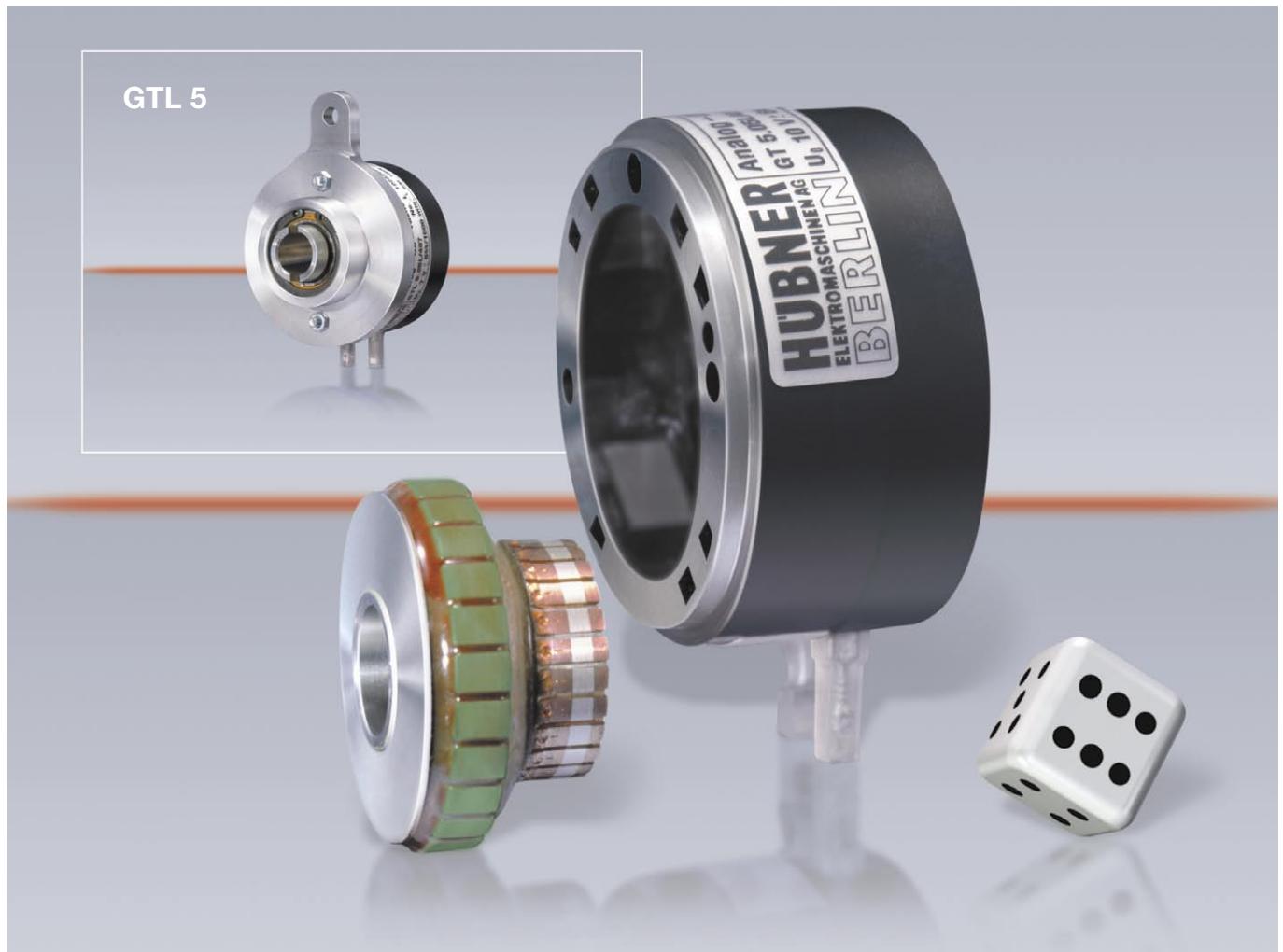


**HÜBNER**  
**BERLIN**



**GT 5 · GTL 5  
DC-Tachos**

*DC Tachogenerators*



# GT 5 • GTL 5

**Drehzahl-Sensor  
(Hohlwellen-LongLife-DC-Tacho)  
ohne bzw. mit eigener Lagerung  
zum direkten Anbau an kleine Servo-Antriebe**

**Rotary Speed Sensor  
(hollow-shaft LongLife DC tachogenerator)  
without / with own bearings  
for direct mounting on small servo drives**

**HÜBNER LongLife-DC-Tachodynamos**  
mit der patentierten Silberspur haben neue Maßstäbe in der Antriebstechnik gesetzt:

- **Drehzahl-Spannungs-Kennlinie  $U_0(n)$**  mit hoher Genauigkeit, auch unter erschweren Betriebsbedingungen,  
**Drehzahlbereich** größer 1 : 100 000
- **Sehr kleine Zeitkonstante  $\tau_A$**  der Tachospannung
- **Gewährleistung 2 Jahre** im Rahmen der Bedingungen des Zentralverbandes der Elektroindustrie (ZVEI)
- Zertifizierung nach **ISO 9001**

**HÜBNER LongLife DC tachogenerators**  
with their patented silver track have set new standards in drive technology:

- **Speed to voltage characteristic  $U_0(n)$**  with high precision, even under harsh operating conditions, **speed range** greater than 1 : 100 000
- Signal generating in real time with **very low time constant  $\tau_A$**
- **2 years warranty** within the conditions of the Association of the German Electrical Industry (ZVEI)
- **ISO 9001 certified**

## Besondere Eigenschaften:

- **Temperaturkompensation** der Tachospannung serienmäßig
- Extrem kurze **Reaktionszeit** der Tachospannung wegen der kleinen Zeitkonstante  $\tau_A$
- **Magnetsystem** gegen Fremdfelder abgeschirmt
- Geringes **Trägheitsmoment**
- **Steckkontaktzungen** für einfachen Kabelanschluss
- **Spelfreie Befestigung** des Rotors auf der glatten Welle der Antriebsmaschine
- Version mit **Hohlwelle**: **GT 5**
- Version mit **eigener** Lagerung: **GTL 5**

## Special features:

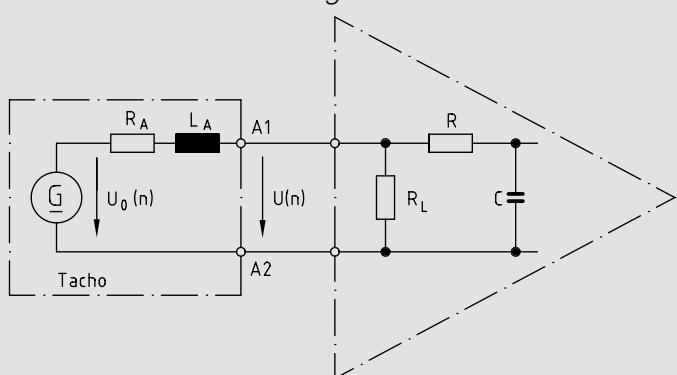
- **Temperature compensation** of tacho voltage as standard
- Extremely short **response time** of tacho voltage due to low time constant  $\tau_A$
- **Magnetic system** screened against external field influence
- Low **moment of inertia**
- **Spade terminals** for easy cable connection
- **Zero backlash mounting** of rotor on plain drive shaft
- Version with **hollow shaft**: **GT 5**
- Version with **own bearings**: **GTL 5**

## Bestellschlüssel / Ordering key

	Leerlauf- spannung	Drehzahlbereich [min-1] Speed range [rpm]			max. Drehzahl	Anker- Widerstand	Anker- Induktivität
		No-load voltage	0 - 3000	0 - 6000	0 - 10000		
Typ Type	$U_0$ [mV/min <sup>-1</sup> ]	$R_{Load}$ [kΩ]	$R_{Load}$ [kΩ]	$R_{Load}$ [kΩ]	$n_{max}$ [min <sup>-1</sup> ]	$R_A$ (20 °C) [Ω]	$L_A$ [mH]
GT 5.05 L / 407	7	≥ 10	≥ 23	≥ 65	10000	240	45
GT 5.05 L / 409 (US-Version)	9,5	≥ 18	≥ 44	≥ 121	10000	410	80
GT 5.05 L / 410	10	≥ 20	≥ 48	≥ 133	10000	430	85

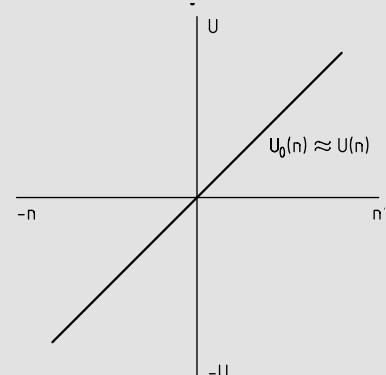
**Allgemeine Daten / General data**

<b>Leistung</b> <i>Power</i>	$P_{\max}$	0,075 W	$n \geq 5000$	$\text{min}^{-1}$ <i>rpm</i>			
<b>Kalibriertoleranz</b> <i>Calibration tolerance</i>	$\pm 5 \%$						
<b>Linearitätstoleranz</b> <i>Linearity tolerance</i>	$\leq 0,15 \%$						
<b>Reversiertoleranz</b> <i>Reversing tolerance</i>	$\leq 0,1 \%$						
<b>Überlagerte Welligkeit</b> <i>Superimposed ripple</i>	$\tau_{RC} = 0,7 \text{ ms}$	$\leq 0,7 \%$	Spitze-Spitze <i>peak-peak</i>	$\leq 0,35 \%$ effektiv <i>rms</i>			
<b>Temperaturkoeffizient im Leerlauf</b> <i>Temperature coefficient at no-load</i>	$\pm 0,005 \text{ } ^\circ\text{K}$						
<b>Ankerkreis-Zeitkonstante</b> <i>Time constant of rotor</i>	$\tau_A$	$\leq 4,5 \mu\text{s}$					
<b>Leerlauf-Antriebsdrehmoment</b> <i>Driving torque at no-load</i>	$\approx 0,3 \text{ Ncm}$						
<b>Trägheitsmoment</b> <i>Moment of inertia</i>	$\approx 0,050 \text{ kgcm}^2$						
<b>zulässiger Rotorversatz</b> <i>Permissible rotor displacement</i>	axial $\pm 0,5 \text{ mm}$ radial $\pm 0,1 \text{ mm}$						
<b>Schwingungsfestigkeit (10 Hz ... 2 kHz)</b> <i>Vibration resistance (10 Hz ... 2 kHz)</i>	$\leq 100 \text{ m/s}^2 \approx 10 \text{ g}$						
<b>Schockfestigkeit (6 ms)</b> <i>Shock resistance (6 ms)</i>	$\leq 1000 \text{ m/s}^2 \approx 100 \text{ g}$						
<b>zulässige Temperatur am Geber</b> <i>Permissible encoder temperature</i>	$-30 \text{ } ^\circ\text{C} \dots +130 \text{ } ^\circ\text{C}$		Isulationsklasse <i>Insulation class</i>	B			
<b>Schutzart</b> <i>Protection class</i>	IP 00	IP 44	mit Abdeckhaube <i>with cover</i>	IEC 60529			
<b>Klimaschutz</b> <i>Climatic protection</i>	IEC 60068-2-3, Ca						
<b>Gewicht</b> <i>Weight</i>	$\approx 50 \text{ g}$						

**Anschlussschaltbild / Circuit diagram**

$$R > R_L \gg R_A \quad U(n) = U_0(n) \frac{R_L}{R_A + R_L} \approx U_0(n) \quad \tau_{RC} \approx R \cdot C \quad \tau_A \approx \frac{L_A}{R_L}$$

Polarität bei Rechtslauf des Antriebes, Blick auf A-Seite  
Polarity for clockwise rotation of the drive, viewing mounting face



2A1 : + (VDE)  
2A2 : -

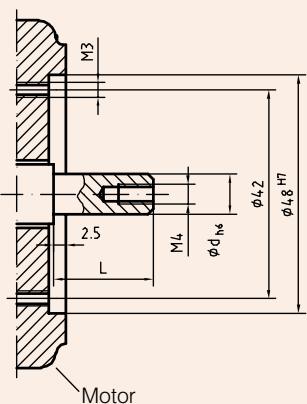
**Typische Anwendung:**

Kleine hochdynamische Servo-Antriebe

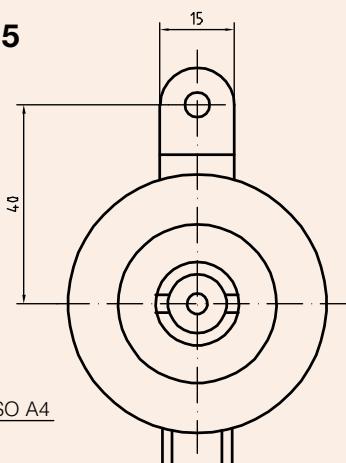
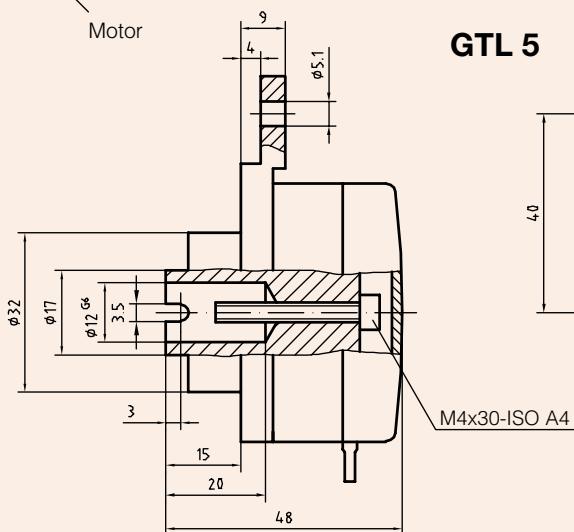
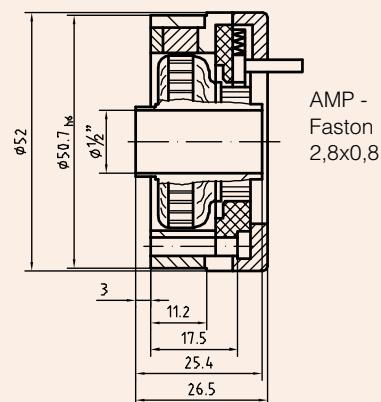
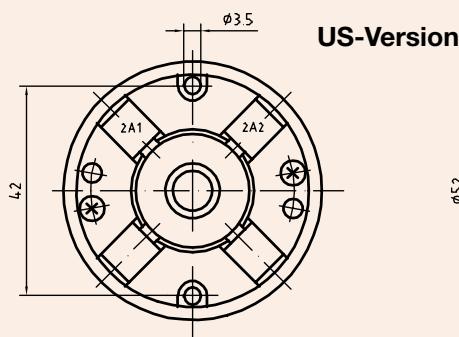
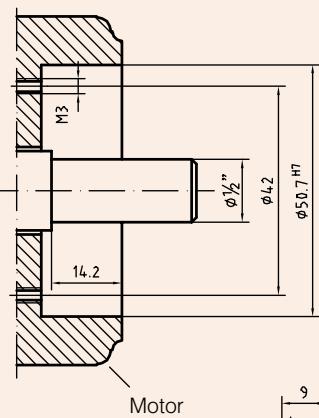
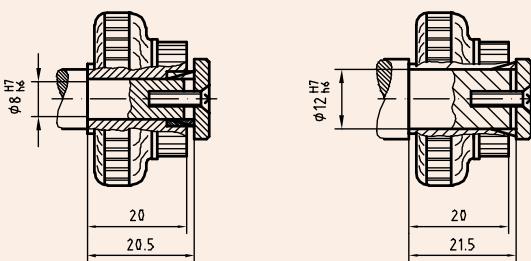
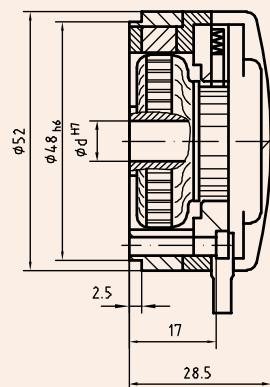
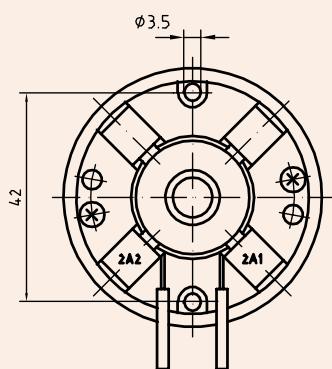
**Typical application:**

Small, high dynamic servo drives

# GT 5 • GTL 5



	A	B
Ød	8	12
L	19,5	20,5



Patent:  
DE 3405 193

All dimensions in millimeters (unless otherwise stated)

Weitere ausführliche Informationen finden Sie als Download unter [www.huebner-berlin.de](http://www.huebner-berlin.de)  
Additional information can be found in our download section on [www.huebner-berlin.de](http://www.huebner-berlin.de)