

項 目 CHARACTERISTICS	仕 様 SPECIFICATIONS	備 考 REMARKS	REVISIONS			
機 能 FUNCTION	1X-BRX		No.	DESCRIPTION	DATE	SIGN
入 力 電 圧 INPUT VOLTAGE	AC 7Vrms 10kHz		第7版	重量変更 0.18→0.065	96. 7. 4	
励 磁 側 PRIMARY	RÖTÖR		第8版	NOTE.6.7 追記	96. 8.13	
変 圧 比 (K) TRANSFORMATION RATIO	0.5 ± 5%		第9版	入力インピーダンス絶対値追加 NOTE.6 変更, NOTE.7 削除	97. 6.20	3 E
電 気 誤 差 ELECTRICAL ERROR	±10 MAX					
速 度 リップル SPEED RIPPLE	1.5 % MAX	S&M DRIVER AT 1,500min ⁻¹				
残 留 電 圧 (総合値) RESIDUAL VOLTAGE(TOTAL)	20 mVrms MAX					
位 相 ず れ PHASE SHIFT	0° REF					
入 力 電 流 INPUT CURRENT	65 mA MAX					
入 力 インピーダンス INPUT IMPEDANCE	Z _{RÖ} 70+j100 Ω NÖM	※ 122 Ω NÖM				
出 力 インピーダンス OUTPUT IMPEDANCE	Z _{SÖ} 180+j300 Ω NÖM	ATθ=0°(S1-S3)				
	Z _{SS} 175+j275 Ω NÖM	ATθ=0°(S1-S3)				
耐 電 圧 DIELECTRIC STRENGTH	AC 500V 60 s	60(50) Hz				
絶 縁 抵 抗 INSULATION RESISTANCE	100 MΩ MIN	DC 500 V				
重 量 WEIGHT	0.065 Kg MAX					
ロータ慣性モーメント RÖTÖR MOMENT OF INERTIA	3×10 ⁻⁶ Kg·m ² NÖM	(GD ² /4)				
許 容 回 転 数 MAX OPERATING SPEED	10,000 min ⁻¹					
動 作 温 度 範 圍 OPERATING TEMP. RANGE	-55°C~+155°C					

Smartsyn PAT.PEND

配 線 図
SCHEMATIC DIAGRAM

NOTE:

- DIMENSION: mm
- ()内寸法は参考値である。 DIMENSION IN () IS REFERENCE.
- 指定なき寸法公差±0.5mmとする。 UNLESS OTHERWISE SPECIFIED, TÖLERANCE IS ±0.5mm.
- 出力電圧方程式 OUTPUT EQUATION
 $E_{S1-S3} = K E_{R1-R2} \cos \theta$
 $E_{S2-S4} = K E_{R1-R2} \sin \theta$
 +θ: 取付フランジ側から見てロータCCW回転時。
 RÖTÖR IS CCW RÖTATION VIEWED FRÖM MÖUNTING FLANGE END.
- 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。(中1)
 THE ZERO MARK OF RÖTÖR AND STATÖR ARE AT SAME POSITION WITHIN A MECHANICAL TÖLERANCE ±10 DEGREES MAX. (WIDTH 1)
- 客先が要求がない場合は○印項目のみ測定。成績書は添付しない。(※Z_{RÖ} は絶対値にて測定)
 IN CASE OF NÖ CUSTOMER'S REQUIREMENT, Ö ITEM SHÖULD BE MEASURED WITHÖUT INSPECTION SHEET.
 (※Z_{RÖ} IS ABSÖLUTE VALUE)

MFG No. 0262000004K40

DS'D	DATE 94. 1. 8	MODEL NO. TS2620N21E11	TITLE
CH'D	SCALE 1/1	3RD ANGLE PROJECTION	ブラシレスレゾルバ BRUSHLESS RESÖLVER
APP'D	DWG NO. 0262000004S30		

TAMAGAWA SEIKI CO.,LTD.