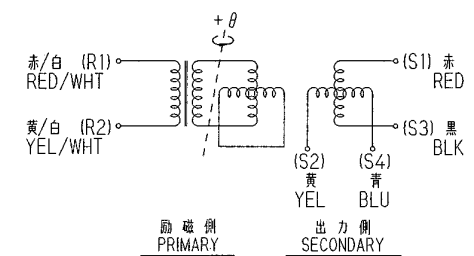
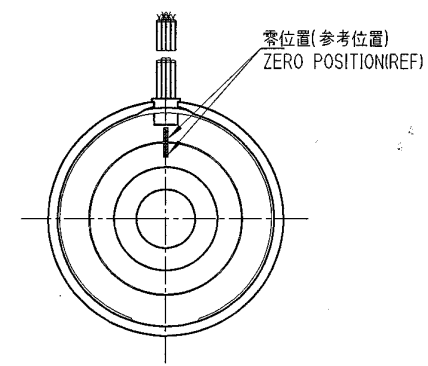
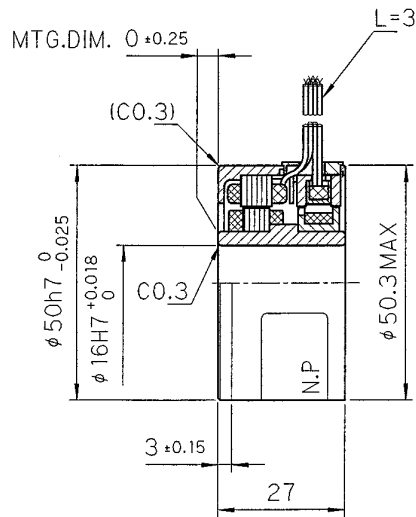


参考出図

No.	DESCRIPTION	DATE	SIGN
第2版	零位置追加、直流抵抗見直し ROTOR + 190 REF = 11.5Ω ± 15% STATOR + 350 REF = 43.5Ω ± 15%	98.10.21	

項目 CHARACTERISTICS	仕様 SPECIFICATIONS	備考 REMARKS
機能 FUNCTION	3X-BRX	
入力電圧 INPUT VOLTAGE	AC 5.3Vrms 6kHz	
励磁側 PRIMARY	ロータ ROTOR	
無負荷励磁電流 PRIMARY CURRENT	50 mA MAX	
変圧比 (K) TRANSFORMATION RATIO	0.5 <sup>0</sup> <sub>-10%</sub>	
電気誤差 ELECTRICAL ERROR	± 8' MAX	機械角 MECHANICAL ANGLE
速度リップル SPEED RIPPLE	2.5% MAX	WITH S&M DRIVER AT 1,000min <sup>-1</sup>
残留電圧 (総合値) RESIDUAL VOLTAGE (TOTAL)	20 mVrms MAX	
位相ずれ PHASE SHIFT	+2° REF	
インピーダンス IMPEDANCE	Z <sub>ro</sub>	60+j170Ω NOM ※ 180Ω NOM
	Z <sub>ss</sub>	100+j370Ω NOM AT θ=0° (S1-S3)
直流抵抗 DC RESISTANCE	ロータ ROTOR	11.5 Ω ± 15 %
	ステータ STATOR	43.5 Ω ± 15 %
耐電圧 DIELECTRIC STRENGTH	AC 500V 1min	60 Hz
絶縁抵抗 INSULATION RESISTANCE	100 MΩ MIN	DC 500 V
動作温度範囲 OPERATING TEMP. RANGE	-55°C ~ +155°C	
許容回転数 MAX. OPERATING SPEED	10,000 min <sup>-1</sup> MAX	



配線図  
WIRING DIAGRAM

- NOTE: 1. DIMENSION: mm
- 指定なき寸法公差±0.5mmとする。  
UNLESS OTHERWISE SPECIFIED, TOLERANCE IS ±0.5mm.
  - ( ) 内寸法は参考値である。  
( ) ARE DIMENSIONS FOR REFERENCE.
  - 出力電圧方程式  
OUTPUT EQUATION  
E<sub>s1-s3</sub> = K E<sub>r1</sub> - R<sub>2</sub> C O S 3θ  
E<sub>s2-s4</sub> = K E<sub>r1</sub> - R<sub>2</sub> S I N 3θ  
+ 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 MTG. FLANGE END.
  - 通常検査項目は○印項目のみとする。ただし、○印項目以外は個別要求による。(※Z<sub>ro</sub>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<sub>ro</sub> IS ABSOLUTE VALUE)
  - 零位置  
ZERO POSITION      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)  
THE ZERO MARK OF ROTOR AND STATOR ARE AT SAME POSITION WITHIN A MECHANICAL TOLERANCE ±10 DEGREES MAX. (WIDTH 1)

MFG No. 026400056K40

DS'D H. Tajima	DATE 97. 7.22	MODEL NO. TS2640N663E70	TITLE ブラシレスレゾルバ BRUSHLESS RESOLVER
CH'D H. Minna	SCALE 1/1	3RD ANGLE PROJECTION	
APP'D K. Kitagawa	DWG NO. 026400056S30		