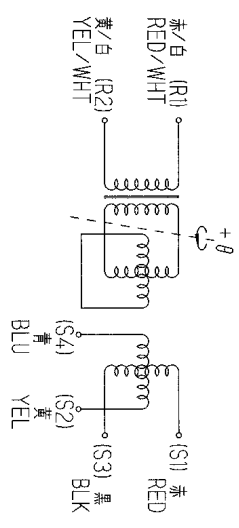
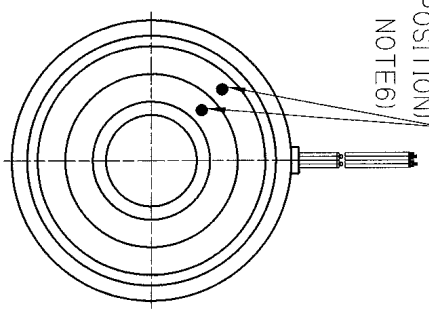
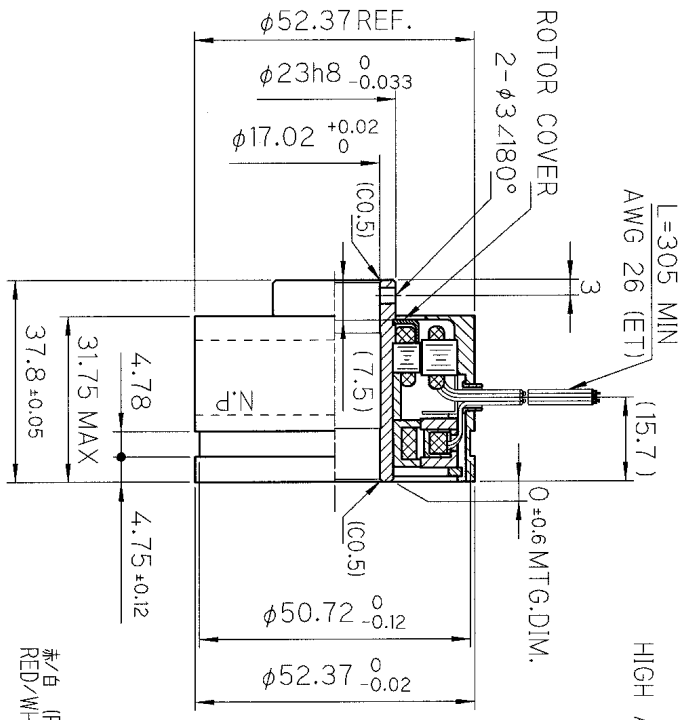


項 目	仕 様	備 考
CHARACTERISTICS	SPECIFICATIONS	REMARKS
機 能	1X-BRX	
入力電圧	AC 11.3Vrms 8KHz	
INPUT VOLTAGE		
励磁側	ROTOR	
PRIMARY		
変圧比 (K)	0.5 <sup>+15%</sup>	
TRANSFORMATION RATIO	0.5 <sup>-5%</sup>	
電気誤差	±10° MAX	SEE NOTE6
ELECTRICAL ERROR		
位相ずれ	-11° NOM	
PHASE SHIFT		
入力電流	57 mA NOM	
INPUT CURRENT		
インピーダンス	Z <sub>rd</sub> 75+j185Ω ±15% Z <sub>ss</sub> 135+j265Ω ±15%	*200Ω ±15%
IMPEDANCE		ATθ=0° (S1-S3)
耐電圧	AC 500Vrms 60s	50(60) Hz
DIELECTRIC STRENGTH		
絶縁抵抗	100MΩ MIN	DC 500 V
INSULATION RESISTANCE		
質量	0.28 kg NOM	
許容回転数	20000 min <sup>-1</sup>	
MAX OPERATING SPEED		
動作温度範囲	-55°C ~ +150°C	
OPERATING TEMP. RANGE		

NOTE

1. DIMENSION : mm
2. 指定なき寸法公差±0.5mmとする。  
UNLESS OTHERWISE SPECIFIED, TOLERANCE IS ±0.5mm.
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<sub>S1-S3</sub>=K<sub>ER1-R2COSθ</sub>  
E<sub>S2-S4</sub>=-K<sub>ER1-R2SINθ</sub>  
+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. 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>rd</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>rd</sub> IS ABSOLUTE VALUE)
6. 高精度品(幅C以下)はロータとステータのトランス端面にドットマークを印すること。  
BOTH ROTOR AND STATOR, HIGH ACCURACY TYPE(SPREAD6MAX) IS MARKED ON TRANSFORMER SIDE.



励磁側 PRIMARY  
出力側 SECONDARY  
配線図 SCHEMATIC DIAGRAM

No.	DESCRIPTION	DATE	SIGN
第3版	高精度品明確化 許容回転数変更 10000min <sup>-1</sup> →20000min <sup>-1</sup>	98.6.15	
第4版	ロータカバー追加	98.9.21	
第5版	変圧比公差変更 0.5±0% <sup>-15%</sup> Z <sub>rd</sub> 変更 85+j205Ω→75+j185Ω	01.2.5	

DSO	DATE	MODEL NO.	TITLE
97.9.27	97.9.27	TS2640N18E100	ブラシレスレゾルバ
CHD	SCALE	3RD ANGLE PROJECTION	BRUSHLESS RESOLVER
Appd. T. Yamada	1/1		
026400049K40	3	4	5
	6	7	8
	9	10	11
	12		