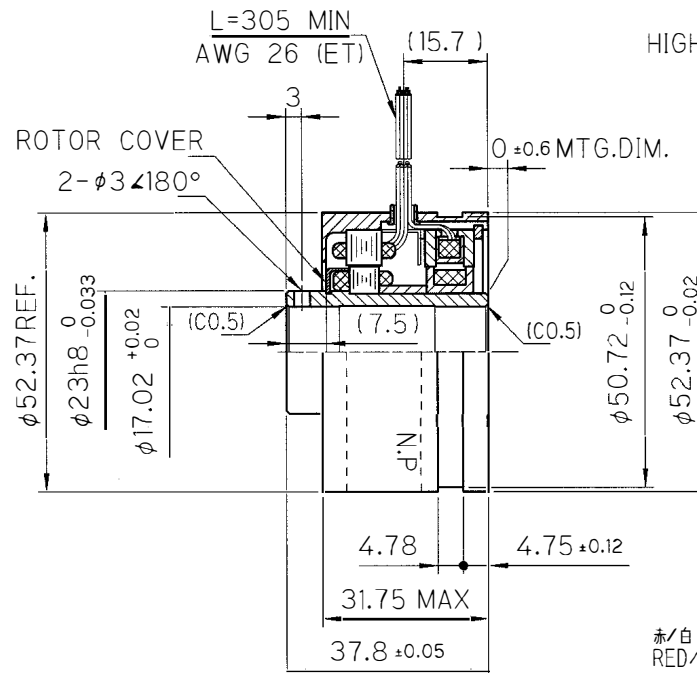
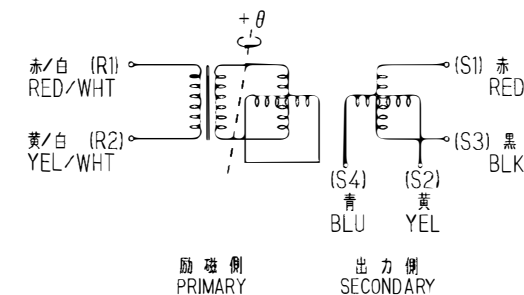
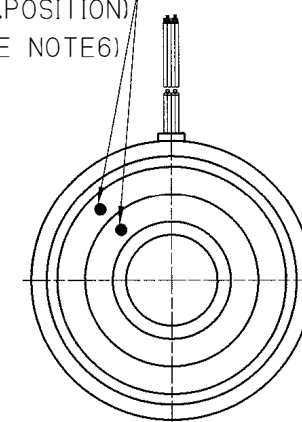


項目 CHARACTERISTICS	仕様 SPECIFICATIONS	備考 REMARKS
機能 FUNCTION	1X-BRX	
入力電圧 INPUT VOLTAGE	AC 11.3Vrms 8kHz	
励磁側 PRIMARY	ROTOR	
変圧比 (K) TRANSFORMATION RATIO	0.5 $\begin{smallmatrix} +15\% \\ -5\% \end{smallmatrix}$	
電気誤差 ELECTRICAL ERROR	$\pm 10'$ MAX	SEE NOTE6
位相ずれ PHASE SHIFT	-11° NOM	
入力電流 INPUT CURRENT	57 mA NOM	
インピーダンス IMPEDANCE	Z _{R0}	75+j185 Ω $\pm 15\%$ ※200 Ω $\pm 15\%$
	Z _{S3}	135+j265 Ω $\pm 15\%$ AT $\theta=0^\circ$ (S1-S3)
耐電圧 DIELECTRIC STRENGTH	AC 500Vrms 60s	50(60) Hz
絶縁抵抗 INSULATION RESISTANCE	100M Ω MIN	DC 500 V
質量 MASS	0.28 kg NOM	
許容回転数 MAX OPERATING SPEED	20000 min ⁻¹	
動作温度範囲 OPERATING TEMP. RANGE	$-55^\circ\text{C} \sim +150^\circ\text{C}$	

Smartsyn PAT.PEND



HIGH ACCURACY MARK(WHT)
(REF.POSITION)
(SEE NOTE6)



配線図
SCHEMATIC DIAGRAM

NOTE

- 1.DIMENSION : mm
- 2.指定なき寸法公差 $\pm 0.5\text{mm}$ とする。
UNLESS OTHERWISE SPECIFIED, TOLERANCE IS $\pm 0.5\text{mm}$.
- 3.()内寸法は参考値である。
() ARE DIMENSIONS FOR REFERENCE.
- 4.出力電圧方程式
OUTPUT EQUATION

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

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

$$+\theta: \text{取付フランジ側から見てロータCCW回転時。}$$

$$\text{ROTOR IS CCW ROTATION VIEWED FROM MOUNTING FLANGE END.}$$
- 5.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_{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)
- 6.高精度品(幅6'以下)はロータとステータのトランス端面にドットマーキングのこと。
BOTH ROTOR AND STATOR, HIGH ACCURACY TYPE(SPREAD6'MAX) IS MARKED ON TRANSFORMER SIDE.

MFG No. 026400049K40

DS'D H. Tagawa	DATE 97. 9.27	MODEL NO. TS2640N181E100	TITLE ブラシレスレゾルバ BRUSHLESS RESOLVER
CH'D	SCALE 1/1	3RD ANGLE PROJECTION	
APP'D T. Iwata	DWG NO.	3 4 5 6 7 8 9 10 11 12	SHEET
	026400049S30		/