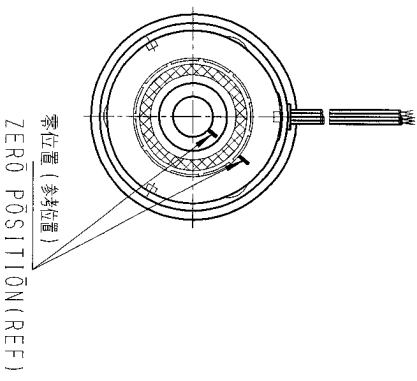
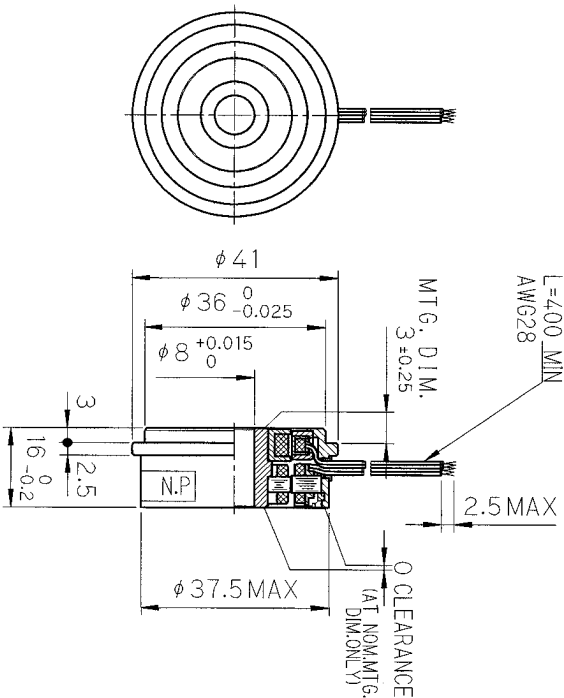


SmartSyn PATENT

参考図

No. DESCRIPTION DATE SIGN
第2版 (注記8追加) 00.3.24

項目	仕様	備考
CHARACTERISTICS	SPECIFICATIONS	REMARKS
機能	IX-BRX	
入力電圧	AC 10Vrms 4.5kHz	
励磁側	RÖTÖR	
PRIMARY		
変圧比 (K)	0.5 ± 10%	
変換率 (K)	±7% (SPREAD 12 MAX)	機械角
電気誤差	20 mVrms MAX	MECHANICAL ANGLE
残差電圧 (総合値)		
RESIDUAL VOLTAGE(TOTAL)		
位相ずれ	+8° NOM	
PHASE SHIFT		
入力インピーダンス	Z _{RO} 90+j180 Ω NOM	※ 201 Ω NOM
INPUT IMPEDANCE		
出力インピーダンス	Z _{SS} 220+j350 Ω NOM	ATθ=0°(S1-S3)
OUTPUT IMPEDANCE	Z _{SS} 210+j300 Ω NOM	ATθ=0°(S1-S3)
直流抵抗	46 Ω REF	
D.C. RESISTANCE	120 Ω REF	
絶電圧	AC 500Vrms 60 S	60(50) HZ
DIELECTRIC STRENGTH	100 MΩ MIN	DC 500 V
絶縁抵抗	0.18 kg MAX	
INSULATION RESISTANCE		
質量	10000 min ⁻¹	
MAX OPERATING SPEED		
動作温度範囲	-55°C~+155°C	
OPERATING TEMP. RANGE		



NOTE: 1. DIMENSION: mm

1. 内注は参考値。 DIMENSION IN () IS REFERENCE.
2. 指定公差は±0.5mm以内。 UNLESS OTHERWISE SPECIFIED, TOLERANCE IS ±0.5mm.
3. 出力電圧方程式 OUTPUT EQUATION
E_{S1-S3} = K(E_{R1-R2} COS θ)
E_{S2-S4} = K(E_{R1-R2} SIN θ)
+ θ: 取付フランジ側から見てCCW回転時, RÖTÖR IS CCW ROTATION VIEWED FROM MOUNTING FLANGE END.
4. 零位置 ZERO POSITION
0-タスク-タスク-タスクの機械的な±10°以内を、(θ1)
THE ZERO MARK OF RÖTÖR AND STATOR ARE AT SAME POSITION WITHIN A MECHANICAL TOLERANCE ±10 DEGREES MAX. (WIDTH 1)
5. 取付側の表面は機械的損傷に耐える構造とする。
6. WINDINGS OF MOUNTING SIDE TO BE PROTECTED AGAINST MECHANICAL DAMAGE.
7. 運送時使用に際しては、(θ1)印を必ず確認する。(※RÖTÖRは必ず確認)
8. 電気誤差が(θ1)°を超える場合、顧客側に赤マーカーを付与する。

IN CASE OF ELECTRICAL ERROR IS OVER 10°, PACKING OUTSIDE IS ADDED RED MARK.

FIG No. 026200074K40

DSO	DATE	MODEL NO.	TITLE
CHD	99.12.15	TS2620N271E124	ブラシレス Resolver
APPD	SCALE	3RD ANGLE PROJECTION	BRUSHLESS RESOLVER
	1/1		
	DWG NO.	3	4
		5	6
		7	8
		9	10
		11	12
			SHEET