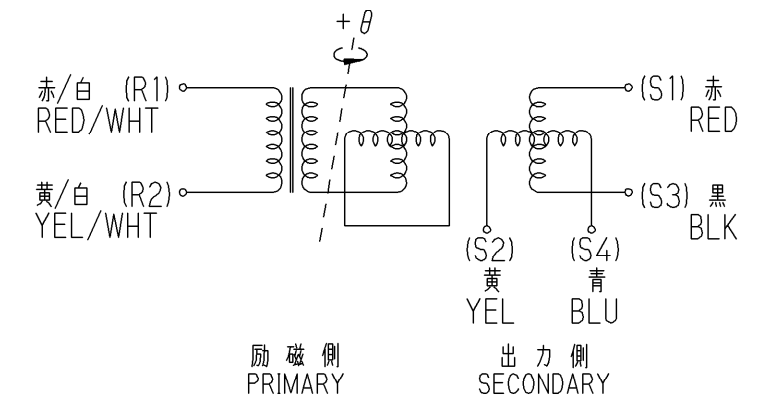
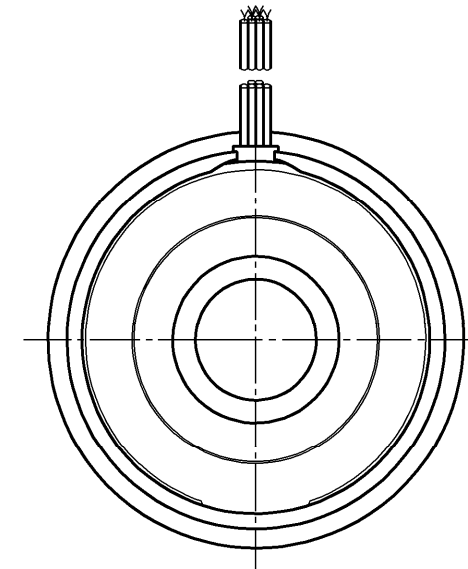
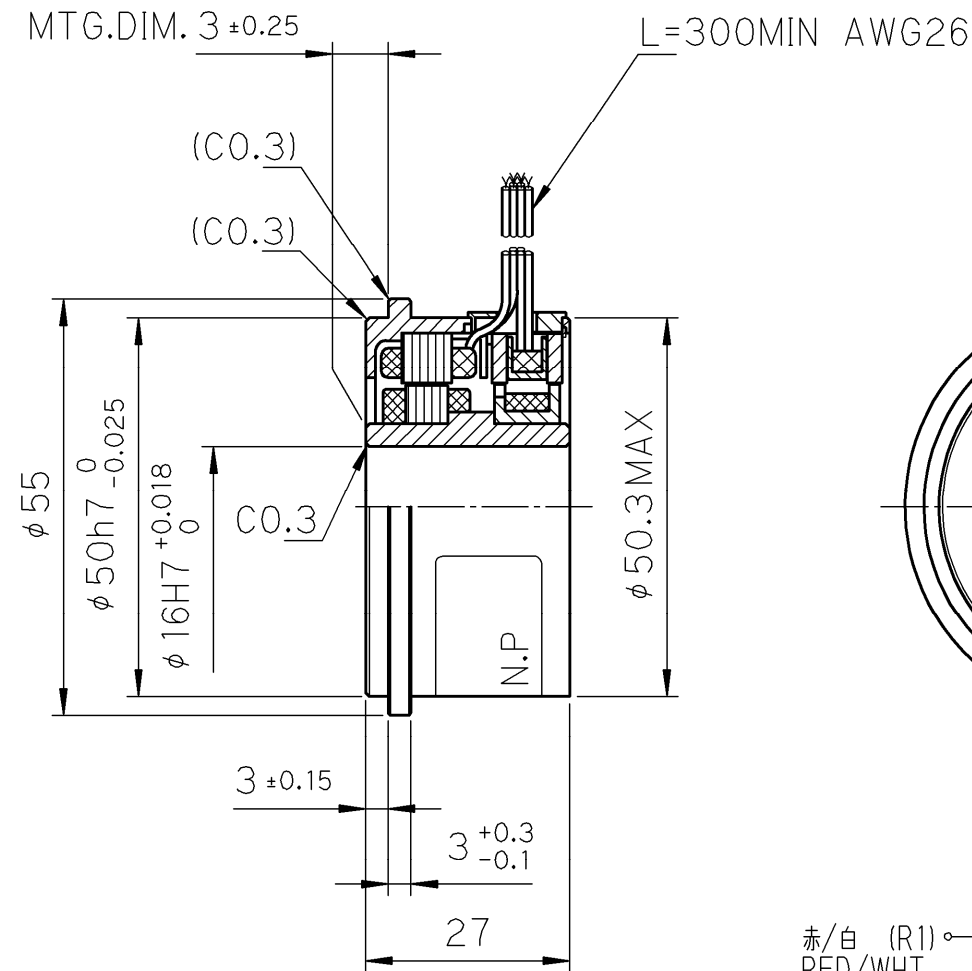


項目 CHARACTERISTICS	仕様 SPECIFICATIONS	備考 REMARKS	
機能 FUNCTION	4X-BRX		
入力電圧 INPUT VOLTAGE	AC 7Vrms 8kHz		
励磁側 PRIMARY	ロータ ROTOR		
無負荷励磁電流 PRIMARY CURRENT	39 mA MAX		
変圧比 (K) TRANSFORMATION RATIO	0.46 ± 10%		
電気誤差 ELECTRICAL ERROR	± 4' MAX	機械角 MECHANICAL ANGLE	
速度リップル SPEED RIPPLE	3% MAX	AT 1000min <sup>-1</sup>	
残留電圧 (総合値) RESIDUAL VOLTAGE (TOTAL)	50 mVrms MAX		
位相ずれ PHASE SHIFT	+3° ± 5°		
インピーダンス IMPEDANCE	Z <sub>R0</sub>	215Ω ± 15%	
	Z <sub>SS</sub>	590Ω ± 15%	AT θ=0° (S1-S3)
直流抵抗 DC RESISTANCE	ロータ ROTOR	15 Ω ± 20%	
	ステータ STATOR	150 Ω ± 10%	
耐電圧 DIELECTRIC STRENGTH	AC 500Vrms 1min	50 (60) Hz	
絶縁抵抗 INSULATION RESISTANCE	500 MΩ MIN	DC 500 V	
動作温度範囲 OPERATING TEMP. RANGE	-55°C ~ +155°C		
許容回転数 MAX. OPERATING SPEED	10000 min <sup>-1</sup> MAX		

Smartsyn PAT.PEND

REVISIONS

No.	DESCRIPTION	DATE	SIGN
第2版	製作指示書番号(MFG No.)変更 注記6追記	08.10. 6	



配線図  
WIRING 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, TOLERANCE IS ±0.5mm.
- 出力電圧方程式 OUTPUT EQUATION  

$$E_{S1-S3} = K E_{R1-R2} \cos 4\theta$$

$$E_{S2-S4} = K E_{R1-R2} \sin 4\theta$$
 + 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.
- 通常検査項目は○印項目のみとする。但し、○印項目以外は個別要求による。(※Z<sub>R0</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>R0</sub> IS ABSOLUTE VALUE)
- 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 MOUNTING ERROR 0.

MFG No. P I D 0 0 5 6 1 3 Y 0 0

DS'D H. Tagawa	DATE 02.10.23	MODEL NO. TS2640N714E156	TITLE ブラシレスレゾルバ BRUSHLESS RESOLVER											
CH'D H. Tagawa	SCALE 1/1	3RD ANGLE PROJECTION	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	SHEET	
APP'D id. MarAs	DWG NO. 026400100S30													