

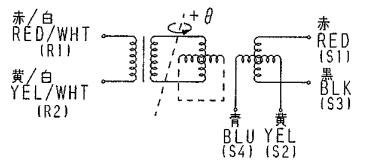
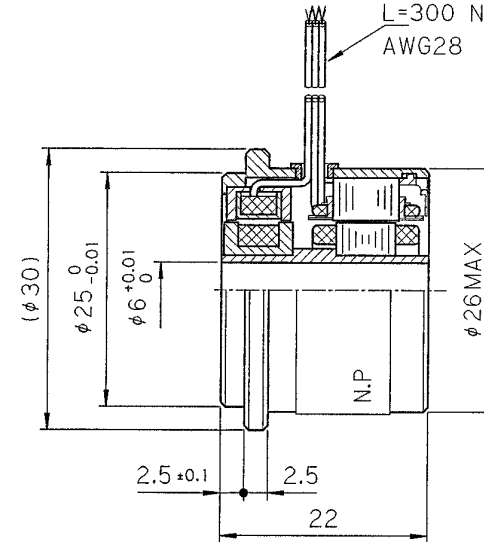
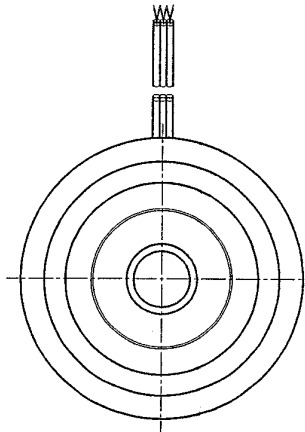
常備図面

REVISED DRAWING

No.	DESCRIPTION	DATE	SIGN
第2版	寸法変更 (φ26)→φ26MAX 配線図端子変更 (S2,S4)	96. 1.19	
第3版	NOTE:4.5 追記	96. 8.22	
第4版	NOTE:5. 製造番号 削除	97. 2.20	

Smartsyn PAT.PEND

項目	仕様	備考
CHARACTERISTICS	SPECIFICATIONS	REMARKS
機能 FUNCTION	1X-BRX	
入力電圧 INPUT VOLTAGE	AC 7Vrms 10kHz	
励磁側 PRIMARY	ロータ ROTOR	
変圧比 (K) TRANSFORMATION RATIO	0.5 ±5%	
電気誤差 ELECTRICAL ERROR	±10% MAX	
残留電圧 (総合値) RESIDUAL VOLTAGE (TOTAL)	20 mV MAX	
位相ずれ PHASE SHIFT	+5° NOM	
入力電流 INPUT CURRENT	50 mA MAX	
入力インピーダンス INPUT IMPEDANCE	Z _{R0} 160 Ω NŌM	
出力インピーダンス OUTPUT IMPEDANCE	Z _{S0} 160 Ω NŌM	
	Z _{SS} 130 Ω NŌM	
耐電圧 DIELECTRIC STRENGTH	AC 500Vrms 1min	60Hz
絶縁抵抗 INSULATION RESISTANCE	10 MΩ MIN	DC 500V
重量 WEIGHT	0.04 kg NOM	
ロータ慣性モーメント ROTOR MOMENT OF INERTIA	0.6×10 ⁻⁶ kg·m ² REF	(GD ² /4)
許容回転数 MAX OPERATING SPEED	10,000 min ⁻¹	
動作温度範囲 MOMENT OF INERTIA	-55°C ~ +155°C	



励磁側 PRIMARY 出力側 SECONDARY

配線図 SCHEMATIC DIAGRAM

NOTE:

- DIMENSION: mm
- 指定なき寸法公差±0.5mmとする。
UNLESS OTHERWISE SPECIFIED, TOLERANCE IS ±0.5mm.
- 出力電圧方程式
OUTPUT EQUATION

$$E_{S1-S3} = K E_{R1-R2} \cos \theta$$

$$E_{S2-S4} = -K E_{R1-R2} \sin \theta$$

+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.
- 量産時は○印項目のみ測定。成績書は添付しない。(Z_{R0}は絶対値にて測定)
IN MASS PRODUCTION ○ ITEM SHOULD BE MEASURED WITHOUT INSPECTION SHEET. (Z_{R0} IS ABSOLUTE VALUE)

ITEM NO.	PART NO.	PART NAME	QTY	MATERIAL / SPEC
LIST OF MATERIAL				

DS'D <i>T. Dooh</i>	DATE 95.12.13	MODEL NO. TS2610N171E64	TITLE ブラシレスresolver BRUSHLESS RESOLVER											
CH'D <i>H. Minna</i>	SCALE 2/1	3RD ANGLE PROJECTION												
APP'D <i>K. Hitegawa</i>	DWG NO.	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	SHEET		
		026100004S30										30		

MFG No. 026100004K40

JIS A31297X420) A

TAMAGAWA SEIKI CO.,LTD.