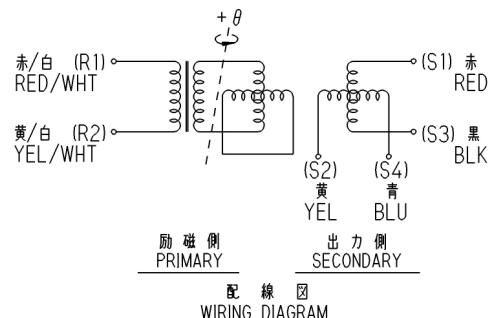
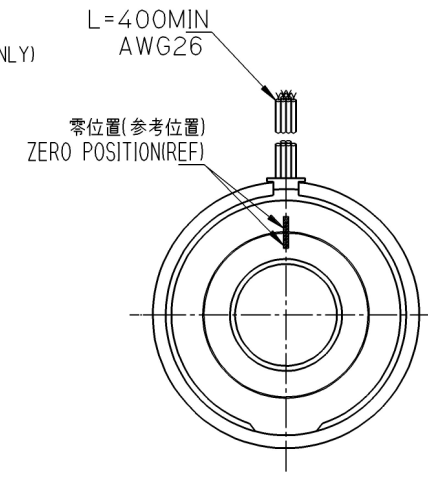
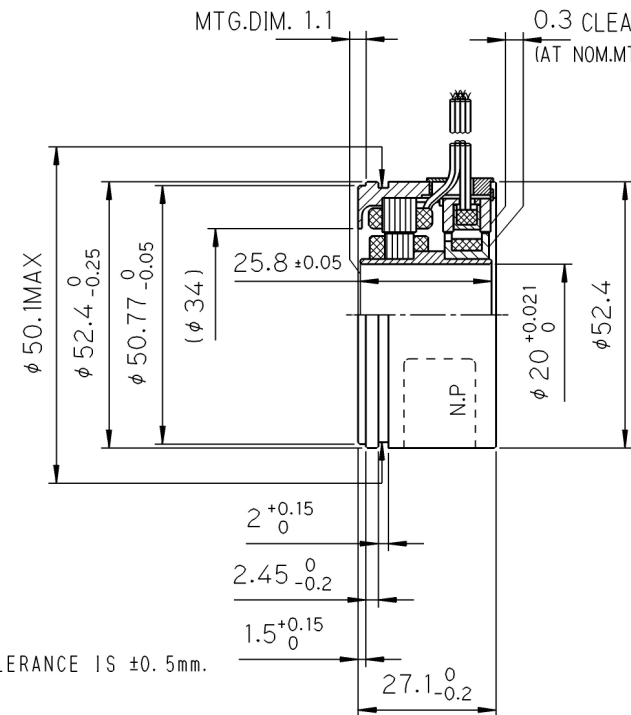


項 CHARACTERISTICS	仕 SPECIFICATIONS	備 REMARKS
機能 FUNCTION	1X-BRX	
入力電圧 INPUT VOLTAGE	AC 7Vrms 10kHz	
励磁側 PRIMARY	ROTOR	
変圧比 (K) TRANSFORMATION RATIO	0.5 ± 5%	
電気誤差 ELECTRICAL ERROR	±10' MAX	機械角 MECHANICAL ANGLE
速度リップル SPEED RIPPLE	1.5 % MAX	WITH S&M DRIVER AT 1500min ⁻¹
残留電圧 (総合値) RESIDUAL VOLTAGE (TOTAL)	20 mVrms MAX	
位相ずれ PHASE SHIFT	-5° NOM	
入力電流 INPUT CURRENT	50 mA MAX	
入力電力 INPUT POWER	0.2 W NOM	
インピーダンス IMPEDANCE	Z _{R0}	100+j140Ω ±15% ※172 Ω ±15%
	Z _{S0}	140+j270Ω ±15%
	Z _{SS}	120+j240Ω ±15%
耐電圧 DIELECTRIC STRENGTH	AC 500Vrms 60s	50 (60) Hz
絶縁抵抗 INSULATION RESISTANCE	100MΩ MIN	DC 500 V
質量 MASS	0.28kg NOM	
ロータ慣性モーメント ROTOR MOMENT OF INERTIA	12.3X10 ⁻⁶ kg・m ² NOM	
許容回転数 MAX OPERATING SPEED	10000 min ⁻¹	
動作温度範囲 OPERATING TEMP. RANGE	-55°C ~ +155°C	

- NOTE: 1. DIMENSION: mm
2. () 内寸法は参考値である。 DIMENSION IN () IS REFERENCE.
3. 指定なき寸法公差±0.5mmとする。 UNLESS OTHERWISE SPECIFIED, TOLERANCE IS ±0.5mm.
4. 出力電圧方程式 OUTPUT EQUATION
E_{S1-S3} = K_ER_{1-R2} COS θ
E_{S2-S4} = K_ER_{1-R2} SIN θ
+ θ: 取付フランジ側から見てロータ CCW 回転時。
ROTOR IS CCW ROTATION VIEWED FROM MOUNTING FLANGE END.
5. 零位置 ロータとステータ零マークの機械的なずれは±10°以内のこと。(巾1)
ZERO POSITION THE ZERO MARK OF ROTOR AND STATOR ARE AT SAME POSITION WITHIN A MECHANICAL TOLERANCE ±10 DEGREES MAX. (WIDTH 1)
6. 通常検査項目は ○印項目のみとする。但し、○印項目以外は個別要求による。(※Z_{R0} は絶対値にて測定)
○ ITEM SHOULD BE MEASURED AS NORMAL INSPECTION. ANOTHER ITEMS ARE MEASURED IN CASE OF CUSTOMER'S REQUEST. (※Z_{R0} IS ABSOLUTE VALUE)

MFG No.
026400096K40

Smartsyn PAT.PEND



DS'D S. Kimura	DATE 02. 8. 7	MODEL NO. TS2640N761E64	TITLE ブラシレスレゾルバ BRUSHLESS RESOLVER
CH'D S. Hishida	SCALE 1/1	3RD ANGLE PROJECTION	
APP'D S. Kimura	DWG NO. 026400096S30		SHEET 12