

項目	仕様	備考
CHARACTERISTICS	SPECIFICATIONS	REMARKS
機能 FUNCTION	4X-BRX	
入力電圧 INPUT VOLTAGE	AC 7Vrms 10kHz	
励磁側 PRIMARY	ROTOR	
変圧比 (K) TRANSFORMATION RATIO	0.29 ± 5%	
電気誤差 ELECTRICAL ERROR	幅 SPREAD 16° MAX	機械角 MECHANICAL ANGLE
位相ずれ PHASE SHIFT	-6° ~ 0°	IN VICKERS-STYLE 0° ~ +6°
入力電流 INPUT CURRENT	15 mA MAX	
入力電力 INPUT POWER	0.04 W NOM	
インピーダンス IMPEDANCE	Z <sub>Rθ</sub>	470 Ω MIN
	Z <sub>SS</sub>	850 Ω MAX
耐電圧 DIELECTRIC STRENGTH	AC 500Vrms 60 s	50(60) Hz
絶縁抵抗 INSULATION RESISTANCE	100MΩ MIN	DC 500 V
質量 MASS	0.28 kg NOM	
ロータ慣性モーメント ROTOR MOMENT OF INERTIA	12.3X10 <sup>-6</sup> kg·m <sup>2</sup> NOM	
許容回転数 MAX OPERATING SPEED	10000 min <sup>-1</sup>	
動作温度範囲 OPERATING TEMP. RANGE	-55°C~+150°C	

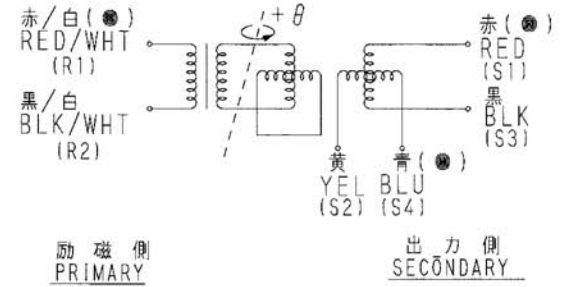
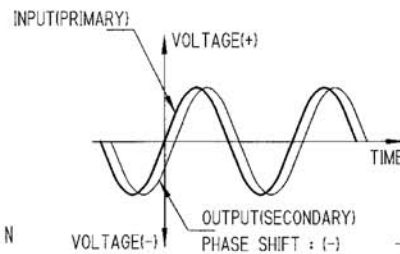
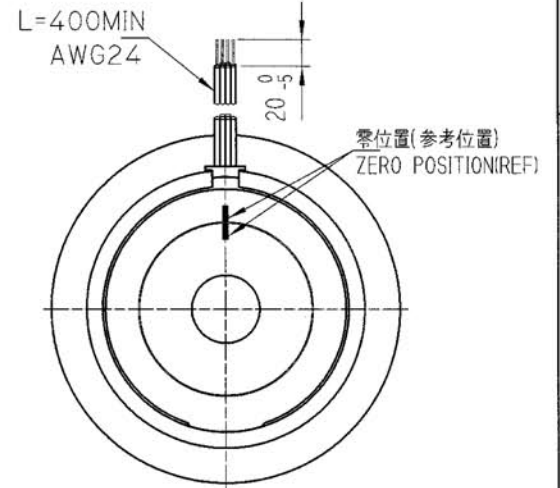
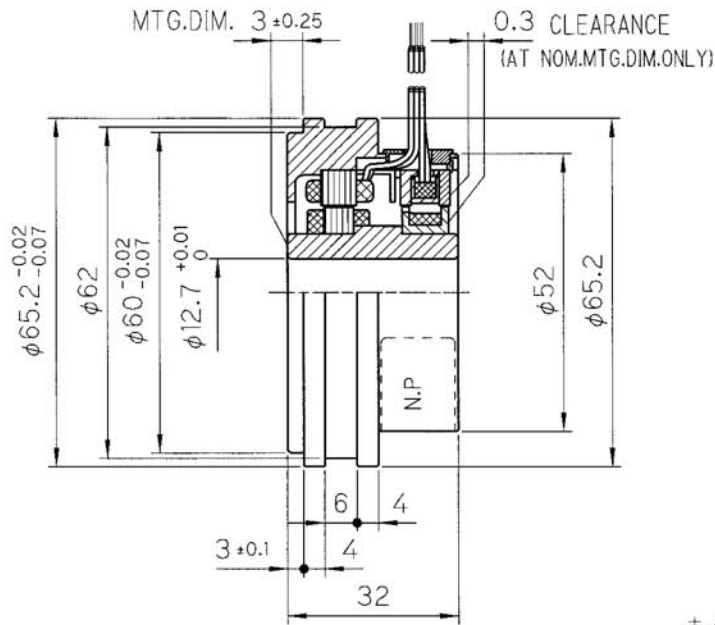
NOTE:

- 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.
- 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。(巾1)  
 THE ZERO MARK OF ROTOR AND STATOR ARE AT SAME POSITION WITHIN  
 A MECHANICAL TOLERANCE ±10 DEGREES MAX. (WIDTH 1)
- 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。  
 ITEM SHOULD BE MEASURED AS NORMAL INSPECTION. ANOTHER ITEMS ARE MEASURED  
 IN CASE OF CUSTOMER'S REQUEST.
- 位相ずれに関しては PHASE SHIFT DIAGRAM を参照のこと。  
 REFER TO PHASE SHIFT DIAGRAM.

MFG No. 026400069K40

Smartsyn PAT.PEND

MODEL NO : TS2640N684E134



PHASE SHIFT DIAGRAM

配線図 (●)=POSITIVE SCHEMATIC DIAGRAM



DS'D H. Tagawa	DATE 99.11. 1	MODEL NO. TS2640N684E134	TITLE ブラシレスレゾルバ BRUSHLESS RESOLVER											
CHD	SCALE 1/1	3RD ANGLE PROJECTION	8	9	10	11	12	SHEET						
APP'D T. Imoto	DWG NO. 026400069S30	3 4 5 6 7												