

参考図面

No.	DESCRIPTION	DATE	SIGN
第2版	精度変更 ±15' → ±10'	96. 4.22	
第3版	入力インピーダンス絶対値追記 NOTE:5 追加 製造番号削除	97. 2.20	

Smartsyn PAT.PEND

MODEL NO: TS2640N441E26

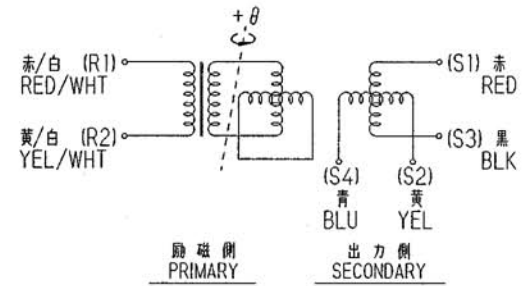
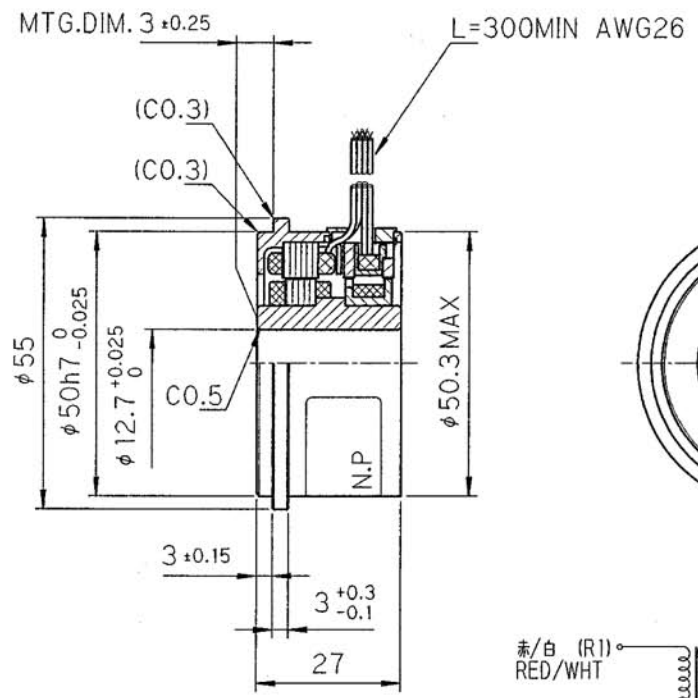
項目	仕様	備考
CHARACTERISTICS	SPECIFICATIONS	REMARKS
機能 FUNCTION	1X-BRX	
入力電圧 INPUT VOLTAGE	AC 10Vrms 4.5kHz	
励磁側 PRIMARY	ロータ ROTOR	
無負荷励磁電流 PRIMARY CURRENT	25 mA MAX	
変圧比 (K) TRANSFORMATION RATIO	0.5 ± 5%	
電気誤差 ELECTRICAL ERROR	± 10' MAX	
残留電圧 (総合値) RESIDUAL VOLTAGE (TOTAL)	20 mVrms MAX	
位相ずれ PHASE SHIFT	+2° REF	
インピーダンス IMPEDANCE	Z _{R0} 180+j430Ω NOM	※466 Ω NOM
	Z _{SS} 330+j470Ω NOM	AT θ=0° (S1-S3)
直流抵抗 DC RESISTANCE	ロータ ROTOR 50 Ω REF	
	ステータ STATOR 200 Ω REF	
耐電圧 DIELECTRIC STRENGTH	AC 500V 1min	60 Hz
絶縁抵抗 INSULATION RESISTANCE	100 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	10,000 min ⁻¹ MAX	

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

$$E_{s1-s3} = K E_{r1} - R_2 \cos \theta$$

$$E_{s2-s4} = -K E_{r1} - R_2 \sin \theta$$
 +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.
- 量産時は○印項目のみ測定。成績書は添付しない。(※Z_{R0}は絶対値にて測定)
 IN MASS PRODUCTION ○ITEM SHOULD BE MEASURED WITHOUT INSPECTION SHEET. (※Z_{R0} IS ABSOLUTE VALUE)



配線図
WIRING DIAGRAM



DS'D	DATE 95. 3.31	MODEL NO. TS2640N441E26	TITLE
CH'D	SCALE 1/1	3RD ANGLE PROJECTION	ブラシレスレゾルバ BRUSHLESS RESOLVER
APP'D	DWG NO. 026400033S30	3 4 5 6 7 8 9 10 11 12	SHEET

MFG No. 026400033K40