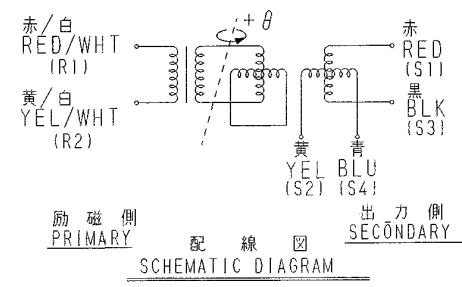
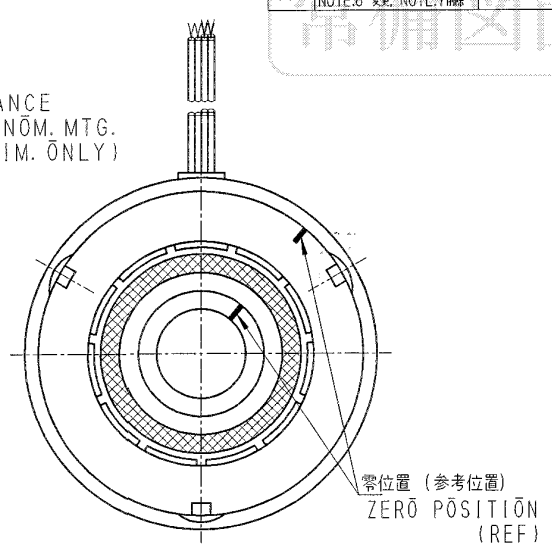
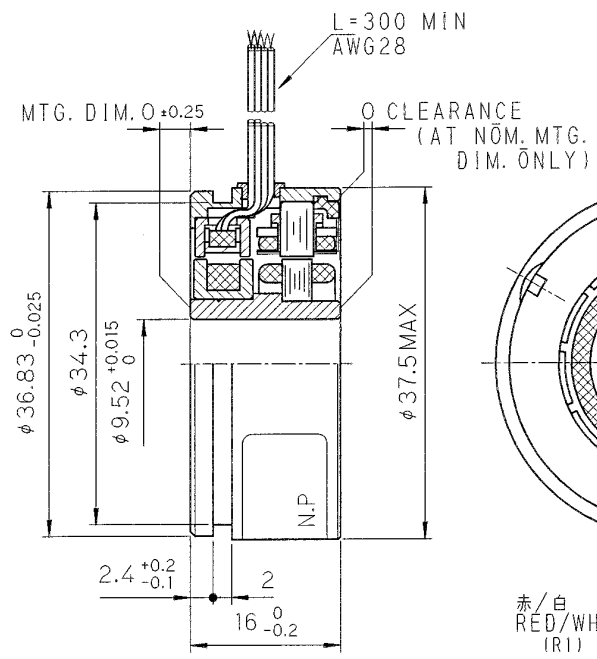


参考図面

No.	DESCRIPTION	DATE	SIGN
第7版	重量変更 0.18→0.065	96. 7. 4	
第8版	NOTE.6.7 追記	96. 8.13	
第9版	入力インピーダンス絶対値追加 NOTE.6 変更, NOTE.7 削除	97. 6.20	

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	RÖTÖR	
変圧比 (K) TRANSFORMATION RATIO	0.5 ± 5%	
電気誤差 ELECTRICAL ERROR	±10% MAX	
速度リップル SPEED RIPPLE	1.5 % MAX	S&M DRIVER AT 1,500min ⁻¹
残留電圧 (総合値) RESIDUAL VOLTAGE(TOTAL)	20 mVrms MAX	
位相ずれ PHASE SHIFT	0° REF	
入力電流 INPUT CURRENT	65 mA MAX	
入力インピーダンス INPUT IMPEDANCE	Z _{R0}	70+j100 Ω NÖM ※ 122 Ω NÖM
	Z _{S0}	180+j300 Ω NÖM ATθ=0°(S1-S3)
出力インピーダンス OUTPUT IMPEDANCE	Z _{SS}	175+j275 Ω NÖM ATθ=0°(S1-S3)
耐電圧 DIELECTRIC STRENGTH	AC 500V 60 s	60(50) Hz
絶縁抵抗 INSULATION RESISTANCE	100 MΩ MIN	DC 500 V
重量 WEIGHT	0.065 Kg MAX	
ロータ慣性モーメント ROTOR MOMENT OF INERTIA	3×10 ⁻⁶ Kg·m ² NÖM	(GD ² /4)
許容回転数 MAX OPERATING SPEED	10,000 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
 $E_{S1-S3} = K E_{R1-R2} \cos \theta$
 $E_{S2-S4} = K E_{R1-R2} \sin \theta$
 +θ: 取付フランジ側から見てロータCCW回転時。
 RÖTÖR IS CCW ROTATION VIEWED FROM MÖUNTING FLANGE END.
 5. 零位置 ZERO POSITION
 ロータとステータマークの機械的なずれは±10°以内のこと。(中1)
 THE ZERO MARK OF RÖTÖR AND STATÖR ARE AT SAME POSITION WITHIN A MECHANICAL TOLERANCE ±10 DEGREES MAX. (WIDTH !!)
 6. 客先からの要求がない場合は○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 CASE OF NO CUSTOMER'S REQUIREMENT, ○ ITEM SHOULD BE MEASURED WITHOUT INSPECTION SHEET.
 (※Z_{R0} IS ABSÖLUTE VALUE)

MFG No. 026200004K40

DS'D	DATE 94. 1. 8	MODEL NO. TS2620N21E11	TITLE	ブラシレスレゾルバ			
CH'D	SCALE 1/1	3RD ANGLE PROJECTION	BRUSHLESS RESÖLVER				
APP'D	DWG NO.	3 4 5 6 7 8 9 10 11 12	SHEET				
		026200004S30	/				

TAMAGAWA SEIKI CO.,LTD.