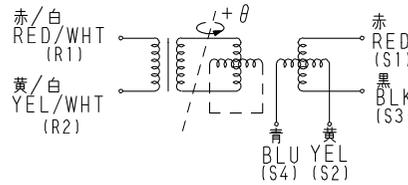
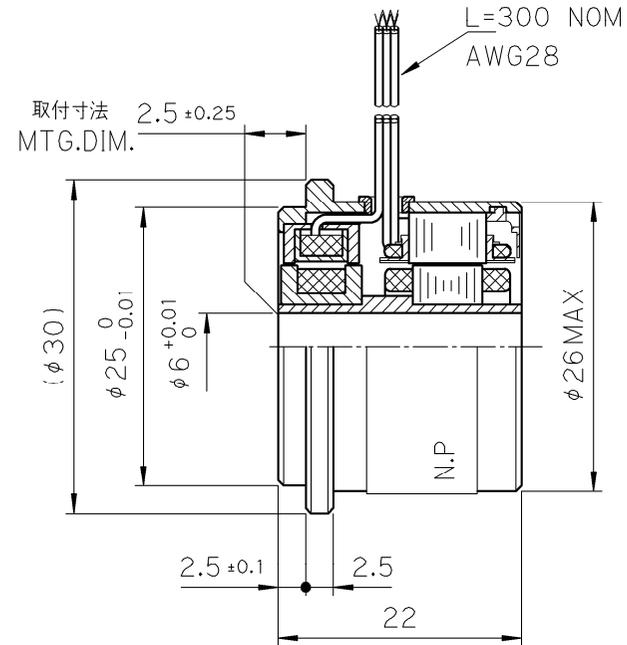
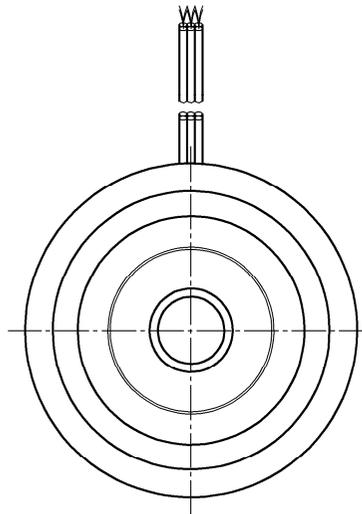


項目 CHARACTERISTICS	仕様 SPECIFICATIONS	備考 REMARKS
機能 FUNCTION	1X-BRX	
入力電圧 INPUT VOLTAGE	AC 7Vrms 10kHz	
励磁側 PRIMARY	ロータ ROTOR	
変圧比 (K) TRANSFORMATION RATIO	0.5 ±5%	
電気誤差 ELECTRICAL ERROR	±10' MAX	機械角 MECHANICAL ANGLE
残留電圧 (総合値) RESIDUAL VOLTAGE (TOTAL)	20 mVrms MAX	
位相ずれ PHASE SHIFT	+5° NOM	
入力電流 INPUT CURRENT	50 mA MAX	
入力インピーダンス INPUT IMPEDANCE	Z _{R0} 160 Ω NŌM	
出力インピーダンス OUTPUT IMPEDANCE	Z _{S0} 160 Ω NŌM	AT θ=0°(S1-S3)
	Z _{SS} 130 Ω NŌM	
耐電圧 DIELECTRIC STRENGTH	AC 500Vrms 1min	50 (60) Hz
絶縁抵抗 INSULATION RESISTANCE	10 MΩ MIN	DC 500V
質量 MASS	0.04 kg NOM	
ロータ慣性モーメント ROTOR MOMENT OF INERTIA	0.6×10 ⁻⁶ kg·m ² REF	(GD ² /4)
許容回転数 MAX OPERATING SPEED	10000 min ⁻¹	
動作温度範囲 MOMENT OF INERTIA	-55°C ~ +155°C	



REVISIONS		
No.	DESCRIPTION	DATE / SIGN
第2版	寸法変更 (φ26)→φ26MAX 配線図端子変更 (S2,S4)	96. 1.19
第3版	NOTE:4,5 追記	96. 8.22
第4版	NOTE:5, 製造番号 削除	97. 2.20
第5版	見直し	09. 1.27



励磁側 PRIMARY 出力側 SECONDARY

配線図 SCHEMATIC DIAGRAM

NŌTE:

- DIMENSION: mm
- 指定なき寸法公差は±0.5mmとする。
UNLESS OTHERWISE SPECIFIED, TOLERANCE IS ±0.5mm.
- 出力電圧方程式
OUTPUT EQUATION

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

$$E_{S2-S4} = -KE_{R1-R2} \sin \theta$$
 + θ: 取付フランジ側から見てロータCW回転時。
 RŌTŌR IS CCW RŌTATION VIEWED FROM MŌUNTING FLANGE END.
- 通常検査項目はO印項目のみとする。ただし、O印項目以外は個別要求による。
 O ITEM SHŌULD BE MEASURED AS NŌRMAL INSPECTION.
 ANŌTHER ITEMS ARE MEASURED IN CASE OF CUSTOMER'S REQUEST.
- 各項目は、周囲温度23°C±5°C、相対湿度70%RH以下、取付誤差0における測定値とする。
 EACH ITEM IS MEASURED AT 23°C±5°C, 70%RH OR LESS OF RELATIVE HUMIDITY,
 AND MŌUNTING ERROR 0.

MFG No. 026100004K40

DS'D H. Tagawa	DATE 95.12.13	MODEL NO. TS2610N171E64	TITLE ブラシレスレゾルバ												
CH'D H. Tagawa	SCALE 2/1	3RD ANGLE PROJECTION		BRUSHLESS RESOLVER											
APP'D id. M. A. S.	DWG NO. 026100004S30	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	SHEET			