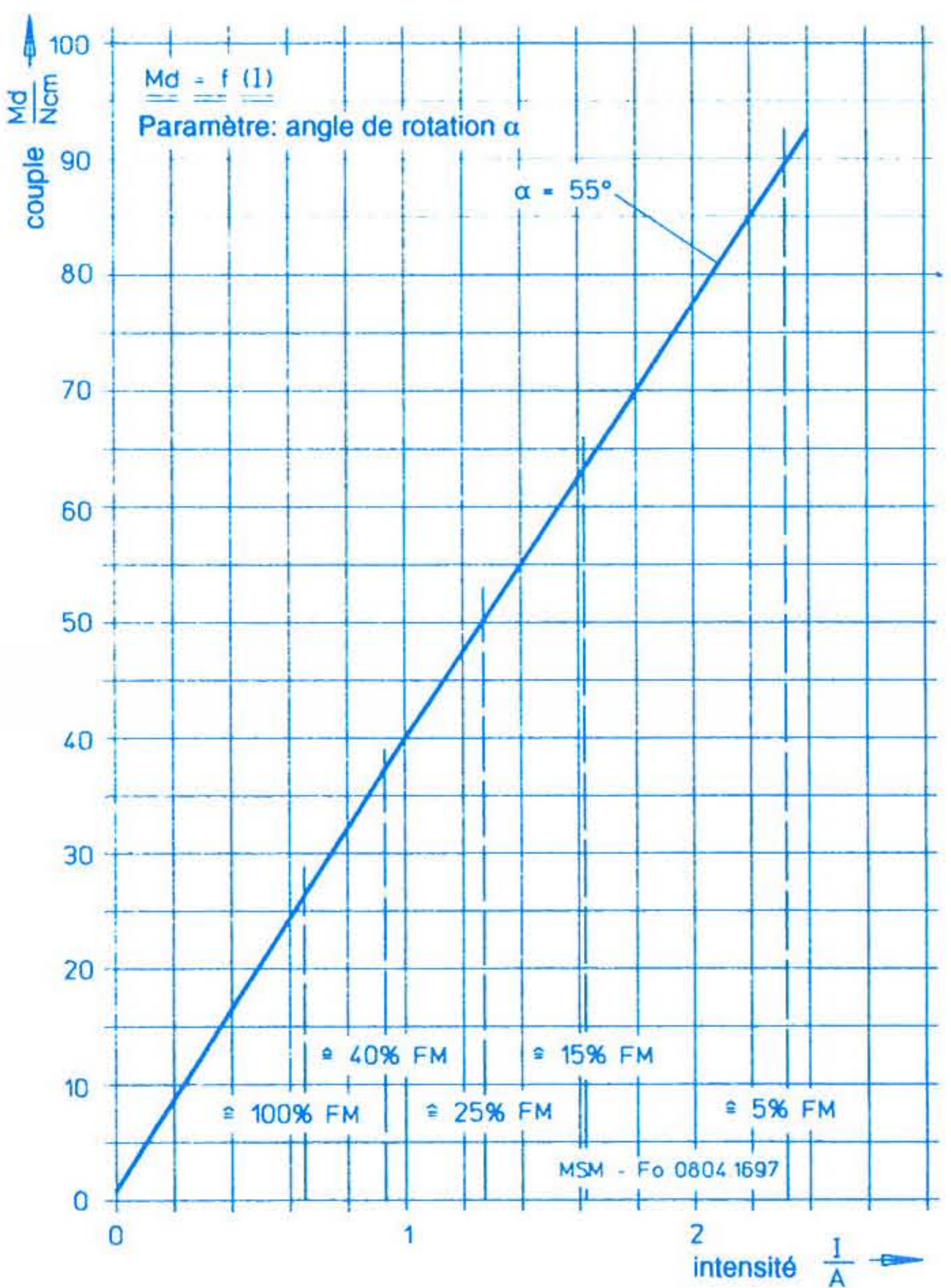


Fig. 13
courbes caract. $M_d = f(I)$
type G DR X 075

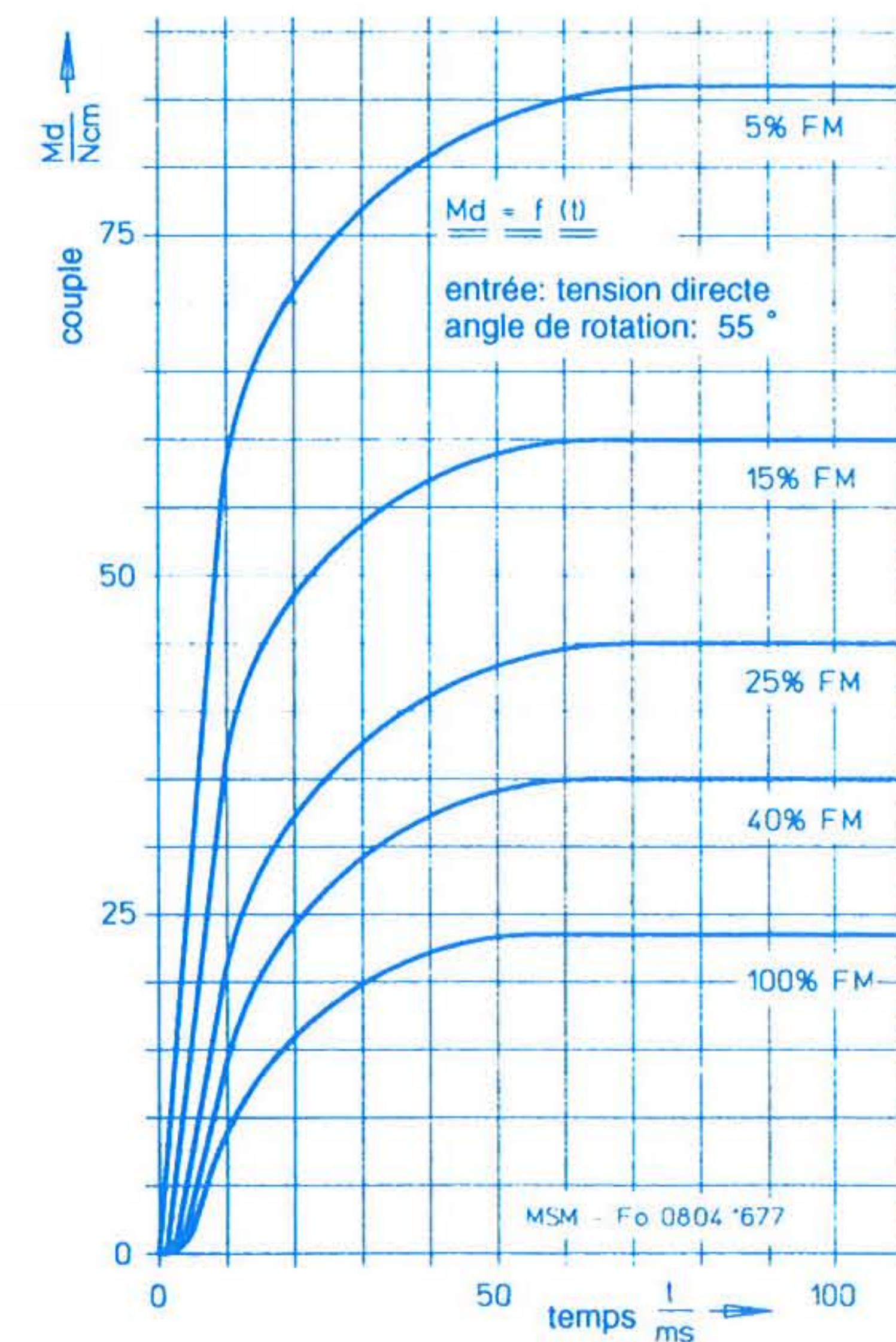
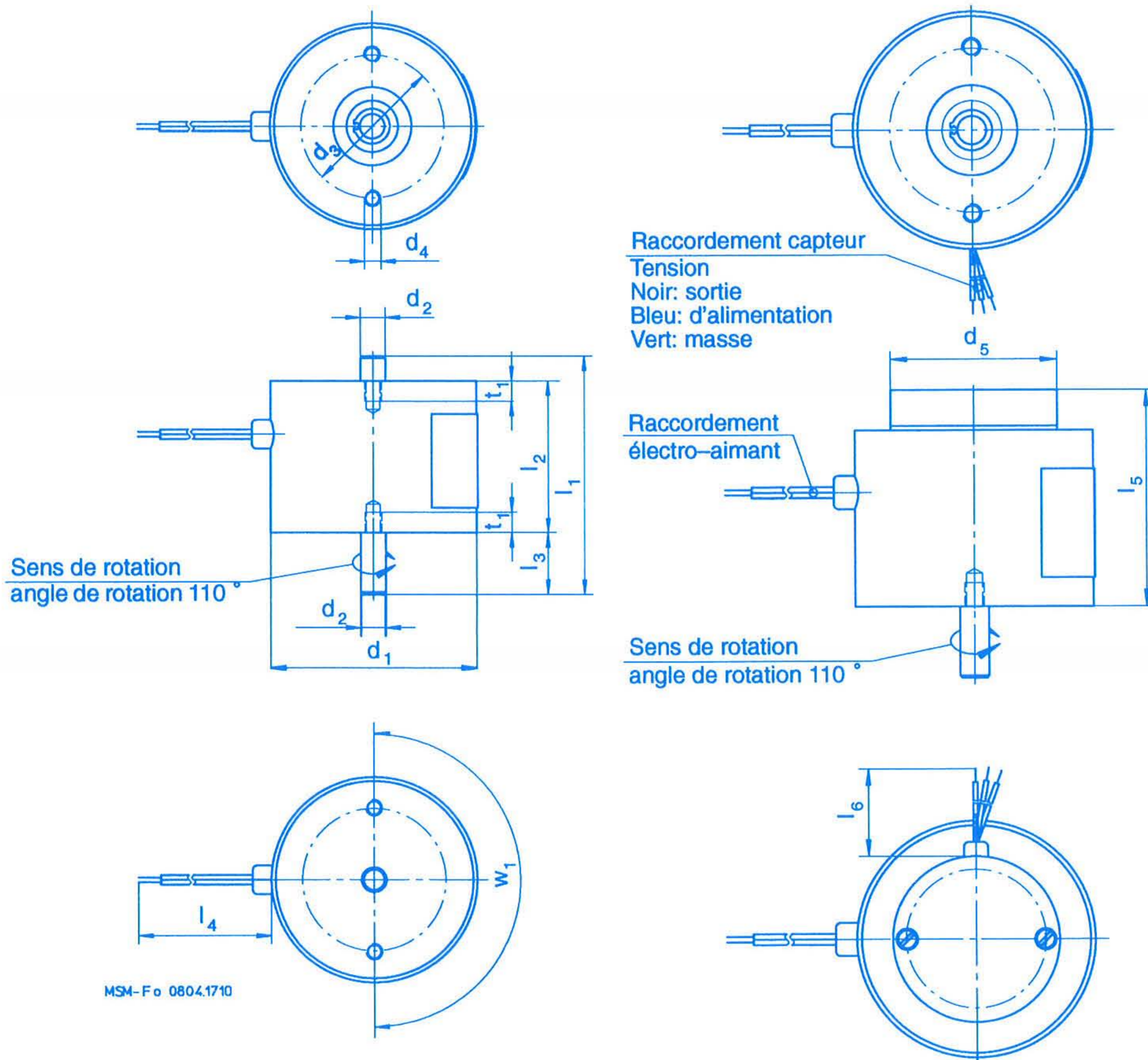


Fig. 14
courbes caract. $M_d = f(t)$
type G DR X 075

Tableau d'encombrement des séries G DR

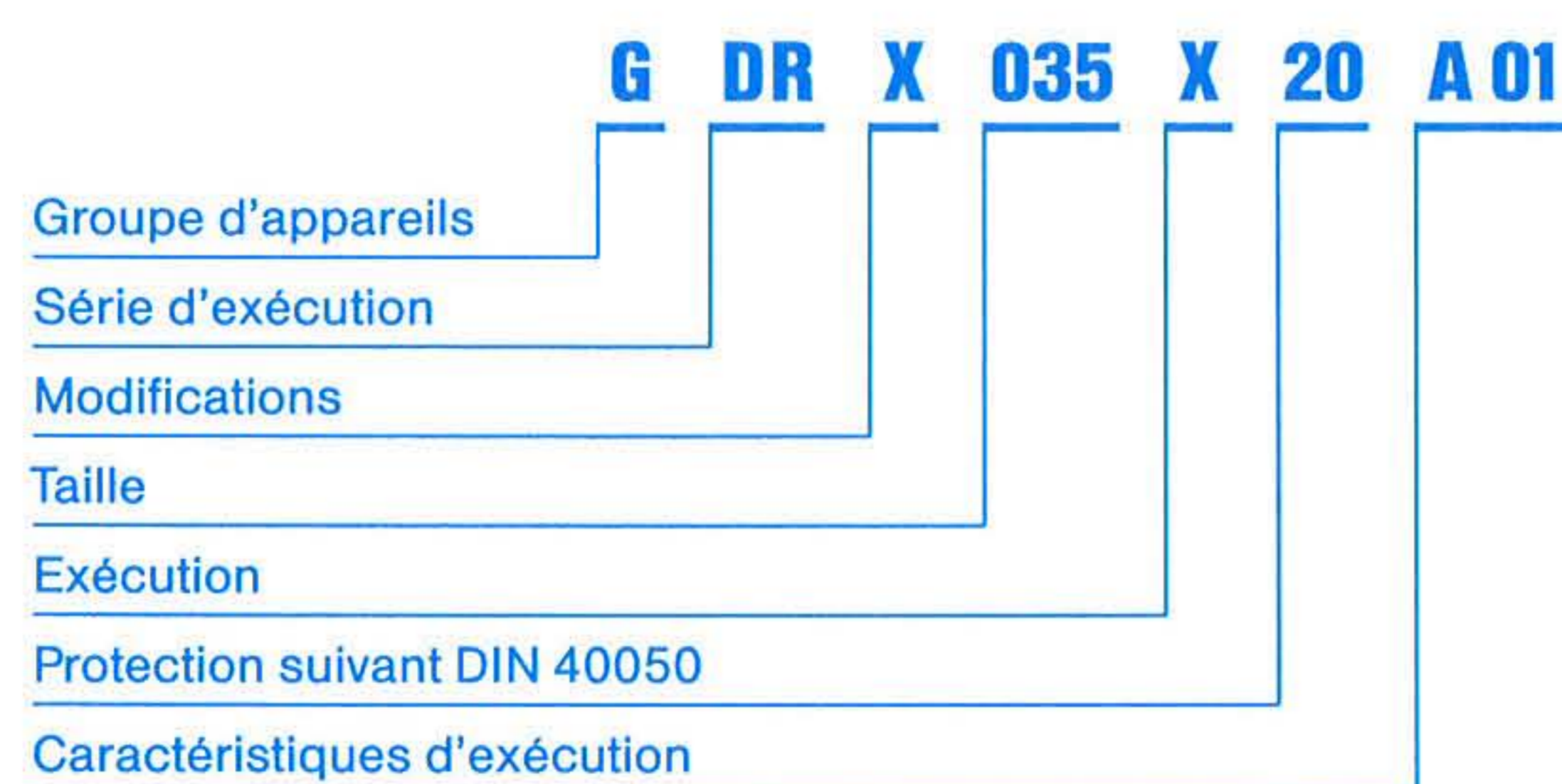


Modèle	035	050	075
Cotes	dimensions en mm		
d ₁	35	50	75
d ₂	4 _{h8}	6 _{h8}	10 _{h8}
d ₃	25	35	50
d ₄	M 3	M 4	M 5
d ₅	35	35	35
l ₁	44	58	86
l ₂	28	37	56
l ₃	10	15	20
l ₄	100	150	200
l ₅	36,5	45,5	64,5
l ₆	200	200	200
t ₁	3,5	5	8
w ₁	2 x 180°	2 x 180°	3 x 120°

Fig. 15
dimensions
type G DR X 035 X 20 A 01
à G DR X 075 X 20 A 01

Fig. 16
dimensions
type G DR X 035 X 20 A 61
à G DR X 075 X 20 A 61
(autres cotes voir fig. 15)
avec capteur de position

Explication pour la désignation des types:



Exemples de commande

Type **G DR X 035 X 20 A 01**
Tension **== 24 V**
Facteur de marche **100 %**

Versions spéciales:

Versions spéciales et modifications sur demande.
En ce cas, veuillez nous préciser les conditions
d'utilisation exactes suivant la notice «Explication techniques».