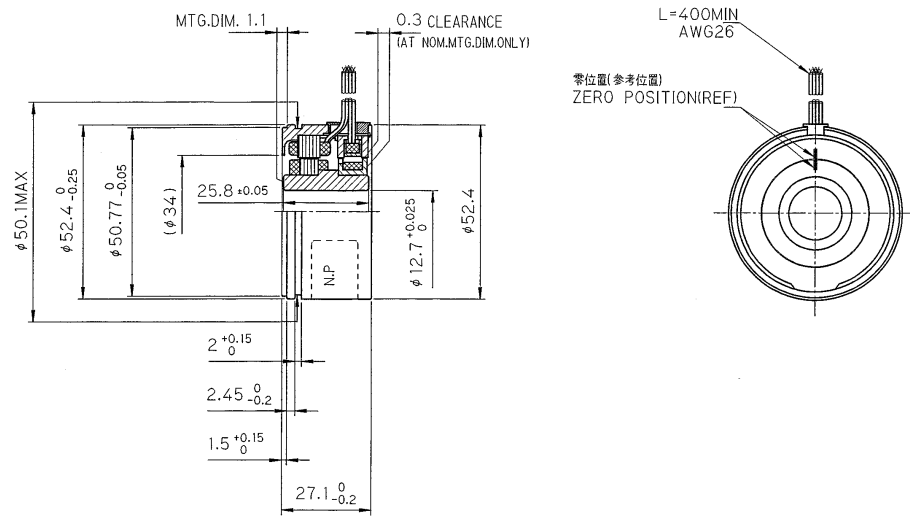


参考図

No.	DESCRIPTION	DATE	SIGN
第3版	速度リップル変更 1.54→2.04 1500rpm→1000rpm	95.2.7	
第4版	軸回転表現統一	95.12.13	
第5版	入力インピーダンス絶対値表記 NOTET7 追加 製造番号削除	98.1.12	

項目	仕様	備考
CHARACTERISTICS	SPECIFICATIONS	REMARKS
機能 FUNCTION	3X-BRX	
入力電圧 INPUT VOLTAGE	AC 7Vrms 10kHz	
励磁巻線 PRIMARY	ROTOR	
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	2.0 % MAX	WITH SAM DRIVER AT 1000min ⁻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 _{Rθ}	70+j220Ω ±15% ※231 Ω ±15%
	Z _{Sθ}	190+j690Ω ±15%
	Z _{SS}	170+j640Ω ±15%
絶縁電圧 DIELECTRIC STRENGTH	AC 500V 60 s	60(50) Hz
絶縁抵抗 INSULATION RESISTANCE	100MΩ MIN	DC 500 V
重量 WEIGHT	0.28kg NOM	
ロータ慣性モーメント ROTOR MOMENT OF INERTIA	12.3X10 ⁻⁶ kg·m ² NOM	(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~+150°C	

Smartsyn PAT.PEND



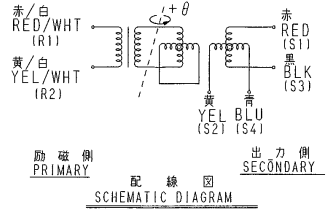
NOTE: 1. DIMENSION: mm
 2. ()内寸法は参考値である。
 DIMENSION IN () IS REFERENCE.
 3. 指定なき寸法公差±0.5mmとする。
 UNLESS OTHERWISE SPECIFIED, TOLERANCE IS ±0.5mm.
 4. 出力電圧方程式
 OUTPUT EQUATION
 $E_{S1-S3} = KE_{R1-R2} \cos 3\theta$
 $E_{S2-S4} = KE_{R1-R2} \sin 3\theta$
 +θ: 取付フランジ側から見てロータCCW回転時。
 ROTOR IS CCW ROTATION VIEWED FROM MOUNTING FLANGE END.

5. 零位置
 ZERO POSITION THE ZERO MARK OF ROTOR AND STATOR ARE AT SAME POSITION WITHIN A MECHANICAL TOLERANCE ±10 DEGREES MAX. (WIDTH 1)

6. 取付側の巻線は機械的損傷に耐えうる様保護すること。
 WINDINGS OF MOUNTING SIDE TO BE PROTECTED AGAINST MECHANICAL DAMAGES.



7. 客先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_{Rθ}は絶対値にて測定)
 IN CASE OF NO CUSTOMER'S REQUIREMENT, ○ ITEM SHOULD BE MEASURED WITHOUT INSPECTION SHEET.
 (※Z_{Rθ} IS ABSOLUTE VALUE)



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

DATE	94.12.21	MODEL NO.	TS2640N323E64	TITLE	ブラシレスレゾルバ
SCALE	1/1	PROJECTION	3RD ANGLE PROJECTION	BRUSHLESS RESOLVER	
DWG. NO.	3	4	5	6	7
026400031S20/					

MFG No. 026400031K40